

حل مسائل زمان بندی پروژه با محدودیت منابع (RCPSP) با استفاده از الگوریتم رقابت استعماری اصلاح شده (DICA)

حسین صفری^۱، علیرضا فقیه^۲

چکیده: مسئله زمان بندی پروژه با محدودیت منابع (RCPSP) جزء مسائل غیرچندجمله ای سخت (NP-Hard) است که برای حل آن، روش های ابتکاری و فراابتکاری در مقایسه با راه حل های دقیق، کارایی بیشتری دارند. در این تحقیق از الگوریتم رقابت استعماری اصلاح شده برای حل مسئله زمان بندی پروژه با محدودیت منابع در حالت تک حالت و همچنین از الگوریتم محاسبه جواب موجه ابتدایی برای افزایش سرعت الگوریتم رقابت استعماری اصلاح شده با استفاده از حذف فضای غیرموجه جستجو، استفاده شده است. الگوریتم ارائه شده در این مقاله بر روی مجموعه مسائل استاندارد کتابخانه PSPLIB آزمایش و از نظر کارایی با تعدادی از روش های موجود مقایسه شده است. نتایج آزمایش ها، کارایی و امکان پذیری الگوریتم پیشنهادی را در حل مسائل استاندارد زمان بندی پروژه با محدودیت منابع نشان می دهد. به منظور بررسی عملکرد الگوریتم در حل مسائل با داده های واقعی، دو پروژه انجام گرفته توسط شرکت قدس نیرو در قالب مسئله مدل سازی و با استفاده از الگوریتم پیشنهادی حل شد.

واژه های کلیدی: الگوریتم رقابت استعماری اصلاح شده، الگوریتم محاسبه جواب موجه ابتدایی، زمان بندی پروژه با محدودیت منابع، مدیریت پروژه.

۱. دانشیار مدیریت صنعتی، دانشکده مدیریت دانشگاه تهران، تهران، ایران

۲. دانشجوی دکتری مدیریت گرایش تحقیق در عملیات، دانشکده مدیریت، دانشگاه تهران، تهران، ایران

تاریخ دریافت مقاله: ۱۳۹۳/۱۲/۱۰

تاریخ پذیرش نهایی مقاله: ۱۳۹۴/۰۲/۰۶

نویسنده مسئول مقاله: حسین صفری

E-mail: hsafari@ut.ac.ir

مقدمه

برنامه‌ریزی از جمله مواردی است که تأثیر آن در زندگی آدمی به‌ویژه در زمینه اجرای امور تولیدی و پروژه‌ها مشهود است. زمان‌بندی و تخصیص منابع و بودجه‌بندی و تأمین سرمایه در سراسر یک پروژه از جمله مواردی است که برنامه‌ریزی پروژه را شکل می‌دهد. یکی از وظایف مهم و پرچالش مدیریت پروژه در مراحل طراحی و اجرا، زمان‌بندی مناسب و کارایی فعالیت‌ها با توجه به محدودیت منابع در دست است. در موقعیت‌های مختلف با توجه به اهدافی که از اجرای پروژه مدنظر است و با توجه به محدودیت‌ها و شرایط مختلف ناشی از جنبه‌های مالی قرارداد یا ویژگی‌های فنی و ذاتی پروژه، مسئله زمان‌بندی پروژه به‌صورت‌های گوناگونی مطرح می‌شود. در این بین، دسته‌ای از مسائل در تحقیق در عملیات و مدیریت پروژه مطرح می‌شود که مسائل زمان‌بندی پروژه با محدودیت منابع (RCPSP)^۱ نام دارد. تاکنون محققان بسیاری با به‌کارگیری روش‌های مختلف برای حل مسائل زمان‌بندی پروژه با محدودیت منابع تلاش کرده‌اند، اما آنچه جای خالی آن هنوز حس می‌شود یافتن روشی است که با زمان و صرف هزینه کمتر، جواب بهتر و کاربردی‌تری را برای این گونه مسائل بیابد. روش‌های حل این مسائل را می‌توان در قالب روش‌های دقیق، روش‌های ابتکاری و روش‌های فرا ابتکاری دسته‌بندی کرد.

در این تحقیق مسئله زمان‌بندی پروژه با محدودیت منابع با استفاده از یکی از روش‌های جدید فرا ابتکاری به نام الگوریتم رقابت استعماری اصلاح‌شده (DICA)^۲ حل شده است. همچنین برای افزایش کارایی، الگوریتمی مبتنی بر روابط پیش‌نیازی پیشنهاد می‌شود که در آن با حذف جواب‌های غیرموجه از منطقه جست‌وجوی الگوریتم رقابت استعماری اصلاح‌شده، کارایی به‌صورت چشمگیری افزایش می‌یابد.

پیشینه پژوهش

قدمت مدیریت پروژه به ساخت اهرام مصر، سازه‌های ایران باستان و ... می‌رسد، ولی پیدایش مدیریت پروژه به‌عنوان یک علم یا مجموعه‌ای از تکنیک‌ها از جنگ جهانی اول آغاز شد؛ در سال ۱۹۱۷ هنری ال. گانت نمودار گانت^۳ را ابداع کرد. بعدها سایر تکنیک‌ها نظیر CPM، PERT و GERT توسعه یافتند. براساس تعریف فرایندهای PMBOK-2008 زمان‌بندی پروژه^۴ مهم‌ترین قسمت از فرایندهای برنامه‌ریزی پروژه^۵ است. برنامه‌ریزی زمان، منابع و هزینه

1. Resource-Constrained Project Scheduling Problem
2. Developed Imperialist Competitive Algorithm
3. Gantt Chart
4. Project scheduling
5. Planning Process Group

از اجزای اصلی فرایند برنامه ریزی در مدیریت پروژه به شمار می رود. گونه ای از مسائل در زمینه زمان بندی فعالیت ها با توجه به منابع در اختیار، مطرح می شود که با عنوان مسائل زمان بندی پروژه با محدودیت منابع (RCPSP) شناخته می شود. این مسائل انواع گوناگونی دارند و در حالت های مختلفی بررسی شده اند که از آن جمله می توان به دسته بندی هارتمن و بریسکورن از مسائل زمان بندی پروژه با محدودیت منابع را با توجه به ماهیت و براساس هفت معیار اشاره کرد (هارتمن و بریسکورن، ۲۰۱۰).

جدول ۱. دسته بندی انواع مسائل زمان بندی پروژه با محدودیت منابع براساس ماهیت

ردیف	معیارهای دسته بندی	حالات مختلف
۱	ماهیت فعالیت ها	تک حالتی / چندحالتی قابل انقطاع / غیر قابل انقطاع احتمالی / قطعی / فازی
۲	نوع منبع	تجدیدپذیر، تجدیدناپذیر، دوگانه، منابع تجدیدپذیر جزئی، منابعی با ظرفیت وابسته به زمان، منابع پیوسته و ...
۳	نوع روابط پیش نیازی	جزئی، کل GPR
۴	نوع تابع هدف	منظم (Regular) یا غیرمنظم (Unregular)
۵	تعداد تابع هدف	single, bi-objective, multi-objective
۶	ماهیت اهداف	اهداف مبتنی بر زمان، ارزش فعلی، هزینه، منابع تجدیدپذیر و تجدیدناپذیر، استحکام و ثبات و ...
۷	تعداد پروژه	تک پروژه، چندپروژه

زمان بندی پروژه با در نظر گرفتن محدودیت منابع از جمله مسائل با ادبیات غنی در حوزه مسائل تحقیق در عملیات و مدیریت پروژه و از دسته مسائل NP-Hard است (بالازویچ، لنسترا و کن، ۲۰۰۵). تاکنون مطالب زیادی در این زمینه به چاپ رسیده که دو دلیل عمده برای آن می توان برشمرد: ۱. این مسئله با توجه به شرایط متفاوت کاربردی و صنعتی از نظر تابع هدف، خصوصیات فعالیت ها، منابع و روابط پیش نیازی بسیار متنوع اند؛ ۲. با توجه به NP-Hard بودن این مسائل، محققان همواره به دنبال معرفی راه حل های کارتری برای حل این مسائل بوده اند. نخستین طبقه بندی از مسائل زمان بندی پروژه با محدودیت منابع را براکر و همکارانش معرفی کردند (براکر، درکسل، موهرینگ، نیومن و پش، ۱۹۹۹).

روش های بهینه یابی دقیق موجود با اینکه جواب بهینه را در اختیار قرار می دهند، برای حل این مسئله اغلب شامل تعداد زیادی متغیر و محدودیت اند که از کارایی عملی آن ها در حل مسائل

با ابعاد واقعی می‌کاهد. از این رو استفاده از روش‌های ابتکاری و فراابتکاری در حل این مسائل مطرح است. روش‌های نادقیق برای حل این مسائل را می‌توان به دو دسته تقسیم کرد: دسته اول روش‌های ابتکاری است که فعالیت‌ها را براساس یک قاعده اولویت‌دهی مرتب کرده و سپس در هر مقطع زمانی انتخاب می‌کنند. عیب اصلی این روش‌ها این است که نمی‌توان یک قاعده کلی برای مرتب کردن فعالیت‌ها ارائه کرد و مطلوبیت جواب حاصل از قواعد اولویت‌دهی مختلف، به شبکه فعالیت‌های پروژه بستگی دارد و بدین معناست که اگر قاعده‌ای برای یک مسئله خاص، جواب بهینه را به دست دهد، لزوماً همیشه موفق نخواهد بود. از طرفی نیز این روش‌ها امکان توقف در جواب بهینه محلی را دارند که ممکن است از جواب بهینه بسیار دور باشد. دسته دوم، روش‌های فراابتکاری است که از یک یا چند جواب اولیه شروع می‌کنند و براساس جواب‌های موجود در هر تکرار به بهبود آن جواب‌ها و نزدیک شدن به جواب بهینه در مدت زمان مناسب اقدام می‌کنند (اقتباس از عالم تبریز، زندیه و محمدرحیمی، ۱۳۹۰).

در جدول ۲ روند توسعه مسئله RCPSP تا سال ۲۰۰۰ نشان داده شده است (صادقی، صفی و برزین‌پور، ۱۳۸۹):

جدول ۲. روند توسعه مسائل RCPSP تا سال ۲۰۰۰

سال	نوع روش	محقق
۱۹۶۱	روش مسیر بحرانی CPM	کلی
۱۹۶۲	روش MPM	روی
۱۹۶۳	روش RCPSP	کلی
۱۹۶۷	GERT	پریتاسکر
۱۹۶۹	اولین فرمول‌بندی مسئله RCPSP	پریتاسکر
۱۹۸۳	نشان دادن RCPSP به عنوان یک مسئله NP-Hard	بلازویچ
۱۹۸۸	فرمول‌بندی مسئله RCPSP با قابلیت انقطاع فعالیت‌ها	کاپلان
۱۹۹۳	فرمول‌بندی دیگری از RCPSP	آلوارز
۱۹۹۷	روش CCM	گولدرت
۱۹۹۸	فرمول‌بندی دیگری از RCPSP	مینگوتسی
۱۹۹۹	طبقه‌بندی مدل‌های RCPSP	براگر
۱۹۹۹	فرمول‌بندی دیگری از RCPSP	کلین
از سال ۲۰۰۰ تاکنون	استفاده از روش‌های حل مختلف برای مسائل گوناگون RCPSP	محققان مختلف

از جمله مسائل NP-hard که در تحقیق در عملیات و مدیریت پروژه مطرح می‌شود، مسائلی است که با نام مسائل زمان‌بندی پروژه با محدودیت منابع (RCPSP) شناخته می‌شوند. شکل استاندارد مسئله زمان‌بندی پروژه با محدودیت منابع را می‌توان مانند یک مسئله بهینه‌سازی ترکیبی تعریف کرد که در آن متغیرهای تصمیم محدودیت‌ها و تابع هدف و ... وجود دارد. دسته‌ای از فعالیت‌ها و دسته‌ای از منابع (زمان فعالیت‌ها، نیاز به منبع هر فعالیت، منابع در دسترس، پیش‌نیازهای هر فعالیت) به‌عنوان مشخصه‌های اصلی مسئله خود را نشان می‌دهند. متغیرهای تصمیم زمان شروع فعالیت‌ها در دوره زمانی به‌صورت عدد صحیح تعریف می‌شود. تابع هدف می‌تواند برای کمینه کردن در موارد مدنظر مانند بیشترین زمان تکمیل فعالیت‌ها، زمان تأخیر در اجرای پروژه و ... به‌کار رود. دو نوع محدودیت نیز مطرح است: ۱. محدودیت‌های پیش‌نیازی که بدین معنا هستند که قبل از آغاز هر فعالیت، باید فعالیت‌های پیش‌نیاز آن انجام گرفته باشند؛ ۲. محدودیت منابع که در دوره‌ای از زمان برای هر منبع تقاضایی که از سوی فعالیت‌ها مطرح می‌شود بیش از منابع در دسترس است (آرتیگیس، دماسی و یرون، ۲۰۰۸: ۱۴-۱۳).

