

رهیافتی کارا مبتنی بر الگوریتم جغرافیای زیستی بهبود یافته جهت حل مسئله مسیریابی موجودی

علی اصغر حیدری^۱، رحیم علی عباسپور^{۲*}

۱- دانشجوی دکتری سیستم اطلاعات مکانی، دانشکده مهندسی نقشه‌برداری و اطلاعات مکانی، پردیس دانشکده‌های فنی، دانشگاه تهران

۲- استادیار دانشکده مهندسی نقشه‌برداری و اطلاعات مکانی، پردیس دانشکده‌های فنی، دانشگاه تهران

تاریخ دریافت مقاله: ۱۳۹۶/۰۳/۰۶ تاریخ پذیرش مقاله: ۱۳۹۷/۰۴/۰۹

چکیده

مسئله مسیریابی همواره به عنوان یکی از مراحل بنیادین توسعه سامانه‌های مدیریت مخاطرات مورد توجه پژوهشگران و مدیران شهری بوده است. در این پژوهش، یک مسئله مسیریابی با ارائه یک روش فرا اکتشافی بهبود یافته بر مبنای جغرافیای زیستی مورد بررسی و تحلیل قرار می‌گیرد. در این مسئله، برنامه‌ریزی تأمین در کنار مدیریت موجودی و برنامه‌ریزی توزیع کالاهای امدادی لحاظ گردیده و هدف کمینه‌سازی مجموع هزینه‌های راه‌اندازی سامانه، توزیع و نگهداری کالاهای امدادی است. سپس، به منظور جلوگیری از همگرایی زودرس به پاسخ‌های بهینه محلی و ارتقاء کارایی و سرعت همگرایی الگوریتم در مسائل مقید و با ابعاد بزرگ، یک الگوریتم بهینه‌سازی مبتنی بر جغرافیای زیستی جدید با عملکرد دینامیک مهاجرت پیشنهاد می‌گردد. با در نظر گرفتن مسائل نمونه مسیریابی، عملکرد الگوریتم پیشنهادی نسبت به دیگر الگوریتم‌ها از دیدگاه زمان اجرا، سرعت همگرایی، استحکام، بهترین و میانگین و برتری آماری نتایج مقایسه شده است. ارزیابی آماری نتایج مبین بهبود کارایی و کسب نتایج برتر با استفاده از رهیافت پیشنهادی در مسیریابی زمان‌مند وسایل نقلیه امدادی است.

کلیدواژه‌ها: الگوریتم جغرافیای زیستی، زمان، مسیریابی، بهینه‌سازی، امداد.

*نویسنده مکاتبه کننده: تهران، امیرآباد شمالی، دانشکده فنی، دانشکده مهندسی نقشه‌برداری و اطلاعات مکانی

تلفن: ۰۹۱۰۵۰۴۰۱۴۸

Email : abaspour@ut.ac.ir

۱- مقدمه

مخاطرات طبیعی زیادی در پهنه فلات ایران رخ می‌دهد، اما بخشی از هزینه‌های ناشی از این مخاطرات، صرفاً به دلیل اثرات مخرب حادثه نبوده، بلکه به دلیل عدم برنامه‌ریزی کارآمد جهت مدیریت بحران و پس از مخاطره ایجاد شده است. امروزه با رشد سریع شهرنشینی، مباحث مربوط به مدیریت، راهوری و سامان‌دهی مجروحین در صورت وقوع بحران‌های طبیعی و انسانی به یکی از مسائل چالش‌برانگیز در زمینه مطالعات لجستیک و زنجیره تأمین تبدیل شده است [۱، ۲، ۳، ۴، ۵، ۶، ۷، ۸ و ۹]. با نگاهی به پیامدهای جانبی برآمده از نا به سامانی‌های پس از وقوع مخاطرات همچون اتلاف هزینه‌ها و منابع و افزایش تلفات انسانی، اهتمام بیش‌ازپیش به مبحث سامانه‌های امدادسانی موردنیاز است [۸].

محققان فراوانی نیز در جستجوی راهکاری کارا برای مدیریت هزینه‌های ناشی از امدادسانی در مخاطرات بوده‌اند. برای نمونه، در سال ۲۰۱۷، رویکردی مبتنی بر سیستم اطلاعات مکانی و بر اساس مسئله فروشنده دوره گرد^۱ ارائه شد [۱۰]. همچنین، هزینه‌های روانی انتظار برای دریافت منافع امدادی مدنظر محققان واقع شده است [۱۱]. با این حال، در بسیاری از کاربردهای موردنیاز در ایران که در جهت کنترل و سامان‌دهی تردد وسایل نقلیه امدادی و به‌منظور افزایش کارایی و بهره‌وری سامانه‌های امدادی به ثبت می‌رسد، با چالش تعیین مسیر بهینه یک ناوگان حمل‌ونقل در مسئله مسیریابی موجودی وسایل نقلیه (IVRP)^۲ مواجه شویم [۱۲].

مسئله IVRP یک تعمیم کاربردی مسئله معروف مسئله مسیریابی وسایل نقلیه^۳ (VRP) و VRP با محدودیت پنجره‌های زمانی^۴ (VRPTW) است [۱۳].

در مسئله IRP، علاوه بر متغیرهای های مسئله VRP، متغیرهای موجودی و زمان نیز در نظر گرفته شده‌اند. مسئله IRP می‌تواند تعادلی بین هزینه‌های حمل و نقل و مدیریت موجودی برقرار نماید که از اهمیت ویژه‌ای در پایداری سامانه‌های حمل و نقل برخوردار است [۱۴]. برای مثال، در سناریوی این تحقیق، مسئله IVRP می‌تواند ارسال کالای امدادی (خدمات)، تصمیمات مربوط به کنترل کالاهای امدادی و مسئله مسیریابی ناوگان حمل و نقل از یک سازمان مرکزی به مجموعه‌ای از مراکز را در هم ادغام نماید [۱۵]. در IRP کلاسیک، متغیرهای تصمیم‌گیری مسئله شامل زمان بازدید هر مصرف‌کننده و کمیت ارسالی هستند و هدف تعیین مسیرهای بهینه‌ای است که عملکرد سامانه را بر مبنای محدودیت‌های مدنظر کارفرما بهینه نماید. از این رو، هدف تعیین زمان‌بندی و میزان تحویل کالا به مشتریان بر مبنای مجموعه‌ای از قیود است، به‌گونه‌ای که هیچ یک از مشتریان با کمبود کالا مواجه نشوند [۱۶]. کوله‌و^۵ و همکاران به یک بررسی مروری در مورد انواع مختلف مسئله IRP پرداختند [۱۷]. برتازی^۶ و همکاران نیز مطالعه جامعی پیرامون چندین نوع از مسئله IRP را ارائه نمودند [۱۸]. در این مسئله، می‌توان یک یا چندین محصول برای تحویل به مشتریان در نظر گرفت. متغیر زمان نیز می‌تواند پیوسته یا گسسته باشد. چیت‌ساز و همکاران یک مدل چرخه‌ای جدید برای IVRP ارائه نمودند [۱۹]. زاخاریادیس^۷ و همکاران، بر مبنای افق زمانی برنامه ریزی، رویکردهای حل IRP را بدین‌صورت طبقه‌بندی نمودند: مدل‌های یک دوره‌ای؛ چند دوره‌ای و با دوره‌های نامحدود [۲۰]. یو^۸ و همکاران، به مدل‌سازی قیود تحویل مستقل و تعداد خودروهای حمل کالا

^۵ Coelho^۶ Bertazzi^۷ Zachariadis^۸ Yu^۱ Traveling Salesman Problem^۲ Inventory Routing Problem^۳ Vehicle Routing Problem^۴ Vehicle Routing Problem with Time Window

به دلیل نیازهای روزافزون جهت کمینه‌سازی هزینه‌ها و تعیین زمان‌بندی بهینه به منظور مدیریت مخاطرات، در این تحقیق به توسعه و ارزیابی رویکردی جدید و کارا جهت حل مسئله IVRP پرداخته شده است. با الگوریتم پیشنهادی این تحقیق می‌توان هزینه‌های مربوط به ارسال اقلام و خدمات امدادی، کنترل موجودی و مسیریابی خودروهای امدادی را به صورت همزمان، کارا و بهینه مدیریت نمود. برای نخستین بار در این تحقیق، عملکرد الگوریتم جغرافیای زیستی جهت حل مسئله IVRP ارزیابی شده است. این الگوریتم جمعیت مبنای قوی می‌تواند با الهام از الگوی مهاجرات گونه‌ها بین نواحی مختلف به حل بسیاری از مسائل مقید و ان پی سخت در مهندسی پردازد [۳۰ و ۳۱]. انگیزه دیگر این تحقیق، بهبود عملکرد این الگوریتم برای دستیابی به کارایی بالاتر با کاربرد در مسئله IVRP بوده است.

در این مقاله، ابتدا به ارائه یک عملگر آشوبی مهاجرت جدید برای الگوریتم پرداخته شده است، به گونه‌ای که تغییری در میزان پیچیدگی زمانی و حافظه الگوریتم استاندارد رخ ندهد. علاوه بر آن، جهت بهبود قابلیت اکتشاف مرحله نخست الگوریتم، در محدوده جواب‌های محتمل، یک همسایگی تصادفی حول هر بوم با استفاده از عملگر جهش تشکیل می‌شود که مکانیزم این عملگر نیز برای نخستین بار در الگوریتم جغرافیای زیستی^۷ (BBO) بکارگرفته شده است. همچنین یک مجموعه مرجع در الگوریتم گنجانده شده است. بر این اساس، از میان بوم‌های غیرتکراری موجود در جمعیت پاسخ‌ها، در هر تکرار به تعداد مشخصی ذره بر اساس مقادیر برازندگی بهتر انتخاب و در مجموعه مرجع ذخیره شدند که این استراتژی به حفظ بوم‌های با تنوع و کیفیت بیشتر کمک می‌نماید. علاوه بر این مکانیزم‌ها، فرآیند متنوع‌سازی نیز به الگوریتم اضافه شده است.

^۷ Biogeography-based optimization

پرداختند. در این پژوهش، از الگوریتمی فرا اکتشافی و تقریبی بهره‌گیری شد [۲۱]. تحقیقات زیادی نیز بر اساس رهیافت ارسال مستقیم کالا از یک مرکز به یک گیرنده منتشر شده است. برای نمونه، لی^۱ و همکاران در کنار تحلیل دقیق رهیافت ارسال مستقیم کالاها، عملکرد این روش را در شرایط مختلف ارزیابی نمودند [۲۲]. همچنین، کمبل و هردین^۲ از یک الگوریتم حریصانه برای تعیین کمینه تعداد وسایل نقلیه موردنیاز با استراتژی ارسال مستقیم استفاده کردند [۲۳]. پن^۳ و همکاران قیود منعطف مربوط به وسایل نقلیه را بررسی کردند. تحقیق آن‌ها از یک برنامه‌ریزی عدد صحیح مختلط استفاده نمود و نتایج نشان دهنده مزیت استفاده از الگوریتم‌های فرا اکتشافی جهت حل IVRP است [۲۴]. مسئله IVRP یک مسئله ان پی سخت است [۲۵]. در نتیجه، الگوریتم‌های دقیق مانند روش شاخه و کران همیشه راهگشا نیستند و از این رو، تحقیقات زیادی نیز از الگوریتم‌های فرا اکتشافی برای تخمین پاسخ‌ها بهره‌گیری نمودند. در این راستا، عزیز و مام^۴ به حل مسئله IVRP با چندین کالا و در چند دوره با استفاده از الگوریتم ژنتیک^۵ (GA) و جهت کمینه‌سازی هزینه‌های انتقال و انبارداری پرداختند [۲۶]. معین^۶ و همکاران با رویکردهای مشابه‌ای، به توسعه الگوریتم‌های دیگری بر مبنای الگوریتم GA پرداختند [۲۷]. حل این مسئله با زنجیره تأمین دوسطحی و بر مبنای الگوریتم جستجوی ممنوعه نیز بررسی گردیده است [۲۸]. در پژوهش دیگری، تأثیر انتخاب پارامترهای الگوریتم ژنتیک در دقت جواب‌های مسئله بررسی شد [۲۹].

