

รายการอ้างอิง

ภาษาไทย

ศิริจันทร์ ทองประเสริฐ . 2537. ภาครำนองแบบปัญญา. กรุงเทพมหานคร : โรงพิมพ์รุ่งแสงกรณ์ มหาวิทยาลัย.

ภาษาอังกฤษ

- Adamo, J.M. 1980. Fuzzy decision trees. Fuzzy Sets and System 4: 207-219.
- Arzi, Y., and Roll, Y. 1993. Real-time production control of an FMS in a produce-to-order environment. International Journal of Production Research 3(19): 2195-2214.
- Avonts, L.H., and Van Wassenhove, L.N. 1988. The part mix and routing mix problem in FMS: a coupling between an LP model and a closed queuing network. International Journal of Production Research 26(12): 1891-1902.
- Baker, K.R. 1974. Introduction to Sequencing and Scheduling. New York: John Wiley & Son, Inc.
- Ben-Arieh, D., and Lee, S.E. 1995. Fuzzy logic controller for part routing. In Parsaei, H.R., and Jamshidi, M. (eds.), Design and Implementation of Intelligent Manufacturing Systems, 81-107. New Jersey: Prentice Hall Inc.
- Ben-Arieh, D., and Triantaphyllou, E. 1992. Quantifying data for group technology with weighted fuzzy features. International Journal of Production Research 30(6): 1285-1299.
- Bernado, J.J., and Mohamed, Z. 1992. The measurement and use of operational flexibility in the loading of flexible manufacturing systems. European Journal of Operation Research 60: 144-155.
- Bobrowski, P.M., and Mabert, V.A. 1988. Alternate routing strategies in batch manufacturing :an evaluation. Decision Sciences 19(4): 713-733.
- Bortolan, G., and Degani, R. 1985. A review of some methods for ranking fuzzy subsets. Fuzzy Sets and Systems 15: 1-19.
- Browne, J., Dubois, D., Rathmill, K., Sethi, S., and Stecke, K. 1984 (April). Classification of flexibility manufacturing systems. The FMS Magazine : 114-117.

- Caporello, T.J. (1996). A Design for the Environment Advisor for Product and Process Design Selection [CD-ROM]. Abstract from: Proquest File: Dissertation Abstracts Item: AAC 9539541
- Chandra, P., and Tombak, M.M. 1992. Models for the evaluation of routing and machine flexibility. European Journal of Operational Research 60: 156-165.
- Chen, M., and Alfa, A.S. 1992. Parts routing in a flexible manufacturing system with time-varying demands. European Journal of Operational Research 60: 224-232.
- Chen, I.J., and Chung, C. 1991. Effect of loading and routing decision on performance of flexible manufacturing systems. International Journal of Production Research 29(11): 2209-2225.
- Cheng, T.C.E. 1988. Integration of priority dispatching and due-date assignment in a job shop. Int. J. Systems Sci 19(9): 1813-1825.
- Choi, R.H., and Malstrom, E.M. 1988. Evaluation of traditional work scheduling rules in a flexible manufacturing system with a physical simulator. Journal of Manufacturing Systems 7(1): 33-45.
- Christensen, R. 1980. Entropy Minimax Sourcebook. 4 vols. MA: Entropy Ltd. cite in .
- Ross, T.J. 1995. Fuzzy Logic with Engineering Applications. New York:McGraw-Hill, Inc.
- Christensen, R. 1980. Fundamentals of Inductive Reasoning. MA: Entropy Ltd. cite in .
- Ross, T.J. 1995. Fuzzy Logic with Engineering Applications. New York:McGraw-Hill, Inc.
- Chung, S.H., and Lee, T.R. 1989. A heuristic method for solving FMS master production scheduling problem. Proceedings of the Third ORSA/TIMS Conference on Flexible Manufacturing Systems: Operation Research Models and Application 127-132.
- Chutima, P. 1995. Real-time Operational Control Flexible Manufacturing Systems. Doctoral dissertation, Department of Manufacturing Engineering and Operations Management, University of Nottingham.
- Conway, R.W. 1965. Priority dispatching and work-in-process inventory in a job shop. The Journal of Industrial Engineering 16(2):123-130.

- Conway, R.W., Johnson, B.M., and Maxwell, W.L. 1960. An experimental investigation of priority dispatching. Journal of Industrial Engineering 11(3): 221-229.
- Conway, R.W., and Maxwell, W.L. 1962. Network dispatching by the shortest operation discipline. Operations Research 10(1): 51-73.
- Dubois, D., and Prade, H. 1983. Ranking Fuzzy Numbers in the Setting of Possibility Theory. Information Sciences 30: 183-224.
- Egbelu, P.J., and Tanchoco, J.M.A. 1984. Characterization of automatic guided vehicle dispatching rules. International Journal of Production Research 22(3): 359-374.
- Elvers, D.A. 1973. Job shop dispatching rules using various delivery date setting criteria. Production & Inventory Management 14(4): 62-70.
- Elvers, D.A., and Taube, L.R. 1983. Time completion for various dispatching rules in job shops. OMEGA 11(1): 81-89.
- Ghosh, B.K. 1990. Non-arbitrary approach to routing in a flexible manufacturing system. Computer Integrated Manufacturing Systems 3(1): 5-10.
- Ghosh, S., and Gaimon, C. 1992. Routing flexibility and production scheduling in a flexible manufacturing system. European Journal of Operation Research 60: 344-364.
- Groover, M.P. 1987. Automation, production systems, and computer integrated manufacturing. London: Prentice-Hall.
- Hutchison, J., Leong, K., Snyder, D., and Ward, P. 1989. Scheduling for random job shop flexible manufacturing systems. Proceedings of the Third ORSA/TIMS Conference on Flexible Manufacturing Systems: Operation Research Models and Application. 161-166.
- Ireson, W.G., Coombs, C.F., and Moss, R.Y. 1996. Handbook of Reliability Engineering and Management. 2nd ed. New York: McGraw-Hill.
- Jiang, C.Q., Singh, M.G., and Hindi, K.S. 1991. Optimized routing in flexible manufacturing systems with blocking. IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics 21(3): 589-595.
- Jo, K.Y., and Maimon, O.Z. 1991. Optimal dynamic load distribution in a class of flow-type flexible manufacturing systems. European Journal of Operational Research 55: 71-81.

- Jung, H.S. 1996. The Development of Ergonomic Workload Stress Index (EWSI) via a Fuzzy Set Modeling Approach [CD-ROM]. Abstract from: Proquest File: Dissertation Abstracts Item: AAC 9538230
- Karsiti, M.N., Cruz, J.B., and Mulligan, J.H. 1993. Simulation studies of multilevel dynamic job shop scheduling using heuristic dispatching rules. Journal of Manufacturing Systems 11(5): 346-358.
- Kochikar, V.P., and Narendran, T.T. 1994. On using abstract models for analysis of flexible manufacturing systems. International Journal of Production Research 32(10): 2303-2322.
- Kumar, V. 1986. On measurement of flexibility in flesible manufacturing systems: An information-theoritic approach. Proceedings of the Second ORSA/TIMS Conference on Flexible Manufacturing Systems: Operation Research Models and Applications:131-143.
- Kusiak, A. 1986. Application of operation research models and techniques in flexible manufacturing systems. European Journal of Operation Research 24: 3436-3456.
- Kusiak, A. 1985. Flexible manufacturing systems: a structural approach. International Journal of Production Research 23(6): 1057-1073.
- Lee, A.R. 1996. Application of Modified Fuzzy AHP Method to Analyze Bolting Sequence of Structural Joints (Analytical Heirarchy Process) [CD-ROM]. Abstract from: Proquest File: Dissertation Abstracts Item: AAC 9611126
- Lewis, W., Barash, M.M., and Solberg, J.J. 1986. Computer integrated manufacturing system control:a data flow approach. Journal of Manufacturing Systems 6(3): 177-191.
- Luggen, W.W. 1991. Flexible Manufacturing Cells and Systems. London:Prentice-Hall International, Inc.
- Liang, G., and Wang, M.J. 1991. A fuzzy-multicriteria decision-making method for facility site selection. International Journal of Production Research 29(11): 2313-2330.
- Lin, G.Y., and Solberg, J.J. 1989. Flexible routing control and scheduling. In Proceedings of the Third ORSA/TIMS Conference on Flexible Manufacturing Systems: Operation Research Models and Applications, K.E. Stecke and R. Suri (eds.) :155-160.

- Lin, G.Y., and Solberg, J.J. 1991. Effectiveness of flexible routing control. The International Journal of Flexible Manufacturing Systems 3: 189-211.
- Liu, J., and MacCarthy, B.L. 1996. The classification of FMS scheduling problems. International Journal of Production Research 34(3) : 647-656.
- Liu, J.J. 1989. The periodic routing of a flexible manufacturing system with centralized in-process inventory flows. International Journal of Production Research 27(6): 943-951.
- Liu, M. 1995. Fuzzy Models for Industrial Performance and Customer Satisfaction (Performance Measurement). Doctoral dissertation, University of Texas at Arlington.
- Mahmoodi, F., Dooley, K.J., and Starr, P.J. 1990. An investigation of dynamic group scheduling heuristics in a job shop manufacturing cell. International Journal of Production Research 28(9): 1695-1711.
- Maimon, O.Z., and Choong, Y.F. 1987. Dynamic routing in reentrant flexible manufacturing systems. Robotics & Computer Integrated Manufacturing 3(3): 295-300.
- Montgomery, C.D. 1997. Design and Analysis of Experiments. 4th ed. New York: John Wiley & Sons.
- Nasr, N., and Elsayed, E.A. 1990. Job shop scheduling with alternate machines. International Journal of Production Research 28(9): 1595-1609.
- Pegden, C.D., Shannon, R.E., and Sadowski, R.P. 1995. Introduction to Simulation Using SIMAN. New Jersey :McGraw-Hill, Inc.
- Philipoom, P.R., and Fry, T.D. 1990. The robustness of selected job-shop dispatching rules with respect to load balance and work-flow. J. Op. Res. Soc. 41(10): 897-906.
- Rachamadugu, R., Nandkeoliyar, U., and Schriber, T. 1993. Scheduling with Sequencing Flexibility. Decision Sciences 24(2): 315-341.
- Ramasesh, R. 1990. Dynamic job shop scheduling: A survey of simulation research. OMEGA 18(1): 43-57.
- Ranky, P. 1983. The Design and Operation of FMS. England: IFS Publications Ltd.

- Ro, I.K., and Kim, J.I. 1990. Multi-criteria operational control rules in flexible manufacturing systems. International Journal of Production Research 28: 47-63.
- Ross, T.J. 1995. Fuzzy Logic with Engineering Applications. New York:McGraw-Hill, Inc.
- Sarin, S.C., and Dar-El, E.M. 1986. Scheduling parts in an FMS. Large Scale System 11: 83-94
- Saaty, T.L. 1978. Exploring the interface between hierarchies, multiple objectives and fuzzy sets. Fuzzy Sets and Systems 1: 69-74.
- Schultz, C.R. 1989. An expediting heuristic for the shortest processing time dispatching rule. International Journal of Production Research 27(1): 31-41.
- Shannon, C.E. 1948. A mathematical theory of communication. Bell Syst. Tech. Journ. 27: 379-423,633-659.
- Shmilovici, A., and Maimon, O.Z. 1992. Heuristics for dynamic selection and routing of parts in an FMS. Journal of Manufacturing Systems 11(4): 285-296.
- Singh, N., Aneja, Y.P., and Rana, S.P. 1992. A bicriteria framework for operations assignment and routing flexibility analysis in cellular manufacturing systems. European Journal of Operational Research 60: 200-210.
- Stecke, K.E. 1985. Design, planning, scheduling, and control problems of flexible manufacturing systems. Annals of Operations Research 3:3-12.
- Stecke, K.E. 1992. Planning and scheduling approaches to operate a particular FMS. European Journal of Operational Research 6: 273-291.
- Talavage, J., and Hannam, R.G. 1988. Flexible Manufacturing Systems in Practice: Application, Design, and Simulation. New York: Marcel Dekker, Inc.
- Teramo, T., Asai, K., and Sugeno, M. 1992. Fuzzy Systems Theory, and Its Applications. Academic Prentice Hall, Inc.
- Upton, D.M., and Barash, M.M. 1988. A grammatical approach to routing flexibility in large manufacturing systems. Journal of Manufacturing Systems 7(3): 209-221.
- Wein, L.M. 1991 Brownian networks with discretionary routing. Operations Research 39(2): 322-340.
- Yao, D.D. 1985. Material and information flows in flexible manufacturing systems. Material Flow 2: 143-149.

- Yao, D.D., and Buzacott, J.A. 1987. Modelling a class of flexible manufacturing systems with reversible routing. *Operations Research* 35(1): 87-93.
- Yao, D.D., and Pei, F. 1990. Flexible parts routing in manufacturing systems. *IIE Transactions* 22(1): 48-55.
- Yim, D., and Linn, R.J. 1993. Push and pull rules for dispatching automated guided vehicles in a flexible manufacturing system. *International Journal of Production Research* 31(1): 43-57.
- Zadeh, L.A. 1965. Fuzzy sets. *Information and Control* 8: 335-353.

สถาบันวิทยบริการ
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

ภาคผนวก ก

ทฤษฎีเกี่ยวกับระบบการผลิตแบบยึดหยุ่น

ก.1 คำจำกัดความของระบบการผลิตแบบยึดหยุ่น

ตั้งแต่เริ่มมีการใช้ระบบการผลิตแบบยึดหยุ่นกับอุตสาหกรรมทางด้านโลหะเป็นรายแรก ของโลก ทั้งสถาบันการศึกษาและภาคอุตสาหกรรมได้มีความพยายามที่จะให้คำจำกัดความของ ระบบการผลิตแบบยึดหยุ่น เช่น

Ranky (1983) ได้ให้คำจำกัดความของระบบการผลิตแบบยึดหยุ่นว่าเป็นระบบที่มีการนำ ข้อมูลด้านต่าง ๆ มาใช้สูง และวัสดุต่าง ๆ จะเคลื่อนที่ในระบบด้วยระบบอัตโนมัติผ่านเครื่องจักร คอมพิวเตอร์ เซลล์การประกอบ ทุนยนต์ เครื่องตรวจสอบ เป็นต้น สำหรับส่วนประกอบของระบบ จะถูกเชื่อมต่อกันโดยระบบขนถ่ายวัสดุแบบอัตโนมัติควบคุมโดยระบบคอมพิวเตอร์แบบรวม (Computer integrated material handling) และคลังวัสดุ

Talavage และ Hannam (1988) ได้ให้คำจำกัดความของระบบการผลิตแบบยึดหยุ่นว่า เป็นระบบการผลิตที่ประกอบไปด้วยสถาปัตยกรรมงานชีวิมิเครื่องจักรที่ควบคุมด้วยระบบคอมพิวเตอร์และ เครื่องจักรอื่น ซึ่งมีความสามารถผลิตขั้นงานได้หลายประเภทโดยอัตโนมัติ แต่ละสถาปัตยกรรมจะถูก เชื่อมติดกันด้วยระบบขนถ่ายงาน การจัดตารางการผลิตและการให้คลื่นงานระหว่างสถานีงาน และระหว่างสถานีงานกับสถานีนำ้งานเข้า-ออกจากระบบ (Load/Unload station) เป็นไปภายใต้ การควบคุมของคอมพิวเตอร์

อย่างไรก็ตาม คำจำกัดความเหล่านี้ได้เน้นไปในด้านคำจำกัดความเชิงกายภาพมากเกิน ไปและไม่ได้ให้ความสำคัญกับความหมายในเชิงการจัดการ เป็นผลทำให้คำจำกัดความเหล่านี้ ขาดหลักความเข้าใจที่แท้จริงเกี่ยวกับแนวคิดของระบบนี้ ความหมายเชิงการจัดการที่สถาปัตย วิศวกรรมการผลิต (Institution of production engineering) (1986) ได้ให้ไว้ว่า "ระบบการผลิต แบบยึดหยุ่นเป็นระบบการผลิตที่สามารถตอบสนองต่อการเปลี่ยนแปลงของตลาด โดยเวลาที่ไว้ใน การตอบสนองดังแม่การสั่งสินค้าจนกระทั่งผลิตเป็นผลิตภัณฑ์ต้องไม่มากและน้อยกว่านี้ยังต้องใช้ ความพยายามและเงินลงทุนเริ่มแรกในการตอบสนองต่อการเปลี่ยนแปลงของตลาดนั้นน้อยที่สุด ด้วย"

จากที่ยกตัวอย่างไปจะเห็นได้ว่า การให้คำจำกัดความของระบบการผลิตแบบยึดหยุ่น อย่างแน่นอนด้วยตัวเป็นเรื่องที่กระทำได้ยาก เมื่อจากคำจำกัดความของมันนั้นขึ้นอยู่กับผู้นำ ระบบนี้ไปใช้ว่าต้องการให้ระบบนี้ประกอบด้วยอะไร และนำไปใช้งานอย่างไร

คำจำกัดความที่ต้องระบุการผลิตแบบยึดหยุ่นนี้ไม่ควรจะมุ่งเน้นไปในด้านใดด้านหนึ่ง จนเกินไป แต่ควรจะเน้นถึงความสอดคล้องกันทั้งทางด้านเทคนิคและการจัดการเพื่อที่จะได้รับ

ประโยชน์สูงสุดของระบบ ในการใช้ระบบการผลิตแบบยึดหยุ่นให้ได้ประสิทธิภาพสูงสุดนั้นควรจะมองระบบการผลิตแบบยึดหยุ่นเสมือนหลักการในการผลิตมากกว่าเป็นกระบวนการการผลิตแบบใหม่ที่สร้างขึ้นเพื่อเพิ่มประสิทธิภาพในการผลิต

ก.2 สาเหตุที่ผลักดันให้เกิดความต้องการระบบการผลิตแบบยึดหยุ่น

โดยทั่วไปแล้วระบบการผลิตแบบดังเดิมแบ่งตามปริมาณและความหลากหลายของผลิตภัณฑ์ออกเป็น 3 ระบบ นั่นคือ Mass, Batch และ Job shop production ซึ่งมีรายละเอียดของการผลิตแต่ระบบมีดังนี้

ก.2.1 Mass production การผลิตประเภทนี้มีจุดเด่นที่ปริมาณและอัตราการผลิตที่สูง แต่ผลิตภัณฑ์ที่ผลิตไม่ค่อยมีความหลากหลายนัก การวางแผนโรงงานเป็นหัวใจสำคัญของการผลิตประเภทนี้ การผลิตประเภทนี้จะมีความยึดหยุ่นต่ำและมีการตอบสนองต่อการเปลี่ยนแปลงครุณสมบัติ ตลอดจนความต้องการของผลิตภัณฑ์น้อย ในสภาวะการณ์ที่มีความต้องการของตลาดมาก และค่อนข้างคงที่ การผลิตแบบนี้คุ้มค่าที่จะลงทุน เพราะต้องใช้เงินลงทุนเป็นจำนวนมาก เนื่องจากต้องใช้เครื่องจักรเฉพาะทาง (Special purpose machines) แรงงานในการผลิตประเภทนี้ไม่จำเป็นต้องมีทักษะมากนัก

ก.2.2 Job shop รูดประสงค์นักช่างของการผลิตแบบนี้คือ ต้องการผลิตผลิตภัณฑ์ที่ตอบสนองต่อความต้องการของลูกค้าเฉพาะราย ปริมาณการผลิตแต่ละครั้งนั้นจะน้อย โดยมากแล้วจะเท่ากับ 1 การผลิตประเภทนี้มีความยึดหยุ่นที่สูง สามารถผลิตสินค้าได้หลายแบบ แต่อย่างไรก็ตาม การผลิตแบบนี้ต้องการแรงงานที่มีทักษะสูง เนื่องจากระบบต้องถูกออกแบบให้มีความยึดหยุ่นสูง ตั้งนั้นเครื่องจักรที่ใช้ต้องเป็นเครื่องจักรแบบเน肯ประสงค์ (General purpose machines) เพื่อที่ให้สามารถทำงานได้หลายแบบ

ก.2.3 Batch production เป็นการผลิตแบบที่มีปริมาณการผลิตและความหลากหลายของผลิตภัณฑ์อยู่ในช่วงปานกลาง การผลิตแบบนี้อยู่ระหว่างกลางของการผลิตสองแบบแรก ซึ่งปริมาณการผลิตไม่มากพอให้คุ้มค่ากับการลงทุนแบบ Mass production การผลิตแบบ Batch production นี้ สามารถประยัดค่าตั้งเครื่องจักรอุปกรณ์และเครื่องจักรที่ใช้ในการผลิตแบบนี้ค่อนข้างที่จะมีความยึดหยุ่นและเอนกประสงค์ แต่ในขณะเดียวกันก็ต้องมีความสามารถที่จะผลิตได้ด้วยปริมาณและอัตราที่มาก และผลิตผลิตภัณฑ์ได้หลากหลายตามความต้องการของลูกค้า ตลอดจนตอบสนองต่อความต้องการของตลาดที่ไม่แน่นอนได้ จากสถิติพบว่า 40% ของระบบการผลิต (Manufacturing) เป็นการผลิตแบบ Batch production และกว่า 75% ของการผลิตแบบนี้ใช้นัดของ Batch ที่เล็กกว่าหรือเท่ากับ 50 ชิ้น (Groover, 1987)

ปัจจุบันสิ่งแวดล้อมทางอุตสาหกรรมได้เพิ่มความกดดันต่อผู้ผลิต เนื่องจาก

- มีการแข่งขันสูงขึ้น
- ต้นทุนการผลิตสูงขึ้น
- ลูกค้ามีความต้องการที่หลากหลายมากขึ้น พฤติกรรมของผู้บริโภคได้เปลี่ยนไป ลูกค้าไม่ได้ซื้อสินค้าที่เป็นมาตรฐานมีให้เลือกน้อยชนิดอีกต่อไป ลูกค้าต้องการทางเลือกของผลิตภัณฑ์ที่หลากหลาย
- วงจรชีวิตของผลิตภัณฑ์ (Life cycle) การที่แต่ละผลิตภัณฑ์จะมีวงจรชีวิตของมัน เช่น ทำให้การวางแผนการผลิตเป็นแบบ Mass production ไม่คุ้มอีกต่อไป เนื่องจาก ในช่วงท้ายของวงจรชีวิตความต้องการจะลดลง ตั้งนั้นผู้ผลิตต้องหาทางเปลี่ยน ขนาดของผลิตภัณฑ์ ทำให้การผลิตเปลี่ยนจาก Mass production มาเป็นการผลิตแบบ Batch production มากขึ้น

ผลกระทบจากการเปลี่ยนแปลงดังกล่าวทำให้ทางผู้ผลิตต้องสามารถผลิตสินค้าได้ในปริมาณ และความหลากหลายที่กว้างกว่าเดิม เพื่อที่จะสามารถปรับคุณลักษณะของผลิตภัณฑ์หรือออกแบบผลิตภัณฑ์ใหม่ได้ตรงกับความต้องการของผู้บริโภค นั่นคือ การออกแบบกระบวนการผลิต ตลอดจนการจัดการผลิตภัณฑ์ (Process design and production management) จะต้องมีความซับซ้อนมากยิ่งขึ้น

