

بر اساس پروتکل‌های دوره‌های آموزشی آپتیم‌یار، به اشتراک‌گذاری محتوا و کدهای نرم‌افزاری منظر حقوقی ممنوع است و از منظر اخلاقی نارضایتی مدرس دوره و گروه آپتیم‌یار را به همراه دارد.

از توجه شما به پروتکل دوره‌های آموزشی آپتیم‌یار سپاسگزاریم.

دوره جامع آنلاین بهینه‌سازی استوار و برنامه‌ریزی در شرایط عدم قطعیت همراه با کدنویسی در نرم‌افزار (GAMS)

**Decision-Making under Uncertainty (Robust Optimization - Stochastic Programming - Fuzzy Programming)**

مدرس:

**دکتر علی پاپی (Ali Papi)**

تخصص شاخص: بهینه‌سازی و تحقیق در عملیات، علم تحلیل داده، تکنیک‌های تجزیه و روش‌های حل دقیق، بهینه‌سازی استوار داده‌محور، هوش محاسباتی و الگوریتم‌های فراابتکاری، نظریه بازی، بهینه‌سازی چندهدفه و تصمیم‌گیری چندمعیاره

Optimization & Operations Research, Data Analytics, Computational Intelligence & Metaheuristics, Decomposition Techniques & Exact Methods, Data-Driven Robust Optimization, Game Theory, Multi Criteria Decision Making

SCND\_BoxEllipsoidal

SCND\_BoxPolyhedral

SCND\_BoxPolyhedral\_Case2



**اخطار:** بر اساس پروتکل‌های دوره‌های آموزشی آپتیم‌یار، به اشتراک‌گذاری محتوا و کدهای نرم‌افزاری منظر حقوقی ممنوع است و از منظر اخلاقی نارضایتی مدرس دوره و گروه آپتیم‌یار را به همراه دارد.

باز توجه شما به پروتکل دوره‌های آموزشی آپتیم‌یار بسیار سپاسگزاریم.

## **SCND\_BoxEllipsoidal**

Sets

S /s1\*s10/

D /d1\*d20/

C /c1\*c30/

w /w1\*w5/

;

Parameters

A(s)

f(d)

b(s)

trSD\_L(s,d)

trSD\_R(s,d)

trSD\_N(s,d)

trSD\_P(s,d)

trDC(d,c)

p

dem(c,w)

dem\_N(c)

capD(d)

capS(s)

Prob(w)

/

w1 0.2

w2 0.3

w3 0.1

w4 0.2



OptimYar

w5 0.2

/

;

A(s) = uniform(1000,1500);

f(d) = uniform(2000,3000);

b(s) = uniform(5,10);

trSD\_L(s,d)= uniform(1,1.5);

trSD\_R(s,d)= uniform(2,3);

trSD\_N(s,d)= (trSD\_L(s,d)+trSD\_R(s,d))/2;

trSD\_P(s,d)= (trSD\_R(s,d)-trSD\_L(s,d))/2;

trDC(d,c)= uniform(0.5,0.7);

p = 15;

capD(d) = uniform(500,1000);

capS(s) = uniform(1000,2000);

dem(c,'w1') = uniform(50,100);

dem(c,'w2') = (1+0.8)\*dem(c,'w1') ;

dem(c,'w3') = (1+0.2)\*dem(c,'w1') ;

dem(c,'w4') = (1-0.2)\*dem(c,'w1') ;

dem(c,'w5') = (1-0.3)\*dem(c,'w1') ;

dem\_N(c)= sum(w,prob(w)\*dem(c,w));

OptimYar

Display

trSD\_L

trSD\_R

trSD\_N

trSD\_P

\*\*\*\*\*

Free Variable

Z;

Binary Variables

y(s)

x(d)

;

Positive Variable

u(s)

QSD(s,d)

QDC(d,c)

;

Equations

obj

cons1

cons2

cons3



OptimYar

cons4

cons5

;

scalar

say /1/;

scalar omega ;

\*omega = card(S)\*card(d)/2 ;

\* 1 < gamma < aqrt(card(S)\*card(d))

scalar teta ;

\*teta=0;

Positive Variable

uu(s,d)

yy

;

equations

additional1

additional2;

The logo for OptimYar features a large, stylized letter 'O' in a light blue color. Inside the 'O' is a gear icon, and the letters 'OR' are visible within the gear's central hole. To the right of the 'O' is a stylized, jagged blue shape that resembles a mountain range or a signal waveform. Below the 'O' and the jagged shape, the word 'OptimYar' is written in a bold, blue, sans-serif font.

