
AI09

Programmation par Contraintes - Exercice 11

Professeur : MOUKRIM AZIZ
ÉTUDIANTS : PEREIRA HUGO & ZIZOUNI MAHER

13 décembre 2024



Table des matières

1	Introduction	2
2	Modélisation du problème	2
2.1	Variables	2
2.2	Domaines	2
2.3	Contraintes	2
3	Application du CSP en GNU Prolog	3
3.1	Variables et domaines	3
3.2	Contraintes	4
3.3	Résolution et résultats	5
4	Sources	6



1 Introduction

Ce rapport présente notre solution à l'exercice 11 du cours de Programmation par Contraintes. L'objectif de cet exercice est de résoudre un problème d'ordonnancement utilisant la programmation par contraintes. Nous verrons dans un premier temps comment écrire un CSP pour ce problème, puis nous présenterons notre solution développée en GNU Prolog.

2 Modélisation du problème

On définira donc un CSP par un triplet (X, D, C) tel que vu en cours.

2.1 Variables

- $X = \{DEBUT_1, DEBUT_2, \dots, DEBUT_i\}$: la date de début de la tâche i .

2.2 Domaines

- $D(DEBUT_i) = \{R_i, R_i + 1, \dots, D_i - P_i\}$: car la tâche i commence après sa date de disponibilité ET avant sa date échue moins sa durée.

2.3 Contraintes

- Les contraintes de début et de fin de chaque tâche sont assurées par le domaine.
- $C = \{DEBUT_i + P_i \leq DEBUT_j \text{ ou } DEBUT_j + P_j \leq DEBUT_i\}$: les tâches i et j avec $i \neq j$ ne peuvent pas se chevaucher car la machine traite une tâche après l'autre.



3 Application du CSP en GNU Prolog

Le CSP sera appliqué sur le problème suivant :

```
1 R1 #= 3, P1 #= 5, D1 #= 18,  
2 R2 #= 1, P2 #= 6, D2 #= 10,  
3 R3 #= 5, P3 #= 2, D3 #= 14,  
4 R4 #= 4, P4 #= 1, D4 #= 12,  
5 R5 #= 0, P5 #= 4, D5 #= 22,
```

FIGURE 1 – Présentation des données du problème

3.1 Variables et domaines

On a donc les variables $DEBUT_i$ pour chaque tâche $i \in [1, 5]$ et les domaines comme énoncés précédemment dans notre CSP.

```
1 D1_P1 is D1 - P1,  
2 D2_P2 is D2 - P2,  
3 D3_P3 is D3 - P3,  
4 D4_P4 is D4 - P4,  
5 D5_P5 is D5 - P5,  
6 fd_domain([DEBUT_1], R1, D1_P1),  
7 fd_domain([DEBUT_2], R2, D2_P2),  
8 fd_domain([DEBUT_3], R3, D3_P3),  
9 fd_domain([DEBUT_4], R4, D4_P4),  
10 fd_domain([DEBUT_5], R5, D5_P5),
```

FIGURE 2 – Variables et domaines



3.2 Contraintes

On a donc les contraintes de chevauchement des tâches comme énoncées précédemment dans notre CSP.

```
1 (DEBUT_1+P1 #=< DEBUT_2) #\ (DEBUT_2+P2 #=< DEBUT_1),
2 (DEBUT_1+P1 #=< DEBUT_3) #\ (DEBUT_3+P3 #=< DEBUT_1),
3 (DEBUT_1+P1 #=< DEBUT_4) #\ (DEBUT_4+P4 #=< DEBUT_1),
4 (DEBUT_1+P1 #=< DEBUT_5) #\ (DEBUT_5+P5 #=< DEBUT_1),
5 (DEBUT_2+P2 #=< DEBUT_3) #\ (DEBUT_3+P3 #=< DEBUT_2),
6 (DEBUT_2+P2 #=< DEBUT_4) #\ (DEBUT_4+P4 #=< DEBUT_2),
7 (DEBUT_2+P2 #=< DEBUT_5) #\ (DEBUT_5+P5 #=< DEBUT_2),
8 (DEBUT_3+P3 #=< DEBUT_4) #\ (DEBUT_4+P4 #=< DEBUT_3),
9 (DEBUT_3+P3 #=< DEBUT_5) #\ (DEBUT_5+P5 #=< DEBUT_3),
10 (DEBUT_4+P4 #=< DEBUT_5) #\ (DEBUT_5+P5 #=< DEBUT_4),
```

FIGURE 3 – Contraintes de non chevauchement



3.3 Résolution et résultats

Pour résoudre le problème, on utilise la fonction `fd_labeling` de GNU Prolog.

```
1 fd_labeling([DEBUT_1, DEBUT_2, DEBUT_3, DEBUT_4, DEBUT_5]),
```

FIGURE 4 – Résolution du problème

On affiche ensuite les résultats.

```
1 nl,  
2 write('DEBUT_1='), write(DEBUT_1),  
3 nl,  
4 write('DEBUT_2='), write(DEBUT_2),  
5 nl,  
6 write('DEBUT_3='), write(DEBUT_3),  
7 nl,  
8 write('DEBUT_4='), write(DEBUT_4),  
9 nl,  
10 write('DEBUT_5='), write(DEBUT_5),  
11 nl.
```

FIGURE 5 – Affichage des résultats

Et on obtient des résultats qui respectent les contraintes. Notre solveur trouve plusieurs solutions, ces dernières se trouvent dans le fichier `dev/resultats/resultats_sans_optimiser.md`.



4 Optimisation du problème

4.1 Optimisation de la date de fin

Si on cherche à optimiser la date de fin du projet, on peut ajouter une variable *FIN* qui représente la date de fin du projet et une contrainte qui lie cette variable aux dates de fin des tâches. On pourra ensuite utiliser la fonction `fd_minimize` de GNU Prolog pour minimiser cette variable. Il ne nous semble pas nécessaire de renseigner le domaine de cette nouvelle variable puisque les autres contraintes lui donneront de fait une borne inférieure. Cependant, après certaines recherches sur internet, il semble que cela soit nécessaire pour permettre au solveur d'effectuer la propagation et d'explorer la solution de manière efficace. On choisit 22 comme borne supérieure pour cette variable car c'est la date de fin maximale possible.

```
1 fd_domain([FIN], 0, 22),  
2  
3 DEBUT_1 + P1 #=< FIN,  
4 DEBUT_2 + P2 #=< FIN,  
5 DEBUT_3 + P3 #=< FIN,  
6 DEBUT_4 + P4 #=< FIN,  
7 DEBUT_5 + P5 #=< FIN,  
8  
9 fd_minimize(fd_labeling([DEBUT_1, DEBUT_2, DEBUT_3, DEBUT_4, DEBUT_5, FIN]), FIN),
```

FIGURE 6 – Optimisation de la date de fin

Cette fois, on obtient une seule solution optimale, qui est la suivante :

```
1 DEBUT_1=13  
2 DEBUT_2=4  
3 DEBUT_3=11  
4 DEBUT_4=10  
5 DEBUT_5=0  
6 FIN=18
```

FIGURE 7 – Résultat de la première optimisation



5 Sources



Table des figures

1	Présentation des données du problème	3
2	Variables et domaines	3
3	Contraintes de non chevauchement	4
4	Résolution du problème	5
5	Affichage des résultats	5