

یک مدل کوادراتیک مخروطی برای طراحی شبکه زنجیره تأمین با در نظر گرفتن هاب، محدودیت ظرفیت، تاخیر فروش از دست رفته

مجتبی صالحی^{۱*}، سید رضا میرمجلسی^۲

۱- استادیار، گروه مهندسی صنایع، دانشکده فنی و مهندسی، دانشگاه پیام‌نور، تهران، ایران

۲- دانشجوی دکترا مهندسی صنایع، دانشگاه صنعتی خواجه نصیرالدین طوسی، تهران، ایران

رسید مقاله: ۹ آذر ۱۳۹۶

پذیرش مقاله: ۱۲ اسفند ۱۳۹۷

چکیده

در این مقاله یک مدل ریاضی برای فرمول‌بندی همزمان تصمیمات مکان‌یابی و کنترل موجودی در یک شبکه زنجیره تأمین چهار سطحی با در نظر گرفتن محدودیت ظرفیت ارائه شده است. سطوح در نظر گرفته شده شامل تأمین‌کنندگان، انبارها، هاب‌ها و خرده‌فروشان می‌باشد. مدل ارائه شده به دنبال مینیمم نمودن هزینه‌های مکان‌یابی، حمل و کنترل موجودی است. بدین منظور یک مدل برنامه‌ریزی عدد صحیح مختلط غیرخطی ارائه می‌شود. مدل ارائه شده سپس به یک مدل برنامه‌ریزی عدد صحیح مختلط مخروطی تبدیل می‌گردد تا بتوان از سرعت حل بالاتر با استفاده از نرم‌افزارهای تجاری بهره برد. برای مقایسه حالات مختلف کنترل موجودی، استراتژی تاخیر و فروش از دست رفته مجاز نیز، در نظر گرفته شده است. نتایج محاسبات نشان‌دهنده استواری مدل در استراتژی‌های مختلف موجودی و زمان حل کوتاه‌تر فرمول‌بندی کوادراتیک مخروطی می‌باشد. در نتیجه از این نوع فرمول‌بندی برای حل مسایل با ابعاد بزرگ با استفاده از نرم‌افزارهای تجاری می‌توان استفاده نمود.

کلمات کلیدی: مدیریت زنجیره تأمین، مکان‌یابی تسهیلات، کنترل موجودی، برنامه‌ریزی عدد صحیح مختلط کوادراتیک مخروطی.

۱ مقدمه

استراتژی مدیریت زنجیره تأمین یکپارچه به شرکت‌ها اجازه می‌دهد تا کارایی را افزایش و اتلاف را کاهش دهند. همچنین پیاده‌سازی موفق زنجیره تأمین یکپارچه منجر به صرفه‌جویی در انرژی و سوخت و حذف فعالیت‌های زاید می‌گردد که در نهایت منجر به سودآوری در سازمان می‌شود [۱]. از سوی دیگر هماهنگی بین بخش‌های مختلف سازمان نیازمند تلاش زیادی می‌باشد. به همین جهت استفاده از مدلی ریاضی برای ارزیابی سودآوری این یکپارچه‌سازی ضروری می‌باشد [۲].

* عهده‌دار مکاتبات

آدرس الکترونیکی: m_salehi61@yahoo.com

مسایل زنجیره تأمین بر اساس بازه زمانی تصمیم‌گیری در سه گروه عملیاتی (کوتاه مدت)، تکنیکی، و استراتژیک (بلند مدت) تقسیم بندی می‌شوند. به عنوان مثال یک مساله استراتژیک یا بلندمدت، مکان‌یابی انبار می‌باشد؛ زیرا مکان یک انبار معمولاً دائمی تعیین شده و قابل تغییر نیست. یکی از مسایل استراتژیک در زنجیره تأمین طراحی شبکه توزیع می‌باشد که شامل تعیین تعداد بهینه تسهیلات، مکان‌یابی نصب تسهیلات، و تخصیص مشتریان به این تسهیلات و همچنین یافتن بهترین ارتباط بین تسهیلات است [۳]. از طرف دیگر طبق نظر اسچاستر و همکاران [۴] مسایل طراحی شبکه توزیع تکنیکی نیز هستند. زیرا برخی از مسایل تصمیم طراحی شبکه توزیع شامل تعیین کمیت سفارش و یا زمان مناسب بین سفارشات می‌باشند. برخی از محققان نیز مسایل مدیریت موجودی و تصمیمات مربوط به مکان‌یابی تسهیلات را برای کاهش هزینه‌های سربار سیستم یکپارچه کردند [۵-۸].

یکی از عمده‌ترین هزینه‌ها در شبکه‌های زنجیره تأمین، هزینه حمل و نقل می‌باشد. بنابراین کاهش آن نقش موثری در بهینه‌سازی مدل ایفا می‌کند. یک روش کارا بدین منظور استفاده از هاب می‌باشد [۹]. هاب‌ها محصولات را از چند انبار دریافت می‌کنند و سپس در دسته‌های بزرگ‌تر به خرده‌فروشان ارسال می‌نمایند. به دلیل کاربرد هاب در شبکه‌های حمل و نقل و مخابرات، تحقیقات زیادی در رابطه با مکان‌یابی هاب‌ها در دو دهه گذشته انجام شده است. در این سیستم‌ها جریان بین نقاط که به صورت مبدا/مقصد هستند جابه‌جا می‌شود و به جای جریان مستقیم بین مبدا و مقصد از طریق هاب این جریان صورت می‌گیرد. در واقع هر یک از گره‌های شبکه به یک یا چند هاب متصل است و هاب‌ها با کمک این اتصالات و اتصالات بین خودشان جریان کالا و یا اطلاعات را برقرار می‌کنند. با توجه به نحوه تخصیص گره‌های جریان به هاب‌ها، مکان‌یابی هاب شامل تخصیص تکی و تخصیص چندگانه می‌باشد. در تخصیص تکی هر گره فقط به یک هاب و در تخصیص چندگانه هر گروه امکان تخصیص به چند هاب را دارد. مکان‌یابی هاب و تعیین ظرفیت آن یک تصمیم استراتژیک و بلند مدت است.

در این مقاله یک مدل ریاضی برای فرمول‌بندی همزمان تصمیمات مکان‌یابی و کنترل موجودی در یک شبکه زنجیره تأمین چهار سطحی با در نظر گرفتن محدودیت ظرفیت ارائه شده است. مدل ارائه شده به دنبال مینیمم نمودن هزینه‌های مکان‌یابی، حمل و نقل و نگهداری موجودی می‌باشد. بدین منظور یک مدل برنامه‌ریزی عدد صحیح مختلط غیرخطی ارائه می‌شود. از مشکلات موجود در مدل‌های مکان‌یابی و کنترل موجودی سخت بودن مدل مورد نظر می‌باشد که زمان حل را بالا می‌برد. به عنوان یک نوآوری جدید در این تحقیق علاوه بر ارائه مدلی جدید، مدل ارائه شده به یک مدل برنامه‌ریزی عدد صحیح مختلط مخروطی تبدیل می‌شود. این فرمول‌بندی ما را قادر می‌سازد تا از سرعت حل بالاتر با استفاده از نرم‌افزارهای تجاری بهره‌بریم و بتوانیم مسایل دنیای واقعی را مدل کرده و کل کنیم. برای مقایسه حالات مختلف کنترل موجودی، استراتژی تأخیر و فروش از دست رفته مجاز نیز در نظر گرفته شده است.

در ادامه، مقاله بدین ترتیب ساختار یافته است که در بخش ۲ مروری بر ادبیات پیشین انجام می‌شود. بخش ۳ به تعریف مساله و فرمول‌بندی می‌پردازد. در بخش ۴ مدل ریاضی عدد صحیح غیرخطی و کوادراتیک

مخروطی همچنین با حالت‌هایی که سفارش تاخیر شده و فروش از دست رفته مجاز باشد بیان شده است. در بخش ۵ نتایج محاسبات و در فصل ۶ نتیجه‌گیری آورده شده است.

