Apprentissage de précédences pour des problèmes de planification avec des réseaux de neurones en graphes

Hélène Verhaeghe¹, Quentin Cappart², Gilles Pesant², Claude-Guy Quimper³

1 Juillet 2025











¹ UCLouvain, Louvain-la-Neuve, Belgique, helene.verhaeghe@uclouvain.be

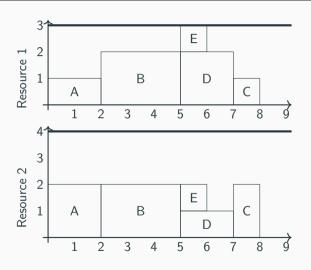
¹ KULeuven, Leuven, Belgique

² Polytechnique Montréal, Montréal, Canada

³ Université Laval, Quebec, Canada

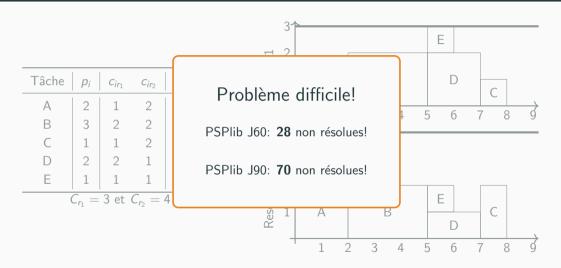
Problème de Gestion de Projet à Contraintes de Ressources (RCPSP)

Tâche	p _i	C _{ir1}	C _{ir₂}	succ	
А	2	1	2	BCD	
В	3	2	2	Е	
C	1	1	2		
D	2	2	1	C	
Е	1	1	1	С	
$C_{r_1} = 3 \text{ et } C_{r_2} = 4$					



Problème de Gestion de Projet à Contraintes de Ressources (RCPSP)







Que se passerait-il si nous avions plus d'information sur la solution ?





Que se passerait-il si nous avions plus d'information sur la solution ?



- Guider vers la solution
- Réduire l'espace de recherche



Comment obtenir des informations sur la solution?





Comment obtenir des informations sur la solution?



Pourquoi pas l'apprentissage automatique ?

Peut-on apprendre à prédire certaines informations ?



Comment obtenir des informations sur la solution?



Pourquoi pas l'apprentissage automatique ?

Peut-on apprendre à prédire certaines informations ?

Quel outil d'apprentissage automatique?



Quelle information pourrait être utile?





Quelle information pourrait être utile?

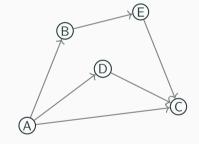


Les précédences entre des pairs de tâches

Représentation en graphe: le graphe de précédence



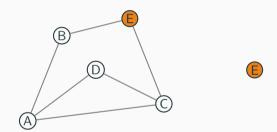
Tâche	p _i	C _{ir1}	C _{ir₂}	succ	
А	2	1	2	BCD	
В	3	2	2	Е	
C	1	1	2		
D	2	2	1	С	
Е	1	1	1	С	
$C_{r_1} = 3 \text{ et } C_{r_2} = 4$					



Réseaux de Neurones en Graphes

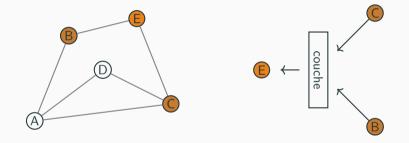
Réseaux de Neurones en Graphes: Projections des caractéristiques

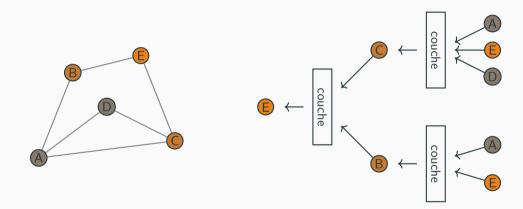




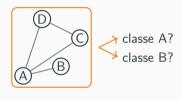
Réseaux de Neurones en Graphes: Projections des caractéristiques