این مسائل را می‌توان بدین صورت تشریح کرد که یک پروژه شامل n فعالیت است که برای تکمیل پروژه باید هر یک از آن‌ها انجام گیرد. فعالیت‌ها براساس دو نوع محدودیت با یکدیگر ارتباط دارند:

۱. محدودیت‌های پیش‌نیازی: که به‌موجب آن یک فعالیت نمی‌تواند آغاز شود تا قبل از اینکه کلیه فعالیت‌های پیش‌نیازش به اتمام رسیده باشد؛
۲. محدودیت‌های مربوط به کمیابی منابع: اجرای هر فعالیت در پروژه به منابع نیاز دارد و منابع در دسترس ما ظرفیت محدودی دارند. به‌عبارتی می‌توان این‌گونه موضوع را تشریح کرد که هر فعالیت j برای اجرا به r_j واحد از منبع نوع K نیاز دارد و هم‌زمان نیز فعالیت i به میزان r_i واحد از منبع نوع K نیاز دارد و این در حالی است که ظرفیت در اختیار از منبع نوع K به‌میزانی نیست که هم‌زمان در هر دو فعالیت استفاده شود (مونتویا و همکاران، ۲۰۰۹).

به‌صورتی جامع‌تر می‌توان گفت زمان‌بندی پروژه با محدودیت منابع (RCPSP) عبارت است از زمان‌بندی فعالیت‌های پروژه با توجه به روابط پیش‌نیازی و محدودیت منابع. مسئله RCPSP شامل یک پروژه با J فعالیت است که به‌صورت $J = 1, \dots, J$ نمایش داده می‌شود. زمان اجرای هر فعالیت j با D_j نمایش داده می‌شود. هر فعالیت فقط یک بار می‌تواند شروع شود، و فعالیت

ممکن است قابل انقطاع^۱ باشد یا نباشد. به علت نیازهای تکنیکی، یک رشته روابط پیش‌نیازی^۲ بین فعالیت‌ها وجود دارد که به این صورت مجموعه‌ای از روابط به صورت P_j نمایش داده می‌شود، که نشان می‌دهد یک فعالیت i امکان شروع شدن ندارد، مگر در حالتی که همه روابط پیش‌نیازی و پیش‌نیازهایش ($i \in P_j$) کامل شده باشد. روابط پیش‌نیازی را می‌توان با استفاده از شبکه‌های فعالیت روی گره (AON)^۳ نمایش داد که این با فرض غیر مدور بودن شبکه نشان داده می‌شود (کرزرنر، ۲۰۰۹: ۴۹۶).

البته این تعریف بسیار ساده‌ای از این گونه مسائل بود. در واقع مسائل زمان‌بندی پروژه با محدودیت منابع در دسته مسائل بهینه‌سازی NP-hard قرار می‌گیرند که در عمل یکی از سخت‌ترین مسائل کلاسیک تحقیق در عملیات و مدیریت پروژه، به‌شمار می‌رود (آرتیگس، دماسی و نیرون، ۲۰۰۸: ۱۴-۱۳).

مدل پایه مسئله زمان‌بندی پروژه با منابع محدود بدین صورت تعریف می‌شود: فرض کنید یک پروژه براساس یک شبکه AON به صورت $G(V, E)$ تعریف شود، که در آن V مجموعه تمام گره‌هایی است که نماینده فعالیت‌ها هستند و E مجموعه کمان‌هایی است که روابط پیش‌نیازی را به صورت FS مشخص می‌کنند (بالازویچ، لنسترا و کن، ۱۹۸۳). اگر N تعداد فعالیت‌ها در پروژه و $J = \{1, 2, \dots, N\}$ مجموعه تمام فعالیت‌ها و Π مجموعه تمام جایگشت‌های تعریف‌شده بر روی J باشد، هر جایگشت $\pi \in \Pi$ به صورت N بردار $(\pi(1), \pi(2), \dots, \pi(N))$ تعریف می‌شود. فعالیت‌های فرضی ۱ و N فعالیت‌های شروع و پایان پروژه و با زمان صفر هستند. فعالیت‌ها باید بدون انقطاع صورت گیرند. مجموعه $K = \{1, \dots, K\}$ نیز مجموعه منابع تجدیدپذیر مسئله است. فعالیت‌های مجموعه J دو نوع محدودیت دارند: محدودیت‌های پیش‌نیازی و محدودیت‌های منابع. محدودیت‌های پیش‌نیازی ترتیب اجرا شدن فعالیت‌ها را مشخص می‌کنند. بنابراین هر فعالیت j باید بعد از تکمیل مجموعه تمام پیش‌نیازهایش P_j زمان‌بندی شود. محدودیت‌های منابع نیز مشخص‌کننده ظرفیت محدود مورد نیاز فعالیت‌ها هستند.

فعالیت در حال پردازش j در هر بازه ثابت از طول مدت d_j به $r_{j,k}$ واحد از منبع تجدیدپذیر $k \in K$ نیاز دارد. منبع نوع k دارای ظرفیت محدود R_k در هر نقطه از زمان است. برای فعالیت‌های ابتدا و انتهای پروژه $d_{n+1} = 0$ ، $d_n = 0$ ، $r_{n+1,k} = r_{n,k} = 0$ است. زمان آغاز هر فعالیت با S_j ($0 \leq j \leq n+1$) و زمان پایان آن با F_j ($0 \leq j \leq n+1$) نشان داده

1. Preemptive
2. Precedence Relations
3. Activity On Node

می شود. منظور از زمان بندی، انتساب زمان های شروع S_j به فعالیت های $j = 0, 1, \dots, n + 1$ است. همه اطلاعات به صورت قطعی است و پارامترها دارای مقادیر صحیح و غیرمنفی اند. هدف RCPSP، یافتن یک زمان بندی برای فعالیت ها با توجه به محدودیت های منابع و پیش نیازی است، به طوری که زمان تکمیل پروژه حداقل شود. اهداف دیگری مانند کاهش هزینه، افزایش سوددهی پروژه یا کارایی منابع نیز در برخی از انواع این مسائل وجود دارد. به طور معمول اهداف با هم تضاد دارند؛ برای مثال کاهش مدت زمان بندی با اختصاص منابع بیشتر به فعالیت ها امکان پذیر است، اما در مقابل هزینه کلی پروژه افزایش می یابد. با افزایش اهداف، امکان ایجاد تضاد در بین آن ها بیشتر می شود و باید سازوکاری برای تعیین ارتباط بین آن ها و تصمیم گیری در مورد اینکه کدام هدف مهم تر است تعریف شود (بارتشی، ۱۹۹۶؛ براکر، درکسل، موهرینگ، نیومن و پش، ۱۹۹۹؛ هارتمن و بریسکورن، ۲۰۱۰).

مسئله RCPSP در حالت پایه به صورت برنامه صحیح باینری زیر تعریف می شود.

$$\begin{aligned} \text{Min } F_{n+1} & \quad \text{رابطه (۱)} \\ F_h \leq F_j - d_j & \quad j = 0, 1, \dots, n + 1; \quad h \in P_j \\ \sum_{j \in A(t)} r_{j,k} \leq R_k & \quad k \in K; t \geq 0 \\ F_j \geq 0 & \quad j = 0, 1, \dots, n + 1 \end{aligned}$$

مجموعه $A(t) = \{j \in J \mid F_j - d_j \leq t \leq F_j\}$ ، مجموعه فعالیت هایی است که در زمان ثابت t در حال پردازش اند. تابع هدف مسئله، زمان اتمام فعالیت انتهایی پروژه را کمینه می کند؛ بنابراین زمان تکمیل پروژه حداقل خواهد شد. محدودیت اول بر محدودیت های پیش نیازی در بین فعالیت ها تأکید دارد و محدودیت دوم برای هر منبع نوع K و هر زمان ثابت t ، تقاضای منبع فعالیت ها را محدود می کند تا در حین پردازش از ظرفیت موجود تجاوز نکنند. سرانجام قسمت آخر مدل نیز متغیرهای تصمیم را تعریف می کند (کولیش و هارتمن، ۱۹۹۹؛ تورموس و لووا، ۲۰۰۱).

هنگامی که ترتیب فعالیت ها در یک جایگشت π با ارتباطات پیش نیازی در پروژه سازگار باشد، یک «ترتیب ممکن» یا جواب موجه براساس محدودیت های پیش نیازی نامیده می شود. این بدان معناست که فعالیت ها می توانند به همان صورت گفته شده در «ترتیب» کامل شوند. هر جایگشت، لزوماً یک ترتیب ممکن نیست. در حالت پیش فرض تعداد این جایگشت ها برابر است با $N!$ که در آن N نشان دهنده تعداد فعالیت های پروژه است.

فرض کنید F مجموعه تمام جایگشت‌های ممکن روی Π باشد در این حالت می‌توان پروژه را براساس ترتیب ممکن مشخص شده و با رعایت محدودیت منابع زمان‌بندی و زمان کل اجرای پروژه را تعیین کرد.

در این مقاله دسته‌بندی در قالب تکنیک‌های حل مسئله مطرح می‌شود. در دسته‌بندی مسائل RCPSP با توجه به تکنیک حل، دو دسته بزرگ از روش‌ها مطرح است:

الف) روش‌های دقیق^۱؛

ب) روش‌های شبه دقیق^۲.

الف) روش‌های دقیق

این دسته از روش‌ها شامل الگوریتم‌هایی هستند که در صورت رسیدن به جواب، جواب بهینه مسئله را به دست خواهند داد. از جمله این الگوریتم‌ها می‌توان برنامه‌ریزی خطی (LP)، برنامه‌ریزی عدد صحیح (ILP)، برنامه‌ریزی صفر و یک (BP)، و برنامه‌ریزی غیرخطی (NLP) و... را نام برد. پاره‌ای از تحقیقات صورت گرفته با روش‌های دقیق در جدول ۳ ذکر شده است. با پیشرفت روزافزون علوم کامپیوتر و استفاده از روش‌های ابتکاری و فرا ابتکاری، کاربرد روش‌های دقیق در پژوهش‌های اخیر سیر نزولی داشته است.