ในการผลิตแบบ Batch production นั้นพบว่าเพียง 5% ของเวลาที่ใช้ในการผลิตทั้งหมด เท่านั้นที่ถูกใช้ไปในกระบวนการเพิ่มคุณค่าของผลิตภัณฑ์ (Luggen, 1991) จากสถิตินี้บ่งชี้ว่าการผลิตแบบ Batch production นั้นเครื่องจักรต่าง ๆ มีการใช้ประโยชน์ต่ำไม่ค่อยจะมีประสิทธิภาพ ตั้งนั้นทางผู้ผลิตจำเป็นต้องหันมาใช้ในกระบวนการผลิตที่สามารถจัดการและควบคุมการผลิตได้อย่างมีประสิทธิภาพ และนอกจากนั้นต้องมีความยืดหยุ่นสามารถตอบสนองต่อการเปลี่ยนแปลงในด้านปริมาณความต้องการและคุณลักษณะของผลิตภัณฑ์โดยที่ไม่ต้องเพิ่มเงินลงทุนเพื่อกำรปรับปรุงผลิตภัณฑ์มาก

ด้วยมุ่งมองในแง่ที่ได้กล่าวไปแล้ว ระบบการผลิตแบบยืดหยุ่นจึงกลายเป็นเทคโนโลยีผลิตที่มีความสำคัญเนื่องจากสามารถทำให้ผู้ผลิตสามารถผลิตผลิตภัณฑ์ได้หลากหลายอย่างประยุต นอกจากรายการ์ยังสามารถตอบสนองต่อความต้องการที่ไม่แน่นอนได้อีกด้วย นอกจากนี้ ระบบการผลิตแบบยืดหยุ่นยังเพิ่มประสิทธิภาพของกระบวนการผลิตโดยปรับปรุงกระบวนการผลิตเพิ่มการใช้สอยของเครื่องจักร เพิ่มความสามารถในการตอบสนองของเครื่องจักร และลดจำนวนคนงานลง กล่าวโดยสรุปได้ว่าระบบการผลิตแบบยืดหยุ่นช่วยเพิ่มทั้งความยืดหยุ่นและความสามารถในการตอบสนองต่อการเปลี่ยนแปลงต่าง ๆ ของระบบการผลิต

ก.3 ข้อแตกต่างระหว่างระบบการผลิตแบบยึดหยุ่นและระบบการผลิตแบบดั้งเดิม

ในบางมุมมองนั้น ระบบการผลิตแบบยึดหยุ่น คือ Job shop ที่เป็นระบบบอตโนมัติ ซึ่งชิ้นงานในส่วนผ่านระบบด้วยระบบนา่นถ่ายวัสดุแบบอัตโนมัติ แม้ว่าระบบการผลิตแบบยึดหยุ่นนี้จะมีส่วนประกอบคล้ายคลึงกันส่วนประกอบในระบบการผลิตแบบดั้งเดิม แต่อย่างไรก็ต้องมีต้องการแก้ไขปัญหาของ การผลิตแบบยึดหยุ่นต้องมีการพิจารณาข้อจำกัดบางอย่างเพิ่มขึ้นด้วย ต่อไปจะกล่าวถึงสิ่งที่ทำให้ระบบการผลิตแบบยึดหยุ่นต่างกับระบบการผลิตแบบดั้งเดิม

ก.3.1 เครื่องจักร เครื่องจักรศูนย์กลาง (Machining center) เป็นเครื่องจักรแบบเน้นประสิทธิภาพ ดังนั้นจึงมีความสามารถในการทำงานได้หลายแบบ เครื่องมือจำนวนมากได้ถูกติดตั้งไว้ในช่องเก็บเครื่องมือ (Tool magazine) และมีกลไกในการเปลี่ยนเครื่องมือโดยอัตโนมัติทำให้เวลาที่ต้องใช้ในการตั้งเครื่องมือระหว่างเปลี่ยน Batch น้อย และเมื่อเทียบกับเวลาที่ใช้ในกระบวนการผลิตแล้วถือว่าค่าใช้จ่ายมากจนสามารถตัดทิ้งได้ ทำให้สามารถนำในการผลิตงานระหว่างทำและพื้นที่ที่ต้องการลดลง เมื่อจากความหลากหลายของเครื่องจักรศูนย์กลาง ระบบการผลิตแบบยึดหยุ่นยอมให้ชิ้นงานหลายแบบสามารถถูกผลิตได้พร้อม ๆ กัน

นอกจากนี้ด้วยความต้องดูแลของระบบนา่นถ่ายวัสดุอัตโนมัติ ทำให้สามารถนา่นถ่ายชิ้นงานและเครื่องมือได้ตามเส้นทางหลายทาง และสามารถตัดสินใจเลือกเส้นทางได้ในมีการนิ่งที่เกิดสิ่งรบกวนต่าง ๆ ริ้วน เมื่อจากนั้นไฟฟ้าหรือเฉพาะที่ (Local buffer) ในระบบการผลิตแบบยึดหยุ่นมีจำนวนจำกัด ดังนั้นอัตราการผลิตของเครื่องจักรศูนย์กลาง และระบบการนา่นถ่ายวัสดุต้องลดคล่องกันเพื่อลดความคับคั่งและอุดต�性ริ้วนในระบบ แม้ว่าระบบการผลิตแบบยึดหยุ่นจะใช้ค่านานน้อยและค่านงานไม่จำเป็นต้องมีความซ้ำซ้อนเช่นเดียวกันแต่ต้องสามารถทำงานได้หลายอย่างพร้อมๆ กัน

ก.3.2 ขั้นตอนการทำงาน ระบบการผลิตแบบยึดหยุ่นนี้มีความซับซ้อนในเรื่องของการจัดการมากกว่าระบบดั้งเดิมเนื่องจาก

ก.3.2.1 ระบบการผลิตแบบยึดหยุ่นมีส่วนประกอบหลายส่วนที่ต้องน้ำมาร่วมกัน ดังนั้นขั้นตอนการทำงานที่สอดคล้องกันของแต่ละส่วนจึงเป็นสิ่งที่สำคัญ

ก.3.2.2 เมื่อจากวัตถุประสงค์ของระบบมีความหลากหลายและเปลี่ยนไปตามเวลา ดังนั้นปัจจัยที่ใช้ในการตัดสินใจจึงมีหลากหลายตัวเพื่อที่จะสามารถตอบสนองต่อวัตถุประสงค์ทางด้านต่างๆ ได้ ณ. เวลาหนึ่ง ๆ

ก.3.2.3 เมื่อจากระบบการผลิตแบบยึดหยุ่นมีเวลาเพื่อ (Slack time) น้อยกว่าระบบการผลิตแบบดั้งเดิม จึงต้องการพยายามในการจัดการที่มีประสิทธิภาพเพื่อที่จะได้ใช้เวลาและทรัพยากรที่มีอย่างคุ้มค่า

ก.3.3 การให้ลูกของข้อมูล ในระบบการผลิตแบบดั้งเดิมนั้น มีจุดหลักของกระบวนการวางแผนคือ นำการตัดสินใจทุกอย่างรวมทั้งการตัดสินใจในระดับชั้นตอนการดำเนินงาน (Operation level) มาทำการตัดสินใจที่ระดับก่อนการผลิต (Pre-production level) และมี qualche คาดหวังว่าสิ่งที่จะเกิดขึ้นในการปฏิบัติงานจริงของระบบจะเหมือนหรือสอดคล้องกับสิ่งที่ตัดสินใจวางแผนไป การตัดสินใจแบบนี้ทำให้ขาดความยืดหยุ่นและทำให้ระบบไม่สามารถจัดการกับสิ่งรอบด้านต่าง ๆ ที่อาจเกิดในระบบได้ เช่น เครื่องจักรเสีย

สรุปได้ว่าระบบการผลิตแบบยืดหยุ่นต้องเพิ่มข้อจำกัดต่าง ๆ เข้าไปเพื่อที่จะรวมส่วนต่าง ๆ ในระบบเข้าด้วยกัน เเละที่ให้ในกระบวนการผลิตและเวลาที่ใช้ในการขนถ่าย (Processing time & handling time) ถือว่าคงที่เมื่อจากให้เครื่องจักรที่มีความนาฬิกาถูกต้อง การแก้ปัญหาทางด้านการควบคุมการดำเนินงาน (Operational control) ด้วยมนุษย์ไม่เหมาะสมอีกต่อไป เมื่อจากตัวแปรที่ให้ในกระบวนการตัดสินใจมากและซับซ้อนขึ้น

ก.4 ประเภทของระบบการผลิตแบบยืดหยุ่น

MacCarthy และ Liu (1996) ได้เสนอแนวทางในการแบ่งแยกประเภทของระบบการผลิตแบบยืดหยุ่นตามคุณลักษณะในการดำเนินงานและการควบคุม (Operational and control characteristics) โดยพื้นฐานแล้วการแบ่งแยกระบบการผลิตแบบยืดหยุ่นจะแบ่งตามการจัดเรียงตัวของระบบ (Configuration) จำนวนเครื่องจักรและอุปกรณ์ที่ใช้ในการขนถ่ายวัสดุในระบบ โดยสามารถแบ่งได้เป็น 4 แบบ คือ

ก.4.1 Single flexible machine (SFM) คือระบบการผลิตที่ควบคุมโดยคอมพิวเตอร์ อาจประกอบด้วยเครื่องจักรแบบ NC หรือ CNC ซึ่งมีกลไกการเปลี่ยนเครื่องมือโดยอัตโนมัติ อุปกรณ์ในการขนถ่ายวัสดุและบัฟเฟอร์ที่เก็บชิ้นงาน (Part storage buffer)

ก.4.2 Flexible manufacturing cell (FMC) ประกอบด้วย SFM ตั้งแต่ 2 หน่วยขึ้นไป โดยที่มีการใช้อุปกรณ์การขนถ่ายวัสดุร่วมกัน

ก.4.3 Multiple machine flexible manufacturing system (MMFMS) ประกอบด้วย SFM ตั้งแต่ 2 หน่วยขึ้นไป และเชื่อมกันด้วยระบบขนถ่ายวัสดุอัตโนมัติ จำนวนของอุปกรณ์ขึ้นอยู่กับ MMFMS ต้องมากกว่า 1 ตัว และพอกที่จะให้เครื่องจักรภูนิย์กลางหด้ายตัวให้ได้ในเวลาเดียวกัน

ก.4.4 Multiple cell flexible manufacturing system (MCFMS) ประกอบด้วย FMC ตั้งแต่ 2 หน่วยขึ้นไป และอาจมี SFMs ด้วย และทั้งหมดเชื่อมกันด้วยระบบขนถ่ายวัสดุอัตโนมัติ

ก.5 ข้อดีและข้อเสียของระบบการผลิตแบบยึดหยุ่น

ระบบการผลิตแบบยึดหยุ่นชี้งประกอบด้วยเครื่องจักรอัตโนมัติและนโยบายการจัดการแบบใหม่มีประโยชน์หลายด้านต่อผู้ผลิต เทคโนโลยีนี้เนماะกับการผลิตที่มีความหลากหลายและปริมาณการผลิตของผลิตภัณฑ์อยู่ในชั้นปานกลาง

ประโยชน์ของระบบการผลิตแบบยึดหยุ่น มีดังนี้

- เพิ่มการใช้สอยของเครื่องมือ
- ลดพื้นที่ที่ต้องการ
- ลดค่าอุปกรณ์
- เพิ่มการตอบสนองต่อการเปลี่ยนแปลงของตลาด
- ลดค่าใช้จ่ายในการตั้งเครื่อง
- คุณภาพของผลิตภัณฑ์มีความสม่ำเสมอ
- ลดค่าแรงงานทางตรง
- เพิ่มความสามารถของระบบ
- ลดงานระหว่างทำ
- ทำให้การสื่อสารภายในระบบค่อยๆ เป็นค่อยๆ ไป
- ลดช่วงเวลานำเข้าของผลิตภัณฑ์

นอกเหนือจากประโยชน์อันได้กล่าวไปแล้วยังมีประโยชน์ที่ไม่สามารถวัดได้อย่างชัดเจน เช่น ทำให้การส่งมอบสินค้าแก่ลูกค้าเป็นไปตามกำหนดเวลาเพิ่มความปลอดภัย เพิ่มภาพพจน์ที่ดีของบริษัทฯ

ข้อเสียของระบบการผลิตแบบยึดหยุ่น

- การติดตั้งระบบค่อนข้างทำให้ใช้เนื่องจากมีปัญหาในเรื่องเทคนิค เช่น
 - การวางแผนการติดตั้ง
 - อุปสรรคในเรื่องฮาร์ดแวร์และซอฟต์แวร์ซึ่งก่อให้เกิดความล่าช้าและบังคับทำให้ระบบต้องหยุดการทำงาน ฯลฯ
 - นอกจากนั้นการตัดสินใจการติดตั้งระบบการผลิตแบบยึดหยุ่นนี้จะต้องมีการพิจารณาหลายชั้นตอน เช่น ขนาดของระบบที่เหมาะสม

ช่วงระยะเวลาการติดตั้งและการรวมส่วนประกอบต่าง ๆ ของระบบ รีดตัวยกันอีกด้วย

ตั้งนั้นก่อนที่ผู้ผลิตจะได้รับประโยชน์จากการติดตั้งระบบการผลิตแบบยึดหยุ่นอย่างเต็มที่ ผู้ผลิตต้องพนักกับปัญหามากมาย เช่น

- ใช้เงินลงทุนสูง
- ไม่สามารถวัดผลการใช้ระบบได้ถูกต้อง เช่น ปัญหาทางด้านการวัดความคุ้มค่า ในเชิงเศรษฐศาสตร์ของการติดตั้งระบบการผลิตแบบยึดหยุ่นนี้เป็นปัญหาที่ยังบัง锢 ความคืบหน้าในการติดตั้งระบบ วิธีการทำมีขั้นตอนที่ซับซ้อนและต้องมีความต้องการคิด ประযุกต์อย่างชัดเจนในเรื่องของความประยุกต์ที่ระบบการผลิตแบบยึดหยุ่นทำ ได้ ตลอดจนไม่สามารถต่อต่อประยุกต์ที่ไม่ใช้ตัวเดิม เช่น ความยึดหยุ่น
- คุณงานต้องถูกฝึกให้สามารถทำงานและรับผิดชอบได้หลายหน้าที่

ก.๖ การวางแผนการผลิตและการควบคุม (Production planning and control)

ระบบการผลิตแบบยึดหยุ่นเป็นวิธีการผลิตที่มีประสิทธิภาพสูง เนื่องจากต้องใช้เงินลงทุน ของระบบสูง ตั้งนั้นจึงจำเป็นที่ระบบการผลิตนี้ต้องสามารถให้ผลตอบแทนที่คุ้มค่ากับการลงทุน อย่างไรก็ตามโดยภายในการวางแผนและควบคุมการผลิตจะช่วยรับประทานว่าผู้ผลิตจะได้รับ ประโยชน์คุ้มค่าในการลงทุนในระบบการผลิตแบบยึดหยุ่น

โดยทั่วไปแล้วการวางแผนการผลิตและการควบคุมของระบบการผลิตแบบดั้งเดิมก็มีความ ซับซ้อนยุ่งยากอยู่พอสมควร เนื่องจากต้องคำนึงถึงความสมพันธ์ระหว่างเครื่องจักร วัสดุ ชิ้นงาน ความต้องการ เครื่องมือ ฯลฯ ในระบบการผลิตแบบยึดหยุ่น ความสัมพันธ์นี้จะยิ่งซับซ้อนมากขึ้น เนื่องจากเวลาดำเนินการสั้นกว่าและน้อยกว่าที่ต้องมีรายละเอียดการควบคุมอีกมากมายโดยที่ใช้คน งานที่จะทำการควบคุมน้อย การเพิ่มชื้อขายก็จะลดความยึดหยุ่นของตัวระบบลงทำให้จำเป็นต้อง เพิ่มตัวแปรที่ใช้ในการตัดสินใจมากขึ้นเพื่อให้ได้ประสิทธิภาพเต็มความสามารถของระบบ

วิธีที่สามารถรองรับความซับซ้อนเช่นนี้ได้คือ การจัดการวางแผนและการควบคุมการ ผลิตออกเป็นชั้น ๆ ซึ่งแต่ละชั้นก็จะทำการวางแผนและควบคุมการผลิตเฉพาะหน้าที่ที่ได้รับมอบ หมาย และมีการติดต่อแลกเปลี่ยนข้อมูลกับการวางแผนและควบคุมการผลิตในระดับอื่น ๆ จะเห็น ว่าเมื่อลำดับชั้นในการวางแผนและควบคุมการผลิตมากขึ้น เท่าที่ใช้ในแต่ละชั้นจะน้อยลงแต่ก็มี รายละเอียดที่ต้องพิจารณามากขึ้น การแบ่งแยกการวางแผนและการควบคุมการผลิตเป็นชั้น ๆ นี้

มีประโยชน์ ดังนั้นการแบ่งลำดับขั้นในการวางแผนและการควบคุมการผลิตนี้ต้องมีความสอดคล้องกันในแต่ละลำดับขั้น

Kusiak (1985) ได้กล่าวว่าการพยากรณ์ในระบบการผลิตแบบยึดทุนจะลดความสำคัญเนื่องจากระบบนี้มีความยึดทุนสูง ในขณะที่การวางแผนในระยะกลางและระยะสั้นยังคงความสำคัญเหมือนเดิมแต่มีรือจำกัดและเกณฑ์ต่าง ๆ ที่ต้องพิจารณาเพิ่ม

การวางแผนและการควบคุมระบบการผลิตแบบยึดทุนนั้นสามารถแบ่งออกเป็น 3 ระดับ คือ การวางแผนการผลิต (Production planning) การจัดตารางการผลิต (Production scheduling) และการควบคุมการผลิต (Production control)

นอกจากนี้ยังสามารถแบ่งการตัดสินใจเรื่องขั้นตอนการทำงานออกเป็น

- Pre-release decision เป็นการตัดสินใจในชั้นของการวางแผนเกี่ยวกับการจัดวางชิ้นส่วนและเครื่องมือต่าง ๆ ก่อนที่จะเริ่มมีการผลิตแบบยึดทุน
- Post-release decision เป็นการตัดสินใจในช่วงการวางแผนตารางการผลิตและการควบคุมชิ้นงานและการใช้ทรัพยากรื่นเมื่อระบบกำลังทำการผลิตอยู่

ก.6.1 การวางแผนการผลิต (Production planning)

การวางแผนการผลิตเกี่ยวข้องกับการตัดสินใจว่าจะผลิตชิ้นงานใดและปริมาณเท่าไหร่ในช่วงระยะเวลาวางแผน (Planning horizon) ที่จะมาถึงโดยต้องคำนึงถึงกำลังการผลิตของเครื่องจักร ความต้องการ กำหนดส่ง ฯลฯ ผลของการทำการทำวางแผนการผลิตคือสามารถจัดกลุ่มที่เหมาะสมให้กับชิ้นงานต่าง ๆ ปริมาณของชิ้นงานที่จะผลิตแต่ละกลุ่ม กลุ่มเครื่องจักรที่เหมาะสม การจัดสรุเครื่องมือและขั้นตอนการทำงานต่าง ๆ ให้กับเครื่องจักร และการจัดสรุทรัพยากรปะเทาแผ่นชิ้นงาน (Pallet) และตัวจับยึดชิ้นงาน (Fixture) ปัญหาการวางแผนการผลิตสามารถแบ่งได้เป็น

ก.6.1.1 การเลือกประเภทของชิ้นงาน (Part type selection) เป็นปัญหาในการจัดงานที่มีคุณลักษณะคล้าย ๆ กัน และมีปริมาณที่ต้องการต่างกันมากด้วยกัน เช่น กุญแจ หัวเข็มขัด ฯลฯ ซึ่งต้องคำนึงถึงเกณฑ์เรื่อง ต้นทุนต่อหน่วย หรือต้องทำให้ลดลงของงานให้สมดุล (Stecke 1985, Chung และ Lee 1989)

ก.6.1.2 การจัดกลุ่มของชิ้นงาน (Machine grouping) เป็นปัญหาในการนำเครื่องจักรแต่ละประเภทมาจัดเป็นกลุ่มเรียกว่า Pooled machine ซึ่งเครื่องจักรที่อยู่ในกลุ่มเดียวกันจะมีการติดเครื่องมือที่คล้ายกันเพื่อให้สามารถทำงานได้คล้ายกัน (Stecke 1992, Kusiak 1986) ในบางครั้งเครื่องจักรไม่สามารถนำรวมกันได้เนื่องจากมีรือจำกัดทางด้านความจุของเครื่องมือในช่องใส่เครื่องมือ ซึ่งเป็นผลทำให้สามารถดึงเครื่องจักรมารวมกันได้เป็นเพียงบางส่วนโดยการเลียน

แบบส่วนของการทำงาน (Operation) และเครื่องมือบนหด้ายเครื่องจักรแทน (ไม่สามารถดึงมาได้บนเครื่องเดียวได้) ประযุน์ของการตั้งเครื่องจักรมาจัดเป็นกลุ่มคือทำให้เกิดเส้นทางเดินของงานได้หลายเส้นทางโดยเฉพาะในกรณีที่เครื่องจักรเสียและช่วยลดขนาดของปัญหาเรื่องการกำหนดชั้นตอนการทำงานและเครื่องมือให้กับเครื่องจักร (Loading)

ก.6.1.3 การกำหนดสัดส่วนของการผลิต (Production ratio determination) เป็นปัญหาที่เกี่ยวข้องกับการจัดทำอัตราส่วนของกลุ่มชิ้นงานที่เลือกไว้ในข้อที่ 1 ว่าความมืออาชีวส่วนอย่างไร

ก.6.1.4 การจัดสรรทรัพยากร (Resource allocation) เป็นปัญหาที่เกี่ยวข้องกับการจัดสรรทรัพยากรประเภทแผ่นวงรีชิ้นงาน และตัวจับยึดชิ้นงานให้เข้ากับชิ้นงานที่เลือกเพื่อที่จะให้ได้สัดส่วนของชิ้นงานที่ต้องการผลิต จะเห็นว่าหากแผ่นวงรีชิ้นงานและตัวจับยึดชิ้นงานออกแบบมาให้ได้ให้กับชิ้นงานเฉพาะอย่างจะทำให้เกิดปัญหาทรัพยากรไม่พอใช้ เนื่องจากชิ้นงานใช้ทรัพยากรด้วยกันไม่ได้

ก.6.1.5 การจัดสรรชั้นตอนการทำงานและเครื่องมือ (Loading) เป็นการจัดสรรว่า เครื่องจักรหนึ่งจะต้องทำงานอะไรมีบ้าง และจะต้องให้เครื่องมืออะไรมีบ้าง โดยจะพิจารณาจากกลุ่มชิ้นงานที่ต้องผ่านเครื่องจักรนั้น และจะต้องคำนึงถึงข้อจำกัดทางด้านเทคโนโลยีและความสามารถในการผลิตของระบบด้วย อันได้แก่ จำนวนของช่องเก็บเครื่องมือ ความสามารถในการผลิตของเครื่องจักร ฯลฯ ผลของการแก้ปัญหาคือสามารถบอกให้ว่าเครื่องจักรเครื่องนั้นทำงานอะไรมีบ้าง และตัวยึดเครื่องมือชนิดใด มีข้อที่น่าสังเกตว่าการทำให้เครื่องจักรสามารถทำงานได้อย่างเดียวกันนี้ (การให้เครื่องมืออย่างเดียวกัน) ควรทำมากกว่า 1 เครื่อง เพื่อที่จะได้ทำให้ชิ้นงานสามารถเปลี่ยนทางเลือกได้เมื่อเกิดข้อขัดข้องบนเครื่องจักรเครื่องใดเครื่องหนึ่ง

