

大规模带有时间窗的绿色车辆路径问题的自适应大邻域算法求解

汇报人: 张平 导 师: 于洋

邮箱: 1257524054@qq.com

目录

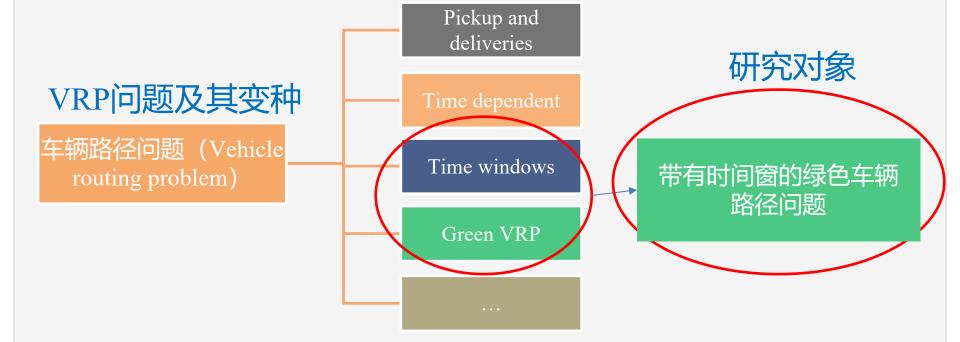




2 自适应大邻域搜索算法介绍与改进

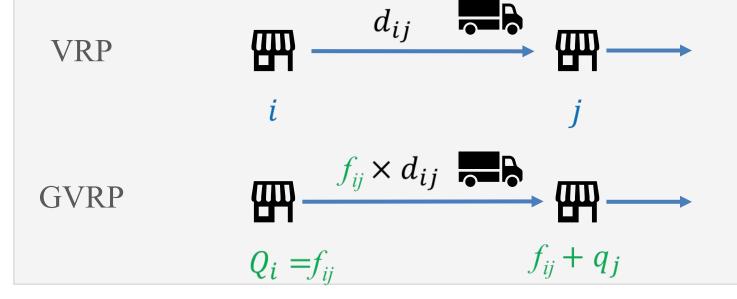
01 GVRPTW的介绍

GVRP与VRP的关系



GVRP与VRP的区别

不同于VRP的目标函数只受距离影响,GVRP目标函数受到<mark>载重</mark>和<mark>距离</mark>的双重影响。由GVRP目标函数可知,经过顾客点载重的顺序会对目标函数有影响,载重大的客户点越往后访问,路径上的碳排放越小。





