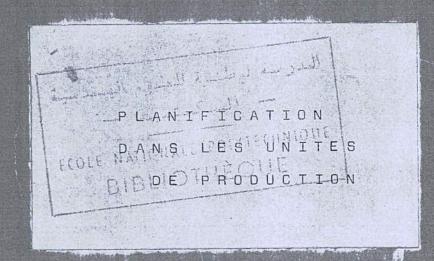
PN008175

SONATRACH

# DIRECTION ORGANISATION ET PLANIFICATION DEPARTEMENT CENTRE DE CALCUL





ETABLI PAR

Le

R. OULD HAMOUDA

A. CHELALI

JUIN 1975

PLANIFICATION

DANS LES UNITES

DE PRODUCTION

R. OULD HAMOUDA

A. CHELALI

Que tous les Professeurs qui ont contribué a notre formation trouvent içi l'expression de notre profonde gratitude Nous remerçions Monsieur R. BENSIALI,

Ingénieur en Informatique, pour l'aide précieuse
qu'il nous a apporté, ainsi que tous nos camarades
qui, d'une manière où d'une autre, ont participé
à la rédaction de ce projet

A nos parents

A nos amis

#### TABLE DES MATIERES

#### 1 - DEFINITION DU PROBLEME

- 11 Description du système de production
- 12 Enoncé du problème
- 13 Situation du problème

#### 2 - DOTTERS POUR LA FLANIFICATION

Résultats attendus

# 3 - FORMULATION MATABANTIQUE DU PROBLIME

- 31 Présentation des variables
- 32 Etude et évolution des bacs

#### 4 - CALCULS PRULLIMINATIONS

- 41 Uniformisation du système
- 42 Quantités à produire par unité et par huile
- 43 Durées totales de traitement de chaque unité sur chaque produit

#### 5 - RECLERCHE DE SOLUTIONS REALISABLES

51 - Construction d'une table de transition

-=-=-=

- 52 Recherche de solutions réaligables
- 53 Calcul des phases et planification des unités en discontinu
- 54 Houvelles durées de traitement et calcul des stocks à la fin de chaque phase

#### 6 - ORGINIGRAFAMS ET PROGRAMES

Résultat du test

#### 7 - CONCLUSION

# I - DEFINITION DU PROBLEME

#### 11 - Description du système de production

La raffinerie produit 4 huiles de base : SPINDLE

MID-VISCOUS

VISCOUS

BRIGHT-STOCK

Ces huiles sont ensuite nélangées et complétées par des additifs pour obtenir des huiles commercialisées.

Le système de production des huiles de base comprend :

- Un ensemble de bacs de stockage
- 5 unités de traitement qui sont :

•	L'unité	de distillation seus vide	VDU
•	11	" désasphaltage au propane	PDU
		d'extraction au furfural	FEU
•	11	de déparaffinage à la IJK	iÆK
	.11	H <sup>w</sup> drofinishing	TIFU

2 de ces unités fonctionnent en continu :

Une unité fonctionne en continu lorsque la production des huiles qui y sont traitées ne s'arrête pas durant toute la période.

Ces unités en continu sont :

. Unité VDU qui produit durant toute la période du SPIEDLE, du MID-VISCOUS, du VISCOUS et du SECRE-RESIDUE.

La plus grande partie des 3 preniers produits va au mélange des fuels.

Les quantités nécessaires pour fabriquer les huiles de bases s nt prélevées en fonction des besoins.

. Unité PDU qui utilise la t talité du SI RT-RES DUE produit par le TDU.

Une partie est transformée en BMIGHT-STOCK désasphalté et le reste sortant sous forme d'asphalte.

L'alimentation en SFINDED, MÎD-VISCOUS et VISCOUS pour les huiles de base est donc discontinue et à la demande.

Les 3 autres unités ETU, MIK et HFU fonctionnent en discontinu.

Une unité fonctionne en discontinu lorsqu'elle travaille sur un produit à la fois.

- \*\* Chaque unité est caractérisée par :
- sa capacité nominale de traitement par jour Elle s'exprime soit par la :
  - . charge en m 3/j
  - production en m 3/j
- son rendement ou facteur de transformation

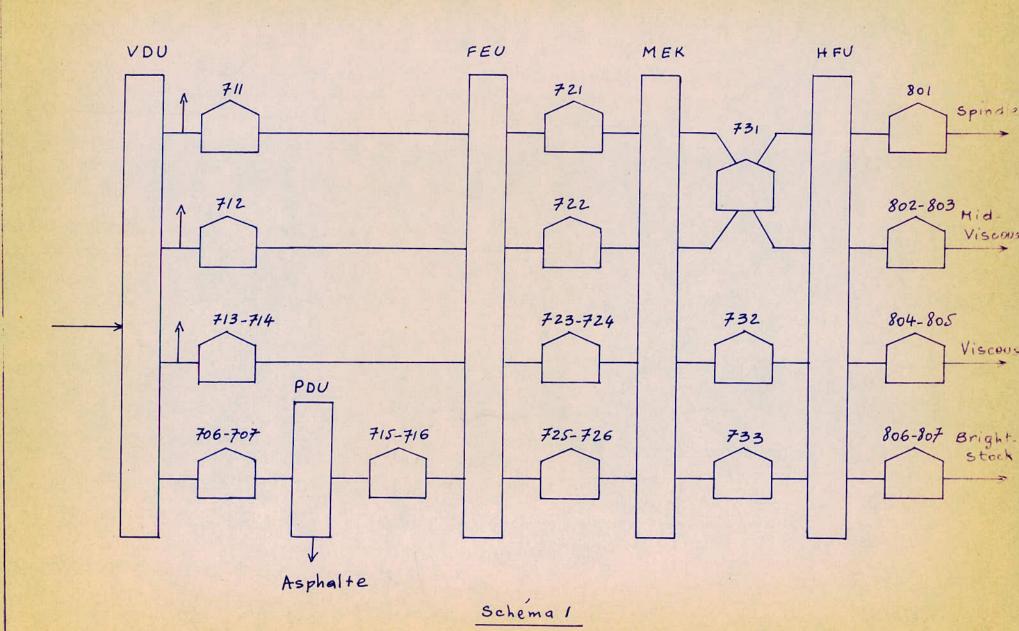
- \* \* Les bacs de stockage sont caractérisés par leur :
- capacité en m3
- limite d'utilisation maximale
- limite d'utilisation minimale

Les deux dernières caractéristiques sont dictées par des raisons de sécurité économique et technique:

- . Stock minimal dans chaque bac pour éviter toute rupture de stock
- . Limite d'utilisation maximale en prévision d'une éventuelle dilatation des produits.

Chaque bac est utilisé pour un seul produit sauf un (le bac 731, voir schéma 1) qui peut centenir soit du spindle déparaffiné, soit du mid-viscous déparaffiné.

# DE BASE



#### 12 - ENONCE DU PROBLEME

Pendant une période de temps donnée (par exemple 30 jours), on veut produire des quantités déterminées des huiles de base.

Il s'agit de planifier les opérations sur les unités EIU, MIK et HIU pour produire ces quantités, en utilisant au mieux les capacités de stockage des bacs, et les capacités de traitement des unités.

Pour cette planification, on pose les contraintes suivantes :

- a) La durée de la période à planifier est un nombre entier de jours.
- b) Les unités fonctionnent sans interruption, leur allure doit être ajustée à la production à fournir ; ces allures peuvent donc être inférieures ou supérieures aux allures nominales.
- c) Lorsqu'en change le produit sur lequel une unité travaille, ce changement doit se faire d'un produit à un produit voisin (c'est-à-dire de viscosité voisine).

Par exemple: de MID-VISCOUS à VISCOUS, ou SPINDLE mais non à BRIGHT-STOCK etc...

- d) La durée de fonctionnement continu d'une unité pour un produit doit être un nombre entier de jour ; cette durée ne doit pas être inférieure à une valeur donnée, par exemple, trois jours.
- e) Le niveau des produits dans chaque bac doit rester entre deux limites par exemple 50 et 95 % de la capacité.

# 13 - SITUATION DU PROBLEME

Le problème étant défini, que s'agit-il de faire?

Nous avons deux contraintes très importantes fixées:

La durée de la période et les quantités à rpduire durant cette période.

Il ne s'agit donc pas de produire le maximum au cours d'une période fixée.

Il ne s'agit pas non plus de produire certaines quantités fixées en un minimum de temps.

. . .

Il s'agit sculement de satisfaire une certaine demande durant une période donnée.

D'autre part, à aucun noment, en ne fait référence à des coûts quelconques ; par exemple les coûts d'exploitation, coûts de production etc....

Donc à première vue, ce n'est pas un problème d'optimisation mais un problème d'ordonnancement.

Il peut aveir plusieurs solutions ou ne pas aveir de solution.

La contrainte C (le changement de produit sur une unité en discontinu, se fait d'un produit à un produit v isin) peut nous servir comme critère de choix parmi les solutions possibles.

La solution optimale sera celle qui comportera un nombre minimal de changements.

Le système comporte un bac qui sert au stockage de deux produits (le bac 731).

Il comporte aussi une unité en continu qui ne traite qu'un seul produit.

Pour l'utilisation de ce bac et de cette unité nous serons amenés à formuler certaines hypothèses.

Mous nous attacherons à chercher une ou plusieurs solutions réalisables pour le problème posé, et à faire l'ébauche d'une solution générale pour tous les systèmes ayant une structure similaire.

# 2 - DOMNEES POUR LA PLANIFICATION ET RESUSITATS ATTENDUS

# 21 - Données pour la période à planifier :

- durée de la période à planifier en nombre de jours
- quantités d'huile de base à produire en m3
- état des st els en début de période
- état désiré des stocks en fin de période.

# 22 - Caractéristiques des unités et des bacs

- Capacité de traitement de chaque unité en m 3/j
  La capacité de production est facilment calculable :
  Capacité de production = Capacité de traitement × Rendement.
- Facteur de transformation de chaque unité ou rendement Rendement = Froduction/Charge
- Capacitó des bacs de stockago.

# 23 - Caractéristiques de la planification

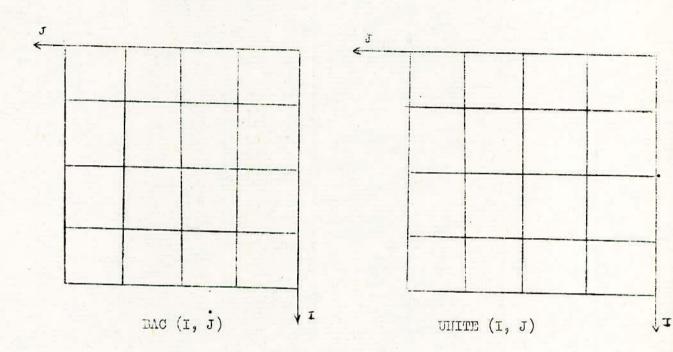
- Jimites inférieure et supérieure de fonctionnement des bacs
- Durée minimale de fonctionnement continu d'une unité sur un produit.

