

توسعه یک روش کارا برای بهینه‌سازی مساله چیدمان تسهیلات پویا با محدودیت بودجه

حامد فرجی*^۱، بهمن نادری^۲

۱- کارشناس ارشد، دانشگاه آزاد اسلامی، واحد قزوین، گروه مهندسی صنایع، قزوین، ایران

۲- استادیار، دانشگاه آزاد اسلامی، واحد قزوین، گروه صنایع، قزوین، ایران

رسید مقاله: ۱۶ اردیبهشت ۱۳۹۴

پذیرش مقاله: ۲۸ مهر ۱۳۹۴

چکیده

هدف مساله چیدمان پویای تسهیلات، یافتن بهترین چیدمان برای تسهیلات تولیدی در یک افق زمانی با تعدادی دوره زمانی مشخص است. یکی از مهم‌ترین ابعاد مساله، در نظر گرفتن محدودیت بودجه به هنگام جابه‌جایی تسهیلات است. بر طبق نتایج به دست آمده از وزارت صنایع ایالات متحده، طراحی چیدمان، اولویت کم‌تری در بیش‌تر سازمان‌ها دارد و بسیاری از طرح‌ها به علت کمبود بودجه غیرعملی خواهد بود؛ بنابراین رعایت بودجه تخصیص داده شده، به هنگام طراحی چیدمان ضروری به نظر می‌رسد. به دلیل ساختار پیچیده و وسیع این مساله، تاکنون تحقیقات کمی برای حل این مساله صورت گرفته است و در تمامی این تحقیقات، هدف، یافتن جواب نزدیک به بهینه از طریق توسعه یک الگوریتم فراابتکاری بوده است. در این تحقیق برای اولین بار دو الگوریتم فراابتکاری ژنتیک و شبیه‌سازی تبرید موازی برای حل این مساله به طور همزمان مورد استفاده قرار گرفته و نتایج در مورد طیف وسیعی از مسایل موجود در ادبیات تحقیق به ثبت رسیده است. نتایج محاسباتی نشان می‌دهد که الگوریتم پیشنهادی می‌تواند کیفیت جواب‌هایی که تاکنون توسط محققین قبلی ارائه شده است بهبود بخشد.

کلمات کلیدی: مساله چیدمان تسهیلات چنددوره‌ای، محدودیت بودجه، الگوریتم ژنتیک، الگوریتم شبیه‌سازی تبرید.

۱ مقدمه

هدف مساله چیدمان تسهیلات، تعیین کارآمدترین چیدمان تسهیلات در یک سیستم است. تسهیل می‌تواند یک واحد تولیدی، ساختمان اداری و یا ماشین‌های درون کارخانه باشد. چیدمان مناسب می‌تواند منجر به ایجاد جریان مواد کارا بین تسهیلات و در نتیجه کاهش مواد در جریان و هزینه نگهداری مواد شود. همچنین به وسیله چیدمان مناسب می‌توان هزینه حمل مواد بین تسهیلات را کاهش داد.

* عهده‌دار مکاتبات

آدرس الکترونیکی: hfaraji_ie_89@yahoo.com

هزینه حمل مواد مهم ترین شاخص برای تعیین کارایی الگوی چیدمان است و از آنجایی که ۲۰ تا ۴۰ درصد هزینه های عملیاتی و ۱۵ تا ۷۰ درصد کل هزینه های سیستم تولیدی به آن وابسته است [۱]، اغلب به عنوان شاخص اصلی کارایی در نظر گرفته می شود. در صورت عدم بهینه بودن چیدمان، مبالغ هنگفتی صرف حمل و نقل مواد و در نتیجه افزایش قیمت تمام شده محصول می شود. هزینه حمل، به میزان جریان و فاصله بین تسهیلات بستگی دارد. همچنین نوع سیستم حمل مورد استفاده نیز بر روی هزینه حمل تأثیر می گذارد. به عبارت دیگر نوع سیستم حمل مواد، الگوی چیدمان را تحت تأثیر قرار می دهد و متقابلاً الگوی چیدمان نیز بر نوع سیستم حمل مواد تأثیر گذار خواهد بود. در شرایط واقعی، در صورتی که جریان حمل و نقل مواد بین بخش ها برای مدت زمان زیادی تغییر نکند، مسایل چیدمان ایستا می تواند جواب گوی نیاز ما باشد؛ اما وقتی تقاضا تغییر می کند باعث تغییر در جریان مواد می شود. در نتیجه چیدمان فعلی کارایی خود را از دست می دهد و نیاز به تغییر پیدا می کند تا با شرایط جدید هماهنگ شود. ارزیابی مجدد چیدمان، زمانی صورت می گیرد که مواد در جریان، افزایش یا کاهش یابند. چیدمان مجدد تسهیلات یک کارخانه به منظور به حداقل رساندن مجموع هزینه های حمل مواد و جابه جایی تسهیلات را مساله چیدمان تسهیلات به شکل پویا گویند.

نیاز به تغییر چیدمان در هر کارخانه ای به یکی از دلایل زیر است [۲]:

- تغییر در تقاضا و یا ترکیب محصول
- تغییر در توالی عملیات
- تغییر در استراتژی های تولید
- تغییر در تجهیزات و منابع
- تغییر در قوانین و استانداردهای ایمنی

تغییر در تقاضای محصول مهم ترین عامل تغییر چیدمان است که در نتیجه آن هزینه حمل دچار نوسان شده، اغلب افزایش می یابد. به علاوه معرفی محصول-ماشین جدید و یا اسقاط محصول-ماشین می تواند موجب تغییر در الگوی حمل مواد شود. تغییرات به وجود آمده باعث می شود تا چیدمان فعلی کارایی خود را از دست بدهد و هزینه های اضافی را بر سیستم تحمیل نماید. برای حل این مشکل، چیدمان باید انعطاف پذیر و قابل تغییر باشد. توضیح بیشتر این که در یک کارخانه ی تولیدی، تولید هر محصول نیازمند انتقال مواد اولیه و کار در جریان، بین تسهیلات است. این انتقال مواد در هر دوره ی برنامه ریزی دارای هزینه است. اگر در دوره های مختلف برنامه ریزی، سازمان مجبور به تغییر برنامه و یا تغییر محصول یا فرایند باشد، مسیر انتقال مواد بین تسهیلات دچار تغییر و تحولاتی خواهد شد که ممکن است هزینه های بیشتری را بر سیستم تحمیل نماید. برای کاستن از این هزینه های انتقال، تغییر چیدمان تجهیزات مطرح می گردد. باید توجه داشت که همین تغییر چیدمان نیز به نوبه ی خود دارای هزینه می باشد. یک مساله چیدمان تجهیزات پویا به دنبال چیدمانی است که به موجب آن، هزینه های جابه جایی و هزینه های انتقال مواد بین تجهیزات کمینه گردد. این انتخاب به گونه ای خواهد بود که تغییرات جریان مواد را در دوره های آتی برنامه ریزی، در نظر گیرد و نیاز به تغییر در آرایش تجهیزات در دوره های بعدی را در پایین ترین سطح نگاه دارد.

به عقیده شیخ‌زاده و بن جعفر [۳] ایجاد یک طرح چیدمان خوب برای چند دوره، نیازمند تخمین پیوسته جریان مواد بین ماشین‌هاست. اطلاعات جریان مواد برای هر دوره پیش‌بینی می‌گردد و فرض می‌شود که جریان مواد در طول هر دوره ثابت است؛ بنابراین مساله چیدمان برای هر دوره را می‌توان تحت عنوان یک مساله چیدمان تسهیلات ایستا در نظر گرفته، حل کرد. زمانی که مساله را به صورت دوره‌های جداگانه حل می‌کنیم، هزینه جابه‌جایی تسهیلات در نظر گرفته نمی‌شود.