^۱ Li

^۲ Campbell and Hardin

^۳ Pan

^۴ Aziz and Mom

^۵ Genetic Algorithm

^۶ Moin

جهت کاهش احتمال همگرایی زودرس الگوریتم، در مرحله اول، بهترین بوم از میان اعضای مجموعه مرجع انتخاب و به نسبت درصد مشخصی از بوم‌های گروه، از بوم انتخاب شده، کپی برداشته می‌شود. بوم‌های کپی با عملکرد جهش توضیح داده شده، تغییر می‌یابند و با بدترین بوم‌های گروه جایگزین می‌شوند. با این روش، با اعمال تغییرات تصادفی محدود در بهترین بوم گروه، با افزایش مؤلفه‌های خوب در میان پاسخ‌های یافت شده، روند متنوع سازی الگوریتم جستجو بهبود یافته است. در این مقاله، برای نخستین بار به استفاده و بهبود الگوریتم جغرافیای زیستی در حل مسئله مسیریابی موجودی پرداخته شده است. بدین منظور، ابتدا سپس، کارایی محاسباتی رهیافت توسعه داده شده از منظر زمان محاسبات، نرخ موفقیت، بهترین و میانگین هزینه مسیرها با نتایج به دست آمده از روش حل دقیق و چندین روش فرااکتشافی دیگر شامل الگوریتم‌های GA، توده ذرات^۱ (PSO) و تکامل اختلافی^۲ (DE) مقایسه گردید. الگوریتم‌های ارائه شده بر مبنای دو فرآیند متوالی و مکمل پیاده‌سازی شدند. رویکرد جدید پیشنهادی می‌تواند نقش چشم‌گیری در کاهش هزینه‌های حمل و نقل و امداد رسانی پس از مخاطرات داشته باشد. در ادامه به توصیف مدلی با توپولوژی زمانی دوره‌ای و سپس به طراحی و آزمایش روشی جدید برای حل مدل پرداخته شده است.

۲- روش تحقیق و تحلیل

بر مبنای رویکرد تحقیقات در زمینه IVRP، مدل این مسئله نیز با زمینه کاربرد در مدیریت مخاطرات بر مبنای رویکرد برنامه‌ریزی عدد صحیح مختلط حل شده است. در این تحقیق، مسئله IVRP با توپولوژی زمانی چند دوره‌ای و وضعیت چند کالایی حل شده است. هدف تیم مدیریت کمینه‌سازی هزینه‌های امداد رسانی همچون بودجه مورد نیاز برای

برپایی عملیات، توزیع اقلام و انباشت اقلام در ایستگاه‌های مختلف بوده است. بر اساس این مدل، تمامی اقلام امدادی مورد نیاز با بهره‌گیری از مجموعه‌ای از خودروهای حمل بار از طرف یک سازمان مرکزی امدادی به سوی شماری از ایستگاه‌های امدادی برپا شده ارسال می‌گردند. هر خودروی امدادی ظرفیت محدودی برای هر عملیات انتقال کالا دارد. سازمان مرکزی که کالاهای را انبار نموده، می‌تواند به صورت مستقیم اقلام را ارسال نماید. همه تبادلات اقلام بین سازمان و ایستگاه‌ها با کمک خودروهای امدادی و در یک دوره زمانی معین انجام می‌شود. هر خودرو هر بار می‌تواند اقلام را به یک ایستگاه ارسال نماید، زیرا ارسال همه اقلام برای همه ایستگاه‌ها به طور همزمان با یک خودرو ممکن نیست. هر خدمت یا کالا می‌تواند در طی یک مرحله به هر ایستگاه ارسال شود. گنجایش انباشت اقلام همچون ظرفیت تأمین اقلام برای ایستگاه‌ها و سازمان محدود است. جهت بهترین کارایی در مدیریت مخاطرات، برای تمام ایستگاه‌ها و سازمان، هیچ‌گونه کمبود در اقلام یا خدمات امدادی مجاز نیست.

در این مدل، از این پارامترها استفاده شده است: با توجه به این پارامترها، چارچوب ریاضی این مسئله می‌تواند با استفاده از روابط (۱) الی (۸) ارائه می‌شود [۳۲]:

تابع هدف در رابطه (۱) به صورت یک تابع کمینه‌سازی بیان شده که شامل هزینه‌های ثابت راه‌اندازی هر خط تأمین، هزینه‌های مربوط به ارسال کالای امدادی به ایستگاه‌ها، و هزینه‌های مربوط به تأمین‌کننده کالاهای ایستگاه‌های امدادی از محل نگهداری یک کالا است.

رابطه (۲) بیان‌کننده وضعیت تعادل موجودی بین تقاضای کالای نوع s ام در ایستگاه v ام و در دوره t ام و مجموع کالاهای نوع s منتقل شده از سازمان به ایستگاه در دوره t ام است. اختلاف $Z_{sv(t-1)} - Z_{svt}$ در رابطه (۲) نشان می‌دهد چه میزان از موجودی ایستگاه کم شده است. E_{svt} نشان می‌دهد که چه میزان کالا از

¹ Particle swarm optimization

² Differential evolution

بوده برابر ۱۵ و ۲۰ واحد صابون باشد (یعنی ۵ واحد از موجودی کم شده)، و همچنین ۵ واحد صابون نیز از سازمان به ایستگاه ارسال شده و در موجودی فعلی نباشد، می‌توان گفت که میزان تقاضا در آن ایستگاه ۱۰ واحد صابون بوده است.

سازمان به ایستگاه ارسال شده است. بنابراین، مجموع دو عبارت نشان دهنده میزان تقاضای کالا در ایستگاه خواهد بود. برای مثال، فرض کنید به دنبال میزان تقاضای یک کالا در یک ایستگاه هستیم. اگر آنچه در ایستگاه موجود است و آنچه که در دور قبل موجود

$$\text{Minimize } Y = \sum_{t,v|v \neq 0} C_v \cdot G_{vt} + \sum_t \mu_t \cdot H_t + \sum_{s,v,t} T_{sv} \cdot Z_{svt} \quad \text{رابطه (۱)}$$

$$Z_{sv(t-1)} - Z_{svt} + E_{svt} = q_{svt} \quad \forall s,v | v \neq 0, t \quad \text{رابطه (۲)}$$

$$Z_{s0(t-1)} - Z_{s0t} + S_{st} = \sum_v E_{svt} \quad \forall s, t \quad \text{رابطه (۳)}$$

$$\sum_s \beta_s \cdot S_{st} \leq M_{\max} \cdot H_t \quad \forall t \quad \text{رابطه (۴)}$$

$$\sum_s \alpha_s \cdot E_{svt} \leq R \cdot G_{vt} \quad \forall v | v \neq 0, t \quad \text{رابطه (۵)}$$

$$\sum_s \alpha_s \cdot Z_{svt} \leq U_v \quad \forall v, t \quad \text{رابطه (۶)}$$

$$G_{vt}, H_t \in \{0,1\} \quad \forall v, t \quad \text{رابطه (۷)}$$

$$Z_{svt}, S_{st}, E_{svt} \geq 0 \quad \forall s,v, t \quad \text{رابطه (۸)}$$

اگر سازمان ۵ واحد صابون را تامین (تولید) کرده باشد، بنابراین باید در طول سه دوره ۱۰ واحد صابون نیز از موجودی انبار سازمان کم شده باشد. در نتیجه رابطه (۳) تعادل میزان تامین و ارسال را نشان می‌دهد.

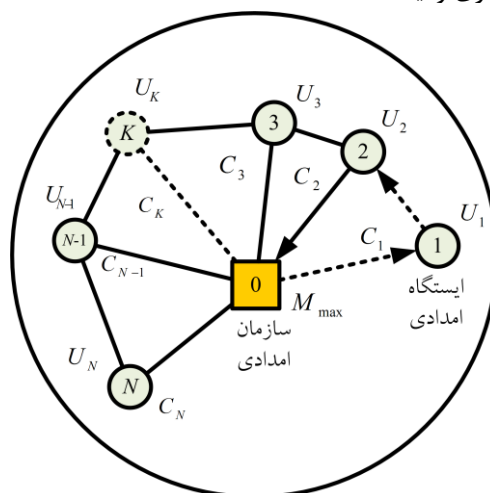
رابطه (۴) برای محدود کردن ظرفیت تامین کالاها لحاظ شده است؛ زیرا نمی‌توان به طور نامحدود، کالای امدادی را برای همه ایستگاه‌ها تامین کرد. در رابطه (۴)، مفهوم سمت چپ معادله، بیانگر میزان مصرف همه کالاهای تامین شده است و سمت راست معادله بیانگر حداکثر ظرفیت سازمان برای تامین همه کالاها است. بدیهی است که سازمان نمی‌تواند بیشتر از ظرفیت تامین خود، به تامین کالاها بپردازد. برای مثال، اگر سازمان بتواند حداکثر ۱۰۰ نوع کالا را تامین کند و اگر به همه ایستگاه‌ها از همه انواع کالاهای موجود فرستاده باشد، سازمان حداکثر ۱۰۰ واحد کالا از

تعادل میان مجموع کالاهای نوع s منتقل شده از سازمان به تمامی ایستگاه‌ها در دوره t ام و مجموع تمام کالاهای نوع s ام که در دوره t ام تامین شده است، با رابطه (۳) مدل سازی شده است. این معادله مشابه معادله رابطه (۳) اما برای سازمان مرکزی است؛ بنابراین، اختلاف $Z_{s0(t-1)} - Z_{s0t}$ نشان می‌دهد که چه میزان از موجودی سازمان کم شده است. S_{st} نیز نشان می‌دهد که چه میزان کالا در یک دوره توسط سازمان تامین (تولید) شده است؟ بنابراین، بر اساس رابطه (۳)، مجموع تمام کالاهایی که توسط سازمان به ایستگاه‌ها ارسال شده باید برابر با مجموع میزان آنچه از میزان موجودی سازمان کم شده و آنچه توسط سازمان تامین شده باشد. برای مثال، اگر در سه دوره به میزان ۵، ۵ و ۵ واحد صابون از سازمان مرکزی به ایستگاه‌ها ارسال شده باشد، در مجموع در طول سه دوره، ۱۵ واحد به ایستگاه‌ها ارسال شده است.

لحاظ می‌شود. بر اساس رابطه (۶)، میزان موجودی مصرف شده همه نوع کالاها در هر ایستگاه یا سازمان حداکثر برابر ظرفیت انباشت در آن محل خواهد بود. برای مثال، اگر در یک ایستگاه حداکثر ۱۰۰ بسته صابون قابل انبار است، میزان موجودی مصرف شده از آن ایستگاه حداکثر ۱۰۰ واحد صابون خواهد بود و نمی‌توان خارج ظرفیت آن ایستگاه توقع صابون داشت. از طریق رابطه (۱ و ۲) نیز محدودیت‌های فنی بدیهی بر روی متغیرهای تصمیم‌گیری لحاظ گردید. توابع ارائه شده بر اساس مدل پیشنهادی میرزایی و همکاران است [۳۲]. اجزای اصلی مسئله به‌صورت شفاف در شکل (۱) نیز نمایش داده شده‌اند. بر این اساس، هر ایستگاه امدادی در طی دوره‌های زمانی متوالی می‌تواند اقلام امدادی موردنیاز را به کمک یک سازمان امدادی مرکزی به‌دست آورد.

انواع مختلف فرستاده است؛ زیرا از ابتدا، حداکثر ظرفیت تامین سازمان محدود به ۱۰۰ واحد است. رابطه (۵) نیز، مفهومی مشابه رابطه (۴)، اما برای خودروها دارد و این بار محدودیت ظرفیت خودروهای امدادرسان را بیان می‌کند؛ زیرا هر خودرو یا وسیله نقلیه قابلیت حمل مقدار مشخصی از کالا را دارد. بر اساس رابطه (۵)، میزان مصرف همه کالاهای ارسال شده از سازمان به ایستگاه‌ها (مفهوم سمت چپ رابطه) حداکثر برابر ظرفیت وسایل امدادی یا کمتر از آن خواهد بود. بدیهی است که هر وسیله حداکثر به اندازه ظرفیت خود قادر به حمل کالا است؛ بنابراین، مجموع همه ارسال‌ها نیز نمی‌تواند از حداکثر ظرفیت وسایل بیشتر شود (چون راه ارسال دیگری وجود ندارد).

رابطه (۶) به‌منظور تضمین محدود بودن ظرفیت نگهداری برای سازمان مرکزی و ایستگاه‌ها



شکل ۱: مدل مفهومی شبکه

۲-۱- الگوریتم بهبود یافته مبتنی بر بهینه‌سازی جغرافیای زیستی

الگوریتم مبتنی بر جغرافیای زیستی^۱ (BBO) یک الگوریتم بهینه‌سازی جدید تکاملی است که در سال

در بخش بعد، برای نخستین بار به توسعه یک الگوریتم جدید و کارا جهت حل این مدل پرداخته شده است.

