

تخمین جواب مدل برنامه‌ریزی غیرخطی روش بهترین - بدترین با استفاده از حل مدل‌های برنامه‌ریزی خطی مختلط

محمد رضا دهقانی^۱، مهدی عباسی^{۲*}

^(۱) گروه مهندسی صنایع، واحد شیراز، دانشگاه آزاد اسلامی، شیراز، ایران

تاریخ ارسال مقاله: ۱۳۹۹/۰۶/۱۶ تاریخ پذیرش مقاله: ۱۴۰۰/۰۲/۰۷

چکیده

روش بهترین - بدترین یکی از روش‌های جدید در مسائل تصمیم‌گیری چند شاخصه می‌باشد. روش مزبور با تشکیل و حل یک مدل برنامه‌ریزی غیرخطی، جواب بهینه مسأله را تعیین می‌کند. در این مقاله یک الگوریتم جهت تخمین جواب مدل برنامه‌ریزی غیرخطی روش مزبور با میزان خطای قابل قبول با مدلسازی و حل مسائل برنامه‌ریزی خطی مختلط پیشنهاد شده است. در الگوریتم پیشنهادی ابتدا مدل برنامه‌ریزی غیرخطی معادل مدل اصلی تشکیل می‌شود. سپس با تقریب تکه‌ای خطی جملات غیرخطی مدل توسط روش SOS2، اولین مدل برنامه‌ریزی خطی مختلط متناظر تشکیل و حل می‌شود. اگر خطای جواب حاصله قابل قبول بود، جواب تخمینی حاصل شده است. در غیر اینصورت با بهبود تقریب تکه‌ای خطی جملات غیرخطی، مدل برنامه‌ریزی خطی مختلط جدید تشکیل و حل می‌شود. بهبود تقریب تکه‌ای خطی جملات غیرخطی مدل برنامه‌ریزی غیرخطی، با تشکیل و حل مدل‌های برنامه‌ریزی خطی مختلط جدید از طریق بروزرسانی نقاط شکست SOS2 تا دستیابی به جواب قابل قبول برای مدل غیرخطی ادامه می‌یابد. به منظور بررسی اعتبار الگوریتم، روشی جهت تولید نمونه‌های پوشش دهنده حالت‌های مختلف یک مسأله پیشنهاد شد. سپس با استفاده از روش مزبور، تعداد ۱۲۸ نمونه‌ی سه و پنج شاخصه تولید شد. نتایج حاصل از پیاده‌سازی الگوریتم پیشنهادی برای حل نمونه‌های تولید شده، عملکرد مناسب الگوریتم پیشنهادی را نشان می‌دهد. در این خصوص با حل حداکثر سه مدل برنامه‌ریزی خطی مختلط جهت حل نمونه‌ها، تخمین جواب با حداکثر ۱٪ خطا به دست می‌آید.

واژه‌های کلیدی: روش بهترین-بدترین (BWM)، مجموعه‌های منظم خاص (SOS)، تقریب تکه‌ای خطی (PLA)، مدل برنامه‌ریزی خطی مختلط (MILPM).

۱. مقدمه

از وظایف مهم مدیریت سازمان‌ها، تصمیم‌گیری بوده و کیفیت این تصمیمات رابطه مستقیمی با میزان موفقیت سازمان دارد. بنابراین استفاده از روش‌های مناسب‌تر تصمیم‌گیری موضوعی در خور توجه است. یکی از حوزه‌های تصمیم‌گیری، رتبه‌بندی گزینه‌ها بر اساس اولویت‌های تصمیم‌گیرنده با توجه به معیارهای مورد نظر می‌باشد. در تصمیم‌گیری چند معیاره (MCDM)^۱، مجموعه‌ای از گزینه‌ها با توجه به مجموعه‌ای از معیارها به منظور شناسایی و انتخاب مطلوب‌ترین گزینه ارزیابی می‌شود. مسائل MCDM با توجه به فضای حل مسأله به دو دسته پیوسته و گسسته تقسیم می‌شود. برای مسأله‌های پیوسته از روش‌های تصمیم‌گیری چند هدفه (MODM)^۲ و برای مسأله‌های گسسته از روش تصمیم‌گیری چند شاخصه (MADM)^۳ استفاده می‌گردد [۱]. مسأله مورد بررسی در تحقیق حاضر جزو مسائل MADM محسوب می‌شود. روش‌های مختلفی جهت حل مسائل MADM وجود دارد، که از محبوب‌ترین این تکنیک‌ها فرآیند تحلیل سلسله مراتبی (AHP)^۴ است که برای اولین بار در دهه ۱۹۷۰ توسط ساعتی معرفی شد [۱]. روش بهترین-بدترین (BWM)^۵ به عنوان یکی از جدیدترین روش‌های حل مسائل MADM می‌باشد که توسط رضایی در سال ۲۰۱۵ ارائه شد، این روش نسبت به AHP به داده‌های مقایسه‌ای کمتری نیاز داشته و نتایج قابل اعتمادتری ایجاد می‌کند. در روش BWM جواب‌ها با تشکیل و حل یک مدل برنامه‌ریزی غیرخطی حاصل می‌شود [۲]. مدل‌های معادل خطی مختلفی برای حل مدل برنامه‌ریزی ریاضی غیرخطی BWM اصلی ارائه شده است

[۳ و ۴]. از طرف دیگر روش‌های مختلفی جهت تقریب و خطی کردن یک مدل برنامه‌ریزی ریاضی غیرخطی با مدل برنامه‌ریزی ریاضی خطی از جمله روش مبتنی بر مجموعه‌های منظم خاص (SOS)^۶ وجود دارد [۵]. در این تحقیق یک الگوریتم بر اساس SOS نوع ۲ (SOS2) برای تقریب و خطی کردن مدل برنامه‌ریزی ریاضی غیرخطی BWM ارائه شده است. همچنین به منظور بررسی اعتبار الگوریتم، روشی جهت تولید نمونه‌های پوشش دهنده حالت‌های مختلف یک مسأله BWM پیشنهاد شد. سپس با استفاده از روش مزبور، تعداد ۱۲۸ نمونه‌ی سه و پنج شاخصه تولید شد. در ادامه الگوریتم پیشنهادی برای نمونه‌های مزبور پیاده سازی شد.

۲. پیشینه تحقیق

در این بخش ابتدا به تحقیقات مربوط به روش BWM با تمرکز بر روش‌های حل آن پرداخته می‌شود. سپس تحقیقات مربوط به SOS بررسی می‌شود.

رضایی در سال ۲۰۱۵ روش BWM را برای حل مسائل MADM ارائه نمود. در این روش یک مدل مینیمکس غیرخطی (NLPM)^۷ برای تعیین وزن شاخص‌ها ارائه گردید. سپس جهت اطمینان از نتایج حاصله، فرمولی جهت محاسبه نرخ سازگاری (CR)^۸ ارائه شد [۲]. سپس رضایی در سال ۲۰۱۶ یک مدل برنامه‌ریزی ریاضی خطی (LPM)^۹ معادل مدل مینیمکس غیرخطی ارائه داد. این مدل اولین مدل برنامه‌ریزی خطی متناظر با مدل برنامه‌ریزی غیر خطی می‌باشد. همچنین بیان گردید که هر چه مقدار تابع هدف به صفر نزدیکتر باشد، سازگاری در

^۱ MCDM: Multiple Criteria Decision Making

^۲ MODM: Multiple Objective Decision Making

^۳ MADM: Multiple Attribute Decision Making

^۴ AHP: Analytic Hierarchy Process

^۵ BWM: Best Worst Method

^۶ SOS: Special Ordered Sets

^۷ NLPM: Non-Linear Programming Model

^۸ CR: Consistency Ratio

^۹ LPM: Linear Programming Model

یافتن وزن نهایی شاخص‌ها در تصمیم‌گیری گروهی ارائه کرده‌اند. سپس با استفاده از حل مثال عددی و مقایسه نتایج به دست آمده با نتایج BWM اصلی، اعتبار مدل پیشنهادی مشخص گردید [۸]. امیری و همکاران یک راه‌حل جدید جهت روش BWM ارائه داده‌اند. در این تحقیق دو مدل پیشنهاد شد که از متغیرهای آزاد در علامت استفاده می‌کنند. همچنین این مدل‌ها نسبت به مدل‌های قبلی محدودیت‌های کمتری داشته که منجر به پیچیدگی محاسباتی کمتری می‌شود [۹]. وفادار نیکجو و همکاران دو پارامتر جدید به عنوان قابلیت اطمینان تصمیم‌گیرنده‌ها به مدل BWM اصلی اضافه و یک مدل نوتروزوفیک برای BWM اصلی^۴ پیشنهاد کرده‌اند. مدل پیشنهادی باعث عملکرد بهتر BWM اصلی در مسائل واقعی شده است [۱۰].

در ادامه به تحقیقات مربوط به روش SOS، انواع آن و کاربردهای آن پرداخته می‌شود.

بیل و توملین در سال ۱۹۷۰ تقریب‌های SOS را برای جایگزینی توابع غیرخطی با تقریب‌های جزیی خطی (PLA)^۵ ارائه نمودند [۵]. لیفر و همکاران یک مدل بهینه‌سازی سراسری برنامه‌ریزی خطی عدد صحیح ارائه دادند که با جایگزین کردن تمام عبارات غیرمحدب با تقریب SOS، تقریب را به صورت یک برنامه خطی MILP ایجاد کرده‌اند [۱۱]. انصاری و حسنی‌فرد به حل یک مسأله بهینه‌سازی غیرخطی، عدد صحیح و غیرمحدب با استفاده از روش‌های محدب‌سازی مبتنی بر SOS پرداخته‌اند. مقایسه نتایج به دست آمده از تقریب SOS با روش‌های مشابه نشان داد که روش SOS نتایج بهتری ارائه می‌کند [۱۲]. کانگ و همکاران به بررسی برنامه‌ریزی کوتاه مدت حرارتی به عنوان یک مسأله پیچیده بهینه‌سازی غیرخطی و غیرمحدب که در عملکرد اقتصادی سیستم‌های نیروگاهی بسیار

نتایج بیشتر است [۳]. قابل توجه آنکه جواب‌های حاصل از LPM تقریبی برای جواب‌های NLPM بوده و ممکن است کاملاً با جواب‌های NLPM متفاوت باشد.