بنابراین مسایل جداگانه SFLP باید به شکل یک مساله DFLP تبدیل شود. یک جواب برای DFLP شامل مجموعه‌ای از طرح‌هاست که هر یک مربوط به یک دوره‌ی زمانی است. بهینه کردن مسایل چیدمان تسهیلات پویا به دو دلیل دارای اهمیت است: اولاً هزینه‌های حمل و نقل مواد از ۱۵ تا ۷۰ درصد کل هزینه‌های تولیدی را دربر می‌گیرد؛ بنابراین هرگونه کاهش در این هزینه‌ها از طریق آرایش بهتر تسهیلات، مشارکتی مستقیم در بهبود اثربخشی کلی عملیات محسوب می‌شود. ثانیاً تغییر طرح چیدمان بسیار هزینه‌بر است و هرگونه تغییرات آتی در آرایش تسهیلات باید از قبل برنامه‌ریزی شود.

از این رو اصولاً مسایل چیدمان پویا، به دنبال تعیین طرح چیدمان برای هر دوره در افق برنامه‌ریزی، برای کمینه کردن مجموع هزینه‌های انتقال مواد، برای تمام دوره‌ها و مجموع هزینه‌های آرایش مجدد بین دوره‌های زمانی می‌باشد. هزینه‌های آرایش مجدد باید زمانی که تسهیلات نیاز به تغییر مکان دارند مد نظر قرار گیرد.

بنابراین هزینه‌ی کل، شامل هزینه‌های حمل مواد در همه دوره‌ها و هزینه‌های جابه‌جایی ماشین‌هاست. در سال‌های اخیر تلاش‌های زیادی برای حل مساله چیدمان تسهیلات به شکل پویا انجام گرفته است. رزنبلات [۴] برای اولین بار مساله چیدمان پویا را مطرح کرد و با در نظر گرفتن هزینه‌های حمل مواد و جابه‌جایی ماشین‌ها آن را حل کرد و بعدها محققان با رویکردهای مختلف به بررسی ابعاد گوناگون آن پرداختند.

وینچه عبدالله و قاسمی [۵] یک مساله بهینه‌سازی چیدمان تسهیلات چندهدفه را با اهداف حداکثر کردن بهره‌وری و سودآوری عرضه کردند که در آن علاوه بر معیارهای کمی، معیارهای کیفی نیز مورد بررسی قرار گرفت. آن‌ها از رویکرد تحلیل سلسله مراتبی (AHP) جهت تعیین مقادیر عملکردی معیارهای کیفی استفاده کردند. کارایی روش پیشنهادی و مدل ریاضی از طریق یک مطالعه موردی به اثبات رسید.

یکی از مهم‌ترین ابعاد مساله در نظر گرفتن محدودیت بودجه به‌هنگام جابه‌جایی تسهیلات است. همان‌طور که اشاره شد تغییر چیدمان نیازمند صرف بودجه هنگفتی است؛ بنابراین یکی از جنبه‌های واقع‌گرایانه مساله، رعایت سقف بودجه به‌هنگام مدل‌سازی و حل مساله است. از این رو در این نوشتار تلاش می‌گردد تا الگوریتمی ارائه شود که مسایل چیدمان تسهیلات پویا را با در نظر گرفتن محدودیت بودجه به‌گونه‌ای کارا حل کند.

باقیمانده این نوشتار به صورت زیر سازماندهی شده است: در بخش بعد مروری کلی خواهیم داشت بر پیشینه مسایل چیدمان تسهیلات پویا. بخش سوم، ارتباطات ریاضی و مدل‌سازی مساله را تشریح می‌کند. بخش چهارم به طرح الگوریتم پیشنهادی می‌پردازد و مراحل آن را با جزییات و بعضاً در قالب مثال تشریح می‌کند. در بخش پنجم پس از تنظیم پارامترهای الگوریتم پیشنهادی، نتایج حاصل از به کارگیری الگوریتم پیشنهادی ارائه می‌گردد و

نتایج به دست آمده برای اثبات کارایی الگوریتم با روش های موجود در ادبیات استفاده می شود. در نهایت در بخش پایانی نتیجه گیری و پیشنهادهایی برای کارهای آتی بیان می گردد.

۲ مروری بر تحقیقات مشابه

بر طبق تحقیقات موجود، دو دیدگاه روش های دقیق و روش های ابتکاری برای حل DFLP وجود دارد. از آنجا که این مساله از نظر محاسباتی بسیار پیچیده است، بیش تر تلاش ها برای ایجاد و گسترش روش های ابتکاری می باشد که در زمان محاسباتی قابل قبول، به جواب مناسب می رسند. بالا کریشان [۶] یک بررسی جامع بر روی روش های حل DFLP انجام داده است. رزنبلات [۴] از برنامه ریزی پویا برای حل DFLP استفاده کرد. در تکنیک برنامه ریزی پویا، هر دوره به عنوان یک مرحله در نظر گرفته می شود و به طرح چیدمان هر دوره، وضعیت گفته می شود. یک طرح برای یک دوره از میان یک سری طرح های پیشنهادی به گونه ای انتخاب می شود که بیش ترین بهبود را در تابع هدف داشته باشد؛ بنابراین برنامه ریزی پویا برای حل مسایل بزرگ دارای پیچیدگی های محاسباتی فراوان خواهد بود. رزنبلات [۴] برای تقلیل این پیچیدگی از دو روش استفاده کرد:

۱) روش اول بر پایه ی روش ابتکاری بالو [۷] است که در آن از برنامه ریزی پویا برای حل مساله چیدمان انبار استفاده شده است.

۲) روش دوم تولید طرح های چیدمان به شکل تصادفی است.

هر دو روش بر روی مسایل در ابعاد کوچک آزمایش شد و نتایج به دست آمده ثابت کرد که روش اول کارآمدتر است. لاکسون و انسکر [۸] پنج الگوریتم تحت عنوان: کرفت (CRAFT)، صفحات برشی، شاخه و حد، برنامه ریزی پویا و درختان برشی برای حل DFLP پیشنهاد دادند. هر پنج الگوریتم معرفی شده، با استفاده از داده های نمونه ای ارزیابی شدند که از میان آن ها روش صفحات برشی عملکرد بهتری نسبت به سایر الگوریتم ها داشت.

آرین [۹] از الگوریتم جابه جایی دو تایی برای حل DFLP استفاده کرد. وی در این روش از اصل درپچه های پیش بینی استفاده کرد. مفهوم این تکنیک این است که به هر الگوی چیدمان اجازه بدهیم تا در همه ی دوره ها اجرا شود و هزینه ی جابه جایی را در نظر نگیریم. بالا کریشان و چنگ [۱۰] دو روش برای بهبود الگوریتم جابه جایی دو تایی آرین [۹] ارائه کردند. در روش اول جواب نهایی الگوریتم آرین [۹]، به عنوان جواب نهایی معرفی شده و از طریق روش بازگشتی به جستجوی جواب های بهتر پرداخته می شود. در روش دوم الگوریتم ارائه شده در [۹] با برنامه ریزی پویا ترکیب می گردد. کانوی و ونکاتارامنان [۱۱] برای اولین بار مساله DFLP را با استفاده از الگوریتم ژنتیک حل کردند. بالا کریشان و چنگ [۱۰] روش حل ارائه شده توسط [۱۱] را بهبود دادند. الگوریتم آنها شامل دو حلقه تو در توی داخلی و خارجی بود. در حلقه داخلی، عملگرهای تقاطع و جهش برای تولید فرزندان به کار می رفتند، سپس جواب های موجه انتخاب شده و آن هایی که کم ترین هزینه را داشتند با جواب های دارای بیش ترین هزینه جایگزین می شدند. در حلقه خارجی، بعضی جواب های ضعیف با جواب های تصادفی جایگزین می شدند. حلقه خارجی باعث می شد تا حلقه داخلی کار خود را با یک سری جواب های مشابه

