

CALAGE À GAUCHE ET CRITÈRE RÉGULIER

cadre

On considère n tâches notées $(J_i)_{i \in \{1..n\}}$ de durées $(g_i)_{i \in \{1..n\}}$.
On va s'intéresser au mode préemptif donc un ordonnancement ne correspond plus de manière bijective à une permutation de $\{1..n\}$.

Pour un ordonnancement donné on note encore C_i la date de fin de la tâche J_i . Notons qu'ici la tâche J_i peut avoir été exécutée avant $C_i - g_i$, interromue, puis reprise plus tard, et ce plusieurs fois.

Déf

On parlera de critère régulier lorsqu'on cherche un ordre minimisant $F(C_1, C_2, \dots, C_n)$ où F est une fonction croissante en chacune de ses variables (les critères étant fixes).

ex $\rightarrow \sum_{i=1}^m C_i$ est un critère régulier

car $F = \text{bulletin}_j \mapsto \sum_{i=1}^m x_i$ est croissante en chacune de ses var.

en effet $F(x_1, x_2, \dots, x_{i-1}, 0, x_{i+1}, \dots, x_n)$ est \nearrow , et ce $\forall x \in \mathbb{R}^n$.

$\rightarrow \max_{i \in \{1..n\}} g_i(C_i)$ où $\forall i \in \{1..n\}$, $-g_i \nearrow$ est aussi un critère rig.

Pkt

Un problème à une machine, sans date de début au plus tôt et dont le critère est régulier, admet toujours un ordonnancement optimal sans temps mort et sans préemption.

Preuve Si on a un ordonnancement optimal qui présente un temps mort entre t_1 et t_2 , c'est à-dire que la machine n'est pas utilisée dans cet intervalle de temps, on peut décaler toute la partie de l'ordonnancement après t_2 de $t_2 - t_1$; ainsi les C_i concernés seront moins longs, donc F va diminuer (car $F \nearrow$). On obtient ainsi un ordre encore optimal.

En itérant on obtient donc un ordre optimal sans temps mort.

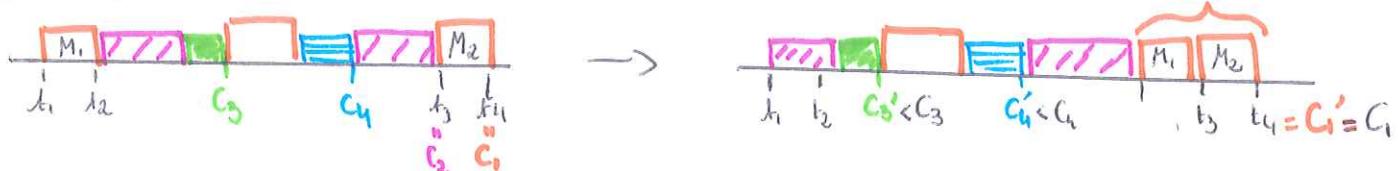


Si on a un ordre optimal qui présente une tâche J_i morcelée = préemptée, elle présente au moins un morceau final M_2 exécuté entre t_3 et t_4 , ainsi $C_i=t_4$ et un autre morceau, exécuté auparavant M_1 entre t_1 et t_2 .

Il y a implicitement $t_1 < t_2 < t_3 < t_4$.

En décalant ce qui se passe entre t_2 et t_3 entre t_1 et $t_3 - (t_2 - t_1)$, et M_1 entre $t_3 - (t_2 - t_1)$ et t_3 on a → obtenu (au sens large) des C_j pour $j \neq i$
 → laissé inchangé $C_i = t_4$
 → rassemblé les morceaux M_1 et M_2 en un seul.

En éitant on peut rassembler chaque tâche en un seul morceau sans augmenter F (car les $C_j \rightarrow$) et donc obtenir un ordre optimal sans préemption.



