

**NO-WAIT JOB SHOP SCHEDULING**  
Algoritmo di variable neighbourhood search

**DESCRIZIONE DEL PROBLEMA**

Sono dati 4 job da eseguire su cinque macchine no-wait  $M_1, M_2, M_3, M_4, M_5$ , descritti nel formato OPERAZIONE (MACCHINA, DURATA):

J<sub>1</sub>: A ( $M_1, 2$ ) B ( $M_2, 3$ ) C ( $M_3, 6$ ) D ( $M_4, 1$ )  
J<sub>2</sub>: E ( $M_2, 4$ ) F ( $M_5, 3$ ) G ( $M_1, 1$ ) H ( $M_3, 4$ )  
J<sub>3</sub>: I ( $M_4, 4$ ) L ( $M_2, 5$ ) M ( $M_1, 6$ ) N ( $M_3, 2$ )  
J<sub>4</sub>: O ( $M_4, 2$ ) P ( $M_2, 4$ ) Q ( $M_5, 3$ ) R ( $M_3, 5$ )

La soluzione iniziale  $\pi$  è data dall'ordinamento:

$$\pi = J_1 J_2 J_3 J_4$$

dove "0" e "\*" sono le operazioni fittizie *start* e *finish*.

**OBIETTIVO**

1. Calcolare l'istante di inizio di ogni job e il makespan della soluzione.
2. determinare la mossa più vantaggiosa secondo il vicinato  $N^1(\pi)$ , per semplicità considerare solo spostamenti in avanti dei job
3. calcolare il makespan della nuova soluzione.

**SOLUZIONE**

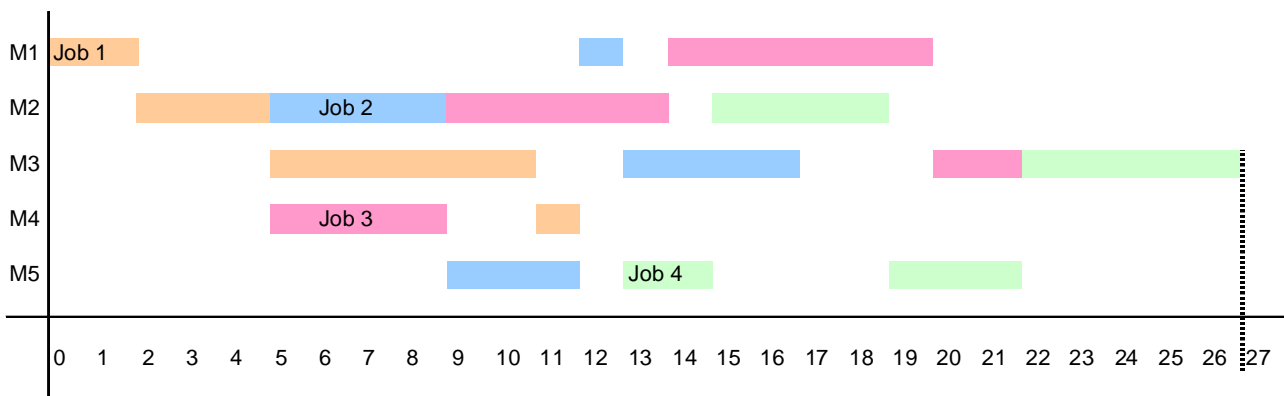
**Domanda n.1.**

1. Per determinare il primo istante di inizio di ogni job si deve tenere conto che ogni operazione del job deve poter iniziare e terminare in una finestra non occupata da altre operazioni.
2. Nella sequenza data si assegna ad ogni job un istante di inizio:
  - a. Job 1. nessuna macchina è occupata, quindi il primo istante utile è l'istante 0. Quindi  $t_1=0$
  - b. Job 2. La prima operazione E dura 4 unità e richiede la macchina  $M_2$ , occupata in  $[2,5]$ . Quindi  $t_2 \geq 5$ . La seconda operazione F dura 3 unità e richiede la macchina  $M_5$ , non occupata. La terza operazione G dura 1 unità e richiede la macchina  $M_1$ , occupata in  $[0,2]$ . Quindi  $t_2+7 \geq 2$ . La quarta operazione H dura 4 unità e richiede la macchina  $M_3$ , occupata in  $[5,11]$ . Quindi  $t_2+8 \geq 11$ . Si ottiene quindi  $t_2 \geq 5$ , il primo istante utile è  $t_2=5$ .
  - c. Job 3. La prima operazione I dura 4 unità e richiede la macchina  $M_4$ , occupata in  $[11,12]$ . Quindi  $t_3 \in [0,7] \cup [12, \infty]$ . La seconda operazione L dura 5 unità e richiede la macchina  $M_2$ , occupata in  $[2,9]$ . Quindi  $t_3+4 \in$