جدول ۳. استفاده از روش‌های دقیق برای حل RCPSP

تکنیک	شرح تحقیق	محقق و سال تحقیق
برنامه‌ریزی صفر و یک	حل مسئله RCPSP بدون GPR	پریتسکر، واترز و ولف (۱۹۶۹)
برنامه‌ریزی خطی	کمینه کردن زمان تکمیل پروژه در مسئله RCPSP	مگیدوت و ایچیمور (۱۹۸۵)
برنامه‌ریزی صفر و یک	حل مسئله RCPSP	کاپلان (۱۹۸۸)
برنامه‌ریزی عدد صحیح	حل مسئله RCPSP	آوارز و تماریت (۱۹۹۳)
برنامه‌ریزی صفر و یک	حل مسئله RCPSP	مینگوتسی، مانیتسو، ریچاردلی و بیانکو (۱۹۹۸)
تکنیک شاخه و کران	حل مسئله RCPSP	براکر، کناست، شو و تیهله (۱۹۹۸)
برنامه‌ریزی صفر و یک	حل مسئله RCPSP	کلاین و شول (۱۹۹۹)
برنامه‌ریزی خطی	حل مسئله RCPSP	وانگ، پرکینز و کورانا (۲۰۰۲)

1. Exact algorithm
2. Non Exact algorithm

ب) روش های شبه دقیق

روش های ابتکاری: تاکنون روش های ابتکاری زیادی با توجه به ماهیت مسائل زمان بندی در سازمان های مختلف و با توجه به شرایط هر یک ارائه شده است. روش های ابتکاری به روش هایی اطلاق می شود که در آن ها با فدا کردن جواب دقیق، مدل سعی دارد سرعت رسیدن به جواب نزدیک به بهینه را افزایش دهد. از این رو در مدل های ابتکاری گرچه مدل به جواب بهینه نمی رسد، با سرعت بیشتری، جوابی خوب را که نزدیک به جواب بهینه است در اختیار می گذارد. به عنوان مثال می توان به تحقیقات ذکر شده در جدول ۴ اشاره کرد.

جدول ۴. روش های ابتکاری برای حل RCPSP

تکنیک	شرح تحقیق	محقق و سال تحقیق
ابتکاری	کمیته کردن زمان تکمیل پروژه در مسئله RCPSP	گولنکو گینزبورگ و گائیک (۱۹۹۸)
ابتکاری	پیشینه کردن استفاده از منابع به همراه کمیته کردن زمان تکمیل پروژه در مسئله RCPSP	لوا، ماروتو و تورموس (۲۰۰۰)
ابتکاری	کمیته کردن زمان تکمیل پروژه در مسئله RCPSP	هوانگ و لیو (۲۰۰۵)
ابتکاری	کمیته کردن زمان تکمیل پروژه در مسئله RCPSP	بودهاکولوسمیسری و کیم (۲۰۰۶)
ابتکاری	کمیته کردن زمان تکمیل پروژه در مسئله RCPSP	کاتساوونیس (۲۰۰۷)
ابتکاری	کمیته کردن زمان تکمیل پروژه در مسئله RCPSP	یوسفی، غضنفری، شاهنقی و حیدری (۲۰۰۷)
ابتکاری	کمیته کردن زمان تکمیل پروژه در مسئله RCPSP	کروگر و شول (۲۰۰۸)
ابتکاری	کمیته کردن زمان تکمیل پروژه در مسئله RCPSP	وایتهاوس، دیوی و موراگا رینالدو (۲۰۰۹)
ابتکاری	تخصیص منابع در پروژه	باچویژ، باناسزاک و موسزینسکی (۲۰۰۹)
ابتکاری	حداقل کردن حداکثر زمان درگیری منابع در مسئله RCPSP	گورچیتسا و یانیاک (۲۰۰۹)
ابتکاری	ارائه مدل ماتریس ظرفیت منابع	لیو و وو (۲۰۱۰)

روش های فراابتکاری: در سال های پس از ۲۰۰۰ تاکنون استفاده از این روش ها همزمان با پیشرفت کامپیوترها و روی کار آمدن برنامه های قوی تر قوت گرفته است، به طوری که روش های فرا ابتکاری بسیاری با حالت های گوناگون مطرح شد. از جمله این روش های می توان به الگوریتم ژنتیک، الگوریتم جست و جوی ممنوع، الگوریتم شبکه های عصبی، الگوریتم شبیه سازی تبرید، الگوریتم جست و جوی پراکندگی^۱، شبکه های پتری، الگوریتم مورچگان، الگوریتم زنبور عسل و... اشاره کرد. تحقیقات ذکر شده در جدول ۵ از این دسته اند.

1. Scatter search

جدول ۵. روش‌های فراابتکاری برای حل RCPSP

محقق و سال تحقیق	شرح تحقیق	تکنیک
هارتمن (۱۹۹۸)	حل مسئله RCPSP	الگوریتم ژنتیک
ردی، کومانان و چتی (۲۰۰۱)	کمیته کردن زمان تکمیل پروژه در مسئله RCPSP	الگوریتم ژنتیک
فاطمی قمی و اشجاری (۲۰۰۱)	کمیته کردن زمان تکمیل پروژه در مسئله RCPSP	آنیل شبیه‌سازی شده
هارتمن (۲۰۰۲)	حل مسئله RCPSP	الگوریتم ژنتیک
کوچنوف و استولیار (۲۰۰۳)	حل مسئله RCPSP	الگوریتم جست‌وجوی ممنوع
بولیمن و لکوک (۲۰۰۳)	حل مسئله RCPSP	آنیل شبیه‌سازی شده
آلکاراز، مارتو و روییز (۲۰۰۴)	حل مسئله RCPSP	الگوریتم ژنتیک
لیو، ژائو، دو و لی (۲۰۰۵)	کمیته کردن زمان تکمیل پروژه در مسئله RCPSP	الگوریتم ژنتیک
دیلز، دریک، لیوس و وانپوک (۲۰۰۶)	حل مسئله RCPSP	الگوریتم جست‌وجوی پراکنده
رنجبر و کیانفر (۲۰۰۷)	کمیته کردن زمان تکمیل پروژه در مسئله RCPSP	الگوریتم ژنتیک
مینگ، یوان و هایشانگ (۲۰۰۷)	پیشینه کردن کارایی منابع در مسئله RCPSP	الگوریتم مورچگان
چهارسوقی و میمند کرمانی (۲۰۰۷)	کمیته کردن هزینه‌ها و کمیته کردن زمان تکمیل پروژه در مسئله RCPSP	الگوریتم مورچگان
جاربویی، داماک، داماک و ربای (۲۰۰۷)	کمیته کردن زمان دیر کرد در پروژه در مسئله RCPSP	آنیل شبیه‌سازی شده
لوا، تورموس، سروانتس و باربر (۲۰۰۸)	کمیته کردن زمان تکمیل پروژه در مسئله RCPSP	الگوریتم ژنتیک
سروانتس، لوا، تورموس و باربر (۲۰۰۸)	کمیته کردن زمان تکمیل پروژه در مسئله RCPSP	الگوریتم ژنتیک
چن و شاهندشتی (۲۰۰۸)	کمیته کردن زمان دیرکرد در پروژه در مسئله RCPSP	آنیل شبیه‌سازی شده
چن، هسو و چانگ (۲۰۰۸)	کمیته کردن زمان تکمیل پروژه در مسئله RCPSP	شبکه پتری
مخیا و مونتویا (۲۰۰۸)	کمیته کردن زمان تکمیل پروژه در مسئله RCPSP	شبکه پتری
پتگم و وانپوکی (۲۰۰۹)	کمیته کردن زمان تکمیل پروژه در مسئله RCPSP	الگوریتم ژنتیک
مونتویا و همکاران (۲۰۰۹)	کمیته کردن زمان تکمیل پروژه در مسئله RCPSP	الگوریتم ژنتیک
صادقی، صفی و برزین پور (۱۳۸۹)	حل مسئله RCPSP	الگوریتم زنبور عسل
دامغانی، توکلی مقدم و شاه‌علیزاده (۱۳۹۰)	حل مسئله RCPSP	الگوریتم مورچگان اصلاح شده
قلی پور و شهبازی (۲۰۱۱)	حل مسئله RCPSP	الگوریتم جست‌وجوی هارمونی
آکاروال، کولاک و ارنگوچ (۲۰۱۱)	کمیته کردن زمان تکمیل پروژه در مسئله RCPSP	الگوریتم نئورژنتیک
موبینیا، موبینیب و رابانیا (۲۰۱۱)	حل مسئله RCPSP	الگوریتم ایمن‌سازی مصنوعی
چن (۲۰۱۱)	حل مسئله RCPSP	الگوریتم بهینه‌سازی ازدحام ذرات

با بررسی جدول ۵ مشاهده می‌شود که در سال‌های اخیر، توجه و استفاده از روش‌های شبه‌دقیق (ابتکاری و فراابتکاری) افزایش یافته و تحقیقات بسیاری در این زمینه صورت گرفته است.

روش بررسی شده در این پژوهش در دسته روش‌های فراابتکاری قرار می‌گیرد که به‌تازگی توسط یک محقق ایرانی مطرح شده است. تاکنون الگوریتم‌های بهینه‌سازی مطرح‌شده، اغلب الهام‌گرفته از فرایندهای طبیعی‌اند و در ارائه این الگوریتم‌ها به سایر نمودهای تکامل انسانی توجهی نشده است.

اغلب الگوریتم‌های بهینه‌سازی مطرح‌شده در گذشته، شبیه‌سازی کامپیوتری فرایندهای طبیعی‌اند. شاید یک دلیل برای این کار، ملموس بودن و سادگی فرموله کردن و درک تکامل این فرایندها باشد. در نقطه مقابل، در ارائه الگوریتم‌های بهینه‌سازی، علی‌رغم توجه به تکامل زیستی انسان و سایر موجودات، به تکامل اجتماعی و تاریخی او به‌عنوان پیچیده‌ترین و موفق‌ترین حالت تکامل، توجه چندانی نشده است. الگوریتم رقابت استعماری، یک الگوریتم الهام‌گرفته از تکامل اجتماعی انسان، برای بهینه‌سازی، توسعه داده شده است. این الگوریتم با الهام‌گیری از یک فرایند اجتماعی - سیاسی، نسبت به روش‌های مطرح‌شده دارای توانایی زیادی بوده و تا حد بسیار زیادی نیز سریع است (آتش‌پز گرگری، ۱۳۸۷).

همانند دیگر الگوریتم‌های تکاملی، این الگوریتم، نیز با تعدادی جمعیت اولیه تصادفی شروع می‌شود که هر کدام از آن‌ها یک «کشور» نام دارد. تعدادی از بهترین کشورهای اولیه، به‌عنوان امپریالیست یا استعمارگر^۱ انتخاب می‌شوند. باقی‌مانده کشورها نیز مستعمره^۲ در نظر گرفته می‌شوند. استعمارگران بسته به قدرتشان، این مستعمرات را با روندی خاص به‌سمت خود می‌کشند. قدرت کل هر امپراتوری، به هر دو بخش تشکیل‌دهنده آن یعنی کشور امپریالیست (به‌عنوان هسته مرکزی) و مستعمرات آن بستگی دارد. در حالت ریاضی، این وابستگی با تعریف قدرت امپراتوری به‌صورت مجموع قدرت کشور امپریالیست، به اضافه درصدی از میانگین قدرت مستعمرات آن، مدل شده است.

با شکل‌گیری امپراتوری‌های اولیه، رقابت استعماری میان آن‌ها شروع می‌شود. هر امپراتوری که نتواند در رقابت استعماری، موفق باشد و بر قدرت خود بیفزاید (یا دست‌کم از کاهش نفوذش جلوگیری کند)، از صحنه رقابت استعماری، حذف خواهد شد. بنابراین بقای یک امپراتوری، وابسته به قدرت آن در جذب مستعمرات امپراتوری‌های رقیب، و چیرگی بر آن‌ها خواهد بود.