# 24 - Résultats attendus

- Planification des unités de traitement : dates auxquelles on change de produit
- Evolution des quantités stockées dans les bacs en fonction du temps.

# 3- FORMULATION MATHEMATIQUE DU PROBLEME

# 31 - Présentation des variables :



Cette disposition est adoptée car les calculs sont faits en remontant de l'aval à l'anont.

Bacs de stockage : BAC (I,J)

Variables	Signification		
CAP (I,J)	Capacité des bacs		
SI (I,J)	Stock en début de période		
SF (I,J)	Stock en fin de période		
ST (I,J)	Stock à un moment donné de la période		
U.AXE	Limite d'utilisation maximale des bacs (95 %)		
UMIND	Limite d'utilisation minimale des bacs (5 %)		

Une réserve très importante est à faire quant à l'emploi de UMINB (Voir plus loin : 321).

...

# UNITES DE TRAITEMENT : UNITE (I, J)

Variables	Signification
REND (I, J)	Rendement en volume ou facteur de trans- formation.
	Donnés pour toutes les unités sauf VDU
RKC (1, J)	Charge journalière en n 3/j à l'allure de marche 100 %. Ces valeurs sont don-
	nées pour toutes les unités sauf VDU.
RKP (I, J)	Production journalière en m 3/j à l'allure de marche 100 %. Données pour
	VDU, calculées your les autres unités.
	RKP(I,J) = RKC(I,J) * REHD (I,J)
PRØT (I, J)	Quantités à produire par unité et par huile sans tenir compte de la varia-
	tion des stocks. Données pour l'unité
	MFU et calculées pour les autres unités.
PRØF (I, J)	Quantités à produire par unité et par
	huile à la sertie de l'unité c'est-à-
	dire en tenant compte de la variation du stock.
	Calculées pour toutes les unités :
	$PR /\!\!\!/ F (I,J) = PR /\!\!\!/ T (I,J) - SI(I,J) + SF(I,J)$
RIKP (I, J)	Allures de marche des unités après
	réduction des durées de traitement à
	des nombres entiers et ajustement de

ces données.

IDM

Durée minimale de traitement continu d'une unité sur un produit

IDM = 3 jours

IT

Durée de la période à planifier

IT = 30 jours

ITP (I, J)

Durées totales de traitement de chaque unité sur chaque produit.

# 32 - Etudes et évolution des bacs

# 321 - Bac utilisé pour le stockage de deux produits :

Dans le système étudié, un seul bac est utilisé pour 2 produits : le bac 731, qui peut contenir soit du spindle seit du mid-viscous.

Pour l'utilisation d'un tel bac, en formule deux hypothèses:

# IMPOTIESE I:

Pendant une période IT donnée, ce bac ne peut servir que pour le stockage d'un produit, selon les besoins.

# HYPOTHESE 2:

Un bac est utilisé pour le stechage de deux produits lorsque la demande globale de l'un d'eux est très faible par rapport aux autres.

# CONSEQUENCES:

- La planification pour une période va donc porter sur 3 produits seulement.
- On se fixe à l'avance au cours de quelle(s) période(s) produire la demande faible.

Pour éviter tout mélange, à chaque changement de produit le bac sera complètement vidé (et lavé si nécessaire).

Lorsqu'un changement de produit stocké doit s'opérer, la condition UMINB c'est-à-dire limite d'utilisation minimale du bac, ne sera pas respectée:

# PERIODE T:

# Produit I en traitement

-.SF 
$$(I, J) \geqslant CAP(I, J) * UMINB$$

Si la production de I continue, sion

• SF 
$$(I, J) = 0$$

# PERIODE T + 1

# Produit I en traitement (pas de changement)

- SI 
$$(I, J) \geqslant CAP (I, J) \times UMIND$$

- .SF (I, J) 
$$\geqslant$$
 CAP (I, J)  $\times$  UMIND

Si la production de I continue à la période T+2 sinon

$$.SF(I,J) = 0$$

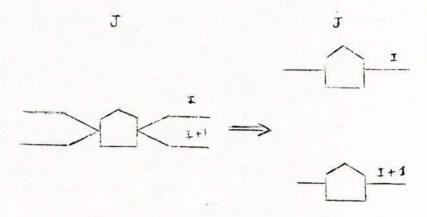
# Produit I + 1 on traitement (donc changement)

$$-$$
 SI (I+1, J) = 0

Si production de I+1, continue, sinon

.SF 
$$(I+1, J) = 0$$

Dans le programme et pour des facilités de programmation, ce bac sera remplacé par deux bacs de même capacité dont un seul fonctionne à la fois. (Ceci rentre dans le cadre de l'uniformisation du système en vue d'une généralisation éventuelle du programe à tous les problèmes ayant une structure similaire).



L'état initial et final de ce bac pour une période donnée, sont relatifs à un même produit.

# PERIODE T:

Produit I : demande nulle 
$$\Longrightarrow$$
 SI(I, J) = SF (I, J) = 0 le bac est fictif

Produit I+1: demande 
$$0 \Longrightarrow SI (I+1, J) \nearrow 0$$
  
SF (I+1, J)  $\nearrow 0$ 

Sinon

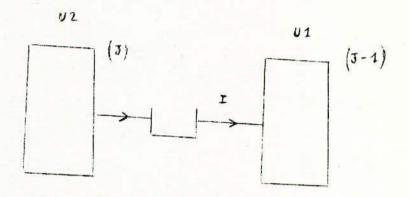
Produit I : demande 
$$> 0 \Rightarrow SI (I, J) > 0$$
  
SF (I, J)  $> 0$ 

Produit I+1: demande = 0 
$$\Longrightarrow$$
 SI (I+1, J) = 0  
SF (I+1, J) = 0

...

# 322- Evolution des bacs

Soit un bac utilisé uniquement pour l'huile I et situé entre deux unités U1 et U2.



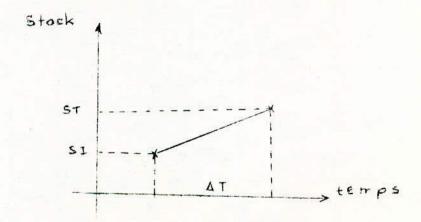
# a) U2 fonctionne pour l'huile I

U1 ne fonctionne pas pour l'huile I

Le bac se remplit et le stock à un moment donné de la période est :

ST 
$$(I, J) = SI(I, J) + RKP(I, J) \times \Delta T$$

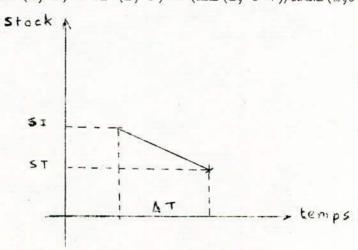
AT: durée de fonctionnement de U2 sur l'huile I, en nombre entier de jours.



b) U2 ne fonctionne pas pour l'huile I
U1 fonctionne pour l'huile I

Le bac se vide :

ST 
$$(I, J) = SI(I, J) - (RKP(I, J-1)/REND(I, J-1)x \Delta T$$



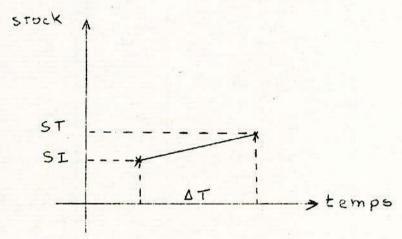
La charge journalière de l'unité en aval est égale à la production journalière de l'unité à l'amont. Dans ce cas, l'état du bac n'évolue pas.

• • •

d) U1 et U2 fonctionnent pour l'huile I dans le même temps, deux cas à distinguer alors :

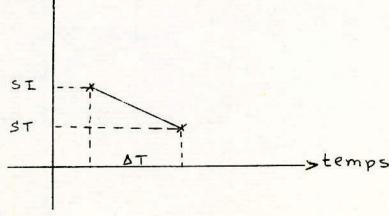
Le bac se remplit car la production journalière de U2 est supérieure à la charge journalière de U1

ST 
$$(I,J) = SI (I,J) + \left[ RKP (I,J) - \frac{RKP (I,J-1)}{REMD (I,J-1)} \right] \times \Delta T$$



Le bac se vide, la charge journalière de U1 est supérieure à la production journalière de U2

ST 
$$(I,J) = SI (I,J) + \left[ RKP (I,J) - \frac{RKP (I,J-1)}{REID (I,J-1)} \right] \times \Delta T$$
Stock



# 4 - CALCULS PRELIMINAIRES

# 41 - Uniformisation du système :

# 411 - Parties fictives des unités qui ne traitent pas tous les produits (cas de PDU)

Si l'unité J ne traite pas les produits I = 1, K < N, N < N étant le nombre total de produits que traitent le système alors :

nous supposerons que cette unité traite tous les produits avec les conditions suivantes :

REND 
$$(I,J) = 1$$
 ,  $I = 1,K$   
RKP  $(I,J) = RKP (I,J-1)/REND (I,J-1)$ ,  $I = 1,K$ 

Les allures de production seront égales aux allures de traitement de l'unité avale et les rendements égaux à 1.

L'unité J se comporte pour ces produits comme une simple pompe.

# 412 - Bacs fictifs:

Si nous mettons K bacs fictifs (K<N) alors pour ces bacs (entre les unités J-1 et J par exemple)

CAP 
$$(I,J) = 0$$
 ,  $I = 1,K$ 

Nous ne tiendrons pas compte de la condition : limite d'utilisation minimale des bacs, UMINB.

# 413 - Bacs utilisés pour deux produits :

Dans le système étudié, un seul bac sert au stockage de deux produits.

...

Il sera remplacé par deux bacs de même capacité dont un seul fonctionne à la fois.

Un des bacs remplaçants est donc fictif:

Ces deux bacs seront caractérisés par deux variables IX (I,J) et IX (I+1,J) tel que :

IX (I,J) = 1IX (I+1,J) = 0 , si le bac est utilisé pour le stockage du produit I

Sinon: IX (I,J) = 0 (le bac sert au IX (I+1,J)=1 produit I+1)

Comment détermine-t-on les valeurs de IX (I,J) et IX (I+1,J) ? d'après les demandes .

