



Configuration initiale

Point de départ x_0

Liste tabou initialement vide

Perturbation de x

Q mouvements non tabous
Evaluation des Q voisins $\in V(x)$

Sélection du meilleur voisin x'



Actualisation

de la meilleure solution connue

STOP

OUI

**Critère
d'arrêt ?**

NON

**Nouvelle configuration
Courante**

$x = x'$

Insertion dans liste Tabou
du mouvement $x' \rightarrow x$