1. Imperialist
2. Colony

نتیجه، در جریان رقابت‌های امپریالیستی، به تدریج بر قدرت امپراتوری‌های بزرگ‌تر افزوده شده و امپراتوری‌های ضعیف‌تر، حذف خواهند شد. امپراتوری‌ها برای افزایش قدرت خود، مجبور خواهند شد مستعمرات خود را نیز پیشرفت دهند. با گذشت زمان، مستعمرات، از لحاظ قدرت به امپراتوری‌ها نزدیک‌تر خواهند شد و نوعی همگرایی به وجود خواهد آمد. حد نهایی رقابت استعماری، زمانی است که یک امپراتوری واحد در دنیا وجود داشته باشد، با مستعمراتی که از لحاظ موقعیت، به خود کشور امپریالیست، خیلی نزدیک‌اند.

از آنجاکه الگوریتم رقابت استعماری الگوریتمی نوپاست، تحقیقات در این حوزه کم‌تعدادند. بیشتر تحقیقات این حوزه نیز به بهینه‌سازی در حوزه مهندسی برق، مکانیک و ... پرداخته‌اند. در این بین برخی تحقیقات نیز در حوزه مهندسی صنایع و مدیریت صنعتی صورت گرفته که در جدول ۶ به برخی از آن‌ها اشاره می‌شود.

جدول ۶. پژوهش‌های صورت گرفته با الگوریتم رقابت استعماری

عنوان پژوهش	موارد کاربرد	محققین و سال تحقیق
توسعه الگوریتم بهینه‌سازی اجتماعی و بررسی کارایی آن	ارائه الگوریتم رقابت استعماری	آتش‌پز گرگری (۱۳۸۷)
ارائه الگوریتم فراابتکاری کارا برای حل مدل کنترل موجودی چندسطحی	حل مسئله کنترل موجودی چندسطحی	رضایی (۱۳۸۸)
زمان‌بندی دومعیاره سیستم مونتاژ جریان کاری دومرحله‌ای توسط روش‌های فراابتکاری	زمان‌بندی سیستم مونتاژ جریان کاری دومرحله‌ای	شکرانه‌پور (۱۳۸۸)
انتخاب و بهینه‌سازی سید سهام با استفاده از روش‌های فراابتکاری و مقایسه آن با سیدهای تشکیلی خبرگان و تازه‌کارها در بازار بورس اوراق بهادار تهران	انتخاب و بهینه‌سازی سید سهام	طالبی (۱۳۸۹)
Balancing of stochastic U-type assembly lines: an imperialist competitive algorithm	تعادل خط تولید U شکل	باقری، زندیه و فارسجانی (۲۰۱۰)
A discrete colonial competitive algorithm for hybrid flowshop scheduling to minimize earliness and quadratic tardiness penalties	کمینه کردن هزینه دیرکرد در مسائل تولید جریانی	بهنامیان و زندیه (۲۰۱۱)
بهینه‌سازی سید پروژه‌های با اثر متقابل با استفاده از الگوریتم رقابت استعماری (ICA)	بهینه‌سازی سید پروژه‌های با اثر متقابل	پورکاظمی، فتاحی، مظاهری و اسدی (۱۳۹۲)
A novel imperialist competitive algorithm for generalized traveling salesman problems	بهینه‌سازی مسئله فروشنده دوره‌گرد	زنیار، کریمی، پورصباغ و نادری (۲۰۱۵)
A hybrid genetic and imperialist competitive algorithm for green vendor managed inventory of multi-item multi-constraint EOQ model under shortage	بهینه‌سازی مدیریت موجودی سبز	روزبه‌نیا، همتی فرب و اخوان نیایک (۲۰۱۵)

روش‌شناسی پژوهش

این تحقیق از نظر هدف از نوع توسعه‌ای و کاربردی، و از نظر ماهیت و روش جمع‌آوری داده‌ها، از نوع توصیفی - تحلیلی و از شاخه مطالعات موردی است. مراحل اجرای تحقیق به شرح زیر است:

۱. جمع‌آوری ادبیات تحقیق در زمینه RCPSP: در این گام با مطالعه پژوهش‌های صورت‌گرفته در زمینه مسائل زمان بندی پروژه با محدودیت منابع، سعی در جمع‌بندی و بررسی تحقیقات و مطالعات پیشین در این حوزه می‌شود؛
۲. مدل‌سازی RCPSP در قالب الگوریتم رقابت استعماری: در این گام که اصلی‌ترین بخش این پژوهش به حساب می‌آید، مسئله زمان بندی پروژه با محدودیت منابع در قالب الگوریتم رقابت استعماری مدل‌سازی می‌شود؛
۳. کدنویسی مدل تهیه‌شده: در این مرحله از تحقیق با استفاده از نرم‌افزار MATLAB اقدام به کدنویسی این مدل می‌شود؛
۴. اجرای مدل در با استفاده از داده‌های استاندارد: در این گام مدل تهیه‌شده با استفاده از داده‌های استاندارد PSPLIB که در سایت کامپیوتری ProGen^۱ به صورت فایل‌های مجزا ذخیره شده و می‌توان الگوریتم‌های جدید را بر روی آنها آزمون کرد، اجرا می‌شود؛
۵. مقایسه با سایر الگوریتم‌ها: در این گام نتایج اجرای مدل را با جواب بهینه مدل که با روش‌های دقیق حاصل شده و نیز با الگوریتم‌های دیگر چون انواع الگوریتم ژنتیک، الگوریتم جست‌وجوی ممنوع، الگوریتم مورچگان، الگوریتم زنبور عسل، الگوریتم آنیل شبیه‌سازی شده و ... مقایسه می‌شود. برای این کار از سایت منبع <http://www.mpsplib.com> استفاده می‌شود؛
۶. مدل‌سازی موردپژوهی تحقیق: در گام آخر نیز براساس اطلاعات و داده‌های جمع‌آوری شده درباره پروژه مورد مطالعه اقدام به مدل‌سازی و حل مدل RCPSP آن در قالب الگوریتم رقابت استعماری می‌شود.

الگوریتم رقابت استعماری اصلاح شده (DICA)

الگوریتم رقابت استعماری ماهیتی پیوسته دارد و این خاصیت آن استفاده از آن در مسائل گسسته را دشوار می‌کند و محقق مجبور خواهد شد از کلیدهای تصادفی برای تبدیل اعداد گسسته به

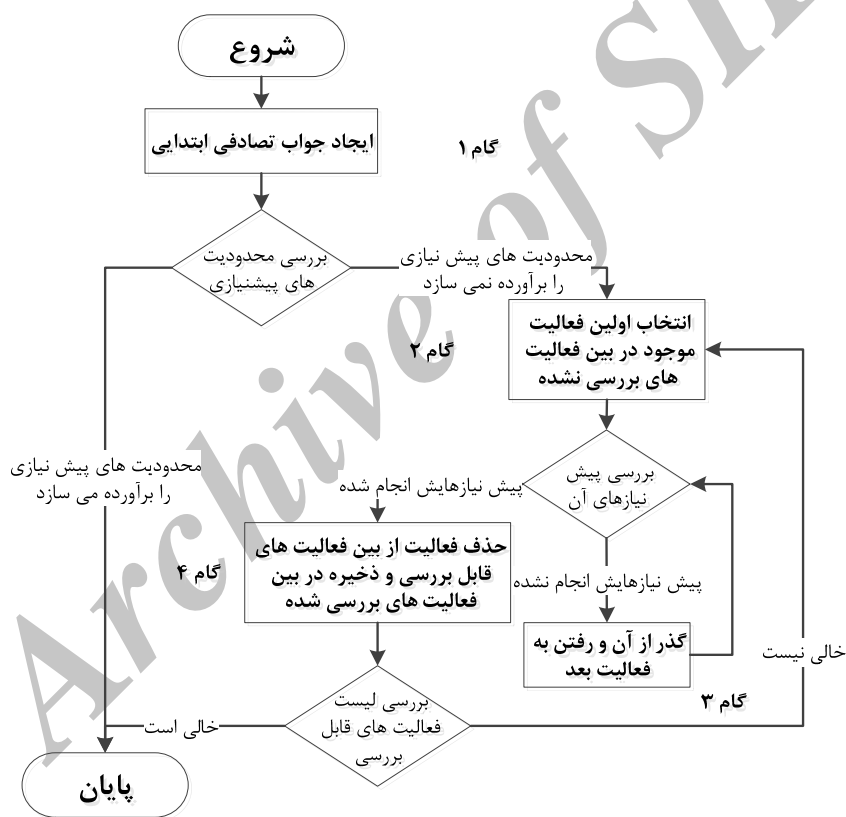
1. <http://129.187.106.231/psplib>

ماهیت پیوسته استفاده کند که این امر تا حد زیادی از کارایی الگوریتم رقابت استعماری خواهد کاست.

در این تحقیق با اصلاح ماهیت الگوریتم رقابت استعماری گونه‌ای خاص از آن به منظور حل مسائل گسسته جایگشتی (همچون مسئله RCPSP) ایجاد شده است.

الگوریتم محاسبه جواب موجه ابتدایی

الگوریتم پیشنهادی مطرح شده در این تحقیق بر مبنای محدودیت‌های پیش‌نیازی بین فعالیت بنا نهاده شده است.



شکل ۱. فلوچارت الگوریتم پیشنهادی تهیه جواب موجه ابتدایی

گام‌های این روش به صورت زیر است:

۱. یک جواب تصادفی ابتدایی که اولویت اجرای فعالیت‌ها را به دست می‌دهد، ایجاد می‌شود؛ بدین صورت که از بین $N!$ طریق ممکن در بین اولویت‌های اجرای فعالیت‌ها بدون توجه به محدودیت‌های مسئله یک جواب تصادفی انتخاب می‌شود. در صورتی که جواب تصادفی به دست آمده از لحاظ محدودیت‌های پیش‌نیازی صحیح باشد. جواب موجه ابتدایی حاصل شده است. در غیر این صورت به گام ۲ می‌رود؛
۲. اولین فعالیت در بین فعالیت‌های بررسی نشده را در نظر می‌گیرد؛ در صورتی که تمامی پیش‌نیازی‌های آن انجام گرفته باشد به گام ۴ و در غیر این صورت به گام ۳ می‌رود؛
۳. فعالیتی را که پیش‌نیاز آن انجام نگرفته رها می‌کند و به گام ۲ باز می‌گردد. از بین دیگر فعالیت‌های بررسی نشده موجود، فعالیت بعدی را انتخاب می‌کند؛
۴. فعالیت بررسی شده در گام ۲ را از فهرست فعالیت‌های قابل بررسی حذف می‌کند و به فهرست فعالیت‌های بررسی شده انتقال می‌دهد. در صورتی که هنوز فعالیت بررسی نشده‌ای باقی مانده باشد به گام ۲ باز می‌گردد. در غیر این صورت فعالیت‌های ذخیره شده در فهرست فعالیت‌های بررسی شده را به ترتیب ذخیره شدن مرتب می‌کند و به عنوان جواب ابتدایی اصلاح شده یا جواب موجه نشان می‌دهد.