#### Algarithme pour la détermination de ces doux valeurs :

I et I+1 étant les produits stockés dans le bac :

 $PR \not OT (I,J) = 0 ?$ 

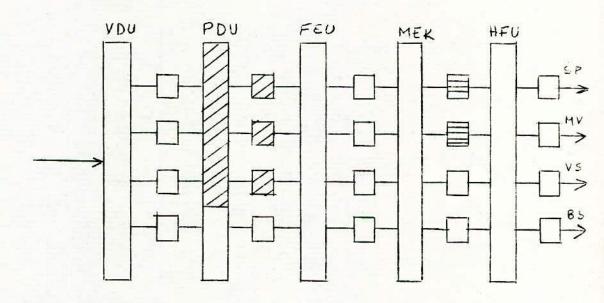
ØUI : IX (I,J) = 0IX (I+1,J) = 1 - aller en 10

NØN: IX (I,J) = 1IX (I+1,J) = 0 - aller en 10

10 CAP (I,J) = CAP (I,J)xIX (I,J)CAP (I+1,J) = CAP (I+1,J) x IX (I+1,J)

Cette procédure nous est dictée par le fait qu'il y a toujours un bac fictif donc de capacité nulle. Or en début de programme, nous introduirons deux capacités non nulles égales à la capacité du bac servant pour deux produits. Elle nous permet aussi de ne pas manipuler les cartes de données chaque fois que le programme est utilisé.

#### - UNIFORMISATION DU SYSTEME



Hachures verticales : bacs fictifs et partie fictive de PDU.

Hachures horizontales : les deux bacs remplaçant le bac utilisé pour le stockage de deux produits. Un seul de ces bacs est fictif au cours d'une période.

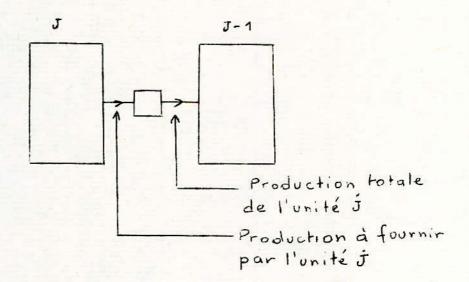
# 42 - Quantités à produire par unité et par huile

Les données sont : quantités totales d'huiles de base à fournir pendant la période considérée.

Par un calcul, remontant de l'aval à l'amont et utilisant les rendements des unités, les états des bacs au début et à la fin de la période, on détermine les productions totales et les productions à fournir, pour chaque unité et chaque produit.

# Nous rappelons que :

- les productions totales sont les quantités à produire par chaque unité sans tenir compte de la variation du bac en aval.
- les productions totales sont les quantités à produire à la sortie de chaque unité.



Pour l'unité HFU, les productions totales sont données. Elles correspondent aux quantités d'huiles de base à fournir durant la période :

On calcule les quantités à fournir :

$$PR \not OF (I,1) = PR \not OT (I,1) - SI (I,1) + SF (I,1)$$

Pour les autres unités

$$J = 2$$
,  $M = Mombre d'unités$  (M=5)  
 $I = I$ ,  $N = Nombre de produits$  (M=4)  
 $PRØT (I,J) = PRØF (I,J-1)/REND (I,J-1)$   
 $PRØF (I,J) = PRØT (I,J) - SI (I,J) + SF (I,J)$ 

# 43 - Durées totales de traitement

Les calculs sont faits à partir des quantités à fournir et des capacités de production (allures nominales)

TPR 
$$(I,J) = PR / F (I,J) / RKP (I,J) (J=1,M; I=1,H)$$

Ces durées sont ensuite réduites à des nombres entiers de jours et doivent être supérieures ou égales à la durée minimale de traitement continu d'une unité sur un produit (IDM = 3 jours)

# Unités en discontinu:

Pour ces unités, un ajustement sera fait pour que la somme des durées de traitement sur chaque unité soit égale à la période. (De la sorte, les unités travaillent durant toute la période).

$$\sum_{I=1}^{A}$$
 ITP (I,J) = IT , J = 1, 2, 3.

Une fois les durées de traitement calculées et vérifiant toutes les conditions, nous calculerons les nouvelles allures de production à partir de ces allures.

RIKP 
$$(I,J) = PR/F (I,J)/ITP (I,J) (J=1,M; I=1,H)$$

# 5 - RECHERCIE DE SOLUTIONS REALISABLES

L'une des conditions de la planification est que : lorsqu'on change le produit sur lequel une unité travaille, ce changement doit se faire d'un produit à un produit voisin.

Par exemple, de Mid-Viscous à Viscous ou Spindle mais non à Bright-Stock.

Donc certaines transitions ne sont pas possibles.

D'où la nécessité de disposer d'une table de transitions.

#### 51 - Construction d'une table de transition

# Dénombrement des états possibles

#### Définition d'un état :

Mous appellerons état, un mode de fonctionnement du système.

Exemple: L'unité FEU traite du Mid-Viscous
L'unité MEK traite du Viscous
L'unité HFU traite du Bright-Stock

La table des transitions ne concernera que les unités en discontinu puisque les unités en continu traitent de façon permanente tous les produits durant toute la période.

Mid-Viscous est le produit 2 Viscous " " " 3 Bright-Stock " " 4

Si le système doit produire au cours d'une période du Spindle au lieu de Mid-Viscous alors :

Spindle sera le produit 2

#### Définition d'une phase

Une phase est un intervalle de temps pendant lequel le système a un état donné.

Au cours d'une phase, chaque unité en discontinu peut traiter soit le produit 2

soit le produit 3

soit le produit 4

(Voir figure 1)

On a 3 arborescences.

Les racines de ces arborescences sont les numéros des 3 produits que peut traiter l'unité FFW.

Chaque chemin pour aller d'une racine à un sommet pendant de l'une des arborescences constitue un état.

Exemple: (2, 3, 3)

Il y a donc 27 états possibles.

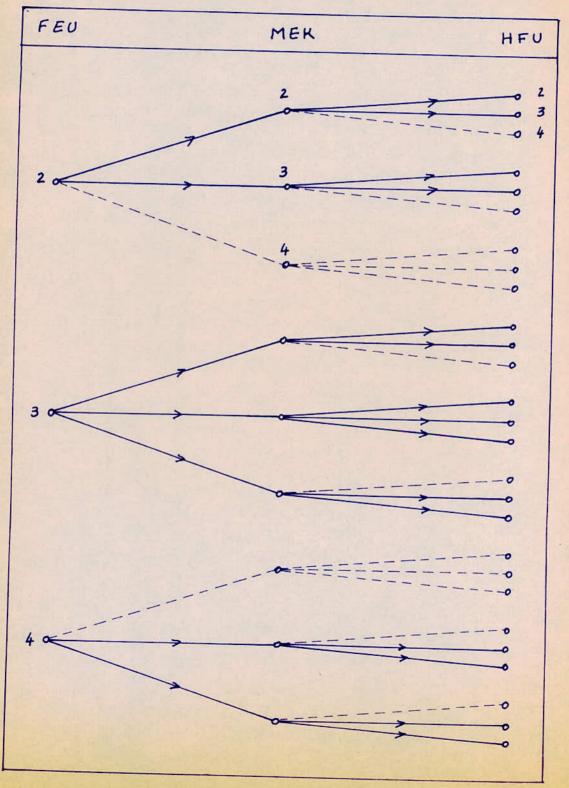
On formule l'hypothèse suivante;

Au cours d'une phase, le système traite deux huiles voisines.

# Conséquences de cette hypothèse

- \* Le nombre d'état se réduit à 15.
- \* Durant chaque phase et pour la majorité des états restants, deux unités consécutives traitent le même produit.
- \*Lorsque deux unités consécutives traitent le même produit, l'utilisation du bac situé entre elles est plus rationnelle : il se vide ou se remplit plus lentement.

• • •



Entrait plein, les 15 états possibles

Or comme nous le verrons, plus loin, la durée de cette action (remplissage ou vidange) influe directement sur la longueur de la phase correspondante.

Hous construisons alors une table des états permis ITAB (15,3) - (fig 2).

(Les états permis sont en trait plein sur la fig 1.

A l'aide de cette table, nous construisons katable des transitions ITRANS (15, 15) de la manière suivante :

ITRANS (IU, IV) = 0 si elle est impossible (voi fig 3).

Avec d'autres hypothèses, il est possible de construire une ou plusieurs autres tables de transition.

# 52 - Recherche de solutions réalisables

Une solution réalisable pour la planification est constituée par une séquence de phases dont la somme est égale à la période IT.

Pour une nême période, le problème peut avoir plusieurs solutions ou ne pas avoir de solution.

L'état de départ ou état de comparaison est le dernier état de la période précédente. Soit E (0) cet état.

A partir de cet état, il est possible de trouver plusieurs solutions et l'ensemble de ces solutions peut être représenté par une arborescence de racine E (0).

Soit II le nombre d'états que peut prendre le système (N = 15).

De la racine E (0), (puis de chaque sommet) partent N-1 arcs dont les extrémités sont les N-1 autres états possibles du système.

Le passage d'un état à un autre est une phase.

```
ITAB (iu, jk)
               JK
                                   (fig 2)
            ITRANS(iu, iv)
                                            iV
       3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15
                                            (fig 3)
  10
  u
  12
  13
  14
  15
iu
       Table des transitions
```

Itrans (iv, iv)=1, transition de l'état n à l'état n+1

and a service of the four myres &

Sur chaque are passe un flot égal à la durée de la phase correspondante (ITPH (IU) dans le programme). Cette longueur est calculée en fonction de certaines contraintes.

Notre cheminement s'arrêtera lorsque :

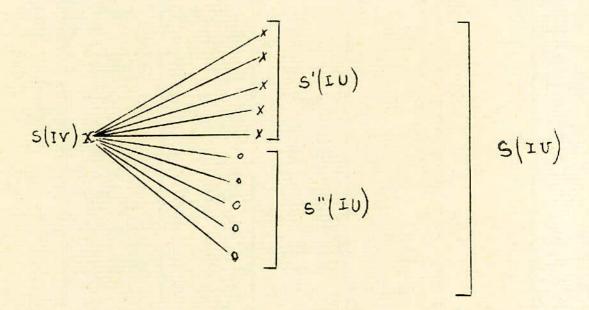
Le problème consiste à prendre une succession de décisions pendant une certaine période.

A chaque instant où une décision est à prendre l'état E (IU) du système est caractérisé par un certain nombre de contraintes qui déterminent le choix de l'état ou des états suivants.

Ces contraintes sont : stock dans les bacs, durée minimale de traitement continu, nombre de jours de traitement restants.

Nous représentons l'état E (IV) par un sommet S (IV) d'un graphe, sommet auquel sera attaché le vecteur des contraintes définissant cet état.

- Les différentes transitions possibles sont représentées par des arcs issus de S (IV) : ensemble S (IU)
- Les contraintes se traduisent par le rejet de certains arcs : sous-ensemble S'(IU)
- Chaque arc conservé : sous-ensemble S" (IU) conduit à un état successeur possible de l'état E (IV) où une nouvelle décision est à prendre.



Il existe plusieurs ordonnancements réalisables.

Parmi ces ordonnancements, lequel allons-nous considérer comme optimal ?

# Critère de choix :

Minimum de changements pour aller de l'état initial à l'état final du système, durant une période.

La solution que nous considérerons comme optimale, sera donc celle qui nécessitera le moins de phases.

Pourquoi ce critère ?

