



智能图书馆派送路径优化

周意尧 戴承江 杨逍宇 樊铧纬

2024年6月11日



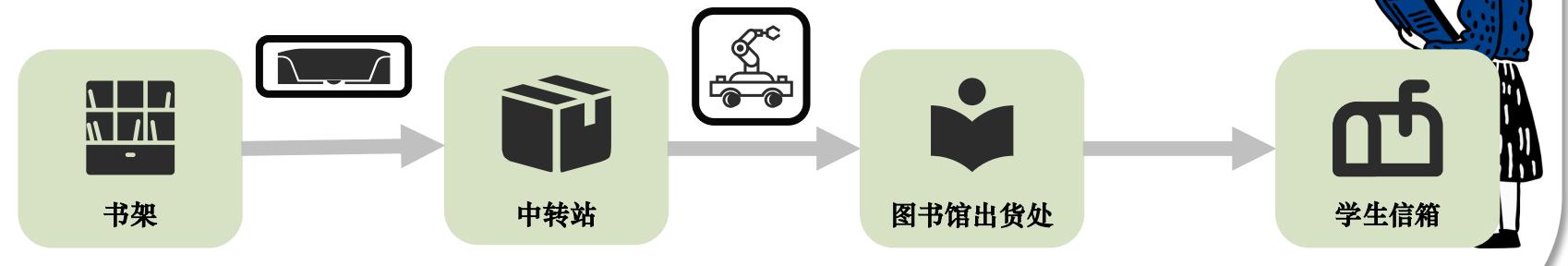
背景导入

国民人均阅读量 ↑

找不到书、忘记还书



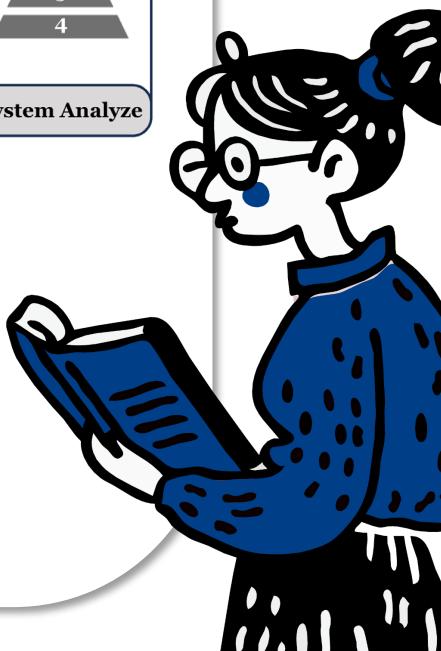
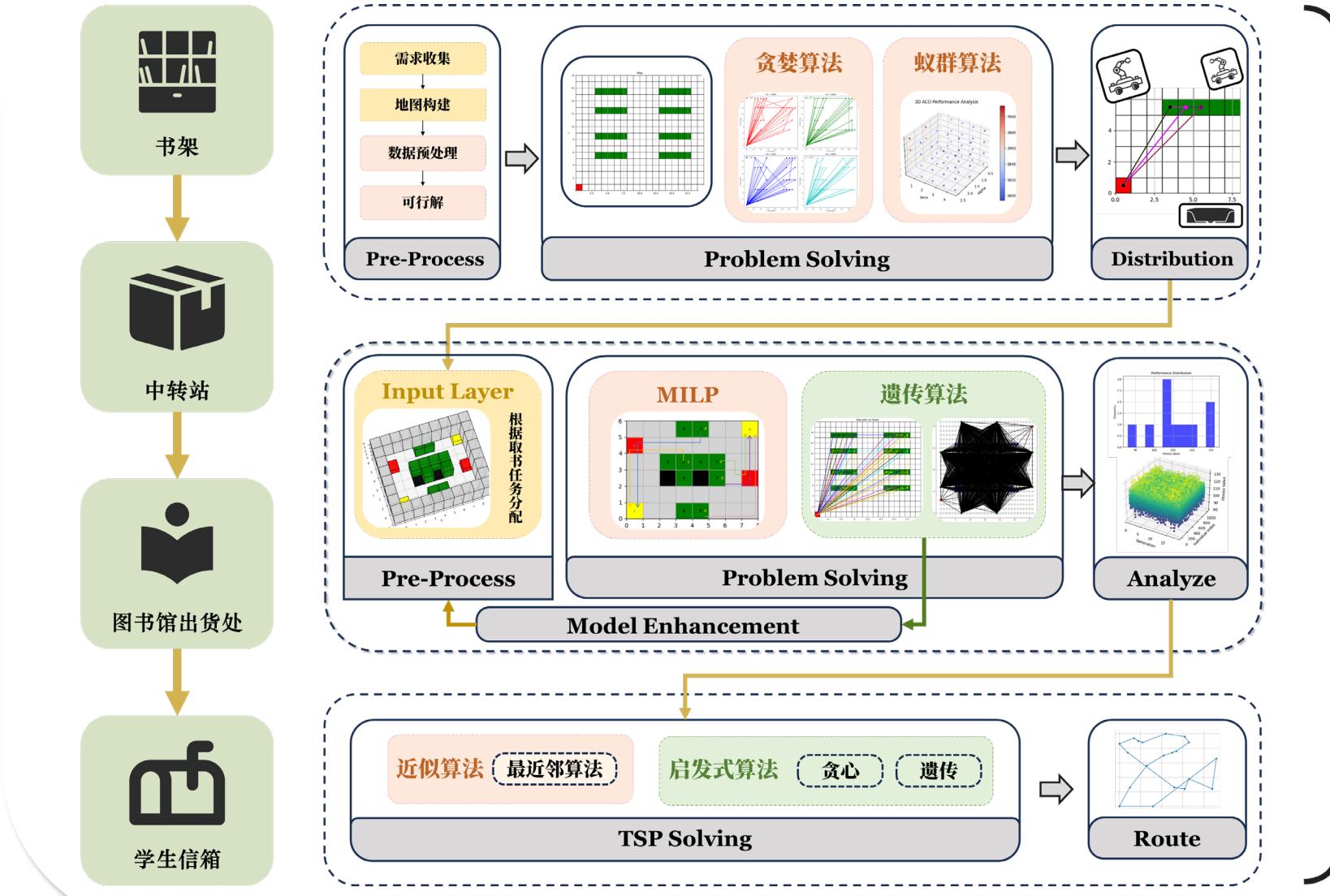
便捷、高效的借阅服务需求 ↑



