

مسئله جایابی پوششی با در نظر گرفتن تراکم مشتریان و تقاضای از دست رفته با روش حل الگوریتم ژنتیک

حسن شوندی*
مهدی مردانه خامنه**

چکیده

در شبکه‌های خدمات‌رسانی یا شبکه‌های توزیع محصولات، هر گره بیانگر یک ناحیه تقاضا است و میزان تقاضا برای آنها برآورد می‌شود. یال‌های شبکه نیز بیانگر راه‌های ارتباطی بین گره‌هاست که معمولا با فاصله بین دو گره یا زمان مسافرت بین آنها همراه است. در مسائل جایابی پوششی، هدف جایابی تعدادی خدمت‌دهنده در شبکه است به گونه‌ای که تقاضای مشتریان در شبکه تحت پوشش حداکثری خدمت‌دهنده‌ها قرار گیرد و معیار مورد نظر بهینه شود. در این مقاله، یک مدل جایابی با ساختار احتمالی که احتمال مراجعه تقاضا از یک گره به خدمت‌دهنده‌ها با توجه به فاصله آنها برآورد می‌شود توسعه می‌یابد. همچنین در مدل ارائه شده با فرض رقابتی بودن بازار بحث فروش از دست رفته در نظر گرفته شده است و با توجه به این موضوع هدف مدل حداقل کردن هزینه از دست دادن تقاضاها یا حداکثر کردن سود حاصل از پاسخگویی به این تقاضاهاست. بعد از ارائه مدل، یک الگوریتم ژنتیک برای حل مدل ارائه می‌شود. علاوه بر این از بحث طراحی آزمایشات و متدولوژی سطح پاسخ برای تنظیم پارامترهای الگوریتم ژنتیک استفاده می‌شود تا عملکرد الگوریتم ارتقاء یابد. نتایج محاسباتی نشان‌دهنده کارایی بسیار خوب الگوریتم ژنتیک ارائه شده است.

کلمات کلیدی: جایابی، نظریه صف، الگوریتم ژنتیک، تقاضای از دست رفته.

* استادیار دانشکده مهندسی صنایع، دانشگاه صنعتی شریف تهران، ایران (مسئول مکاتبات) E.Mail: shavandi@sharif.edu
** کارشناس ارشد مهندسی صنایع دانشگاه آزاد قزوین، ایران

مقدمه

امروزه اتخاذ تصمیمات مربوط به بحث جایابی در همه سطوح سازمان‌ها و شرکت‌ها و در تمام زمینه‌های اقتصادی، فرهنگی، اجتماعی، بهداشتی، نظامی و.... به طور تکراری و همیشگی وجود دارد. این خود یکی از دلایل و توجهات قوی برای تلاش‌های بسیار پژوهشگران جهت رسیدن به مدل‌های مناسب و کاربردی جایابی است. هدف اصلی در مسائل جایابی، تعیین مکان بهینه تسهیلات است، به طوری که هزینه کل را کمینه کند.

نظریه جایابی، تحقیقات زیادی را از سال ۱۹۶۰ به خود جلب کرد، به طوری که براندیو و چیو [۵] در سال ۱۹۸۹، ۵۰ نوع مسئله جانمایی را معرفی و روابط بین آنها را مورد بررسی قرار دادند و داسکین [۶] در سال ۱۹۹۵ روی جزئیات این مدل‌ها بحث کرده‌اند.

یکی از مدل‌های معروف جایابی، مدل جایابی حداکثر پوشش^۱ است. در این مدل تعداد مشخصی خدمت‌دهنده به گونه‌ای باید در شبکه جایابی شوند که پوشش گره‌های تقاضا حداکثر شود. هر گره‌ای که فاصله آن تا خدمت‌دهنده کمتر از شعاع پوشش استاندارد باشد، در مجموعه گره‌های قابل پوشش آن خدمت‌دهنده قرار می‌گیرد. همچنین هر گره می‌تواند تحت پوشش یک خدمت‌دهنده قرار گیرد. بعدها این مدل با در نظر گرفتن شرایط مختلف مانند ساختار احتمالی و نظریه صف توسعه یافت. اولین مدل احتمالی جایابی حداکثر پوشش مورد انتظار^۲ توسط داسکین در سال ۱۹۸۳ ارائه شد. در این مدل هدف ماکزیمم کردن پوشش مورد انتظار، با در نظر گرفتن احتمال مشغول بودن مراکز خدمت‌دهی به علت تقاضای زیاد بود. هوگان و روله [۱۰] در سال ۱۹۸۶ یک نسخه احتمالی دیگر از مدل جایابی حداکثر پوشش به نام مدل جایابی حداکثر دسترسی^۳ ارائه کردند. در این مدل تلاش شد تا تعداد محدودی مرکز خدمت‌دهی طوری جایابی شود که جمعیت مورد پوشش حداکثر شده و تضمین شود که هر تقاضا، یک مرکز خدمت‌دهی را با احتمال α در

1- Maximum Covering Location Problem (MCLP)

2- Maximum Expected Covering Location Problem (MEXCLP)

3 - Maximum Available Location Problem (MALP)

فاصله پوشش خود قرار دهد. هر دو مدل جایابی حداکثر پوشش مورد انتظار و حداکثر دسترسی از یک سری فرضیات ساده کننده استفاده می کنند به طوری که محققان بعدی، در تحقیقات خود سعی در آزاد کردن این فرضیات داشتند. روله و هوگان [۱۹] در سال ۱۹۸۹ دو نوع مختلف از مدل جایابی حداکثر دسترسی با نامهای مدل جایابی حداکثر دسترسی (۱) و مدل جایابی حداکثر دسترسی (۲) تعریف کردند، که در مدل (۱) احتمال مشغول بودن مراکز خدمت دهی یکسان ولی در مدل (۲) احتمال مشغول بودن مراکز خدمت دهی به منطقه احداث آن بستگی داشت.