۲ پیشنهاد تحقیق

داسکین و همکاران [۱۰]، شن و همکاران [۱۱] از اولین محققانی هستند که تصمیمات موجودی و مکان‌یابی را برای کاهش هزینه کل یکپارچه‌سازی کردند. پس از آن محققان دیگری مساله یکپارچه‌سازی تصمیمات کنترل موجودی در مکان‌یابی تسهیلات بدون ظرفیت را در نظر گرفتند. داسکین و همکاران [۱۰] یک مدل برنامه‌ریزی عدد صحیح غیر خطی برای مساله مکان‌یابی و کنترل موجودی با در نظر گرفتن ذخیره احتیاطی و هزینه‌های حمل از تامین‌کننده به مراکز توزیع ارائه نمودند. یک روش ابتکاری مبتنی بر آزادسازی لاگرانژ برای حل استفاده شد که در سال ۲۰۰۳ توسط شن و همکاران [۱۱] توسعه داده شد. مسایل مشابه توسط شو و همکاران [۱۲]، اشنايدر و همکاران [۱۳] و تئو و شو [۱۴] ارائه شده است.

میراندا و گریدو [۱۵] مسایل فوق را با در نظر گرفتن ظرفیت ثابت در انبارها توسعه دادند. سیلوا و گائو [۱۶] یک مدل مکان‌یابی تسهیلات برای مینیم کردن هزینه‌های بازپرسازی موجودی و سایر هزینه‌های مکان‌یابی پیشنهاد نمودند. علاوه بر ظرفیت، یکپارچه‌سازی کنترل موجودی و مکان‌یابی تسهیلات نیز مورد توجه قرار گرفته است که از آن جمله می‌توان به ویدیارتی و همکاران [۱۷]، پارک و همکاران [۱۸] اشاره کرد.

جدول ۱. خلاصه مرور ادبیات

مقاله	تابع هدف	مدل	سطوح	روش حل
[۱۰]	مینیمم‌سازی هزینه	برنامه‌ریزی عدد صحیح غیرخطی	تأمین‌کننده، مراکز توزیع، انبار	ابتکاری آزادسازی لاگرانژ
[۱۴]	مینیمم‌سازی هزینه	برنامه‌ریزی عدد صحیح مختلط	انبار، خرده‌فروش	تولید ستون
[۱۵]	مینیمم‌سازی هزینه	برنامه‌ریزی عدد صحیح مختلط	انبار، خرده‌فروش	ابتکاری آزادسازی لاگرانژ
[۱۶]	مینیمم‌سازی هزینه	برنامه‌ریزی عدد صحیح مختلط	تأمین‌کننده، انبار، خرده-فروش	روش جستجوی حریص انطباق پذیر تصادفی ^۱
[۱۷]	مینیمم‌سازی هزینه	برنامه‌ریزی عدد صحیح مختلط غیرخطی	تأمین‌کننده، انبار، خرده-فروش	تقریب محدب قطعه‌ای ^۲ و ابتکاری آزادسازی لاگرانژ
[۱۸]	مینیمم‌سازی هزینه	برنامه‌ریزی عدد صحیح مختلط	تأمین‌کننده، انبار، مراکز توزیع، خرده‌فروش	الگوریتم تکاملی ترکیبی
[۱۹]	ماکزیمم‌سازی سود کل زنجیره تامین	برنامه‌ریزی غیر خطی عدد صحیح مختلط	مراکز جمع‌آوری و مراکز توزیع	ابتکاری
[۲۰]	مینیمم‌سازی هزینه و کاهش اثرات	برنامه‌ریزی احتمالی-	تأمین‌کننده، انبار، مراکز	رویکرد ترکیبی حد پایین و

¹ - Greedy Randomized Adaptive Search Procedure

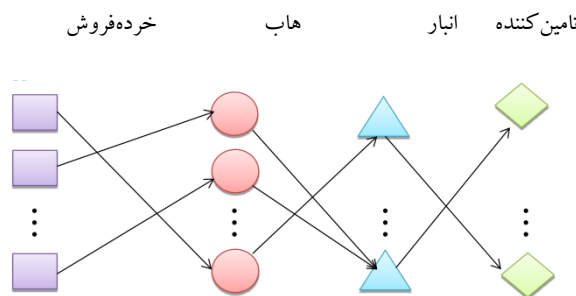
² - piecewise concave approximation

الگوریتم فراابتکای	توزیع، خرده فروش	تصادفی	زیست محیطی
الگوریتم ژنتیک	توزیع کننده و خرده فروش	مدل چند هدفه غیر خطی	مینیم سازی هزینه و افزایش سطح خدمات مشتری [۲۱]
شبیه سازی تبرید و جستجوی مستقیم	مراکز توزیع و خرده فروش	برنامه ریزی غیر خطی عدد صحیح مختلط	مینیم سازی هزینه [۲۲]

آتامترک و همکاران [۱۹] چگونگی فرمول بندی مسایل یکپارچه موجودی- مکان یابی به صورت برنامه-ریزی عدد صحیح مختلط مخروطی را نشان دادند. این مقاله توسعه مقاله فوق با در نظر گرفتن ظرفیت و سیاست-های گوناگون موجودی می باشد. برخی مقالات موجود در ادبیات به صورت خلاصه در جدول ۱ ارایه شده است.

۳ تعریف مسأله و فرمول بندی

شکل ۱ ساختار کلی شبکه زنجیره تامین مورد مطالعه را نشان می دهد.



شکل ۱. مدل پیشنهادی مسأله

مسأله پیشنهادی شامل چهار سطح تامین کننده، انبار، هاب و خرده فروش می باشد. هر تامین کننده یک نوع محصول تولید می کند که در انبارها ذخیره می شود. تقاضاها در هر خرده فروشی مستقل از یکدیگر می باشد. برای افزایش کارایی مدل، محصولات از مسیر هاب ها از انبار به خرده فروش منتقل می شود [۲۴]. مدل زنجیره تامین یکپارچه در این مقاله به طور همزمان سه نوع تصمیم را تعیین می کند: ۱- مکان یابی تسهیلات (تعداد و مکان انبارها و هاب ها) ۲- تخصیص (تخصیص تامین کنندگان به انبارهای مکان یابی شده و همچنین خرده فروشان به انبارهای مکان یابی شده از طریق هاب ها) و ۳- تصمیمات کنترل موجودی در هر انبار مکان یابی شده. هدف مینیم کردن هزینه های مکان یابی، حمل و نقل و نگهداری موجودی می باشد.

• مفروضات و نشانه گذاری

- ✓ هر انبار یک سیاست موجودی پیوسته را دنبال می کند؛ یعنی زمانی که سطح موجودی در انبارهای کوچک تر مساوی نقطه سفارش مجدد شود، یک حجم ثابت سفارش داده می شود.
- ✓ یک موجودی اطمینان در هر انبار در نظر گرفته می شود؛ زیرا سیاست موجودی پیوسته هیچ هزینه کمبود موجودی برای تقاضاهای ارضا نشده در نظر نمی گیرد.

- ✓ هر خرده فروش یک تقاضای مستقل غیرقطعی دارد که از توزیع نرمال با میانگین و واریانس معلوم پیروی می کند.
- ✓ هزینه ثابت برای سفارش و نگهداری موجودی در هر انبار وجود دارد.
- ✓ هنگامی که انبار سفارشی را درخواست می کند یک لید تایم ثابت پیش از رسیدن سفارش بسته به جایگاه تأمین کننده و انبار، سپری می شود.
- ✓ هاب ها دارای محدودیت ظرفیت می باشند.
- ✓ محصولات از انبارها به تأمین کنندگان سفارش داده می شود و در نهایت از طریق هاب ها به خرده فروشان منتقل می گردد.
- ✓ هزینه استقرار ثابت برای ایجاد انبار و هاب وجود دارد.
- ✓ هزینه ثابت حمل و نقل بین تأمین کننده و انبار، هاب و انبار و هاب و خرده فروش وجود دارد.
- ✓ هر خرده فروش تنها از یک هاب و همچنین هر انبار تنها از یک تأمین کننده محصول دریافت می کند.