OptimYar

obj.. z =l= p\*sum({d,c},QDC(d,c)) - (sum(d,f(d)\*x(d)) + sum(s,A(s)\*y(s)) +  
sum({s,d},trSD\_N(s,d)\*QSD(s,d))

+ sum({d,c},trDC(d,c)\*QDC(d,c)) + sum(s,b(s)\*u(s)) -  
(say\*sum((s,d),trSD\_P(s,d)\*(QSD(s,d)-uu(s,d))) + omega\*yy );

additional1(s,d).. uu(s,d) =l= QSD(s,d);

additional2.. power(yy,2) =g= sum((s,d), power(trSD\_P(s,d)\*uu(s,d),2));

cons1(s).. u(s) =L= capS(s)\*y(s);

cons2(d).. sum(S,QSD(s,d))=L= capD(d)\*x(d);

cons3(s).. u(s) =e= sum(d,QSD(s,d));

cons4(d).. sum(s,QSD(s,d)) =e= sum(c,QDC(d,c));

cons5(c).. sum(d,QDC(d,c)) =l= dem\_N(c);

Model SCND

/

obj

cons1

OptimYar

```
cons2
cons3
cons4
cons5
additional1
additional2
/
;

Options
MIQCP = CPLEX
reslim = 100
optcr = 0
;

set iter /1*11/;

parameter
tetaiter(iter)
Result(iter,*);

tetaiter(iter) = (ord(iter)-1)/(card(iter)-1);
```



OptimYar



```
loop(iter,
```

```
teta=tetaiter(iter);
```

```
omega = 1+ teta*(sqrt(card(S)*card(d))-1) ;
```

```
Solve SCND us MIQCP max Z;
```

```
Result(iter,"Objective") = z.l;
```

```
Result(iter,"Teta")= Teta ;
```

```
Result(iter,"omega")= omega ;
```

```
Display
```

```
Z.l
```

```
y.l
```

```
x.l
```

```
QSD.l
```

```
QDC.l
```

```
yy.l
```

```
uu.l
```

```
omega
```

```
;
```

```
)
```

```
;
```

```
Display Result;
```



OptimYar

## **SCND BoxPolyhedral**

Sets

S /s1\*s10/

D /d1\*d20/

C /c1\*c30/

w /w1\*w5/

;

Parameters

A(s)

f(d)

b(s)

trSD\_L(s,d)

trSD\_R(s,d)

trSD\_N(s,d)

trSD\_P(s,d)

trDC(d,c)

p

dem(c,w)

dem\_N(c)

capD(d)

capS(s)

Prob(w)

/

w1 0.2

w2 0.3

w3 0.1

w4 0.2



OptimYar

w5 0.2

/

;

A(s) = uniform(1000,1500);

f(d) = uniform(2000,3000);

b(s) = uniform(5,10);

trSD\_L(s,d)= uniform(1,1.5);

trSD\_R(s,d)= uniform(2,3);

trSD\_N(s,d)= (trSD\_L(s,d)+trSD\_R(s,d))/2;

trSD\_P(s,d)= (trSD\_R(s,d)-trSD\_L(s,d))/2;

trDC(d,c)= uniform(0.5,0.7);

p = 15;

capD(d) = uniform(500,1000);

capS(s) = uniform(1000,2000);

dem(c,'w1') = uniform(50,100);

dem(c,'w2') = (1+0.8)\*dem(c,'w1') ;

dem(c,'w3') = (1+0.2)\*dem(c,'w1') ;

dem(c,'w4') = (1-0.2)\*dem(c,'w1') ;

dem(c,'w5') = (1-0.3)\*dem(c,'w1') ;

dem\_N(c)= sum(w,prob(w)\*dem(c,w));