网上预定 — 自动分拣 — 送书上门



工作框架





书架



中转站



图书馆出货处



学生信箱

问题一定义

小车将已经打包好的书籍
送往每一位同学的信箱中



TSP 旅行商问题

模型构建

目标函数

$$\min \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n d_{ij} x_{ij}$$

每个城市必须仅被访问一次

$$\sum_{j=1}^n x_{ij} = 1, \forall i \in n \quad \sum_{i=1}^n x_{ij} = 1, \forall j \in n$$

从起点城市出发，回到起点城市

$$\sum_{i=1}^n x_{i1} = 1, \sum_{j=1}^n x_{1j} = 1$$

避免子回路

$$\sum_{i=1, i \neq j}^n \sum_{k=1, k \neq i, k \neq j}^n x_{ik} x_{kj} \leq n - 1, \forall j \in n$$



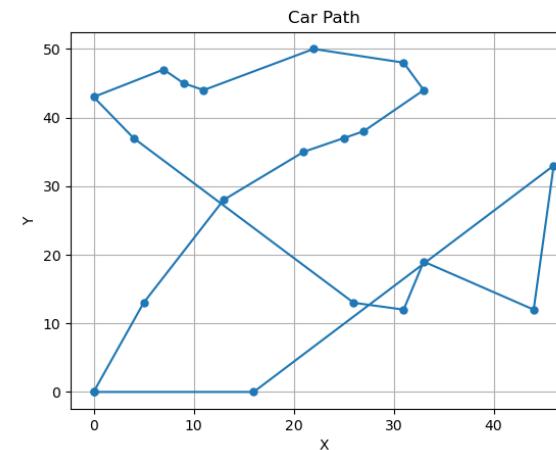
算法实现

最佳路径：

(0, 0) (5, 13) (13, 28) (21, 35) (25, 37) (27, 38) (33, 44) (31, 48) (22, 50)
(11, 44) (9, 45) (7, 47) (0, 43) (4, 37) (26, 13) (31, 12) (33, 19) (44, 12)
(46, 33) (16, 0) (0, 0)

路径长度： 242.97992405372588

可视化结果





书架



中转站



图书馆出货处



学生信箱

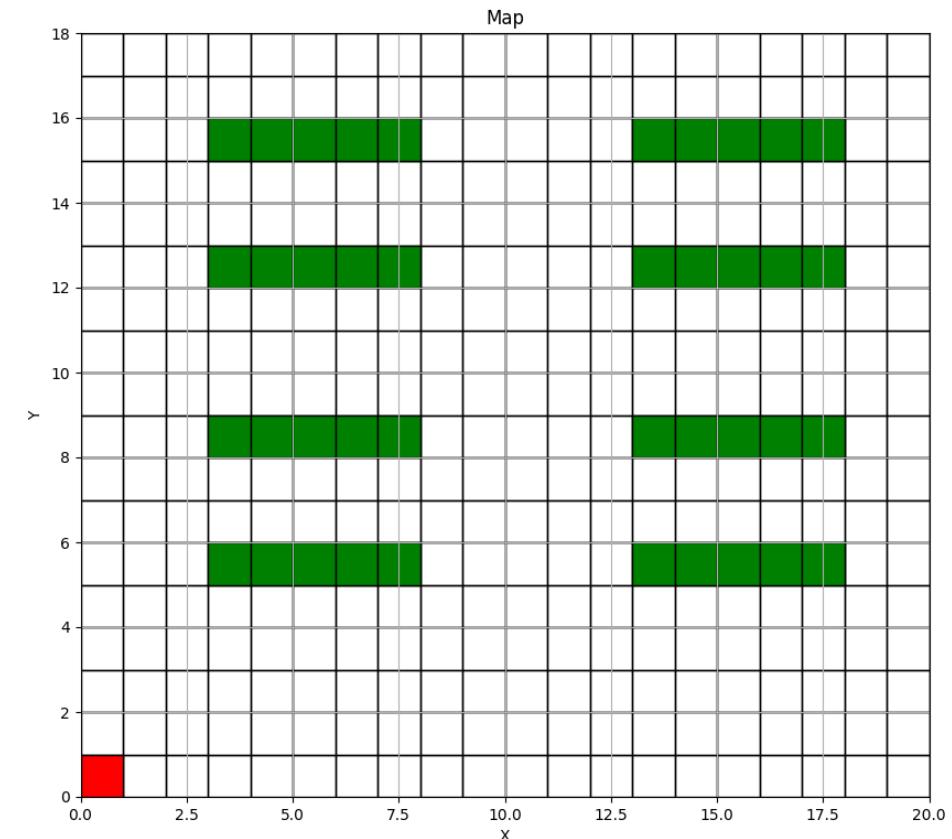
问题二定义

N 辆机器人同时取书

从起始位置出发往返书架取书

每个机器人一次最多M本书

规划机器人路径使总路径最短





书架



中转站



图书馆出货处



学生信箱

目标函数

配送量不能超过书架的需求量

$$0 \leq y_{ik} \leq q_i, i \in N, k \in C$$

至少有一辆运输小车为书架进行配送

$$\sum_{i=0}^N \sum_{k=1}^M x_{ijk} \geq 1, j \in N$$

到达某点的车辆数应该等于离开该点的车辆数

$$\sum_{i=0}^N x_{ipk} - \sum_{j=0}^N x_{pjk} = 0, p \in N, k \in C$$

所有书架的取书任务必须全部被完成

$$\sum_{k=1}^M y_{ik} = q_i, i \in N$$

运输小车不超载

$$\sum_{i=1}^N y_{ik} \leq Q, k \in C, 0 < q_i < Q, i \in N$$

限制没有回路

$$\sum_{i=0}^N \sum_{j=0, j \neq i}^N x_{ijk} \leq |s| - 1, 2 \leq |s| \leq n - 1$$

