

تعیین مقدار تراکم در ورودی‌ها با استفاده از مدل Bi-GDEA

مهديه بابايان^{۱*}، عقيله حيدري^۲، عليرضا داوودي^۳

۱- دانشگاه پیام نور، کارشناس ارشد گروه ریاضی

۲- دانشگاه پیام نور، دانشیار گروه ریاضی

۳- دانشگاه آزاد اسلامی، واحد نیشابور، گروه ریاضیات، نیشابور، ایران

رسید مقاله: ۲۷ فروردین ۱۳۹۱

پذیرش مقاله: ۱۸ مرداد ۱۳۹۱

چکیده

در این مقاله ابتدا یک مدل تحلیل پوششی داده‌های تعمیم یافته دو هدفی (Bi-GDEA) معرفی می‌شود. با استفاده از این مدل می‌توان یک نگاهت نقطه به مجموعه از یک واحد تصمیم گیرنده ناکارا به زیر مجموعه‌ای از مرز مجموعه امکان تولید به دست آورد. این نگاهت به کمک یک الگوریتم ایجاد می‌شود. در این مقاله با در نظر گرفتن مدل Bi-GDEA و الگوریتم نگاهت نقطه به مجموعه سعی می‌کنیم الگوریتم را طوری توسعه دهیم که به کمک آن بتوان وجود تراکم در ورودی‌ها و میزان آن را برای یک واحد تصمیم گیرنده تعیین کرد.

کلمات کلیدی: تحلیل پوششی داده‌ها، تراکم، مدل DEA تعمیم یافته.

۱ مقدمه

تحلیل پوششی داده‌ها (DEA) یک روش غیر پارامتری برای اندازه گیری کارایی نسبی واحدهای تصمیم گیرنده (DMU) روی چندین ورودی و خروجی است. تحلیل پوششی داده‌ها با روش قدرتمندی که در دست دارد، قادر است مدیریت را در جهت نیل به اهداف عالی سازمان و در جهت استفاده بهینه از منابع و تخصیص آن‌ها و در نهایت کسب سودآوری بیشتر یاری رساند. اگر چه شکل‌های متفاوت و مجزایی از DEA برای اداره کردن مسایل تولید استفاده شده است اما همه مدل‌های DEA در راستای مفهوم مرز کارایی واحدهای تصمیم گیرنده (DMU) برای تبدیل چندین ورودی به چندین خروجی به دست می‌آیند. از جمله مدل‌های مختلف DEA، مدل CCR، مدل BCC، مدل FG، مدل ST، و غیره ارایه شده‌اند. Yu, Wei [۱] و همچنین Yu و همکاران در مقاله یک مدل تعمیم یافته برای تحلیل پوششی داده‌ها [۳ و ۲] یک مدل تعمیم یافته DEA (GDEA) با سه پارامتر دودویی $(\delta_1, \delta_2, \delta_3)$ ، برای ارائه یک مدل یکتا از مدل‌ها و روش‌های DEA معرفی

* عهده دار مکاتبات

آدرس الکترونیکی: m_babayan88@yahoo.com

می کنند. همچنین بر پایه مدل GDEA، یک مدل GDEA دو هدفی (Bi-GDEA) پیشنهاد شده است و یک روش کارا برای ساخت تصویر نگاشت نقطه به مجموعه یک واحد غیر کارا ارایه می شود که شرح کامل آن در مقاله ی "یک مدل تحلیل پوششی داده های تعمیم یافته دو هدفی و تصویر نگاشت نقطه به مجموعه [۴] آمده است. در این مقاله الگوریتم نگاشت نقطه به مجموعه را برای تشخیص وجود تراکم در یک واحد و تعیین مقدار آن گسترش می دهیم. تراکم در ورودی زمانی صورت می گیرد که با افزایش آن ورودی و با ثابت نگه داشتن بقیه ورودی ها شاهد کاهش در یک یا چند خروجی بدون بهتر شدن سایر خروجی ها باشیم.

