

Optimisation des décisions de planification avec coopération entre agents asymétriques dans une chaîne logistique à deux niveaux

Siao-Leu Phouratsamay

Équipe *RealOpt*, INRIA Bordeaux Sud-Ouest, IMB, Université de Bordeaux

Journée AFIA - ROADEF
10 Septembre 2020

1 Introduction

2 Lot-sizing et coordination par contrats

- État de l'art

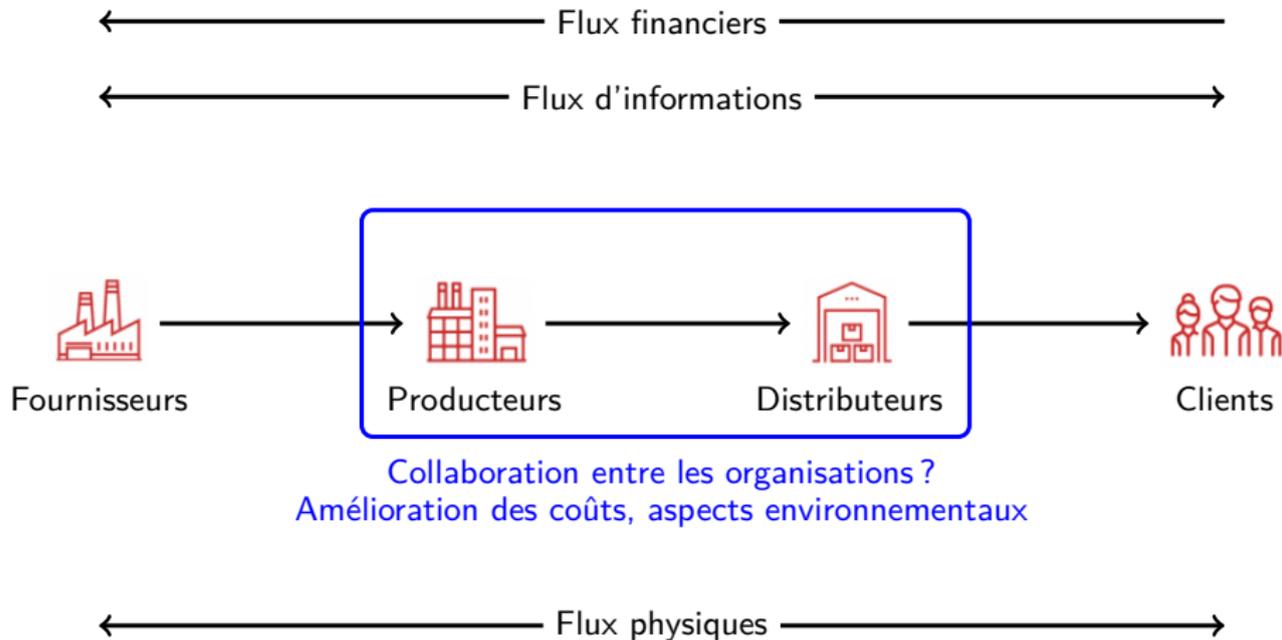
3 Information complète

- Monopole distributeur
- Monopole fournisseur

4 Asymétrie d'information

5 Conclusion

Chaîne logistique collaborative



Planification et lot-sizing

Satisfaire la demande à moindre coût :

Combien d'unités x_t doit-on produire à chaque période ?

Nombre d'unités en stock s_t entre les périodes t et $t - 1$



Coûts opérationnels à chaque période t :

f_t : coût fixe de production

p_t : coût unitaire de production

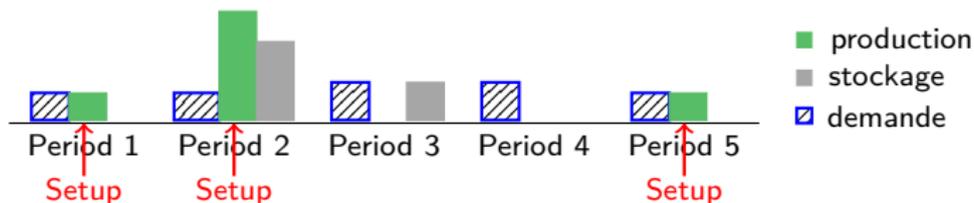
h_t : coût unitaire de stockage

Planification et lot-sizing

Satisfaire la demande à moindre coût :

Combien d'unités x_t doit-on produire à chaque période ?

