TIPE
Optimisation des transports

ROCHER Kilian — WILLEM Logan

2020 - 2021

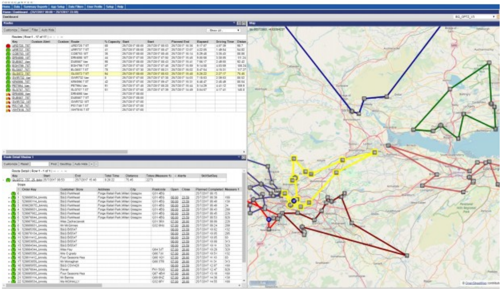
Définition et enjeux de l'optimisation des transports

Quelques exemples de transport optimal avec images explicatives

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 un nombre défini de clients.

Différentes variantes du problème de tournée des véhicules

— Classique (VRP)

Différentes variantes du problème de tournée des véhicules

— Classique (VRP)

— Contrainte de capacité (CVRP)

Différentes variantes du problème de tournée des véhicules

— Classique (VRP)

— Contrainte de capacité (CVRP)

— Dépôts multiples (MDVRP)

Différentes variantes du problème de tournée des véhicules

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

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 variante classique afin de s'approprier au mieux le problème.

Données

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

Données

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

Données

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

Données

- Un point D de coordonnées $(0, 0)$: le dépot
- Une famille de points $(i_1, ..., i_k) \in ([-100, 100]^2)^k$ pour un certain $k \in [2, +\infty[$ 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*)

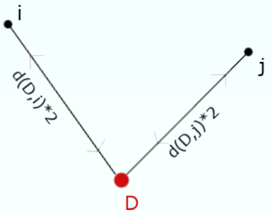
Fonction s : calcule le gain après raccord de deux routes.
Pour deux points i et j, s calcule la différence de distance entre le chemin $D - i - D + D - j - D$ qui vaut $2d(D, i) + 2d(j, D)$ au chemin $D - i - j - D$ de distance $d(D, i) + d(i, j) + d(j, D)$

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

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

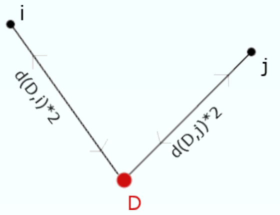
$$s(i, j) = 2d(D, i) + 2d(j, D) - [d(D, i) + d(i, j) + d(j, D)]$$
$$s(i, j) = d(D, i) + d(j, D) - d(i, j)$$

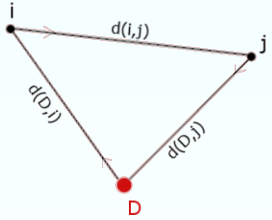


Definition (Fonction *gain*)

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

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





- Étape 1 :
- Étape 2 :

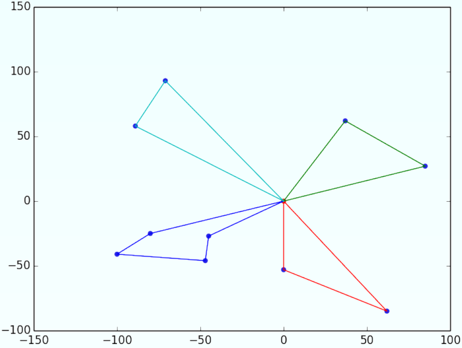


Figure – Résolution parfaite d'un problème

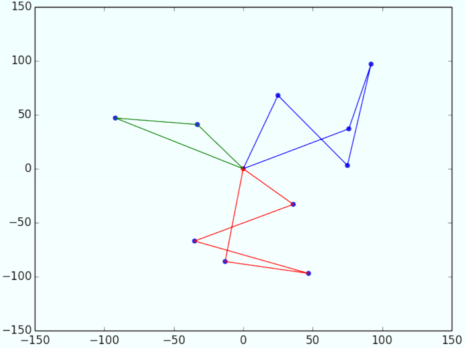


Figure – Résultat non satisfaisant : 10 clients

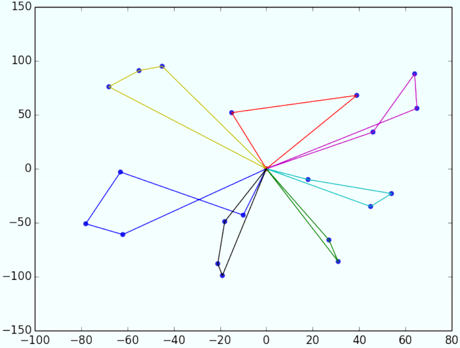
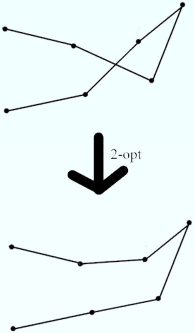


Figure – Résultat non satisfaisant : 20 clients

Le 2-opt

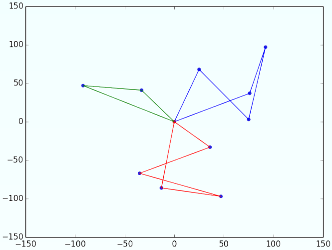


Principe du 2-opt
Suppression des liaisons sécantes

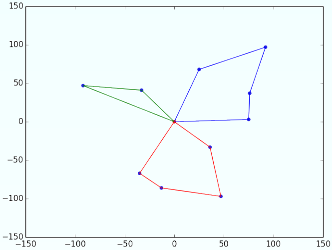
```python
# 2_opt pour regler les problemes de croisements
def deux_opt(routes=FINAL):
    continuer = True
    while continuer:
        continuer = False
        for route in routes:
            if len(route) > 4:
                for i in range(len(route)-1):
                    for j in range(len(route)-1):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

    return routes
```

Vue générale de l'algorithme

10 clients

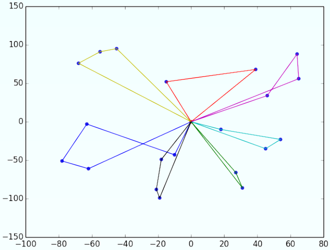


Avant

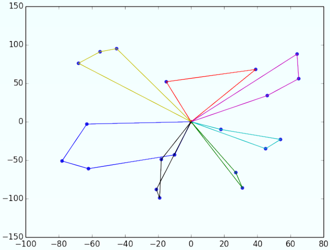


Après

20 clients

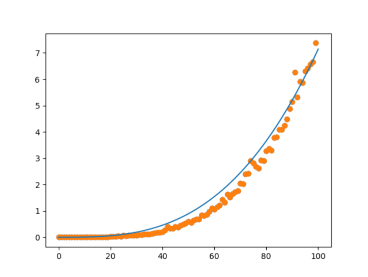


Distance : 1442km
Avant



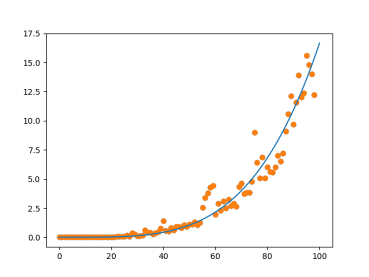
Distance : 1403km
Après

Sans 2-opt



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

Avec 2-opt



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