

Riešenie viackriteriálnej úlohy TSP na báze STEM metódy Solution of multicriterial TSP problem based on STEM method

Lucia Mieresová, Juraj Pekár

Abstract: The aim of this article is solution of multicriterial circular tasks. Despite the fact that this area is in publications less common than classic cases of circular tasks (one-criterial), we can certainly say that for solving real-world cases or cases from practice, when we try to get the best solution, based on various factors, than is preferable to use methods which in finding of the best solution takes into account multiple objectives.

This article is based on TSP problem. For case study, we will use 24-nodes transport network. Each of these nodes must be visited. In the real world, these nodes may represent warehouses, retail, collection points, etc. The specified case will be in contrast with the classical problem solved in terms of multicriterial optimization based on STEM method.

The first chapter is dedicated to the article introduction. The next chapter describes the classical TSP and circular tasks with multiple criteria and it also displays mathematical formulation of the connection TSP and multi-criteria method STEM. The task is solved in system GAMS, which is described in the third chapter. Specification of solved problem is defined in the fourth chapter. The final chapter presents a summary of the issues and of the article.

Kľúčové slová: Viackriteriálne úlohy, Okružné úlohy, TSP, STEM

Keywords: Multicriterial Task, Circular Task, TSP, STEM

JEL classification: C00, C6

1. Úvod

Vo všeobecnosti môžeme povedať, že riešenie viackriteriálnych problémov je veľmi aktuálna a potrebná záležitosť. S jednoduchými problémami tohto typu sa stretávame aj v bežnom živote. Náročné úlohy, napríklad práve z oblasti okružných úloh, riešia najmä firmy v sektore logistiky. Oproti jednokriteriálnemu, nám viackriteriálne rozhodovaniu môže takisto umožniť nájsť vhodné kompromisné riešenie, ktoré zohľadňuje viaceré obmedzenia alebo kritériá, keďže v problémoch tohto typu často krát nie je jedinečné riešenie, ktoré by mohlo optimalizovať všetky ciele súčasne. Okružné úlohy ponúkajú možnosť zohľadnenia viacerých obmedzení, ktoré možno klasifikovať podľa toho, či sa týkajú vozidiel alebo charakteru uzlov obsluhy. Každé z obmedzení zvyčajne komplikuje možnosti riešenia úlohy, ale súčasne približuje uvažované matematické modely požiadavkám praxe a tým zvyšuje ich využiteľnosť. Spomínané obmedzenia v praxi môžeme formulovať a chápať ako kritéria. Ak chceme optimalizovať nejaké obmedzenie a v danej oblasti úlohu maximalizovať alebo minimalizovať, dané obmedzenie sa automaticky stáva kritériom.

2. Klasická úloha obchodného cestujúceho (Traveling Salesman Problem – TSP)

Podstatou úlohy je nájsť optimálnu, vzdialenosťou, či časovo najkratšiu, alebo v inom zmysle najmenej nákladnú okružnú trasu (napr. Pekár a kol., 2012) na grafe $G = \{U, H\}$ (zvyčajne uvažujeme úplný graf $\bar{G} = \{U, \bar{H}\}$ s vyčíslenými najkratšími vzdialenosťami medzi každou dvojicou uzlov), ktorá spočíva v prepojení uzlov tak, že začiatkový aj koncový uzol je totožný

a každý iný uzol je v okružnej ceste zahrnutý práve raz. Úlohu obchodného cestujúceho možno doplniť rôznymi dodatočnými podmienkami a tak zohľadniť reálne obmedzenia rôznych praktických úloh. Vo formulácii úlohy obchodného cestujúceho sa uvažuje len jeden obchodný cestujúci, resp. len jedno vozidlo. Predpokladá sa, že kapacita tohto vozidla je dostatočne veľká na to, aby boli splnené požiadavky všetkých uzlov. Graf $\bar{G} = \{U, \bar{H}\}$ je úplne hranovo ohodnotený graf, v ktorom každé dva rôzne uzly sú spojené hranou. Potom matica $D = \{d_{ij}\}$ reprezentuje najkratšiu vzdialenosť medzi všetkými uzlami navzájom.