ก.6.1.6 การจัดเส้นทางเดินของงาน (Routing) เป็นปัญหาเกี่ยวข้องกับการทำเส้นทางภายในระบบแล้วพิจารณาว่าในแต่ละเส้นทางมีชิ้นงานกี่ชิ้นที่สามารถผ่านเส้นทางนี้ โดยที่เครื่องจักรที่อยู่ในเส้นทางที่ชิ้นงานชนิดหนึ่งจะผ่าน ต้องมีความสามารถที่จะทำชั้นตอนการผลิตที่ชิ้นงานนั้นต้องการได้สอดคล้องกับปัญหาทางด้านการจัดสรรชั้นตอนการดำเนินงานและเครื่องมือให้กับเครื่องจักร ดังที่ได้กล่าวไปแล้ว ตามความจริงแล้วปัญหาทางด้านการจัดเส้นทางเดินของงานนี้ สามารถทำได้ทั้งในชั้นตอนการวางแผนและชั้นตอนการจัดตารางการผลิต อย่างไรก็ตาม การปงบออกเส้นทางเดินของงานในช่วงการวางแผนนี้ เส้นทางที่วางไว้มักจะไม่ค่อยมีความยืดหยุ่นเนื่องจากจะกำหนดทางเพียง 1 เส้นทางสำหรับชิ้นงานประเภทหนึ่ง ๆ ซึ่งการทำเช่นนี้เป็นการลดประโยชน์ที่พึงได้รับในด้านความยืดหยุ่นของเส้นทางเดินของระบบการผลิตแบบยึดหยุ่น

กิจกรรมต่อไป ในชั้นตอนการวางแผนนี้มีจุดประสงค์เพื่อที่จะได้แผนที่เป็นไปได้และมีประสิทธิภาพ แม้อย่างไรก็ตาม ชั้นตอนนี้ไม่ได้สนใจความต้องการโดยตรงของลูกค้า เพียงแต่ช่วย

วางแผนการผลิตในระดับที่จะสนองความต้องการของลูกค้าได้ ในทางกลับกันหากไม่ได้ทำการผลิตที่กำหนดตารางวางแผนระยะสั้น (การจัดตารางการผลิตและการควบคุม) จะเป็นตัวบ่งชี้ว่า ลูกค้าได้รับการตอบสนองดีเพียงใด

ก.6.2 การจัดตารางการผลิต (Production scheduling)

การจัดตารางการผลิตเป็นการควบคุมการให้แบบเวลาจริง (Real time) ของขั้นตอน ฝ่ายระบบที่ได้เตรียมไว้แล้วในช่วงการวางแผน รายละเอียดที่ต้องพิจารณาได้แก่ ความชุกของบันไฟฟ์ฟอร์มีจำกัด (Limited buffer capacities) ความล่าช้าของกระบวนการส่งวัสดุ (Material handling delay) ความคับคั่งของระบบ (System congestion) เป็นต้น การตัดสินใจเกี่ยวกับการจัดตารางการผลิตมีดังต่อไปนี้คือ

ก.6.2.1 การเลือกชิ้นงานเข้าสู่ระบบการผลิต (Part entry selection) ปัญหานี้ เกี่ยวกับการป้องกันเดอร์ช่องชิ้นงานที่ได้ถูกเลือกไว้ตั้งแต่ขั้นตอนการวางแผนเข้าสู่ระบบการผลิต

ก.6.2.2 การเลือกเส้นทางเดินของงาน (Alternate routing selection) เมื่อขั้นตอน เข้ากระบวนการผลิตผ่านเส้นทางได้หลายเส้นทาง และแต่ละเส้นทางก็สามารถทำได้บนเครื่องจักร หลายตัว ดังนั้นจะต้องมีการตัดสินใจเรื่องเส้นทางที่ชิ้นงานแต่ละชิ้นจะผ่าน ตลอดจนเครื่องจักรที่ ชิ้นงานผ่านในแต่ละขั้นตอนการทำงาน

ก.6.2.3 การเลือกลำดับขั้นตอนการทำงาน (Alternate operation sequencing selection) ในขั้นตอนการทำงานทั้งหมดที่ชิ้นงานแต่ละชิ้นงานต้องผ่าน จะต้องมีการตัดสินใจว่า จะทำขั้นตอนการทำงานใดก่อน

ก.6.2.4 การจัดตารางการผลิตของเครื่องจักร (Machine scheduling) ในบรรดา ชิ้นงานที่รออยู่ด้านหน้าเครื่องจักร (ในบันไฟฟ์ฟอร์ของเครื่องจักร) จะนำชิ้นงานใดผ่านเข้ากระบวนการ ผลิตที่เครื่องจักรนั้นก่อน

ก.6.2.5 การจัดตารางของอุปกรณ์ชั่นต่ำยังวัสดุ (Material handling scheduling) เมื่อมีการใช้ AGVs ในระบบ ต้องมีการตัดสินใจจะนำ AGV ตัวใด ไปรับชิ้นงานใด ที่เครื่องจักร เครื่องใด

ก.6.3 การควบคุมการผลิต (Production control)

การควบคุมการผลิตนี้เกี่ยวกับการเฝ้าติดตามระบบ และคอยตรวจสอบว่าระบบจริง ได้มีการเปลี่ยนแปลงแผนที่วางแผนไว้หรือไม่ และต้องดำเนินงานตามนโยบายที่วางแผนไว้เพื่อแก้ไข ความเปลี่ยนแปลงนั้นหรือเหตุการณ์ต่าง ๆ ที่เกิดโดยไม่คาดหมาย เช่นเครื่องจักรเสียปัญหาที่เกี่ยวกับ การควบคุมการผลิตได้แก่ การซ่อมบำรุงเชิงป้องกัน (Preventive maintenance) การตรวจสอบ ชิ้นงานระหว่างทำและผลิตภัณฑ์ (Inspection of in-process and/or finished goods) การตรวจ

จับและการปรับค่าอายุการใช้งานของเครื่องมือ (Monitoring and updating the estimates of tool life) ฯลฯ

โดยมากแล้วกิจกรรมที่เกี่ยวกับการควบคุมการผลิตมักเกี่ยวข้องกับการเก็บและการส่งผ่านข้อมูล ข้อมูลป้อนกลับเจิงเป็นสิ่งที่สำคัญมากในการติดตามสถานะที่แท้จริงของระบบในขณะปฏิบัติงาน เช่นให้ไวเคราะห์ความก้าวหน้าของงาน วัดพฤติกรรมของระบบ ให้บ่งบอกว่าต้องทำกิจกรรมอะไรต่อไป ฯลฯ

การวางแผนการจัดตารางการผลิตและการควบคุมรวมกันเรียกว่าการควบคุมการดำเนินงาน (Operational control)

ก.7 การจำแนกคำที่มักใช้ในการตัดสินใจในระบบการผลิต

ในงานวิจัยที่ว่าไปมีคำ 3 คำที่ใช้กันปอยนั่นคือ ระบบการผลิตแบบออฟไลน์(Off-line) ระบบการผลิตแบบออนไลน์ (On-line) และระบบการผลิตแบบเวลาจริง (Real-time) ทั้งสามคำนี้มีผลกระทำโดยตรงต่อการตัดสินใจในระดับการจัดตารางการผลิต ดังนั้นจึงควรทำความเข้าใจดังนี้

ระบบการผลิตแบบออฟไลน์เป็นระบบที่ในการตัดสินใจในระดับการควบคุมการดำเนินการจะพิจารณาผู้งานทุกงานที่ต้องทำในช่วงการวางแผนนี้มาเป็นข้อมูลในการตัดสินใจ ข้อเสียของวิธีนี้คือเมื่อสถานการณ์ในอนาคตไม่เป็นไปดังที่คาดหมาย การตัดสินใจแบบนี้จะสับสนและไม่เหมาะสมที่จะใช้ต่อไป ในทางกลับกัน ระบบการผลิตแบบออนไลน์เป็นระบบการผลิตที่มีการตัดสินใจในระดับการจัดตารางการผลิตเมื่อมีความต้องการ แม้วิธีนี้จะสามารถแก้ไขร่องรอยของระบบการผลิตแบบออฟไลน์ แต่ต้องใช้ข้อมูลมากและมีการนำข้อมูลไปผ่านกระบวนการที่ซับซ้อน

ระบบการผลิตแบบเวลาจริงเป็นทางเลือกหนึ่งในการตัดสินใจในระดับการควบคุมการดำเนินงาน กล่าวคือทั้งระบบการผลิตแบบออฟไลน์และออนไลน์สามารถมีการตัดสินใจแบบเวลาจริงได้ ซึ่งการมีการตัดสินใจแบบเวลาจริงจะสามารถทำให้การตัดสินใจที่กระทำไปแล้วสามารถปรับตัวเองให้เหมาะสมต่อสถานการณ์ปัจจุบันของระบบ เช่นสมมติระบบมีการจัดตารางการผลิตแบบเวลาที่ใช้ในกระบวนการการสั้นที่สุด (Shortest processing time, SPT) หากเครื่อง A ร่างอยู่ เครื่อง B เป็นเครื่องที่จะต้องมีการตัดสินใจเลือกชิ้นงานเข้าทำการผลิต ถ้าเครื่องจักร B ยังคงเลือกงานที่มีเวลาที่ใช้ในกระบวนการน้อยอยู่ที่สุด โดยไม่เปลี่ยนไปเลือกงานที่มีชั้นตอนที่ต้องทำอันดับต่อไปที่เครื่องเครื่องจักร A เรียกว่าการตัดสินใจนั้นไม่ได้เป็นแบบเวลาจริง

ทั้งระบบแบบออนไลน์และออฟไลน์สามารถติดตั้งการตัดสินใจแบบเวลาจริงได้ หากระบบออฟไลน์ที่มีการตัดสินใจแบบเวลาจริงก็จะกล้ายเป็นระบบที่มีทั้งการจัดการตารางการผลิต (Scheduling) และ การปรับตารางการผลิต (Rescheduling) แต่จะเห็นว่าโดยปกติการจัดตาราง

การผลิตก็ไม่ใช่เรื่องที่กระทำได้ง่าย และหากต้องมีการปรับการตัดสินใจปอย ๆ ก็จะยากต่อการปฏิบัติ

สำหรับระบบออนไลน์ที่มีการตัดสินใจแบบเวลาจริง นอกเหนือจากการจัดตารางการผลิตที่ต้องทำเป็นประจำภายใต้สภาวะการปฏิบัติงานตามปกติแล้ว ต้องเพิ่มการตัดสินใจแบบเวลาจริงซึ่งทำให้ระบบสามารถตัดสินใจว่าเมื่อเกิดการเปลี่ยนแปลงในระบบ ระบบต้องตอบสนองต่อการเปลี่ยนแปลงนั้น เมื่อใด และทำอย่างไร ฯลฯ แม้ว่าการตัดสินใจแบบเวลาจริงในระบบออนไลน์จะทำได้ง่ายกว่าในระบบอฟฟ์ไลน์ แต่อย่างไรก็ตามระบบนี้ก็ยังมีข้อเสียตรงที่ขาดุมุมของทั้งระบบ (Global view) ซึ่งทำให้ไม่สามารถได้รับการตัดสินใจที่ดีที่สุด

ก.8 การแบ่งแยกประเภทนปุญาในระดับการจัดตารางการผลิต

ได้มีการคิดค้นแผนผังการแบ่งปุญหาทางด้านการจัดตารางการผลิตและแบ่งได้ 5 เรื่องดังนี้

ก.8.1 แหล่งที่มาของความต้องการ (Requirement generation) ระบบการผลิตอาจแบ่งเป็น

- **ระบบปิด (Close shop)** ระบบจะตอบสนองความต้องการของลูกค้าโดยใช้ระบบผลิตแล้วเก็บเป็นสินค้าคงคลัง การตัดสินใจในการผลิตจะต้องคำนึงถึงเรื่องลำดับการผลิต บริมาณที่สั่งผลิตในแต่ละครั้งโดยต้องคำนึงถึงนโยบายเรื่องสินค้าคงคลัง
- **ระบบเปิด (Open shop)** คำสั่งผลิตจะมีขึ้นเมื่อเกิดความต้องการของลูกค้า ทำให้ไม่มีการเก็บสินค้าคงคลังเอาไว้ การตัดสินใจเกี่ยวกับการผลิตประเภทนี้จะมีเพียงการตัดสินใจเกี่ยวกับการผลิตสินค้าตามลำดับ (Sequencing)

ก.8.2 ความซับซ้อนของกระบวนการผลิต (Processing complexity) เกี่ยวกับการตัดสินใจเรื่องจำนวนวันรับตอนการผลิตในแต่ละการผลิต ซึ่งอาจแบ่งออกเป็น

- ลักษณะเดียว เครื่องจักร 1 เครื่อง (Single stage, single machine)
- ลักษณะเดียว เครื่องจักรนานาเครื่อง (Single stage, parallel machine)
- หลายลักษณะ การผลิตในลักษณะรับตอน (Multistage, flow shop)
- หลายลักษณะ การผลิตแบบเป็นงาน (Multistage, job shop)

ก.8.3 เกณฑ์ในการวางแผนตารางการผลิต (Scheduling criteria)

- ต้นทุนที่เกิดตามการวางแผนตารางการผลิต (Schedule cost) เช่นค่าตั้งเครื่องจักร (Setup costs) ค่าเก็บรักษาสินค้าคงคลัง (Inventory holding cost) ฯลฯ มักใช้กับระบบปิด

- ความสามารถของระบบ (Schedule performance) เช่น เวลาเฉลี่ยที่งานอยู่ในระบบ (Mean flow time) เวลาเฉลี่ยที่งานล่าช้า (Mean tardiness) มักใช้กับระบบเปิด

ก.8.4 ธรรมชาติของตัวแปรระบบ (Nature of the requirement specification) เป็นปัญหาที่เกี่ยวกับตัวแปรต่าง ๆ ซึ่งเป็นองค์ประกอบในระบบเกิดขึ้นได้อย่างไร (ตัวแปรต่าง ๆ เช่น เวลาที่ใช้ในการผลิตในแต่ละขั้นตอน (Processing time) เวลาที่ใช้ในการตั้งเครื่อง (Set up time) ฯลฯ) โดยแบ่งเป็น

- ทราบอย่างแน่นอน (Deterministic)
- ขึ้นกับความน่าจะเป็น (Stochastic)

ก.8.5 สิ่งแวดล้อมในการผลิต (Scheduling environment)

- คงที่เมื่อเทียบกับเวลา (static) เมื่อความต้องการของศินค้าไม่เปลี่ยนในช่วงเวลาที่กำหนด สามารถแก้ปัญหาในการจัดตารางผลิตได้โดยการรวมงานที่จะจัด ตารางการผลิตที่ตอนต้นของช่วงเวลาที่จะทำตารางการผลิต
- เปลี่ยนแปลงเมื่อเทียบกับเวลา (Dynamic) เมื่อความต้องการอาจเกิดขึ้นอีกในอนาคต

สถาบันวิทยบริการ
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

ภาคผนวก ฯ

ทฤษฎีที่เกี่ยวกับปัญหาแบบ NP-Hard และ NP-Complete

ในการแก้ปัญหาเรื่องการจัดตารางการผลิตสามารถแก้ได้ 3 วิธีใหญ่คือ

1. Constructive algorithm จะได้คำตอบที่เหมาะสมที่สุด (Optimum) ใน การแก้ปัญหาใช้ข้อมูลที่มีอยู่ แล้วแก้ปัญหาตามกฎที่ตั้งเอาไว้ตามลำดับ แต่ปัญหาที่สามารถแก้ด้วยวิธีนี้มักจะเป็นปัญหาที่มีเครื่องจักรเดียว โดยที่มีจำนวนงานจำกัดและสำหรับปัญหาที่มีเครื่องจักรตั้งแต่ 1 เครื่องขึ้นไป จะแก้ปัญหาได้ โดยวิธีนี้น้อย ในขนาดของปัญหาที่เท่ากันวิธีนี้จะง่ายที่สุด ตัวอย่างของวิธีนี้ได้แก่ ขั้นตอนของ จอห์นสัน (Johnson's procedure) ซึ่งใช้กับ Flow shop ที่มี 2 งานและมีเครื่องจักร 2 เครื่อง เป็นต้น
2. Implicit enumeration การแก้ปัญหาแบบนี้เป็นการตัดเอาทางเลือกที่เป็นไปไม่ได้ออกจาก การพิจารณา ตัวอย่างของการแก้ปัญหาโดยวิธีนี้ได้แก่ การโปรแกรมเชิงนามิก (Dynamic programming) และ วิธีกิ่งและกัน (Branch and bound method)
3. Complete enumeration คือการแก้ปัญหาโดยหาทางที่ดีที่สุดจากจำนวนทางที่เป็นไปได้ทั้งหมด ดังนั้น วิธีนี้ต้องใช้การคำนวณมาก ซึ่งวิธีนี้จะใช้เมื่อ 2 วิธีแรกไม่สามารถใช้ได้

ในการแก้ปัญหาโดยใช้วิธีการแก้ปัญหาที่ต่างกัน จะใช้ฟังก์ชันความซับซ้อนของเวลา (Time complexity) เป็นตัวบ่งบอกถึงความแตกต่างของวิธีการแก้ปัญหานั้น

$f(v) =$ ฟังก์ชันความซับซ้อนของเวลา เป็นจำนวนขั้นตอนการดำเนินงานที่มากที่สุดที่ต้องใช้ในการแก้ปัญหารูป v เพื่อนลิกเฉียงการกำหนดค่าของฟังก์ชันความซับซ้อนของเวลาอย่างสมบูรณ์ เรายาจะใช้ $O(\cdot)$ เพื่อบอกพฤติกรรมของขั้นตอนที่ต้องใช้ในการแก้ปัญหานี้ขานาดของปัญหาเพิ่มขึ้น

$f(v)$ เป็น $O(g(v))$ ถ้าว่า $f(v)$ มีขอบเขตเดียวกันกับ $g(v)$ ถ้าสัดส่วนของ $f(v)/g(v)$ คงที่แม้ v ค่า v จะเปลี่ยนไป ยกตัวอย่าง เช่น พอลินีเมียล ($a_n v^n + a_{n-1} v^{n-1} + \dots + a_0$) คือ $O(v^n)$ นอกจากนี้ หาก $f(v)$ ของวิธีการแก้ปัญหาได้เป็น $O(p(v))$ ($p(v)$ เป็นฟังก์ชันพอลินีเมียล) เราจะบอกได้ว่าวิธีการแก้ปัญหานั้นมีฟังก์ชันความซับซ้อนของเวลาเป็นแบบพอลินีเมียล (Polynomial time complexity) นอกจากนี้วิธีการแก้ปัญหายังอาจมี $f(v)$ เป็นฟังก์ชันความซับซ้อนของเวลาแบบ экспอนีเพนเชียล (Exponential time complexity) ได้อีกด้วย

เมื่อขนาดของปัญหาใหญ่ขึ้น เวลาที่ต้องการในการหาคำตอบที่เหมาะสมของปัญหาประเภทที่มีฟังก์ชันความซับซ้อนของเวลาเป็นแบบโพลินิเมียล จะเพิ่มขึ้นน้อยกว่ามากเมื่อเทียบกับปัญหาประเภทที่มีฟังก์ชันความซับซ้อนของเวลาแบบเอ็กซ์โพเนนเชียล นอกจากนี้เมื่อความเร็วในการแก้ปัญหาของคอมพิวเตอร์เพิ่มขึ้น คอมพิวเตอร์จะสามารถจัดการกับปัญหาแบบที่มีฟังก์ชันความซับซ้อนของเวลาแบบโพลินิเมียลได้เร็วขึ้นเป็นทวีคูณ แต่ในปัญหาแบบที่มีฟังก์ชันความซับซ้อนของเวลาแบบเอ็กซ์โพเนนเชียลแล้วความเร็วในการแก้ปัญหาของคอมพิวเตอร์จะเพิ่มขึ้น แต่ก็จะแก้ปัญหาประเภทหนึ่งได้เร็วขึ้นเล็กน้อย ดังนั้นความก้าวหน้าทางเทคโนโลยีคอมพิวเตอร์จึงเป็นประโยชน์เฉพาะปัญหาประเภทที่มีฟังก์ชันความซับซ้อนของเวลาเป็นแบบโพลินิเมียล

ในที่นี้ขอแบ่งปัญหาเป็น

- 1.ปัญหาที่มีฟังก์ชันความซับซ้อนของเวลาเป็นแบบโพลินิเมียลหรือปัญหาประเภท P-Class
- 2.ปัญหาที่มีฟังก์ชันความซับซ้อนของเวลาเป็นแบบโพลินิเมียล (Exponential time complexity หรือ Factorial time complexity) หรือปัญหาประเภท NP-Class

สมมติว่ามีปัญหา P1 ซึ่งสามารถลดลงไปเป็นปัญหา P2 ด้วยเวลาแบบโพลินิเมียล ดังนั้น จะกล่าวได้ว่า P1 สามารถลดลงไปเป็นปัญหา P2 นั่นคือหากมีปัญหา P1 ซึ่งมีขนาดของปัญหา เป็น v สามารถสร้างปัญหา P2 ซึ่งด้วยจำนวนขั้นตอนไม่เกิน $p(v)$ ขั้นตอน เมื่อ $p(v)$ เป็นโพลินิเมียล

ถ้าหากปัญหา P2 ซึ่งลดลงแล้วจัดเป็นปัญหาประเภท P-Class ดังนั้นปัญหา P1 ก็ต้อง เป็น P-Class ด้วย ในทำนองเดียวกันหากปัญหา P2 ซึ่งลดลงแล้วยังจัดเป็นปัญหาประเภท NP-Class ดังนั้นปัญหา P1 ก็ต้องเป็น NP-Class ด้วย ซึ่งแสดงให้เป็นว่าอย่างน้อยปัญหา P2 ต้องแก้ ยากพอๆ กับปัญหา P1 หาก P2 เป็นปัญหาแบบ NP-Class จะเรียกปัญหา P2 ว่าเป็น NP-Complete ซึ่งเป็นปัญหาที่ลดลงแบบโพลินิเมียลมาจากการปัญหาประเภท NP-Class (P1) และ ปัญหา P1 จะเรียกว่าเป็น NP-Hard

ตัวอย่างปัญหา P1 จะเป็นปัญหาที่ต้องการคำตอบที่เหมาะสมที่สุด (Optimization problem) ปัญหา P2 เป็นปัญหาที่ลดลงมาจากการปัญหาที่ต้องการคำตอบที่เหมาะสมที่สุดได้แก่ ปัญหาประเภทที่ต้องการคำตอบเป็น ใช่ หรือ ไม่ใช่ นั่นคือปัญหาประเภท Recognition Problem แม้ว่าปัญหาแบบ Recognition จะลดลงมาจากการปัญหาแบบต้องการคำตอบที่เหมาะสมที่สุด แต่ การแก้ปัญหานี้มีความยากเท่ากัน

ภาคผนวก C

การหาพังค์ชั้นการแปลงคุณลักษณะไปเป็นคะแนนคุณลักษณะ

ในภาคผนวกนี้จะแสดงข้อมูลการเปลี่ยนคุณลักษณะ W Pr P และ S ให้เป็นคะแนนคุณลักษณะซึ่งประกอบไปด้วยแผนภูมิที่แสดงความถี่ในช่วงของคุณลักษณะต่างๆ และเส้นกราฟความถี่สัมพัทธ์ตลอดจนพังค์ชั้นการเปลี่ยนคุณลักษณะให้เป็นคะแนนคุณลักษณะตามที่ได้อธิบายไว้ในบทที่ 3