OptimYar

Display

trSD\_L

trSD\_R

trSD\_N

trSD\_P

\*\*\*\*\*

Free Variable

Z;

Binary Variables

y(s)

x(d)

;

Positive Variable

u(s)

QSD(s,d)

QDC(d,c)

;

Equations

obj

cons1

cons2

cons3



OptimYar

cons4

cons5

;

scalar

say /1/;

scalar gamma ;

\*gamma = card(S)\*card(d)/2 ;

\* 1 < gamma < ard(S)\*card(d)

scalar teta ;

\*teta=0;

Positive Variable

pp(s,d)

q

;

equations additional1;



OptimYar

obj..  $z = l = p * \text{sum}(\{d,c\}, \text{QDC}(d,c)) - (\text{sum}(d, f(d) * x(d)) + \text{sum}(s, A(s) * y(s)) + \text{sum}(\{s,d\}, \text{trSD}_N(s,d) * \text{QSD}(s,d)))$

$+ \text{sum}(\{d,c\}, \text{trDC}(d,c) * \text{QDC}(d,c)) + \text{sum}(s, b(s) * u(s)) - (\text{say} * \text{sum}((s,d), \text{pp}(s,d)) + \text{gamma} * q);$

additional1(s,d)..  $\text{pp}(s,d) + q = \text{g} = \text{trSD}_P(s,d) * \text{QSD}(s,d);$

cons1(s)..  $u(s) = L = \text{capS}(s) * y(s);$

cons2(d)..  $\text{sum}(S, \text{QSD}(s,d)) = L = \text{capD}(d) * x(d);$

cons3(s)..  $u(s) = e = \text{sum}(d, \text{QSD}(s,d));$

cons4(d)..  $\text{sum}(s, \text{QSD}(s,d)) = e = \text{sum}(c, \text{QDC}(d,c));$

cons5(c)..  $\text{sum}(d, \text{QDC}(d,c)) = l = \text{dem}_N(c);$

Model SCND

/

obj

cons1

cons2

cons3

cons4

cons5

additional1

```
/  
;
```

Options

```
mip = CPLEX
```

```
reslim = 100
```

```
optcr = 0
```

```
;
```

```
set iter /1*11/;
```

```
parameter
```

```
tetaiter(iter)
```

```
Result(iter,*);
```

```
tetaiter(iter) = (ord(iter)-1)/(card(iter)-1);
```

```
loop(iter,
```

```
teta=tetaiter(iter);
```

```
gamma = 1+ teta*(card(S)*card(d)-1) ;
```

```
Solve SCND us mip max Z;
```



```
Result(iter,"Objective") = z.l;
```

```
Result(iter,"Teta")= Teta ;
```

```
Result(iter,"Gamma")= gamma ;
```

```
Display
```

```
Z.l
```

```
y.l
```

```
x.l
```

```
QSD.l
```

```
QDC.l
```

```
pp.l
```

```
q.l
```

```
gamma
```

```
;
```

```
)
```

```
;
```

```
Display Result;
```



OptimYar



## **SCND\_BoxPolyhedral Case2**

Sets

S /s1\*s10/

D /d1\*d20/

C /c1\*c30/

w /w1\*w5/

;

Parameters

A(s)

f(d)

b(s)

trSD\_L(s,d)

trSD\_R(s,d)

trSD\_N(s,d)

trSD\_P(s,d)

trDC(d,c)

p

dem(c,w)

dem\_N(c)

capD(d)

capS(s)

Prob(w)

/

w1 0.2

w2 0.3

w3 0.1

w4 0.2



OptimYar

w5 0.2

/

;