ادامه ندهد و به این ترتیب تنوع جمعیت را افزایش می‌داد. چنگ و همکاران [۱۲] الگوریتم ژنتیک ابتکاری را برای حل DFLP معرفی کردند. در این روش هر جواب از جمعیت، انتخاب شده و با قرار دادن طرح‌های چیدمان یک دوره‌ای در آن ارزیابی می‌گردد. نتایج به‌دست آمده نشان داد که این روش در بعضی شرایط کاراست. دانکار و همکاران [۱۳] از ترکیب الگوریتم ژنتیک با برنامه‌ریزی پویا استفاده کردند. کاکو و مازولا [۱۴] یک الگوریتم جستجوی ممنوعه (TS) ابتکاری برای حل DFLP به کار بردند. TS در دو مرحله اجرا شد که مکانیزم‌های تنوع و تمرکز را به خوبی رعایت می‌کرد. آن‌ها از سه مکانیزم تولید طرح‌های تصادفی اولیه، ایجاد طرح‌های اولیه با استفاده از یک روش ابتکاری و ایجاد تنوع بر پایه‌ی فراوانی بعضی از جواب‌های موجود در لیست ممنوعه استفاده کردند. الگوریتم پیشنهادی بر روی داده‌ها آزمایش شد و اثبات گردید که روش ارایه شده نسبت به روش [۹] عملکرد بهتری دارد. بایکوسالگو و گیندی [۱۵] اولین کسانی بودند که از الگوریتم شبیه‌سازی تبرید (SA) برای حل DFLP استفاده کردند. الگوریتم آن‌ها همان الگوریتم SA سنتی بود که در آن ابتدا یک طرح چیدمان به عنوان جواب اولیه انتخاب شده و برای بهبود، به الگوریتم داده می‌شد. در روش آن‌ها، برای ایجاد همسایگی، ابتدا یک دوره و دو تسهیل به طور تصادفی انتخاب می‌شوند؛ سپس تسهیلات انتخاب شده موقعیت خود را با هم عوض می‌کنند. مک‌کنندال و همکاران [۱۶] الگوریتم SA ابتکاری را برای حل مساله DFLP معرفی کردند. در روش اول، آن‌ها SA را به طور سنتی اجرا کردند. ابتکار آن‌ها در انتخاب پارامترهای موثر بر الگوریتم بود. در روش دوم، آن‌ها الگوریتم را با یک استراتژی کنترل مراحل گذشته و کنترل مراحل پیش‌رو ترکیب کردند. ارل و همکاران [۱۷] یک دیدگاه سه مرحله‌ای را برای حل DFLP مطرح کردند. در مرحله اول ماتریس‌های جریان با وزن‌های مختلفی با هم ترکیب می‌شد. در نتیجه مساله از حالت پویا به حالت ایستا تبدیل می‌گردید و یک سری جواب‌های ایده‌آل ایستا را مشخص می‌کرد. در مرحله دوم با استفاده از جواب‌های مرحله اول و روش برنامه‌ریزی پویا، طرح‌های چیدمان چند دوره‌ای تعیین می‌شد و در مرحله سوم جواب‌های به‌دست آمده در مرحله قبل با استفاده از روش جابه‌جایی دو تایی بهبود می‌یافت. بایکاسگلو و همکاران [۱۸] نتایج به‌دست آمده از الگوریتم‌های ارایه شده را برای مساله ابعاد کوچک با هم مقایسه کردند و به این نتیجه رسیدند که تفاوت معنی‌داری بین جواب‌ها وجود ندارد. اما برای مسایل با ابعاد وسیع الگوریتم چنگ و بالاکریشان [۱۰] عملکرد نسبتاً بهتری دارد. بالاکریشان و همکاران [۱۹] برای اولین بار مساله چیدمان پویای تسهیلات را با محدودیت بودجه معرفی کرد و چگونگی اعمال این محدودیت را در مدل نشان دادند. بالاکریشان یک بودجه‌ی خاص برای همه‌ی دوره‌های زمانی در نظر گرفت و از این طریق جابه‌جایی تسهیلات در دوره‌های زمانی مختلف را محدود کرد. میزان بودجه تخصیص داده شده از روش زیر به‌دست می‌آمد. ابتدا مساله، بدون محدودیت بودجه، در نظر گرفته، حل می‌شود؛ سپس کسری از بودجه تخصیص داده شده برای جابه‌جایی تسهیلات به عنوان محدودیت بودجه در نظر گرفته می‌شود. بالاکریشان از دو مقدار ۹۰ درصد در حالت سهل‌گیرانه و ۵۰ درصد در حالت سخت‌گیرانه استفاده کرد. ساهین و همکاران [۲۰] مساله ارایه شده [۱۸] را با الگوریتم شبیه‌سازی تبرید حل کردند. آن‌ها روش متفاوتی را برای تعیین پارامترهای اولیه اتخاذ کردند. به‌علاوه جواب اولیه نیز از طریق یک روش ابتکاری تعیین شد.

۳ فرمول بندی مساله

مساله DFLP می تواند به شکل مساله تخصیص نمایی مدل شود. متغیرهای مورد استفاده در این مساله به قرار زیر است:

- X_{tij}
- ۱ اگر تسهیل i در دوره t به موقعیت j تخصیص پیدا کند
 - ۰ در غیر اینصورت

۳-۱ نمادها و پارامترهای مساله

نمادها و پارامترهای در نظر گرفته شده در این مساله به شرح زیر است:

جدول ۱. پارامترهای مدل

N	تعداد تسهیلات یا موقعیت ها
T	تعداد دوره های برنامه ریزی شده
C_{tijk}	هزینه حمل مواد در دوره t بین تسهیل i که در موقعیت j است و تسهیل k که در موقعیت l است.
A_{tijl}	هزینه جابه جایی تسهیل i از موقعیت j به l در دوره t
LB_t	بودجه باقی مانده از دوره t برای دوره $t+1$
B_t	بودجه در دسترس برای دوره t
AB_t	بودجه تخصیص داده شده برای دوره t
N	تعداد تسهیلات یا موقعیت ها
T	تعداد دوره های برنامه ریزی شده
C_{tijk}	هزینه حمل مواد در دوره t بین تسهیل i که در موقعیت j است و تسهیل k که در موقعیت l است.
A_{tijl}	هزینه جابه جایی تسهیل i از موقعیت j به l در دوره t

۳-۲ مدل مساله

$$\text{Min. } Z = \left(\sum_{t=1}^T \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^N \sum_{l=1}^N A_{tijl} * X_{t-1,ij} * X_{til} + \sum_{t=1}^T \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^N \sum_{k=1}^N \sum_{l=1}^N C_{tijk} * X_{tij} * X_{tkl} \right) \quad (1)$$

s.t.

$$\sum_{j=1}^N X_{tij} = 1, \quad \forall i = 1, 2, \dots, N, \quad \forall t = 1, 2, \dots, T, \quad (2)$$

$$\sum_{i=1}^N X_{tij} = 1, \quad \forall j = 1, 2, \dots, N, \quad \forall t = 1, 2, \dots, T, \quad (3)$$

$$LB_t = B_t - \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^N \sum_{l=1}^N A_{tijl} * X_{t-1,ij} * X_{til}, \quad \forall t = 1, 2, \dots, T, \quad (4)$$

$$B_t = AB_t + LB_{t-1}, \quad \forall t = 1, 2, \dots, T, \quad (5)$$

$$\sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^N \sum_{l=1}^N A_{tijl} * X_{t-1,ij} * X_{til} \leq B_t, \quad \forall t = 1, 2, \dots, T, \quad (6)$$

$$X_{tij} \in \{0, 1\}, \quad \forall i, j = 1, 2, \dots, N, \quad \forall t = 1, 2, \dots, T, \quad (7)$$

$$LB_t, B_t, AB_t \geq 0, \quad \forall t = 1, 2, \dots, T, \quad (8)$$

در این مساله تابع هدف (۱) سعی می کند تا مجموع هزینه های جابه جایی و حمل مواد را حداقل کند. محدودیت (۲) تضمین می کند که هر تسهیل فقط در یک موقعیت قرار گیرد و محدودیت (۳) تضمین می کند که در هر موقعیت فقط یک تسهیل قرار بگیرد. همچنین محدودیت (۴) بیان می کند که بودجه ی منتقل شده به دوره بعد برابر بودجه ی در دست دوره فعلی منهای هزینه های جابه جایی در دوره فعلی است. محدودیت (۵) بودجه ی در دسترس برای هر دوره را برابر مجموع بودجه تخصیص داده شده به آن دوره و بودجه باقی مانده از دوره قبل قرار می دهد و محدودیت (۶) سقف بودجه در هر دوره را نشان می دهد.

