🖈 ثبت نام (/register) 🛔 ورود

(المركز علوم مديريت) (ا

Menu **≡**



Home (/) تحلیل داده ها یتصمیم گیری چند معیاره (/تحلیل-داده/تصمیم-گیری-چند-معیاره) لینک ها (/لینک-ها) آموزش topsis فازی (/لینک-ها/77-آموزش-topsis-فازی)

فازی Topsis آموزش

آموزش topsis فازی

در این بخش تکنیک تاپسیس فازې که توسط چن و هوانگ براې یک مساله تصمیمگیرې چندمعیاره با n معیار و m گزینه ارائه شده است را به صورت مرحله به مرحله توضیح داده می شود: قدم 1) تشکیل ماتریس تصمیم: با توجه به n معیار و m گزینه و ارزیابی همهې گزینهها براي همهي معیارهاي مختلف، ماتریس تصمیم به صورت زیر تشکیل می شود:

$$\widetilde{D} = \begin{bmatrix} \sim & \sim & \sim & \sim \\ x_{11} & x_{17} & ... & x_{1n} \\ \sim & \sim & \sim \\ x_{71} & x_{77} & ... & x_{7n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \sim & \sim & \sim \\ x_{m_1} & x_{m_7} & ... & x_{mn} \end{bmatrix}$$

در صورتی که در مساله از اعداد فازیِ مثلثی استفاده شود در این صورت (X_{ij} = (a_{ij}, b_{ij}, C_{ij} می باشد. اگر ارزیابی گزینه ها برمبنایِ معیارها، بوسیله یِ نظرخواهی از یک گروه دارایِ k عضو انجام گیرد و ارزیابی فازیِ klمین تصمیم گیرنده (X_{ijk} = (a_{ijk},b_{ijk}, C_{jjk} باشد با توجه به معیارهایِ رتبه بندیِ فازیِ ترکیبی، گزینه ها را می توان براساس روابط زیر در نظر گرفت.

$$a_{ij} = MIN(a_{ijk})$$

$$b_{ij} = \frac{\sum_{k=1}^{k} b_{ijk}}{b_{ijk}}$$
 i= 1,2,...., m

$$a_{ij}$$
= MAX (c_{ijk}) j=1,2,....,n

قدم 2) تعیین ماتریس وزن معیارها:

 $\mathbf{W}_{\mathsf{J}} = \llbracket \mathbf{W}_1, \mathbf{W}_2, \dots \ \mathbf{W}_{\mathsf{n}}
rbracket$ در این صورت ضریب اهمیت معیارهای مختلف به صورت زیر است:

که در صورتی که از اعداد فازی مثلثی استفاده شود هر یک از مولفه های W_i به صورت تعریف W_{ij} = (W_{j1}, W_{j2}, W_{j3}) می شود. در صورتی که وزن معیارها از گروه خبرگان به دست آید برای میانگین گیری نظر گروه می توان از روابط زیر استفاده کرد:

$$a_{ii} = MIN(W_{ik1})$$

$$b_{ij} = \frac{\sum_{k=1}^{k} W_{jk2}}{k}$$

$$a_{ij} = MAX(W_{jk3})$$

قدم 3) بی مقیاس کردن ماتریس تصمیم فازی:

در این روش، براي بی مقیاس کردن مقادیر ماتریس تصمیم فازي، از تغییر مقیاس خطی براي تبديل معیارهاي مختلف به مقیاس قابل مقایسه استفاده می شود. در این صورت با توجه به این که براي به صورت فازي هستند مسلما _{آث}ا نیز فازي خواهد بود. اگر اعداد فازي به صورت مثلثی باشند درايه هاي ماتریس تصمیم براي معیارهاي مثبت و منفی به ترتیب از روابط زیر محاسبه می شود.

$$r_{ij} = \left(\frac{a_{ij}}{c_i^*}, \frac{b_{ij}}{c_i^*}, \frac{c_{ij}}{c_i^*}\right) \qquad c_j^* = \max c_{ij}$$

$$r_{ij} = \left(\frac{a_j^-}{c_{ij}}, \frac{a_j^-}{b_{ij}}, \frac{a_j^-}{a_{ij}}\right) \qquad \qquad a_j^- = \min a_{ij}$$

قدم 4) تعیین ماتریس تصمیم فازی وزن دار:

با توجه به وزن معیارهایِ مختلف، ماتریس تصمیم فازیِ وزندار از ضرب کردن ضریب اهمیت مربوط به هر معیار در ماتریس بی مقیاس شده فازیِ به صورت زیر بدست می آید. $v_{ij}=r_{ij} imes w_{ij}$

که در این رابطه W_i بیان کننده اهمیت معیار C_i می باشد. بنابراین ماتریس تصمیم فازی وزندار به صورت زیر خواهد بود:

فازی topsis آموزش

اگر اعداد فازی به صورت مثلمی باشید برای معیارهای با جنبه مثبت و منفی به ترتیب داریم:

$$v_{ij} = r_{ij} \times w_j = \left(\frac{a_{ij}}{c_j^*}, \frac{b_{ij}}{c_j^*}, \frac{c_{ij}}{c_j^*}\right) \times \left(w_{j1}, w_{j2}, w_{j3}\right) = \left(\frac{a_{ij}}{c_j^*} \times w_{j1}, \frac{b_{ij}}{c_j^*} \times w_{j2}, \frac{c_{ij}}{c_j^*} \times w_{j3}\right)$$

$$v_{ij} = r_{ij} \times w_j = \left(\frac{a_j^-}{c_{ij}}, \frac{a_j^-}{b_{ij}}, \frac{a_j^-}{a_{ij}}\right) \times \left(w_{j1}, w_{j2}, w_{j3}\right) = \left(\frac{a_j^-}{c_{ij}} \times w_{j1}, \frac{a_j^-}{b_{ij}} \times w_{j2}, \frac{a_j^-}{a_{ij}} \times w_{j3}\right)$$

قدم 5) يافتن گزينه ايده آل فازي و گزينه ضد ايده آل فازي

$$A^+ = (v_1^*, v_2^*, \dots, v_n^*)$$

$$A^- = (v_1^-, v_2^-, \dots, v_n^-)$$

چن براي محاسبه ي مقدار گزينه ايده آل فازي و مقدار گزينه ضدايده آل فازي مقادير ثابت زير را ارائه كرد:

$$A^+ = (1,1,1)$$

$$A^{-}=(0,0,0)$$

قدم 6) محاسبه فاصله از گزینه ایده آل و ضد ایده آل فازی:

در این مرحله فاصله ی هر گزینه از ایده آل و ضد ایده آل فازی بدست می آید:

$$S_i^* = \sum_{j=1}^n d(v_{ij}, v_j^*)$$
 i= 1,2,...., m
 $S_i^* = \sum_{j=1}^n d(v_{ij}, v_j^-)$ j= 1,2,...., n

اگر اعداد فازي به صورت مثلثی باشد فاصله ي دو عدد مثلثی (a₁,b₁,c₁) و (a₂,b₂,c₂) به صورت زیر بدست می آید:

$$d(M_1, M_2) = \sqrt{\left(\frac{1}{3}\right)[(a_1 - a_2)^2 + (b_1 - b_2)^2 + (c_1 - c_2)^2]}$$

قدم 7) محاسبه شاخص شباهت

شاخص شباهت از رابطه ي زير محاسبه مي شود:

$$CC_i = \frac{S_i^-}{S_i^* + S_i^-}$$
 i= 1,2,...., m

قدم 8) رتبه بندي گزينه ها:

در این مرحله با توجه به مقدار شاخص شباهت گزینه ها رتبه بندی می شوند به طوری که گزینه هایی که شاخص شباهت بیشتری دارند رتبه بالاتری بدست می آورند.

مثال: رتبه بندي چهار فرودگاه بين المللی با استفاده از 5 شاخص به روش تاپسيس فازي

حل:

قدم اول) به دست آوردن اطلاعات با استفاده از پرسشنامه و تبدیل آن به اعداد فازی و تشکیل ماتریس تصمیم

سرعت	امکانات رفاهی	زمانیندی پرواز	رفتار خدمه	ایمنی پرواز	
5	4	4	4	5	Emirates
4	5	5	3	4	Tg
3	5	3	5	4	Quater
3	3	4	4	3	Bahrain
4	5	3	5	4	Emirates
3	4	4	3	3	Tg
4	3	5	4	5	Quarter
2	1	2	2	2	Bahrain
4	5	5	4	5	Emirates
3	3	4	4	4	Tg
5	5	3	5	3	Quarter
2	3	3	3	1	Bahrain
5	5	4	5	4	Emirates
3	4	3	2	5	Tg
4	4	5	4	3	Quarter
1	2	3	3	3	Bahrain