• مجموعه اندیس ها

I مجموعه تأمین کنندگان

J مجموعه خرده فروشان

K مجموعه انبارها

H مجموعه هاب ها

• پارامترها و نمادگذاری

F_k هزینه ثابت استقرار برای هر انبار k

G_k هزینه ثابت استقرار برای هر هاب h

RC_{ik} هزینه ثابت حمل برای هر واحد بین تأمین کننده i و انبار k

TC_{khj} هزینه ثابت حمل برای هر واحد بین انبار k و خرده فروش j از طریق هاب h

H_k هزینه نگهداری موجودی به ازای هر محصول در واحد زمان در انبار k

A_k هزینه ثابت سفارش موجودی به ازای هر محصول در واحد زمان در انبار k

LT_{ik} لید تایم سفارش در واحد زمان از تأمین کننده i به انبار k

d_j میانگین تقاضا در واحد زمان برای هر خرده فروش j

u_j واریانس تقاضا در واحد زمان برای هر خرده فروش j

D_k میانگین تقاضا در واحد زمان برای هر انبار k

U_k واریانس تقاضا در واحد زمان برای هر انبار k

L_k لید تایم سفارش در واحد زمان در انبار k

CAP_h ظرفیت هاب h

• متغیرهای تصمیم

- $X_{ik} \{1,0\}$ اگر انبار k به تأمین کننده i تخصیص داده شود ۱ در غیراینصورت ۰ است.
- $X_{khj} \{1,0\}$ اگر خرده فروش j به انبار k از طریق هاب h تخصیص داده شود ۱ در غیراینصورت ۰ است.
- $R_k \{1,0\}$ اگر انبار در سایت k مستقر شود ۱ در غیراین صورت ۰ است.
- $Y_h \{1,0\}$ اگر هاب در سایت h مستقر شود ۱ در غیراین صورت ۰ است.
- Q_k میزان سفارش در انبار k

• مدل ریاضی عدد صحیح غیر خطی

هزینه کلی در زنجیره تأمین پیشنهادی به صورت زیر نوشته می شود:

$$\sum_{k \in K} F_k R_k + \sum_{h \in H} G_h Y_h + \sum_{i \in I, k \in K, h \in H, j \in J} RC_{ik} W_{ik} u_j X_{khj} + \sum_{k \in K, h \in H, j \in J} TC_{khj} u_j X_{khj} \tag{1}$$

$$+ \sum_{k \in K} H_k Z_{1-\alpha} \sqrt{\sum_{i \in I, h \in H, j \in J} LT_{ik} u_j W_{ik} X_{khj}} + \sum_{k \in K} H_k \frac{Q_k}{\gamma} + \sum_{k \in K} A_k \frac{\sum_{h,j} d_j X_{khj}}{Q_k}$$

دو عبارت اول هزینه استقرار برای انبار و هاب را به ترتیب نشان می دهد. عبارت های سوم و چهارم هزینه حمل و نقل بین تأمین کننده و انبار و انبار و خرده فروش را به ترتیب نشان می دهد. سه عبارت آخر مربوط به هزینه های موجودی می باشد که اولی میانگین هزینه نگهداری ذخیره احتیاطی، دومی هزینه نگهداری میانگین موجودی، و سومی هزینه سفارش دهی می باشد.

مقدار سفارش بهینه برای انبار k (Q_k^*) از مشتق گرفتن عبارت هزینه کل نسبت به Q_k به دست می آید:

$$\frac{H_k}{\gamma} - \frac{A_k}{Q_k^{\gamma}} \sum_{h \in H, j \in J} d_j X_{khj} = 0 \tag{2}$$

از عبارت فوق به دست می آید:

$$Q_k^* = \sqrt{\frac{\gamma A_k D_k}{H_k}} \tag{3}$$

با جایگذاری عبارت فوق در تابع هدف، مسأله به صورت زیر در می آید (مدل P1):

$$\text{Min} \sum_{k \in K} F_k R_k + \sum_{h \in H} G_h Y_h + \sum_{i \in I, k \in K, h \in H, j \in J} RC_{ik} u_j W_{ik} X_{khj} + \sum_{k \in K, h \in H, j \in J} TC_{khj} u_j X_{khj} + \sum_{k \in K} H_k Z_{1-\alpha} \sqrt{\sum_{i \in I, h \in H, j \in J} LT_{ik} u_j W_{ik} X_{khj}} + \sum_{k \in K} \sqrt{\gamma A_k H_k} \sum_{h \in H, j \in J} d_j X_{khj} \tag{4}$$

به طوری که

$$\sum_{k,h} X_{khj} = 1 \quad \forall j \in J \tag{5}$$

$$\sum_i W_{ik} = R_k \quad \forall k \in K \quad (6)$$

$$X_{khj} \leq R_k \quad \forall k \in K, h \in H, j \in J \quad (7)$$

$$X_{khj} \leq Y_h \quad \forall k \in K, h \in H, j \in J \quad (8)$$

$$\sum_{k \in K} \sum_{j \in J} X_{khj} \left(\frac{D_k}{\gamma} + Z_{1-\alpha} \sqrt{U_k L_k} \right) \leq CAP_h \quad \forall h \in H \quad (9)$$

$$X_{khj}, W_{ik}, R_k, Y, M_{ikhj} \in \{1, 0\} \quad \forall i \in I, h \in H, k \in K, j \in J \quad (10)$$

محدودیت اول تضمین می کند که هر خرده فروش دقیقاً توسط یک انبار و یک هاب خدمت رسانی می شود. محدودیت دوم تضمین می کند که هر انبار توسط یک تأمین کننده خدمت رسانی می شود. محدودیت سوم و چهارم تضمین می کنند که تخصیص خرده فروش ز به انبار k از طریق هاب h تنها در صورتی امکان پذیر می باشد که انبار k و هاب h وجود داشته باشند. محدودیت پنجم تضمین می کند که مجموع محصولاتتی که به یک هاب از کلیه انبارها و خرده فروشان می رسد، از ظرفیت آن هاب تجاوز نکند. محدودیت آخر شرط باینری بودن متغیرها را تضمین می کند. در ادامه فرمول بندی مخروطی مسأله بیان می شود.

• برنامه ریزی عدد صحیح مختلط کوادراتیک مخروطی

در این قسمت مدل برنامه ریزی عدد صحیح غیر خطی P1 به صورت یک مدل عدد صحیح مختلط کوادراتیک مخروطی (CQMIP) فرمول بندی می شود. مهم ترین مزیت این کار استفاده از نرم افزارهای بهینه سازی استاندارد مانند CPLEX، Mosek یا GAMS برای حل مدل می باشد. برای آشنایی با برنامه ریزی کوادراتیک مخروطی محدب به بن تال و نمیروسکی [۲۵] و علیزاده و گلدفارب [۲۶] مراجعه شود.

