



UNIVERSITA' DEGLI STUDI DI  
NAPOLI FEDERICO II

Scuola Politecnica e delle Scienze di Base  
Corso di Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica

# *Vehicle Routing Problem with Time Windows*

Elaborato di Algoritmi di Ottimizzazione Combinatoria e  
su Rete

**Davide Mancinelli** matr. M63001674

**Angelo Calio** matr. M63XXXX

# Indice

<b>red1</b>	<b>Introduzione</b>	<b>1</b>
red1.1	Assunzioni del problema . . . . .	1
red1.2	Approcci per la risoluzione . . . . .	2
<b>red2</b>	<b>Definizione del problema</b>	<b>3</b>
red2.1	Funzione obiettivo . . . . .	4
red2.2	Variabili di decisione . . . . .	4
red2.3	Vincoli . . . . .	4
<b>red3</b>	<b>Risoluzione tramite algortimo esatto</b>	<b>8</b>
red3.1	Creazione dei dati . . . . .	8
red3.2	Utilizzo di PuLP . . . . .	10
red3.2.1	Variabili di decisione . . . . .	10
red3.2.2	Funzione obiettivo . . . . .	11
red3.2.3	Vincoli . . . . .	11
red3.2.4	Esecuzione del modello . . . . .	12
<b>red4</b>	<b>Conclusion</b>	<b>13</b>

# Capitolo 1

## Introduzione

Il Vehicle Routing with Time Windows (VRPTW) è una variante del Vehicle Routing Problem (VRP), in cui ogni flotta di veicoli con capacità limitata deve prelevare o consegnare merci (o persone) in differenti punti, ognuno dei quali accessibile solo in determinati intervalli di tempo. Quindi, a differenza del VRP standard, bisogna rispettare anche vincoli temporali per le consegne.

### 1.1 Assunzioni del problema

Prima di formalizzare il problema, è necessario elencare le seguenti assunzioni:

- E' presente un nodo deposito, da cui la flotta di veicoli inizia e termina il suo percorso
- Sono presenti dei nodi (chiamati punti vendita) in cui almeno un veicolo della flotta deve passare
- Ogni punto vendita deve essere transitato esclusivamente una volta
- Ogni punto vendita presenta un orario di apertura (prima del quale non è possibile ricevere consegne) e un orario di chiusura (oltre il quale non è possibile ricevere consegne)

- Nel caso in cui un veicolo arrivasse in un punto vendita prima dell'orario di apertura, tale veicolo deve attendere l'apertura del punto vendita
- Tutti i punti vendita devono essere serviti entro l'orario di chiusura
- L'obiettivo è minimizzare i costi di trasporto

## 1.2 Approcci per la risoluzione

Ci sono differenti approcci per la risoluzione del VRPTW; di seguito sono presentati quelli affrontati in questo elaborato:

- Algoritmi esatto: [CONTINUA]
- Algoritmo euristico: [CONTINUA]

## Capitolo 2

# Definizione del problema

Il VRPWT può essere definito da:

- Flotta  $\mathbf{V}$  di veicoli; con  $m=|\mathbf{V}|$
- Insieme  $\mathbf{N}$  di nodi; tale insieme è costituito a sua volta da:
  - Insieme  $\mathbf{P}=\{1,...,p\}$  di punti vendita
  - Deposito  $\mathbf{D}=\{s,t\}$ ; rappresentato da 2 nodi distinti:  $s$  come nodo di partenza,  $t$  come nodo di destinazione

E' possibile quindi definire  $n=|\mathbf{N}|=|\mathbf{P}|+2$ , con  $\mathbf{N}=\{s,1,...,p,t\}$

- Insieme  $\mathbf{A}$  di archi orientati  $(i,j)$ , dove  $i \neq j$
- Grafo  $\mathbf{G}(\mathbf{V},\mathbf{N})$  orientato e pieno

Altri elementi da prendere in considerazione sono:

- Il costo  $c_{ij}$  associato a ogni arco  $(i,j)$
- Il tempo  $t_{ij}$  di percorrenza associato a ogni arco  $(i,j)$
- La portata massima  $Q_k$  di ogni veicolo  $k$
- La richiesta  $d_i$  di merce da soddisfare per ogni punto vendita  $i$
- La finestra di tempo  $f_i = [a_i, b_i]$  in cui ogni punto vendita è aperto

