



Rapport : Recherche Opérationnelle : TP 5 et 6

Badr Sajid
Mehdi WISSAD

Département Sciences du Numérique - Deuxième Année
Janvier 2021

Contents

1	Introduction	3
2	Ordonnancement avec contraintes de précédence	3
2.1	Modélisation classique par graphe potentiel-tache . .	3
3	Job-shop : ordonnancement avec contraintes de précédence et contraintes de ressources	3
3.1	Relaxation des contraintes de ressources	3
3.2	Résolution : Méthode des graphes disjonctifs	4

1 Introduction

L'objectif de ce TP est de résoudre le problème du job-shop par une procédure de séparation et évaluation (PSE) basée sur une relaxation équivalente à un calcul de plus long chemin dans un graphe particulier. Vous utiliserez vos codes de calcul de plus long chemin dans un graphe (cf TP3-4) pour résoudre ces relaxations.

2 Ordonnancement avec contraintes de précédence

2.1 Modélisation classique par graphe potentiel-tache

Principes :

la modélisation du problème est la suivante, chaque contrainte $t_j - t_i \geq a_{ij}$ est représentée par un arc de i à j et de valeur/longueur a_{ij} , Le potentiel t_i correspond au début de la tâche i , Une tâche fictive de début peut précéder toutes les tâches sans prédécesseur, Une tâche fictive de fin succède à toutes les tâches sans successeur .

La solution de notre PL est la suivante : $t = [0.0, 2.0, 2.0, 5.0, 3.0, 9.0]$ $t_{fin} = 9.0$

Nous avons utilisé dans cette partie l'algorithme de Bellman Ford sur le graphe potentiel-tâche tableau 1 , on a comme solution pour le plus long chemin début $\rightarrow A \rightarrow B \rightarrow D \rightarrow fin$, la durée est 9.0 cela sous les conditions du problème. On a alors une compatibilité du résultat avec celle du programme linéaire. la variable t est plus exacte avec l'algorithme du plus long chemin.

3 Job-shop : ordonnancement avec contraintes de précédence et contraintes de ressources

3.1 Relaxation des contraintes de ressources

Dans cette partie , on désire planifier un ensemble de travaux pour minimiser la durée totale d'exécution tout en respectant des contraintes de précédence (chaque travail est décomposé en opérations à réaliser dans l'ordre) et de ressources (chaque opération utilise une machine et chaque machine ne peut traiter qu'une opération à la fois). En

ignorant les ressources ils nous restent que les contraintes liés à l'ordre de l'exécution .Nous avons alors les mêmes contraintes du problème précédent.Les contraintes du tableau 2 ne sont pas respecté nous avons eu la solution suivante :

Solution du graphe potentiel tache GPT:
 $t=[0.0, 6.0, -\text{Inf}, 0.0, 3.0, 8.0, 13.0]$ $t_{\text{fin}}=13.0$

Solution du problème liniaire :

Min t_{fin}

Subject to

$$-t[1,1] + t[1,2] \geq 6.0$$

$$-t[1,2] + t[1,3] \geq 7.0$$

$$-t[2,1] + t[2,2] \geq 3.0$$

$$-t[2,2] + t[2,3] \geq 5.0$$

$$-t[2,3] + t_{\text{fin}} \geq 1.0$$

$$-t[1,3] + t_{\text{fin}} \geq 0.0$$

$$t[1,1] \geq 0.0$$

$$t[2,1] \geq 0.0$$

$$t[1,2] \geq 0.0$$

$$t[2,2] \geq 0.0$$

$$t[1,3] \geq 0.0$$

$$t[2,3] \geq 0.0$$

start solve end solve

Solution PL: $t=[0.0 \ 6.0 \ 13.0; 0.0 \ 3.0 \ 8.0]$ $t_{\text{fin}}=13.0$

D'après les deux solutions ces dernières se rejoignent.On a l'opération 1 du travail 1 et l'opération 1 du travail 2 commence en même temps.Sachant que dans le tableau b ils ont de la même ressource ce qui n'est pas le cas dans nos résultat. s

3.2 Résolution : Méthode des graphes disjonctifs

le principe que nous avons suivi est le suivant, on applique bellman ford du plus long chemin, au moment du choix du chemin à suivre pour un point j on vérifie l'existence des paires de disjonction (jk) entre le point d'arriver et les autres sommets,si c'est le cas on applique si $f_j + \text{graphe disjoint de } jk$ supérieur strictement à $f_k + \text{graphe disjoint de } kj$ alors $f_j = f_i + g d_{ij} + g d_{kj}$ sinon $f_j = f_i + g_{ij}$