

## Developing a Multi-Objectives Job Rotation Model for Minimizing Job Related Injuries in Industries

A.S. Kheirkhah & V. Deljoo

A.S. Kheirkhah, Bo-Ali-Sina Hamedan University  
V. Deljoo, Bo-Ali-Sina Hamedan University

### Keywords

Job rotation,  
Multi-  
Objectives  
programming,  
noise, job  
severity, global  
criterion  
methods

### ABSTRACT

Working in noisy job shops and doing hard works reduce the efficiency of workers and the resulted injuries impose cost on such an industries. Since, there are different jobs and working environment within a factory, it is possible to reduce job related injuries through a suitable job rotation program. In this paper, we propose a model for determining the job rotation program; that is a bi-objective model applied to minimize daily noise exposure index as well as minimizing job severity index due to lost working days. The Global criterion "Lp- Metric" Method is proposed as the solution methodology. Finally, the model is applied in different cases and the results indicate better utilization compared to single objective models.

© ۱۳۸۸، جلد ۲۰، شماره ۱ (نشریه بین المللی مهندسی صنایع و مدیریت تولید)

## توسعه یک مدل بهینه‌سازی چند هدفه چرخش کار بمنظور حداقل سازی آسیب‌های شغلی در واحدهای صنعتی

امیرسامان خیرخواه و ولی الله دلجو

### چکیده:

کار در کارگاه‌های صنعتی پرسر و صدا و انجام فعالیت‌های سنگین بر کارگران تاثیر داشته و هزینه‌هایی را به لحاظ آسیب‌های شغلی برای تولیدکنندگان به همراه دارد. از آنجا که در یک واحد صنعتی کارگاه‌های متفاوتی به لحاظ آسودگی و نیز سختی کار وجود دارد، می‌توان با ایجاد یک برنامه چرخش کار، آسیب‌های شغلی را کاهش داد. در این مقاله مدلی برای تعیین الگوی چرخش کار ارائه می‌شود. این مدل یک مدل برنامه‌ریزی دو هدفه با اهداف حداقل سازی شاخص آسودگی صوتی برای کارکنان و روزهای کاری از دست رفته ناشی از سختی کار می‌باشد. در این مقاله، با توجه به ناسازگار بودن اهداف، از تابع Lp-metric برای ادغام توابع هدف و رسیدن به یک مدل تک هدفه استفاده شده است. در نهایت نتایج بکارگیری مدل در مثالهای مختلف ارائه شده که نشان‌دهنده مطلوبیت مدل چند هدفه نسبت به مدل‌های تک هدفه موجود است.

### کلمات کلیدی

چرخش کار، برنامه  
ریزی چند هدفه،  
آسودگی صوتی،  
روش‌های  
Lp- metric

تاریخ وصول: ۸۵/۱۰/۱۲  
تاریخ تصویب: ۸۷/۹/۲۵

دکتر امیرسامان خیرخواه، دانشکده مهندسی، دانشگاه بولی سینا، همدان. kheirkhah@basu.ac.ir  
ولی الله دلجو، دانشکده مهندسی، دانشگاه بولی سینا، همدان. Deljoo@gmail.com

را با بررسی اثر بخشی آن در کاهش استرس و صدمات شغلی و همچنین قابلیت بکارگیری آن در محیط عمل، تایید نموده‌اند. در این مدل پیشنهاد شده است که بهترین طول دوره چرخش کار، هر ۲ ساعت یکبار است. ثرمافرنیلاس و نورمن [۱۳]، در تحقیق دیگری دو مدل تخصیص نیروی انسانی، یکی با هدف کاهش آسیب‌های ناشی از کمردردهای شغلی ارائه نموده و این مدلها را برای چند حالت انتخابی از طول فواصل چرخش کار حل نموده‌اند. سپس نتایج بدست آمده از حل مساله‌ها را مورد تجزیه و تحلیل آماری قرار داده‌اند. در پایان نیز نتیجه گرفته‌اند که بهترین طول فواصل چرخش کار، ۲ ساعت است. تمامی مدل‌های ارائه شده در ادبیات موضوعی، تک هدفه‌اند و در آنها جداول چرخش کار در برخی موارد برای حداقل نمودن آسیب‌های شغلی کارکنان ناشی از محیط کار و در سایر موارد برای حداقل نمودن کمردردهای شغلی کارکنان ناشی از بلندکردن بار ایجاد می‌گردد.

در این مقاله یک مدل برنامه ریزی عدد صحیح دو هدفه برای طراحی جداول چرخش کار با در نظر گرفتن کمردردهای شغلی و آسیب‌های شغلی ناشی از محیط کار ارائه گردیده است. از یک طرف کارکنان با توجه به تخصص‌های خود و از طرف دیگر مشاغل نیز با توجه به آلودگی صوتی و توانایی فیزیکی و تخصصی مورد نیاز برای انجام آنها، به گروه‌هایی دسته بندی می‌شوند. پتانسیل ایجاد کمردرد در هر شغل با استفاده از شاخص سختی کار که توسط محققین دیگر پیشنهاد شده، ارزیابی می‌شود. همچنین برای ارزیابی پتانسیل آلودگی‌های صوتی، شاخص سهم آلودگی صوتی، مورد استفاده قرار گرفته است.

