

COGNOME: Compito 1

NOME:

MATRICOLA:

N.B. Si consegna solo il presente foglio, il compito deve essere contenuto completamente in esso (fronte/retro).

1. Si consideri un sistema push con setup non trascurabile, costituito da una singola macchina che lavora  $P = 4$  tipi di parti con tassi di domanda  $d = [3, 2, 4, 5]$  pezzi/ora, tempi di lavorazione  $\tau = [6, 4, 5, 2]$  minuti e tempo di setup  $\delta = 3$  ore.
- Valutare la stabilizzabilità del sistema e la frequenza media di setup a regime di una politica CLAR [3+3pt].
  - Supponendo di applicare una Round Robin, valutare: il WIP medio a regime del sistema; il contenuto medio a regime del buffer 1; la percentuale di tempo che a regime la macchina dedica a lavorare i pezzi di tipo 1 [3+2+2pt].
2. Si consideri un sistema pull costituito da una singola macchina che produce  $P = 2$  tipi di parti con tempi di setup trascurabili. Siano  $d_i = 1$  pezzi/ora i tassi di domanda e  $\mu_i = 3$  pezzi/ora i tassi massimi di produzione per le 2 parti. Si vuole minimizzare l'indice  $J = \lim_{T \rightarrow \infty} \int_0^T \sum_{i=1}^P g_i[x_i(t)] dt$  dove  $g_1(x_1) = x_1^2/6$ ,  $g_2(x_2) = |x_2|^3/9$ .
- Verificare che sono soddisfatte tutte le condizioni di ottimalità delle politiche miopi e disegnare sul piano  $(x_1, x_2)$  la politica ottima [3+5pt].
  - Sia  $x(0) = [-10, 0]$ . Riportare sul piano  $(x_1, x_2)$  la traiettoria ottima e calcolarne il tempo di percorrenza da  $x(0)$  all'origine. [3+3pt].
  - Sempre a partire da  $x(0) = [-10, 0]$ , e sempre seguendo la traiettoria ottima, calcolare il lavoro  $w(t)$  presente nel sistema al tempo  $t = 8$  e utilizzare questo dato per calcolare il valore di  $x_1(t)$  e  $x_2(t)$  sempre a  $t = 8$  (N.B. Si ricorda che nel caso pull con  $x_i(t) \leq 0$  per ogni  $i$ , il lavoro viene definito come  $w(t) := \sum_i \frac{|x_i(t)|}{\mu_i}$ ). [2+2pt].

Es. 1a) La condizione di stabilizzabilità è  $\rho < 1$ , dove  $\rho = \sum_{i=1}^k d_i \tau_i$ .

Si ha:  $\rho = (6 \cdot 3 + 4 \cdot 2 + 5 \cdot 4 + 2 \cdot 5) / 60 = 56 / 60 < 1$  o, è stabilizzabile

La CLAR è una politica non idly ed è stabile perché  $\rho < 1$ .

Quindi  $f_{CLAR} = \frac{1-\rho}{\delta} = \boxed{0.022 \text{ setup/ora}}$

1b)  $WIP_{RR} = J_{RR} (\gamma_i = 1/\tau_i) = \frac{P \cdot S}{2(1-\rho)} \sum_{i=1}^P d_i (1 - d_i \tau_i) = \boxed{960 \text{ pezzi}}$

Il contenuto medio a regime del buffer 1 è il ~~primo~~ <sup>primo</sup> elemento della sommatoria del  $WIP_{RR}$ :

$$\bar{x}_1 = \frac{PS}{2(1-\rho)} d_1 (1 - d_1 \tau_1) = \boxed{189 \text{ pezzi}}$$

(oppure la metà del picco raggiunto a regime del buffer cioè  $378/2$ ).

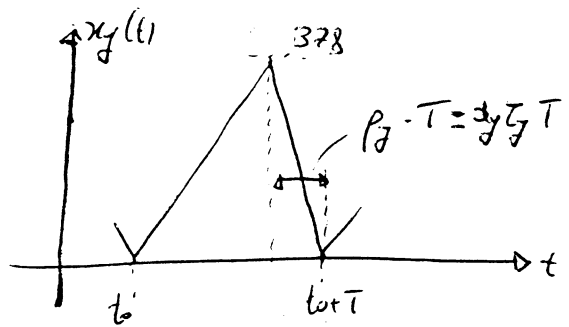
Dalla figura, il tempo in ciascun periodo della RR che la macchina dedica alla lavorazione di pezzi di tipo 1 è  $d_1 \cdot \tau_1 \cdot T$ . La percentuale perciò è data da:

$$\% (\text{parti 1}) = d_1 \cdot \tau_1 \cdot T / T = d_1 \cdot \tau_1 = 0.3 = \boxed{30 \%}$$