اولین گام برای فرمول بندی به صورت CQMIP شامل خطی سازی عبارت های کوادراتیک باینری $W_{ik} X_{khj}$ که در تابع هدف وجود دارند با استفاده از متغیر باینری جدید M_{ikhj} می باشد؛ بنابراین یک تکنیک خطی سازی معروف که معمولاً برای مسایل تخصیص کوادراتیک استفاده می گردد برای رفع عبارت $W_{ik} X_{khj}$ استفاده می شود. فرمول بندی به صورت زیر در می آید:

$$\begin{aligned} \text{Min} \quad & \sum_{k \in K} F_k R_k + \sum_{h \in H} G_h Y_h + \sum_{i \in I, k \in K, h \in H, j \in J} RC_{ik} u_j M_{ikhj} + \sum_{k \in K, h \in H, j \in J} TC_{khj} u_j X_{khj} + \\ & \sum_{k \in K} H_k Z_{1-\alpha} \sqrt{\sum_{i \in I, h \in H, j \in J} LT_{ik} u_j M_{ikhj}} + \sum_{k \in K} \sqrt{\gamma A_k H_k} \sum_{h \in H, j \in J} d_j X_{khj} \end{aligned} \quad (11)$$

به طوری که:

$$M_{ikhj} \leq W_{ik} \quad \forall i \in I, h \in H, k \in K, j \in J \quad (12)$$

$$M_{ikhj} \leq X_{khj} \quad \forall i \in I, h \in H, k \in K, j \in J \quad (13)$$

$$M_{ikhj} \geq W_{ik} + X_{khj} - 1 \quad \forall i \in I, h \in H, k \in K, j \in J \quad (14)$$

$$\sum_{k,h} X_{khj} = 1 \quad \forall j \in J \quad (15)$$

$$\sum_i W_{ik} = R_k \quad \forall k \in K \quad (16)$$

$$X_{khj} \leq R_k \quad \forall k \in K, h \in H, j \in J \quad (17)$$

$$X_{khj} \leq Y_h \quad \forall k \in K, h \in H, j \in J \quad (18)$$

$$\sum_{k \in K} \sum_{j \in J} X_{khj} \left(\frac{D_k}{\gamma} + Z_{1-\alpha} \sqrt{U_k L_k} \right) \leq CAP_h \quad \forall h \in H \quad (19)$$

$$X_{khj}, W_{ik}, R_k, Y, M_{ikhj} \in \{1, 0\} \quad \forall i \in I, h \in H, k \in K, j \in J \quad (20)$$

فرمول‌بندی فوق می‌تواند با تعریف دو متغیر کمکی مثبت t_k و v_k برای جایگذاری عبارت‌های غیرخطی‌ای که در تابع هدف وجود دارد و جایگزینی متغیرهای باینری M_{ikhj} و X_{khj} به شکل کوادراتیک (به صورت $M_{ikhj}^v = M_{ikhj}$ و $X_{khj}^v = X_{khj}$) مجدداً فرمول‌بندی شود. مدل ایجاد شده تحت عنوان مدل P2 به صورت زیر می‌باشد:

$$\begin{aligned} \text{Min} \sum_{k \in K} F_k R_k + \sum_{h \in H} G_h Y_h + \sum_{i \in I, k \in K, h \in H, j \in J} RC_{ik} u_j M_{ikhj} + \sum_{k \in K, h \in H, j \in J} TC_{khj} u_j X_{khj} + \\ \sum_{k \in K} H_k Z_{1-\alpha} t_k + \sum_{k \in K} v_k \sqrt{\gamma A_k H_k} \end{aligned} \quad (21)$$

به طوری که:

$$\sum_{i \in I, h \in H, j \in J} LT_{ik} u_j M_{ikhj}^v \leq t_k^v \quad \forall k \in K \quad (22)$$

$$\sum_{h \in H, j \in J} d_j X_{khj}^v \leq v_k^v \quad \forall k \in K \quad (23)$$

$$M_{ikhj} \leq W_{ik} \quad \forall i \in I, h \in H, k \in K, j \in J \quad (24)$$

$$M_{ikhj} \leq X_{khj} \quad \forall i \in I, h \in H, k \in K, j \in J \quad (25)$$

$$M_{ikhj} \geq W_{ik} + X_{khj} - 1 \quad \forall i \in I, h \in H, k \in K, j \in J \quad (26)$$

$$\sum_{k,h} X_{khj} = 1 \quad \forall j \in J \quad (27)$$

$$\sum_i W_{ik} = R_k \quad \forall k \in K \quad (28)$$

$$X_{khj} \leq R_k \quad \forall k \in K, h \in H, j \in J \quad (29)$$

$$X_{khj} \leq Y_h \quad \forall k \in K, h \in H, j \in J \quad (30)$$

$$\sum_{k \in K} \sum_{j \in J} X_{khj} \left(\frac{D_k}{\gamma} + Z_{1-\alpha} \sqrt{U_k L_k} \right) \leq CAP_h \quad \forall h \in H \quad (31)$$

$$X_{khj}, W_{ik}, R_k, Y, M_{ikhj} \in \{0, 1\} \quad \forall i \in I, h \in H, k \in K, j \in J \quad (32)$$

$$t_k, V_k \geq 0 \quad \forall k \in K \quad (33)$$

مدل P2 یک مدل برنامه‌ریزی عدد صحیح مختلط کوادراتیک مخروطی می‌باشد. فرمول‌بندی فوق با استفاده از سالورهای نظیر CPLEX یا Mosek قابل حل می‌باشد.

- برنامه‌ریزی عدد صحیح مختلط کوادراتیک مخروطی برای سفارش‌های تاخیر شده مجاز در حالتی که سفارش‌های تاخیر شده مجاز باشد مقدار سفارش بهینه برای انبار k (Q_k^*) از رابطه‌ی (۳۴) به‌دست می‌آید:

$$Q_k^* = \sqrt{\frac{\gamma A_k D_k}{H_k} \left(\frac{\hat{\pi} + H_k}{\hat{\pi}} \right)} \quad (34)$$

که $\hat{\pi}$ هزینه تقاضای تاخیر شده می‌باشد. با جایگذاری عبارت فوق در تابع هدف (همانند مدل قبل)، مسأله به شکل زیر در می‌آید (مدل P3):

$$\begin{aligned} \text{Min} \sum_{k \in K} F_k R_k + \sum_{h \in H} G_h Y_h + \sum_{i \in I, k \in K, h \in H, j \in J} RC_{ik} u_j M_{ikhj} + \sum_{k \in K, h \in H, j \in J} TC_{khj} u_j X_{khj} + \\ \sum_{k \in K} H_k Z_{1-\alpha} t_k + \sum_{k \in K} \sqrt{\frac{D_k A_k H_k}{\gamma} \left(\frac{\hat{\pi} + H_k}{\hat{\pi}} \right)} + \sum_{k \in K} V_k \sqrt{\frac{A_k H_k \hat{\pi}}{\gamma D_k (\hat{\pi} + H_k)}} \end{aligned} \quad (35)$$

به طوری که:

$$\sum_{i \in I, h \in H, j \in J} LT_{ik} u_j M_{ikhj}^r \leq t_k^r \quad \forall k \in K \quad (36)$$

$$\sum_{h \in H, j \in J} d_j^r X_{khj}^r \leq v_k^r \quad \forall k \in K \quad (37)$$

$$M_{ikhj} \leq W_{ik} \quad \forall i \in I, h \in H, k \in K, j \in J \quad (38)$$

$$M_{ikhj} \leq X_{khj} \quad \forall i \in I, h \in H, k \in K, j \in J \quad (39)$$

$$M_{ikhj} \geq W_{ik} + X_{khj} - 1 \quad \forall i \in I, h \in H, k \in K, j \in J \quad (40)$$

$$\sum_{k, h} X_{khj} = 1 \quad \forall j \in J \quad (41)$$

$$\sum_i W_{ik} = R_k \quad \forall k \in K \quad (42)$$

$$X_{khj} \leq R_k \quad \forall k \in K, h \in H, j \in J \quad (43)$$

$$X_{khj} \leq Y_h \quad \forall k \in K, h \in H, j \in J \quad (44)$$

$$\sum_{k \in K} \sum_{j \in J} X_{khj} \left(\frac{D_k}{\gamma} + Z_{1-\alpha} \sqrt{U_k L_k} \right) \leq CAP_h \quad \forall h \in H \quad (45)$$

$$X_{khj}, W_{ik}, R_k, Y, M_{ikhj} \in \{1, 0\} \quad \forall i \in I, h \in H, k \in K, j \in J \quad (46)$$

$$t_k, v_k \geq 0 \quad \forall k \in K \quad (47)$$

مدل P3 یک مدل برنامه‌ریزی عدد صحیح مختلط کوادراتیک مخروطی می‌باشد.