ابوترابی و همکاران از ترکیب عدد Z (Z-numbers) با روش BWM، روش حل Z-BWM ارائه داده‌اند که به وسیله آن می‌توان سطح عدم اطمینان اطلاعات در یک تصمیم چند شاخصه را کنترل کنند. نتایج این تحقیق نشان می‌دهد روش Z-BWM باعث کاهش نرخ ناسازگاری نتایج در مقایسه با BWM اصلی می‌شود [۶]. بیم استرבוئر و همکاران پس از طرح ایرادهای مدل LPM به عنوان تقریب NLPM، یک مدل تقریب خطی (MILPM)^۱ معادل مدل برنامه‌ریزی غیرخطی BWM با استفاده از تغییر متغیر X و Y و تقریب SOS^۲ ارائه دادند. سپس برای مثال‌های مختلف سه شاخصه مدل‌های خطی BWM سال ۲۰۱۶ رضایی (LPM)، مدل BWM اصلی (NLPM) و مدل پیشنهادی (MILPM) را مدل‌سازی و حل نمودند. نتایج حل مثال‌های سه شاخصه نشان می‌دهد که وزن محاسبه شده شاخص‌ها توسط MILPM در همه حالات با NLPM یکسان می‌باشد، ولی در بیشتر مواقع با مدل LPM یکسان نیست. نویسندگان این نتیجه را به معنی عدم اطمینان از نتایج به دست آمده از LPM تفسیر نمودند [۴]. لیانگ و همکاران آستانه قابل قبول نرخ سازگاری (CRT)^۳ برای CR با توجه به تعداد شاخص‌ها و مقدار a_{BW} (ارجحیت بهترین شاخص نسبت به بدترین شاخص) ارائه نمودند. آستانه مزبور برای دو وضعیت داده‌های ورودی و نتایج خروجی ارائه شده و نشان داده شد که مقادیر مزبور همبسته‌اند [۷]. محمدی و رضایی یک مدل بیزی BWM^۳ برای

^۱ MILPM: Mixed-Integer Linear Programming Model

^۲ CRT: Consistency Ratio Thresholds

^۳ Bayesian Best-Worst Method

^۴ Neutrosophic Enhanced BWM

^۵ PLA: Piecewise Linear Approximation

روش BWM در سال ۲۰۱۵ توسط رضایی ارائه شد. گام‌های روش BWM به صورت زیر می‌باشد:

گام ۱: مجموعه شاخص‌های تصمیم‌گیری به صورت $\{C_1, C_2, \dots, C_n\}$ تعریف می‌شود.

گام ۲: بهترین شاخص (B) و بدترین شاخص (W) مشخص می‌شود.

گام ۳: ارجحیت بهترین شاخص نسبت به سایر شاخص‌ها (BO) با اعداد ۱ تا ۹ مشخص می‌شود. a_{Bj} مقدار ارجحیت بهترین شاخص نسبت به سایر شاخص‌ها (j) را نشان می‌باشد.

گام ۴: ارجحیت همه شاخص‌ها نسبت به بدترین شاخص (OW) با اعداد ۱ تا ۹ مشخص می‌گردد. a_{jW} مقدار ارجحیت شاخص (j) را نسبت به بدترین شاخص نشان می‌دهد.

گام ۵: با تشکیل و حل مدل برنامه‌ریزی ریاضی (۱)، مقادیر بهینه وزن شاخص‌ها (w_1, w_2, \dots, w_n) محاسبه می‌گردد.

$$\min \max \left\{ \left| \frac{w_B}{w_j} - a_{Bj} \right|, \left| \frac{w_j}{w_W} - a_{jW} \right| \right\}$$

(۱)

s.t:

$$\sum_j w_j = 1$$

$$w_j \geq 0, \forall j$$

مدل BWM غیرخطی معادل (۱) بصورت مدل (۲) (NLPM) تبدیل می‌شود:

$$\min \xi$$

(۲)

s.t:

$$\left| \frac{w_B}{w_j} - a_{Bj} \right| \leq \xi, \forall j$$

$$\left| \frac{w_j}{w_W} - a_{jW} \right| \leq \xi, \forall j$$

$$\sum_j w_j = 1$$

$$w_j \geq 0, \forall j$$

مقدار بهینه تابع هدف حاصل از حل مدل (۲)، ξ^* می‌باشد. نرخ سازگاری (CR) با استفاده از ξ^* و

مهم است، با استفاده از تقریب SOS2 پرداخته‌اند. مدل پیشنهادی در سه نیروگاه حرارتی اجرا شده که نتایج پایدار و سازگاری به دست آمده است [۱۳].

هو و همکاران یک مدل برنامه‌ریزی خطی عدد صحیح برای طراحی شهری ارائه داده‌اند. که در این مدل از مفهوم تقریب SOS برای کدگذاری متقارن در طراحی شهری استفاده کرده‌اند. این تحقیق نشان می‌دهد که یک سری از کارها در طراحی شهری می‌تواند به طور کامل توسط این مدل، مدلسازی شود [۱۴]. هوچت و پابلو ویلما یک چارچوب برای ساخت یک ساختار مستحکم برنامه‌ریزی عدد صحیح مختلط برای محدودیت‌های منطقی مبهم با تقریب‌های SOS2 ارائه داده‌اند [۱۵]. اپل و دیمیتریوس از تقریب SOS2 جهت بهینه‌سازی سیستم‌های تولیدی روغن و تبدیل مدل‌های غیرخطی به خطی استفاده کرده‌اند [۱۶].

اکبری‌دیباور و همکاران یک رویکرد بهینه برنامه‌ریزی دو سطحی تصادفی جهت پرداخت بر مبنای پیشنهادات بهتر برای صاحبان سیستم‌های ذخیره‌سازی آب پمپ شده در بازار انرژی ارائه نموده‌اند. در این مدل از تقریب SOS1 جهت خطی‌سازی استفاده کرده‌اند [۱۷].

در پیشینه تحقیق به بررسی مدل‌های برنامه‌ریزی ریاضی BWM مرتبط با نسخه اصلی (NLPM) و گسترده (LPM و MILPM) و همچنین بکارگیری تقریب براساس SOS پرداخته شد. با بررسی‌های انجام شده، روشی برای تخمین جواب NLPM با خطای قابل قبول با استفاده از حل یک یا تعدادی مسأله MILPM یافت نشد (شکاف تحقیق). نوآوری اصلی تحقیق حاضر، انجام این موضوع با استفاده از تقریب SOS2 می‌باشد.

۳. مبانی نظری

۳.۱. روش بهترین - بدترین

¹ BO: Best-to-Others

² OW: Others-to-Worst

این خصوص ابتدا با اعمال تغییر متغیرهای $x_j = \frac{\xi + w_j}{2}$ و $y_j = \frac{\xi - w_j}{2}$ مدل (۴) را به عنوان مدل معادل NLPM پیشنهاد کردند (ENLPM):

$$\min \xi$$

$$\text{s.t.} \quad (4)$$

$$|w_B - aBjw_j| \leq x_j^2 - y_j^2, \forall j$$

$$|w_j - ajww_w| \leq x_w^2 - y_w^2, \forall j$$

$$x_j = \frac{\xi + w_j}{2} \quad y_j = \frac{\xi - w_j}{2}$$

$$\sum_j w_j = 1$$

$$w_j \geq 0, \forall j$$

سپس با استفاده از روش SOS2، مدل تقریبی MILP متناظر با مدل غیرخطی (۴) را ارائه نمودند. در این خصوص جهت جملات غیرخطی مدل (۴)، نقاط شکست $\{X_1=0, X_2, \dots, X_n\}$ جهت بازه متغیر x و نقاط شکست $\{Y_1=-0.5, Y_2, \dots, Y_m\}$ جهت بازه متغیر y لحاظ گردید و PLA جهت هر جمله غیرخطی بصورت روابط (۵) ارائه گردید.

$$x_j^2 \approx \varphi_1(x_j) \quad \sum_{b=1}^n \lambda_{bj} X_b^2, x_j = \sum_{b=1}^n \lambda_{bj} X_b \quad \lambda \in S \quad (5)$$

$$y_j^2 \approx \varphi_2(y_j) = \sum_{b=1}^m \mu_{bj} Y_b^2, y_j = \sum_{b=1}^m \mu_{bj} Y_b \quad \mu \in S$$

$$S = \{ \sum_j w_j = 1, w_j \geq 0, j = 1 \dots n \}$$

سپس با استفاده از روابط (۵) و تقریب SOS2 (که حداکثر دو متغیر از λ_{bj} و μ_{bj} که مجاور یکدیگر قرار گرفته‌اند می‌توانند مقدار غیرصفر را بپذیرند)، MILPM مربوطه را تشکیل داده و در نرم‌افزارهای استاندارد، مدل‌سازی و حل کرده‌اند. سپس تعداد ۶۴ مسأله سه شاخصه (که یکی از آنها مثال ۲۰۱۵ رضایی است) مدل‌سازی و حل گردید. نتایج به دست آمده از این مدل نشان می‌دهد که جواب‌های به دست آمده مدل SOS2 برای مسأله رضایی ۲۰۱۵

مقدار شاخص سازگاری (CI)^۱ محاسبه می‌شود. با استفاده از مقادیر شاخص سازگاری جدول (۱) و مقدار بهینه تابع هدف حاصل از مدل (۲)، میزان نرخ سازگاری طبق رابطه (۳) محاسبه می‌گردد [۲].

$$\text{نرخ سازگاری} = \frac{\xi}{\text{شاخص سازگاری}} \quad (3)$$

نرخ سازگاری عددی بین صفر و یک می‌باشد. هر چه نرخ سازگاری به صفر نزدیکتر باشد، سازگاری بیشتر و هر چه به یک نزدیکتر باشد، سازگاری کمتر می‌باشد. جهت اطمینان از نتایج به دست آمده از روش BWM نیاز به محاسبه نرخ سازگاری می‌باشد [۳].

