

TIPE

Transport Optimal

ROCHER Kilian — WILLEM Logan

2020 / 2021

① Transport optimal

L'optimisation des transports

Quelques exemples

Applications réelles

② Problème de tournée des véhicules

Contexte

Variantes

Pourquoi utiliser une résolution approchée ?

③ Première résolution

L'algorithme de Clarke & Wright

Résultat

Insuffisance de l'algorithme

④ Amélioration

Le 2-opt

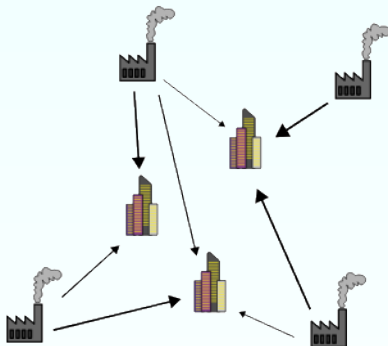
Résultats avec 2-opt

Complexité des algorithmes

Limites de l'algorithme ?

L'optimisation des transports

Qu'est-ce que l'optimisation des transports ?





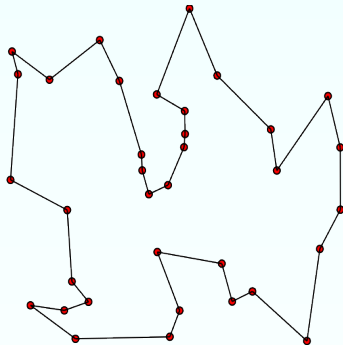
Quelques exemples

Quelques problèmes d'optimisation

Quelques exemples

Quelques problèmes d'optimisation

— Le voyageur de commerce

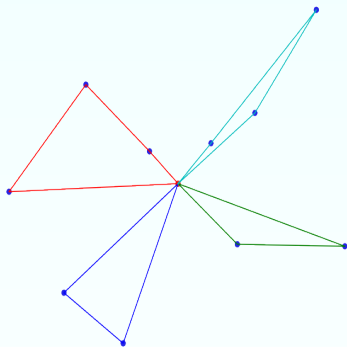




Quelques exemples

Quelques problèmes d'optimisation

- Le voyageur de commerce
- **Tournée des véhicules**

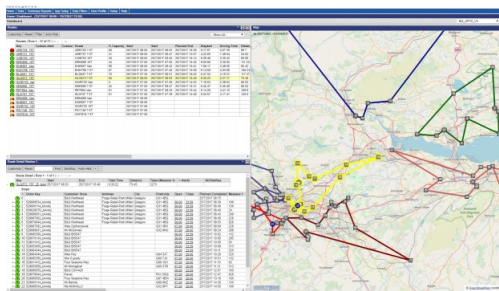


Applications réelles

INTERNATIONAL

Ontex s'équipe de la solution d'optimisation du transport de Descartes

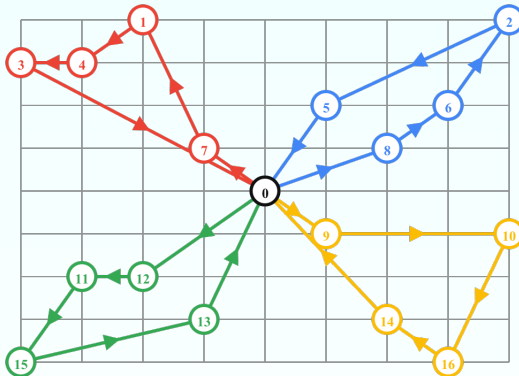
16.10.2018 • 11h00 | par Emilien VILLEROY

[f](#)
[t](#)
[g+](#)
[in](#)
[✉](#)


Fournisseur mondial de produits d'hygiène corporelle jetables, Ontex utilise désormais la solution Route Planner de l'éditeur Descartes pour optimiser ses tournées au Royaume-Uni.

Contexte

Dans ce type de problèmes, il s'agit de minimiser le coût total (en distance par exemple) de la tournée de tous les véhicules, ayant pour objectif de livrer à un nombre défini de clients.