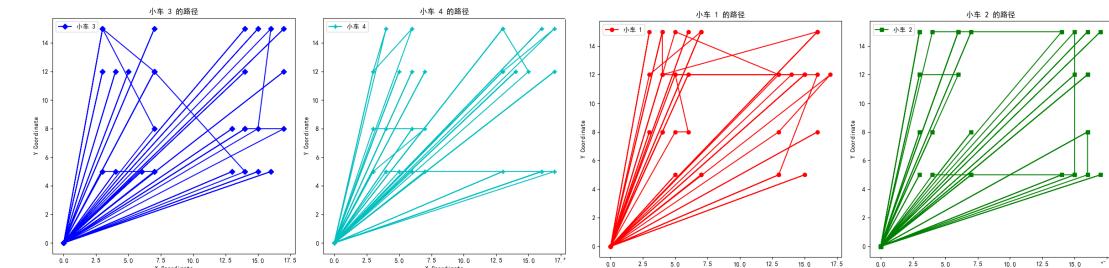
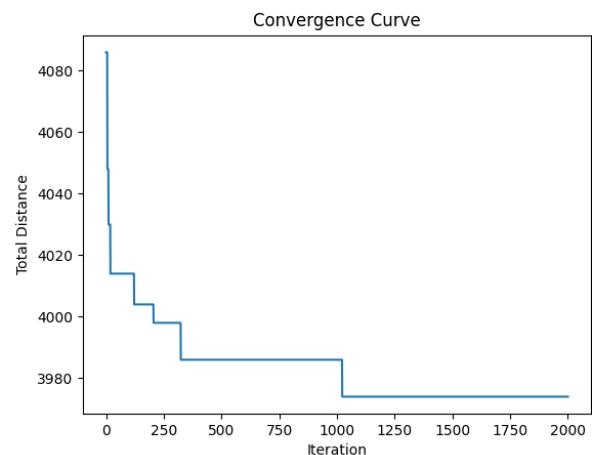
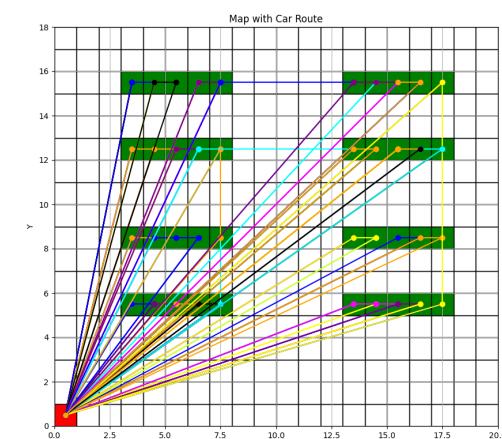
$$Z = \min \sum_{i=0}^N \sum_{j=0, j \neq i}^N \sum_{k=1}^M x_{ijk} \cdot d_{ij}$$



算法实现 —— 贪婪算法

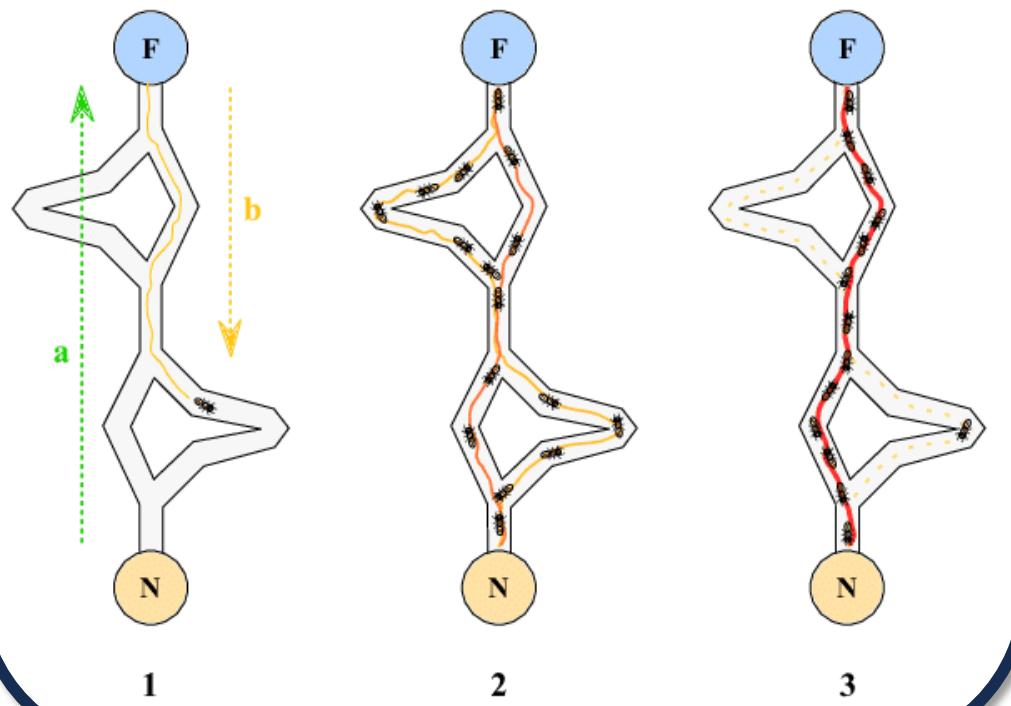
```
1: function generate_initial_solution
2:   初始化解决方案列表和剩余需求
3:   while 剩余需求大于 0 do
4:     初始化路线，从原点开始
5:     初始化剩余容量为车辆容量
6:     while 剩余容量大于 0 且剩余需求大于 0 do
7:       找到可访问的书架并随机访问一个书架
8:       if 剩余容量大于等于书架需求 then
9:         将书架添加到路线中
10:        更新剩余容量和需求
11:      else
12:        将书架添加到路线中
13:        更新书架需求和剩余容量为 0
14:      end if
15:    end while
16:    将路线添加到解决方案中
17: end while
```

