# Rapport TP n°1 - Recherche opérationnel

Auteur: Baptiste DESNOUCK et Baptiste ARRIX

## 2.1.1 Assemblage

## Choix du type de programme

Si un vélo est construit en une fois et ne peut pas être fabriqué en pièces détachées, alors la quantité de vélo sera entière et donc le programme sera linéaire en nombres entiers (PLNE).

Si un vélo peut être fabriqué en pièces détachées et l'assemblage peut être réalisé en plusieurs étapes, alors la quantité de vélo est réelle (On peut fabriqué que la roue d'un vélo par exemple). Ainsi, le programme est linéaire (PL)

#### **Variables**

**Cas PLNE** 

 $qc \in \mathbb{N}$ : Quantité de vélo Cargo

 $qs \in \mathbb{N}$  : Quantité de vélo standard

 $\operatorname{\underline{Rmq}}$  : On remplace  $\mathbb N$  par  $\mathbb R$  dans le cas PL

#### Format de fichier choisi

Cette modélisation possède seulement 2 variables (réelle ou entière) et le nombre de variable ne dépend pas des données d'entrées. Ainsi, le format de fichier . 1p est le plus adapté.

#### Résultats

#### **PLNE**

Objective: Benefice = 438400 (MAXimum)

No.	Row name	Activity	Lower	bound	Upper bound
1	CapaciteHorai	re			
		59.9	2		60
2	CapaciteParki	.ng			
		150	0		1500
3	MaxVeloCargo	23	2		700
No.	Column name	Activity	Lower	bound	Upper bound
1	Qc	* 23	2	0	
2	Qs	* 92	Θ	0	

Objective: Benefice = 438461.5385 (MAXimum)

No.	Row name	St	Activity	Lower bound	Upper bound	Marginal
1	CapaciteHora	ıre				
		NU	60		60	769.231
2	CapacitePark	ing				
		NU	1500		1500	261.538
3	MaxVeloCargo	В	230.769		700	
No.	Column name	St	Activity	Lower bound	Upper bound	Marginal
1	Qc	В	230.769	0		
2	Qs	В	923.077	0		

#### **Commentaires**

Le résultat dans le cas PLNE parait cohérent :

- · L'ordre de grandeur du bénéfice est respecté
- Le parking est plein puisqu'il faut fabriqué le plus de vélo possible
- Etant donné que "construire 2 vélo standard" ou "construire 1 vélo cargo" ont à peu près le même coût (L'un est un peu plus chère mais l'autre prend un peu moins de place sur le parking), cela parait cohérent que la capacité en vélo cargo n'ait pas été rempli.

Le résultat pour PL est proche et un peu meilleur que PLNE ce qui est logique vu qu'on peut diviser les vélos en pièces détachées et en fabriquer qu'une seule partie des pièces détachées.

## 2.1.2 Affectation avec prise en compte des préférences

#### **Variables**

 $(b_{ij})_{(i,j)\in\mathbb{N}^2}\in\{0,1\}^\mathbb{N}$ : Si l'employé i est associé à la tâche j, alors  $b_{ij}=1$  sinon 0

## **Fonction Objectif**

$$\max \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n b_{ij} \cdot c_{ij}$$

avec c la matrice des choix

Grâce aux variables qui sont booléennes, on peut faire seulement la somme des préférences qui ont été choisies.

### **Contraintes**

- Une seule tâche ne peut être associée qu'à un seul employé Pour tout j ,  $\sum_{i=1}^n b_{ij} = 1$
- Un employé ne peut être associé qu'à une seule tâche Pour tout  $i, \sum_{j=1}^n b_{ij} = 1$

#### Format de fichier choisi

Cette modélisation possède une matrice de variables avec une taille non fixe. Ainsi, le format de fichier .mod est le plus adapté.

