

مدیریت تولید و عملیات، دوره هفتم، شماره (۲)، پیاپی (۱۳)، پاییز و زمستان ۱۳۹۵

دریافت: ۹۲/۲/۲۴ پذیرش: ۹۴/۴/۱۵

صص: ۱۰۵-۱۱۶

تعدیل روش حداقل مجذورات برای تعیین وزن شاخص‌ها در محیط فازی شهودی

عماد روغنیان^{*۱}

۱- دانشیار دانشکده مهندسی صنایع دانشگاه خواجه نصیر طوسی، تهران، ایران

چکیده

تاکنون فرآیند تجزیه و تحلیل سلسله مراتبی به طور گسترده‌ای به منظور تصمیم‌گیری در مسائل واقعی به کار گرفته شده است. اما علیرغم سادگی و کارایی بالای آن، به جهت عدم در نظر گرفتن بی‌دقتی و عدم اطمینان ذاتی ادراکات تصمیم‌گیرندگان، اغلب مورد انتقاد قرار گرفته است. بدین منظور در اکثر روش‌های حل مدل تجزیه و تحلیل سلسله مراتبی از اعداد فازی برای انجام مقایسات زوجی استفاده گردیده و تابع عضویت مبنای تعیین وزن معیارها و زیر معیارها بوده است. این مقاله در صدد است تا با استفاده از داده‌های فازی شهودی که در آنها تابع عدم عضویت نیز در ارزیابی‌ها اعمال می‌شود به ارائه مدلی جدید بپردازد.

واژه‌های کلیدی: فرآیند تجزیه و تحلیل سلسله مراتبی، مجموعه‌های فازی شهودی، مقایسات زوجی.

مقدمه

فرایند تجزیه و تحلیل سلسله‌مراتبی^۱ (AHP) در سال ۱۹۸۰ به همت ساعتی، ابداع و ارائه شده است. این فرایند، تصمیم‌گیرندگان را یاری می‌کند تا اولویت‌ها را براساس اهداف، دانش و تجربه خود تنظیم کنند، به نحوی که احساسات و قضاوت‌های خود را به طور کامل در نظر گیرند. برای حل مسائل تصمیم‌گیری از طریق AHP، باید مسئله را به دقت و با همه جزئیات، تعریف و تبیین کرد و جزئیات آن را به صورت ساختار سلسله‌مراتبی ترسیم کرد (مؤمنی، ۱۳۸۷). AHP یک ابزار مؤثر و کارا در دادن ساختار و مدل‌سازی مسائل چندمعیاره است که به طور موفقیت‌آمیزی در کاربردهای متنوع مدیریتی استفاده شده است (هوانگ^۲ و همکاران، ۲۰۰۶).

در AHP معمولی، نظرهای تصمیم‌گیرندگان در قالب یک عدد قطعی بیان می‌شود، اما این کار ممکن است به دلیلی ابهام و عدم اطمینان موجود در ارزیابی به خوبی میسر نباشد؛ چرا که بسیاری از معیارها ذاتاً کیفی و ذهنی بوده و برای تصمیم‌گیرنده اختصاص یک عدد کمی مطلق و قطعی برای ارزیابی آن‌ها غیرممکن است. به همین دلیل تصمیم‌گیرندگان ترجیح می‌دهند از اعداد فاصله‌ای یا فازی بدین منظور استفاده کنند (زنجیرچی، ۱۳۹۰). ازاین‌رو تاکنون مدل‌های AHP فازی بسیاری ارائه شده است که از داده‌های فازی برای ارزیابی و انتخاب گزینه‌های مناسب استفاده می‌کنند.

بیشتر با عبارات زبانی و بعضاً مبهم انسانی بوده است تا با ارائه قضاوت‌های فاصله‌ای به جای قضاوت‌های ارزشی ثابت، تصمیم‌گیری مطمئن‌تر و معتمدتری به عمل آید، حال آنکه درجه تردید و اطمینان‌نداشتن تصمیم‌گیرندگان در مقایسات زوجی شاخص‌ها و تعیین اولویت‌ها فرموله نمی‌شد.

در تئوری مجموعه‌های فازی که زاده^۳ (۱۹۶۵)، ارائه داده، درجه عضویت اعداد فازی بین صفر و یک بوده و درجه عدم‌عضویت تنها مکمل درجه عضویت از یک است. این در حالی است که زمانی که تصمیم‌گیرنده، نظر خود را در قالب یک عنصر از مجموعه فازی بیان می‌کند درجه عدم‌عضویت را به عنوان مکمل درجه عضویت از یک در نظر نمی‌گیرد و در واقع ممکن است درجه تردیدی^۴ وجود داشته باشد. ازاین‌رو به منظور گسترش مجموعه‌های فازی، مجموعه‌های فازی شهودی^۵ معرفی شدند که به وسیله دو مفهوم درجه عضویت^۶ و درجه عدم‌عضویت^۷ نشان داده می‌شوند. این مجموعه‌ها ابزاری مناسب برای توصیف اطلاعات مبهم و نادقیق تصمیم و مواجهه با عدم قطعیت و ابهام موجود در فرایند تصمیم‌گیری هستند (وو و ژانگ^۸، ۲۰۱۰). هدف این مقاله، ارائه یک مدل AHP مبتنی بر مجموعه‌های فازی شهودی است که قادر است نه تنها اطلاعات نادقیق و مبهم بلکه عدم اطمینان و قطعیت تصمیم را در مقایسات زوجی به منظور تعیین وزن و اهمیت گزینه‌ها به خوبی اعمال کند.