结果





蚁群算法



科学家发现，蚁群可以在有障碍物的环境下，找到一条最短到达食物的路径。

蚂蚁在路径上释放信息素。
后到的蚂蚁沿**信息素浓度高**的路径行走。

在所有可能的路径中，由于**往返最短路径**花的时间少，通过频率高，所以信息素浓度高。

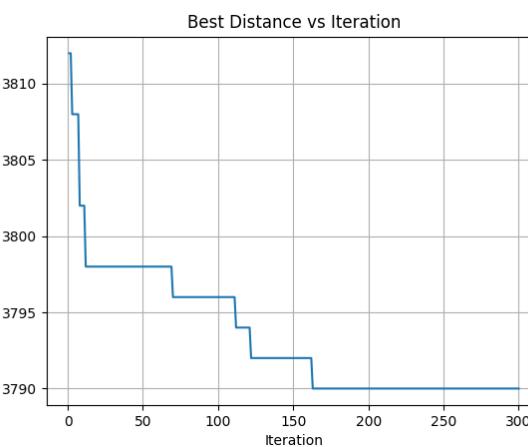
这又会吸引更多蚂蚁走这条路径，
形成**正反馈**。

每只蚂蚁只关注局部信息 —— 群体的智能涌现



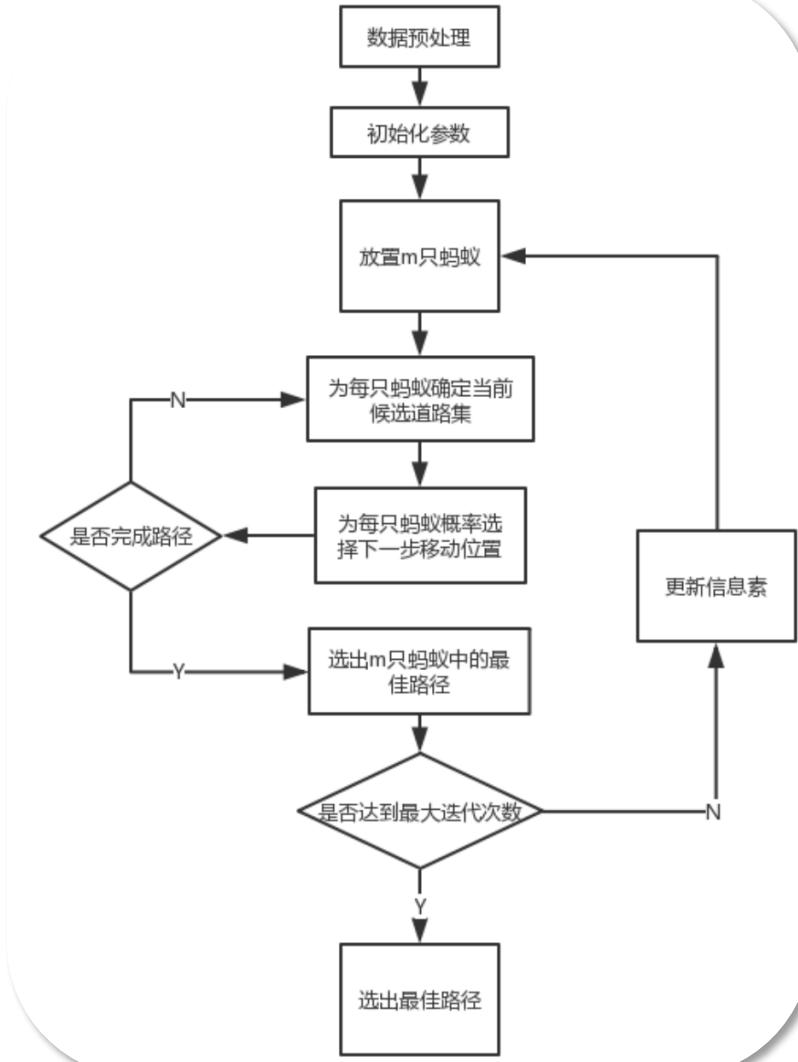
算法实现

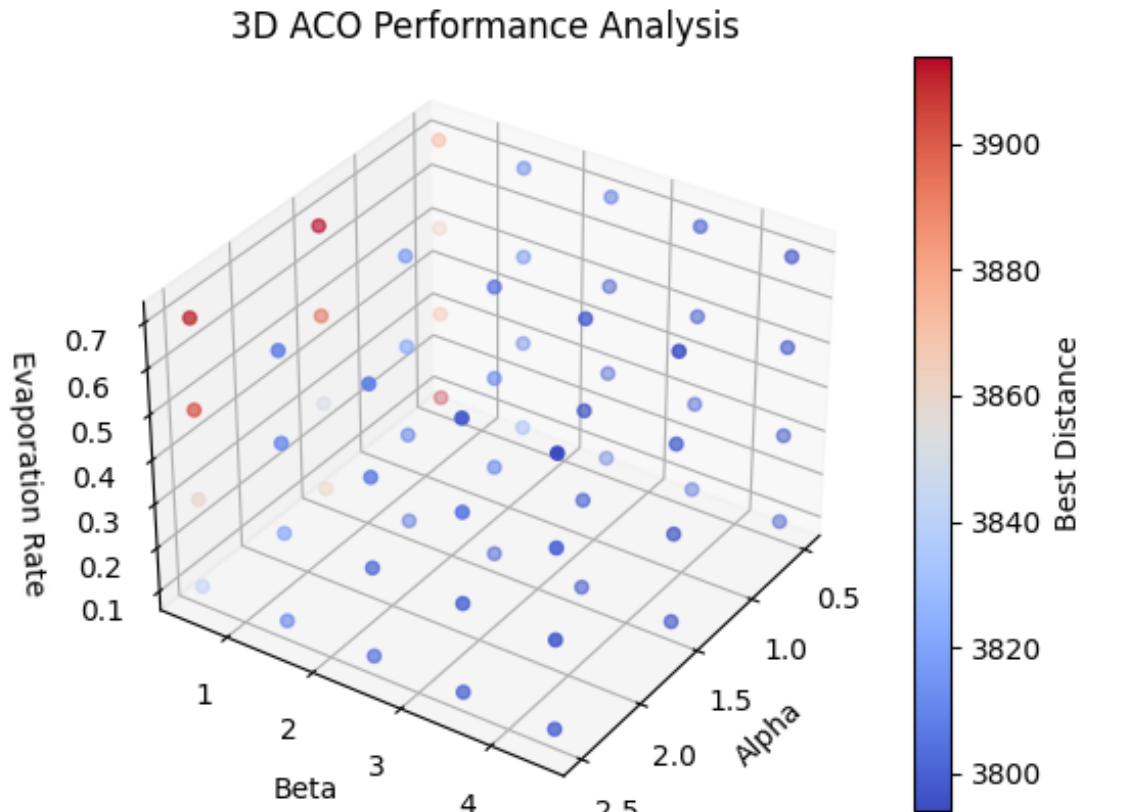
结果



相对于贪婪算法
其收敛速度更快，
需要的迭代次数更少

蚁群觅食	蚁群优化算法
蚁群	搜索域内的一组有效解
信息素	信息素浓度变量
蚁巢到食物的一条路径	一个有效解
找到的最短路径	问题最优解





灵敏度分析

Alpha、Beta、信息素浓度

- Alpha 参数控制信息素的重要性
- Beta 参数控制启发式信息的影响力
- 较低的蒸发率有助于保留有价值的路径信息



书架



中转站



图书馆出货处

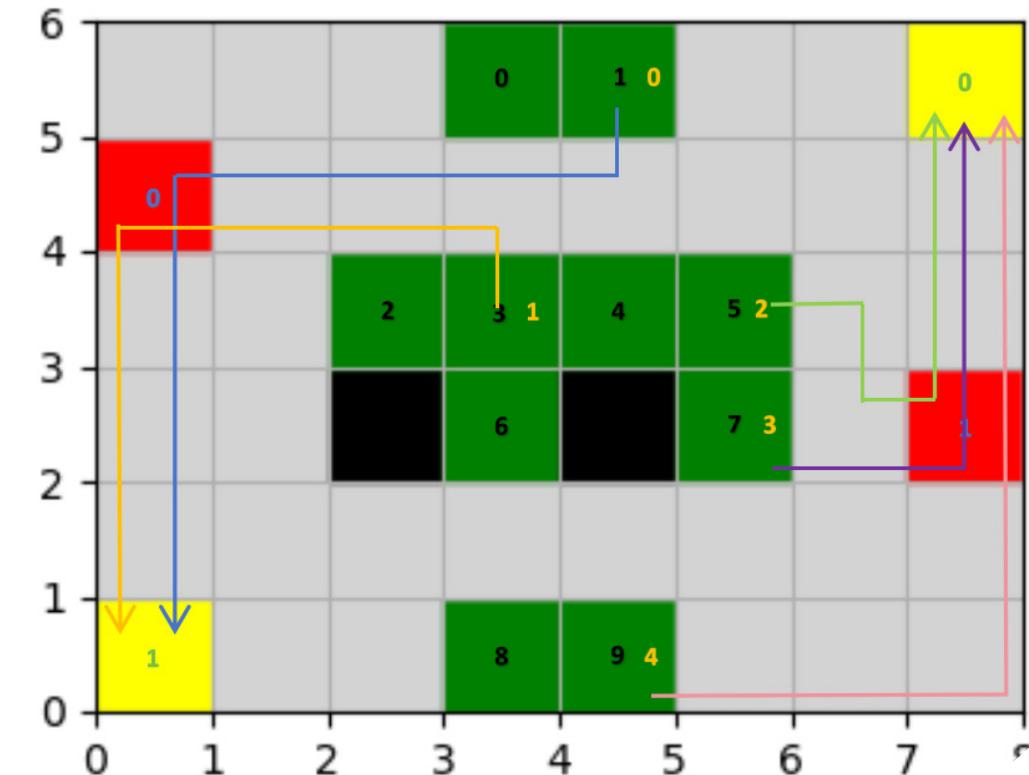


学生信箱

问题三定义

从起始位置出发，先前往储位取下装有预定订单中书籍的托盘，然后送往挑选处将订单中需要的书籍挑选出去，挑选完成之后，如果托盘中没有书籍，则前往托盘回收处，如果仍然有书籍，则将托盘送回货架上