Nombre d'unités en stock s_t entre les périodes t et $t - 1$



Coûts opérationnels à chaque période t :

f_t : coût fixe de production

p_t : coût unitaire de production

h_t : coût unitaire de stockage

Motivations : monopole distributeur

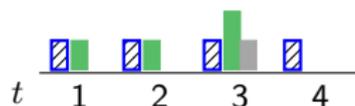
Fournisseur : $f^F = (100, 100, 300, 300), p^F = 1, h^F = 2$

Distributeur : $f^D = (50, 50, 50, 50), p^D = (15, 10, 10, 15), h^D = 1, \text{demande} = 100$

Approche décentralisée : décision optimale X_{opt}^D

Distributeur (monopole) : $C_{\text{opt}}^R = 4750$

- stockage
- réapprovisionnement (X_{opt}^D)
- ▨ demande



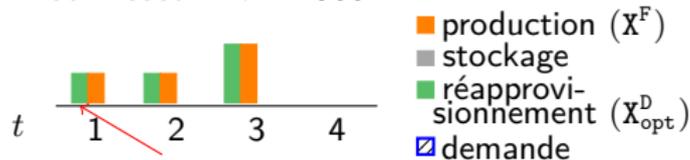
Motivations : monopole distributeur

Fournisseur : $f^F = (100, 100, 300, 300), p^F = 1, h^F = 2$

Distributeur : $f^D = (50, 50, 50, 50), p^D = (15, 10, 10, 15), h^D = 1, \text{demande} = 100$

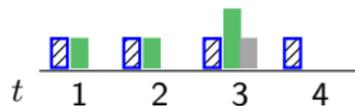
Approche décentralisée : décision optimale X_{opt}^D

Fournisseur : $C^F = 900$



imposée par le distributeur (X_{opt}^D)

Distributeur (monopole) : $C_{\text{opt}}^R = 4750$



Motivations : monopole distributeur

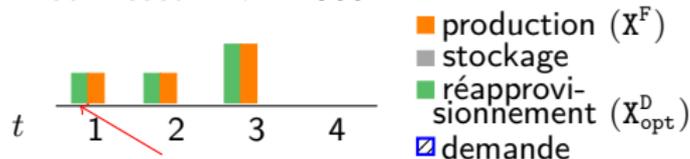
Fournisseur : $f^F = (100, 100, 300, 300), p^F = 1, h^F = 2$

Distributeur : $f^D = (50, 50, 50, 50), p^D = (15, 10, 10, 15), h^D = 1, \text{demande} = 100$

Approche décentralisée : décision optimale X_{opt}^D

Fournisseur : $C^F = 900$

Distributeur (monopole) : $C_{\text{opt}}^R = 4750$

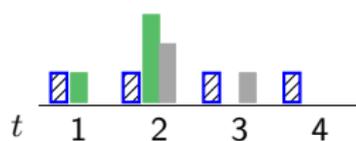
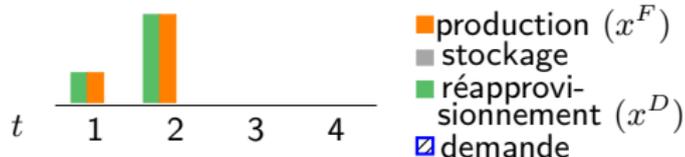


imposée par le distributeur (X_{opt}^D)

Approche centralisée : minimise le coût total de la chaîne logistique

Fournisseur : $C^F = 600$

Distributeur : $C^R = 4900$



Quels algorithmes mettre en place pour optimiser le coût de tous les acteurs ?