- برنامه‌ریزی عدد صحیح مختلط کوادراتیک مخروطی برای فروش از دست رفته مجاز در حالتی که فروش از دست رفته مجاز باشد مقدار سفارش بهینه برای انبار k (Q_k^*) از رابطه‌ی (48) به دست می‌آید:

$$Q_k^* = \frac{\hat{\pi} D_k}{H_k} + \sqrt{\left(\frac{\hat{\pi} D_k}{H_k} \right)^2 - \frac{2 D_k A_k}{H_k}} \quad (48)$$

با جایگذاری عبارت فوق در تابع هدف، مسأله به شکل زیر در می‌آید (مدل P4):

$$\begin{aligned} \text{Min } & \sum_{k \in K} F_k R_k + \sum_{h \in H} G_h Y_h + \sum_{i \in I, k \in K, h \in H, j \in J} RC_{ik} u_j M_{ikhj} + \sum_{k \in K, h \in H, j \in J} TC_{khj} u_j X_{khj} + \\ & \sum_{k \in K} H_k Z_{\nu-\alpha} t_k + \sum_{k \in K} \frac{\hat{\pi} D_k}{\nu} + \sum_{k \in K} v_k \frac{A_k}{\frac{\hat{\pi} D_k}{H_k} + \sqrt{\left(\frac{\hat{\pi} D_k}{H_k}\right)^2 - \frac{\nu D_k A_k}{H_k}}} \end{aligned} \quad (49)$$

به طوری که:

$$\sum_{i \in I, h \in H, j \in J} LT_{ik} u_j M_{ikhj} \leq t_k \quad \forall k \in K \quad (50)$$

$$\sum_{h \in H, j \in J} d_j X_{khj} \leq v_k \quad \forall k \in K \quad (51)$$

$$M_{ikhj} \leq W_{ik} \quad \forall i \in I, h \in H, k \in K, j \in J \quad (52)$$

$$M_{ikhj} \leq X_{khj} \quad \forall i \in I, h \in H, k \in K, j \in J \quad (53)$$

$$M_{ikhj} \geq W_{ik} + X_{khj} - 1 \quad \forall i \in I, h \in H, k \in K, j \in J \quad (54)$$

$$\sum_{k, h} X_{khj} = 1 \quad \forall j \in J \quad (55)$$

$$\sum_i W_{ik} = R_k \quad \forall k \in K \quad (56)$$

$$X_{khj} \leq R_k \quad \forall k \in K, h \in H, j \in J \quad (57)$$

$$X_{khj} \leq Y_h \quad \forall k \in K, h \in H, j \in J \quad (58)$$

$$\sum_{k \in K} \sum_{j \in J} X_{khj} \left(\frac{D_k}{\nu} + Z_{\nu-\alpha} \sqrt{U_k L_k} \right) \leq CAP_h \quad \forall h \in H \quad (59)$$

$$X_{khj}, W_{ik}, R_k, Y, M_{ikhj} \in \{0, 1\} \quad \forall i \in I, h \in H, k \in K, j \in J \quad (60)$$

$$t_k, v_k \geq 0 \quad \forall k \in K \quad (61)$$

مدل P4 یک مدل برنامه ریزی عدد صحیح مختلط کوادراتیک مخروطی می باشد.

• برنامه‌ریزی عدد صحیح مختلط غیرخطی با سفارش‌های تاخیر شده مجاز

همان‌طور که بیان شد، در حالتی که سفارش‌های تاخیر شده مجاز باشد مقدار سفارش بهینه برای انبار k (Q_k^*) از رابطه‌ی (۶۲) به دست می‌آید:

$$Q_k^* = \sqrt{\frac{2A_k D_k}{H_k} \left(\frac{\hat{\pi} + H}{\hat{\pi}} \right)} \quad (62)$$

با جایگذاری عبارت فوق در تابع هدف مساله اصلی، مسأله به شکل زیر در می‌آید (مدل P5):

$$\begin{aligned} \text{Min } & \sum_{k \in K} F_k R_k + \sum_{h \in H} G_h Y_h + \sum_{i \in I, k \in K, h \in H, j \in J} RC_{ik} u_j W_{ik} X_{khj} + \sum_{k \in K, h \in H, j \in J} TC_{khj} u_j X_{khj} + \\ & \sum_{k \in K} H_k Z_{1-\alpha} \sqrt{\sum_{i \in I, h \in H, j \in J} LT_{ik} u_j W_{ik} X_{khj}} + \sum_{k \in K} \sqrt{\frac{D_k A_k H_k}{2} \left(\frac{\hat{\pi} + H_k}{\hat{\pi}} \right)} + \sum_{k \in K} \left(\sqrt{\frac{A_k H_k \hat{\pi}}{2 D_k (\hat{\pi} + H_k)}} \sum_{h \in H, j \in J} d_j^y X_{khj} \right) \end{aligned} \quad (63)$$

به طوری که

$$\sum_{k, h} X_{khj} = 1 \quad \forall j \in J \quad (64)$$

$$\sum_i W_{ik} = R_k \quad \forall k \in K \quad (65)$$

$$X_{khj} \leq R_k \quad \forall k \in K, h \in H, j \in J \quad (66)$$

$$X_{khj} \leq Y_h \quad \forall k \in K, h \in H, j \in J \quad (67)$$

$$\sum_{k \in K} \sum_{j \in J} X_{khj} \left(\frac{D_k}{2} + Z_{1-\alpha} \sqrt{U_k L_k} \right) \leq CAP_h \quad \forall h \in H \quad (68)$$

$$X_{khj}, W_{ik}, R_k, Y_h \in \{0, 1\} \quad \forall i \in I, h \in H, k \in K, j \in J \quad (69)$$

مدل P5 یک مدل برنامه‌ریزی عدد صحیح مختلط غیرخطی می‌باشد.

• برنامه‌ریزی عدد صحیح مختلط غیرخطی با فروش از دست رفته مجاز

همان‌طور که بیان شد، در حالتی که فروش از دست رفته مجاز می‌باشد مقدار سفارش بهینه برای انبار k (Q_k^*) از رابطه‌ی (۷۰) به دست می‌آید:

$$Q_k^* = \frac{\hat{\pi}D_k}{H_k} + \sqrt{\left(\frac{\hat{\pi}D_k}{H_k}\right)^2 - \frac{2D_kA_k}{H_k}} \quad (70)$$

با جایگذاری عبارت فوق در تابع هدف مسأله اصلی، مسأله به شکل زیر در می آید (مدل P6):

$$\begin{aligned} \text{Min } & \sum_{k \in K} F_k R_k + \sum_{h \in H} G_h Y_h + \sum_{i \in I, k \in K, h \in H, j \in J} RC_{ik} u_j W_{ik} X_{khj} + \sum_{k \in K, h \in H, j \in J} TC_{khj} u_j X_{khj} + \\ & \sum_{k \in K} H_k Z_{1-\alpha} \sqrt{\sum_{i \in I, h \in H, j \in J} LT_{ik} u_j W_{ik} X_{khj}} + \sum_{k \in K} \left(\frac{\hat{\pi}D_k}{2} + \sqrt{\left(\frac{\hat{\pi}D_k}{2}\right)^2 - \frac{D_k A_k H_k}{2}} \right) + \\ & \sum_{k \in K} \left(\frac{A_k}{\frac{\hat{\pi}D_k}{H_k} + \sqrt{\left(\frac{\hat{\pi}D_k}{H_k}\right)^2 - \frac{2D_k A_k}{H_k}}} \sqrt{\sum_{h \in H, j \in J} d_j^\gamma X_{khj}} \right) \end{aligned} \quad (71)$$

به طوری که:

$$\sum_{k,h} X_{khj} = 1 \quad \forall j \in J \quad (72)$$

$$\sum_i W_{ik} = R_k \quad \forall k \in K \quad (73)$$

$$X_{khj} \leq R_k \quad \forall k \in K, h \in H, j \in J \quad (74)$$

$$X_{khj} \leq Y_h \quad \forall k \in K, h \in H, j \in J \quad (75)$$

$$\sum_{k \in K} \sum_{j \in J} X_{khj} \left(\frac{D_k}{2} + Z_{1-\alpha} \sqrt{U_k L_k} \right) \leq CAP_h \quad \forall h \in H \quad (76)$$

$$X_{khj}, W_{ik}, R_k, Y_h \in \{0, 1\} \quad \forall i \in I, h \in H, k \in K, j \in J \quad (77)$$

مدل P6 یک مدل برنامه ریزی عدد صحیح مختلط غیرخطی می باشد.