می توان نشان داد که در یک مساله ی چیدمان تسهیلات پویا با N دپارتمان و T دوره برنامه ریزی، $(N!)^T$ طرح، برای یافتن جواب بهینه باید ارزیابی گردد. با یک محاسبه ساده می توان دریافت که حتی برای یک مساله با ۶ دپارتمان و ۵ دوره، $1/93 \times 10^{14}$ ترکیب (طرح چیدمان) مختلف امکان پذیر است که باید مورد بررسی قرار گیرد که در واقع مساله ای است بسیار بزرگ؛ بنابراین مساله معرفی شده، جزء مسایل دسته NP-Hard است [۲۱] و این موضوع حل این مساله را دچار مشکل می کند و ضرورت توسعه الگوریتم های کارا را برای حل این مساله مطرح می سازد [۷].

۴ الگوریتم حل

همان گونه که ذکر شد به علت NP-hard بودن مساله، استفاده از روش های دقیق برای حل مساله در زمان معقول ممکن نیست و باید از روش های ابتکاری یا فراابتکاری برای حل مساله استفاده کرد. به علت این که در ادبیات موضوع، استفاده از الگوریتم ژنتیک از اقبال بیشتری نسبت به سایر روش های فراابتکاری برخوردار بوده است، در این نوشتار نیز سعی می شود تا با به کارگیری یک الگوریتم ترکیبی ژنتیک- شیشه ساز تبرید موازی، کیفیت جواب هایی که تاکنون توسط محققین قبلی ارایه شده است بهبود داده شود.

۴-۱ الگوریتم ژنتیک

الگوریتم ژنتیک یک جستجوی تصادفی قدرتمند بر پایه مکانیسم انتخاب طبیعی است. مبنای الگوریتم که برگرفته از طبیعت است، استفاده از جستجوی تصادفی برای بهینه‌سازی مسایل و فرآیندهای یادگیری است. در طبیعت از ترکیب کروموزوم‌های مناسب نسل‌های بهتری پدید می‌آید. در این بین گاهی جهش‌هایی نیز در کروموزوم‌ها رخ می‌دهد که ممکن است باعث بهتر شدن نسل بعدی شود. الگوریتم ژنتیک می‌تواند نواحی مختلف فضای جواب را همزمان جستجو کند؛ اما هیچ ساختاری برای ایجاد تغییرات کوچک و هدفمند و حرکت دنباله‌ای به سمت جواب‌های بهتر ندارد، در نتیجه الگوریتم ژنتیک توانایی یک جستجوی محلی کامل را ندارد. این ضعف از طریق ترکیب آن با یک الگوریتم جستجوی محلی مانند شبیه‌ساز تبرید قابل حل است.

۴-۲ الگوریتم شبیه‌سازی تبرید

الگوریتم شبیه‌سازی تبرید (SA) یک روش جستجوی احتمالی، دنباله‌ای و بهبود دهنده است که از یک جواب اولیه شروع می‌کند و سپس در یک حلقه تکرار به سوی جواب‌های همسایه حرکت می‌کند. اگر جواب همسایه بهتر از جواب فعلی باشد، الگوریتم، آن را به عنوان جواب فعلی قرار می‌دهد (به سمت آن حرکت می‌کند). در غیر این صورت، الگوریتم، آن جواب را با احتمال $e^{-\frac{\Delta E}{T}}$ به عنوان جواب فعلی می‌پذیرد. با کاهش تدریجی دما، در گام‌های پایانی، جواب‌های بدتر با احتمال کم‌تری پذیرفته می‌شوند؛ بنابراین الگوریتم به سمت جواب‌های بهتر (یا با همان کیفیت) همگرا می‌شود. آزمایش‌ها نشان می‌دهد که شروع الگوریتم با یک جواب اولیه خوب منجر به همگرایی سریع‌تر می‌شود. همچنین جستجوی فضای جواب با چند جواب اولیه به صورت موازی منجر به یافتن جواب‌هایی با کیفیت بهتر می‌شود. این تکنیک، موازی‌سازی اجراهای چندگانه‌ی مستقل نامیده می‌شود. در روش MIR هر یک از جواب‌های اولیه به صورت کاملاً مستقل اقدام به جستجوی فضای جواب می‌کنند.

۴-۳ الگوریتم ترکیبی ژنتیک - شبیه‌سازی تبرید موازی (GA-PSAA)

الگوریتم ژنتیک هیچ ساختاری برای ایجاد تغییرات کوچک و هدفمند و حرکت دنباله‌ای به سمت جواب‌های بهتر ندارد، در نتیجه این الگوریتم توانایی یک جستجوی محلی کامل را ندارد. این ضعف الگوریتم ژنتیک از طریق ترکیب آن با یک الگوریتم جستجوی محلی مانند شبیه‌ساز تبرید قابل حل است. این ترکیب باعث بهبود کارایی هر دو الگوریتم می‌شود. در روش ترکیبی، الگوریتم ژنتیک با استفاده از عملگرهای تقاطع و جهش، مجموعه‌ای از جواب‌ها را تولید می‌کند. تعدادی از این جواب‌ها به عنوان جواب‌های اولیه الگوریتم SA انتخاب می‌شود و فرایند جستجوی محلی به طور موازی بر روی جواب‌های انتخابی آغاز می‌شود. برای ایجاد تنوع تعدادی از جواب‌های خوب متوسط و بد انتخاب می‌شود.

شماره موقعیت	تسهیل شماره ۱					تسهیل شماره ۲					تسهیل شماره ۳					تسهیل شماره ۴					تسهیل شماره ۵									
	۱	۲	۳	۴	۵	۱	۲	۳	۴	۵	۱	۲	۳	۴	۵	۱	۲	۳	۴	۵	۱	۲	۳	۴	۵					
دوره اول	۱	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۱	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۱	۰	۰	۰	۰	۱	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۱	۰	۰
دوره دوم	۱	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۱	۰	۰	۱	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۱	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۱	۰
دوره سوم	۰	۰	۰	۰	۱	۱	۰	۰	۰	۰	۱	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۱	۰	۰	۰	۰	۱	۰	۰	۰	

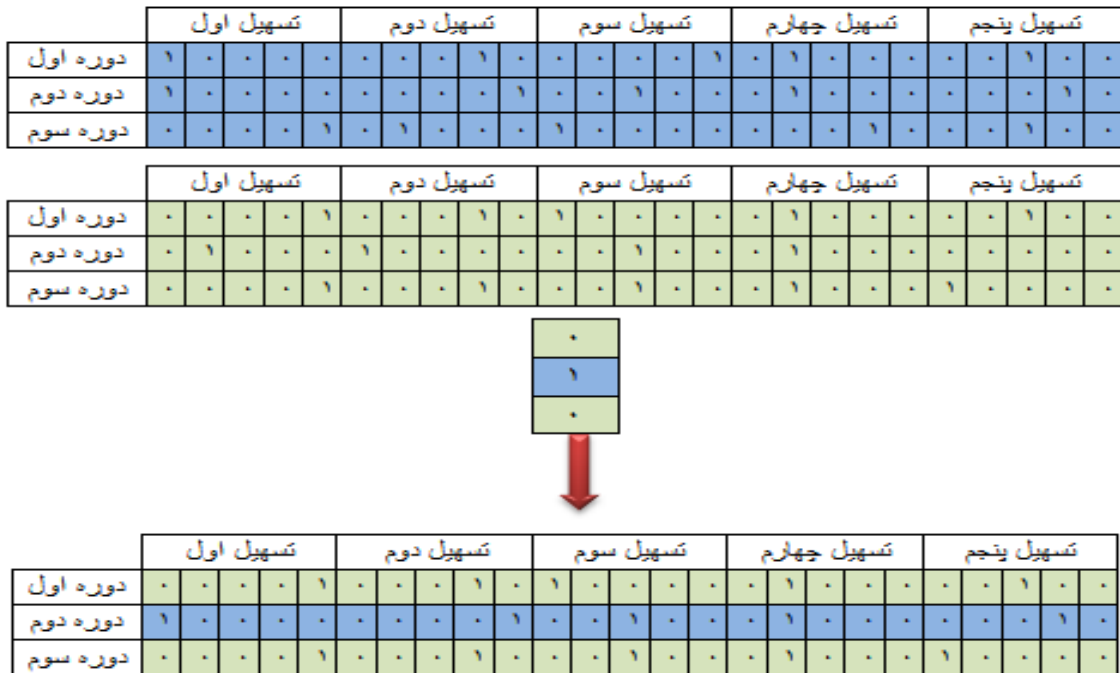
شکل ۱. نمایش یک کروموزوم $N \times T$ بیتی

