

PROGRAMACIÓN ESTOCÁSTICA MULTIOBJETIVO CON AVERSIÓN AL RIESGO

LEÓN, JAVIER; PUERTO, JUSTO; VITORIANO, BEGOÑA

www.mat.ucm.es/humlog

Depto. Estadística e Investigación Operativa, Instituto de Matemática Interdisciplinar

UNIVERSIDAD COMPLUTENSE DE MADRID

Programación Estocástica Multiobjetivo

- *Programación estocástica multiobjetivo*: muy apropiada para problemas en muchos ámbitos (energía, finanzas, emergencias...):
 - Incertidumbre
 - Criterios múltiples

- Sea
$$\min_{x \in X} (f_1(x, \omega), \dots, f_K(x, \omega)) \text{ con } \omega \in \Omega$$

donde la distribución de ω se supone conocida.

- Es habitual considerar la distribución discreta (muchas veces como aproximación) denominándose *escenarios* a los posibles valores de la distribución: *programación estocástica*.

Aversión al riesgo en Programación Estocástica: CVaR

- Aversión al riesgo en *programación estocástica*:
 - Reducir el problema a un problema determinista con una característica de la distribución (habitual la media)
 - La media no es apropiada para aversión al riesgo (minimizar valores extremos)
 - **CVaR (Valor en riesgo condicional)**: Dada una función de distribución de una variable aleatoria X , $F_X(\omega)$, y $\beta \in \{0,1\}$ el β -CVaR es el valor esperado condicionado en la región $\{\omega: F_X(\omega) \geq \beta\}$.
 - Sea una variable aleatoria discreta que toma valores $\omega_1, \dots, \omega_J$ con probabilidades π_1, \dots, π_J , respectivamente, el β -CVaR se calcularía como:

$$\beta\text{-CVaR}(\omega_1, \dots, \omega_J) = \frac{\pi_{(1)}}{\beta} \omega_{(1)} + \frac{\pi_{(2)}}{\beta} \omega_{(2)} + \dots + \left(1 - \frac{\pi_{(1)} + \pi_{(2)} + \dots + \pi_{(j^*-1)}}{\beta}\right) \omega_{(j^*)}$$

- $(\omega_{(1)}, \dots, \omega_{(J)})$ vector ordenado de mayor a menor de $(\omega_1, \dots, \omega_J)$, y
- j^* tal que $\sum_{\{j < j^*\}} \pi_j < \beta$ y $\sum_{\{j \leq j^*\}} \pi_j \geq \beta$.

Aversión al riesgo en Programación Multiobjetivo: OWA con importancias

- **Operador de agregación OWA:**

Dados $a_1, \dots, a_K \in \mathfrak{R}$, el operador OWA de pesos $\lambda_1, \dots, \lambda_K$, tales que $\lambda_i \in \{0,1\}$ y $\sum_i \lambda_i = 1$, se define como

$$OWA(a_1, \dots, a_K) = \sum_i \lambda_i a_{(i)}$$

donde $(a_{(1)}, \dots, a_{(K)})$ es el vector ordenado de mayor a menor de (a_1, \dots, a_K) .

- Nota: $\lambda_i = \frac{1}{K}$ sería la media, $\lambda_1 = 1$ sería el máximo, $\lambda_K = 1$ sería el mínimo...

- **OWA con importancias: aplicación a promedio de peores casos con importancia total r**

- Dados $a_1, \dots, a_K \in \mathfrak{R}$, con importancias $w_1, \dots, w_K \in \mathfrak{R}$, tal que $\sum_i w_i = 1$, extensión del operador OWA para la media de los peores casos, ponderados por su importancia, cuya suma de importancias sea igual a r :

$$r\text{-OWA}(a_1, \dots, a_K) = \frac{w_{(1)}}{r} a_{(1)} + \frac{w_{(2)}}{r} a_{(2)} + \dots + \left(1 - \frac{w_{(1)} + w_{(2)} + \dots + w_{(j^*-1)}}{r}\right) a_{(j^*)}$$

siendo j^* tal que $\sum_{\{j < j^*\}} w_j < r$ y $\sum_{\{j \leq j^*\}} w_j \geq r$.