โดยในภาคผนวกนี้จะแบ่งออกเป็น 2 ส่วนคือ ข้อมูลส่วนที่ใช้กับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP และส่วนที่ใช้กับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ ซึ่งในแต่ละส่วนจะถูกแบ่งปอดออกเป็นแต่ละคุณลักษณะที่สภาวะต่างๆ ยกเว้นคุณลักษณะ P ซึ่งมีแผนภูมิแสดงความถี่ของข้อมูลในช่วงของคุณลักษณะต่างๆ และเส้นกราฟความถี่สัมพัทธ์ตลอดจนพังค์ชั้นการเปลี่ยนคุณลักษณะให้เป็นคะแนนคุณลักษณะเพียง 1 ชุดไม่ว่าจะประยุกต์ใช้กับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบใดหรือที่สภาวะใด เนื่องจากขั้นงานแต่ละขั้นได้ถูกกำหนดเวลาที่ใช้ในแต่ละขั้นตอนการทำางานก่อนที่จะเข้ามาในระบบโดยให้เวลาอีกหนึ่งวันนี้มีการกระจายแบบเอกซ์โพเนนเชียลตัวแปรค่าเฉลี่ยเท่ากับ 10 คุณลักษณะ P ของเครื่องจักรจะแตกต่างจากเวลาที่ก่อสร้างนี้อยู่ในช่วง 0-15 % เท่านั้น คุณลักษณะ P จึงประมาณได้ว่าไม่ขึ้นกับเวลาและสภาวะต่างๆ ของระบบ

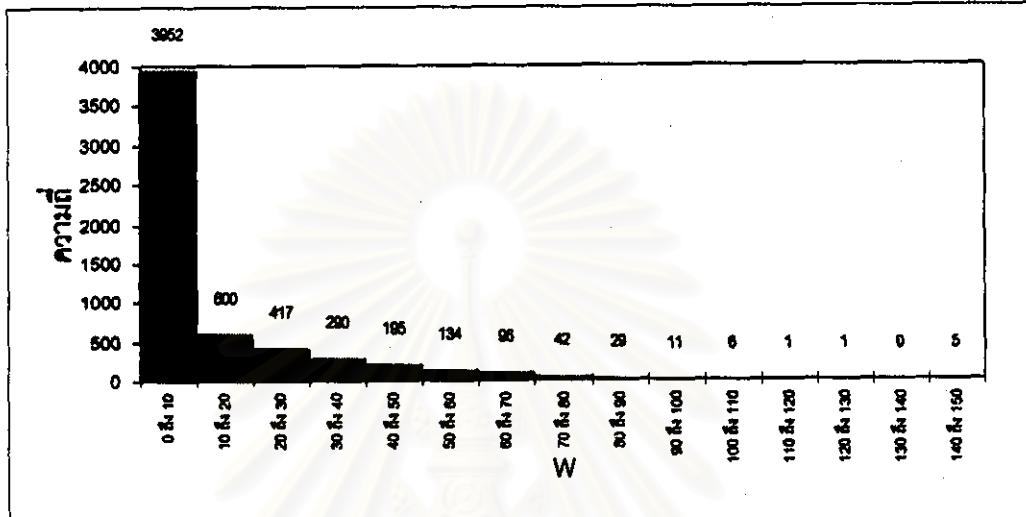
สำหรับคุณลักษณะ Pr ที่ใช้กับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP จะพบว่าความถี่ของคุณลักษณะ Pr ในช่วงน้อยที่สุดจะมากที่สุด เมื่อจากเครื่องจักรที่เสียเมื่อคุณลักษณะ Pr เท่ากับ 0 และกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP ไม่มีการตัดเครื่องจักรเสียออกไปแต่จะเห็นว่าสำหรับคุณลักษณะ Pr ในช่วงอื่นๆ ค่อนข้างมีความสม่ำเสมอเท่ากัน เหมือนดังในกรณีข้อมูลของ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ และคุณลักษณะ Pr ก็มีค่าอยู่ในช่วง 0 ถึง 1 เท่านั้น ตั้งนั้นจึงให้การแปลงคุณลักษณะ Pr ไปเป็นคะแนน Pr เท่ากับ $100 \cdot Pr$ ที่สภาวะใดไม่ว่าจะสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงาน FuzzyAHP หรือ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

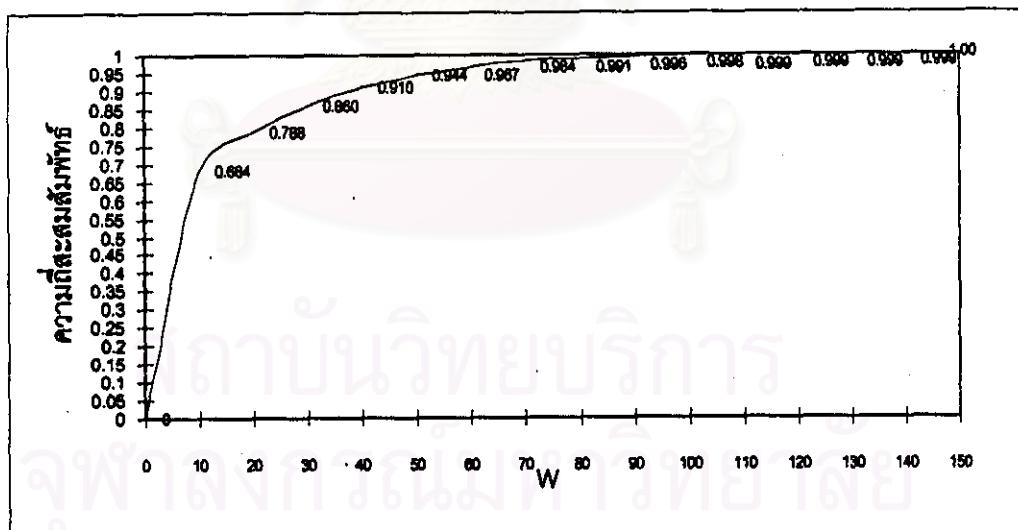
ค.1 ข้อมูลการเปลี่ยนคุณลักษณะเป็นคะแนนคุณลักษณะที่ใช้กับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

ค.1.1 สมการความซับซ้อนของระบบตัวแปรและในลดงานในระบบน้อย

● **คุณลักษณะ W**



รูปที่ ค.1 ความถี่ของคุณลักษณะ W ที่สมการความซับซ้อนในระบบตัวแปรและในลดงานในระบบน้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

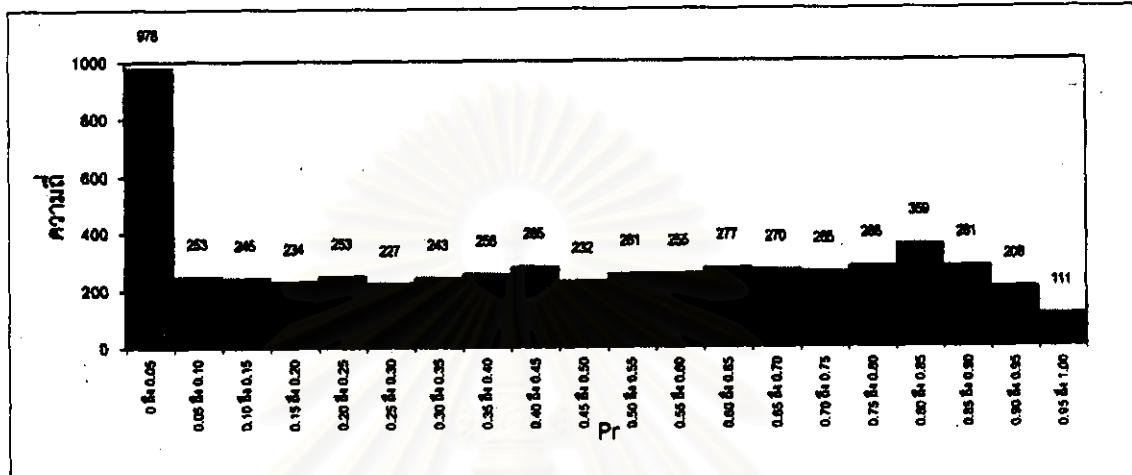


รูปที่ ค.2 กราฟความถี่สัมพัทธ์ของคุณลักษณะ W ที่สมการความซับซ้อนในระบบตัวแปรและในลดงานในระบบน้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

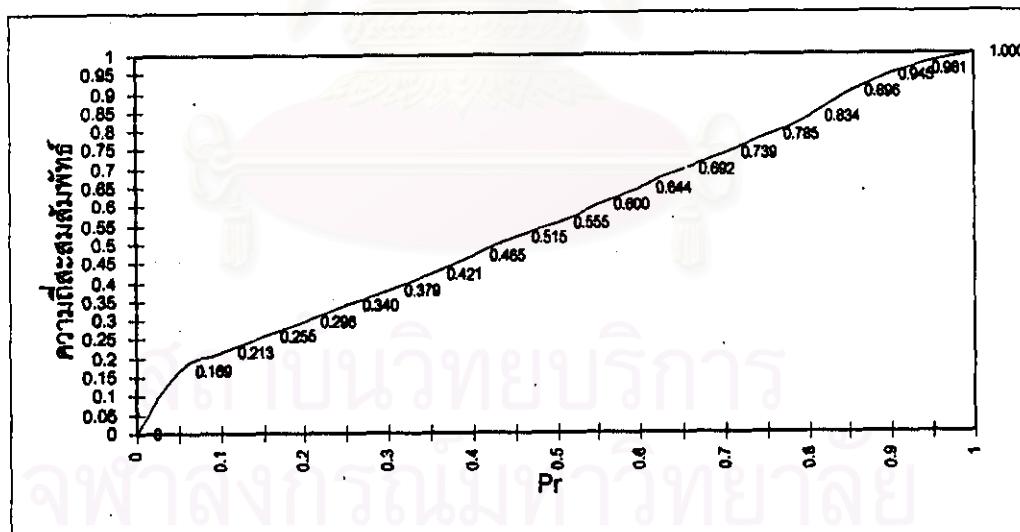
จากรูปที่ ค.1 และ ค.2 สามารถประมาณได้ว่า 95% ของช้อมูลอยู่ในช่วง [0,54] ดังนั้น พึงซึ่งคะแนนคุณลักษณะ W ที่สมการความซับซ้อนในระบบตัวแปรและในลดงานในระบบน้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP คือ

$$Sc(W) = \begin{cases} 0, & \text{เมื่อ } W \geq 54 \\ (-1.851852 \cdot W) + 100, & \text{เมื่อ } 0 < W < 54 \\ 100, & \text{เมื่อ } W = 0 \end{cases} \quad \text{ค.1)$$

● คุณลักษณะ Pr



รูปที่ ค.3 ความถี่ของคุณลักษณะ Pr ที่สภาวะความชื้อช้อนในระบบตัวและให้ผลงานในระบบน้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

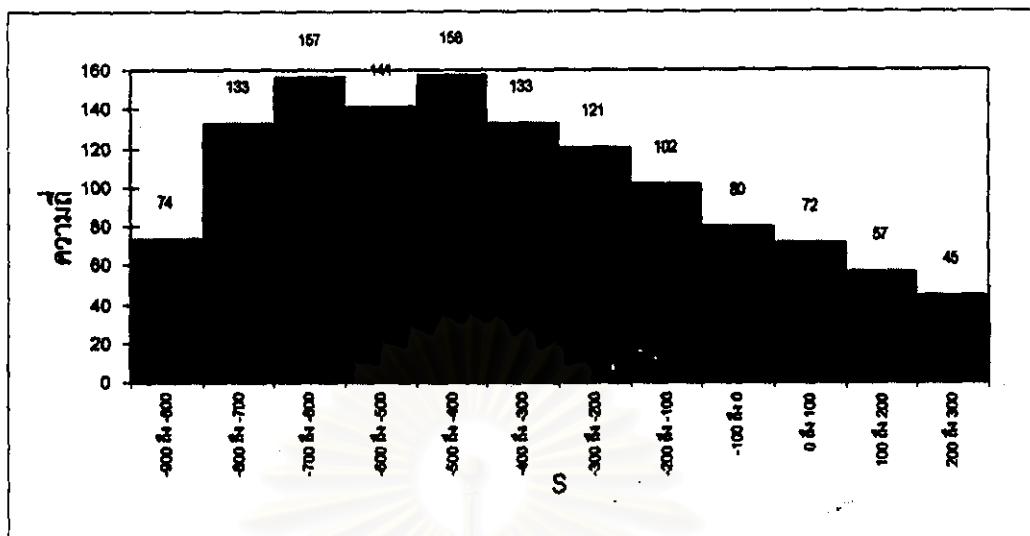


รูปที่ ค.4 กราฟความถี่สัมพัทธ์ของคุณลักษณะ Pr ที่สภาวะความชื้อช้อนในระบบตัวและให้ผลงานในระบบน้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

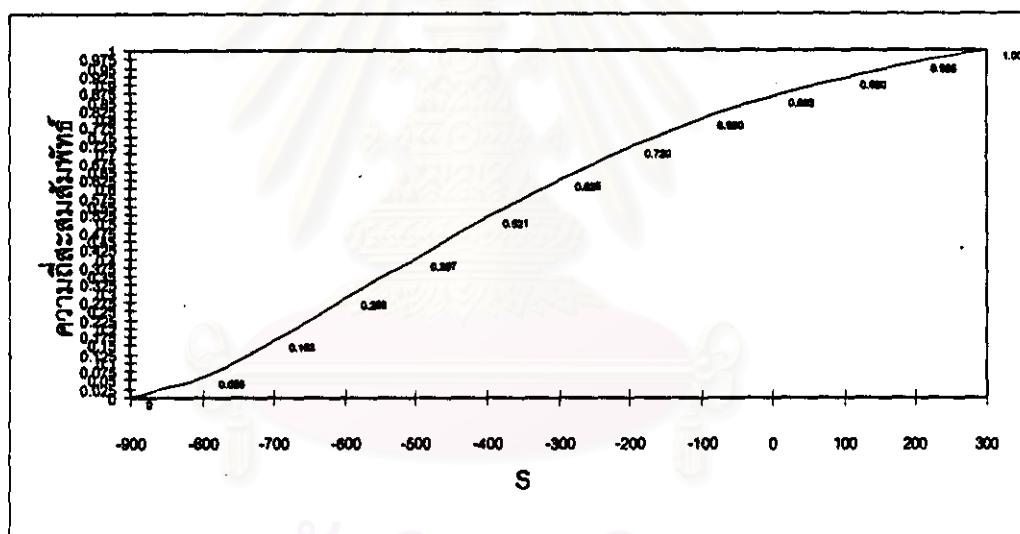
พังก์ชันคะแนนคุณลักษณะ Pr ที่สภาวะความชื้อช้อนในระบบตัวและให้ผลงานในระบบน้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP คือ

$$Sc(Pr) = 100 \cdot Pr \quad \text{ค.2)}$$

● คุณลักษณะ S



รูปที่ ค.5 ความถี่ของคุณลักษณะ S ที่สภาวะความชื้นชื่อนในระบบต่ำและในผลงานในระบบมีอย่างรับภูภารเจตเดินของงานแบบ FuzzyAHP



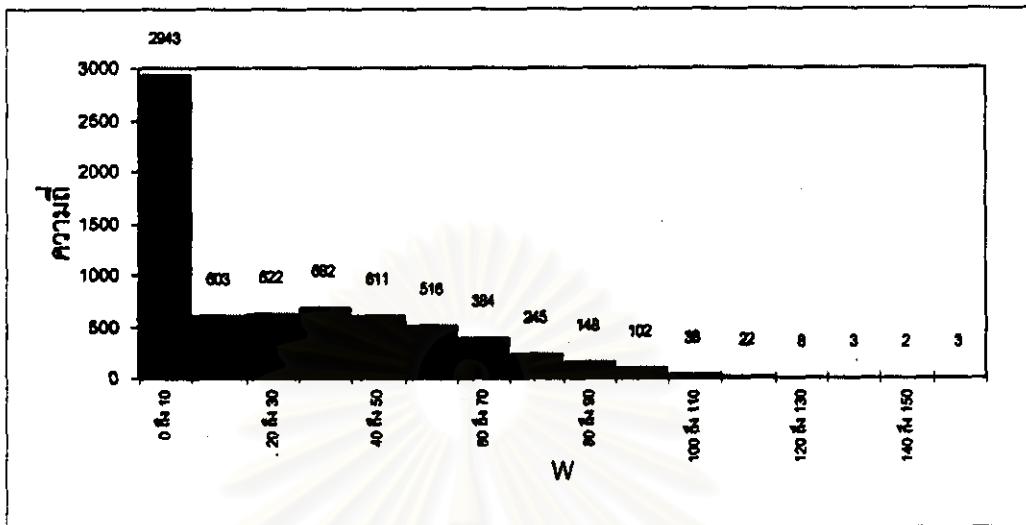
รูปที่ ค.6 กราฟความถี่สัมพันธ์ของคุณลักษณะ S ที่สภาวะความชื้นชื่อนในระบบต่ำและในผลงานในระบบมีอย่างรับภูภารเจตเดินของงานแบบ FuzzyAHP

จากรูปที่ ค.5 และ ค.6 สามารถประมาณได้ว่า 95% ของชื่อนุลจูในช่วง [-350,200] ตั้งนั้นพังก์ชันคุณลักษณะ S ที่สภาวะความชื้นชื่อนในระบบต่ำและในผลงานในระบบมีอย่างรับภูภารเจตเดินของงานแบบ FuzzyAHP คือ

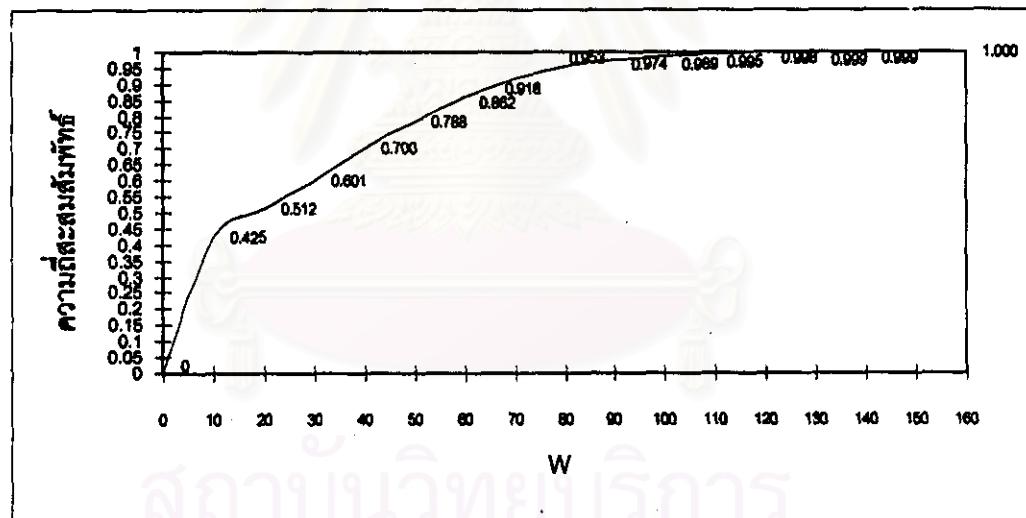
$$Sc(S) = \begin{cases} 100, & \text{เมื่อ } S \geq 200 \\ (0.18182 \cdot S) + 63.63636, & \text{เมื่อ } -350 < S < 200 \\ 0 & \text{เมื่อ } S \leq -350 \end{cases} \quad (3)$$

๓.1.2 สภาวะความซับซ้อนในระบบตัวและໂ Holden ในระบบมาก

- คุณลักษณะ W



รูปที่ ๓.๗ ความถี่ของคุณลักษณะ W ที่สภาวะความซับซ้อนในระบบตัวและ Holden ในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

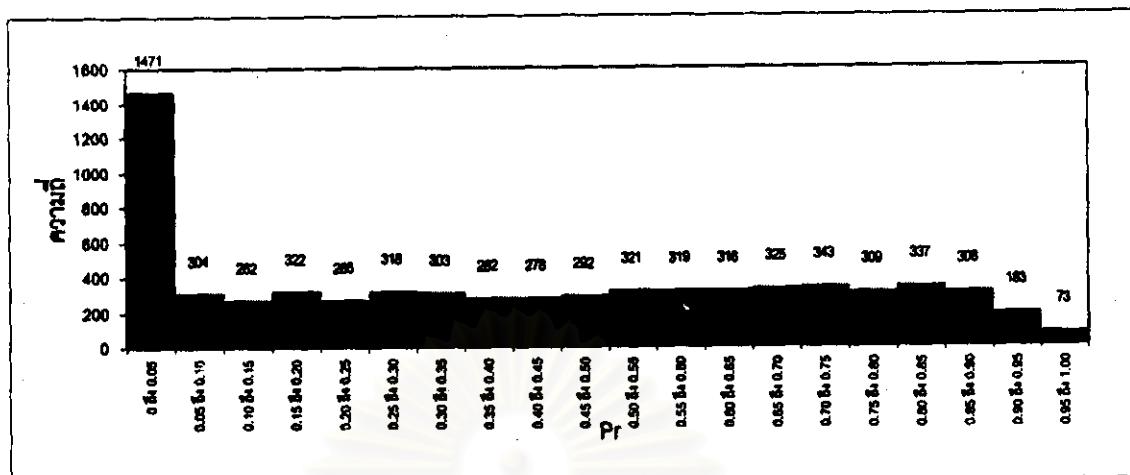


รูปที่ ๓.๘ กราฟความถี่สัมพัทธ์ของคุณลักษณะ W ที่สภาวะความซับซ้อนในระบบตัวและ Holden ในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

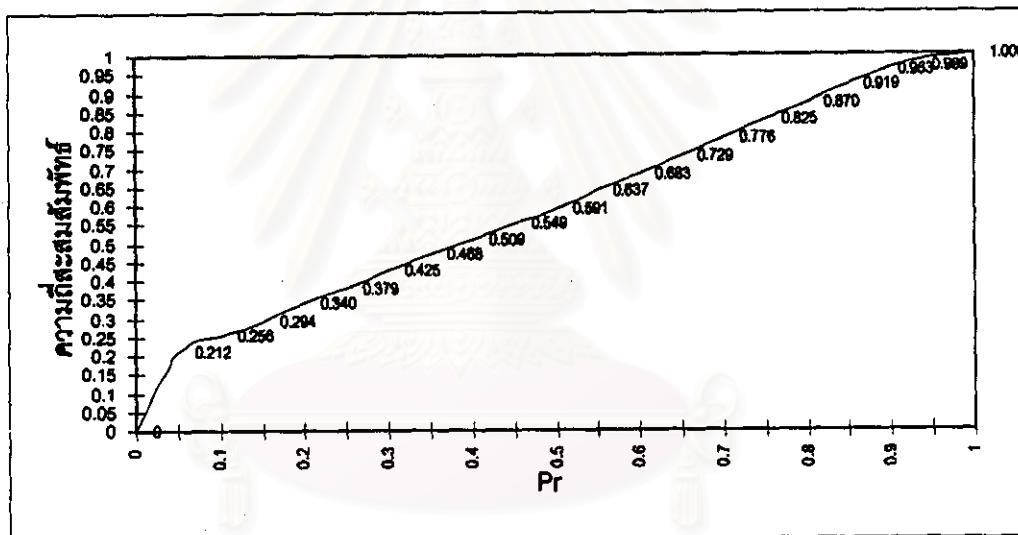
จากรูปที่ ๓.๗ และ ๓.๘ สามารถประมาณได้ว่า 95% ของช่วงมูลฐานในช่วง [0,80] ดังนั้น พงก์ชั่นคงแคนคุณลักษณะ W ที่สภาวะความซับซ้อนในระบบตัวและ Holden ในระบบมาก สำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP คือ

$$Sc(W) = \begin{cases} 0, & \text{เมื่อ } W \geq 80 \\ (-1.25 \cdot W) + 100, & \text{เมื่อ } 0 < W < 80 \\ 100, & \text{เมื่อ } W = 0 \end{cases} \quad (3.4)$$