托盘运行总路径长度最短





模型构建——4类约束

1. 托盘内书本数量与预约订单匹配约束

考虑托盘 i 在拣选工位应被挑选走的第 h 种书的数量小于第 i 得数量

考虑若托盘 i 被挑

应大于 0

预 约 盘 内 订 单 书 匹 配 数 约 量 束 与
若托盘 i 没有被挑选走，则从所有托盘中，
则从所有托盘中，
盘中的书籍全部被挑选走。

如果没有被挑选完，
则从所有托盘中，
盘中的书籍全部被挑选走。

2. 托盘与书籍挑选节点

考虑托盘 i 至多前往一

托 盘 托 盘 i 前往拣选点与书籍匹 配 挑 选 节 工作台 m 的行走路线长度 d_{im}

$d_{im} + M(3 - f_{ir}) \leq d_{iqm}$

托 盘 i 从储位 q_i 到拣选点 m 的行走路线长度 d_{iqm}

3. 如果托盘还有书籍，则需要放到空储位节点

考虑若托盘 i 没有被挑选出前往拣选工位，则托盘 i 中必有书籍存在

如果托盘 i 在被拣选完后，托盘 i 中的书籍还没有被挑选走，则需要放到一个空储位节点。如果托盘 i 中的书籍全部被挑选走，则不需要为其分配空盘回收位。

4. 若托盘无书籍，则考虑托盘与回收节点的匹配

考虑托盘 i 中的书籍全部被挑选走，则从托盘 i 中挑选出来的书籍数量等于托盘 i 中拥有的书籍数量总和

$$\sum_{h \in H} k_{ih} - \sum_{h \in H} O_{ih} + M(1 - y_i) \geq 0, \forall i \in I$$

