

НАЦІОНАЛЬНИЙ ТЕХНІЧНИЙ УНІВЕРСИТЕТ УКРАЇНИ
«КИЇВСЬКИЙ ПОЛІТЕХНІЧНИЙ ІНСТИТУТ
ІМЕНІ ІГОРЯ СІКОРСЬКОГО»

Факультет прикладної математики

Кафедра прикладної математики

Звіт

із лабораторної роботи

з дисципліни «АЛГОРИТМИ І СИСТЕМИ КОМП'ЮТЕРНОЇ
МАТЕМАТИКИ 1.МАТЕМАТИЧНІ АЛГОРИТМИ»

на тему

“Транспортна задача”

Виконав:

студент групи КМ-01

Романецький М.С.

Перевірила:

Асистент кафедри ПМА

Ковальчук-Химюк Л. О.

Зміст

Вступ.....	3
Основна частина	4
Варіант 8.....	4
Вимоги до ПЗ.....	4
Теоретичні відомості.....	4
Алгоритми розв’язання.....	6
Висновки	8
Відповіді на контрольні питання.....	9
Перелік посилань.....	10
Додаток А – Код програми.....	11

Вступ

Метою даної роботи є вивчити методи розв'язання транспортної задачі, практичне розв'язання транспортної задачі лінійного програмування на ЕОМ за допомогою СКМ.

Основна частина

Варіант 8

Транспортні витрати (матриця C)	Об'єм виробництва (вектор a)	Об'єм потреб (вектор b)
30 22 2 13 7 26 10 4 24 9 27 16 25 5 4 6 11 17 10 29	18 12 17 13	8 8 8 8 28

Вимоги до ПЗ

1. Реалізувати перевірки на некоректний ввід (порожнє введення, символи замість числа, тощо).
2. У програмі повинно бути передбачено можливість гнучкого налагодження розмірності розв'язуваної задачі.
3. Має зберігатись логічно правильне розв'язання (нижня межа інтегрування не має перевищувати верхню, тощо)

Теоретичні відомості

Транспортна задача є однією з класичних задач оптимізації, яка виникає в різних галузях, де потрібно оптимізувати розподіл ресурсів або товарів з джерела до призначення з мінімальними витратами чи максимізацією прибутку. Основні відомості про транспортну задачу включають:

1. Постановка задачі: Транспортна задача полягає у вирішенні проблеми розподілу обмежених ресурсів (наприклад, товарів чи сировини) від джерел (наприклад, фабрик або складів) до призначень (наприклад, розділових пунктів або споживачів) з мінімальними витратами або максимізацією прибутку.
2. Варіанти задачі: Транспортні задачі можуть бути поділені на прямі (мінімізація витрат) та обернені (максимізація прибутку). Також існують варіації, такі як вирішення задачі найменшої вартості, задачі максимізації прибутку тощо.

3. Основні складові: Транспортна задача включає в себе матрицю вартостей (вартість перевезення одиниці товару від джерела до призначення), вектор обсягів ресурсів (доступність товарів на джерелах) і вектор обсягів запитів (потреба в товарах на призначеннях).
4. Основна мета: Основною метою транспортної задачі є знайти такий план розподілу товарів, який задовольняє обмеженням на ресурси та попит і забезпечує оптимальний результат, такий як мінімізація загальних витрат або максимізація прибутку.
5. Методи розв'язку: Для вирішення транспортних задач використовують різні методи, включаючи симплекс-метод, методи планування, метод потенціалів, метод мінімального елемента тощо. Вибір методу може залежати від конкретної задачі та обсягів даних.
6. Застосування: Транспортні задачі мають широкі застосування в логістиці, постачанні, транспорті, виробництві та багатьох інших галузях. Вони допомагають оптимізувати розподіл ресурсів, планування перевезень та ефективність ділових процесів.
7. Результат: Результатом розв'язку транспортної задачі є оптимальний план розподілу товарів, де вказані обсяги товарів, які перевозяться від кожного джерела до призначення, і вартість цього плану.