A(s) = uniform(1000,1500);

f(d) = uniform(2000,3000);

b(s) = uniform(5,10);

trSD\_L(s,d)= uniform(1,1.5);

trSD\_R(s,d)= uniform(2,3);

trSD\_N(s,d)= (trSD\_L(s,d)+trSD\_R(s,d))/2;

trSD\_P(s,d)= (trSD\_R(s,d)-trSD\_L(s,d))/2;

trDC(d,c)= uniform(0.5,0.7);

p = 15;

capD(d) = uniform(500,1000);

capS(s) = uniform(1000,2000);

dem(c,'w1') = uniform(50,100);

dem(c,'w2') = (1+0.8)\*dem(c,'w1') ;

dem(c,'w3') = (1+0.2)\*dem(c,'w1') ;

dem(c,'w4') = (1-0.2)\*dem(c,'w1') ;

dem(c,'w5') = (1-0.3)\*dem(c,'w1') ;

dem\_N(c)= sum(w,prob(w)\*dem(c,w));

OptimYar

Display

trSD\_L

trSD\_R

trSD\_N

trSD\_P

\*\*\*\*\*

Free Variable

Z;

Binary Variables

y(s)

x(d)

;

Positive Variable

u(s)

QSD(s,d)

QDC(d,c)

;

Equations

obj

cons1

cons2

cons3



OptimYar

```
cons4
```

```
cons5
```

```
;
```

```
scalar
```

```
gamma /1/;
```

```
scalar say ;
```

```
* say > ard(S)*card(d) and say<1
```

```
scalar teta ;
```

```
*teta=0;
```

```
Positive Variable
```

```
pp(s,d)
```

```
q
```

```
;
```

```
equations additional1;
```

```
obj.. z =1= p*sum({d,c},QDC(d,c)) - (sum(d,f(d)*x(d)) + sum(s,A(s)*y(s)) +  
sum({s,d},trSD_N(s,d)*QSD(s,d))
```



OptimYar

+ sum({d,c},trDC(d,c)\*QDC(d,c)) + sum(s,b(s)\*u(s)) -  
(say\*sum((s,d),pp(s,d)) + gamma\*q );

additional1(s,d).. pp(s,d)+q =g= trSD\_P(s,d) \*QSD(s,d);

cons1(s).. u(s) =L= capS(s)\*y(s);

cons2(d).. sum(S,QSD(s,d))=L= capD(d)\*x(d);

cons3(s).. u(s) =e= sum(d,QSD(s,d));

cons4(d).. sum(s,QSD(s,d)) =e= sum(c,QDC(d,c));

cons5(c).. sum(d,QDC(d,c)) =l= dem\_N(c);

Model SCND

/

obj

cons1

cons2

cons3

cons4

cons5

additional1

/

;

OptimYar

Options

mip = CPLEX

reslim =100

optcr = 0

;

set iter /1\*11/;

parameter

tetaiter(iter)

Result(iter,\*);

tetaiter(iter) = (ord(iter)-1)/(card(iter)-1);

loop(iter,

teta=tetaiter(iter);

say =  $1/(\text{card}(S)*\text{card}(d)) + \text{teta}*(1-1/(\text{card}(S)*\text{card}(d)))$  ;

Solve SCND us mip max Z;

Result(iter,"Objective") = z.l;



```
Result(iter,"Teta")= Teta ;
```

```
Result(iter,"say")= say ;
```

```
Display
```

```
Z.l
```

```
y.l
```

```
x.l
```

```
QSD.l
```

```
QDC.l
```

```
pp.l
```

```
q.l
```