¹ Biogeography-Based Optimization

خواهند بود. هر زیستگاه دارای دو نرخ مهاجرت به داخل^۴ (درون کوچ) (λ) و مهاجرت به خارج^۵ (برون کوچ) (μ) است. در رابطه (۹ و ۱۰) نحوه محاسبه این دو نرخ بیان شده است:

$$\lambda_i = I (1 - k(i) / n), \quad \text{رابطه (۹)}$$

$$\mu_i = E (k(i) / n), \quad \text{رابطه (۱۰)}$$

که در این روابط، I و E به ترتیب میزان نرخ مهاجرت به داخل و خارج راه‌حل‌ها را بیان می‌کنند و $k(i)$ رتبه گونه‌های ساکن در زیستگاه i ام است که بین ۱ (برای بهترین پاسخ) و تعداد اعضای جمعیت n (برای بدترین پاسخ) واقع شده است. عملکرد مهاجرت در این الگوریتم به‌منظور بهبود کیفیت پاسخ‌های ضعیف بر اساس پاسخ‌های نخبه و برتر لحاظ شده است. دیگر تغییری که در اصول مربوط به مهاجرت در جغرافیای زیستی مطرح است، احتمال وجود یک نژاد یا گونه زیستی در یک زیستگاه یا جزیره است. این متغیر بر اساس رابطه (۱۱) محاسبه می‌شود. بر اساس قواعد مارکوف و فرآیندهای تصادفی برای حرکت یک گونه از زمان t به زمان $t+\Delta t$ ، احتمال رخداد سه حالت متصور است تا در پایان s گونه در زمان $t+\Delta t$ در جزیره ساکن باشند: در زمان s گونه موجودند و تغییری در این تعداد در طول بازه رخ ندهد، در زمان t ، $s-1$ گونه موجودند و در طول بازه یک کوچ به داخل رخ دهد و یا در زمان t ، $s+1$ گونه موجود بوده و در طول بازه یک کوچ به خارج رخ دهد.

رابطه (۱۱)

$$P_s(t + \Delta t) = P_s(t) (1 - \lambda_s \Delta t - \mu_s \Delta t) + P_{s-1} \lambda_{s-1} \Delta t + P_{s+1} \lambda_{s+1} \Delta t,$$

اگر طول بازه Δt بسیار کوچک باشد ($\Delta t \rightarrow 0$)، می‌توان از احتمال بیش از یک مهاجرت روبه‌داخل و خارج صرف‌نظر نمود و رابطه را به‌صورت زیر تعدیل کرد.

۲۰۰۸ با الهام از پدیده مهاجرت پرندگان و سایر جانداران بین جزایر مختلف مطرح گردید [۳۰ و ۳۱]. دانش جغرافیای زیستی به‌عنوان زیرشاخه‌ای از علوم بیولوژی، به مطالعه و کنکاش در نحوه توزیع گونه‌ها، ایجاد گونه‌های جدید و انقراض گونه‌های موجود در بوم‌های^۱ گوناگون زمین می‌پردازد. جزایر یا زیستگاه‌هایی که مکان مناسبی برای اسکان یک نژاد از جانداران باشند، شاخص تناسب یا صلاحیت (HSI)^۲ بالاتری به آن‌ها تعلق می‌گیرد. متغیرهایی که بیانگر میزان صلاحیت یک منطقه برای مهاجرت را مشخص می‌کنند،^۳ SIV نامیده می‌شوند. متغیرهای SIV مستقل بوده اما متغیرهای HSI وابسته هستند. جزایر با نرخ HSI بالا، دارای میزان مهاجرت به داخل کم‌تری خواهند بود. از سوی دیگر، جزایر با شاخص HSI کمتر، نرخ مهاجرت به داخل بالاتری خواهند داشت. در این الگوریتم، همچون الگوریتم ژنتیک، پاسخ‌های با برازندگی بیشتر دارای میزان مطلوبیت بیشتری هستند، جواب‌های (مناطق زیستی) با HSI بیشتر، بیانگر جواب‌های بهتری برای مسئله‌اند. یک پاسخ برتر (نزدیک‌تر به نقطه بهینگی مسئله) دارای HSI بالاتر و یک پاسخ ضعیف دارای HSI کمتر است. پاسخ‌های با HSI بالا، ویژگی‌های برتر (نخبگی) خود را با پاسخ‌های با HSI پایین به اشتراک می‌گذارند و با این روش، جمعیت ضعیف افزایش می‌یابد. در این روش، عملگرهای مهاجرت و جهش، تغییرات مطلوب در نسل اولیه پاسخ‌ها را ایجاد می‌کنند. در صورتی که پاسخ‌های نامزد (زیستگاه‌ها) را به‌وسیله برداری از اعداد صحیح نشان دهیم، هر عنصر از این بردار همانند ژن در الگوریتم ژنتیک یک SIV است. پاسخ‌های مطلوب و ضعیف در این بردار به ترتیب دارای HSI بالاتر (زیستگاه‌هایی با گونه‌های بسیار) و پایین‌تر

^۲ Habitat

^۲ Habitat Suitability Index

^۳ Suitability Index Variable

^۴Immigration

^۵Emigration

$$P_k^{\varepsilon=\Delta t \rightarrow 0} = \begin{cases} -\lambda_0 P_0 + \mu_1 P_1 & k=0 \\ -(\lambda_k + \mu_k) P_k + \lambda_{k-1} P_{k-1} + \lambda_{k+1} P_{k+1} & 1 \leq k \leq n-1, \\ -\mu_k P_n + \lambda_{n-1} P_{n-1} & k=n \end{cases}$$

$\forall k=0,1,\dots,n, \lambda_0=0, \mu_0=0$

رابطه (۱۲)

جهت سادگی محاسبات $n=S_{max}$ و $P=[P_0, P_1, \dots, P_n]$ فرض می‌شود، در این صورت $P^\varepsilon = AP$ که ماتریس A به صورت رابطه (۱۳) می‌گردد:

$$A = \begin{bmatrix} -\lambda_0 & \mu_1 & 0 & \dots & 0 \\ \lambda_0 & -(\lambda_1 + \mu_1) & \mu_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \lambda_{n-2} & -(\lambda_{n-1} + \mu_{n-1}) & \mu_n \\ 0 & \dots & 0 & \lambda_{n-1} & -\mu_n \end{bmatrix},$$

رابطه (۱۳)

همچنین، حالت پایدار احتمال شمارشی هرگونه مطابق با رابطه (۱۴) است:

$$P_k = \begin{cases} P_0 = \frac{1}{1 + \sum_{k=1}^n \frac{\lambda_0 \lambda_1 \dots \lambda_{k-1}}{\mu_1 \mu_2 \dots \mu_k}}, & k=0 \\ P_0 = \frac{\lambda_0 \lambda_1 \dots \lambda_{k-1}}{\mu_1 \mu_2 \dots \mu_k \left(1 + \sum_{k=1}^n \frac{\lambda_0 \lambda_1 \dots \lambda_{k-1}}{\mu_1 \mu_2 \dots \mu_k} \right)}, & 1 \leq k \leq n \end{cases},$$

رابطه (۱۴)

استفاده می‌شود. این احتمالات را می‌توان بر پایه معادله P_s در رابطه (۱۶) تعیین نمود.

$$m(s) = m_{\max} (1 - p_s / p_{\max}), \quad \text{رابطه (۱۶)}$$

که در رابطه (۱۶)، $m_{\max}$ بیانگر بیشترین مقدار نرخ جهش است. با این رهیافت، هر دو نوع از پاسخ‌های دارای مطلوبیت بالاتر و پایین‌تر، دارای یک میزان شانس برای بهبود در مقادیر اولیه خود هستند.

۳-۱- عملگر پیشنهادی

الگوریتم BBO همچون دیگر الگوریتم‌های تکاملی، در برخی مسائل، از جمله مسئله پیچیده این تحقیق، دچار مشکل هم‌گرایی زودرس به نقاط بهینه محلی می‌شود [۳۳]. در این پژوهش، به منظور بهبود هر چه بیشتر کارایی محاسباتی الگوریتم BBO از منظر قابلیت‌های متنوع سازی^۱ و متمرکزسازی^۲، در این زیر

با یک احتمال P_k ، هر راه‌حل در طی بهینه‌سازی بر اساس راه‌حل‌های دیگر اصلاح می‌شود. در صورتی که راه‌حلی برای اصلاح انتخاب گردد، با استفاده از نرخ مهاجرت به داخل آن (λ) و به شکل احتمالی، مشخص می‌گردد که آیا SIV ‌های موجود در این راه‌حل باید اصلاح شوند یا خیر. اگر یک SIV واقع در راه‌حل S_i جهت اصلاح انتخاب شود، به کمک نرخ مهاجرت به خارج (μ) پاسخ‌های دیگر مسئله، به شکل احتمالی، به کمک رابطه (۱۵) تعیین می‌شود که کدام پاسخ‌ها باید سبب مهاجرت یک SIV به پاسخ S_i شود

$$H_i(SIV) \xleftarrow{P_k} H_j(SIV), \quad \text{رابطه (۱۵)}$$

رخدادهای غیرمترقبه و پیش‌بینی نشده همچون بلایای طبیعی می‌تواند تعادل تعداد گونه‌ها را دچار انحراف نماید و میزان HSI یک زیستگاه معین را دستخوش تغییر کند. در این الگوریتم، از احتمال تعداد (شمارش) گونه‌های ساکن در جزیره برای محاسبه نرخ جهش

^۱ Diversification

^۲ Intensification

اشتراک گذاشته شده بین دیگرگونه‌های جمعیت و مقادیر (λ) و (μ) خود اصلاح می‌گردد. در الگوریتم پیشنهادی (MBBO)، عملگر مهاجرت به صورت رابطه (۱۷) تعریف می‌شود.

$$H_i^{d,t+1}(SIV) \leftarrow \theta^d(i) \times H_i^{d,t}(SIV) + (1 - \theta^d(i)) \times H_j^{d,t}(SIV),$$

به مکان جدید است. در رابطه (۱۷)، $\theta^d(i)$ خود تابعی بازگشتی است که بر اساس رابطه (۱۸) تعریف می‌گردد:

$$\theta_{i+1}^d = a(\theta_i^d)^2 \sin(\pi \theta_i^d), \quad i = 2, \dots, k; \quad a = 2.3; \quad \theta_1^d \in [0, 1],$$

۳-۲- پیاده‌سازی MBBO جهت حل مدل مسئله

با توجه به چند دوره‌ای بودن مسئله پیش رو و با فرض امکان ارسال مستقیم کالای امدادی، مسئله مطرح در این پژوهش از جمله مسائل با درجه پیچیدگی سخت خواهد بود [۳۵]. از این رو، الگوریتم بهینه‌سازی جغرافیای زیستی می‌تواند روش مناسبی برای یافتن پاسخ‌های ممکن مسئله باشد. در این بخش جزئیات نحوه کد کردن مسئله تشریح شده است. چالش مطرح در این پژوهش، در قالب یک مسئله برنامه‌ریزی عدد صحیح آمیخته طراحی گردیده که در آن متغیرهای تصمیم شامل متغیرهای پیوسته (E_{svt}, Z_{svt}) و متغیرهای صفر و یک (G_{vt}, H_t) هستند. بر اساس تفکیک روی متغیرها، یک استراتژی دویخشی جهت حل مسئله مناسب خواهد بود. بدین منظور، ابتدا مقادیر متغیرهای ناپیوسته تعیین شده و سپس مسئله به یک مسئله برنامه‌ریزی خطی با متغیرهای پیوسته تبدیل می‌گردد که می‌توان آن را با روش‌های موجود برای حل مسائل برنامه‌ریزی خطی تحلیل کرد و در انتها، جواب نهایی مسئله را یافت.

بخش، یک عملگر مهاجرت جدید طراحی شده است. در روش BBO، عملگر مهاجرت برای انتقال گونه‌ها به سمت جزایر یا بوم‌های بهتر (پاسخ‌های بهتر) است و بدین منظور، هر پاسخ کاندید H_i بر اساس اطلاعات به

رابطه (۱۷)

که $H_i^{d,t}(SIV)$ بیانگر پاسخ i ام یک مسئله d -بعدی در تکرار t ام، $H_j^{d,t}(SIV)$ پاسخ j ام یک مسئله d -بعدی در تکرار t ام و $H_i^{d,t+1}(SIV)$ پاسخ جدید i ام یک مسئله d -بعدی در تکرار $(t+1)$ ام پس از مهاجرت

رابطه (۱۸)

در عملگر جدید مهاجرت MBBO، ویژگی‌های هر پاسخ جدید H_i بر پایه یک ترکیب دینامیکی از ویژگی‌های پیشین خود آن پاسخ و ویژگی‌های متغیر دیگر H_j تعیین می‌شود، در حالی که در الگوریتم اولیه، این مقدار تنها بر اساس ویژگی‌های یک پاسخ دیگر محاسبه می‌شود. مهاجرت دینامیک این امکان را ایجاد می‌کند تا در هر تکرار، فضای جستجوی مسئله متناسب با ویژگی‌های بهتر همان تکرار و میزان پیشرفت بوم‌ها، اکتشاف و استخراج گردد. از آنجا که این معادله بازگشتی، یک سیگنال آشوبی است، نحوه جستجوی آشوبی محیط مسئله نیز منجر به ایجاد تنوع بیشتر در الگوهای متمرکزسازی و متنوع سازی الگوریتم می‌گردد [۳۴]. با این عملگر، در صورت همگرایی زودرس الگوریتم به بهینه محلی، به دلیل وجود الگوی آشوبی در متنوع سازی، شانس الگوریتم در فرار از نقاط بهینه محلی افزایش می‌یابد. این امر می‌تواند به بهبود تعادل میان رفتارهای متنوع سازی و متمرکزسازی الگوریتم نیز کمک کند. شبه کد الگوریتم MBBO در شکل (۲) قابل مشاهده است.