Aversión al riesgo en Programación Multiobjetivo Estocástica: OWA con importancias aplicado a CVaR de los criterios

- Sean $f_k^j(x)$ funciones a ser minimizadas en un conjunto factible X , con $k = 1, \dots, K$ representando objetivos con sus importancias u_k , y $j = 1, \dots, J$ escenarios con probabilidades π_j .
- Concepto de solución: **r -OWA de los β -CVaR de los criterios.**

$$h_r^\beta(x) = r\text{-OWA}(g_1^\beta(x), \dots, g_K^\beta(x))$$

$$\text{donde } g_k^\beta(x) = \beta\text{-CVaR}(f_k^{\omega_1}(x), \dots, f_k^{\omega_J}(x))$$

■ **Procedimiento:**

- **Paso 0:** Normalizar las funciones objetivo $f_k^j(x)$
- **Paso 1:** Determinar valores para r y β
- **Paso 2:** Para cada $x \in X$ y cada criterio definir $g_k^\beta(x)$ como la media del criterio k en los peores escenarios cuyas probabilidades suman β
- **Paso 3:** Para cada $x \in X$, definir $h_r^\beta(x)$ como la suma ponderada de los peores valores $g_k^\beta(x)$ cuyas importancias suman r

Ejemplo

- Sea un problema con 4 alternativas, 5 escenarios y 6 criterios.

- Valores de Alternativa 1:

$$0.793 = \frac{0.1 \times 0.86 + 0.2 \times 0.76}{0.3}$$

- ...

- Para las 4 alternativas:

$$0.927 = \frac{0.15 \times 0.93 + 0.02 \times 0.9}{0.17}$$

			Criteria					
			$w_1 = 0.20$	$w_2 = 0.10$	$w_3 = 0.20$	$w_4 = 0.25$	$w_5 = 0.15$	$w_6 = 0.10$
			k_1	k_2	k_3	k_4	k_5	k_6
scenarios	$\pi_1 = 0.15$	j_1	0.51	0.27	0.39	0.45	0.75	0.76
	$\pi_2 = 0.20$	j_2	0.58	0.65	0.47	0.26	0.90	0.24
	$\pi_3 = 0.30$	j_3	0.48	0.44	0.90	0.50	0.93	0.65
	$\pi_4 = 0.25$	j_4	0.76	0.18	0.01	0.90	0.56	0.02
	$\pi_5 = 0.10$	j_5	0.86	0.36	0.21	0.28	0.63	0.72
β -average, $\beta = 0.30$			0.793	0.580	0.900	0.833	0.930	0.728
r -OWA, $r = 0.17$			0.927					

	β -Averages						r -OWA
	$g_1^\beta(x)$	$g_2^\beta(x)$	$g_3^\beta(x)$	$g_4^\beta(x)$	$g_5^\beta(x)$	$g_6^\beta(x)$	$h_r^\beta(x)$
Alternative 1	0.793	0.580	0.900	0.833	0.930	0.728	0.927
Alternative 2	0.930	0.832	0.703	0.820	0.660	0.770	0.930
Alternative 3	0.765	0.775	0.468	0.643	0.950	0.883	0.943
Alternative 4	0.993	0.760	0.473	0.773	0.820	0.990	0.993

Cálculo en el caso continuo: programación matemática (I)

