

Rapport final du projet de Graphes et Recherche opérationnelle

Maxence Ahlouche Maxime Arthaud Korantin Auguste
Martin Carton Thomas Forgione Thomas Wagner

Enseeiht

17 décembre 2013

Introduction

Blabla

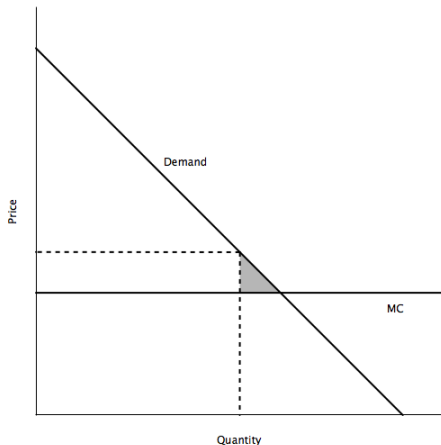
Shifumi

Équilibre de Nash

Équilibre de Nash : jouer de manière aléatoire.

- Chaines de Markov : bat aisément un humain qui joue « normalement ».
- Variantes : reviennent au Shifumi classique si le nombre d'éléments est impair.

Duopole : principe



Nos stratégies :

- Stackelberg en moyenne
 $x = \frac{3-y}{2}$
- Stratégie pénalisante
- Stratégie évolutive
- Stratégie polynomiale
 $f(0) = 1.125$
 $f(0.75) = 0.75$
 $f(1.5) = 0.75$

Duopole : résultats

Stratégie	Gain minimal	Gain moyen	Gain maximum
cooperatif*	561.56	978.59	1123.88
noncooperatif*	380.79	877.10	1317.08
stackelberg*	498.00	797.42	1132.44
palkeo	694.54	986.94	1123.88
Pénalise	419.12	860.12	1124.70
Pénalise variante	421.22	896.10	1123.88
Stackelberg en moyenne	492.11	923.94	1123.88
Stackelberg en moyenne (variante)	531.85	800.61	1262.25
gklmjbs	561.56	832.41	1135.33
poly	561.82	1011.24	1123.88
killer**	0.00	773.86	1133.09
cooperatifmixte**	698.67	990.58	1123.88
agressivemieux**	3.15	750.64	1126.18
best_strategie**	322.67	881.00	1262.81

TABLE : Résultats des différentes stratégies sur 1000 tours

Voyageur de commerce

Énoncé

Chercher un chemin passant par tous les sommets, de longueur minimale.

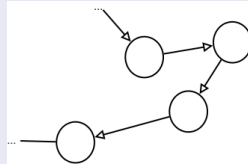
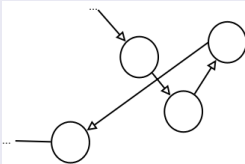
- cycle hamiltonien de coût minimal
- NP-complet
- méthodes approchées

Résolution approchée

Heuristiques

Aller sur le nœud le plus près

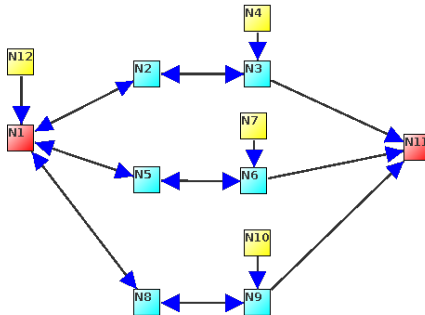
Recherche locale



Métaheuristiques

- Recherche locale itérée
- Recherche tabou
- Recuit simulé
- Algorithmes génétiques
- Colonies de fourmis

Gare de péage



- $x[12] = \text{random}() < p_{cb}$
- $x[1] = \text{random}() < \lambda$
- $x[2] = (x[2] > 0) * (x[2] - 1 + d_{32}) + d_{12}$
- $d_{12} = x[1] * d_{121} * (d_{21} \leq d_{81})$
- $d_{23} = (x[2] > 0)$
- $d_{32} = x[3] * (1 - d_{43})$
- $x[3] = d_{23} + x[3] * (1 - d_{23}) * (1 - d_{43})$
- $d_{311} = x[3] * d_{43}$
- $x[10] = \text{random}() < \frac{1}{p_{cb} / \mu_{cb} + (1 - p_{cb}) / \mu_{ncb}}$

UA 5 Robots

- Suivi de mur
- Algorithme de Dijkstra
- Algorithme A*

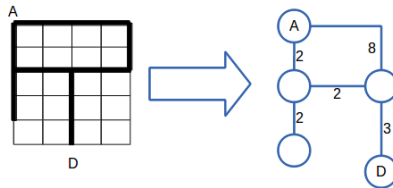
Suivi de mur

Un capteur ultrasonique à gauche

Un capteur ultrasonique frontale

- Si distance frontale $<$ minima : on pivote à droite.
- Sinon :
 - Si distance latérale $>$ distance voulue + marge : coupe le moteur de gauche
Sinon il est actif
 - Si distance latérale $<$ distance voulue - marge : coupe le moteur de droite
Sinon il est actif

Algorithme de Dijkstra



Si le robot connaît le plan du labyrinthe l'algorithme de dijkstra suffit.