### Résultat

Données :

```
set EMPLOYERS :=
Pierre
Jack
Baptiste;

set TACHES :=
NettoyerCuisine
Manger
FaireProjetIDM;

param scoreTache: NettoyerCuisine Manger FaireProjetIDM :=
Pierre 9 2 1
Jack 5 5 5
Baptiste 3 10 0;
```

#### Résultat :

Objective: ScoreTotal = 24 (MAXimum)

No.	Row name	Activity	Lower bound	Upper bound
1	UnEmployerParTache	[NettoyerCui	sine]	
		1	1	=
2	UnEmployerParTache			
		1	1	=
3	UnEmployerParTache			
1	UneTacheParEmploye	r[Diarra]	1	=
-	one racher at Employe	1	1	=
5	UneTacheParEmploye		-	
	, ,	1	1	=
6	UneTacheParEmploye	r[Baptiste]		
		1	1	=
7	ScoreTotal	24		
No.		Activity	Lower bound	Upper bound
1	B[Pierre, NettoyerC	uisinel		
_	*	1	0	1
2	B[Jack, NettoyerCui			
	*	0	0	1
3	B[Baptiste, Nettoye	rCuisine]		
	*	0	0	1
4	B[Pierre,Manger]			
	*	0	0	1
5	B[Jack, Manger]			
	T.Dontioto Mongori	0	0	1
ь	B[Baptiste, Manger] *	1	0	1
7	B[Pierre, FaireProj		9	1
·	*	0	0	1
8	B[Jack,FaireProjet			
	*	1	0	1
9	B[Baptiste,FairePr	ojetIDM]		
	*	Θ	0	1

En regardant les données, on distingue très clairement que la meilleure répartition est de donner à Pierre "NettoyerCuisine" vu que c'est sa tâche préférée ; à Baptiste "Manger" vu que c'est également sa tâche préférée ; et enfin, à Jack ce qui reste vu qu'il n'a pas de préférence sur les tâches.

Le résultat obtenu est alors correct au vu des explications précédentes.

## 2.2.1 E-Commerce

### **Variables**

Pour PL:

 $(q_{fmd})_{(f,m,d)\in\mathbb{N}^3}\in\mathbb{R}^\mathbb{N}:$  Quantité de fluide f prise dans le magasin m pour la commande d

Rmq : Pour PLNE, on remplace  $\mathbb R$  par  $\mathbb N$ 

## **Fonction Objectif**

$$\min \sum_{f,m,d} c_{mf} \cdot q_{fmd}$$

avec c cout unitaire par fluide par magasin

### **Contraintes**

• Respect des stocks pour chaque magasin et fluide :

$$\forall m, f, \sum_{d} q_{fmd} \leq \text{fluideParMagasin}[m, f]$$

• Respect des commandes pour chaque commande et fluide :

$$\forall d, f, \sum_{m} q_{fmd} = \text{fluideParCommande}[d, f]$$

### Format de fichier choisi

Cette modélisation possède une matrice de variables avec une taille non fixe. Ainsi, le format de fichier .mod est le plus adapté.

## Résultat PL

Pour les données du sujet :

No.					Upper bound	
1	RespectStock					
	•	NU	2.5		2.5	-1
2	RespectStock	[M1,	F2]			
		NU	1		1	-2
3	RespectStock	[M2,	F1]			
		В	0.5		1	
4	RespectStock	[M2,	F2]			
		В	1		2	
5	RespectStock	[M3,	F1]			
		В	0		2	
6	RespectStock	[M3,	F2]			
		NU	1		1	-1
7	RespectComma	_	· -			
		NS	2	2	=	2
8	RespectComma	_	· -			
		В	0	-0	=	
9	RespectComma	_	· -			_
40	D	NS	1	1	=	2
10	RespectComma	_	· -			
	Court	NS	3	3	=	3
11	Cout	В	9.5			
No.	Column name	St	Activity	Lower bound	Upper bound	Marginal
1	Q[F1,M1,D1]	В	2	Θ		
2	Q[F1,M1,D2]	В	0.5	0		
3	Q[F2,M1,D1]	NL	Θ	Θ		3
4	Q[F2,M1,D2]	В	1	0		
5	Q[F1,M2,D1]	NL	0	0		< eps
6	Q[F1,M2,D2]	В	0.5	0		
7	Q[F2,M2,D1]	NL	0	0		3
8	Q[F2,M2,D2]	В	1	0		
9	Q[F1,M3,D1]	NL	0	0		1
10	Q[F1,M3,D2]	NL	Θ	0		1
11	Q[F2,M3,D1]	NL	Θ	0		3
12	Q[F2,M3,D2]	В	1	0		

### **Résultat PLNE**

Objective: Cout = 10 (MINimum)

