# Routage des chariots cavaliers sur un terminal portuaire à conteneurs

Gaëtan Lesauvage, Stefan Balev, FrÃ(c)dÃ(c)ric Guinand

LITIS, Université du Havre 25 rue Ph. Lebon, BP 540 76058 Le Havre Cedex, France

gaetanlesauvage@gmail.com, {stefan.balev,frederic.guinand}@univ-lehavre.fr

**Mots-clés** :  $probl\tilde{A}$  "me de plus court chemins, graphe dynamique, terminal  $\tilde{A}$  conteneurs, optimisation multi-crit $\tilde{A}$  "res

#### 1 Introduction

Un terminal portuaire  $\tilde{A}$  conteneurs est un syst $\tilde{A}$ "me complexe ouvert compos $\tilde{A}$ © de plusieurs entit $\tilde{A}$ ©s en interaction. Divers engins de manutention permettent de d $\tilde{A}$ ©placer les conteneurs au sein du terminal afin de r $\tilde{A}$ ©pondre le plus efficacement possible aux demandes des navires, trains ou camions en attente de chargement ou de d $\tilde{A}$ ©chargement.

Dans le soucis d'am $\tilde{A}$ ©liorer la qualit $\tilde{A}$ © de service fourni au clients et de r $\tilde{A}$ ©duire le co $\tilde{A}$ »t d'exploitation du terminal, l' $\tilde{A}$ ©tude des d $\tilde{A}$ ©placements des v $\tilde{A}$ ©hicules s'av $\tilde{A}$ "re d'une grande importance.

## 2 ProblÃ"me

La gestion dâun terminal portuaire  $\tilde{A}$  conteneurs rel $\tilde{A}$ "ve de plusieurs probl $\tilde{A}$ "mes dâoptimisation. Le but  $\tilde{A}$ © tant de minimiser les temps dâattente des clients tout en minimisant les co $\tilde{A}$ »ts dâexploitation du terminal, un soin tout particulier est apport $\tilde{A}$ ©  $\tilde{A}$  lâaffectation des missions aux chariots cavaliers. De plus, afin de r $\tilde{A}$ © duire le temps dâex $\tilde{A}$ © cution de ces missions, il est  $\tilde{A}$ © galement n $\tilde{A}$ © cessaire de disposer les conteneurs de fa $\tilde{A}$ § on efficace. Les chariots cavaliers ont pour mission de d $\tilde{A}$ © placer des conteneurs  $\tilde{A}$  l'int $\tilde{A}$ © rieur du terminal. Chaque mission comporte deux fen $\tilde{A}$ a tres de temps : l'une pour la collecte du conteneur et l'autre pour la livraison. Le non respect de ces fen $\tilde{A}$ a tres de collecte et de livraison entra $\tilde{A}$ ® nne un co $\tilde{A}$ »t suppl $\tilde{A}$ © mentaire au terminal. Les routes des chariots cavaliers doivent donc prendre en compte ces fen $\tilde{A}$ a tres de temps.

Sur un terminal portuaire  $\tilde{A}$  conteneurs, les itin $\tilde{A}$ ©raires possibles sont relativement  $\tilde{A}$ ©duits mais les chariots ne peuvent se croiser que sur les routes. En effet, ils enjambent les conteneurs stock $\tilde{A}$ ©s dans les trav $\tilde{A}$ ©es et ne peuvent donc pas se croiser  $\tilde{A}$  l'int $\tilde{A}$ ©rieur de ces trav $\tilde{A}$ ©es. Ces blocages peuvent causer des retards importants pour la r $\tilde{A}$ ©alisation d'une mission. Notre but est donc de d $\tilde{A}$ ©finir les itin $\tilde{A}$ ©raires des chariots cavaliers prennant en compte les temps d'attente en entr $\tilde{A}$ ©e de trav $\tilde{A}$ ©es afin  $\tilde{A}$  la fois de minimiser la dur $\tilde{A}$ ©e totale de parcours (d $\tilde{A}$ ©placement + blocage), le co $\tilde{A}$ »t de d $\tilde{A}$ ©placement (distance) et la date d'arriv $\tilde{A}$ ©e du chariot (respect de la fen $\tilde{A}$ atre de temps).

### 3 Graphe routier

Le graphe routier du terminal est donc un graphe partiellement FIFO, c'est- $\tilde{A}$  -dire que les arcs mod $\tilde{A}$ ©lisant les trav $\tilde{A}$ ©es sont FIFO alors que les arcs mod $\tilde{A}$ ©lisant les routes ne sont pas FIFO. De plus la dur $\tilde{A}$ ©e de parcours d'un arcs d $\tilde{A}$ ©pend  $\tilde{A}$  la fois de la distance  $\tilde{A}$  parcourir et du temps. En effet, la dur $\tilde{A}$ ©e de parcourt d'un arc d $\tilde{A}$ ©pend directement de la vitesse du chariot (chariot plein ou vide) et  $\tilde{A}$ ©galement du traffic sur l'arc au moment de la travers $\tilde{A}$ ©e. On d $\tilde{A}$ ©fini donc la dur $\tilde{A}$ ©e de parcours de l'arc (i,j) par cette formule :

$$duree(i, j, t, v) = (distance(i, j) / vitesse(v, i, j, t)) + attente(i, j, t)$$
(1)

#### 3.1 Complexité

Le problÃ"me du plus court chemin en temps est connu pour etre résolu en temps polynomial pour des graphes FIFO[?]. En revanche, le problÃ"me de plus court chemin en cout est NP-difficile[?]. Le problÃ"me ici étudié est un problÃ"me de plus court chemin en cout sur un graphe FIFO.

#### 3.2 Etat de l'art

Shortest Path Problem with Time Windows and Shortest Path Problem with waiting costs. Shortest path in delay time dependent networks.

(Dynamic algorithmsÂ: incremental, decremental, fully dynamic) FIFO Networks â non FIFO Networks Waiting modelsÂ: Unrestricted waiting, Forbidden waiting, Source Waiting Minimum cost walk problem Problem complexity

### 4 Algorithme de routage

Optimisation locale des routes des chariots en tenant compte des routes des autres  $v\tilde{A}$ ©hicules pr $\tilde{A}$ ©c $\tilde{A}$ ©demment  $\tilde{A}$ ©tablies. Comment rendre cette optimisation globale $\hat{A}$ ? Lors de la planification d'une route, il faudrait  $\tilde{A}$ ©galement recalculer les routes des autres  $v\tilde{A}$ ©hicules en prenant comme origine leur position actuelle. Puis recommencer dans un autre ordre. => O(n!). Proposition d'un algorithme permettant la r $\tilde{A}$ ©solution du probl $\tilde{A}$ "me dans un temps acceptable $\hat{A}$ ? Proposition d'un algorithme m $\tilde{A}$ ©ta-heuristique?

## 5 Résultats et perspectives