۲ مدل Bi-GDEA و تصویر نگاشت نقطه به مجموعه

برای DMU_{j_0} ، با ورودی و خروجی (x_0, y_0) ، مدل Bi-GDEA را در نظر می گیریم [۴]:

فرض کنیم n واحد داریم که s خروجی $(r = 1, \dots, s; j = 1, \dots, n)$ را با استفاده از m ورودی x_{ij} تولید می کنند پس X یک ماتریس ورودی $m \times n$ و Y یک ماتریس خروجی $s \times n$ است.

$$\text{Min} \quad h_0 = (k_1 \theta - k_2 z)$$

$$(p) \text{ s.t.}$$

$$\begin{pmatrix} X \lambda - \theta x_0 \\ -Y \lambda + z y_0 \end{pmatrix} \in W^*,$$

$$\delta_1 (e^T \lambda + \delta_2 (-1)^{\delta_2} \lambda_{n+1}) = \delta_1,$$

$$\lambda \in -K^*, \lambda_{n+1} \geq 0,$$

$$\theta \leq 1, z \geq 1.$$

$W \subseteq E^{m+s}$ یک مخروط محدب بسته و $\text{Int}W \neq \emptyset$ است. $W^* \subseteq E^{m+s}_+$ مخروط قطبی منفی از W است.

$K \subseteq E^n_+$ یک مخروط محدب بسته و $\text{Int}K \neq \emptyset$ است همچنین $K^* \subseteq E^n$ مخروط قطبی از K است.

$(k_1, k_2)^T$ ($k_1 > 0, k_2 > 0$) وزن های مثبت هستند که کارایی تصمیم گیرنده ها روی کاهش ورودی ها و

افزایش خروجی ها را به ترتیب توصیف می کند.

مقادیر مختلف از پارامترهای دودویی 0-1، $\delta_1, \delta_2, \delta_3$ باعث ایجاد مدل های تعمیم یافته Bi-GDEA مختلف

می شوند. با فرض داشتن بردار ورودی و خروجی (x, y) برای هر DMU_j ، مجموعه امکان تولید T به صورت

زیر تعریف می شود:

$$T = \left\{ (x, y) \mid \begin{pmatrix} X \lambda - x \\ -Y \lambda + y \end{pmatrix} \in W^*, \delta_1 (e^T \lambda + \delta_2 (-1)^{\delta_2} \lambda_{n+1}) = \delta_1, \lambda \in -K^*, \lambda_{n+1} \geq 0 \right\}$$

بنابراین برای وزن‌های مختلف (k_1, k_r) ، تصاویرهای مختلف از واحد تصمیم گیرنده مورد نظر بر روی مرز مجموعه امکان تولید به دست می‌آوریم. اجتماع این تصاویر تحت یک مدل Bi-GDEA یک زیر مجموعه از مرز تولید را تشکیل می‌دهد، که انتخاب‌های بهبود یافته کارا را فراهم می‌کند. ما این مجموعه را یک تصویر نگاشت نقطه به مجموعه می‌نامیم. برای DMU_{j_0} ، با ورودی و خروجی (x_0, y_0) ، یک نگاشت نقطه به مجموعه به وسیله‌ی

$$F : (x_0, y_0) \rightarrow F(x_0, y_0) = \{(\theta x_0, zy_0) \mid (\theta x_0, zy_0) \in T, \theta \leq 1, z \geq 1\}$$

داده می‌شود، واضح است که $F(x_0, y_0)$ یک زیر مجموعه از مجموعه‌ی امکان تولید T ، برای کاهش ورودی x_0 و افزایش خروجی y_0 است. همچنین در مقاله [۴] الگوریتمی برای ساختار تصویر نگاشت نقطه به مجموعه‌ی (x_0, y_0) تعریف می‌شود. به کمک این الگوریتم سعی می‌کنیم مدلی برای تعیین تراکم ارایه دهیم.

