

روردگرها زومنه ماکس رپاه تا زمان فاز

ارج حققی نژاد سید محمود اهر

دانشکده علوم را دانشگاه صنعتی اصفهان

چکیده در این مقاله مسأله تصمم هنگامی که تا زمان نادقیق فازی رورهسته مورد مطالعه قرار می‌گیرد نخست تا زمان نادقیق صورت یک عدد فازی صورت بندی می‌شود نگاه روردگرهای زومنه ماکس تحت تا زمان فازی در هر دو حالت دون داده و داده تعرف شده و همچنین مثال تشریح می‌گردند

واژه‌ها کلام اعداد فازی تا زمان فازی روردگر ز روردگر مینه ماکس

مقدمه

در یک مسأله تصمم مولفه‌های گوناگونی رورهسته مانند فای اعمال فای حالات بیعت تا زمان تا موقت مشاهدات تا احتمال مروه مشاهدات تا احتمال پیشین مروه فای پارامتر و... در زیره تصمم کلاسیک همه‌ی مولفه‌هایی که رشمردم دقیق فرض می‌شوند اما در عمل مواردی از تصمم‌گری مواجه هستم که یک یا چند جزین نادقیق است مثلاً ممکن است مشاهدات مروه متغیر مورد مطالعه نادقیق باشند یا نادقیق گزارش شوند این که موقت تصمم مقداری مبهم و نادقیق باشد این که حالات مختلف بیعت مبهم باشند و مانند این‌ها

با توجه به آنچه که گفته شد مطالعه زیره تصمم در محیط فازی چندی است که مورد توجه قرار گرفته است چون زیره تصمم همان ورکه در بالا اشاره کردم شامل چندین مولفه است مطالعه این زیره در محیط فازی می‌تواند از جنبه‌های گوناگون انجام شود نخستین بار در سال تاناکا و همکاران (Tanaka et al.) مسأله تصمم در محیط فازی را مورد مطالعه قرار دادند. اینها مسأله تصمم را هنگامی که فای اعمال و فای بیعت فازی باشند البته در یک چارچوب ساده فارغ از عناصر ماری بررسی نمودند این موه و با دخالت دادن مفهوم احتمال پیشامدهای فازی رای محاسبه‌ی موقت عناصر فای اعمال توسعه اکودا و همکاران (Okuda et al. (1987) بررسی شد. نزرکه ومورا (Uemura 1993) نیزه تصمم ماری نزرکه توسعه تعدادی از محققان مطالعه شده است از جمله هل و همکاران (Gil et al. (1985) رورد زرا در حالتی که مقادیر مشاهده شده گزارش شده

رای متغیر تصادفی مورد مطالعه فازی باشند بررسی نموده‌اند. رپای تعریفی رای انتگرال توافازی مقدار فتل و هول (Viertl and Hule (1991) مورد نواحی HPD و تعریف دیگر از مباحث مارز را در حالتی که داده‌ها فازی باشند مطالعه نموده‌اند. نزرک فتل و هارتر (Viertl and Hareter (2002) زمون فرض نزر در محرفازی و در چارچوم نزره تصمم مورد توجه قرار گرفته است کازالس و همکاران (Casals et al. (1986) در سال زمون نزره نزماکس را هنگامی که داده‌ها فازی باشند بررسی نموده‌اند. اهری و هبودان و زمون فرض‌های فازی را در دو حالت داده‌های معمولی و داده‌های فازی اارهافت نزی مطالعه نموده‌اند. رای مروری جام ترکارهای انجام شده در مارز فازی می‌توانه اهری مراجعه نمود.

در ان مقاله مساله تصمم تحت تا زمان فازی تعرف و بررسی می‌شود در بخش دوم تعرف و مفاهم مقدماتی از نزره مجموعه‌های فازی مرور شده‌اند. در بخش سوم مروری کوتاه ر مفاهم اصلی نزره تصمم انجام شده است. در بخش چهارم مساله تصمم رپای تا زمان فازی در حالت بدون داده مرج و بررسی می‌شود. در بخش پنجم مساله تصمم رپای تا زمان فازی و در حالت با داده مطالعه می‌کنیم و در هر دو حالت بدون داده و با داده تصمم‌های نزره نزماکس تعرف می‌شوند و امثال‌های عددی تشریح می‌گردند. در بخش ششم نتایجی را در اراهی ورودگرهای زریای تا زمان نادقتان و اثبات می‌کنیم.