## ۲. تشریح مدل

مدل پیشنهادی، جداول چرخش کار را با در نظر گرفتن تخصص‌های کارکنان، بصورتی ایمن طراحی می‌نماید. فرضیات این مدل عبارتند از:

۱. مشاغل به چند گروه شغلی دسته بندی شده و فرض بر آن است که مشاغل موجود در هر گروه از نظر آلودگی صوتی و توانایی فیزیکی و تخصصی مورد نیاز تفاوتی با یکدیگر ندارند.
۲. کارکنان با توجه به سطوح تخصصی خود به چند دسته تخصصی تقسیم می‌شوند و کارکنان موجود در یک دسته تخصصی می‌توانند روی مجموعه مشخصی از مشاغل فعالیت کنند و از این حیث کاملاً مشابه‌اند.

### ۱-۲. تعریف پارامترها و متغیرهای مدل

برای بیان مدل ریاضی ارائه شده، نخست بایستی پارامترها و متغیرهای بکار گرفته شده برای این کار و مفهوم آنها را تعریف نماییم:

## ۱. مقدمه

در واگذاری کارها، معمولاً تخصص کارگر معیار اصلی تصمیم گیری است. صرف توجه به این معیار موجب بوجود آمدن شرایطی می‌شود که در آن یک کارگر مجبور به انجام یک کار تکراری در طول یک دوره زمانی طولانی مدت می‌گردد. این امر می‌تواند منجر به افزایش استرس و خستگی و کسالت در بین کارگران و کاهش کارایی آنها شود. علاوه بر این کار طولانی مدت در محیط‌های کاری پرسروصدا و آلوده و یا انجام کارهای سنگین موجب افزایش صدمات شغلی می‌شود که این خود یکی از منابع اصلی هزینه‌ای شرکت‌ها است [۱]. برنامه ریزی چرخش کار یکی از راه‌های رفع این مشکل است که اجرای آن می‌تواند، علاوه بر کاهش صدمات، فواید دیگری (مانند افزایش سطح تخصص کارگران) برای تولید کننده داشته باشد. تاکنون مطالعات زیادی درخصوص مشکلات کار در محیط‌های کاری پرسروصدا شده است [۲-۷]. نتایج این مطالعات در تحقیقات مرتبط با توسعه برنامه‌های چرخش کار بکارگرفته شده است. ثرمافرنیلاس و همکاران [۸]، مدلی را برای تعیین جداول زمانبندی چرخش کار توسعه دادند که در آن هدف کاهش صدمات ناشی از آلودگی‌های صوتی محیط کار است. تک هدفه بودن این مدل یکی از محدودیت‌های آن است. در این مدل آسیب‌های شغلی دیگر همچون کمردردهای شغلی در نظر گرفته نشده است. لذا طرح‌هایی که با بهره‌گیری از این مدل ایجاد می‌شوند، علی‌رغم پایین آوردن صدمات شغلی ناشی از آلودگی‌های صوتی محیط کار، ممکن است کارکنان را در معرض سایر آسیب‌های شغلی قرار دهد. در واقع کمردردهای شغلی از دیگر منابع هزینه‌ای ناشی از کارهای سنگین و تکراری است [۹] که در این مدل در نظر گرفته نشده است. کارنهان و دیگران [۱۰] چرخش کار را با هدف کاهش صدمات ناشی از بلند کردن بار انجام داده‌اند. آنها یک مدل برنامه ریزی عدد صحیح ایجاد نموده و از الگوریتم ژنتیک برای حداقل نمودن شاخص سختی کار استفاده کرده‌اند. ثرمافرنیلاس [۱۱]، یک روش برنامه ریزی عدد صحیح برای تعیین جداول زمانبندی نیروی انسانی با هدف کمینه نمودن تعداد روزهای کاری از دست رفته در اثر کمردردهای شغلی، ارائه نمود. یکی از مسائلی که قبل از اجرای یک برنامه ریزی چرخش کار باید در نظر گرفته شود، تعیین طول فواصل چرخش کار است. یک دوره چرخش کار، مدت زمانی است که کارگر قبل از اینکه به کار دیگری مشغول گردد، روی یک کار از مجموعه کارها صرف می‌کند. در این راستا، ثرمافرنیلاس و نورمن [۱۲]، طول دوره چرخش مناسب را دوره‌ای می‌دانند که پتانسیل آسیب‌های شغلی را کاهش داده و در محیط عمل نیز قابل بکارگیری باشد. آن‌ها برای اندازه‌گیری میزان آسیب‌های شغلی از شاخص سختی کار استفاده نموده و با استفاده از روش کمی برای محاسبه بهترین طول فواصل چرخش کار اقدام نموده‌اند. سپس میزان تناسب روش خود

که در آن:

$C_j$  بیانگر مجموع زمانی است که شخص در معرض سطح  $J$  ام از آلودگی شنایی قرار می‌گیرد و  $T_j$  نیز شاخص دیگری است، تحت عنوان شاخص «طول زمان قابل تحمل آلودگی صوتی» و با استفاده از فرمول زیر محاسبه می‌گردد:

$$T_j = \frac{8}{2^{(L_j - 85)/3}} \quad (2)$$

این فرمول میزان قابل تحمل آلودگی صوتی در یک شیفت کاری ۸ ساعته روی یک فعالیت را ارائه می‌دهد و در آن  $L_j$  نماینده سطح آلودگی بر حسب dB A می‌باشد. طبق بررسی‌های انجام شده، جدولی به صورت زیر برای حداکثر زمان قابل تحمل آلودگی صوتی ارائه گردیده است:

#### جدول ۱. ترکیب سطوح آلودگی و طول زمان قابل تحمل آلودگی صوتی [۵]

ثانية	دقیقه	ساعت	طول زمان قابل تحمل آلودگی صوتی $T_j$		سطح آلودگی $L$ بر حسب		طول زمان قابل تحمل آلودگی صوتی $T_j$		سطح آلودگی $L$ بر حسب	
			dBA	بر حسب	ثانية	دقیقه	ساعت	dBA		
-	۱۰	۳	۸۹		-	۲۴	۲۵	۸۰		
-	۳۱	۲	۹۰		-	۱۰	۲۰	۸۱		
-	-	۲	۹۱		-	-	۱۶	۸۲		
-	۳۵	۱	۹۲		-	۴۲	۱۲	۸۳		
-	۱۶	۱	۹۳		-	۵	۱۰	۸۴		
-	-	۱	۹۴		-	-	۸	۸۵		
۳۷	۴۷	-	۹۵		-	۲۱	۶	۸۶		
۴۸	۳۷	-	۹۶		-	۲	۵	۸۷		
از بقیه صرف نظر نمودیم.			-	-	-	-	۴	۸۸		

با استفاده از این جدول می‌توان مقادیر  $T_j$  را برای هر فعالیت در یک شیفت کاری ۸ ساعته محاسبه نمود. با توجه به اینکه  $S$  بیانگر تعداد دفعات چرخش کار در یک شیفت ۸ ساعته است و با توجه به تعریف متغیر تصمیم،  $C_j$  برای کار در روز  $d$  توسط کارگر ۱ از گروه تخصصی  $k$  از رابطه زیر بدست می‌آید:

$$\sum_{t=1}^S \frac{X_{l,k,j,t,d} \times 8}{S} \quad (3)$$

با توجه به توضیحات فوق،  $D_{max}$  باید در نامعادلات زیر صدق کند:

$$\sum_{t=1}^S \sum_{j=1}^J \frac{X_{l,k,j,t,d} \times 8}{T_j \cdot S} \leq D_{max} \quad \forall t, k, d \quad (4)$$

$j=1, \dots, J$	اندیس گروه‌های ماشینی
$t = 1, \dots, S$	اندیس مراحل چرخش نیروی انسانی در هر روز
$d=1, \dots, D$	برنامه ریزی
$K$	اندیس روزها در هر دوره از برنامه ریزی
$l_k$	تعداد سطوح تخصصی
$i=1, \dots, l_k$	تعداد کارکنان در سطح تخصصی $k$
$f_j$	اندیس کارگران (برای هر سطح تخصص مثل $k$ )
$WT_j$	تعداد دفعات بلند کردن بار برای گروه کاری $j$
$CAP_{t,k}$	در طول یک روز کاری حداکثر وزنی که در طول یک روز کاری در گروه کاری $j$ لازم است حمل شود.
$FX_{t,k}$	حداکثر وزنی که کارگر ۱ ام از گروه تخصصی $k$ می‌تواند در طول یک روز کاری بلند کند.
$JSI_{t,k}$	تعداد دفعاتی که کارگر ۱ ام از گروه تخصصی $k$ می‌تواند در طول یک روز کاری، باری حداکثر به وزن $CAP_{t,k}$ را بلند کند.
$Injury\_loss_{t,k}$	شахنامه سختی کار مریبوط به کارگر ۱ ام از مجموعه کارگران مجموعه تخصص $k$
$T_j$	تعداد روزهای کاری در سال که کارگر ۱ ام از مجموعه کارکنان دارای مجموعه تخصص $k$ به دلیل آسیبهای ناشی از کمر درد، از دست دهد.
$I_{k,j} = \begin{cases} 1 & \text{اگر کارگر ۱ ام از مجموعه کارگرانی دارای تخصص } k \text{ در مرحله } t \text{ ام از روز } d \text{ می‌باشد} \\ 0 & \text{در غیر این صورت} \end{cases}$	حداکثر ساعتی که یک کارگر می‌تواند در هر روز آلودگی صوتی کار روی گروه کاری $j$ را تحمل کند.
$X_{l,k,j,t,d} = \begin{cases} 1 & \text{اگر کارگر ۱ ام از مجموعه کارگرانی دارای تخصص } k \text{ در مرحله } t \text{ ام از روز } d \text{ می‌باشد} \\ 0 & \text{در غیر این صورت} \end{cases}$	اگر کارگر ۱ ام از مجموعه کارگرانی دارای تخصص $k$ در مرحله $t$ ام از روز $d$ می‌باشد، گروه کاری $j$ کاری کارکند.
$D_{Max}$	حداکثر آلودگی صوتی
$JSIMAX_{t,k}$	حداکثر مقدار شاخص سختی کار برای کارگر ۱ ام از مجموعه تخصصی $k$ در روزهای برنامه‌ریزی

#### ۲-۲. اهداف و محدودیت‌های مدل

تابع هدف اول حداقل سازی  $D_{max}$  و یا حداکثر آلودگی صوتی است. بمنظور محاسبه  $D_{max}$  از شاخص  $D$  یعنی شاخص «سبت آلودگی صوتی» ارائه شده در [۵] استفاده شده که به صورت زیر محاسبه می‌شود:

$$D = \left[ \frac{C_1 / T_1 + C_2 / T_2 + \dots + C_j / T_j + \dots + C_n / T_n}{S} \right] \times 100 \quad (1)$$

$$Injury\_loss = \begin{cases} 0.89 + & 0 \leq JSI \leq 1.5 \\ 8.63 JSI & \\ - 547.54 + & 1.5 \leq JSI \leq 1.6 \\ 374.25 JSI & \\ 20.0467 + & 1.6 \leq JSI \\ 19.51 JSI & \end{cases} \quad (7)$$