Okružné úlohy s viacerými kritériami

Vo všeobecnosti sa najčastejšie uvažuje s nasledujúcimi obmedzeniami v oblasti viackriteriálnych okružných úloh:

- Ohraničenia týkajúce sa dopravných prostriedkov
- Ohraničenia týkajúce sa obslužných uzlov
- Ohraničenia týkajúce sa iných faktorov

V závislosti od skúmanej úlohy možno použiť viacero typov optimalizačných kritérií, napr. minimalizácia fixných nákladov (napr. minimalizácia počtu použitých vozidiel), minimalizácia variabilnej zložky nákladov (napr. minimalizácia celkovej najazdenej vzdialenosti alebo celkového času potrebného na prepravu napr. z dôvodu veľkosti mzdy vodiča alebo s cieľom eliminovať penále za neobslúženie uzla).

Matematická formulácia metódy STEM modifikovaná pre potreby riešenia TSP problému

Metóda STEM predstavuje „vyhľadávací“ iteračný prístup, ktorý stanovuje systém pre postupné vyhľadávanie riešenia. Metóda STEM používa pri hľadaní efektívneho riešenia metódu minimax. Táto metóda patrí medzi metódy s implicitne vyjadrenou hodnotou zámeny. STEM metóda je založená na minimalizácii vzdialenosti od ideálnej varianty s využitím Čebyševovej metriky.

Analytik vo výpočtovej fáze ponúka priebežné riešenia, ktoré predkladá rozhodovateľovi spolu s hodnotami kritériálnych funkcií. V rozhodovacej fáze rozhodovateľ zhodnotí dosiahnuté výsledky a následne poskytne analytikovi informácie, ktoré hodnoty kritériálnych funkcií mu vyhovujú a hodnoty ktorej účelovej funkcie je ochotný „zhoršiť“ a o akú hodnotu.

Zhoršenie hodnoty jednej z vyhovujúcich kritériálnych funkcií je dôležitým predpokladom pre zvýšenie hodnôt nevyhovujúcich kritériálnych funkcií.

Výpočtové kroky STEM metódy pre riešenie viackriteriálnej úlohy TSP môžu byť sumarizované nasledovne:

K1 Definujeme viackriteriálny optimalizačný problém pre riešenie okružnej úlohy

$$F(x) = \left\{ \begin{array}{l} \min f_1(x) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n c_{ij} x_{ij} \\ \min f_2(x) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n e_{ij} x_{ij} \\ \min f_3(x) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n m_{ij} x_{ij} \\ \dots \\ \min f_k(x) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n z_{ij} x_{ij} \end{array} \right\} \quad (1)$$

$$\Omega = \left\{ \begin{array}{l} \sum_{i=1}^n x_{ij} = 1, \quad j=1, 2, \dots, n \quad i \neq j \\ \sum_{j=1}^n x_{ij} = 1, \quad i=1, 2, \dots, n \quad i \neq j \\ y_i - y_j + n x_{ij} \leq n-1, \quad i, j=2, 3, \dots, n \quad i \neq j \\ x_{ij} \in \{0,1\}, \quad i, j=1, 2, \dots, n \end{array} \right\} \quad (2)$$

a optimalizujeme každý z troch cieľov na vytvorenie pay-off tabuľky tak, ako je to ukázané v tabuľke 1.

Tab. 1: Pay-off tabuľka

	$f_1(\bar{x}^i)$	$f_2(\bar{x}^i)$...	$f_k(\bar{x}^i)$
\bar{x}^1	x_1^*	x_{12}	...	x_{1k}
\bar{x}^2	x_{21}	x_2^*	...	x_{2k}
...	x_{12}
\bar{x}^k	x_{k1}	x_{k2}	...	x_k^*

Hodnoty na diagonále predstavujú najlepšie možné dosiahnuteľné hodnoty pre daný cieľ.