مفاهم مقدماتی نزره مجموعه‌ها فاز

تعریف ۱ یک نزر مجموعه فازی \tilde{A} از X توسط تا عوت ن $\tilde{A}(x) : X \rightarrow I$ تعرف می‌شود. مقدار $\tilde{A}(x)$ نشان‌دهندهی درجه عوت x در مجموعه فازی \tilde{A} است چنانچه $x \in X$ وجود داشته باشد که $\tilde{A}(x) = \tilde{A}$ نگاه \tilde{A} را نرمال گویم. اگر منحصراک x ا وزگی فوق وجود داشته باشد \tilde{A} را نرمال و تک‌نمای گویم.

تعریف ۲ مجموعه عناصری از X را که درجه عوت نها در مجموعه فازی \tilde{A} حداقل α زرگی $\alpha > 0$ باشد α برش مجموعه تراز \tilde{A} گویم و \tilde{A}_α نشان می‌دهم. معنی $\tilde{A}_\alpha = \{x \in X; \tilde{A}(x) \geq \alpha\}$

تعریف ۳ فرض کند $X = R$ مجموعه فازی \tilde{A} از X را محدود گویم اگر

$$\tilde{A}(\lambda x_1 + (1 - \lambda)x_2) \geq \min\{\tilde{A}(x_1), \tilde{A}(x_2)\} \quad \forall x_1, x_2 \in X; \lambda \in [0, 1]$$

تعریف یک مجموعه فازی نرمال محدود و تک‌نمای از R را که تا عوت ن \tilde{A} قعه پوسته باشد یک عدد فز گویم.

..... هفتمین کنفرانس ما را مان

مجموعه تمام عددهای فازی از R را $\mathcal{F}(R)$ نشان می‌دهم \tilde{N} را یک عدد فازی LR گویم هرگاه تا ϵ و δ شکل زیر باشد

$$\tilde{N}(x) = \begin{cases} L\left(\frac{m-x}{\alpha}\right) & x \leq m \\ R\left(\frac{x-m}{\beta}\right) & x > m \end{cases}$$

که در n $[,]$ $L, R : R^+ \rightarrow [,]$ را توابع m را مقدار نموده و α و β اعداد حقیقی مثبت را پهنی چپ و راست \tilde{A} نامیم \tilde{N} را با نماد $(m, \alpha, \beta)_{LR}$ نشان می‌دهم چنانچه رای عدد فازی $(m, \alpha, \beta)_{LR}$ داشته باشیم

$$L(x) = R(x) = \begin{cases} -x & \leq x \leq \\ \text{سار جاها} & \end{cases} \quad ()$$

نگاه \tilde{N} را عدد فازی مثلثی گویم و n را $(m, \alpha, \beta)_T$ نشان می‌دهم
 مثل ۱ فرض کنید رای عدد فازی \tilde{L} توابع m را صورت باشند علاوه $m =$ و $\alpha = \beta =$ نگاه تا ϵ و δ عدد فازی مثلثی $(, ,)_T$ $\tilde{L} =$ صورت زیر است

$$\tilde{L}(x) = \begin{cases} | -x | & x \in [- ,] \\ \text{سار جاها} & \end{cases}$$

عدد فازی \tilde{L} را می‌توان توصیفی از تقریباً صفر تلقی نمود
 مثل ۲ فرض کنید رای عدد فازی \tilde{N} توابع m را صورت باشند و $m =$ و $\alpha = , \beta =$ نگاه تا ϵ و δ عدد فازی مثلثی $(, ,)_T$ $\tilde{N} =$ صورت زیر است

$$\tilde{N}_\lambda(x) = \begin{cases} \frac{x}{\lambda} - & \leq x \leq \\ \frac{-x}{\lambda} + & < x \leq \end{cases}$$

غرفه‌ها و سازه‌ها در عمل پس از محاسبات لازم با اعداد فازی نتایج کار به صورت یک عدد فازی آن می‌شود اما در بسیاری از موارد لازم است تا نتیجه‌ی محاسبات را به صورت یک عدد معمولی آن کنیم لذا با عدد فازی حاصل از محاسبات را غرفه‌ها و سازه‌ها را چند روش رای آن کار پیشنهاد شده است یکی از روش‌های متداول رای آن کار روش موسوم به مرکز ثقل به کوه COG است که ذلان را مان نموده و در ادامه از آن روش رای غرفه‌ها و سازه‌ها استفاده خواهد نمود