No.	Row name		/ity		bound		
1	RespectStock						
	·		2				2.5
2	RespectStock	[M1,F2]					
			1				1
3	RespectStock	[M2,F1]					
			1				1
4	RespectStock	[M2,F2]	4				0
5	RespectStock	ΓΜ2 <b>Ε</b> 1]	1				2
3	Respectatock	[ms, Fi]	0				2
6	RespectStock	[M3,F2]	Ü				_
		, ,	1				1
7	RespectComma	nde[D1,F1]					
			2		2		=
8	RespectComma	nde[D1,F2]					
			0		-0		=
9	RespectComma	nde[D2,F1]					
			1		1		=
10	RespectComma	nde[D2,F2]					
	0 - 1		3		3		=
11	Cout		10				
No.	Column name	Activ	/itv	Lower	bound	Upper	bound
						• • •	
1	Q[F1,M1,D1]	*	1		Θ		
2	Q[F1,M1,D2]	*	1		0		
3	Q[F2,M1,D1]	*	0		0		
4	Q[F2,M1,D2]	*	1		0		
	Q[F1,M2,D1]	*	1		0		
	Q[F1,M2,D2]	*	Θ		0		
	Q[F2,M2,D1]	*	Θ		0		
	Q[F2,M2,D2]	*	1		0		
	Q[F1,M3,D1]	*	0		0		
	Q[F1, M3, D2]	*	0		0		
11	Q[F2,M3,D1]	-	0		0		

Les deux résultats semblent cohérents au vu de l'ordre de grandeur du coût. Comme précédemment, le coût en PL est légèrement meilleur que le coût en PLNE (c'est-à-dire ici, moins élevé), ce qui est logique puisque l'espace des solutions diminue.

## 2.2.2 E-Commerce avec coûts fixes et variables

## **Variables**

 $(q_{fmd})_{(f,m,d)\in\mathbb{N}^3}\in\mathbb{N}^\mathbb{N}$ : Quantité de colis f prise dans le magasin m pour la commande d  $(y_{md})_{(m,d)\in\mathbb{N}^2}\in\{0,1\}^\mathbb{N}$ : Si le magasin m est utilisé pour la commande d, alors  $y_{md}=1$  sinon 0

## **Fonction Objectif**

12 Q[F2,M3,D2] \*

$$\min \left( \sum_{f,m,d} q_{fmd} \cdot c_{vmd} + \sum_{m,d} y_{md} \cdot c_{fmd} 
ight)$$

avec  $c_{vmd}$  le coût variable par colis par magasin et  $c_{fmd}$  le coût fixe par commande par magasin

### **Contraintes**

• Respect des stocks pour chaque magasin et colis :

$$orall m, f, \sum_d q_{fmd} \leq ext{colisParMagasin}[m, f]$$

• Respect des commandes pour chaque commande et colis :

$$orall d, f, \sum_m q_{fmd} = ext{colisParCommande}[d, f]$$

• Répartition des magasins (y doit être égale à 1 quand la quantité pour un magasin m et une commande d donnée est positive, ce qui signifie la commande d est utilisée dans le magasin m) :

$$orall d, m \;\; M \cdot y_{md} \geq \sum_f q_{fmd}$$

M étant une grande constante.

• Répartition des magasins (De la même façon que la contrainte précédentes, y doit être égale à 0 quand la quantité pour un magasin m et une commande d donnée est nulle) :

$$orall d, m, y_{md} \leq \sum_f q_{fmd}$$

### Format de fichier choisi

Cette modélisation possède une matrice de variables avec une taille non fixe. Ainsi, le format de fichier .mod est le plus adapté.

### Résultat

Sur les données du sujet :

Objective: Cout = 354 (MINimum)