Chaque fois que le système doit changer d'état (passer d'une phase à une autre), il y a intervention du personnel pour :

- ouvrir ou fermer des conduites

- régler certains appareils
- changer de produit à traiter sur certaines unités , etc....

Or cette intervention occasionne certainement un coût; de plus, elle peut être une source d'erreurs, de faux réglages etc....

Nous chercherons donc à minimiser le nombre de ces interventions donc de changement d'états.

(Voir fig 4)

Hous devons parcourir l'arborescence afin de sélectionner le chemin optimal.

La méthode employée est une méthode euristique.

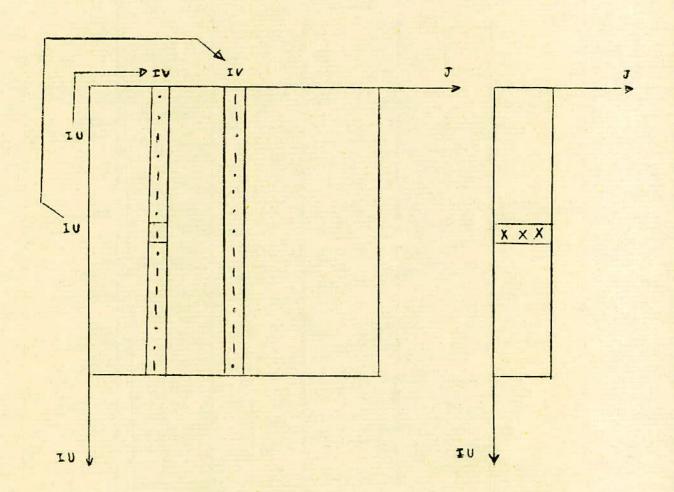
Elle consiste à revenir à l'état E (0) chaque fois qu'on a trouvé une solution, pour essayer de trouver un autre chemin dont le premier arc est différent de celui (ou de ceux) déjà emprunté(s).

Nous explorons donc tous les arcs issus de S (0) mais pour les autres sommets, nous nous contentons de prendre le prenier arc qui satisfait toutes les contraintes. Une fois cet arc trouvé, on recherche l'arc suivant compatible et ainsi de suite, jusqu'à former une séquence d'arcs, solution du problème.

Parmi toutes les solutions trouvées, nous prendrons comme solution optimale, celle qui nécessite le moins d'arcs (le moins de phases).

Cette méthode ne nous permet pas de trouver toutes les solutions réalisables (voir fig 4).

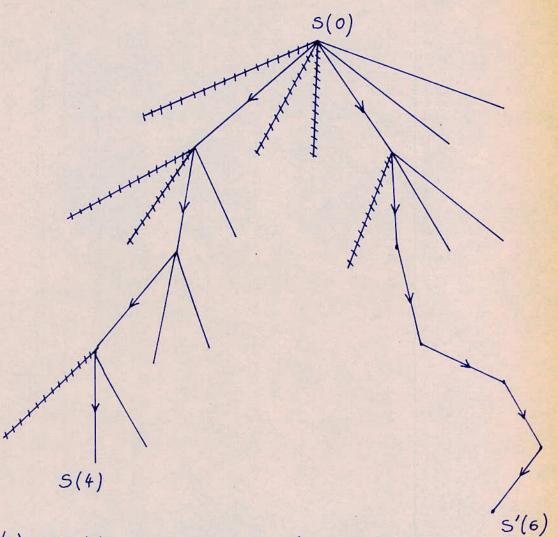
# EXEMPLE DE CHEMINEMENT



IU = 3 : orrespond au dernier état de la période précédente
IV = IU.

IU = 8 : premier état compatible avec IU = 3 (ITRAN (8,3) = 1)
 et qui satisfait toutes les contraintes.

IV = IU



(1) ITPH(1) + ITPH(2) + ITPH(3) + ITPH(4) = IT

(2) ITPH'(1)+ITPH'(2)+ITPH'(3)+ITPH'(4)+ITPH'(5)+ITPH'(6)=IT

La solution (1) est "meilleure" car elle comporte moins d'arcs (donc moins de phases).

Arcs barrés = arcs rejetés -

### Algorithme de recherche de solutions réalisables

Dès qu'un état est accepté (ITILIIS (IU. IV) = 1) et s'il satisfait toutes les autres conditions (conditions sur les bacs, sur les durées de traitement restantes et sur la durée minimale de traitement continu) il devient état de départ pour la recherche de l'état compatible suivant.

Rappelons que l'état de départ (ou de comparaison) est l'état par rapport auquel nous essayons de trouver un état compatible dans la table de transition.

IAG : Mémoire pour sauvegarder l'état de la promière phase d'une solution

III : Compteur du nombre de phase d'une solution

IT : Durée de la période

NCMB : Nombre de transitions possibles avec le premier état de départ.

DEBUT

IAG = 0

1 Locture de IU, dernier état de la période précédente III = 1IV = TU IU = IAG + 1

2 ITLUS (IU, IV) = 1 ?

HØII: IU = IU + 1 GØ TØ

2

ØUI : L'état IU satisfait toutes les conditions ?

TØ 2

ØUI : - III = 1 ?

ØUI : IAG = 0

IAG = IU

HØN : LAG garde la valeur qu'il avait avant.

- L'état IU est accepté - Calcul de la phase correspondante.

Soit ITT la sorme des phases calculées - ITT = IT ?

IV = IU + 1

IV = IU

IU = 1 GØ TØ 2

HØH: Recherche de nouvelles solutions

ØUI : Exploration terminée - FIM.

## 53 - Calcul des phases et planification des unités en discontinu

## 531 - Conditions générales d'arrêt d'une phase :

Une phase sera interrompue lorsque:

1) - Pour l'état correspondant à cette phase, un des bacs en fonctionnement arrive à son niveau maximal ou minimal.

Quels sont les bacs dont l'évolution influe sur le système ?

Pour la planification, nous ne tiendrons pas compte:

\*\* des bacs en aval de l'unité IFU car leur évolution ne dépend pas uniquement du système, ★★ du bac 706 - 707 (entre VDU et PDU): nous donnerons à l'allure de production de VDU pour le produit 4 (Bright-Stock) la valeur de l'allure de traitement de l'unité PDU.

En clair, nous faisons :

2) - La durée de traitement d'une unité en discontinu sur un produit est écoulée.

\* Lorsque la durée de traitement de l'unité VDU sur l'un des produits est écoulée, la phase en cours ne s'arrête pas.

\* L'unité PDU traite durant toute la période, le produit 4 (Bright-Stock).

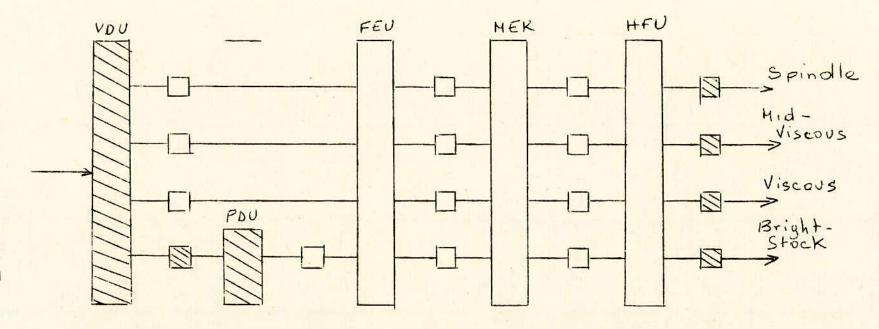
Donc, la marche des unités PDU et VDU n'influe pas sur la longueur des phases. (Voir fig 5).

### 532 - Condition sur les bacs de stockage :

Le problème consiste à analyser l'évolution des bacs en vue de déterminer le temps au bout duquel l'un des bacs en fonctionnement, arrive le premier à son niveau maximal ou minimal.

Pour cela, nous devens déterminer les bacs en fonctionnement durant chaque phase.

Chaque unité en discontinu sera caractérisée par une variable d'état IK(J) et IK(J) = I, I étant le produit que l'unité J traite durant la phase considérée.



Hachurés, les bacs et les unités qui n'influent pas sur la marche du système. (fig 5)

#### Exemple:

Si l'état correspondant à cette phase est (4, 3, 3) alors :

$$IK(1) = 4$$

$$IK(2) = 3$$

$$IK(3) = 3$$

Ces variables étant déterminées pour chaque état, nous connaissons alors tous les bacs en fonctionnement au cours de la phase correspondante.

Ce seront :

$$J = 1, 2 \Longrightarrow BAC (IK(J), J+1) \text{ et } BAC (IK(J+1), J+1)$$
  
 $J = 3 \Longrightarrow BAC (I,J+2), I = 2, 3$ 

(Voir fig 5)

Pour étudier l'évolution de ces bacs, il suffit de déterminer combien d'unités travaillent pour un même bac.

\*S'il y en a deux, étudier les allures de production et de traitement des unités amont et aval.

Hous savons alors dans quel sens évolue le bac : il se vide ou il se remplit.

\*S'il y en a une, voir laquelle des unités amont et avalétravaille pour ce bac ;

Exemple: (Voir fig 5).

1) - IK(1) = IK(2) = 4

BAC (4,2): deux unités fonctionment pour ce bac.

\* Si RIKP (4,2) > RIKP (4,1)/NUMID (4,1) => le bac se remplit.

DT1 = 
$$\frac{\text{CAP }(4,2).\text{UMAXB} - \text{ST }(4,2)}{\text{RIKP }(4,2) - \text{RIKP }(4,1)/\text{REID }(4,1)}$$

\* Sinon, il se vide :

$$DT1 = \frac{ST (4,2) - CLP (4,2).UMINB}{RIKP (4,1)/REND (4,1) - RIKP (4,2)}$$

2) - IK (2)  $\neq$  IK (3)

\*BAC (3,3) se remplit:

$$DT2 = \frac{CAP (3,3).UMAXB - ST (3,3)}{RIKP (3,3)}$$

\*BAC (4,3) se vide :

$$DT3 = \frac{ST (4,3) - CAP (4,3).UMINB}{RIKP (4,2)/MMID (4,2)}$$

3) - IK(3) = 3

BAC (4,4) se remplit :

DT4 = 
$$\frac{\text{CAP } (4,4).\text{UMAXB} - \text{ST } (4,4)}{\text{RIKP } (4,4)}$$

4) -\* R.C (2,5) se remplit :

DT5 = 
$$\frac{\text{CAP (2,5).UMAKB - ST (2,5)}}{\text{RIKP (2,5)}}$$

\*BAC (3,5): deux unités fonctionnent pour ce bac ·Si RIKP (3,5) > RIKP (3,3)/REND (3,3) => le bac
se remplit

$$DT6 = \frac{CAP (3,5).UMLXB - ST (3,5)}{REKP (3,5) - REKP (3,3)/RELD (3,3)}$$

. Sinon il se vide et :

DT6 = 
$$\frac{\text{ST}(3,5) - \text{CAP}(3,5).\text{UMIRB}}{\text{RIKP}(3,3)/\text{RUND}(3,3) - \text{RIKP}(3,5)}$$

Le temps au bout duquel l'un des bacs en fonctionnement arrive le premier à son niveau maximal ou minimal, nous sera donné par :

MO = Min 
$$\{DT(K), K = 1, 6\}$$

Pour chaque nouvel état, une étude analogue sera faite (voir organigranme).