K2 V druhom kroku je nutné vyjadriť hodnoty Π_i a to nasledovne

$$\Pi_i = \left\{ \begin{array}{l} \left| \frac{x_i^* - m_i}{x_i^*} \right| \left[\sum_{j=1}^n (b_{ij})^2 \right]^{-\frac{1}{2}} \quad \text{ak } x_i^* > 0 \\ \left| \frac{m_i - x_i^*}{m_i} \right| \left[\sum_{j=1}^n (b_{ij})^2 \right]^{-\frac{1}{2}} \quad \text{ak } x_i^* \leq 0 \end{array} \right\} \quad (3)$$

Kde m_i je najhoršia hodnota v i -tom stĺpci pay-off tabuľky, \mathbf{b} vektory funkcie a číslo iterácie je $t=0$.

K3 $X^{(1)} = X$, $J = \emptyset$. Prvky množiny J označujú indexy tých účelových funkcií, ktoré môžu byť relaxované (zhoršené) na nasledujúcej iterácii s cieľom umožniť zvýšenie ostatných účelových funkcií. Číslo iterácie je $t=1$.

K4 Nech $t=t+1$. Vypočítajú sa minimaxové (Čebyševové) váhy $\lambda_i^{(t)}$, kde

$$\lambda_i^{(t)} = \begin{cases} 0 & \text{ak } i \notin J \\ \frac{\Pi_i}{\sum_{j=1}^k \Pi_j} & \text{ak } i \in J \end{cases} \quad (4)$$

K5 Ďalší krok predstavuje riešenie váženej minimaxovej úlohy

$$\begin{aligned} \text{Min } & \alpha \\ f_i + \frac{\alpha}{\lambda_i} & \geq f_i^* \quad , i = 1, 2, \dots, k \\ 0 & \leq \alpha \end{aligned} \quad (5)$$

K6 Ak všetky zložky vyhovujú rozhodovateľovi, výpočet je ukončený, inak sa pokračuje na ďalší krok **K7**.

K7 Špecifikácia hodnoty J a špecifikácia hodnoty Δ_j (o koľko sme ochotní zhoršiť funkciu), $j \in J$, ktoré definujú veľkosť relácie, tzn. Prípustného zhoršenia hodnoty j -tej účelovej funkcie.

K8 Vyjadri sa nasledujúca hodnota a pokračuje sa tretím krokom tzn. **K3**.

$$x^{(t+1)} = \left\{ x \in X \left| \begin{array}{l} b^j x \geq x_j(x^{(t)}) - \Delta_j, \quad j \in J \\ b_j x \geq x_j(x^{(t)}), \quad i \notin J \end{array} \right. \right\} \quad (6)$$

3. Riešenie úlohy pomocou systému GAMS

Pre riešenie modelového prípadu bola využívaná softvérová podpora a na dosiahnutie výsledkov bol potrebný optimalizačný systém GAMS (General Algebraic Modeling System), ktorý je špeciálnym programovacím jazykom vyššej úrovne, za pomoci ktorého je možné formulovať matematické modely pomocou algebraických príkazov (napr. Charnaza a kol., 1993). Prostredníctvom jazyka GAMS je dostupných približne tridsať programových systémov na riešenie optimalizačných úloh („solverov“) a tým aj väčšina algoritmov v súčasnosti používaných na tieto účely. GAMS má využitie v rôznych oblastiach ľudského pôsobenia.

Zápis kódu v programe GAMS na riešenie viackriteriálnej okružnej úlohy medzi 24 uzlami siete, metódou obchodného cestujúceho, vytvorený na základe stanoveného problému a matematického zápisu popísaného v predchádzajúcich kapitolách je opísaný nižšie.