Algorithm MBBO

```

1. Initialize a set of random habitats (candidate solutions of the
   problem)  $\{H_1, H_2, H_3, \dots, H_n\}$ 
2. while the termination condition is not satisfied
3.   Calculate HSI of each habitat
4.   Update  $S$ ,  $\lambda$ , and  $\mu$  for every habitat based on HSI
5.   for  $i=1$  to maximum number of habitats (solutions) do
6.     if  $rand < \lambda_i$  then
7.       for  $j=1$  to maximum number of SIV(solution features) do
8.         if  $rand < \mu_j$ 
9.           Select a random habitat  $H_i$  with probability of  $\lambda_i$ 
10.          if  $H_i$  is selected then
11.            Select habitat  $H_j$  with probability of  $\mu_j$ 
12.            if  $H_j$  is selected
13.               $H_i^{d,t+1}(SIV) \leftarrow \theta^d(i) \times H_i^{d,t}(SIV) + (1 - \theta^d(i)) \times H_j^{d,t}(SIV)$ 
14.            end if
15.          end if
16.        end if
17.      end for
18.    end if
19.  end for
20.  Select  $H_i$  (SIV) based upon mutation probability  $m_i$ 
21.  if  $H_i$  (SIV) is selected then
22.    Mutate  $H_i$  (SIV) with a randomly generated SIV;
23.  end if
24.  Next for
25.  Perform Elitism (re-compute HSI values)
26. end while

```

شکل ۲: شبه کد الگوریتم پیشنهادی مبتنی بر جغرافیای زیستی MBBO

جهت مقداردهی اولیه مسئله، بوم‌های اولیه باید بین دو حالت کمترین و بیشترین تعداد دفعات ارسال تولید شوند. در ساختار روش مطرح در این مقاله و بر اساس مراجع [۱۵، ۲۹، ۳۲، ۳۷، ۳۸، ۳۹ و ۴۰]، موقعیت بوم‌ها، بیانگر متغیرهای H_t و G_{vt} است. جهت محاسبه تابع هدف، ابتدا E_{svt} ، Z_{svt} و S_{st} و سپس، مقدار تابع هدف بر مبنای H_t و G_{vt} تعیین شود. در هر گام، با مشخص بودن زمان‌های تولید و ارسال (G_{vt} و H_t) و با پیاده‌سازی مدل ارائه‌شده، متغیرهای E_{svt} و S_{st} و نیز مقادیر برازندگی بوم‌ها محاسبه می‌شود. در صورت استفاده از مدل برنامه‌ریزی خطی، محاسبات مربوط به شایستگی بوم‌ها زمان‌بر تر از روش‌های تقریبی خواهد بود. جهت افزایش سرعت الگوریتم، می‌توان در مرحله اول الگوریتم از یک روش تقریبی و در مرحله دوم از روش دقیق برنامه‌ریزی خطی استفاده کرد.

در این مقاله برای نمایش بوم‌ها، بر مبنای روش پیشنهادی عزیز و معین [۳۶]، از استراتژی نمایش زمان ارسال جهت نمایش بردار موقعیت بوم‌ها بهره‌گیری می‌شود. بدین منظور، مقادیر متغیرهای H_t و G_{vt} با مقادیر صفر و یک بیان می‌شود. نمایی کلی از بردار موقعیت بوم‌ها برای حل مسئله در حالتی با ۶ دوره برنامه‌ریزی و ۳ ایستگاه امدادی را در شکل (۳) می‌توان دید. موجودی سازمان و ایستگاه‌ها در ابتدای دوره برنامه‌ریزی برابر صفر فرض می‌شود، بنابراین، در دوره ابتدایی، مقادیر مربوط به کالاهای امدادی و ایستگاه‌ها برابر با ۱ است.

H_t	۱	۰	۰	۱	۰	۰
G_{vt}	۱	۰	۱	۰	۱	۱
	۱	۰	۱	۰	۱	۱
	۱	۰	۱	۱	۰	۱

شکل ۳: نمونه‌ای از نحوه نمایش بوم‌ها

۳-۵- متنوع سازی ذرات

جهت کاهش احتمال همگرایی زودرس الگوریتم، در مرحله اول، بهترین بوم از میان اعضای مجموعه مرجع انتخاب و به نسبت OPL درصد از بوم‌های گروه، از بوم انتخاب‌شده، کپی برداشته می‌شود. بوم‌های کپی با عملگر جهش توضیح داده شده، تغییر می‌یابند و با بدترین بوم‌های گروه جایگزین می‌شوند. با این روش، با اعمال تغییرات تصادفی محدود در بهترین بوم گروه، با افزایش مؤلفه‌های خوب در میان پاسخ‌های یافت شده، روند متنوع‌سازی الگوریتم جستجو بهبود خواهد یافت. ساختار کلی روش پیشنهادی بر اساس روش جغرافیای زیستی بهبودیافته در شکل (۵) نشان داده شده است.

نتایج و بحث

در این بخش با بهره‌گیری از مجموعه‌ای از مسائل نمونه تصادفی، کارکرد الگوریتم MBBO با الگوریتم‌های BBO، PSO، [۴۱] DE، [۴۲] GA، [۴۳] و نرم‌افزار LINGO [۴۴] (تنها جهت حل مسائل کوچک‌مقیاس) مقایسه می‌گردد. با توجه به مراحل بازگشتی موجود در الگوریتم‌ها، تعدد روش‌ها، مزایای زبان‌های تابعی و پیچیدگی‌های مطرح در مسئله، از زبان برنامه‌نویسی تابعی Haskell [۴۵] در ساخت و تولید سیگنال‌های اضافه‌شده در الگوریتم پیشنهادی استفاده شده است. الگوریتم‌های GA، DE و PSO از جمله الگوریتم‌های مستحکم در پژوهش‌های مرتبط با مسائل مرتبط با بهینه‌سازی هستند و از این رو می‌توانند معیار مناسبی جهت ارزیابی عملکرد الگوریتم پیشنهادی نیز باشند. در جدول (۱)، مشخصات پیاده‌سازی‌های صورت گرفته گزارش گردیده است.

۳-۳- ایجاد همسایگی تصادفی ذرات

جهت بهبود قابلیت اکتشاف مرحله نخست الگوریتم در محدوده جواب‌های محتمل، یک همسایگی تصادفی حول هر بوم با استفاده از عملگر جهش تشکیل می‌شود. مراحل ایجاد همسایگی تصادفی ذرات به صورت زیر است:

- ایجاد تعداد $NSize-1$ کپی از بوم
- تولید آرایه تصادفی صفر و یک به تعداد $NSize-1$ ، با تعداد عناصر برابر با عناصر بوم، به گونه‌ای که K درصد از مؤلفه‌های ماتریس سطری به دست آمده، به صورت تصادفی برابر ۱ قرار داده شوند.
- بر اساس مؤلفه‌های با ارزش ۱، مؤلفه نظیر در بوم کپی شده با صفر تعویض می‌شود؛ چگونگی اجرای عملگر جهش در شکل (۴) قابل مشاهده است.

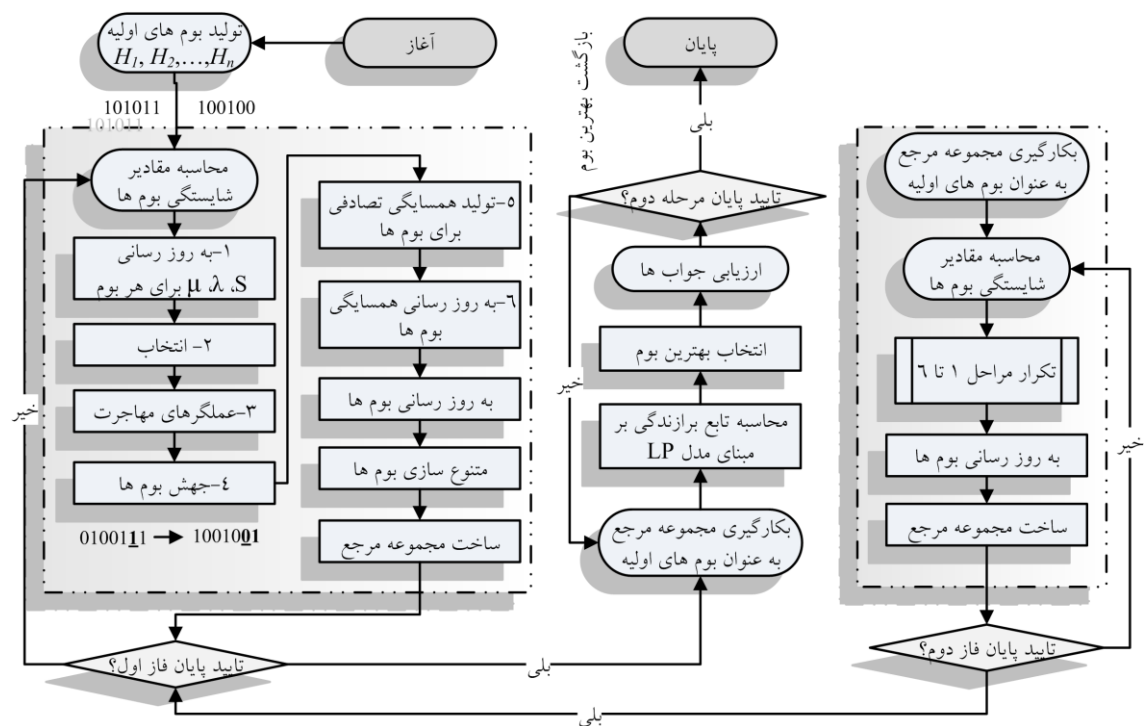
آرایه تصادفی	۰	۱	۰	۱	۰	۰	۱
بوم کپی شده	۱	۰	۱	۱	۱	۰	۱
بوم جدید	۱	۱	۱	۰	۱	۰	۰

شکل ۴: نحوه انجام عملگر جهش

۳-۴- تشکیل و به‌روزرسانی مجموعه مرجع

(RSet)

از میان بوم‌های غیرتکراری موجود در جمعیت پاسخ‌ها، در هر تکرار به تعداد OPS ذره بر اساس مقادیر برازندگی بهتر انتخاب و در مجموعه مرجع ذخیره می‌شوند. این استراتژی به حفظ بوم‌های با تنوع و کیفیت بیشتر کمک می‌کند.



شکل ۵: ساختار روش پیشنهادی

جدول ۱: جزئیات سیستم، زبان و نرم افزارهای پیاده سازی

مشخصات پیاده سازی	جزئیات پیاده سازی
مشخصات رایانه	Pentium IV processor CPU, 1.7 GHz, 512 MB RAM, Windows 7
زبان های برنامه نویسی	MATLAB R2012a (7.14), C++, Haskell
نرم افزارها	لینگو، متلب، ArcGIS، هاگز ۱۹۸
الگوریتم ها	DE, GA, PSO, BBO, MBBO

¹ Hugs 98 : <http://haskell.org/hugs>

ایجاد شده‌اند. در جدول (۲)، ابعاد مسائل حل‌شده، تعداد دوره‌های برنامه‌ریزی ناوگان‌ها و شمار کالاهای امدادی گزارش شده است. در تولید این مسائل نمونه، هزینه حمل‌ونقل کلیه کالاها از مقادیر مربوط به مسائل استاندارد مسیریابی وسیله نقلیه با ظرفیت محدود^۴ به‌دست آمده است (داده‌های مسیریابی وسیله نقلیه^۵).