Математична модель такої задачі має вигляд:

$$F = \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n c_{ij} x_{ij} \rightarrow \min$$

За умови

$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^m x_{ij} &= b_j \quad (j = \overline{1, n}), \\ \sum_{j=1}^n x_{ij} &= a_i \quad (i = \overline{1, m}), \\ x_{ij} &\geq 0 \quad (i = \overline{1, m}; j = \overline{1, n}) \end{aligned}$$

Для розв'язку транспортної задачі повинна виконуватись умова:

$$\sum_{i=1}^m a_i = \sum_{j=1}^n b_j$$

Транспортні задачі є важливим інструментом для оптимізації ресурсів та вирішення проблем розподілу в різних галузях бізнесу та науки.

Алгоритми розв'язання

Імпортуємо бібліотеки Oct2py [1], numpy [2], collections [3]

Ініціалізуємо власну функцію умова, яка буде відкривати текстовий файл із умовою задачі та записувати в пам'ять, щоб оперувати далі цими даними.

Для розв'язку мовою Python створимо функцію transport яка буде приймати початкові умови та за допомогою методу потенціалів [4] знаходити оптимальний план перевезень та мінімальну вартість перевезень. Більш детально про цю функцію:

1. **assert sum(supply) == sum(demand)**: Ця перевірка забезпечує, що сума доступних ресурсів (постачання) дорівнює сумі запитів (попиту), що є обов'язковою умовою для розв'язання транспортної задачі.
2. **s, d, C = np.copy(supply), np.copy(demand), np.copy(costs)**: Створюються копії вхідних даних **supply**, **demand**, і **costs** для подальшої обробки. Вони будуть використовуватися для розрахунків без зміни початкових даних.
3. **n, m = C.shape**: Визначається кількість джерел (**n**) і кількість призначень (**m**) на основі розміру матриці вартостей **C**.
4. **X = np.zeros((n, m))**: Створюється пуста матриця **X**, яка представлятиме оптимальний план розподілу товарів.
5. **indices = [(i, j) for i in range(n) for j in range(m)]**: Створюється список індексів у вигляді пар (**i, j**), які представляють всі можливі комбінації джерел і призначень.
6. **xs = sorted(zip(indices, C.flatten()), key=lambda a_b: a_b[1])**: Створюється відсортований список пар (індекс, вартість) з усіх можливих варіантів розподілу товарів за зростанням вартості.
7. Наступні кроки реалізують алгоритм розподілу товарів. Деталі алгоритму включають в себе обчислення потенціалів (змінних u і v), побудову матриці чутливості (S), вибір мінімального від'ємного елементу і подальшу оптимізацію опорного плану.
8. Основна частина цього алгоритму має на меті визначити оптимальний план розподілу товарів **X** з мінімальними витратами. Кроки циклу повторюються, доки не буде знайдено оптимальний план.
9. Функція повертає оптимальний план розподілу товарів **X** і сумарну вартість розподілу (мінімальну вартість перевезень).

Для розв'язку мовою Octave перетворимо матрицю і вектори у одновимірні списки. Створимо матрицю рівностей у вектор правих частин рівностей. У циклі заповнюємо матрицю так, щоб кожен рядок відповідав обмеженню постачання або попиту. Нижньою межею розв'язку буде 0, а верхньою нескінченність. Викликаємо вбудовану функцію glpk для вирішення задачі. Вона поверне

оптимальний план перевезень. Порахуємо мінімальну вартість перевезень та виведемо її на екран разом із оптимальним планом.

Висновки

У результаті виконання роботи досягнуто таких результатів:

Розв'язок на мові Python

Оптимальний план перевезень:

```
[[ 0.  0.  8.  0. 10.]  
 [ 0.  8.  0.  0.  4.]  
 [ 0.  0.  0.  3. 14.]  
 [ 8.  0.  0.  5.  0.]]
```

Мінімальна вартість перевезень: 371.0

Розв'язок на мові Octave

Оптимальний план перевезень:

```
[[ 0. 10.  0.  0.  0.]  
 [ 0.  0.  4.  3.  0.]  
 [ 8.  8.  0. 14.  5.]  
 [ 0.  0.  0.  8.  0.]]
```

