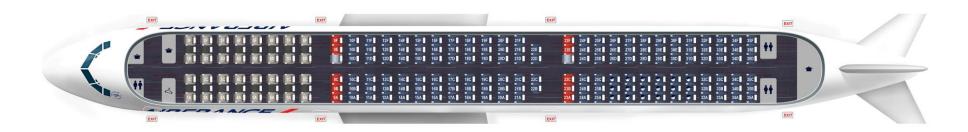
ST7 – Optimisation des Systèmes de Transports de Passagers



Thomas BOUQUET - Caio DE PROSPERO IGLESIAS - Quentin GUILHOT - Thomas MELKIOR - Tony WU Groupe 2

INTRODUCTION /

- Etape essentielle mais d'une grande complexité
- Optimisation selon trois axes principaux
 - Bonheur des passagers
 - o Prise en compte du temps de correspondance
 - Respect des normes de sécurité à bord
- Problème d'affectation (Programmation Linéaire)

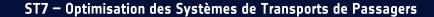


SOMMAIRE /

- Objectifs
- Contraintes
- Modélisation mathématique
- Paradigme
- Présentation des résultats (modèle statique)
- Modèle dynamique
- Démonstration avec la WebApp

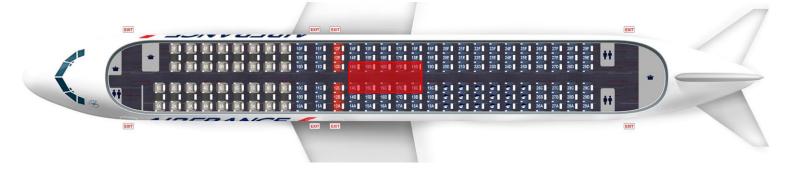
OBJECTIFS

- Respect de contraintes de sécurité pour le bien de tout le monde à bord
- Permettre aux passagers voyageant en **groupe** d'être assis **à côté** les uns des autres
- Assurer aux passagers en correspondance d'être à l'avant de l'avion
- Offrir des **aménagements personnalisés** pour certains passagers
- Présence d'une **cabine Business** pour certaines dates

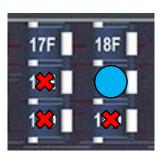


CONTRAINTES

Centrage de l'avion du point de vue des masses



- Pas d'enfant isolé de son groupe ou au niveau des issues de secours
- Tous les passagers sont assis et chaque siège est réservé par au plus un passager
- Séparation des cabines Business et Economie
- Plus d'espace réservé aux passagers en fauteuil roulant



MODELISATION MATHEMATIQUE

Problème d'affectation → variables binaires

$$\forall x, y \in S, \forall p \in P, \qquad \pi_{xyp} \in \{0,1\}$$

- Briques de base pour exprimer le fait qu'un passager soit assis sur un siège ou non
- Expression des contraintes aisée
- Récupération de données importantes

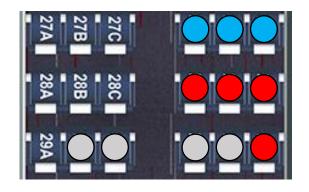
O Abscisse du siège :
$$\forall p \in P$$
, $X_p = \sum_{x,y \in S} x \pi_{xyp}$

Ordonnée du siège :
$$\forall p \in P$$
, $Y_p = \sum_{x,y \in S} y \pi_{xyp}$

o Passager assis sur le siège :
$$\forall x, y \in S$$
, $P_{xy} = \sum_{p \in P} p \pi_{xyp}$

PARADIGME / Critères d'optimisation

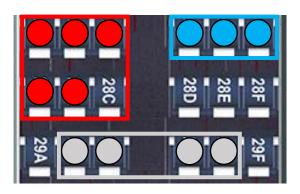
- Proximité des passagers d'un même groupe
 - 1 point par liaison latérale
 - 0,5 point par liaison frontale

