

ПОСТРОЕНИЕ РАСПИСАНИЙ РЕАЛИЗАЦИИ ПРОЕКТОВ И ПРОГРАММ СЛОЖНЫХ ТЕХНИЧЕСКИХ СИСТЕМ

М.М. Митрахович, С.А. Губка
(представил проф. А.В. Королев)

Приведена графовая модель построения расписаний реализации проектов и программ сложных технических систем.

Выполнение комплексных программ создания сложных технических систем, включающих множество проектов создания отдельных видов таких систем, требует временной и ресурсной увязки действий различных организаций и их подразделений на всех этапах жизненного цикла для каждого проекта и для всей программы в целом. Каждая организация может быть задействована для выполнения работ по многим проектам программы. Планирование таких работ должно выполняться с особой тщательностью с целью наиболее рационального использования задействованных сил и средств. Модели теории расписаний [1,2] хорошо описывают объекты небольшой размерности и не всегда пригодны для решения сложных задач с большим числом ограничений, отражающих конфликтные ситуации различного характера, например, невозможность одновременного выполнения двух и более работ, необходимость согласования во времени действий разных организаций при выполнении проекта и т.д. Все вышесказанное требует разработки новых моделей, хорошо описывающих действия по планированию и выполнению комплексных программ. Одним из путей решения этой проблемы является использование графовых моделей [3], с помощью которых можно представить расписания выполнения работ.

Анализ существующих схем планирования и выполнения проектов сложных технических систем, исследование их структурных составляющих и характеристик позволили формализовано представить расписания реализации проектов в виде пространственно-временных графов.

Введем понятие пространственно - временного графа. Будем называть пространственно - временным графом ориентированный граф G с p вершинами (подразделения организаций, участвующих в выполнении проектов), заданными множеством $V = \{v_1, v_2, \dots, v_p\}$, и q ребрами

(взаимосвязи работ внутри и между организациями), заданными множеством $W = \{w_1, w_2, \dots, w_q\}$.

Множество вершин состоит из двух непересекающихся подмножеств $V^A = \{v_1^A, v_2^A, \dots, v_{p_A}^A\}$, где не допускается увеличение времени выполнения работ по сравнению с заданным, и $V^n = \{v_1^n, v_2^n, \dots, v_{p_n}^n\}$, где допускается увеличение времени выполнения работ по сравнению с заданным, то есть

$$V = \{V^A, V^n\}, \quad V^A \cap V^n = \emptyset, \quad p_A + p_n = p, \quad p_A, p_n \geq 0.$$

Каждой вершине $v_i \in V, i = \overline{1, p}$ поставим в соответствие некоторое множество временных интервалов (нормативное время выполнения работ),

$$B = \{b_1^i, b_2^i, \dots, b_j^i, \dots, b_{k_i}^i\},$$

где $b_j^i = \{N_j^i, K_j^i\}, j = \overline{1, k_i}$.

Множество ребер состоит из двух непересекающихся подмножеств

$$W^P = \{w_1^P, w_2^P, \dots, w_{q_P}^P\} \text{ (основные взаимосвязи работ) и}$$

$$W^X = \{w_1^X, w_2^X, \dots, w_{q_X}^X\} \text{ (дополнительные взаимосвязи работ), то есть}$$

$$W = \{W^P, W^X\}, \quad W^P \cap W^X = \emptyset, \quad q_P + q_X = q, \quad q_P, q_X \geq 0.$$

Каждому ребру $w_i \in W$ поставим в соответствие некоторый временной интервал (время на согласование и передачу выполненных работ) $r^i = [N^i, K^i]$.

Введем обозначение пространственно-временного графа G в виде следующей четверки параметров: $G\{V, B, W, R\}$, где V - множество вершин, B - множество временных интервалов вершин, W - множество ребер, R - множество временных интервалов ребер.

Временной интервал $\beta = [N^\beta, K^\beta]$ назовем обратным интервалу $\alpha = [N^\alpha, K^\alpha]$, если $N^\beta = K^\alpha, K^\beta = N^\alpha$ и будем обозначать $\beta = \alpha^{-1}$.

Введем на множестве пространственно-временных графов операции объединения и пересечения.

Объединением графов G_1 и G_2 будем называть граф

$$G_3\{V_3, B_3, W_3, R_3\} = G_1\{V_1, B_1, W_1, R_1\} \cup_G G_2\{V_2, B_2, W_2, R_2\},$$

в котором множества V_3, B_3, W_3, R_3 определяются следующим образом:

$$1. V_3 = (V_1 \cup V_2) \setminus (V_1 \cap V_2).$$

$$2. B_3^i = (B_1^i \cup B_2^i) \setminus (B^i)^*,$$

где $(B^i)^*$ - множество взаимобратных интервалов множеств B_1^i и B_2^i , $i = \overline{1, p}$ то есть, если $b_{1j}^i \in B_1^i, b_{2l}^i \in B_2^i$ и $b_{1j}^i = (b_{2l}^i)^{-1}$,

то $b_{1j}^i, b_{2l}^i \in (B^i)^*$. Между элементами b_{3j}^i множества B_3^i устанавливается отношение непосредственного предшествования.