گام‌های الگوریتم رقابت استعماری اصلاح شده

الگوریتم رقابت استعماری در حالت پایه، ماهیتی پیوسته دارد که استفاده از آن را در مسائل گسسته دشوار می‌کند و محقق مجبور خواهد شد از کلیدهای تصادفی برای تبدیل اعداد گسسته به ماهیت پیوسته استفاده کند که این امر تا حد زیادی از کارایی الگوریتم رقابت استعماری خواهد کاست. در این تحقیق با اصلاح ماهیت الگوریتم رقابت استعماری گونه‌ای خاص از آن به منظور حل مسائل گسسته جایگشتی (همچون مسئله RCPS) ایجاد شده است.

گام ۱. ارزش‌دهی آغازین^۱: در اولین گام باید چارچوب‌های اولیه مسئله را ایجاد کرد. هر کشور، معادل جایگشت از ترتیب اجرای فعالیت‌های پروژه است. البته باید توجه داشت از آنجاکه همه این کشورهای اولیه، توسط الگوریتم تعیین جواب موجه ابتدایی به دست آمده‌اند، همگی از لحاظ محدودیت پیش‌نیازی موجه‌اند. با در نظر گرفتن قید محدودیت منابع، مقدار تابع هدف (زمان) هر یک از کشورها به دست می‌آید. بسته به نوع مسئله، درصد خاصی از بهترین کشورها به عنوان امپریالیست انتخاب می‌شوند؛ سپس به نسبت میزان تابع هدف هر یک از امپریالیست‌ها، بقیه کشورها (مستعمره‌ها) بین آن‌ها تقسیم می‌شوند. به منظور تعیین نسبت هر امپراتوری، مقدار

1. Initialization

زیر برای هر امپراتوری به دست می آید. در پایان این گام، کشورهای امپریالیست و مستعمره‌های هر یک مشخص شده و هزینه (زمان) مربوط به هر یک نیز با توجه به تابع هدف مسئله مشخص می‌شود.

$$C_n = \max_i \{c_i\} - c_n \quad \text{رابطه ۲}$$

$$p_n = \left| C_n / \sum_{i=1}^{N_{imp}} C_i \right|$$

$$N.C_n = \text{round}\{p_n \cdot (N_{col})\}$$

گام ۲. سیاست همگون‌سازی^۱: حالت پیش فرض الگوریتم رقابت استعماری با توجه به اینکه دارای ماهیتی پیوسته است، در مسئله RCPS که از نوع مسائل جایگشتی است صحیح نیست. از این رو ماهیت سیاست همگون‌سازی طی دو مرحله اصلاح شد.

مرحله نخست: انتخاب سری بهینه از دل امپریالیست (الگوی برتر ترتیب اجرای فعالیت‌ها) با شرط کمترین طول سری متناظر در رشته زمانی: ابتدا α درصد از دو طرف این رشته حذف می‌شود. ضریب آلفا میزان انحراف از سیاست همگون‌سازی است که تأثیر همگون‌سازی را متعادل می‌کند. سپس از رشته باقی‌مانده، تمام سری‌های عددی متوالی به طول β درصد طول رشته باقی استخراج می‌شود. β ضریب سیاست همگون‌سازی است و هرچه بیشتر باشد مشابهت مستعمره پس از اجرای سیاست همگون‌سازی به امپریالیست بیشتر خواهد بود. سپس معادل عددی هر یک از این سری‌های عددی در رشته زمانی نوشته می‌شود و مجموع آن‌ها به دست می‌آید. سری عددی که کمترین مقدار را دارد، رشته منتخب در الگوی برتر ترتیب اجرای فعالیت‌ها در نظر گرفته می‌شود.

مرحله دوم: جایگزینی سری بهینه انتخابی از دل امپریالیست (الگوی برتر ترتیب اجرای فعالیت‌ها) در مستعمره (الگوی ضعیف‌تر ترتیب اجرای فعالیت‌ها): در این مرحله باید سری به دست آمده از گام قبل در الگوی ضعیف‌تر ترتیب اجرای فعالیت‌ها ایجاد شود. بدین صورت اولین عنصر سری بهینه در الگوی امپریالیست پیدا می‌شود، سپس عنصر معادل آن در الگوی مستعمره نیز در نظر گرفته می‌شود و از سوی دیگر نیز عدد متناظر آن نیز در الگوی مستعمره تعیین و سپس جای عنصر متناظر و عدد متناظر در الگوی مستعمره عوض می‌شود. این کار بر سایر عناصر سری بهینه الگوی امپریالیست انجام می‌گیرد تا الگوی مستعمره همگون‌شده با الگوی امپریالیست حاصل شود.

1. Assimilation

گام ۳. انقلاب^۱: با توجه به پیوسته بودن الگوریتم رقابت استعماری در حالت پیش‌فرض نمی‌توان از عملگرها معمول انقلاب استفاده کرد. از این‌رو بروز انقلاب در الگوریتم رقابت استعماری اصلاح شده است. از آنجاکه در شرایط واقعی احتمال بروز انقلاب کمتر از ۱ است، تنها برای درصدی از مستعمره‌های هر امپریالیست عملگرهای انقلاب اجرا می‌شود. این درصد توسط نرخ بروز انقلاب^۲ تعیین می‌شود. مثلاً $Revolution Rate = 0/2$ بدین معناست که به‌طور تصادفی در بین ۲۰ درصد از مستعمره‌های امپریالیست‌ها انقلاب بروز می‌کند. برای اجرای انقلاب بین مستعمره‌ها ابتدا با توجه به نرخ بروز انقلاب درصدی از مستعمره‌های هر امپریالیست انتخاب شده و سپس به‌طور تصادفی یکی از سه عملگر زیر برای آن اجرا می‌شود.

- عملگر تعویض: این عملگر دو عضو از جایگشت را به‌صورت تصادفی انتخاب کرده و سپس جای این دو را با هم عوض می‌کند.
- عملگر معکوس‌سازی: این عملگر دو عضو از جایگشت را به‌صورت تصادفی انتخاب کرده و سپس ترتیب تمامی اعداد بین آن‌ها را معکوس می‌کند.
- عملگر حذف و انتقال: این عملگر دو عضو از جایگشت را به‌صورت تصادفی برمی‌گزیند و سپس بسته به اینکه کدام یک اول باشد و کدام دوم، عدد اول را به قبل از عدد دوم انتقال می‌دهد.

گام ۴. تعویض جای مستعمره با امپریالیست^۳: پس از اعمال سیاست جذب و انقلاب ممکن است به دلیل جابه‌جایی‌های صورت‌گرفته وضعیت یک مستعمره در یک امپراتوری بهتر از خود امپریالیست شود. در این حالت جای مستعمره با امپریالیست عوض می‌شود.

گام ۵. محاسبه هزینه کل هر امپراتوری^۴: پس از اعمال سیاست جذب و انقلاب و تعویض، اقدام به محاسبه هزینه کل هر امپراتوری با استفاده از فرمول زیر می‌شود.

$$T.C._n = Cost(imperialist_n) + \xi \text{mean}\{Cost(colonies of empire_n)\} \quad (\text{رابطه } 3)$$

که در آن $T.C._n$ هزینه کل امپراتوری n ام و ξ عددی مثبت است که به‌طور معمول بین صفر و یک و نزدیک به صفر در نظر گرفته می‌شود. کوچک در نظر گرفتن ξ ، سبب می‌شود که هزینه

1. Revolution
2. Revolution Rate
3. Exchange
4. Compute Total Cost

کل یک امپراتوری، تقریباً برابر با هزینه حکومت مرکزی آن (کشور امپریالیست) شود و افزایش آن نیز موجب افزایش تأثیر میزان هزینه مستعمرات یک امپراتوری در تعیین هزینه کل آن می‌شود.

گام ۶. رقابت استعماری^۱: هر امپراتوری که نتواند بر قدرت خود بیفزاید، در جریان رقابت‌های امپریالیستی، به تدریج حذف می‌شود و به مرور زمان، امپراتوری‌های ضعیف، مستعمرات خود را از دست می‌دهند و امپراتوری‌های قوی‌تر، این مستعمرات را تصاحب می‌کنند و بر قدرت خویش می‌افزایند. برای مدل‌سازی رقابت میان امپراتوری‌ها برای تصاحب مستعمرات، ابتدا احتمال تصاحب هر امپراتوری (که متناسب با قدرت آن امپراتوری است)، با در نظر گرفتن هزینه کل امپراتوری محاسبه می‌شود بدین منظور ابتدا از روی هزینه کل امپراتوری، هزینه کل نرمالیزه‌شده آن تعیین می‌شود.

$$N.T.C.n = \max \{T.C.i\} - T.C.n \quad \text{رابطه ۴}$$

در این رابطه $T.C.n$ ، هزینه کل امپراتوری n ام و $N.T.C.n$ نیز، هزینه کل نرمالیزه‌شده آن امپراتوری است. هر امپراتوری که $T.C.n$ کمتری داشته باشد $N.T.C.n$ بیشتری خواهد داشت. در حقیقت $T.C.n$ معادل هزینه کل یک امپراتوری و $N.T.C.n$ معادل قدرت کل آن می‌باشد. امپراتوری با کمترین هزینه، دارای بیشترین قدرت است. با داشتن هزینه کل نرمالیزه‌شده، احتمال (قدرت) تصاحب مستعمره مورد رقابت، توسط هر امپراتوری، به صورت زیر محاسبه می‌شود:

$$P_{P_n} = \left| \frac{N.T.C.n}{\sum_{i=1}^{N_{imp}} N.T.C.i} \right| \quad \text{رابطه ۵}$$

با داشتن احتمال تصاحب هر امپراتوری، برای اینکه مستعمرات مذکور به صورت تصادفی، ولی با احتمال وابسته به احتمال تصاحب هر امپراتوری، بین امپراتوری‌ها تقسیم شود، بردار P از روی مقادیر احتمال یادشده، به صورت زیر تشکیل می‌شود.

$$P = [P_{p_1}, P_{p_2}, P_{p_3}, \dots, P_{p_{N_{imp}}}] \quad \text{رابطه ۶}$$

بردار P دارای سایز $1 * N_{imp}$ است و از مقادیر احتمال تصاحب امپراتوری‌ها تشکیل شده است. سپس بردار تصادفی R ، هم‌اندازه با بردار P تشکیل می‌شود. آرایه‌های این بردار، اعدادی تصادفی با توزیع یکنواخت در بازه $[0, 1]$ هستند.

$$R = [r_1, r_2, r_3, \dots, r_{N_{imp}}] \quad \text{رابطه (۷)}$$

$$r_1, r_2, r_3, \dots, r_{N_{imp}} \in U(., 1)$$

سپس بردار D به صورت زیر تشکیل می‌شود.

$$D = P - R = [D_1, D_2, D_3, \dots, D_{N_{imp}}] \quad \text{رابطه (۸)}$$

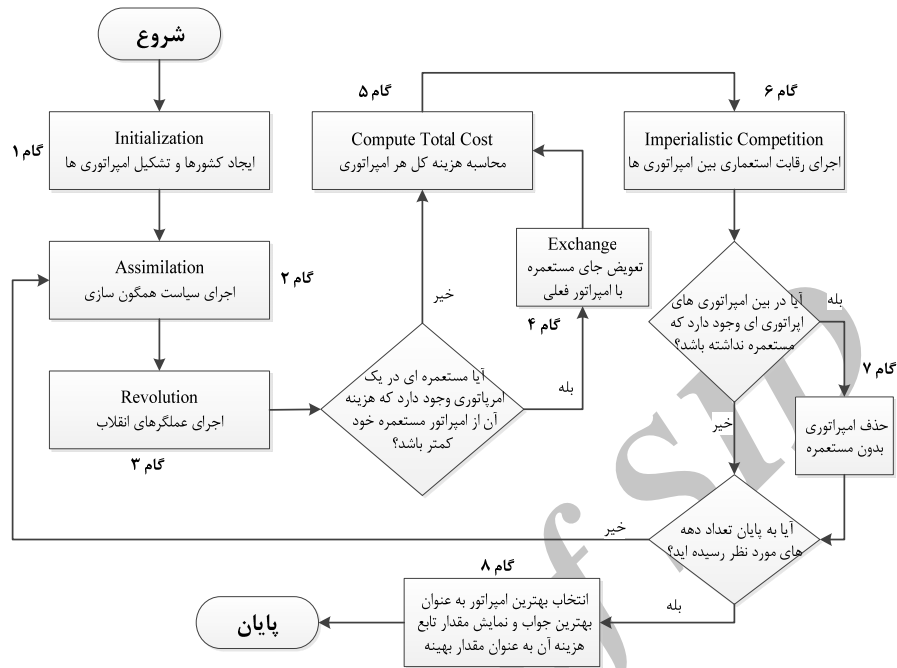
$$= [P_{p_1} - r_1, P_{p_2} - r_2, P_{p_2} - r_3, \dots, P_{p_{N_{imp}}} - r_{N_{imp}}]$$

با داشتن بردار D ، مستعمرات مذکور به امپراتوری‌ای داده می‌شود که اندیس مربوط به آن در بردار D بزرگ‌تر از بقیه است.