Variantes

Différentes variantes du problème de tournée des véhicules

— Classique (VRP)



Variantes

Différentes variantes du problème de tournée des véhicules

- Classique (VRP)
- Contrainte de capacité (CVRP)



Variantes

Différentes variantes du problème de tournée des véhicules

- Classique (VRP)
- Contrainte de capacité (CVRP)
- Dépôts multiples (MDVRP)

Variantes

Différentes variantes du problème de tournée des véhicules

- Classique (VRP)
- Contrainte de capacité (CVRP)
- Dépôts multiples (MDVRP)
- Retours des colis (VRPPD et VRPB)

Variantes

Différentes variantes du problème de tournée des véhicules

- Classique (VRP)
- Contrainte de capacité (CVRP)
- Dépôts multiples (MDVRP)
- Retours des colis (VRPPD et VRPB)
- ...

On s'est intéressé à la version classique afin de s'appropriier au mieux le problème.



Pourquoi utiliser une résolution approchée ?

Deux choix pour le premier camion pour chaque client : "OUI" ou "NON"



Pourquoi utiliser une résolution approchée ?

Deux choix pour le premier camion pour chaque client : "OUI" ou "NON"

2^n possibilités

Pourquoi utiliser une résolution approchée ?

Deux choix pour le premier camion pour chaque client : "OUI" ou "NON"

2^n possibilités

Le sens importe peu :

2^{n-1} possibilités

Pourquoi utiliser une résolution approchée ?

Deux choix pour le premier camion pour chaque client : "OUI" ou "NON"

2^n possibilités

Le sens importe peu :

2^{n-1} possibilités

Pour tous les trajets, il existe au moins 2^{n-1} possibilités :

Pourquoi utiliser une résolution approchée ?

Deux choix pour le premier camion pour chaque client : "OUI" ou "NON"

2^n possibilités

Le sens importe peu :

2^{n-1} possibilités

Pour tous les trajets, il existe au moins 2^{n-1} possibilités :

complexité **exponentielle**

L'algorithme de Clarke & Wright

Données

- Un point D de coordonnées $(0,0)$: le dépôt

L'algorithme de Clarke & Wright

Données

- Un point D de coordonnées $(0, 0)$: le dépôt
- Une famille de points $(i_1, \dots, i_n) \in ([-100, 100]^2)^n$ pour un certain $n \in [2, +\infty[$ représentant les clients

L'algorithme de Clarke & Wright

Données

- Un point D de coordonnées $(0, 0)$: le dépôt
- Une famille de points $(i_1, \dots, i_n) \in ([-100, 100]^2)^n$ pour un certain $n \in [2, +\infty[$ représentant les clients
- Une fonction d qui calcule la distance entre deux points.

L'algorithme de Clarke & Wright

Données

- Un point D de coordonnées $(0, 0)$: le dépôt
- Une famille de points $(i_1, \dots, i_n) \in ([-100, 100]^2)^n$ pour un certain $n \in [2, +\infty[$ représentant les clients
- Une fonction d qui calcule la distance entre deux points.

Remarque : Dans cette méthode de résolution, le nombre de véhicules n n'est pas fixé. C'est l'algorithme qui décide du nombre optimal de véhicules à utiliser.

L'algorithme de Clarke & Wright

Definition (Fonction *gain*)

Fonction s : calcule le gain après raccord de deux routes.

Pour deux points i et j , s calcule la différence de distance entre le chemin $D - i - D + D - j - D$ qui vaut $2d(D, i) + 2d(j, D)$ au chemin $D - i - j - D$ de distance $d(D, i) + d(i, j) + d(j, D)$

$$s(i, j) = 2d(D, i) + 2d(j, D) - [d(D, i) + d(i, j) + d(j, D)]$$

$$s(i, j) = d(D, i) + d(j, D) - d(i, j)$$



L'algorithme de Clarke & Wright

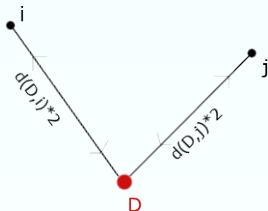
Definition (Fonction *gain*)

Fonction s : calcule le gain après raccord de deux routes.

Pour deux points i et j , s calcule la différence de distance entre le chemin $D - i - D + D - j - D$ qui vaut $2d(D, i) + 2d(j, D)$ au chemin $D - i - j - D$ de distance $d(D, i) + d(i, j) + d(j, D)$

$$s(i, j) = 2d(D, i) + 2d(j, D) - [d(D, i) + d(i, j) + d(j, D)]$$

$$s(i, j) = d(D, i) + d(j, D) - d(i, j)$$





L'algorithme de Clarke & Wright

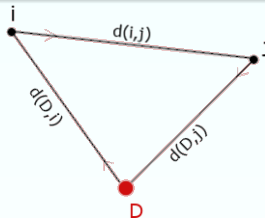
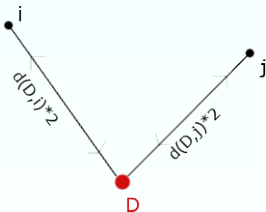
Definition (Fonction *gain*)

Fonction s : calcule le gain après raccord de deux routes.