برای اطمینان از قابل قبول بودن ارزیابی‌ها و نتایج، از روش‌های بررسی و اندازه‌گیری سازگاری مبتنی بر داده‌های ورودی (CRI)^۲ و یا مبتنی بر نتایج خروجی (CRO)^۳ استفاده شده و جداولی جهت حد قابل قبول یا آستانه نرخ سازگاری (CRT) مبتنی بر ورودی و خروجی با توجه به مقادیر مختلف مقیاس (aBW=3,4,...,9) و تعداد شاخص‌های مسأله (3,4,...,9) ارائه گردیده است. پس از محاسبه نرخ سازگاری مسأله BWM مورد نظر، مقدار مزبور با حد قابل قبول سازگاری مقایسه می‌شود. در صورتی که نرخ سازگاری کمتر از حد قابل قبول باشد، نتایج قابل قبول می‌باشد؛ در صورتی که نرخ سازگاری محاسبه شده بیشتر از حد قابل قبول باشد، نیاز به ارزیابی مجدد مقایسات زوجی می‌باشد [۷].

۳.۲. حل مدل روش بهترین - بدترین با روش SOS2

بیم استروئو و همکاران در سال ۲۰۱۸ یک مدل تقریب خطی MILPM جهت حل مدل مینیمکس غیرخطی روش BWM (NLPM) ارائه نمودند. در

¹ CI: Consistency Index

² CRI: Input-based Consistency Ratio

³ CRO: Output-based Consistency Ratio

⁴ ENLPM: Equivalent Non-Linear Programming Model

هر گام به موفقیت الگوریتم کمک شایانی می‌نماید [۱۲].

۴- الگوریتم پیشنهادی

در این مقاله الگوریتمی جهت حل NLPM با استفاده از روش SOS2 طی چهار قدم به شرح زیر ارائه می‌شود:

قدم ۰: اخذ پارامترهای NLPM و میزان خطای قابل قبول

در این قدم پارامترهای مسأله و میزان خطای قابل قبول از تصمیم‌گیرنده اخذ می‌گردد.

قدم ۱: احتساب مقداردهی اولیه تقریب SOS و تشکیل MILPM

در این قدم ابتدا با استفاده از روابط (۵) جهت متغیرهای x و y ، تقریب SOS2 ایجاد می‌گردد. سپس تعداد نقاط شکست و مقادیر اولیه جهت متغیرهای x و y در مرحله اول تعیین می‌گردد. در اینجا بصورت پیش فرض تعداد ۱۸ نقطه شکست جهت x و y مشخص می‌گردد که به فاصله‌های مساوی از یکدیگر و بصورت صعودی قرار دارند. با توجه به اینکه $x_j = \frac{\xi + w_j}{2}$ و $y_j = \frac{\xi - w_j}{2}$ بوده و $0 \leq w_j \leq 1$ و $0 \leq \xi \leq \xi_{max}$ بین عدد صفر تا $\frac{\xi_{max} + 1}{2}$ و بازه y بین عدد $0.5 -$ تا $\frac{\xi_{max}}{2}$ می‌باشد. سپس به منظور انجام درون‌یابی‌ها، با استفاده از روابط (۵) قسمت اول MILPM تعریف می‌شود.

در ادامه، قسمت دوم MILPM، با احتساب محدودیت‌های متغیرهای مشترک درون‌یابی‌های روابط (۵) در مدل (۴)، مدل (۶) بصورت زیر تعریف می‌شود:

$$\begin{aligned} \min \quad & \xi \\ \text{s.t.} \quad & (6) \\ & |w_B - aBjw_j| \leq \varphi_1(x_j) \quad \varphi_2(y_j), \forall j \end{aligned}$$

و مسأله‌های مختلف سه شاخصه با مدل مینیمکس غیرخطی یکسان می‌باشد [۴].

۳.۳. الگوریتم SOS برای حل مسائل NLP

تقریب SOS در سال ۱۹۷۰ به وسیله بیل و توملین معرفی گردید. آنها تقریب SOS را برای جایگزینی توابع غیرخطی با توابع تکه‌ای خطی این تابع‌ها ارائه نموده‌اند [۵]. بسته به بُعد توابع غیرخطی روش‌های مختلفی در این زمینه وجود دارد [۱۲]. دو نوع متغیر تقریب SOS متداول مرتبط با مسائل برنامه‌ریزی ریاضی، SOS نوع ۱ (SOS1) و SOS نوع ۲ (SOS2) است [۱۸]. SOS2 مجموعه منظمی از اعداد است که حداکثر دو عدد می‌تواند غیرصفر بوده که این دو متغیر همسایه (یا پشت سر هم) می‌باشند [۱۵]. SOS1 مجموعه منظمی از اعداد است که حداکثر یک عدد می‌تواند صفر باشد [۱۷].

نحوه اجرای الگوریتم SOS بصورت زیر می‌باشد:

گام ۱: مقداردهی اولیه تقریب SOS، یک تعداد نقاط شکست هم فاصله بصورت اولیه برای هر متغیر پیوسته انتخاب می‌گردند و توابع غیرخطی و غیرمحدب به توابع تکه‌ای خطی تجزیه می‌شوند؛

گام ۲: حل مسأله در هر تکرار بر اساس مقداردهی تقریب SOS، انجام شود؛

گام ۳: مشخص کردن وضعیت پایانی الگوریتم (در صورت برقرار شدن شرط پایان الگوریتم، جواب بدست آمده جواب نهایی می‌باشد در غیر این صورت به گام ۴ بروید)؛

گام ۴: بروزرسانی نقاط شکست تقریب SOS و ادامه الگوریتم از گام ۲. انتظار می‌رود که مجموعه جدید نقاط شکست به دقیق‌تر شدن تقریب خطی توابع غیرخطی مسأله منجر گردد، در نتیجه همگرایی به جواب بهینه با سرعت بیشتری انجام خواهد شد. انتخاب تعداد کمتر نقاط شکست برای هر متغیر پیوسته و افزایش هوشمندانه این نقاط شکست در

در این قدم مقادیر x و y ‌هایی که از حل مسأله در مرحله قبل به دست آمده را به نقاط شکست مسأله اضافه کرده و مقادیر را بصورت صعودی مرتب می‌کنیم. سپس به قدم ۲ می‌رویم.

بنابراین پیش بینی می‌گردد که بروزسانی نقاط شکست به دقیق‌تر شدن تقریب خطی NLPM مسأله منجر شده و همگرایی به جواب بهینه با سرعت بیشتری انجام شود [۱۲].

۵- یافته‌های پژوهش

در این قسمت به منظور تشریح و بررسی اعتبار الگوریتم پیشنهادی، نحوه تولید ۱۲۸ نمونه، پیاده سازی الگوریتم پیشنهادی برای نمونه‌ها و تجزیه و تحلیل نتایج حاصل از اجرای الگوریتم پیشنهادی برای نمونه‌ها تشریح می‌شود.

۵.۱. تولید نمونه‌های سه و پنج شاخصه

در این خصوص پارامترهای ۶۴ مدل برنامه‌ریزی غیرخطی سه شاخصه روش بهترین-بدترین با مبنا قرار دادن وضعیت کاملاً سازگار مثال مقاله ۲۰۱۵ رضایی [۲] و همچنین پارامترهای ۶۴ مدل برنامه‌ریزی غیرخطی پنج شاخصه روش بهترین-بدترین با مبنا قرار دادن مثال یک مقاله ۲۰۱۶ رضایی [۳] تولید می‌شود (مجموعاً ۱۲۸ نمونه بررسی می‌شود که تعداد سه نمونه از نمونه‌های یاد شده، مثال ۲۰۱۵ رضایی و مثال‌های اول و دوم ۲۰۱۶ رضایی می‌باشند).

جهت استخراج ۶۴ نمونه از مثال سه شاخصه مقاله ۲۰۱۵ رضایی، ابتدا با احتساب وضعیت کاملاً سازگار با فرض ثابت بودن شاخص‌های بهترین و بدترین و مقایسات سایر شاخص‌ها نسبت به آنها، مسأله مبنای کاملاً سازگار متناظر با مثال مورد نظر در نظر گرفته می‌شود. مسأله مبنا جهت تولید ۶۴ نمونه سه شاخصه مطابق جدول (۲) می‌باشد.

$$\begin{aligned} |w_j - a_j w_w| &\leq \varphi_1(x_w) \quad \varphi_2(y_w), \forall j \\ \xi &= (2 \times x_j) \quad w_j \\ \xi &= (2 \times y_j) + w_j \\ \sum_j w_j &= 1 \\ w_j &\geq 0, \forall j \\ x_j &\geq 0, \forall j \end{aligned}$$

در واقع مدل تلفیقی (۵) و (۶) بگونه‌ای عمل می‌کند که مقدار بهینه با احتساب درون‌یابی‌ها تعیین شوند.

