TIPE Transport Optimal

ROCHER Kilian — WILLEM Logan

2020 / 2021

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

Amélioration

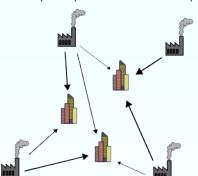
Le 2-opt Résultats avec 2-opt Complexité des algorithmes Limite de l'algorithme?

L'optimisation des transports

Transport optimal

000

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



Quelques exemples

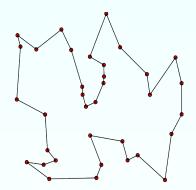
Quelques problèmes d'optimisation

Première résolution

Quelques exemples

Quelques problèmes d'optimisation

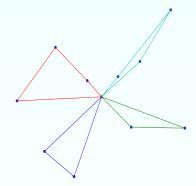
— Le voyageur de commerce



000

Quelques problèmes d'optimisation

- Le voyageur de commerce
- Tournée des véhicules



Applications réelles

Transport optimal

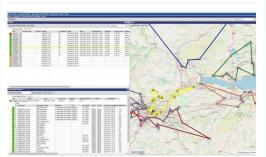
000

INTERNATIONAL

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

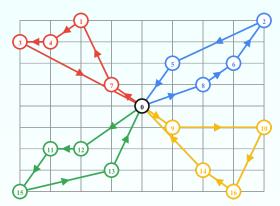
16.10.2018 • 11h00 | par Emilien VILLEROY





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.

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.



Transport optimal

Différentes variantes du problème de tournée des véhicules

— Classique (VRP)

Transport optimal

Différentes variantes du problème de tournée des véhicules

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

Transport optimal

Différentes variantes du problème de tournée des véhicules

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

Transport optimal

Différentes variantes du problème de tournée des véhicules

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

0

Transport optimal

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'approprier au mieux le problème.

Pourquoi utiliser une résolution approchée?

ŏ

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

Pourquoi utiliser une résolution approchée?

Transport optimal

Deux choix pour le premier camion pour chaque client : "OUI" ou "NON" 2ⁿ possibilités

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

2ⁿ possibilités

Le sens importe peu :

 2^{n-1} possibilités

Pourquoi utiliser une résolution approchée?

Transport optimal

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

2ⁿ possibilités

Le sens importe peu :

$$2^{n-1}$$
 possibilités

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

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

2ⁿ 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

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

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

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

Données

- Un point D de coordonnées (0,0) : le dépôt
- Une famille de points $(i_1,...,i_n)\in ([-100,100]^2)^n$ 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'est pas fixé. C'est l'algorithme qui décide du nombre optimal de véhicules à utiliser.



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 $d(D,i)+d(i,j)+d(j,D)$

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

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

Première résolution

L'algorithme de Clarke & Wright

Definition (Fonction gain)

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

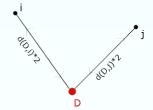
Pour deux points i et j, s calcule la différence de distance entre le chemin

$$D-i-D+D-j-D$$
 qui vaut $2d(D,i)+2d(j,D)$ au chemin

$$D-i-j-D$$
 de distance $d(D,i)+d(i,j)+d(j,D)$

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

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



Definition (Fonction gain)

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

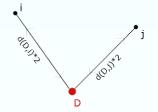
Pour deux points i et j, s calcule la différence de distance entre le chemin

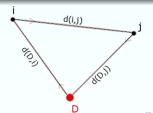
$$D-i-D+D-j-D$$
 qui vaut $2d(D,i)+2d(j,D)$ au chemin

$$D-i-j-D$$
 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 comporte deux étapes majeures

— Étape 1 : Calcul des bénéfices Calcul la liste des bénéfices s_{ij} pour $i, j \in [1, n]$ distincts

```
of savings(DEPOT=DEPOT, CLIENTS=CLIENTS):
   list savings = []
   client_savings = []
   teno = []
   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)
       teno = []
       teno2 = []
   return (list_savings, client_savings)
  create mutes(DEPOT=DEPOT, CLIENTS=CLIENTS):
   for i in range(len(CLIBNTS)):
       list_route.append([0, i+1, 0])
   return list_route
 f joindre_tableaux(res=savings()):
ef 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[i]) = [
                   client_savings[i], client_savings[i])
   return (list_savings, client_savings)
```

Transport optimal

L'algorithme comporte deux étapes majeures

- Étape 1 : Calcul des bénéfices Calcul la liste des bénéfices s_{ii} pour $i, j \in [1, n]$ distincts
- Etape 2 : Fusion des routes

Transport optimal

L'algorithme comporte deux étapes majeures

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

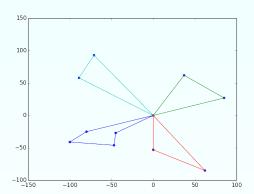


Figure – Solution satisfaisante d'un problème

Première résolution

•0

Transport optimal

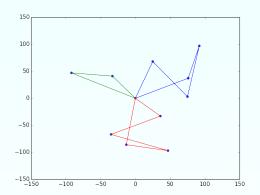


Figure – Résultat non satisfaisant pour 10 clients



Première résolution

0

Transport optimal

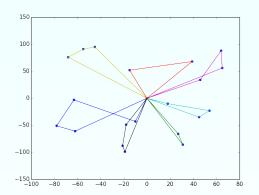
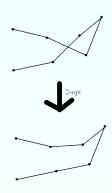


Figure - Résultat non satisfaisant pour 20 clients

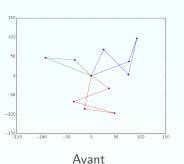
Le 2-opt

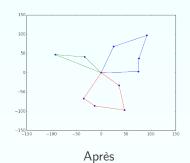


Principe du 2-opt Suppression des liaisons sécantes

Résultats avec 2-opt

10 clients

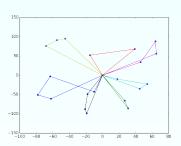




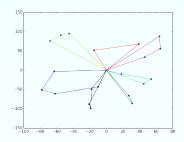


Résultats avec 2-opt

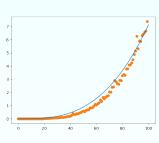
20 clients



Distance: 1442km Avant



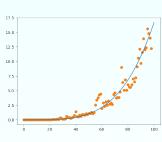
Distance: 1403km Après



Sans 2-opt

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

Avec 2-opt



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

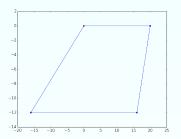
Mauvaise résolution pour les points suivants :

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

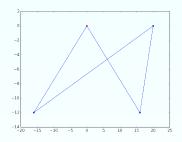
Limite de l'algorithme?

Mauvaise résolution pour les points suivants :

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



Distance: 85km Avant 2-opt



Distance: 91km Après 2-opt