مروری بر ادبیات موضوع

تاکنون بسیاری از محققان تئوری مجموعه‌های فازی شهودی را در انواع مختلفی از مسائل

بیان مسئله و ضرورت تحقیق

در مدل‌های AHP فازی ارائه شده تاکنون، استفاده از مجموعه‌های فازی به منظور سازگاری

مدنظر واقع می‌شود تا درجه اطمینان تصمیم‌گیرندگان از نظرهایی که ارائه می‌دهند به‌طور دقیق‌تری فرموله شود.

در ادامه، در بخش دوم به معرفی مجموعه‌های فازی شهودی و عملگرهای ریاضی مخصوص آن‌ها پرداخته می‌شود. در بخش سوم مدل پیشنهادی مقاله ارائه می‌گردد. در بخش چهارم یک مثال کاربردی ارائه شده و با استفاده از نرم‌افزار 8 LINGO حل می‌شود و در بخش نهایی نیز، نتیجه‌گیری مقاله بیان می‌شود.

مواد و روش‌ها

مجموعه‌های فازی شهودی (IFSs)

مجموعه‌های فازی شهودی را اولین بار اتاناسسو^{۱۶} در سال ۱۹۸۶ ارائه داده است. این مجموعه‌ها با سه تابع که درجه عضویت، درجه عدم‌عضویت و درجه عدم‌قطعیت^{۱۷} را نشان می‌دهند، توصیف می‌شوند.

تعریف ۱: یک مجموعه فازی شهودی A از مجموعه مرجع X به‌صورت زیر تعریف می‌شود (لیو و وانگ، ۲۰۰۷):

(۱)

$$A = \{(x, \mu_A(x), \nu_A(x)) | x \in X\}$$

به‌طوری‌که توابع $\mu_A: X \rightarrow [0,1]$ و

$$\nu_A: X \rightarrow [0,1]$$

عدم‌عضویت عنصر $x \in X$ نامیده می‌شوند و همواره شرایط زیر برقرار است:

(۲)

$$0 \leq \mu_A(x) + \nu_A(x) \leq 1$$

برای هر عنصر x ، درجه عدم‌قطعیت یک

مجموعه فازی شهودی A به‌صورت زیر تعریف می‌شود:

شود:

تصمیم‌گیری به کار گرفته‌اند. لیو و وانگ^۹ (۲۰۰۷) روش‌های تصمیم‌گیری چندمعیاره‌معیاره‌ای را بر پایه مجموعه‌های فازی شهودی ارائه کرده‌اند. آن‌ها ابتدا یک تابع ارزیابی برای اندازه‌گیری درجه رضایت و عدم‌رضایت تصمیم‌گیرندگان ارائه کردند، سپس مفهوم عملگرهای نقطه‌ای فازی شهودی^{۱۱} را بیان کردند تا به‌وسیله آن درجه عدم‌قطعیت را کاهش دهند. بدین ترتیب مجموعه‌ای از توابع امتیازدهی جدیدی را برای مسئله تصمیم‌گیری چندمعیاره ارائه کردند. ژانگ و لیو^{۱۱} (۲۰۱۱) روشی برای حل مسائل تصمیم‌گیری چندمعیاره فازی شهودی بر پایه تجزیه و تحلیل روابط خاکستری^{۱۲} (GRA) ارائه کردند. آن‌ها در روش پیشنهادی خود از روش میانگین وزنی فازی شهودی^{۱۳} (IFWA) به‌منظور محاسبه نقطه‌نظرات ادغامی تصمیم‌گیرندگان استفاده کردند، و در ادامه از روش آنتروپی فازی شهودی برای محاسبه اوزان معیارها و از روش GRA برای رتبه‌بندی گزینه‌ها استفاده نمودند. وو و ژانگ (۲۰۱۰) یک روش تصمیم‌گیری چندمعیاره برپایه آنتروپی وزنی فازی شهودی ارائه کردند. آن‌ها در مقاله خود از چندین مقیاس آنتروپی برای مجموعه‌های فازی شهودی برای به‌دست‌آوردن اوزان معیارها در روش تصمیم‌گیری چندمعیاره استفاده کردند. وانگ^{۱۴} و همکاران (۲۰۱۱) یک رویکرد AHP مبتنی بر فازی شهودی (IF-AHP) برپایه تلفیق بردارهای ویژه از ماتریس مقایسات فازی شهودی^{۱۵} (IFCM) ارائه کردند و در ادامه برای اثبات اعتبار و درستی روش خود از دو مثال عددی استفاده کردند. هدف این مقاله ارائه یک مدل AHP با استفاده از داده‌های فازی شهودی است که در آن علاوه بر تابع عضویت، به تابع عدم‌عضویت نیز در ارزیابی‌ها