۴ نتایج محاسباتی

مدل P1 (مدل پایه)، P5 و P6 از آنجایی که یک مدل غیرخطی هستند، با استفاده از سالور BARON حل شده است؛ اما مدل های P2 تا P4 که به فرم برنامه ریزی کوادراتیک مخروطی تبدیل شده اند، قابلیت حل با استفاده از CPLEX را دارا می باشند. همان طور که بیان شد، مهم ترین مزیت فرمول بندی کوادراتیک مخروطی،

قابلیت حل آن با استفاده از نرم‌افزارهای بهینه‌سازی استاندارد همچون CPLEX می‌باشد. برای حل مسایل از یک سیستم با مقدار حافظه 6GB و CPU COREi7 استفاده شده است. مقادیر پارامترهای مدل از مقاله‌های پارک و همکاران [۲۳] و نازیک و ترنکوایست [۲۷] استخراج شده است (جدول ۲).

جدول ۲. مقادیر پارامترهای مدل

$U[۳۰۰۰,۳۵۰۰]$	F_k
$U[۲۰۰۰,۲۵۰۰]$	G_h
$U[۱۰۰,۱۲۰]$	RC_{ik}
$U[۸۰,۹۵]$	TC_{khj}
$U[۱۰,۱۵]$	H_k
$U[۱۵۰,۱۸۰]$	A_k
$U[۱۵,۳۰]$	LT_{ik}
$U[۱۰,۲۰]$	d_j
$U[۳,۱۵]$	u_j
$U[۱۰,۲۰]$	D_k
$U[۱۵,۳]$	U_k
$U[۲۰,۳۰]$	L_k
$U[۱۵,۲۲۰]$	CAP_h
$U[۵۰,۷۰]$	$\hat{\pi}$

نتایج زمان‌های حل (ثانیه) برای مسایل نمونه در ابعاد مختلف برای مدل‌های غیرخطی (P1, P5 و P6) در جدول ۳ نشان داده شده است.

جدول ۳. زمان حل مسایل نمونه برای مدل‌های غیرخطی (ثانیه)

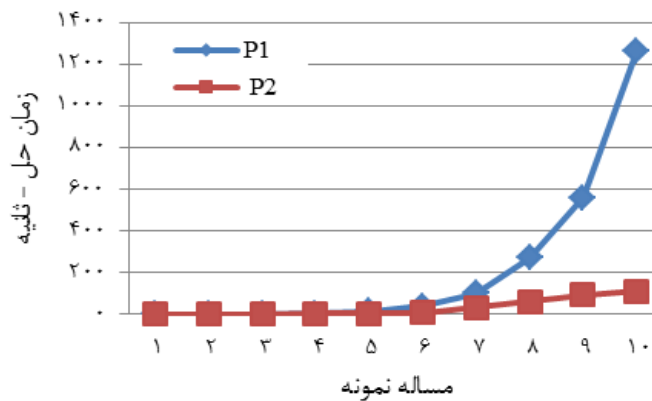
ردیف	$[j, h, k, i]$	P1	P5	P6
۱	[۲,۲,۲,۳]	۰/۲	۰/۲۵	۰/۲
۲	[۳,۳,۲,۳]	۰/۳	۰/۳	۰/۲۵
۳	[۴,۳,۳,۳]	۰/۵	۰/۸	۰/۸۵
۴	[۵,۴,۳,۴]	۴	۴	۳
۵	[۶,۴,۴,۴]	۱۷	۱۷	۱۲
۶	[۸,۴,۴,۴]	۴۱	۸۴	۱۰۳
۷	[۱۰,۴,۴,۴]	۱۰۲	۱۱۶	۱۶۸
۸	[۱۲,۵,۴,۴]	۲۷۱	۲۹۱	۴۰۹
۹	[۱۵,۵,۴,۶]	۵۶۲	۵۹۲	۷۲۶
۱۰	[۱۸,۶,۴,۸]	۱۲۶۵	۱۴۰۶	۱۵۹۸
۱۱	[۲۰,۷,۵,۱۰]	۲۶۴۰	۲۸۱۰	۳۲۰۵
۱۲	[۳۰,۸,۵,۱۰]	۶۹۵۵	۷۷۳۵	۸۶۱۵
۱۳	[۳۰,۸,۸,۱۰]	۱۵۶۷۱	۱۸۷۳۰	۲۳۴۲۱
۱۴	[۱۰۰,۱۰,۱۰,۱۰]	۸۶۴۰۰>	۸۶۴۰۰>	۸۶۴۰۰>
۱۵	[۲۰۰,۱۰,۱۰,۱۰]	۸۶۴۰۰>	۸۶۴۰۰>	۸۶۴۰۰>

نتایج زمان‌های حل (ثانیه) برای مسایل نمونه در ابعاد مختلف برای مدل‌های کوادراتیک مخروطی (P2، P3 و P4) در جدول ۴ نشان داده شده است.

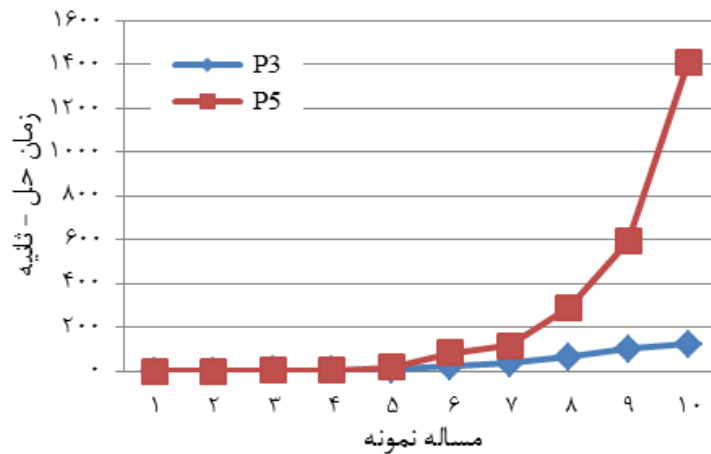
جدول ۴. زمان حل مسایل نمونه برای مدل‌های کوادراتیک مخروطی (ثانیه)

P4	P3	P2	[j, h, k, i]	ردیف
۰/۴	۰/۵	۰/۴	[۲,۲,۲,۳]	۱
۰/۵	۰/۶	۰/۶	[۳,۳,۲,۳]	۲
۱/۷	۱/۶	۱	[۴,۳,۳,۳]	۳
۲/۵	۳	۳	[۵,۴,۳,۴]	۴
۳/۵	۵	۵	[۶,۴,۴,۴]	۵
۲۳	۱۹	۹	[۸,۴,۴,۴]	۶
۵۲	۳۶	۳۲	[۱۰,۴,۴,۴]	۷
۹۳	۶۶	۶۲	[۱۲,۵,۴,۴]	۸
۱۲۲	۹۹	۹۴	[۱۵,۵,۴,۶]	۹
۱۴۱	۱۲۴	۱۱۲	[۱۸,۶,۴,۸]	۱۰
۱۶۷	۱۴۶	۱۳۸	[۲۰,۷,۵,۱۰]	۱۱
۱۸۸	۱۶۹	۱۵۲	[۳۰,۸,۵,۱۲]	۱۲
۳۱۲	۲۹۸	۲۸۳	[۳۰,۸,۸,۱۰]	۱۳
۴۱۲۸	۳۸۳۱	۳۶۵۰	[۱۰۰,۱۰,۱۰,۱۰]	۱۴
۱۴۲۲۱	۱۳۸۴۱	۱۳۱۶۵	[۲۰۰,۱۰,۱۰,۱۰]	۱۵