از آنجایی که این رابطه ملموس‌تر از شاخص سختی کار بوده و به معیارهای کمی نزدیک‌تر است، تابع هدف دوم به گونه‌ای فرمولبندی شده است تا تعداد روزهایی که به واسطه آسیب‌های ناشی از کمردردهای شغلی در هر سال از دست می‌رود، حداقل نماید. اما برای در نظر گرفتن رابطه ارائه شده بین شاخص سختی کار و تعداد روزهای از دست رفته  $Injury\_loss$ ، بایستی آنرا خطی نمود. اینکار با استفاده از محدودیت‌های زیر انجام گرفته است:

$$\begin{aligned} Injury\_loss_{t,k} = & \\ 0.888 yx_1 + 8.633 JSI_{t,k}^1 - & \forall t, k \\ 547.5405 yx_2 & \\ + 374.2520 JSI_{t,k}^2 + & \\ 20.0467 yx_3 + 19.51 JSI_{t,k}^3 & \end{aligned} \quad (8)$$

$$JSIMAX_{t,k} = JSI_{t,k}^1 + JSI_{t,k}^2 + JSI_{t,k}^3 \quad \forall t, k \quad (9)$$

$$\begin{aligned} 0 \leq JSI_{t,k}^1 \leq 1.5 yx_{t,k,1}, & \forall t, k \\ 1.5 yx_{t,k,2} \leq JSI_{t,k}^2 \leq 1.6 yx_{t,k,2}, & \forall t, k \\ JSI_{t,k}^3 \geq 1.6 yx_{t,k,3} & \end{aligned} \quad (10)$$

$$yx_{t,k,1} + yx_{t,k,2} + yx_{t,k,3} = 1 \quad \forall t, k \quad (11)$$

متغیرهای  $yx$  متغیرهای صفر و یک هستند. تعدادی از محدودیتها در مدل ارتباطی با اهداف نداشته و یا برای تشکیل ساختار مساله تخصیص و یا به صورت محدودیت‌های اختیاری در مدل وارد گردیده‌اند. بنابراین می‌توان آن‌ها را به دو مجموعه محدودیت‌های ساختاری و محدودیت‌های اختیاری تقسیم بندی نمود.

#### الف) محدودیت‌های ساختاری:

این محدودیتها ساختار مساله تخصیص کارکنان را ایجاد می‌کند و وجود آن‌ها فارغ از تابع هدفهای بکارگرفته شده، ضروری است. این محدودیت‌ها در مدل با شماره‌های ۱۴، ۱۵ و ۱۶ مشخص شده است. محدودیت (۱۴) ایجاب می‌کند که در هر مرحله از چرخش کار، هر کارگر فقط به یک نوع ماشین اختصاص یابد. محدودیت (۱۵) ایجاب می‌کند که تعداد کارکنانی که در هر مرحله از هر روز به یک نوع ماشین اختصاص می‌یابند، درست به اندازه تعداد ماشین آلات موجود از آن نوع باشد. محدودیت (۱۶) ایجاب می‌کند که

در نامعادلات فوق، طرف سمت چپ، شاخص نسبت آلودگی صوتی را برای هریک از کارکنان در هر یک از روزهای برنامه‌ریزی، محاسبه می‌نماید و در نتیجه سمت راست این محدودیت، ماکریزم نسبت آلودگی صوتی را در میان کارکنان در کل دوره برنامه‌ریزی، به دست خواهد داد. درنهایت تابع هدف اول قصد دارد تا این مقدار را حداقل نماید.

در مورد بهترین مقدار برای  $S$  (طول دوره چرخش کار) تا کنون چندین تحقیق انجام شده است که با توجه به نتایج این تحقیقات پیشنهاداتی نیز ارائه گردیده است. به عنوان نمونه نقل قولی از یکی از این تحقیقات در اینجا آورده شده است که می‌تواند در تشخیص بهترین طول دوره چرخش کار راهگشا باشد:

بهره‌گیری از دوره‌های چرخش کار ۲ ساعته برای کارهایی که شامل بلند کردن بار هستند، توسط مطالعات میدانی، تأیید گردیده است. نتایج این تحقیق حاکی از آن است که طول دوره چرخش کار اجرا شده، به مقدار زیادی بستگی به نوع کارهای موجود در آن سیستم داشته است، اما به هر حال در بسیاری از نمونه‌های واقعی، دوره‌های چرخش کار ۲ ساعتی به کار گرفته شده است. با این وجود، در اغلب موارد، قبل از نتیجه گیری قاطع در مورد اینکه آیا بکار گیری دوره چرخش ۲ ساعته مناسب‌ترین انتخاب خواهد بود، با پیستی سیستم، مورد ارزیابی قرار گیرد. [۸]

تابع هدف دوم قصد دارد تا صدمات ناشی از کمردردهای شغلی را حداقل نماید. بدین منظور از شاخص سختی کار استفاده شده است. این شاخص به صورت مجموع نسبت هر یک از کارهایی که کارگر انجام می‌دهد به ظرفیت او برای انجام آن کار محاسبه می‌گردد:

$$JSI = \frac{\text{کاری که اپراتور انجام می‌دهد.}}{\text{توانایی که برای انجام آن کار دارد.}}$$

شاخص سختی کار برای هر کارگر ۱ در هر گروه تخصصی  $k$  و در هر روز  $d$  از دوره برنامه‌ریزی، به ترتیب زیر محاسبه می‌گردد:

$$JSI_{t,k,d} = \sum_{t=1}^S \sum_{j=1}^J \frac{f_j \cdot X_{t,k,j,t,d} \cdot WT_j}{FX_{t,k} \cdot CAP_{t,k}} \quad \forall t, k, d \quad (5)$$