-				
No.	Row name	-	Lower bound	
1	RespectStock[M1,			
	,	1		2.5
2	RespectStock[M1,			
	,	1		1
3	RespectStock[M2,			
	,	9		1
4	RespectStock[M2,	F21		
		2		2
5	RespectStock[M3,			
		2		2
6	RespectStock[M3,	F2]		
		0		1
7	RespectCommande[	D1,F1]		
		2	2	=
8	RespectCommande[	D1,F2]		
		0	-0	=
9	RespectCommande[	D2,F1]		
		1	1	=
10	RespectCommande[	D2,F2]		
		3	3	=
11	RespectRepartiti	onMagasin1[D1,	M1]	
		0	-0	
12	RespectRepartiti	onMagasin1[D1,	M2]	
		Θ	-0	
13	RespectRepartiti	onMagasin1[D1,	M3]	
		998	-0	
14	RespectRepartiti	onMagasin1[D2,	M1]	
		998	-0	
15	RespectRepartiti	onMagasin1[D2,	M2]	
		998	-0	
16	RespectRepartiti	onMagasin1[D2,	M3]	
		Θ	-0	
17	RespectRepartiti	onMagasin2[D1,	M1]	
		0		- 0
18	RespectRepartiti	onMagasin2[D1,	M2]	
		0		-0
19	RespectRepartiti		M3]	
		-1	_	-0
20	RespectRepartiti		M1]	
		-1		- 0
21	RespectRepartiti		M2]	-
		-1		- 0
22	RespectRepartiti		M3]	_
		0		- 0
23	Cout	354		
Na	0-1	A - 4 - 1 - 1 - 1 - 1		
NO.	Column name	Activity	Lower bound	opper bound
	O[F1 M1 D1] *			
	Q[F1,M1,D1] * Q[F1,M1,D2] *	0	0	
	Q[F2,M1,D1] *	0	9	
	Q[F2,M1,D1] *	1	9	
	Q[F1,M2,D1] *	0	9	
	Q[F1,M2,D2] *	9	9	
	Q[F2,M2,D1] *	0	9	
	Q[F2,M2,D2] *	2	9	
	Q[F1,M3,D1] *	2	0	
10	Q[[1,110,D1] *	2	0	

10 Q[F1,M3,D2] \* 0 0

11 Q[F2,M3,D1]	*	0	0	
12 Q[F2,M3,D2]	*	0	0	
13 Y[M1,D1]	*	0	0	1
14 Y[M2,D1]	*	0	0	1
15 Y[M3,D1]	*	1	0	1
16 Y[M1,D2]	*	1	0	1
17 Y[M2,D2]	*	1	0	1
18 Y[M3,D2]	*	0	0	1

Les résultats obtenus respectent l'ordre de grandeur attendu : les coûts fixes sont de l'ordre de la centaine et les coûts variables de l'ordre de la dizaine. Donc, le coût optimal est de l'ordre de la centaine. De plus, les contraintes de répartition des magasins sont correctement validées, c'est-à-dire qu'on n'a pas de magasin utilisé pour une commande sans prendre de colis, et vice-versa.

## 2.2.3 Livreur

Ce problème correspond au voyageur du commerce.

### **Variables**

 $X_{ij} \in \{0,1\}$ : Si l'arc qui va du lieu i au lieu j est sélectionné, alors  $X_{ij} = 1$  sinon 0

 $U_i \in \mathbb{R}$ : Variable auxiliaire pour éviter les sous-tours homogène à une distance (Représente la distance depuis le départ)

## **Fonction Objectif**

$$\min \sum_{i=1}^{n} \sum_{j=1}^{n} X_{ij} \cdot \text{distance}_{ij}$$

#### **Contraintes**

• Départ de chaque lieu :

$$orall i, \sum_{j=1}^n X_{i,j} = 1$$

• Arrivée à chaque lieu :

$$orall j, \sum_{i=1}^n X_{i,j} = 1$$

• Pas de réflexivité :

$$\forall i, X_{i,i} = 0$$

• Éviter les sous-tours :

$$orall i, j 
eq i, U_j - U_i \geq \operatorname{distance}_{ij} - (1 - X_{i,j}) \cdot M$$

où  ${\cal M}$  est une grande constante.

#### Format de fichier choisi

Cette modélisation possède une matrice de variables avec une taille non fixe. Ainsi, le format de fichier .mod est le plus adapté.