- L'insieme di cluster  $C = \{C_1, \dots, C_m\}$ ; è possibile dividere l'insieme  $N$  in sottoinsiemi cluster  $C_k$ , ognuno associato al veicolo  $k$
- Il tempo di servizio  $s_{ik}$  sul nodo  $i$ ; in altre parole, è il tempo da attendere affinché il nodo  $i$  sia totalmente servito. Ipotizziamo  $s_{sk} = 0, s_{tk} = 0 \quad \forall k \in V$

## 2.1 Funzione obiettivo

L'obiettivo è quello di minimizzare i costi di ogni veicolo per servire tutti i punti vendita negli orari adeguati. Possiamo scrivere la funzione obiettivo come segue

$$\min \sum_{k \in V} \sum_{i \in N} \sum_{j \in N} c_{ij} x_{ijk}$$

## 2.2 Variabili di decisione

Definiamo quindi le seguenti variabili di decisione:

- $x_{ijk} = 1$  se l'arco  $(i,j)$  è percorso dal veicolo  $k$ , 0 altrimenti
- Il tempo di arrivo  $l_{ik}$  del veicolo  $k$  al nodo  $i$ . Ipotizziamo  $l_{sk} = 0 \quad \forall k \in V$ , con  $s \in D$

## 2.3 Vincoli

Definiamo i seguenti vincoli:

- Vincolo di capacità; la somma di tutte le richieste soddisfatte non deve superare la capacità massima del singolo veicolo

$$\sum_{i \in N} \sum_{j \in N} d_i x_{ijk} \leq Q_k \quad \forall k \in V$$

- Vincoli di routing

- Vincolo di unicità dei punti vendita; ogni punto vendita  $i$  deve essere visitato una sola volta

$$\sum_{k \in V} \sum_{j \in N} x_{ijk} = 1 \quad \forall i \in P$$

- Vincolo sulla partenza del singolo veicolo; controlla che il veicolo sia partito dal deposito

$$\sum_{j \in P} x_{sjk} = 1 \quad \forall k \in V$$

In alternativa, nel caso in cui decidessimo che non è necessario che partano tutti i veicoli, basta imporre tale sommatoria  $\leq 1$

- Vincolo sull'arrivo del singolo veicolo; controlla che il veicolo sia arrivato dal deposito

$$\sum_{i \in P} x_{itk} = 1 \quad \forall k \in V$$

In alternativa, nel caso in cui decidessimo che non è necessario che partano tutti i veicoli, basta imporre tale sommatoria  $\leq 1$

- Vincolo di coerenza partenza-arrivo; tutti i veicoli che sono partiti, devono essere tornati

$$\sum_{j \in P} x_{stjk} = \sum_{i \in P} x_{jik} \quad \forall k \in V$$

- Vincolo sul flusso dei punti vendita; una volta che un veicolo è entrato in un punto vendita, deve anche uscirne. In

alternativa, possiamo dire che la somma dei nodi entrati in un punto vendita deve essere uguale a quella dei nodi uscenti

$$\sum_{i \in N} x_{ijk} = \sum_{i \in N} x_{jik} \quad \forall j \in P, \forall k \in V$$

Bisogna tenere conto del fatto che  $j \in P$  e non  $N$ , poichè i nodi  $s$  e  $t$  (compatibili con il deposito) possono anche presentare solo nodi entranti o solo nodi uscenti

- Vincolo sui sottogiri; si vogliono evitare cicli, facendo in modo che, per ogni sottoinsieme di  $P$ , la somma degli archi con origine e destinazione in questo sottoinsieme non può superare la cardinalità di  $S-1$ , altrimenti si avrebbero cicli

$$\sum_{i,j \in S} x_{ijk} \leq |S| - 1 \quad S \subset P \quad |S| \geq 2 \quad \forall k \in V$$

Un esempio applicativo di questo vincolo è il seguente. Sia  $P = 2, 3, 4, 5$  ed  $S = 2, 3, 4$ ; il vincolo imporrebbe  $\sum_{i,j \in S} x_{ijk} \leq 3 - 1 = 2$ . Di conseguenza, se il percorso del veicolo fosse  $2 \rightarrow 3 \rightarrow 4 \rightarrow 2$ , la somma degli archi sarebbe pari a 3, violando il vincolo

- Vincoli temporali
  - Vincolo di inizio servizio; il tempo di inizio servizio  $l_{jk}$  deve essere almeno pari all'istante  $l_{ik}$  in cui si è attivati nel generico punti  $i$ , più il tempo per servire quel nodo, più il tempo per spostarsi lungo l'arco  $(i,j)$

$$l_{jk} \geq (l_{ik} + s_{ik} + t_{ij}) - (1 - x_{ijk})M \quad \forall i, j \in N \quad \forall k \in V$$

con  $M$  costante sufficientemente grande. Tale costante viene aggiunta affinché siano esclusi tutti gli archi non transitati