بیشترین مقدار شاخص سختی کار برای هر یک از کارکنان در کل دوره برنامه‌ریزی با استفاده از روابط زیر محاسبه می‌شود:

$$JSI_{t,k,d} \leq JSIMAX_{t,k} \quad \forall t, k, d \quad (6)$$

در تحقیقی که توسط ژارمافورفیلاس و دیگران [۱۱] انجام شده است، بین تعداد روزهای از دست رفته در سال و شاخص سختی کار، رابطه‌ای به صورت زیر پیشنهاد شده است:

$$\begin{aligned} D_{Max} &\leq D_{ST} \cdot tx_1 + D_M \cdot tx_2 + D_{TR} \cdot tx_3 \\ tx_1 + tx_2 + tx_3 &= 1 \\ tx_i = 0 \text{ or } 1 &\quad i = 1, 2, 3 \end{aligned} \quad (18)$$

$$JSI_{t,k,d} = \sum_{t=1}^S \sum_{j=1}^J \frac{f_j \cdot X_{t,k,j,t,d} \cdot WT_j}{FX_{t,k} \cdot CAP_{t,k}} \quad (19)$$

$\forall t, k, d$

$$\begin{aligned} JSI_{t,k,d} &\leq JSIMAX_{t,k} \\ \forall t, k, d \end{aligned} \quad (20)$$

$$\begin{aligned} Injury\_loss_{t,k} &= 0.88 yx_1 + 8.633 JSI_{t,k}^1 \\ &- 547.54 yx_2 + 374.252 JSI_{t,k}^2 \\ &+ 20.046 yx_3 + 19.51 JSI_{t,k}^3 \\ \forall t, k \end{aligned} \quad (21)$$

$$JSIMAX_{t,k} = JSI_{t,k}^1 + JSI_{t,k}^2 + JSI_{t,k}^3 \quad \forall t, k \quad (22)$$

$$\begin{aligned} 0 \leq JSI_{t,k}^1 &\leq 1.5 yx_{t,k,1}, 1.5 yx_{t,k,2} \leq JSI_{t,k}^2 \leq 1.6 yx_{t,k,2} \\ , JSI_{t,k}^3 &\geq 1.6 yx_{t,k,3} \\ \forall t, k \end{aligned} \quad (23)$$

$$yx_{t,k,1} + yx_{t,k,2} + yx_{t,k,3} = 1 \quad \forall t, k \quad (24)$$

$$\begin{aligned} JSIMAX_{t,k} &\leq e_1 \cdot ST + e_2 \cdot M + e_3 \cdot TR \quad \forall t, k \\ e_1 + e_2 + e_3 &= 1 \\ e_1, e_2, e_3 = 0 \text{ or } 1 \end{aligned} \quad (25)$$

$$yx_{t,k,1}, yx_{t,k,2}, yx_{t,k,3} = 0 \text{ or } 1 \quad \forall t, k$$

$$Injury\_loss_{t,k} \geq 0 \quad \forall t, k$$

$$I_{j,\alpha} = 0 \text{ or } 1 \quad \forall j, k$$

$$X_{t,k,j,t,d} = 0 \text{ or } 1 \quad \forall t, \alpha, j, t, d$$

### ۳. روش حل پیشنهادی

مدل پیشنهادی ما، یک مدل برنامه ریزی چنددهدفه است که توابع هدف آن کاملاً ناسازگارند. برای حل این مدل، از روش LP-Metric که یکی از روش‌های شناخته شده در حل مسائل چند هدفه است، استفاده شده است.

بر اساس این روش، مساله دو هدفه ابتدا با توجه به هر یک از اهداف مدل، بطور جداگانه حل شده و بهترین مقدار برای اهداف بدست می‌آید. سپس یک مساله یکپارچه تشکیل می‌شود که قصد دارد تا مجموع استاندارد شده اختلاف بین هر یک از اهداف با مقدار بهینه آن‌ها را با توجه به محدودیتهای مدل کمینه نماید.

کارکنان تنها به ماشین آلاتی تخصیص یابند که توانایی کار روی آن‌ها را داشته باشند. طرف سمت راست این نامعادله عنصر  $I_{j,k}$  از جدول امکان پذیری فعالیت گروه‌های تخصصی روی ماشین آلات است که در صورتی که انجام کار روی گروه کاری  $j$  توسط گروه تخصصی  $k$  ممکن باشد مقدار ۱ و در غیر اینصورت مقدار صفر خواهد داشت و همانگونه که در بخش داده‌های ورودی بیان گردید، جزء ورودیهای مدل است.

### ب) محدودیتهای اختیاری:

این دسته از محدودیتها، برای کنترل بیشتر آسیبهای شغلی، حدودی را برای شاخصهای ارگونومیکی در نظر می‌گیرند. این محدودیت‌ها در مدل بر روی  $D_{Max}$  یعنی مجموعه محدودیت‌های شماره ۱۸ و نیز بر روی  $JSIMAX$  یعنی مجموعه محدودیت‌های شماره ۲۵، بطور اختیاری اعمال می‌شود. لازم به ذکر است با توجه به دو هدفه بودن مساله این دو مجموعه محدودیت به صورت محدودیت‌های نرم در مدل اعمال شده‌اند، به این معنی که هردو نوع متغیرها می‌توانند یکی از مقادیر حدی سخت گیرانه، متوسط، و آستانه‌ای را بخود بگیرند. این مقادیر از پارامترهای مدل هستند و می‌توانند بر اساس استانداردهای مختلف این‌منی مشخص شوند.