جدول 1: اطلاعات قطعی پرسشنامه

بسیار موافقم	5	0.8	1	1
مواعدم (بسیار زیاد)	3	0.8	1	1
موافقم(زیاد)	4	0.6	0.7	0.8
متوسط	3	0.3	0.45	0.6
مخالفم(کم)	2	0.1	0.2	0.3
بسيار				
مخالفم	1	0	0	0.1
(بسیار کم)				

جدول 2: اعداد فازي مثلثي

$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$					-	
$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	تصمیم گیرنده ۴	تصمیم گیرنده ۳	تصمیم گیرنده ۲	تصمیم گیرنده ۱	گزینه	معيار
$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	(٨٠و٧.٠و٤٠)	(١و١و٨.٠)	(۸۰و۲.۰و۶۰)	(1e1ek·)	Emirates	
$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	(۱و۱و۸۰)	(٨٠و٧.٠و٤٠)	(۶۰و۴۵.۴۵ و۲۰۰۳)	(۸۰و۲.۰و۶)	Tg	
$ \begin{array}{c} (\cdot A_{3} \downarrow_{3}) \\ (\cdot A_{3} \downarrow_{3}) \\ (\cdot A_{3} \downarrow_{3}) \\ (\cdot A_{3} \cdot X_{3} \cdot X_{3}) \\ (\cdot A_{3} \cdot X_{3} \cdot X_{3} \cdot X_{3}) \\ (\cdot A_{3} \cdot X_{3} \cdot X_{3} \cdot X_{3}) \\ (\cdot A_{3} \cdot X_{3} \cdot X_{3} \cdot X_{3}) \\ (\cdot A_{3} \cdot X_{3} \cdot X_{3} \cdot X_{3} \cdot X_{3}) \\ (\cdot A_{3} \cdot X_{3} \cdot X_{3} \cdot X_{3} \cdot X_{3} \cdot X_{3}) \\ (\cdot A_{3} \cdot X_{3} \\ (\cdot A_{3} \cdot X_{3} \\ (\cdot A_{3} \cdot X_{3} \\ (\cdot A_{3} \cdot X_{3} \cdot X_{3$	(۶ ٠ و۴۵ . ٠ و۳. ٠)	(۶۰و۴۵.۴۵ و۲۰۰	(۱و۱وه۰)	(۸ ۰ و ۲ ۰ ۰ و ۲ ۰)	Qatar	ايمنى پرواز
$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	(۶. ۰و۴۵. ۰و۳. ۰)	(۱.۰و٠و٠)	(۳. ۰و۲. ۰و۱.۰)	(۶ -و۴۵ - و۳. ۰)	bahrain	
$ \begin{array}{c} (\cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{N}_{9} \cdot \lambda) \\ (\cdot \mathcal{N}_{9} \cdot \mathcal{N}_{9} \cdot \lambda) $	(leleh.)	(٨٠و٧.٠و٤٠)	(اواولا٠)	(۸۰و۲.۰و۶۰)	Emirates	
$ \begin{array}{c} (\cdot \mathcal{S}_{9} \cdot \mathcal{N}_{9} \cdot \Lambda) \\ (\cdot \mathcal{N}_{9} \cdot \tilde{\Lambda} \partial_{9} \cdot \mathcal{S}) \\ (\cdot \mathcal{N}_{9} \cdot$	(۳.۰و۲.۰و۱.۰)	(٨٠و٧.٠و٤٠)	(۶۰و۴۵ و ۳۰۰)	(۶۰و۴۵ و ۳۰۰)	Тσ	
$ \begin{array}{c} (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathfrak{f} \Delta_{9} \cdot \mathcal{P}) & (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathfrak{f} \Delta_{9} \cdot \mathcal{P}) & (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{X}) & (\cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{A}) & \\ \hline \\ (\cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{Y}_{9} \cdot \mathcal{A}) & (\cdot \mathcal{A}_{9} \mathbb{I}_{9}) & (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{P}) & (\cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{Y}_{9} \cdot \mathcal{A}) & \\ \hline \\ (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathfrak{f} \Delta_{9} \cdot \mathcal{P}) & (\cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{Y}_{9} \cdot \mathcal{A}) & (\cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{Y}_{9} \cdot \mathcal{A}) & \\ \hline \\ (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathfrak{f} \Delta_{9} \cdot \mathcal{P}) & (\cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{Y}_{9} \cdot \mathcal{A}) & (\cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{Y}_{9} \cdot \mathcal{A}) & \\ \hline \\ (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathfrak{f} \Delta_{9} \cdot \mathcal{P}) & (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{F} \Delta_{9} \cdot \mathcal{P}) & (\cdot \mathcal{A}_{9} \mathbb{I}_{9}) & (\cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{Y}_{9} \cdot \mathcal{A}) & \\ \hline \\ (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathfrak{f} \Delta_{9} \cdot \mathcal{P}) & (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{P}) & (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{Y}_{9} \cdot \mathcal{A}) & \\ \hline \\ (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{A}) & (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{Y}_{9} \cdot \mathcal{A}) & (\cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{Y}_{9} \cdot \mathcal{A}) & \\ \hline \\ (\cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{Y}_{9} \cdot \mathcal{A}) & (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{F}) & (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{F}) & \\ \hline \\ (\cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{Y}_{9} \cdot \mathcal{A}) & (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{F}) & (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{F}) & \\ \hline \\ (\cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{Y}_{9} \cdot \mathcal{A}) & (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{F}) & (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{F}) & \\ \hline \\ (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}) & (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} & \\ \hline \\ (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} & (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} & \\ \hline \\ (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} & (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} & \\ \hline \\ (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} & \\ \hline \\ (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} & \\ \hline \\ (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} & \\ \hline \\ (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} & \\ \hline \\ (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} & \\ \hline \\ (\cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{X}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} \cdot \mathcal{F}_{9} $	(٨٠و٧.٠و٤٠)	(١و١و٨٠)	(۸.۰و۲.۰و۶۰)	(۱و۱و۸۰)	_	رفتار خدمه
$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	(۶. ۰و۴۵. ۰و۳. ۰)	(۶۰ و ۴۵. و ۳۰۰)	(۳.۰و۲.۰و۱.۰)	(۸۰و۲.۰و۶۰)	`	
$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$					Dunun	
$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	(٨٠و٧.٠و٤٠)	(١و١و٨٠٠)	(۶۰و۴۵، ۰و۳۰)	(۸ - و ۲ و ۶ -)	Emirates	
$ \begin{array}{c} (\cdot \lambda_{3} \cdot 1) \\ (\cdot \mathcal{X}_{3} \cdot \tilde{\tau} \Delta_{3} \cdot \mathcal{S}) \\ (\cdot \mathcal{S}_{3} \cdot \mathcal{X}_{3} \cdot \mathcal{A}) \\ (\cdot \mathcal{X}_{3} \cdot \tilde{\tau} \Delta_{3} \cdot \mathcal{S}) \\ $	(۶۰ و ۴۵. و۳. ۰)	(٨٠و٧.٠و٤٠)	(۸.۰و۲.۰و۶۰)	(۱و۱و۸۰)		
$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	(۱و۱و۸۰)	(۶۰و۴۵.۴۵ و۲۰۰	(۱و۱وه۰)	(۶۰و۴۵. ۰و۳. ۰)	_	زمانبندی پرواز
$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	(۶. ۰و۴۵. ۰و۳. ۰)	(۶۰و۴۵.۴۵ و۲۰۰	(۳.۰و۲.۰و۱.۰)	(۸۰و۲.۰و۶)	`	
$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$					Uallialli	
$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	(- A) ()	(-1.1.1)	(۱و۱و۸۰)	(۸ - و ۲ . ۰ و ۶ ۰)	Emirates	
$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$			(٨. ٠و٧. ٠و٤٠)	(۱واولا۰)		
$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$			(۶۰ و۴۵ و۳. ۰)	(/e/ek·)		امكانات ، فاهـ .
$ \begin{array}{c ccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	(٨٠و٧.٠و٤٠)	(۱و۱و۸۰)			Qatar	
$ \begin{array}{c ccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	(۳.۰و۲.۰و۱.۰)	(۶۰ -و۴۵ -و۳.۰)	(-9-9-17)	(*.19*.169*37)	Bahrain	
$ \begin{array}{c ccccccccccccccccccccccccccccccccccc$						
$(\cdot \mathcal{E}_{9} \cdot \mathcal{N}_{9} \cdot \Lambda) \qquad (\cdot \mathcal{N}_{9} \cdot \mathcal{N}_{9}) \qquad (\cdot \mathcal{E}_{9} \cdot \mathcal{N}_{9} \cdot \Lambda) \qquad (\cdot \mathcal{N}_{9} \cdot \mathcal{E}_{0} \cdot \mathcal{E}_{0}) \qquad \qquad$					Emirates	
سرعت (دو و ۱ (۱ و و ۱ و ۱ و ۱ و ۱ و ۱ و ۱ و ۱					Tg	
(·a·a·.1) (·.1a·.7a·.7) (·.1a·.7a·.7) (·.7a·.76a·.9)	(۸ ۰و۲. ۰و۶۰)	(اواولا.٠)	(۸.۰و۷.۰و۶۰)	(۶۰ و۴۵. و۳. ۰)		سرعت
Daman	(۱.۰و٠و٠)	(٣٠٠و٢٠٠)	(۳.۰و۲.۰و۱.۰)	(۶۰ و۴۵ و۳۰)	`	
					Damani	

