

« فراسوی مدیریت »

سال سوم \_ شماره ۱۱ \_ زمستان ۱۳۸۸

ص ص ۷۶ - ۵۹

## یافتن جواب بهینه مدل انتخاب تکنولوژی با داده های فازی

دکتر سهند دانشور<sup>۱</sup>

سحر خوش فطرت<sup>۲</sup>

### چکیده

در این مقاله روشی برای یافتن جواب بهینه مدل انتخاب تکنولوژی با داده های فازی معرفی می شود. مقاله یک روش ساده محاسباتی برای یافتن جواب بهینه مساله برنامه ریزی خطی فازی مدل انتخاب تکنولوژی پیشنهاد می کند که در آن نیاز به حل هیچ LP فازی نیست. این تحقیق از پیچیدگی محاسبات داده های فازی می کاهد و زمانیکه پیچیدگی بیشتری مطرح می شود اهمیت این روش نیز افزایش می یابد.

### واژه های کلیدی:

تکنولوژی تولید پیشرفته، انتخاب تکنولوژی، تحلیل پوششی داده ها، تحلیل پوششی داده های فازی، پیچیدگی محاسباتی

---

<sup>۱</sup>- استادیار گروه مدیریت، واحد تبریز، دانشگاه آزاد اسلامی، تبریز، ایران sahanddaneshvar1@yahoo.com

<sup>۲</sup>- کارشناس ارشد ریاضی کاربردی، گرایش تحقیق در عملیات، باشگاه پژوهشگران جوان واحد تبریز، دانشگاه آزاد اسلامی واحد تبریز (saharkhoshfetrat@gmail.com)

## مقدمه

تحلیل پوششی داده‌ها (DEA) به عنوان یک ابزار تصمیم‌گیری توسط چارنزا<sup>۱</sup> معرفی شد (Charnes & et al, 1978, 429-444). تحلیل پوششی داده‌ها مبنی بر برنامه‌ریزی خطی غیر پارامتری است که کارایی نسبی مجموعه واحدهای تصمیم‌گیرنده‌ی متجانس (DMU) با ورودی و خروجی‌های چندگانه را اندازه‌گیری می‌کند. اهمیت DEA به عنوان ابزار مدیریتی به طور پیوسته زیاده‌تر می‌شود و اندازه‌گیری اجرایی سازمانها معتبرتر می‌شود. مدل اصلی DEA (Ibid, 429-444) شامل حل  $n$  برنامه‌ریزی خطی (LP) است که هر LP متناظر یک DMU است. از اینرو محاسبات کامل و زمان زیاد، بخصوص زمانی که مجموعه داده بزرگ یا نادقیق باشند، صرف می‌شود. تلاش‌های زیادی جهت افزایش سرعت محاسبات DEA انجام شده است. به عبارت دیگر کاربردهایی از DEA روی مشاهدات چند خروجی و یک ورودی وجود دارد (Amin & et al, 2006, 2681-2686; Braglia & Petroni, 1999, 4157-4178; Farzipoor, 2008, 4-5; Karsak & Ashika, 2005, 1537-1554; Sun, 2002, 119-129). ارزیابی عملکرد فعالیت‌ها یا سازمان‌ها به وسیله مدل‌های اساسی DEA نیاز به داده‌های قطعی دارد. در حالیکه، داده‌های ورودی و خروجی همواره قطعی نیستند. از اینرو برای سنجش کارایی داده‌های فازی یا نادقیق مدل‌های تحلیل پوششی داده‌های فازی معرفی شده است. ارزیابی کارایی DMU با ورودی‌ها و خروجی‌های نادقیق یا فازی به وسیله مدل‌های DEA معمولی مشکل است. چند مدل برای داده‌های فازی توسط محققان مختلف معرفی شده است (Guo & Tanaka, 1998, 517-521; Guo & Tanaka, 2001, 149-160; Kao & Liu, 2000, 427-437). روشی برای یافتن توابع عضویت مقادیر کارایی مشاهدات با داده‌های فازی توسط کاو و لیو (۲۰۰۰) معرفی شده است (Liu, 2000, 427-437). در این مقاله روش پیشنهادی امین

---

<sup>۱</sup>.Charnes

(Amin,2009,4-5) برای داده های فازی مورد مطالعه و بررسی قرار داده شده است و یک روش کارا برای بدست آوردن جواب بهینه مدل انتخاب تکنولوژیکی با داده های فازی معرفی شده است. علامت مد نشانگر داده های فازی است. در این مقاله سعی شده است مدل DEA با داده های نادقیق یا فازی در نظر گرفته شود و یک روش محاسباتی موثر برای پیدا کردن جواب بهینه مدل برنامه ریزی خطی (LP) بکار رفته در AMT بدون نیاز به حل هیچ LP پیشنهاد می شود. از این رو سهم این تحقیق این است که پیچیدگی محاسبات را می کاهش دهد. این مقاله به صورت زیر سازمان دهی شده است. در بخش ۲، مدل برنامه ریزی DEA با داده های فازی بکار رفته در انتخاب تکنولوژی معرفی می شود. یک روش محاسباتی موثر برای جواب بهینه مدل انتخاب تکنولوژی با داده های فازی در بخش ۳ ارائه شده است. یک مثال عددی که نشانگر روند عملیات است در بخش ۴ مطرح شده است. در نهایت مقاله با بخش ۵، نتیجه گیری خاتمه می یابد.