1 Introduction

2 Lot-sizing et coordination par contrats

- État de l'art

3 Information complète

- Monopole distributeur
- Monopole fournisseur

4 Asymétrie d'information

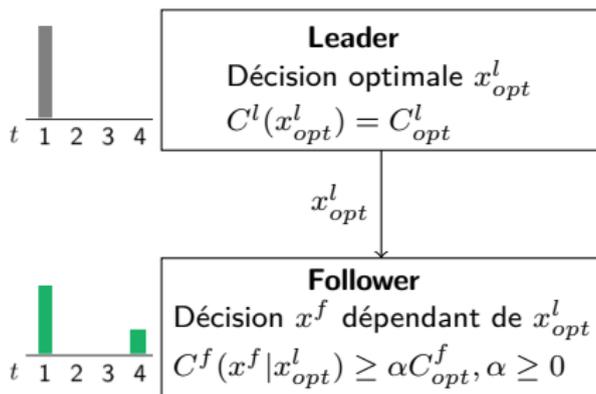
5 Conclusion

Nécessité d'une coopération : situation de monopole

Chaîne logistique avec deux organisations

Chaque agent (organisation) i a ses coûts opérationnels f^i, p^i, h^i

Chaque agent a ses propres intérêts qui peuvent être **conflictuels**



⇒ **Jeu de Stackelberg** avec un leader connu

Comment faire **coopérer** les agents pour modifier la décision du leader ?

État de l'art : mécanismes de coordination

Sur les 20 dernières années, beaucoup de travaux pour coordonner les décisions des agents dans une chaîne logistique

- Majorité d'entre-eux traitent de cas continu ou sans prendre en compte le temps
- Peu de travaux existent pour le lot-sizing

Mécanismes inciter l'agent avec tous les pouvoirs de dévier de sa solution optimale :

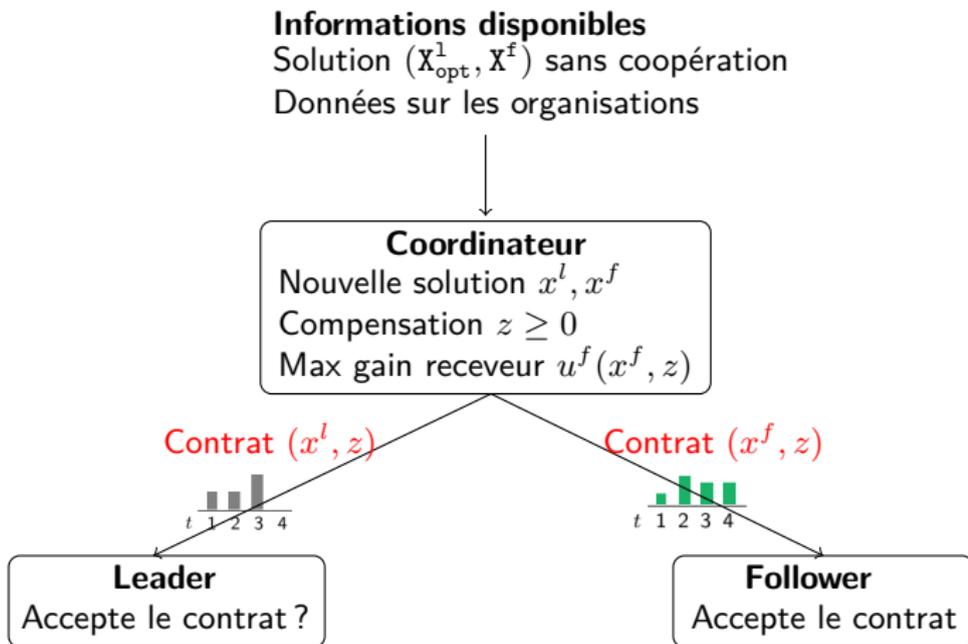
- Enchère : compétition et partage d'information entre les agents [Fiala (2016)]
- Modèle de négociation : phase de négociation sur plusieurs tours [Dudek and Stadler (2005)]
- Jeu de Stackelberg : modèle avec un leader et un follower [Geunes *et al.* 2016]
- Contrats : [Cachon (2003), Li and Wang (2007), Tsay *et al.* (1999)]

Contrat entre les organisations (Cachon 2003)

1. Quels sont les contrats qui permettent de coordonner une chaîne logistique ?
→ Définir les actions qui doivent être coordonnés
2. Comment assurer que les joueurs vont accepter un contrat ?
→ Les actions du contrat devraient être un équilibre de Nash
3. Quels contrats peuvent être acceptés facilement ?

