

# Regroupement en familles de produits en fonction des outils disponibles

Jean-Marie Proth

► **To cite this version:**

Jean-Marie Proth. Regroupement en familles de produits en fonction des outils disponibles. [Rapport de recherche] RR-0370, INRIA. 1985, pp.20. <inria-00076186>

**HAL Id: inria-00076186**

**<https://hal.inria.fr/inria-00076186>**

Submitted on 24 May 2006

**HAL** is a multi-disciplinary open access archive for the deposit and dissemination of scientific research documents, whether they are published or not. The documents may come from teaching and research institutions in France or abroad, or from public or private research centers.

L'archive ouverte pluridisciplinaire **HAL**, est destinée au dépôt et à la diffusion de documents scientifiques de niveau recherche, publiés ou non, émanant des établissements d'enseignement et de recherche français ou étrangers, des laboratoires publics ou privés.

**IRIA**

**CENTRE DE ROCQUENCOURT**

Institut National  
de Recherche  
en Informatique  
et en Automatique

Domaine de Voluceau  
Rocquencourt  
BP 105

78153 Le Chesnay Cedex  
France

Tel (3) 954 90 20

Rapports de Recherche

N° 370

**REGROUPEMENT EN FAMILLES  
DE PRODUITS  
EN FONCTION  
DES OUTILS DISPONIBLES**

**Jean Marie PROTH**

**Mars 1985**

REGROUPEMENTS EN FAMILLES DE PRODUITS  
EN FONCTION DES OUTILS DISPONIBLES

Jean Marie PROTH

PROJET SAGEP

\* Ce travail a été effectué dans le cadre d'un contrat passé avec l'Agence de l'Informatique.



## ABSTRACT

This paper gives an algorithm which leads to a partition of a set of  $n$  objects in  $p$  classes ( $p \ll n$ ). The objective is to minimize the total of the inertias of the  $p$  classes. We show a way to obtain a good initial situation.

## RESUME

Ce papier donne un algorithme qui conduit à une partition d'un ensemble de  $n$  objets en  $p$  classes ( $p \ll n$ ). L'objectif est de minimiser la somme des inertias des  $p$  classes. Nous montrons une méthode pour obtenir une bonne situation initiale.

## I. INTRODUCTION

Les lignes qui suivent ont pour but de proposer un algorithme de classement de  $n$  objets en  $p$  classes ( $p \leq n$ ).

Après avoir posé le problème nous montrons que, partant de  $p$  points quelconques, il est possible de construire une suite de partitions de l'ensemble des objets en  $p$  classes et que cette suite converge. Simultanément, nous montrons que la somme des moments d'inertie des classes constituant la partition diminue lorsque le rang de l'itéré augmente.

Nous utiliserons ensuite ce résultat pour bâtir un algorithme de classification automatique qui débute par un processus de génération automatique des  $p$  points initiaux.

Nous proposons ensuite les programmes (écrits en FORTRAN) et un exemple d'application.

## II. ENONCE DU PROBLEME

Nous considérons  $n$  éléments de  $\mathbb{R}^m$  et une distance sur  $\mathbb{R}^m$ . Nous notons  $x_i$ ,  $i=1, \dots, n$ , ces éléments et  $d$  la distance.  $u_i$  désignera le poids associé à  $x_i$ .

Nous souhaitons trouver une partition de  $E = \{x_1, x_2, \dots, x_n\}$  en  $p$  sous-ensembles, chacun de ces sous-ensembles regroupant des points proches au sens de la distance  $d$ . Nous avons choisi d'essayer de minimiser la somme des inerties de ces sous-ensembles, c'est à dire :

$$\sum_{k=1}^p \sum_{i/x_i \in e^k} u_i d^2(x_i, y^k) \quad (1)$$

où :

$y^k$  est le centre d'inertie de  $e^k$ ,  $k=1, 2, \dots, p$   
 et  $\{e^1, e^2, \dots, e^p\}$  est la partition cherchée.

Nous verrons dans la suite qu'il est possible de trouver un minimum local de (1) et que le choix de la partition initiale laisse espérer que ce minimum local est voisin du minimum global.