قدم ۲: حل MILPM در هر مرحله با استفاده از

نرم‌افزارهای استاندارد (مانند لینگو)

در این قدم MILPM تشکیل شده را با استفاده از نقاط شکست به‌روز شده در هر مرحله با استفاده از نرم‌افزارهای استاندارد (مانند لینگو) برنامه‌نویسی و حل کرده و به قدم ۳ برو.

لازم به ذکر است اگر مسأله در اولین مرحله (اولیه) جواب نداشت. تعداد نقاط شکست تعریف شده اولیه را کاهش داده و مجدد مسأله را اجرا می‌کنیم و اینکار را آنقدر تکرار می‌کنیم تا مسأله جواب داشته باشد.

در اینجا به هر بار تشکیل و حل MILPM یک مرحله گفته می‌شود.

قدم ۳: بررسی شرط توقف

اگر اختلاف بین مقدار تابع هدف (ξ) به دست آمده از قدم ۲ با مقدار تابع هدف (ξ), NLPM کمتر از خطای قابل قبول باشد، شرط توقف حاصل شده است. در این صورت مقدار تابع هدف (ξ) و وزن‌های به دست آمده مربوط به شاخص‌ها جواب نهایی می‌باشد، پایان.

در غیر این صورت برو به قدم ۴.

قدم ۴: تعریف و بروزسانی نقاط شکست تقریب

SOS

تشکیل (مدل (۷)) و خطای قابل قبول مقادیر ۰/۰۱، ۰/۰۰۱ و ۰/۰۰۰۱ مشخص گردید.

$$\begin{aligned} \min \quad & \xi \\ \text{s.t.} \quad & (7) \\ & \left| \frac{w_3}{w_1} \right| \leq \xi \\ & \left| \frac{w_3}{w_2} a_{32} \right| \leq \xi \\ & \left| \frac{w_2}{w_1} a_{21} \right| \leq \xi \\ & w_1 + w_2 + w_3 = 1 \\ & w_j \geq 0, \forall j \end{aligned}$$

قدم ۱: احتساب مقاداردهی اولیه تقریب SOS و

تشکیل MILPM

در این قدم ابتدا با استفاده از روابط (۵) جهت متغیرهای x و y ، تقریب خطی SOS2 بصورت رابطه (۸) ایجاد می‌گردد. سپس ۱۸ نقطه شکست با فاصله مساوی از یکدیگر جهت متغیرهای x و y لحاظ می‌گردد. با توجه به a_{BW} جدول (۱)، حداکثر مقدار ا تا برابر ۴/۴۷ لحاظ می‌گردد. بنابراین متغیر x در بازه بین صفر تا ۲/۷۳۵ و متغیر y در بازه بین ۰/۵ تا ۲/۲۳۵ قرار می‌گیرد.

$$\begin{aligned} x_1^2 &\approx \varphi_1(x_1) \quad \sum_{b=1}^{18} \lambda_{b1} X_b^2, x_1 = \sum_{b=1}^{18} \lambda_{b1} X_b \quad \lambda \in S \\ x_2^2 &\approx \varphi_1(x_2) \quad \sum_{b=1}^{18} \alpha_{b2} X_b^2, x_1 = \sum_{b=1}^{18} \alpha_{b2} X_b \quad \alpha \in S \\ y_1^2 &\approx \varphi_2(y_1) := \sum_{b=1}^{18} \mu_{b1} Y_b^2, y_1 = \sum_{b=1}^{18} \mu_{b1} Y_b \quad \mu \in S \\ y_2^2 &\approx \varphi_2(y_1) := \sum_{b=1}^{18} \beta_{b2} Y_b^2, y_1 = \sum_{b=1}^{18} \beta_{b2} Y_b \quad \beta \in S \end{aligned} \quad (8)$$

سپس مقادیر به دست آمده از رابطه (۸) مربوط به $\varphi_1(x_j)$ و $\varphi_2(y_j)$ در مدل (۶) جایگذاری شده و MILPM مسأله به صورت مدل (۹) تشکیل می‌گردد.

$$\begin{aligned} \min \quad & \xi \\ \text{s.t.} \quad & (9) \\ & |w_3 \quad 8w_1| \leq \varphi_1(x_1) \quad \varphi_2(y_1) \\ & |w_3 \quad 4w_2| \leq \varphi_1(x_2) \quad \varphi_2(y_2) \\ & |w_2 \quad 2w_1| \leq \varphi_1(x_1) \quad \varphi_2(y_1) \end{aligned}$$

در اینجا C_3 بهترین شاخص و C_1 بدترین شاخص می‌باشد. از آنجا که در جدول (۲) رابطه $a_{31} = a_{BW}$ می‌باشد، $a_{32} \times a_{21} = a_{BW}$ برقرار بوده و حداکثر مقدار a_{BW} برابر ۸ می‌باشد، با جایگذاری اعداد ۱ تا ۸ به جای مقادیر ارجحیت a_{21} و a_{32} ، ۶۴ نمونه سه شاخصه تولید می‌شود که از حالت کاملاً سازگار تا کاملاً ناسازگار را دربر می‌گیرد. اگر $a_{21}=5$ و $a_{32}=2$ در نظر گرفته شود، مثال ۲۰۱۵ رضایی حاصل خواهد شد.

قابل توجه آنکه در [۴]، تعداد ۶۴ نمونه تولید شده است، اما الزام احتساب وضعیت کاملاً سازگار متناظر برای تولید نمونه‌های مزبور و نحوه ایجاد وضعیت کاملاً سازگار بیان نشده است.

بصورت مشابه استخراج ۶۴ مسأله پنج شاخصه با مبنا قرار دادن مثال یک مقاله ۲۰۱۶ رضایی (که کاملاً سازگار است) طبق جدول (۳) حاصل می‌شود. در اینجا C_2 بهترین شاخص و C_5 بدترین شاخص می‌باشد. از آنجا که در جدول (۳) رابطه $a_{25} = a_{BW}$ می‌باشد، $a_{24} \times a_{45} = a_{BW}$ برقرار بوده و حداکثر مقدار a_{BW} برابر ۸ می‌باشد، با جایگذاری اعداد ۱ تا ۸ به جای مقادیر ارجحیت a_{24} و a_{45} ، ۶۴ نمونه پنج شاخصه تولید می‌شود که از حالت کاملاً سازگار تا کاملاً ناسازگار را در بر می‌گیرد. همچنین اگر $a_{24}=3$ و $a_{45}=3$ در نظر گرفته شود، مثال دو مقاله ۲۰۱۶ رضایی حاصل خواهد شد.

۵.۲. تخمین جواب برای نمونه‌های تولید شده

۵.۲.۱. اجرای الگوریتم پیشنهادی برای

نمونه‌های سه شاخصه

قدم‌های اجرای الگوریتم پیشنهادی برای نمونه‌های سه شاخصه به صورت زیر است:

قدم ۰: اخذ پارامترهای NLPM و میزان خطای

قابل قبول

در این قدم به عنوان مثال، NLPM با جایگذاری $a_{21}=2$ و $a_{32}=4$ جهت نمونه کاملاً سازگار (جدول ۲)

این الگوریتم تا آنجا ادامه پیدا می‌کند که شرط توقف برقرار شود. نمونه مورد نظر طی یک مرحله به خطای ۰/۰۱ و ۰/۰۰۱، طی دو مرحله به خطای ۰/۰۰۰۱ می‌رسد. نتایج حل این نمونه به همراه ۶۳ نمونه دیگر طبق جدول‌های (۵) و (۶) ارائه شده است.

در جدول (۵) جواب بهینه LPM و NLPM و مرحله یک MILPM به همراه مقادیر وزن شاخص‌های مربوط به نمونه‌های سه شاخصه نشان داده شده است. همچنین در این جدول اختلاف مقدار تابع هدف LPM و مرحله یک MILPM نسبت به مقدار تابع هدف NLPM محاسبه و ثبت گردیده است.

در جدول (۶) جواب بهینه MILPM و تعداد مراحل اجرای الگوریتم جهت رسیدن به خطای قابل قبول ۰/۱، ۰/۰۱ و ۰/۰۰۱ همراه مقادیر وزن شاخص‌های مربوط به نمونه‌های سه شاخصه محاسبه و ثبت گردیده است.

۵.۲.۲. اجرای الگوریتم پیشنهادی برای

نمونه‌های پنج شاخصه

بصورت مشابه قدم‌های اجرای الگوریتم پیشنهادی برای نمونه‌های پنج شاخصه به صورت زیر است:

قدم ۰: اخذ پارامترهای NLPM و میزان خطای

قابل قبول

در این قدم به عنوان مثال، NLPM با جایگذاری $a_{24}=2$ و $a_{45}=4$ جهت نمونه کاملاً سازگار (جدول ۳) تشکیل (مدل (۱۰)) و خطای قابل قبول مقادیر ۰/۰۱، ۰/۰۰۱ و ۰/۰۰۰۱ مشخص گردید.

$\min \xi$

s.t:

$$\begin{aligned} \left| \frac{w_2}{w_1} \right| &\leq 2 \\ \left| \frac{w_2}{w_3} \right| &\leq 4 \\ \left| \frac{w_2}{w_4} \right| &\leq \xi \end{aligned} \quad (10)$$

$$\begin{aligned} \xi &= (2 \times x_1) \quad w_1 \\ \xi &= (2 \times x_2) \quad w_2 \\ \xi &= (2 \times y_1) + w_1 \\ \xi &= (2 \times y_2) + w_2 \\ w_1 + w_2 + w_3 &= 1 \\ w_1 \geq 0, w_2 \geq 0, w_3 \geq 0 \\ x_1 \geq 0, x_2 \geq 0 \end{aligned}$$

قدم ۲: حل MILPM هر مرحله با استفاده از

نرم‌افزارهای استاندارد (مانند لینگو)

مدلی که بر اساس روابط (۸) و (۹) ایجاد شده را در یک نرم‌افزار استاندارد (مانند لینگو) برنامه‌نویسی می‌کنیم. سپس با استفاده از نقاط شکست تعریف شده مطابق جدول (۴)، مدل حل می‌شود. از آنجا که مقدار تابع هدف (ξ) در مرحله یک برابر ۰/۰۰۰۳ به دست می‌آید، الگوریتم از قدم ۳ ادامه می‌یابد.