- Dados $k \in K$ y $x \in X$

$$\min_{x \in X} h_r^\beta(x)$$

$$f_k^{(1)}(x) \geq f_k^{(2)}(x) \geq \dots \geq f_k^{(\hat{j})}(x) \geq f_k^{(\hat{j}+1)}(x) \geq \dots \geq f_k^{(J)}(x)$$

$$1 = \underbrace{\pi_{(1)} + \pi_{(2)} + \dots + \pi_{(\hat{j}-1)}}_{< \beta} + \underbrace{\pi_{(\hat{j})} + \dots + \pi_{(J)}}_{\geq \beta}$$

$$g_k^\beta(x) = \frac{1}{\beta} \sum_j \hat{\pi}_j f_k^j(x) \quad \text{siendo} \quad \hat{\pi}_j = \begin{cases} \pi_j & j \in \{(1), \dots, (\hat{j}-1)\} \\ \beta - \sum_{j=(1)}^{j=(\hat{j}-1)} \pi_j & j = \hat{j} \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$$

- Puede calcularse como:

$$\max_{\tilde{u}_j} \frac{1}{\beta} \sum_{j=1}^J \tilde{u}_j \times f_k^j(x)$$

$$\text{s.t.} \quad \sum_{j=1}^J \tilde{u}_j = \beta$$

$$0 \leq \tilde{u}_j \leq \pi_j \quad j = 1, \dots, J$$

→

$$\max_{u_j} \sum_{j=1}^J u_j \times f_k^j(x)$$

$$\text{s.t.} \quad \sum_{j=1}^J u_j = 1$$

$$0 \leq u_j \leq \frac{\pi_j}{\beta} \quad j = 1, \dots, J$$

Dual

$$\min_{z, y_j} z + \sum_{j=1}^J \frac{\pi_j}{\beta} y_j$$

$$\text{s.t.} \quad z + y_j \geq f_k^j(x) \quad j = 1, \dots, J$$

$$z \text{ free, } y_j \geq 0$$

Cálculo en el caso continuo: programación matemática (II)

■ Así
$$g_k^\beta(x) \equiv \min_{z_k, y_{kj}} z_k + \sum_{j=1}^J \frac{\pi_j}{\beta} y_{kj} \quad \text{y} \quad \min_{x \in X} g_k^\beta(x) = \min_{z, y_j, x} z + \sum_{j=1}^J \frac{\pi_j}{\beta} y_j$$

s.t. $z_k + y_{kj} \geq f_k^j(x) \quad j = 1, \dots, J$ s.t. $z + y_j \geq f_k^j(x) \quad j = 1, \dots, J$

z_k free, $y_{kj} \geq 0 \quad j = 1, \dots, J$ z free, $y_j \geq 0 \quad j = 1, \dots, J$

$x \in X$

■ $h_r^\beta(x) = \frac{1}{r} \sum_k \hat{w}_k g_k^\beta(x)$ puede calcularse como

$\max_{t_k} \sum_k t_k \times g_k^\beta(x)$ $\sum_k t_k = 1$ $0 \leq t_k \leq \frac{w_k}{r} \quad k = 1, \dots, K$	Dual	$\min_{z, v_k} z + \sum_k \frac{w_k}{r} v_k$ $\text{s.t. } z + v_k \geq g_k^\beta(x) \quad k = 1, \dots, K$ $z \text{ free, } v_k \geq 0 \quad k = 1, \dots, K$	→	$\min_{z, v_k} z + \sum_k \frac{w_k}{r} v_k$ $\text{s.t. } z + v_k \geq \min_{z_k, y_{kj}} z_k + \sum_{j=1}^J \frac{\pi_j}{\beta} y_{kj} \quad \forall k$ $\text{s.t. } z_k + y_{kj} \geq f_k^j(x) \quad \forall j$ $z_k \text{ free, } y_{kj} \geq 0 \quad \forall j$ $z \text{ free, } v_k \geq 0 \quad \forall k$
--	------	---	---	--