### مدل انتخاب تکنولوژی با داده های فازی

مسائل توجیهی و انتخابی AMT شامل آنهایی است که دارای یک ورودی و چند خروجی هستند. برای مثال مدل انتخاب تکنولوژی در AMT ها که توسط کرسک<sup>۱</sup> و آشیکا (Karsak & Ashika,2005,1537-1554) معرفی شده است که در فرایند ارزیابی این مدل با  $n$  DMU یا (AMT) با خروجی چندتایی  $y_{rj}$  ( $j=1, \dots, n$ ) و یک ورودی  $x_j$  ( $j=1, \dots, n$ ) در نظر گرفته می شود.

<sup>1</sup>. Karsak and Ahiska

در ارزیابی کارایی  $k$ امین  $DMU_k$ ، فرمول DEA به صورت زیر

است:

$$\begin{aligned}
 & \text{Max} \quad \frac{\sum_{r=1}^s u_r \tilde{y}_{rk}}{v \tilde{x}_k} \\
 & \text{s.t} \quad \frac{\sum_{r=1}^s u_r \tilde{y}_{rj}}{v \tilde{x}_j} \leq 1 \quad j=1, \dots, n \\
 & \quad \quad u_r \geq \varepsilon \quad r=1, \dots, s \\
 & \quad \quad v \geq \varepsilon
 \end{aligned} \quad (1)$$

که در آن یک عدد غیر ارشمیدسی است. کرسک و آشیکا مدل تصمیم گیری چند معیاره با یک وزن مشترک را برای ارزیابی کارایی نسبی  $DMU$  ها در مسائل تصمیم تک ورودی و چند خروجی ارائه دادند (Ibid, 2681-2686). مدل MCDM DEA پیشنهادی برای انتخاب تکنولوژی از مدل غیرخطی DEA، مدل (۱) حاصل شده است. خاصیت مهم مدل MCDM پیشنهادی کرسک و آشیکا غیر از وزن مشترک تشخیص بهترین AMT با محاسبات کمتر در مقایسه با روشهای اساسی DEA است (Karsak & Ashika, 2005, 1537-1554). از این رو مدل (۱) به مدل MCDM DEA توسط محققان تبدیل شده است. بخش زیر یک روش کارا برای جواب بهینه مساله انتخاب تکنولوژی، بدون نیاز به حل هیچ مدلی ارائه می دهد. مدل زیر به علت محاسبات کمتر سرعت بالایی دارد.

### یک روش کارای محاسباتی

مدل کسری (۱) با مدل زیر معادل است (Ibid, 429-444).

$$\begin{aligned}
 & \text{Max} && u\tilde{y}_k \\
 & \text{s.t} && u\tilde{y}_j - v\tilde{x}_j \leq 0 \quad j=1, \dots, n \\
 & && v\tilde{x}_k = 1 \\
 & && u \geq 1_s \varepsilon \\
 & && v \geq \varepsilon
 \end{aligned} \tag{۲}$$

که در آن  $u = (u_1, \dots, u_s)$  بردار وزن خروجی است،  $\tilde{y}_j = (\tilde{y}_{1j}, \dots, \tilde{y}_{sj})^t$  بردار خروجی فازی چندتایی برای  $j$ امین DMU ( $j=1, \dots, n$ ) را نشان می دهد و  $1_s$  یک  $s$  \_ بردار است که همه مولفه های آن برابر یک است. به این ترتیب یک روش فشرده و کارا برای جواب بهینه  $k$ امین DMU در ماهیت خروجی برای مدل (۲) با داده های فازی به صورت زیر در نظر گرفته شده است (Ibid, 429-444).

$$\begin{aligned}
 & \text{Min} && v\tilde{x}_k \\
 & \text{s.t} && u\tilde{y}_j - v\tilde{x}_j \leq 0 \quad j=1, \dots, n \\
 & && u\tilde{y}_k = 1 \\
 & && u \geq 1_s \varepsilon_k^* \\
 & && v \geq \varepsilon_k^*
 \end{aligned} \tag{۳}$$