Pour deux points i et j , s calcule la différence de distance entre le chemin $D - i - D + D - j - D$ qui vaut $2d(D, i) + 2d(j, D)$ au chemin $D - i - j - D$ de distance $d(D, i) + d(i, j) + d(j, D)$

$$s(i, j) = 2d(D, i) + 2d(j, D) - [d(D, i) + d(i, j) + d(j, D)]$$

$$s(i, j) = d(D, i) + d(j, D) - d(i, j)$$



L'algorithme de Clarke & Wright

L'algorithme comporte deux étapes majeures

— **Étape 1 : Calcul des bénéfices**



L'algorithme de Clarke & Wright

L'algorithme comporte deux étapes majeures

— Étape 1 : Calcul des bénéfices

Calcul la liste des bénéfices s_{ij} pour $i, j \in \llbracket 1, n \rrbracket$ distincts

```
# Construction de la liste des "savings" pour chaque couple de points
def savings(DEPOT=DEPOT, CLIENTS=CLIENTS):
    list_savings = []
    client_savings = []
    temp = []
    temp2 = []
    for i in range(0, len(CLIENTS)-1):
        for j in range(i+1, len(CLIENTS)):
            temp.append((round(distance(
                CLIENTS[i], DEPOT)+distance(CLIENTS[j], DEPOT)-distance(CLIENTS[i], CLIENTS[j]), 2)))
            temp2.append((i+1, j+1))
        list_savings.append(temp)
        client_savings.append(temp2)
        temp = []
        temp2 = []
    return (list_savings, client_savings)

# Créer les routes 0-i-0
def create_routes(DEPOT=DEPOT, CLIENTS=CLIENTS):
    list_route = []
    for i in range(len(CLIENTS)):
        list_route.append([0, i+1, 0])
    return list_route

def joindre_tableaux(res=savings()):

# Trier les savings afin d'en retirer les bénéfices les plus élevés
def order_list(x=joindre_tableaux()):
    list_savings = x[0]
    client_savings = x[1]
    for i in range(len(list_savings)):
        for j in range(i, len(list_savings)):
            if list_savings[j] > list_savings[i]:
                (list_savings[i], list_savings[j]) = (
                    list_savings[j], list_savings[i])
                (client_savings[i], client_savings[j]) = (
                    client_savings[j], client_savings[i])
    return (list_savings, client_savings)
```



L'algorithme de Clarke & Wright

L'algorithme comporte deux étapes majeures

- Étape 1 : Calcul des bénéfices
Calcul la liste des bénéfices s_{ij} pour $i, j \in \llbracket 1, n \rrbracket$ distincts
- **Etape 2 : Fusion des routes**

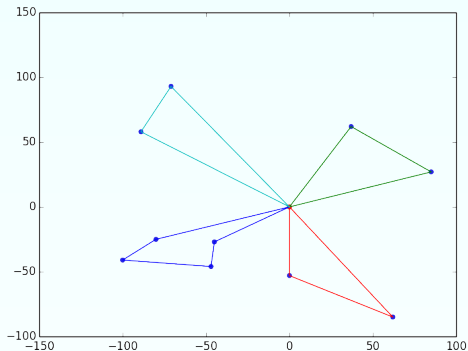
L'algorithme de Clarke & Wright

L'algorithme comporte deux étapes majeures

- Étape 1 : Calcul des bénéfices
Calcul la liste des bénéfices s_{ij} pour $i, j \in \llbracket 1, n \rrbracket$ distincts
- **Etape 2 : Fusion des routes**
Fusion des routes si celles-ci peuvent l'être, dans l'ordre donné par la liste précédente