Cálculo en el caso continuo: programación matemática (III)

$$\begin{aligned} \min_{z, v_k} \quad & z + \sum_k \frac{w_k}{r} v_k \\ \text{s.t.} \quad & z + v_k \geq \min_{z_k, y_{kj}} z_k + \sum_{j=1}^J \frac{\pi_j}{\beta} y_{kj} \quad \forall k \\ & \text{s.t.} \quad z_k + y_{kj} \geq f_k^j(x) \quad \forall j \\ & \quad \quad z_k \text{ free}, y_{kj} \geq 0 \quad \forall j \\ & z \text{ free}, v_k \geq 0 \quad \forall k \end{aligned}$$

equivale a

$$\begin{aligned} \min_{z, v_k, z_k, y_{kj}} \quad & z + \sum_k \frac{w_k}{r} v_k \\ \text{s.t.} \quad & z + v_k \geq z_k + \sum_{j=1}^J \frac{\pi_j}{\beta} y_{kj} \quad \forall k \\ & z_k + y_{kj} \geq f_k^j(x) \quad \forall k, j \\ & y_{kj} \geq 0 \quad \forall k, j \\ & z_k \text{ free}, v_k \geq 0 \quad \forall k \\ & z \text{ free} \end{aligned}$$

$$\min_{x \in X} h_r^\beta(x) \quad \text{equivale a}$$

$$\begin{aligned} \min_{z, v_k, z_k, y_{kj}, x} \quad & z + \sum_k \frac{w_k}{r} v_k \\ \text{s.t.} \quad & z + v_k \geq z_k + \sum_{j=1}^J \frac{\pi_j}{\beta} y_{kj} \quad \forall k \\ & z_k + y_{kj} \geq f_k^j(x) \quad \forall k, j \\ & y_{kj} \geq 0 \quad \forall k, j \\ & z_k \text{ free}, v_k \geq 0 \quad \forall k \\ & z \text{ free} \\ & x \in X \end{aligned}$$

Aplicación a un problema de ejemplo: problema de la mochila estocástico multivariante

- Problema de la mochila sentido minimización

$$\begin{aligned} \min_{x_i} \quad & \left\{ f_k^j(\mathbf{x}) := \sum_i (1 - x_i) b_{kj}^i \quad \forall k, j \right\} \\ \text{s.t.} \quad & \sum_i v_i x_i \leq V \quad \forall i \\ & x_i \in \{0, 1\} \quad \forall i \end{aligned}$$

- Sin aversión al riesgo

$$\begin{aligned} \min_{x_i} \quad & \sum_{k,j} w_k \pi_j \sum_i (1 - x_i) b_{kj}^i \\ \text{s.t.} \quad & \sum_i v_i x_i \leq V \quad \forall i \\ & x_i \in \{0, 1\} \quad \forall i \end{aligned}$$

- Con aversión al riesgo

$$\begin{aligned} \min_{z, v_k, z_k, y_{kj}, x_i} \quad & z + \sum_k \frac{w_k}{r} v_k \\ \text{s.t.} \quad & z + v_k \geq z_k + \sum_{j=1}^J \frac{\pi_j}{\beta} y_{kj} \quad \forall k \\ & z_k + y_{kj} \geq \sum_i (1 - x_i) b_{kj}^i \quad \forall k, j \\ & \sum_i v_i x_i \leq V \quad \forall i \\ & y_{kj} \geq 0 \quad \forall k, j \\ & x_i \in \{0, 1\} \quad \forall i \\ & z_k \text{ free}, v_k \geq 0 \quad \forall k \\ & z \text{ free} \end{aligned}$$

Aplicación a un problema de ejemplo: Resultados computacionales

- 243 casos generados aleatoriamente (volumen y beneficio). Equiprobables y utilidades iguales
- Medidas de comparación

$$\Delta_{\text{avg}} := 100 \frac{f_{\text{MIP}}(x_{\text{MSP}}^*) - z_{\text{MIP}}^*}{z_{\text{MIP}}^*}$$

$$\Delta_{\text{tail}} := 100 \frac{f_{\text{MSP}}(x_{\text{MIP}}^*) - z_{\text{MSP}}^*}{f_{\text{MSP}}(x_{\text{MIP}}^*)}$$