جدول ۲: جزئیات مسائل نمونه

شماره مسئله	ابعاد مسئله (T/N/S)	شماره مسئله	ابعاد مسئله (T/N/S)
۱	کوچک (۱۵/۲/۵)	۴	بزرگ (۱۰/۱۰/۳)
۲	کوچک (۱۰/۵/۳)	۵	بزرگ (۱۵/۱۲/۵)
۳	کوچک (۱۰/۵/۵)	۶	بزرگ (۱۵/۱۵/۳)

شبکه امدادی در مسئله ۱ دارای ۱ ایستگاه، ۱۵ دوره برنامه‌ریزی و ۵ کالای امدادی است. مسئله ۲ دارای ۱۰ دوره برنامه‌ریزی، ۵ ایستگاه و ۳ کالای امدادی است. مسئله ۳ دارای ۱۰ دوره برنامه‌ریزی، ۵ ایستگاه و ۵ کالای امدادی است. مسئله ۴ دارای ۱۵ دوره برنامه‌ریزی، ۴ شبکه دارای ۱۵ دوره برنامه‌ریزی، ۱۰۱ ایستگاه و ۳ کالای امدادی است. در مسئله ۵، شبکه دارای ۱۵ دوره برنامه‌ریزی، ۱۲۱ ایستگاه و ۵ کالا است. در مسئله ۶، شبکه دارای ۱۵ دوره برنامه‌ریزی، ۱۵۱ ایستگاه و ۳ کالا است. در این مسائل، توپولوژی شبکه شامل تعداد یک سازمان و شامل تعدادی ایستگاه است. برای مثال، در مسئله ۶، ۱۵۰ ایستگاه حول یک ایستگاه مرکزی قرار گرفته‌اند و وسایل نقلیه روی شبکه قرار است سه نوع کالا را در طی ۱۵ دوره برنامه‌ریزی از بهترین مسیرها بین ایستگاه‌ها توزیع کنند. این مسائل نمونه بر اساس مقاله [۴۶] تولید شده است. یکی از معیارهای مناسب در ارزیابی کارایی الگوریتم‌ها از منظر استحکام^۶ محاسباتی؛ مقایسه تعداد دفعات اجرای موفق الگوریتم

انتخاب پارامترهای الگوریتم‌ها به کارآمدگی کافی نیاز دارد، از این‌رو، با استفاده از تحلیل تاکوچی^۱، مناسب‌ترین پارامترهای آغازین برای الگوریتم‌ها انتخاب شده‌اند. با این حال، جهت کاهش وابستگی هرچه بیشتر روش‌ها نسبت به نحوه انتخاب پارامترها، میانگین نتایج اجراهای مستقل و متعدد در نظر گرفته شده است. در الگوریتم GA، تعداد تکرارها برابر ۵۰۰، اندازه جمعیت برابر ۱۰۰، تعداد جواب نخبه^۲ برابر ۱۰ و ضریب جریمه برای مسائل نمونه کوچک برابر ۱۰۰ انتخاب شده و برای مسائل نمونه بزرگ به ترتیب برابر با ۵۰، ۲۵۰، ۱۰۰۰ و ۱۰^۵ قرار داده شده است. مقادیر برای الگوریتم PSO بدین شرح است: تعداد تکرارها برابر ۵۰۰، اندازه جمعیت برابر ۱۰۰، فاکتورهای یادگیری و ضریب جریمه در نمونه‌های کوچک به ترتیب برابر با ۲، ۲ و ۶ و ۱۲۰ و برای نمونه‌های بزرگ به ترتیب برابر با ۱۰^۲، ۱۵۰، ۲، ۲ و ۶ و ۱۰^۵ انتخاب گردیده است. در الگوریتم DE برای همه مسائل، میزان تقاطع برابر ۰.۵، ضریب وزن دهی ۰.۹، جمعیت و ضریب جریمه برای نمونه‌های کوچک و بزرگ به ترتیب برابر ۱۰۰ و ۱۰۰۰، ۱۰۰، ۱۰^۵ انتخاب شده است. مطابق تحقیقات پیشین، در این پژوهش نیز به دو دلیل از داده‌های نمونه بهره‌گیری شده است: نخست، داده‌های واقعی و قابل اعتماد برای سناریوی امدادی مطرح در این پژوهش موجود نیست و در صورت وجود نیز به دلیل سادگی و نقصان، نمی‌توانند تفاوت کارایی الگوریتم‌ها را نشان دهند، دوم، داده‌های نمونه می‌توانند به‌عنوان یک محک مناسب و دشوار، کارایی و استحکام الگوریتم‌ها را از منظر دقت و زمان اجرا به‌خوبی آشکار کنند [۳۸]. مسائل نمونه (بنچمارک^۳) در دو گروه با ابعاد کوچک و بزرگ به‌صورت تصادفی

^۴ Capacitated Vehicle Routing Problem (CVRP)

^۵ Vehicle Routing Datasets: <https://www.coin-or.org/SYMPHONY/branchandcut/VRP/data/index.htm>

^۶ Robustness

^۱ Taguchi

^۲ Elite count

^۳ Benchmark

در مجموع پیاده‌سازی‌های مستقل است. بدین منظور نرخ موفقیت هر الگوریتم در جستجو و اکتشاف بر اساس رابطه (۱۹) محاسبه شده است.

رابطه (۱۹)

$$Sr = 100 \times [NumofEvaluate_{best} / run_{total}]$$

که در این رابطه $NumofEvaluate_{best}$ نشان‌دهنده تعداد اجراهای موفق الگوریتم موردبررسی و run_{total} بیانگر تمام اجراهای یک روش است. شرط ارزیابی یک اجرا به‌عنوان یک اجرای موفق نیز بر اساس رابطه (۲۰) تعریف می‌گردد.

رابطه (۲۰)

$$\sum_{\chi=1}^{Dim} (\Theta_{\chi}^{gb} - \Theta_{\chi}^B)^2 \leq (\Xi_{max} - \Xi_{min}) \times 10^{-2}$$

که در این معادله، Θ_{χ}^{gb} بهترین پاسخ سراسری یافت شده در فضای جستجو، Θ_{χ}^B بیانگر پاسخ بهینه در دسترس، Dim بیانگر بعد مسئله، Ξ_{min} و Ξ_{max} به‌ترتیب بیانگر کران‌های بالا و پایین متغیرهای مسئله هستند. بر مبنای تعریف این رابطه، هرگاه اختلاف جواب کشف شده با بهترین پاسخ مسئله از یک صدم بیشتر نباشد، اجرای جاری الگوریتم می‌تواند به‌عنوان یک اجرای موفق در نظر گرفته شود. این رابطه، یک تعریف رایج از نرخ موفقیت در زمینه تست و ارزیابی الگوریتم‌های بهینه‌سازی است [۴۷] و مقادیر سمت راست آن بر اساس دقت مدنظر در هر مسئله قابل تغییر است. این معیار در کنار معیارهای آماری بیانگر میزان استحکام محاسباتی الگوریتم پیشنهادی است. با توجه به ارزیابی اولیه و متغیرها و ماهیت مسئله، در اینجا، کوچکترین حالت بین کران‌های بالا و پایین متغیرها در نظر گرفته شده تا به حداکثر دقت در پاسخ‌ها برسیم. بنابراین، سمت راست معادله بر اساس نرخ مصرف انباشت (بین صفر و یک) محاسبه شده است. در نتیجه، در محاسبات، مقدار سمت راست برابر با 10^{-4} بوده است. جهت بررسی برتری آماری نتایج الگوریتم پیشنهادی نسبت به روش‌های مورد مقایسه، آزمون آماری

ویلکاکسون^۱ در سطح اطمینان ۹۵ درصد ($\alpha=0.05$) اجرا شده است.

هر الگوریتم در ۵۰ اجرا برای حل هر مسئله نمونه (مسائل ۱ تا ۶ در ستون اول جدول‌ها) آزمایش گردیده و عملکرد آن بر مبنای میانگین مقادیر به‌دست‌آمده برای توابع هدف در همه این اجراها و متوسط زمان CPU صرف شده سنجیده شده و نتایج حاصل نیز در جدول‌های (۳ و ۴) ذکر شده است. نتایج آزمون آماری و نرخ موفقیت الگوریتم‌ها نیز در جدول‌های (۴ و ۵) بیان شده است.

بر اساس نتایج جدول‌های (۳ و ۴) مشاهده می‌شود که الگوریتم پیشنهادی MBBO در حل مسائل با ابعاد کوچک از سرعت محاسباتی بیشتری در مقایسه با الگوریتم‌های معیار برخوردار بوده است. در حل مسائل با ابعاد بزرگ نیز زمان محاسباتی الگوریتم پیشنهادی نسبت به الگوریتم‌های بررسی‌شده به‌مراتب کمتر شده است. بر اساس نتایج جدول (۳) در بخش مسئله شماره ۱، الگوریتم‌های PSO، DE، GA و BBO در رتبه‌های بعدی از دیدگاه زمان محاسباتی قرار می‌گیرند. از دیدگاه آماری، در بیشتر موارد، نتایج الگوریتم پیشنهادی دارای اختلاف معناداری نسبت به دیگر روش‌ها بوده است. کمتر بودن زمان اجرا در نتیجه استفاده از عملگر دینامیک مهاجرت و افزایش توان MBBO در جستجوی فضای مسئله با توجه به ایجاد همسایگی‌های تصادفی برای بوم‌ها و فرآیند متنوع‌سازی است. از آنجاکه در الگوریتم MBBO قابلیت‌های جستجوی عمومی و محلی به تعادل پایدارتری رسیده است و متناسب با پیشرفت مسئله، میزان تمایل الگوریتم به جستجوی محلی و سراسری تعدیل می‌شود، این الگوریتم دارای استحکام محاسباتی بیشتری در حل مسائل نمونه بوده است. نرخ موفقیت الگوریتم پیشنهادی در شکل (۶) نیز با دیگر روش‌ها مقایسه گردیده است.

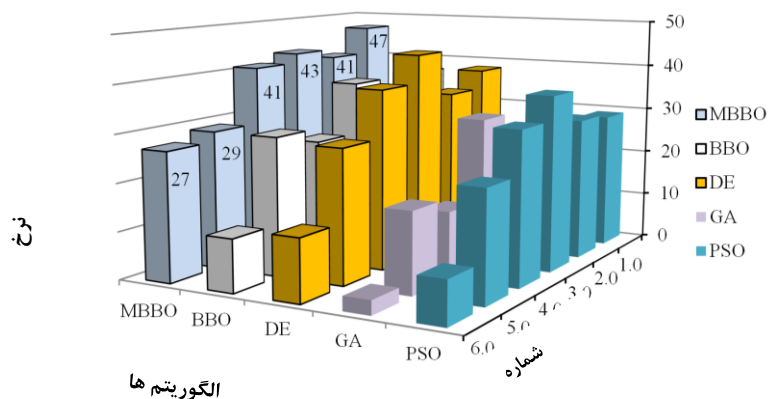
¹ Wilcoxon signed ranks test

جدول ۳: بهترین و میانگین مقادیر به‌دست‌آمده برای توابع هدف در ۵۰ تکرار و زمان محاسبات و نرخ موفقیت الگوریتم‌ها جهت حل مسائل نمونه تصادفی با ابعاد کوچک به همراه نتایج آزمون آماری (/: غیرقابل اجرا، + به معنی برتری آماری، $\cong$ برابری آماری و // بهتر نبودن آماری الگوریتم پیشنهادی)

شماره مسئله	معیار / الگوریتم	MBBO	BBO	DE	GA	PSO	LINGO
مسئله ۱	بهترین	۵۰۴۸	۲,۵۰۶۵	۵۰۳۲.۳	۵۰۲۶.۷	۵۱۳۸.۹	۵۰۴۸
	میانگین	۵۰۴۷.۵	۵۹۴۵.۳	۵۱۱۴.۶	۵۹۲۷.۳	۵۶۷۴.۶	۵۰۴۸
	زمان	۱,۹۸۳۴	۳,۷۹۰۷	۲,۷۴۵۷	۳,۱۴۶۷	۲,۱۴۰۰	۱۲,۷۱۵۲
	Sr	۴۷	۳۷	۳۸	۲۵	۲۹	/
	آزمون آماری	/	+	+	+	+	/
مسئله ۲	بهترین	۱۲۵۵۰/۲	۱۲۵۵۱/۷	۱۲۵۴۶.۸	۱۲۵۴۲.۶	۱۲۵۰۲	۱۲۵۵۴/۴
	میانگین	۱۲۵۴۷/۹	۱۲۵۸۷/۴	۱۲۵۹۴.۴	۱۳۴۷۹.۵	۱۳۲۱۸/۲	۱۲۵۵۴/۴
	زمان	۶,۷۵۴۲۷	۹,۶۵۴۱۳	۷,۵۵۲۶۹	۱۵,۷۸۵۶	۸,۴۷۶۴۵	۲۷,۷۹۹۶
	Sr	۴۱	۳۲	۳۴	۲۴	۳۰	/
	آزمون آماری	/	+	$\cong$	+	+	/
مسئله ۳	بهترین	۱۸۱۴۸.۲	۱۸۱۷۸/۳	۱۸۱۵۸	۱۸۲۰۱.۷	۱۸۱۹۸/۸	۱۸۱۵۰/۴
	میانگین	۱۸۱۴۷.۲	۱۸۲۳۸/۲	۱۸۱۶۰.۷	۱۸۴۹۱.۹	۱۸۳۷۲/۱	۱۸۱۵۰/۴
	زمان	۴,۱۲۵۷۷	۵,۴۵۲۹۶	۴,۵۴۶۶۴	۷,۳۶۳۸۷	۷,۷۱۴۶۶	۲۱,۱۱۴۶
	Sr	۴۳	۳۷	۴۴	۳۱	۳۷	/
	آزمون آماری	/	//	+	+	+	/