تعریف فرض کند \tilde{A} یک مجموعه فازی از مجموعه مرجع X است. اگر $\tilde{A}(x)$ باشد در آن صورت $\delta_{\tilde{A}}$ را که در صورت وجود به صورت زیر تعریف می‌شود، غرافازی شده \tilde{A} گویم

$$\delta_{\tilde{A}} = \frac{\int_x x \tilde{A}(x) dx}{\int_x \tilde{A}(x) dx}$$

مثال فرض کند $\tilde{N} = (c, a, b)_T$ یک عدد فازی مثلثی باشد در آن صورت غرافازی شده $\tilde{N}(c, a, b)_T$ به صورت زیر است

$$\delta_{\tilde{N}} = \frac{\int_x x \tilde{N}(x) dx}{\int_x \tilde{N}(x) dx} = c + \frac{b-a}{2}$$

رای مثال غرافازی شده اعداد مثلثی \tilde{N}, \tilde{L} در مثال‌های و عبارتند از

$$\delta_{\tilde{L}} = \quad , \quad \delta_{\tilde{N}} = \quad /$$

مرور مفاهیم مقدماتی زیر به تصمیم

در این بخش مفاهیم مقدماتی زیر به تصمیم را در دو حالت بدون داده و با داده به کوتاهی مرور می‌کنیم (Berger (1985), Ferguson (1967)

تعریف یک مساله تصمیم در حالت بدون داده را در زیر بگردیم. فرض کند Θ فضای بیعت و \mathcal{A} فضای اعمال ممکن باشد تا $L(\theta, a) : \Theta \times \mathcal{A} \rightarrow R^+$ را به زبان تصمیم می‌نامیم که نشان دهنده‌ی زیان ناشی از اخذ تصمیم a است هنگامی که حالت واقعی بیعت θ باشد

تعریف در یک مساله تصمیم گوئیم $a^* \in \mathcal{A}$ تصمیم منته کس است اگر

$$L(\theta, a^*) = \min_{a \in \mathcal{A}} \max_{\theta \in \Theta} L(\theta, a)$$

اکنون فرض کند که اساس اطلاعات پیشین یک توزیع احتمال مانند $\pi(\theta)$ عناصر فضای بیعت تخصیص داده شده باشد. داشتن $\pi(\theta)$ زیان ناشی از تصمیم a یک متغیر تصادفی

..... هفتمین کنفرانس مارا ران

است که امید ریاضی ن زمان ز تصمیم a نامده می شود یعنی

$$B(\pi, a) = E^\theta(L(\theta, a))$$

تعریف در یک مساله تصمیم اتوزیشن $\pi(\theta)$ و تا زمان $L(\theta, a)$ تصمیم a_B عبارتست از تصمیمی که کمترین زمان را داشته باشد یعنی

$$B(\pi, a_B) = \min_{a \in \mathcal{A}} B(\theta, a)$$

مثال شخصی را در نظر بگیرد که در یک روزاری می خواهد از منزل ران رود اما توجه a و هوا در ساعات نده وی مردد است که چتر و بدون چتر ران رود بنابراین وی یک مساله تصمیم اجزای ز روروست

$\{\theta_1, \theta_2\}$ و هوا در ساعات نده فای بهمت

$\{a_1, a_2\}$ همراه ران نبردن چتر فای تصمیم

که θ_1 ارزش ران θ_2 نباردن ران a_1 ران رفتن a_2 انگر ران رفتن دون چتر است مقادرتا زمان هزای تصمیم های مختلف در جدول ز ر مده است

$L(\theta, d)$	θ_1	θ_2
a_1		
a_2		
$\max_{\theta \in \Theta} L(\theta, a)$		

اکنون فرض کند که ر اساس گزارشات هواشناسی در ساعات نده هوا احتمال p رانی و احتمال $q = 1 - p$ فتای خواهد شد مخاره تصمیم ها اما توجه تا پیشن $\pi(\theta_1) = p$ و $\pi(\theta_2) = 1 - p$ صورت ز ر خواهد ود

$L(\theta, a)$	θ_1	θ_2	$B(\pi, a)$
a_1			$p + q$
a_2			p

پس $\min_{a \in \mathcal{A}} \max_{\theta \in \Theta} L(\theta, a) = a_2$ تصمیم مینماکس است اما مقاسه مخاره ز

تصمیم های a_1 و a_2 نتیجه می شود که a_1 تصمیم ز است اگر $p \geq 1/2$ و در غر ان صورت a_2 تصمیم ز خواهد ود

حال مساله تصمیم داده را در چارچو نره تصمیم ماری در نره می گرم فرض کند $f(x, \theta)$ یک تا چگالی احتمال واسسته پارامتر مجهول θ باشد هم چنن فرض کند