۳-۱-۳-۴ ساختار رشته‌ها در الگوریتم GA-PSAA

در کروموزوم طراحی شده، در این نوشتار از کدگذاری دو دویی استفاده شده است. هر سطر نشان‌دهنده یک دوره‌ی زمانی است و هر بیت یکی از دو مقدار صفر و یک را می‌پذیرد که عدد یک، نشان‌دهنده قرارگیری تسهیل مورد نظر در موقعیت بیت مورد نظر است؛ بنابراین برای معرفی یک طرح چیدمان با ۵ تسهیل در ۳ دوره نیازمند یک رشته $3 \times 5 = 15$ بیتی هستیم که در شکل (۱) نمایش داده شده است. به عنوان مثال کروموزوم بالا نشان‌دهنده‌ی الگوی چیدمان در سه دوره است. که در دوره‌ی اول، تسهیل شماره یک در موقعیت یک، تسهیل شماره دو در موقعیت چهار، تسهیل شماره سه در موقعیت پنج، تسهیل شماره چهار در موقعیت دو و تسهیل شماره پنج در موقعیت سه قرار گرفته است. مدلی که در بخش قبل ارائه شد تلاش می‌کند هزینه زنجیره تامین را حداقل نماید ولی با این حال پس از تحقق تقاضای بازار و در جهان واقعی، مقدار واقعی هزینه‌ها می‌تواند بسیار متفاوت از ارزش تابع هدف شود. برای کاهش میزان این اختلاف، در این بخش مدل استوار مساله ارائه می‌شود.

۳-۲-۴ عملگر تقاطع

عملگر اصلی جهت تولید کروموزوم‌های جدید در الگوریتم ژنتیک، عملگر تقاطع می‌باشد. این عملگر مشابه همتای خودش در طبیعت افراد جدیدی تولید می‌نماید، که اجزای (ژن‌های) آن از والدینش تشکیل می‌گردد. این عملگر بر روی یک جفت از کروموزوم‌ها عمل نموده، می‌تواند به صورت تک نقطه‌ای، چند نقطه‌ای یکنواخت باشد. در الگوریتم پیشنهادی، از تقاطع یکنواخت استفاده شده است. یک بردار تصادفی (بردار مرجع) از ارقام صفر و یک به طول تعداد دوره‌های زمانی ایجاد می‌شود و چگونگی ترکیب والدین و ایجاد فرزندان توسط بردار مرجع تعیین می‌شود. هر خانه از بردار مرجع نشان‌دهنده چگونگی الگوپذیری فرزند از والدین است، به این ترتیب که اگر یک باشد، فرزند مانند والد اول (پدر) رفتار می‌کند و اگر صفر باشد، فرزند مانند والد دوم (مادر) رفتار می‌کند (شکل (۲)).



شکل ۲. عملگر تقاطع

۴-۳-۳ عملگر جهش تطبیقی در GA-PSAA

در سیر تکاملی طبیعی، جهش، یک فرایند تصادفی است که در آن محتوای یک ژن با ژن دیگر جهت تولید یک ساختار ژنتیکی جدید جایگزین می‌گردد. در الگوریتم ژنتیک، جهش به طور تصادفی با احتمال کم (معمولاً بین ۰/۰۰۱ و ۰/۰۱) انجام شده، عناصر را در کروموزوم تغییر می‌دهد. نقش جهش اغلب به عنوان تضمینی است برای آن که تنوع کروموزوم‌ها در طی فرایند جستجو حفظ شود. وقتی که جمعیت به سمت جواب خاصی همگرا می‌شود، احتمال جهش باید زیاد شده تا از این عمل جلوگیری نماید و بالعکس وقتی جمعیت دارای جواب‌های غیر یکسان است باید احتمال جهش کم شود؛ بنابراین احتمال جهش، تابع معکوسی از تعداد جواب‌های غیر یکسان جمعیت است؛ بنابراین جهش در جمعیت‌ها باید تا حد ممکن منطقی و هوشمند باشد. در نتیجه ما از یک عملگر جهش تطبیقی استفاده کردیم که در آن جهش فقط زمانی اعمال می‌شود که میزان شباهت کروموزوم‌ها در هر جمعیت به حد خاصی برسد. ضریب شباهت بین دو کروموزوم از طریق رابطه‌ی زیر محاسبه می‌شود:

$$SC_{ab} = \frac{\sum_{i=1}^N \sum_{t=1}^T \partial(X_{ita}, X_{itb})}{N \times T} \quad (9)$$

که در آن X_{ita} و X_{itb} موقعیت تسهیل i در دوره t در کروموزوم a و b می‌باشد. میزان بین دو بیت X_{ita} و X_{itb} از رابطه زیر محاسبه می‌شود:

$$\partial(X_{ita}, X_{itb}) = \begin{cases} 1 & \text{if } X_{ita} = X_{itb} \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases} \quad (10)$$

متوسط ضریب شباهت بین کروموزوم‌های یک جمعیت از طریق رابطه زیر تعیین می‌شود:

$$\overline{SC} = \frac{\sum_{a=1}^{N-1} \sum_{b=a+1}^N SC_{ab}}{\binom{N}{2}} \quad (11)$$

در نتیجه در هر نسل، فقط در صورت برقرار بودن شرط $\overline{SC} \geq \gamma$ عملگر جهش می‌تواند بر روی کروموزوم‌ها اعمال شود. γ مقداری بین صفر و یک است که برطبق آزمایش‌های از پیش طراحی شده به دست می‌آید. برای اعمال جهش بر روی کروموزوم‌ها (در صورت برقرار بودن شرایط ابتدایی) از گام‌های زیر پیروی می‌کنیم:

- اولین کروموزوم موجود در جمعیت انتخاب می‌شود.
- یک عدد تصادفی حقیقی در فاصله ی صفر و یک تولید می‌نماییم (r). اگر $r < P_m$ باشد کروموزوم مورد نظر تحت عملگر جهش قرار می‌گیرد. برای اعمال جهش، ابتدا یک دوره ی زمانی انتخاب شده و سپس موقعیت تسهیلات در دوره ی زمانی مورد نظر به شکل کاملاً تصادفی تعیین می‌شود. در شکل (۳)، دوره ی زمانی اول به تصادف انتخاب شده و موقعیت تسهیلات در دوره اول به طور تصادفی با هم جابه‌جا شده است که در نتیجه آن طرح چیدمان مربوط به دوره اول کاملاً متحول خواهد شد.