(۳)

$$\pi_A = 1 - \mu_A(x) - v_A(x)$$

اگر مقدار π_A کوچک باشد، دانش راجع به متغیر x قطعی تر است. اگر π_A بزرگ باشد، دانش درباره x مبهم تر است. بدیهی است برای تمامی عناصر

$$\mu_A(x) = 1 - \text{رابطه‌ی زمانی که}$$

$v_A(x)$ برقرار باشد، همان عدد فازی معمولی حاصل می‌شود (بوران^{۱۸} و همکاران، ۲۰۰۹).

تعریف ۲: یک عدد فازی شهودی مثلثی^{۱۹}

(TIFN) مانند $\tilde{a} = \langle (a, a, \bar{a}); \omega_{\tilde{a}}, u_{\tilde{a}} \rangle$ بر مجموعه

اعداد حقیقی \mathbb{R} دارای تابع عضویت و

عدم عضویتی به صورت زیر است (لی^{۲۰}، ۲۰۱۰):

(۴)

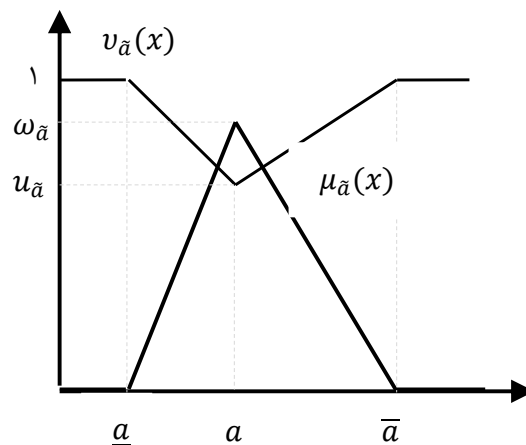
$$\mu_{\tilde{a}}(x) = \begin{cases} (x - \underline{a})\omega_{\tilde{a}} / (a - \underline{a}) & \underline{a} \leq x < a, \\ \omega_{\tilde{a}} & x = a, \\ (\bar{a} - x)\omega_{\tilde{a}} / (\bar{a} - a) & a < x \leq \bar{a}, \\ 0 & x < \underline{a} \text{ یا } x > \bar{a}, \end{cases}$$

(۵)

$$v_{\tilde{a}}(x) = \begin{cases} [a - x + u_{\tilde{a}}(x - \underline{a})] / (a - \underline{a}) & \underline{a} \leq x < a, \\ u_{\tilde{a}} & x = a, \\ [x - a + u_{\tilde{a}}(\bar{a} - x)] / (\bar{a} - a) & a < x \leq \bar{a}, \\ 1 & x < \underline{a} \text{ یا } x > \bar{a}, \end{cases}$$

مجموعه فازی شهودی مثلثی \tilde{a} در شکل (۱)

نمایش داده شده است.



شکل (۱) عدد فازی شهودی مثلثی $\tilde{a} = \langle (a, a, \bar{a}); \omega_{\tilde{a}}, u_{\tilde{a}} \rangle$

عملگرهای ریاضی مخصوص آن‌ها به صورت زیر است (لی، ۲۰۰۸):

تعریف ۳: اگر $\tilde{a} = \langle (a, a, \bar{a}); \omega_{\tilde{a}}, u_{\tilde{a}} \rangle$ و $\tilde{b} = \langle (b, b, \bar{b}); \omega_{\tilde{b}}, u_{\tilde{b}} \rangle$ دو عدد فازی شهودی مثلثی باشند و λ نیز یک عدد حقیقی باشد،

(۶)

$$\tilde{a} + \tilde{b} = \langle (\underline{a} + \underline{b}, a + b, \bar{a} + \bar{b}); \min\{\omega_{\tilde{a}}, \omega_{\tilde{b}}\}, \max\{u_{\tilde{a}}, u_{\tilde{b}}\} \rangle$$

(۷)

$$\tilde{a} - \tilde{b} = \langle (\underline{a} - \underline{b}, a - b, \bar{a} - \bar{b}); \min\{\omega_{\tilde{a}}, \omega_{\tilde{b}}\}, \max\{u_{\tilde{a}}, u_{\tilde{b}}\} \rangle,$$