Schéma de coordination

Utiliser les informations disponibles pour coordonner les flux physiques



Définition d'un contrat

Contrat : paire (x^l, z) composée d'un nouveau plan de production x^l et d'un paiement $z \geq 0$ entre les agents

Le contrat devra vérifier :

- utilité du leader $u^l(x^l, z) = C_{\text{opt}}^l - (C^l(x^l) - z)$
- utilité du follower $u^f(x^f, z) = C^f(X^f | X_{\text{opt}}^l) - (C^f(x^f) + z)$ où x^f est la nouvelle solution du follower associée au contrat
- inciter le leader à participer grâce à la contrainte de rationalité individuelle (participation volontaire) : $u^l(x^l, z) \geq 0$
- la solution associée est un équilibre de Nash

Comment définir la fonction d'utilité ? Quelles informations possède le coordinateur ?

État de l'art : lot-sizing et contrats

Monopole distributeur

Référence	IC	AI	Hypothèses sur z	Méthodologie
Mobini <i>et al.</i> (2014)		X	pas de limitation	formulation mathématique
Kerckamp <i>et al.</i> (2018)		X	pas de limitation	approche bi-niveau programmation dynamique
Geunes <i>et al.</i> (2016)	X		pas de paiement	jeu de Stackelberg rabais des coûts
Phouratsamay <i>et al.</i> (2020)	X	X	pas de paiement uniquement le stock pas de limitation	programmation dynamique inapproximabilité complexité

* IC : information complète, AI : asymétrie d'information

État de l'art : lot-sizing et contrats

Monopole distributeur

Référence	IC	AI	Hypothèses sur z	Méthodologie
Mobini <i>et al.</i> (2014)		X	pas de limitation	formulation mathématique
Kerckamp <i>et al.</i> (2018)		X	pas de limitation	approche bi-niveau programmation dynamique
Geunes <i>et al.</i> (2016)	X		pas de paiement	jeu de Stackelberg rabais des coûts
Phouratsamay <i>et al.</i> (2020)	X	X	pas de paiement uniquement le stock pas de limitation	programmation dynamique inapproximabilité complexité

* IC : information complète, AI : asymétrie d'information

Monopole fournisseur avec information complète

Référence	Type de contrat	Méthodologie
Park and Kim (2014)	pas de paiement réservation de capacité	horizon roulant
Phouratsamay <i>et al.</i> En soumission	plusieurs scénarios de paiement coût de pénalité	programmation dynamique complexité, sous-traitance

1 Introduction

2 Lot-sizing et coordination par contrats

- État de l'art

3 Information complète

- Monopole distributeur
- Monopole fournisseur

4 Asymétrie d'information

5 Conclusion

Contrats proposés : monopole distributeur

Leader = distributeur, follower = fournisseur

Définition de la fonction d'utilité

$$C^D(x^D) = \text{coût total du distributeur} = \sum_t (f_t^D y_t^D + p_t^D x_t^D + h_t^D s_t^D)$$

$$C^F(x^F) = \text{coût total du fournisseur} = \sum_t (f_t^F y_t^F + p_t^F x_t^F + h_t^F s_t^F)$$

Plusieurs hypothèses sur le paiement z

1. $z = 0$ (paiement non autorisé)
2. $z = C^D(x^D) - C_{\text{opt}}^D$ et $z \leq \sum_t h_t^D s_t^D$ (paiement pour compenser le stock)
3. $z = C^D(x^D) - C_{\text{opt}}^D$ (paiement pour compenser tout le surcoût)

Contrats proposés : monopole distributeur

Leader = distributeur, follower = fournisseur

Définition de la fonction d'utilité

$$C^D(x^D) = \text{coût total du distributeur} = \sum_t (f_t^D y_t^D + p_t^D x_t^D + h_t^D s_t^D)$$

$$C^F(x^F) = \text{coût total du fournisseur} = \sum_t (f_t^F y_t^F + p_t^F x_t^F + h_t^F s_t^F)$$

Plusieurs hypothèses sur le paiement z

1. $z = 0$ (paiement non autorisé)
2. $z = C^D(x^D) - C_{\text{opt}}^D$ et $z \leq \sum_t h_t^D s_t^D$ (paiement pour compenser le stock)
3. $z = C^D(x^D) - C_{\text{opt}}^D$ (paiement pour compenser tout le surcoût)

Résolution du nouveau problème de lot-sizing suivant :

$$\max u^F(x, z) = C^F(\mathbf{X}^F | \mathbf{X}^D) - (C^F(x) + z)$$

s.t. Contraintes de lot-sizing à deux niveaux

$$u^D(x, z) = C_{\text{opt}}^D - (C^D(x) - z) \geq 0 \quad (\text{RI})$$

Hypothèse sur le paiement

Exemple : compensation du surcoût (cas 3)