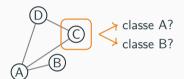




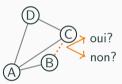
Réseaux de Neurones en Graphes: Tâches



Classification de graphes



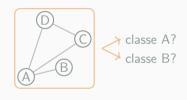
Classification de noeud



Prédiction d'arêtes

Réseaux de Neurones en Graphes: Tâches

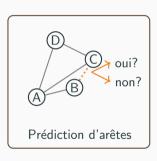




Classification de graphes



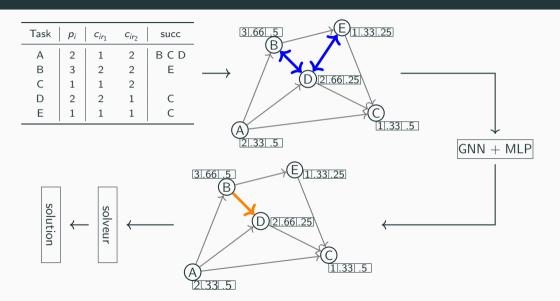
Classification de noeud



Méthodologie

Notre méthode

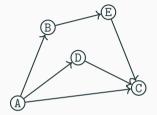




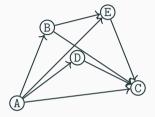
Arêtes candidates



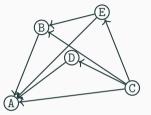
Instance



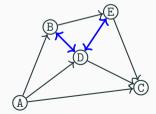
Fermeture transitive



Evitées



Candidate



Utilisation des prédictions



Précédences additionnelles

- + réduction de l'espace de recherche
- restriction du problème

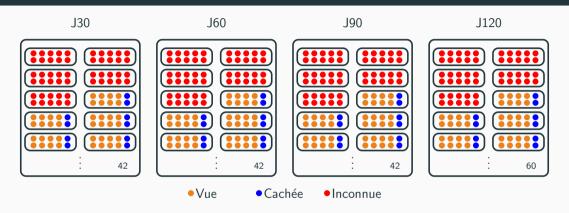
Heuristique

- + préservation des solutions
- décision statiques sont plus lent

Résultats

Instances - PSPlib





- solutions après 1h de temps limite
- validation croisée en 10 blocs
- solveur chuffed

• deux modèles PPC :

- un avec heuristique "tâche la plus tôt en premier"
- un avec heuristique "sbps/vsids"

Qualité de l'ensemble d'entrainement



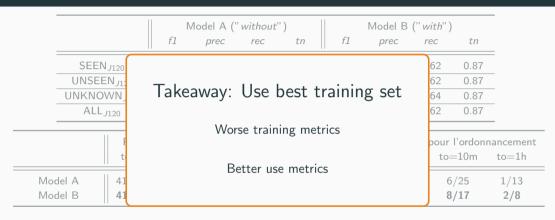
	l N	lodel A (" without	")		Model B	(" with")	
	f1	prec	rec	tn	f1	prec	rec	tn
SEEN _{J120}	0.79	0.89	0.71	0.91	0.71	0.82	0.62	0.87
UNSEEN _{J120}	0.78	0.89	0.70	0.92	0.71	0.83	0.62	0.87
UNKNOWN _{J120}	0.80	0.90	0.72	0.92	0.72	0.84	0.64	0.87
ALL_{J120}	0.79	0.89	0.71	0.91	0.71	0.83	0.62	0.87

	Prédiction to=1s	ns utilisées	comme cor	ntraintes	Prédiction	s utilisées _l	pour l'ordon	nancement
	to=1s	to=1m	to=10m	to=1h	to=1s	to=1m	to=10m	to=1h
Model A Model B	411/163 419/152	108/454 125/386	24/533 26/469	28/526 34/459	413/45 433/26	172/39 179/25	6/25 8/17	1/13 2/8

Configuration: Entrainement sur les instances ≤J120 généralisée avec ou sans vsids/sbps; évaluation sur les instances J120, avec vsids/sbps

Qualité de l'ensemble d'entrainement





Configuration: Entrainement sur les instances ≤J120 généralisée avec ou sans vsids/sbps; évaluation sur les instances J120, avec vsids/sbps

Généralisation - modèles entrainés sur des instances plus petites



	f1	prec	rec	tn
SEEN _{J120}	0.72	0.82	0.64	0.86
UNSEEN _{J120}	0.72	0.83	0.64	0.87
UNKNOWN _{J120}	0.73	0.83	0.65	0.87
ALL_{J120}	0.72	0.83	0.64	0.87