- Vincolo sulla finestra temporale

$$a_i \leq l_i \leq b_i$$

- Vincoli di dominio



- $x_{ijk} \in \{0, 1\}$
- $i, j \in N$
- $k \in V$
- $l_{ik} \in R^+ \cup \{0\}$
- $s_{ik} \in R^+ \cup \{0\}$

## Capitolo 3

# Risoluzione tramite algoritmo esatto

Un problema VRPTW può essere risolto tramite un algoritmo esatto. Nel nostro caso è stato utilizzato **PuLP**, un modellatore scritto in Python

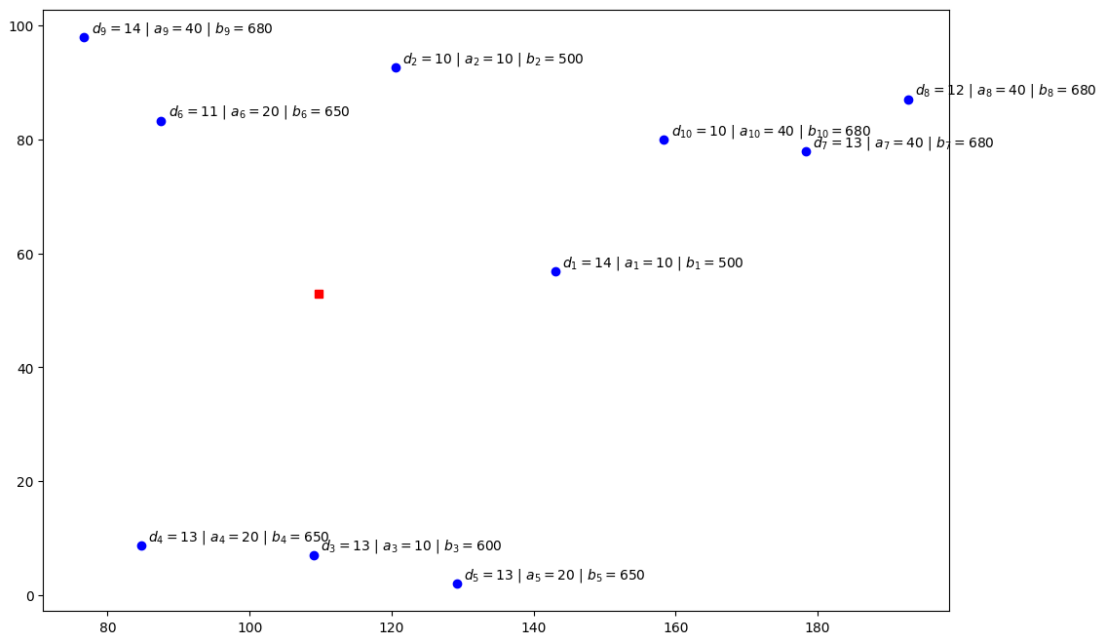
### 3.1 Creazione dei dati

I dati sono stati scritti secondo la seguente logica:

- Il numero dei punti vendita è stato scelto arbitrariamente da noi
- Le coordinate  $x$  e  $y$  di ogni punto vendita sono state scelte casualmente

```
n = 10
xc = rnd.rand(n+1)*200
xc = np.append(xc, xc[0])
yc = rnd.rand(n+1)*100
yc = np.append(yc, yc[0])
```

- L'insieme  $P$  dei punti vendita è un vettore che va da 1 a  $n$
- L'insieme  $N$  dei nodi è costituito da  $P$ , preceduto da 0 e sucedido da  $n+1$



- L'insieme A degli archi è un vettore dato dalle combinazioni dei vari nodi
- I costi associati a ogni arco sono stati scelti casualmente
- Il tempo di percorrenza di ogni arco è pari alla distanza tra i nodi associati a ogni arco
- La richiesta di Ogni nodo è scelta casualmente
- Le finestre temporali di ogni nodo sono state scelte arbitrariamente da noi
- L'insieme Q della capacità è stato scelto arbitrariamente da noi
- I tempi di servizio di ogni nodo sono stati scelti casualmente

```

P = [il for il in range(1,n+1)]
N = [0] + P + [n+1]

A = [(i,j) for i in N for j in N if i!=j and
      (i,j) != (n+1,0) and (i,j) != (0,n+1)]

c = {(i,j): np.random.randint(2,15) for i,j
      in A}
t = {(i,j): int(np.hypot(xc[i]-xc[j], yc[i]-
                          yc[j])) for i,j in A}