را برای همین مقادیر جدی در مورد  $JSIMAX$  از حروف  $M$ ,  $ST$ ,  $D_{TR}$  استفاده شده است. به این ترتیب می‌توان مشخص کرد که آیا در مورد تمام شاخص‌های ارگونومیکی حدود سخت گیرانه و یا برای بعضی حداقل از حدود متوسط و برای بعضی دیگر حدود آستانه‌ای انتخاب شود.

### ۲-۳. مدل برنامه ریزی چنددهدفه

با تعریف توابع هدف و محدودیتها شکل کلی مدل به صورت زیر خواهد بود:

$$\min D_{Max} \quad (12)$$

$$\min \sum_{k=1}^K \sum_{t=1}^{l_k} Injury\_loss_{t,k} \quad (13)$$

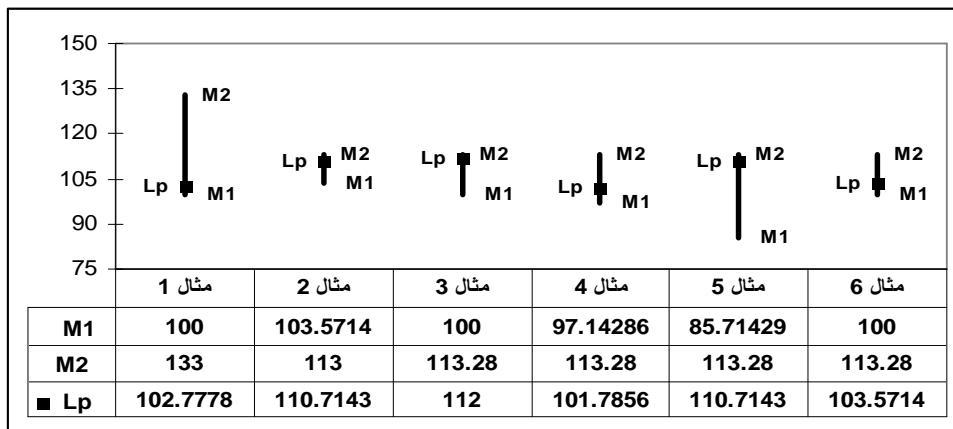
s.t

$$\sum_{j=1}^J X_{t,k,j,t,d} \leq 1 \quad \forall t, k, t, d \quad (14)$$

$$\sum_{l=1}^{l_k} X_{t,k,j,t,d} \geq N_j \quad \forall j, t, d \quad (15)$$

$$X_{t,k,j,t,d} \leq I_{j,k} \quad \forall t, k, j, d, t \quad (16)$$

$$\sum_{t=1}^S \sum_{j=1}^J \frac{X_{t,k,j,t,d} \cdot 8}{T_j \cdot S} \leq D_{Max} \quad \forall t, k, d \quad (17)$$



شکل ۱. بیشینه مقدار آلدگی صوتی در مثالهای مطروحه با توجه به هر یک از مدلها

جدول ۲. پارامترهای ابعادی اصلی مثالهای طرح شده

مجموع ماشین آلات در سیستم	مجموع کارکنان در سیستم	تعداد گروه های ماشینی	تعداد گروههای تخصصی	کد مثال
۶۲	۶۲	۳	۳	۱
۸۰	۸۹	۴	۴	۲
۹۰	۱۰۳	۵	۵	۳
۱۰۵	۱۲۳	۶	۶	۴
۱۲۷	۱۴۸	۷	۷	۵
۱۴۷	۱۷۰	۸	۸	۶

این مدلها برای هر یک از مثالهای، حل شده و دو شاخص زیر برای مقایسه کارایی مدلها بکار گرفته شده‌اند:

۱. حداکثر مقدار شاخص آلدگی صوتی در میان کارکنان.
۲. حداکثر مقدار شاخص سختی کار در میان کارکنان.

مقادیر بیشینه آلدگی صوتی بدست آمده از حل هر یک از مدلها و هر یک از مثالهای، در شکل ۱ نشان داده شده و مقادیر بیشینه سختی کار بدست آمده از حل هر یک از مدلها و هر یک از مثالها نیز در شکل ۲ نشان داده شده است. به عنوان نمونه در مثال ۱ اگر تنها آلدگی صوتی را حداقل کنیم به مقدار ۱۰۰ برای این شاخص خواهیم رسید و اگر به دنبال حداقل کردن سختی کار باشیم، حداکثر آلدگی صوتی در میان کارکنان مقدار بالایی یعنی ۱۳۳ خواهد داشت.

جواب حاصل از روش LP-Metric مقدار میانه ای را برای شاخص آلدگی صوتی بدست می آورد، یعنی مقدار ۱۰۲/۷۷ که این موارد در نمودار شکل ۱ نشان داده شده است.