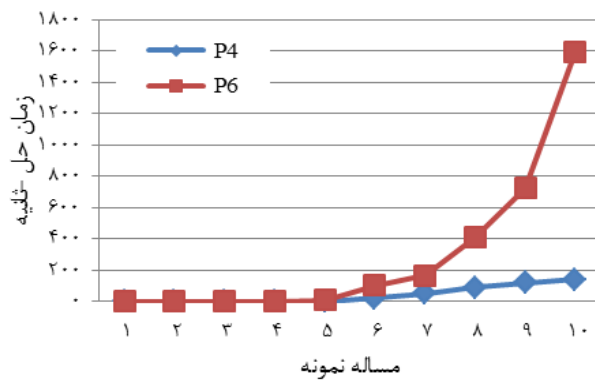
همان‌طور که مشاهده می‌شود با افزایش سایز مساله زمان حل در مدل‌های P1، P5 و P6 که با استفاده از سالور BARON حل شده است، با شدت بیش‌تری افزایش می‌یابد. این در حالی است که مدل‌های P2 تا P4 که به فرم کوادراتیک مخروطی می‌باشند و قابلیت حل با CPLEX را دارند، در زمان‌هایی کوتاه‌تر به جواب بهینه دست پیدا می‌کنند. شکل‌های ۲، ۳ و ۴ این موضوع را واضح‌تر نشان می‌دهند.



شکل ۲. زمان حل در مقابل مساله نمونه برای مدل‌های پایه و کوادراتیک مخروطی در حالت پایه



شکل ۳. زمان حل در مقابل مساله نمونه مدل‌های پایه و کوادراتیک مخروطی در حالت تاخیر مجاز



شکل ۴. زمان حل در مقابل مساله نمونه مدل‌های پایه و کوادراتیک مخروطی در حالت فروش از دست رفته

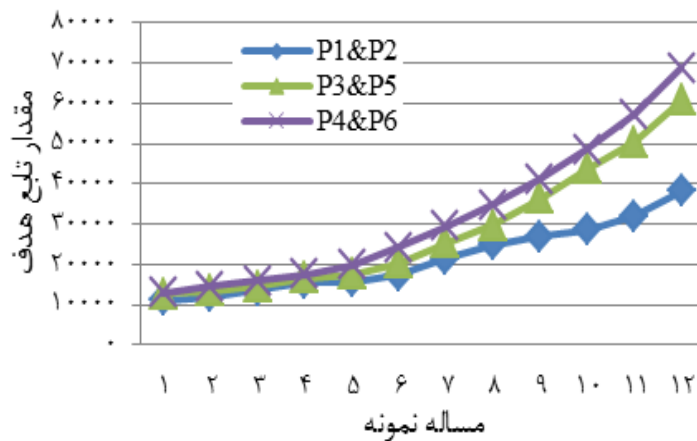
همان‌طور که مشاهده می‌شود با افزایش سایز مساله میزان افزایش زمان حل در مدل‌های غیرخطی بیش‌تر از مدل‌های کوادراتیک مخروطی در کلیه‌ی استراتژی‌های موجودی (تأخیر و فروش از دست رفته مجاز) می‌باشد. جدول ۵ مقادیر تابع هدف را برای مسایل نمونه مدل‌های ارابه شده نشان می‌دهد.

جدول ۵. مقدار تابع هدف مسایل نمونه

P6	P5	P4	P3	P2	P1	[j, h, k, i]	ردیف
۱۲۹۷۰	۱۲۷۸۲	۱۲۹۷۰	۱۲۷۸۲	۱۱۰۹۴	۱۱۰۹۴	[۲,۲,۲,۳]	۱
۱۴۵۸۲	۱۳۳۱۷	۱۴۵۸۲	۱۳۳۱۷	۱۲۰۳۴	۱۲۰۳۴	[۳,۳,۲,۳]	۲
۱۵۹۱۶	۱۴۴۳۹	۱۵۹۱۶	۱۴۴۳۹	۱۳۷۱۷	۱۳۷۱۷	[۴,۳,۳,۳]	۳
۱۷۴۸۳	۱۶۵۵۶	۱۷۴۸۳	۱۶۵۵۶	۱۵۴۲۳	۱۵۴۲۳	[۵,۴,۳,۴]	۴
۱۹۹۱۸	۱۷۵۹۳	۱۹۹۱۸	۱۷۵۹۳	۱۵۵۹۲	۱۵۵۹۲	[۶,۴,۴,۴]	۵
۲۴۰۹۳	۲۰۱۸۱	۲۴۰۹۳	۲۰۱۸۱	۱۷۴۱۶	۱۷۴۱۶	[۸,۴,۴,۴]	۶
۲۹۴۱۳	۲۵۳۴۷	۲۹۴۱۳	۲۵۳۴۷	۲۱۵۲۷	۲۱۵۲۷	[۱۰,۴,۴,۴]	۷
۳۴۷۶۲	۲۹۷۷۹	۳۴۷۶۲	۲۹۷۷۹	۲۴۸۰۹	۲۴۸۰۹	[۱۲,۵,۴,۴]	۸

۴۱۰۸۴	۳۶۴۲۳	۴۱۰۸۴	۳۶۴۲۳	۲۶۸۴۲	۲۶۸۴۲	[۱۵۵۵,۴۶۶]	۹
۴۸۶۵۵	۴۳۷۴۹	۴۸۶۵۵	۴۳۷۴۹	۲۸۵۷۱	۲۸۵۷۱	[۱۸۶۶,۴۴۸]	۱۰
۵۷۳۸۵	۵۰۴۸۸	۵۷۳۸۵	۵۰۴۸۸	۳۲۰۴۶	۳۲۰۴۶	[۲۰۷۵,۱۰۰]	۱۱
۶۸۸۲۱	۶۰۶۴۵	۶۸۸۲۱	۶۰۶۴۵	۳۸۳۲۳	۳۸۳۲۳	[۳۰۸۵,۱۲۰]	۱۲
۹۱۸۶۳	۷۳۴۵۱	۹۱۸۶۳	۷۳۴۵۱	۴۵۷۶۵	۴۵۷۶۵	[۳۰۸۸,۱۰۰]	۱۳
-	-	۲۰۸۹۵۶	۱۹۱۴۶	۱۱۲۳۱	-	[۱۰۰,۰۱۰,۰۱۰]	۱۴
-	-	۲۵۶۷۸۹	۲۳۴۱۲۷	۱۵۸۷۴۶	-	[۲۰۰,۰۱۰,۰۱۰]	۱۵

نتایج نشان می‌دهند که مقدار تابع هدف در مدل‌های با فروش از دست رفته مجاز بیش‌تر از سایر مدل‌ها می‌باشد (شکل ۵).



شکل ۵. مقادیر تابع هدف در مقابل مساله نمونه

همان‌طور که مشاهده می‌شود مدل‌های (P1 و P2) که هر دو یک مساله؛ اما با فرمول‌بندی‌های متفاوت (غیرخطی و کوادراتیک مخروطی) می‌باشند، مقادیر تابع هدف یکسانی را نتیجه می‌دهند. این موضوع برای مدل‌های (P3 و P5) و (P4 و P6) نیز صادق می‌باشد.

