Optimización del Llenado Manual de Contenedores con Paquetes Heterogéneos

Máster Universitario en Estadística Computacional y Ciencia de Datos para la Toma de Decisiones

Jose Gustavo Quilca Vilcapoma Tutor: Javier Alcaraz Soria

Instituto Centro de Investigación Operativa Universidad Miguel Hernández

17 Junio 2024







- 1 Introducción
- 2 Problema
- 3 Algoritmo Genético
- 4 Estudio Computacional
- **5** Conclusiones y Trabajos Futuros

Gustavo Quilca

- 1 Introducción
- 2 Problema

Introducción

- 3 Algoritmo Genético
- 4 Estudio Computacional
- **5** Conclusiones y Trabajos Futuros

Gustavo Quilca

Introducción

Introducción

- El problema del llenado de contenedores (CLP) es un problema clásico en la optimización combinatoria.
- Consiste en encontrar la mejor manera de llenar un contenedor con cajas de diferentes tamaños y pesos, optimizando la utilización del espacio.
- Este problema tiene aplicaciones en logística, transporte, almacenamiento, entre otros.

Restricciones

- Restricciones Básicas
 - No superposición de paquetes.
 - No superar el peso máximo del contenedor.
 - Colocación dentro de los límites del contenedor.
- Restricciones Prácticas
 - Estabilidad de los paquetes.
 - Centro de gravedad del contenedor.
 - Prioridad de carga.
 - Restricción de contigüidad de tipos.

Métodos de Solución

Introducción

Métodos exactos:

 Garantizan la solución óptima, pero son computacionalmente costosos.

Métodos heurísticos:

 Proporcionan soluciones de buena calidad en un tiempo razonable.

Métodos metaheurísticos:

 Estrategias flexibles de alto nivel para desarrollar algoritmos que resuelven problemas específicos.

- 2 Problema
- 3 Algoritmo Genético
- 4 Estudio Computaciona
- **5** Conclusiones y Trabajos Futuros

Contexto del Problema

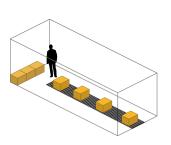
- Empresa en el sector de envío de paquetes en contenedores marítimos.
- No tiene control sobre las medidas de los paquetes.
- Cuenta con una cantidad máxima de paquetes de cada tipo.
- Envía un solo contenedor a la vez.
- Usan procedimientos establecidos de llenado manual.

Definición del Problema

- Maximizar el beneficio de la carga en un contenedor, con los paquetes disponibles.
- Los paquetes apilados deben mantener su estabilidad durante la carga.
- Todos los paquetes del mismo tipo son cargados de forma contigua.
- Los paquetes pueden ser rotados en una sola dirección.

Definición Formal

Optimizar la carga de un contenedor, determinando el **orden**, la **cantidad** y **rotación** de los tipos de paquetes, cumpliendo con las restricciones prácticas del **llenado manual**. El objetivo principal es maximizar el beneficio total de la carga junto a la utilización del espacio del contenedor.



- Algoritmo Genético

Gustavo Quilca

Algoritmo Genético

Introducción

Es una técnica de optimización inspirada en la evolución natural:

- Inicia con una población aleatoria de soluciones.
- Evalúa su calidad con una función de aptitud.
- Selecciona las mejores para reproducirse mediante cruces y mutaciones.
- Reemplaza la población anterior con nuevas generaciones.
- Repite el ciclo hasta alcanzar una solución óptima o cumplir un criterio de parada.



Algoritmo Genético

Codificación de las Soluciones:

- Uso de 3 listas correlacionadas para representar el orden de llenado.
- Ayuda a garantizar factibilidad.
- Sirve de guía para el operario.

Tipo	2	1	4	3
Rotación	0	1	1	0
Cantidad	27	10	18	13

Ejemplo de codificación

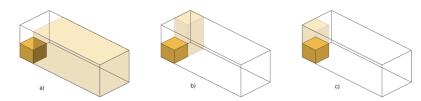
Función de evaluación:

- Calcula el beneficio total de la carga.
- Es necesario el desarrollo de un algoritmo que imita el procedimiento de llenado manual.
- Verificar la factibilidad de la soluciones.