که $\pi(\theta)$ تا چگالی پیشین θ باشد و علاوه $L(\theta, d(\underline{x}))$ تا زبان تصمیم $d(\underline{x})$ باشد مساله تصمیم داده عبارت است از یافتن یک تصمیم d که روردرگر رای پارامتر مجهول θ را اساس مشاهدات \underline{X} و تا پیشین $\pi(\theta)$ تحت تا زبان $L(\theta, d(\underline{x}))$. در مساله روردرنگ های در چارچو نر تصمیم فای اعمال همان فای بیعت است یعنی $\mathcal{A} = \Theta$ در ان چارچو هر تصمیم عبارت است از یک روردرگر رای پارامتر θ لذا از ان پس از اصلا ح روردرگر هجای تا تصمیم استفاده خواهم نمود

تعرف تا $R(\theta, d(\underline{x})) : \Theta \times \mathcal{D} \rightarrow R^+$ را زبان تصمیم $d(\underline{x})$ نامم که نشان دهندهی زبان ناشی از اخذ تصمیم $d(\underline{x})$ است هنگامی که حالت واقعی بیعت θ باشد تعرف ۱ در یک مساله روردرنگ را ریسک روردرگر $d(\underline{X})$ را بصورت زیر تعرف می کنم

انتگرال در حالت لبه گ است

$$R(\theta, d(\underline{X})) = E^X [L(\theta, d(\underline{X}))] = \int_x L(\theta, d(\underline{X})) f_\theta(x) dx$$

تعرف ۱۱ در یک مساله روردرنگ d روردرگر مننه کس نامم اگر

$$R(\theta, d_*) = \min_{d \in \mathcal{D}} \max_{\theta \in \Theta} R(\theta, d(\underline{X}))$$

تعرف ۱۲ فرض کند $\pi(\theta)$ توز پیشین θ و $R(\theta, d(\underline{X}))$ تا مخاره روردرگر $d(\underline{X})$ باشد مخاره بز $d(\underline{X})$ توجه به توز پیشین $\pi(\theta)$ بصورت امد را $R(\theta, d(\underline{X}))$ نسبت به θ تعرف می شود یعنی

$$B(\pi, d(\underline{X})) = \int_\theta R(\theta, d(\underline{X})) \pi(\theta) d\theta$$

تعرف ۱۳ فرض کند $B(\pi, d(\underline{X}))$ مخاره ز روردرگر $d(\underline{X})$ بق تعرف باشد روردرگر $d_B(\underline{X})$ روردرگر بزگومم اگر

$$B(\pi, d_B(\underline{X})) = \min_{d \in \mathcal{D}} B(\pi, d(\underline{X}))$$

تعرف ۱ فرض کند $f_\theta(x)$ تا چگالی احتمال ردار تصادفی \underline{X} $\pi(\theta)$ توز پیشین θ و $L(\theta, d(\underline{X}))$ تا زبان روردرگر $d(\underline{X})$ باشد مخاره ز پسین $d(\underline{X})$ مشاهده \underline{x} بصورت زیر تعرف می شود

$$r^{\theta|\underline{X}}(\pi, d) = E^{\theta|\underline{X}}(L(\theta, d(\underline{x}))) = \int_\theta L(\theta, d(\underline{x})) \pi(\theta|\underline{X}) d\theta$$

که در ن $E^{\theta|\underline{X}}(\cdot)$ امد را بی نسبت به تا توز پسین $\pi(\theta|\underline{X})$ است و

$$\pi(\theta|\underline{X}) = \frac{f_\theta(\underline{x}) \pi(\theta)}{f_{\underline{X}}(\underline{x})}$$

تصمیم رپاه تا زمان فاز حالت بدون داده

در بسیاری از مسائل مقدار زمان ناشی از اتخاذ یک تصمیم به ورود دقیق مشخص نیست در این موارد بهتر است از توان زمان نادقیق استفاده کنیم

تعریف ۱ هر تا به صورت $\tilde{L} : \Theta \times \mathcal{A} \rightarrow \mathcal{F}(R^+)$ را یک تابع زمان فاز مقدار گویم که در $\mathcal{F}(R^+)$ مجموعه تمام اعداد فازی از R^+ می باشد

تعریف ۱ در یک مساله تصمیم بدون داده رپاه تا زمان فازی گویم $a_* \in \mathcal{A}$ تصمیم منته کس فز است اگر

$$\tilde{L}(\theta, a_*) = \min_{a \in \mathcal{A}} \max_{\theta \in \Theta} \delta_{\tilde{L}(\theta, a)}$$

که در $\delta_{\tilde{L}(\theta, a)}$ عدد غر فازی شده $\tilde{L}(\theta, a)$ به روش COG است
 تعریف ۱ در یک مساله تصمیم بدون داده فرض کنیم $\pi(\theta)$ توزیع پیشین θ و $\tilde{L}(\theta, a)$ تا زمان فازی مقدار باشد امید را می عدد غر فازی شده تا زمان مخره بز فز تصمیم a نامده می شود معنی

$$\tilde{B}(\pi, a) = E^\theta(\delta_{\tilde{L}(\theta, a)}) = \int_{\Theta} \delta_{\tilde{L}(\theta, a)} \pi(\theta) d\theta$$