ماریانف و همکارانش [۱۴] در سال ۲۰۰۷ با استفاده از نظریه صف مدل جایابی ارائه دادند که در آن اولویت مشتری برای انتخاب خدمت دهنده ها فاصله و زمان انتظار بود. روله و همکارانش [۲۰] در سال ۲۰۰۷ مدلی ارائه کردند که هدف این مدل حداقل کردن فروش از دست رفته یک کارخانه در رقابت با دیگر رقبا بود در حالتی که این کارخانه به علت اوضاع نامناسب بازار مجبور بود مراکز توزیع خود را کم کند. برمن و همکارانش [۳] در سال ۲۰۰۶ مدلی ارائه کردند که در آن مشتری وقتی به یک خدمت دهنده مراجعه می کرد و ظرفیت خدمت دهی پر بود جهت دریافت خدمت به نزدیک ترین خدمت دهنده بعدی مراجعه می کرد و اگر همه ظرفیت ها تکمیل بود فروش از دست رفته پیش می آمد و هدف مدل حداقل کردن تعداد فروش های از دست رفته بود. گرلیمینس و همکارانش [۹] سال ۲۰۰۹ یک مدل جایابی برای استقرار مراکز اورژانس با در نظر گرفتن حالت سه بعدی و حالتی که در زمان مراجعه تقاضا مرکز سرویس دهی در دسترس نباشد ارائه دادند در این مدل میزان سرویس دهی در مراکز مختلف یکی نیست و با توجه به نوع حوادث هر منطقه مختلف است. میچل و همکارانش [۱۵] در سال ۲۰۰۹ یک مدل جایابی با سرویس دهی نامحدود در یک محیط احتمالی با چند فاکتور ریسک ارائه دادند که باعث شد تقاضای هر ناحیه تصادفی باشد و با نواحی دیگر مرتبط باشد. برالدی و برونی [۲] در سال ۲۰۰۹ یک مدل احتمالی و یک روش حل برای سیستم های اورژانس متراکم ارائه دادند، آنها مفهوم عدم اطمینان در این مدل را بوسیله یک الگوی برنامه ریزی جدید که بر پایه محدودیت های احتمالی با ساختار دو مرحله ای

قدیمی بود، حل کردند. اسپچمیر و دوارنر [22] در سال ۲۰۱۰ برای مدل جایابی مراکز اورژانس مدلی چند زمانه ارائه دادند که در آن مدت، زمان پیموده شده بوسیله آمبولانس در مناطق مختلف متغیر بود، در این مدل مکان آمبولانس طوری تعیین شد که از یک منطقه، پوشش استاندارد را به طور قطعی پشتیبانی کند.

توسعه مدل احتمالی جایابی با در نظر گرفتن صف و فروش از دست رفته

مدل ارائه شده، یک مدل جایابی گسسته است که نقاط تقاضا از معیار فاصله، جهت مراجعه به مراکز خدمت‌دهی استفاده می‌کنند و فرض بر این است که هر تقاضا به مرکز خدمت‌دهی با احتمالی که، تابعی از فاصله آن تا مرکز خدمت‌دهی است مراجعه می‌کند.

در این مدل فرض شده که در هر نقطه امکان استقرار تنها یک خدمت‌دهنده وجود دارد. و اگر یک متقاضی به مرکز خدمت‌دهی مراجعه کند و آن مرکز مشغول خدمت‌دهی به متقاضیان دیگر باشد و طول صف در این مرکز از یک حدی بیشتر باشد، این تقاضا با احتمال α منتظر دریافت خدمت می‌ماند و با احتمال $(1-\alpha)$ تقاضا از دست می‌رود. پس با توجه به این فرض، هدف مدل، حداقل کردن هزینه تقاضاهای از دست رفته یا حداکثر کردن سود حاصل از پوشش تقاضاها است. همچنین با توجه به محدودیت بودجه، تنها محدودیت مدل تعداد مراکز خدمت‌دهی قابل احداث است. همان طور که عنوان شد در این مدل امکان از دست رفتن تقاضا وجود دارد. مثالی که برای این مدل می‌توان در نظر گرفت، بازارهای رقابتی است که در آن تأمین‌کننده و مشتری در آن فعالیت می‌کنند و مشتری‌ها در مراجعه به تأمین‌کننده در برخی موارد که کالا در انحصار تأمین‌کننده خاصی باشد منتظر می‌ماند و در غیر این صورت جهت تأمین کالای مورد نیاز خود به تأمین‌کننده دیگری مراجعه می‌کند و منتظر تأمین‌کننده خاصی نمی‌ماند. در ادامه بر اساس این فرضیات، مراحل مدل‌سازی مسئله انجام می‌شود.

پارامترها و متغیرهای تصمیم‌گیری

پارامترهای مسئله جهت مدل‌سازی به شرح ذیل تعریف می‌شوند:

n : تعداد نقاط تقاضا.

T : تعداد کل خدمت‌دهنده‌ها.

b : حداکثر طول صف.

φ_i : میزان تقاضای گره

i (پواسان).

μ_j : میزان سرویس‌دهی خدمت‌دهنده j .

d_{ij} : فاصله گره i از خدمت‌دهنده j .

P_{ij} : احتمال مراجعه متقاضی i به مرکز خدمت‌دهی j .

α : احتمال منتظر ماندن متقاضی در صورتی که طول صف بیش از b باشد.

B_{ij} : میزان کسب درآمد از هر واحد تقاضای گره i در صورت مراجعه به مرکز j .

C_{ij} : هزینه فرصت از دست رفته هر واحد تقاضای گره i در صورت عدم مراجعه به

مرکز خدمت‌دهی j .

ρ_j : احتمال اشغال بودن مرکز خدمت‌دهی j .

تنها متغیر تصمیم‌گیری مدل که همان جایابی یا احداث مراکز خدمت است به صورت ذیل تعریف می‌شود:

Y_j : متغیر صفر و یک است که در صورت احداث مرکز خدمت‌دهی در گره j

مقدار یک گرفته و در غیر این صورت مقدار صفر می‌گیرد.

احتمال مراجعه یک تقاضا از نقطه i به گره دلخواه j ، بر اساس تابع لاجیت^[۱۴]،

به شکل ذیل تعریف می‌شود:

$$P_{ij} = \frac{Y_j e^{-d_{ij}}}{\sum_{k \in n} Y_k e^{-d_{ik}}} \quad \forall i, j \in n \quad (1)$$

در رابطه (۱) هرچه مقدار بزرگی داشته باشد، یا به عبارتی دیگر فاصله بین دو

گره i و j زیاد باشد، P_{ij} یا احتمال مراجعه تقاضای گره i به مرکز خدمت‌رسانی j

کوچک‌تر خواهد بود. همچنین در رابطه (۱) احتمال P_{ij} برابر صفر خواهد بود، اگر

1- Logit function

در نقطه تقاضای j مرکز خدمت‌دهی جدید احداث نشود. همچنین با توجه به نحوه تعریف P_{ij} می‌توان به راحتی نشان داد که:

$$\sum_{j \in n} P_{ij} = 1 \quad \forall i \in n \quad (2)$$

پس لزومی ندارد که این رابطه به عنوان محدودیت به مدل اضافه شود.