Algoritmo Genético: Función de evaluación

Algoritmo de llenado manual:

Basado en el método Deepest Bottom Left with Fill (DBLF) propuesto por Karabulut 2005.



División del espacio restante en el contenedor luego de colocar un paquete

Llenado Manual

Ejemplo de llenado manual



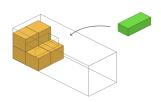
Ejemplo del llenado de un contenedor con 20 tipos de paquetes 1

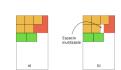
¹https://t.ly/XHpY2

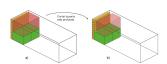
Algoritmo Genético: Función de evaluación

Adaptación del Algoritmo DBI F:

- Unión de subespacios
- Eliminación de subespacios inaccesibles
- Eliminación de subespacios profundos







Algoritmo Genético: Función de evaluación

Algoritmos adaptados

Algoritmo 2 Algoritmo de unión de subespacios

```
 \begin{array}{ll} 1: Subespacios \leftarrow \text{lista} \text{ de subespacios disponibles} \\ 2: i \leftarrow \text{longitud de } Subespacios - 1 \\ 3: \text{ while } i > 0 \text{ do} \\ 4: \text{ if } Subespacios[i].\text{esSimilar}(Subespacios[i-1]) \text{ then} \\ 5: Subespacios[i-1].\text{unir}(Subespacios[i]) \\ 6: Subespacios.\text{remove}(Subespacios[i]) \\ 7: \text{ end if} \\ 8: i \leftarrow i-1 \\ 9: \text{ end while} \\ 10: \text{ return } Subespacios \\ \end{array}
```

Algoritmo 3 Algoritmo de eliminación de subespacios inaccesibles

```
1: Subespacios \leftarrow lista de subespacios disponibles 2: i \leftarrow longitud de Subespacios - 1 3: while i > 0 do 4: if Subespacios [i], selanceesibleParcialmente() then 5: Subespacios [i], recortar() 6: else if Subespacios [i], recortar() (6: Subespacios [i], recordar() (7: Subespacios [i], selanceesibleTotalmente() then 7: Subespacios [i], selanceesibleTotalmente() Subespacios [i] 9: i \leftarrow i - 1 10: end while
```

Algoritmo 4 Algoritmo de eliminación de subespacios profundos

```
1: Subespacios \leftarrow lista de subespacios disponibles \geq Posicion Gaj MaSeCerona \leftarrow Posición de la caja más cercana a la puerta <math>\geq Posicion Maxima \leftarrow Posición máxima que un operador puede alcanzar <math>\neq 1 i\leftarrow 1 long fuel de \leq Posicion Maxima \rightarrow Posicion Maxima que un operador puede alcanzar <math>\neq 1 i\leftarrow 1 subespacios \neq 1 i\leq Posicion Maxima \rightarrow Posicion Maxi
```

11: return Subespacios

Gustavo Quilca CIO - UMH

13: return Subespacios

Algoritmo Genético: Población Inicial y Selección

Generación aleatoria de la población inicial

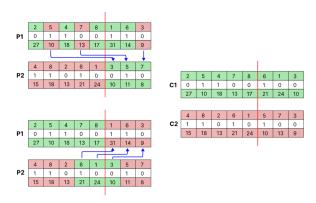
Tipo	2	1	4	3
Rotación	0	1	1	0
Cantidad	27	10	18	13

Ejemplo de un individuo de la población

Método de torneo para la selección

Algoritmo Genético: Cruce

Adaptación del operador de cruce de un punto



Método de cruce que evita generar soluciones no factibles

Algoritmo Genético: Mutación

Adaptación del operador de mutación de tres tipos

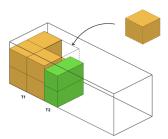


Métodos de mutación para el orden, la rotación y la cantidad por tipo

Algoritmo de Mejora

Mejoras del Algoritmo DBLF:

- Ayuda a completar espacios vacíos si aún hay paquetes disponibles.
- Aplicarla durante el llenado podría empeorar una solución.
- Aplicarla luego del llenado garantiza que la solución no sea peor.
- Agregan tiempo adicional de cómputo.



