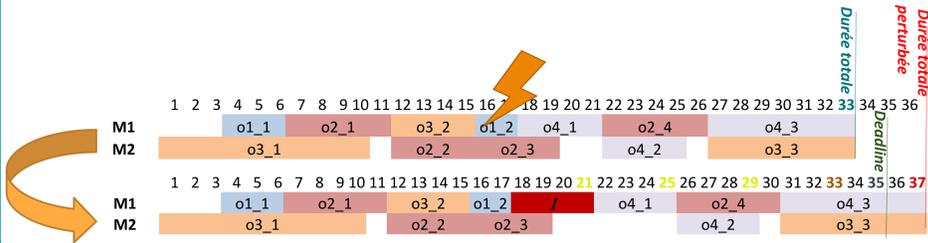


### Problématique : les systèmes de production sont soumis à des perturbations. Ce qui rend leur pilotage compliqué !



Comment Prendre en considération les perturbations ?

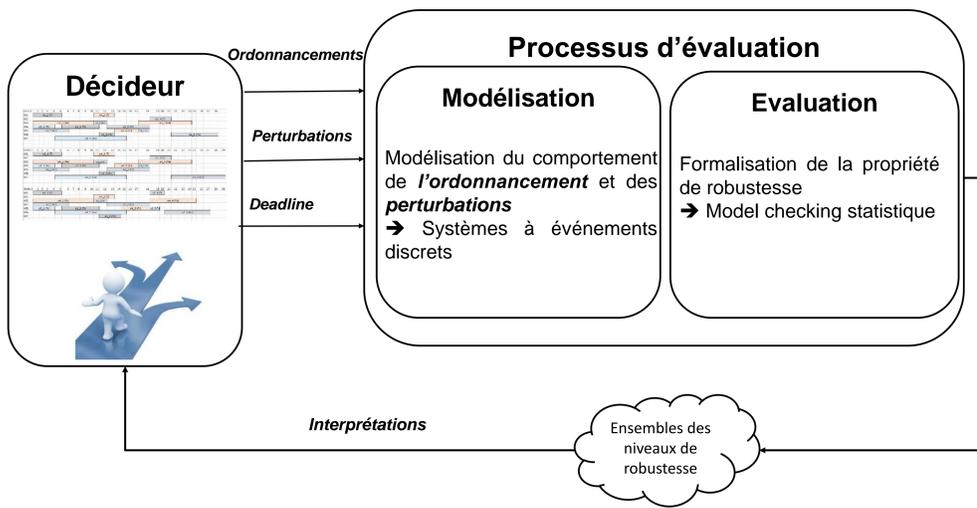
Comment Modéliser le comportement d'un ordonnancement perturbé ?

Comment Evaluer la robustesse de l'ordonnancement ?

**Hypothèse de recherche**

Utilisation des **Systèmes à Événements Discrets** stochastiques et la **vérification statistique** pour évaluer la robustesse d'un ordonnancement soumis à des perturbations

### Approche proposée



### Evaluation

#### Niveau de robustesse :

La probabilité que la durée totale de l'ordonnancement perturbé soit inférieure ou égale à une deadline donnée.

$$RL_i = \Pr(C_{max}(S_i, Pert) \leq \tilde{d})$$

Cette probabilité peut être évaluée par Model Checking Statistique.

### Expérimentation

#### Adaptabilité aux perturbations:

Approche appliquée au « benchmark » de (Trentesaux et al., 2013) :

- Nombre de scénarios de perturbations définis : 15
- Nombre de scénarios traités : 11
- Scénarios non traités → Nécessitant du ré-ordonnancement

#### Application à un exemple industriel (Giard, 2003) :

(Jobshop, 7 machines, 8 jobs, 35 opérations)

Scénario	Paramètres de perturbations			Instanciation
	$u_1^{ex}$	$h_1$	$u_1^{h_1}$	
<ul style="list-style-type: none"> <li><math>Pert = \{u_1^{ex}, h_1, u_2^{h_1}\}</math></li> <li><math>u_1^{ex}</math>: Incertitude sur durée d'exécution</li> <li><math>h_1</math>: Panne machine</li> <li><math>u_2^{h_1}</math>: Sur les durées de réparation</li> </ul>	$\delta u_{jkr}^{u_1^{ex}} = \pm 25\%$ $p(l) = exp$	$p(h_1, o_{jk}) = 3\%$	$\delta d_{jkr}^{u_2^{h_1}} = \pm 25\%$ $p(l) = exp$	<ul style="list-style-type: none"> <li>35 Modèles d'opération</li> <li>7 Modèles de ressources</li> <li>35 Modèles d'aléas</li> <li>70 modèles d'incertitudes:</li> <li>35 modèles de <math>u_1^{ex}</math></li> <li>35 modèles de <math>u_2^{h_1}</math></li> </ul>