جدول 3: اطلاعات فازي مثلثي پرسشنامه

فازى topsis آموزش

سرعت	امكانات رفاهي	زمانبندی پرواز	رفتار خدمه	ايمنى پرواز	
(۱و۵۵. ۰و۶.۰)	(۱و۹۲. ۰ و۶.۰)	(۱و ۷۱. و ۳.۰)	(۱و۵۵. ۰و۶. ۰)	(۱و۸۵. ۰و۶. ۰)	Emirates
(٨٠٠و٥١.٠١)	(۱و۷۱.۰و۳۰)	(۱و ۷۱. و ۳.۰)	(۸. ۰و۴۵ ، ۰و ۲۰۰)	(۱و۷۱.۰و۳.۰)	Tg
(۱و۷۱.۰و۳.۰)	(۱و۷۹.۰و۳۰۰)	(۱و۷۲.۰و۳.۰)	(١و٨٥.٠وع.٠)	(۱و۶۵،۰و۳۰۰)	Qatar
(۶.۰و۲۱.۰و۰)	(۶. ۰و ۲۷. ۰و ۰)	(٨.٠و۴۵.٠و١٠٠)	(٨.٠و۴۵.٠و١٠٠)	(۶. ۰و۲۷۵. ۰و ۰)	Bahrain

جدول 4: تشكيل ماتريس تصميم

قدم دوم) تشکیل ماتریس وزن ها

مانند قدم اول یا استفاده از نظر خبرگان وزن ها را به دست آورده و مانند تشکیل ماتریس تصمیم، از آن ها میانگین گیری می شود. جدول 5، ماتریس وزن ها را نشان می دهد:

وزن	معيارها
(۱و۷۶.۰و۳.۰)	ايمنى پرواز
(۱و۶۶۰و۱۰۱)	رفتار خدمه
(۱و ۸۱ و ۳۰۰)	زمانبندی پرواز
(۱و۵۷.۰و۱.۰)	امكانات رفاهي
(١و۶٣. ٠ و٣. ٠)	سرعت

جدول 5: تشكيل ماتريس وزن ها

قدم 3) بی مقیاس کردن ماتریس تصمیم فازی:

سرعت	امكانات رفاهي	زمانبندی پرواز	رفتار خدمه	ايمنى پرواز	
(١ و ٨٥. ٠ وع. ٠)	(۱و۹۲.۹۲وو۰)	(۱و ۷۱. و ۳.۰)	(۱و۵۵. ۰و۶. ۰)	(۱و۸۵.۰و۶۰)	Emirates
(٨.٠و٥١.٠و٣٠٠)	(۱و۷۱.۰و۳۰)	(۱و ۷۱. ۰و۳.۰)	(٨.٠و۴۵ ٠.١)	(۱و۷۱.۰و۳.۰)	Tg
(۱و۷۱.۰و۳.۰)	(۱و۷۹.۰و۳.۰)	(۱و۷۲.۰و۳.۰)	(١و٨٥.٠وع.٠)	(١و۶۵-۶۵)	Qatar
(۶. ۱۹۰۰ و ۲)	(۶. ۰و۲۷. ۰و ۰)	(٨.٠و۴۵.٠و١٠.٠)	(٨.٠و۴۵.٠و١٠٠)	(۶. ۱۷۵ و ۲۷۵. و ۰)	Bahrain

جدول 6: تشكيل ماتريس بي مقياس تصميم

قدم 4) تعیین ماتریس تصمیم فازی وزن دار:

	سرعت	امكانات رفاهي	زمانبندی پرواز	رفتار خدمه	ايمنى پرواز	
	(۱و ۵۴.۰و۸۱۰)	(۱و۵۳.۵۳ و ۰.۰۶)	(۱و۵۷.۰و ۰.۰۹)	(۱و ۵۶.۰۶ و ۲۰۰۰)	(۱و۶۵-۶۵و)	Emirates
	(۸.۰و۳۲.۰و۹۰.۰)	(۱و۴۱،۰و۰،۰۳)	(۱و۵۷.۰۹ و ۰.۰۹)	(۸.۰و۳۰.۰و۲۰۰۱)	(۱و۵۴،۰و۹۰،۰)	Tg
	(۱و۴۵.۰و ۰.۰۹)	(۱و۴۵.۰و۰.۰۳)	(۱و۵۸.۰و ۰.۰۹)	(۱و ۵۶.۰۶ و ۲۰۰۶)	(۱و ۵۰.۰و ۰.۰۹)	Qatar
Ī	(۶.۶و۱۳.۰و۰)	(۶.۰و۱۶،۰و۰)	(٨.٠و٣٤.٠و٣٠.٠)	(۸.۰و۳۰.۳۰و۲۰۰۱)	(۶.۶و۲۱.۰و۰)	Bahrain

جدول 7: ماتریس تصمیم فازي وزن دار

قدم 5) يافتن گزينه ايده آل فازي و گزينه ضد ايده آل فازي

S ⁺	سرعت	امكانات رفاهي	زمانبندی پرواز	رفتار خدمه	ايمنى پرواز	
0.0058	0	0	0.0058	0	0	Emirates
0.5287	0.1765	0.0726	0.0058	0.1938	0.0799	Tg
0.2234	0.0722	0.0488	0	0	0.1024	Qatar
1.3897	0.3437	0.3179	0.1758	0.1938	0.3584	Bahrain

جدول 9: فاصله از گزینه ایده آل مثبت

S ⁻	سرعت	أمكانات رفاهي	زمانبندی پرواز	رفتار خدمه	ايمنى پرواز	
1.3856	0.3437	0.3179	0.1716	0.1938	0.3584	Emirates
0.9178	0.1673	0.2734	0.1716	0	0.3054	Tg
1.2446	0.2987	0.2874	0.17584	0.1938	0.2888	Qatar
0	0	0	0	0	0	Bahrain

جدول 10 : فاصله از گزینه ایده آل منفی

قدم 7 و 8) محاسبه شاخص شباهت و رتبه بندي گزينه ها

11/20/2017 فازى topsis أموزش

RANK	CC_i	
1	0.9958	Emirates
3	0.6345	Tg
2	0.8478	Qatar
4	0	Bahrain

جدول 11 : شاخص شباهت و رتبه بندي

هادی شیرویه زاد

(google_plus#/) (twitter#/) (facebook#/) %2Fwww.ariamodir.com%2F%D9%84%DB%8C%D9%86%DA%A9-) D8%B2%D8%B4-topsis-%D9%81%D8%A7%D8%B2%DB%8C%2F730-%D8%A2%D9%85%D9%88%D8%B2%D8%B4-topsis-6D8%B2%D8%B4%20topsis%20%D9%81%D8%A7%D8%B2%DB%8C



تحلیل داده های آماری (تحلیل همبستگی و رگرسیون و آزمون های ناپارمتریک و ...) با نرم افزار spss تحليل عاملی تاييدی و مدل معادلات ساختاری با نرم افزارهایLISREL و AMOS شناسایی و اولویت بندی شاخص ها به کمک روش های تصمیم گیری چند معیاره مانند AHP و ANP شناسایی روابط درونی میان شاخص ها با استفاده از روش DEMATEL اولویت بندی گزینه ها با استفاده از روش هایTOPSIS و VIKOR محاسبه ميزان كارايي واحدها با استفاده از روش تحليل يوششي داده ها DEA روش های فرا ابتکاری مانند الگوریتم ژنتیک، شبکه های عصبی و ... انجام پروژه های داده کاوی با نرم افزارهای Rapid Miner و ...

کپی برداری از مطالب سایت برای مقاصد تجاری بدون نام " آریا مدیر " ممنوع است : طراحی و توسعه توسط http://mtnweb2.ir//

(http://www.webgozar.com/stats/3385696)