(۸)

$$\tilde{a}\tilde{b} = \begin{cases} \langle (\underline{ab}, ab, \overline{ab}); \min\{\omega_{\tilde{a}}, \omega_{\tilde{b}}\}, \max\{u_{\tilde{a}}, u_{\tilde{b}}\} \rangle & \tilde{a} > 0 \text{ و } \tilde{b} > 0 \\ \langle (\underline{a}\tilde{b}, ab, \overline{a}\tilde{b}); \min\{\omega_{\tilde{a}}, \omega_{\tilde{b}}\}, \max\{u_{\tilde{a}}, u_{\tilde{b}}\} \rangle & \tilde{a} < 0 \text{ و } \tilde{b} > 0 \\ \langle (\overline{a}\tilde{b}, ab, \underline{a}\tilde{b}); \min\{\omega_{\tilde{a}}, \omega_{\tilde{b}}\}, \max\{u_{\tilde{a}}, u_{\tilde{b}}\} \rangle & \tilde{a} < 0 \text{ و } \tilde{b} < 0 \end{cases}$$

(۹)

$$\tilde{a}/\tilde{b} = \begin{cases} \langle (\underline{a}/\tilde{b}, a/b, \overline{a}/\tilde{b}); \min\{\omega_{\tilde{a}}, \omega_{\tilde{b}}\}, \max\{u_{\tilde{a}}, u_{\tilde{b}}\} \rangle & \tilde{a} > 0 \text{ و } \tilde{b} > 0 \\ \langle (\overline{a}/\tilde{b}, a/b, \underline{a}/\tilde{b}); \min\{\omega_{\tilde{a}}, \omega_{\tilde{b}}\}, \max\{u_{\tilde{a}}, u_{\tilde{b}}\} \rangle & \tilde{a} < 0 \text{ و } \tilde{b} > 0 \\ \langle (\overline{a}/\tilde{b}, a/b, \underline{a}/\tilde{b}); \min\{\omega_{\tilde{a}}, \omega_{\tilde{b}}\}, \max\{u_{\tilde{a}}, u_{\tilde{b}}\} \rangle & \tilde{a} < 0 \text{ و } \tilde{b} < 0 \end{cases}$$

(۱۰)

$$\lambda\tilde{a} = \begin{cases} \langle (\lambda\underline{a}, \lambda a, \lambda\overline{a}); \omega_{\tilde{a}}, u_{\tilde{a}} \rangle & \lambda > 0 \\ \langle (\lambda\overline{a}, \lambda a, \lambda\underline{a}); \omega_{\tilde{a}}, u_{\tilde{a}} \rangle & \lambda < 0 \end{cases}$$

(۱۱)

$$\tilde{a}^{-1} = \langle (1/\overline{a}, 1/a, 1/\underline{a}); \omega_{\tilde{a}}, u_{\tilde{a}} \rangle$$

اولیة فازی صدق کند یا به عبارت دیگر (داگدویرن و همکاران^{۲۳}، ۲۰۰۸):

(۱۲)

$$\underline{a}_{ij} \leq \frac{w_i}{w_j} \leq \overline{a}_{ij}$$

به جای تبدیل عبارت فوق به دو نامعادله ساده خطی می‌توانیم برای هر قضاوت، تابع عضویت و عدم عضویتی تشکیل دهیم که نسبت به $\frac{w_i}{w_j}$ خطی باشند:

$$\mu_{\tilde{a}}\left(\frac{w_i}{w_j}\right) = \begin{cases} \left(\frac{w_i}{w_j} - \underline{a}\right)\omega_{\tilde{a}}/(\underline{a} - \underline{a}) & \underline{a} \leq \frac{w_i}{w_j} < a, \\ \omega_{\tilde{a}} & \frac{w_i}{w_j} = a, \\ \left(\overline{a} - \frac{w_i}{w_j}\right)\omega_{\tilde{a}}/(\overline{a} - a) & a < \frac{w_i}{w_j} \leq \overline{a}, \\ 0 & \frac{w_i}{w_j} < \underline{a} \text{ یا } \frac{w_i}{w_j} > \overline{a}, \end{cases}$$

ارائه مدل AHP با استفاده از داده‌های فازی شهودی

در این بخش با استفاده از مفهوم مسئله اولویت‌بندی فازی^{۲۱}، روشی برای حل مدل AHP با استفاده از داده‌های فازی شهودی مثلثی ارائه می‌شود. در این روش ابتدا بردار اولویت قطعی^{۲۲} $w = (w_1, w_2, \dots, w_n)^T$ استخراج می‌شود به طوری که نسبت اولویت $\frac{w_i}{w_j}$ تقریباً در قضاوت‌های

(۱۳)

(۱۴)

$$v_{\bar{a}}\left(\frac{w_i}{w_j}\right) = \begin{cases} \left[a - \frac{w_i}{w_j} + u_{\bar{a}} \left(\frac{w_i}{w_j} - a \right) \right] / (a - \underline{a}) & \underline{a} \leq \frac{w_i}{w_j} < a, \\ u_{\bar{a}} & \frac{w_i}{w_j} = a, \\ \left[\frac{w_i}{w_j} - a + u_{\bar{a}} \left(\bar{a} - \frac{w_i}{w_j} \right) \right] / (\bar{a} - a) & a < \frac{w_i}{w_j} \leq \bar{a}, \\ 1 & \frac{w_i}{w_j} < \underline{a} \text{ یا } \frac{w_i}{w_j} > \bar{a}, \end{cases}$$

می‌شود. بنابراین متغیر λ به صورت زیر تعریف می‌شود:

(۱۵)

$$\lambda = \min\{\mu_1(R_1w), \mu_2(R_2w), \dots, \mu_m(R_mw)\}$$

که (R_kw) ، k مین سطر از مجموعه

محدودیت‌های فازی تابع عضویت را نشان می‌دهد.

