TIPE Optimisation des transports

ROCHER Kilian — WILLEM Logan

2020 - 2021

Qu'est ce que l'optimisation des transports ? Quelques exemples

2 Problème de tournée des véhicules

Contexte Variantes

3 Première résolution

L'algorithme de Clarke & Wright Insuffisance de l'algorithme seul

4 Amélioration

Le 2-opt Résultats avec 2-opt Complexité des algorithmes Qu'est ce que l'optimisation des transports?

Situation du problème

Définition et enjeux de l'optimisation des transports

Quelques exemples de transport optimal avec images explicatives

Contexte

Situation du problème

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.

Variantes

Situation du problème

Différentes variantes du problème de tournée des véhicules

— Classique (VRP)

Variantes

Situation du problème

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.

L'algorithme de Clarke & Wright

Données

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

L'algorithme de Clarke & Wright

- 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

L'algorithme de Clarke & Wright

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

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

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

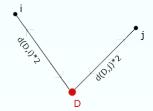
Definition (Fonction gain)

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)

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

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



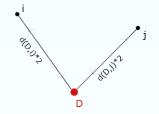
Definition (Fonction gain)

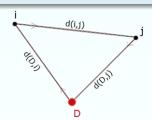
Fonction s : calcule le gain après raccord de deux routes.

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(i,D)

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

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





0000

- Étape 1 :
- Étape 2 :

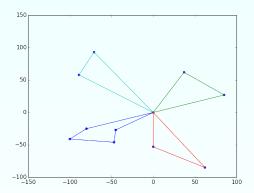


Figure - Résolution parfaite d'un problème

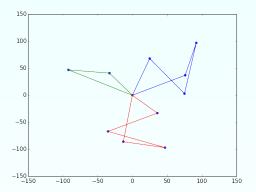


Figure – Résultat non satisfaisant : 10 clients

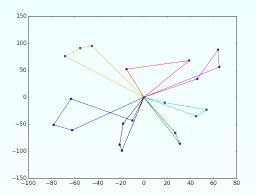
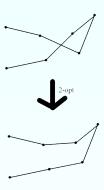


Figure – Résultat non satisfaisant : 20 clients

Le 2-opt



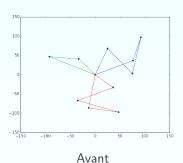
Principe du 2-opt Suppression des liaisons sécantes

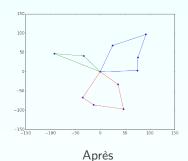
```
| Addition of the law angles in recisions to recisions to recisions to recisions to recisions to recisions to recisions a recision of the property of the prop
```

Vue générale de l'algorithme

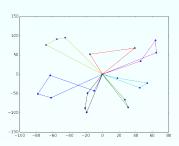
Résultats avec 2-opt

10 clients

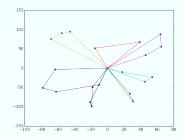




20 clients

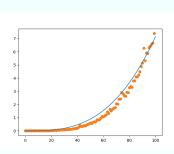


Distance: 1442km Avant



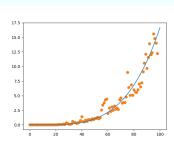
Distance: 1403km Après

Sans 2-opt



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

Avec 2-opt



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