## III. RESULTAT PRINCIPAL

Nous proposons d'abord un algorithme qui, partant d'une situation initiale quelconque, aboutit à un minimum local. Cet algorithme est donné dans le théorème suivant.

### THEOREME

Pour  $i=1, 2, \dots, n$ , soit  $x_i$  un point de  $\mathbb{R}^m$  et  $u_i$  le poids associé à ce point. Soit encore  $d$  une distance sur  $\mathbb{R}^m$ .

Nous désignerons par  $E$  l'ensemble  $\{x_1, x_2, \dots, x_n\}$ .

Soient  $x_1^0, x_2^0, \dots, x_p^0$  ( $p \leq n$ ) des points de  $\mathbb{R}^m$  appartenant ou non à  $E$ .

On considère l'algorithme suivant, que nous désignons par A1 :

1. Faire  $k=0$ .
2. Construire une partition  $e_1^k, e_2^k, \dots, e_p^k$  de  $E$  de la manière suivante :

pour  $i=1, 2, \dots, n$  :

- a. Rechercher l'ensemble  $J_i \subset \{1, 2, \dots, p\}$  défini comme suit :

$$J_i = \{j \in \{1, 2, \dots, p\} / d(x_i, x_j^k) = \min_{s=1, \dots, p} d(x_i, x_s^k)\}$$

- b. Si  $\text{card}(J_i) = 1$ ,  $x_i$  est affecté à  $e_j^k$ , sinon  $x_i$  est affecté à  $e_{j_1}^k$  où :

$$j_1 = \min_{j \in J_i} j$$

3. Pour  $j=1, 2, \dots, p$ , on cherche  $x_j^{k+1}$ , centre d'inertie de  $e_j^k$ . On rappelle que ce point vérifie :

$$\sum_{i/x_i \in e_j^k} u_i d^2(x_j^{k+1}, x_i) = \min_{y \in \mathbb{R}^m} \left[ \sum_{i/x_i \in e_j^k} u_i d^2(y, x_i) \right] \quad (3)$$

4. Test.

4.1. Si  $x_j^{k+1} = x_j^k$  pour  $j=1, 2, \dots, p$ , fin de processus.

4.2. Sinon :

4.2.1. Faire  $k=k+1$ .

4.2.2. Aller en 2.

L'algorithme A1 converge.

#### Démonstration.

- a. Nous notons :

$I(y,E) = \sum_{x \in E} u_x d^2(y,x)$ , où  $u_x$  est le poids associé à  $x$  et  $E$  un ensemble fini.

Si  $x_j^{k+1} \neq x_j^k$  pour au moins un  $j \in \{1,2,\dots,p\}$ , alors

$$\sum_{j=1}^p I(x_j^{k+1}, e_j^k) < \sum_{j=1}^p I(x_j^k, e_j^k) \quad (\text{voir (3)}) \quad (4)$$

et :

$$\sum_{j=1}^p I(x_j^k, e_j^k) \leq \sum_{j=1}^p I(x_j^k, e_j^{k-1}) \quad (5)$$

(voir (2) et la définition du moment d'inertie)

Finalement :

$$\sum_{j=1}^p I(x_j^{k+1}, e_j^k) < \sum_{j=1}^p I(x_j^k, e_j^{k-1}) \quad (6)$$

Cette inégalité montre que si, pour deux pas d'itération successifs, l'ensemble des centres d'inertie est modifié, alors la somme des inerties des éléments de la partition décroît, donc la partition est modifiée et la nouvelle partition est différente de toutes les partitions précédemment rencontrées.

b.  $E$  étant fini, l'ensemble de ses partitions est fini. Associée à la conclusion de a., cette remarque achève la démonstration.  $\square$

#### Remarques :

1. Le théorème que nous venons de présenter indique la convergence de l'algorithme proposé, mais n'affirme pas que la partition obtenue est celle qui assure le minimum absolu de la somme des inerties. Le contre exemple suivant nous en convaincra. Les points  $x_1$ ,  $x_2$  et  $x_3$  sont de poids 1. Les distances sont indiquées sur la figure 1. Nous considérons la partition constituée des sous-ensembles  $\{x_1, x_3\}$  et  $\{x_2\}$  ( $p=2$ ).