تابع هدف مدل

همان‌طور که در ابتدای تحقیق عنوان شد، تابع هدف مدل به دنبال حداقل کردن هزینه ناشی از تقاضاهای از دست‌رفته یا حداکثر نمودن سود حاصل از پاسخ به تقاضاها است. با توجه به اینکه تقاضای مراجعه‌کننده به یک مرکز خدمت‌دهی در صورتی که طول صف بیش از b نفر باشد با احتمال α منتظر می‌ماند و با احتمال $(1-\alpha)$ منصرف می‌شود، پس ابتدا باید احتمال اینکه طول صف بیش از b نفر باشد را محاسبه کنیم و با توجه به این احتمال، احتمال از دست رفتن تقاضا محاسبه می‌شود. در هر نقطه تقاضا امکان استقرار حداکثر یک مرکز خدمت‌دهی وجود دارد و با توجه به اینکه میزان تقاضا در گره‌های متقاضی از توزیع پواسون تبعیت کرده و میزان خدمت‌دهی نیز از توزیع نمایی پیروی می‌کند سیستم صف حاکم در هر مرکز خدمت‌دهی $M/M/1$ است، پس احتمال این که در یک مرکز خدمت‌دهی طول صف بیش از b نفر باشد از رابطه ذیل به دست می‌آید:

$$p \left(\text{احتمال اینکه طول صف در مرکز } j \text{ بیش از } b \text{ نفر باشد} \right) = \rho_j^{b+2} \quad (3)$$

که در رابطه بالا ρ_j برابر احتمال مشغول بودن مرکز خدمت‌دهی j یا ضریب بهره‌وری است که (با توجه به $M/M/1$ بودن سیستم صف موجود) از رابطه ذیل به دست می‌آید:

$$\rho_j = \frac{\bar{\varphi}_j}{\mu_j} \quad (4)$$

در رابطه بالا μ_j برابر میزان سرویس‌دهی مرکز j و $\bar{\varphi}_j$ برابر میزان ورود تقاضا به مرکز j است که با توجه به اینکه به ازای هر گره i ، φ_i میزان مراجعه متقاضیان به این گره فرض شده است و متقاضی گره i با احتمال P_{ij} به مرکز خدمت‌دهی j مراجعه می‌کند، پس میزان مراجعه به مرکز خدمت‌دهی j از رابطه زیر به دست خواهد آمد:

$$\bar{\varphi}_j = \sum_i \varphi_i P_{ij} \quad \forall j \in n \quad (5)$$

در نتیجه با توجه به روابط بالا و توضیحات داده شده در ابتدای بخش، احتمال از دست رفتن تقاضا در مرکز j برابر است با:

$$(\rho_j^{b+2} (1 - \alpha)) \quad (6)$$

همان طور که اشاره شد در صورتی که تقاضایی در مرکزی پاسخ داده نشود سیستم دچار هزینه فروش از دست رفته خواهد شد، لذا برای حداقل کردن مجموع هزینه‌های ناشی از دست دادن تقاضاها در کلیه مراکز خدمت‌دهی از تابع هدف زیر استفاده می‌شود:

$$\min \sum_j \left[\left(\sum_i C_{ij} p_{ij} \varphi_i \right) (\rho_j^{b+2} (1 - \alpha)) \right] \quad (7)$$

و اگر تابع هدف در پی حداکثر کردن سود ناشی از پاسخ به کل تقاضاها باشد، داریم:

$$\max \sum_j \left[\left(\sum_i B_{ij} p_{ij} \varphi_i \right) ((1 - \rho_j^{b+2}) + \rho_j^{b+2} \alpha) \right] \quad (8)$$

مدل برنامه‌ریزی ریاضی

مدل برنامه‌ریزی ریاضی مسئله تعریف شده به صورت ذیل به دست می‌آید:

$$\min \sum_j \left[\left(\sum_i C_{ij} p_{ij} \varphi_i \right) (\rho_j^{b+2} (1 - \alpha)) \right] \quad (9)$$

or

$$\max \sum_j \left[\left(\sum_i B_{ij} p_{ij} \varphi_i \right) ((1 - \rho_j^{b+2}) + \rho_j^{b+2} \alpha) \right] \quad (10)$$

s.t.

$$\sum_j Y_j = T \quad (11)$$

$$\rho_j = \frac{\sum_i P_{ij} \varphi_i}{\mu_j} \quad \forall j \in n \quad (12)$$

$$P_{ij} = \frac{Y_j e^{-d_{ij}}}{\sum_{k \in n} Y_k e^{-d_{ik}}} \quad \forall i, j \in n \quad (13)$$

$$Y_j \in \{0, 1\} \quad j \in n \quad (14)$$

محدودیت (۱۱) بیانگر محدودیت تعداد مراکز خدمت‌دهی قابل احداث است.

روش حل مدل

مدل ارائه شده در این مقاله، تعمیمی غیر خطی از مدل ساده و خطی پوشش مجموعه است. گری و جانسون [۸] در سال ۱۹۷۹ ثابت کردند که مدل پوشش مجموعه یک مسئله با پیچیدگی بالا است در نتیجه مدل ارائه شده در این مقاله نیز دارای پیچیدگی بالا است. پس با روش‌های حل کلاسیک نمی‌توان جواب بهینه آن را به دست آورد و لازم است یک روش حل فوق ابتکاری برای آن ارائه شود. با توجه به پیشینه مناسب استفاده از الگوریتم ژنتیک در مسایل جایابی، در این تحقیق نیز از این الگوریتم استفاده می‌شود.

مرور ادبیات کاربرد الگوریتم ژنتیک در مسائل جایابی

الگوریتم ژنتیک یک الگوریتم جستجو برای یافتن جواب‌های نزدیک به بهینه در مسائلی با فضای حل گسترده است. این الگوریتم برای اولین بار روی مسائل جایابی - تخصیص توسط هسیج و گود چایلد [۱۱] در سال ۱۹۸۶ به کار برده شد. گنگ و همکارانش [۷] در سال ۱۹۹۹ از یک ژنتیک برای تخصیص m ماشین به m محل استفاده کردند و مقایسه‌ای بین این الگوریتم و دیگر روش‌های حل زمان‌بر انجام دادند. مورنو و همکارانش [۱۶] در سال ۱۹۹۴ ژنتیک را برای مسائل p -median به کار بردند. کراتیکا و همکارانش [۱۳] در سال ۲۰۰۱ یک ژنتیک برای یک مثال ساده جایابی کارخانه به کار بردند و بزکایا و همکارانش [۴] یک ژنتیک کارا برای مسائل p -median توسعه دادند و ثابت کردند که این الگوریتم نسبت به دیگر الگوریتم‌های ارائه شده کارایی بیشتری دارد. جارامیلو و همکارانش [۱۲] در سال ۲۰۰۲ مقایسه‌ای از عملکرد ژنتیک روی انواع مسائل مختلف جایابی داشتند. ایتوگ و سایدام [۱] یک ژنتیک ترکیبی را برای مسائل جایابی حداکثر پوشش مورد انتظار با استفاده از الگوریتم تقریبی هایپرکوب توسعه دادند. همچنین یک مقایسه بین ژنتیک بکاررفته روی مسائل جایابی حداکثر پوشش مورد انتظار و دیگر