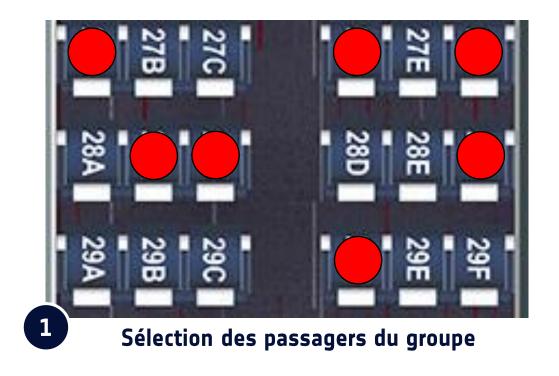


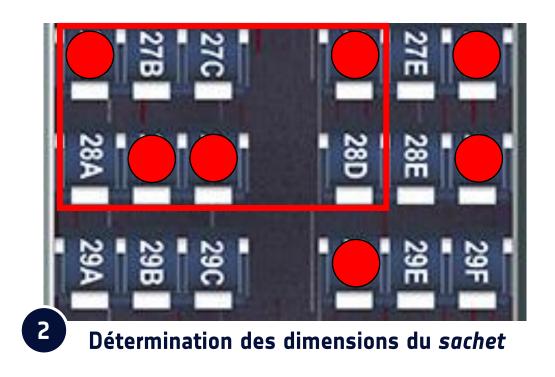
- → 2 points pour le groupe bleu
- → **2,5 point** pour le groupe rouge
- → 3 points pour le groupe gris
- Score de correspondance → pourcentage du temps de correspondance dédié à sortir de la cabine

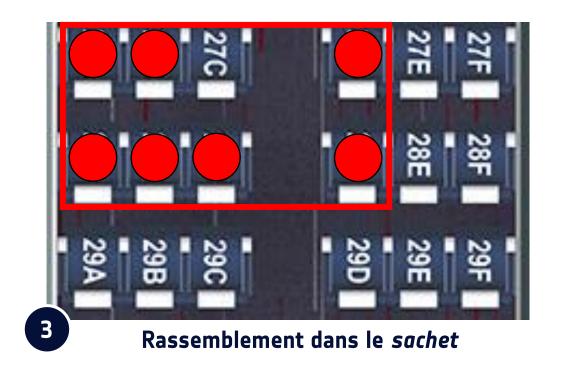
Constante de sortie
$$\leftarrow K_S \frac{X_p}{\tau_p} \rightarrow$$
 Rangée où est assis le passager \rightarrow Temps de correspondance du passager

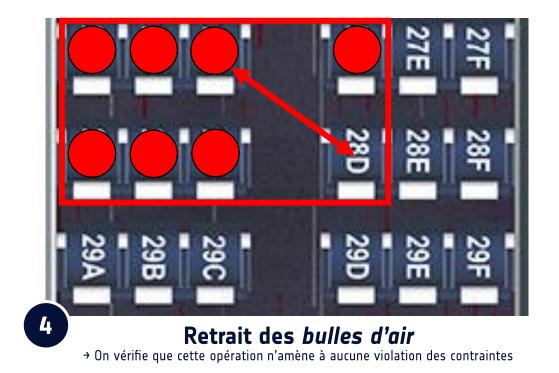
- Calcul naïf trop long et pas adapté à la résolution
- Possibilité, compte tenu de la métrique, de déterminer à l'avance la *géométrie* optimale du groupe
- Tous les groupes tiennent dans un rectangle de taille minimale dont on connaît les dimensions

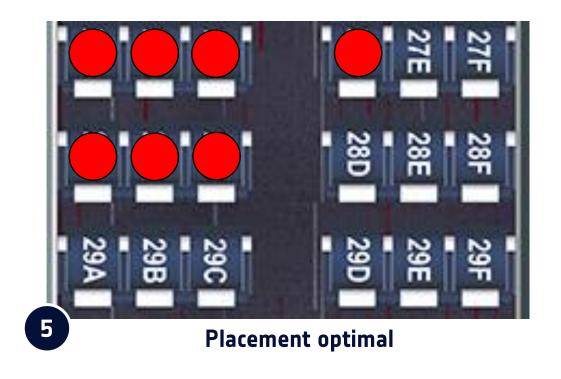












- Forcer le solveur Gurobi à placer les groupes dans des rectangles optimaux
- Problème : ne peut pas être imposé sous forme de contrainte car rien ne garantit l'existence d'une solution
- Solution : utilisation d'une pénalité

$$\Delta_X^g = X_{\max}^g - X_{\min}^g \longleftrightarrow H^g$$

$$\Delta_Y^g = Y_{\max}^g - Y_{\min}^g \longleftrightarrow L^g$$
Dimensions optimales

$$\left| \begin{array}{c} \text{Minimiser} \\ \text{Coefficient de pénalité positif} \end{array} \right| \sum_{g} \Delta_X^g - (H^g - 1) + \sum_{g} \Delta_Y^g - (L^g - 1) \right|$$