Zápis kódu v programe GAMS

Uvedený kód algoritmu je zostavený na základe matematických modelov popísaných v predchádzajúcich kapitolách. Predstavuje kombináciu a modifikáciu úlohy TSP a viackriteriálnej metódy STEM.

```
Sets
i index uzla /1*24/
alias (i,j);
sets offdiag1(i,j)
      offdiag2(i,j);
offdiag1 (i,j)= yes;
offdiag1 (i,i)= no;
offdiag2 (i,j)= offdiag1(i,j);
offdiag2 (i,'1')= no;
offdiag2 ('1',j)= no;
table c(i,j)2;
table e(i,j)3;
table m(i,j)4;
Scalar n;
n=card(i);
variables f,y;
positive variable d;
binary variable x;
equations
ohr1(j)
ohr2(i)
anti(i,j)
ohr3
ohr4
ohr5
ucel;
ucel.. f=e=d;
ohr1(j).. sum(i,x(i,j)$offdiag1(i,j))=e=1;
ohr2(i).. sum(j,x(i,j)$offdiag1(i,j))=e=1;
anti(offdiag2(i,j)).. y(i)-y(j)+n*x(i,j)=l=n-1;
ohr3.. sum((i,j),c(i,j)*x(i,j))- ... *d=1= ... ;
ohr4.. sum((i,j),e(i,j)*x(i,j))- ... *d=1= ... ;
ohr5.. sum((i,j),m(i,j)*x(i,j))- ... *d=1= ... 5;
model TSP /all/;
option optcr=0.00000001;
solve TSP using mip minimizing f;
display x.l,d.l;
```

4. Zadanie a predpoklady riešeného prípadu

Pri stanovení cieľov, na základe ktorých chceme hľadať najvhodnejšiu trasu medzi uzlami, môžeme pracovať s rôznymi preferenciami. Pre demonštrovanie riešenia viackriteriálnej okružnej úlohy na reálnom prípade budeme uvažovať s 24-timi uzlami dopravnej siete, ktoré treba navštíviť. V reálnom svete tieto uzly môžu predstavovať sklady, predajne, zberné miesta a pod. Pre zadaný prípad chceme na rozdiel oproti klasickej úlohe optimalizovať tri ciele.

¹ Matica **C** predstavuje hodnoty prvého kritéria

² Matica **E** predstavuje hodnoty druhého kritéria

³ Matica **M** predstavuje hodnoty tretieho kritéria

⁴ hodnoty podľa riešeného prípadu

5. Řešení modelového problému metodou STEM

Pre demonstráciu STEM metódy budeme hľadať riešenie trojkriteriálnej okružnej úlohy TSP, ktorej zámerom bude spĺňať tri ciele.

Máme teda zadanú maticu $\mathbf{C} = \{c_{ij}\}$, ktorá reprezentuje hodnoty pre optimalizáciu prvého cieľa. Jej prvky možno definovať nasledovne:

$$c_{ij} = \begin{cases} c_{ij}, & \text{ak } i \neq j \\ 0, & \text{ak } i = j \end{cases}$$

Ďalej matica $\mathbf{E} = \{e_{ij}\}$ reprezentuje, ktorá reprezentuje hodnoty pre optimalizáciu druhého cieľa. Jej prvky možno definovať nasledovne:

$$e_{ij} = \begin{cases} e_{ij}, & \text{ak } i \neq j \\ 0, & \text{ak } i = j \end{cases}$$

A maticu $\mathbf{M} = \{m_{ij}\}$ ktorá reprezentuje hodnoty pre optimalizáciu tretieho cieľa. Jej prvky možno definovať nasledovne:

$$m_{ij} = \begin{cases} m_{ij}, & \text{ak } i \neq j \\ 0, & \text{ak } i = j \end{cases}$$