⚠️ Dans le cas où il y a plusieurs machines ou dans le cas où il y a des dates de début au plus tôt (les τ_i non tous égaux) ce n'est plus vrai

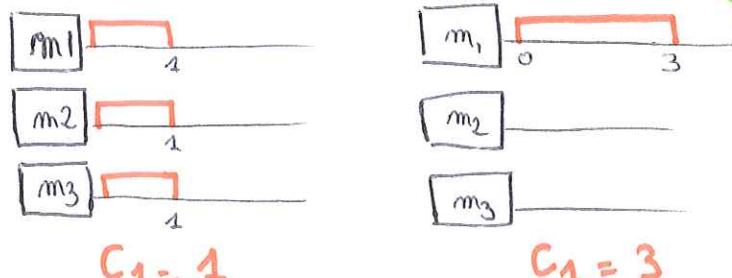
A 

$$m = 3 \text{ machines}$$

$$m = 1 \quad p_1 = 3$$

$$F = \max_{i \in [1, n]} C_i$$

$$= C_1$$



$C_1 = 3$

Il de mode non préemptif est strictement moins bien que le mode préemptif

B 

$$m = 1 \text{ machine}$$

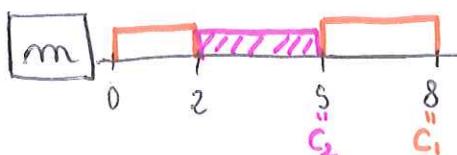
$$m = 2 \quad p_1 = 5 \quad d_1 = 7$$

$$p_2 = 3 \quad d_2 = 5$$

$$\tau_1 = 0$$

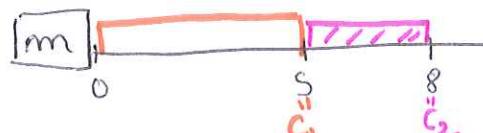
$$\tau_2 = 2$$

$$F = \max_{i \in [1, n]} (C_i - d_i)$$

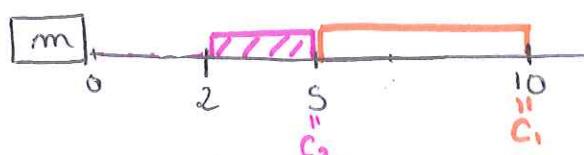


$$F = \max (8 - 7, 5 - 5)$$

$$= 1$$



$$F = \max (5 - 7, 8 - 5) = 3$$



$$F = \max (10 - 7, 5 - 5) = 3$$

Il l'optimum n'est atteint qu'en mode préemptif

Pti

Un ordonnancement sans temps mort et sans préemption correspond de manière unique à une séquence c-à-d un ordre ou une permutation des tâches.

On obtient l'ordonnancement à partir de la séquence par cabage à gauche (comme le fait l'algorithme ci-dessous)

algo 1

Ordre (m, P, L)

$\left\{ \begin{array}{l} m = \text{nombre de tâches} \\ P \text{ contient les } [t_1, t_2, \dots] \\ L \text{ est la liste des tâches dans l'ordre.} \end{array} \right.$

IND, D, J tableaux indexés par $[1..n]$

F tableau indexé par $[0..n]$

$F[0] \leftarrow 0$

Pour i de 1 à n

$\boxed{IND[L.TÈTE()] = i}$

$L \leftarrow L.SUCC()$

Pour k de 1 à n

$D[k] \leftarrow F[k-1]$

$J[k] \leftarrow IND[k]$

$F[k] \leftarrow D[k] + P[IND[k]]$

retourner $D, F[1..n], J$.

CCl 1

Pour un problème à une machine, sans date de début au plus tôt au plutôt et dont le critère est régulier on pourra toujours se contenter de donner une séquence pour décrire l'ordonnancement optimal