托盘 i 在被拣选完商品后，至多前往一个空盘回收位

$$\sum_{r \in R} f_{ir} \leq 1, \forall i \in I$$

考虑如果托盘 i 被挑选后没有书籍，则分配一个回收处，如果挑选后没有书籍，则不分配回收处

$$\sum_{r \in R} f_{ir} = y_i, \forall i \in I$$

托盘 i 没有被挑选出前往拣选工作台，则不需要为其分配空盘回收位

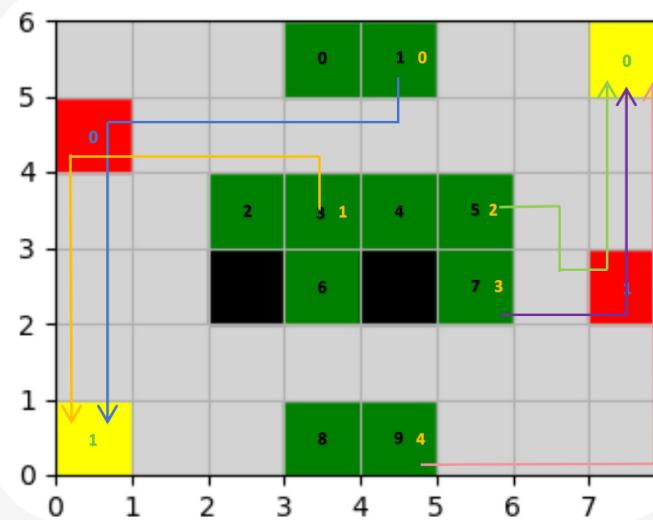
$$x_i - \sum_{r \in R} f_{ir} \geq 0, \forall i \in I$$

若托盘与回收节点的匹配，则考虑托盘与空盘回收位的匹配。

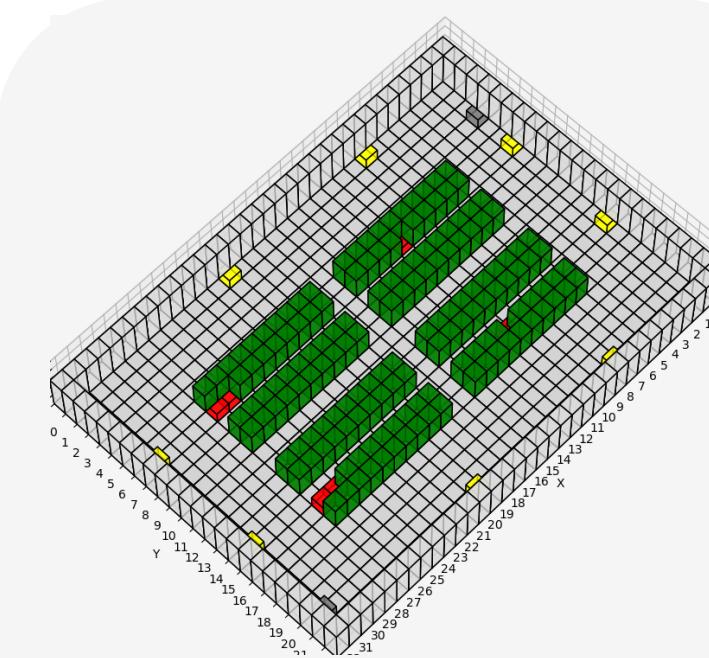


分类处理

预订书籍 = 当前处理书籍
预订书籍 > 当前处理书籍



小地图验证

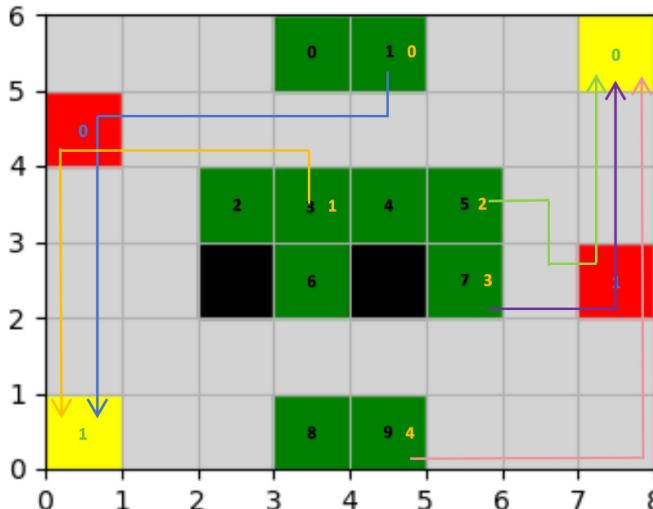


大地图测试

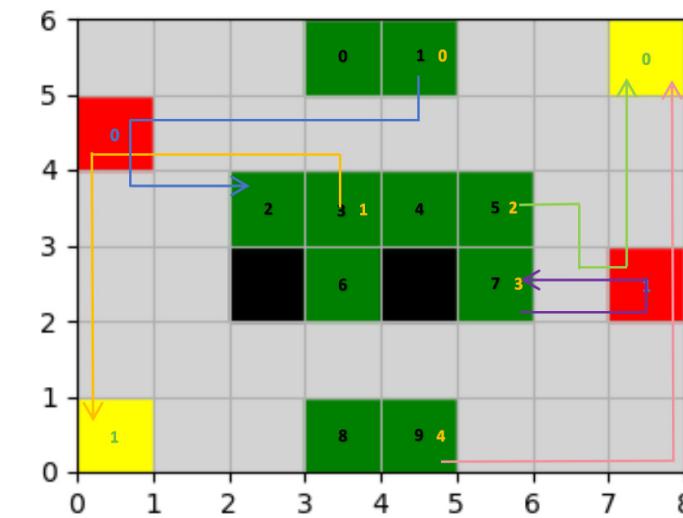


PULP 库结果

```
d_iqm solution:  
d_iqm[0][1][0] = 5.0  
d_iqm[1][3][0] = 4.0  
d_iqm[2][5][1] = 3.0  
d_iqm[3][7][1] = 2.0  
d_iqm[4][9][1] = 5.0  
  
d_imq solution:  
  
d_imr solution:  
d_imr[0][0][1] = 4.0  
d_imr[1][0][1] = 4.0  
d_imr[2][1][0] = 3.0  
d_imr[3][1][0] = 3.0  
d_imr[4][1][0] = 3.0
```



