

JD 路线结果检测 使用说明

Amoiensis

2019.09.21

更多项目相关文件, 请见: https://github.com/Amoiensis/JD_Logistics_Scheduling/

赛题链接: <https://jdata.jd.com/html/detail.html?id=5>

OVERVIEW:

本程序适用于 JD GOC 城市物流调度 A 榜赛题。

希望本项目对本次赛题有兴趣的同学，进行结果的可行性检验有所帮助。

SCALE: (Customer:1000//Charger:100//Warehouse:1)

(项目及比赛相关数据, 仅限于学习交流使用! 请勿传播!)

CONTENT:

1. inputdistancetime_0_1101.txt
2. inputnode_0_1101.txt
3. JD 检测.exe

STEP:

步骤一：

删除 CVS 文件第一行（标题行）

输出结果文件CSV文件为派车调度结果，下方为实例结果：

表 4 派车调度结果样例(参考 Result.csv) 测试的csv文件请删除第一行标题

派车单号	车型	顺序	配送中心 出发时间	配送中心 返回时间	里程 (m)	运输成本 (元)	充电成本 (元)	等待成本 (元)	固定成本 (元)	总成本 (元)	充电 次数
DP0001	1	0;2:100;3;10;12;0	08:00	13:00	63489	761.87	0	0	200	961.87	0
DP0002	1	0;5:105;0;7;1002;6;0	08:45	14:00	56709	680.51	50	3.05	200	933.56	1
DP0003	1	0;8:108;0;10;1;102;0	08:00	14:25	12458	149.50	0	16.05	200	365.55	0
...
DP1000	2	0;9:1006;0;106;23;0	09:24	13:30	3458	48.41	50	0	300	398.41	1

A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O
trans_code	vehicle_ty	dis_seq	distribute	distribute	distance	trans_cost	charge	co	wait_cost	fixed_use	total_cost	charge_cnt		
DP0001	1	0.411327	8.43	16.39	107747	1292.96	50	0	28.4	200	1571.36	1	第一行（标题行）请删除	
DP0002	1	0.654307	13.24	16.04	31222	374.66	0	0	0	200	574.66	0		
DP0003	1	0.553288	8.54	15.46	74668	896.02	0	31.6	0	200	1127.62	0		
DP0004	1	0.793520	13.21	15.34	33777	405.32	0	0	0	200	605.32	0		
DP0005	1	0.220153	8.51	16.44	113144	1357.73	50	0	200	1607.73	1			

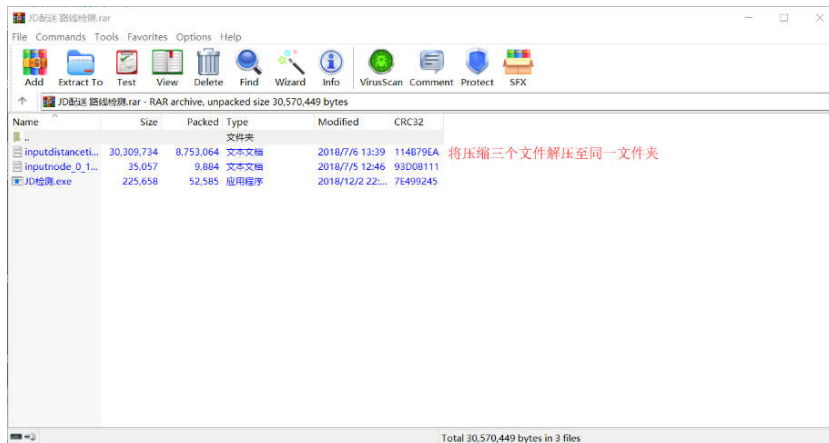
第一行（标题行）请删除

步骤二：

在 cvs 表格最后加上一个 “\$” (用于标注文件的结尾)

[illegible]

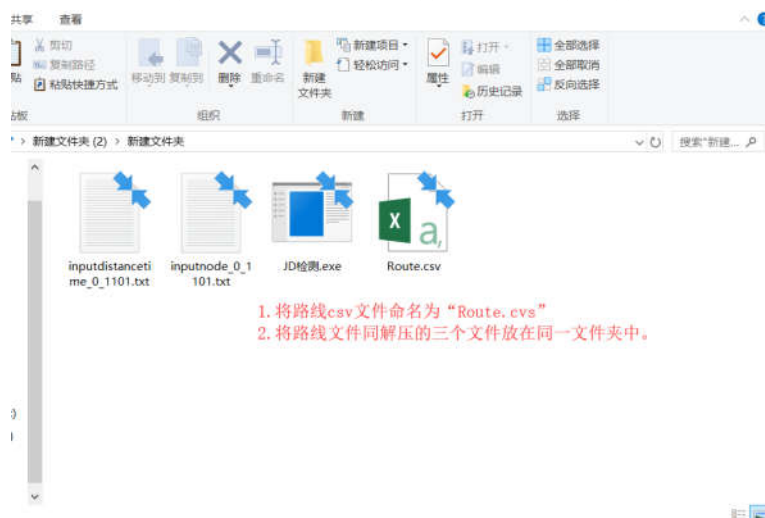
请在csv表格的最后 加上一个 "\$"

**步骤三:**

将压缩的三个文件解压到同一个文件夹下。

步骤四:

1. 将路线 csv 文件命名为“Route.csv”
2. 将路线文件同解压出的三个文件放在同一个文件夹中。

**步骤五:**

点击 JD 检测.exe，进行路线可行性检测。
程序会依据路线具体情况做出反馈。

```
total_cost = 314137.60
*****JD 路线测试*****
注：成本计算可能可能存在一定偏差（约5%），正在完善！
目前可以用于测试路线是否可行。
使用遇到问题，请截图发送至：276003961@qq.com
***** 感谢使用！*****
请按任意键继续...
```

ATTENTION:

1. 由于成本的计算由于运算问题，程序给出的成本可能不准确（误差约为 5%），请谅解，正在努力解决。
2. 程序使用 C 语言编写，windows 平台测试可以使用。
3. 在具体使用中，如遇到问题请截图发送给我，我将努力改善程序的稳定性和准确性。

（邮箱：yxp189@protonmail.com）

4. 作者能力有限，错误类型难以全部考虑，如有不足，还请指正。
5. 程序及相关文件仅供学习交流使用，**未经作者允许，请勿传播。**