En mode non préemptif, avec des dates de début au plus tôt, des temps morts peuvent apparaître, même si des tâches sont disponibles

c

$m=2$

$r_1 = 4$

$p_1 = 4$

$d_1 = 15$

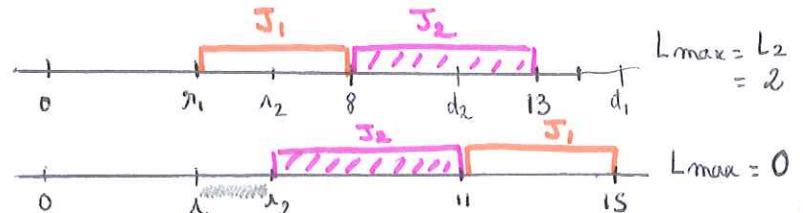
$r_2 = 6$

$p_2 = 6$

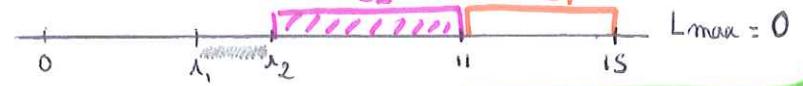
$d_2 = 11$

on cherche à minimiser L_{max} .

aucuns temps morts
non forcés



avec temps mort
non forcés



Malgré ces temps d'inactivité non forcés par les tâches, c'est-à-dire qu'il y a des tâches disponibles, on peut quand même définir un ordonnancement à partir d'une séquence par calage à gauche avec date de début. C'est ce que fournit l'algorithme ci-dessous.

algo 2

On a $\text{Odo}(n, P, R, L)$ où

$$\begin{cases} n = \text{nombre de tâche} \\ P \text{ contient les } (p_i)_{i \in [1..n]} \\ R \text{ contient les } (r_i)_{i \in [1..n]} \\ L \text{ définit l'ordre des tâches, la séquence.} \end{cases}$$

IND, D, J tableaux indexés par $[1..n]$

F tableau indexé par $[0..n]$

$F[0] \leftarrow 0$

Pour i de 1 à n

$$\begin{cases} \text{IND}[L.\text{TÈTE}()] \leftarrow i \\ L \leftarrow L.\text{SUCC}() \end{cases}$$

Pour k de 1 à n

$$\begin{cases} D[k] \leftarrow \max(F[k-1], R[\text{IND}[k]]) \\ J[k] \leftarrow \text{IND}[k] \\ F[k] \leftarrow D[k] + P[\text{IND}[k]] \end{cases}$$

retourner $D, J, F[1..n]$

Pf

Pour un problème à une machine, en mode non préemptif, avec dates de début et dont le critère est régulier, il existe un ordonnancement optimal obtenu par calage à gauche d'une séquence.

Preuve

On considère Θ un ordonnancement optimal pour un tel problème.

On peut alors considérer L la liste des tâches dans l'ordre où elles sont exécutées dans Θ . On note D et F les tableaux obtenus par l'algorithme, c'est-à-dire les dates de début et de fin des tâches dans l' odo obtenu par calage à gauche à partir de L .

On suppose que Θ n'est pas cet ordonnancement.

On considère alors le minimum t_θ la θ -ième tâche de Θ qui s'effectue pas entre $D[B]$ et $F[B]$. Disons qu'elle commence plutôt en $d \neq D[B]$.

Alors $d > D[B]$ puisque la θ -ième tâche ne peut commencer avant la fin de la préc (i.e. $d \geq F[B]$) ni avant sa date de début au plus tôt (i.e. $d \geq R[\text{IND}[B]]$)

En avançant toutes les tâches à partir de la θ -ième de $d - D[B]$ dans Θ on obtient un ordonnancement encore optimal par régularité du critère (on fait → les C_i donc → le critère à minimiser)

En itérant ainsi on obtient bien un odo optimal obtenu par calage à gauche.

Clé 2

En mode non préemptif, pour un problème à une machine avec date de début et un critère régulier, on pourra toujours se contenter de donner une séquence pour décrire l'ordonnancement optimal.

⚠️ Lorsqu'on a des dates de début, autoriser la préemption peut permettre d'avoir un ordonnancement optimal strictement meilleur (cf exemple B)

↳ En mode préemptif avec dates de début on ne pourra pas se contenter de considérer les ordonancements obtenus par calage à gauche, puisque ceux-ci ne profitent jamais de la préemption.