که در آن  $\varepsilon_k^*$  بیشترین مقدار عدد غیرارشمیدسی است. کوک<sup>۱</sup> و همکاران وی (Cook & et al, 1996, 945-953) بیشترین مقدار  $\varepsilon$  را جهت تمایز بین DMUها یا AMTها بکار بردند. در این مقاله این مدل با استفاده از  $\alpha$  - برش برای داده های فازی بصورت زیر حاصل می شود که  $\varepsilon$  علاوه بر وجه تمایز بودن بین DMUها، یک کران پایین برای مضارب وزنی خروجی های دقیق یا فازی است. بیشترین مقدار  $\varepsilon$  مورد نیاز مدل ۳ از مدل زیر بدست می آید:

<sup>۱</sup> . Cook

$$\begin{aligned}
 \varepsilon_k^* &= \text{Max } \varepsilon \\
 \text{s.t.} \quad & u\tilde{y}_j - v\tilde{x}_j \leq 0 \quad j=1, \dots, n \\
 & u\tilde{y}_k = 1 \\
 & u - 1_s \varepsilon \geq 0 \\
 & v - \varepsilon \geq 0 \\
 & \varepsilon \text{ free}
 \end{aligned} \tag{۴}$$

قبل از معرفی روش ریاضی فشرده برای جوابهای بهین مدل‌های فوق، نیاز به یک فرض اساسی است. بدون اینکه به کلیت مساله خطلی وارد شود فرض می‌کنیم که چون مدل‌های (۳) و (۴) از خاصیت واحد ثابت (Cooper & et al, 2006, 221-431) برخوردارند از این رو اگر یک اندیس مانند  $j$  در تمام سطوح (در تمام  $\alpha$  ها) وجود داشته باشد که برای آن  $\frac{1_s \tilde{y}_j}{\tilde{x}_j} < 1$  با ضرب عدد مثبت مناسب حداقل در یک خروجی (و برای همه AMT ها) بدون تغییر مقدار کارایی AMT ها شرط  $J = \phi$  برقرار خواهد بود.

$$J = \left\{ j: \frac{\sum_{r=1}^S \tilde{y}_{rj}}{\tilde{x}_j} = \frac{1_s \tilde{y}_j}{\tilde{x}_j} < 1 \right\} = \phi$$

حال بیشترین مقدار  $\varepsilon$ ، جواب بهینه مدل (۴)، با استفاده از روش جدید برای داده‌های فازی به صورت زیر به دست می‌آید.

$$(\varepsilon_k^*)_\alpha^U = \frac{1}{(1_s \tilde{y}_k)_\alpha^L} \quad \text{و} \quad (\varepsilon_k^*)_\alpha^L = \frac{1}{(1_s \tilde{y}_k)_\alpha^U} \quad \text{قضیه ۱:}$$

برهان: در  $\alpha$ -برش برای کران پایین قضیه فوق را اثبات می کنیم. فرمول دیگر قضیه نیز به طریقه مشابه اثبات می شود.

چون  $\varepsilon_k^*(1_s \tilde{y}_k)_\alpha^L \leq u(1_s \tilde{y}_k)_\alpha^L = 1$  پس  $(\varepsilon_k^*)_\alpha^L \leq \left( (1_s \tilde{y}_k)_\alpha^L \right)^{-1}$ .  
 برای نشان دادن تساوی کفایت یک جواب شدنی مانند  $(u^o, v^o, \varepsilon^o)$  که در آن  $\varepsilon^o = (1_s \tilde{y}_k)_\alpha^{-1}$  بدست بیاوریم.  $u^o = 1_s(1_s \tilde{y}_k)_\alpha^{-1}$  و  $\varepsilon^o = (1_s \tilde{y}_k)_\alpha^{-1}$  را تعریف می کنیم. مشاهده می کنیم که  $u^o(1_s \tilde{y}_k)_\alpha^L = 1$  و  $n \cdot u^o - 1_s \varepsilon^o = 0 \geq 0$  محدودیت اول مدل (۴) ایجاب می کند که بنابراین داریم:

$$(v)_\alpha^L \geq \frac{(1_s y_j)_\alpha^L}{(1_s y_j)_\alpha^U (x_j)_\alpha^U} \quad j = 1, \dots, n$$

$$(v^*)_\alpha^L = \frac{1}{(1_s \tilde{y}_k)_\alpha^U} \text{Max} \left\{ \frac{(1_s \tilde{y}_j)_\alpha^L}{(\tilde{x}_j)_\alpha^U} : j = 1, \dots, n \right\} = (\varepsilon^*)_\alpha^L \frac{1_s (\tilde{y}_q)_\alpha^L}{(\tilde{x}_q)_\alpha^U}$$

دلالت می کند که  $(u^*, v^*, \varepsilon^*)$  جواب بهینه مدل (۴) است. از طرفی چون  $J = \phi$  نتیجه می دهد که برهان کامل است.

$$(v^*)_\alpha^L = \frac{1}{(1_s \tilde{y}_k)_\alpha^U} \text{Max} \left\{ \frac{(1_s \tilde{y}_j)_\alpha^L}{(\tilde{x}_j)_\alpha^U} : j = 1, \dots, n \right\} = (\varepsilon^*)_\alpha^L \frac{1_s (\tilde{y}_q)_\alpha^L}{(\tilde{x}_q)_\alpha^U} \geq \varepsilon^*$$