[9,∞]. La terza operazione M dura 6 unità e richiede la macchina M<sub>1</sub>, occupata in [0,2] ∪ [12,13]. Quindi t<sub>3</sub>+9 ∈ [13,∞]. La quarta operazione N dura 2 unità e richiede la macchina M<sub>3</sub>, occupata in [5,11] ∪ [12,16]. Quindi t<sub>3</sub>+15 ∈ [16,∞]. Si ottiene quindi t<sub>3</sub> ∈ [5,7] ∪ [12, ∞], il primo istante utile è t<sub>3</sub>=5.

- d. Job 4. La prima operazione O dura 2 unità e richiede la macchina M<sub>4</sub>, occupata in [5,9] ∪ [11,12]. Quindi t<sub>4</sub> ∈ [0,3] ∪ [9,9] ∪ [12,∞]. La seconda operazione P dura 4 unità e richiede la macchina M<sub>2</sub>, occupata in [2,14]. Quindi t<sub>4</sub>+2 ∈ [14,∞]. La terza operazione Q dura 3 unità e richiede la macchina M<sub>5</sub>, occupata in [9,12]. Quindi t<sub>4</sub>+6 ∈ [6,6] ∪ [12,∞]. La quarta operazione R dura 5 unità e richiede la macchina M<sub>3</sub>, occupata in [5,11] ∪ [12,16] ∪ [20,21]. Quindi t<sub>4</sub>+9 ∈ [21,∞]. Si ottiene quindi t<sub>4</sub> ∈ [13, ∞], il primo istante utile è t<sub>4</sub>=13.