بنابراین تابع هدف برای حداکثر توابع عضویت

به صورت زیر است:

(۱۶)

$$\begin{aligned} \max \lambda \\ \lambda \leq \mu_k(R_kw) \\ k=1,2,\dots, m \end{aligned}$$

گام ۲: تعریف بردار اولیوی برای توابع

عدم عضویت به طوری که درجه کلی عدم عضویت را

حداقل کند.

بدین منظور روش عمومی یافتن جواب حداقل

برای مسائل تصمیم‌گیری با اهداف و محدودیت‌های

فازی، با استفاده از عملگر min-max پیشنهاد می‌شود

و این بار متغیر β به صورت زیر تعریف می‌شود:

(۱۷)

$$\beta = \min\{v_1(R_1w), v_2(R_2w), \dots, v_m(R_mw)\}$$

بنابراین تابع هدف برای حداقل کردن توابع

عدم عضویت به صورت زیر است:

به منظور تعیین مقادیر w_i و w_j می‌توان منطقه

موجهی را از فصل مشترک محدودیت‌ها و با استفاده

از عملگرهای min یا max تعیین و با استفاده از

رویکرد max-min یا min-max جواب مدل را

محاسبه کرد. با توجه به فرضیات ارائه شده، گام‌های

رسیدن به مدل پیشنهادی به شرح زیر است:

گام ۱: تعریف بردار اولیوی برای توابع عضویت،

به طوری که درجه کلی عضویت را حداکثر کند.

قانون تصمیم‌گیری حداکثر^{۲۴}، برگرفته از تئوری

بازی‌ها را برای اولین بار بلمن و زاده^{۲۵} (۱۹۷۰) برای

حل مسائل تصمیم‌گیری در محیط فازی به کار

گرفته‌اند. زیمرمن^{۲۶} (۱۹۹۰) نیز با به کارگیری این

ایده برای مسائلی با اهداف و محدودیت‌های فازی

خطی، نشان داد که مسئله خطی فازی با تابع حداکثر،

می‌تواند به مسئله خطی عادی تبدیل شود. از همین

رو داگدویرن و همکارانش (۲۰۰۸) از روش

اولویت‌بندی فازی به منظور حداکثرسازی جواب

بهینه برنامه‌ریزی خطی برای به دست آوردن اوزان

شاخص‌ها در روش AHP استفاده کردند. در این

مقاله نیز روش عمومی یافتن جواب حداکثر برای

مسائل تصمیم‌گیری با اهداف و محدودیت‌های

فازی، با استفاده از عملگر max-min پیشنهاد

(۱۸)

حال با استفاده از عملگر max-min مدلی برای توابع عضویت فوق تعریف می‌شود که در آن متغیر M به صورت زیر مفروض است:

(۲۲)

$$M = \min\{\mu_\lambda, \mu_\beta\}$$

بنابراین تابع هدف برای حداکثر توابع عضویت

ذکر شده به صورت زیر می باشد:

(۲۳)

$$\begin{aligned} \max M \\ M \leq \mu_\lambda \\ M \leq \mu_\beta \\ \lambda \leq \mu_k(R_k w) \\ \beta \geq v_k(R_k w) \\ w_1 + w_2 + \dots + w_n = 1 \\ k=1, 2, \dots, m \end{aligned}$$

در نهایت، با توجه به روابط (۱۳)، (۱۴)، (۲۰) و

(۲۱)، مدل نهایی تحقیق به صورت زیر خواهد بود:

(۲۴)

$$\begin{aligned} \max M \\ \lambda - M(f_1 - f_0) \geq f_0 \\ \beta + M(g_1 - g_0) \leq g_1 \\ \lambda w_j(a - \underline{a}) - (w_i - \underline{a}w_j)\omega_k \leq 0 \\ \lambda w_j(\bar{a} - a) - (\bar{a}w_j - w_i)\omega_k \leq 0 \\ \underline{a}w_j - w_i + (w_i - \underline{a}w_j)u_k - \beta w_j(a - \underline{a}) \leq 0 \\ w_i - \underline{a}w_j + (\bar{a}w_j - w_i)u_k - \beta w_j(\bar{a} - a) \leq 0 \\ w_1 + w_2 + \dots + w_n = 1 \\ k=1, 2, \dots, m \end{aligned}$$

