
Ordonnancement sur machines parallèles

SIO - Laboratoire 2

Nicolas Crausaz & Maxime Scharwath

21.12.2022

Table des matières

Modélisation mathématique	3
Définition des variables de décision	3
Définition de la fonction objectif	3
Définition des contraintes	3
On défini les contraintes suivantes	4
On défini les variables binaires suivantes	4

Modélisation mathématique

Le contexte de ce travail est d'effectuer la modélisation d'un problème d'ordonnancement, consistant à trouver un plan d'ordonnancement permettant de répartir n tâches, devant toutes être réalisées, en disposant de m machines différentes (travail en parallèle), cela en minimisant le retard moyen de l'exécution des tâches.

Nous connaissons les constantes suivantes:

Pour chaque tâche $i = 1, \dots, n$:

- 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, $r_i \geq 0$ et $p_i \geq 0$ pour chaque tâche $i = 1, \dots, n$.

Définition des variables de décision

Nous définissons les variables de décision suivantes:

X_i : date de début de l'exécution de la tâche i , $i = 1, \dots, n$.

N_i : le numéro de la machine sur laquelle est exécuté la tâche i , $i = 1, \dots, n$. L'exécution de chaque tâche i ne peut commencer avant sa date de disponibilité r_i :

$X_i \geq r_i$, pour tout i

On définit le retard (tardiness) T_i de la tâche i par $T_i = \max_{i=1, \dots, n} (0, x_i + p_i - d_i)$

Définition de la fonction objectif

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

Définition des contraintes

- 1 tâche sur une seule machine

L'exécution de chaque tâche ne peut commencer avant sa date de disponibilité.

- La tâche suivante doit être exécutée après la date de fin + le retard de la tâche précédente pour chaque paire $\{i, j\}$ de tâches différentes, soit la tâche i termine son exécution avant que la tâche j ne débute la sienne soit c'est l'inverse. Toute solution admissible doit donc vérifier $x_i + p_i \leq x_j$ ou $x_j + p_j \leq x_i$ $1 \leq i < j \leq n$ (ajouter le retard)

Non négativité de T_i, X_i

On défini les contraintes suivantes**On défini les variables binaires suivantes**

- y_{ij} pour chaque paire $\{i,j\}$ de tâche sur machine