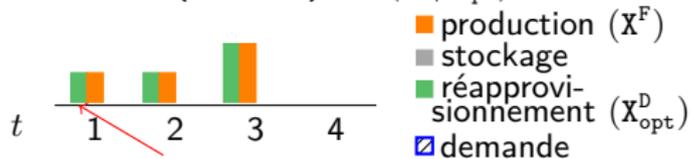
Fournisseur : $f^F = (100, 100, 300, 300), p^F = 1, h^F = 2$

Distributeur : $f^D = (50, 50, 50, 50), p^D = (15, 10, 10, 15), h^D = 1, \text{demande} = 100$

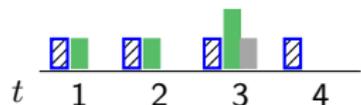
Sans coopération

Fournisseur (follower) : $C^F(X^F | X_{\text{opt}}^D) = 900$

Distributeur (leader) : $C_{\text{opt}}^R = 4750$



imposée par le distributeur (X^F)



Exemple : compensation du surcoût (cas 3)

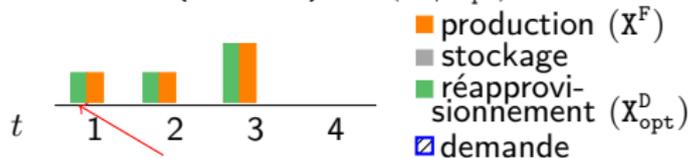
Fournisseur : $f^F = (100, 100, 300, 300), p^F = 1, h^F = 2$

Distributeur : $f^D = (50, 50, 50, 50), p^D = (15, 10, 10, 15), h^D = 1, \text{demande} = 100$

Sans coopération

Fournisseur (follower) : $C^F(x^F | x_{\text{opt}}^D) = 900$

Distributeur (leader) : $C_{\text{opt}}^R = 4750$

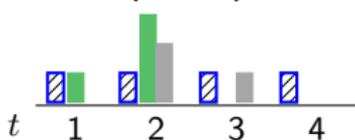
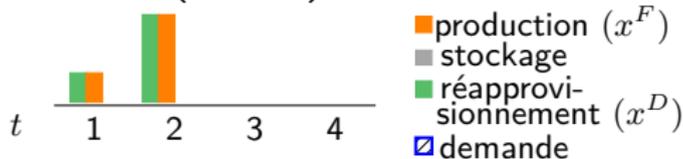


imposée par le distributeur (x^F)

Avec coopération

Fournisseur (follower) : $C^F = 750$

Distributeur (leader) : $C^R = C_{\text{opt}}^R$



Contrat (x^D, z) : $C^D(x^D) = 4900, z = 4900 - 4750 = 150$

$C^F(x^F) = 600, u^f(x^F, z) = (900 - (600 + 150)) = 450$

Résultats

Complexité des problèmes

Cas 1 : $z = 0$

Polynomial, programmation dynamique $\mathcal{O}(T^3)$

Cas 2 : $z = C^D(x^D) - C_{\text{opt}}^D$ et $z \leq \sum_t h_t^D s_t^D$

NP-difficile

Cas 3 : $z = C^D(x^D) - C_{\text{opt}}^D$

Polynomial : équivalent à un problème de lot-sizing à deux niveaux

Programmation dynamique $\mathcal{O}(T^2 \log T)$ [Melo et Wolsey 2010]

Observations

1. $u^D(x^D, z) = 0$
2. $u_3^F(x^F, z) \geq u_2^F(x^F, z) \geq u_1^F(x^F, z)$

Observations numériques

- Utilité du fournisseur quasi nulle sans transfert
- Différence $\sim 2\%$ entre l'utilité du fournisseur dans les cas 2 et 3