r	β	MSP					MIP				
		Min	Mean	Median	Max	Std	Min	Mean	Median	Max	Std
0.33	0.05	0.03	1.94	1.87	5.68	1.42	0.28	4.37	4.21	9.18	2.43
	0.10	0.02	1.70	1.61	5.68	1.44	0.18	3.54	2.85	9.18	2.42
	0.50	0.00	0.93	0.52	4.46	1.08	0.00	1.57	0.92	4.99	1.46
0.50	0.05	0.03	1.87	1.90	4.30	1.30	0.29	3.58	3.30	6.73	1.89
	0.10	0.02	1.65	1.14	4.30	1.37	0.13	2.87	2.47	6.59	1.86
	0.50	0.00	0.72	0.54	3.51	0.75	0.00	1.07	0.79	3.79	1.01
0.67	0.05	0.03	1.64	1.17	3.93	1.24	0.32	3.04	3.06	6.15	1.62
	0.10	0.01	1.50	1.10	3.93	1.31	0.12	2.43	2.02	5.84	1.58
	0.50	0.00	0.60	0.50	3.16	0.66	0.00	0.80	0.59	3.64	0.81

Aplicación a un problema de ejemplo: Resultados computacionales

- Primer caso: 50 objetos, 5 escenarios y 3 criterios. Equiprobables y utilidades iguales
- Medidas de comparación

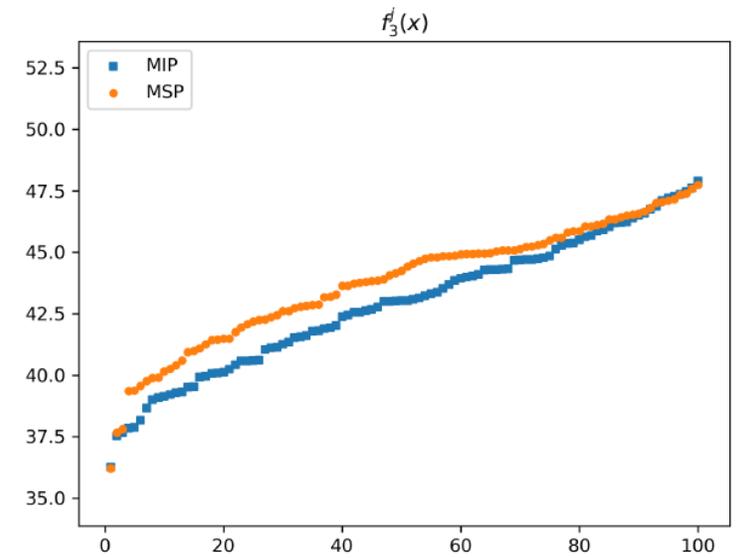
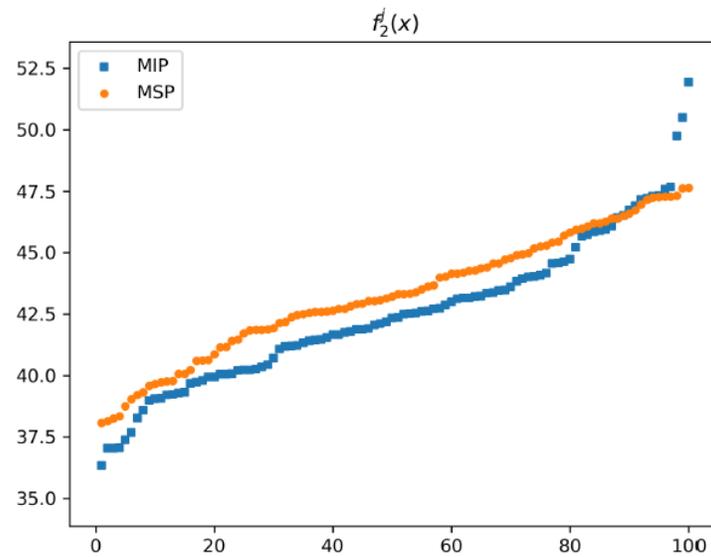
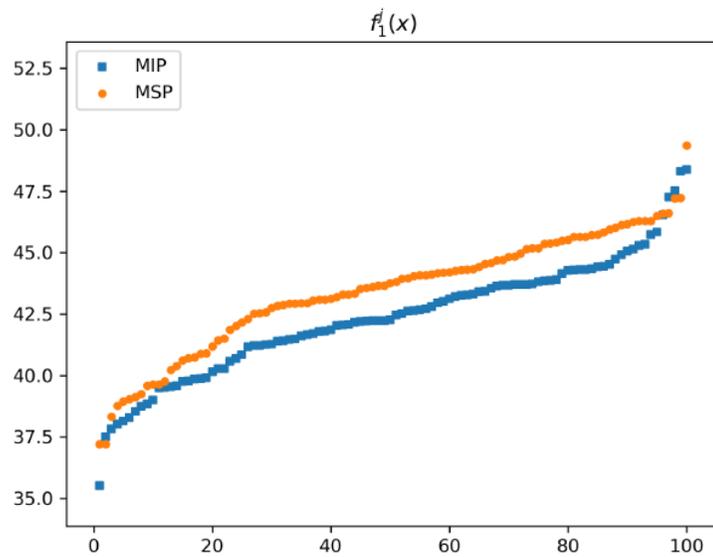
$$\Delta_{\text{avg}} := 100 \frac{f_{\text{MIP}}(x_{\text{MSP}}^*) - z_{\text{MIP}}^*}{z_{\text{MIP}}^*}$$

