

---

# L’algorithme de coût min-max de Lawler : une variante avec incertitude

Gerd Finke<sup>\*†1</sup>, Nadia Brauner<sup>2</sup>, Yakov Shafransky<sup>3</sup>, and Dzmitry Sledneu<sup>4</sup>

<sup>1</sup>G-SCOP – Université Joseph Fourier - Grenoble I – France

<sup>2</sup>G-SCOP – Université Joseph Fourier - Grenoble I, Université Joseph Fourier – France

<sup>3</sup>NAS of Belarus – Bélarus

<sup>4</sup>Lund University – Suède

## Résumé

Nous considérons l’ordonnancement de  $n$  tâches sur une machine. La tâche  $j$ ,  $j = 1, \dots, n$ , est caractérisée par le temps d’exécution  $p_j \geq 0$  et par une fonction croissante  $\Phi_j(t)$  qui indique le coût à payer si la tâche  $j$  termine à l’instant  $t$ . Des contraintes de précédence sont décrites par un graphe orienté acyclique  $G = (V, E)$ . L’objectif est de trouver un ordonnancement admissible, c’est-à-dire une permutation  $\pi = (\pi(1), \dots, \pi(n))$ , qui minimise le coût maximum  $\Phi_{\max}$ . L’algorithme de Lawler résout le problème correspondant 1—prec— $\Phi_{\max}$  en temps  $O(n^2)$ . Cet algorithme peut se résumer comme suit :

La permutation est construite de droite à gauche. A chaque étape on place une tâche disponible (c’est-à-dire une tâche terminale dans le graphe restant de précédence) qui possède le coût minimum.

Nous spécialisons la fonction coût. Le coût d’une tâche  $j$  dépend d’une fonction croissante  $\phi(t)$ , commune pour toutes les tâches, et d’un paramètre  $\lambda_j$ . La valeur de  $\lambda_j$  n’est pas connue en avance et peut prendre n’importe quelle valeur dans un intervalle  $[\lambda_j^-, \lambda_j^+]$ . Posons  $\Phi_j(t) = \phi(t) + \lambda_j$  où  $\lambda_j \in [\lambda_j^-, \lambda_j^+]$  et nous obtenons le problème avec incertitude

1—prec ;  $\Phi_j(t) = \phi(t) + \lambda_j$ ,  $\lambda_j \in [\lambda_j^-, \lambda_j^+]$ — $\Phi_{\max}$ .

Ce problème est inspiré par une application pour laquelle  $\lambda_j$  donne le temps de transport d’une pièce  $j$  du site de production jusqu’au client. Le temps de trajet est incertain à cause du trafic.

Le problème est résolu par une permutation qui vérifie le critère du regret min-max. Il est montré que cette solution s’obtient en  $O(n^2)$  par l’algorithme de Lawler et une fonction coût particulière. Cette approche permet aussi de décrire les instances pour lesquelles une permutation optimale pour tous les scénarios possibles existe.

(voir : <https://cahiersleibniz.g-scop.grenoble-inp.fr> ; N. 209)

**Mots-Clés:** ordonnancement sur une machine, incertitude, regret maximal

---

\*Intervenant

†Auteur correspondant: [gerd.finke@g-scop.inpg.fr](mailto:gerd.finke@g-scop.inpg.fr)