قدم ۳: بررسی شرط توقف

در اینجا اختلاف تابع هدف قدم ۲ (۰/۰۰۰۳) با مقدار تابع هدف NLPM (۰/۰۰۰۰) عدد ۰/۰۰۰۳ است (مقدار خطای جواب فعلی). از آنجا که میزان خطای جواب کمتر از خطای قابل قبول ۰/۰۱ و ۰/۰۰۱ می‌باشد، جواب حاصله تخمین قابل قبول با خطاهای یاد شده است. ولی جواب حاصله نمی‌تواند به عنوان تخمین قابل قبولی برای خطای ۰/۰۰۰۱ در نظر گرفته شود. برو به قدم ۴.

قدم ۴: تعریف و بروزرسانی نقاط شکست تقریب

SOS

مقادیر به دست آمده جهت متغیر x (۰/۴۵۷) و y (۰/۰۹۱۱ و -۰/۰۹۰۷ و -۰/۰۴۵۴) در مرحله یک اجرای الگوریتم را به نقاط شکست اولیه مسأله اضافه کرده و مطابق جدول (۴)، نقاط شکست را به ترتیب صعودی درج و الگوریتم از قدم ۲ (به منظور حل MILPM با تقریب خطی بروزرسانی شده) ادامه می‌یابد.

$$x_1 \geq 0, x_3 \geq 0, x_4 \geq 0, x_5 \geq 0$$

قدم ۲: حل MILPM هر مرحله با استفاده از نرم‌افزارهای استاندارد (مانند لینگو)

مدلی که بر اساس روابط تقریب SOS2 و رابطه (۱۱) ایجاد شده است را در یک نرم‌افزار استاندارد (مانند لینگو) برنامه‌نویسی می‌کنیم. سپس با استفاده از نقاط شکست تعریف شده مدل حل می‌شود. مقدار تابع هدف (ξ) برابر ۰/۰۰۳۱ به دست می‌آید. برو به قدم ۳.

قدم ۳: بررسی شرط توقف

در اینجا اختلاف تابع هدف به دست آمده از قدم ۲ (۰/۰۰۳۱) با مقدار تابع هدف NLPM (۰/۰۰۰۰) عدد ۰/۰۰۳۱ است (مقدار خطای جواب فعلی). از آنجا که میزان خطای جواب کمتر از خطای قابل قبول ۰/۰۱ می‌باشد، جواب حاصله تخمین قابل قبول با خطای یاد شده است. ولی جواب حاصله نمی‌تواند به عنوان تخمین قابل قبولی برای خطاهای ۰/۰۰۱ و ۰/۰۰۰۱ در نظر گرفته شود. برو به قدم ۴.

قدم ۴: تعریف و بروزرسانی نقاط شکست تقریب

SOS

مقادیر به دست آمده جهت متغیرهای x (۰/۰۲۸۰)، ۰/۰۵۴۴، ۰/۱۰۶۷ و ۰/۱۰۶۷) و y (۰/۱۰۳۶، -۰/۱۰۳۶، -۰/۰۵۱۳ و -۰/۰۲۴۹) در مرحله یک اجرای الگوریتم را به نقاط شکست اولیه مسأله اضافه کرده و نقاط شکست را به ترتیب صعودی درج و به قدم ۲ (به منظور حل MILPM با تقریب خطی بروزرسانی شده) برو.

این الگوریتم تا آنجا ادامه پیدا می‌کند که شرط توقف برقرار شود. نمونه مورد نظر طی یک مرحله به خطای ۰/۰۱، طی ۲ مرحله به خطای ۰/۰۰۱ و طی ۳ مرحله به خطای ۰/۰۰۰۱ می‌رسد. نتایج حل این نمونه به همراه ۶۳ نمونه دیگر طبق جدول‌های (۷)

$$\left| \frac{w_2}{w_5} \right| 8 \leq \xi$$

$$\left| \frac{w_1}{w_5} \right| 4 \leq \xi$$

$$\left| \frac{w_3}{w_5} \right| 2 \leq \xi$$

$$\left| \frac{w_4}{w_5} \right| a_{45} \leq \xi$$

$$w_1 + w_2 + w_3 + w_4 + w_5 = 1$$

$$w_j \geq 0, \forall j$$

قدم ۱: احتساب مقادیر اولیه تقریب SOS و

تشکیل MILPM

در این قدم ابتدا با استفاده از روابط (۵) جهت متغیرهای $x_1, x_3, x_4, x_5, y_1, y_3, y_4$ و y_5 تقریب خطی SOS2 ایجاد می‌گردد. سپس ۱۸ نقطه شکست با فاصله مساوی از یکدیگر جهت این متغیرها لحاظ می‌گردد. با توجه به a_{BW} جدول (۱)، حداکثر مقدار اِتا برابر ۴/۴۷ لحاظ می‌گردد. بنابراین متغیر x در بازه بین صفر تا ۲/۷۳۵ و متغیر y در بازه بین -۰/۵ تا ۲/۲۳۵ قرار می‌گیرد.

سپس مقادیر به دست آمده از تقریب خطی SOS2 مربوط به $\varphi_1(x_j)$ و $\varphi_2(y_j)$ در مدل (۶) جایگذاری شده و MILPM مسأله به صورت مدل (۱۱) تشکیل می‌گردد.

min ξ

s.t:

(۱۱)

$$|w_2 \quad 2w_1| \leq \varphi_1(x_1) \quad \varphi_2(y_1)$$

$$|w_2 \quad 4w_3| \leq \varphi_1(x_3) \quad \varphi_2(y_3)$$

$$|w_2 \quad 2w_4| \leq \varphi_1(x_4) \quad \varphi_2(y_4)$$

$$|w_2 \quad 8w_5| \leq \varphi_1(x_5) \quad \varphi_2(y_5)$$

$$|w_1 \quad 4w_5| \leq \varphi_1(x_5) \quad \varphi_2(y_5)$$

$$|w_3 \quad 2w_5| \leq \varphi_1(x_5) \quad \varphi_2(y_5)$$

$$|w_4 \quad 4w_5| \leq \varphi_1(x_5) \quad \varphi_2(y_5)$$

$$\xi = (2 \times x_1) \quad w_1$$

$$\xi = (2 \times x_3) \quad w_3$$

$$\xi = (2 \times x_4) \quad w_4$$

$$\xi = (2 \times x_5) \quad w_5$$

$$\xi = (2 \times y_1) + w_1$$

$$\xi = (2 \times y_3) + w_3$$

$$\xi = (2 \times y_4) + w_4$$

$$\xi = (2 \times y_5) + w_5$$

$$w_1 + w_2 + w_3 + w_4 + w_5 = 1$$

$$w_1 \geq 0, w_2 \geq 0, w_3 \geq 0, w_4 \geq 0, w_5 \geq 0$$

با استفاده از جداول (۵) و (۷)، که میزان اختلاف تابع هدف LPM و MILPM مرحله یک با تابع هدف NLPM را نشان می‌دهد نتایج زیر قابل استخراج می‌باشد:

- حداکثر مقدار تابع هدف NLPM و MILPM متناسب با حداکثر مقدار اتا مربوطه می‌باشد، در صورتی که در LPM حداکثر مقدار تابع هدف در مسأله سه شاخصه، $0/3294$ و در مسأله پنج شاخصه $0/1783$ محاسبه گردیده است که اختلاف زیادی با مقدار تابع هدف NLPM دارد.

- خطای مقدار تابع هدف در مسأله پنج شاخصه بر اساس MILPM در مرحله اول نسبت به NLPM حداکثر به میزان $0/0819$ و در سه شاخصه به میزان $0/0549$ می‌باشد. که نشان دهنده قابل اطمینان بودن جواب‌ها با استفاده از روش MILPM می‌باشد که با افزایش تعداد مراحل حل، این میزان خطا نیز کاهش می‌یابد.

- در LPM حداکثر خطای مقدار تابع هدف در مسأله سه شاخصه نسبت به NLPM به میزان $4/1395$ و در پنج شاخصه عدد $4/2905$ می‌باشد.

نتایجی که از جدول (۱۰) فراوانی تابع هدف و تعداد مراحل حل جهت رسیدن به جواب با خطای قابل قبول به دست می‌آید بصورت زیر می‌باشد:

- تابع هدف‌های مساوی در حالت‌های مختلف نمونه‌های سه و پنج شاخصه با فراوانی یکسان تکرار می‌گردد.

- نمونه‌هایی که مقدار تابع هدف NLPM یکسان دارند (می‌تواند تعداد شاخص‌ها یکسان باشد یا نباشد) لزوماً تعداد مراحل رسیدن به جواب با خطای قابل قبول با روش MILPM یکسان نمی‌باشد.

- در مقایسه نمونه‌های سه شاخصه با پنج شاخصه با تابع هدف NLPM یکسان:

و (۸) ارائه شده است.