بهترین نتایج برای شاخص  $D_{max}$  با استفاده از مدل اول بدست آمده ولی بهترین نتایج برای شاخص سختی کار با استفاده از مدل دوم حاصل گردیده است که این موضوع با توجه به شکل تابع هدف این دو مدل امری بدیهی است. از طرف دیگر مدل اول بدترین نتایج را برای شاخص سختی کار و مدل دوم بدترین مقدار را برای شاخص

در این تحقیق فرض کنید که دوتابع هدف مدل با نامهای OB1 و OB2 نامگذاری شده اند و پس از حل جدأگانه مدل با توجه به هر یک از اهداف، مقدار بهینه برای آنها به ترتیب برابر با  $OB1^*$  و  $OB2^*$  بدست آمده است. آنگاه مساله LP-Metric با توجه به تمامی محدودیتهای مدل بصورت زیر تشکیل می‌گردد (نمودار ۱):

$$\text{Min} \left[ W_1 \cdot \frac{(OB1 - OB1^*)}{OB1^*} + W_2 \cdot \frac{(OB2 - OB2^*)}{OB2^*} \right]$$

که در آن  $W_1, W_2$  عوامل وزنی هستند که توسط تصمیم گیرنده برای اهداف در نظر گرفته می‌شود. مساله تک هدفه فوق به راحتی توسط نرم افزارهای موجود در زمینه حل مسائل برنامه ریزی ریاضی قابل حل خواهد بود.

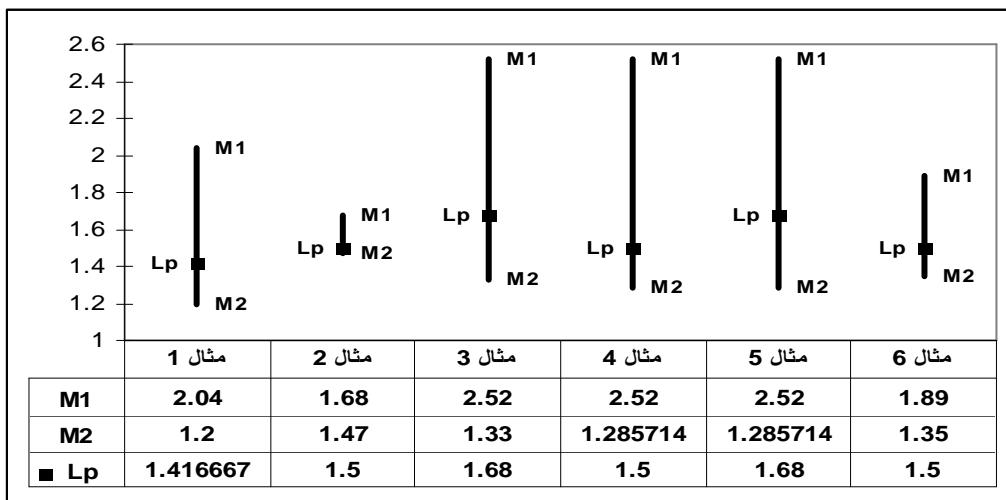
#### ۴. نتایج محاسباتی

در این مرحله، با بهره گیری از تحقیقات پیشین ۶ مثال مختلف برای ارزیابی کارایی مدل پیشنهادی طراحی شده، که پارامترهای اصلی این مثالها در جدول ۲ ارائه گردیده است (محدودیتهای اختیاری در این مثالها در نظر گرفته نشده است). برای تأکید بر اهمیت در نظر گرفتن همزمان آسیب‌های شناوری و کمردردهای شغلی که در این تحقیق بدان پرداخته شده، سه مدل به صورت زیر در نظر گرفته شده است:

۱. مدل ۱، که شامل اولین تابع هدف و محدودیتهای مربوط به آن است.
۲. مدل ۲، که شامل دومین تابع هدف و محدودیتهای مربوط به آن است.
۳. مدل LP-Metric

مدلهای اول و دوم، جوابهایی حاصل می‌گردد که مقدار یک شاخص برای آن‌ها مناسب‌ترین و شاخص دیگر نامناسب‌ترین خواهد بود.

$D_{max}$  بدست می‌دهد. در واقع از آنجا که ماهیت دو تابع هدف باهم در تضاد هستند، با حل هر یک از مثال‌ها با توجه به هر یک از



شکل ۲. بیشینه مقدار شاخص سختی کار در مثال‌های مطروحه با توجه به هر یک از مدل‌ها

در نمودارهای شکل یک و دو مشخص است برنامه حاصله از مدل LP-Metric در تمام مثال‌ها مقداری بین بدترین و بهترین مقدار سختی کار و یا آلودگی صوتی را بدست آورده است و بیشتر نقاط مربوط به این مدل در هر دو نمودار به مقدار حداقل نزدیک تر است.

اما با در نظر گرفتن همزمان هر دو شاخص، نمودارها حاکی از آن هستند که نتایج میانی با استفاده از مدل LP-Metric حاصل می‌شود (جدول ۳). در واقع این روش توازنی بین شاخصهای  $D_{max}$  و سختی کار برقرار می‌کند و سعی می‌کند تا جوابهای بدست آمده تا حد ممکن به مقادیر بهینه خود نزدیک باشند و در مجموع کارکنان کمترین آسیب‌های شغلی را متحمل شوند. (همانطور که

جدول ۳. مقایسه مقدار شاخص‌های جواب مدل ۱ و بهترین و بدترین مقدار شاخص‌ها در بین راه حل‌های موثر مسائل

مثال ۳			مثال ۲			مثال ۱			
بدترین مقدار	جواب L1	بهترین مقدار	بدترین مقدار	جواب L1	بهترین مقدار	بدترین مقدار	جواب L1	بهترین مقدار	
۱۳۳	۱۱۲	۱۰۰	۱۳۳	۱۱۰	۱۰۲	۱۳۳	۱۰۲/۷۸	۱۰۰	شاخص الودگی صوتی
۲/۵۲	۱/۶۸	۱/۳۳	۱/۶۸	۱/۵	۱/۴۷	۲/۰۴	۱/۴۱	۱/۲	شاخص سختی کار