## 533 - Conditions sur les durées de traitement restantes :

On compare les durées de traitement qui restent pour chaque unité en discontinu sur chaque produit.

La plus faible de ces durées cerrespond au temps au bout duquel une unité a fini la première de produire la quantité demandée.

Soit MO cette durée :

$$NO = Min \left\{ ITP (IK(J), J), J = 1,3 \right\}$$

Pour l'exemple précédent, nous aurons :

$$IIO = IIIn \{ ITP (4,1), ITP (4,2), ITP (3,3) \}$$
.

La durée maximale de chaque phase nous sera donnée par :

## 54 - <u>Mouvelles durées de traitement et calcul des stocks</u>, à la fin de chaque phase :

Une fois la durée d'une phase trouvée, il nous faut calculer les durées de traitement restant sur les unités en discontinu.

Soules les durées des produits traités seront modifiées :

$$J = 1,3$$
, ITP  $\{IK(J), J\} = ITP \{IK(J), J\} - ITF$ 

ITF étant la phase calculéc.

Chaque fois que nous aurons calculé une phase, nous ferons appel à un sous-programe "Calcul des Stocks" -

Ce sous-programme, comme son nom l'indique, a pour but le calcul des états de tous les bacs à la fin de chaque phase -

hu cours d'une phase, chaque produit sera caractérisé par une variable d'état L (I,J).

- L (I,J) = I Si le produit I est en traitement sur l'unité J
- L (I,J) = 0 Si le produit I n'est pas traité durant cette phase -

Alors le calcul des stocks à la fin de chaque phase se fait de la manière suivante :

...

$$J = 1, 2$$

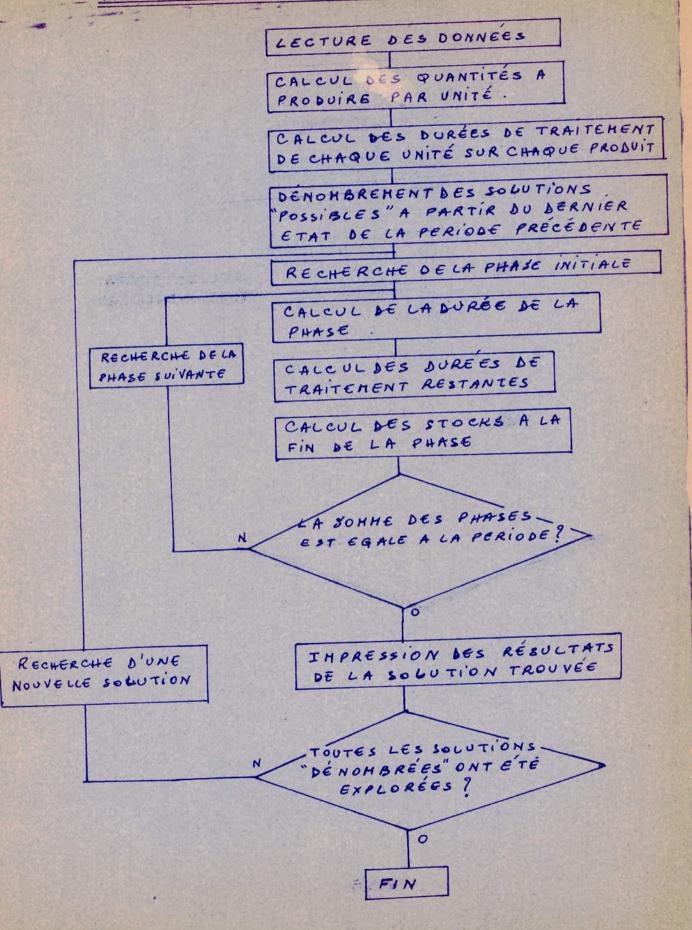
$$ST(I,J+1) = ST(I,J+1) + \begin{bmatrix} \overline{RIRP(I,J+1)xL(I,J+1)} & \overline{RIRP(I,J)xL(I,J)} \\ \overline{I} & \overline{RIRD(I,J)xI} \end{bmatrix} \times ITF$$

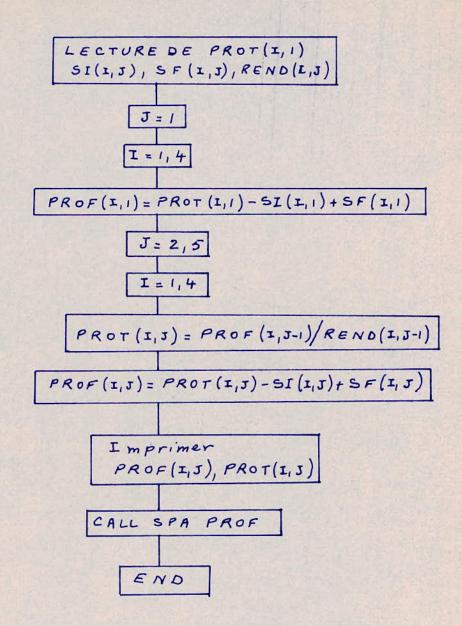
$$ST(I,J+1) = ST(I,J+1) + \left[RIRP(I,J+1) - \frac{RIRP(I,J)xL(I,J)}{RIMD(I,J) \times I}\right] \times ITF$$

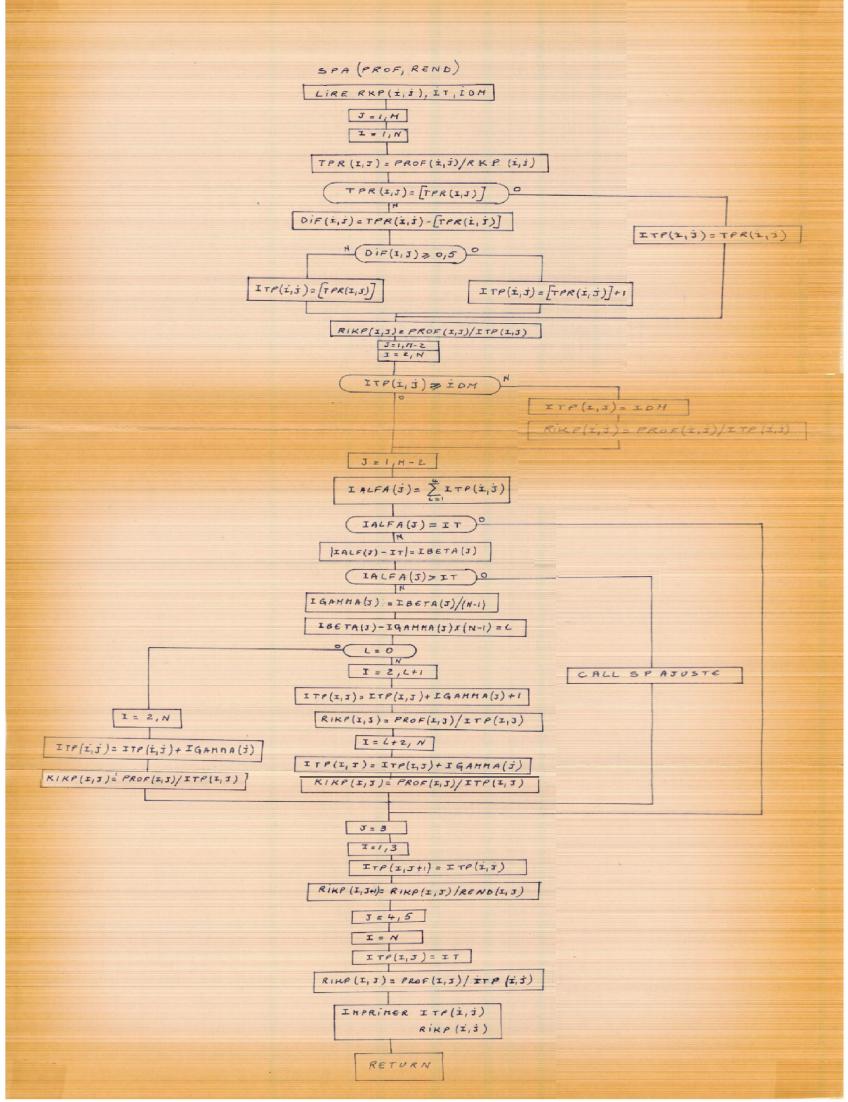
$$ST(I,J+2) = ST(I,J+2) + \left[RIP(I,J+2) - \frac{RIXP(I,J) \times L(I,J)}{REND(I,J) \times I}\right] \times ITF$$

A partir de ces nouvelles durées de traitement et de ces nouveaux stocks, le processus recommence pour la recherche d'une nouvelle phase.

Hous arrêterons le processus lorsque la somme des phases ainsi calculées est égale à la période IT.