جدول ۴: بهترین و میانگین مقادیر به‌دست‌آمده برای توابع هدف در ۵۰ تکرار و زمان محاسبات و نرخ موفقیت الگوریتم‌ها جهت حل مسائل نمونه تصادفی با ابعاد بزرگ به همراه نتایج آزمون آماری

شماره مسئله	معیار / الگوریتم	MBBO	BBO	DE	GA	PSO
مسئله ۴	بهترین	۲۴۸۴۹۹	۲۴۹۱۷۴	۲۵۶۱۹۵	۲۷۳۴۷۶	۲۷۱۰۰۲
	میانگین	۲۴۸۵۱۳	۲۴۹۴۷۳	۲۵۶۲۵۸	۲۷۳۶۹۱	۲۷۱۰۴۹
	زمان	۱۵۰۴	۱۶۷۳	۱۳۵۴	۱۹۶۰	۱۸۹۴
	Sr	۴۱	۲۶	۳۸	۱۴	۳۲
	آزمون آماری	/	+	//	+	+
مسئله ۵	بهترین	۶۵۲۴۰۱	۶۸۲۲۴۶	۶۷۲۳۵۶	۶۹۴۰۶۸	۸۱۷۵۰۹
	میانگین	۶۵۲۴۵۶	۶۸۲۴۶۴	۶۷۲۵۴۶	۶۹۴۱۲۵	۸۱۷۵۶۷
	زمان	۳۴۴۶	۳۷۱۲	۳۶۰۶	۵۱۲۸	۵۰۹۳
	Sr	۲۹	۲۹	۲۸	۱۷	۲۳
	آزمون آماری	/	$\cong$	$\cong$	+	+
مسئله ۶	بهترین	۵۰۴۶۸۹	۵۱۰۱۲۰	۵۶۴۶۸۵	۵۸۶۳۷۶	۸۷۱۸۶۹
	میانگین	۵۰۴۷۱۲	۵۱۰۲۴۳	۵۶۴۸۲۳	۵۸۶۴۱۲	۸۷۱۹۲۵
	زمان	۲۱۴۵	۲۹۲۴	۳۴۲۱	۴۲۰۲	۴۳۵۳
	Sr	۲۷	۱۱	۱۳	۳	۹
	آزمون آماری	/	//	$\cong$	+	+

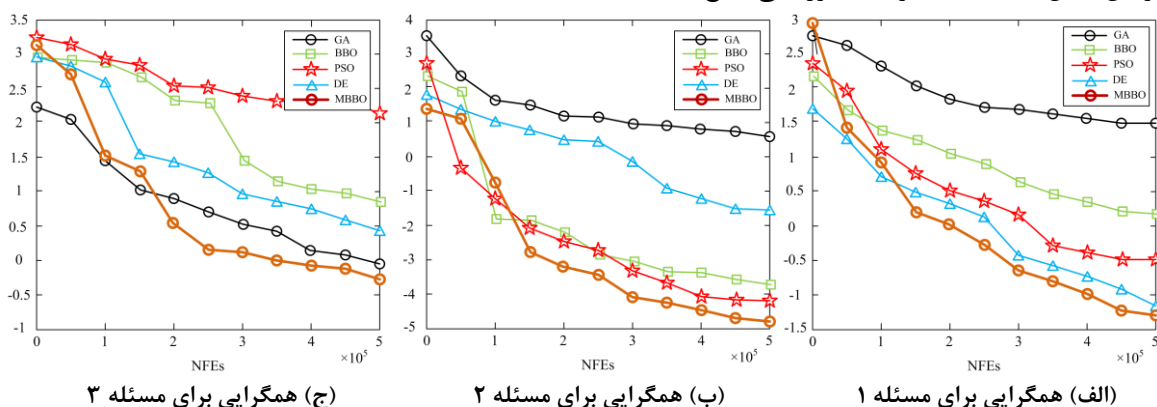


الگوریتم‌ها

شکل ۶: مقایسه میزان استحکام (نرخ موفقیت) روش‌های مختلف در حل همه مسائل ۱ تا ۶

مسئله (حاصل ضرب تعداد اعضای جمعیت در تعداد تکرارها [۴۸]) است. همچنین، لگاریتم اختلاف پاسخ‌ها و بهترین مقدار یافت شده توسط روش‌ها مقایسه گردیده که یک روش استاندارد جهت ارزیابی سرعت همگرایی الگوریتم‌هاست [۴۹].

با توجه به شکل (۶)، مشاهده می‌شود که الگوریتم MBBO دارای استحکام قابل قبولی نسبت به سایر روش‌ها است. سرعت همگرایی الگوریتم پیشنهادی در رقابت با سایر الگوریتم‌ها پس از ۵۰ اجرای مستقل در شکل‌های (۷ و ۸) منعکس گردیده است. در این شکل‌ها، بیانگر تعداد ارزیابی تابع هدف

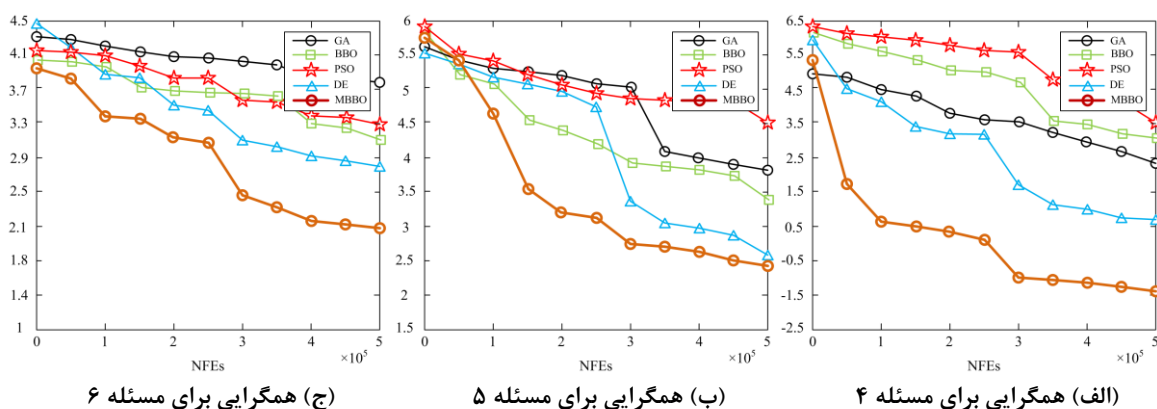


(ج) همگرایی برای مسئله ۳

(ب) همگرایی برای مسئله ۲

(الف) همگرایی برای مسئله ۱

شکل ۷: مقایسه سرعت همگرایی روش‌ها برای مسائل اول تا سوم



(ج) همگرایی برای مسئله ۶

(ب) همگرایی برای مسئله ۵

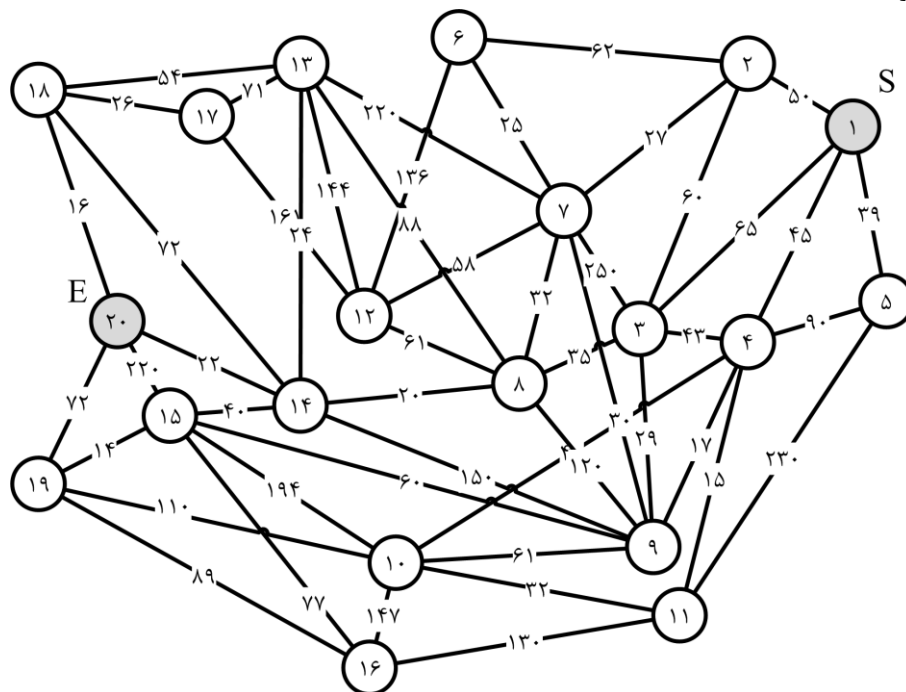
(الف) همگرایی برای مسئله ۴

شکل ۸: مقایسه سرعت همگرایی روش‌ها برای مسائل چهارم تا ششم

۴-۱- بررسی الگوریتم‌ها در یک مسئله ساده تر

علاوه بر پیاده سازی های مفصل ارائه شده در بخش قبلی، در این بخش نیز، به منظور روشن ساختن هر بیشتر کارایی و دقت روش های مختلف، یک مأموریت امداد رسانی ساده شده بررسی گردیده و نمایش داده شده است. با تقلیل در مدل سازی و صرف نظر از پارامترهای دخیل و زمان و معادلات مدل سازی و قیود مطرح، این مسئله از منظر ریاضی می تواند در ساده ترین حالت به یک مسئله کوتاه ترین مسیر بر روی یک گراف با وزن یال های مشخص و برای مثال با ۲۰ گره تبدیل گردد. توپولوژی مورد آزمایش این گراف با ۲۰ گره در شکل (۹) نشان داده شده است. توجه شود که این گراف بیان ریاضی مسیرهای ممکن در یک منطقه امداد رسانی بر روی نقشه است، به گونه ای که هر گره یک امدادجو (کمپ) و هر یال بیانگر طول مسیر ممکن بین آن دو گره است.

با توجه به نمودارهای همگرایی شکل (۷) الف، سرعت همگرایی الگوریتم MBBO و دقت همگرایی بهتر از سایر روش ها شامل BBO و در رقابت نزدیک با DE بوده است. با توجه به منحنی های حاصل از مسئله ۲ در شکل (۷) ب، سرعت همگرایی روش های MBBO، PSO و BBO در رقابت نزدیکی با یکدیگر بوده اما همچنان روش MBBO با سرعت بیش تر به مقادیر بهتر همگرا شده است. با توجه به نمودارهای مسئله ۳ تا ۶ در شکل (۷-ج و ۸)، همگرایی الگوریتم MBBO بهتر از سایر روش ها شده که به دلیل بهبود حاصل از عملگرهای جدید و تأثیر آن بر قدرت متنوع سازی الگوریتم ارائه شده است. بهبود سرعت همگرایی الگوریتم پیشنهادی به دلیل عملگرهای دینامیکی اضافه شده در عملگر مهاجرت الگوریتم اولیه و بهبود حاصل شده در قابلیت های جستجو و اکتشاف الگوریتم است. در نتیجه الگوریتم قادر به یافتن پاسخ های بهتر در تکرارهای کمتر بوده و سرعت همگرایی بهبود یافته است.



