Ordonnancement sur machines parallèles

SIO - Laboratoire 2

Nicolas Crausaz & Maxime Scharwath







Table des matières

Iodélisation mathématique		3
	Contexte	3
	Définition des variables de décision	3
	Définition des variables auxiliaires	3
	Définition de la fonction objectif	4
	Définition des contraintes	5



17.01.2023

Modélisation mathématique

Contexte

L'objectif de ce travail est d'effectuer la modélisation d'un problème d'ordonnancement. Notre solution devra proposer un plan d'ordonnancement permettant de répartir n tâches, devant toutes être réalisées, en disposant de m machines différentes travaillant en parallèle, cela en minimisant le retard moyen de l'exécution des tâches.

Nous connaissons les constantes suivantes:

Pour chaque tâche $i = 1, \ldots, n$:

- Sa date de disponibilité (date de début au plus tôt, release date): r_i
- Sa date d'échéance (date de fin au plus tard, due date): d_i
- Son **temps d'exécution** (durée de réalisation, processing time): p_i

On supposera, sans perte de généralité, que la plus petite date de disponibilité est égale à 0 et que les données sont cohérentes et vérifient, en particulier, $r_i \ge 0$ et $p_i \ge 0$ pour chaque tâche i = 1, ..., n.

Définition des variables de décision

Pour trouver un ordonnancement de n tâches sur m machines, il va nous falloir répartir ces tâches de manière à ce qu'une tâche $i=1,\ldots,n$ ne soit traitée que sur une unique machine $k=1,\ldots,m$. Pour cela il nous faut donc définir les variables de décision suivantes:

Une variable binaire u_{ik} indiquant si une tâche i est executée sur la machine k.

$$u_{ik} = \left\{ egin{array}{ll} 1 & {
m si \ la \ t\^ache \ i \ est \ execut\'ee \ sur \ la \ machine \ k} \\ 0 & {
m sinon} \end{array}
ight.$$

ainsi qu'une seconde variable ayant comme valeur la date début d'un tâche i s'exécutant sur une machine k:

$$x_{ik} = \left\{ \begin{array}{ll} {\rm Date\ de\ d\'ebut\ de\ la\ t\^ache\ i\ sur\ la\ machine\ k} & {\rm si\ i\ est\ execut\'e\ sur\ k} \\ 0 & {\rm sinon} \end{array} \right.$$

Définition des variables auxiliaires

Afin de pouvoir connaître le retard de chaque tâche sur sa machine respective, nous définissons la variable T_i , correspondant au retard (tardiness) de la tâche $i=1,\ldots,n$ lors de son exécution:

$$T_i = \sum_{k=1}^{m} (x_{ik}) + p_i - d_i$$

 \mathbf{LG} Rapport 17.01.2023

Nous introduissons une variable auxiliaire binaire y_{ij} , pour chaque paire $\{i, j\}$, i, j = 1, ..., n de tâches différentes s'exécutant sur une même machine et dont l'interprétation est:

$$y_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{si la tâche } i \text{ est executé avant la tâche } j \text{ sur la même machine} \\ 0 & \text{si } i \text{ et } j \text{ ne sont pas exécutés sur la même machine} \\ 0 & \text{sinon} \end{cases} \qquad i = 1, \dots, n, j = 1, \dots, m$$

qui se linéarise de la manière suivante:

$$y_{ij} = \begin{cases} x_{ik} + p_i - x_{jk} \le M \cdot (1 - y_{ij}) + M \cdot (1 - u_{ik}) + M \cdot (1 - u_{jk}) \\ x_{ik} + p_i - x_{jk} \le M y_{ij} + M \cdot (1 - u_{ik}) + M \cdot (1 - u_{jk}) \end{cases}$$
 $i = 1, \dots, n, j = 1, \dots, m$