در جدول (۷) جواب بهینه مدل‌های LPM، NLPM و مرحله یک MILPM به همراه مقادیر وزن شاخص‌های مربوط به نمونه‌های پنج شاخصه نشان داده شده است. همچنین در این جدول اختلاف مقدار تابع هدف LPM و مرحله یک MILPM نسبت به مقدار تابع هدف NLPM محاسبه و ثبت گردیده است.

در جدول (۸) جواب بهینه MILPM و تعداد مراحل اجرای الگوریتم جهت رسیدن به خطای قابل قبول $0/1$ ، $0/01$ و $0/001$ به همراه مقادیر وزن شاخص‌های مربوط به نمونه‌های پنج شاخصه محاسبه و ثبت گردیده است.

۵.۳. تحلیل نتایج حاصل از اجرای الگوریتم

پیشنهادی برای نمونه‌های تولید شده

با استفاده از جداول (۶) و (۸)، تعداد مراحل برای دستیابی به جواب قابل قبول براساس MILPM در نمونه‌های سه و پنج شاخصه مطابق جدول (۹) بدست آمده است. در این خصوص موارد زیر قابل توجه است:

- با انجام سه مرحله جهت حل نمونه‌های سه و پنج شاخصه، حتماً جواب با حداکثر $0/1$ خطا به دست می‌آید.

- حداقل $0/42$ مواقع، در مرحله اول جواب با $0/1$ خطا به دست می‌آید. در صورتی که حداکثر $0/14$ مواقع، در مرحله اول جواب با $0/01$ خطا به دست می‌آید.

- حداقل $0/31$ مواقع، طی سه مرحله جواب با $0/01$ خطا به دست می‌آید. در صورتی که حداکثر $0/3$ مواقع، در مرحله اول جواب با $0/01$ خطا به دست می‌آید.

- درحالتی که مسأله کاملاً سازگار باشد، مقادیر تابع هدف LPM، NLPM و MILPM (پس از چندین مرحله) یکسان می‌گردد.

• میانگین تعداد مراحل حل مسأله پنج شاخصه نسبت به سه شاخصه با خطای قابل قبول ۱٪، ۰/۱٪ و ۰/۰۱٪ جهت تخمین مقدار تابع هدف NLPM یک و کمتر از عدد یک به ترتیب ۶٪، ۱۳٪ و ۹٪ بیشتر می‌باشد.

۶- بحث

در این قسمت دو موضوع مربوط به الگوریتم پیشنهادی طی دو زیر بند متمایز به بحث گذاشته می‌شود.

۶.۱. الگوریتم پیشنهادی در شرایطی که جواب مسأله NLPM معلوم نباشد

در الگوریتم ارائه شده فرض بر این است که مقدار تابع هدف NLPM مسأله معلوم باشد. با احتساب این فرض، میزان خطا بصورت اختلاف مقدار تابع هدف به دست آمده از MILPM با تابع هدف NLPM تعیین شده و در صورت قابل قبول بودن خطای مورد نظر از نظر تصمیم‌گیرنده، حل مسأله به پایان رسیده و جواب به دست آمده به عنوان تخمین جواب در نظر گرفته می‌شود.

ممکن است مقدار تابع هدف NLPM مسأله معلوم نباشد. در این حالت با توجه به همگرایی الگوریتم پیشنهادی با استفاده از تقریب‌های SOS و تحلیل‌های زیر تخمین جواب حاصل می‌شود:

- در صورتی که خطای قابل قبول تصمیم‌گیرنده ۱٪ باشد با انجام ۳ مرحله حل با روش MILPM، مطمئناً تخمین جواب با خطای قابل قبول ۱٪ به دست می‌آید. (ممکن است جواب به دست آمده با خطای قابل قبول کمتر از ۱٪ مثلاً ۰/۱٪ یا ۰/۰۱٪ نیز به دست آید.)

- در صورتی که خطای قابل قبول تصمیم‌گیرنده کمتر از ۱٪ باشد. از مرحله ۳ به بعد از خطای همگرایی استفاده می‌شود. یعنی میزان اختلاف

• در ۵۶٪ از مسأله‌ها (۳۶ مسأله) تعداد مراحل حل جهت رسیدن به خطای ۱٪ دقیقاً یکسان می‌باشد؛

• در ۳۶٪ از مسأله‌ها (۲۳ مسأله) تعداد مراحل حل جهت رسیدن به خطای ۰/۱٪ دقیقاً یکسان می‌باشد؛

• در ۳۰٪ از مسأله‌ها (۱۹ مسأله) تعداد مراحل حل جهت رسیدن به خطای ۰/۰۱٪ دقیقاً یکسان می‌باشد.

• در ۸٪ از مسأله‌ها (۵ مسأله) تعداد مراحل حل جهت رسیدن به خطاهای ۱٪، ۰/۱٪ و ۰/۰۱٪ دقیقاً یکسان می‌باشد.

- نمونه‌هایی که در مرحله یک به خطای ۰/۰۱٪ رسیده‌اند میزان تابع هدف آنها کمتر از ۰/۵ می‌باشد (تابع هدف ۰ و ۰/۴۶).

- با افزایش تعداد شاخص‌های نمونه، تعداد مراحل حل با روش MILPM بصورت نسبی و نه لزوماً افزایش می‌یابد. به عنوان مثال ۶۱٪ از مسأله‌های پنج شاخصه (۳۹ مسأله) مراحل حل آنها جهت رسیدن به خطای ۰/۰۱٪ از مسأله‌های سه شاخصه بیشتر است.

- بصورت کلی میانگین تعداد مراحل حل با روش MILPM جهت به دست آوردن جواب با خطاهای قابل قبول ۱٪، ۰/۱٪ و ۰/۰۱٪ مسأله پنج شاخصه نسبت به سه شاخصه به ترتیب به میزان ۱۲٪، ۲۱٪ و ۲۴٪ بیشتر می‌باشد. که این اختلاف با کمتر شدن مقدار تابع NLPM (افزایش سازگاری مسأله) کمتر و با بیشتر شدن مقدار تابع NLPM (کاهش سازگاری مسأله) بیشتر می‌گردد یعنی:

• میانگین تعداد مراحل حل مسأله پنج شاخصه نسبت به سه شاخصه با خطای قابل قبول ۱٪، ۰/۱٪ و ۰/۰۱٪ جهت تخمین مقدار تابع هدف NLPM بیشتر از عدد یک به ترتیب ۱۷٪، ۲۸٪ و ۳۸٪ بیشتر می‌باشد.

همان گونه که بیان شد برای اطمینان از منطقی بودن ارزیابی‌ها و نتایج روش BWM، نیاز به بررسی میزان نرخ سازگاری قابل قبول می‌باشد. نرخ سازگاری مبتنی بر ورودی (CRI) و یا مبتنی بر خروجی (CRO) بررسی و اندازه‌گیری می‌گردد.

بنابراین در صورتی که از نرخ سازگاری مبتنی بر ورودی استفاده گردد، سازگاری داده‌های ارجحیت‌ها طبق جدول حد قابل قبول نرخ سازگاری مبتنی بر ورودی [۷] بررسی و در صورت سازگار بودن مسأله طبق الگوریتم پیشنهادی مسأله حل می‌گردد. در غیر این نسبت به ارزیابی مجدد مقایسات زوجی اقدام تا پس از قابل قبول بودن نرخ سازگاری مبتنی بر ورودی نسبت به حل مسأله اقدام گردد.

نرخ سازگاری مبتنی بر خروجی طبق رابطه (۳) پس از حل مسأله محاسبه می‌گردد. بنابراین با استفاده از جدول حد قابل قبول نرخ سازگاری مبتنی بر خروجی [۷] جهت نمونه‌های سه و پنج شاخصه با حداکثر ارجحیت ۸ حد آستانه نرخ سازگاری به ترتیب برابر $0/2087$ و برابر $0/3611$ می‌باشد. یعنی در این مسأله سه شاخصه زمانی که تابع هدف کمتر از $0/9329$ باشد (مسأله ۳۰) و در این مسأله پنج شاخصه زمانی که تابع هدف کمتر از $1/6141$ باشد (مسأله ۴۲) مسأله سازگار و نیاز به ادامه حل از طریق الگوریتم پیشنهادی می‌باشد. پس در صورتی که جواب به دست آمده در مرحله یک بیشتر از مقادیر اعلام شده باشد با لحاظ حداکثر خطا $0/0819$ جهت مسأله پنج شاخصه و حداکثر $0/0549$ جهت مسأله سه شاخصه، جواب‌های به دست آمده قابل اطمینان نبوده و نیاز به ادامه حل مسأله نمی‌باشد.

۷- نتیجه گیری

در این تحقیق یک الگوریتم جهت تخمین جواب NLPM با استفاده از حل MILPM ارائه شد. تشکیل MILPMها بر اساس الگوریتم SOS2

مقدار تابع هدف به دست آمده از مراحل بعد را نسبت مقدار تابع هدف مرحله ۳ محاسبه کرده و به عنوان خطای همگرایی لحاظ می‌گردد. اگر خطای همگرایی محاسبه شده کمتر از خطای قابل قبول تصمیم‌گیرنده باشد، جواب به دست آمده به عنوان جواب نهایی با میزان خطای قابل قبول لحاظ می‌گردد.

در این مورد باید توجه داشت که با استفاده از تحلیل جدول‌های (۶) و (۸)، نتیجه گرفته می‌شود که استفاده از خطای همگرایی باعث می‌شود که در مسأله سه شاخصه در 38% از مسأله‌ها (۲۴ مسأله) با تعداد مرحله مشابه الگوریتم پیشنهادی به خطای قابل قبول $0/1\%$ و در 16% از مسأله‌ها (۱۰ مسأله) به خطای $0/01\%$ رسید.