1- Set Covering
2- Np-hard
3- hypercube

روش‌های و الگوریتم‌ها انجام و نشان دادند که حداقل یکی از ژنتیک‌های به کار برده شده در این مدل به یک جواب نزدیک به بهینه با زمان حل قابل قبول منجر می‌شود. توپوگلو و همکارانش [۲۵] در سال ۲۰۰۷ یک ژنتیک جدید ارائه کردند و مقایسه‌ای بین ژنتیک ارائه شده و جستجوی ممنوع انجام دادند. شوندی و محلوچی [۲۱] در سال ۲۰۰۶ پس از ارائه مدل FQMCLP و با توجه به شباهت این مدل به مسئله p-median یک ژنتیک مانند ژنتیک ارائه شده توسط بزکایا برای مدل p-median، برای مدل‌شان ارائه دادند. شینگ و همکارانش [۲۳] در سال ۲۰۰۷ یک ژنتیک برای مسائل جایابی - تخصیص ارائه کردند، آنها در این الگوریتم از تکنیک ساب گرادین^۳ برای حل کاراتر آن استفاده کردند. یانگ و همکارانش [۲۶] در سال ۲۰۰۷ یک ژنتیک برای جایابی ایستگاه‌های آتش‌نشانی که با استفاده از برنامه‌ریزی چند هدفه فازی بهینه می‌شد، ارائه کردند.

الگوریتم ژنتیک پیشنهادی

طرح کروموزوم^۴: با توجه به ماهیت جواب‌ها، کروموزوم‌ها به صورت یک رشته n تایی ۰ و ۱ خواهند بود و یک‌های هر کروموزوم (نشان دهنده احداث مرکز خدمت‌دهی) به تعداد T است و کروموزوم‌های نسل اول طوری ایجاد می‌شوند که محدودیت (۱۱) رعایت شود.

طرح اولیه^۵: جمعیت^۶ هر نسل به صورت کاملاً تصادفی ایجاد می‌شود، احتمالی برای هر کروموزوم با توجه به مطلوبیت تابع هدف مربوط به آن اختصاص می‌دهیم. برای ایجاد نسل بعدی ابتدا بهترین کروموزوم را به نسل بعد انتقال می‌دهیم و دیگر کروموزوم‌ها با استفاده از دو عملگر تقاطع^۷ و جهش^۸ ایجاد می‌شوند. احتمال استفاده هریک از عملگرهای تقاطع و جهش را P_c و P_m در نظر می‌گیریم. همچنین الگوریتم به تعداد دفعات مشخص که جزء ورودیهای الگوریتم است تکرار می‌شود.

- 1- Tabu Search
- 2- Fuzzy Queuing Maximal Covering location problem
- 3- Sub gradient
- 4- Chromosome structure
- 5- Basic scheme
- 6- Pop_size
- 7- Crossover
- 8- Mutation

عمل گر تقاطع: در این عمل گر ابتدا با استفاده از دو استراتژی چرخه رولت^۱ و انتخاب مسابقه‌ای^۲ دو کروموزوم والد انتخاب می‌شوند. احتمال استفاده از دو استراتژی فوق P_{ct} و P_{cr} و در نظر گرفته می‌شوند. بعد از انتخاب کروموزوم های والد، کروموزوم های فرزند با استفاده از روش تقاطع دو نقطه‌ای تولید می‌شوند. بعد از اجرای این عمل گر یک مرحله اصلاح جواب‌ها نیز به منظور پرهیز از جواب غیر موجه انجام می‌شود.

عمل گر جهش: در این مرحله، مکان دو ژن از کروموزوم تعویض می‌شوند.

تنظیم پارامترهای الگوریتم ژنتیک پیشنهادی

در این بخش برای کاراتر شدن الگوریتم ارائه شده به تنظیم پارامترهای ژنتیک با استفاده از متدولوژی سطح پاسخ می‌پردازیم. متدولوژی سطح پاسخ ابزاری است که به وسیله آن می‌توان مقادیر بهینه سطوح مختلف یک آزمایش را در حالتی که سطوح اثرات متقابل روی هم دارند بدست آورد. در این قسمت تعداد جمعیت^۳، احتمال استفاده از عمل گر تقاطع و انتخاب مسابقه‌ای و تعداد تکرارهای الگوریتم^۴ به‌عنوان متغیرهای ورودی و دقت جواب های به دست آمده و زمان حل را به عنوان متغیرهای پاسخ در نظر می‌گیریم. بازه مربوط به هر متغیر ورودی در جدول ۱ آورده شده است.

جدول ۱. بازه هر متغیر ورودی

| پارامترها | بازه هر متغیر ورودی |
|--|---------------------|
| تعداد جمعیت | $(n-T)-2(n-T)$ |
| احتمال عملگر تقاطع $(P_c) = 1 - 1 =$ احتمال عملگر جهش (P_m) | ۰.۰-۰.۹۵ |
| احتمال انتخاب مسابقه ای $(P_{ct}) = 1 - 1 =$ احتمال چرخه زولت (P_{cr}) | ۰.۰-۰.۵ |
| تعداد تکرارهای الگوریتم | $n-2n$ |

1- roulette wheel
2- tournament
3- pop size
4- number of iterations

متغیرهای ورودی را X_1, X_2, X_3 و X_4 در نظر می‌گیریم و ابتدا، میانه و انتهای هر بازه را با اعداد $-1, 0, 1$ مشخص می‌کنیم. برای دست‌یابی به نتایج رضایت‌بخش، ۳۰ مسئله با تعداد نقاط تقاضا $30, 20, 10, 5$ و 40 در نظر گرفته می‌شوند. Y_1 : اولین متغیر پاسخ (دقت جوابها) و Y_2 : دومین متغیر پاسخ (زمان حل) در نظر گرفته می‌شود برای مقایسه درست مقادیر به دست‌آمده برای Y_1 و Y_2 ، این مقادیر را براساس بهترین جواب‌ها نرمالایز می‌کنیم. ابتدا با استفاده از یک طرح 2^4 فاکتوریل^۱ CCD با ۴ نقطه مرکزی، الگوریتم ژنتیک را اجرا می‌کنیم و با کمک تحلیل واریانس به این نتیجه می‌رسیم که مدل درجه ۲ بهترین مدل برای این مسئله است. برای بدست آوردن سطوح آزمایش از یک طرح 2^4 فاکتوریل^۲ CCF با $\alpha=1$ و با ۴ نقطه مرکزی و ۸ نقطه برداری استفاده می‌کنیم [۱۷]. اجرای این طرح بوسیله نرم‌افزار Minitab انجام شده و سطوح به دست‌آمده در جدول (۲) آورده شده است.