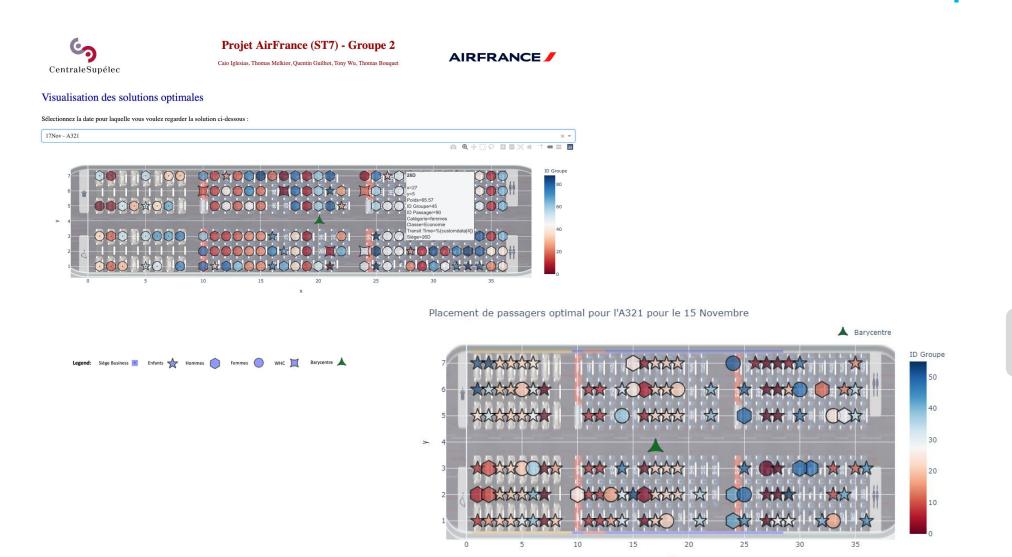
PARADIGME / Prise en compte du temps de correspondance

- Ajouter le critère des temps de correspondance à la fonction objectif
- **Rappel**: pourcentage du temps de correspondance dédié à sortir de la cabine $K_S \frac{X_p}{\tau_p}$
- Uniquement des grandeurs positives → on peut s'affranchir de la constante de sortie

Minimiser
$$\sum_{p} \frac{X_p}{\tau_p} + \lambda \left[\sum_{g} \Delta_X^g - (H^g - 1) + \sum_{g} \Delta_Y^g - (L^g - 1) \right]$$

- \rightarrow On prend comme convention $\frac{1}{\infty} = 0$
- ightarrow Pénalité efficace pour $\lambda\gg\sum_{p}rac{x_{p}}{ au_{p}}$

PRESENTATION DES RESULTATS / Statique



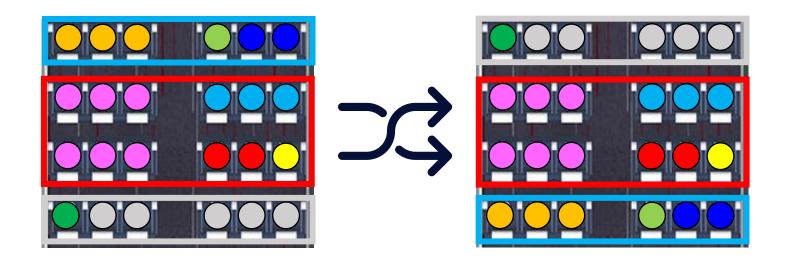
MODELE DYNAMIQUE / Motivations

- Offrir des choix de sièges aux passagers
- Plus proche de la **réalité**
- **Ne pas dégrader** la solution obtenue avec le modèle statique
 - Ne pas toucher à l'intégrité des groupes
 - Ne jamais reculer les passagers en correspondance
- Basé sur des permutations de trois types entre passagers équivalents