قضیه ۲:  $(u^*, v^*)$  یک جواب بهینه مدل (۳) است که

$$(v^*)_{\alpha}^L = \frac{(1_s \tilde{y}_q)_{\alpha}^L}{(\tilde{x}_q)_{\alpha}^U} (\varepsilon_k^*)_{\alpha}^L = \text{Max} \left\{ \frac{(1_s \tilde{y}_j)_{\alpha}^L}{(\tilde{x}_j)_{\alpha}^U} : j=1, \dots, n \right\} (1_s \tilde{y}_k)^{-1}$$

$$\cdot \left( u^* \right)_{\alpha}^L = 1_s \left( \varepsilon_k^* \right)_{\alpha}^L = \left( (1_s (1_s \tilde{y}_k))_{\alpha}^U \right)^{-1} = (\varepsilon_k^*, \dots, \varepsilon_k^*) \text{ و}$$

برهان: با روش مشابه که در اثبات قضیه ۱ بکار برده شده است،  $(u^*, v^*)$  یک جواب شدنی مدل (۳) است. برای نشان دادن بهیگی کافیت ثابت کنیم که  $(\bar{u}, \bar{v})$  جواب بهینه مدل (۳) می باشد. به فرض می کنیم که

$$R = \left\{ r : 1 \leq r \leq s \ \& \ \bar{u}_r > \varepsilon_k^* \right\} \neq \emptyset$$

بنابراین

$$\bar{u}_r > \varepsilon_k^* \quad \forall r \in R$$

$$\bar{u}_r = \varepsilon_k^* \quad \forall r \notin R$$

با ضرب  $(y_{rk})_{\alpha}^L$  در معادله یا نامعادله مربوطه (بسته به اینکه  $r \in R$  یا  $r \notin R$ ) و جمع طرفین معادلات و نامعادلات نتیجه می گیریم که این یک تناقض است.

$$1 = \sum_{r=1}^s \bar{u}_r (\tilde{y}_{rk})_{\alpha}^L = \sum_{r \in R} \bar{u}_r (\tilde{y}_{rk})_{\alpha}^L + \sum_{r \notin R} \bar{u}_r (y_{rk})_{\alpha}^L > \varepsilon_k^* 1_s (Y_k)_{\alpha}^L = 1$$

قضیه فوق برای کران بالای اعداد بازه ای نیز برقرار است.



## مثال عددی

داده های فازی مربوط به ۱۲ ربات در جدول ۱ آورده شده است. ۴ ویژگی مهندسی (ضریب کنترل، ظرفیت بارگذاری، قابلیت تکرار و سرعت) به عنوان خروجی ها و هزینه به عنوان تنها ورودی در نظر گرفته شده است.

جدول ۱- داده های فازی، مثلثی، متقارن نرمال شده ی ۱۲ ربات

ربات زام	هزینه	ضریب کنترل	ظرفیت بارگذاری	قابلیت تکرار	سرعت
1	(1,0.02)	(1,0.005)	(0.85,0.001)	(0.213,0.003)	(0.833,0.001)
2	(0.75,0.03)	(0.938,0.006)	(0.45,0.001)	(0.313,0.003)	(1,0.002)
3	(0.562,0.04)	(0.879,0.002)	(0.18,0.003)	(0.625,0.005)	(0.611,0.006)
4	(0.281,0.05)	(0.411,0.007)	(0.1,0.004)	(0.213,0.001)	(0.417,0.003)
5	(0.469,0.06)	(0.822,0.004)	(0.2,0.003)	(0.625,0.002)	(0.306,0.001)
6	(0.781,0.05)	(0.667,0.003)	(0.6,0.004)	(0.313,0.002)	(0.375,0.001)
7	(0.875,0.06)	(0.884,0.002)	(0.9,0.003)	(0.25,0.001)	(0.389,0.004)
8	(0.562,0.01)	(0.636,0.001)	(0.1,0.006)	(1,0.005)	(0.694,0.004)
9	(0.562,0.02)	(0.656,0.006)	(0.25,0.001)	(0.5,0.007)	(0.694,0.004)
10	(0.875,0.07)	(0.751,0.007)	(1,0.006)	(0.25,0.001)	(0.694,0.005)
11	(0.687,0.04)	(0.884,0.007)	(1,0.005)	(0.5,0.002)	(0.417,0.003)
12	(0.437,0.02)	(0.636,0.003)	(0.7,0.003)	(0.625,0.006)	(0.833,0.005)

داده های فازی را با  $\alpha$  های مختلف برش داده و داده ها پس از برش دادن به بازه های  $[L, U]$  تبدیل می شوند.  $\varepsilon_k^*$ ،  $v^*$ ،  $u_1^*$ ،  $u_2^*$ ،  $u_3^*$ ،  $u_4^*$  با استفاده از مدل های (۳) و (۴) محاسبه شده اند و به ترتیب در جدول ۲، ۳، ۴، ۵ و ۶ گردآوری شده است.