Hodnoty matíc vychádzajú zo predchádzajúcej podkapitoly. Postup metódy môžeme demonštrovať na nasledujúcich krokoch. V prvom rade je opäť nutná formulácia viackriteriálneho optimalizačného problému pre riešenie okružnej úlohy TSP. Definujeme viackriteriálny optimalizačný problém pre riešenie okružnej úlohy

$$F(x) = \left\{ \begin{array}{l} \min f_1(x) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n c_{ij} x_{ij} \\ \min f_2(x) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n e_{ij} x_{ij} \\ \min f_3(x) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n m_{ij} x_{ij} \end{array} \right\}$$

$$\Omega = \left\{ \begin{array}{l} \sum_{i=1}^n x_{ij} = 1, \quad j=1, 2, \dots, n \quad i \neq j \\ \sum_{j=1}^n x_{ij} = 1, \quad i=1, 2, \dots, n \quad i \neq j \\ y_i - y_j + nx_{ij} \leq n-1, \quad i, j=2, 3, \dots, n \quad i \neq j \\ x_{ij} \in \{0,1\}, \quad i, j=1, 2, \dots, n \end{array} \right\}$$

a optimalizujeme každý z troch cieľov na vytvorenie pay-off tabuľky.

Tab. 5: Pay-off tabuľka

	$f_1(\bar{x}^i)$	$f_2(\bar{x}^i)$	$f_3(\bar{x}^i)$
\bar{x}^1	759	952.4	784
\bar{x}^2	835.3	869.1	831
\bar{x}^3	763.5	950.4	781

Hodnoty na diagonále predstavujú najlepšie možné dosiahnuteľné hodnoty pre daný cieľ
 $x_1^* = 759$; $x_2^* = 869,1$; $x_3^* = 781$.

V druhom kroku je nutné vyjadriť hodnoty Π_i a to nasledovne

$$\begin{aligned} \Pi_1 &= \left\{ \left| \frac{x_1^* - m_1}{x_1^*} \right| \left[\sum_{j=1}^n (c_{ij})^2 \right]^{-\frac{1}{2}} \text{ pretože } x_1^* > 0 \right\} \\ \Pi_2 &= \left\{ \left| \frac{x_2^* - m_2}{x_2^*} \right| \left[\sum_{j=1}^n (e_{ij})^2 \right]^{-\frac{1}{2}} \text{ pretože } x_2^* > 0 \right\} \\ \Pi_3 &= \left\{ \left| \frac{x_3^* - m_3}{x_3^*} \right| \left[\sum_{j=1}^n (m_{ij})^2 \right]^{-\frac{1}{2}} \text{ pretože } x_3^* > 0 \right\} \end{aligned}$$

Po zadání hodnôt

$$\begin{aligned} \Pi_1 &= \left\{ \left| \frac{759 - 863,5}{759} \right| [6834471,04]^{-\frac{1}{2}} = 3,8453e^{-5} \right\} \\ \Pi_2 &= \left\{ \left| \frac{869,1 - 952,4}{869,1} \right| [9173169,82]^{-\frac{1}{2}} = 3,1646e^{-5} \right\} \\ \Pi_3 &= \left\{ \left| \frac{781 - 831}{781} \right| [5451886,00]^{-\frac{1}{2}} = 2,7419e^{-5} \right\} \end{aligned}$$

Následne dochádza k interakcii rozhodovateľa s analytikom. Je nutné aby rozhodovateľ definoval, ktoré z cieľov požaduje zlepšiť a ktoré možno relaxovať. Doteraz platilo $X^{(1)} = X, J = \emptyset$.

Prvky množiny J označujú indexy tých účelových funkcií, ktoré môžu byť relaxované (zhoršené) na nasledujúcej iterácii s cieľom umožniť zlepšenie ostatných účelových funkcií. Od rozhodnutia v tejto iterácii sa odvíjajú výpočty pre ďalšie analytické kroky, zobrazíme si preto dve rozličné požiadavky rozhodovateľa. V prvom prípade budeme uvažovať, že rozhodovateľ bude chcieť relaxovať prvé a druhé kritérium.