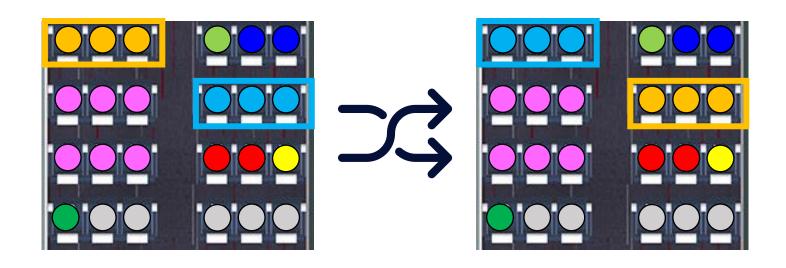
MODELE DYNAMIQUE / Permutation par agrégation

- Identification d'ensembles de lignes équivalentes, i.e. de même temps de correspondance et de même taille
- Basé sur le temps de correspondance et la place occupée par les groupe de la ligne
- Vérification systématique du respect des contraintes



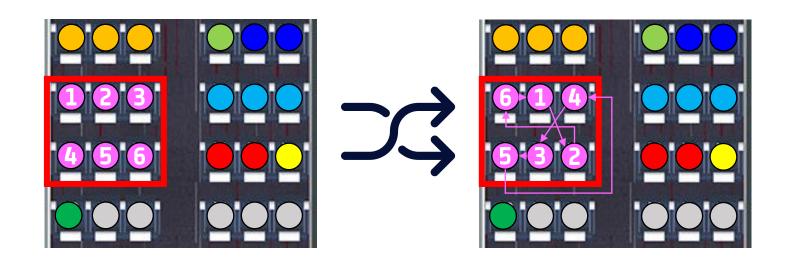
MODELE DYNAMIQUE / Permutation inter-groupes

- Identification et permutation des groupes de même taille et de même temps de correspondance
- Vérification systématique du respect des contraintes



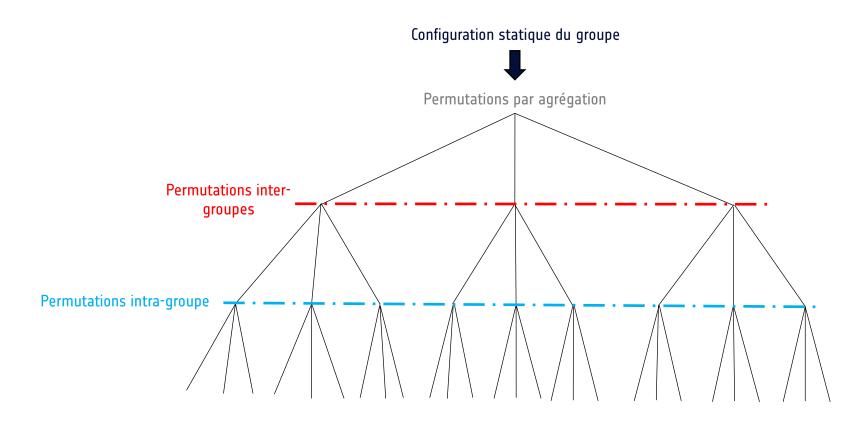
MODELE DYNAMIQUE / Permutation intra-groupe

- Permutation entre les membres d'un même groupe et de même catégorie (enfants / adultes)
- Pas besoin de se soucier du temps de correspondance
- Vérification systématique du respect des contraintes