جدول ۲- جواب های بهینه مدل (۴) با استفاده از حالت *Best - Worst* و *Worst - Best*  $\alpha$  - برش ها

برش ها	$\varepsilon_k^*$	$\alpha = 0.2$	$\alpha = 0.5$	$\alpha = 0.7$	$\alpha = 1$
۱	L	0.3443	0.3394	0.3449	0.3453
	U	0.3517	0.3514	0.3511	0.3453
۲	L	0.3689	0.3694	0.3697	0.3702
	U	0.3715	0.3710	0.3707	0.3702
۳	L	0.4334	0.4343	0.4308	0.4357
	U	0.4380	0.4371	0.4365	0.4357
۴	L	0.8566	0.8591	0.8602	0.8764
	U	0.8829	0.8802	0.8790	0.8764
۵	L	0.5099	0.5107	0.5112	0.5120
	U	0.5140	0.5133	0.5127	0.5120
۶	L	0.5026	0.5103	0.5106	0.5115
	U	0.5135	0.5129	0.5123	0.5115
۷	L	0.4113	0.4118	0.4121	0.4127
	U	0.4141	0.4135	0.4132	0.4127
۸	L	0.4093	0.4072	0.4107	0.4115
	U	0.4137	0.4129	0.4123	0.4115
۹	L	0.4729	0.4741	0.4749	0.4762
	U	0.4794	0.4782	0.4774	0.4762
۱۰	L	0.3617	0.3697	0.3702	0.3710
	U	0.3731	0.3723	0.3718	0.3710
۱۱	L	0.3559	0.3563	0.3566	0.3570
	U	0.3581	0.3577	0.3574	0.3570
۱۲	L	0.3561	0.3568	0.3572	0.3580
	U	0.3596	0.3590	0.3585	0.3580

ستون های اول تا چهارم جدول ۲ مقدار بهینه مدل (۴) در برش های مختلف را برای هر ربات نشان می دهند. مقادیر فوق به دو طریق زیر حاصل شده اند. مدل (۴) را یکبار برای حالت *Best - worst*  $\alpha$  - برش ها نوشته و از آن  $(\varepsilon_k^*)^L$  در برش های مختلف برای تمام ربات ها محاسبه می شود و یکبار هم با استفاده از حالت *Worst - Best*  $\alpha$  - برش ها مقدار بهینه مدل ۴ یعنی  $(\varepsilon_k^*)^U$  برای تمام ربات ها محاسبه شده است. حال همین مقادیر با استفاده از قضایای ۱ و ۲ بدون حل هیچ LP حاصل شده است. در زیر به عنوان مثال  $(\varepsilon_k^*)^L$  و  $(\varepsilon_k^*)^U$  برای ربات ۱ با روش جدید محاسبه شده است.

$$\left(\mathcal{E}_k^*\right)_{\alpha=0.2}^L = \frac{1}{\left(\mathbf{1}_4 \mathbf{y}_k\right)_{\alpha=0.2}^U} = \frac{1}{1.004 + 0.8508 + 0.2154 + 0.8338} = 0.3443$$

$$\left(\mathcal{E}_k^*\right)_{\alpha=0.2}^U = \frac{1}{\left(\mathbf{1}_4 \mathbf{y}_k\right)_{\alpha=0.2}^L} = \frac{1}{0.951 + 0.8492 + 0.2106 + 0.8322} = 0.3517$$

مشاهده می شود که جواب های بدست آمده از هر دو روش یکی هستند.

جدول ۳. جواب های بهینه مدل (۳) با استفاده از حالت *Best - Worst* و *Worst - Best* برای  $\alpha = 0.2$

رتب زام		$v^*$	$u_1^*$	$u_2^*$	$u_3^*$	$u_4^*$
1	L	2.1132	0.3443	0.3443	0.3443	0.3443
	U	2.3454	0.3517	0.3517	0.3517	0.3517
2	L	2.2641	0.3689	0.3689	0.3689	0.3689
	U	2.4774	0.3715	0.3715	0.3715	0.3715
3	L	2.6600	0.4334	0.4334	0.4334	0.4334
	U	2.9209	0.4380	0.4380	0.4380	0.4380
4	L	5.2575	0.8566	0.8566	0.8566	0.8566
	U	5.8878	0.8829	0.8829	0.8829	0.8829
5	L	3.1296	0.5099	0.5099	0.5099	0.5099
	U	3.4277	0.5140	0.5140	0.5140	0.5140
6	L	3.0848	0.5026	0.5026	0.5026	0.5026
	U	3.4244	0.5135	0.5135	0.5135	0.5135
7	L	2.5244	0.4113	0.4113	0.4113	0.4113
	U	2.7615	0.4141	0.4141	0.4141	0.4141
8	L	2.5121	0.4093	0.4093	0.4093	0.4093
	U	2.7588	0.4137	0.4137	0.4137	0.4137
9	L	2.9025	0.4729	0.4729	0.4729	0.4729
	U	3.1970	0.4794	0.4794	0.4794	0.4794
10	L	2.2200	0.3617	0.3617	0.3617	0.3617
	U	2.4881	0.3731	0.3731	0.3731	0.3731
11	L	2.1844	0.3559	0.3559	0.3559	0.3559
	U	2.3880	0.3581	0.3581	0.3581	0.3581
12	L	2.1856	0.3561	0.3561	0.3561	0.3561
	U	2.3981	0.3596	0.3596	0.3596	0.3596