Example 1



Example 2



Objective value:	370.00000	x solution:	y solution:	d_iqm solution:	d_imr solution:
Enumerated nodes:	15041	x[0] = 1.0	y[0] = 1.0	d_iqm[0][37][6] = 7.0	d_imr solution:
Total iterations:	196911	x[1] = 1.0	y[1] = 1.0	d_iqm[1][100][6] = 17.0	d_imr[0][6][1] = 3.0
Time (CPU seconds):	21.52	x[2] = 1.0	y[2] = 1.0	d_iqm[2][131][3] = 10.0	d_imr[1][6][1] = 3.0
Time (Wallclock seconds):	21.52	x[3] = 1.0	y[3] = 1.0	d_iqm[3][97][6] = 12.0	d_imr[2][3][0] = 6.0
		x[4] = 1.0	y[4] = 1.0	d_iqm[4][58][6] = 11.0	d_imr[3][6][1] = 3.0
		x[5] = 1.0	y[5] = 1.0	d_iqm[5][101][6] = 18.0	d_imr[4][6][1] = 3.0
		x[6] = 1.0	y[6] = 1.0	d_iqm[6][63][6] = 16.0	d_imr[5][6][1] = 3.0
		x[7] = 1.0	y[7] = 1.0	d_iqm[7][141][5] = 12.0	d_imr[6][6][1] = 3.0
		x[8] = 1.0	y[8] = 1.0	d_iqm[8][4][6] = 12.0	d_imr[7][5][0] = 13.0
		x[9] = 1.0	y[9] = 1.0	d_iqm[9][8][6] = 16.0	d_imr[8][6][1] = 3.0

Example 3: 所有托盘被运到挑拣处并到达回收处的总路程为 370

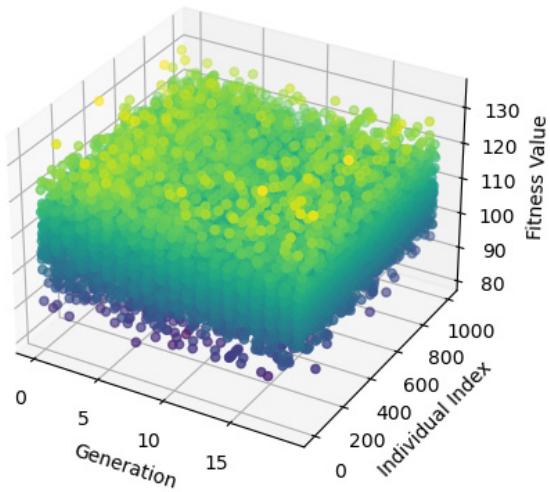
Objective value:	181.00000
Enumerated nodes:	214
Total iterations:	2549
Time (CPU seconds):	1.41
Time (Wallclock seconds):	1.41
Option for printingOptions changed from	
Total time (CPU seconds):	1.72 (

x solution:	d_iqm solution:	y solution:	d_imr solution:
x[0] = 0.0	d_iqm[1][153][3] = 7.0	y[0] = 0.0	d_imr solution:
x[1] = 1.0	d_iqm[2][65][6] = 18.0	y[1] = 1.0	d_imr[1][3][0] = 6.0
x[2] = 1.0	d_iqm[3][122][6] = 20.0	y[2] = 1.0	d_imr[2][6][1] = 3.0
x[3] = 1.0	d_iqm[4][51][3] = 18.0	y[3] = 1.0	d_imr[3][6][1] = 3.0
x[4] = 1.0	d_iqm[5][125][3] = 18.0	y[4] = 1.0	d_imr[4][3][0] = 6.0
x[5] = 1.0	d_iqm[6][74][3] = 12.0	y[5] = 1.0	d_imr[5][3][0] = 6.0
x[6] = 1.0	d_iqm[7][4][6] = 12.0	y[6] = 1.0	d_imr[6][3][0] = 6.0
x[7] = 1.0	d_iqm[8][38][6] = 8.0	y[7] = 1.0	d_imr[7][6][1] = 3.0
x[8] = 1.0	d_iqm[9][118][6] = 15.0	y[8] = 1.0	d_imr[8][6][1] = 3.0
x[9] = 1.0	d_iqm[10][77][6] = 11.0	y[9] = 1.0	d_imr[9][6][1] = 3.0
x[10] = 1.0		y[10] = 1.0	d_imr[10][6][1] = 3.0
x[11] = 0.0		y[11] = 0.0	