تعریف ۱ در یک مساله تصمیم بدون داده گویم a_B تصمیم بز فز نسبت به پیشین $\pi(\theta)$ و تا زمان فازی $\tilde{L}(\theta, a)$ است اگر

$$\tilde{r}(\pi, a_B) = \min_{a \in \mathcal{A}} \tilde{B}(\pi, a)$$

مثل شخصی می خواهد در یک واحد تجاری سرمایه گذاری کند توجه او اقتصادیه نده معنی حالات

θ_1 رکود اقتصادی و تورم بالا

θ_2 رکود اقتصادی و تورم پان

θ_3 رونق اقتصادی و تورم بالا و

θ_4 رونق اقتصادی و تورم پان

وی سه تصمیم a_1 سرمایه گذاری کم a_2 سرمایه گذاری متوسط و a_3 سرمایه گذاری زیاد مواجه است فرض کند زمان ناشی از تصمیم های مختلف نادقیق و به صورت اعداد فازی مثلی در جدول زیر باشد واحد اعداد ملون ران

$\tilde{L}(\theta, a)$	θ_1	θ_2	θ_3	θ_4
a_1	$(, ,)_T$	$(, ,)_T$	$(, ,)_T$	$(, ,)_T$
a_2	$(, ,)_T$	$(, ,)_T$	$(, ,)_T$	$(, ,)_T$
a_3	$(, ,)_T$	$(, ,)_T$	$(, ,)_T$	$(, ,)_T$

$\Theta = \{\theta_1, \theta_2, \theta_3, \theta_4\}$ هم‌چنین فرض کنه بده که راساس تجربات تا پشون روی فای بیعت Θ صورت زراشه

θ	θ_1	θ_2	θ_3	θ_4
$\pi(\theta)$	/	/	/	/

می‌خواهیم تصمیم زومنه‌ماکس را با نخست مقادیرتا زان را به روش COG غر فازی می‌کنیم

$\delta_{\tilde{L}(\theta, d)}$	θ_1	θ_2	θ_3	θ_4
a_1	/	/		/
a_2	/		/	
a_3	/		/	
$\pi(\theta)$	/	/	/	/

داریم

	$\tilde{B}(\pi, a)$	$\max_{\theta \in \Theta} \delta_{\tilde{L}(\theta, a)}$
a_1	/	/
a_2	/	/
a_3	/	/

پس تحت تا زان فازی فوق و تا چگالی پشون ذکر شده a_3 تصمیم زو a_2 تصمیم مانه‌ماکس می‌اشد

مساله تصمیم رپاه تا زمان فاز داده

فرض کنید $f(x; \theta)$ یک تا چگالی احتمال وابسته به پارامتر مجهول θ باشد هم چنین فرض کنید که $\pi(\theta)$ توزی پشن θ و $\tilde{L}(\theta, d(\underline{x}))$ تا زمان فازی مقدار تصمیم $d(\underline{x})$ باشد مساله تصمیم رپاه تا زمان فازی عبارت است از یافتن یک تا تصمیم یک ورودگر رای پارامتر مجهول θ راساس مشاهدات X و تا پشن $\pi(\theta)$ تحت تا زمان فازی مقدار $\tilde{L}(\theta, d(\underline{x}))$.
 تعریف ۱ فرض کنید $f(x; \theta)$ تا چگالی احتمال متغیر تصادفی X $d(\underline{X})$ ورودگر نقطه ای θ و $\tilde{L}(\theta, d(\underline{X}))$ تا زمان فازی مقدار باشد؛ ریسک ورودگر $d(\underline{X})$ را بصورت زیر تعریف می کنیم انتگرال در حالت لبه گ است لجنس است

$$\tilde{R}(\theta, d(\underline{X})) = E^X[\delta_{\tilde{L}(\theta, d(\underline{X}))}] = \int_x \delta_{\tilde{L}(\theta, d(\underline{X}))} f_\theta(\underline{x}) dx$$

تذکر در حالت خاص اگر تا عوت را تا مشخصه در زیر گم تعریف الا همان تعریف تا مخاره در حالت کلاسیک است
 تعریف ۲ در یک مساله ورود تا تا زمان فازی مقدار $\tilde{L}(\theta, d(\underline{X}))$ ورودگر d را بر ورودگر منم کس فز نام اگر

$$\tilde{R}(\theta, d_*) = \min_{d \in \mathcal{D}} \max_{\theta \in \Theta} \tilde{R}(\theta, d(\underline{X}))$$