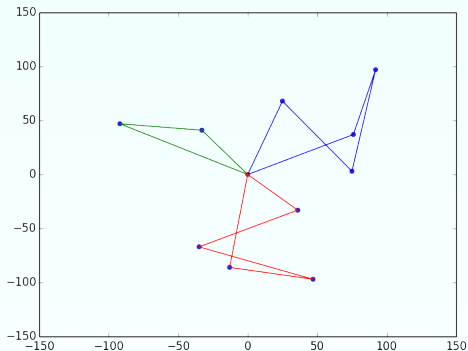
```
# Forme les routes en prenant en compte les bénéfices
def merge_routes(ROUTE=ROUTES, list_savings=SAVINGS[0], client_savings=SAVINGS[1]):
    temp = 0
    for i in range(len(list_savings)):
        for j in range(len(ROUTE)):
            if ROUTE[j][0] == 0 and ROUTE[j][1] == client_savings[i][1]:
                for k in range(len(ROUTE)):
                    if ROUTE[k][1] == client_savings[i][0] and ROUTE[j][2] == 0:
                        _ = ROUTE[k].pop()
                        ROUTE[k].append(client_savings[i][1])
                        ROUTE[k].append(0)
                        ROUTE.remove(ROUTE[j])
                        temp = 1
                        break
                if temp == 1:
                    temp = 0
                    break
    return ROUTE
```

Résultat



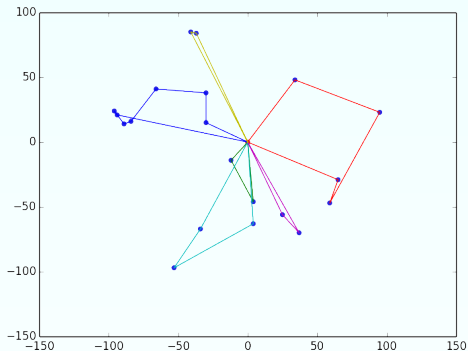
Solution satisfaisante d'un problème

Insuffisance de l'algorithme



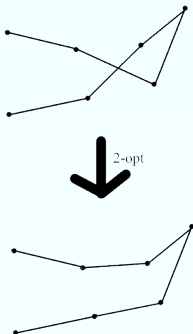
Résultat non satisfaisant pour 10 clients

Insuffisance de l'algorithme



Résultat non satisfaisant pour 20 clients

Le 2-opt



Principe du 2-opt

Suppression des liaisons sécantes

```
# 2_opt pour régler les problèmes de croisements
def deux_opt(routes=FINAL):
    continuer = True
    while continuer:
        continuer = False
        for route in routes:
            if len(route) > 4:
                for i in range(len(route)-1):
                    for j in range(len(route)-1):
                        if j != i and j != i+1 and j != i+2:
                            if route[i] == 0:
                                if distance(DEPOT, CLIENTS[route[i+1]-1]) + distance(CLIENTS[route[i]-1], CLIENTS[route[i+1]-1]) >
                                   distance(DEPOT, CLIENTS[route[j]-1]) + distance(CLIENTS[route[i+1]-1], CLIENTS[route[j]-1]):
                                    (route[i], route[j]) = (route[j], route[i+1])
                                    continuer = True
                            elif route[i+1] == 0:
                                if distance(CLIENTS[route[i]-1], CLIENTS[route[i+1]-1]) + distance(DEPOT, CLIENTS[route[i+1]-1]) >
                                   distance(CLIENTS[route[i]-1], DEPOT) + distance(CLIENTS[route[i+1]-1], CLIENTS[route[j]-1]):
                                    (route[i], route[i+1]) = (route[i+1], route[i])
                                    continuer = True
                            elif distance(CLIENTS[route[i]-1], CLIENTS[route[i+1]-1]) + distance(CLIENTS[route[j]-1], CLIENTS[route[i+1]-1]) >
                                   distance(CLIENTS[route[i]-1], CLIENTS[route[j]-1]) + distance(CLIENTS[route[i+1]-1], CLIENTS[route[j]-1]):
                                    (route[i], route[j]) = (route[j], route[i+1])
                                    continuer = True
    return routes
```

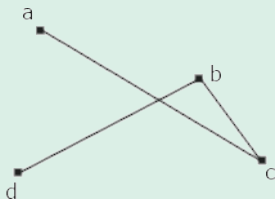
Le 2-opt

Exemple

Dans le graphe ci-dessous, on a :

$$d(a, c) + d(b, d) > d(a, b) + d(c, d)$$

Un changement va donc s'opérer





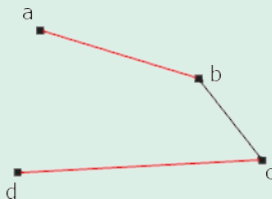
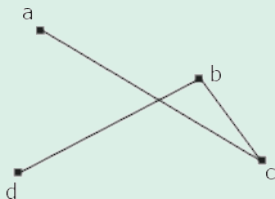
Le 2-opt