۳- مقادیر مضارب ورودی و خروجی داده های فازی محاسبه شده با استفاده از

مدل (۳) را نشان می دهد که با مقادیر بدست آمده از روش جدید نیز یکسان

هستند. به عنوان مثال کران پایین  $v^*$  ربات ۱ با استفاده از روش جدید محاسبه شده است:

$$(v^*)_{0.2}^L = \frac{1}{(1_s \tilde{y}_k)_{0.2}^U} \text{Max} \left\{ \frac{(1_s \tilde{y}_j)_{0.2}^L}{(\tilde{x}_j)_{0.2}^U} : j=1, \dots, n \right\} = (\varepsilon^*)_{0.2}^L \frac{1_s (\tilde{y}_{12})_{0.2}^L}{(\tilde{x}_{12})_{0.2}^U}$$

$$= 0.3443 \times 6.1377 = 2.1132$$

که مشاهده می شود همان کران پایین بدست آمده از مدل (۳) است. برای درک و روشنی هر چه بیشتر مطلب بقیه محاسبات برای برش های دیگر در جدول های زیر جمع آوری شده است.

جدول ۴. جواب های بهینه مدل (۳) با استفاده از حالت *Best - Worst* و *Worst - Best* برای  $\alpha = 0.5$

ربات j		$v^*$	$u_1^*$	$u_2^*$	$u_3^*$	$u_4^*$
۱	L	2.1149	0.3394	0.3394	0.3394	0.3394
	U	2.3063	0.3514	0.3514	0.3514	0.3514
۲	L	2.3019	0.3694	0.3694	0.3694	0.3694
	U	2.4349	0.3710	0.3710	0.3710	0.3710
۳	L	2.7063	0.4343	0.4343	0.4343	0.4343
	U	2.8503	0.4371	0.4371	0.4371	0.4371
۴	L	5.3534	0.8591	0.8591	0.8591	0.8591
	U	5.7769	0.8802	0.8802	0.8802	0.8802
۵	L	3.1824	0.5107	0.5107	0.5107	0.5107
	U	3.3688	0.5133	0.5133	0.5133	0.5133
۶	L	3.1799	0.5103	0.5103	0.5103	0.5103
	U	3.3662	0.5129	0.5129	0.5129	0.5129
۷	L	2.5661	0.4113	0.4113	0.4113	0.4113
	U	2.7138	0.4141	0.4141	0.4141	0.4141
۸	L	2.5374	0.4072	0.4072	0.4072	0.4072
	U	2.7099	0.4129	0.4129	0.4129	0.4129
۹	L	2.9543	0.4741	0.4741	0.4741	0.4741
	U	3.1385	0.4782	0.4782	0.4782	0.4782
۱۰	L	2.3037	0.3697	0.3697	0.3697	0.3697
	U	2.4434	0.3723	0.3723	0.3723	0.3723
۱۱	L	2.2202	0.3563	0.3563	0.3563	0.3563
	U	2.3476	0.3577	0.3577	0.3577	0.3577
۱۲	L	2.2233	0.3568	0.3568	0.3568	0.3568
	U	2.3561	0.3590	0.3590	0.3590	0.3590

جدول فوق مقادیر کران های بالا و پایین  $v^*$  را در  $\alpha = 0.5$  نشان می دهد که این مقادیر با مقادیر بدست آمده از روش دوم یکسان هستند. به عنوان مثال برای ربات ۱ داریم:

$$(v^*)_{0.5}^L = \frac{1}{(1_s \tilde{y}_k)_U^{0.5}} \text{Max} \left\{ \frac{(1_s \tilde{y}_j)_L^{0.5}}{(\tilde{x}_j)_U^{0.5}} : j=1, \dots, n \right\} = (\varepsilon^*)_{0.5}^L \frac{1_s (\tilde{y}_{12})_L^{0.5}}{(\tilde{x}_{12})_U^{0.5}}$$

$$= 0.3394 \times 6.2315 = 2.1149$$

جدول ۵. جواب های بهینه مدل (۳) با استفاده از حالت *Best - Worst* و *Worst - Best*