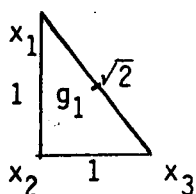


Fig. 1

Les centres d'inertie de ces sous-ensembles sont respectivement  $g_1$  et  $x_2$  et la somme des inerties est  $1/2$ . Il est facile de vérifier que cette partition ne sera pas modifiée par l'algorithme et, en même temps, que la partition  $\{x_1\}, \{x_2, x_3\}$  conduirait à une somme d'inerties égale à  $1/4$ .

2. L'approche précédente est du type "nuées dynamiques" (voir en particulier [2]).
3. L'algorithme ci-dessus suppose fixé le nombre de classes. C'est une hypothèse forte.
4. Les résultats obtenus sont très dépendants des points initiaux choisis dans  $\mathbb{R}^m$  et de la distance.

Nous proposons dans le paragraphe suivant un algorithme que conduit à une situation initiale raisonnable.

#### IV. RECHERCHE D'UNE SITUATION RAISONNABLE

Choisissons un réel positif  $r$  et appelons densité d'un point  $x_i$  ( $i \in \{1, 2, \dots, n\}$ ) de  $\mathbb{R}^m$  le nombre de points dont la distance à  $x_i$  est inférieure ou égale à  $r$ .

Nous pensons qu'un choix raisonnable des  $p$  points initiaux doit porter sur des points :

- 1) de forte densité, ce qui assure qu'un grand nombre de points sont proches des points choisis.
- 2) convenablement répartis dans l'ensemble des points à classer.

A noter que ces deux critères peuvent être incompatibles.

Nous proposons l'algorithme suivant, noté A2, pour le choix des points initiaux :

1. Choix de  $r$ .
2. Choix de  $\delta \geq 2r$ .
3. Choix (éventuellement au hasard) de  $x_1^0 = \{x_1, x_2, \dots, x_n\} \in E$ .
4. Simultanément, par balayage des points de  $E$  :
  - 4.1. Recherche de la densité de  $x_1^0$ .
  - 4.2. Recherche de  $E_1$ , ensemble des points de  $E$  distants de  $x_1^0$  de plus de  $\delta$ .
5. Itérations :
  - 5.1. Faire  $k=1$ .
  - 5.2. Choix (au hasard) de  $x_{k+1}^0 \in E_k$ .
  - 5.3. Simultanément, par balayage des points de  $E_k$  :
    - 5.3.1. Recherche de la densité de  $x_{k+1}^0$ .
    - 5.3.2. Recherche de  $E_{k+1}$ , ensemble des points de  $E_k$  distants de  $x_{k+1}^0$  de plus de  $\delta$ .
  - 5.4. Test.
    - 5.4.1. Si  $E_{k+1} = \emptyset$ .
      - 5.4.1.1. Si  $k+1 \geq p$ , aller en 6.
      - 5.4.1.2. Sinon :
        - 5.4.1.2.1. Edition d'un message : "Nombre de points initiaux insuffisants".
        - 5.4.1.2.2. Décision de l'utilisateur :
          - . soit retour en 1.
          - . soit retour en 2.
          - . soit fin de processus.
    - 5.4.2. Si  $E_{k+1} \neq \emptyset$ .
      - 5.4.2.1. Faire  $k=k+1$ .
      - 5.4.2.2. Retour en 5.2.
6. Classement des  $x_i^0$ ,  $i=1,2,\dots,k+1$ , par ordre décroissant de leur densité.
7. Les  $p$  premiers points obtenus sont les points initiaux.

Remarques :

1. A chaque pas d'itération, nous choisisons au hasard un point suffisamment éloigné de tous les points précédemment retenus et nous calculons sa densité. Ce faisant, nous limitons le nombre de densités à calculer.
2. L'importance de la densité apparaît au cours de la seconde phase du processus (classement), qui conduit à ne retenir que les points de plus forte densité parmi les points éloignés les uns des autres de plus de  $\delta$ .
3. Le nombre de points retenus doit être supérieur ou égal au nombre de points initiaux. Si ce nombre est proche du nombre de points initiaux, on privilégie la répartition des points initiaux dans l'ensemble des points à classer au détriment des densités. S'il est très grand, on privilégie les densités.