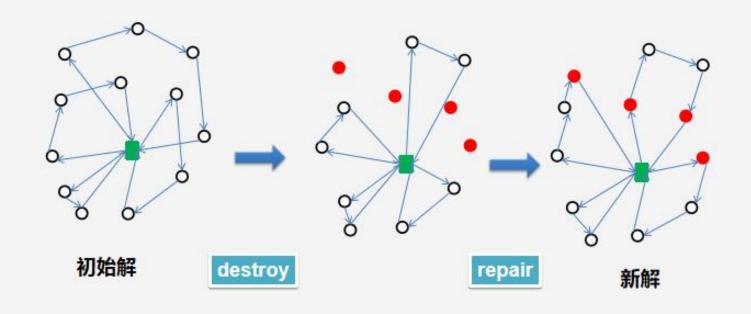
02 自适应大邻域算法介绍与改进

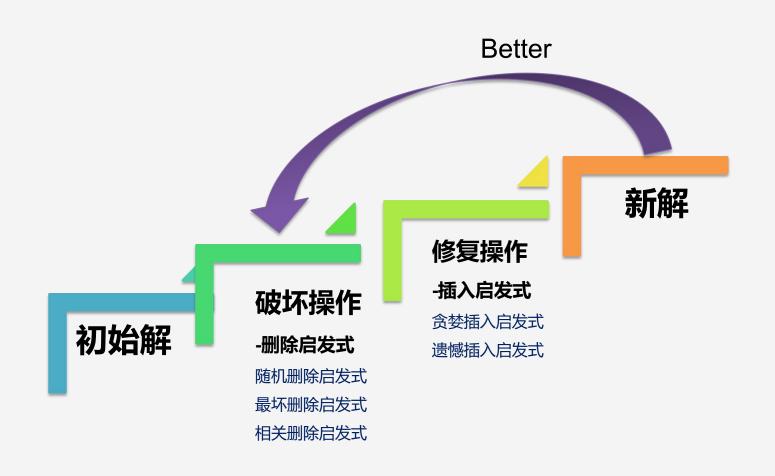
自适应大邻域算法的介绍与改进

2.1 自适应大邻域算法介绍

在ALNS(**Adaptive Large Neighborhood Search**)算法中,邻域是由破坏和修复方法隐式定义的。

破坏方法会破坏当前解的一部分,而后修复方法会对被破坏的解进行重建,从而得到的一系列解。





2.2 自适应大邻域算法改进

传统自适应大邻域搜索算法在修复环节对于非法解的杜绝通常使用<mark>惩罚手段,代</mark>价是<mark>先计算后判断,计算开销较大。</mark>

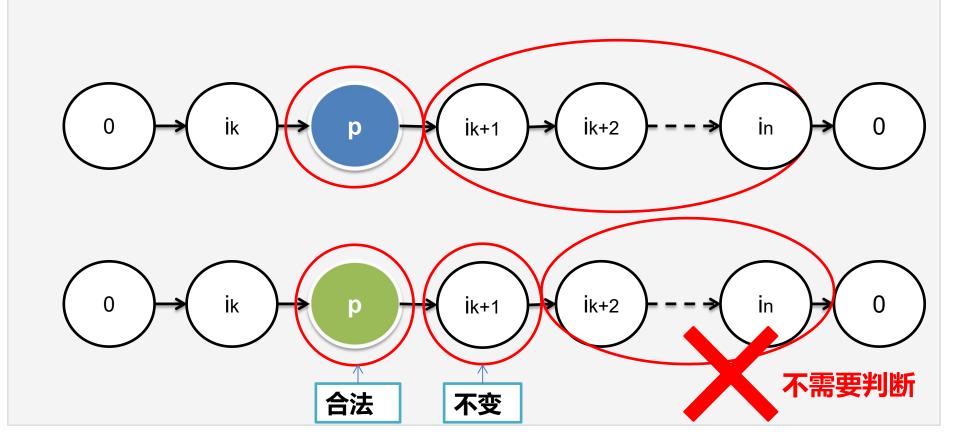
对此我做了以下两点改进:

- 1.我通过先判断解的合法性之后再计算,从而避免无效计算。
- 2.在此基础上, 我提出一些插入规则来简化判断的过程。

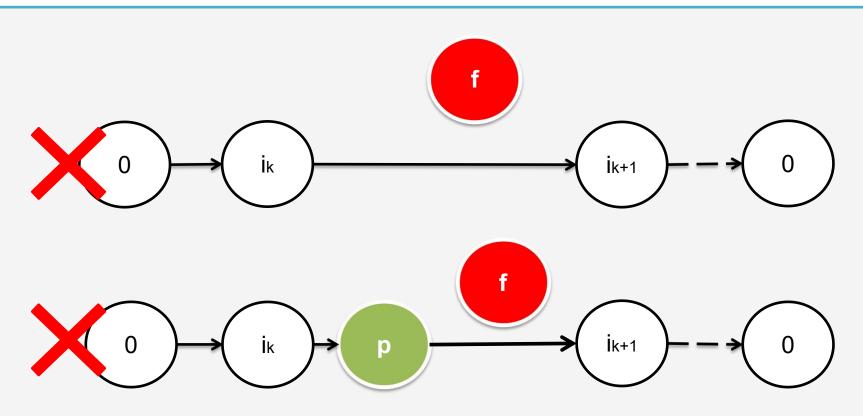
自适应大邻域算法的介绍与改进

插入规则介绍

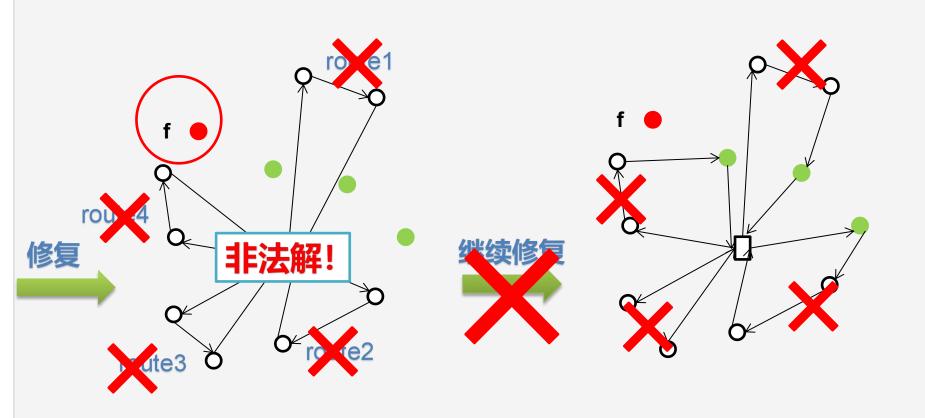
规则1:在满足容量约束的条件下,如果插入一个节点p,该节点合法且后一个节点的发车时间不变,那么不需要继续判断,即可得出该路径为合法路径。