- 1 Introducción
- 2 Problema
- 3 Algoritmo Genético
- 4 Estudio Computacional
- **6** Conclusiones y Trabajos Futuros

Gustavo Quilca

Estudio Computacional

Generación de Datos de Prueba

- Un contenedor con dimensiones fijas $12010 \times 2330 \times 2380$ mm.
- Instancias con 5, 10, 20, 30, 40 y 50 tipos de cajas.
- Tamaños de cajas aleatorias entre 250 y 750mm
- Valores aleatorios entre 10 y 100

Estudio Computacional

Configuración del Algoritmo

- Algoritmos implementados en Python 3.10.
- $P_{cross} = 0.8$
- $P_{mut} = 0.05$.
- Población inicial de 100 individuos, generados aleatoriamente.

Estudio Computacional

Variantes del algoritmo

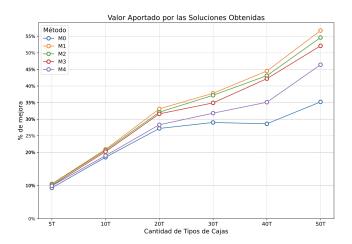
Comparar las mejoras propuestas

- M0: Sin mejora del algoritmo en el llenado.
- M1: Mejora de llenado adicional inmediato.
- M2: Mejora de llenado adicional al final.
- M3: Mejora similar a M2, solo aplicada a la mitad de la población.
- M4: Mejora similar a M2, solo aplicada al mejor individuo de la población.

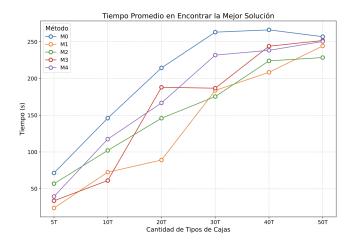
Configuración del Experimento

- 25 instancias para cada tipo de caja (5T, 10T, 20T, 30T, 40T y 50T), total 150 instancias.
- Tiempo fijo de 5 minutos para cada problema.
- Tiempo de ejecución total de 62.5 horas (2.6 días).
- Se recolectaron datos en csv para su análisis.

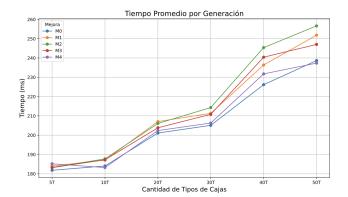
Beneficio aportado por las soluciones



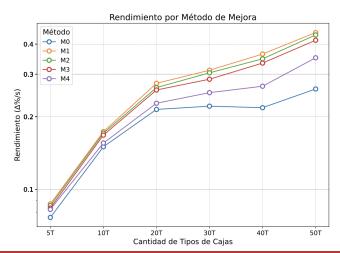
Tiempo promedio en encontrar la mejor solución



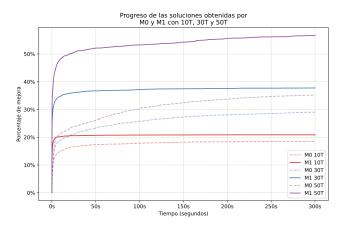
Tiempo promedio por generación



Rendimiento por método de mejora



Progreso de las soluciones del mejor método elegido: M1



- **6** Conclusiones y Trabajos Futuros

Conclusiones

Introducción

- El algoritmo ha demostrado ser un método eficiente para determinar la carga del contenedor y la forma de llenarlo.
- Los métodos de mejoras consiguen reducir el tiempo necesario para encontrar la mejor solución.
- También consiguen mejorar la calidad de las soluciones.
- Elevado número de tipos de cajas necesitan más tiempo para converger.

Trabajos Futuros

- Diseñar otros tipos de operadores de cruce y mutación.
- Considerar otras restricciones prácticas.
- Probar el algoritmo con datos reales.
- Incluir e algoritmo en un DSS utilizado en tiempo real.

Gracias