همچنین در مسأله پنج شاخصه در 23% از مسأله‌ها (۱۵ مسأله) با تعداد مرحله مشابه الگوریتم پیشنهادی به خطای قابل قبول $0/1\%$ و در 3% از مسأله‌ها (۲ مسأله) به خطای $0/01\%$ رسید. از سوی دیگر حداکثر اختلاف بین خطای همگرایی و خطای قابل قبول $0/1\%$ با تعداد مرحله مشابه به میزان $0/13$ است و نسبت به خطای قابل قبول $0/01\%$ با تعداد مرحله مشابه به میزان $0/145$ می‌باشد یعنی خطای همگرایی باعث افزایش تعداد مراحل حل مسأله می‌گردد.

بنابراین از مزایای استفاده از خطای همگرایی تخمین جواب با خطای کمتر و دقیقتر می‌باشد. ولی از معایب آن افزایش تعداد مراحل حل جهت رسیدن به جواب نهایی می‌باشد که با افزایش تعداد شاخص‌ها نیز بیشتر افزایش می‌یابد.

همچنین اگر جواب به دست در مرحله ۳ نزدیک به عدد صفر باشد مسأله کاملاً سازگار می‌باشد و مقدار تابع هدف مسأله برابر صفر می‌باشد.

۶.۲. الگوریتم پیشنهادی در شرایطی که مسأله ناسازگار باشد

می‌باشد. نتایج حاصل از حل ۱۲۸ نمونه سه و پنج شاخصه، عملکرد مناسب الگوریتم پیشنهادی را نشان داد.

پیشنهاد می‌شود جهت تحقیقات آتی با استفاده از دیگر روش‌های تقریب جهت خطی کردن NLPM بهره‌گرفت.

فهرست منابع

- [10] Vafadarnikjoo, A., Tavana, M., Botelho, T., & Chalvatzis, K. (2020). A neutrosophic enhanced best-worst method for considering decision-makers' confidence in the best and worst criteria. *Annals of Operations Research*, 1-28.
- [11] Leyffer, S., Sartenaer, A., & Wanufelle, E. (2008). Branch-and-refine for mixed-integer nonconvex global optimization. Preprint ANL/MCS-P1547-0908, Mathematics and Computer Science Division, Argonne National Laboratory, 39, 40-78.
- [۱۲] انصاری, محمدرضا, حسنی‌فرد, فاطمه. (۱۳۹۶). حل یک مسئله بهینه‌سازی غیرخطی, عدد صحیح و غیرمحدب با استفاده از روش‌های محدب‌سازی مبتنی بر مجموعه منظم خاص. فصلنامه سیستم‌های مختلط و غیرخطی, (۱۱), ۷۱-۸۵.
- [13] Kang, C., Guo, M., & Wang, J. (2017). Short-term hydrothermal scheduling using a two-stage linear programming with special ordered sets method. *Water Resources Management*, 31(11), 3329-3341.
- [14] Hua, H., Hovestadt, L., Tang, P., & Li, B. (2019). Integer programming for urban design. *European Journal of Operational Research*, 274(3), 1125-1137.
- [15] Huchette, J., & Vielma, J. P. (2019). A combinatorial approach for small and strong formulations of disjunctive constraints. *Mathematics of Operations Research*, 44(3), 793-820.
- [16] Epelle, E. I., & Gerogiorgis, D. I. (2020). A Computational Performance Comparison of MILP vs. MINLP Formulations for Oil Production Optimisation. *Computers & Chemical Engineering*, 106903.
- [17] Akbari-Dibavar, A., Mohammadi-Ivatloo, B., & Zare, K. (2020). Optimal
- [۱] اصغری‌پور, محمدجواد. تصمیم‌گیری‌های چند معیاره, چاپ هفدهم, انتشارات دانشگاه تهران. (۱۳۹۸).
- [2] Rezaei, J. (2015). Best-worst multi-criteria decision-making method. *Omega*, 53, 49-57.
- [3] Rezaei, J. (2016). Best-worst multi-criteria decision-making method: Some properties and a linear model. *Omega*, 64, 126-130.
- [4] Beemsterboer, D. J. C., Hendrix, E. M. T., & Claassen, G. D. H. (2018). On solving the best-worst method in multi-criteria decision-making. *IFAC-PapersOnLine*, 51(11), 1660-1665.
- [5] Beale, E. M. L., & Tomlin, J. A. (1970). Special facilities in a general mathematical programming system for non-convex problems using ordered sets of variables. *OR*, 69(447-454), 99.
- [6] Aboutorab, H., Saberi, M., Asadabadi, M. R., Hussain, O., & Chang, E. (2018). ZBWM: The Z-number extension of Best Worst Method and its application for supplier development. *Expert Systems with Applications*, 107, 115-125.
- [7] Liang, F., Brunelli, M., & Rezaei, J. (2019). Consistency issues in the best worst method: Measurements and thresholds. *Omega*, 102175.
- [8] Mohammadi, M., & Rezaei, J. (2019). Bayesian best-worst method: A probabilistic group decision making model. *Omega*, 102075.
- [9] AMIRI, M., & EMAMAT, M. S. M. M. (2020). A Goal Programming Model for BWM. *INFORMATICA*, 31(1), 21-34.

stochastic bilevel scheduling of pumped hydro storage systems in a pay-as-bid energy market environment. *Journal of Energy Storage*, 31, 101608.

[18] MirHassani, S. A., & Hooshmand, F. (2019). *Methods and Models in Mathematical Programming*. Springer International Publishing.

جدول ۱- شاخص‌های سازگاری (CI) روش BWM

	a_{ij}					CI (max ξ)
	۱	۲	۳	۴	۵	
۱	۸	۷	۶	۵	۴	
۲	۲/۴۷	۳/۷۳	۳/۰	۲/۳۰	۱/۶۳	
۳			۱/۰	۰/۴۴	۰/۰	
۴						
۵						

جدول ۲- مسأله مینا جهت تولید ۶۴ نمونه سه شاخصه

	C_1	C_2	C_3
$a_{1j} = a_{1j}$	۸	۴	۱
$a_{2j} = a_{2j}$	۱	۲	۸

جدول ۳- مسأله مینا جهت تولید ۶۴ نمونه پنج شاخصه

	C_1	C_2	C_3	C_4	C_5
$a_{1j} = a_{1j}$	۲	۱	۴	۲	۸
$a_{2j} = a_{2j}$	۴	۸	۲	۴	۱

جدول ۴- نقاط شکست مربوط مثال سه شاخصه

ردیف	نقاط شکست X		مرحله ۱	نقاط شکست Y	
	مرحله ۱	مرحله ۲		مرحله ۲	مرحله ۱
۱	۰/۰۰۰۰	۰/۰۰۰۰	-۰/۵۰۰۰		
۲	۰/۱۶۰۹	۰/۰۴۵۷	-۰/۳۳۹۱		
۳	۰/۳۲۱۸	۰/۰۹۱۱	-۰/۱۷۸۲		
۴	۰/۴۸۲۶	۰/۱۶۰۹	-۰/۰۱۷۴		
۵	۰/۶۴۳۵	۰/۳۲۱۸	۰/۱۴۳۵	-۰/۰۴۵۴	
۶	۰/۸۰۴۴	۰/۴۸۲۶	۰/۳۰۴۴	-۰/۰۱۷۴	
۷	۰/۹۶۵۳	۰/۶۴۳۵	۰/۴۶۵۳	۰/۱۴۳۵	
۸	۱/۱۲۶۲	۰/۸۰۴۴	۰/۶۲۶۲	۰/۳۰۴۴	
۹	۱/۲۸۷۱	۰/۹۶۵۳	۰/۷۸۷۱	۰/۴۶۵۳	
۱۰	۱/۴۴۷۹	۱/۱۲۶۲	۰/۹۴۷۹	۰/۶۲۶۲	
۱۱	۱/۶۰۸۸	۱/۲۸۷۱	۱/۱۰۸۸	۰/۷۸۷۱	
۱۲	۱/۷۶۹۷	۱/۴۴۷۹	۱/۲۶۹۷	۰/۹۴۷۹	
۱۳	۱/۹۳۰۶	۱/۶۰۸۸	۱/۴۳۰۶	۱/۱۰۸۸	
۱۴	۲/۰۹۱۵	۱/۷۶۹۷	۱/۵۹۱۵	۱/۲۶۹۷	
۱۵	۲/۲۵۲۴	۱/۹۳۰۶	۱/۷۵۲۴	۱/۴۳۰۶	
۱۶	۲/۴۱۳۳	۲/۰۹۱۵	۱/۹۱۳۳	۱/۵۹۱۵	
۱۷	۲/۵۷۴۱	۲/۲۵۲۴	۲/۰۷۴۱	۱/۷۵۲۴	
۱۸	۲/۷۳۵۰	۲/۴۱۳۳	۲/۲۳۵۰	۱/۹۱۳۳	
۱۹	-	۲/۵۷۴۱	-	۲/۰۷۴۱	
۲۰	-	۲/۷۳۵۰	-	۲/۲۳۵۰	

جدول (۹) - آنتابیز: تعداد مراحل رسیدن به خطای قابل قبول

تعداد مرحله	تعداد مسأله پنج شاخصه		تعداد مسأله سه شاخصه		تعداد مرحله
	تعداد	٪	تعداد	٪	
یک مرحله	۲۷	۱۰۰٪	۲	۱۰۰٪	یک مرحله
دو مرحله	۲۶	۱۰۰٪	۶	۱۰۰٪	دو مرحله
سه مرحله	۱۱	۱۰۰٪	۱۳	۱۰۰٪	سه مرحله
چهار مرحله	۰	۰٪	۲۷	۱۰۰٪	چهار مرحله
پنج مرحله	۰	۰٪	۰	۰٪	پنج مرحله
شش مرحله	۰	۰٪	۱	۱۰۰٪	شش مرحله
هفت مرحله	۰	۰٪	۰	۰٪	هفت مرحله
جمع	۶۴	۱۰۰٪	۶۴	۱۰۰٪	جمع