	Prédict	ions utilisées	comme con	traintes	Prédiction	ns utilisées p	our l'ordonn	ancement
	1s	1m	10m	1h	1s	1m	10m	1h
≤J120 train ≤J60 train	419/152 421/141	125/386 119/398	26/ 469 27 /484	34/ 459 35 /481	433 /26 430/ 17	179/25 187/18	8/17 6/ 10	2/8 1/ 4

Configuration: Entrainement sur les instances \leq J60; évaluation sur les instances J120, avec vsids/sbps

Généralisation - modèles entrainés sur des instances plus petites



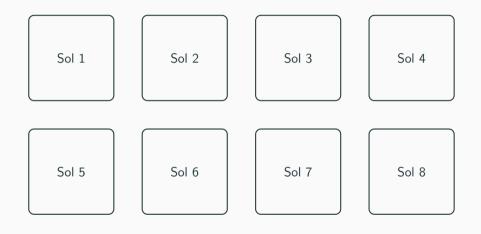
		fI	prec	rec	tn		
	SEEN _{J120} UNSEEN _{J120}	0.72	0.82	0.64	0.86		
	Takeaway: v	ery go	od ge	eneral	ization		
Pré 1s	Equiv	alent tra	ning m	etrics		pour l'ordonna 10m	nncement 1h
≤J120 train 419/1 ≤J60 train 421/1	Equivalent use metrics				8/17 6/ 10	2/8 1/4	
						J	

Configuration: Entrainement sur les instances \leq J60; évaluation sur les instances J120, avec vsids/sbps

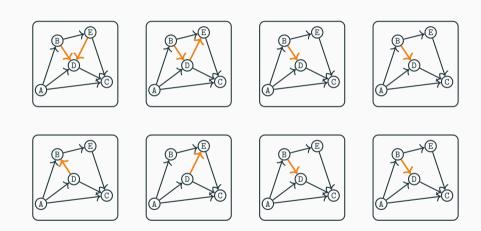


Sol 1

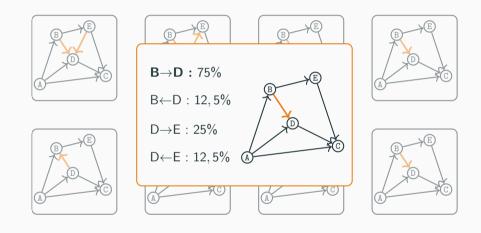














		f1	prec	rec	tn
ALL _{J30}		0.67	0.80	0.57	0.86
ALL _{J60}		0.68	0.79	0.59	0.84
ALL _{J90}	Т	0.67	0.78	0.59	0.83
ALL _{J120}		0.72	0.83	0.64	0.87

	Prédict	ions utilisées	comme con	itraintes	Prédiction	ns utilisées p	our l'ordonn	ancement
	1s	1m	10m	1h	1s	1m	10m	1h
1-sol Aggregate	421/141 436/108	119/398 154/332	27/484 46/427	35/481 48/424	430/17 451/0	187/18 193/1	6/10 7/2	1/4 0/2

Configuration: Entrainement sur les instances \leq J60, avec agrégation de jusqu'à 100 solutions (seuil de 70%); évaluation sur les instances J120, avec vsids/sbps



	f1	prec	rec	tn
ALL _{J30}	0.67	0.80	0.57	0.86
ALL _{J60}	0.68	0.79	0.59	0.84

Conclusion: Précédences plus utiles

	Préd 1s
1-sol Aggregate	421/14 436/10

Similaires métriques à l'entrainement

Meilleures métriques à l'utilisation

ur l'ordonn	ancement
10m	1h
6/10	1/4
7/2	0/2

Configuration: Entrainement sur les instances \leq J60, avec agrégation de jusqu'à 100 solutions (seuil de 70%); évaluation sur les instances J120, avec vsids/sbps

Conclusion



- Solution indépendante de solveur
- Bonnes capacités d'apprentissage
- Très bonne généralisation, permettant de travailler avec des instances plus simples
- Réduction du bruit grâce aux solutions agrégées
- Meilleures solutions plus tôt

Merci pour votre attention!

Des questions?

https://hverhaeghe.bitbucket.io/