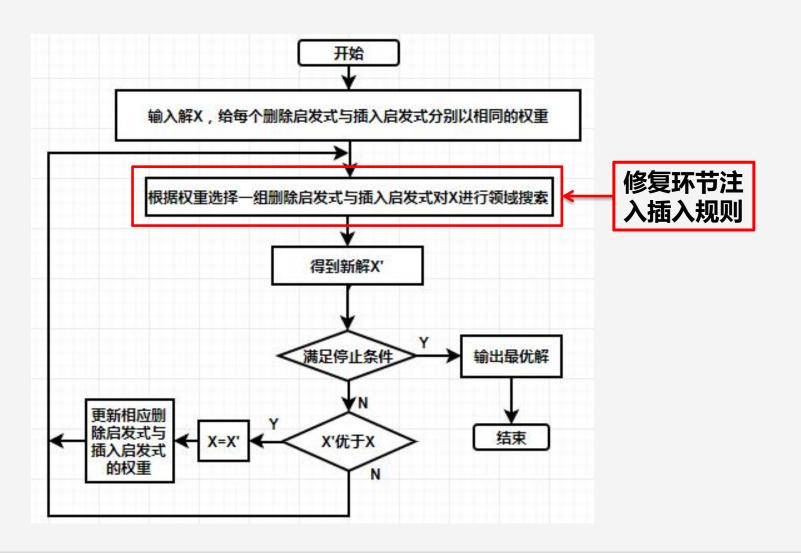
规则2:在满足容量约束的条件下,如果待插入点f在route中现在没有合法插入位置,那么之后route发生变化也不会存在合法插入位置。



规则3:在修复操作中,如果发现这样一个待插入f节点,在所有route中都无合法插入位置,计算即可停止。由规则2可以知,之后也不会有合法插入,故为非法解。



2.3 改进型ALNS算法流程图



自适应大邻域算法的介绍与改进

2.4 实验数据

Table 4 Computational results of the instances with 100 customers

Instance	Exact		Classic ALNS		the proposed ALNS	
	ECE	CT(s)	MCE	Gap %	MCE	Gap %
r101	1127.68	171.72	1166.28	3.42%	1164.65	3.28%
r201	1027.12	22363.17	1095.67	6.67%	1057.08	2.92%
c101	818.56	44.20	850.54	3.91%	835.15	2.03%
c105	597.03	32.72	610.56	2.27%	610.56	2.27%
Average				4.07%		2.62%

谢谢!



GVRPTW数学模型

Minimize

$$r \sum_{m=1}^{|M|} \sum_{(i,j) \in E} d_{ij} [\alpha_1 + \alpha_2 (w_m x_{ij}^m + f_{ij}^m)]$$
(1)

(2)

(3)

(4)

(5)

$$s.t.$$
 $\sum \sum$

$$\sum_{s.t.}^{|M|} \sum_{i=V(s)} x_{ij}^m = 1, \quad \forall i \in V_0,$$

$$\sum_{m=1}^{|M|} \sum_{i \in V \setminus \{i\}} x_{ji}^m = 1, \quad \forall i \in V_0,$$

$$\sum_{m=1}^{|M|} \sum_{j \in V \setminus \{i\}} f_{ij}^m - \sum_{m=1}^{|M|} \sum_{j \in V \setminus \{i\}} f_{ji}^m = q_i, \quad \forall i \in V_0,$$

$$q_i x_{ij}^m \le f_{ij}^m \le (Q_m - q_j) x_{ij}^m, \quad \forall (i, j) \in E, m = 1, ..., |M|,$$

$$\sum_{m=1}^{|M|} \sum_{i \in V_0} x_{i0}^m = \sum_{m=1}^{|M|} \sum_{i \in V_0} x_{0i}^m \ge 0,$$
(6)

$$x_{ij}^{m}, f_{ij}^{m} \ge 0, \quad \forall (i, j) \in E, m = 1, ..., |M|,$$
 (7)

$$x_{ij}^m \in \mathbb{Z}, \quad \forall (i,j) \in E, m = 1,..., |M|,$$

$$\tag{8}$$

模型相关参数

```
[0,1]变量, m = 1,..., |M|, 为1时表示弧(i,j)被某车型为m所行驶的路
 \chi_{ij}^{m}
       线所使用;
       车型为m车辆自重, m = 1, ..., |M|;
 W_m
       连续变量,表示车型为m的车辆在通过弧(i,j)时车辆的载重;
       总车型数, m = 1, ..., |M|;
 M
       V = \{0, 1, ..., n+1\} 该问题中所有分布点的集合,其中V_0 = V \setminus \{0, 1, ..., n+1\}
 V
       n+1};
       所有弧的集合, (i,j) \in E;
 E
       顾客i, j两地间距离, 也表示弧(i, j)的长度;
 d_{ii}
       车型为m的车辆的载重上限, m=1,...,|M|;
 Q_m
       顾客点;的服务需求;
 q_{j}
       路径计算相关参数。
\alpha_1, \alpha_2
```