	تسهیل اول					تسهیل دوم					تسهیل سوم					تسهیل چهارم					تسهیل پنجم				
دوره اول	۱	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۱	۰	۰	۰	۰	۰	۱	۰	۱	۰	۰	۰	۰	۰	۱	۰	۰
دوره دوم	۱	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۱	۰	۰	۱	۰	۰	۰	۱	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۱	۰
دوره سوم	۰	۰	۰	۰	۱	۰	۱	۰	۰	۰	۱	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۱	۰	۰	۰	۰	۱	۰	۰



	تسهیل اول					تسهیل دوم					تسهیل سوم					تسهیل چهارم					تسهیل پنجم				
دوره اول	۰	۰	۰	۰	۱	۰	۰	۱	۰	۰	۱	۰	۰	۰	۰	۰	۱	۰	۰	۰	۰	۱	۰	۰	۰
دوره دوم	۱	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۱	۰	۰	۱	۰	۰	۰	۱	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۱	۰
دوره سوم	۰	۰	۰	۰	۱	۰	۱	۰	۰	۰	۱	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۱	۰	۰	۰	۰	۱	۰	۰

شکل ۳. چگونگی عملکرد اپراتور جهش

۴-۳-۴ مکانیزم تولید جواب همسایگی

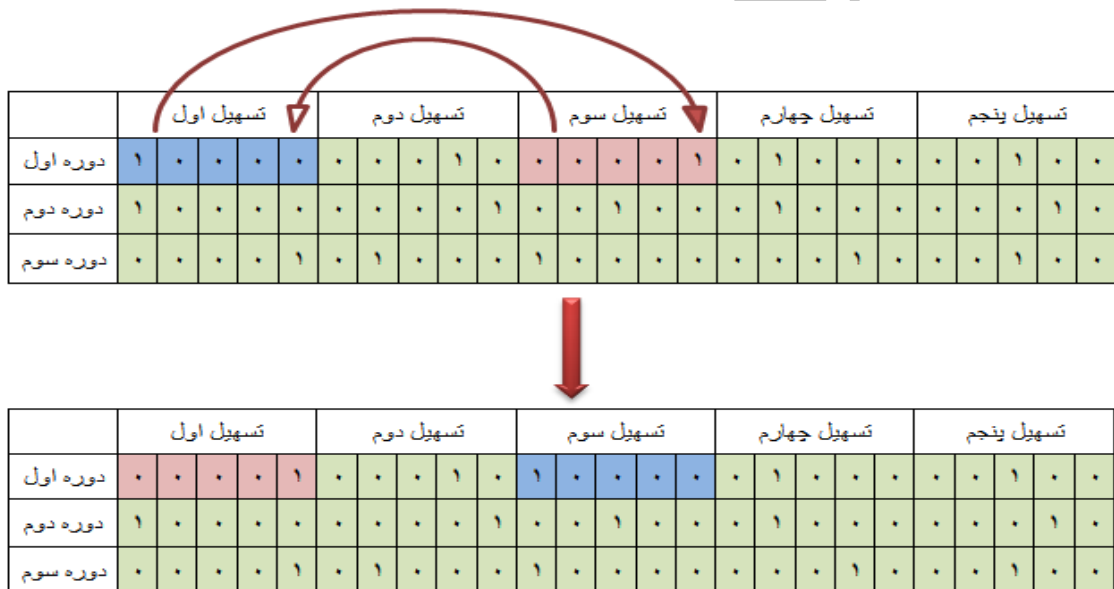
یکی از موارد مهم در الگوریتم شبیه‌ساز تبرید موازی، نحوه ی ایجاد جواب همسایگی می‌باشد. این جواب باید دارای دو خصیصه مهم ذیل باشد:

- به صورت تصادفی انتخاب شود.
- به نحوی از روی جواب قبلی، به دست آید.

بدین منظور ابتدا دو تسهیل و یك دوره‌ی زمانی، انتخاب شده، سپس موقعیت تسهیلات انتخابی در دوره‌ی زمانی مورد نظر با هم تعویض می‌شود. در شكل (۴)، دوره‌ی زمانی اول به تصادف انتخاب شده و موقعیت تسهیلات اول و سوم با هم جابه‌جا شده است.

۴-۳-۵ شرط توقف

شرط توقف در حلقه خارجی (الگوریتم ژنتیک) و حلقه داخلی (الگوریتم شبیه‌ساز تبرید موازی) الگوریتم پیشنهادی به‌قرار زیر است. الگوریتم ژنتیک بدون هیچ محدودیتی به تکامل خود ادامه می‌دهد، تا هنگامی که بهترین کروموزوم به‌دست آمده در ۱۰۰ نسل متوالی یکسان باشد و بهبودی در آن مشاهده نشود. همچنین در هر تکرار، الگوریتم شبیه‌ساز تبرید موازی، تا هنگامی که احتمال پذیرش جواب‌های غیر بهبود دهنده برابر صفر (صفر حدی) بشود تکرار می‌شود، از آن پس هنگامی که کیفیت جواب‌های به‌دست آمده در ۱۰۰ تکرار متوالی تغییر نکند، الگوریتم متوقف می‌شود.



شكل ۴. چگونگی ایجاد ساختار همسایگی در الگوریتم شبیه‌ساز تبرید موازی

۵ تنظیم پارامتر و نتایج محاسباتی

۵-۱ تنظیم پارامترها

یکی از روش‌های بسیار موثر در طراحی آزمایش، روش تاگوچی است. در این روش از نسبت هشدار به اغتشاش برای تعیین بهترین ترکیب آزمایش استفاده می‌شود. با توجه به هدف آزمایش‌ها، از معادله نسبت هشدار به اغتشاش (S/N) هرچه کم‌تر - بهتر، استفاده شد:

$$\left(\frac{S}{N}\right) = -10 \log \left(\frac{1}{n} \sum_i (y_i)^2 \right) \quad (12)$$

که n و y_i به ترتیب معرف تعداد آزمایش‌ها و مقدار پاسخ مورد نظر فرآیند در آزمایش i ام می‌باشد.

در تحقیق حاضر نیز برای یافتن شرایط بهینه‌ی الگوریتم GA_PSAA، شش عامل نرخ تقاطع، نرخ جهش، دمای اولیه، نرخ کاهش دما و تعداد جواب‌های اولیه برای شروع کار الگوریتم SA و نرخ جهش تطبیقی γ ، مورد بررسی قرار می‌گیرد. همچنین تعداد جمعیت اولیه و حداکثر تکرار نیز به‌عنوان عامل هفتم و به‌صورت زوج مرتب در نظر گرفته شده است. عوامل مذکور در چهار سطح مورد بررسی قرار گرفتند. هر آزمایش به تعداد ده بار تکرار شد و سطوح بهینه‌ی آن‌ها در جدول (۲) آمده است.

جدول ۲. سطوح بهینه پارامترهای الگوریتم

عوامل	سطح بهینه
نرخ تقاطع	۰/۸
نرخ جهش	۰/۱۵
لاندا (γ)	۰/۹۵
دمای اولیه	۱۰۰۰
نرخ کاهش دما	۰/۹۸۵
تعداد جواب‌های اولیه SA	۵
حداکثر تکرار - جمعیت اولیه	(۵۰۰، ۵۰)

۵-۲ ارزیابی عملکرد الگوریتم ترکیبی ژنتیک - شبیه‌سازی تبرید موازی برای حل مساله DFLPBC

