

*UNIVERSITÉ JOSEPH FOURIER - GRENOBLE
SCIENCES. TECHNOLOGIE. MÉDECINE*

THÈSE

pour le grade de **Docteur**
de l'université Joseph Fourier
Discipline : Informatique

préparée au laboratoire VERIMAG - Institut IMAG

**École Doctorale Mathématiques, Sciences et Technologies de l'Information,
Informatique**

présentée et soutenue publiquement le 2 Octobre 2006 par

Abdelkarim Aziz KERBAA

Ingénieur d'état en Recherche Opérationnelle
DEA Informatique
DEA Recherche Opérationnelle

TITRE

Stratégies d'Ordonnancement Conditionnelles
Utilisant des Automates Temporisés

JURY

Anatoli IOUDITSKI, Président
Eric RUTTEN, Rapporteur
Eugène ASARIN, Rapporteur
Oded MALER, Directeur de thèse
Marius Dorel BOZGA, Co-directeur de thèse
Yasmina ABDEDDAÏM, Examinateur

Table des matières

1	Introduction	13
I	Deterministic Task Graph Scheduling	17
2	Task Graph Scheduling	19
2.1	Problem Definition	19
2.2	Types of Schedules	23
3	Modeling Task Graph Scheduling	29
4	Exact Algorithms for Shortest Path	37
4.1	Basic Definitions	37
4.2	Path Enumeration Algorithms	40
4.3	Non-Enumerative Algorithms	44
4.4	Depth-First Shortest Path	46
5	Heuristic Algorithms for Shortest Path	51
5.1	How to Direct the Search	51
5.2	Best first BF	52
5.3	Best-first DF	53
5.4	Bounded-width Best-first BF	54
5.5	Best-first DF with Non-standard Backtracking (DFSBT)	55
5.6	Estimation function for DAG scheduling	60
5.7	Experimental Results	62

II Scheduling under Uncertainty	67
6 Conditional Precedence Graphs	69
6.1 The problem	69
6.2 Non Clairvoyant Scheduling	71
6.3 Conditional Precedence Graphs	74
6.4 Feasible schedules	76
7 Modeling CPG Scheduling Problem	81
7.1 The basic model	81
7.1.1 Modeling ordinary tasks	82
7.1.2 Modeling Boolean tasks	83
7.1.3 The Global Model	84
7.2 Global Model as Game Graph	85
7.3 Non Lazy Strategies	89
7.3.1 Types of strategies	90
7.3.2 Greedy strategies	92
7.3.3 Restricting to non-lazy strategies	94
7.4 Chain Decomposition	97
8 Shortest Strategies in Game Graphs	101
8.1 Exact algorithms	102
8.1.1 Depth first min-max	102
8.1.2 Other method : Breadth first à la Dijkstra	105
8.1.3 Domination relations	106
8.2 Heuristic : Depth First Search with selective Backtracking	108
8.3 Estimation Functions for Conditional Scheduling	113
8.4 Experimental Results	119
9 Conclusion	121

Résumé

Cette thèse développe une méthodologie pour résoudre les problèmes d'ordonnancement de programmes conditionnels où savoir si une tâche doit être exécutée n'est pas connue à l'avance mais dynamiquement. Le modèle utilisé est à base d'automates temporisés représentant l'espace d'états à explorer. Le problème est donc formulé comme le calcul d'une stratégie gagnante (pire cas optimale) dans un jeu contre l'environnement. Dans un premier temps nous étudions le problème d'ordonnancement sur graphes de tâches déterministe puis nous étendons l'étude au problème d'ordonnancement avec incertitude conditionnelle. Pour les deux problèmes nous étudions différentes classes d'ordonnancements et de stratégies pour réduire l'espace d'états, des décompositions en chaînes pour réduire sa taille, puis nous investiguons plusieurs classes d'algorithmes exactes pour en évaluer l'efficacité et à partir desquels nous dérivons de bonnes heuristiques. Des résultats expérimentaux sur plusieurs exemples de benchmarks sont présentés afin de montrer l'efficacité de chaque algorithme et la précision des heuristiques proposées, puis des bornes théoriques sont déduites pour prouver la garantie de performance pire cas de chaque heuristique.

Abstract

In this thesis we develop a methodology for solving conditional scheduling problems where knowing if a task have to be executed is not known in advance but dynamically. The model used is based on timed automata representing the state space to be explored. The problem is formulated as a game against the environment from which we search for a winning strategy (worst case optimal). In the first part we study the deterministic problem of the task graph scheduling and then we extend the framework to the conditional problem. For each problem we study different types of schedules and strategies in order to reduce the state space search, decompositions into chains are proposed to reduce its size, then we investigate several exact algorithms in order to evaluate their efficiency and from which we derive some good heuristics. Experimental results on sets of benchmarks are presented to evaluate the efficiency of each algorithm and the precision of the proposed heuristics, then we deduce theoretical bounds to show the worst case guarantee of each heuristic.