در ادامه، مدل چند هدفه ارائه شده با استفاده از رویکرد LP-Metric به یک مساله تک هدفه و یکپارچه تبدیل گردیده و سپس حل می‌شود. در نهایت نتایج بدست آمده از مدل چند هدفه و مدل‌های تک هدفه موجود با یکدیگر مقایسه شده‌اند که بررسی نتایج بدست آمده حاکی از برتری مدل و نیز رویکرد حل پیشنهادی است. مدل پیشنهادی در این تحقیق می‌تواند در بهبود شرایط کاری مفید واقع شود اما از نظر کاربردی دارای محدودیت‌هایی می‌باشد که رفع این محدودیت‌ها می‌تواند به عنوان زمینه‌های تحقیقات آتی مطرح باشد: اول آنکه توابع و پارامترهای مدل که در تعیین روزهای کاری ازدست رفته و حدود تحمل نیروی انسانی و شاخص‌های محبظی بکار گرفته شده، براساس شرایط کاری کارگاه‌ها در ایران تهیه نشده است. دوم آنکه در تخصیص نیروی انسانی، دیگر

## ۵. خلاصه و نتیجه گیری

در این مقاله مدلی برای طراحی گردش کار با توجه به سطوح تخصصی کارکنان مورد توجه قرار گرفت. در این راستا یک مدل برنامه ریزی عدد صحیح چند هدفه برای تعیین جداول گردش نیروی انسانی ارائه گردید که دو تابع هدف را بطور همزمان در نظر می‌گیرد.

اولین تابع هدف، قصد دارد تا خدمات ناشی از قرار گرفتن کارکنان در معرض آلودگی‌های صوتی محیط کار را حداقل نماید. تابع هدف دوم بدین منظور طراحی شده تا روزهای کاری ازدست رفته به دلیل سختی کار را کمینه نماید. روزهای کاری ازدست رفته در اثر سختی کار و نیز شدت آلودگی‌های صوتی محیط کار، با بهره گیری از برخی شاخص‌های موجود در این زمینه محاسبه شد

*Occupation Injury.* 35th International Conference on Computers and Industrial Engineering, 2004.

- [12]. Tharmmaphornphilas, W., Norman, B., *A Mathematical Analysis of Job Rotation Interval Lengths.* Pittsburgh University Press, 2003.
- [13]. Tharmmaphornphilas, W., Norman, B., *A Quantitative Method for Designing Proper Job Rotation Intervals,* Annals of Operation Research, 2004.

هزینه‌های تخصیص (غیر از هزینه‌های ناشی از آلودگی صوتی و روزهای کاری ازدست رفته) بطور مستقیم در مدل در نظر گرفته نشده است. به عبارتی هزینه انجام کار توسط کارگر با سطح تخصصی مشخص در مدل در نظر گرفته نشده است. این مشکل را می‌توان با در نظر گرفتن یکتابع هدف سوم در مدل در نظر گرفت اما این کار مستلزم بکارگیری روش‌های حل پیچیده‌تر و احتمالاً استفاده از روش‌های فوق ابتکاری در حل مدل خواهد بود.

## مراجع

- [1] Tharmmaphornphilas, W., *Developing Worker Rotation Schedule Based Upon Workers Skills to Minimize Occupation Injury.* 35<sup>th</sup> International Conference on Computers and Industrial Engineering, 2004.
- [2]. Leigh, J.P., Miller, T.R., *Job-related Diseases and Occupations Within a Large Workers' compensation data set.* Am. J. Ind. Med. 33: 1998, pp. 197–211.
- [3]. Daniell, W.E, Fulton-Kehoe, D., Smith-Weller, T., M.Franklin, G., *Occupational Hearing loss in Washington State, 1984–1991:II. Morbidity and associated costs.* Am. J. Ind. Med. 33: 1998, pp. 529–536.
- [4]. Niebel, B., Freivalds, A., *Methods Standards and Work Design,* 10th ed. New York: McGraw-Hill, 1999.
- [5]. National Institute of Occupational Safety and Health, The National Occupational Research Agenda (NORA) (DHHS [NIOSH] Pub. no. 96–115). Washington, D.C., Department of Health and Human Services, 1996.
- [6]. Occupational Safety and Health Administration, Guidelines for Noise Enforcement: Appendix A (OSHA directive CPL 2–2.35A). Washington D.C., U.S. Department of Labor, 1983.
- [7]. National Institute of Occupational Safety and Health, Criteria for a Recommended Standard: Occupational Noise Exposure (DHHS [NIOSH] Pub. no. 98–126). Washington, D.C., Department of Health and Human Services, 1998.
- [8]. Tharmmaphornphilas, W., Norman, B., *Applying Mathematical Modeling to Create Job Rotation Schedules for Minimizing Occupational Noise Exposure,* AIHA Journal 64, 2003, pp. 401–405 .
- [9]. Frymoyer, J.W., *Cost and Control of Industrial Musculoskeletal Injuries.* In: M. Nordin, G. B. J. Andersson, & M. H. Pope, *Musculoskeletal Disorders in the Workplace: Principle and Practice,* (pp. 62–71). St. Louis, MO: Mosby Year Book, 1997.
- [10]. Carnahan, B.J., Norman, B.A., Redfern, M.S., *Designing Safe Job rotation Schedules Using Optimization and Heuristic Search.* J. Ergonomics, 43(4), 2000, pp. 43–560.
- [11]. Tharmmaphornphilas, W., *Developing Worker Rotation Schedule Based upon Workers Skills to Minimize*