```

```

np.random.seed(0)
d = {i: np.random.randint(10,15) for i in P}
d[0] = 0
d[n+1] = 0

a = {0:0, 1:10, 2:10, 3:10, 4:20, 5:20,
     6:20, 7:40, 8:40, 9:40, 10:40, 11:0}
    # Orario di apertura
b = {0:200, 1:500, 2:500, 3:600, 4:650,
     5:650, 6:650, 7:680, 8:680, 9:680, 10:680,
     11:700} # Orario di chiusura

V = [1,2,3,4]
Q = {1: 50, 2:50, 3:25, 4:25}

s = {(i,k): np.random.randint(3,5) if i!=0
     and i!=n+1 else 0 for i in N for k in V}

```

## 3.2 Utilizzo di PuLP

Per prima cosa creiamo il modello tramite la libreria PuLP come segue:

```
model = pulp.LpProblem("VRPTW", pulp.LpMinimize)
```

### 3.2.1 Variabili di decisione

Si aggiungono le variabili di decisione:

```

arco_var = [(i,j,k) for i in N for j in N for k in V
             if i!=j and (i,j)!=(n+1,0) and (i,j)!=(0,n+1)]
arco_arrivo = [(i,k) for i in N for k in V]
x = pulp.LpVariable.dicts("x", arco_var, cat="Binary")
l = pulp.LpVariable.dicts("x", arco_arrivo, lowBound
                          = 0, cat="Continuous")

```

### 3.2.2 Funzione obiettivo

Si aggiunge la funzione obiettivo:

```
model += pulp.lpSum(c[i,j]*x[i,j,k] for (i,j,k) in
    arco_var)
```

In generale, è possibile anche cambiare la funzione obiettivo, ponendo per esempio all'interno della sommatoria il tempo di percorrenza invece dei costi

```
model += pulp.lpSum(t[i,j]*x[i,j,k] for (i,j,k) in
    arco_var)
```

### 3.2.3 Vincoli

Si aggiungono i vincoli precedentemente definiti:

```
# Vincolo di capacita'
for k in V:
    model += pulp.lpSum(d[i]*x[i,j,k] for i in P for j
        in N if i!=j) <= Q[k]

# Vincolo di unicità dei punti di vendita
for i in P:
    model += pulp.lpSum(x[i,j,k] for j in N for k in V
        if (i,j) if i!=j) == 1

# Vincolo sulla partenza e arrivo del singolo veicolo
for k in V:
    model += pulp.lpSum(x[0,j,k] for j in P) == 1
    model += pulp.lpSum(x[i,n+1,k] for i in P) == 1

# Vincolo di coerenze partenza-arrivo
for k in V:
    model += pulp.lpSum(x[0,j,k] for j in P) == pulp.
        lpSum(x[i,n+1,k] for i in P)

# Vincolo sul flusso dei punti vendita
for j in P:
    for k in V:
        model += pulp.lpSum(x[i,j,k] for i in N if i!=j)
            == pulp.lpSum(x[j,i,k] for i in N if i!=j)

# Vincolo sui sottogiri
```

```

for r in range(2, len(P)+1):
    for S in itertools.combinations(P,r):
        for k in V:
            model += pulp.lpSum(x[i,j,k] for i in S for j
                                in S if i!=j and (i,j)!=(n+1,0) and (i,j)
                                !=(0,n+1)) <= len(S)-1

# Vincolo di inizio servizio
M = 10000000
for k in V:
    for j in N:
        for i in N:
            if i!=j and (i,j)!=(n+1,0) and (i,j)!=(0,n+1):
                model += l[j,k] >= (l[i,k]+s[i,k]+t[i,j]) - M
                    *(1-x[i,j,k])

# Vincolo sulla finestra temporale
for (i, k) in arco_arrivo:
    model += l[i,k] >= a[i]
    model += l[i,k] <= b[i]

# Inizializzazione del deposito
for k in V:
    l[0,k] = a[0]

```

### 3.2.4 Esecuzione del modello

Possiamo quindi eseguire il modello:

```

model.solve()
print("Costo: ", pulp.value(model.objective))

```

Capitolo 4

Conclusion

# Bibliografia