● คุณลักษณะ Pr



รูปที่ ค.9 ความถี่ของคุณลักษณะ Pr ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบต่ำและในลดงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

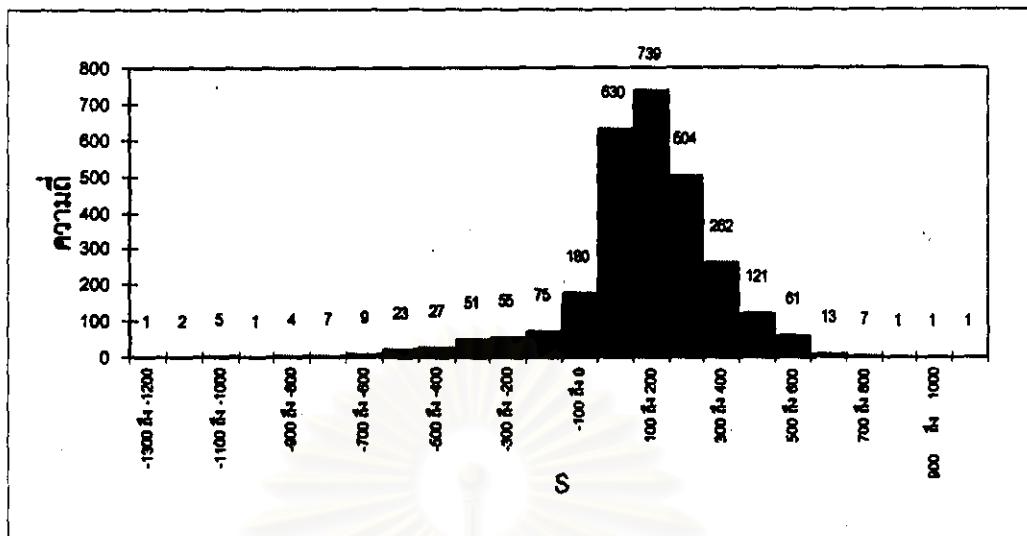


รูปที่ ค.10 กราฟความตื่นเต้นและความสัมพันธ์ของคุณลักษณะ Pr ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบต่ำและในลดงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

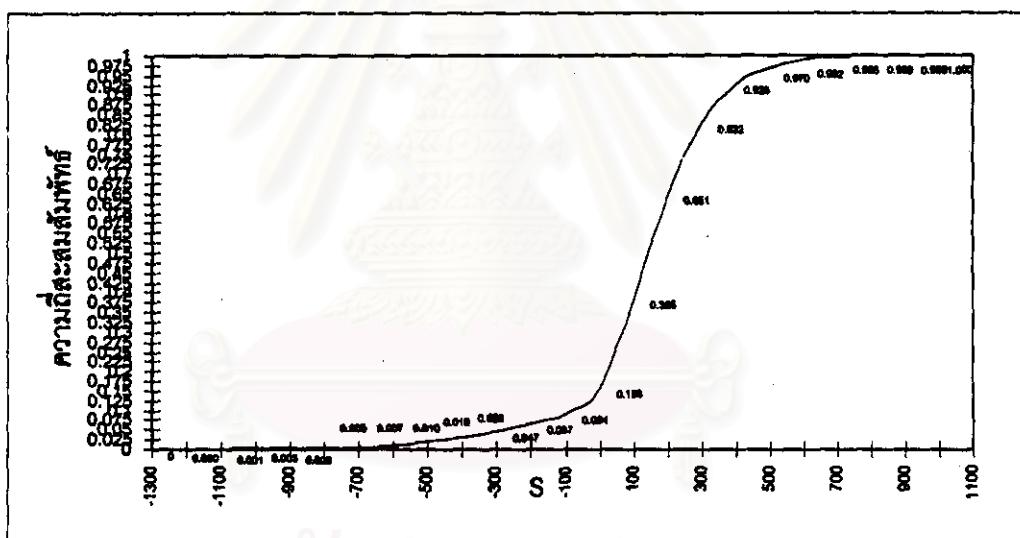
พิจารณาคุณลักษณะ Pr ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบต่ำและในลดงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP คือ

$$Sc(Pr) = 100 \cdot Pr \quad (A.5)$$

● คุณลักษณะ S



รูปที่ C.11 ความถี่ของคุณลักษณะ S ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบต่ำและให้ผลงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP



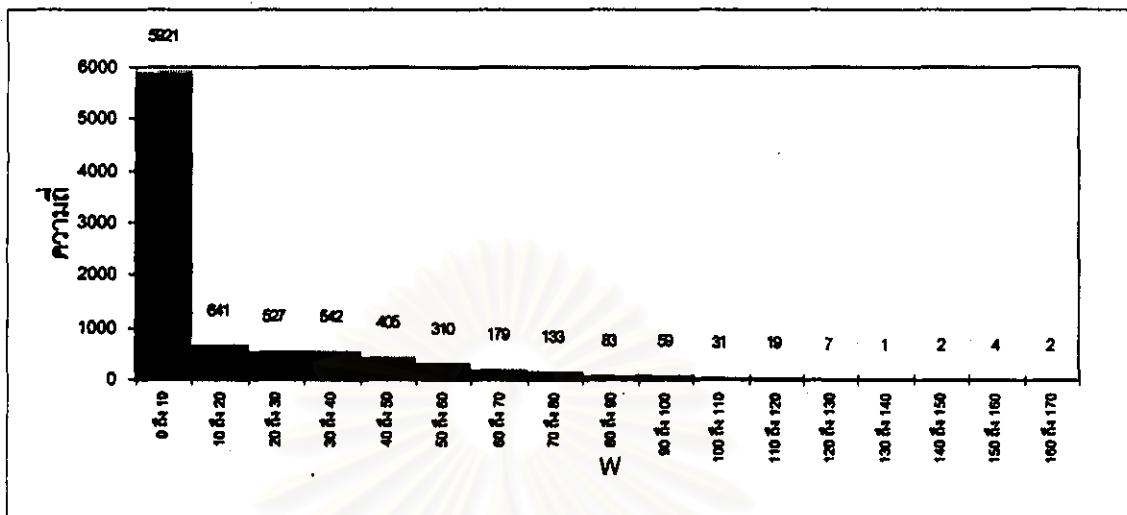
รูปที่ C.12 กราฟความถี่สัมพัทธิ์ของคุณลักษณะ S ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบต่ำและให้ผลงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

จากรูปที่ C.11 และ C.12 สามารถประมาณได้ว่า 95% ของช่วงมูลฐาน [-400,500] ตั้งนั้นฟังก์ชันคะแนนคุณลักษณะ S ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบต่ำและให้ผลงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP คือ

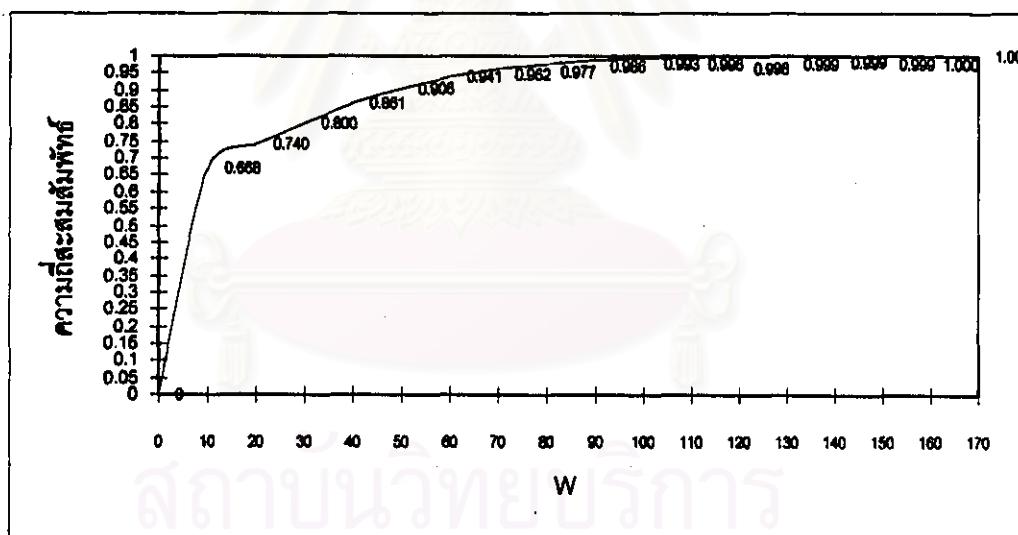
$$Sc(S) = \begin{cases} 100, & \text{เมื่อ } S \geq 500 \\ (0.11111 \cdot S) + 44.44444, & \text{เมื่อ } -400 < S < 500 \\ 0 & \text{เมื่อ } S \leq -400 \end{cases} \quad (C.6)$$

ค.1.3 สรุปภาวะความชี้บัวข้อนของระบบสูงและໂ Holden ในระบบນ้อຍ

- คุณลักษณะ W



รูปที่ ค.13 ความถี่ของคุณลักษณะ W ที่สรุปภาวะความชี้บัวข้อนในระบบสูงและໂ Holden ในระบบນ้อຍสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

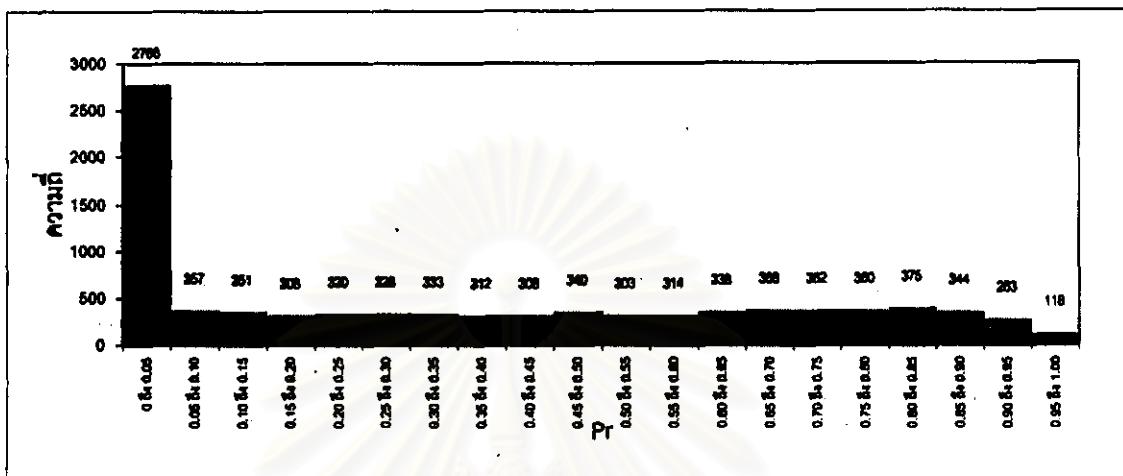


รูปที่ ค.14 กราฟความถี่สัมพัทธิ์ของคุณลักษณะ W ที่สรุปภาวะความชี้บัวข้อนในระบบสูงและໂ Holden ในระบบນ้อຍสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

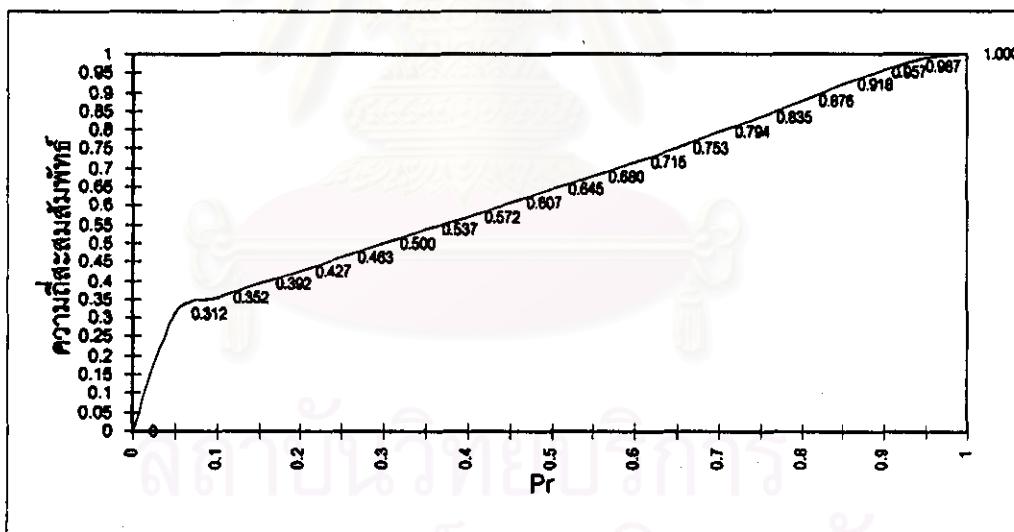
จากรูปที่ ค.13 และ ค.14 สามารถประมาณได้ว่า 95% ของชี้บัวข้อนอยู่ในช่วง [0,60] ดังนั้น พึงรีบันด์แบบคุณลักษณะ W ที่สรุปภาวะความชี้บัวข้อนในระบบสูงและໂ Holden ในระบบນ้อຍ สำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP คือ

$$Sc(W) = \begin{cases} 0, & \text{เมื่อ } W \geq 60 \\ (-1.66667^*W) + 100, & \text{เมื่อ } 0 < W < 60 \\ 100 & \text{เมื่อ } W = 0 \end{cases} \quad \text{ค.7)$$

● คุณลักษณะ Pr



รูปที่ ค.15 ความถี่ของคุณลักษณะ Pr ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบสูงและในลดงานในระบบเนื้ยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินทางแบบ FuzzyAHP



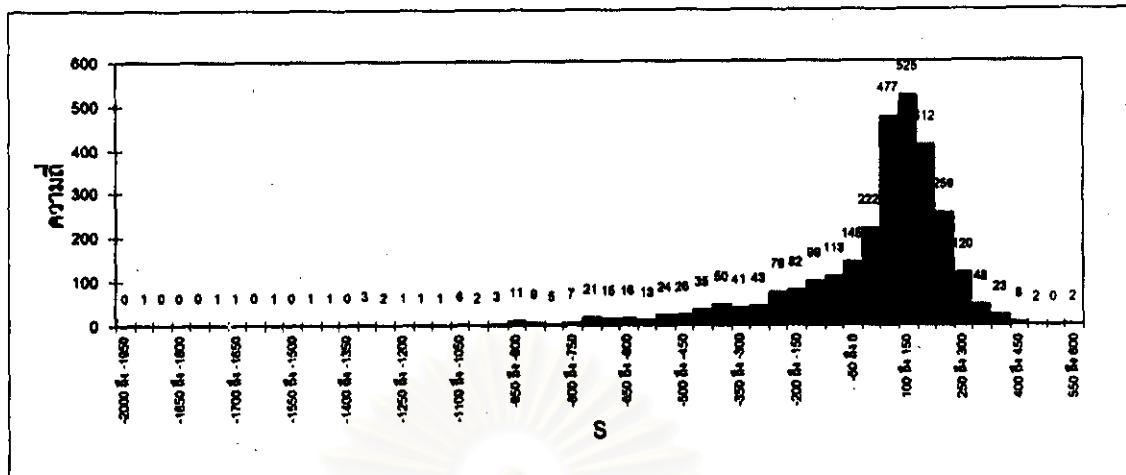
รูปที่ ค.16 กราฟความถี่สัมพัทธ์ของคุณลักษณะ Pr ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบสูงและในลดงานในระบบเนื้ยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินทางแบบ FuzzyAHP

ฟังก์ชันคะแนนคุณลักษณะ Pr ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบสูงและในลดงานในระบบ
เนื้ยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินทางแบบ FuzzyAHP คือ

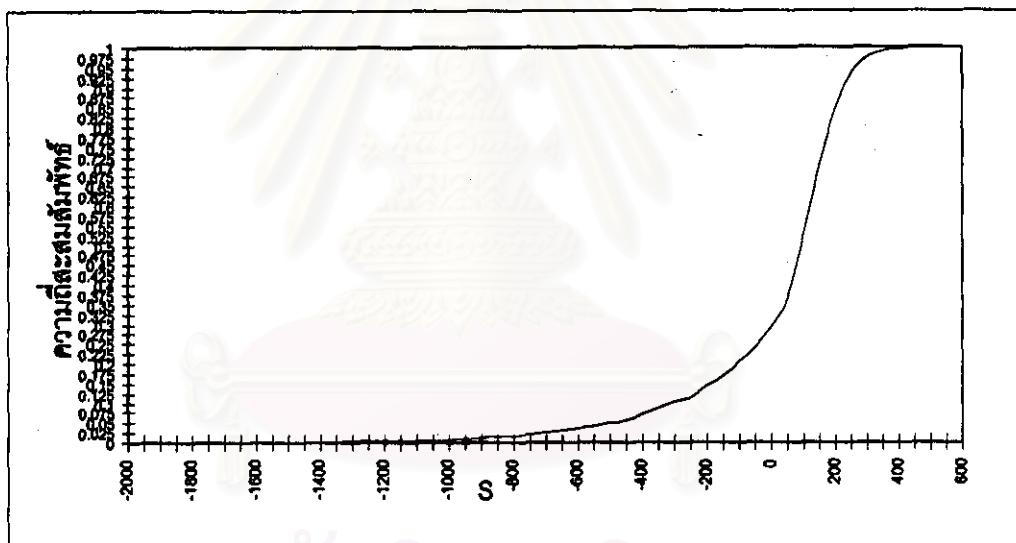
$$Sc(Pr) = 100*Pr$$

ค.8)

● คุณลักษณะ S



รูปที่ ค.17 ความถี่ของคุณลักษณะ S ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบสูงและในลดงานในระบบต้องสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP



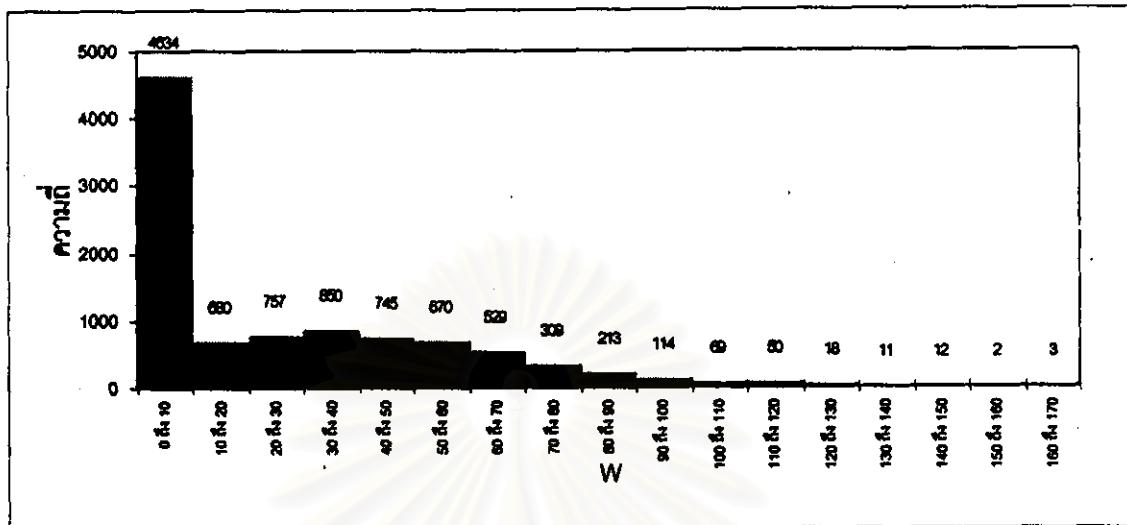
รูปที่ ค.18 กราฟความถี่สมพาร์ชองคุณลักษณะ S ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบสูงและในลดงานในระบบต้องสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

จากรูปที่ ค.17 และ ค.18 สามารถประมาณได้ว่า 95% ของช่วงมูลค่ายืนช่วง [-700,300] ดังนั้นพังก์ชันคุณลักษณะ S ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบต่างและในลดงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP คือ

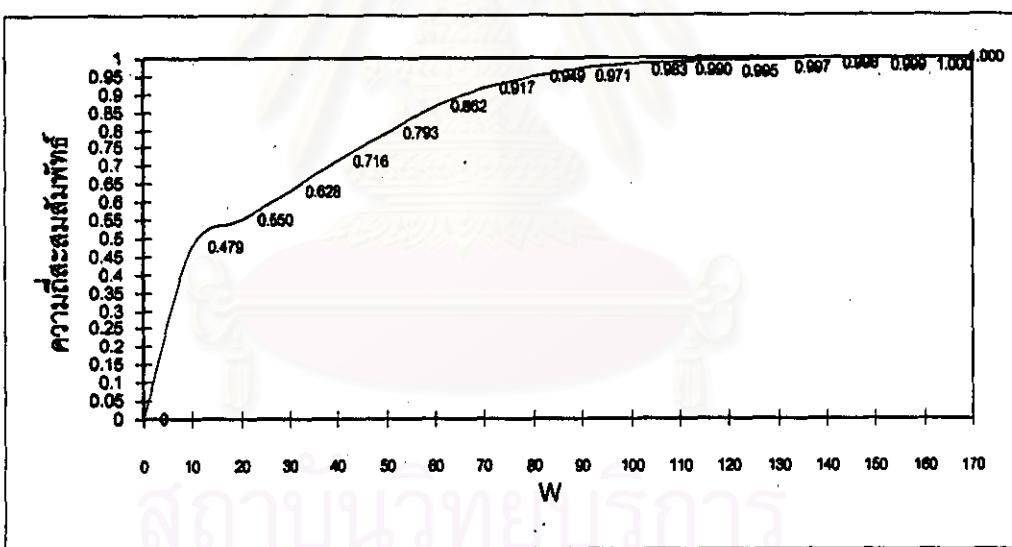
$$Sc(S) = \begin{cases} 100, & \text{เมื่อ } S \geq 300 \\ (0.1 \cdot S) + 70, & \text{เมื่อ } -700 < S < 300 \\ 0 & \text{เมื่อ } S \leq -700 \end{cases} \quad \text{ค.9)$$

ค.1.4 ສภาวะความชับช้อนในระบบสูงและໂ Holden ในระบบมาก

- คุณลักษณะ W



รูปที่ ค.19 ความถี่ของคุณลักษณะ W ที่ສภาวะความชับช้อนในระบบสูงและໂ Holden ในระบบมากสำหรับการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP.