مثال کاربردی

در این بخش با ارائه مثالی کاربردی مدل پیشنهادی ارائه شده نشان داده می شود. این مثال برای اندازه گیری سطح رقابت پذیری یک سازمان در چهارچوب تحلیل مدل نیروهای پنجگانه رقابتی پورتر با استفاده از رویکرد سلسله مراتبی AHP فازی است. در ابتدا با استقرار تیم ارزیابی، معیارها و

$$\begin{aligned} \min \beta \\ \beta \geq v_k(R_k w) \\ k=1, 2, \dots, m \end{aligned}$$

گام ۳: حل مدل نهایی چندهدفه با توجه به دو

مدل حاصل شده در گام های قبل:

(۱۹)

$$\begin{aligned} \max \lambda \\ \min \beta \\ \beta \geq v_k(R_k w) \\ \lambda \leq \mu_k(R_k w) \\ w_1 + w_2 + \dots + w_n = 1 \\ k=1, 2, \dots, m \end{aligned}$$

برای حل این مدل ابتدا برای هر λ یک بار مدل

مینیمم ($f_0: \min \lambda$) و یک بار مدل ماکزیمم

($f_1: \max \lambda$) محاسبه می شوند تا حداکثر و حداقل

جواب قابل قبول برای λ حاصل شود. سپس برای β

نیز مدل مینیمم ($g_0: \min \beta$) و ماکزیمم

($g_1: \max \beta$) جداگانه حل می شوند تا حداقل و

حداکثر جواب قابل قبول برای β نیز به دست آید.

در ادامه با توجه به جواب های به دست آمده برای

مدل های ذکر شده، توابع عضویت دو متغیر λ و β

به صورت زیر حاصل می شوند.

(۲۰)

$$\mu_\lambda = \begin{cases} 0 & \lambda \leq f_0 \\ \frac{\lambda - f_0}{f_1 - f_0} & f_0 \leq \lambda \leq f_1 \\ 1 & \lambda \geq f_1 \end{cases}$$

و

(۲۱)

$$\mu_\beta = \begin{cases} 0 & \beta \leq g_0 \\ \frac{g_1 - \beta}{g_1 - g_0} & g_0 \leq \beta \leq g_1 \\ 1 & \beta \geq g_1 \end{cases}$$

- زیرمعیارها را شناسایی می‌کند و ساختار مدل تصمیم‌گیری به دست می‌آید. این معیارها و زیر معیارها به شکل زیر هستند:**
- رقبای موجود : (C)**
- مهارت رقبا (C1)
 - درک قدرت رقبا (C2)
 - نرخ رشد بازار (C3)
 - شرایط افزایش ظرفیت (C4)
- افراد و رقبای بالقوه (PE)**
- ویژگی‌های سرمایه‌گذاری‌های ثابت (PE1)
 - درجه اهمیت از لحاظ مقیاس اقتصادی (PE2)
 - وفاداری مشتریان محصولات موجود به مارک خاص تجاری (PE3)
 - واکنش رقبای موجود (PE4)
- محصولات جانشین (SP)**
- قیمت پرداخت‌شده توسط خریداران برای محصولات جایگزین (SP1)
 - قیمت محصولات جایگزین (SP2)
 - کیفیت محصولات جایگزین (SP3)
 - مکان محصولات عمده و اصلی در منحنی عمر محصول (SP4)
- خریداران (B)**
- درجه شدت رقابت در بازار محصول (B1)
 - شرایط جایگزینی محصولات اصلی و عمده (B2)
 - درجه وفاداری سازمان به مشتریان خود (B3)
 - تعداد مشتریان برای محصولات اصلی و عمده (B4)
- تأمین‌کنندگان (S)**
- درجه شدت رقابت در بازار عرضه‌کنندگان (S1)
 - درجه وفاداری به سازمان تأمین‌کنندگان موجود (S2)
 - شرایط جایگزینی محصولات عرضه‌شده برای سایر محصولات (S3)
- نمودار سلسله‌مراتبی حاصل از مدل پورتر به صورت شکل (۲) است.
- حال با توجه به نمودار سلسله‌مراتبی فوق و طراحی مقایسات زوجی، وزن هریک از معیارها و زیرمعیارها با استفاده از تکنیک AHP فازی شهودی پیشنهادی، به دست آورده می‌شود. مقایسات زوجی ۵ معیار اصلی پورتر نسبت به هدف در جدول (۱) نشان داده شده است.