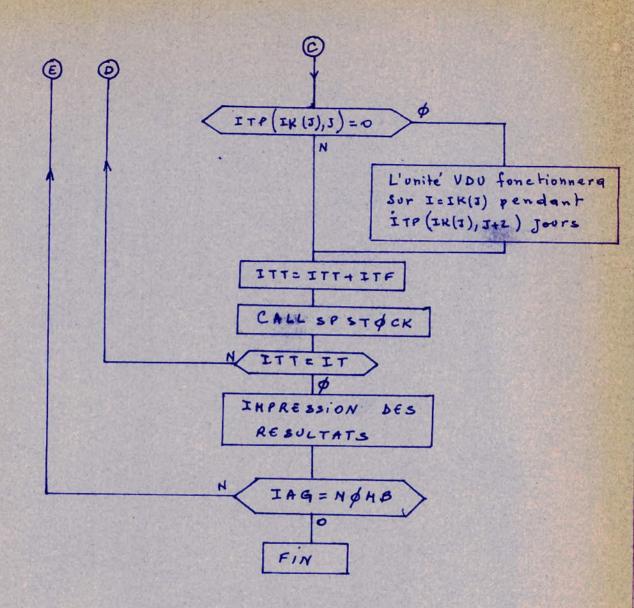
15(1)=0

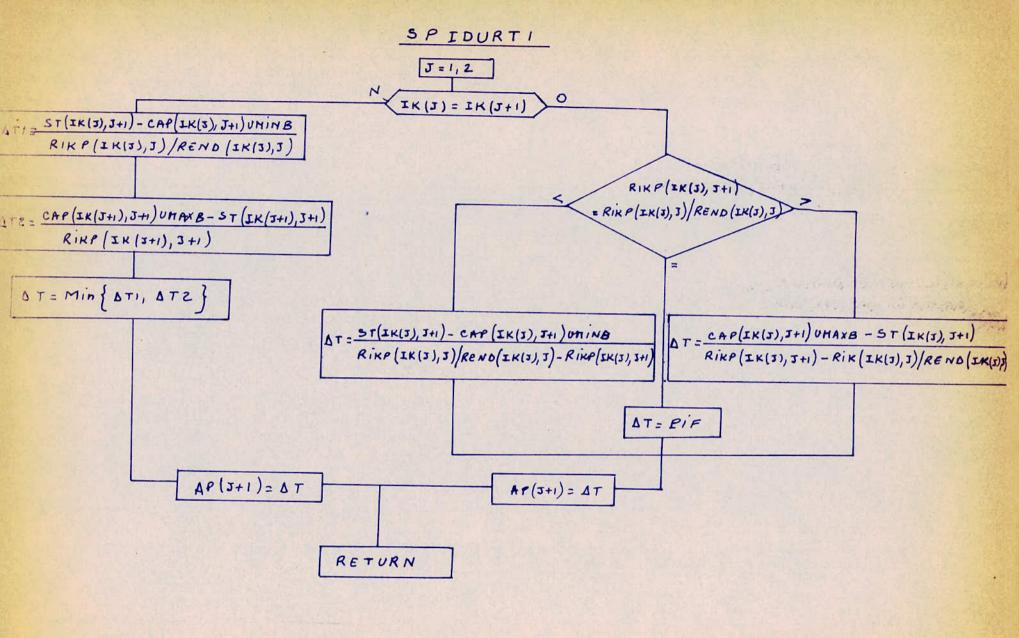
J2113

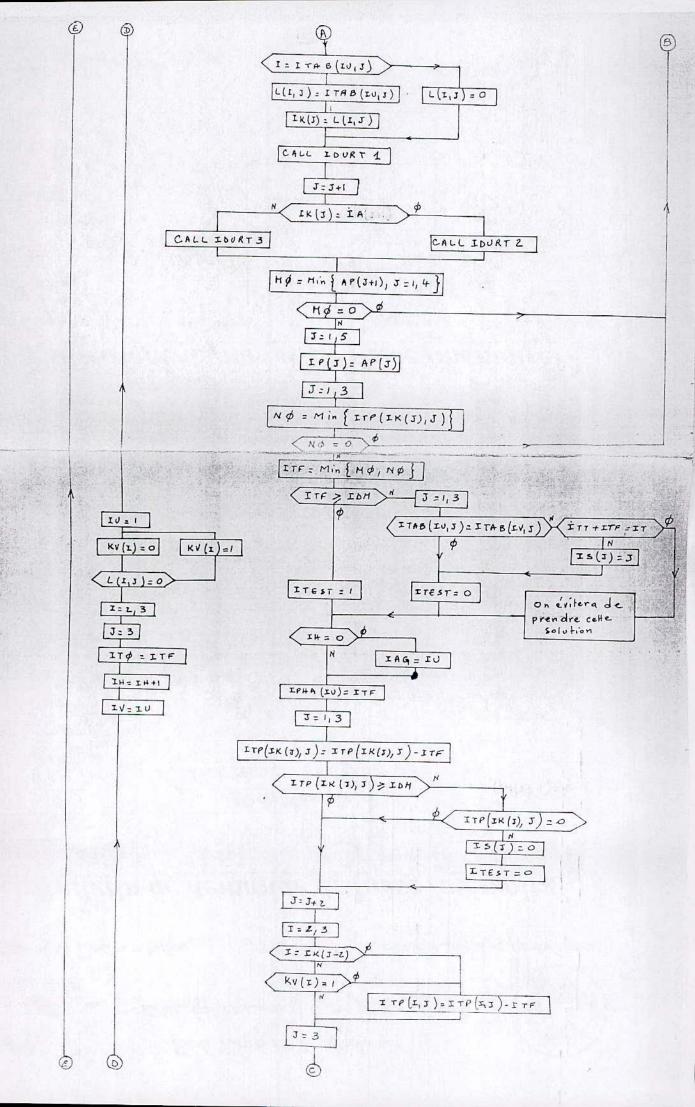
(A)

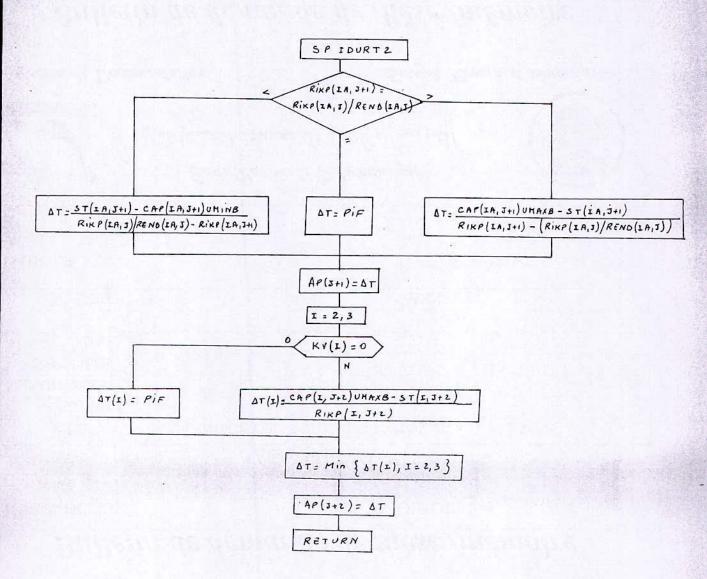
0

ITAB(IU,J): ITAB(IV,J)

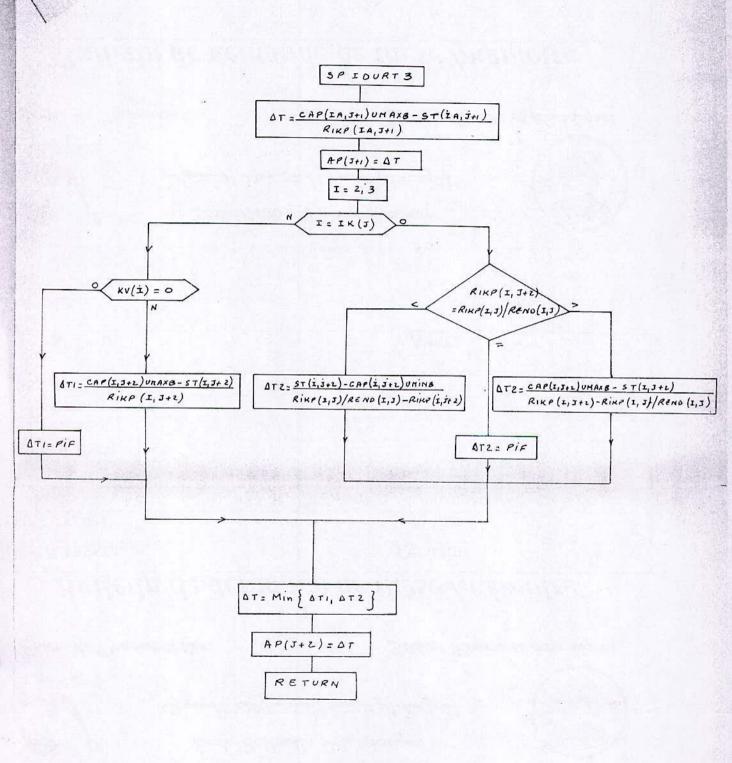


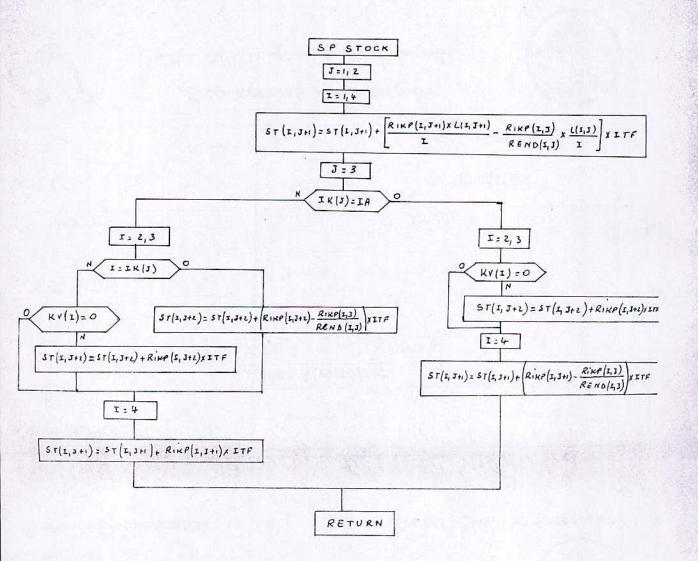






DESCRIPTION OF THE PROPERTY OF THE PARTY OF





### PROGRAMME PRINCIPAL

- CALCUL DES QUANTITES A PRODUIRE, PAR UNITE ET PAR PRODUIT

```
DIMENSION PROF (4,5), PROT (4,5), SI (4,5), SF (4,5), REND (4,5)
      DATA REND/O., O., O., O., 1., 1., 1., 0.73, 0.57, 0.62, 0.57, 0.47, 0.81,
    - 0.79, 0.74, 0.76, 0.99, 0.99, 0.99, 0.99/
     READ (5,2) PROT
     READ (5,2) SI
     READ (5,2) SF
     FORMAT ( 10F6. 0/10 F6. 0)
  2
      DO 10 I = 1,4
      PROF (1,5)= PROT (1,5) - SI (1,5) + SF (1,5)
 10
     CONTINUE
      DO
           20
              J= 4,1, - 1
           30 I= 1.4
      DO
      PROT (I,J)= PROF (I,J+1)/ REND (I,J+1)
     PROF (I,J)= PROT (I,J) - SI (I,J) + SF (I,J)
 30
     CONTINUE
      CONTINUE
 20
     WRITE (6.112)
     FORMAT (1H1, 'PRODUCTION TOTALE')
112
     WRITE (6,111)((PROT(I,J),J=1,5),I=1,4)
     FORMAT (4(1H0,5(2X,F8.2)/))
111
     WRITE (6,113)
     FORMAT (1HO, PRODUCTION A FOURNIR!)
113
     WRITE (6,111)((PROF(I,J),J=1,5),I=1,4)
           SPA (PROF, REND, SI)
      CALL
     END
```

