# Objectifs

Déterminer l’itinéraire optimal pour un EV du point de vue Distance, Coût et Temps

# Hypothèses et contraintes

* Hypothèses :
  + Un seul type de véhicule électrique (La méthode ne fait pas de différence entre les véhicules)
  + Le conducteur doit se déplacer de bornes de recharge en bornes de recharge pour atteindre sa destination (
  + (possible) il n’y pas plus de 100 stations de recharges entre la source et la destination
* Contraintes :
  + Le nombre de stations de recharges entre S et D
  + Le genre de route (gratuite ou à péage)
  + Le temps de trajet entre deux stations
  + Coût de recharge dans les différentes stations
  + Type de batterie utilisée dans l’EV

# Approche utilisée

Algorithme des colonies de fourmis

# Résultats obtenus

Algorithme permettant calculer la probabilité de passer d’une station i à une station voisine j.

L’itinéraire optimal est obtenu en choisissant les stations ayant les plus fortes probabilités d’être abordées.

# Avantages et inconvénients

* Avantages :
  + Facile à implémenter (Pas beaucoup de formules à appliquer - Intégrable à notre solution pour le projet S8 pour de petites zones d’une carte)
  + Inspiré d’algorithmes existants
* Inconvénients :
  + Pas dynamique (les données utilisées pour les calculs sont fixes)
  + Trop gourmand en termes de calculs (méthode pas adaptée pour un déploiement à grande échelle)