جدول (۱): ماتریس مقایسات زوجی ابعاد پنج‌گانه مدل پورتر

	C	PE	SP	B	S
C	(۱،۱،۱)	۰/۳، ۰/۶، ۳، ۱/۲، ۲)	۰/۳، ۰/۶، ۳، ۱/۲، ۲)	۰/۲، ۰/۶، ۳، ۱/۲، ۲)	۰/۲، ۰/۶، ۳، ۱/۲، ۲)
PE	۰/۳، ۰/۶، ۳، ۱/۲، ۲)	(۱،۱،۱)	(۱،۱،۱)	۰/۳، ۰/۶، ۳، ۱/۲، ۲)	۰/۲، ۰/۶، ۳، ۱/۲، ۲)
SP	۰/۳، ۰/۶، ۳، ۱/۲، ۲)	(۱،۱،۱)	(۱،۱،۱)	۰/۲، ۰/۶، ۳، ۱/۲، ۲)	۰/۲، ۰/۶، ۳، ۱/۲، ۲)
B	۰/۲، ۰/۶، ۳، ۱/۲، ۲)	۰/۳، ۰/۶، ۳، ۱/۲، ۲)	۰/۳، ۰/۶، ۳، ۱/۲، ۲)	(۱،۱،۱)	۰/۲، ۰/۶، ۳، ۱/۲، ۲)
S	۰/۲، ۰/۶، ۳، ۱/۲، ۲)	۰/۲، ۰/۶، ۳، ۱/۲، ۲)	۰/۲، ۰/۶، ۳، ۱/۲، ۲)	۰/۲، ۰/۶، ۳، ۱/۲، ۲)	(۱،۱،۱)

به‌سادگی تجزیه و تحلیل می‌شوند. یکی از این نرم‌افزارها LINGO 8^{۲۷} است. این نرم‌افزار فرایند

امروزه بسیاری از مدل‌های بهینه‌سازی، اعم از خطی و غیرخطی به کمک نرم‌افزارهای کامپیوتری

ایجاد و حل مسئله بهینه‌سازی ریاضی را ساده‌تر و مؤثرتر می‌کند (راهنمای کاربران لینگو، ۲۰۰۸). برنامه‌نویسی گام‌به‌گام مدل‌های این تحقیق نیز با استفاده از نرم‌افزار LINGO 8 صورت گرفته است.

وزن هر یک از معیارها و زیرمعیارها با استفاده از مدل AHP فازی شهودی پیشنهادی به صورت جدول (۲) تعیین شده است.

جدول (۲) وزن‌های نهایی زیرمعیارهای مدل پورتر با استفاده از مدل پیشنهادی

Factor	Local weight	Sub factors	Local weight	Global weight
C	۰/۲۲۴۰۹۰۲	C۱	۰/۳۹۱۴۵۷۱	۰/۰۸۸
		C۲	۰/۲۲۰۶۴۷۱	۰/۰۴۹
		C۳	۰/۲۶۹۴۲۲۹	۰/۰۶۰
		C۴	۰/۱۱۸۴۷۲۹	۰/۰۲۷
PE	۰/۱۹۲۸۳۸۷	PE۱	۰/۱۲۷۱۸۰۲	۰/۰۲۵
		PE۲	۰/۱۹۹۰۶۴۷	۰/۰۳۸
		PE۳	۰/۲۷۵۶۲۵۷	۰/۰۵۳
		PE۴	۰/۳۹۸۱۲۹۴	۰/۰۷۷
SP	۰/۱۹۲۸۳۸۷	SP۱	۰/۲۲۴۴۶۲۶	۰/۰۴۳
		SP۲	۰/۲۵۶۹۴۵۵	۰/۰۵۰
		SP۳	۰/۲۹۱۲۹۲	۰/۰۵۷
		SP۴	۰/۲۲۴۴۶۲۶	۰/۰۴۳
B	۰/۲۱۶۱۹۶۶	B۱	۰/۳۴۳۲۹۲۵	۰/۰۷۴
		B۲	۰/۲۴۲۶۱۹۲	۰/۰۵۲
		B۳	۰/۲۴۲۶۱۹۲	۰/۰۵۲
		B۴	۰/۱۷۱۴۶۹۱	۰/۰۳۷
S	۰/۱۷۴۰۳۵۸	S۱	۰/۴۶۱۵۳۸۵۰	۰/۰۸۰
		S۲	۰/۳۰۷۶۹۲۳	۰/۰۵۴
		S۳	۰/۲۳۰۷۶۹۲	۰/۰۴۰

نتیجه‌گیری

با یک درجه عضویت بیان می‌کردند. از این رو هدف مقاله حاضر ارائه روشی برای حل مدل AHP با استفاده از داده‌های فازی شهودی بوده که علاوه بر تابع عضویت، تابع عدم‌عضویت را در انجام مقایسات زوجی استفاده شود، تا با استفاده از اعداد

تاکنون در روش‌های AHP فازی موجود، اوزان شاخص‌ها بدون در نظر گرفتن درجه عدم‌عضویت اعداد فازی تعیین می‌شد و درجه اطمینان تصمیم‌گیرندگان از نظرهایی که ارائه می‌دادند را تنها