#### Evaluation de trois ordonnancements

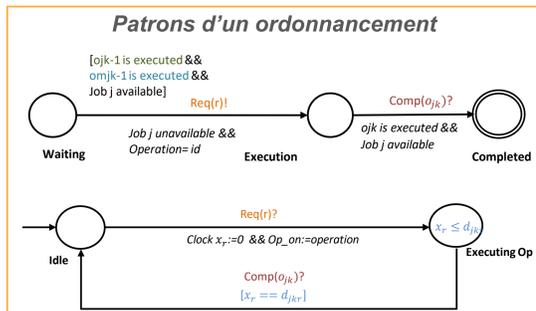
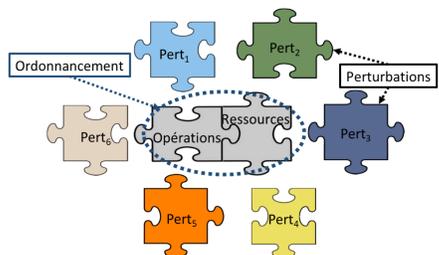
Ordonnancement choisi ayant le meilleur niveau de robustesse

$S_i$	$C_{max}^{ref}$	$\tilde{d}$	$RL_i$
$S_1$	38 UT	42 UT	0,70
$S_2$	39 UT	43 UT	0,76
$S_3$	42 UT	46 UT	0,72

### Modélisation

#### Objectifs de modélisation :

- Modulable (adapté aux variations des paramètres du problème)
  - Dynamique (modèles communicants pour une représentation dynamique)
  - Instanciable (basée sur des patrons)
- Modélisation générique et adaptable basée sur les automates temporisés stochastiques

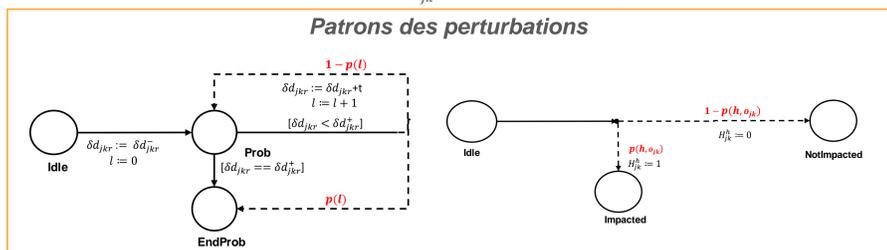


#### Prise en compte des perturbations :

**Hypothèse :** Toute perturbation (Incertitude ou Aléa) considérée génère une variation sur la durée d'exécution de l'opération.

$$d_{jkr} = d_{jkr}^{ref} + \sum_{u=1}^{NbU^{ex}} \delta d_{jkr}^{u^{ex}} + \sum_{h=1}^{NbH} [H_{jk}^h \times (dH_{jkr}^{ref,h} + \sum_{u=1}^{NbU^h} \delta d_{jkr}^{u^h})]$$

- Durée d'une opération  $o_{jk}$
- Durée de référence de  $o_{jk}$
- Fluctuation liée à l'incertitude sur  $d_{jkr}$
- Booléen lié à l'occurrence d'un aléa sur  $o_{jk}$
- Durée de référence générée par l'occurrence d'un aléa sur  $o_{jk}$
- Fluctuation due à l'incertitude sur  $o_{jk}$



### Conclusions

#### Approche Proposée

- ✓ Évalue la robustesse d'un ensemble d'ordonnements
- ✓ Propose une modélisation générique, adaptable et réutilisable.
- ✓ Propose une modélisation stochastique des perturbations

### Perspectives

- Court terme**
  - Généricité par rapport à la propriété vérifiée (robustesse)
  - Proposition d'une approche hybride RO/SED
  - Développement du prototype d'évaluation (Tabs2,0)
- Long terme**
  - Prise en compte des aléas nécessitant un ré-ordonnancement
  - Implémentation industrielle de l'approche

### Publications

Conférences nationales: MSR 2017 (HAL Id : hal-01652138), MSR 2019

Conférences internationales : SOHOMA 2017 (HAL Id : hal-01652140), WODES 2018 (HAL Id : hal-01849606)