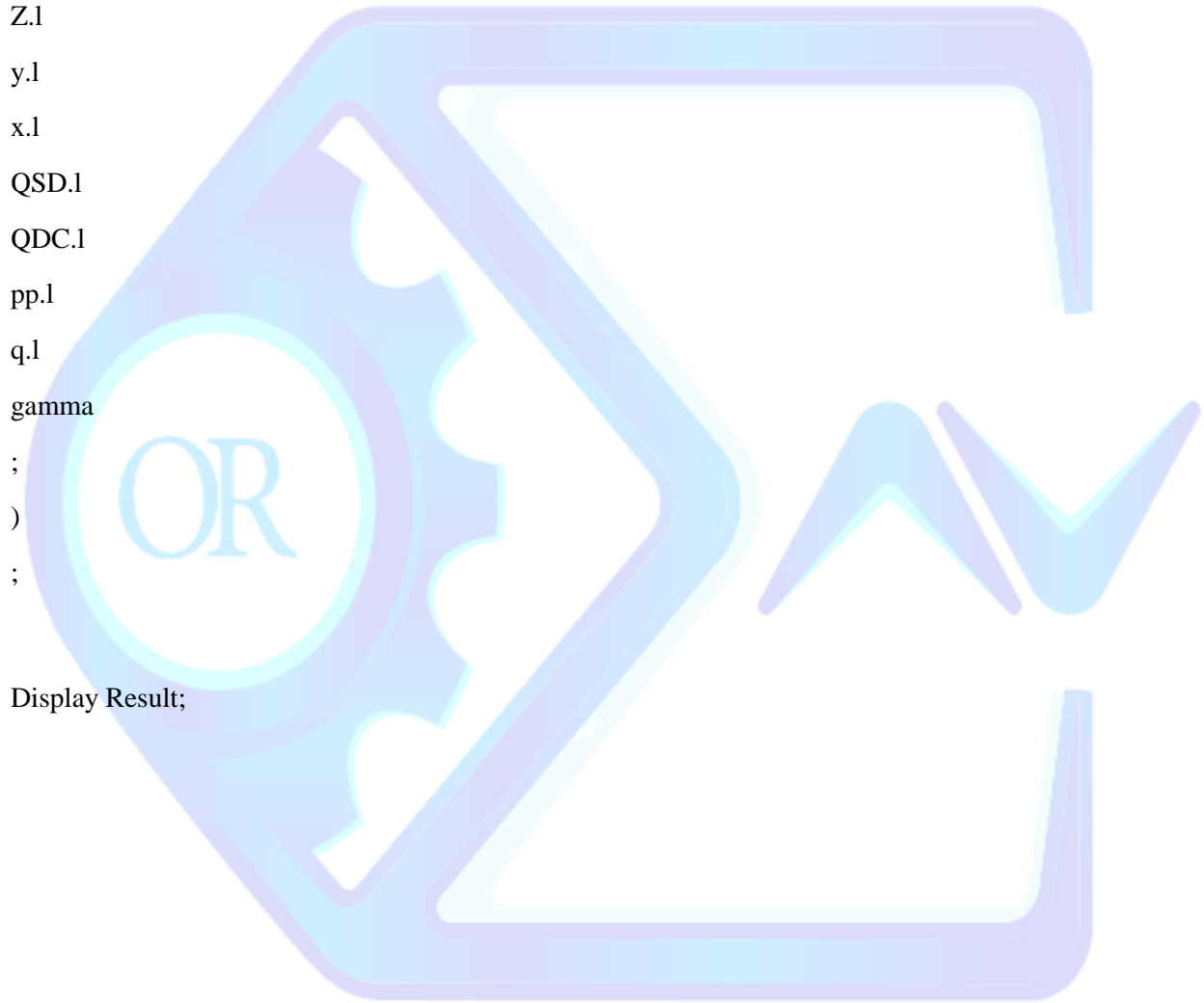
```
gamma
```

```
;
```

```
)
```

```
;
```

```
Display Result;
```



**OptimYar**

دوره جامع آنلاین بهینه‌سازی استوار و برنامه‌ریزی در شرایط عدم قطعیت همراه با کدنویسی در نرم‌افزار (GAMS)

**Decision-Making under Uncertainty (Robust Optimization - Stochastic Programming - Fuzzy Programming)**

مدرس:

**دکتر علی پاپی (Ali Papi)**

تخصص شاخص: بهینه‌سازی و تحقیق در عملیات، علم تحلیل داده، تکنیک‌های تجزیه و روش‌های حل دقیق، بهینه‌سازی استوار داده‌محور، هوش محاسباتی و الگوریتم‌های فراابتکاری، نظریه بازی، بهینه‌سازی چندهدفه و تصمیم‌گیری چندمعیاره

Optimization & Operations Research, Data Analytics, Computational Intelligence & Metaheuristics, Decomposition Techniques & Exact Methods, Data-Driven Robust Optimization, Game Theory, Multi Criteria Decision Making