$$\Delta_{\text{tail}} := 100 \frac{f_{\text{MSP}}(x_{\text{MIP}}^*) - z_{\text{MSP}}^*}{f_{\text{MSP}}(x_{\text{MIP}}^*)}$$

	(a) MSP Solution			(b) MIP Solution			
	k_1	k_2	k_3		k_1	k_2	k_3
j_1	11.97	11.26	11.00	j_1	9.65	10.75	9.71
j_2	11.96	9.92	13.71	j_2	11.19	10.17	14.90
j_3	13.48	13.51	10.92	j_3	14.05	13.55	9.40
j_4	13.62	13.13	13.71	j_4	14.12	13.00	13.35
j_5	12.94	11.35	13.47	j_5	13.64	10.33	11.42

Aplicación a un problema de ejemplo: Resultados computacionales (II)

- Caso: 200 objetos, 100 escenarios (eje X menor a mayor), 3 criterios. Parámetros: $r = 0.33$, $\beta = 0.05$



Aplicación a un problema de ejemplo: Resultados computacionales (III)

- 100 Casos: 100 objetos, 25 escenarios y 6 criterios. $r = 0.5$, $\beta=0.1$

	t_{MSP}	t_{MIP}	Δ_{time}	MSP Δ_{avg}	MIP Δ_{tail}
mean	16.98	0.20	91.31	2.03	3.09
std	46.57	0.03	254.68	1.12	1.49
min	0.53	0.14	2.81	0.16	0.86
25%	1.37	0.17	6.73	1.18	2.09
50%	3.74	0.19	19.72	1.93	2.81
75%	15.50	0.21	86.19	2.52	3.51
max	404.70	0.34	2175.82	5.67	8.57

Conclusiones

- Un nuevo concepto de solución para problemas de Decisión Multicriterio Estocástica con aversión al riesgo
- Un procedimiento de cálculo mediante programación lineal (salvo definición del conjunto de soluciones)
- Aplicación a un problema ejemplo: problema de la mochila
- Resultados:
 - La solución neutral al riesgo (media) es bastante peor en los escenarios extremos y criterios con peor logro, empeorando bastante más que la solución propuesta empeora la media (%)
 - Es más clara la diferencia en los casos extremos cuanto menores son r y β (mayor aversión al riesgo)
 - El tiempo de ejecución aumenta claramente, aunque admitiendo un 1% de GAP se reduce drásticamente
- La aplicación de este modelo debe hacerse cuando quede claro que existe aversión al riesgo tanto frente a la aleatoriedad como a un bajo logro de algunos criterios