گام ۷. حذف امپریالیست بدون مستعمره: همان‌گونه که بیان شد، در جریان رقابت‌های امپریالیستی، خواه‌ناخواه، امپراتوری‌های ضعیف به تدریج سقوط می‌کنند و مستعمراتشان به دست امپراتوری‌های قوی‌تر می‌افتد. در الگوریتم پیشنهاد شده، یک امپراتوری زمانی حذف شده تلقی می‌شود که مستعمرات خود را از دست داده باشد.

گام ۸. استخراج نتایج: برای پایان یافتن الگوریتم می‌توان شروط متفاوتی را لحاظ کرد. در الگوریتم رقابت استعماری در حالت پایه شرط توقف الگوریتم، حذف همه امپریالیست‌ها و باقی ماندن تنها یک امپریالیست است. در حالت اصلاح شده الگوریتم، علاوه بر اعمال این شرط توقف، شرط دیگر این است که تکرارهای الگوریتم (تعیین تعداد دهه‌های تکرار الگوریتم) به تعداد خاصی برسد.

در پایان الگوریتم دو جواب استخراج‌شدنی از الگوریتم برای مسئله زمان بندی پروژه با محدودیت منابع عبارت است از: تعیین بهترین الگو برای ترتیب اجرای فعالیت‌های پروژه با در نظر گرفتن محدودیت‌های پیش‌نیازی و محدودیت‌های منابع. این الگو همان الگوی متناسب به تنها امپریالیست باقی‌مانده در حالت شرط خاتمه پیش‌فرض الگوریتم است و زمان تکمیل حاصل از این الگو به عنوان مقدار بهینه تابع هدف است. در حالتی که شرط خاتمه الگوریتم تعداد تکرار انجام گرفته باشد، از بین همه الگوهای متناسب به تمام امپریالیست‌های باقی‌مانده، الگویی که کمترین هزینه (کمترین زمان تکمیل پروژه) را دارد به عنوان الگوی بهینه انتخاب می‌شود. و همچنین زمان تکمیل حاصل از این الگو به عنوان مقدار بهینه تابع هدف است.



شکل ۲. فلوجارت الگوریتم رقابت استعماری اصلاح‌شده

یافته‌های پژوهش

نتایج مدل تحقیق در اجرای داده‌های استاندارد

مدل ارائه‌شده در این تحقیق بر روی ۸۰ نمونه از مسائل استاندارد زمان‌بندی پروژه با محدودیت منابع که در کتابخانه الکترونیک PSPLIB (هر یک از پروژه‌های ۳۰، ۶۰، ۹۰ و ۱۲۰ فعالیت ۲۰ نمونه) موجود است اجرا شد. براساس نتایج تجزیه و تحلیل داده‌های استاندارد مسئله زمان‌بندی پروژه با محدودیت منابع در حالت تک‌حالت نتایج در مدل‌های استاندارد با ۳۰ فعالیت، میانگین میزان انحراف از جواب بهینه به‌دست‌آمده از روش‌های دقیق با تعداد زمان‌بندی تولید شده ۱۰۰۰، ۰/۲۶ و با تعداد زمان‌بندی تولید شده ۵۰۰۰، ۰/۲۱ است. در مدل‌های استاندارد با ۶۰ فعالیت، میانگین میزان انحراف از جواب بهینه به‌دست‌آمده از روش‌های دقیق با تعداد زمان‌بندی تولید شده ۱۰۰۰، ۱۱/۸۰ و با تعداد زمان‌بندی تولید شده ۵۰۰۰، ۱۱/۱۰ است. در مدل‌های استاندارد با ۹۰ فعالیت، میانگین میزان انحراف از جواب به‌دست‌آمده از مسیر بحرانی کران پایین با تعداد زمان‌بندی تولید شده ۱۰۰۰، ۱۰/۸۵ و با تعداد زمان‌بندی تولید شده ۵۰۰۰، ۱۰/۴۰ است. در مدل‌های استاندارد با ۱۲۰ فعالیت، میانگین میزان انحراف از جواب به‌دست‌آمده از مسیر

بحرانی کران پایین با تعداد زمان بندی تولید شده ۱۰۰۰، ۳۳/۱۰ و با تعداد زمان بندی تولید شده ۵۰۰۰، ۳۱/۷۰ است.

به منظور سنجش پایداری نتایج الگوریتم ارائه شده، در هر نمونه ۳۰، ۶۰، ۹۰ و ۱۲۰ فعالیت، ۲۰ بار اجرا شد و زمان تکمیل پروژه به دست آمد. برای اثبات پایداری باید میزان انحراف معیار نتایج به دست آمده هم گرا به صفر باشد. واریانس نتایج حاصل از الگوریتم برای این نمونه به ترتیب ۰/۰۴۷، ۰/۰۵۱، ۰/۰۸۵ و ۰/۱۱۶ است. این اعداد پایداری قابل قبول نتایج به دست آمده را نشان می دهد.

به منظور مقایسه الگوریتم پیشنهادی تحقیق با نتایج دیگر تحقیقات موجود در کتابخانه PSPLIB، نتایج به دست آمده در جدول های پیشین در مقایسه با نتایج سایر تحقیقات آورده شده است. نتایج این مقایسه ها با توجه به شاخص میانگین انحراف از جواب بهینه در پروژه های ۳۰ و ۶۰ فعالیتی و میانگین انحراف از مسیر بحرانی کران پایین در پروژه های ۹۰ و ۱۲۰ فعالیتی به قرار جدول های زیر است.

جدول ۷. میانگین انحراف از جواب بهینه برای مجموعه ۳۰ فعالیتی

حداکثر تعداد زمان بندی های تولید شده		مرجع	الگوریتم مورد استفاده
۵۰۰۰	۱۰۰۰		
۰/۰۴	۰/۰۱	کوچتوف و استولیار (۲۰۰۳)	GA, TS-path relinking
۰/۱۱	۰/۱۷	صادقی و دیگران (۱۳۸۹)	Bees algorithm
۰/۱۲	۰/۲۶	این تحقیق	DICA
۰/۲۱	۰/۲۶	کموئه، سیلورین و آلین (۲۰۰۷)	PSO
۰/۱۱	۰/۲۷	دبلز، دیریک، لیوس و ونهوک (۲۰۰۶)	electronmagnetism Scatter Search
۰/۰۶	۰/۲۷	والس، بالستین و کوبنتانیا (۲۰۰۳)	GA-hybrid
۰/۰۹	۰/۳۱	مرکل، میدنورف و شمیک (۲۰۰۲)	Ant colony optimization
۰/۰۲	۰/۳۴	والس، بالستین و کوبنتانیا (۲۰۰۵)	GA
۰/۰۶	۰/۳۵	آلکاراز، ماروتو و روییز (۲۰۰۴)	GA
۰/۲۲	۰/۳۸	هارتمن (۲۰۰۲)	GA
۰/۱۶	۰/۴۶	نونویه و ایباراکی (۲۰۰۲)	Tabu Search
۰/۲۵	۰/۵۴	هارتمن (۱۹۹۸)	GA
۰/۴۴	۰/۶۵	شیرمر و رایزنبرگ (۱۹۹۸)	Sampling-adaptative

جدول ۸. میانگین انحراف از جواب بهینه برای مجموعه ۶۰ فعالیته

الگوریتم مورد استفاده	مرجع	حداکثر تعداد	
		زمان بندی های تولید شده	۵۰۰۰
PSO	کموته، سیلورین و آلین (۲۰۰۷)	۹/۵۲	۹/۰۱
GA, TS-path relinking	کوچتوف و استولیار (۲۰۰۳)	۱۱/۷۱	۱۱/۷۱
Scatter Search electronmagnetism	دبلز، دبریک، لیوس و ونهوک (۲۰۰۶)	۱۱/۷۳	۱۱/۱۰
DICA	این تحقیق	۱۱/۸۰	۱۱/۱۰
Ant colony optimization	مرکل، میدنورف و شیمیک (۲۰۰۲)	۱۱/۹۳	۱۱/۲۵
Bees algorithm	صادقی و دیگران (۱۳۸۹)	۱۱/۲۰	۱۱/۸۰
GA	آلکاراز، ماروتو و روییز (۲۰۰۴)	۱۲/۲۱	۱۱/۲۷
GA	هارتمن (۲۰۰۲)	۱۲/۲۱	۱۱/۷۰
GA	هارتمن (۱۹۹۸)	۱۲/۶۸	۱۱/۸۹
TS-activity list	نونوبه و ایباراکی (۲۰۰۲)	۱۲/۹۷	۱۲/۱۸
Sampling-adaptative	کولیش و درکسل (۱۹۹۶)	۱۳/۵۱	۱۳/۰۶
GA-problem space	لیون و رامامورتی (۱۹۹۵)	۱۴/۳۳	۱۳/۴۹

جدول ۹. میانگین انحراف از مسیر بحرانی کران پایین برای مجموعه ۹۰ فعالیتی

الگوریتم مورد استفاده	مرجع	حداکثر تعداد	
		زمان بندی های تولید شده	۵۰۰۰
PSO	کموته، سیلورین و آلین (۲۰۰۷)	۱۰/۳۴	۱۰/۱۰
GA, TS-path relinking	کوچتوف و استولیار (۲۰۰۳)	۱۰/۴۷	۱۰/۲۱
DICA	این تحقیق	۱۰/۸۵	۱۰/۴۰
Tabu Search	نونوبه و ایباراکی (۲۰۰۲)	۱۰/۸۷	۱۰/۵۴
Scatter Search electronmagnetism	دبلز، دبریک، لیوس و ونهوک (۲۰۰۶)	۱۰/۹۱	۱۰/۷۰
Ant colony optimization	مرکل، میدنورف و شیمیک (۲۰۰۲)	۱۱/۰۳	۱۰/۸۰
GA-hybrid	والس، بالستین و کوینتانیا (۲۰۰۳)	۱۱/۱۳	۱۰/۸۹
GA	هارتمن (۲۰۰۲)	۱۱/۲۹	۱۱/۰۲

جدول ۱۰. میانگین انحراف از مسیر بحرانی کران پایین برای مجموعه ۱۲۰ فعالیته

الگوریتم مورد استفاده	مرجع	حداکثر تعداد	
		زمان بندی های تولید شده	۵۰۰۰
PSO	کموئه، سیلورین و آلبن (۲۰۰۷)	۳۲/۳۷	۳۱/۹۲
DICA	این تحقیق	۳۳/۱۰	۳۱/۷۰
GA, TS-path relinking	کوچتوف و استولیار (۲۰۰۳)	۳۳/۴۷	۳۲/۱۷
Tabu Search	نونوبه و ایباراکی (۲۰۰۲)	۳۴/۵۶	۳۳/۳۱
Ant colony optimization	مرکل، میدندورف و شیک (۲۰۰۲)	۳۵/۶۸	۳۴/۲۰
Scatter Search electromagnetism	دبلز، دیریک، لیوس و ونهوک (۲۰۰۶)	۳۶/۰۹	۳۵/۴۰
GA	هارتمن (۲۰۰۲)	۳۶/۵۹	۳۵/۱۰
GA-hybrid	والس، بالستین و کوینتانیا (۲۰۰۳)	۳۸/۳۱	۳۷/۸۱

نتایج تجزیه و تحلیل داده های استاندارد با الگوریتم این تحقیق به نسبت سایر روش های مورد مقایسه کارایی خوبی دارد. همچنین با بررسی دقیق تر نتایج مشخص می شود که کارایی الگوریتم با افزایش تعداد فعالیت، نسبت به سایر روش ها بهتر می شود. بخش بندی پویای راه حل ها و سعی در نگهداری جواب های بهینه از یک دهه به دهه بعدی در هر امپراتوری موجب شده تا الگوریتم نتایج خوبی را به نسبت سایر روش ها داشته باشد.

