

# Livraison de marchandises

L'objectif de ce travail est de proposer un planner automatique pour la livraison intelligente de marchandise. Nous allons considérer un ensemble de véhicules de livraison chacun ayant des propriétés spécifiques (ex. poids maximum à transporter, niveau d'autonomie, ...). Chaque véhicule possède une liste de tâches à accomplir dans la journée. Il doit planifier l'ordre d'exécution de ses tâches de manière dynamique et parer à tout événement pouvons se produire dans son environnement (ex. blocage ponctuel d'une voie). Nous proposerons une modélisation distribuée dans laquelle chaque véhicule possède des connaissances de son environnement et peut interagir avec les autres véhicules et l'infrastructure. Il décide individuellement de ses actions et peut adapter ses comportements de manière dynamique. Nous implémenterons et testerons un ensemble de mécanismes pour garantir cette interaction et adaptation aux événements imprévus.

*Note : Une première implémentation de ce projet est disponible et peut être réutilisée par les étudiants. Une démo est fournie à cette adresse : <https://perso.liris.cnrs.fr/samir.aknine/POM2023/Demo/>*