3. $R_3 = (R_1 \cup R_2) \setminus R^*$, где R^* - множество взаимобратных интервалов множеств R_1 и R_2 , соответствующих одинаковым ребрам в W_1 и W_2 , то есть, если

$$r_1^i = [N_1^i, K_1^i] \in R_1, w_1^i \in W_1, r_2^k = [N_2^k, K_2^k] \in R_2, w_2^k \in W_2, \\ \text{и } r_1^i = (r_2^k)^{-1}, w_1^i = w_2^k, \text{ то } r_1^i, r_2^k \in R^*.$$

Элементы множества R_3 упорядочены в порядке неубывания начал интервалов, то есть $N^i \leq N^{i+1}$, а при $N^i = N^{i+1}$ - в порядке неубывания концов интервалов, то есть $K^i \leq K^{i+1}$.

4. $W_3 = (W_1 \cup W_2) \setminus W^*$, где W^* - множество ребер, временные интервалы которых принадлежат множеству R^* , то есть, если $r_1^i, r_2^k \in R^*$, то $w_1^i, w_2^k \in W^*$.

Введем операцию пересечения графов.

Пересечением графов G_1 и G_2 будем называть граф

$$G_3\{V_3, B_3, W_3, R_3\} = G_1\{V_1, B_1, W_1, R_1\} \cap_G G_2\{V_2, B_2, W_2, R_2\},$$

в котором множества V_3, B_3, W_3, R_3 определяются следующим образом:

$$1. V_3 = (V_1 \cup V_2) \setminus (V_1 \cap V_2).$$

$$2. B_3^i = \emptyset, i = \overline{1, |V_3|}, \text{ где } |V_3| - \text{мощность множества } V_3.$$

3. Множества W_3 и R_3 определяются следующим образом:

а) формируется множество

$$W^* = W_1^p \cup W_2^p \quad \text{и соответствующее ему подмножество}$$

$$R^* = R_1^p \cup R_2^p.$$

б) множество R^* упорядочивается в порядке возрастания начал интервалов, полученное упорядоченное множество обозначаем R^y ;

в) формируется множество W^y в соответствии с полученным множеством R^y .

г) выбирается пара соседних элементов множества R^y (и соответствующие элементы из множества W^y):

$$r_1^y = [T_n^k, K_k^i], w_1^y = (\mu_1, \mu_2),$$

$$r_{i+1}^y = [T_2^{i+1}, T_k^{i+1}], w_{i+1}^y = (v_1, v_2), i = 1, \overline{|\mathbf{R}^y| - 1};$$

д) для выбранной пары элементов определяется элемент множества $w_i^x \in W^x$ и $r_i^x \in R^x$ на основании следующего правила:

$$w_1^x = (\mu_2, v_1),$$

$$r_i^x = \begin{cases} [0, D], & \text{при } D < 0, \\ [0, 0], & \text{при } \mu_2 = v_1 (D = 0), \\ [T_k^i, T_k^i + \Delta t^{\mu_2 v_1}], & \text{при } D < 0 \end{cases}$$

где $D = T_n^{i+1} - T_k^i - \Delta t^{\mu_2 v_1}$, $\Delta t^{\mu_2 v_1}$ - длина ребра (μ_2, v_1) ;

е) $W_3 = W_3^x$, $R_3 = R_3^x$.

Пространственно - временной граф, состоящий из упорядоченных во времени последовательно чередующихся вершинных и реберных компонент, для любых двух соседних компонент $E^i(N_1, K_1)$ и $E^{lk}(N_2, K_2)$ которого справедливо условие: $K_1 = N_2$ при $i = l$ или $N_1 = K_2$ при $i = k$, будем называть элементарным пространственно - временным графом.

Элементарный граф соответствует последовательности действий различных организаций (их подразделений) при выполнении отдельного проекта.

Пространственно-временные графы, тождественные преобразования, операции на графах, анализ их свойств позволил формально представить построение расписаний в виде формульной зависимости, называемой формулой псевдорасписания.

Реализация формулы псевдорасписания позволяет получить расписание (так называемое псевдорасписание), не удовлетворяющее в общем случае требуемым условиям реализуемости. Множество условий реализуемости расписания образует множество проверок реализуемости и обозначается $\Pi = \{\pi_1, \pi_2, \dots, \pi_S\}$. Множество всех возможных псевдорасписаний, очевидно, может содержать некоторые псевдорасписания, удовлетворяющие отдельной проверке π_α (назовем их α реализуемыми псевдорасписаниями), и псевдорасписания, удовлетворяющие всем проверкам множества Π (назовем их реализуемыми псевдорасписаниями или собственно расписаниями).

Построение псевдорасписаний, удовлетворяющих условиям всех проверок, может быть реализовано различными способами, каждый из которых полагает решение следующих поэтапных задач:

- а) генерация тождественных графов;
- б) построение псевдорасписания по формуле псевдорасписания;
- в) проверка реализуемости псевдорасписания на заданном множестве проверок.

Различные подходы к решению этих поэтапных задач порождают различные варианты построения псевдорасписаний, удовлетворяющих условиям всех проверок.

ЛИТЕРАТУРА

1. Конвей Р., Максвелл В., Миллер Л. Теория расписаний. - М.: Наука, 1975.
2. Танаев В.С., Шкурба В.В. Введение в теорию расписаний. - М.: Наука, 1975.
3. Харрари Ф. Теория графов. - М.: Мир, 1973.