شاخص های دیگری که اغلب برای مقایسه روش های فرا ابتکاری استفاده می شوند، سرعت رسیدن به جواب و تعداد تکرارها برای رسیدن به جواب است. روش پیشنهادی این مقاله با توجه به دو مرحله ای بودن و حذف همه جواب های غیرموجه در مرحله اول، به نسبت سایر روش ها با سرعت بیشتر و تکرارهای کمتر به جواب می رسد.

نتایج مدل تحقیق در اجرای پروژه های واقعی

در این بخش از تحقیق اطلاعات دو پروژه واقعی تجزیه و تحلیل شد. با توجه به گستردگی فعالیت ها این پروژه ها (۵۸۳۵ فعالیت برای پروژه تأمین تدارکات پتروشیمی کرمانشاه و ۱۰۶۵۲ فعالیت برای پروژه راه اندازی Utility پتروشیمی کرمانشاه)، عملکرد مدل ارائه شده در این مقاله به خوبی بررسی می شود.

پروژه تدارکات پتروشیمی کرمانشاه و پروژه راه اندازی Utility پتروشیمی کرمانشاه براساس زمان بندی ابتدایی صورت گرفته توسط پیمانکار و بدون احتساب محدودیت های منابع، به ترتیب

۴۸۳ و ۵۱۲ روز کاری برای تکمیل نیاز داشته است. البته زمان اتمام کامل این پروژه‌ها بسیار بیش از این زمان و به ترتیب ۷۴۴ و ۸۸۴ روز کاری بوده است. دلیل اصلی تفاوت بسیار در زمان تکمیل بودجه‌شده و زمان تکمیل واقعی در پروژه یادشده، بی‌توجهی به محدودیت منابع در دسترس، تحریم‌های اقتصادی و کمبود قطعات و اعتبارات و ... بوده است.

برای بررسی کارایی مدل تحقیق، ابتدا زمان‌بندی بودجه‌شده موجود در دور پروژه فوق با فرض دخیل کردن محدودیت منابع ذکرشده در قالب نرم‌افزار MS-Project 2010 قرار داده شد و زمان به‌دست‌آمده در پروژه تدارکات پتروشیمی کرمانشاه از ۴۸۳ روز به ۶۱۷ روز و زمان پروژه راه‌اندازی Utility پتروشیمی کرمانشاه از ۵۱۲ روز به ۵۹۱ روز افزایش یافت. البته این امر با توجه به دخیل کردن منابع منطقی است. پس از مدل کردن مسئله یادشده در چارچوب مسئله RCPSP و حل آن توسط مدل تحقیق، زمان تکمیل بودجه‌شده پروژه تدارکات پتروشیمی کرمانشاه با ۱۳ درصد کاهش به ۵۲۶ روز، و زمان تکمیل پروژه راه‌اندازی Utility پتروشیمی کرمانشاه با ۱۰ درصد کاهش به ۵۳۲ روز رسید. این کاهش ۱۳ و ۱۰ درصدی، نشان از کارایی خوب مدل تحقیق در زمان‌بندی پروژه‌های واقعی دارد.

نتیجه‌گیری و پیشنهادها

در این تحقیق برای حل مسئله زمان‌بندی پروژه با محدودیت منابع، مدلی جدید در دو مرحله ارائه شد. در مرحله اول روشی پیشنهاد شد که طی آن جواب‌های تصادفی و غیرموجه اولیه به جواب‌های موجه تبدیل می‌شود. استفاده از این روش کارایی کل الگوریتم را برای رسیدن به جواب بهینه بسیار بیشتر می‌کند، زیرا ورودی‌های بخش دوم مدل را محدود به جواب‌های موجه می‌کند و در نتیجه، سرعت الگوریتم برای رسیدن به جواب افزایش می‌یابد. در گام دوم مدل پیشنهادی، از الگوریتم رقابت استعماری اصلاح‌شده استفاده شد. روش پیشنهادی این مقاله با توجه به دو مرحله‌ای بودن و حذف همه جواب‌های غیرموجه در مرحله اول، به نسبت سایر روش‌ها با سرعت بیشتر و تکرارهای کمتر به جواب می‌رسد. از آنجاکه الگوریتم مذکور از دسته الگوریتم‌های فراابتکاری پیوسته بوده و مسئله زمان‌بندی پروژه با محدودیت منابع از نوع مسائل گسسته جایگشتی است، در این تحقیق ضمن تغییر و اصلاح دو گام اصلی الگوریتم رقابت استعماری، نوع خاصی از این الگوریتم که برای حل مسائل جایگشتی مناسب است، ارائه شد.

نتایج حاصل از مدل تحقیق در تجزیه و تحلیل داده‌های استاندارد کتابخانه PSPLIB در مدل‌های استاندارد با ۳۰ فعالیت، ۶۰ فعالیت، ۹۰ فعالیت و ۱۲۰ فعالیت، میانگین میزان انحراف از جواب بهینه برای پروژه‌های ۳۰ و ۶۰ فعالیتی و میانگین میزان انحراف از جواب مسیر بحرانی

کران پایین برای پروژه‌های ۹۰ و ۱۲۰ فعالیتی به دست آمد. عملکرد الگوریتم در مقایسه با سایر الگوریتم بررسی شده، قابل قبول بوده است.

بر اساس نتایج تجزیه و اطلاعات پروژه تدارکات پتروشیمی کرمانشاه و پروژه راه اندازی Utility پتروشیمی کرمانشاه که توسط شرکت قدس نیرو انجام گرفت، الگوریتم پیشنهادی ۱۳ درصد بهبود در زمان تکمیل بودجه شده پروژه تدارکات پتروشیمی کرمانشاه و ۱۰ درصد بهبود در زمان تکمیل بودجه شده پروژه راه اندازی Utility پتروشیمی کرمانشاه ایجاد کرد.

از جمله محدودیت‌های تحقیق، نبود اطلاعات کامل منابع و گاه زمان بندی در پروژه‌های واقعی و نیز محرمانه بودن شدید اطلاعات کامل پروژه‌ها بود. به منظور استفاده در تحقیقات آینده پیشنهاد می شود انواع مدل ارائه شده در انواع دیگر مسئله زمان بندی پروژه با محدودیت منابع (ذکر شده در جدول ۱) آزمون شود. همچنین استفاده از روش‌های کارآمد جست و جوی محلی (الگوریتم ژنتیک، الگوریتم مورچگان، الگوریتم جست و جوی ممنوع، الگوریتم PSO و ...)، به منظور ترکیب با الگوریتم ارائه شده و نیز تعیین سازوکارهای یادگیری ترکیبی (انواع مدل شبکه عصبی مصنوعی) در الگوریتم ارائه شده می تواند مفید باشد.

References

- Agarwal, A, Colak, S, Erenguc, S. (2011). A Neurogenetic approach for the resource-constrained project scheduling problem. *Computers & Operations Research*, 38(1): 44–50.
- Alamtabriz, A; Zandiye, M., Mohammadrahimi, A.R (2011). *Meta-heuristic algorithms in combinatorial optimization, neural networks, simulated annealing, genetic algorithms, et al.* Tehran, Safar- eshraghi press, second edition. (in Persian)
- Alcaraz, J., Maroto, C. & Ruiz, R. (2004). Improving the performance of genetic algorithms for the RCPS problem. *Proceedings of the Ninth International Workshop on Project Management and Scheduling*, 40-43.
- Alvarez, V.R. & Tamarit, J. M. (1993). The project scheduling polyhedron: Dimension, facets and lifting theorems. *European Journal of Operational Research*, 67(2): 204-220.
- Ardalan, Z., Karimi, S, Poursabzi, O, Naderi, B. (2015). A novel imperialist competitive algorithm for generalized traveling salesman problems. *Applied Soft Computing*. 26, 546–555.

- Artigues, Ch, Demasse, S, Néron, Em (2008). *Resource-constrained project scheduling: models, algorithms, extensions and applications*. ISTE Ltd and John Wiley & Sons, Inc.
- Atashpaz gargari, I (2008). *Development of Social optimization algorithm and evaluate the effectiveness of this algorithm*. MS Thesis, Tehran, University of Tehran. (in Persian)
- Bagher, M., Zandieh, M., Farsijani, H. (2010). Balancing of stochastic U-type assembly lines: an imperialist competitive algorithm. *International Journal of Advanced Manufacturing Technology*, 54(1-4): 271-285.
- Bartschi, W.M. (1996). A Genetic Algorithm for Resource-Constrained Scheduling. Submitted to the Department of Mechanical Engineering in partial fulfillment of the requirements for the degree of Doctor of Philosophy in Mechanical Engineering at the Massachusetts Institute of Technology, June.
- Behnamian, J., Zandieh, M. (2011). A discrete colonial competitive algorithm for hybrid flowshop scheduling to minimize earliness and quadratic tardiness penalties. *Expert Systems with Applications*, 38(12): 14490–14498.
- Blazewicz, J, Lenstra, J.K. & Kan, A.R (2005). Scheduling Subject to Resource Constraints: Classification and complexity. *Discrete Applied Mathematics*, 5(1): 11-24.
- Blazewicz, J., Lenstra, J. & Kan, A. R. (1983). Scheduling subject to resource constraints: Classification and complexity. *Discrete Applied Mathematics*, 5(1): 11–24.
- Bocewicz, G, Banaszak, Z.A. & Muszynski, W. (2009). Decision Support Tool for Resource Allocation Subject to Imprecise Data Constraints. Control and Automation. *IEEE International Conference*.
- Bouleimen, K. & Lecocq, H. (2003). A new efficient simulated annealing algorithm for the resource-constrained project scheduling problem and its multiple mode versions. *European Journal of Operational Research*, 149(2): 268–281.
- Brucker, P., Drexl, A., Mohring, R., Neumann, K. & Pesch, E. (1999). Resource-constrained project scheduling: Notation, classification, models, and methods. *European Journal of Operational Research*, 112(1): 3-41.