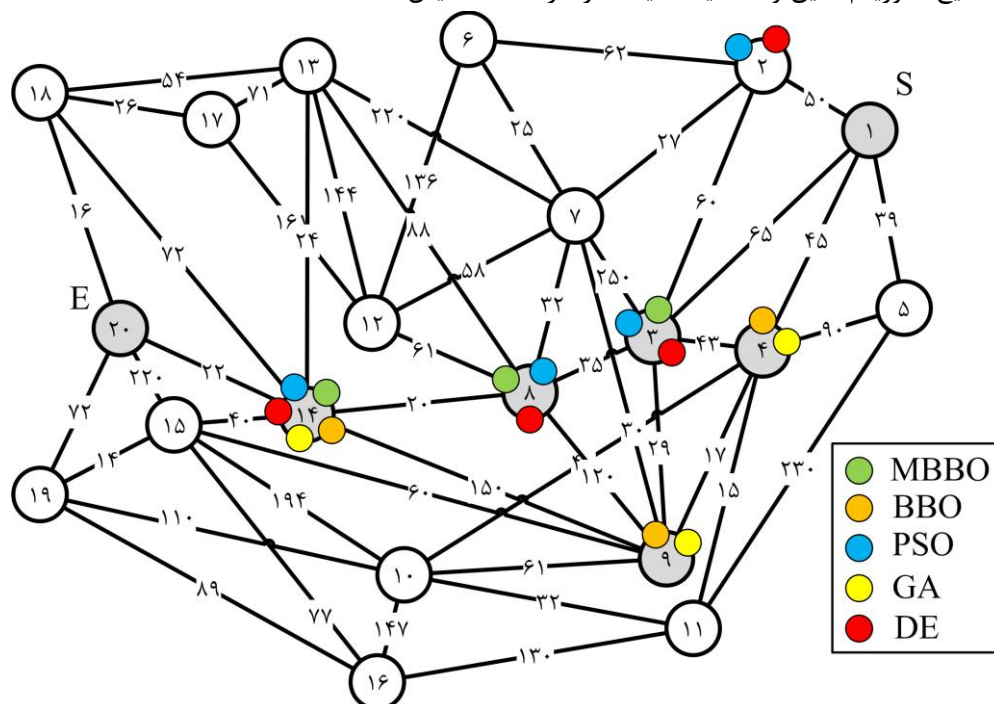
شکل ۹: یک شبکه نمونه با ۲۰ گره به همراه وزن یال ها (S: گره آغاز، E: گره پایان)

تابع هدف مسئله تقلیل یافته به صورت رابطه (۲۱) قابل تعیین است:

$$F_i = 1 / \left(\sum_{s=1}^{N_i-1} J_{mn} \right), m = LL^i(s), n = LL^i(s+1) \quad (21)$$

حل این مسئله، کوتاه‌ترین مسیر با عبور از گره‌های: ۱-۳-۸-۱۴-۲۰ و با هزینه ۱۴۲ بوده است. با در نظر گرفتن نتایج الگوریتم دایکسترا، مشاهده می‌شود که الگوریتم BBO و دیگر الگوریتم‌های مورد مقایسه، مسیرهایی زیر بهینه را محاسبه کرده‌اند، اما الگوریتم MBBO قادر به تعیین دقیق‌ترین مسیر بهینه است و نتایج آن با الگوریتم دایکسترا یکسان بوده است. با مقایسه هزینه مسیرهای یافت شده مشاهده می‌شود که نتایج الگوریتم جدید دارای هزینه کمتری نسبت به دیگر الگوریتم‌ها بوده است. مسیرهای یافت شده توسط روش‌های مختلف در شکل (۱۰) نمایش داده شده است.

که در این رابطه، LL^i نشان‌دهنده مجموعه توالی شناسه گره‌های i -امین بوم، $N_i = LL_i$ نشان‌دهنده تعداد گره‌های واقع در مسیر موردنظر و J_{mn} بیانگر هزینه بخش‌هایی است بین گره m و گره n واقع شده‌اند. الگوریتم‌های MBBO، BBO، PSO، GA و DE در حل این مسئله، به ترتیب مسیرهایی با هزینه‌های زیر محاسبه می‌کنند: ۱۸۷، ۲۳۴، ۱۸۷، ۱۴۲، ۲۳۴. بر این اساس، توالی گره‌های یافت شده با این روش‌ها به صورت زیر بوده است: (۱) MBBO: ۱-۳-۸-۱۴-۲۰، (۲) BBO: ۱-۴-۹-۳-۲-۱، (۳) PSO: ۱-۴-۸-۳-۲-۱، (۴) GA: ۲۰-۱۴-۹-۳-۲-۱، (۵) DE: ۲۰-۸-۳-۲-۱. این نتایج در حالی محاسبه گردیده که بر مبنای نتایج الگوریتم دقیق و کلاسیک دایکسترا در



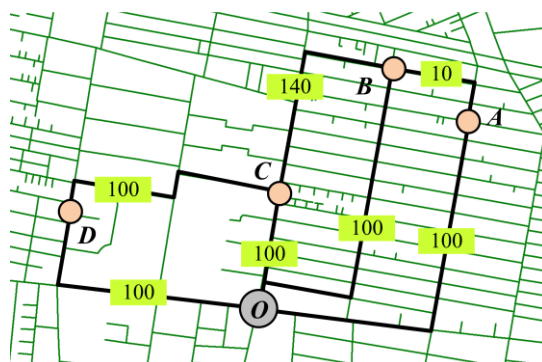
شکل ۱۰: مقایسه مسیرهای به دست آمده با الگوریتم‌های مختلف

با پارامترهای اصلی و در یک سناریوی امدادی فرضی در شهر تهران نیز پرداخته شده است. با فرض آنکه مجموعه $\{A, B, C, D\}$ نشان دهنده چهار ایستگاه

۴-۲-۴ ارائه یک کاربرد عینی

در انتهای این بخش، به نمایش نتایج یک مثال روشن، نمونه و عینی از کاربرد رهیافت پیشنهادی در حل مدل

(دایره‌های نارنجی) و مسیرهای بین ایستگاه‌ها به همراه هزینه انتخاب آن‌ها (با زمینه سبز) نمایش داده شده است.



شکل ۱۱: نمایشی از یک سناریوی امدادی فرضی در نقشه بردارمبنای منطقه‌ای در تهران

طول چندین دوره زمانی برای اجرای عملیات (برای مثال، مشابه اجرای چندین روز عملیات در حادثه پلاسکوی تهران)، شمار ایستگاه‌های فعال و لازم، بهترین میزان ارسال کالای امدادی به هر ایستگاه و بهترین مسیرها برای تامین کالای امدادی مشخص می‌گردد. خروجی این فرآیند، رویکردی با کمترین هزینه اجرا برای تیم مدیریت امداد خواهد بود. برای این سناریو، این استراتژی بهینه به کمک روش پیشنهادی به‌دست می‌آید: در روز اول، ایستگاه‌های A و B با یک وسیله امدادی و ایستگاه‌های C و D با وسیله دیگری تامین کالا می‌شوند. بدین ترتیب، در روز اول، سازمان مرکزی با بهره‌گیری از حداکثر ظرفیت وسایل امدادی، به میزان ۲۰۰۰، ۳۰۰۰، ۲۰۰۰ و ۳۰۰۰ واحد کالای مورد نیاز را به ایستگاه‌های A، B، C و D ارسال نماید. در روز دوم، ایستگاه‌های C و B به کمک یک وسیله ارسالی به میزان ۲۰۰۰ و ۳۰۰۰ واحد تغذیه می‌گردند، اما به A و D کالایی ارسال نمی‌شود. نتایج استراتژی بهینه برای روزهای اول و دوم به ترتیب در شکل (۱۲-الف و ۱۲-ب) قابل مشاهده است.

برپا شده در خیابان‌های اطراف محل حادثه (برای مثال حادثه ساختمان پلاسکو) باشد. در شکل (۱۱) مسیرهای ممکن بین سازمان (دایره O) و ایستگاه‌ها

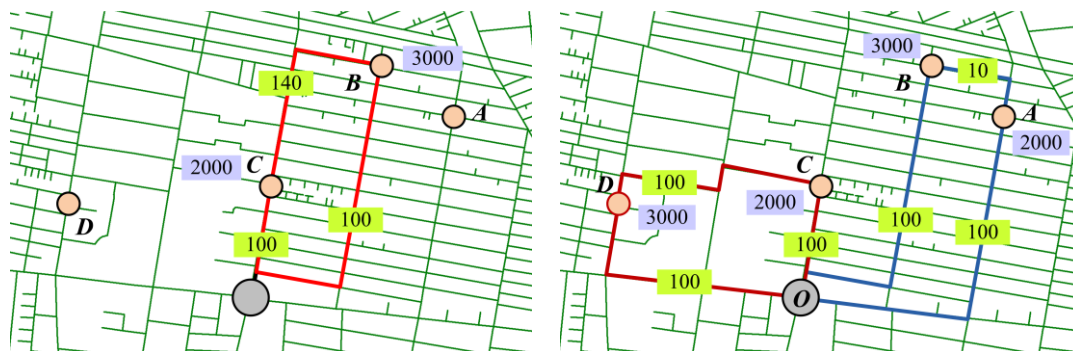
فرض کنید هر وسیله امدادی، ظرفیت حمل ۵۰۰۰ واحد کالای امدادی را داشته باشد. علاوه بر آن، میزان اقلام امدادی ذخیره شده در ایستگاه‌های A، B، C و D نمی‌تواند از حد مجاز فراتر رود، زیرا هر ایستگاه گنجایش مشخصی برای انباشت اقلام امدادی دارد. فرض کنید سازمان مرکزی هیچ محدودیتی در تعداد وسیله ارسالی نداشته باشد. در جدول (۵)، مقدار نیاز روزانه و ظرفیت هر ایستگاه قابل مشاهده است.

جدول ۵: جزئیات نیاز روزانه و ظرفیت برای ایستگاه‌های

امدادی مطرح در مثال کاربردی

شناسه ایستگاه	ظرفیت انباشت	نیاز روزانه
A	۵۰۰۰	۱۰۰۰
B	۳۰۰۰	۳۰۰۰
C	۲۰۰۰	۲۰۰۰
D	۴۰۰۰	۱۵۰۰

بر اساس مدل، فرض شود مقدار گنجایش اولیه هر ایستگاه برابر حداکثر سطح انباشت آن باشد. رهیافت پیشنهادی قادر به تامین دوره ای کالاهای درخواستی همه ایستگاه‌ها بر اساس یک استراتژی بهینه و با کمترین هزینه ممکن است. بدین منظور، استراتژی بهینه با این چیدمان و بر اساس نقشه معابر بخشی از تهران به‌دست آمده است. بر اساس استراتژی بهینه در



ب: استراتژی روز دوم

الف: استراتژی روز اول

شکل ۱۲: نتایج استراتژی بهینه در روزهای اول و دوم عملیات امداد

بهبودیافته است. با توجه به نتایج، الگوریتم توسعه یافته می تواند به عنوان روشی با کارایی و استحکام محاسباتی بالا در حل مسائل کاربردی و با ابعاد بزرگ مسیریابی به کار گرفته شود. با نظر به زیرساخت های کنونی در ایران، استراتژی ارائه شده می تواند تأثیر به سزایی در بهبود کارایی و کیفیت بخشی به مأموریت های امدادی داشته باشد. اگرچه این الگوریتم دارای عملکرد قوی در حل مسئله با ابعاد کوچک و بزرگ است، اما ممکن است در صورت تنظیم تعداد تکرارها، یا تعداد جمعیت پایین، همچون هر الگوریتم تکاملی دیگری، دچار همگرایی به بهینه محلی در حل مسائل با ابعاد بزرگ شود. بنابراین، باید برای مسائل با ابعاد بزرگ، تعداد تکرارها و جمعیت کافی برای این الگوریتم تنظیم شود. در تحقیقات آینده، می توان به حل مسئله در حالتی که کمبود کالاهای امدادی مجاز باشد پرداخت. توسعه یک مدل با در نظر گرفتن عدم قطعیت در پارامترهای مسئله می تواند نقش به سزایی در مطالعات داشته باشد. همچنین می توان مسئله را برای حالتی که امکان ارسال چندین وسیله امداد رسان به یک ایستگاه امدادی در هر دوره زمانی وجود داشته باشد، توسعه داد. در این تحقیق، به توسعه یک روش جدید بر اساس الگوریتم BBO پرداخته شد و به کارگیری آن در مسئله مسیریابی امدادی پرداخته شد. در تحقیقات آتی می توان کارایی الگوریتم های دیگر را در حل این مسئله بررسی کرد. همچنین می توان کارایی

بر اساس مدل، هزینه روزانه متوسط برای اجرای این عملیات امداد برابر ۳۸۰ واحد می شود. میزان بهینه دقیق مدل نیز برابر ۳۸۰ گردید. در نتیجه، رویکرد پیشنهادی توانسته منجر به کشف بهترین استراتژی ممکن عملیات امداد شود. بر اساس نتایج ارائه شده، استراتژی پیشنهادی می تواند حتی برای عملیات های بسیار وسیع تر با شمار ایستگاه های فراوان، که روش های دقیق دیگر قادر به حل کارای مسئله نیستند، نتایج برتری را به دست آورد.