3. Il diagramma di Gantt della soluzione π associata è riportato in figura. Il makespan è 27.

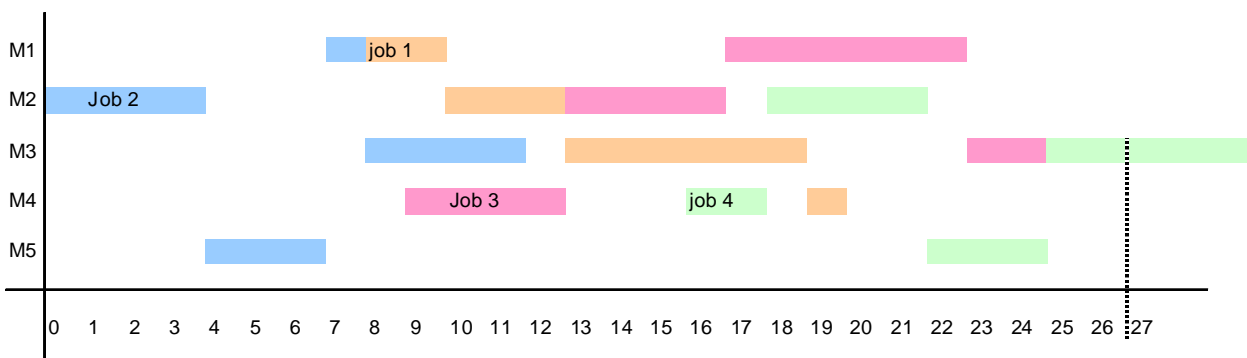


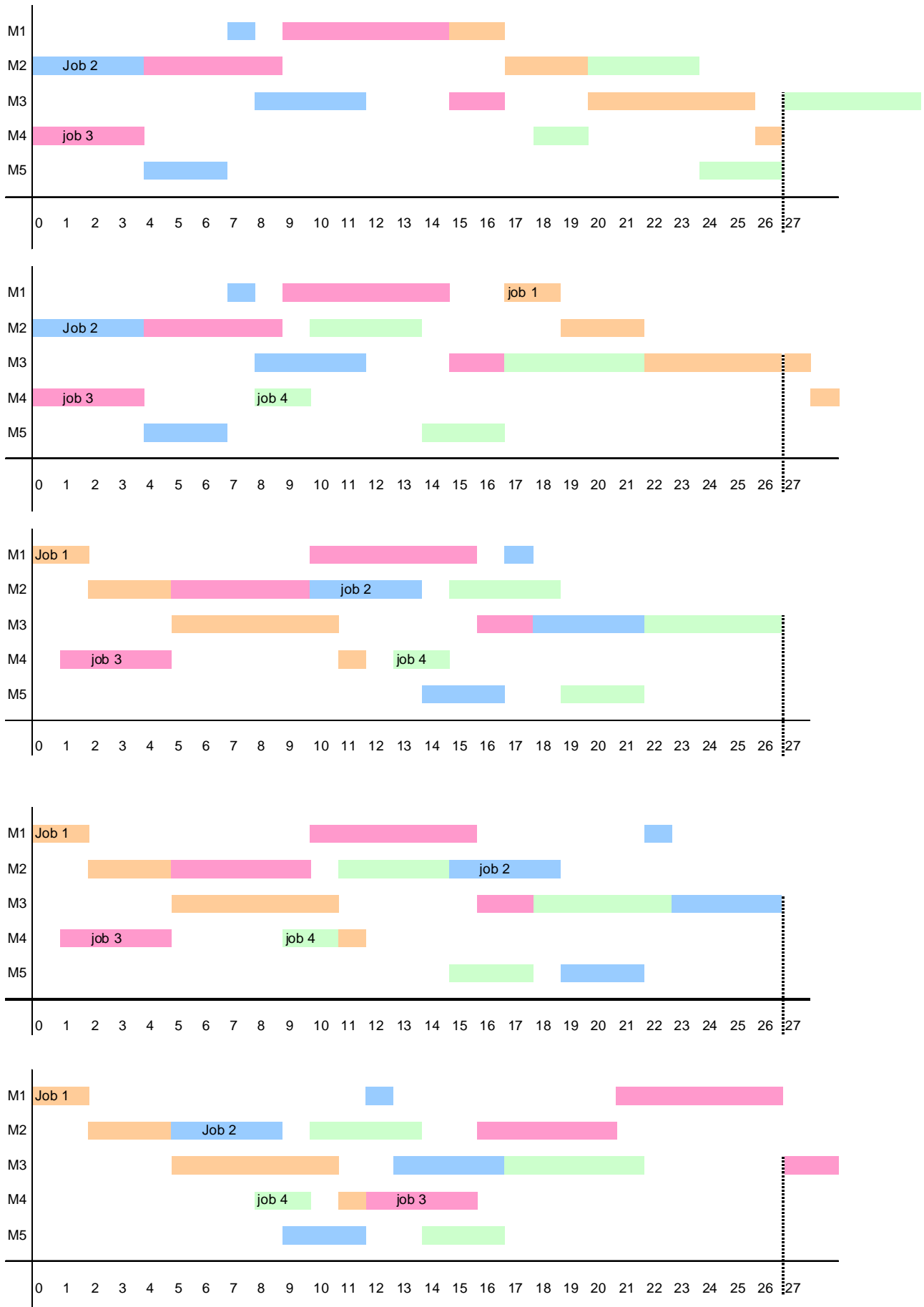
### Domanda n.2

In accordo al vicinato  $N^1(\pi)$ , e considerando solo spostamenti in avanti dei job, si devono valutare le soluzioni:

$$\sigma^1 = J_2 J_1 J_3 J_4; \sigma^2 = J_2 J_3 J_1 J_4; \sigma^3 = J_2 J_3 J_4 J_1; \sigma^4 = J_1 J_3 J_2 J_4; \sigma^5 = J_1 J_3 J_4 J_2; \sigma^6 = J_1 J_2 J_4 J_3.$$

Le migliori soluzioni sono  $\sigma^4$  e  $\sigma^5$ , con makespan 27, pari a quello della soluzione iniziale.





Si osserva che in questo caso la VNS dovrebbe procedere con l'esplorazione del vicinato  $N^2(\pi)$ , in quanto in  $N^1(\pi)$  non sono state trovate soluzioni migliorative.