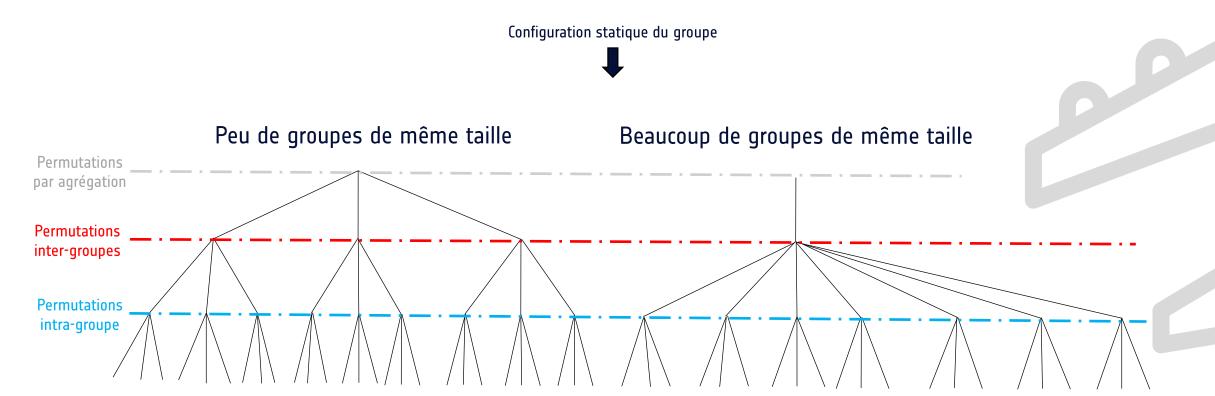
MODELE DYNAMIQUE / Principe global

- Arbre de possibilités pour chaque passager
- Limite à 3 permutations de chaque type, choisies aléatoirement (heuristique de diversité)



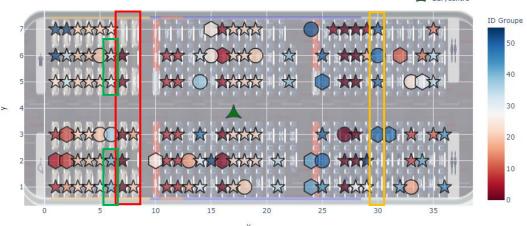
MODELE DYNAMIQUE / Construction de l'arborescence

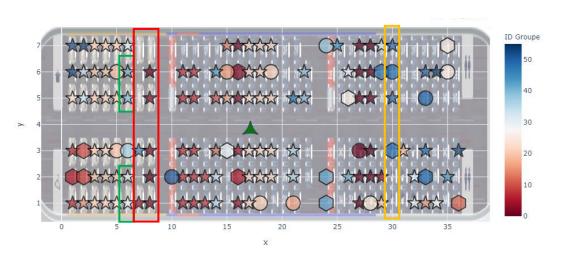
- Arbre de possibilités pour chaque passager
- Adaptation de l'arborescence en fonction de la distribution des groupes selon leur taille



PRESENTATION DES RESULTATS / Dynamique







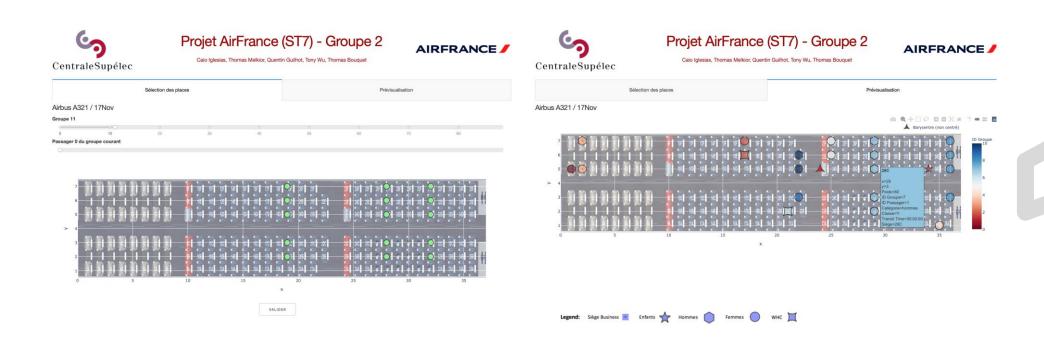
→ Placement des passagers obtenu par l'algorithme statique

- → Permutation d'agrégats
- → Permutation inter-groupes
- → Permutation intra-groupe
- → Placement des passagers après choix aléatoire des sièges



DEMONSTRATION AVEC LA WEBAPP

WebApp Dash pour une meilleure visualisation et plus d'interactivité





- Modèle statique
 - o Solution toujours **optimale** et prenant en compte la **disposition des groupes** et les temps de **correspondance**
 - Méthode originale de résolution (Mise sous Vide)
 - Très bonne performance du code (jamais plus de 3 minutes)
- Modèle dynamique
 - Continuité du modèle statique
 - Garantie de la faisabilité de la solution
 - o **Pas de dégradation** de la valeur de l'objectif obtenu en statique
 - Grande variété des sièges proposés
 - WebApp interactive de visualisation et de sélection reliée au code
- Projet intéressant et motivant couplé à une très bonne expérience de groupe

MERCI DE VOTRE ATTENTION