

La robotique et sa répercussion sur la société moderne

La répartition des emplois en fonction du phénomène de robotisation

Groupe

KRISNI Almehdi GOJAK Zlatan MOISSINAC Xavier BADRIOUICHE Mohamed

Sommaire

- 1. Introduction
- 2. La robotisation des transports
- 3. Le modèle de prévision statistique
- 4. Le modèle en grille et la variation active
- 5. Les entreprises fabricantes et l'économie industrielle
- 6. La modélisation finale
- 7. Conclusion

Introduction

Contexte de la recherche et de la modélisation

La robotisation des transports

- 1. La prise en compte de paramètres simples
- 2. Un premier modèle

La prise en compte de paramètres simples

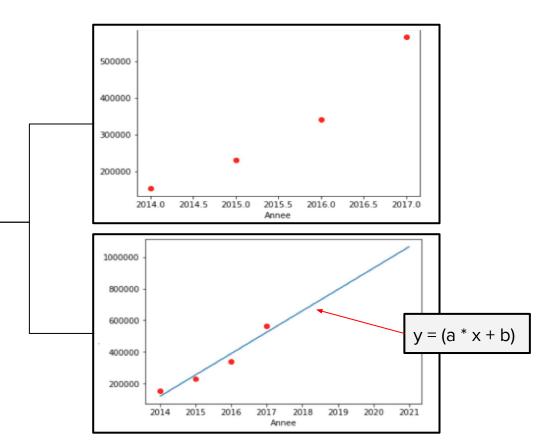
Un premier modèle

Le modèle de prévision statistique

- 1. La régression linéaire
- 2. La régression exponentielle

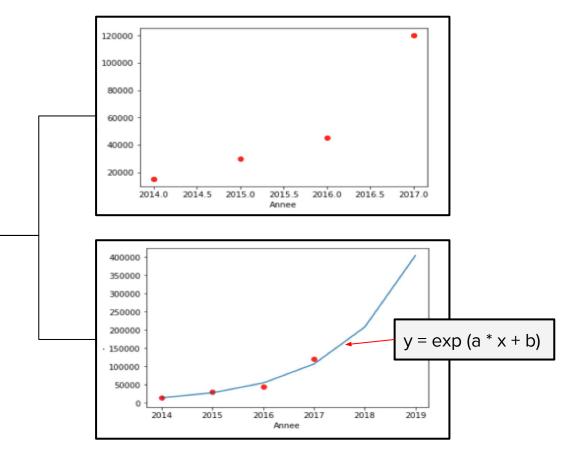
La régression linéaire

```
def evolution lineaire dico (D, annee fin):
    """dict[int:int] * int -> dict[int:float]"""
    #al : number, bl : number, i : int, a : float,
    #k : int, v : int
   liste2=[]
   newlistex=[]
   i = 0
   for k in D:
       i = i+1
       newlistex.append(i)
       liste2.append(D[k])
   a1 = np.array(newlistex)
   b1 = np.array(liste2)
    (a,b,rho,x,y) = linregress(a1,b1)
   #k int, v : number, donnee : dict[int:float]
   k = 0
    j = annee fin
    donnee = dict()
   while j > 0:
       k = k + 1
       donnee[k] = round((a*k)+b, 2)
        if (donnee[k] < 0 and (a*k) < 0):
            print("La derniere année est", k+2018)
            return donnee
        j = j-1
   return donnee
```

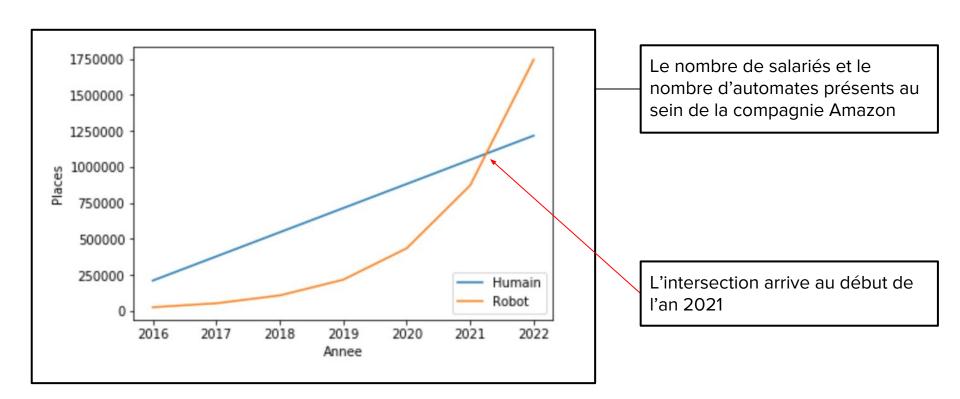


La régression exponentielle

```
def evolution expo dico 2 (D, annee fin):
   """dict[int:int] * int -> dict[int:float]
   Hyp : Adapter à partir de la fonction polytfit
   #a1 : number, b1 : number, i : int, a : float,
   #k : int, v : int
   liste2=[]
   newlistex=[]
    temp = 0
   i = 0
    for k in D:
        i = i+1
       newlistex.append(i)
       liste2.append(D[k])
       temp = k+1
       temp2 = i+1
   x = np.array(newlistex)
   y = np.log(liste2)
   (a,b) = np.polyfit(x, y,1)
   #k int, v : number, donnee : dict[int:float]
    k = 1
   i = annee fin
   donnee = dict()
    while i > 0:
       donnee[k] = round(np.exp(a*k)*np.exp(b),2)
        k=k+1
       temp2 = temp2 +1
       j = j-1
    return donnee
```



