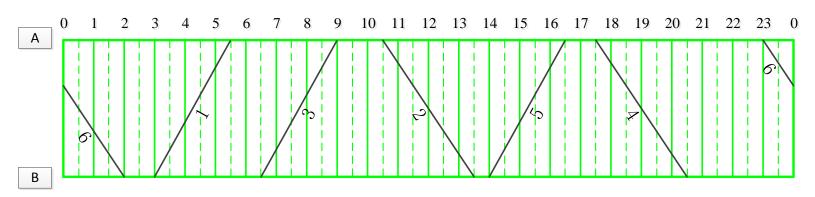
#### (一) 机车周转图问题的描述

➤ 标准的机车周转图问题: 机车周转图,指的是在运行图已知的情况下,确定机车牵引列车次序的技术图表文件。一般来说,这一类问题的已知条件包括列车时刻表(也即运行图)、机务段和折返段的最短在站停留时间等。

例1.某一列车运输图,如下图所示,上下行列车数相等,均为 3列:



其中B站为机务段所在站;停留时间标准为3小时;A站为折返段所在站,停留时间标准为1.5小时。

问如何设定机车牵引列车的次序,使得使用的机车最少,在站非标准停留的时间最短?

有时上述的机车周转问题根据区段和线路实际情况的不同,需要考虑如下的因素:

- 1. 运行图中上下行列车数是否相等。
- 2. 牵引区段是否固定。
- 3.机车的牵引定数是否都相同。
- 4.是否考虑单机走行。

这些因素要根据实际情况添加相应的约束,相应的模型的复杂程度会有所增加。

# (二) 机车周转问题的数学模型:

➤上下行列车数相等,牵引区段固定且不考虑单机走行情况下,0/1决策变量代表列车运行线与列车运行线之间的机车牵引关系,取1表示机车牵引完运行线后接着牵引运行线。定义表示如果机车牵引完运行线,再牵引运行线所需要的间隔时间;定义0/1参数表示机车牵引完运行线后接着牵引运行线是否跨0点,跨0点取1,不跨取0。首先应根据运行图计算所有和的值(由于运行图是一个以24小时为周期的周期图,因此在计算时注意保证满足停站时间标准)。

例1中的数学模型为:

目标函数:

$$\min n = x_{12}\lambda_{12} + x_{14}\lambda_{14} + x_{16}\lambda_{16} + x_{32}\lambda_{32} + x_{34}\lambda_{34} + x_{36}\lambda_{36} + x_{52}\lambda_{52} + x_{54}\lambda_{54} + x_{56}\lambda_{56}$$

$$+ x_{21}\lambda_{21} + x_{23}\lambda_{23} + x_{25}\lambda_{25} + x_{41}\lambda_{41} + x_{43}\lambda_{43} + x_{45}\lambda_{45} + x_{61}\lambda_{61} + x_{63}\lambda_{63} + x_{65}\lambda_{65}$$

$$\min T = (x_{12}d_{12} + x_{14}d_{14} + x_{16}d_{16}) + (x_{32}d_{32} + x_{34}d_{34} + x_{36}d_{36}) + (x_{52}d_{52} + x_{54}d_{54} + x_{56}d_{56}) + (x_{21}d_{21} + x_{41}d_{41} + x_{61}d_{61}) + (x_{23}d_{23} + x_{43}d_{43} + x_{63}d_{63}) + (x_{25}d_{25} + x_{45}d_{45} + x_{65}d_{65})$$

$$\min \Delta^{2} = (x_{12}d_{12} + x_{14}d_{14} + x_{16}d_{16} - 90)^{2} + (x_{32}d_{32} + x_{34}d_{34} + x_{36}d_{36} - 90)^{2} + (x_{52}d_{52} + x_{54}d_{54} + x_{56}d_{56} - 90)^{2} + (x_{21}d_{21} + x_{41}d_{41} + x_{61}d_{61} - 180)^{2} + (x_{23}d_{23} + x_{43}d_{43} + x_{63}d_{63} - 180)^{2} + (x_{25}d_{25} + x_{45}d_{45} + x_{65}d_{65} - 180)^{2}$$

约束条件: (每条运行线由且只由一台机车牵引)

$$x_{12} + x_{14} + x_{16} = 1$$

$$x_{21} + x_{41} + x_{61} = 1$$

$$x_{32} + x_{34} + x_{36} = 1$$

$$x_{23} + x_{43} + x_{63} = 1$$

$$x_{24} + x_{25} + x_{45} + x_{65} = 1$$

$$x_{25} + x_{45} + x_{65} = 1$$

$$x_{21} + x_{23} + x_{25} = 1$$

$$x_{12} + x_{32} + x_{52} = 1$$

$$x_{12} + x_{32} + x_{52} = 1$$

$$x_{14} + x_{34} + x_{54} = 1$$

$$x_{16} + x_{36} + x_{56} = 1$$

这是一个多目标规划模型,第一个目标是使用的机车数最小; 第二个目标是机车在站的停留时间最短: 第三个目标是机车 的运用最均衡。第一个目标的优先级别高于第二个高于第三 个,在求解中可先利用CPLEX对第一个目标进行求解,然后 第一个目标作为约束,对第二个目标进行求解,然后将第二 个目标作为约束,对第三个目标求解。得出的结果,即为机 车周转图的优化结果。