1- central Composite Design
2- Central Composite Face

جدول ۲. نتایج آزمایش‌های RSM بروی الگوریتم

| متغیرهای پاسخ | | متغیرهای ورودی | | | | اجراها |
|---------------|-------|----------------|-------|-------|-------|--------|
| Y_2 | Y_1 | X_4 | X_3 | X_2 | X_1 | |
| ۰.۴۲۱ | ۰.۷۸۲ | -۱ | ۱ | -۱ | ۱ | ۱ |
| ۰.۳۴۶ | ۰.۹۲۳ | ۰ | ۰ | ۰ | ۱ | ۲ |
| ۰.۴۵۳ | ۰.۸۸۷ | ۱ | -۱ | ۱ | -۱ | ۳ |
| ۰.۲۹۳ | ۰.۹۷۲ | ۱ | -۱ | ۱ | ۱ | ۴ |
| ۰.۲۸۷ | ۰.۹۱۹ | ۱ | ۱ | ۱ | ۱ | ۵ |
| ۰.۶۲۷ | ۰.۶۷۱ | ۱ | ۱ | -۱ | -۱ | ۶ |
| ۰.۴۳۳ | ۰.۷۳۹ | ۱ | ۱ | -۱ | ۱ | ۷ |
| ۰.۷۲۷ | ۰.۷ | -۱ | ۱ | -۱ | -۱ | ۸ |
| ۰.۷۰۹ | ۰.۷۶۸ | -۱ | -۱ | -۱ | -۱ | ۹ |
| ۰.۴۳۶ | ۰.۸۹ | -۱ | -۱ | ۱ | ۱ | ۱۰ |
| ۰.۴۵۶ | ۰.۹۰۶ | ۰ | ۱ | ۰ | ۰ | ۱۱ |
| ۰.۶۲۵ | ۰.۸۵۷ | -۱ | -۱ | ۱ | -۱ | ۱۲ |
| ۰.۴۶۷ | ۰.۷۴۶ | ۱ | -۱ | -۱ | ۱ | ۱۳ |
| ۰.۵۳۲ | ۰.۷۹۷ | -۱ | -۱ | -۱ | ۱ | ۱۴ |
| ۰.۴۴۹ | ۰.۸۶۳ | ۰ | -۱ | ۰ | ۰ | ۱۵ |
| ۰.۴۹۶ | ۰.۸۸ | -۱ | ۰ | ۰ | ۰ | ۱۶ |
| ۰.۴۲۷ | ۰.۶۶۴ | ۱ | -۱ | -۱ | -۱ | ۱۷ |
| ۰.۵۷۳ | ۰.۸۸۲ | -۱ | ۱ | ۱ | -۱ | ۱۸ |
| ۰.۳۹۵ | ۰.۸۸۶ | ۱ | ۰ | ۰ | ۰ | ۱۹ |
| ۰.۴۷ | ۰.۸۶۵ | ۰ | ۰ | ۰ | -۱ | ۲۰ |
| ۰.۳۶۸ | ۰.۹۰۶ | -۱ | ۱ | ۱ | ۱ | ۲۱ |
| ۰.۴۶۱ | ۰.۹۱۴ | ۰ | ۰ | ۰ | ۰ | ۲۲ |
| ۰.۴۶۱ | ۰.۹۱۴ | ۰ | ۰ | ۰ | ۰ | ۲۳ |
| ۰.۵۶۹ | ۰.۷۷ | ۰ | ۰ | -۱ | ۰ | ۲۴ |
| ۰.۳۵۹ | ۰.۸۶ | ۱ | ۱ | ۱ | -۱ | ۲۵ |
| ۰.۴۶۱ | ۰.۹۱۴ | ۰ | ۰ | ۰ | ۰ | ۲۶ |
| ۰.۴۲۱ | ۰.۹۲۳ | ۰ | ۰ | ۱ | ۰ | ۲۷ |
| ۰.۴۶۱ | ۰.۹۱۴ | ۰ | ۰ | ۰ | ۰ | ۲۸ |

با استفاده از نتایج جدول ۲ معادله رگرسیون مورد نظر برای Y_1 و Y_2 به شکل زیر به دست می‌آید:

$$Y_1 = 0.7866 + 0.29 X_1 + 0.48 X_2 - 0.04 X_3 - 0.06 X_4 + 0.098 X_1 X_1 - 0.243 X_2 X_2 + 0.89 X_3 X_3 + 0.87 X_4 X_4 - 0.04 X_1 X_2 + 0.002 X_1 X_3 + 0.008 X_1 X_4 + 0.03 X_2 X_3 + 0.21 X_2 X_4 - 0.02 X_3 X_4 \quad (15)$$

$$Y_2 = 0.459 - 0.77 X_1 - 0.59 X_2 - 0.08 X_3 - 0.64 X_4 - 0.41 X_1 X_1$$

$$+ 0.064 X_2X_2 + 0.004 X_3X_3 - 0.004 X_4X_4 + 0.001 X_1X_2 - 0.018 X_1X_3 + 0.031 X_1X_4 - 0.018 X_2X_3 - 0.011 X_2X_4 + 0.017 X_3X_4 \quad (16)$$

نتایج تحلیل واریانس بدست آمده از Minitab برای Y_1 و Y_2 در جدول ۳ و ۴ آورده شده است.