Do ďalšej iterácie budeme uvažovať, že rozhodovateľ stanovil množiny nasledovne $X^{(1)} = \{3\}, J = \{1,2\}$.

Číslo iterácie je $t=1$.

Nech $t=t+1$. Vypočítajú sa minimaxové (Čebyševové) váhy $\lambda_i^{(t)}$, kde

$$\begin{aligned} \lambda_1^{(1)} &= \left\{ \frac{3,84453e^{-5}}{9,7517e^{-5}} \text{ pretože } i \in J \right\} \\ \lambda_2^{(1)} &= \left\{ \frac{3,1646e^{-5}}{9,7517e^{-5}} \text{ pretože } i \in J \right\} \\ \lambda_3^{(1)} &= \{0 \text{ pretože } i \notin J\} \end{aligned}$$

Ďalší krok predstavuje riešenie váženej minimaxovej úlohy

$$\begin{aligned} & \text{Min } \alpha \\ & f_i + \frac{\alpha}{\lambda_i} \geq f_i^*, i = 1, 2, \dots, k \\ & 0 \leq \alpha \end{aligned}$$

Po dosadení hodnôt úlohy

$$\begin{aligned} & \text{Min } \alpha \\ & -\sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n c_{ij} x_{ij} + \frac{1}{\lambda_1} \alpha \geq f_1^* \\ & -\sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n e_{ij} x_{ij} + \frac{1}{\lambda_2} \alpha \geq f_2^* \\ & -\sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n m_{ij} x_{ij} \geq f_3^* \\ & x \in \Omega, d_\infty \geq 0 \end{aligned}$$

Tzn. po úprave

$$\begin{aligned} & \text{Min } \alpha \\ & \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n c_{ij} x_{ij} - 3,0816\alpha \leq 759 \\ & \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n e_{ij} x_{ij} - 3,0817\alpha \leq 869,1 \\ & \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n m_{ij} x_{ij} \leq 781 \\ & \text{s. t. } x \in \Omega \end{aligned}$$

$$\Omega = \left\{ \begin{array}{l} \sum_{i=1}^n x_{ij} = 1, \quad j=1, 2, \dots, n \quad i \neq j \\ \sum_{j=1}^n x_{ij} = 1, \quad i=1, 2, \dots, n \quad i \neq j \\ y_i - y_j + nx_{ij} \leq n-1, \quad i, j=2, 3, \dots, n \quad i \neq j \\ x_{ij} \in \{0,1\}, \quad i, j=1, 2, \dots, n \end{array} \right\}$$

Pre vyriešenie vyššie formulovaného problému sme využili naprogramovaný kód v optimalizačnom programe GAMS. Kód je analogicky k zápisu v kapitole 3.1 s nasledujúcimi hodnotami v jeho zápise:

```

ohr1(j).. sum(i,x(i,j)$offdiag1(i,j))=e=1;
ohr2(i).. sum(j,x(i,j)$offdiag1(i,j))=e=1;
anti(offdiag2(i,j)).. y(i)-y(j)+n*x(i,j)=l=n-1;
ohr3.. sum((i,j),c(i,j)*x(i,j))-3.0816*d=l=759;
ohr4.. sum((i,j),e(i,j)*x(i,j))-3.0817*d=l=869.1;
ohr5.. sum((i,j),m(i,j)*x(i,j)) =l=781;
    
```

Začiatocne efektívne riešenie by po vyriešení zadanej úlohy bolo nasledovné

$x^0 =$

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24
1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
2	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
3	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
4	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
5	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
6	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
7	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
8	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
9	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
10	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
11	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
12	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
13	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0
14	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
15	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1
16	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
17	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0
18	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0
19	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
20	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0
21	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0
22	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
23	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
24	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0

$$\alpha = 26,3815, \quad F(x^0) = [763,5; 950,4; 781]$$

Za predpokladu, že by získané hodnoty boli uspokojivé pre rozhodovateľa, je výpočet ukončený, v opačnom prípade by sa pokračovalo na ďalší krok, ktorý predstavuje špecifikáciu hodnoty J a špecifikáciu hodnoty $\Delta_j, j \in J$, ktoré definujú veľkosť relácie, tzn. prípustného zhoršenia hodnoty j -tej účelovej funkcie.