تعریف ۲۱ اگر چگالی پشن θ و ده و $\tilde{R}(\theta, d(\underline{X}))$ تا مخاره ورودگر $d(\underline{X})$ باشد مخاره بز فز $d(\underline{X})$ تا توجه به توزی پشن $\pi(\theta)$ بصورت ام در ای $\tilde{R}(\theta, d(\underline{X}))$ نسبت به پشن θ تعریف می شود

$$\tilde{B}(\pi, d(\underline{X})) = \int_\theta \tilde{R}(\theta, d(\underline{X})) \pi(\theta) d\theta$$

تعریف ۲۲ فرض کنید $\tilde{B}(\pi, d(\underline{X}))$ مخاره ز فازی $d(\underline{X})$ بق تعریف باشد ورودگر $d_B(\underline{X})$ را بر ورودگر بز فز گوم اگر

$$\tilde{B}(\pi, d_B(\underline{X})) = \min_{d \in \mathcal{D}} \tilde{B}(\pi, d(\underline{X}))$$

تعریف ۲۳ فرض کنید $f_\theta(\underline{x})$ تا چگالی احتمال متغیر تصادفی X و $\pi(\theta)$ تا پشن θ و $\tilde{L}(\theta, d(\underline{X}))$ تا زمان فازی ورودگر $d(\underline{X})$ باشد مخاره ز پشن فازی $d(\underline{X})$ یا مشاهده ای $X = \underline{x}$ بصورت زیر تعریف می شود

$$\tilde{r}^{\theta|X}(\pi, d) = E^{\theta|X}[\delta_{\tilde{L}(\theta, d(\underline{x}))}] = \int_\Theta \delta_{\tilde{L}(\theta, d(\underline{x}))} \pi(\theta|X) d\theta$$

مثال فرض کنید X_1, X_2, \dots, X_n یک نمونه تصادفی n تایی از توزیع $Bin(\cdot, \theta)$ و $\theta \in (0, 1)$ و توزیع پیشین θ نیز صورت $Beta(\alpha, \beta)$ باشد که در آن پارامترهای α, β معلوم و هم‌چنین $\theta \neq 0, 1$ فرض شده‌اند. می‌خواهیم رپاه‌ی تا زمان فازی زیرمخارزه فازی و مخارزه زیرسن فازی تصمیم $d(\underline{X})$ را با α_1, α_2 داریم

$$\tilde{L}(\theta, d(\underline{X})) = (L(\theta, d(\underline{X})), t_1, t_2)_T, \quad L(\theta, d(\underline{X})) = (d(\underline{X}) - \theta)^2 \quad (1)$$

که در آن

$$t_1 = \alpha_1 L(\theta, d(\underline{X})), \quad t_2 = \alpha_2 L(\theta, d(\underline{X}))$$

$$\alpha_1, \alpha_2 \in R^+, \quad 0 \leq \alpha_1 \leq \alpha_2$$

با این اطلاعات می‌دانیم که

$$\theta | \underline{X} = \underline{x} \sim Beta\left(\alpha + \sum_{i=1}^n x_i, n + \beta - \sum_{i=1}^n x_i\right)$$

پس

$$\delta_{\tilde{L}(\theta, d(\underline{X}))} = \frac{\int_{-\infty}^{\infty} l(L(\theta, d(\underline{X}))) (l) dl}{(\alpha_2 + \alpha_1) L(\theta, d(\underline{X}))} = \frac{+ \alpha_2 - \alpha_1}{+ \alpha_2 - \alpha_1} L(\theta, d(\underline{X}))$$

رای اختصار فرض کنید $k = \frac{+ \alpha_2 - \alpha_1}{+ \alpha_2 - \alpha_1}$ و نیز

$$\tilde{R}(\theta, d(\underline{X})) = E^{X|\theta}[\delta_{\tilde{L}(\theta, d(\underline{X}))}] = k E^{X|\theta}(L(\theta, d(\underline{X})))$$

$$= k \{Var(d(\underline{X})) + [E^{X|\theta}(d(\underline{X}) - \theta)]^2\}$$

$$\tilde{B}(\pi, d(\underline{X})) = E^\theta \tilde{R}(\theta, d(\underline{X})) = k E^X (d(\underline{X}) - \theta)^2$$