Мінімальна вартість перевезень: 371.0

Як бачимо, ми отримали різні оптимальні плани, але однакову мінімальну вартість перевезень. Це сталося через те що ми використали різні методи розв'язання задачі. Проте оскільки вартість однакова можемо зробити висновок, що в обох розв'язках ми дійсно знайшли мінімальну вартість. Щоб додатково переконатись у цьому звіримо результати з сервісом онлайн розв'язку транспортних задач linprog.com [5]

A \ B		B1	B2	B3	B4	B5	
		4	8	2	8	7	
A1		30 0 26	22 0 14	2 0 0	13 0 5	7 0 0	
		0 0 0	0 0 0	0 0 0	0 0 0	0 18 0	
	0	0 0 0	0 0 0	0 0 0	0 0 0	0 0 0	
A2		26 0 20	10 0 0	4 0 0	24 0 14	9 0 0	
		0 0 0	0 8 0	0 8 0	0 0 0	0 -4 0	
	2	0 0 0	0 0 0	0 0 0	0 0 0	0 0 0	
A3		27 0 26	16 0 11	25 0 26	5 0 0	4 0 0	
		0 0 0	0 0 0	0 0 0	0 3 0	0 14 0	
	-3	0 0 0	0 0 0	0 0 0	0 0 0	0 0 0	
A4		6 0 0	11 0 1	17 0 13	10 0 0	29 0 20	
		0 8 0	0 0 0	0 0 0	0 5 0	0 0 0	
	2	0 0 0	0 0 0	0 0 0	0 0 0	0 0 0	

Result:

$$(18 * 7) + (8 * 10) + (8 * 4) + (-4 * 9) + (3 * 5) + (14 * 4) + (8 * 6) + (5 * 10) = 371$$

Рис. 1 – Результат розв'язку задачі онлайн сервісом

Відповіді на контрольні питання

1. Формулювання транспортної задачі полягає в знаходженні оптимального способу перевезення товарів з одного місця в інше при мінімізації витрат. Ранг системи рівнянь визначається як $(m + n - 1)$, де m - кількість рядків у таблиці запитів, а n - кількість стовпців.
2. Постановка транспортної задачі з обмеженнями на пропускну здатність включає обмеження на кількість товарів, які можуть бути перевезені через кожний маршрут. Умови можливості розв'язання полягають у тому, що сума запасів (пропонованих товарів) повинна дорівнювати сумі вимог (заявок) і має існувати хоча б один спосіб забезпечити цю рівність.
3. Розв'язання задач з надлишком запасів чи заявок використовується, коли сума запасів або заявок більша, ніж сума протилежних значень у таблиці запитів. У такому випадку вводять фіктивні запити або заявки для досягнення рівності.
4. Методи знаходження опорного плану включають методи "південно-західного кута", "мінімальної вартості" та "найменшого розходження". Вони використовуються для визначення початкового опорного плану.
5. Сутність угорського методу полягає в знаходженні оптимального розв'язку транспортної задачі шляхом визначення мінімальної кількості клітин, які мають бути обрані для перевезення, при цьому забезпечуючи рівновагу між запасами і вимогами.
6. Метод потенціалів використовується для знаходження опорного плану та обчислення мінімального вартісного покриття. Він ґрунтується на визначенні потенціалів для рядків і стовпців таблиці запитів і використовується для оптимізації вартостей перевезення товарів в транспортній задачі.

Перелік посилань

1. Oct2py - <https://pypi.org/project/oct2py/>
2. Numpy - <https://numpy.org>
3. Collections - <https://www.digitalocean.com/community/tutorials/python-counter-python-collections-counter>
4. Метод потенціалів - https://elib.lntu.edu.ua/sites/default/files/elib_upload/EHII_MMOEC_19/page20.html
5. Онлайн сервіс вирішення транспортних задач - Linprog.com