Vyjadri sa nasledujúca hodnota a pokračuje sa tretím krokom tzn. definováním množiny J označujúcej indexy tých účelových funkcií, ktoré môžu byť relaxované.

$$x^{(2)} = \left\{ x \in X \left| \begin{array}{l} b^j x \geq x_j(x^{(t)}) - \Delta_j, \quad j \in J \\ b_i x \geq x_j(x^{(t)}), \quad i \notin J \end{array} \right. \right\}$$

Zvolené kompromisné riešenie by predstavovalo nasledovnú trasu: 1 – 11 – 6 – 9 – 24 – 23 – 13 – 16 – 21 – 17 – 18 – 20 – 19 – 14 – 15 – 22 – 12 – 5 – 8 – 3 – 10 – 7 – 2.

V druhom prípade zobrazenia riešenia viackriteriálnej okružnej úlohy metódou STEM budeme uvažovať, že preferencia rozhodovateľa je na základe stanovenia množín nasledovná $X^{(1)} = \{2\}$, $J = \{1,3\}$. Pripúšťame teda zhoršenie prvej a tretej účelovej funkcie. Výpočet by v takomto prípade pokračoval nasledovne

Nech $t=t+1$. Vypočítajú sa minimaxové (Čebyševové) váhy $\lambda_i^{(t)}$, kde

$$\lambda_1^{(1)} = \left\{ \frac{3,84453e^{-5}}{9,7517e^{-5}} \text{ pretože } i \in J \right\}$$

$$\lambda_2^{(1)} = \{0 \text{ pretože } i \notin J\}$$

$$\lambda_3^{(1)} = \left\{ \frac{2,74419e^{-5}}{9,7517e^{-5}} \text{ pretože } i \in J \right\}$$

Ďalší krok predstavuje riešenie váženej minimaxovej úlohy, po dosadení hodnôt a úprave je formulácia úlohy nasledovná

$$\begin{aligned} & \text{Min } \alpha \\ & \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n c_{ij} x_{ij} - 3,0816\alpha \leq 759 \\ & \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n e_{ij} x_{ij} \leq 869,1 \\ & \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n m_{ij} x_{ij} - 3,5562\alpha \leq 781 \\ & \text{s. t. } x \in \Omega \end{aligned}$$

$$\Omega = \left\{ \begin{array}{l} \sum_{i=1}^n x_{ij} = 1, \quad j=1, 2, \dots, n \quad i \neq j \\ \sum_{j=1}^n x_{ij} = 1, \quad i=1, 2, \dots, n \quad i \neq j \\ y_i - y_j + nx_{ij} \leq n-1, \quad i, j=2, 3, \dots, n \quad i \neq j \\ x_{ij} \in \{0,1\}, \quad i, j=1, 2, \dots, n \end{array} \right\}$$

V prípade takejto preferencie cieľov by bolo začiatocne efektívne riešenie nasledovné
 $x^0 =$

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24
1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
2	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
3	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
4	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
5	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
6	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
7	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
8	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
9	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
10	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
11	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
12	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
13	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0
14	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0
15	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
16	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
17	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
18	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0
19	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0
20	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0
21	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0
22	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
23	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1
24	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

$$\alpha = 24,7599 \quad F(x^0) = [835,3; 869,1; 831]$$

Za predpokladu že získané hodnoty sú uspokojivé pre rozhodovateľa je výpočet ukončený, v opačnom prípade by sa pokračovalo na ďalší krok, a výpočet by pokračoval analogicky k postupu uvedenému vyššie.