۳ مدل پیشنهادی برای تعیین میزان تراکم

مدل‌هایی که تا کنون برای تعیین وجود و میزان تراکم پیشنهاد شده‌اند همه بر پایه تعریف تراکم ساخته شده‌اند. اما در این جا ما یک نگاه جدید به مساله تراکم داریم. به کمک مدل Bi-GDEA و تصویر نگاشت نقطه به مجموعه آن و ترکیب آن با مدل‌های خروجی محور و ورودی محور برای تراکم در راستای هر ورودی به طور جداگانه، تصاویر واحد مورد نظر را روی مرز تراکم و شیب (ρ) خطوط یا ابر صفحه‌های ساخته شده از این تصاویر روی مرز تراکم را مشخص می‌کنیم. چنانچه این شیب منفی باشد، یعنی خط یا ابر صفحه مورد نظر روی مرز تراکم در حال نزول است که این نشان می‌دهد با افزایش ورودی مورد نظر شاهد کاهش خروجی هستیم پس در راستای این ورودی تراکم داریم که در ادامه شیوه‌ای برای محاسبه آن ارایه می‌دهیم. مدل ارایه شده در جدول ۱ را برای تعیین تراکم ورودی k ام در نظر بگیرید [۵]:

جدول ۱. مدلی برای تعیین تراکم ورودی k ام

ورودی محور (P_{input})		خروجی محور (P_{output})	
Min	θ	Max	z
s.t.		s.t.	
	$\sum_j x_{kj} \lambda_j = \theta x_{k_0}, \quad k = 1, \dots, m,$		$\sum_j x_{ij} \lambda_j = x_{i_0}, \quad i = 1, \dots, m,$
	$\sum_j x_{ij} \lambda_j = x_{i_0}, \quad i = 1, \dots, m, i \neq k,$		$\sum_j y_{rj} \lambda_j \geq y_{r_0} z, \quad r = 1, \dots, s,$
	$\sum_j y_{rj} \lambda_j \geq y_{r_0}, \quad r = 1, \dots, s,$		$\sum_j \lambda_j = 1, \quad j = 1, \dots, n,$
	$\sum_j \lambda_j = 1, \quad j = 1, \dots, n,$		$\lambda_j \geq 0, \quad j = 1, \dots, n.$
	$\lambda_j \geq 0, \quad j = 1, \dots, n.$		

برای تعیین تراکم DMU_{j_0} در جهت ورودی k ام $k = 1, \dots, m$ به صورت زیر عمل می‌کنیم:
اگر مقدار بهینه P_{input} برابر ۱ شود، DMU_{j_0} در جهت ورودی k ام دارای تراکم نیست و اگر مقدار بهینه P_{input} در جهت ورودی k ام کمتر از ۱ باشد الگوریتم زیر را برای تعیین وجود و میزان تراکم اجرا می‌کنیم.

الگوریتم تعیین تراکم

مرحله ۱: (i) فرض می‌کنیم $k_1 = 1$ ، $k_r = 1$ و مساله زیر را حل می‌کنیم:

$$\begin{aligned} \text{Min} \quad & (\theta - z) \\ (p_1) \quad & \text{s.t.} \\ & \sum_j x_{kj} \lambda_j = \theta x_{k_0}, \quad k = 1, \dots, m, \\ & \sum_j x_{ij} \lambda_j = x_{i_0}, \quad i = 1, \dots, m, i \neq k, \\ & \sum_j y_{rj} \lambda_j \geq y_{r_0} z, \quad r = 1, \dots, s, \\ & \sum_j \lambda_j = 1, \quad j = 1, \dots, n, \\ & \lambda_j \geq 0, \quad j = 1, \dots, n, \\ & \theta \leq 1, z = 1. \end{aligned}$$

که جواب بهینه برابر (θ_1, z_1) است.