1 Introduction

2 Lot-sizing et coordination par contrats

- État de l'art

3 Information complète

- Monopole distributeur
- Monopole fournisseur

4 Asymétrie d'information

5 Conclusion

Autre contrat : monopole fournisseur

C_t : capacité de production fixée par le fournisseur

x_t : unité de production $\leq C_t$

u_t : unité de production $> C_t$

Définition de la fonction de gain

b_t : pénalité si x_{opt}^F est dépassée

$C^D(x^D)$ = coût total du distributeur + pénalité pour les unités u_t

$C^F(x^F)$ = coût fixe de production + coût unitaire de production des unités x_t

z = compensation des setup additionnels

Autre contrat : monopole fournisseur

C_t : capacité de production fixée par le fournisseur

x_t : unité de production $\leq C_t$

u_t : unité de production $> C_t$

Définition de la fonction de gain

b_t : pénalité si X_{opt}^F est dépassée

$C^D(x^D)$ = coût total du distributeur + pénalité pour les unités u_t

$C^F(x^F)$ = coût fixe de production + coût unitaire de production des unités x_t

z = compensation des setup additionnels

Nouveau problème de lot-sizing :

$$\max u^D(x^D, z) = C^D(X^D | X^F) - (C^D(x^D) + z)$$

s.t. Contraintes de lot-sizing avec capacité X_{opt}^F et sous-traitance

$$u^F(x^F, z) = \cancel{C_{\text{opt}}^F} (C^F(x^F) - z) \geq 0 \quad (\text{RI})$$

Lot-sizing avec capacité quelconque : NP-difficile [Florian et Klein 1971]

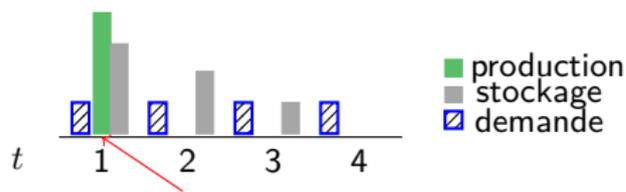
Exemple : fournisseur (leader)

Fournisseur : $f^F = (100, 100, 300, 300), p^F = 1, h^F = 2$, capacité $\mathbf{x}_{opt}^F = (400, 0, 0, 0)$

Distributeur : $f^D = 50, p^D = (15, 10, 10, 15), h^D = 1$, demande = 100

Pour le distributeur (follower) :

Sans coopération



imposée par le fournisseur (\mathbf{x}_{opt}^F)

$$C_{opt}^F = 500$$

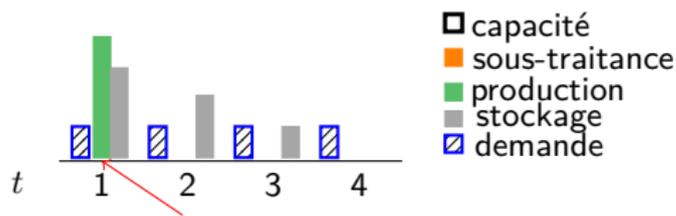
$$C^D(\mathbf{x}^D | \mathbf{x}_{opt}^F) = 6650$$

Exemple : fournisseur (leader)

Fournisseur : $f^F = (100, 100, 300, 300), p^F = 1, h^F = 2$, capacité $\mathbf{x}_{opt}^F = (400, 0, 0, 0)$
 Distributeur : $f^D = 50, p^D = (15, 10, 10, 15), h^D = 1$, demande = 100

Pour le distributeur (follower) :

Sans coopération

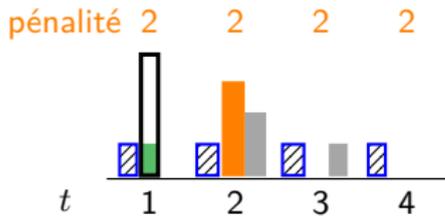


imposée par le fournisseur (\mathbf{x}_{opt}^F)

$$C_{opt}^F = 500$$

$$C^D(\mathbf{x}^D | \mathbf{x}_{opt}^F) = 6650$$

Avec coopération



Contrat (x^F, z) :

$$C^F(x^F) = 300, z = 100$$

$$u^F(x^F, z) = (500 - (300 - 100)) = 300$$

$$C^D(x^D) = 5500$$

$$u^D(x^D, z) = (6650 - (5500 + 100)) = 1050$$

Nouvel algorithme de programmation dynamique polynomial

1 Introduction

2 Lot-sizing et coordination par contrats

- État de l'art

3 Information complète

- Monopole distributeur
- Monopole fournisseur

4 Asymétrie d'information

5 Conclusion

Asymétrie d'information

Hypothèse

Le coordinateur n'a pas toutes les informations :
le leader n'est pas obligé de lui fournir ses vrais coûts opérationnels