Nous pouvons factoriser la variable précédente sous la forme:

$$y_{ij} = \begin{cases} x_{ik} + p_i - x_{jk} \le M \cdot (3 - y_{ij} - u_{ik} - u_{jk}) \\ x_{ik} + p_i - x_{jk} \le M \cdot (2 + y_{ij} - u_{ik} - u_{jk}) \end{cases}$$
 $i = 1, \dots, n, j = 1, \dots, m$

La constante M devant avoir une valeur suffisamment grande, nous la définissons à:

$$M = \max_{i=1,...,n} (r_i) + \sum_{i=1}^{n} p_i$$

correspondant à la date de disponibilité de la tâche s'exécutant le plus tard, additionnée à la somme du temps d'exécution de toutes les tâches. Ceci correspond à une valeur plus grande que le retard maximal possible.

Définition de la fonction objectif

Nous recherchons un ordonnancement répartissant n tâches sur m machines différentes, qui minimise le **retard moyen** de l'exécution des tâches. La fonctionne objectif est alors:

$$Minimiser z = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} T_i$$

Avec, pour rappel:

$$T_i = \sum_{k=1}^{m} (x_{ik}) + p_i - d_i$$
 $i = 1, ..., n$



Définition des contraintes

Nous allons établir une série de contraintes pour faire respecter la cohérence et les particularités du problème d'ordonnancement:

(1) Une tâche n'est executée qu'une seule fois et sur une unique machine, se traduisant:

$$\sum_{k=1}^{m} u_{ik} = 1, \qquad i = 1, \dots, n$$

(2) Le retard d'une tâche doit être plus grand ou égal (pas de retard) à sa durée d'exécution moins son écheance, ceci se traduit en:

$$T_i \ge \sum_{k=1}^{m} (x_{ik}) + p_i - d_i, \qquad i = 1, \dots, n$$

(3) L'exécution de chaque tâche ne peut commencer avant sa date de disponibilité:

$$x_{ik} \ge r_i \cdot u_{ik}$$
 $i = 1, \dots, n$ $k = 1, \dots, m$

(4) et (5) Pour chaque paire $\{i, j\}$ de tâches, soit la tâche i termine son exécution avant que la tâche j ne débute, soit c'est l'inverse:

$$x_{ik} + p_i - x_{jk} \le M \cdot (3 - y_{ij} - u_{ik} - u_{jk})$$

$$x_{ik} + p_i - x_{jk} \le M \cdot (2 + y_{ij} - u_{ik} - u_{jk})$$

$$i = 1, \dots, n \qquad j = 1, \dots, n \qquad k = 1, \dots, m$$

(6) et (7) Contraintes de non négativité:

$$x_{ik}, T_{i} > 0$$

Rapport 17.01.2023

Le programme linéaire résultant sera:

$$Minimiser z = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} T_i$$

s.c.

$$\sum_{k=1}^{m} u_{ik} = 1$$

$$T_{i} \geq \sum_{k=1}^{m} (x_{ik}) + p_{i} - d_{i}$$

$$\geq r_{i} \cdot u_{ik}$$

$$T_i \geq \sum_{k=1}^m (x_{ik}) + p_i - d_i (2)$$

$$x_{ik} \geq r_i \cdot u_{ik}$$

$$x_{ik} + p_i - x_{jk} \leq M \cdot (3 - y_{ij} - u_{ik} - u_{jk})$$

$$(3)$$

$$x_{ik} + p_i - x_{jk} \le M \cdot (3 - y_{ij} - u_{ik} - u_{jk})$$
 (4)

$$x_{ik} + p_i - x_{jk} \le M \cdot (2 + y_{ij} - u_{ik} - u_{jk})$$
 (5)

$$x_{ik} + p_i - x_{jk} \leq M \cdot (2 + y_{ij} - u_{ik} - u_{jk})$$
(5)
$$x_{ik}, T_i \geq 0$$
(6)(7)

$$i=1,\ldots,n \qquad j=1,\ldots,n \qquad k=1,\ldots,m$$