(ii) فرض می‌کنیم $k_1 = 1$ ، $k_r = 1$ و مساله زیر را حل می‌کنیم:

$$\begin{aligned} \text{Min} \quad & (\theta - z) \\ (p_r) \quad & \text{s.t.} \\ & \sum_j x_{ij} \lambda_j = x_{i_0}, \quad i = 1, \dots, m, \\ & \sum_j y_{rj} \lambda_j \geq y_{r_0} z, \quad r = 1, \dots, s, \\ & \sum_j \lambda_j = 1, \quad j = 1, \dots, n, \\ & \lambda_j \geq 0, \quad j = 1, \dots, n, \\ & \theta = 1, z \geq 1. \end{aligned}$$

جواب بهینه برابر (θ_r, z_r) است. قرار می‌دهیم $l = 2$

مرحله ۲: قرار می‌دهیم

$$k_1^i = z_{i+1} - z_i, \quad k_r^i = \theta_{i+1} - \theta_i, \quad \rho_i = \frac{k_1^i}{k_r^i}, \quad i = 1, 2, \dots, l-1$$

برای $i = 1, 2, \dots, l-1$ ، حل می‌کنیم

$$\begin{aligned}
 \text{Min} \quad & (k^i \theta - k^i z) \\
 (p(k^i, k^i)) \quad & \text{s.t.} \\
 \sum_j x_{kj} \lambda_j = \theta x_{k \circ}, \quad & k = 1, \dots, m, \\
 \sum_j x_{ij} \lambda_j = x_{i \circ}, \quad & i = 1, \dots, m, i \neq k, \\
 \sum_j y_{rj} \lambda_j \geq y_{r \circ} z, \quad & r = 1, \dots, s, \\
 \sum_j \lambda_j = 1, \quad & j = 1, \dots, n, \\
 \lambda_j \geq 0, \quad & j = 1, \dots, n, \\
 \theta \leq 1, \quad & z \geq 1.
 \end{aligned}$$

جواب بهینه (θ'_i, z'_i) به دست می آید. اگر

$$\frac{\theta'_i - \theta_i}{\theta_{i+1} - \theta_i} = \frac{z'_i - z_i}{z_{i+1} - z_i} \quad (1)$$

(θ'_i, z'_i) کنار گذاشته می شود. فرض کنید که $\bar{l}$ نقطه وجود داشته باشد که در (1) صدق نمی کند. اگر $\bar{l} = 0$ به مرحله ۳ می رویم، در غیر این صورت ادامه می دهیم. $\bar{l}$ جواب بهینه (θ'_i, z'_i) ، $i = 1, \dots, \bar{l}$ ، و l نقطه اصلی (θ_i, z_i) ، $i = 1, \dots, l$ را بر حسب مولفه های اول به ترتیب غیر نزولی مرتب می کنیم:

$$\theta_1 \leq \theta_2 < \dots < \theta_{l+\bar{l}} = 1$$

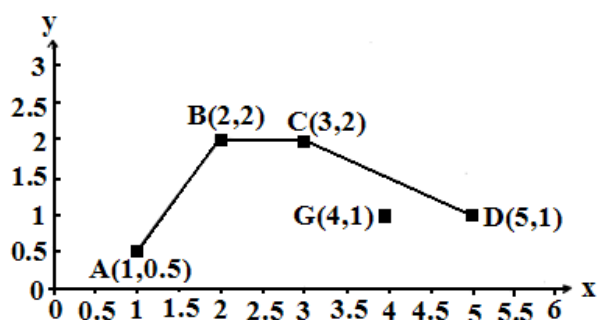
قرار می دهیم $l = l + \bar{l}$ و به مرحله ۲ برمی گردیم.

مرحله ۳: اگر $\rho_{l-1} < 0$ واحد تحت بررسی دارای تراکم است. و میزان تراکم به صورت زیر محاسبه می شود.

$$\delta_K = x_{\circ K} - \theta_{l-1} x_{\circ K}$$

برای روشن شدن بیشتر عملکرد الگوریتم یک مثال برگرفته از مرجع [۵] را برای تعیین مقدار تراکم، با این روش حل می کنیم:

مثال ۱. واحدهای نشان داده شده در شکل ۱ با یک ورودی و یک خروجی را در نظر بگیرید. وجود تراکم در واحد G را بررسی می کنیم.