Zvolené kompromisné riešenie by v tomto prípade predstavovalo nasledovnú trasu: 1 – 4 – 2 – 7 – 10 – 3 – 8 – 5 – 6 – 9 – 12 – 22 – 15 – 14 – 19 – 20 – 18 – 17 – 21 – 16 – 13 – 23 – 24 – 11 – 1.

6. Záver

Napriek tomu, že aj keď problematika okružných úloh aj viackriteriálneho rozhodovania sú samostatne pomerne známe, riešenie ich kombinácie nie je v literatúre až tak

časté. Ešte menej sa stretávame s problematikou viackriteriálnych okružných úloh riešených pomocou interaktívnych iteračných metód. Tento článok sa preto zameriava na spracovanie troch rozličných oblastí (okružné úlohy, viackriteriálne rozhodovanie a interaktívne iteračné úlohy) do jednej problematiky a ponúknutie návodu na jej riešenie.

Pre modelový prípad sa uvažovalo s 24-timi uzlami dopravnej siete, ktoré bolo nutné navštíviť. V reálnom svete tieto uzly môžu predstavovať sklady, predajne, zberné miesta a pod. Pre zadaný prípad sme oproti klasickej úlohe TSP optimalizovali tri ciele. Pre riešenie modelového prípadu bola využívaná softvérová podpora a na dosiahnutie výsledkov bol potrebný optimalizačný systém GAMS. Na základe výstupu z daného programu sme získali riešenie zadanej okružnej úlohy v 24 uzloch, ktoré pri prvom kompromise predstavuje nasledovnú trasu: 1 – 11 – 6 – 9 – 24 – 23 – 13 – 16 – 21 – 17 – 18 – 20 – 19 – 14 – 15 – 22 – 12 – 5 – 8 – 3 – 10 – 7 – 2. A druhé zvolené kompromisné riešenie predstavovalo trasu: 1 – 4 – 2 – 7 – 10 – 3 – 8 – 5 – 6 – 9 – 12 – 22 – 15 – 14 – 19 – 20 – 18 – 17 – 21 – 16 – 13 – 23 – 24 – 11 – 1.

Riešenie modelového prípadu v programe GAMS je navrhnuté tak, aby pri zmene hodnôt podľa požiadaviek riešiteľa bolo možné len jednoduchou úpravou v kóde zmeniť výpočet vzhľadom na požadované preferencie. Rovnako vieme použiť pre iné kritéria a požiadavky riešiteľa aj matematickú formuláciu, či kód pre výpočet, je však nutné pozíť matíc reprezentujúcich hodnoty požadovaného kritéria.

Literatúra

- CHARMAZA P. a kol. 1993. Modelovací systém GAMS, Fakulta matematiky, fyziky a informatiky, Univerzita Komenského, Bratislava, 1993
- LIU G. P., YANG J. B., WHIDBORNE J. F. 2003. Multiobjective Optimisation and Control, Baldock, Hertfordshire, England, 2003
- PEKÁR, J. a kol. 2012. Modelovanie rozmiestňovania recyklačných centier. Bratislava: Vydavateľstvo EKONÓM, ISBN 978- 80-225-3349-2, 2012

Adresa autorov:

LUCIA MIERESOVÁ, Ing.

Ekonomická univerzita v Bratislave

Fakulta hospodárskej informatiky, Katedra operačného výskumu a ekonometrie

Dolnozemska cesta 1, 1/b, 85235 Bratislava

mieresova.euba@gmail.com

JURAJ PEKÁR, doc., Mgr., PhD.

Ekonomická univerzita v Bratislave

Fakulta hospodárskej informatiky, Katedra operačného výskumu a ekonometrie

Dolnozemska cesta 1, 1/b, 85235 Bratislava

pekar@euba.sk

This paper is supported by the Grant Agency of Slovak Republic – VEGA, grant no. 1/0245/15 „Transportation planning focused on greenhouse gases emission reduction“.