همچنین

$$\tilde{r}^{\theta|x}(\pi, d(\underline{X})) = k r^{\theta|x}(\pi, d(\underline{X})) = k E^{\theta|X}(\tilde{R}(\theta, d(\underline{X}))) = k r^{\theta|x}(\pi, d(\underline{x}))$$

$$= \frac{k(\alpha + \sum_{i=1}^n x_i)(n - \sum_{i=1}^n x_i + \beta)}{(n + \alpha + \beta + 1)(n + \alpha + \beta)^2} + k \left[\frac{\alpha + \sum_{i=1}^n x_i}{n + \alpha + \beta} - d(\underline{x}) \right]^2 \quad (2)$$

نتایج دراره روردگرها زیرپاه تا زمان نادقق

ق ا ۱. روردکننده‌ای که مخاره پس ز فازی را منم کند کمترین مخاره فازی را در ن روردکننده‌ها خواهد داشت
 برهن: فرض کند $d(X)$ مخاره پس ز فازی را نسبت ه تا توز پشن $\pi(\theta)$ منم کند
 تعرف می‌کند $s = \int_l (\tilde{L}(\theta, d(X)))(l) dl$ پس

$$\begin{aligned} \tilde{B}(\pi, d(X)) &= \int_{\theta} \tilde{R}(\theta, d(X)) \pi(\theta) d\theta \\ &= \frac{1}{s} \int_{\theta} \int_x \int_l l (\tilde{L}(\theta, d(X)))(l) f_{\theta}(X) \pi(\theta) dl dx d\theta \\ &= \frac{1}{s} \int_x \int_{\theta} \int_l l (\tilde{L}(\theta, d(X)))(l) f_{\theta}(X) \pi(\theta) dl d\theta dx \\ &= \frac{1}{s} \int_x \int_{\theta} \int_l l (\tilde{L}(\theta, d(X)))(l) \pi(\theta|X) f_X(x) dl d\theta dx \\ &= \frac{1}{s} \int_x f_X(x) \int_{\theta} \int_l l (\tilde{L}(\theta, d(X)))(l) \pi(\theta|X) dl d\theta dx \\ &= \int_x f_X(x) \tilde{r}^{\theta|X}(\pi, d(X)) \quad \forall d \in \mathcal{D} \\ &= E^X(\tilde{r}^{\theta|X}(\pi, d(X))) \end{aligned}$$

پس اگر $\tilde{r}(\pi, d(X))$ کوچک شود $\tilde{B}(\pi, d(X))$: ز کوچک می‌شود و d که $\tilde{r}(\pi, d(X))$ را منم کند $\tilde{B}(\pi, d(X))$ را ز منم خواهد کرد □
 در ادامه ذکر دو ق ا می‌پردازم که راهی ن روردگر زو منم‌ماکس را در حالتی که تا زمان فازی است نشان می‌دهند
 ق ا ۲. فرض کند d روردگر زیرپاه تا زمان فازی $\tilde{L}(\theta, d)$ و تحت تا توز پشن θ باشد اگر داشته‌اشم

$$\tilde{B}(\pi, d_*) = \sup_{\theta \in \Theta} \tilde{R}(\theta, d_*(X))$$

نگاه d_* منم‌ماکس ز می‌اشد
 برهن: اثبات کند که

$$\sup_{\theta \in \Theta} \tilde{R}(\theta, d_*) \leq \sup_{\theta \in \Theta} \tilde{R}(\theta, d) \quad \forall d \in \mathcal{D}$$

چون d_0 فازی است، استفاده از تعریف مخاره فازی داریم

$$\tilde{B}(\pi, d_0) = \int_{\Theta} \tilde{R}(\theta, d_0) \pi(\theta) d\theta \leq \int_{\Theta} \tilde{R}(\theta, d) \pi(\theta) d\theta \quad \forall d \in \mathcal{D}$$

حال اگر عبارت سمت چپ نامساوی بالا را با تساوی موجود در q_4 جایگزین کنیم خواهیم داشت

$$\sup_{\theta \in \Theta} \tilde{R}(\theta, d^*) \leq \int_{\Theta} \tilde{R}(\theta, d) \pi(\theta) d\theta \leq \int_{\Theta} \sup_{\theta \in \Theta} \tilde{R}(\theta, d) \pi(\theta) d\theta = \sup_{\theta \in \Theta} R(\theta, d) \quad \forall d \in \mathcal{D}$$

پس $d_0(X)$ مینماکس نرمی باشد \square

مثال را در زیر بگردان توجه به q_4 و q_5 در مثال خواهیم داشت

$$d_B(\underline{X}) = \frac{\alpha + \sum_{i=1}^n X_i}{n + \alpha + \beta}$$

مخاره فازی این روردرگر را راست

$$\tilde{R}(\theta, d(\underline{X})) = k \frac{[(\alpha + \beta)^2 - n]\theta^2 - [n - \alpha(\alpha + \beta)]\theta + \alpha^2}{n + \alpha + \beta}$$