جدول (۱۰) - فراوانی تابع هدف و تعداد مراحل حل

نمونه	تعداد شاخصه / تعداد شاخصه	تعداد شاخصه / تعداد شاخصه	تعداد مراحل برای دستیابی به جواب		تعداد مراحل برای دستیابی به جواب		تعداد شاخصه / تعداد شاخصه	تعداد شاخصه / تعداد شاخصه	نمونه
			%/۱	%/۱	%/۱	%/۱			
۶۵ و ۱	۱	۱	۱/۵۴۱۴	۳	۲	۳	۱/۵۴۱۴	۱	۶۵ و ۱
۶۶ و ۲	۱	۱	۱/۱۶۲۳	۳	۲	۲	۱/۱۶۲۳	۲	۶۶ و ۲
۶۷ و ۳	۱	۱	۰/۸۵۴۱	۳	۲	۳	۰/۸۵۴۱	۳	۶۷ و ۳
۶۸ و ۴	۱	۱	۰/۶۰۵۶	۲	۱	۲	۰/۶۰۵۶	۲	۶۸ و ۴
۶۹ و ۵	۱	۱	۰/۴۰۵۱	۳	۲	۲	۰/۴۰۵۱	۲	۶۹ و ۵
۷۰ و ۶	۱	۱	۰/۲۴۲۶	۲	۲	۲	۰/۲۴۲۶	۲	۷۰ و ۶
۷۱ و ۷	۱	۱	۰/۱۰۹۸	۳	۳	۳	۰/۱۰۹۸	۳	۷۱ و ۷
۷۲ و ۸	۱	۱	۰/۰۰۰۰	۱	۱	۱	۰/۰۰۰۰	۱	۷۲ و ۸
۷۳ و ۹	۲	۲	۱/۱۶۲۳	۳	۲	۲	۱/۱۶۲۳	۲	۷۳ و ۹
۷۴ و ۱۰	۲	۲	۰/۷۰۱۶	۳	۲	۲	۰/۷۰۱۶	۲	۷۴ و ۱۰
۷۵ و ۱۱	۲	۲	۰/۳۱۶۶	۲	۱	۱	۰/۳۱۶۶	۱	۷۵ و ۱۱
۷۶ و ۱۲	۲	۲	۰/۰۰۰۰	۱	۱	۱	۰/۰۰۰۰	۱	۷۶ و ۱۲
۷۷ و ۱۳	۲	۲	۰/۲۵۸۳	۲	۲	۲	۰/۲۵۸۳	۲	۷۷ و ۱۳
۷۸ و ۱۴	۲	۲	۰/۳۶۸۹	۳	۲	۲	۰/۳۶۸۹	۲	۷۸ و ۱۴
۷۹ و ۱۵	۲	۲	۰/۶۴۱۱	۲	۱	۱	۰/۶۴۱۱	۱	۷۹ و ۱۵
۸۰ و ۱۶	۲	۲	۰/۷۸۳۰	۳	۳	۳	۰/۷۸۳۰	۳	۸۰ و ۱۶
۸۱ و ۱۷	۳	۳	۰/۸۵۴۱	۳	۲	۲	۰/۸۵۴۱	۲	۸۱ و ۱۷
۸۲ و ۱۸	۳	۳	۰/۳۱۶۶	۲	۱	۱	۰/۳۱۶۶	۱	۸۲ و ۱۸
۸۳ و ۱۹	۳	۳	۰/۱۴۵۹	۳	۱	۱	۰/۱۴۵۹	۱	۸۳ و ۱۹
۸۴ و ۲۰	۳	۳	۰/۵۲۵۹	۲	۳	۳	۰/۵۲۵۹	۳	۸۴ و ۲۰
۸۵ و ۲۱	۳	۳	۰/۸۵۹۹	۲	۳	۳	۰/۸۵۹۹	۳	۸۵ و ۲۱
۸۶ و ۲۲	۳	۳	۱/۱۲۷۰	۳	۳	۳	۱/۱۲۷۰	۳	۸۶ و ۲۲
۸۷ و ۲۳	۳	۳	۱/۳۶۶۷	۳	۳	۳	۱/۳۶۶۷	۳	۸۷ و ۲۳
۸۸ و ۲۴	۳	۳	۱/۵۲۷۹	۳	۲	۲	۱/۵۲۷۹	۲	۸۸ و ۲۴
۸۹ و ۲۵	۴	۴	۰/۶۰۵۶	۳	۱	۱	۰/۶۰۵۶	۱	۸۹ و ۲۵
۹۰ و ۲۶	۴	۴	۰/۰۰۰۰	۳	۱	۱	۰/۰۰۰۰	۱	۹۰ و ۲۶

ادامه جدول (۱۰) - فراوانی تابع هدف و تعداد مراحل حل

نمونه	R11 به تابع / R12 به تابع	R12 به تابع / R11 به تابع	تعداد مراحل برای دستیابی به جواب تک‌منفی		تعداد مراحل برای دستیابی به جواب تک‌منفی نمونه سه شاخصه با خطای		تعداد مراحل برای دستیابی به جواب تک‌منفی نمونه پنج شاخصه با خطای	
			%/۱	%/۱	%/۱	%/۱	%/۱	%/۱
۹۱ و ۳۷	۴	۴	۲	۲	۳	۳	۳	۳
۹۲ و ۷۸	۴	۴	۲	۲	۴	۴	۴	۴
۹۳ و ۲۹	۴	۴	۳	۳	۳	۳	۳	۳
۹۴ و ۳۰	۴	۴	۳	۳	۳	۳	۳	۳
۹۵ و ۳۱	۴	۴	۳	۳	۴	۴	۴	۴
۹۶ و ۳۲	۴	۴	۱	۱	۳	۳	۳	۳
۹۷ و ۳۳	۵	۵	۲	۲	۳	۳	۳	۳
۹۸ و ۳۴	۵	۵	۲	۲	۴	۴	۴	۴
۹۹ و ۳۵	۵	۵	۲	۲	۳	۳	۳	۳
۱۰۰ و ۳۶	۵	۵	۱	۱	۲	۲	۲	۲
۱۰۱ و ۳۷	۵	۵	۲	۲	۴	۴	۴	۴
۱۰۲ و ۳۸	۵	۵	۱	۱	۴	۴	۴	۴
۱۰۳ و ۳۹	۵	۵	۲	۲	۴	۴	۴	۴
۱۰۴ و ۴۰	۵	۵	۱	۱	۲	۲	۲	۲
۱۰۵ و ۴۱	۶	۶	۳	۳	۳	۳	۳	۳
۱۰۶ و ۴۲	۶	۶	۲	۲	۳	۳	۳	۳
۱۰۷ و ۴۳	۶	۶	۱	۱	۳	۳	۳	۳
۱۰۸ و ۴۴	۶	۶	۱	۱	۳	۳	۳	۳
۱۰۹ و ۴۵	۶	۶	۱	۱	۴	۴	۴	۴
۱۱۰ و ۴۶	۶	۶	۱	۱	۳	۳	۳	۳
۱۱۱ و ۴۷	۶	۶	۳	۳	۴	۴	۴	۴
۱۱۲ و ۴۸	۶	۶	۲	۲	۴	۴	۴	۴
۱۱۳ و ۴۹	۷	۷	۱	۱	۳	۳	۳	۳
۱۱۴ و ۵۰	۷	۷	۱	۱	۳	۳	۳	۳
۱۱۵ و ۵۱	۷	۷	۲	۲	۳	۳	۳	۳
۱۱۶ و ۵۲	۷	۷	۲	۲	۳	۳	۳	۳

ادامه جدول (۱۰) - فراوانی تابع هدف و تعداد مراحل حل

نمونه	B11 تعداد سئونامه / B112 تعداد سئونامه	B12 تعداد سئونامه / B122 تعداد سئونامه	B13 تعداد سئونامه / B132 تعداد سئونامه	تعداد مراحل برای دستیابی به جواب تکمیلی نمونه سه شناخته با خطای		تعداد مراحل برای دستیابی به جواب تکمیلی نمونه پنج شناخته با خطای	
				%/۱	%/۱	%/۱	%/۱
۱۱۷ و ۵۳	۷	۷	۷	۷/۵۹۴۹	۱	۳	۴
۱۱۸ و ۵۴	۷	۷	۷	۷/۱۲۷۰	۲	۳	۳
۱۱۹ و ۵۵	۷	۷	۷	۷/۵۹۴۹	۳	۳	۴
۱۲۰ و ۵۶	۷	۷	۷	۴/۰۰۰۰	۱	۱	۲
۱۲۱ و ۵۷	۸	۸	۸	-/۰۰۰۰۰	۱	۱	۱
۱۲۲ و ۵۸	۸	۸	۸	-/۱۷۸۳۰	۱	۲	۳
۱۲۳ و ۵۹	۸	۸	۸	۱/۵۱۷۹	۲	۲	۳
۱۲۴ و ۶۰	۸	۸	۸	۷/۲۳۸۰	۱	۲	۴
۱۲۵ و ۶۱	۸	۸	۸	۷/۸۷۶۹	۱	۱	۲
۱۲۶ و ۶۲	۸	۸	۸	۷/۴۶۸۹	۲	۳	۳
۱۲۷ و ۶۳	۸	۸	۸	۴/۰۰۰۰	۱	۱	۲
۱۲۸ و ۶۴	۸	۸	۸	۴/۳۶۸۹	۱	۳	۴