

ชื่อเรื่อง การศึกษาโปรแกรมไดนามิก และการประยุกต์

ชื่อผู้เขียน นางสาวอัมพร ทังวิเชียร

การค้นคว้าแบบอิสระเชิงวิทยานิพนธ์ วิทยาศาสตร์มหาบัณฑิต สาขาการสอนคณิตศาสตร์
มหาวิทยาลัยเชียงใหม่ 2527

บทคัดย่อ

จุดมุ่งหมายของการค้นคว้าแบบอิสระเชิงวิทยานิพนธ์นี้ เป็นการศึกษาโปรแกรมไดนามิก และการประยุกต์ในบางสาขาวิชา โดยเห็นว่าการแก้ปัญหาที่จัดรูปแบบของปัญหาให้เป็นสมการทางคณิตศาสตร์ โปรแกรมไดนามิก เป็นวิธีที่ควรรู้หนึ่งในการหาค่าของสมการหลายตัวแปร ทั้งที่เป็นเชิงเส้น และไม่เชิงเส้น โดยมีสมมติฐานของปัญหา 2 ข้อ ดังนี้

1. สมการเป้าหมายต้องแยกได้
2. รูปแบบของปัญหาแตกตัวได้

ถ้าปัญหาใดมีคุณสมบัติ 2 ข้อ ข้างบนแล้ว จะใช้โปรแกรมไดนามิกแก้ปัญหาได้ โดยมีกระบวนการดังนี้คือ แยกปัญหาเดิมหลายตัวแปรออกเป็นอนุกรมของปัญหาย่อย ซึ่งแต่ละปัญหาย่อยมีตัวแปรเดียว เรียกปัญหาย่อยแต่ละปัญหานี้ว่าขั้นตอน ความสัมพันธ์ของขั้นตอนจะแสดงด้วยตัวแปรสถานะ ซึ่งเป็นลำดับสมจากขั้นตอนที่ 1 ถึงขั้นตอนที่กำลังพิจารณาอยู่ ตัวแปรที่สำคัญอีกตัวหนึ่งคือ ตัวแปรการตัดสินใจ ซึ่งการตัดสินใจที่ดีที่สุดจะเป็นคำตอบของแต่ละขั้นตอน การคำนวณหาค่าตอบ ทำได้โดยการสร้างสมการย้อนกลับ จากตัวแปรสถานะ, ตัวแปรการตัดสินใจ, ฟังก์ชันการแปลงรูป และคอมโพสิชันระหว่างผลตอบแทนขั้นตอน โดยสมการย้อนกลับจะอยู่ในรูป

$$f_n(X_n) = \max_{D_n} (\text{or min}) Q_n(X_n, D_n) ; n = 1, \dots, N$$

$$\text{เมื่อ } Q_n(X_n, D_n) = r_n(X_n, D_n) \quad ; \quad n = 1$$

$$\text{หรือ } Q_n(X_n, D_n) = r_n(X_n, D_n) \circ f_{n-1}(X_{n-1})$$

$$\text{โดยที่ } X_{n-1} = t_n(X_n, D_n) \quad ; \quad n = 2, \dots, N$$

แล้วคำนวณหาคำตอบทีละขั้นตอนจากสมการย้อนกลับ เมื่อรวมคำตอบ
ในทุกขั้นตอน จะเป็นคำตอบของปัญหาหลายตัวแปร เดิม

ในตัวอย่างที่ยกมาแสดงนั้น การหาคำค่าสุดของฟังก์ชัน ใช้ความรู้
ทางแคลคูลัส โดยการพิจารณาอนุพันธ์ย่อยอันดับที่สอง

ในการประยุกต์ใช้กับปัญหาทางวิศวกรรมคลั่ง จะมีทฤษฎีมาช่วยในการ
คำนวณของโปรแกรมไดนามิคส์นั้น เขา และโดยการศึกษารูปแบบของปัญหาการจัด
สรรต่างๆ ไป สามารถประยุกต์โปรแกรมไดนามิคกับปัญหาการจัดสรรได้

ลิขสิทธิ์มหาวิทยาลัยเชียงใหม่

Copyright © by Chiang Mai University

All rights reserved

Research Title Study on Dynamic Programming and Its Applications

Name Ms. Amporn Thangwichien

Research For Master of Science in Teaching Mathematics
Chiang Mai University 1984

Abstract

The purpose of this research to study dynamic programming and its applications in Operations Research. For problems which can be formulated as mathematical models, dynamic programming is a good method for solving this problems, involving equations, linear or nonlinear. The two basic assumptions are the following :

- 1 The objective function is separable.
- 2 The problem is decomposable.

For any problem which has the above two properties, dynamic programming technique can be used to find the solution. The dynamic programming approach is as follows:

The several variables problem is decomposed into series of subproblems, each of which has only one variable. Each subproblem is called a stage. State variable represents the relationship between stages, and usually its value is cumulative from stage 1 to the stage being considered.

Another important variable is the decision variable. The solution of each stage is determined by finding an optimal value of the decision variable. The recursive formulation for dynamic programming has the following general form :

$$f_n(X_n) = \max_{D_n} \text{ (or min) } Q_n(X_n, D_n) ; n = 1, \dots, N$$

$$\text{Where } Q_n(X_n, D_n) = r_n(X_n, D_n) ; n = 1$$

$$\text{or } Q_n(X_n, D_n) = r_n(X_n, D_n) \circ f_{n-1}(X_{n-1})$$

$$\text{Such that } X_{n-1} = t_n(X_n, D_n) ; n = 2, \dots, N$$

Each stage of the recursion can be successively solved for the respective stage solution. The summation of each stage solution is then the solution of the original several variables problem.

For examples in this study, second-order partial derivatives method is used to calculate the minimum of function.

For application of dynamic programming into inventory problems there are several theorems which contribute to substantial reduction in the calculation dynamic programming. The study also considers the general form of allocation problems and the applications of dynamic programming to allocation problems.