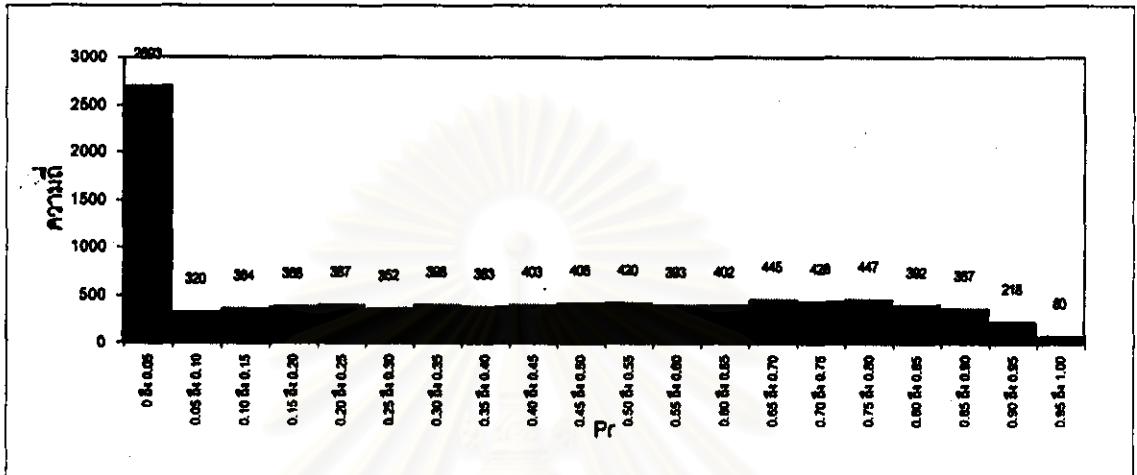


รูปที่ ค.20 กราฟความถี่สมพัทธ์ของคุณลักษณะ W ที่ສภาวะความชับช้อนในระบบสูงและໂ Holden ในระบบมากสำหรับการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

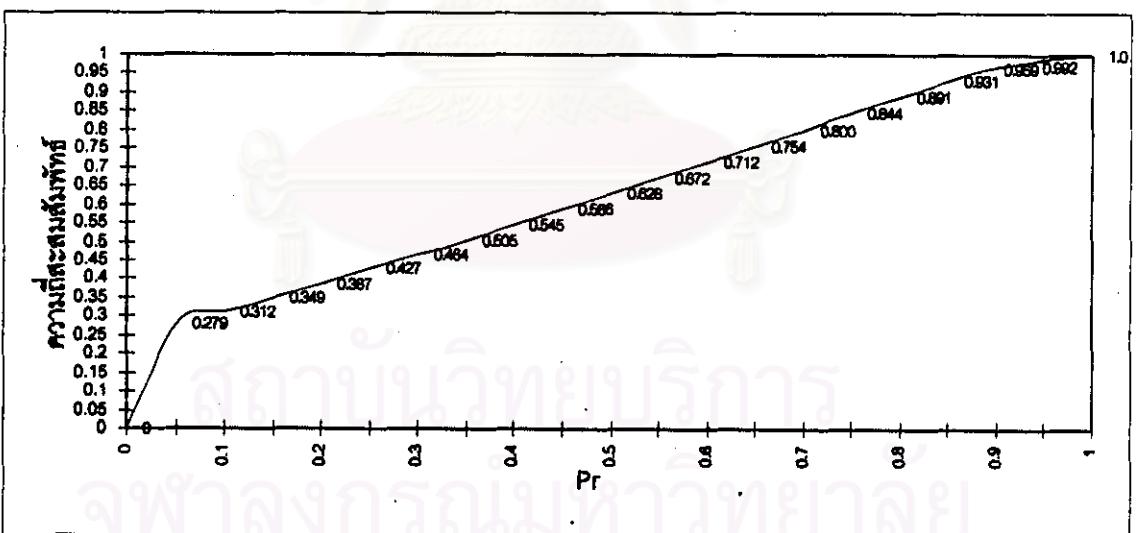
จากรูปที่ ค.19 และ ค.20 สามารถประมาณได้ว่า 95% ของช่วงมูลฐานอยู่ในช่วง [0,80] ดังนั้น พังก์ชันคะแนนคุณลักษณะ W ที่ສภาวะความชับช้อนในระบบสูงและໂ Holden ในระบบมาก สำหรับการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP คือ

$$Sc(W) = \begin{cases} 0, & \text{เมื่อ } W \geq 80 \\ (-1.25^*W) + 100, & \text{เมื่อ } 0 < W < 80 \\ 100 & \text{เมื่อ } W = 0 \end{cases} \quad (A.10)$$

● คุณลักษณะ Pr



รูปที่ A.21 ความถี่ของคุณลักษณะ Pr ที่สภาวะความรับรู้ในระบบสูงและให้ผลงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

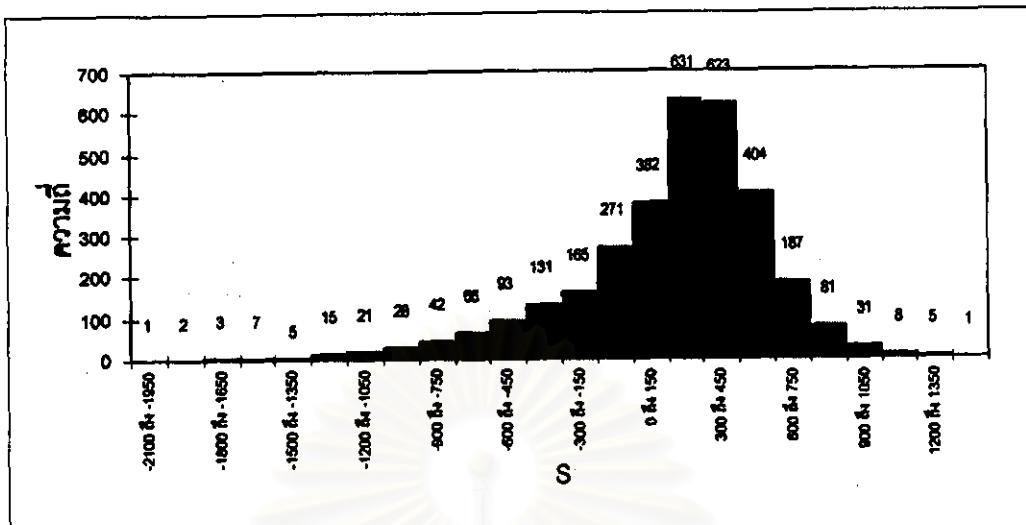


รูปที่ A.22 กราฟความถี่สัมพัทธ์ของคุณลักษณะ Pr ที่สภาวะความรับรู้ในระบบสูงและให้ผลงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

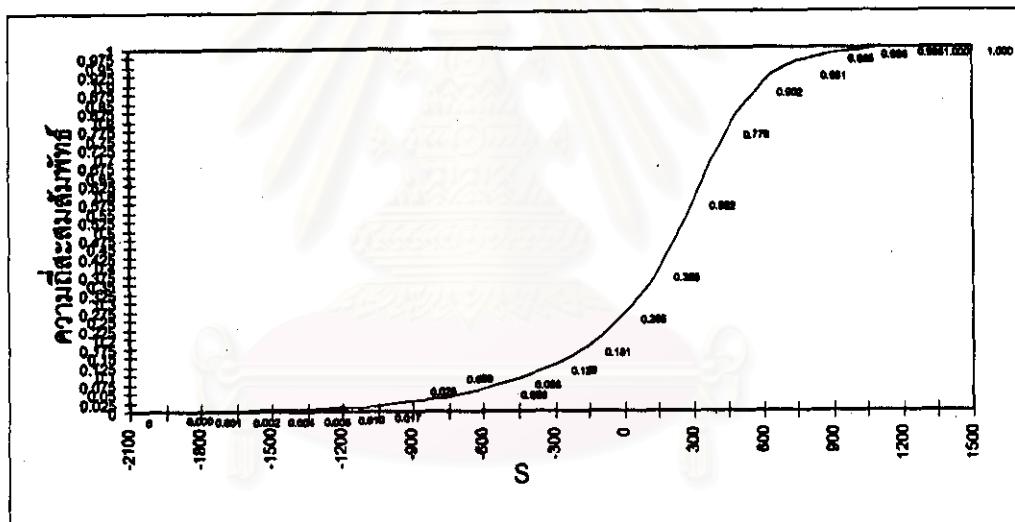
พึงรับรู้คุณลักษณะ Pr ที่สภาวะความรับรู้ในระบบสูงและให้ผลงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP คือ

$$Sc(Pr) = 100*Pr \quad (A.11)$$

● คุณลักษณะ S



รูปที่ ค.23 ความถี่ของคุณลักษณะ S ที่สภาวะความชื้นชึ้นในระบบสูงและให้ผลงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP



รูปที่ ค.24 กราฟความถี่สัมพันธ์ของคุณลักษณะ S ที่สภาวะความชื้นชึ้นในระบบสูงและให้ผลงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

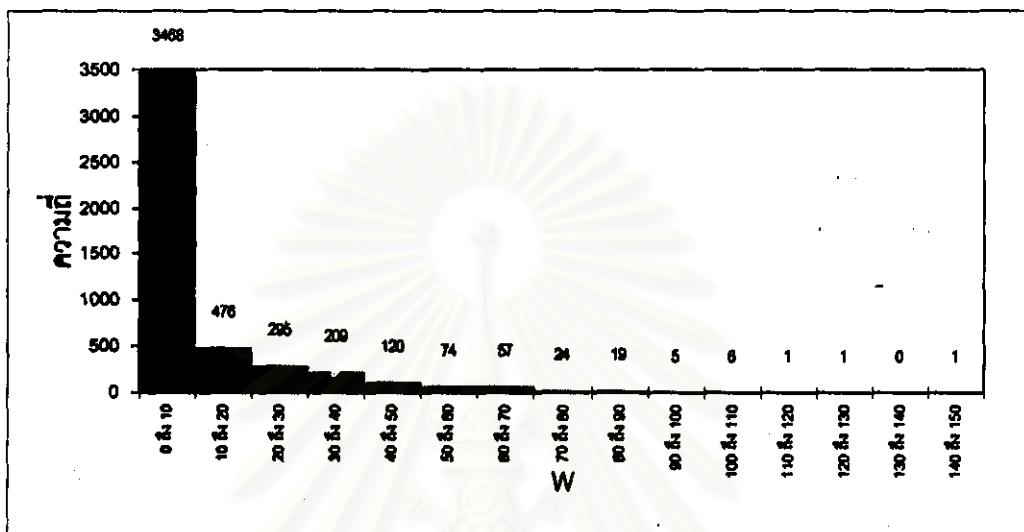
จากรูปที่ ค.23 และ ค.24 สามารถประมาณได้ว่า 95% ของข้อมูลอยู่ในช่วง [-900,825] ดังนั้นพื้นที่ซึ่งคุณลักษณะ S ที่สภาวะความชื้นชึ้นในระบบต่ำและให้ผลงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP คือ

$$Sc(S) = \begin{cases} 100, & \text{เมื่อ } S \geq 825 \\ (0.05797 \cdot S) + 52.17391, & \text{เมื่อ } -900 < S < 825 \\ 0 & \text{เมื่อ } S \leq -900 \end{cases} \quad (2.12)$$

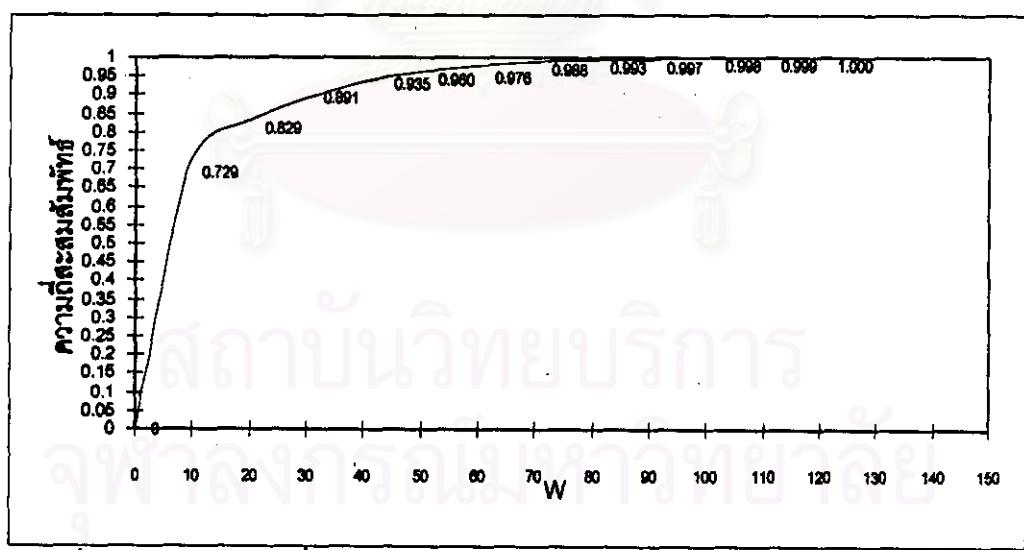
**ค.2 ข้อมูลการเปลี่ยนคุณลักษณะเป็นคะแนนคุณลักษณะที่ใช้กับกฎการจัดเส้นทางเดิน
ของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ**

ค.2.1 สภาพความซับซ้อนในระบบต่ำและให้ลดงานมานะบบน้อย

● **คุณลักษณะ W**



รูปที่ ค.25 ความถี่ของคุณลักษณะ W ที่สภาวะความซับซ้อนในระบบต่ำและให้ลดงานในระบบ
น้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

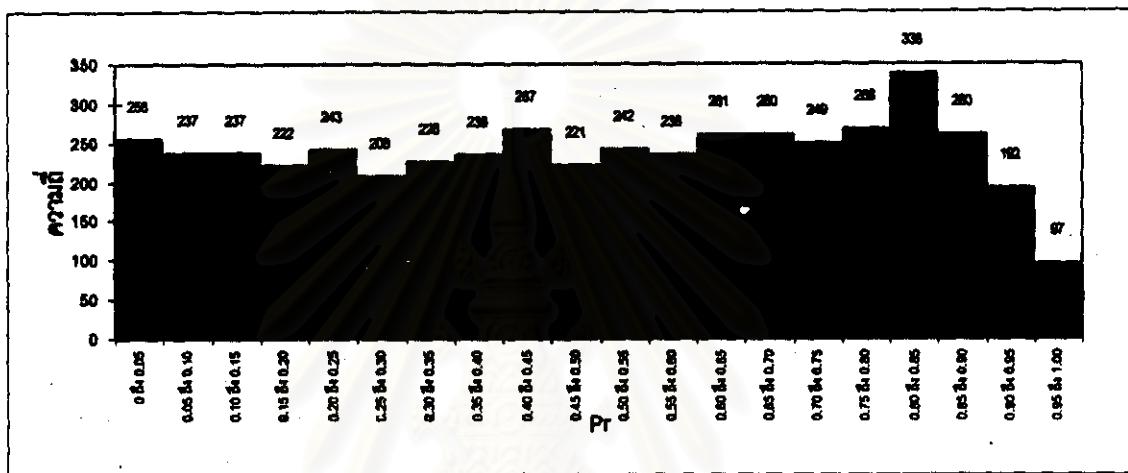


รูปที่ ค.26 กราฟความถี่สัมพัทธ์ของคุณลักษณะ W ที่สภาวะความซับซ้อนในระบบต่ำ
และให้ลดงานในระบบน้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ
FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

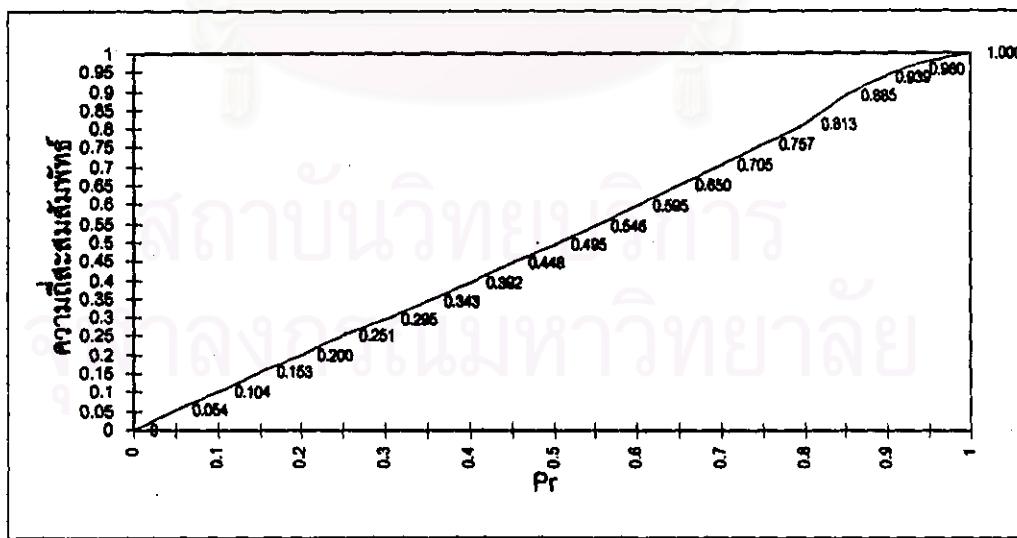
จากที่ ค.25 และ ค.26 สามารถประมาณได้ว่า 95% ของชั้อนุลอยู่ในช่วง [0,45] ดังนั้น พงกชั้นคุณลักษณะ W ที่สภาวะความซับซ้อนในระบบต่ำและให้ผลงานในระบบน้อย สำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ คือ

$$Sc(W) = \begin{cases} 0, & \text{เมื่อ } W \geq 45 \\ (-2.22222 \cdot W) + 100, & \text{เมื่อ } 0 < W < 45 \\ 100, & \text{เมื่อ } W = 0 \end{cases} \quad \text{ค.13)$$

- คุณลักษณะ Pr



รูปที่ ค.27 ความถี่ของคุณลักษณะ Pr ที่สภาวะความซับซ้อนในระบบต่ำและให้ผลงานในระบบน้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ



รูปที่ ค.28 กราฟความถี่สำหรับคุณลักษณะ W ที่สภาวะความซับซ้อนในระบบต่ำและให้ผลงานในระบบน้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

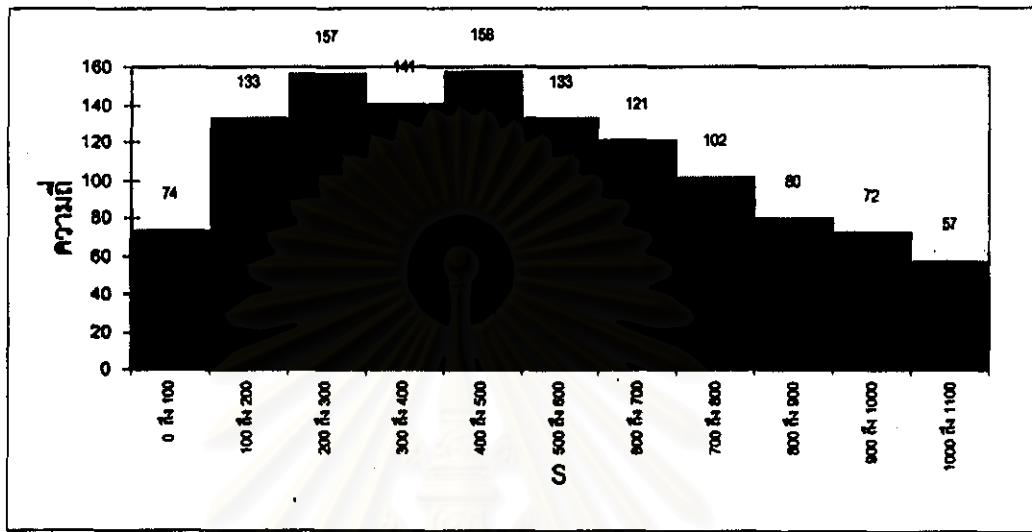
FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

พิมพ์ชื่นคณิตศาสตร์ Pr ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบต่ำและให้ผลดำเนินในระบบ
น้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ คือ

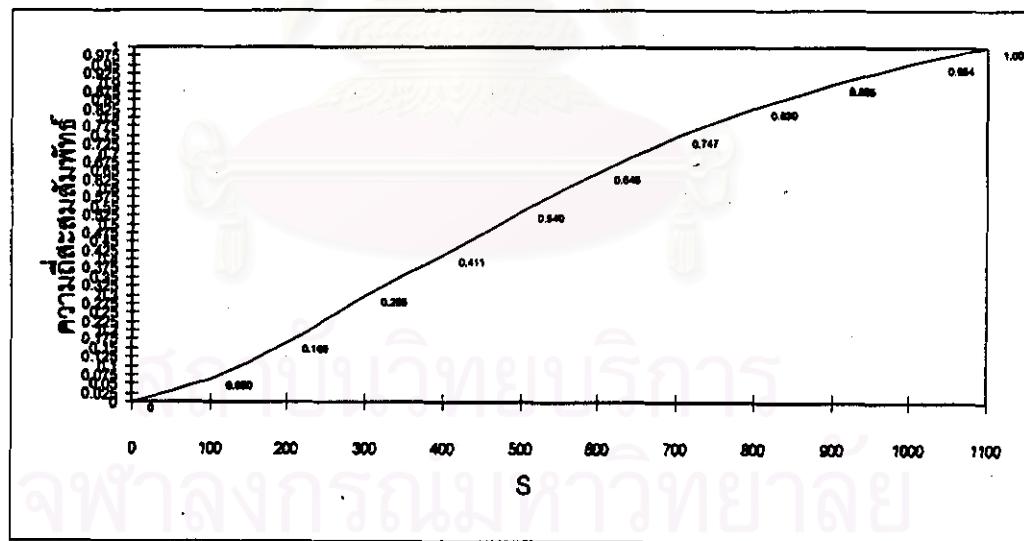
$$Sc(Pr) = 100 * Pr$$

ค.14)

● คุณลักษณะ S



รูปที่ ค.29 ความดีของคุณลักษณะ S ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบต่ำและให้ผลดำเนินในระบบ
น้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

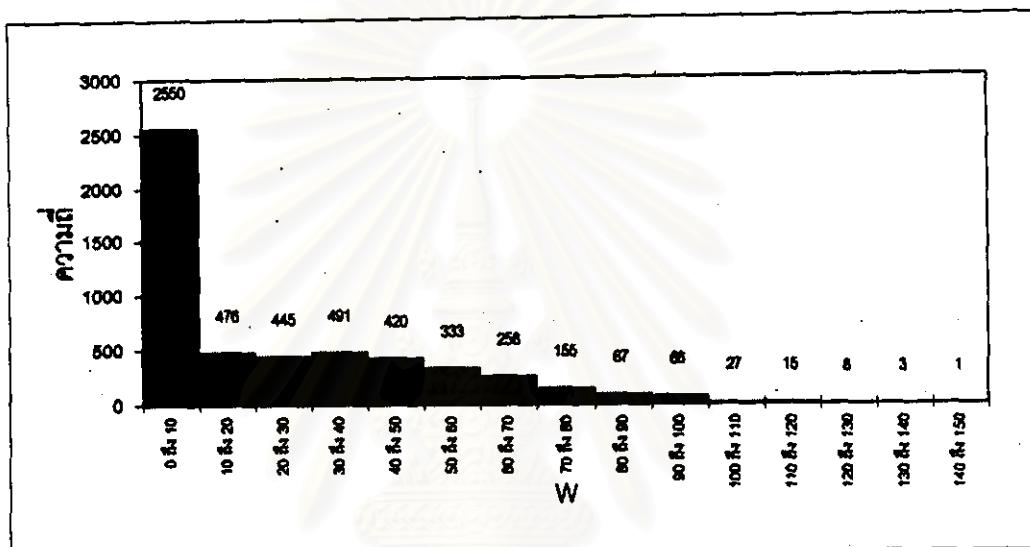


รูปที่ ค.30 กราฟความดีสัมพันธ์ของคุณลักษณะ S ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบต่ำ
และให้ผลดำเนินในระบบน้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ
FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

จากรูปที่ ค.29 และ ค.30 สามารถประมาณได้ว่า 95% ของช้อมูลอยู่ในช่วง [5,175] ดังนั้นฟังก์ชันคะแนนคุณลักษณะ W ที่สภาวะความซับซ้อนในระบบตัวและให้ผลงานในระบบมีอย่างรับกู้การจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ คือ