تمامی محاسبات توسط یک PC با چهار گیگابایت RAM و پردازشگر Core i5, 2 duo (2.2 GHz) انجام شده و برای تنظیم پارامترهای الگوریتم نیز از نرم افزار Minitab16 استفاده شده است. برای ارزیابی الگوریتم پیشنهادی، مسایل به‌دست آمده از چنگ و بالاکریشن [۱۰] که شامل داده‌هایی برای مسایلی با ۶، ۱۵ و ۳۰ تسهیل در افق زمانی ۵ و ۱۰ دوره‌ای است، مورد بررسی قرار داده، نتایج به‌دست آمده را با ساهین و همکاران [۲۰] و نیز بایکاسگلو [۱۸] مقایسه می‌کنیم. چگونگی تخصیص بودجه به هر دوره مانند ساهین و همکاران [۲۰] است. در این تحقیق، برای ارزیابی الگوریتم‌ها از معیار درصد انحراف نسبی (RPD) استفاده می‌شود. RPD بر طبق فرمول زیر محاسبه می‌شود:

$$RPD_{ij} = \frac{Alg_{sol}(ij) - \min_{sol}(j)}{\min_{sol}(j)} \quad (13)$$

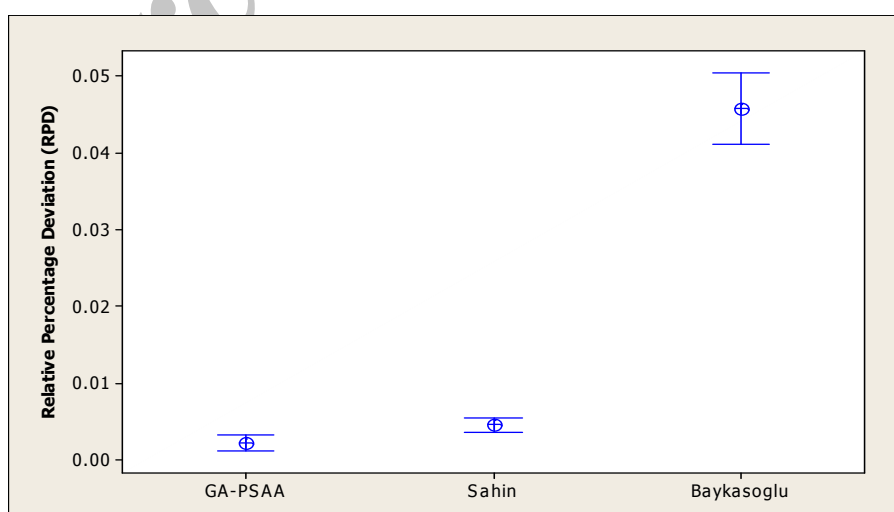
در معادله بالا i شماره الگوریتم و j شماره مساله و $\min_{sol}(j)$ بهترین جواب به‌دست آمده در مساله j است. جدول ۳ متوسط درصد انحراف نسبی را در هر سایز از مساله نمایش می‌دهد. مقدار RPD نشان می‌دهد که جواب‌ها در هر الگوریتم تا چه اندازه از بهترین جواب به دست آمده فاصله دارند. با توجه به زیاد بودن این فاصله در الگوریتم ارایه شده توسط بایکاسگلو می‌توان گفت که الگوریتم بایکاسگلو جواب‌های بسیار ضعیفی

تولید می کند و نیاز به بررسی عمیق تر این الگوریتم وجود ندارد. در حالی که الگوریتم های ساهین و GA-PSAA، جواب های بسیار بهتری تولید می کنند و بنابراین الگوریتم های کاراتری هستند.

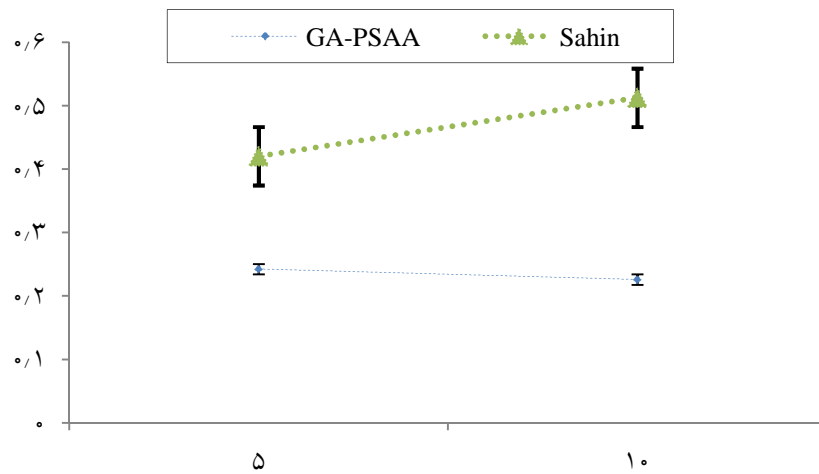
جدول ۳. متوسط درصد انحراف نسبی به ازای تعداد تسهیلات و دوره های زمانی

T	N	الگوریتم ها		
		GA-PSAA	سahین	بایکاسگلو
۵	۶	۰/۵۲۴۵	۱/۳۰۵۱	۰/۱۶۶۱
	۱۵	۰/۱۴۰۷	۶/۳۱۷۶	۰/۳۹۱۶
	۳۰	۰/۰۶۲	۵/۶۲۹۵	۰/۷۰۳۴
۱۰	۶	۰/۴۷۴۷	۱/۸۱۸۵	۰/۵۲۲۷
	۱۵	۰/۰۳۳۷	۶/۹۹۹۷	۰/۲۶۴
	۳۰	۰/۱۶۹۴	۵/۳۸۳۴	۰/۷۵۰۸
Average		۰/۲۳۴۱۶۷	۴/۵۷۵۶۳۳	۰/۴۶۶۴۳۳

همچنین براساس فاصله اطمینان ۹۵ درصدی برحسب معیار درصد انحراف نسبی که در شکل (۵) نمایش داده شده است، الگوریتم ارایه شده توسط بایکاسگلو هم از نظر معیار میانگین و هم از نظر معیار انحراف استاندارد، در شرایط بسیار بدتری نسبت به الگوریتم های ساهین و GA-PSAA قرار دارد که این خود دلیلی بر لزوم حذف این الگوریتم در مقایسات آتی است. برای ارزیابی الگوریتم های GA-PSAA و ساهین در دوره های زمانی مختلف، میانگین و فاصله اطمینان درصد انحراف نسبی آن ها بر حسب تعداد دوره های زمانی و تعداد تسهیلات محاسبه شده است (شکل های (۶ و ۷)).

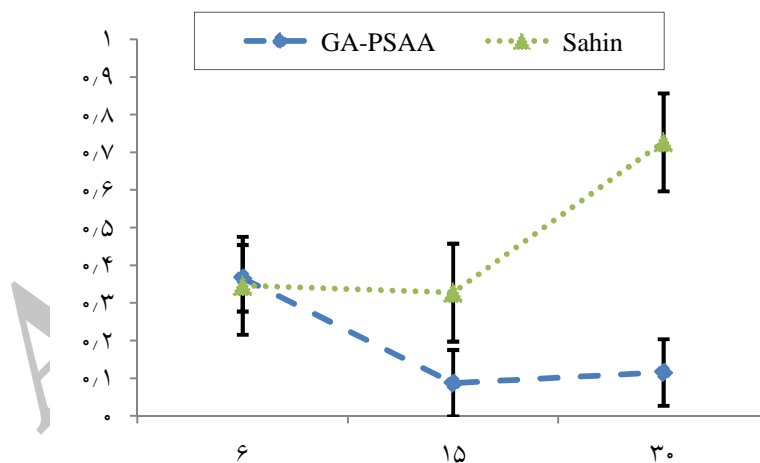


شکل ۵. فاصله اطمینان ۹۵ درصدی برای درصد انحراف نسبی



شکل ۶. رفتار الگوریتم‌ها بر حسب شاخص RPD در تعداد دوره‌های زمانی متفاوت

همان‌طور که در شکل (۶) نشان داده شده است الگوریتم GA-PSAA عملکرد پایدارتری را نسبت به ساهین داشته است. به طوری که با افزایش تعداد دوره‌ها، کارایی الگوریتم پیشنهادی بیش‌تر آشکار می‌شود و این نشان می‌دهد که الگوریتم پیشنهادی عملکرد قابل قبول‌تری در مسایل با ابعاد وسیع دارد.