En fait ils introduisent des temps d'inactivité alors qu'il y a des tâches disponibles, seulement parce qu'elles sont moins prioritaires.

du contraire ici on va profiter de la préemption et toujours exécuter une tâche s'il y en a une disponible, quitte à l'interrrompre quand une tâche plus prioritaire devient disponible, et à la reprendre plus tard.

Un tel ordonnancement est appelé ordonnancement de liste, la liste étant, comme la séquence pour le calage à gauche, ce qui définit l'ordre sur les tâches, un'on a vu ici comme un ordre de priorité.

C'est ce que fournit l'algorithme ci-dessous.

algo 3

Ordo (m, P, R, L)

$\left\{ \begin{array}{l} n = \text{nombre total de tâches} \\ P \text{ contient les } (p_i)_{i \in [1..n]} \\ R \text{ _____ } (r_i)_{i \in [1..n]} \\ L \text{ définit l'ordre sur les tâches.} \end{array} \right.$

F, D, J tableau indexés par $[0..n]$ dynamiques

IND tableau indexé par $[1..n]$

$F[0] \leftarrow 0$

Pour i allant de 1 à n

$\left[\begin{array}{l} \text{IND}[L.T[i]] \leftarrow i \\ L \leftarrow L.\text{SUCL} \end{array} \right]$

$A j.$ L associe facilement $L[j]$ la jème tâche la + prio.
et l'inverse, IND associe à une tâche son indice de priorité, où plutôt à i le j tq J_i est la j -ème tâche de L .

$U, T \leftarrow \text{TAS.NIN_VIDE}()$

Pour i allant de 1 à n

$\left[\begin{array}{l} U.\text{AJOUTER}(i, R[i]) \end{array} \right]$

Trouve le tas des tâches disponibles, avec pour clé leur indice de priorité. On le remplira au fur et à mesure.
 U est le tas des tâches restant à considérer, avec pour clé l'instant à partir duquel elles sont disponibles.

$k \leftarrow 1; r \leftarrow R[U.\text{NIN}()]$

r = la prochaine (ici la 1^{re}) date à laquelle des tâches deviennent disponibles

Tant que $U.\text{EST_NON_VIDE}()$

$\left[\begin{array}{l} \text{Tant que } U.\text{EST_NON_VIDE} \text{ et } R[U.\text{NIN}()] = r \\ j \leftarrow U.\text{EXTRAIRE_NIN}() \\ T.\text{AJOUTER}(j, \text{IND}[j]) \end{array} \right]$

on connaît toutes les tâches qui deviennent disponibles au temps r (i.e. de clé r dans U), et on les ajoute au tas T des tâches disponibles selon leur indice de priorité.

$\left[\begin{array}{l} \text{Si } U.\text{EST_VIDE}() \\ \text{alors } r \leftarrow +\infty \\ \text{mais } r \leftarrow R[U.\text{NIN}()] \end{array} \right]$

On met à jour r la prochaine date à laquelle des nouvelles tâches deviennent disponibles. Si toutes le sont déjà, U est vide et on connaît $r = +\infty$.

Tant que $T.\text{EST_NON_VIDE}()$ et $F[k-1] < r$

$\left[\begin{array}{l} i \leftarrow T.\text{MIN}() \\ D[k] \leftarrow \max(R[i], F[k-1]) \\ J[k] \leftarrow i \\ F[k] \leftarrow \min(D[k] + P[i], r) \\ P[i] \leftarrow P[i] - (F[k] - D[k]) \end{array} \right]$

→ la tâche qu'on va exécuter est J_i . la + prioritaire des disponibles → On "cise" un bloc qui correspond à l'exécution de la tâche $J[k]=J_i$ entre les temps $D[k]$ et $F[k]$.

$\left[\begin{array}{l} \text{Si } P[i] = 0 \\ \text{alors } T.\text{ERTRAIRE_MIN}() \\ k \leftarrow k+1 \end{array} \right]$

On met à jour $P[i]$, la durée restante à effectuer sur la tâche i , et si elle n'en a plus, on supprime la tâche i de T .
→ On met à jour k l'indice du bloc.

