

## Modellazione discreta, progetto didattico

Simulazione & Logistica, I modulo  
Esercitazione n. 7

Corso di Laurea in Informatica Applicata  
Università di Pisa, sede di La Spezia  
A.a. 2008/09, I semestre



## Contenuti

- Bene e male, in generale
- Entità e insiemi
- Problemi interessanti, eventi e priorità
- Meccanismi della soluzione, diagrammi
- Metodi notevoli



## Bene e male, in generale

- UML e metodo di modellazione
- Bene (quasi tutti)
  - Diagrammi delle classi e degli oggetti
  - Diagrammi degli stati (insomma)
- Male (non tutti)
  - Transizioni senza eventi
  - Transizioni su condizioni
  - Stati come attività (tempo nullo)
  - Eventi generati da non si sa chi
  - Meccanismi alieni per la propagazione degli eventi
- Organizzazione del testo e discussione dei problemi





## Entità e insiemi

- BaseCC
  - Specializzata in BaseCCM, BaseCCS
  - 1 istanza
- ScanArea
  - $n$  istanze, statiche, fissate
- Ship
  - $k$  istanze, dinamiche, variabili
- Code
  - $n$  o 1 istanze di GS\_Queue
- ShipGen
- Obiettivo: Ship e ScanArea indipendenti dalle politiche



Giovanni A. Cignoni - SLo1: Simulazione - [www.di.unipi.it/~giovanni/](http://www.di.unipi.it/~giovanni/)

4



## Problemi interessanti

- Attitudini e doveri del bravo modellatore
  - Non inseguire “piccoli casi” particolari, almeno non subito
  - Però identificarli e discuterli
- Problema
  - Valutazione delle politiche in caso di eventi contemporanei
  - Navi e aree di scansione non possono essere autonome
- Casi particolari
  - Coda multipla, arrivi e disponibilità contemporanei
  - Coda singola, disponibilità contemporanee
  - Coda singola, valutazione contemporanea dell'anticipo
  - Arrivi e reindicamenti
  - Convenienza delle scelte



Giovanni A. Cignoni - SLo1: Simulazione - [www.di.unipi.it/~giovanni/](http://www.di.unipi.it/~giovanni/)

5



## Eventi e priorità

▫ GenShip	800 000	statica
▫ EndDeCharge	700 000	statica
▫ EndScan	600 000 + d (n) 500 000 + d (e)	dinamica
▫ ReCheck	500 000 - m/10	dinamica
▫ ShipArrival	400 000 - m/10	dinamica
▫ StartScan	200 000 + d (n) 100 000 + d (e)	dinamica
▫ StartService	000 000	statica



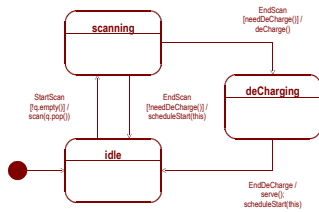
Giovanni A. Cignoni - SLo1: Simulazione - [www.di.unipi.it/~giovanni/](http://www.di.unipi.it/~giovanni/)

6

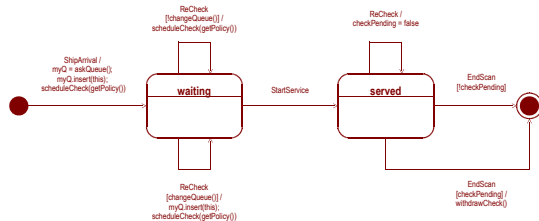
## Meccanismi della soluzione

- Gestione a “blocchi” degli eventi
  - Tutti gli eventi che liberano le risorse
  - Tutti gli eventi che le richiedono (con politiche da valutare)
  - Tutti gli eventi che le occupano
  - Introduzione del segnale StartScan
- Priorità dinamica
  - È una caratteristica del motore, sfruttiamola
  - Evitare di gestire l’invio dei soli StartScan corretti
  - Mantenimento minimo di informazioni in BaseCC
  - Mettere gli StartScan in agenda ordinati
  - Fare in modo che quelli inutili siano ignorati

## ScanArea, macchina a stati



## Ship, macchina a stati



## Metodi notevoli, 1

- void ScanArea::scan()
  - Toglie la nave dalla coda, aggiorna il tempo di uso effettivo, segnala alla nave lo *StartService*, programma l'*EndScan*.
- void ScanArea::deCharge()
  - Aggiorna i costi, programma l'*EndDeCharge*.
- GS\_Queue BaseCCS::askQueue()
  - {

```
sIdx = (sIdx + 1) % n;

foreach scan area sa, starting from sIdx,
  scheduleStart(sa);

return q;
}
```

## Metodi notevoli, 2

- GS\_Queue BaseCCM::askQueue()
  - {

```
mark all scan areas as candidate;

foreach candidate mark the best wrt queue;
if unique sa { scheduleStart(sa); return sa.q; }

foreach candidate mark the best wrt availability;
if unique sa { scheduleStart(sa); return sa.q; }

foreach candidate mark the best wrt type and actT;
if unique sa { scheduleStart(sa); return sa.q; }

sIdx = (sIdx + 1) % n;
starting from sIdx, get the first candidate sa
scheduleStart(sa); return sa.q;
}
```

## Metodi notevoli, 3

- Bool ScanArea::needDeCharge()
  - {

```
if (actT > DCTh*3600) {
  base.notServe(); return true;
}
if (deChargePolicy1)
  if (actT > DCTh*3600*dCP1P && base.askNextShip(saId) == -1) {
    base.notServe(); return true;
  }
if (deChargePolicy2) {
  actDist = DCTh*3600 - actT;
  ext0vfl = actT + base.askNextShip(saId)/NST - DCTh*3600;
  if ( ext0vfl > actDist*dCP2P ) {
    base.notServe(); return true;
  }
}
base.serve(); return false;
}
```



## Metodi notevoli, 4

- `int BaseCCM::NextShip(saId)`
  - Restituisce la massa della prima nave nella coda corrispondente alla *ScanArea*, o -1 se la coda è vuota
- `int BaseCCS::NextShip(aId)`
  - `{if (getCurT()!=cT) {cT=getCurT(); nS=0;} else nS++; if (q.lenght<=nS) return -1; else return q.getAt(nS).m;}`
- `void BaseCC::serve()`
  - `{if (getCurT()!=cT) {cT=getCurT(); nS=1;} else nS++;}`
- `void BaseCC::notServe()`
  - `{if (getCurT()!=cT) {cT=getCurT(); nS=0;} else nS=max(0, nS-1);}`