Додаток А – Код програми

Вміст файлу main.ipynb :

```
from oct2py import octave
import numpy as np
from collections import Counter
```

```
def umova():
    with open('data.txt', 'r', encoding='utf-8') as file:
        lines = [line.strip() for line in file.readlines()]

    # Знайти рядки з мітками
    indices = {label: lines.index(label) for label in ['вектор a', 'вектор b',
'mатриця C']}

    # Читання векторів та матриці
    a = np.fromstring(lines[indices['вектор a'] + 1], sep=',')
    b = np.fromstring(lines[indices['вектор b'] + 1], sep=',')
    C_start, C_end = indices['матриця C'] + 1, len(lines)
    C = np.genfromtxt(lines[C_start:C_end], delimiter=',')

    return a, b, C
```

```
def transport(supply, demand, costs):
    assert sum(supply) == sum(demand)

    s, d, C = np.copy(supply), np.copy(demand), np.copy(costs)
    n, m = C.shape
    X = np.zeros((n, m))
    indices = [(i, j) for i in range(n) for j in range(m)]
    xs = sorted(zip(indices, C.flatten()), key=lambda a_b: a_b[1])

    for (i, j), _ in xs:
        if d[j] != 0:
            remains = s[i] - d[j] if s[i] >= d[j] else 0
            grabbed = s[i] - remains
            X[i, j], s[i], d[j] = grabbed, remains, d[j] - grabbed

    while True:
        u = np.array([np.nan] * n)
        v = np.array([np.nan] * m)
        S = np.zeros((n, m))

        nonzero = list(zip(*np.where(X > 0)))
        u[nonzero[0][0]] = 0

        while any(np.isnan(u)) or any(np.isnan(v)):
```

```

        for i, j in nonzero:
            if np.isnan(u[i]) and not np.isnan(v[j]):
                u[i] = C[i, j] - v[j]
            elif not np.isnan(u[i]) and np.isnan(v[j]):
                v[j] = C[i, j] - u[i]

    S = C - u[:, None] - v
    s = np.min(S)

    if s >= 0:
        break

    start = tuple(np.argwhere(S == s)[0])
    T = np.copy(X)
    T[start] = 1

    while True:
        _xs, _ys = np.nonzero(T)
        xcount, ycount = Counter(_xs), Counter(_ys)

        for x in xcount.keys():
            if xcount[x] <= 1: T[x, :] = 0
        for y in ycount.keys():
            if ycount[y] <= 1: T[:, y] = 0

        if all(x > 1 for x in xcount.values()) and all(y > 1 for y in
ycount.values()):
            break

    path = [start]
    fringe = set(tuple(p) for p in np.argwhere(T > 0))
    size = len(fringe)

    while len(path) < size:
        last = path[-1]
        fringe.remove(last)
        next_ = min(fringe, key=lambda x_y: abs(last[0]-x_y[0]) + abs(last[1]-
x_y[1]))
        path.append(next_)

    neg, pos = path[1::2], path[::2]
    q = min(X[tuple(zip(*neg))])
    X[tuple(zip(*neg))] -= q
    X[tuple(zip(*pos))] += q

    return X, np.sum(X * C)

supply, demand, costs = umova()
# print(supply)
# print(demand)
# print(costs)
routes, total_cost = transport(supply, demand, costs)

```

```
print('Розв\'язок на мові Python\n')
print('Оптимальний план перевезень:')
print(routes)
print(f'Мінімальна вартість перевезень: {total_cost}')
```

```
C = costs.astype(int).flatten().tolist()
b = np.concatenate((supply, demand)).astype(int).tolist()

m = len(supply)
n = len(demand)

A_eq = octave.zeros(m + n, m * n)
b_eq = octave.zeros(m + n, 1)

for i in range(m):
    A_eq[i, i*n:(i+1)*n] = 1
    b_eq[i] = b[i]

for j in range(n):
    A_eq[m+j, j::n] = 1
    b_eq[m+j] = b[m+j]

lb = octave.zeros(m * n, 1)
ub = octave.inf(m * n, 1)

param = {'msglev': 1} # двофазний простий симплекс
ctype = 'S' * (m + n)
vartype = 'C' * (m * n)
sense = 1
results = octave.glpk(C, A_eq, b_eq, lb, ub, ctype, vartype, sense, param)
plan = np.reshape(results, (n, m)).T
oct_total_cost = octave.dot(C, results)

print('Розв\'язок на мові Octave\n')
print('Оптимальний план перевезень:')
print(plan)
print(f'Мінімальна вартість перевезень: {oct_total_cost}')
```