Example 4: 三步的距离如上图所示

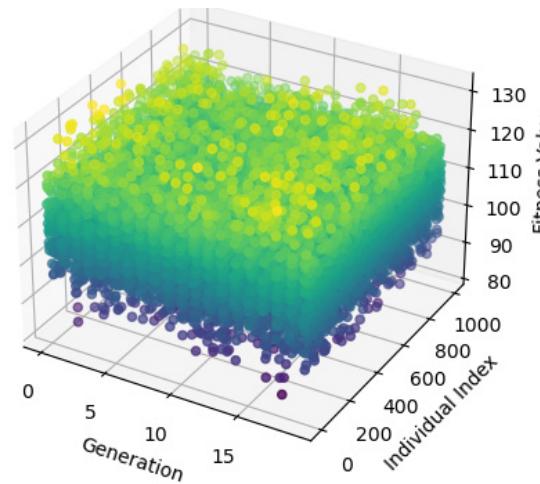
遗传算法 + Deap库

Example 1



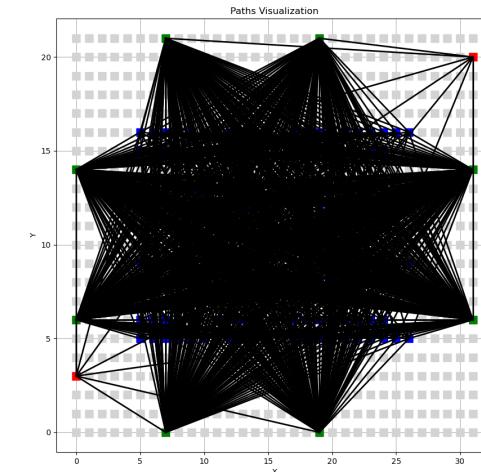
小地图
预订 = 处理

Example 2



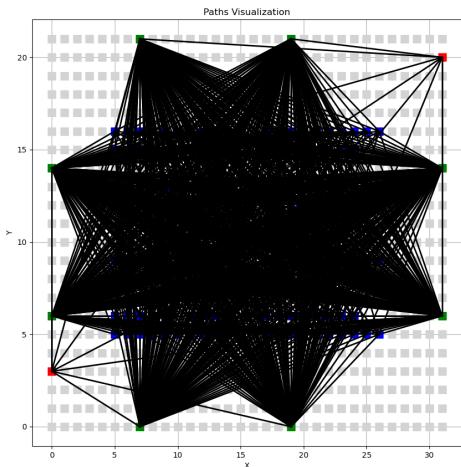
小地图
预订 > 处理

Example 3



大地图
预订 = 处理

Example 4

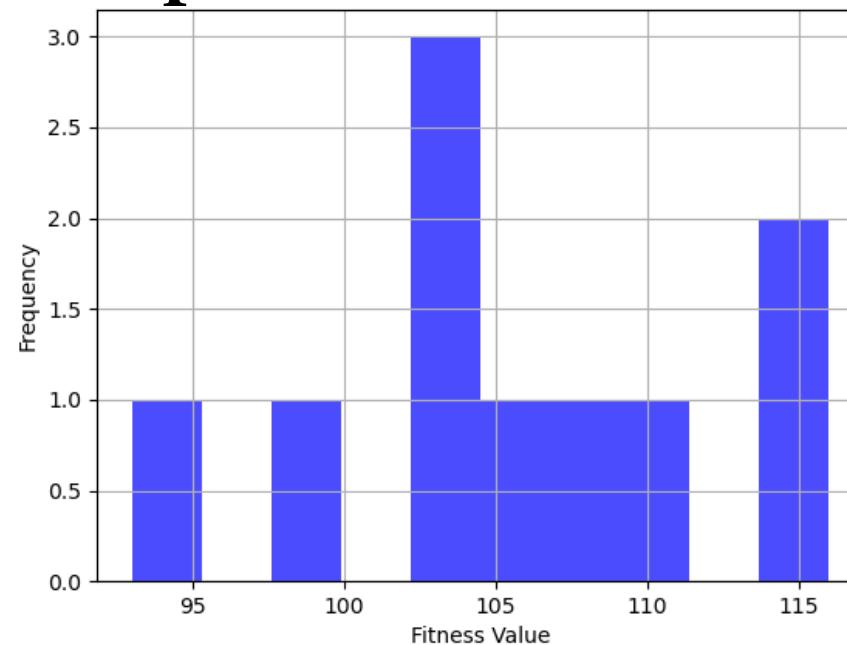


大地图
预订 > 处理

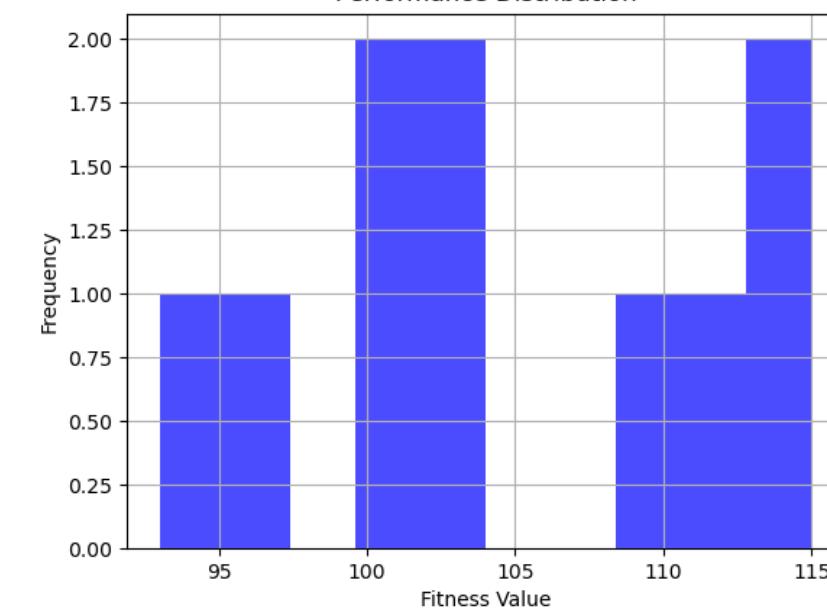


误差分析

Example 1 Performance Distribution



Example 2 Performance Distribution



Mean: 105.8

Standard Deviation: 6.896375859826668

Best Result: 93

Worst Result: 116

Mean: 104.7

Standard Deviation: 7.430343195303969

Best Result: 93

Worst Result: 115



团队与分工



周意尧

- 问题三
- 报告撰写



戴承江

- 问题三
- 报告撰写



樊铧纬

- 问题二
- PPT制作



杨道宇

- 问题二
- 报告撰写