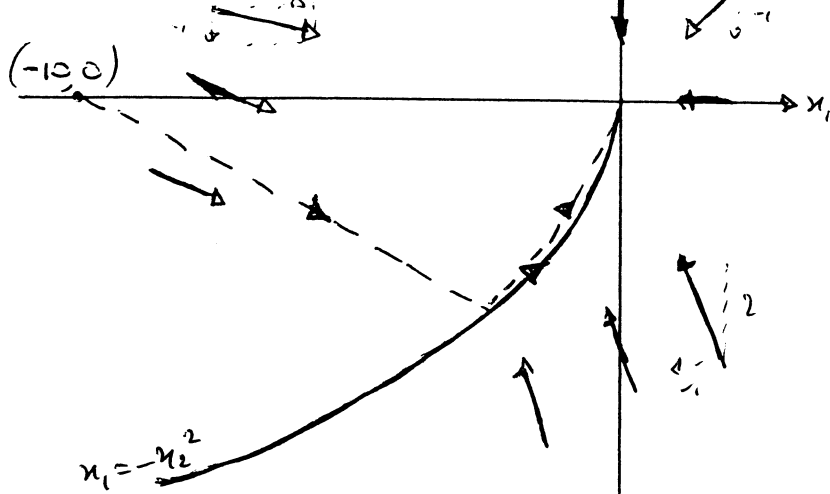
Es. 2a) Le politiche miopi sono ottime se:

$$\rho = d_1/\mu_1 + d_2/\mu_2 = \frac{2}{3} < 1 \quad \text{o$$

Le  $f_i(x_i)$  sono convesse, positive e nulle in 0 o



La politica ottima:



Nel 3° quadrante:

$$\mu_1 \frac{df_1}{dx_1} \geq \mu_2 \frac{df_2}{dx_2}$$

$$\frac{df_1}{dx_1} = \frac{x_1}{3} \quad \frac{df_2}{dx_2} = -\frac{x_2^2}{3}$$

Da cui:

$$x_1 \geq -x_2^2$$

La linea di confine è

$$x_1 = -x_2^2$$

-- = traiettoria ottima

2b)  $T_{clear} = \frac{w(0)}{1-\rho} = \frac{\frac{10}{3}}{1-\frac{1}{3}} = \boxed{10 \text{ ore}}$  (formula applicabile perché  $x_1(0) \leq 0$ )

2c) A  $t=8$  l'origine non è stata ancora raggiunta ( $T_{clear} = 10$ ).

$x(8)$  è sulla parabola. Infatti,  $x$  per essendo sempre sulla

retta arriva:  $x_1(8) = -10 + (\mu_1 - \alpha_2) \cdot 8 = -10 + 2 \cdot 8 = 6 > 0$  !!

(mettendo il sistema  $x_1(t) = -10 + 2t$ ,  $x_2(t) = -t$  con  $x_1(0) = -x_2^2(0)$  si può anche calcolare  $t_1$ , il tempo in cui la traiettoria incrocia la parabola, e si trova  $t_1 = 2.32 < 8$ ).

Si ha:  $w(8) = w(0) + \underbrace{(\rho-1)}_{\dot{w}} \cdot 8 = \frac{10}{3} + \left(-\frac{1}{3}\right) \cdot 8 = \underline{\underline{\frac{2}{3}}}$

A  $t=8$  ho:

$$\frac{|x_1(8)|}{3} + \frac{|x_2(8)|}{3} = w(8) = \frac{2}{3} \Rightarrow |x_1(8)| + |x_2(8)| = +2$$

$$\hookrightarrow x_1(8) + x_2(8) = -2$$

Inoltre:  $x_1(8) = -x_2^2(8)$  (sto sulla parabola)

Risolvo il sistema:

$$\begin{cases} x_1 = -x_2^2 \\ x_1 + x_2 = -2 \end{cases} \Rightarrow -x_2^2 + x_2 + 2 = 0 \Rightarrow x_2 = \frac{-1 \pm \sqrt{1+8}}{-2} = \begin{matrix} -1 \\ +2 \end{matrix}$$

Lo escludo perché:  $x_2(8) < 0$

$$\Rightarrow \begin{cases} x_2(8) = -1 \\ x_1(8) = -x_2^2(8) = -1 \end{cases}$$