# SOUS-PROGRAMME SPA (PROF, REND, SI) CALCUL DES ALLURES DE PRODUCTION ET DES DUREES DE TRAITEMENT

```
SUBROUTINE
                  SPA (PROF, REND, SI)
     DIMENSION SI (4.5)
     DIMENSION RIKC (4.5)
     DIMENSION ITPR (4,5), IALFA(5), IBETA (5), IGAMMA(5), REND(4,5)
     DIMENSION PROF (4,5), RKP(4,5),RKP(4,5),ITP(4,5),DIF(4,5),TPR(4,5)
           RKP/360.,180.,200.,187.,320.91,356.50,285.,197.10,320.91,
   <u>- 356.50,285.,162.15,240.57,204.61,170.94,158.08,269.28,237.60,</u>
   - 176.22,156.42/
     DO 10 J=1,5
     IALFA (J)=0
 10 CONTINUE
    M=5
    N=4
    UMAXU = 1.3
    UMINU = 0.7
     IT
        = 30
     IDM = 3
    DO 20 J=5,1,-1
    DO 30 I=1,4
    TPR (I,J)=PROF(I,J)/RKP(I,J)
    ITPR (I,J)=PROF(I,J)/RKP(I,J)
    DIF (I,J)=TPR(I,J)-ITPR(I,J)
    IF (DIF(I,J)) 50,60,50
50 IF (DIF(I,J).GE.O.5)GO TO 200
    ITP (I,J)=PROF(I,J)/RKP (I,J)
    GO TO 40
    ITP (I,J)=(PROF(I,J)/RKP(I,J))+1
200
    GO
         TO 40
   ITP(I,J) = \text{TPR}(I,J)
40 RIKP (I,J) = PROF(I,J)/ITP(I,J)
   CONTINUE
30
20
   CONTINUE
```

```
DO 21 J = M, 3, -1
       DO 22
                I = 2,4
       IF (ITP( I.J). GE. IDM) GOTO 23
       ITP (I,J) = IDM
       RIKP (I,J) = PROF (I,J) / ITP(I,J)
  23
       CONTINUE
  22
       CONTINUE
  21
       CONTINUE
       K = M-2
       DO 300 J = M_{\bullet}K_{\bullet} - 1
       DO 400 I = 1,N
       I ALFA (J) = I ALFA (J) + ITP(I,J)
 400
       CONTINUE
       IF (I ALFA (J) - IT) 1001,300,1001
       I BETA (J) = I ALFA(J) - IT
1001
       I BETA (J) = ABS(I B ETA(J))
       IF (I ALFA(J).GT.IT) GO TO 600
       I GAMMA (J) = I BETA (J)/(N-1)
       L = I BETA (J) - I GAMMA (J) \times (N-1)
       IF (L.EQ.O) GO TO 2000
       LL = L + 1
       DO 3000 I =2.LL
       ITP (I,J) = ITP(I,J) + I GAMMA(J) + 1
       RIKP (I,J) = PROF(I,J) / ITP (I,J)
3000
       CONTINUE
       IM = I+2
       DO 4000 I = LM, N
       ITP (I,J) = ITP(I,J) + I GAMMA (J)
       RIKP (I,J) = PROF (I,J) / ITP (I,J)
4000
       CONTINUE
       GO TO 300
2000
       CONTINUE
      DO 8000 I = 2,II
       ITP (I,J) = ITP (I,J) + I GAMMA(J)
      RIKP (I,J) = PROF(I,J) / ITP (I,J)
```

```
8000 CONTINUE
  600
        CONTINUE
                AJUST (ITP,RIKP,PROF,I BETA,IDM,I,J)
        CALL
  300
        CONTINUE
        J = 3
        DO 11 I = 1,3
        ITP (I,J-1) = ITP(I,J)
        RIKP (I,J-1) = RIKP (I,J)/REND (I,J)
   11
        CONTLIVE
        MK = M - 3
       DO 9500 J= MK, 1, -1
        I = N
       ITP (I,J)= IT
       RIKP (I,J) = PROF(I,J) / ITP(I,J)
9500
       CONTINUE
       WRITE (6, 120)
       FORMAT (1110, 1 DUREES DE TRAITEMENT !)
 120
       WRITE (6, 9600)(( ITP(I,J), J= 1,5), I= 1,4)
       FORMAT( 4 1 1HO, 5(2X, 18)/))
9600
       WRITE (6, 140)
       FORMAT( 1HO, ! ALLURES DE PRODUCTION !)
 140
       FORMAT (4(1H0,5(2X,F8.2)/))
9700
       WRITE (6, 9700)((RIKP(I,J), J=1,5), I= 1,4)
       DO 15 J= 5,1, -1
       DO 16 I= 1,4
       RIKC (I,J)= RIKP(I,J)/REND(I,J)
  16
       CONTINUE
  15
       CONTINUE
      WRITE (6,130)
      FORMAT (1HO, ! ALLURES DE TRAITEMENT !)
 130
      WRITE (6,9800)((RIKC(I,J),J=1,5), I=1,4)
      FORMAT (4(1H0,5(2X,F8.2)/))
9800
      CALL SPB(SI, ITP, RIKP, REND)
      RETURN
      END
```

- AJUSTEMENT DES ALLURES DE PRODUCTION LORSQUE IALFA ( J ) SUP (IT )

```
SUBROUTINE AJUST (ITP, RIKP, PROF, IBETA, IDM, I, J)
     DIMENSION PROF (4,5)
     DIMENSION ITP (4,5), RIKP(4,5), IMPT(4), IST(4), IBETA(5)
     K = 0
     IST(1) = ITP(1,J)
     IST(2) = ITP(2,J)
     IST(3)=ITP(3,J)
     IST(4) = ITP(4,J)
20
     CONTINUE
     CALL MAXIM(IST, IMPT, KH, J, I)
     IF((IMPT(KH) -IBETA(J))- IDM) 70,80,80
     ITP(I,J)=IDM
70
     RIKP (I,J)= PROF(I,J)/ITP(I,J)
     IBETA(J)=IBETA(J)- (IMPT(KH)- IDM)
     KH= KH+1
     GO TO 20
     ITP(I,J)=ITP(I,J)-IBETA(J)
80
     RIKP(I,J)=PROF(I,J)/ITP(I,J)
     RETURN
     EMD
     SUBROUTINE MAXIM(IST, IMPT, KH, J, I)
     DIMENSION IST(4), IMPT(4)
     IA= IST(1)
     IB= IST(2)
     IC= IST(3)
     ID= IST(4)
     IMPT(KII) = MAX(IA, IB, IC, ID)
     DO 40 K=1,4
     IF(IST(K).EQ. IMPT(KH)) GOTO 50
     CONTINUE
40
     GO TO 60
     IST(K)=0
50
     I=K
60
     RETURN
                       END
```

#### PLANIFICATION

```
SUBROUTINE SPB (SI, ITP, RIKP, REND)
      DIMEN SION JTP (4,5)
      DIMENSION
              CAP (4.5)
              RIKP (4,5), REND (4,5)
      DIMENSION
              IS (5), IP (5), AP (5)
      DIMENSION
      DIMENSION ITRANS (15,15), ST (4,5) ITAB (15,3), SI (4,5).
      DIMENSION KV (4)
      DIMENSION ITP (4,5), L (4,5), IK (5), IPHA (15)
     -0,0,0,1,1,1,1,1,1,1,1,0,0,0,0,0,0,1,1,1,1,1,1,1,0,0,1,0,0,0,0,0,0,0
     DATA CAP/880.,1650.,3000.,1260.,0.,0.,3200.,510.,1020.,1700.,
     -1500.,500.,500.,500.,1000,,500.,2000.,3000.,2000/
     -4,4,2,2,2,3,2,3,3,3,3,4,4,4,4/
     FORMAT (1HO, 'AP ',5(2X, F6.2))
2
3
     FORMAT (1HO, 'MO : 1,2X,16)
    6 FORMAT (1HO, 'NO=', I4)
   38 FORMAT (1HO, 'UNITE VDU FONCTIONNERA SUR I=', 14, 'PENDANT', 14,
     - ! JOURS!)
   89 FORMAT (1HO, ITT = 1,15)
   278 FORMAT (1HO, 'IH =1.14)
   400 FORMAT (4(1H0'5(2X.F8.2)/))
   600 FORMAT (1HO, 'IU =', 16, 2X, 'ITF = ', 16)
  2000 FORMAT (1HO, IK =1,5(2X,14))
  9600 FORMAT (4(1H0,5(2X,18)/))
     IT = 30
  2003 FORMAT (1HO. 'ST(I.J)')
  2004 FORMAT (1HO, 'ITP(I,J)')
     IAG = 0
                                 ... /...
```

7

... / ...

```
READ(5,4) JV, JTO
   4 FORMAT (213)
      NOMB=0
      DO 11 IU=1,15
      IF (ITRANS(IU,JV)-1)11,13,13
  13 NOMB = NOMB +1
  11 CONTINUE
      WRITE (6,1000)NOMB
1000 FORMAT (1HO, 'NOMB=1,14)
      DO 1100 J = 5, 1, -1
      DO 1500 I=1.4
      JTP (I,J)=ITP(I,J)
1500 CONTINUE
1100 CONTINUE
   5 CONTINUE
     WRITE (6,2002)
2002 FORMAT (1HO, DEBUT D'UNE SOLUTION:)
         3500 JJ=5,1,-1
      DO
          3000 II=1,4
     ITP(II,JJ)=JTP(II,JJ)
3000 CON TINUE
3500 CONTINUE
     IV=JV
     ITO=JTO
     DO 10 J=5,1,-1
     DO 15 I=1,4
     ST(I,J)=SI(I,J)
 15 CONTINUE
 10 CONTINUE
     ITT=O
     IH=0
     ITEST=1
     DO 20 J = 1,5
     IS (J)=0
 20 CONTINUE
     IA = 4
     I0 = 2
```