برای  $\alpha = 0.7$

ربات زام		$v^*$	$u_1^*$	$u_2^*$	$u_3^*$	$u_4^*$
1	L	0.3449	0.3449	0.3449	0.3449	0.3449
	U	0.3511	0.3511	0.3511	0.3511	0.3511
2	L	0.3697	0.3697	0.3697	0.3697	0.3697
	U	0.3707	0.3707	0.3707	0.3707	0.3707
3	L	0.4308	0.4308	0.4308	0.4308	0.4308
	U	0.4365	0.4365	0.4365	0.4365	0.4365
4	L	0.8602	0.8602	0.8602	0.8602	0.8602
	U	0.8790	0.8790	0.8790	0.8790	0.8790
5	L	0.5112	0.5112	0.5112	0.5112	0.5112
	U	0.5127	0.5127	0.5127	0.5127	0.5127
6	L	0.5106	0.5106	0.5106	0.5106	0.5106
	U	0.5123	0.5123	0.5123	0.5123	0.5123
7	L	2.5943	0.4121	0.4121	0.4121	0.4121
	U	2.6834	0.4132	0.4132	0.4132	0.4132
8	L	2.5855	0.4107	0.4107	0.4107	0.4107
	U	2.6776	0.4123	0.4123	0.4123	0.4123
9	L	2.9896	0.4749	0.4749	0.4749	0.4749
	U	3.1004	0.4774	0.4774	0.4774	0.4774
10	L	2.3305	0.3702	0.3702	0.3702	0.3702
	U	2.4146	0.3718	0.3718	0.3718	0.3718
11	L	2.2449	0.3566	0.3566	0.3566	0.3566
	U	2.3210	0.3574	0.3574	0.3574	0.3574
12	L	2.2487	0.3572	0.3572	0.3572	0.3572
	U	2.3282	0.3585	0.3585	0.3585	0.3585

تا اینجا مقادیر بدست آمده برای برش های مختلف محاسبه شده است. جدول ۶ مقادیر قبلی محاسبه شده در برش های مختلف را برای  $\alpha = 1$  نشان می دهد. مشاهده می شود که این برش کران های بالا و پایین یکسان هستند. در واقع این برش مقادیر حالت قطعی را نشان می دهند.

جدول ۶. جواب های بهینه مدل (۳) با استفاده از حالت *Best - Worst* و *Worst - Best*

برای  $\alpha = 1$

ربات زام		$v^*$	$u_1^*$	$u_2^*$	$u_3^*$	$u_4^*$
1	L	2.2077	0.3453	0.3453	0.3453	0.3453
	U	2.2077	0.3453	0.3453	0.3453	0.3453
2	L	2.3669	0.3702	0.3702	0.3702	0.3702
	U	2.3669	0.3702	0.3702	0.3702	0.3702
3	L	2.7856	0.4357	0.4357	0.4357	0.4357
	U	2.7856	0.4357	0.4357	0.4357	0.4357
4	L	5.6033	0.8764	0.8764	0.8764	0.8764
	U	5.6033	0.8764	0.8764	0.8764	0.8764
5	L	3.2735	0.5099	0.5099	0.5099	0.5099
	U	3.2735	0.5140	0.5140	0.5140	0.5140
6	L	3.2703	0.5115	0.5115	0.5115	0.5115
	U	3.2703	0.5115	0.5115	0.5115	0.5115
7	L	2.6386	0.4127	0.4127	0.4127	0.4127
	U	2.6386	0.4127	0.4127	0.4127	0.4127
8	L	2.6309	0.4115	0.4115	0.4115	0.4115
	U	2.6309	0.4115	0.4115	0.4115	0.4115
9	L	3.0446	0.4762	0.4762	0.4762	0.4762
	U	3.0446	0.4762	0.4762	0.4762	0.4762
10	L	2.3720	0.3710	0.3710	0.3710	0.3710
	U	2.3720	0.3710	0.3710	0.3710	0.3710
11	L	2.2825	0.3570	0.3570	0.3570	0.3570
	U	2.2825	0.3570	0.3570	0.3570	0.3570
12	L	2.2889	0.3580	0.3580	0.3580	0.3580
	U	2.2889	0.3580	0.3580	0.3580	0.3580

حال با در دسترس بودن مضارب وزنی و خروجی ها و ورودی بازه ای با استفاده از مدل های DEA فازی در ماهیت خروجی کارایی های ۱۲ ربات محاسبه شده و در جدول ۷ نشان داده شده است.