جدول ۳. تحلیل واریانس برای دقت جوابها (Y_1)

| Source | DF | Seq SS | Adj SS | Adj MS | F | P |
|--|----|----------|----------|----------|------|-------|
| Regression | 14 | 0.239231 | 0.239231 | 0.017088 | 0.54 | 0.868 |
| Linear | 4 | 0.058289 | 0.058289 | 0.014572 | 0.46 | 0.764 |
| Square | 4 | 0.172706 | 0.172706 | 0.043176 | 1.36 | 0.300 |
| Interaction | 6 | 0.008236 | 0.008236 | 0.001373 | 0.04 | 1.000 |
| Residual Error | 13 | 0.412458 | 0.412458 | 0.031728 | | |
| Lack-of-Fit | 10 | 0.166211 | 0.166211 | 0.016621 | 0.20 | 0.977 |
| Pure Error | 3 | 0.246247 | 0.246247 | 0.082082 | | |
| Total | 27 | 0.651689 | | | | |
| S = 0.1781 R-Sq = 36.7% R-Sq(adj) = 0.0% | | | | | | |

جدول ۴. تحلیل واریانس برای زمان حل (Y_2)

| Source | DF | Seq SS | Adj SS | Adj MS | F | P |
|--|----|----------|----------|----------|-------|-------|
| Regression | 14 | 0.289514 | 0.289514 | 0.020680 | 11.02 | 0.000 |
| Linear | 4 | 0.242936 | 0.242936 | 0.060734 | 32.37 | 0.000 |
| Square | 4 | 0.014115 | 0.014115 | 0.003529 | 1.88 | 0.174 |
| Interaction | 6 | 0.032462 | 0.032462 | 0.005410 | 2.88 | 0.052 |
| Residual Error | 13 | 0.024390 | 0.024390 | 0.001876 | | |
| Lack-of-Fit | 10 | 0.022589 | 0.022589 | 0.002259 | 3.76 | 0.151 |
| Pure Error | 3 | 0.001801 | 0.001801 | 0.000600 | | |
| Total | 27 | 0.313904 | | | | |
| S = 0.04331 R-Sq = 92.2% R-Sq(adj) = 83.9% | | | | | | |

به دلیل آنکه هدف ما یافتن مقادیر بهینه پارامترهای ژنتیک است، به طوری که دو هدف دقت جوابها و زمان حل بهینه شوند، مسئله یک مدل برنامه ریزی دو هدفه با اهداف ناسازگار خواهد بود. برنامه ریزی آرمانی یک روش مفید و قدرتمند برای این نوع مسائل است که در آن توابع هدف ناسازگارند. مکانیزم برنامه ریزی آرمانی بدین شکل است که این روش همواره سعی در حداقل کردن فاصله هر تابع هدف از مقدار آرمان خود دارد به شرط اینکه محدودیت های مدل نیز در نظر گرفته شود. به هر حال یکی از دغدغه های استفاده کنندگان روش برنامه ریزی آرمانی تعیین آرمان هر تابع هدف است. نظریه مجموعه فازی یک ابزار مفید برای

رفع این دغدغه است. برای اولین بار ناراسیمهان [۱۸] در سال ۱۹۸۰ بحث استفاده از نظریه مجموعه فازی را در روش برنامه ریزی آرمانی مطرح کرد و تیواری و همکارانش [۲۴] در سال ۱۹۸۷ روی جنبه‌های مختلفی از حل مسائل تصمیم‌گیری با استفاده از روش برنامه ریزی آرمانی فازی بحث کردند آنها برای هر تابع هدف وزنی با توجه به اهمیتش در نظر گرفتند در این صورت مدل تبدیل به یک مدل تک هدفه می‌شود که مجموع حاصل ضرب درجه هر تابع هدف نسبت به ایده‌آلش در وزن تعیین شده است. در این تحقیق نیز از این روش استفاده می‌شود. ابتدا برای حل این مسئله جدول ۵ را که نشان دهنده حد بالا و پایین برای هر تابع هدف است را تهیه می‌کنیم.

جدول ۵. مقادیر ایده آل شدنی هر تابع هدف

| | Y_1 | Y_2 |
|-----------|-------|-------|
| Max Y_1 | . | . |
| Max Y_2 | . | . |

توابع عضویت برای دو تابع هدف از رابطه‌های زیر به دست می‌آیند:

$$\mu_{Y_1} = \begin{cases} 0 & Y_1 < .591 \\ \frac{Y_1 - .591}{1.088 - .591} & .591 < Y_1 < 1.088 \\ 1 & Y_1 > 1.088 \end{cases} \quad (۱۷)$$

$$\mu_{Y_2} = \begin{cases} 0 & Y_2 < .289 \\ \frac{Y_2 - .289}{.464 - .289} & .464 < Y_2 < .289 \\ 1 & Y_2 > .464 \end{cases} \quad (۱۸)$$

پس مدل به صورت ذیل خواهد شد:

$$\text{Max } Z = \sum_{j=1}^n w_j \alpha_j \quad (۱۹)$$

s. t.

$$\mu_{Y_1} \geq \alpha_j \quad j = 1, 2 \quad (۲۰)$$

$$-1 \leq X_i \leq 1 \quad i = 1, 2, \dots, 4 \quad (۲۱)$$

$$\alpha_j \in [0, 1]; \quad j = 1, 2 \quad (۲۲)$$

α_j, W_j به ترتیب نشان دهنده‌ی وزن و درجه مطلوبیت تابع هدف Z است. به دلیل آنکه دقت جواب‌ها از زمان حل بااهمیت‌تر است رابطه $W_1 = 0.75, W_2 = 0.25$ را انتخاب می‌کنیم. علاوه بر این یک تحلیل حساسیت روی W_1, W_2 با مقادیر 0.05 و $W_1 \pm 0.05$ و $W_2 \pm 0.05$ انجام شد و مشاهده شد که تغییر محسوسی در مقادیر بهینه به وجود نیامد. مقادیر بهینه به دست آمده برای پارامترهای ژنتیک در جدول ۶ آورده شده است.

جدول ۶. مقادیر بهینه پارامترهای الگوریتم ژنتیک

| پارامترها ارزش بهینه | |
|--------------------------------------|-----------|
| تعداد جمعیت | ۱.۵ (n-T) |
| احتمال تقاطع (P_c) | ۰.۴۴۵ |
| احتمال انتخاب مسابقه ای (P_{ct}) | ۰.۵ |
| تعداد تکرارهای الگوریتم | ۲n |

مثال های عددی

برای ارزیابی عملکرد ژنتیک ارائه شده، الگوریتم را با توجه به پارامترهای بهینه بدست آمده در قسمت قبل، روی مثال های مختلف اجرا می‌کنیم بدین منظور ابتدا ژنتیک را به کمک نرم افزار Matlab کدنویسی می‌کنیم و به وسیله یک کامپیوتر با پردازشگر ۳۰۰۰ مگا هرتز و حافظه کوتاه مدت ۵۱۲ مگا بایت اجرا می‌کنیم و در ادامه برای ارزیابی جواب‌های به دست آمده از Matlab از نرم افزار Lingo8 استفاده می‌کنیم و نتایج بدست آمده از Matlab و Lingo8 را با هم مقایسه می‌کنیم. از آنجا که مدل ارائه شده در این تحقیق یک مدل جدید است و مثال‌های استاندارد در این زمینه وجود ندارد ما به تولید مثال‌های تصادفی با ۵، ۱۰، ۲۰، ۳۰، ۴۰، ۵۰ می‌پردازیم. به ازای هر n ، ۹ مثال تصادفی (در مجموع ۴۵ مثال) تولید و مقادیر بهینه را به وسیله ژنتیک و Lingo8 بدست می‌آوریم.