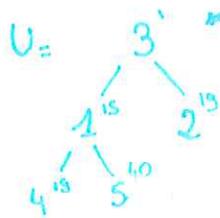
retourner $D[1..k-1], J[1..k-1], F[1..k-1]$

ex

n = 5

| i | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 |
|----------------|----|----|----|----|----|
| p _i | 12 | 8 | 10 | 8 | 6 |
| r _i | 15 | 19 | 1 | 19 | 40 |
| IND | 4 | 2 | 5 | 3 | 1 |
| | | | | | |

L = 5 2 4 1 3

exécution
de l'algo

$$k=1 \\ n=R[B]=1$$

résultat
de l'algo

| | | | | | | |
|---|----|----|----|----|----|----|
| 2 | 6 | 5 | 4 | 3 | 2 | 1 |
| 5 | 10 | 35 | 27 | 19 | 15 | 12 |
| 6 | 50 | 35 | 27 | 19 | 15 | 12 |
| 1 | 5 | 4 | 5 | 2 | 4 | 3 |
| 2 | 46 | 40 | 35 | 27 | 19 | 12 |

$$T = 3^5 \\ U = \begin{matrix} 1 & 15 \\ 4 & 19 \\ 5 & 40 \end{matrix}$$

$$n=R[A]=15$$

$$i=3 \quad D[1] = \max(1, F[0]) = 1 \quad J[1] = 3 \quad F[1] = \min(1+10, 15) = 11$$

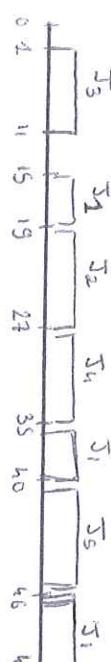
$$P[3] = 0 \quad T = \emptyset \quad k = 2$$

$$T = 1^4 \\ U = \begin{matrix} 4 & 19 \\ 5 & 40 \end{matrix}$$

$$n=R[5]=19$$

$$i=1 \quad D[2] = \max(15, 11) = 15 \quad J[2] = 1 \quad F[2] = \min(15+12, 19) = 19$$

$$P[1] = 12 - (19-15) = 8 \quad T \text{ reste } 1^4 \quad k = 3$$



$$T = \begin{matrix} 4 & 3 \\ 1 & 1 \end{matrix} \quad U = \begin{matrix} 2 & 19 \\ 5 & 40 \end{matrix}$$

$$T = \begin{matrix} 2 & 2 \\ 1 & 4 \end{matrix} \quad U = 5^{40}$$

$$n=R[5]=40$$

$$i=2 \quad D[3] = \max(19, 19) = 19 \quad J[3] = 2 \quad F[3] = \min(19+8, 40) = 27$$

$$P[2] = 0 \quad T = \begin{matrix} 4 & 3 \\ 1 & 1 \end{matrix} \quad k = 4$$

$$i=4 \quad D[4] = \max(19, 27) = 27 \quad J[4] = 4 \quad F[4] = \min(27+8, 40) = 35$$

$$P[4] = 0 \quad T = 1^4 \quad k = 5$$

$$i=1 \quad D[5] = \max(15, 35) = 35 \quad J[5] = 1 \quad F[5] = \min(35+8, 40) = 43$$

$$P[1] = 8 - (40-35) = 3 \quad T \text{ reste } 1^4 \quad k = 6$$

$$T = \begin{matrix} 5 & 4 \\ 1 & 1 \end{matrix} \quad U = \emptyset$$

$$n=+\infty$$

$$i=5 \quad D[6] = \max(40, 40) = 40 \quad J[6] = 5 \quad F[6] = \min(40+6, +\infty) = 46$$

$$i=1 \quad D[7] = \max(15, 46) = 46 \quad J[7] = 1 \quad F[7] = \min(46+3, +\infty) = 49$$

$$\begin{cases} P[S] = 0 \\ T = 1^4 \\ k = 7 \end{cases}$$

$$P[4] = 0 \quad T = \emptyset \quad k = 8$$