۵ نتیجه‌گیری

در این مقاله یک مدل ریاضی برای فرمول‌بندی همزمان تصمیمات مکان‌یابی و کنترل موجودی در یک شبکه زنجیره تامین چهار سطحی با در نظر گرفتن محدودیت ظرفیت ارائه شده است. سطوح در نظر گرفته شده شامل تامین کنندگان، انبارها، هاب‌ها و خرده‌فروشان می‌باشد. مدل زنجیره تامین یکپارچه در این مقاله به طور همزمان سه نوع تصمیم را تعیین می‌کند: ۱- مکان‌یابی تسهیلات (تعداد و مکان انبارها و هاب‌ها) ۲- تخصیص (تخصیص تامین کنندگان به انبارهای مکان‌یابی شده و همچنین خرده‌فروشان به انبارهای مکان‌یابی شده از طریق هاب‌ها) و ۳- تصمیمات کنترل موجودی در هر انبار مکان‌یابی شده. هدف مینیمم کردن هزینه‌های مکان‌یابی، حمل و نقل و موجودی می‌باشد. بدین منظور یک مدل برنامه‌ریزی عدد صحیح مختلط غیرخطی ارائه می‌شود. مدل ارائه شده

سپس به یک مدل برنامه‌ریزی عدد صحیح مختلط کوادراتیک مخروطی تبدیل می‌شود تا بتوان از سرعت حل بالاتر با استفاده از CPLEX بهره برد. برای مقایسه حالات مختلف کنترل موجودی، استراتژی تأخیر و فروش از دست رفته مجاز نیز در نظر گرفته شده است. نتایج محاسبات نشان می‌دهد که فرمول‌بندی کوادراتیک مخروطی فوق؛ حتی با در نظر گرفتن سیاست‌های مختلف موجودی، در زمان کوتاهی حل می‌شود. به عنوان یک نوآوری جدید در این تحقیق علاوه بر ارایه مدلی جدید، مدل ارایه شده به یک مدل برنامه‌ریزی عدد صحیح مختلط مخروطی تبدیل می‌شود. این فرمول‌بندی ما را قادر می‌سازد تا از سرعت حل بالاتر با استفاده از نرم‌افزارهای تجاری بهره ببریم و بتوانیم مسایل دنیای واقعی را مدل کرده و کل کنیم. رویکرد مورد استفاده برای تبدیل به مدل مخروطی در مقالات مشابه نیز قابل کاربرد است. به عنوان پیشنهاد آتی می‌توان عدم قطعیت را به گونه‌ای که فرم کوادراتیک مخروطی حفظ گردد، به مدل افزود.

منابع

[۲۲] حسینی، ز.، اسمعیلی، م.، قاسمی‌یقین، ر.، (۱۳۹۱) ارایه مدل بهینه‌سازی چند هدفه برای تصمیمات توأم موجودی و قیمت‌گذاری در حالت زمان‌های تدارک احتمالی (نمایی و یکنواخت) با استفاده از الگوریتم ژنتیک. تحقیق در عملیات در کاربردهای آن. ۱۱ (۱).

- [1] Mentzer, J. T., DeWitt, W., Keebler, J. S., Min, S., Nix, N. W., Smith, C. D. and Zacharia, Z. G. (2001) DEFINING SUPPLY CHAIN MANAGEMENT, *Journal of Business Logistics*. Blackwell Publishing Ltd, 22(2), 1–25.
- [2] K Tan, K. C. (2001) A framework of supply chain management literature, *European Journal of Purchasing & Supply Management*, 7(1), 39–48.
- [3] Puga, M. S., Minner, S., & Tancrez, J. S. (2018). Two-stage supply chain design with safety stock placement decisions. *International Journal of Production Economics*.
- [4] Schuster, M., Minner, S., & Tancrez, J. S. (2017). Two-stage supply chain design with safety stock placement decisions(No. 2017001). Université catholique de Louvain, Center for Operations Research and Econometrics (CORE).
- [5] Mousavi, S. M., Bahreinejad, A., Musa, S. N., & Yusof, F. (2017). A modified particle swarm optimization for solving the integrated location and inventory control problems in a two-echelon supply chain network. *Journal of intelligent manufacturing*, 28(1), 191-206.
- [6] Qu, H., Wang, L., & Liu, R. (2015). A contrastive study of the stochastic location-inventory problem with joint replenishment and independent replenishment. *Expert Systems with Applications*, 42(4), 2061-2072.
- [7] Farahani, R. Z., Rashidi Bajgan, H., Fahimnia, B., & Kaviani, M. (2015). Location-inventory problem in supply chains: a modelling review. *International Journal of Production Research*, 53(12), 3769-3788.
- [8] Ahmadzadeh, E., & Vahdani, B. (2017). A location-inventory-pricing model in a closed loop supply chain network with correlated demands and shortages under a periodic review system. *Computers & Chemical Engineering*, 101, 148-166.
- [9] Shahabi, M., & Unnikrishnan, A. (2014). Robust hub network design problem. *Transportation Research Part E: Logistics and Transportation Review*, 70, 356-373.
- [10] Daskin, M. S., Coullard, C. R. and Shen, Z.-J. M. (2002) An Inventory-Location Model: Formulation, Solution Algorithm and Computational Results, *Annals of Operations Research*. Kluwer Academic Publishers, 110(1/4), 83–106.
- [11] Shen, Z.-J. M., Coullard, C. and Daskin, M. S. (2003) A Joint Location-Inventory Model, *Transportation Science*, 37(1), 40–55.
- [12] Shu, J., Teo, C.-P. and Shen, Z.-J. M. (2005) Stochastic Transportation-Inventory Network Design Problem, *Operations Research*. INFORMS, 53(1), 48–60.
- [13] Snyder, L. V., Daskin, M. S. and Teo, C.-P. (2007) The stochastic location model with risk pooling, *European Journal of Operational Research*, 179(3), 1221–1238.

- [14] Teo, C.-P. and Shu, J. (2004) Warehouse-Retailer Network Design Problem, *Operations Research. INFORMS*, 52(3), 396–408.
- [15] Miranda, P. A. and Garrido, R. A. (2004) Incorporating inventory control decisions into a strategic distribution network design model with stochastic demand, *Transportation Research Part E: Logistics and Transportation Review*, 40(3), 183–207.
- [16] Silva, F. and Gao, L. (no date) A Joint Replenishment Inventory-Location Model, *Networks and Spatial Economics. Springer US*, 13(1), 107–122.
- [17] Vidyarthi, N., Çelebi, E., Elhedhli, S. and Jewkes, E. (2007) Integrated Production-Inventory-Distribution System Design with Risk Pooling: Model Formulation and Heuristic Solution, *Transportation Science*, 41(3), 392–408.
- [18] Lin, L., Gen, M. and Wang, X. (2009) Integrated multistage logistics network design by using hybrid evolutionary algorithm, *Computers & Industrial Engineering*, 56(3), 854–873.
- [19] Kaya, O., & Urek, B. (2016) A mixed integer nonlinear programming model and heuristic solutions for location, inventory and pricing decisions in a closed loop supply chain. *Computers & Operations Research*, 65, 93-103.
- [20] Zhalechian, M., Tavakkoli-Moghaddam, R., Zahiri, B., & Mohammadi, M. (2016). Sustainable design of a closed-loop location-routing-inventory supply chain network under mixed uncertainty. *Transportation Research Part E: Logistics and Transportation Review*, 89, 182-214.
- [21] Diabat, A., Dehghani, E., & Jabbarzadeh, A. (2017). Incorporating location and inventory decisions into a supply chain design problem with uncertain demands and lead times. *Journal of Manufacturing Systems*, 43, 139-149.
- [23] Park, S., Lee, T.-E. and Sung, C. S. (2010) A three-level supply chain network design model with risk-pooling and lead times, *Transportation Research Part E: Logistics and Transportation Review*, 46(5), 563–581.
- [24] Cheong, M. L., Bhatnagar, R. and Graves, S. C. (2007) Logistics Network Design with Supplier Consolidation Hubs and Multiple Shipment Options, *Journal of Industrial and Management Optimization*, 3(1).
- [25] Ben-Tal, A., Chung, B. Do, Mandala, S. R. and Yao, T. (2011) Robust optimization for emergency logistics planning: Risk mitigation in humanitarian relief supply chains, *Transportation Research Part B: Methodological*, 45(8), 1177–1189.
- [26] Alizadeh, F. and Goldfarb, D. (2003) Second-order cone programming, *Mathematical Programming. Springer-Verlag*, 95(1), 3–51.
- [27] Nozick, L. K. and Turnquist, M. A. (2001) Inventory, transportation, service quality and the location of distribution centers, *European Journal of Operational Research*, 129(2), 362–371.