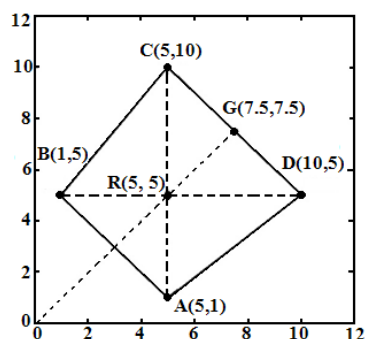
شکل ۱.

مقدار بهینه P_{input} برابر $\theta^* = 0.3333$ است، پس الگوریتم را برای آن اجرا می‌کنیم. در انتها چون $\rho_r = -2$ پس واحد تحت بررسی دارای تراکم است و میزان تراکم به صورت زیر محاسبه می‌شود.

$$\delta_1 = x_{o_1} - \theta_{l-1} x_{o_1} = 4 - 0.3333 \times 4 = 1$$

که این جواب با جواب به دست آمده از روش کوپر در مرجع [۵] معادل است.

مثال ۲. فرض کنید شش واحد A, B, C, D, G, R با دو ورودی x_1, x_2 به صورت شکل ۲ داریم. خروجی واحد R برابر $y=10$ است و خروجی دیگر واحد ها برابر ۱ است.



شکل ۱.

پاسخ‌های داده شده به این مساله توسط کوپر و دیگران [۵ و ۶] در جدول ۲ قابل مشاهده است.

جدول ۲.

DMU	A	B	C	D	G	R
ϕ^*	۱	۱	۱۰	۱۰	۱۰	۱
S_1^{-C*}	۰	۰	۰	۵	۲/۵	۰
S_2^{-C*}	۰	۰	۵	۰	۲/۵	۰

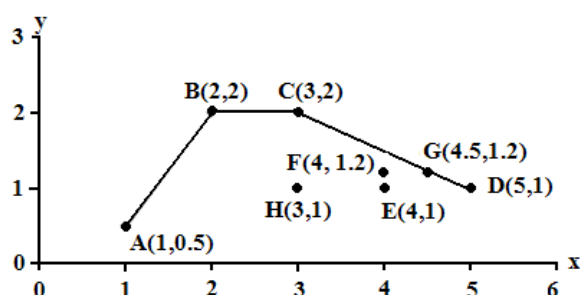
اکنون این مساله را با روش ارایه شده در این فصل حل می کنیم. پاسخ را در جدول ۳ آورده ایم:

جدول ۳.

واحد	k=1	k=2
A	$P_{input} = 1$ بدون تراکم	$P_{input} = 1$ بدون تراکم
B	$P_{input} = 1$ بدون تراکم	$P_{input} = 1$ بدون تراکم
R	$P_{input} = 1$ بدون تراکم	$P_{input} = 1$ بدون تراکم
C	$P_{input} = 1$ بدون تراکم	$\rho_r < 0$ $\delta_r = x_{o_2} - \theta_r x_{o_2} = 5$
G	$\rho_r < 0$ $\delta_r = x_{o_1} - \theta_r x_{o_1} = 2/5$	$\rho_r < 0$ $\delta_r = x_{o_2} - \theta_r x_{o_2} = 2/5$
D	$\rho_r < 0$ $\delta_r = x_{o_1} - \theta_r x_{o_1} = 5$	$P_{input} = 1$ بدون تراکم

همان طور که مشاهده می کنید جواب های به دست آمده از روش ما دقیقاً با جواب های روش کوپر که در جدول ۲ آمده است برابر است.

مثال ۳. اکنون مثالی برگرفته از مرجع [۱] را در نظر بگیرید. که در آن هشت واحد تصمیم گیرنده A,B,C,D,E,F,G,H با یک ورودی و یک خروجی داریم.



شکل ۲.

این مثال توسط کوپر و همکاران [۷] حل شده است که پاسخ در جدول ۴ آمده مشاهده است.

جدول ۴.