Jeu de sélection (Stiglitz 1975)

- Ensemble de scénarios correspondants à N profils possibles du leader
- Connaissance de **la probabilité P_θ** qu'un leader soit de profil $\theta \in \{1, \dots, N\}$

→ Proposition d'un **un ensemble de contrats** :
un contrat (x_θ^l, z_θ) par profil $\theta \in \{1, \dots, N\}$

Problème à résoudre

Fonction objectif :
$$\max_{\theta=1}^N \sum_{\theta=1}^N P_{\theta} u^f(x_{\theta}^f, z_{\theta}) = \sum_{\theta=1}^N P_{\theta} (C_{\theta}^f(x_{\theta}^f | X_{\theta}^1) - (C_{\theta}^f(x_{\theta}^f) + z_{\theta}))$$

Contraintes :

- Contraintes de flot du problème de lotsizing à deux niveaux pour chaque profil θ
- **Contrainte de rationalité individuelle**
 $u^l(\theta, \hat{\theta}, x_{\hat{\theta}}^l, z_{\hat{\theta}})$: utilité du leader de profil θ choisissant le contrat $(x_{\hat{\theta}}^l, z_{\hat{\theta}})$ du profil $\hat{\theta}$

$$u^l(\theta, \theta, x_{\theta}^l, z_{\theta}) = C_{\theta, \text{opt}}^1 - (C_{\theta}^l(x_{\theta}^l) - z_{\theta}) \geq 0 \quad \forall \theta$$

Problème à résoudre

Fonction objectif :
$$\max_{\theta=1}^N P_{\theta} u^f(x_{\theta}^f, z_{\theta}) = \sum_{\theta=1}^N P_{\theta} (C_{\theta}^f(X_{\theta}^f | X_{\theta}^1) - (C_{\theta}^f(x_{\theta}^f) + z_{\theta}))$$

Contraintes :

- Contraintes de flot du problème de lotsizing à deux niveaux pour chaque profil θ
- **Contrainte de rationalité individuelle**
 $u^l(\theta, \hat{\theta}, x_{\hat{\theta}}^l, z_{\hat{\theta}})$: utilité du leader de profil θ choisissant le contrat $(x_{\hat{\theta}}^l, z_{\hat{\theta}})$ du profil $\hat{\theta}$

$$u^l(\theta, \theta, x_{\theta}^l, z_{\theta}) = C_{\theta, \text{opt}}^1 - (C_{\theta}^l(x_{\theta}^l) - z_{\theta}) \geq 0 \quad \forall \theta$$

- **Contrainte de véricité garantie**
 Avec paiement, le leader peut être **inciter à mentir** en choisissant un contrat ne correspondant pas à son vrai profil

$$u^l(\theta, \theta, x_{\theta}^l, z_{\theta}) \geq u^l(\theta, \hat{\theta}, x_{\hat{\theta}}^l, z_{\hat{\theta}}) \quad \forall \theta, \hat{\theta}$$

Le coût du follower ne peut pas être amélioré en utilisant un algorithme optimal où le leader peut mentir (Principe de révélation, Myerson 1981)

Résultats

Résultat d'inapproximabilité (monopole distributeur)

Soit $c > 1$. Il n'existe pas d'algorithme à véricité garantie c -approché pour le problème avec paiement strictement positif et asymétrie d'information, *i.e.* $z_\theta > 0$ pour tout $\theta \in \mathcal{N}$.

Conclusions

- Étude de coopération entre agents avec pouvoir asymétrique dans une chaîne logistique intégrant théorie des jeux algorithmique et lot-sizing
- Définition de contrats entre les agents pour atteindre la performance d'une chaîne logistique centralisée
- Analyse de complexité et algorithmes de programmation dynamique polynomiaux
- Limites des contrats :
 - Leader peut avoir une utilité nulle
 - En cas d'asymétrie d'information, le jeu de sélection nécessite de connaître les profils probables

Perspectives

- Algorithmes de résolution pour le cas avec asymétrie d'information
- Intégration de critères liés à l'environnement
- Chaîne logistique avec plusieurs agents sans pouvoir
 - Théorie des jeux coopératifs : étude des coalitions

Merci pour votre attention !