Un cas d'étude



Le modèle en grille et la variation active

- 1. Une vision plus pratique
- 2. La variation active des paramètres et sa conséquence

Une vision plus pratique

```
def rplcmt_homme_usine_grille (grid, lignes_grid, colonnes_grid, proba_rplcmt) :
   i = 0
   # j : int
   i = 0
   # r : int
   while (i < lignes_grid) :
       while (j < colonnes_grid) :</pre>
           r = 100 - random.randint(0,100)
           if (r < proba rplcmt) :
               # i2 : int
               i2 = 0
               # j2 : int
               i2 = 0
               for i2 in range(i-1,i+2) :
                   for j2 in range(j-1,j+2):
                       if ((i2 >= 0) and (i2 < lignes grid) and (j2 >= 0) and (j2 < colonnes grid))
                            if ((j2 == j) \text{ and } (i2 == i)):
                                grid[i2][j2] = 'R'
                           if (grid[i2][j2] != 'R') :
                                grid[i2][j2] = ' '
               i = i + 1
           j = j + 1
       i = i + 1
       j = 0
   return grid.copy()
```

Méthode d'affichage possédant avantages et inconvénients

```
'H' ' 'R' ' ' 'H' 'H' 'H' 'H' 'H'
        ' ' ' ' ' ' ' ' R' ' ' ' ' H'
' ' 'R' ' ' 'H' ' ' ' ' ' ' ' ' H' 'H'
            ' ' ' ' ' H' ' ' ' R' ' ' ' ' H'
  ' ' 'R' ' ' ' ' ' ' 'H'
```

La variation active de paramètres

"Rien ne reste figé, tout est mouvement."

- KRISNI Almehdi, 2019

```
def rplcmt_homme_usine_grille_n_années_dvlpmt_robots (grid, lignes_grid, colonnes_grid, proba_rplcmt, n_années,
    #grid_act = grid

# list_grid : dict[int:np]
dict_grid = dict()

dict_grid[0] = grid

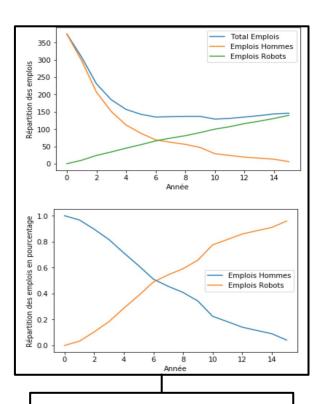
proba_remplacement = proba_rplcmt

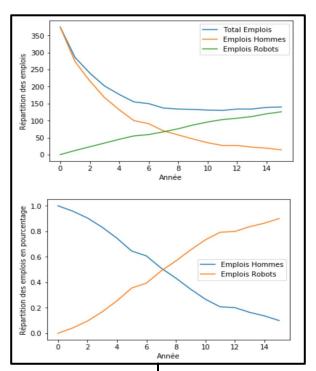
for x in range(1,n_années+1) :

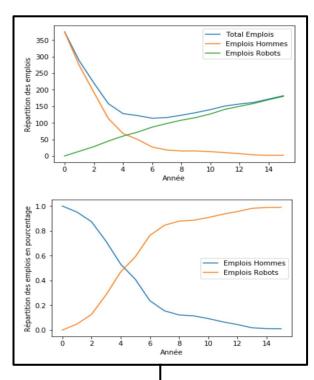
    proba_remplacement = proba_remplacement + random.randint(0,dev_robot)
    dict_grid[x] = rplcmt_homme_usine_grille(dict_grid[x-1].copy(),lignes_grid,colonnes_grid,proba_rplcmt)
    return dict_grid
```

Afin de créer cette variation active, on permet à la variable "proba_rplcmt" d'augmenter de manière aléatoire

Des différences créées par la variation active







Aucune variation active :

- Probabilité fixée à 0.05
- Variation fixée à 0.00

Variation active faible:

- Probabilité fixée à 0.05
- Variation fixée à 0.02

Variation active forte:

- Probabilité fixée à 0.05
- Variation fixée à 0.05

Les entreprises et l'économie sectorielle

- 1. L'évolution du capital d'une entreprise et du prix d'un robot
- 2. La clé d'un modèle plus complet et réaliste

Le capital et la production

La clé d'un modèle plus complet et réaliste

La modélisation finale

Une combinaison gagnante

Une combinaison gagnante