V. LE LOGICIEL DE CLASSIFICATION

Le logiciel de classification que nous présentons maintenant est structuré de manière à pouvoir être complété pour autoriser le choix de plusieurs distances et de plusieurs processus de classification à partir de ces distances.

Les données à traiter sont dans le fichier 70 qui est structuré comme suit :

Premier enrégistrement :

Nombre d'observations	I4
Nombre de paramètres	I4

Enrégistrement suivants :

Chaque enrégistrement contient une suite de 50 observations (sauf peut être le dernier).

Chaque observation est composée :

-de la suite des paramètres	F2.0
-du poids de l'observation	F2.0

Le programme est écrit pour recevoir sans modification des observations composées de 19 paramètres au maximum, plus le poids, l'ensemble étant exprimé en format F2.0.

Une modification du format entraînerait une modification du recl (record length) du fichier 70.

Une modification du nombre maximal de paramètres modifierait en conséquence le "recl" du fichier 70 ainsi que :

les dimensions des tableaux actuellement égales à 20 dans le programme principal et ses sous-programmes dist et rep(cette dimension doit toujours être supérieure de 1 au nombre de paramètres).

Une modification du nombre maximal d'observations modifierait en conséquence le "recl" du fichier 70 ainsi que :

1. la dimension du tableau iz dans le programme principal et ses sous-programmes.
2. plus indirectement, la dimension du tableau it qui doit être supérieure ou égale au nombre de points candidats au rôle de points initiaux pour la constitution des classes.

La dimension 50 correspond au nombre d'observations par enrégistrement logique.

Nous donnons dans les pages suivantes le programme principal et les sous-programmes.

Les résultats des calculs figurent dans le fichier 50.

A l'entrée du programme, le nombre d'observations et de paramètres sont affichés.

L'utilisateur fournit :

1. le nombre de classes souhaitées.
2. la distance utilisée. Pour l'instant, la distance euclidienne et la distance égale au nombre de non correspondances (cas d'observations linéaires) sont seules disponibles.

3. les représentants des classes. Actuellement, le choix se réduit aux centres d'inertie.
4. le rayon servant au calcul des densités. C'est le rayon des boules ayant comme centre les points-observation et qui servent à la détermination de la densité des points-observation : la densité d'un point-observation est égale au nombre de points contenus dans la boule dont il est le centre.
5. la distance minimale entre deux points initiaux. Cette distance est déterminante. Trop importante, elle interdit la détermination d'un nombre suffisant de points initiaux. Trop faible, elle peut conduire à choisir des points initiaux trop proches.

Le programme fournit, dans le fichier 50 et pour chaque classe :

1. le représentant de la classe.
2. la liste des éléments de la classe.

Nous donnons le programme principal, les deux sous-programmes auxquels il fait appel :

1. le sous-programme "dist" qui calcule la distance entre deux observations.
2. le sous-programme "rep" qui calcule les représentants des classes.

PROGRAMME PRINCIPAL

```
6 c      le fichier 70 est deja rempli pour l'exemple demande
7 c      le fichier 50 -> resultats
8 c
9 c  CONTRAINTES ACTUELLES DU PROGRAMME
10 c----Nombre maxi. d'observations : 1999
11 c----Nombre maxi. de classes      : 50
12 c----Nombre maxi. de parametres   : 19
13      dimension a(50,20),aini(50,20),iz(2000),ds(50),it(500),b1(20),b2(20)
14      open(70,access="direct",form="formatted",recl=2000)
15      open(50,form="formatted")
16      read(70,1,rec=1,err=27)n,m
17 c
18      eps=.001
19      write(0,70)n,m
20      70 format("_Nombre d'observations",i4," _Nombre de parametres",i4)
21 c
22      1 format(2i4)
23      21 write(0,5)
24      5 format(2x,"_Nombre de classes ? ")
25      read(0,3)ip
26      3 format(v)
27      write(0,200)
28      200 format(12x,"<< CHOIX DES DISTANCES POUR LA CONSTITUTION DES CLASSES
29      &>>",//)
30      write(0,201)
31      201 format(2x,"_Distance euclidienne ;.....taper 1 ",//)
32      write(0,202)
33      202 format(2x,"_Dissemblance separant les 0 ;taper 2 ")
34      read(0,3)idis
35      write(0,400)
36      400 format(12x,"<< CHOIX DES REPRESENTANTS >>")
37      write(0,401)
38      401 format(2x,"centre d'inertie; tapez 1")
39      read(0,3)irep
40 c
41 c
42 c      *****
43 c      *          PHASE D'INITIALISATION          *
44 c      *****
45 c
46 c      Recherche du premier point.
47 c
48      write(0,2)
49      2 format(2x,"_Choix du rayon pour le calcul des densites. ")
50      read(0,3)r
51      8 write(0,4)
52      4 format(2x,"_Choix de la distance minimale entre points initiaux. ")
```

```

53      read(0,3)dl
54      if(dl.lt.r) goto 8
55      call random_uniform(x)
56      if(x.gt.(1.-1.e-4))x=1.-1.e-4
57      k=x*n+1
58      k1=(k-.5)/50+2
59      k2=k-(k1-2)*50
60      k3=n-(k1-2)*50
61      if(k3.gt.50) k3=50
62      read(70,6,rec=k1,err=13)((a(k,j),j=1,m),k=1,k3)
63      6 format(1000f2.0)
64      jj=1
65      do 7 j=1,m
66      b1(j)=a(k2,j)
67      7 aini(1,j)=a(k2,j)
68 c
69 c           Recherche de la densite du premier
70 c           point et des points suivants.
71 c
72      do 12 j=1,50
73      12 ds(j)=0
74      ii=0
75      do 9 k=1,n
76      k1=(k-.5)/50+2
77      k2=k-(k1-2)*50
78      if(k2.gt.1)go to 10
79      k3=n-(k1-2)*50
80      if(k3.gt.50) k3=50
81      read(70,6,rec=k1,err=26)((a(i,j),j=1,m),i=1,k3)
82      10 do 11 j=1,m
83      b2(j)=a(k2,j)
84      11 continue
85      call dist(b1,b2,m,idis,y)
86      if(y.le.r) ds(jj)=ds(jj)+1
87      if(y.lt.dl) goto 9
88      ii=ii+1
89      it(ii)=k
90      9 continue
91 c
92 c
93 c           *****
94 c           *           ITERATIONS           *
95 c           *****
96 c
97 c           Choix du point suivant
98 c
99      18 call random_uniform(x)
100     if(x.gt.(1.-1.e-4))x=1.-1.e-4
101     ii1=x*ii+1
102     k=it(ii1)
103     k1=(k-.5)/50+2
104     k2=k-(k1-2)*50
105     k3=n-(k1-2)*50
106     if(k3.gt.50) k3=50
107     read(70,6,rec=k1,err=28)((a(k,j),j=1,m),k=1,k3)
108     jj=jj+1
109     do 14 j=1,m
110     b1(j)=a(k2,j)
111     aini(jj,j)=a(k2,j)
112     14 continue

```

```
113 c
114 c
115 c           Recherche de la densite du point
116 c           et des points a retenir.
117 c
118         ii1=0
119         do 15 k5=1,ii
120         k=it(k5)
121         k1=(k-.5)/50+2
122         k2=k-(k1-2)*50
123         k3=n-(k1-2)*50
124         if(k3.gt.50) k3=50
125         read(70,6,rec=k1,err=29)((a(i,j),j=1,m),i=1,k3)
126         do 17 j=1,m
127     17 b2(j)=a(k2,j)
128         call dist(b1,b2,m,idi,dy)
129         if(y.le.r) ds(jj)=ds(jj)+1
130         if(y.lt.dl) goto 15
131         ii1=ii1+1
132         it(ii1)=k
133     15 continue
134         ii=ii1
135         if(ii.gt.0) goto 18
136         if(jj.ge.ip) goto 22
137         write(0,19)
138     19 format(2x,"_Nombre de points initiaux insuffisant .")
139         write(0,20)
140     20 format(2x,"_Abandon = 0"/,2x,"_Reprise = 1"/)
141         read(0,3)is
142         if(is.eq.0) goto 1664
143         goto 21
144 c
145 c
146 c           *****
147 c           *   CLASSEMENT DES POINTS INITIAUX   *
148 c           *                   POSSIBLES                   *
149 c           *****
150 c
151 c
152     22 do 23 i=1,jj-1
153         do 23 j=i+1,jj
154         if(ds(i).gt.ds(j))goto 23
155         do 24 k=1,m
156         x=aini(i,k)
157         aini(i,k)=aini(j,k)
158     24 aini(j,k)=x
159         x=ds(i)
160         ds(i)=ds(j)
161         ds(j)=x
162     23 continue
163 c
164 c
165 c           *****
166 c           *   FIN DE L'INITIALISATION   *
167 c           *****
168 c
169 c           Edition des points initiaux.
170 c
171         do 25 i=1,ip
172         write(50,5000)i
```



```

173 5000 format(10x,"<< POINT ",i4," >>")
174 write(50,5001)(aini(i,k),k=1,m)
175 5001 format(5(2x,e14.7))
176 write(50,5050)
177 5050 format(10x,"Densite")
178 write(50,5002)ds(i)
179 5002 format(15x,e14.7)
180 25 continue
181 index=0
182 c
183 c
184 c
185 c *****
186 c * CONSTITUTION DES CLASSES *
187 c *****
188 c
189 333 do 40 i=1,n
190 40 iz(i)=0
191 do 41 k=1,n
192 k1=(k-.5)/50+2
193 k2=k-(k1-2)*50
194 if(k2.gt.1) goto 42
195 k3=n-(k1-2)*50
196 if(k3.gt.50) k3=50
197 read(70,6,rec=k1,err=39)((a(i5,j),j=1,m),i5=1,k3)
198 42 do 43 j=1,m
199 43 b1(j)=a(k2,j)
200 do 44 i=1,ip
201 do 45 j=1,m
202 45 b2(j)=aini(i,j)
203 call dist(b1,b2,m,idis,y)
204 if(i.gt.1) goto 46
205 z=y
206 iz(k)=i
207 goto 44
208 46 if(y.gt.z) goto 44
209 z=y
210 iz(k)=i
211 44 continue
212 41 continue
213 write(0,485)
214 485 format(3x,"PRODUIT",2x,"CLASSE")
215 do 486 i=1,n
216 486 write(0,487)i,iz(i)
217 487 format(5x,i4,6x,i4)
218 c
219 c
220 c *****
221 c * RECHERCHE DES REPRESENTANTS *
222 c *****
223 c
224 c Recherche des representants suivants.
225 c
226 call rep(ip,iz,aini,irep,n,m,idis,itel,eps)
227 index=index+1
228 if(index.lt.30) goto 600
229 write(0,31)
230 31 format(2x,"_Nombre d'iterations superieur a 30 .")
231 goto 700
232 600 if(itel.eq.1) goto 333

```

```
233 c
234 c
235 c
236 c          *****
237 c          *      IMPRESSION DES RESULTATS      *
238 c          *****
239   700 do 701 i=1,ip
240       write(50,801)i
241   801 format(15x,"_Classe numero ",i4)
242       write(50,899)
243   899 format(5x,"Representant")
244       write(50,898)(aini(i,j),j=1,m-1)
245   898 format(5(1x,e14.7))
246       do 702 k=1,n
247           k1=(k-.5)/50+2
248           k2=k-(k1-2)*50
249           if(k2.gt.1) goto 704
250           k3=n-(k1-2)*50
251           if(k3.gt.50) k3=50
252           read(70,6,rec=k1,err=30)((a(i5,j),j=1,m),i5=1,k3)
253   704 if(iz(k).ne.i) goto 702
254       write(50,802)k,(a(k2,j),j=1,m)
255   802 format(2x,i4/2x,20(f2.0,1x))
256   702 continue
257   701 continue
258       go to 1664
259   30 write(0,32)
260   32 format("erreur label 30")
261       goto 1664
262   29 write(0,33)
263   33 format("erreur label 29")
264       goto 1664
265   28 write(0,34)
266   34 format("erreur label 28")
267       goto 1664
268   26 write(0,35)
269   35 format("erreur label 26")
270       goto 1664
271   27 write(0,36)
272   36 format("erreur label 27")
273       goto 1664
274   13 write(0,37)
275   37 format("erreur label 13")
276       go to 1664
277   39 write(0,38)
278   38 format("erreur label 39")
279   1664 close(70)
280       close(50)
281       stop
282       end
```

SOUS-PROGRAMME "dist"

```
283 c
284 c
285 c
286     subroutine dist(b1,b2,m,idis,y)
287     dimension b1(20),b2(20)
288     y=0
289     goto (1,2),idis
290     1 do 10 j=1,m-1
291     10 y=y+(b1(j)-b2(j))**2
292     y=y**0.5
293     goto 100
294     2 do 20 j=1,m-1
295     i5=1
296     i5=b1(j)+b2(j)
297     if(i5.eq.2) i5=0
298     20 y=y+i5
299     100 return
300     end
```

SOUS-PROGRAMME "rep"

```

418 c
419 c
420 c
421     subroutine rep(ip,iz,aini,irep,n,m,idis,itel,eps)
422     dimension a(50,20),aini(50,20),iz(2000),b1(20),b2(20),co(50,20,3)
423     goto (1,100),irep
424     1 do 2 i=1,50
425       do 2,j=1,m-1
426         do 2 k=1,3
427           2 co(i,j,k)=0
428             do 12 i=1,50
429               do 12 j=1,20
430 12      aini(i,j)=0.
431                 do 3 i=1,n
432                   k1=(i-.5)/50+2
433                   k2=i-(k1-2)*50
434                   if(k2.gt.1) goto 4
435                   k3=n-(k1-2)*50
436                   if(k3.gt.50) k3=50
437 c
438                   read(70,5,rec=k1,err=9)((a(k,j),j=1,m),k=1,k3)
439                   5 format(1000f2.0)
440                   4 i5=iz(i)
441                   do 6 j=1,m-1
442                     co(i5,j,1)=co(i5,j,1)+a(k2,m)
443                     co(i5,j,2)=co(i5,j,2)-2*a(k2,m)*a(k2,j)
444                     6 co(i5,j,3)=co(i5,j,3)+a(k2,m)*a(k2,j)**2
445                   3 continue
446                   itel=0
447                   do 7 i=1,ip
448                     if(co(i,1,1).gt.eps)go to 17
449                   write(0,18)i
450 18      format(2x,"Representant num.",i4,"non utilise")
451                   go to 7
452 17      do 7 j=1,m-1
453                 a1=co(i,j,1)
454                 a2=co(i,j,2)
455                 a3=co(i,j,3)
456                 pp=-a2/2./a1
457                 uu=abs(pp-aini(i,j))
458                 if(uu.gt.eps) itel=1
459                 aini(i,j)=pp
460               7 continue
461               goto 1000
462             100 write(0,15)
463             15 format(2x,"_Coefficient de dissimilarite non prevu !")
464             go to 1000
465             9 write(*,8)
466             8 format(2x,"_Erreur lecture fichier 70 dans sous-programme rep.")
467 1000    return
468     end

```

Dans sa version actuelle, ce logiciel est prévu pour traiter des paramètres qui prennent leurs valeurs dans des intervalles proches. On ne normalise donc pas les valeurs prises par les paramètres.

## VI. UN EXEMPLE D'APPLICATION

Nous considérons un atelier composé de  $m$  machines et susceptible de traiter  $n$  produits différents. Nous sommes dans le cas d'un job-shop, c'est à dire dans le cas où chaque type de produit passe sur une partie seulement des machines de l'atelier, et dans des ordres variables suivant le type de produit.

Nous cherchons à regrouper les produits qui utilisent des moyens "proches". Un tel regroupement sera appelé "famille".

Les données du problème sont donc regroupées dans un tableau à  $n$  lignes et  $m$  colonnes :

$$A = (a_{ij}), \quad i=1,2,\dots,n \text{ et } j=1,2,\dots,m$$

avec :

$$a_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{si le produit } i \text{ passe sur la machine } j. \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$

La figure 2 donne le tableau de l'exemple que nous avons traité. Il comporte 20 produits et 12 paramètres.

Nombre d'individus 20 Nombre de parametres 12  
Le poids est en derniere position

1	1.1.1.1.0.0.0.0.0.0.0.2.
2	0.0.0.0.1.1.1.0.0.0.0.3.
3	0.0.0.0.0.0.0.1.1.0.0.0.4.
4	0.0.0.0.0.0.0.0.0.1.1.1.4.
5	0.0.0.0.0.0.0.1.1.0.0.0.3.
6	0.0.0.0.1.1.1.0.0.0.0.0.2.
7	1.1.1.1.0.0.0.0.0.0.0.0.3.
8	0.0.0.0.0.0.0.0.0.1.1.1.3.
9	1.1.1.1.0.0.0.0.0.0.0.0.2.
10	0.0.0.0.0.0.0.1.1.0.0.0.3.
11	0.0.0.0.0.0.0.0.0.1.1.1.2.
12	1.1.1.1.0.0.0.0.0.0.0.0.4.
13	0.0.0.0.1.1.1.0.0.0.0.0.5.
14	0.0.0.0.0.0.0.1.1.0.0.0.2.
15	0.0.0.0.0.0.0.0.0.1.1.1.2.
16	0.0.0.0.0.0.0.1.1.0.0.0.3.
17	1.1.1.1.0.0.0.0.0.0.0.0.4.
18	0.0.0.0.1.1.1.0.0.0.0.0.4.
19	0.0.0.0.0.0.0.0.0.1.1.1.3.
20	1.1.1.1.0.0.0.0.0.0.0.0.2.

Fig. 2

A l'exécution, nous avons fourni un rayon de 1 et une distance minimale entre points initiaux de 2. Nous avons demandé 3 classes.

Compte tenu de la simplicité des données, le résultat a été obtenu en une itération.

Le système a retenu les points initiaux :

1 1 1 1 0 0 0 0 0 0 0 0 pour la classe 1.

Ce point a une densité de 6.

0 0 0 0 0 0 0 1 1 0 0 0 pour la classe 2.

Ce point a une densité de 5.

0 0 0 0 0 0 0 0 1 1 1 pour la classe 3.

Ce point a une densité de 5.

Finalement, la classification automatique nous a conduit à (en utilisant la distance euclidienne) :

Classe 1

Représentant : 1 1 1 1 0 0 0 0 0 0 0 0

Numéros des produits de la classe : 1, 7, 9, 12, 17 et 20.

Classe 2

Représentant : 0 0 0 0 0,48 0,48 0,48 0,52 0,52 0 0 0

Numéros des produits de la classe : 2, 3, 5, 8, 10, 13, 14, 16, 18.

Classe 3

Représentant : 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 1 1

Numéros des produits de la classe : 4, 8, 11, 15, 19.

CONCLUSION

Ce travail est un premier pas dans la voie de la technologie de groupe. Le programme que nous présentons a été écrit pour obtenir rapidement des familles de produits en fonction des outils utilisés. Le poids associé à chaque produit représente le nombre moyen de produits de ce type à fabriquer durant une période de temps donnée. Bien entendu, on peut remplacer les machines par des opérations. Les produits sont alors regroupés en fonction de la similitude de transformations qu'ils subissent.

Notons encore que la nécessité de fixer à priori le nombre de classes est une contrainte importante. A notre connaissance, personne n'a encore réussi à se dégager de cette contrainte même si, dans certains cas, le problème est déplacé.

La démarche suivante, que nous présenterons dans un prochain rapport, aura pour but de regrouper les machines (ou opérations) dont l'activité essentielle est consacrée à une même famille de produits afin d'obtenir des îlots de fabrication.

BIBLIOGRAPHIE

- [1] J.MINOT - Y.LEMOINE - B.MUTEL,  
"Implantation assistée par ordinateur de la Technologie de Groupe",  
Congrès AFCET Productique et Robotique Avancée -Besançon -Novem-  
bre 83.
- [2] Ensemble des travaux de E.DIDAY et collaborateurs.

Imprimé en France

par

l'Institut National de Recherche en Informatique et en Automatique