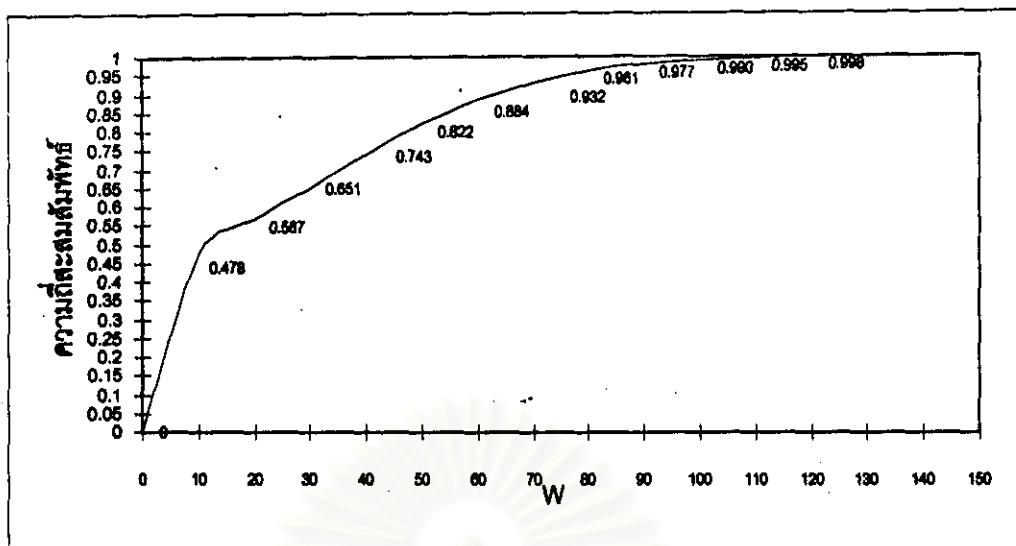
$$Sc(S) = \begin{cases} 100, & \text{เมื่อ } S \geq 175 \\ (0.58824 \cdot S) + 2.94120, & \text{เมื่อ } 5 < S < 175 \\ 0 & \text{เมื่อ } S \leq 5 \end{cases} \quad \text{ค.15)$$

ค.2.2 สภาวะความซับซ้อนในระบบตัวและให้ผลงานในระบบมาก



รูปที่ ค.31 ความถี่ของคุณลักษณะ W ที่สภาวะความซับซ้อนในระบบตัวและให้ผลงานในระบบมากสำหรับการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

สถาบันวิทยบริการ
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย



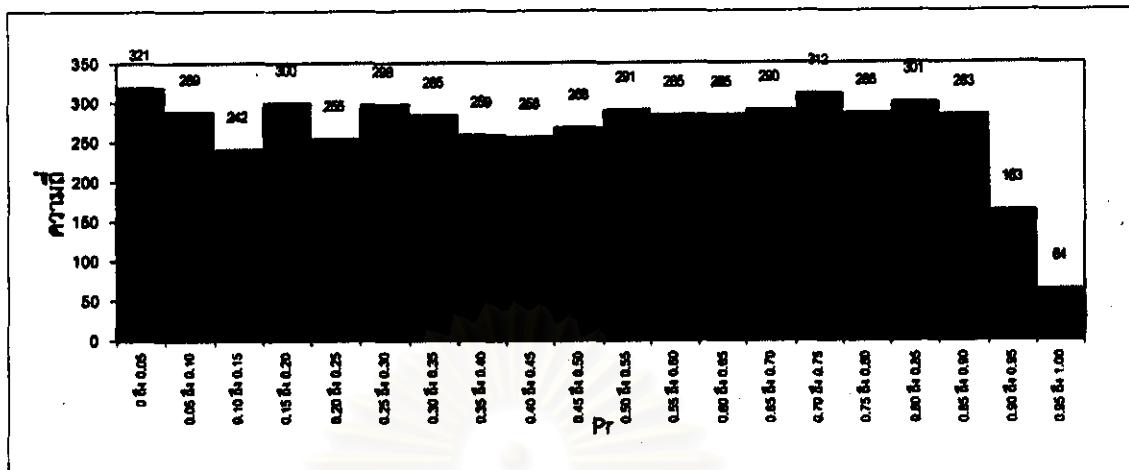
รูปที่ ค.32 กราฟความต้องการสัมพัทธ์ของคุณลักษณะ W ที่สภาวะความชื้นชึ้นในระบบต่ำ และในอดางานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

จากที่ ค.31 และ ค.32 สามารถประมาณได้ว่า 95% ของร้อยละอยู่ในช่วง [0,75] ดังนั้น พงกชั้นคะแนนคุณลักษณะ W ที่สภาวะความชื้นชึ้นในระบบต่ำและในอดางานในระบบมาก สำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ คือ

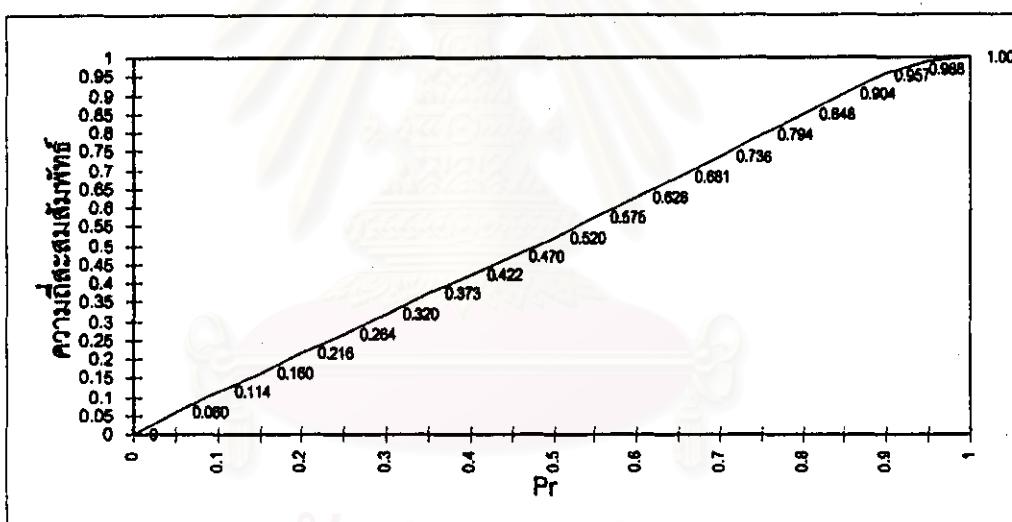
$$Sc(W) = \begin{cases} 0, & \text{เมื่อ } W \geq 75 \\ (-1.33333^*W) + 100, & \text{เมื่อ } 0 < W < 75 \\ 100 & \text{เมื่อ } W = 0 \end{cases} \quad \text{ค.16)$$

สถาบันวิทยบริการ
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

● คุณลักษณะ Pr



รูปที่ ค.33 ความถี่ของคุณลักษณะ Pr ที่สภาวะความรับข้อมูลในระบบตัวและในลดงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ



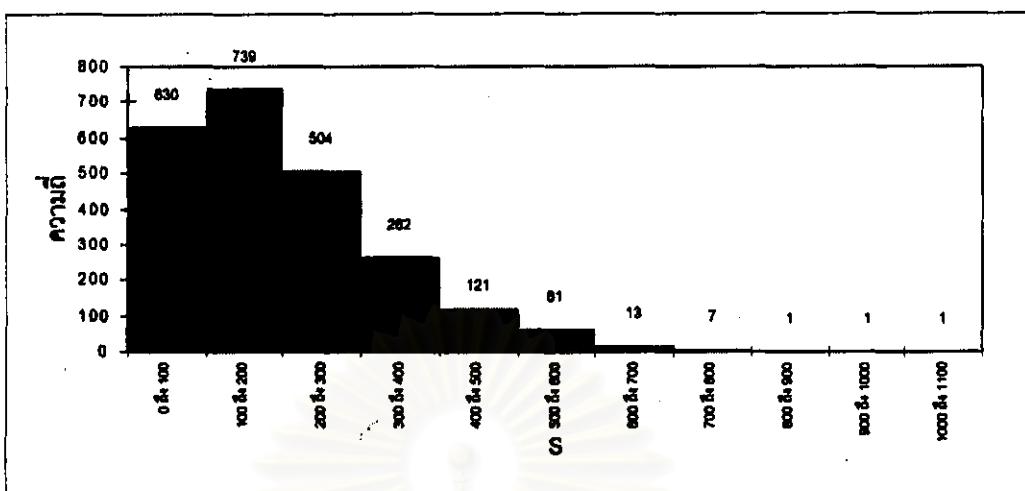
รูปที่ ค.34 กราฟความถี่สัมพัทธ์ของคุณลักษณะ Pr ที่สภาวะความรับข้อมูลในระบบตัวและในลดงานมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

พังก์ชันคะแนนคุณลักษณะ Pr ที่สภาวะความรับข้อมูลในระบบตัวและในลดงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ คือ

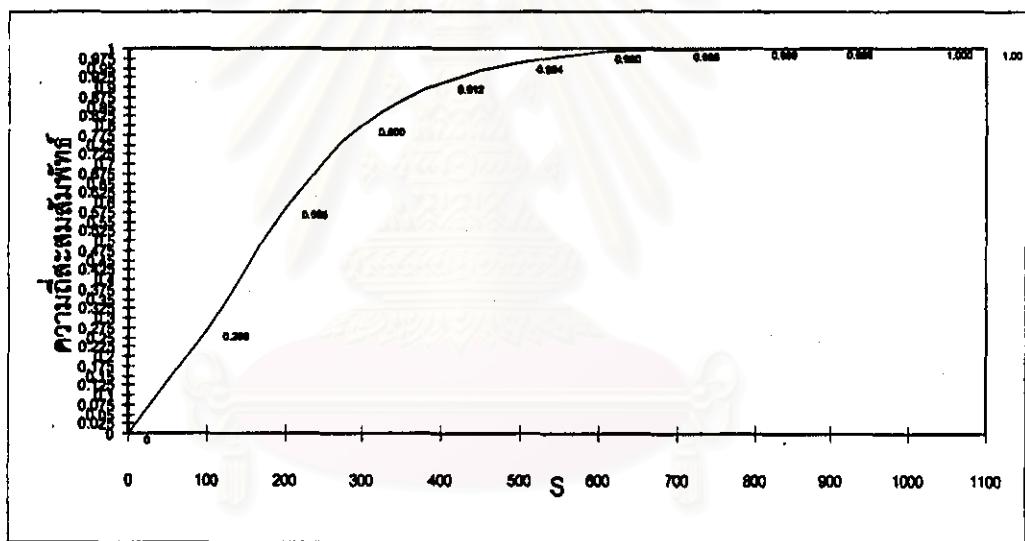
$$Sc(Pr) = 100 * Pr$$

ค.17)

● คุณลักษณะ S



รูปที่ ค.35 ความถี่ของคุณลักษณะ S ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบต่ำและໂ Holden ในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ



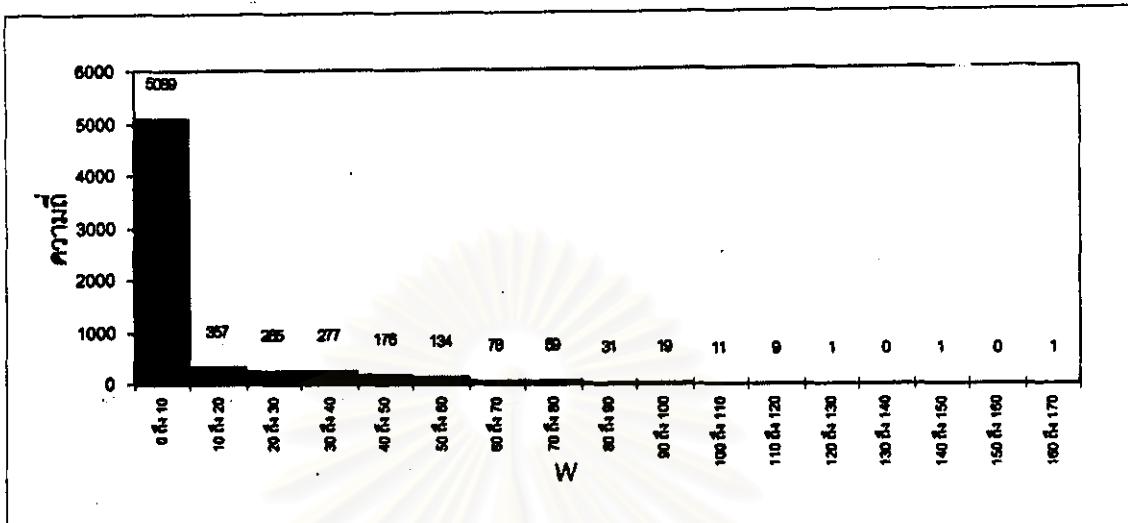
รูปที่ ค.36 กราฟความถี่สัมพัทธิ์ของคุณลักษณะ S ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบต่ำและໂ Holden ในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

จากรูปที่ ค.35 และ ค.36 สามารถประมาณได้ว่า 95% ของช่วงมูลอยู่ในช่วง [0,450] ดังนั้นฟังก์ชันคุณลักษณะ W ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบต่ำและໂ Holden ในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ คือ

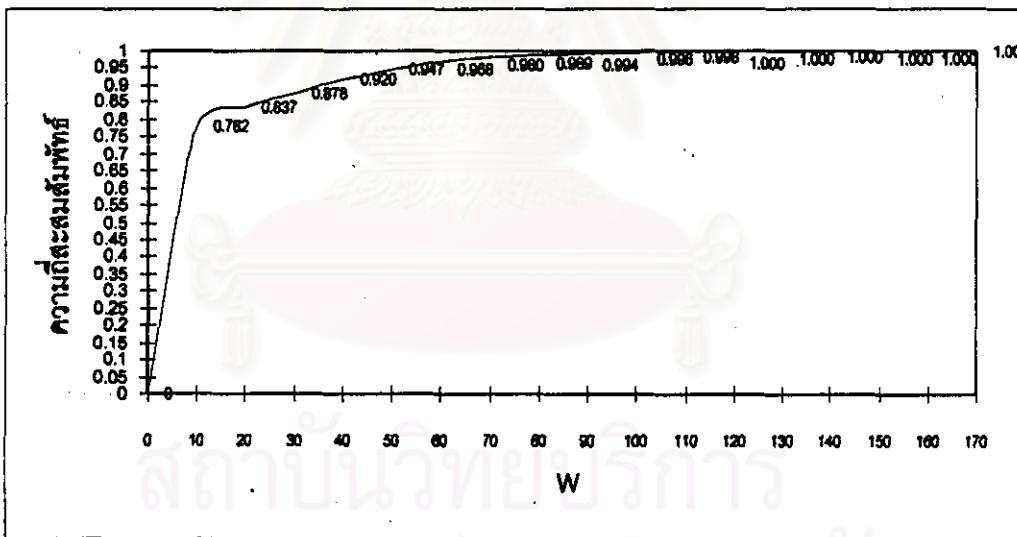
$$Sc(S) = \begin{cases} 100, & \text{เมื่อ } S \geq 450 \\ (0.22222 \cdot S), & \text{เมื่อ } 0 < S < 450 \\ 0 & \text{เมื่อ } S \leq 0 \end{cases} \quad \text{ค.18)$$

2.3 ສภาวะความชັບເຂົນຂອງຮະບນສູງແລະໂທລດຈານໃນຮະບນນ້ອຍ

● ຄຸນລັກຂະນະ W



ຮູບທີ C.37 ຄວາມດີຂອງຄຸນລັກຂະນະ W ທີ່ສภาวะความชັບເຂົນໃນຮະບນສູງແລະໂທລດຈານໃນຮະບນນ້ອຍສໍາໜັບກົງກາරຈັດເສັ້ນທາງເດືອນຂອງງານແບບ FuzzyAHP-NF ແລະ FuzzyAHP-WINQ

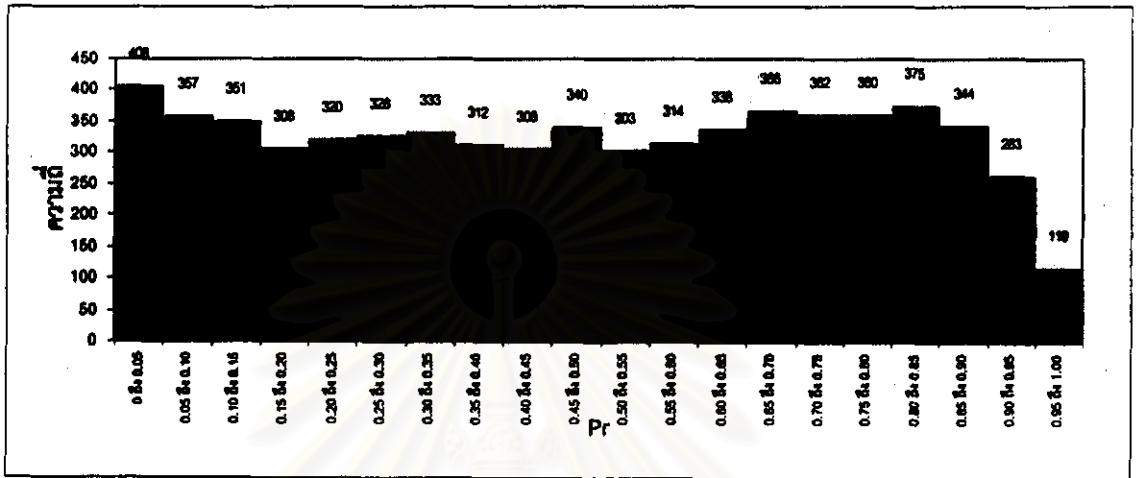


ຮູບທີ C.38 ກາຣົບກວາມຄືສົ່ມພັກຂອງຄຸນລັກຂະນະ W ທີ່ສmatchConditionາວຸດຫັນຂຶ້ນໃນຮະບນສູງແລະໂທລດຈານໃນຮະບນນ້ອຍສໍາໜັບກົງກາրຈັດເສັ້ນທາງເດືອນຂອງງານແບບ FuzzyAHP-NF ແລະ FuzzyAHP-WINQ

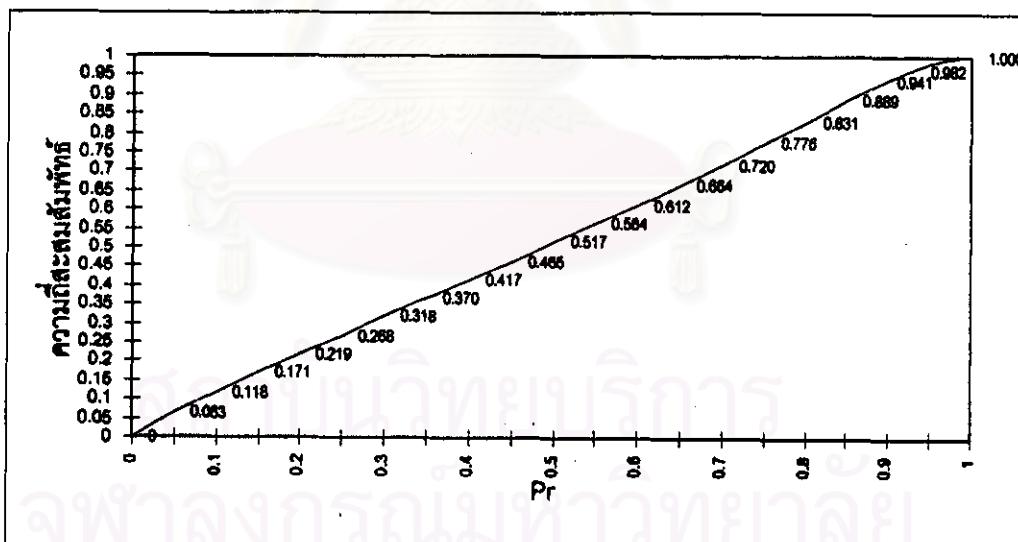
ຈາກຮູບທີ C.37 ແລະ C.38 ສາມາດປະມານໄດ້ວ່າ 95% ຂອງຂໍ້ມູນໂຢໃນປ່າງ [0,50] ດັ່ງນັ້ນພົງກໍ່ຂັ້ນຄະແນນຄຸນລັກຂະນະ W ທີ່ສmatchConditionາວຸດຫັນໃນຮະບນສູງແລະໂທລດຈານໃນຮະບນນ້ອຍສໍາໜັບກົງກາրຈັດເສັ້ນທາງເດືອນຂອງງານແບບ FuzzyAHP-NF ແລະ FuzzyAHP-WINQ ອີ່

$$Sc(W) = \begin{cases} 0, & \text{เมื่อ } W \geq 50 \\ (-2^*W) + 100, & \text{เมื่อ } 0 < W < 50 \\ 100 & \text{เมื่อ } W = 0 \end{cases}$$
A.19)

● คุณลักษณะ Pr



รูปที่ A.39 ความถี่ของคุณลักษณะ Pr ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบสูงและໂ◁ลดงานในระบบ
ນ้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ



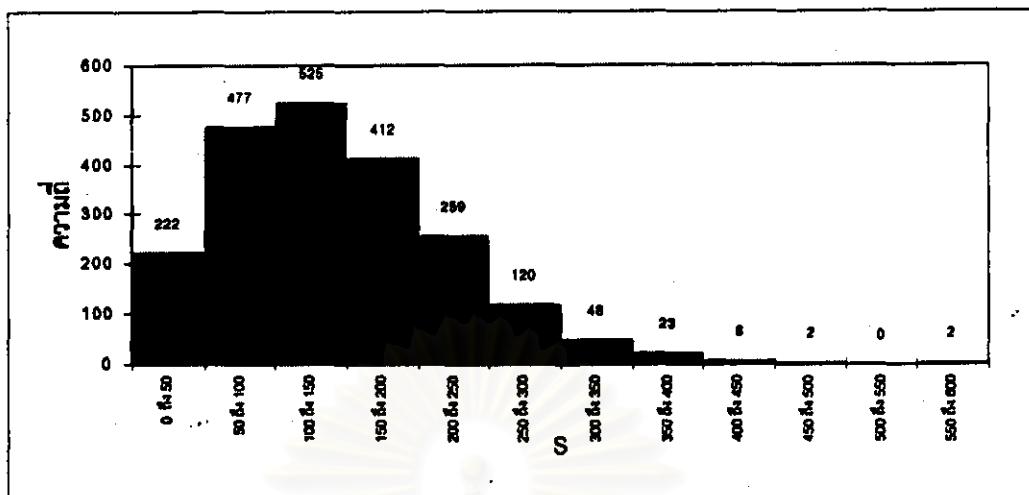
รูปที่ A.40 กราฟความถี่สัมพัทธ์ของคุณลักษณะ Pr ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบสูง
และໂ◁ลดงานในระบบນ้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ
FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

พึงใช้ค่าแทนคุณลักษณะ Pr ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบสูงและໂ◁ลดงานในระบบ
น้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ ดัง

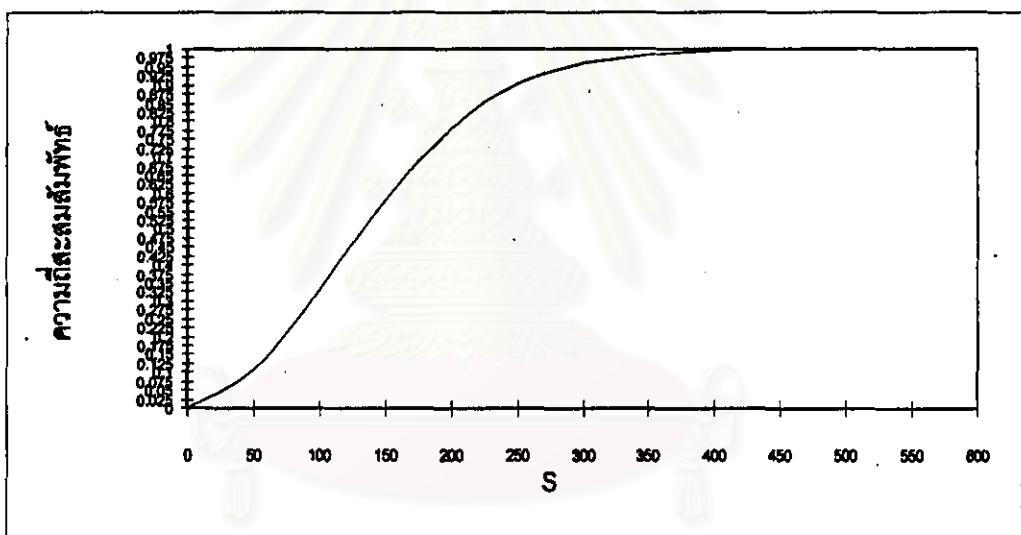
$$Sc(Pr) = 100 * Pr$$

A.20)