تا مخاره فوق θ بستگی نخواهد داشت اگر و تنها اگر

$$\begin{cases} (\alpha + \beta)^2 - n = \\ n - \alpha(\alpha + \beta) = \end{cases}$$

و $\alpha = \beta = \frac{\sqrt{n}}{2}$ ناروان $\frac{\sum_{i=1}^n X_i + \frac{\sqrt{n}}{2}}{n + \sqrt{n}}$ یک روردرگر زومینماکس فازی رای θ

تحت تا زمان فازی $\tilde{L}(\theta, d(\underline{X}))$ است

q_5 فرض کند d^* روردر فازی نسبت به $\pi(\theta)$ باشد اگر داشته باشیم

$$\tilde{R}(\theta, d^*) \leq \tilde{r}(\pi, d^*) \quad \forall \theta \in \Theta$$

نگاه d^* مینماکس است

برهن: فرض کنیم d^* مینماکس نباشد پس $d \in \mathcal{D}$ وجود دارد که

$$\sup_{\theta \in \Theta} \tilde{R}(\theta, d) < \sup_{\theta \in \Theta} \tilde{R}(\theta, d^*)$$

حال از تعریف مخاره زدارم

$$\begin{aligned} \tilde{r}(\pi, d^*) &= \int_{\Theta} \tilde{R}(\theta, d^*) \pi(\theta) d\theta \\ &\leq \int_{\Theta} \tilde{R}(\theta, d) \pi(\theta) d\theta && \text{چون } d^* \text{ روردرگر زاست} \\ &\leq \sup_{\theta \in \Theta} \tilde{R}(\theta, d) \end{aligned}$$

اما از شره قه دارم

$$\tilde{R}(\theta, d^*) \leq \tilde{r}(\pi, d^*) \quad \forall \theta \in \Theta$$

ولذا

$$\sup_{\theta \in \Theta} \tilde{R}(\theta, d^*) \leq \tilde{r}(\pi, d^*)$$

وا توجه ه نامساوی مرو ه $\tilde{r}(\pi, d^*)$ در الا

$$\sup_{\theta \in \Theta} \tilde{R}(\theta, d^*) \leq \sup_{\theta} \tilde{R}(\theta, d)$$

که ان ا فرض ه نه ماکس نبودن d^* در تناقض است □

مراج

- [1] Berger, J.O. (1985); Statistical Decision Theory and Bayesian Analysis, Springer.
- [2] Buckley, J.J., Eslami, E. (2002); An Introduction to Fuzzy Logic and Fuzzy Sets, Springer.
- [3] Casals, M.R., Gil, M.A., Gil, P. (1986); On the Use of Zadeh's Probabilistic Definition for Testing Statistical Hypothesis from Fuzzy Information, Fuzzy Sets and System, 20: 175-190.
- [4] Ferguson, T.S. (1967); Mathematical Statistics, A Decision Theoretic Approach, Academic Press.
- [5] Gil, M.A., Corral, N., Gil, P. (1985); The Fuzzy Decision Problem: An Approach to the Point Estimation Problem with Fuzzy Information, Euro. J. Oper. Res., 22: 26-39.
- [6] Okuda, T., Tanaka, H., Asai, K. (1987); A Formulation of Fuzzy Decision Problem with Fuzzy Information using Probability Measures of Fuzzy Events, Information and Control, 38: 135-147.

- [7] Tanaka, H., Okuda, T., Asai, K. (1976); A Formulation of Fuzzy Decision Problems and Its Application to An Investment Problem, *Kybernetes*, 5: 25-30.
- [8] Taheri, S.M. (2003); Trends in Fuzzy Statistics, *Austrian J. Statistics*, 32: 239-257.
- [9] Taheri, S.M., Behboodan, J. (2001); A Baysian Approach to Fuzzy Hypothesis Testing, *Fuzzy Sets and Systems*, 123: 39-48.
- [10] Taheri, S.M., Behboodan, J. (2004); On Bayesian Approach to Fuzzy Hypothesis Testing with Fuzzy Data, *Italian J. Pure and Applied Math.*, 22.
- [11] Uemura, Y. (1993); A Simple Decision Rule on Fuzzy Events, *Cybernet. Syst. Int. J.*, 24: 509-521.
- [12] Viertl, R., Hule, H. (1991); On Bayes Theorem for Fuzzy Data, *Statistical Papers*, 32: 115-122.
- [13] Viertl, R., Hareter, D. (2002); Bayes Theorem for Non Precise A-Priori Distribution and Non Precise Data, *Research Report*.

Archive of SID