از آنجا که هدف مدل حداکثر کردن سود حاصل از پاسخ گویی به کلیه نقاط تقاضاست ابتدا به تولید ماتریس متقارن B_{ij} به عنوان یکی از ورودیهای مسئله می‌پردازیم. این ماتریس به نحوی تولید می‌شود که خواص آن (متقارن بودن و صفر

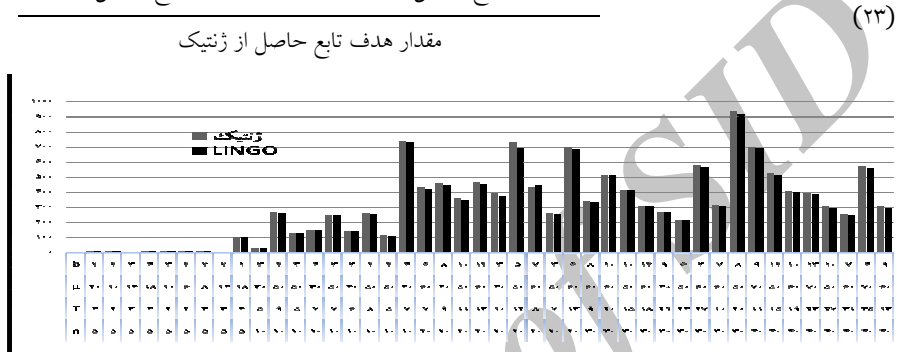
بودن درایه های قطر اصلی) رعایت شود همچنین درایه های دیگر ماتریس یک عدد تصادفی با توزیع یکنواخت در بازه [۰-۲۰] باشد. ماتریس فاصله (d_{ij}) را نیز مانند ماتریس B_{ij} تولید می کنیم. T و μ و b را نیز اعداد تصادفی با توزیع یکنواخت در بازه [۰-۲۰] هستند. قابل ذکر است که در صورتیکه تولید این اعداد تصادفی منجر به ایجاد یک مسئله نشدنی شود به مثال دیگری ایجاد می شود. برای تولید این اعداد تصادفی از نرم افزار Excel استفاده می کنیم و با برقراری لینک بین Excel و دو نرم افزار Matlab و Lingo8 داده های ایجاد شده را به عنوان ورودیهای مسئله وارد می کنیم.

میانگین جواب های ۴۵ مثال که هر مثال ۵ بار تکرار شده در جدول ۷ آورده شده است. برای مقایسه جوابهای حاصله و ارزیابی مدل ارائه شده، از ستون A جدول ۷ و نمودارهای ۱ و ۲ استفاده می کنیم.

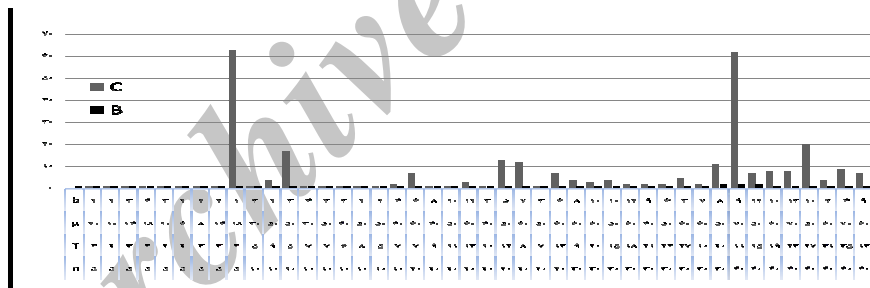
Archive of SID

- B: میانگین زمان اجرای (به ثانیه) Lingo8 تا رسیدن به جواب.
 C: میانگین زمان اجرای (به ثانیه) الگوریتم ژنتیک تا رسیدن به جواب
 A: میانگین نسبی درصد انحراف جوابهای ژنتیک نسبت به جوابهای Lingo8 که از رابطه زیر بدست می آید.

مقدار هدف تابع حاصل از LINGO - مقدار هدف تابع حاصل از ژنتیک



نمودار ۱. مقایسه تابع هدف حاصل از ژنتیک و LINGO



نمودار ۲. مقایسه زمان حل حاصل از ژنتیک و LINGO

مقایسه

- با تحلیل جواب های ثبت شده در جدول ۷ نتایج ذیل حاصل می شود:
- ۱- به طور کلی هرچه اندازه مسئله بزرگتر باشد مقادیر تابع هدف به دست آمده از الگوریتم ژنتیک نسبت به مقادیر تابع هدف بدست آمده از Lingo8 بهتر خواهند بود.
 - ۲- با توجه به ستون A به این نکته می رسیم که در مسائل کوچکتر مقادیر تابع هدف

به دست آمده از الگوریتم ژنتیک نسبت به مقادیر تابع هدف بدست آمده از Lingo8 تفاوت قابل ملاحظه ندارند (البته نتایج الگوریتم ژنتیک کمی بهتر است) با بزرگتر شدن مسائل ($n=30$ و 40) تفاوت قابل ملاحظه بین مقادیر تابع هدف بدست آمده از الگوریتم ژنتیک نسبت به مقادیر تابع هدف به دست آمده از Lingo8 مشاهده می شود و جواب های الگوریتم ژنتیک خیلی بهتر از Lingo8 هستند.

۳- زمان حل الگوریتم ژنتیک در بیشتر موارد کمتر از یک ثانیه است ولی زمان های به دست آمده برای Lingo8 قاعده مشخصی ندارند و در اکثر موارد زمان های حل طولانی تری نسبت به الگوریتم ژنتیک دارند (علی الخصوص در مسائل بزرگتر).

۴- میانگین ستون A عدد 1.38% را نشان می دهد که این عدد نشان گر این مطلب است جواب های به دست آمده از Lingo8 به طور کلی 1.38% بهتر از جواب های الگوریتم ژنتیک است. همچنین میانگین ستون C و B به ترتیب ۱ و ۶ ثانیه است و این مطلب نیز نشان دهنده کارایی الگوریتم ژنتیک ارائه شده از نظر زمان حل است.