نتیجه گیری و پیشنهادها

به دلیل پیچیدگی محاسباتی مسئله مسیریابی زمانمند در ابعاد بزرگ و کاربردی، روش های حل دقیق فاقد کارایی لازم در یافتن پاسخ های دقیق در طی یک زمان محاسباتی معقول هستند. در این مقاله، به حل یک مسئله مسیریابی زمانمند چند دوره ای بر اساس یک روش الگوریتم جغرافیای زیستی بهبود یافته پرداخته شده است. بر اساس نتایج آماری در حل مسائل با ابعاد نمونه مختلف و در مقایسه با دیگر الگوریتم های مستحکم نظیر PSO، BBO، DE و GA، الگوریتم MBBO دارای کارایی بهتری در یافتن پاسخ های مطلوب بوده است. مقایسه نتایج نشان می دهد که الگوریتم پیشنهادی نسبت به الگوریتم های مورد مقایسه از نظر دقت نتایج، استحکام محاسباتی و سرعت همگرایی



علوم مهندسی مورد بررسی قرارداد.

روش پیشنهادی MBBO را در حل دیگر مسائل مقید

مراجع

- [1] E. Aivazidou, N. Tsolakis, E. Iakovou, and D. Vlachos, "The emerging role of water footprint in supply chain management: A critical literature synthesis and a hierarchical decision-making framework," *Journal of Cleaner Production*, vol. 137, pp. 1018-1037, 2016.
- [2] C. Bode and S. M. Wagner, "Structural drivers of upstream supply chain complexity and the frequency of supply chain disruptions," *Journal of Operations Management*, vol. 36, pp. 215-228, 2015.
- [3] B. Chang, C. Kuo, C.-H. Wu, and G.-H. Tzeng, "Using fuzzy analytic network process to assess the risks in enterprise resource planning system implementation," *Applied Soft Computing*, vol. 28, pp. 196-207, 2015.
- [4] S. Mohseni, M. S. Pishvaei, and H. Sahebi, "Robust design and planning of microalgae biomass-to-biodiesel supply chain: A case study in Iran," *Energy*, vol. 111, pp. 736-755, 2016.
- [5] K. Xu and H. Gong, "Emergency logistics support capability evaluation model based on triangular fuzzy entropy and Choquet integral," *Journal of Industrial and Production Engineering*, pp. 1-8, 2016.
- [6] S. Zhang, C. K. Lee, H. Chan, K. L. Choy, and Z. Wu, "Swarm intelligence applied in green logistics: A literature review," *Engineering Applications of Artificial Intelligence*, vol. 37, pp. 154-169, 2015.
- [7] Y.-J. Zheng, S.-Y. Chen, and H.-F. Ling, "Evolutionary optimization for disaster relief operations: a survey," *Applied Soft Computing*, vol. 27, pp. 553-566, 2015.
- [8] Y.-J. Zheng and H.-F. Ling, "Emergency transportation planning in disaster relief supply chain management: a cooperative fuzzy optimization approach," *Soft Computing*, vol. 17, pp. 1301-1314, 2013.
- [9] K. Z. Zhou, C. Su, A. Yeung, and S. Viswanathan, "Supply chain management in emerging markets," *Journal of Operations Management*, 2016.
- [10] G. C. Crişan, C.-M. Pintea, and V. Palade, "Emergency management using geographic information systems: application to the first romanian traveling salesman problem instance," *Knowledge and Information Systems*, vol. 50, pp. 265-285, 2017.
- [11] Z.-H. Hu, J.-B. Sheu, Y.-Q. Yin, and C. Wei, "Post-disaster relief operations considering psychological costs of waiting for evacuation and relief resources," *Transportmetrica A: Transport Science*, vol. 13, pp. 108-138, 2017.
- [12] C. Lin, K. L. Choy, G. T. Ho, S. Chung, and H. Lam, "Survey of green vehicle routing problem: past and future trends," *Expert Systems with Applications*, vol. 41, pp. 1118-1138, 2014.
- [13] R. F. Roldán, R. Basagoiti, and L. C. Coelho, "Robustness of inventory replenishment and customer selection policies for the dynamic and stochastic inventory-routing problem," *Computers & Operations Research*, vol. 74, pp. 14-20, 2016.
- [14] Y.-B. Park, J.-S. Yoo, and H.-S. Park, "A genetic algorithm for the vendor-managed inventory routing problem with lost sales," *Expert Systems With Applications*, vol. 53, pp. 149-159, 2016.
- [15] H. Andersson, A. Hoff, M. Christiansen, G. Hasle, and A. Løkketangen, "Industrial aspects and literature survey: Combined inventory management and routing," *Computers & Operations Research*, vol. 37, pp. 1515-1536, 2010.
- [16] M. Soysal, J. M. Bloemhof-Ruwaard, R. Haijema, and J. G. van der Vorst, "Modeling a green inventory routing problem for perishable products with horizontal collaboration," *Computers & Operations*

- Research, 2016.
- [17] L. C. Coelho, J.-F. Cordeau, and G. Laporte, "Thirty years of inventory routing," *Transportation Science*, vol. 48, pp. 1-19, 2013.
- [18] L. Bertazzi, M. Savelsbergh, and M. G. Speranza, "Inventory routing," in *The vehicle routing problem: latest advances and new challenges*, ed: Springer, 2008, pp. 49-72.
- [19] M. Chitsaz, A. Divsalar, and P. Vansteenwegen, "A two-phase algorithm for the cyclic inventory routing problem," *European Journal of Operational Research*, vol. 254, pp. 410-426, 2016.
- [20] E. E. Zachariadis, C. D. Tarantilis, and C. T. Kiranoudis, "An integrated local search method for inventory and routing decisions," *Expert Systems with Applications*, vol. 36, pp. 10239-10248, 2009.
- [21] Y. Yu, H. Chen, and F. Chu, "A new model and hybrid approach for large scale inventory routing problems," *European Journal of Operational Research*, vol. 189, pp. 1022-1040, 2008.
- [22] J. Li, H. Chen, and F. Chu, "Performance evaluation of distribution strategies for the inventory routing problem," *European Journal of Operational Research*, vol. 202, pp. 412-419, 2010.
- [23] A. M. Campbell and J. R. Hardin, "Vehicle minimization for periodic deliveries," *European Journal of Operational Research*, vol. 165, pp. 668-684, 2005.
- [24] Z. Pan, J. Tang, and R. Y. Fung, "Synchronization of inventory and transportation under flexible vehicle constraint: A heuristics approach using sliding windows and hierarchical tree structure," *European Journal of Operational Research*, vol. 192, pp. 824-836, 2009.
- [25] R. G. Van Anholt, L. C. Coelho, G. Laporte, and I. F. Vis, "An inventory-routing problem with pickups and deliveries arising in the replenishment of automated teller machines," *Transportation Science*, 2016.
- [26] N. Aziz and N. Mom, "Genetic algorithm based approach for the mufti product multi period inventory routing problem," in *2007 IEEE International Conference on Industrial Engineering and Engineering Management*, 2007, pp. 1619-1623.
- [27] N. H. Moin, S. Salhi, and N. Aziz, "An efficient hybrid genetic algorithm for the multi-product multi-period inventory routing problem," *International Journal of Production Economics*, vol. 133, pp. 334-343, 2011.
- [28] Q.-H. Zhao, S. Chen, and C.-X. Zang, "Model and algorithm for inventory/routing decision in a three-echelon logistics system," *European Journal of Operational Research*, vol. 191, pp. 623-635, 2008.
- [29] A. I. Esparcia-Alcazar, L. Lluch-Revert, M. Cardos, K. Sharman, and J. Merelo, "Configuring an evolutionary tool for the Inventory and Transportation Problem," in *Proceedings of the 9th annual conference on Genetic and evolutionary computation*, 2007, pp. 1975-1982.
- [30] W. Zhu and H. Duan, "Chaotic predator-prey biogeography-based optimization approach for UCAV path planning," *Aerospace science and technology*, vol. 32, pp. 153-161, 2014.
- [31] R. Kumar, R. Gupta, and A. K. Bansal, "Economic analysis and power management of a stand-alone wind/photovoltaic hybrid energy system using biogeography based optimization algorithm," *Swarm and Evolutionary Computation*, vol. 8, pp. 33-43, 2013.
- [32] A. Hossein Mirzaei, I. Nakhai Kamalabadi, and S. H. Zegordi, "A new algorithm for solving the inventory routing problem with direct shipment," *Journal of Production & Operations Management*, vol. 2, pp. 1-28, 2012.
- [33] M. Berghida and A. Boukra, "EBBO: an enhanced biogeography-based optimization algorithm for a vehicle routing problem with heterogeneous fleet, mixed backhauls, and time windows," *The International Journal of*



- Advanced Manufacturing Technology, vol. 77, pp. 1711-1725, 2015.
- [34] E. Emary and H. M. Zawbaa, "Impact of Chaos Functions on Modern Swarm Optimizers," PLOS ONE, vol. 11, p. e0158738, 2016.
- [35] J. K. Lenstra and A. Kan, "Complexity of vehicle routing and scheduling problems," Networks, vol. 11, pp. 221-227, 1981.
- [36] S. Mirzapour Al-e-hashem and Y. Rekik, "Multi-product multi-period Inventory Routing Problem with a transshipment option: A green approach," International Journal of Production Economics, vol. 157, pp. 80-88, 2014.
- [37] A. J. Kleywegt, V. S. Nori, and M. W. Savelsbergh, "The stochastic inventory routing problem with direct deliveries," Transportation Science, vol. 36, pp. 94-118, 2002.
- [38] B. L. Golden, S. Raghavan, and E. A. Wasil, The vehicle routing problem: latest advances and new challenges vol. 43: Springer Science & Business Media, 2008.
- [39] M. Dror, M. Ball, and B. Golden, "A computational comparison of algorithms for the inventory routing problem," Annals of Operations Research, vol. 4, pp. 1-23, 1985.
- [40] A. Federgruen and D. Simchi-Levi, "Analysis of vehicle routing and inventory-routing problems," Handbooks in operations research and management science, vol. 8, pp. 297-373, 1995.
- [41] Q. Qin, S. Cheng, Q. Zhang, Y. Wei, and Y. Shi, "Multiple strategies based orthogonal design particle swarm optimizer for numerical optimization," Computers & Operations Research, vol. 60, pp. 91-110, 2015.
- [42] S.-M. Guo and C.-C. Yang, "Enhancing differential evolution utilizing eigenvector-based crossover operator," IEEE Transactions on Evolutionary Computation, vol. 19, pp. 31-49, 2015.
- [43] C. R. Reeves, "A genetic algorithm for flowshop sequencing," Computers & operations research, vol. 22, pp. 5-13, 1995.
- [44] B. Liu and N. Jin, "An application of lingo software to solve dynamic programming problem in the field of environmental protection," in 2015 IEEE Advanced Information Technology, Electronic and Automation Control Conference (IAEAC), 2015, pp. 577-580.
- [45] K. Hammond and G. Michaelson, Research directions in parallel functional programming: Springer Science & Business Media, 2012.
- [46] M. Boudia and C. Prins, "A memetic algorithm with dynamic population management for an integrated production-distribution problem," European Journal of Operational Research, vol. 195, pp. 703-715, 2009.
- [47] A. H. Gandomi and X.-S. Yang, "Chaotic bat algorithm," Journal of Computational Science, vol. 5, pp. 224-232, 2014.
- [48] V. Punathanam and P. Kotecha, "Reduced Yin-Yang-Pair optimization and its performance on the CEC 2016 expensive case," in Evolutionary Computation (CEC), 2016 IEEE Congress on, 2016, pp. 2996-3002.
- [49] M. D. Li, H. Zhao, X. W. Weng, and T. Han, "A novel nature-inspired algorithm for optimization: Virus colony search," Advances in Engineering Software, vol. 92, pp. 65-88, 2016.



Efficient Strategy based on Improved Biogeography-based Algorithm for Inventory Routing problem

Ali Asghar Heidari¹, Rahim Ali Abbaspour^{*2}

1- Ph.D. candidate in GIS, School of Surveying and Geospatial Eng., College of Eng., University of Tehran

2- Assistant professor, School of Surveying and Geospatial Eng., College of Eng., University of Tehra

Abstract

Researchers and urban administrators have often considered the routing problem as one of the fundamental phases in developing hazard management systems. In this research, a routing problem is investigated and analyzed by proposing an enhanced metaheuristic algorithm based on biogeography. In this problem, the production planning, inventory management, and distribution planning have been considered, and the purpose is to minimize the total costs of production setup, inventory holding, and distribution of relief products. Then, to avoid the problem of premature convergence to local optima and to improve the efficiency and convergence rate of the algorithm on large-scale and constrained problems, a new optimization algorithm based on biogeography with a new migration operator is proposed. With regard to the instances of routing problems, the performance of the proposed algorithm is compared to other methods based on the running time, convergence speed, robustness, best and average of the results and statistical superiority. The statistical assessment verifies the efficiency improvements and obtaining better results by the proposed strategy in tackling the temporal relief routing task.

Key words: Biogeography-Based Algorithm, Time, Routing, Optimization, Relief Systems.