## Modèle

Objective: Cout = 22 (MINimum)

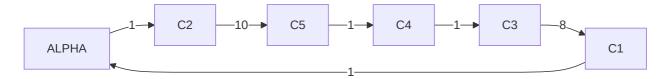
No.			Lower bound	
1	DepartChaqueLieu[	1]		
2	DepartChaqueLieu[	1	1	=
3	DepartChaqueLieu[	1 3]	1	=
4	DepartChaqueLieu[	1	1	=
5	DepartChaqueLieu[	1 5]	1	=
	DepartChaqueLieu[	1	1	=
	ArriveeChaqueLieu	1	1	=
		1	1	=
	ArriveeChaqueLieu	1	1	=
9	ArriveeChaqueLieu	[3]	1	=
10	ArriveeChaqueLieu	[4]	1	=
11	ArriveeChaqueLieu	[5] 1	1	=
12	ArriveeChaqueLieu	[6] 1	1	=
13	PasReflexivite[1]	Θ	- 0	=
14	PasReflexivite[2]	0	-0	=
15	PasReflexivite[3]			
16	PasReflexivite[4]	Θ	-0	=
17	PasReflexivite[5]	Θ	- 0	=
18	PasReflexivite[6]	0	-0	=
19	EviterBoucle[1,2]	0	-0	=
20	<pre>EviterBoucle[1,3]</pre>	21	-999	
21	EviterBoucle[1,4]	-999	-999	
	EviterBoucle[1,5]	13	-990	
		12	-988	
	EviterBoucle[1,6]	11	-988	
	EviterBoucle[2,3]	-20	-999	
25	EviterBoucle[2,4]	-8	-992	
26	EviterBoucle[2,5]	-9	-990	
27	EviterBoucle[2,6]	-10	-989	
28	EviterBoucle[3,2]	20	-999	
		20	000	

29 EviterBoucle[3,4]	12	-992
30 EviterBoucle[3,5]		
31 EviterBoucle[3,6]	11	-989
00.5 11	-990	-990
32 EviterBoucle[4,2]	-992	-992
33 EviterBoucle[4,3]	-12	-992
34 EviterBoucle[4,5]	-12	-992
35 EviterBoucle[4,6]	-1	-999
33 Eviter Bodete[4,0]	-2	-999
36 EviterBoucle[5,2]	9	-990
37 EviterBoucle[5,3]		
38 EviterBoucle[5,4]	-11	-989
	-999	-999
39 EviterBoucle[5,6]	-1	-999
40 EviterBoucle[6,2]	10	-989
41 EviterBoucle[6,3]	10	-969
42 EviterBoucle[6,4]	-10	-990
	2	-999
43 EviterBoucle[6,5]	-999	-999
44 Cout	22	

No.				Lower bound	
1	X[1,1]	*	0	0	1
	X[1,1] X[1,2]	*	0	0	1
	X[1,2] X[1,3]	*	1	0	1
	X[1,4]	*	9	0	1
	X[1,5]	*	0	0	1
	X[1,6]	*	0	0	1
	X[2,1]	*	1	0	1
	X[2,2]	*	0	0	1
	X[2,3]	*	0	0	1
	X[2,4]	*	0	0	1
11	X[2,5]	*	0	Θ	1
12	X[2,6]	*	Θ	Θ	1
13	X[3,1]	*	0	0	1
14	X[3,2]	*	0	0	1
15	X[3,3]	*	0	0	1
16	X[3,4]	*	0	0	1
17	X[3,5]	*	0	0	1
18	X[3,6]	*	1	0	1
19	X[4,1]	*	0	0	1
20	X[4,2]	*	1	0	1
21	X[4,3]	*	0	0	1
22	X[4,4]	*	0	0	1
	X[4,5]	*	0	0	1
	X[4,6]	*	0	0	1
25	X[5,1]	*	0	0	1
	X[5,2]	*	0	0	1
	X[5,3]	*	Θ	Θ	1
	X[5,4]	*	1	0	1
29	X[5,5]	*	0	0	1

30	X[5,6]	*	0	0	1
31	X[6,1]	*	0	0	1
32	X[6,2]	*	0	0	1
33	X[6,3]	*	0	0	1
34	X[6,4]	*	0	0	1
35	X[6,5]	*	1	0	1
36	X[6,6]	*	0	0	1
37	U[1]		0	0	
38	U[2]		21	0	
39	U[3]		1	0	
40	U[4]		13	0	
41	U[5]		12	0	
42	U[6]		11	0	

Ainsi, le chemin trouver est :



On distingue deux zones où les déplacements au sein de ces zones sont de faibles coûts :

- alpha-c1-c2
- c3-c4-c5

Le passage entre ces deux zones est le plus couteux. Ainsi, le parcours trouvé passe par les transitions avec les poids les plus faible entre les zones (c'est à dire ici 8 et 10).

On peut donc valider cette solution qui est cohérente au vu des données.