جدول ۲- مقادیر کارایی داده های فازی ۱۲ ربات

ربات زام	Efficiency	$\alpha$			
		$\alpha = 0.2$	$\alpha = 0.5$	$\alpha = 0.7$	$\alpha = 1$
1	L	0.4107	0.4146	0.4354	0.4529
	U	0.4911	0.4944	0.4633	0.4529
2	L	0.5177	0.5344	0.5543	0.5632
	U	0.6126	0.5935	0.5813	0.532
3	L	0.5674	0.5988	0.6064	0.6387
	U	0.7167	0.6861	0.6741	0.6387
4	L	0.5133	0.5707	0.5602	0.6350
	U	0.8134	0.7194	0.7370	0.6350
5	L	0.5596	0.5918	0.6183	0.6513
	U	0.7649	0.7193	0.6908	0.6513
6	L	0.3481	0.3666	0.3763	0.3915
	U	0.4469	0.4180	0.4074	0.3915
7	L	0.3896	0.4079	0.4169	0.4331
	U	0.4821	0.4598	0.4506	0.4331
8	L	0.6291	0.6472	0.6527	0.6762
	U	0.7262	0.7163	0.6955	0.6762
9	L	0.5337	0.5531	0.5638	0.5844
	U	0.6396	0.6173	0.6057	0.5844
10	L	0.4184	0.4465	0.4601	0.4817
	U	0.5672	0.5203	0.5045	0.4817
11	L	0.5788	0.6001	0.6149	0.6376
	U	0.7031	0.6778	0.6613	0.6376
12	L	0.9114	0.9448	0.9646	1
	U	1.0972	1.0584	1.0366	1

ملاحظه می شود که تنها واحد کارا ربات ۱۲ است. چون کارایی ها بصورت یک بازه است در نتیجه با توجه به اختلاف کم بین کران های بالا و پایین میانگین مقدار کارایی ربات ۱۲ مساوی یک است. بنابراین طبق تعریف کارایی در مدل های DEA ربات ۱۲ کارا است. مزیت این تحقیق محاسبه جوابهای بهینه مدل های (۳) و (۴) با روش های ریاضی فشرده و کارا اثبات شده در قضایای (۱) و (۲) است. تمام محاسبات برحسب اندازه داده ها چندجمله ای زمانی انجام شده اند. واضح است که بدترین حالت پیچیدگی روش پیشنهاد شده  $O(n)$  است که در آن  $n$  تعداد AMT ها است. در حالیکه حل هر یک از مدل های (۳) و (۴) نیاز به حل ۱۲ LP است که هر LP متناظر یک ربات است.

### نتیجه گیری

در این مقاله یک روش ریاضی ساده برای یافتن جواب بهینه مدل انتخاب تکنولوژی با داده های فازی ارائه شده است. این روش نشان می دهد که می توان بدون حل هیچ LP ای جواب بهینه مساله انتخاب تکنولوژی در AMT با داده های فازی را بدست آید. واضح است سهم این کار بهبود بیشتر سرعت محاسباتی در یافتن مقادیر کارایی AMT ها با داده های فازی است که هنگام سروکار داشتن با پیچیدگی با اهمیت تر خواهد بود.



## References:

Amin GR, Toloo M, Sohrab B, (2006), An Improved MCDM DEA model for technology selection, *International of production Research* 44(13), 2681-2686.

Amin GR, (2009), Optimal solution of technology selection model: A computational efficient form.

Braglia M, Petroni A, (1999), A robust multivariate statistical procedure for evaluation and selection of industrial robots. *International Journal of production Research*, 37, 4157-4178.

Charnes A, Cooper W.W, Rhodes E, (1978), Measuring the efficiency of Decision Making Units, *European Journal of Operational Research* 2(6), 429-444.

Cook WD, Kress M, Seiford LM, (1996), Data envelopment analysis in the presence of both quantitative and qualitative factors. *Journal of the Operational Research Society*, 47, 945-953.

Cooper W.W, Seiford L.M, Tone K, (2006), *Introduction to Data envelopment analysis and its uses with DEA – solver software and references*. Springer, USA, 221-431.

Farzipoor SR, (2008), Technology selection in the presence of imprecise data, weight restrictions, and nondiscretionary factors.

Guo, P., & Tanaka, H., (1998), Extended fuzzy DEA, in: *Proceedings of the 3rd Asian Fuzzy Systems Symposium*, 517-521.

Guo, P., & Tanaka, H., (2001), Fuzzy DEA: a perceptual evaluation method, *Fuzzy Sets and Systems*, 119, 149-160.

Kao, C., & Liu, S. T. (2000), Fuzzy Efficiency Measures in Data envelopment Analysis, *Fuzzy Sets and Systems*, 113, 427-437.

Karsak EE, Ahiska S.S, (2005), Practical common weight multi-criteria decision making approach with an improved discriminating power for technology selection. *International Journal of production Research* 43(8), 1537-1554.

Sun S, (2002), Assessing computer numerical control machines using data envelopment analysis. *International Journal of production Research*, 40, 2011-2039.

Talluri S, Yoon KP, (2000), A coneratio DEA approach for AMT justification. *International Journal of Production Economics* 66, 119-129.

Zimmermann, H. J. (1996), *Fuzzy set Theory and Its Application*, Kluwer Academic Publishers, London.