- Boran, F.E, Genç, S, Kurt, M., & Akay, D, (2009) "A multi-criteria intuitionistic fuzzy group decision making for supplier selection with TOPSIS method". *Expert Systems with Applications*. 36, 11363-11368.
- Dağdeviren, M., Yüksel, I., & Kurt, M. (2008). "A fuzzy analytic network process (ANP) model to identify faulty behaviors risk (FBR) in work Systems. *Safety Sciences*, 34, 96–107.
- Huang, Ch. Ch., Chu, P.Y., & Chiang, Y.H. (2006). "A fuzzy AHP application in government-sponsored R&D project selection". *The International Journal of Management Science*, 15.
- Li, D.F. (2008) "A note on using intuitionistic fuzzy sets for fault-tree analysis on printed circuit board assembly". *Microelectronics Reliability*, 48, 1741.
- Li, D.F. (2010) " A ratio ranking method of triangular intuitionistic fuzzy numbers and its application to MADM problems". *Computers and Mathematics with Applications*, 60, 1557-1570.
- Lingo User's Guide. 2008. Lindo System Inc.
- Liu, H.W., & Wang, G.J. (2007) "Multi-criteria decision-making methods based on intuitionistic fuzzy sets". *European Journal of Operational Research*, 179, 220–233.
- Wang, H., Qian, G., & Feng, X. (2011) "An intuitionistic fuzzy AHP based on synthesis of eigenvectors and its application". *Information technology journal*, 10, 1850-1866.
- Wu, J.Z., & Zhang, Q. (2010) "Multicriteria decision making method based on intuitionistic fuzzy weighted entropy". *Expert Systems with Applications*.
- Zadeh, L.A., (1965) "Fuzzy sets". *Information and Control*, 8, 338–356.
- Zimmermann, H.-J. (1990). *Fuzzy set theory and its applications*. New York: Kluwer Publication.
- Zhang, S., & Liu, S, (2011). 'A GRA-based intuitionistic fuzzy multi-criteria group decision making method for personnel selection". *Expert Systems with Applications*, 38, 11401–1140
- فازی شهودی درجه اطمینان تصمیم گیرندگان را با درجه عضویت و عدم عضویت به صورت دقیق تری فرموله کند.
- در همین راستا ابتدا با ارائه تعاریفی از مجموعه های فازی شهودی و عملگرهای ریاضی آنها، گام های رسیدن به مدل پیشنهادی بیان گردیده و سپس با ارائه یک مثال کاربردی نحوه بکارگیری مدل پیشنهادی با استفاده از نرم افزار LINGO 8 تشریح گردیده است. نتایج حاکی از آن است که مدل پیشنهادی مقاله که هر دو تابع عضویت و عدم عضویت را در انجام مقایسات زوجی مبنای محاسبات قرار داده است، با محاسبه دقیق تر درجه اطمینان تصمیم گیرندگان نسبت به مدل های پیشین از نتایج دقیق تری برخوردار می باشد.
- به منظور بهبود کیفیت تحقیقات آتی در زمینه تصمیم گیری در محیط فازی شهودی پیشنهاد می گردد از اعداد فازی شهودی ارزش فاصله ای ۲۸ (IVIFNs) در این نوع تصمیم گیری ها استفاده شود و نتایج با تحقیقات حاضر مقایسه گردد.

منابع

زنجیرچی، سید محمود (۱۳۹۰). فرایند تحلیل سلسه مراتبی فازی، انتشارات صانعی شه میرزادی.

مؤمنی، منصور (۱۳۸۷). مباحث نوین تحقیق در عملیات، انتشارات دانشکده مدیریت دانشگاه تهران، چاپ دوم.

Atanassov, K., (1986) "Intuitionistic fuzzy sets". *Fuzzy Sets and Systems*, 20, 87–96.

Bellman, R., & Zadeh, L. A. (1970), "Decision-making in a fuzzy environment". *Management Science*, 17, 141–164.

-
- 1 Analytic Hierarchy Process
 - 2 Huang .
 - 3 Zadeh
 - 4 Hesitation degree
 - 5 Intuitionistic Fuzzy Sets
 - 6 Degree of membership
 - 7 Degree of non-membership
 - 8 Wu and Zhang
 - 9 Liu and Wang
 - 10 Intuitionistic fuzzy point operators
 - 11 Zhang and Liu
 - 12 Grey Relational Analysis
 - 13 Intuitionistic fuzzy weighted averaging
 - 14 Wang.
 - 15 Intuitionistic Fuzzy Comparison Matrix
 - 16 Atanassov
 - 17 Degree of uncertainty
 - 18 Boran
 - 19 Triangular Intuitionistic Fuzzy Number
 - 20 Li
 - 21 Fuzzy prioritisation problem
 - 22 Crisp priority vector
 - 23 Dağdeviren
 - 24 Maximum decision rule
 - 25 Bellman and Zadeh
 - 26 Zimmermann
 - 27 Language For INteractive General Optimization
 - 28 Interval-valued Intuitionistic Fuzzy Numbers