8

```
PIF=100.
        IU=IAG + 1
        IDM-7
       AP(5)=PIF
       DO 22 I=1,4
       KV (I)=0
   22 CONTINUE
        IF(ITO.GE.3) GOTO25
        IU = IV
   25 IF(ITRANS(IU,IV)-1)110.30.110
   30 IF(ITEST-1) 40,45,40
   40 DO 50 J=5,3,-1
       IF(IS(J)) 55,50,55
   55 IF(ITAB(IU,J-2)-ITAB(IV,J-2))110,50,110
   50 CONTINUE
   45 DO 70 J = 5,3,-1
       DO 75 I=1,4
       IF (I-ITAB(IU,J-2))80,85,80
   85 L(I,J)=ITAB(IU,J-2)
       IK(J)=L(I,J)
       GOTO 75
   80 L(I,J)=0
   75 CONTINUE
   70 CONTINUE
       CALL IDURT 1 (AP, RIKP, REND, CAP, IK, ST, PIF, J)
       J=3
       IF(IK(J)-IA) 100,105,100
  100 CALL IDURT 3(ST,RIKP,AP,ITP,REND,CAP,PIF,J,IA,IK,KV)
       GO T0510
  105
       CALL IDURT 2(RIKP, REND, CAP, ST, ITP, AP, PIF, IA, J, KV)
510
       CONTINUE
       AP1 = AP(1)
       \Lambda P2 = \Lambda P(2)
       AP3=AP(3)
       \Lambda P4 = \Lambda P(4)
       MO=MINY (AP1, AP2, AP3, AP4)
       IF(MO)110,110,115
                                                   ... / ...
```

```
115
     DO 120 J = 5,1,-1
     IP(J)=\Lambda P(J)
120
     CONTINUE
     II=IK (5)
     ITP1=ITP(11,5)
      II=IK(4)
      ITP2=ITP(II,4)
     II=IK(3)
     ITP3=ITP(II,3)
     NO=MIN (ITP1,ITP2,ITP3)
     IE(NO)110,110,102
     ITF=MIN(MO,NO)
102
     IF(ITF.GE.IDM)GOTO 125
     DO 130 J=5,3,-1
      IF(ITAB(IV,J-2).EQ.ITAB(IU,J-2))GO TO 130
      IF(ITT+ITF-IT)145,190,145
     IS(J)=J
145
      ITEST=0
130
      CONTINUE
      GO TO 190
125
      ITEST=1
      IF(IH) 195,200,195
190
      IAG = IU
200
      IMW(IM)=ILE
195
      DO 205 J=5,3,-1
      I=IK(J)
      ITP(I,J)=ITP(I,J)-ITF
      IF(ITP(I,J).GE.IDM) GOTO 205
      IF(ITP(I,J))206,205,206
      IS(J)=J
206
      ITEST=0
205
      CONTINUE
      J=t
      DO 210 I=2,3
      IF(I-IK(J+2)) 212,211,212
      ITP(I,J)=ITP(I,J)-ITF
211
      GOTO 210
      IF(KV(I)-1)210,225,210
212
```

1-1-1

```
ITP(I,J)=ITP(I,J)-ITF
225
210
       CONTINUE
       J=3
       I=IK(J)
       IF(I.EQ.4) GOTO 230
       IF(ITP(I,J))230,226,230
       WRITE (6,88) I,ITP(I,J-2)
226
       ITT=ITT+ITF
230
       CALL STOCK (ST, RIKP, L, REND, ITF, ITP, IK, IA, KV)
       IF(ITT-IT)240,250,112
240
       CONTINUE
       IV=IU
       III=III+1
       WRITE (6,278)III
       ITO=ITF
       WRITE (6,2000)IK
       WRITE (6,2)AP
       WRITE (6,3)MO
       WRITE (6,6)NO
       WRITE (6,89)ITT
       WRITE (6,600) IU, ITF
       WRITE(6,2004)
       WRITE(6,9600)((ITP(I,J),J=1,5),I=1,4)
       WRITE(6,2003)
       WRITE (6,400) ((ST(K,M),M=1,5),K=1,4)
       IU=1
       J=3
            700 I=2,3
       IF(L(I,J))301,302,301
       KV(I)=1
301
       GOTO 700
       KV(I)=0
302
       CONTINUE
700
       GO TO 25
250
       CONTINUE
       WRITE (6,2001)
```

```
FORMAT(IHO, 'FIN DE LA SOLUTION')
2001
        IH=IH+1
       WRITE (6,278)IH
       WRITE (6,2000)IK
       WRITE (6,2)AP
       WRITE (6,3)MO
       WRITE (6,6)NO
       WRITE (6,89)ITT
       WRITE(6,600)IU,ITF
       WRITE(6,2004)
       WRITE(6,9600)((ITP(I,J),J=1,5),I=1,4)
       WRITE (6,2003)
       WRITE(6,400)((ST(K,M),M=1,5),K=1,4)
       IF(LAG-NOMB)5,280,5
       IF(IU-15)111,112,111
 110
       IU=IU+1
111
       GO TO 25
       IF(IAG.EQ.NOMB) GOTO 280
112
       GO TO 5
280
       STOP
       END
```

```
SUBROUTINE IDURT 1 (AP,RIKP, MEND, CAP, IK, ST, PIF, J)
    DIMENSION AP (5), RIKP(4,5), RIND(4,5), CAP(4,5), IK(5), ST(4,5)
    UMINB=0.05
    UMAXB=0,95
    PIF=100.
    DO 70 J=5,4,-1
    IF(IK(J).EQ.IK(J-1)) GOTO 10
    II = IK (J)
    DT 1 = (ST(II,J-1)-CAP(II,J-1)*UMIB)/(RIKP(II,J)/REND(II,J))
    IJ=IK(J-1)
    DT2=(CAP(IJ,J-1) * UMAXB-ST(IJ,J-1))/RIKP(IJ,J-1)
    DT=AMINI (DT1,DT2)
    AP(J-1)=DT
    GOTO 70
10
    II=IK (J)
     IF(RIKP(II,J-1)-(RIKP(II,J)/REND(II,J))) 30,40,50
    DT = (ST(II,J-1)-CAP(II,J-1) * UMINB)/((RIKP(II,J)/REND(II,J))
30
   --- RIKP(II,J-1))
   AP(J-1)=DT
60
     GOTO 70
40
   DT = PIF
     GO TO 60
     DT=(CAP(II,J-1)*UMAXB-ST(II,J-1))/(RIKP(II,J-1)-(RIKP(II,J))
50
     -/REND (II,J)))
     GOTO
            60
70
     CONTINUE
     RETURN
     END
```

```
SUBROUTINE IDURT2 (RIKP, REND, CAP, ST, ITP, AP, PIF, IA, J, KV)
        DIMENSION RIKP(4,5), REND(4,5), CAP(4,5), ST(4,5), ITP(4,5), AF(5)
        DIMENSION DA (3), KV (4)
        UMAXB=0,95
        UMINB=0,05
        PIF=100.
        J=3
        IF(RIKP(IA,J-1)-RIKP(IA,J)/REND(IA,J)) 10,20,30
        DT = (ST(IA,J-1)-CAP(IA,J-1) * UMINB)/(RIKP(IA,J)/REND(IA,J).
10
      --RIKP(IA,J-1))
        GO TO 40
20
        DT = PIF
        GOTO 40
        DT = (CAP(IA, J-1) * UMAXB - ST(IA, J-1)) / (RIKP(IA, J-1) - (RIKP(IA, J)) ) 
30
     - REND(IA,J)))
       AP(J-1)=DT
40
       DO 70 1=2,3
       IF(KV(I))60,50,60
       DA(I)= PIF
50
       GOTO 70
       DA(I)=(CAP(I,J-2) * UMAXB -ST (I,J-2))/RIKP(I,J-2)
60
70
       CONTINUE
       DA 2 = DA (2)
      DA 3 = DA (3)
       DT = AMINI(DA2,DA3)
      AP(J-2)=DT
       RETURN
      END
```

```
SUBROUTINE IDURT3 (ST,RIKP,AP,ITP,REND,CAP,PIF,J,IA,IK,KV)
        DIMENSION KV (4)
        DIMENSION ST(4,5),RIKP(4,5),AP(5),ITP(4,5),REND(4,5),IK(5)
        DIMENSION CAP(4,5)
        UMINB=0.05
        UMAXB=0.95
        PIF=100.
        J=3
        DT=(CAP(IA, J-1) * UMAXB-ST(IA, J-1))/RIKP(IA, J-1)
       AP(J-1)=DT
       DO 10 I=2,3
       IF(I-IK(J))20.30.20
       IF(KV(I))40,50,40
20
       DT1=(CAP(I,J-2) * UMAXB-ST(I,J-2))/RIKP(I,J-2)
40
       GOTO
50
       DT1=PIF
       GOTO
              10
       IF(RIKP(I,J-2)-(RIKP(I,J)/REND(I,J)))60,70,80
30
       DT2=(ST(I,J-2)-CAP(I,J-2)*UMINB)/(RIKP(I,J)/REND(I,J)-RIKP(I,J-2))
60
       GOTO 10
70
       DT2=PIF
       GOTO 10
      DT2=(CAP(I,J-2)*UMAXB-ST(I,J-2))/(RIKP(I,J-2)-RIKP(I,J)/REND(I,J))
80
10
      CONTINUE
      DT=AMIN1 (DT1,DT2)
      AP(J-2)=DT
      RETURN
      END
```

```
SUBROUTINE STOCK(ST, RIKP, L, REND, ITF, ITP, IK, IA, KV)
                             DIMENSION KV(4), IK(5)
                             DIMENSION ST(4,5),RIKP(4,5),L(4,5),REND(4,5),ITP(4,5)
                             DO 10 J=5,4,-1
                            DO 20 I=1,4
                            ST(I,J-1)=ST(I,J-1)+((RIKP(I,J-1)*L(I,J-1))/I-((RIKP(I,J)/I))/I-((RIKP(I,J)/I))/I-((RIKP(I,J)/I))/I-((RIKP(I,J)/I))/I-((RIKP(I,J)/I))/I-((RIKP(I,J-1))/I)/I-((RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I)/I-((RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I)/I-((RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-((RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1))/I-(RIKP(I,J-1
                         -\text{REND}(I,J)) * L(I,J))/I) * ITF
         20
                            CONTINUE
         10
                           CONTINUE
                            J=3
                           IF(IK(J)-IA)30,40,30
                          DO 50 I=2.3
        30
                          IF(I-IK(J))60,70,60
                         IF(KV(I))80,50,80
       60
                          ST(I,J-2)=ST(I,J-2) + RIKP(I,J-2) * ITF
      80
                          GOTO 50
                         ST(I,J-2)=ST(I,J-2)+(RIKP(I,J-2)-RIKP(I,J)/REND(I,J)) * ITF
      70
      50
                         CONTINUE
                         I=4
                         ST(I,J-1)=ST(I,J-1)+RIKP(I,J-1) * ITF
                        GOTO 130
                       DO 100 I=2,3
     40
                       IF(KV(I))110,100,110
                       ST(I,J-2)=ST(I,J-2)+RIKP(I,J-2) * ITF
110
100
                       CONTINUE
                       I=4
                      ST(I,J-1)=ST(I,J-1)+(RIKP(I,J-1)-RIKP(I,J)/REND(I,J)) * ITF
130
                      RETURN
                      END
```

### 7 - CONCLUSION :

La méthode employée pour résoudre ce problème ne nous permet pas de trouver toutes les solutions possibles.

Il se peut aussi qu'elle ne nous fournisse aucune solution.

D'autre part, il faut qu'il y ait une certaine cohérence dans les dem andes car il y a une limite inférieure et une limite supérieure d'utilisation de chaque unité.

La scule façon d'éviter de dépasser ces deux limites est de faire une étude préalable sur les quantités à produire avant l'utilisation de ce programme.

Hous avens été aussi amenés à formuler certaines hypothèses.

Il est donc nécessaire de respecter ces hypothèses pour son utilisation.

Toutefois, ce programme nous donne généralement plusieurs solutions réalisables et nous indique la "meilleure" selon un critère d'optimalité que nous avons choisi.

Pratiquement, il pourra être stocké sur disque et utilisé une fois par période pour obtenir la planification du système durant la période suivante.