شکل ۷. رفتار الگوریتم‌ها بر حسب شاخص RPD در تعداد تسهیلات متفاوت

نتایج به دست آمده از شکل (۷) نشان می‌دهد که عملکرد الگوریتم‌ها هنگامی که تعداد تسهیلات برابر ۶ می‌باشد، تفاوت معناداری ندارد، اما با افزایش تعداد تسهیلات به ویژه برای $N=30$ کارایی الگوریتم پیشنهادی بهتر خواهد شد؛ بنابراین می‌توان امیدوار بود که برای مسایل واقعی که ممکن است بسیار بزرگ‌تر باشد، الگوریتم GA-PSAA کارا تر خواهد بود. برای مقایسه‌ی آماری نتایج به دست آمده از الگوریتم‌ها، از آزمون آماری T استفاده

می شود. فرض صفر در آزمون T بیان می کند که میانگین درصد انحراف نسبی دو الگوریتم هیچ تفاوت معنی داری از نظر آماری ندارد.

$$H_0: \mu_1 = \mu_2$$

$$H_1: \mu_1 < \mu_2$$

μ_1 و μ_2 به ترتیب میانگین درصد انحراف نسبی الگوریتم GA-PSAA و ساهین است. نتایج به دست آمده از آزمون آماری T در جدول (۳) آمده است.

آزمون آماری T بر اساس ۹۵ درصد بازه اطمینان، نشان دهنده اختلاف معنی دار، بین میانگین های دو جامعه است. به عبارت دیگر بر طبق آماره ی T و P-value به این نتیجه می رسیم که میانگین درصد انحراف نسبی الگوریتم ها با هم برابر نیست و با توجه به رد شدن فرض صفر می توان بیان کرد که میانگین درصد انحراف نسبی در الگوریتم GA-PSAA کم تر است که این خود دلیلی بر بهتر بودن الگوریتم پیشنهادی از لحاظ کیفیت جواب است.

نتیجه گیری و پیشنهاد تحقیقات آتی

مساله چیدمان پویای تجهیزات با در نظر گرفتن محدودیت بودجه، یکی از مسایل پر کاربرد در دنیای واقعی است که تاکنون تحقیقات کمی روی آن صورت گرفته است. در این تحقیق، یک الگوریتم فراابتکاری موثر برای مساله چیدمان پویای تجهیزات با محدودیت بودجه، توسعه و مورد آزمون قرار گرفت. برای مقایسه ی الگوریتم پیشنهادی با سایر الگوریتم های موجود، ابتدا یک مرحله غربالگری انجام شد تا الگوریتم هایی انتخاب شوند که توانایی رقابت با هم را دارند، سپس توسط آزمون های آماری و معیار درصد انحراف نسبی یک مقایسه ی جامع بر روی الگوریتم های انتخاب شده انجام شد. نتایج به دست آمده حاکی از آن بود که الگوریتم پیشنهادی با بهره گرفتن از مزایای خاص الگوریتم ژنتیک و شبیه سازی تبرید توانسته است کیفیت جواب هایی را که تاکنون توسط محققین قبلی ارایه شده است بهبود بخشد. نکته ی آخر این که این تحقیق مستقیماً سایت های تولیدی و به عبارتی چیدمان ماشین آلات تولیدی در کارخانجات صنعتی را مورد توجه قرار می دهد؛ اما به علت کلیت تحقیق می توان از نتایج آن برای سایر چیدمان ها مخصوصاً چیدمان های دفتری بهره برد. جهت تحقیقات آتی ملاحظات ذیل پیشنهاد می شود:

- ✓ در نظر گرفتن وسایل حمل و نقل و هزینه های ثابت و متغیر آن ها.
- ✓ در نظر گرفتن ارزش زمانی پول در دوره مختلف و همچنین مساله فازی بودن هزینه ها.
- ✓ عملکرد الگوریتم پیشنهادی می تواند بر روی مسایلی که از نظر محاسباتی پیچیده هستند مورد بررسی قرار گیرد.
- ✓ حل مساله DFLPBC در حالت چند هدفه (اهداف مورد نظر در مسایل جایابی در فصل اول بیان شده است).
- ✓ متغیر و نابرابر در نظر گرفتن اندازه تسهیلات و حل مساله با استفاده از الگوریتم پیشنهادی.

منابع

- [۵] وینچه عبدالله، ه.، قاسمی، ا.م.، (۱۳۸۸). یک مدل بهینه‌سازی وزین غیر خطی جهت رتبه‌بندی مدل‌های مختلف چیدمان در مساله طراحی چیدمان تسهیلات. مجله تحقیق در عملیات در کاربردهای آن، ۶ (۲۳)، ۶۰-۵۱.
- [1] Tompkins, J. A., White, J. A., Bozer, Y. A., Frazelle, E. H., Tanchoco, J. M. A., Trevino, J., (1996) Facilities Planning, NY: John Wiley & Sons, Inc.
- [2] Francis, R. L., McGinnis Jr., L. F., White, J. A., (1992). Facility Layout and Location: An Analytical Approach. Englewood Cliffs, NJ: Prentice-Hall.
- [3] Ben jaafar, S., Sheikhzadeh, M., (2000). Design of flexible plant layouts. IIE Transactions, 32, 309–322.
- [4] Rosenblatt, M. J., (1986). The dynamics of plant layout. Management Science, 32(1), 76–86.
- [6] Balakrishnan, J., Cheng, C. H., (2000). An improved pairwise exchange for the dynamic plant layout problem. International Journal of Production Research, Vol. 38, No. 13, pp. 3067-3077.
- [7] Ballou, R. H., (1967). Improving the physical layout of merchandise in warehouses. Journal of Marketing 31(3), 60-64.
- [8] Lacksonen, T. A., Ensore, E. E., (1993). Quadratic assignment algorithms for the dynamic layout problem. International Journal of Production Research, 31(3), 503–17.
- [9] Urban, T. L., (1993). A heuristic for the dynamic facility layout problem. IIE Transactions, 25(4), 57–63.
- [10] Balakrishnan, J., Cheng, C. H., (2000). Genetic search and the dynamic layout problem. Computers and Operations Research, 27(6), 587–593.
- [11] Conway, D. G., Venkataramanan, M. A., (1994). Genetic search and the dynamic facility layout problem. Computers and Operations Research, 21(8), 955– 960.
- [12] Chang, M., Sugiyama, M., Ohkura, K., Ueda, K., (2002) .A coevolutionary genetic algorithm approach to the dynamic facility layout problem,' Proceedings of 2002 Japan-USA Symposium on Flexible Automation (2002 JUSFA), 93-96.
- [13] Dunker, T., Radons, G., Westkamper, E., (2005). Combining evolutionary computation and dynamic programming for solving a dynamic facility layout problem. European Journal of Operational Research, 165(1), 55–69.
- [14] Kaku, B. K., Mazzola, J. B., (1997). A tabu search heuristic for the dynamic plant layout problem. INFORMS Journal on Computing, 9(4), 374–84.
- [15] Baykasoglu, A., Gindy, N. N. Z., (2001). A simulated annealing algorithm for dynamic facility layout problem. Computers and Operations Research, 28(14), 1403–1426.
- [16] McKendall, A. R., Shang, J., Kuppusamy, S., (2006). Simulated annealing heuristics for the dynamic facility layout problem. Computers and Operations Research, 33 (8), 2431–2444.
- [17] Erel, J.B., Ghosh, J., Simon, J. T., (2003). New heuristic for the dynamic layout problem. Journal of the Operational Research Society, 54, 1275–82.
- [18] Baykasoglu, A., Dereli, T., Sabuncu, I., (2006). An ant colony algorithm for solving budget constrained and unconstrained dynamic facility layout problems. Omega, 34(4), 385–396.
- [19] Balakrishnan, J., Jacobs, F. R., Venkataramanan, M. A., (1992). Solutions for the constrained dynamic facility layout problem. European Journal of Operational Research, 57(2), 280–286.
- [20] Sahin, R., Ertogral, K., Turkbey, O., (2010). A simulated annealing heuristic for the dynamic facility layout problem with budget constraint. Computers & Industrial Engineering, 59, 308-313.
- [21] Garey, M. R., Johnson, D. S., (1979). Computers and Intractability: A Guide to the Theory of NP-completeness, Freeman & Co., San Francisco.