## (三) 计算机模型的OPL语言:

## 模型文件编码:

```
{string} STrain =...;//上行列车
```

{string} XTrain =...;//下行列车

float ADistance[STrain][XTrain]=...; //机车牵引完上行列车再去牵引下行列车所间隔的时间

float BDistance[XTrain][STrain]=...; //机车牵引完下行列车再去牵引上行列车所间隔的时间

int Ak[STrain][XTrain]=...; //机车牵引完上行列车再去牵引下行列车时是否 跨0点

int Bk[XTrain][STrain]=...; //机车牵引完下行列车再去牵引上行列车时是否 跨0点

```
模型文件编码(续):
dvar int+ AX[STrain][XTrain];
dvar int+ BX[XTrain][STrain];
minimize (sum(i in STrain, j in XTrain) Ak[i][j]*AX[i][j] + sum(i in STrain, j
in XTrain) Bk[j][i]*BX[j][i]); //所用机车数最小
subject to{
 forall(i in STrain)
  {sum(j in XTrain) AX[i][j]==1;}
 forall(i in STrain)
  {sum(j in XTrain) BX[j][i]==1;}
 forall(i in XTrain)
  {sum(j in STrain) AX[j][i]==1;}
 forall(i in XTrain)
  {sum(j in STrain) BX[i][j]==1;}
```

#### 数据文件编码:

```
STrain=\{"1", "3", "5"\}; \\ XTrain=\{"2", "4", "6"\}; \\ ADistance=[[300, 720, 1050], [90, 510, 840], [1080, 1500, 390]]; \\ BDistance=[[810, 1020, 1470], [390, 600, 1050], [1500, 270, 720]]; \\ Ak=[[0, 0, 0], [0, 0, 0], [1, 1, 0]]; \\ Bk=[[1, 1, 1], [1, 1, 1], [1, 0, 0]]; \\ \label{eq:stance}
```

## (四)运行求解:

```
运行配置文件后,求解结果如下:
// solution (optimal) with objective 2
AX = [[1]]
      0 01
      [0 \ 1 \ 0]
      [0\ 0\ 1]];
BX = [[1 \ 0 \ 0]]
      [0 \ 1 \ 0]
       [0 0 1]];
这说明该运行图最少需要模型求解的2台加上牵引跨0点运行
线6的1台总共3台机车进行牵引。
```

在求解出第一个目标的解后,可将第一个目标作为约束,也即此时可将

sum(i in STrain, j in XTrain) Ak[i][j]\*AX[i][j] + sum(i in STrain, j in XTrain) Bk[j][i]\*BX[j][i]==2;

加入约束式中,将目标改为:

minimize (sum(i in STrain) (sum(j in XTrain)

ADistance[i][j]\*AX[i][j]-90) + sum(i in STrain) (sum(j in XTrain)

BDistance[j][i]\*BX[j][i]-180));

在求解出第一个目标的解后,可将第一个目标作为约束,也即此时可将

sum(i in STrain, j in XTrain) Ak[i][j]\*AX[i][j] + sum(i in STrain, j in XTrain) Bk[j][i]\*BX[j][i]==2;

加入约束式中,将目标改为:

minimize (sum(i in STrain) (sum(j in XTrain)

ADistance[i][j]\*AX[i][j]-90) + sum(i in STrain) (sum(j in XTrain)

BDistance[j][i]\*BX[j][i]-180));

```
运行配置文件,结果为:
// solution (optimal) with objective 2520
AX = [0]
         10]
         [1 \ 0 \ 0]
         [0 0 1]];
BX = [[0 \ 1 \ 0]]
         [1\ 0\ 0]
         [0\ 0\ 1]];
```

再将

sum(i in STrain) (sum(j in XTrain) ADistance[i][j]\*AX[i][j]-90) + sum(i in STrain) (sum(j in XTrain) BDistance[j][i]\*BX[j][i]-180)==2520;

加入约束,将目标改为

minimize (sum(i in STrain) pow(sum(j in XTrain)

ADistance[i][j]\*AX[i][j]-90,2) + sum(i in STrain) pow(sum(j in

XTrain) BDistance[j][i]\*BX[j][i]-180,2));

```
运行配置文件后,求解结果为:
// solution (optimal) with objective 1175400
AX = [[1]]
         0 0]
         [0 \ 1 \ 0]
         [0\ 0\ 1]];
BX = [[1 \ 0 \ 0]]
         [0 \ 1 \ 0]
         [0\ 0\ 1]];
```

由这一结果,可知例1的机车周转图如下所示:

