

Modélisation de la demande de transport

2C.

Affectation du trafic sur un réseau, le choix d'itinéraire

Fabien Leurent
ENPC / LVMT

Plan

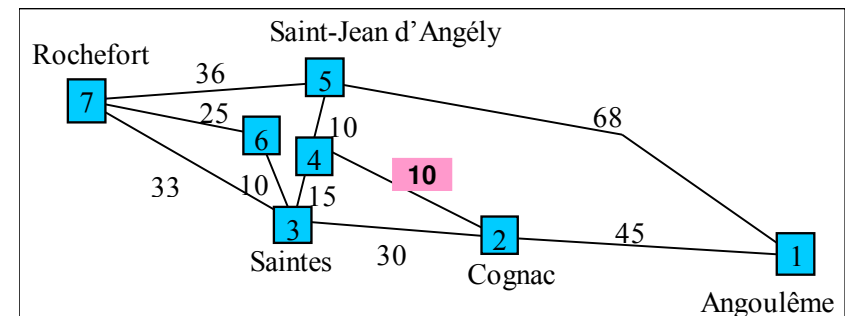
- Introduction
- L'aspect RESEAU
 - Formation des services : recherche de plus courts chemins
 - Chargement en volume : superposer les déplacements
- Le choix d'itinéraire et la répartition du trafic
 - Minimisation du coût généralisé
 - Variété des préférences et distribution des arbitrages : modèle prix-temps
 - Affectation stochastique
- L'équilibre offre-demande
- Conclusion

Introduction

- Objectifs
 - Sur un réseau, composer les services à partir des moyens élémentaires ; et caractériser ces services en prix, en qualité
 - Modéliser le choix du service, pour un demandeur, puis pour une population de demandeurs
 - Modéliser les relations offre-demande et leur conséquence : un état macroscopique du réseau, avec idéalement un équilibre du trafic
- La structure de réseau induit deux problèmes
 - Quelle formation des services ? À priori par segment et O-D.
=> Le problème de Plus Court Chemin (PCC) : rechercher un service optimal entre une origine et une destination
 - Quelle superposition des Dt pour former le trafic local ?
=> Pb du chargement en volume : charger des volumes d'itinéraires, sur les éléments correspondants du réseau

Exercice de recherche

Angoulême-Rochefort, PCC en distance



Problème de recherche

- Inputs
 - Critère d'optimalité
 - Nœud d'origine, nœud de destination
 - Réseau de nœuds et d'arcs, coûts des arcs
- Outputs
 - itinéraire de l'origine à la destination, sans arc répété
 - Coût O-D, éventuellement plusieurs composantes
 - Codage récursif : en chaque nœud du chemin un **arc d'accès**

Algorithme de Dijkstra (1957)

- Les données
 - Coûts c_a des arcs a
 - Nœud d'origine o , nœud de destination s
- Les variables
 - Par nœud n : un coût u_n initialement infini, et un arc d'accès θ_n initialement vide
 - Une liste L de nœuds en attente
 - Une liste M des nœuds n pour lesquels on connaît le PCC depuis o

Organigramme de l'algorithme

Début

- Poser $u_n \leftarrow \infty \forall n, u_o \leftarrow 0, L \leftarrow \{o\}$ et $M \leftarrow \emptyset$

Progression

- Dans L prendre n de coût u_n minimal, poser $L \leftarrow L \setminus \{n\}$ et $M \leftarrow M \cup \{n\}$
- $\forall a$ sortant de n , de nœud final m :
 si $u'_m \equiv u_n + c_a < u_m$ alors faire

$$\begin{cases} u_m \leftarrow u'_m \\ \theta_m \leftarrow a \\ L \leftarrow L \cup \{m\} \end{cases}$$

Test de fin

- si L est vide terminer, sinon aller à Progression

Traitement de l'exemple

n	u_n	Progression ($m: u_m : \theta_m$)	L <i>attente</i>	M <i>résultats</i>
1	0	(2 : 45 : 12), (5 : 68 : 15)	{2,5}	{1}
2	45	(3 : 75 : 23), (4 : 65 : 24)	{4,5,3}	{1,2}
4	65	(5 : 75 : 45) dominé	{5,3}	{1,2,4}
5	68	(7 : 104 : 57)	{3,7}	{1,2,4,5}
3	75	(7 : 108 : 37) non, (6 : 85 : 36)	{6,7}	{1,2,4,5,3}
6	85	(7 : 110 : 67) non	{7}	{1,2,4,5,3,6}
7	104	-	Vide	{1,2,4,5,3,6,7}

Complexité informatique

- Définition de la complexité informatique
 - En temps : nb d'opérations d'une certaine nature : additions, produits, fonction exponentielle etc
 - En mémoire : nb de variables nécessaires au calcul
- Ordre de grandeur
 - Fonction $O(XY)$ à lire *Grand O de XY* : pour signifier que le nombre d'opérations est proportionnel à $X.Y$
 - Sur un réseau, les paramètres de base sont le nb de nœuds $|N|$ et le nb d'arcs $|A|$

Cas de l'algo de Dijkstra

- Le traitement déterminant est la progression
 - Recherche du nœud de coût d'accès minimum : avec un algorithme de tri on réduit cela à $O(\ln|N|)$
 - Chaque nœud n est traité une seule fois en sortie de L , donc complexité $O(|N| \ln|N|)$ pour les recherches de minimum
 - Tests pour l'entrée dans L : pour chaque nœud m un nombre de fois \leq au nombre d'arcs entrant dans m , et chaque arc a est considéré au plus une fois : $O(|A|)$
- Au total, le terme dominant est $O(|N| \ln|N|)$

Algorithme de Ford-Bellman (1955-1956)

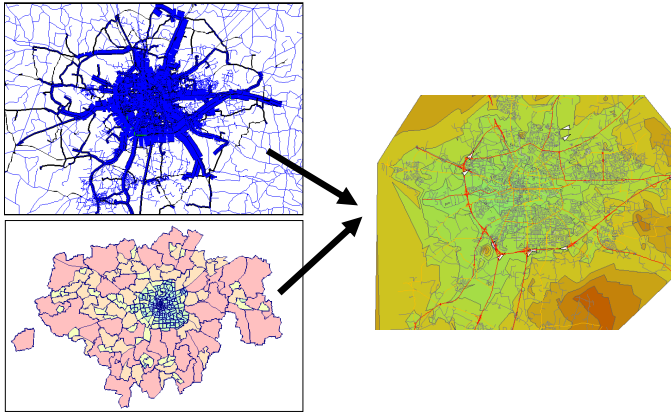
- Différences avec Dijkstra
 - La liste d'attente L n'est pas triée
 - Un nœud peut sortir de M et revenir à L
 - L'interprétation de M change : MUL est l'ensemble des nœuds pour lesquels on connaît un chemin, pas nécessairement minimum
 - Fin quand L est vide
- Complexité en $O(|N|^2)$, mais efficace en pratique

Sophistications

- Classes ? APT distribués ?
 - Critères distincts
 - Conditions particulières d'accès
- Mouvements tournants
- Incertitude / information partielle
- Services discrets
- Variations temporelles

Applications

- Distanciers, isochrones, cartes d'accessibilité
- Calcul d'indicateurs complexes



Modélisation de la demande de transport

Affectation sur réseau de transport privé

Exercice de chargement

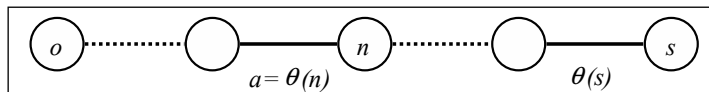
- Réseau Angoulême-Rochefort
- Origine = Angoulême
- Destinations et flux
 - Rochefort (nœud 7) : volume O-D = 180
 - St Jean d'Angély (nœud 5) : 105
 - Nœud 4 : 72
 - Nœud 6 : 47
- Question : charger les flux sur les PCC, en déduire les flux des arcs

Modélisation de la demande de transport

Affectation sur réseau de transport privé

Chargement par chemins

- Par relation O-D, soit q le volume O-D
- Le long du chemin
 - En sens inverse depuis la destination
 - Au nœud n , on connaît l'arc d'accès θ_n : charger q dessus ; le nœud initial de θ_n est le nœud suivant
- C'est une méthode de Petit Poucet
- Complexité : NbDes x NbArcs



Modélisation de la demande de transport

Affectation sur réseau de transport privé

Algorithme de chargement en arbre

- Algorithme
 - Les PCC forment un arbre de chemins depuis l'origine
 - Pour le chargement, considérer des variables aux nœuds y_n et des variables aux arcs x_a
 - Fixer les y_n des destinations aux volumes O-D
 - Parcourir l'arbre dans l'ordre décroissant des u_n : ajouter y_n au volume x_a de l'arc d'accès, et à y_m du sommet opposé
- Complexité $O(|A|)$: très efficace
- Dû à Robert Dial (1967)

Modélisation de la demande de transport

Affectation sur réseau de transport privé

Le problème d'affectation

- Par origine
 - Recherche
 - Chargement des arcs d'accès des destinations
 - Chargement en arbre => volumes par arcs pour l'origine
- Ensemble des origines
 - Charges des arcs cumulées sur les origines
- Complexité = $NbOri \cdot [|A| \cdot \ln |A| + |A|]$
- Interprétation économique :
 - Recherche des PCC = former les services optimaux avec leurs coûts. Les inputs sont les coûts élémentaires des arcs, les outputs sont les coûts des services, par O-D et segment
 - Chargement en volume = former les volumes locaux. Les inputs sont les itinéraires et leurs volumes, les outputs sont les charges des arcs

Conclusion provisoire

- Récapitulation
 - Deux problèmes types, avec des algorithmes efficaces
 - En les combinant, on peut affecter des flux O-D sur un réseau, selon un comportement de choix d'itinéraire
- Prolongements
 - Modèles raffinés, sophistiqués : priorité à la représentation microéconomique des demandeurs
 - Équilibre offre-demande : priorité aux relations macro entre l'offre et la demande
- Modèle de choix d'itinéraire = affectation aux itis
 - Principe = optimisation par un (ou des) acteur(s)
 - Outputs = itinéraires en topologie et en volume par segment et O-D, volumes par arcs, par O-D etc
 - Inputs = réseau et matrice de demande

Choix de l'itinéraire sur un réseau, et répartition du trafic entre itinéraires

- Hypothèses pour modéliser le choix d'itinéraire
 - *Cas d'un mode privé de transport*
 - Rationalité économique du demandeur individuel
 - Variété des préférences => segmentation
 - Circonstances aléatoires
- Modèles « simples » de répartition du trafic
 - Bicritère prix-temps
 - Probit
 - Logit linéaire
 - Logit logarithmique

Hypothèses

- Transport privé : ex. voiture, marche, deux roues
 - Le mode offre une disponibilité totale à l'utilisateur, à la fois dans le temps et dans l'espace
- En transport privé, un service est un chemin
 - Description de la topologie : séquence d'arcs, de nœuds
 - Description économique : attributs qui interviennent dans la formule du coût généralisé
- Univers de choix : l'ensemble des options
 - Tous les itinéraires 'connus' par le demandeur
 - En pratique, énumération implicite : on privilégie des PCC
- Caractérisation des options
 - Itinéraires *abstrait*s : réduits à leurs caractères économiques (prix, temps...) en faisant abstraction de leur topologie

Comportement / Segmentation

- **Modèle de comportement : la rationalité individuelle**
 - Préférences de l'individu : ses arbitrages entre les caractères des services => son évaluation de chaque service, et la comparaison des services
 - Rationalité économique = choisir le service préféré
 - On se limite aux services dont l'usager est informé, sans contredire l'hypothèse de rationalité
- **Segmentation selon le comportement de circulation**
 - Conditions d'accès à certaines parties du réseau
 - Emprise sur la capacité d'écoulement ou de stockage
- **Segmentation selon le comportement de choix**
 - Caractères économiques, arbitrages
 - Niveau d'information, imprécision sur les perceptions
- **Et bien sûr selon les relations O-D, les périodes**

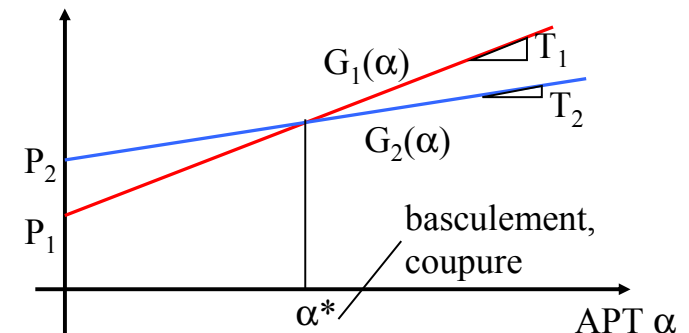
Modèle prix-temps

- **Hypothèses**
 - Chaque décideur minimise le CG pour son APT
 - Les APT suivent une distribution statistique dans une population de décideurs
- **Exercice : concurrence de deux chemins**
 - Chemin 1, prix 10 €, temps 2 h
 - Chemin 2, prix 20 €, temps 1 h 30
 - APT distribués uniformément sur $[0, 50]$ €
 - Part de marché de chaque chemin ?

Modèle bicritère prix-temps

- **Hypothèses relatives aux services**
 - L'option m est caractérisée en prix et temps, $X_m = (P_m, T_m)$
- **Hypothèses relatives à la demande**
 - Chaque demandeur a un arbitrage prix-temps α (en €/h ou autre unité)
 - Distribution des arbitrages α dans la population des décideurs, avec une fonction de répartition cumulée $A(\alpha)$
 - Un demandeur d'arbitrage α perçoit pour l'option m un coût généralisé de $G_m(\alpha) = P_m + \alpha T_m$
- **Principe du modèle**
 - Chaque demandeur est affecté à une option de coût minimal pour lui
 - Les choix individuels induisent l'usage de chaque option

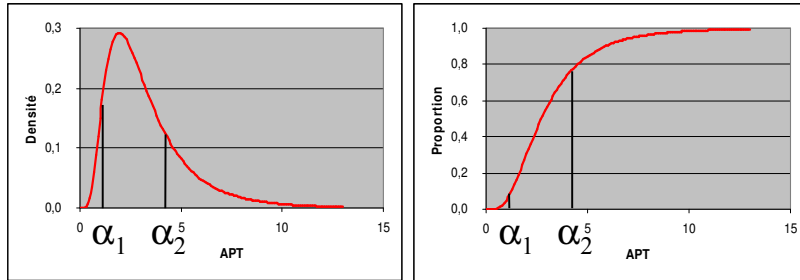
Comparaison des options



- Si $\alpha \leq \alpha^*$: option 1 meilleure pour α
- Si $\alpha > \alpha^*$: option 2 meilleure pour α

Les proportions d'usage

- Chaque option reçoit les clients qui la préfèrent
- Option m optimale sur $[x, y] \Rightarrow$
Proportion d'usage $\pi_m = A(y) - A(x)$



Exercice

- Hypothèses
 - Mode 1 : prix 10 €, temps 2 h
 - Mode 2 : prix 20 €, temps 1 h 30
 - Distribution des APT : uniforme sur [5, 25] €/h
- Questions
 - Arbitrage de coupure ?
 - Parts de marché ?
 - Conséquences de faire varier P_2 de 0 à 50 € ?

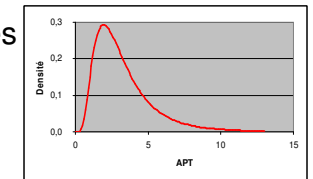
Algorithmes multiclassés ou multicritères

- Définitions
 - Multiclassé : divers comportements de circulation
 - Multicritère : arbitrages distribués
- Principes des algorithmes
 - Traiter chaque classe isolément
 - Par classe : traitement générique, collectif, depuis une origine, pour toutes les destinations, et tous les arbitrages
 - Algorithmes bicritères pour une distribution des APT : évolutions sophistiquées des algorithmes de recherche de plus court chemin
 - Algorithme multicritère : tirage aléatoire dans la distribution des arbitrages. Obligé si plus de deux critères

Algorithme multicritère

- Calculer la répartition du trafic entre les itinéraires, pour une demande avec des préférences distribuées
- Modèle prix-temps : APT distribués

- Variables
 - Volume $x_a^{(k)}$: itération k , arc a

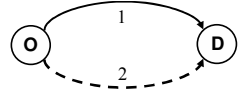


- Déroulement : par itérations k
 - Tirer α_k au hasard dans la distribution des APT
 - En déduire les coûts par arcs $g_a^{(k)} = p_a + \alpha_k \cdot t_a$
 - Rechercher les PCC et les charger en volume $\Rightarrow y_a^{(k)}$
 - Volume courant $x_a^{(k)} = \frac{1}{k} \sum_{\ell=1}^k y_a^{(\ell)}$
- Exercice : exprimer $x_a^{(k+1)}$ en fonction de $x_a^{(k)}$ et de $y_a^{(k+1)}$

Modèle probit

- Principe : par classe u
 - Par arc a , coût généralisé aléatoire $g_{au}(\omega) = c_{au} - \varepsilon_{au}(\omega)$ avec ω un aléa et ε perturbation aléatoire
 - Le chemin m a pour u le coût généralisé $G_{mu} = \sum_{a \in m} g_{ua}$
 - Pour la classe u et l'O-D i de volume q_{ui} , le chemin m reçoit le volume $x_{mu} = q_{ui} \cdot \Pr\{G_{mu}(\omega) \leq G_{ru}(\omega) : \forall r \in M_{ui}\}$
- Algorithme de Monte-Carlo (Burrell, Sheffi / Powell)
 - Tirer l'aléa $\omega \Rightarrow$ un tirage des coûts \hat{g}_{au}
 - PCC et chargement du trafic sur la base de ces coûts
 - Itérer, en moyennant les résultats des itérations successives
 - La moyenne finale des volumes des arcs, est une approximation numérique de l'affectation probit

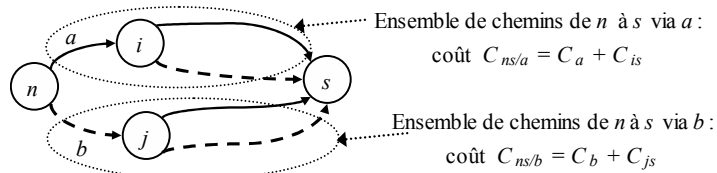
Une affectation probit

- Choix entre deux chemins 1 et 2 : 
- Coûts généralisés aléatoires

$$G_1 = 6 + \begin{cases} -2 & 60\% \\ 3 & 40\% \end{cases} \quad G_2 = 7 + \begin{cases} -4 & 20\% \\ 1 & 80\% \end{cases}$$
- On suppose l'indépendance des deux CG
- Calculer les proportions d'usage (parts de marché) de chaque chemin
 - Conseil : faire un tableau des cas en croisant, en ligne les variations de G_1 , et en colonne les variations de G_2
- Calculer le « coût généralisé minimal moyen » ie $E[\min\{G_1, G_2\}]$ (opérer d'abord le min, puis la moyenne)

Modèle logit d'affectation

- Justification empirique
 - Entre deux chemins aux coûts proches disons 17 et 18, pourquoi charger 100% sur le plus court et 0% sur le plus long, plutôt que répartir « en mix » 90%-10% ou 60%-40% ?



- Au-delà du cas particulier, formulation générique ?
- Modèle de Dial (1971) : affectation exponentielle
 - Au nœud n , le volume se partage entre les prochains arcs a vers la destination s , au prorata des $\exp[-\theta \cdot C_{ns/a}]$
 - Formule
$$\frac{x_a}{x_b} = \frac{\exp[-\theta \cdot C_{ns/a}]}{\exp[-\theta \cdot C_{ns/b}]}$$
 - Contrôle grâce au paramètre θ : + fort \Rightarrow + discriminant

Costing et splitting

- Algorithme d'affectation exponentielle (Dial, 1971) =
 - Une phase « backward » : formation des coûts et des proportions de routage en chaque nœud
 - Une phase « forward » : chargement du volume sur les arcs
- Variables de la phase Backward
 - Inputs = réseau, nœud s , coûts g_a , $W_a = \exp[-\theta \cdot g_a]$, et θ
 - Outputs = Ψ_n , u_n coût de n à s , et η_a proportions locales
- Organigramme « Costing & splitting »
 - Initialisation : $\Psi_n \leftarrow 0 \forall n$; $\Psi_s \leftarrow 1$
 - Parcours depuis s , depuis l'aval vers l'amont
 - Au nœud courant n :
$$\begin{cases} \Psi_i \leftarrow \Psi_i + W_b \cdot \Psi_n \quad \forall b \approx (i, n) \\ \eta_a \leftarrow W_a \cdot \Psi_i / \Psi_n \quad \forall a \approx (n, i) \end{cases}$$
 - À l'issue : $u_n \leftarrow [\ln \Psi_n] / \theta \quad \forall n$

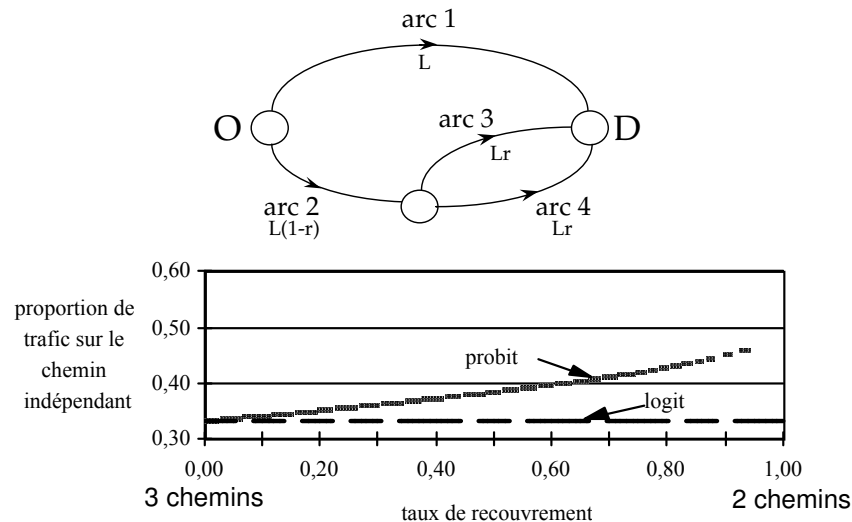
Flow loading

- Variables de la phase Forward
 - Inputs = réseau, noeud s , proportions η_a , flux O-D q_{os}
 - Outputs = x_a volume d'arc a , z_n volume sortant de n vers s
- Organigramme « Flow loading »
 - Initialisation : $x_a \leftarrow 0 \forall a; z_n \leftarrow 0 \forall n; z_o \leftarrow z_o + q_{os} \forall o$
 - Parcours vers s , depuis l'amont vers l'aval
 - Au noeud courant $n : \forall a \approx (n, i) x_a \leftarrow z_n \cdot \eta_a$
 $z_i \leftarrow z_i + x_a$
- L'algorithme d'affectation expo est très efficace
 - Costing et splitting, en $O(|A|)$
 - Flow loading, en $O(|A|)$: chargement « en treillis » très proche du chargement « en arbre »

Discussion économique

- Cohérence macroéconomique avec les coûts
 - $\theta > 0 \Rightarrow$ si $C_{ns/a} < C_{ns/b}$ alors $x_a > x_b$
 - En faisant tendre θ vers l'infini, tout le trafic s'affecte sur l'option de coût minimal
- Interprétation microéconomique (Florian et Fox, 1976)
 - L'affectation exponentielle correspond à un modèle « logit » de choix discret entre les itinéraires, de paramètre θ ,
 - i.e. chaque chemin m est une option de coût généralisé aléatoire $G_m(\omega) = C_m - \varepsilon_m(\omega)$ avec $C_m = \sum_{a \in m} C_a$ et des variables aléatoires $(\varepsilon_m)_m$ distribuées Gumbel de paramètre θ et indépendantes
 - Clientèle d'option $x_m = q_i \cdot \Pr\{G_m(\omega) \leq G_r(\omega) : \forall r \in M_i\}$
 - Coût généralisé minimal = variable aléatoire Gumbel- θ
 $G_n(\omega) = \min\{G_m(\omega) : m \text{ de } n \text{ à } s\}$
 de moyenne $E[G_n] = \frac{1}{\theta} \ln \sum_m \exp(-\theta \cdot C_m) = u_n$

Corrélation entre chemins



Logit logarithmique

- Formule de répartition entre deux itinéraires

$$\frac{x_1}{x_2} = \left(\frac{C_1}{C_2} \right)^{-\theta}$$

- Résulte d'une utilité logit $U_k = -\frac{1}{\theta} \ln(C_k) + \varepsilon_k$
- Utilisations
 - modèle californien (1950)
 - Ministère français des transports pour les projets routiers en interurbain (loi d'Abraham, 1960-2005) : $\theta = 10$
- Enjeu : les non-linéarités
 - un même écart de coût généralisé n'a pas le même effet selon qu'il concerne des valeurs faibles ou fortes

Modélisation de l'information

- Limiter le modèle aux options identifiées et aux caractères perçus par le demandeur
 - Dans une recherche de PCC, on considère toutes les options, avec perception précise des attributs
 - Mais le demandeur n'est pas hyper- calculateur et informé !
- OBJECTIF = modéliser l'information du demandeur, en fonction de l'offre d'information et de son usage
- Comment faire ?
 - Sélectionner un sous-ensemble de « moyens-candidats » : en ajustant les éléments et paramètres du CG
 - Moyen + rapide / - cher / - pénible / + agréable / + signalisé
 - Bruiter le coût des options : cf modèle probit
 - Un service d'information est utilisé par certains demandeurs => segmentation : un segment équipé perçoit un coût moins bruité

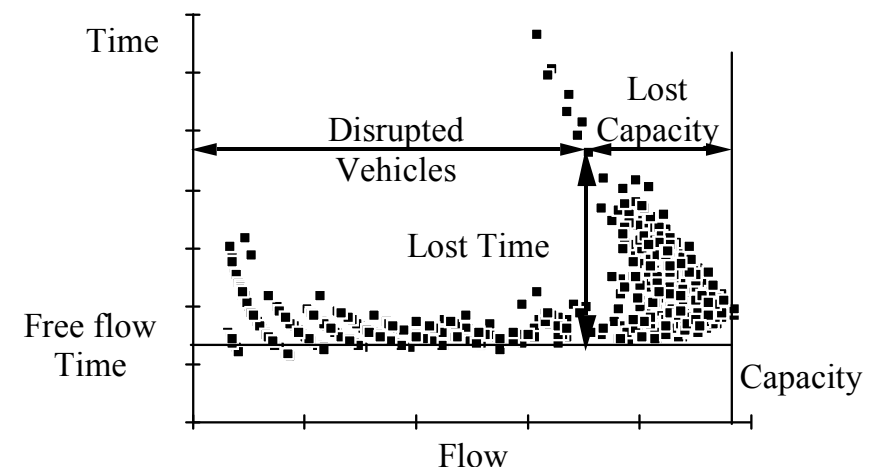
Demande élastique

- Segment $z = (O-D-I i, \text{classe } u, \text{comportement } \alpha)$: volume $dQ_z = dQ_{ui} dA_{ui} (\alpha)$
- Choisir un traitement
 - Désagrégé $\begin{cases} dQ_z = D_z(G_z) \text{ élasticité pour le segment} \\ dQ_{ui} = \Sigma dQ_z \text{ agrégation après élasticité} \end{cases}$
 - Élasticité agrégée (sur la classe u) au coût généralisé moyen $dQ_{ui} = D_{ui}(\frac{[\Sigma G_z dQ_z]}{[\Sigma dQ_z]})$
- Méthode de résolution
 - Recherche de PCC => G_z
 - Élasticité du volume => dQ_z et dQ_{ui}
 - Chargement des volumes Q_z => volumes des arcs

Les relations offre-demande et l'équilibre

- Les relations offre-demande
 - Formation du volume d'un moyen, par superposition des demandes individuelles
 - Comportement d'un moyen / offreur élémentaire : phénomène de congestion, le temps dépend du volume. C'est un ajustement à court terme
 - Comportement de la demande : choix de service selon les prix et les qualités, ou report (élasticité du volume au coût)
- L'ensemble de ces mécanismes met en concurrence les moyens alternatifs, en liant leurs coûts respectifs
- Equilibre offre-demande
 - Quand toutes les relations sont satisfaites conjointement pour les mêmes valeurs des variables d'état
 - Alors ces valeurs constituent un état d'équilibre offre-demande

Congestion routière : observations



Modèle statique de la congestion : la loi débit-vitesse

Macroscopique, statique

Principe

- Axe a , classe u
- Temps moyen

$$T_{au} = t_{au0} F_{au} \left(\frac{x_a}{K_a} \right)$$

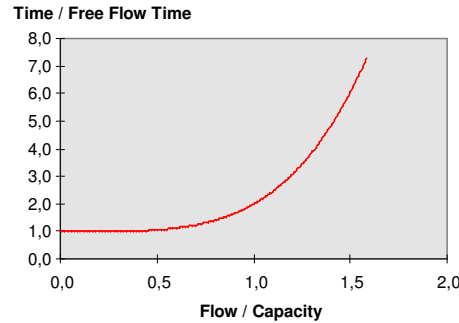
Formules en interurbain

- Véhicules Légers (VL)

$$F_{a,VL}(\xi) = 1 + 0.4 \xi^{4 \text{ ou } 6}$$

- Poids Lourds (PL)

$$F_{a,PL}(\xi) = 1 + 0.1 \xi$$



Modélisation de la demande de transport

Affectation sur réseau de transport privé

Comportement de la demande

- Le volume
 - Par segment
 - Élasticité du volume au coût généralisé
- La structure
 - Choix par acteur : comportement microéconomique d'optimisation
 - Pour les Dt : itinéraire, horaire, mode, localisation
- Coûts et surplus
 - Surplus brut, d'après la fonction de demande
 - Coût selon l'état du marché
 - Surplus net = surplus brut - coût

Modélisation de la demande de transport

Affectation sur réseau de transport privé

Fonction de demande et surplus

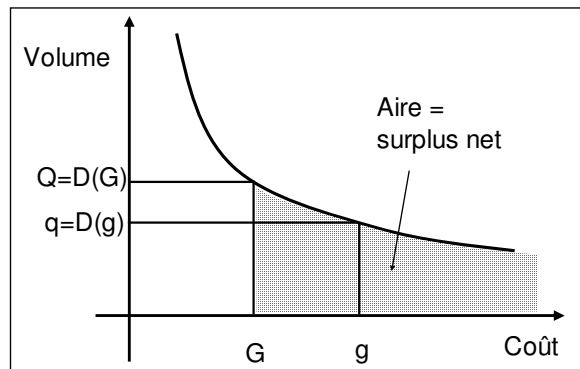
Consommateurs

rangés dans l'ordre
des *prix de réserve*
croissants

Fonction de demande :

au coût G , volume
consommé $D(G)$

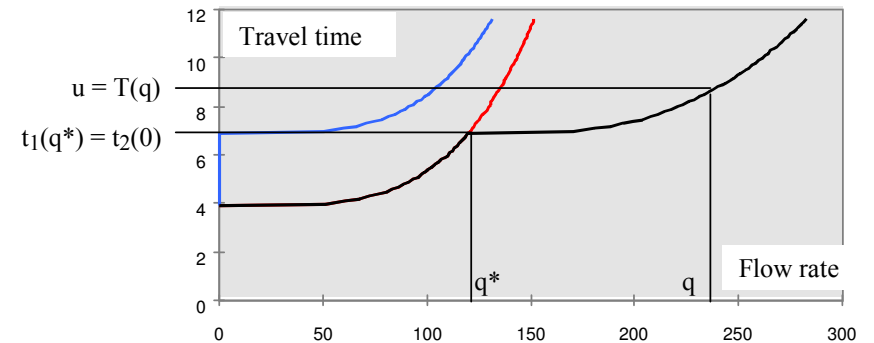
Bien *normal* si D est
décroissante



Modélisation de la demande de transport

Affectation sur réseau de transport privé

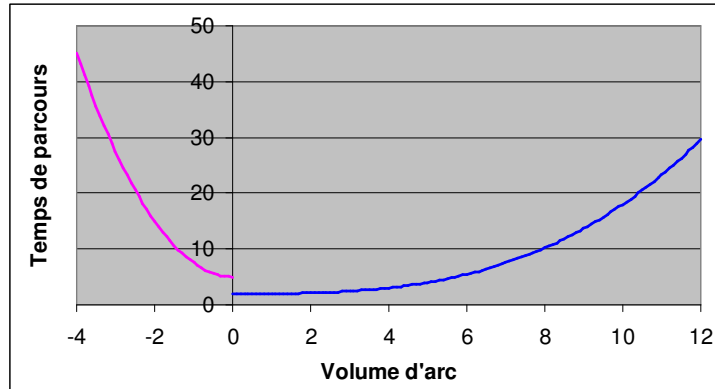
Concurrence de 2 moyens alternatifs



Modélisation de la demande de transport

Affectation sur réseau de transport privé

Autre approche graphique



Modélisation de la demande de transport

Affectation sur réseau de transport privé

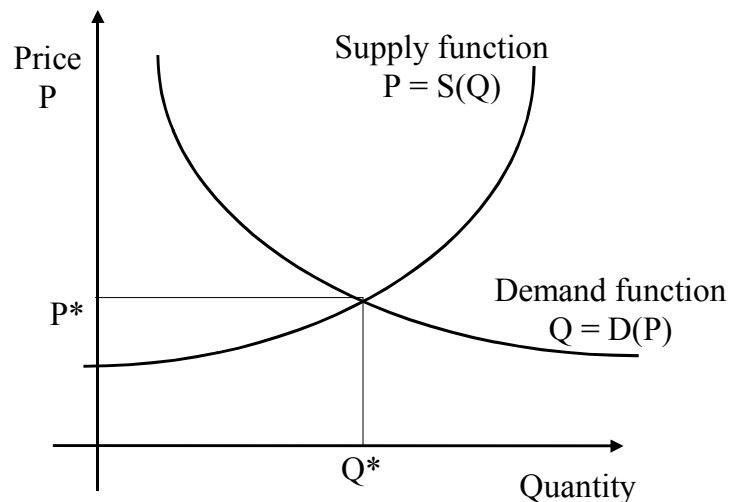
Les principes de Wardrop (1952)

- L'optimum individuel (= des usagers)
 - Chaque client choisit l'option la meilleure pour lui
 - Équilibre quand aucun client ne peut améliorer son choix
- L'optimum collectif (= du système)
 - Un régulateur impose les options aux clients, de manière à maximiser l'utilité socio-économique collective
 - Applications en transport : régulation des feux à une jonction, répartition des flux de fret sur un réseau d'entreprise

Modélisation de la demande de transport

Affectation sur réseau de transport privé

Équilibre offre-demande



Modélisation de la demande de transport

Affectation sur réseau de transport privé

Progression vers un équilibre

- Représentation statique
 - sur l'arc a , le volume x_a détermine le temps individuel t_a , selon une fonction $t_a(x_a)$
- Conséquence : bouclage
 - les volumes affectés modifient les temps de parcours, donc modifient les PCC, donc modifient les choix d'itinéraire, donc modifient les volumes affectés
- Algorithme des combinaisons convexes
 - À l'itération k , volumes courants x_a sur les arcs a
 - En déduire les temps $t_a = t_a(x_a^{[k]})$
 - À partir des t_a , rechercher les PCC et charger en volume $\Rightarrow y_a$
 - Actualiser les volumes $x_a^{[k+1]} \leftarrow x_a^{[k]} + w_k (y_a - x_a^{[k]})$
 - Le coefficient de combinaison convexe w_k est compris entre 0 et 1 et décroît vers 0

Modélisation de la demande de transport

Affectation sur réseau de transport privé