Exemple

Dans le graphe ci-dessous, on a :

$$d(a, c) + d(b, d) > d(a, b) + d(c, d)$$

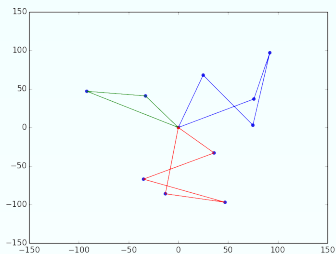
Un changement va donc s'opérer



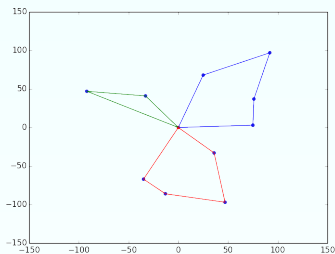


Résultats avec 2-opt

10 clients



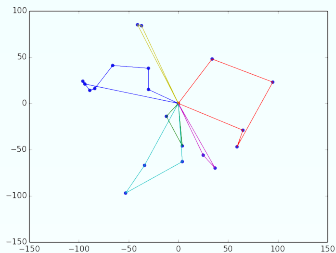
Avant



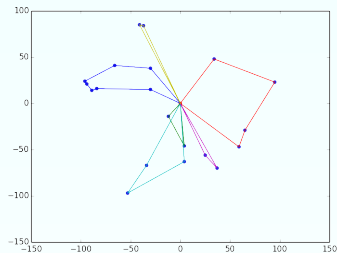
Après

Résultats avec 2-opt

20 clients



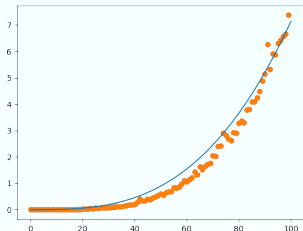
Distance : 1224km
Avant



Distance : 1193km
Après

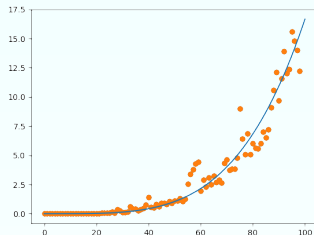
Complexité des algorithmes

Sans 2-opt



$$f(x) = x^3/14000$$

Avec 2-opt



$$f(x) = x^4/6000000$$

Limites de l'algorithme ?

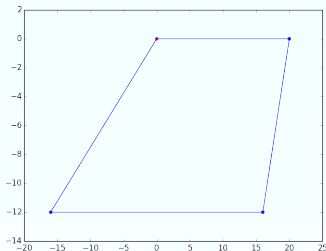
Mauvaise résolution pour les points suivants :

$$i_1 = (20, 0), i_2 = (-16, -12), i_3 = (16, -12)$$

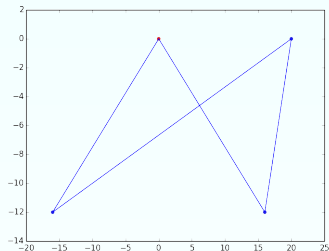
Limites de l'algorithme ?

Mauvaise résolution pour les points suivants :

$$i_1 = (20, 0), i_2 = (-16, -12), i_3 = (16, -12)$$



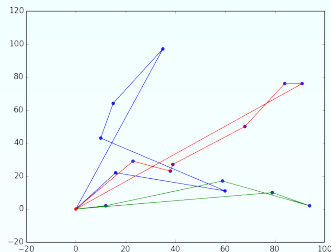
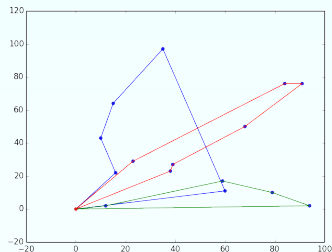
Distance : 85km
Avant



Distance : 91km
Après

Limites de l'algorithme ?

Résolution moins satisfaisante lorsqu'il s'agit de quarts de plan

Distance : 742km
AvantDistance : 695km
Après