نتیجه گیری و پیشنهاد

در مدل های سنتی جایابی پوششی مسئله به صورت قطعی در نظر گرفته می شد، به طوری که یک نقطه تقاضا با توجه به فاصله ای که از خدمت دهنده داشت، مورد پوشش قرار می گرفت یا نمی گرفت. به بیان دیگر مسئله به صورت صفر و یک در نظر گرفته می شد. بنابراین محققان از ابزارهای مختلف جهت حل این مشکل استفاده کردند. یکی از این ابزارها استفاده از نظریه احتمال است که منجر به ارائه مدل های معروفی مانند QMCLP، MALP و MEXCLP و... شد.

در این تحقیق برای حل مشکل مطرح شده، نظریه صف به کار برده شد و سعی شد که با استفاده از یک تابع خاص نمایی فاصله بین نقاط تقاضا و مراکز به احتمال مراجعه متقاضی به مراکز خدمت دهی تبدیل شود و با توجه به در نظر گرفتن فروش از دست رفته، تابع هدف برای حداقل کردن هزینه ناشی از دست رفتن تقاضا و یا حداکثر کردن سود حاصل از پاسخ گویی به تقاضاها بود. در پایان جهت تحقیقات آتی پیشنهاد های زیر ارائه می شود:

- برای واقعی تر شدن مدل‌های ارائه شده می‌توان مدل‌ها را با ساختار فازی توسعه داد.
- برای محاسبه احتمال مراجعه یک متقاضی به مراکز خدمت دهی می‌توان پارامترهای دیگری را به غیر از فاصله، مانند کیفیت خدمت دهی و ... در نظر گرفت.
- برای حل مدل ارائه شده می‌توان از الگوریتم‌هایی به غیر از ژنتیک استفاده نمود.
- در مدل حاضر بحث تقاضای از دست رفته مطرح شد، برای کامل تر شدن مدل می‌توان هزینه‌هایی مانند هزینه بی‌اعتباری مراکز در اثر از دست دادن تقاضا را به مدل اضافه کنیم.

Archive of SID

منابع و مأخذ

1. Aytug Haldun, Saydam Cem (2002). "Discrete Optimization Solving large-scale maximum expected coverage location problems by genetic algorithms:A comparative study",European Journal of Operational Research 141, 480–494 .
2. Beraldi P., Bruni M.E. (2009). "A probabilistic model applied to emergency service vehicle location";European Journal of Operational Research 196 323–331
3. Berman Oded, Huang Rongbing, Seokjin Kim and Mozart B. C. Menezes. (2007) " A Locating capacitated facilities to maximize captured demand ", IIE Transactions 1015–1029.39,
4. Bozkaya B., J. Erkut Zhang, E.,(2002)."An efficient genetic algorithm for the p-median problem", in: Z. Drezner, H.W. Hamacher (Eds.), Facility Location: Applications and Theory, Springer, Heidelberg. pp. 179–205.
5. Brandeau ML, Chui SS (1989). "An overview of representative problems in location research. Management Science";35(6):645–74.
6. Daskin MS (1995)." Network and discrete location: models, algorithms, and applications".Wiley. p. 6, 125. New York.
7. Gong Dijin, Yamazaki Genji, Gen Mitsuo, Weixuan Xu, (1999)." A genetic algorithm method for one-dimensional machine location problems", Int. J. Production Economics 60-61 337-342.
8. Garey, M. R., and Johnson, D.S (1979). "A Guide to the theory of NP-Completeness", Computers and Intractability. W. H. Freeman and Co. New York
9. Geroliminis Nikolas, Matthew G. Karlaftis, Alexander Skabardonis (2009). "A spatial queuing model for the emergency vehicle districting and location problem";Transportation Research Part B 43 798–811.
10. Hogan K., ReVelle C., (1986). "Concepts and applications of backup coverage", Management Science 32 1435–1444.
11. Hosage C.M., Goodchild M.F., (1986). "Discrete space location-allocation solutions from genetic algorithm", Annals of Operations Research 6 35–46.
12. Jaramillo Jorge H., Bhadury Joy, Batta Rajan (2002). "On the use of genetic algorithms to solve location problem", Computers & Operations Research 29 761-779.
13. Kratica J., Tosic D., Filipovic V., Ljubic I., (2001)."Solving the simple plant location problem by genetic algorithm",Rairo OperationsResearch 35 127–142.
14. Marianov V, Rios M, Jose Icaza M (2007). "Facility location for market capture when users rank facilities by shorter travel and waiting times". European Journal of Operational Research, doi; 10. 1016/ j. ejor. 2007.07.025

15. Michael Wagner.R., Bhadury Joy, Peng Steve. (2009). "**Risk management in uncapacitated facility location models with random demands**"; Computers & Operations Research 36 1002 – 1011.
16. Moreno-Perez J.A., J.M. Moreno-Vega, Mladenovic N., (1994). "**Tabu search and simulated annealing in p-median problem**", in: Operational Research Society Conference, Canada, Montreal.
17. Myers RH, Montgomery DC(1995). "**Response surface methodology**": Process and product optimization using designed experiments, John Wiley & Sons Inc.
18. Narasimhan R (1980). "**Goal programming in a fuzzy environment**". Decision Sciences; 11: 325–336.
19. ReVelle CS, Hogan K (1989). "**The maximum availability location problem**". Transportation Science;23: 192– 200.
20. ReVelle Charles, Murray Alan T., Serra Daniel (2007). "**Location models for ceding market share and shrinking services**" The International Journal of Management Science 35 533 – 540.
21. Shavandi Hassan, Mahlooji Hashem (2006). "**A fuzzy queuing location model with a genetic algorithm for congested systems**", Applied Mathematics and Computation 181 440–456.
22. Schmid Verena. Doerner Karl F. (2010). "**A Ambulance location and relocation problems with time-dependent travel times** ", European Journal of Operational Research 207 1293-1303.
23. Shing Doong-Hwang, Lai Chih-Chin, Wu Chih-Hung (2007). "**Genetic subgradient method for solving location– allocation problems**", Applied Soft Computing 7 373–386.
24. Tiwari RN, Dharmar S, Rao JR (1987). "**Fuzzy goal programming – An additive model**". Fuzzy Sets and Systems; 24: 27–34.
25. Topcuoglu H., Corut F., Ermis M., Yilmaz G. (2005). "**Solving the uncapacitated hub location problem using genetic algorithms**", Computers & Operations Research 32 967–984.
26. Yang Lili, Jones Bryan F., Yang Shuang-Hua (2007). "**A fuzzy multi-objective programming for optimization of fire station locations through genetic algorithms** ", European Journal of Operational Research 181 903– 915.