- Brucker, P, Knust, S, Schoo, A, Thiele, O (1998). A branch and bound algorithm for the resource-constrained project scheduling problem. *European Journal of Operational Research*, 107, 272-288.
- Buddhakulsomsiri, J, Kim, D. S. (2006). Priority rule-based heuristic for multi-mode resource-constrained project scheduling problems with resource vacations and activity splitting. *European Journal of Operational Research*, 178(2): 374-390.
- Cervantes, M., Lova, A., Tormos, P. & Barber, F. (2008). A Dynamic Population Steady-State Genetic Algorithm for the Resource-Constrained Project Scheduling Problem. *21st international conference on Industrial, Engineering and Other Applications of Applied Intelligent Systems: New Frontiers in Applied Artificial Intelligence*, 611 – 620.
- Chaharsooghi, S.K. & Meimand Kermani, A.H. (2007). An effective ant colony optimization algorithm (ACO) for multi-objective resource allocation problem (MORAP). *Applied Mathematics and Computation*, 200, 167–177.
- Chen, P.H and Shahandashti, S.M (2008). Hybrid of genetic algorithm and simulated annealing for multiple project scheduling with multiple resource constraints. *Automation in Construction*. 18, 434–443.
- Chen, R.M (2011). Particle swarm optimization with justification and designed mechanisms for resource-constrained project scheduling problem. *Expert Systems with Applications*. 38, 7102-7111.
- Chen, Y.L, Hsu, P.Y, Chang, Y.B (2008). A Petri Net Approach to Support Resource Assignment in Project Management. *Systems, Man and Cybernetics, Part A: Systems and Humans, IEEE Transactions on*.
- Damghani, K., Tavakoli Moghadam, R. & Shahalizadeh, M. (2011). Solving Project Scheduling with resources constrains using modified ant colony algorithm. *Journal of Industrial Engineering*, 45, 59-69. (in Persian)
- Debels, D., De Reyck, B., Leus, R. and Vanhoucke, M. (2006). A hybrid scatter search electromagnetism meta-heuristic for project scheduling. *E European Journal of Operational Research*, 169, 638-653.
- Fatemi Ghomi, S.M.T. & Ashjari, B. (2001). A simulation model for multi-project resource allocation. *International Journal of Project Management*. 20, 127–130.

- Gholipour, Y. & Shahbazi, M.M. (2011). Resource-Constrained Scheduling of Construction Projects Using the Harmony Search Algorithm. *Journal of Industrial Engineering*. Special Issue, 51-60.
- Golenko Ginzburg, D, Gonik, A (1998). A heuristic for network project scheduling with random activity durations depending on the resource allocation. *International Journal of Production Economics*. 55,149–162.
- Gorczyca, M, Janiak, A (2009). Resource level minimization in the discrete-continuous scheduling. *Eur. J. Oper. Res.* 203, 32–41.
- Hartmann, S. & Briskorn, S. (2010). A survey of variants and extensions of the resource constrained project scheduling problem. *European Journal of Operational Research*, 207, 1-14.
- Hartmann, S. (1998). A competitive genetic algorithm for resource-constrained project scheduling. *Naval Research Logistics*, 45(7): 733-750.
- Hartmann, S. (2002). A self-adapting genetic algorithm for project scheduling under resource constraints. *Naval Research Logistics*, 49, 433-448.
- Huang, C.Y, Lyu, M.R. (2005). Optimal Testing Resource Allocation and Sensitivity Analysis in Software Development. *Quantum Electronics, IEEE Journal*, 24(3): 507 – 511.
- Jarboui, B., Damak, N., Damak, P. & Rebai, A. (2007). A combinatorial particle swarm optimization for solving multi-mode resource-constrained project scheduling problems. *Applied Mathematics and Computation*. 195, 299–308.
- Kaplan, L. (1988). *Resource-constrained project scheduling with pre-emption of jobs*. Unpublished PhD Dissertation, Michigan, University of Michigan.
- Katsavounis, S (2007). Scheduling Multiple Concurrent Projects Using Shared Resources with Allocation Costs and Technical Constraints. *Information and Communication Technologies: From Theory to Applications, 3rd International Conference on*.
- Kemmoe T, Sylverin, M.G, Alain Q (2007). Solving Resource-Constrained Project Scheduling Problem with Particle Swarm Optimization. *In: Proceeding of 3rd Multi-disciplinary Int. Scheduling Conference*, 251-258.
- Kerzner, H (2009). *Project management: a systems approach to planning, scheduling, and controlling*. 10edition, John Wiley & Sons, Inc.

- Klein, R., A. Scholl. (1999). computing lower bound by destructive improvement: An application to resource-constrained project scheduling. *European Journal of Operational Research*, 112, 322–346.
- Kochetov, Y., Stolyar, A. (2003). Evolutionary local search with variable neighborhood for the resource constrained project scheduling problem. *In: Proceeding of the 3rd International Workshop of Computer Science and Information Technologies*.
- Kolisch, R. & Drexl, A. (1996). Adaptive search for solving hard project scheduling problems. *Naval Research Logistics*. 43(1): 23–43.
- Kolisch R., Hartmann S. (1999). Heuristic Algorithms for Solving the Resource-Constrained Project Scheduling Problem: Classification and Computational Analysis. Project scheduling: Recent models, algorithms and applications. *Kluwer, Amsterdam, the Netherlands*, 14, 147-178.
- Krüger, D, Scholl, A. (2008). A heuristic solution framework for the resource constrained (multi-)project scheduling problem with sequence-dependent transfer times. *European Journal of Operational Research*, 197, 492–508.
- Leon, V.J. & Ramamoorthy, B. (1995). Strength and adaptability of problem-space based neighborhoods for resource constrained scheduling. *Operations-Research-Spektrum*, 17(2): 173–82.
- Liu, J., Wu, B. (2010). A Multi-agent System for the Flexible Resource Constrained Project Scheduling. *Intelligent Information Hiding and Multimedia Signal Processing, Third International Conference on*.
- Liu, Y, Zhao, S.L, Du, X.K, Li, S.Q (2005). Optimization of resource allocation in construction using genetic algorithms. *Machine Learning and Cybernetics, Inter. Conf. on*.
- Lova, A., Maroto, C. & Tormos, P. (2000). A multicriteria heuristic method to improve resource allocation in multiproject scheduling. *European Journal of Operational Research*, 127, 408-424.
- Lova, A., Tormos, P., Cervantes, M. & Barber, F. (2008). An efficient hybrid genetic algorithm for scheduling projects with resource constraints and multiple execution modes. *International Journal of Production Economics*, 117(2): 302-316.
- Megiddo, N., Ichimor, T. (1985). A Two Resource Allocation Problem Solvable in Linear Time. *Mathematics of Operations Research*, 10(1): 7-16.

- Mejía, G. and Montoya, C. (2008). Resource Assingment and Scheduling Using Petri Nets and Heuristic Search. *19th Inter. Conf. Prod. Res.*
- Merkle, D., Middendorf, M. & Schmeck, H. (2002) .Ant Colony Optimization for Resource-Constrained Project Scheduling. *IEEE Transactions on Evolutionary Computation*, 6(4): 333 - 346.
- Ming, Y., Yuan, L., Hai Shang, Y. (2007). Optimizing Resource Allocation in Manufacturing Project Based on Adaptive Ant Colony Algorithm. *Wireless Communications, Networking and Mobile Computing, International Conference on.*
- Mingozzi, A., Maniezzo, V., Ricciardelli, S. & Bianco, L. (1998). An exact algorithm for the multiple resource-constrained projects scheduling problem based on a new mathematical formulation. *Journal Management Science*, 44(5): 714–729.
- Mobinia, M., Mobinib, Z., Rabbania, M. (2011). An Artificial Immune Algorithm for the project scheduling problem under resource constraints. *Applied Soft Computing*. 11, 1975-1982.
- Montoya-Torres, J.R., Gutierrez-Franco, E. & Pirachicán-Mayorga, C. (2009). Project scheduling with limited resources using a genetic algorithm. *International Journal of Project Management*, 28(6): 619–628.
- Nonobe, K. & Ibaraki, T. (2002). Formulation and tabu search algorithm for the resource constrained project scheduling problem (RCPSP). *In: Ribeiro, C.C., Hansen, P. (Eds.), Essays and Surveys in Metaheuristics, Kluwer Acad. Pub.* 557-588.
- Peteghem, V.V., Vanhoucke, M. (2009). A genetic algorithm for the preemptive and non-preemptive multi-mode resource-constrained project scheduling problem. *European Journal of Operational Research*, 201, 409–418.
- Pourkazemi, MH, Fatahi, M., Mazaheri, S. & Asadi, B. (2013). Portfolio optimization projects with interaction with the Imperialist competitive algorithm (ICA). *Journal of Industrial Management*, (5): 1-20. (in Persian)
- Pritsker, A., Watters, L. & Wolfe, P. (1969). Multi-project scheduling with limited resources: A zero-one programming approach. *Management Science*. 16: 93–108.
- Ranjbar, M.R., Kianfar, F. (2007). Solving the discrete time/resource trade-off problem in project scheduling with genetic algorithms. *Applied Mathematics and Computation*. 191(2), 451–456.

- Reddy, J. P., Kumanan, S. & Chetty, O. V. K. (2001). Application of Petri Nets and a Genetic Algorithm to Multi-Mode Multi-Resource Constrained Project Scheduling. *The International Journal of Advanced Manufacturing Technology*, 17(4): 305-314.
- Rezaei, Z. (2009). *Providing efficient meta-heuristic algorithm for solving multi-level inventory control model*. MS Thesis, Tehran, Shahid Beheshti University. (in Persian)
- Roosbeh Niaa, A., Hemmati Farb, M, Akhavan Niakic, S.T. (2015). A hybrid genetic and imperialist competitive algorithm for green vendor managed inventory of multi-item multi-constraint EOQ model under shortage. *Applied Soft Computing*, 30, 353–364.
- Sadeghi, A., Safi, A. & Barzin Poor, F. (2010). Solving the project scheduling problem under resource constraints using meta-heuristic algorithm bees. *Sixth Inter. Conf. on Proj. Manag.* (in Persian)
- Schirmer A. & Riesenber, S. (1998). *Case-based reasoning and parameterized random sampling for project scheduling*. Technical Report. Germany, University of Kiel.
- Shokrane Pour, E (2009). *Scheduling two criteria two-stage workflow assembly system by using of meta-heuristic algorithm*. MS Thesis, Tehran, Shahid Beheshti University. (in Persian)
- Talebi, A. (2010). *Selection and optimization portfolio using meta-heuristic methods and compare them with portfolio of experts and beginners in Tehran Stock Exchange*. MS Thesis, Semnan, Technical University of Shahrod. (in Persian)
- Tormos, P. & Lova, A. (2001). A Competitive Heuristic Solution Technique for Resource-Constrained Project Scheduling. *Annals of Operations Research*. 102, 65-81.
- Valls V., Ballestin F., Quintanilla S. (2003). *A hybrid genetic algorithm for the RCPSP*. Technical Report, Department of Statistics and Operations Research, Spain, University of Valencia.
- Valls, V., Ballestin, F. & Quintanilla, S. (2005). Justification and RCPSP: a technique that pays. *European Journal of Operational Research*, 165(2): 375–386.
- Wang, Y, Perkins, J. R., Khurana, A (2002). Optimal resource allocation in new product development projects: a control-theoretic approach. *Automatic Control. IEEE Transactions on*. 47(8), 1267-1276.

Whitehouse, G. E., DePuy, G.W., Moraga Reinaldo, J. (2009). Meta-Raps approach for solving the resource allocation problem. *Automation Congress, Proceedings of the 5th Biannual World*.

Yousefli, A, Ghazanfari, M, Shahanaghi, K, Heydari, M (2008). A New Heuristic Model for Fully Fuzzy Project Scheduling. *Journal of Uncertain Systems*. 2(1), 75-80.

Archive of SID