DMU	A	B	C	D	E	F	G	H
S_i^{C*}	۰	۰	۰	۲	۱	۱	۱/۵	۰

در این جا این مثال را به وسیله الگوریتم پیشنهادی حل می کنیم. پاسخ را در جدول ۵ آورده ایم.

جدول ۵.

واحد	
A	$P_{input} = ۱$ بدون تراکم
B	$P_{input} = ۱$ بدون تراکم
C	$P_{input} = ۱$ بدون تراکم
H	$\rho_1 > ۰, \rho_2 = ۰$ بدون تراکم
D	$\delta_1 = x_{o1} - \theta_{l-1} x_{o1} = ۲$
E	$\delta_1 = x_{o1} - \theta_{l-1} x_{o1} = ۱$
F	$\delta_1 = x_{o1} - \theta_{l-1} x_{o1} = ۱$
G	$\delta_1 = x_{o1} - \theta_{l-1} x_{o1} = ۱/۵$

همان طور که مشاهده می کنید جواب های به دست آمده از روش ما با جواب های روش کوپر در جدول ۴ دقیقاً برابر است. با توجه به مثال های قبل و اجرای الگوریتم برای آن ها معمولاً در مورد واحدهایی که دارای تراکم نیستند با محاسبه مقدار بهینه P_{input} ، اگر این مقدار برابر ۱ شود به راحتی می توان عدم وجود تراکم را نتیجه گرفت. همچنین برای واحدهای دارای تراکم غالباً با دوبار یا سه بار تکرار مرحله ۲ که در هر دفعه فقط نیاز است که مساله P_{input} حل شود می توان به وجود تراکم پی برد و در مرحله ۳ آن را محاسبه کرد.

۴ نتیجه گیری

مدل‌های پایه‌ای تراکم در بعضی موارد نمی‌توانند وجود تراکم و میزان آن را به درستی تعیین کنند برای مثال در مساله حل شده بالا به کمک مدل FGL و یا به کمک مدل BCSW برای واحد G ، تراکم مشخص نمی‌شود. روش ارائه شده در این مقاله می‌تواند میزان تراکم واحدها را در هر مساله به درستی تعیین کند. همچنین به کمک آن می‌توان معادله ابر صفحه‌ای که باعث ایجاد تراکم شده است تعیین کرد و به طور هم زمان می‌توان معادله ابر صفحه‌های کارا برای واحد مورد نظر را پیدا کرد. تغییرات جزئی در هر مرحله باعث ایجاد سرعت عمل در محاسبات می‌شود. در حالی که روش یک مرحله‌ای به مقدار ϵ وابسته است و در اصل سه مرحله را برای تعیین تراکم انجام می‌دهد.

منابع

- [1] Wei, Q. L., Yu, G., (1997). Analyzing properties of K-cones in the generalized data envelopment analysis model. Journal of Econometrics 80.
- [2] Yu, G., Wei, Q. L., Brockett, P., (1996). A generalized data envelopment analysis model: A unification and extension of existing methods for efficiency analysis of decision making units, Annals of Operations Research 66.
- [3] Yu, G., Wei, Q. L., Brockett, P., Zhou, L., (1996). Construction of all DEA efficient surfaces of the production possibility set under the generalized data envelopment analysis model. European Journal of Operational Research 95.
- [4] Wei, Q. L., Yan, H., Xiong, L., (2008). A bi-objective generalized data envelopment analysis model and point-to-set mapping projection. European Journal of Operational Research 190.
- [5] Cooper, W. W., Seiford, L. M., Zhu, J. A., (2000). Unified additive model approach for evaluating inefficiency and congestion with associated measures in DEA. Socio-Economic Planning Sciences.
- [6] Cooper, W. W., Seiford, L. M., Zhu, J. A., (2001). Slacks and congestion: a response to a comment by R. Färe and S. Grosskopf. Socio Economic Planning Sciences.
- [7] Cooper, W. W., Deng, H., Huang, Z. M., Li, S. X., (2002). A one-model approach to congestion in data envelopment analysis. Socio-Economic Planning Sciences.