● คุณลักษณะ S



รูปที่ ค.41 ความถี่ของคุณลักษณะ S ที่สภาวะความชื้นขึ้นในระบบสูงและในลดลงในระบบ
น้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ



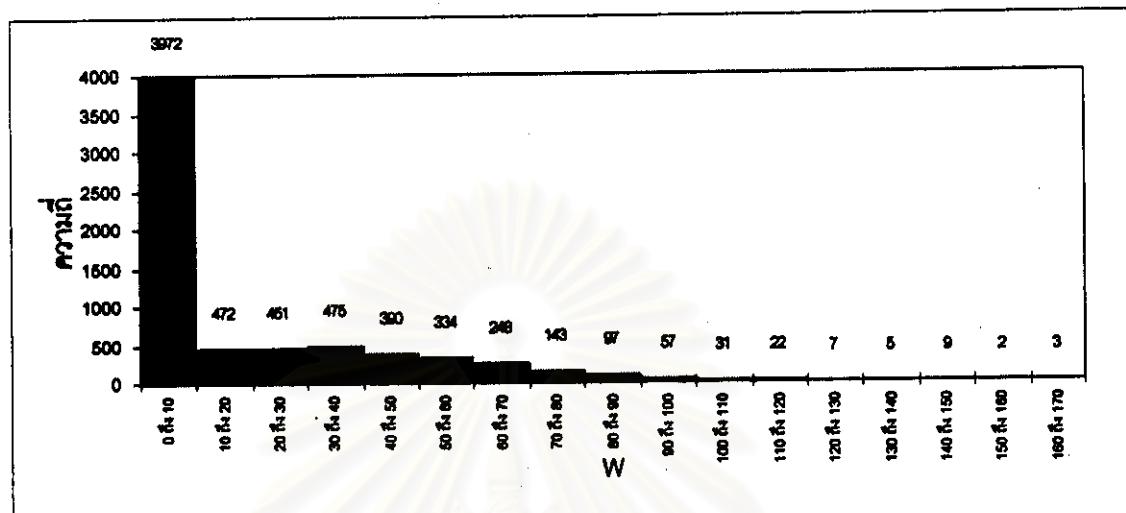
รูปที่ ค.42 กราฟความถี่สัมพัทธิ์ของคุณลักษณะ S ที่สภาวะความชื้นขึ้นในระบบสูง
และในลดลงในระบบน้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ
FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

จากรูปที่ ค.41 และ ค.42 สามารถประมาณได้ว่า 95% ของช่วงมูลค่ายืนอยู่ในช่วง [0,280] ดังนั้นพังก์ชันคณิตศาสตร์คุณลักษณะ S ที่สภาวะความชื้นขึ้นในระบบสูงและในลดลงในระบบน้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ คือ

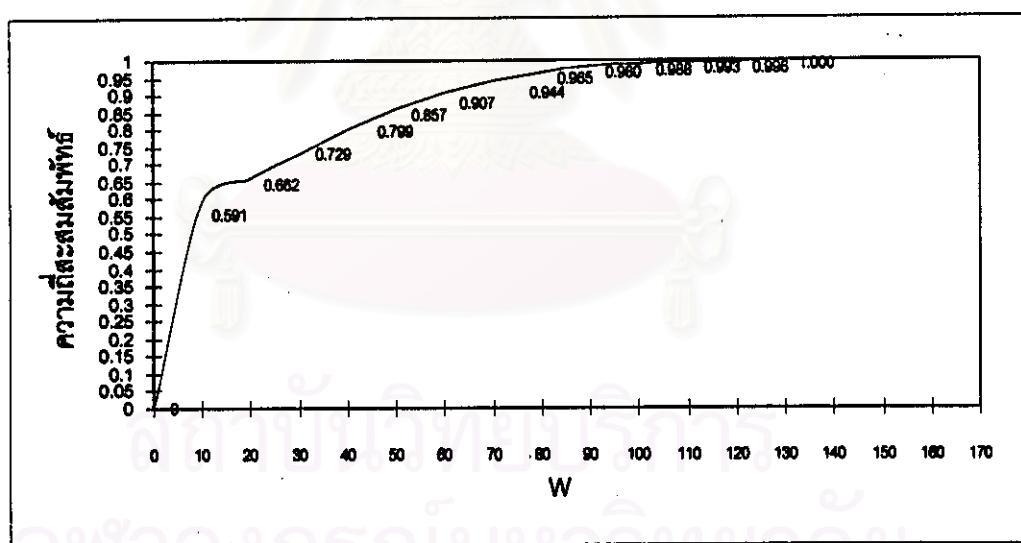
$$Sc(S) = \begin{cases} 100, & \text{เมื่อ } S \geq 280 \\ (0.35714 \cdot S), & \text{เมื่อ } 0 < S < 280 \\ 0 & \text{เมื่อ } S \leq 0 \end{cases} \quad R.21)$$

ค.2.4 สรุปภาวะความซับซ้อนในระบบสูงและโหลดงานในระบบมาก

- คุณลักษณะ W



รูปที่ ค.43 ความถี่ของคุณลักษณะ W ที่สรุปภาวะความซับซ้อนในระบบสูงและโหลดงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

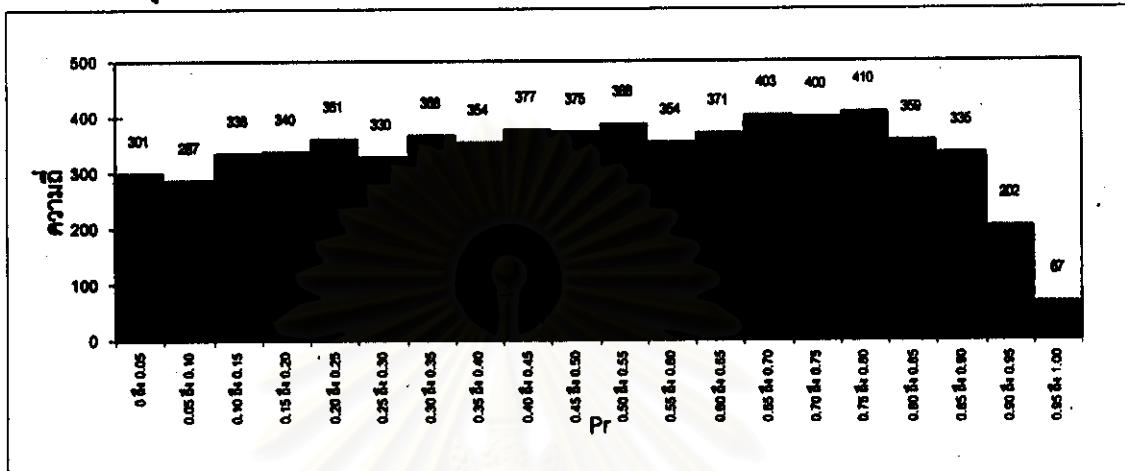


รูปที่ ค.44 กราฟความถี่สัมพัทธิ์ของคุณลักษณะ W ที่สรุปภาวะความซับซ้อนในระบบสูง และโหลดงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

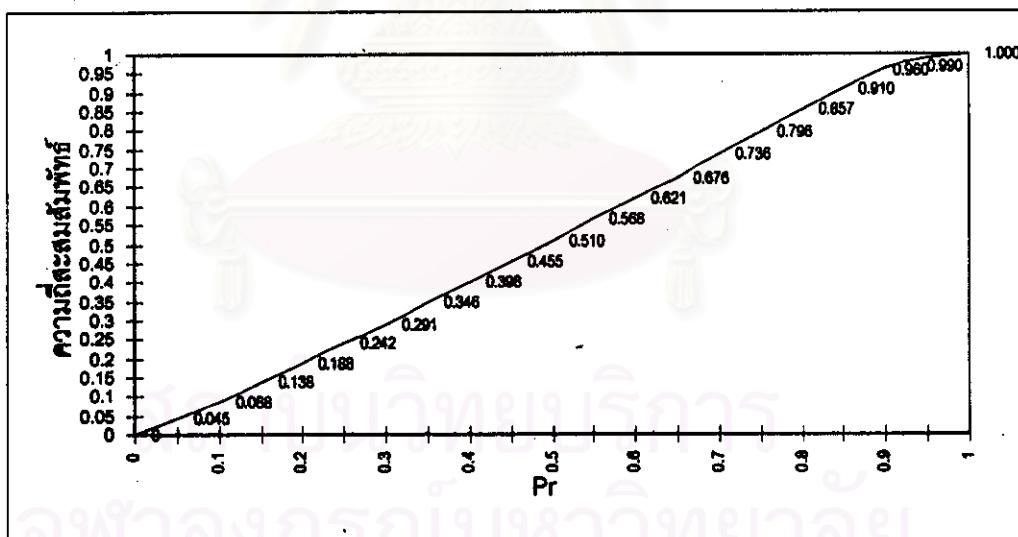
จากรูปที่ ค.43 และ ค.44 สามารถประมาณได้ว่า 95% ของช่วงมูลฐานในช่วง [0,70] ดังนั้น พังก์ซึ่งแบนคุณลักษณะ W ที่สรุปภาวะความซับซ้อนในระบบสูงและโหลดงานในระบบมาก สำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ คือ

$$Sc(W) = \begin{cases} 0, & \text{เมื่อ } W \geq 70 \\ (-1.42857 \cdot W) + 100, & \text{เมื่อ } 0 < W < 70 \\ 100, & \text{เมื่อ } W = 0 \end{cases} \quad \text{ค.22)$$

● คุณลักษณะ Pr



รูปที่ ค.45 ความถี่ของคุณลักษณะ Pr ที่สภาวะความชื้นขึ้นในระบบสูงและให้ผลงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

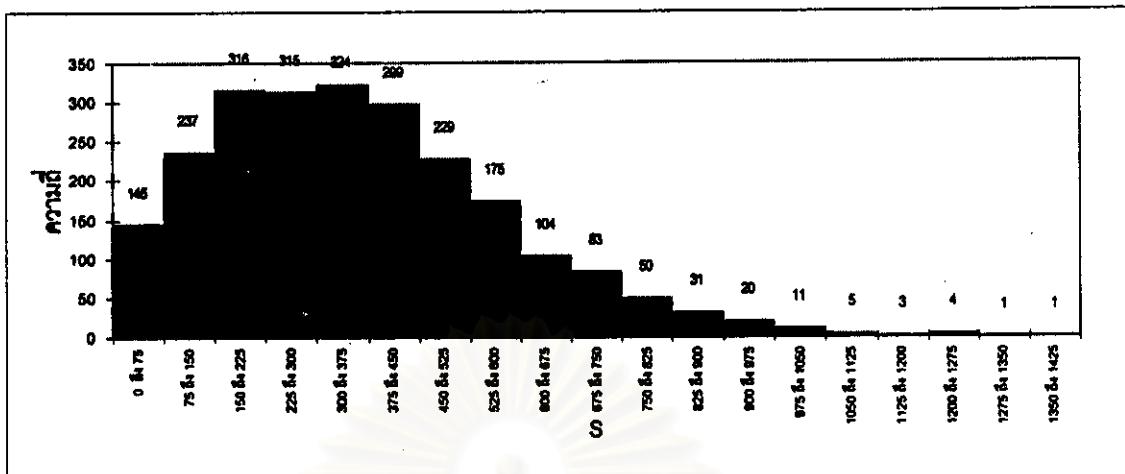


รูปที่ ค.46 กราฟความถี่สัมพัทธิ์ของคุณลักษณะ Pr ที่สภาวะความชื้นขึ้นในระบบสูงและให้ผลงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

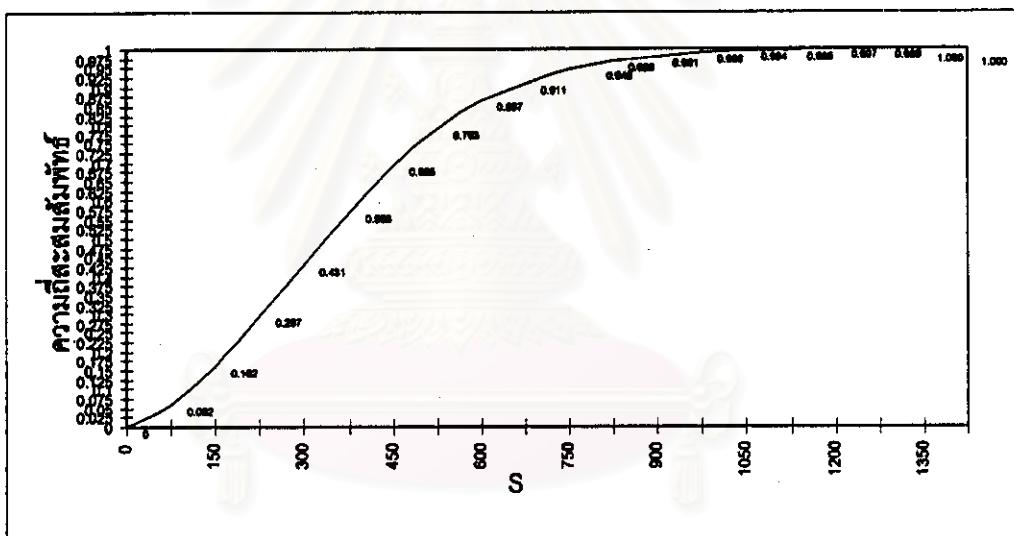
$$Sc(Pr) = 100 \cdot Pr \quad \text{ค.23)}$$

พึงริบบันคะแนนคุณลักษณะ Pr ที่สภาวะความชื้นขึ้นในระบบสูงและให้ผลงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ គឺ

● คุณลักษณะ S



รูปที่ ค.47 ความถี่ของคุณลักษณะ S ที่สภาวะความชื้นข้อนในระบบสูงและให้ลดงานในระบบมากสำหรับภาระการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ



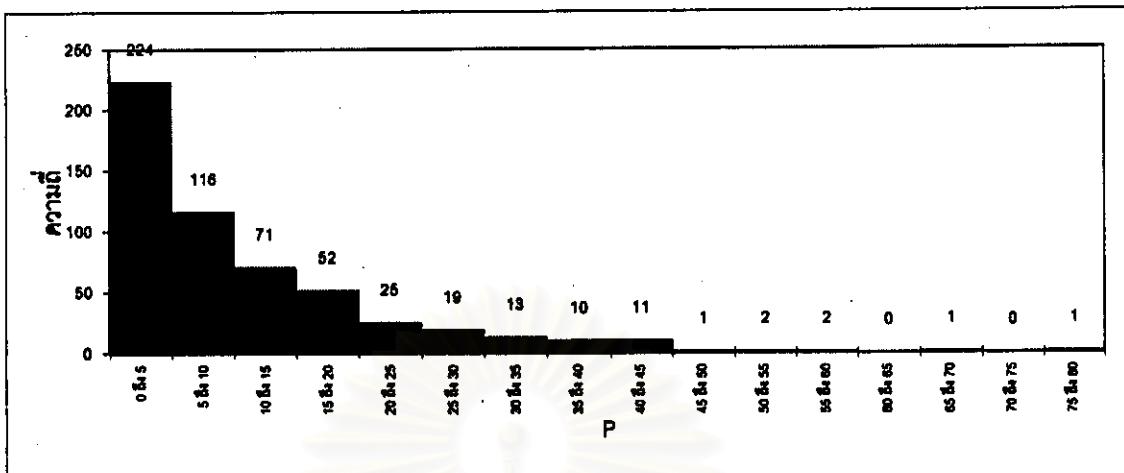
รูปที่ ค.48 กราฟความถี่สัมพัทธ์ของคุณลักษณะ S ที่สภาวะความชื้นข้อนในระบบสูงและให้ลดงานในระบบมากสำหรับภาระการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

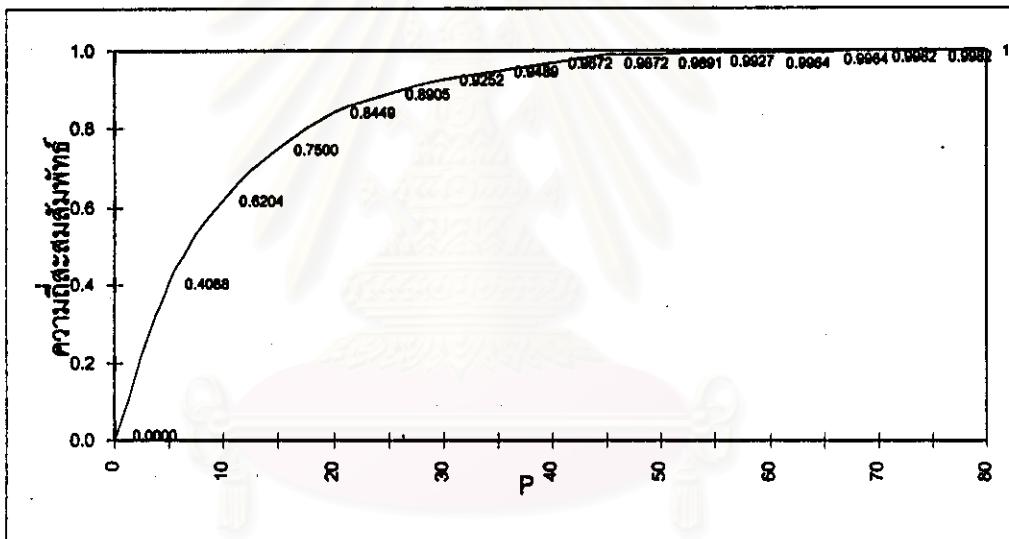
จากรูปที่ ค.47 และ ค.48 สามารถประมาณได้ว่า 95% ของข้อมูลอยู่ในช่วง [0,750] ดังนั้นฟังก์ชันคุณลักษณะ S ที่สภาวะความชื้นข้อนในระบบสูงและให้ลดงานในระบบมากสำหรับภาระการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ คือ

$$Sc(S) = \begin{cases} 100, & \text{เมื่อ } S \geq 750 \\ (0.13333 \cdot S), & \text{เมื่อ } 0 < S < 750 \\ 0 & \text{เมื่อ } S \leq 0 \end{cases} \quad \text{ค.24)$$

ค.3 คุณลักษณะ P



รูปที่ ค.49 ความถี่ของคุณลักษณะ P



รูปที่ ค.50 กราฟความถี่สะสมทั้งหมดของคุณลักษณะ P

จากรูปที่ ค.49 และ ค.50 สามารถประมาณได้ว่า 95% ของข้อมูลอยู่ในช่วง [0,35] ดังนั้น พึงกันคุณลักษณะ P คือ

$$Sc(P) = \begin{cases} 0, & \text{เมื่อ } P \geq 35 \\ (-2.85714 \cdot P) + 100, & \text{เมื่อ } 0 < P < 35 \\ 0 & \text{เมื่อ } P = 0 \end{cases} \quad \text{ค.25)$$

ภาคผนวก ๔

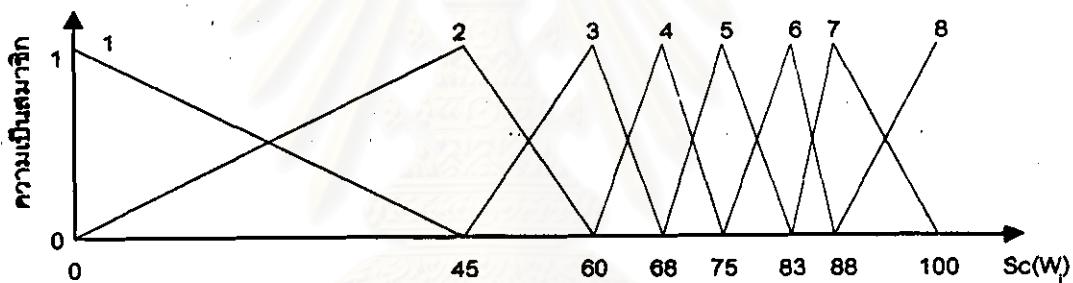
พังก์ชันความเป็นสมาชิกของคะแนนคุณลักษณะ W Pr และ S

ภาคผนวกนี้จะแสดงพังก์ชันความเป็นสมาชิกของคะแนนคุณลักษณะ W Pr และ S โดยกราฟและสมการซึ่งจะแบ่งออกเป็น 2 ส่วนคือ ส่วนสำหรับกฎการจัดลำดับทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP และส่วนสำหรับกฎการจัดลำดับทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

๔.๑ พังก์ชันความเป็นสมาชิกของคะแนนคุณลักษณะ W Pr และ S สำหรับกฎการจัดลำดับทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

๔.๑.๑ สภาวะความชัดช้อนในระบบต่าและใหลดงานในระบบบันอย

● คะแนนของ W



รูปที่ ๔.๑ พังก์ชันความเป็นสมาชิกของคะแนนของ W ที่สภาวะความชัดช้อนในระบบต่าและใหลดงานในระบบบันอยสำหรับกฎการจัดลำดับทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

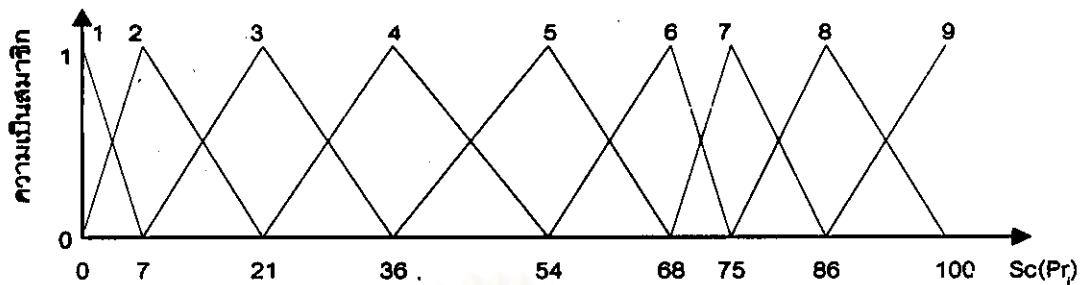
สถาบันวิทยบริการ
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

ตารางที่ ๔.๑ ความสัมพันธ์ของคะแนนของ W กับฟังก์ชันความเป็นสมาชิกที่สภาวะความรับรู้ในระบบตัวให้ลดลงในระบบน้อยสำหรับการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

Set 1 (0,0,45)	$0 \leq Sc(W_i) \leq 45$	$\mu = (-0.0222 * Sc(W_i)) + 1$
Set 2 (0,45,60)	$0 \leq Sc(W_i) \leq 45$	$\mu = (0.0222 * Sc(W_i))$
	$45 < Sc(W_i) \leq 60$	$\mu = (-0.0667 * Sc(W_i)) + 4$
Set 3 (45,60,68)	$45 < Sc(W_i) \leq 60$	$\mu = (0.0667 * Sc(W_i)) - 3$
	$60 < Sc(W_i) \leq 68$	$\mu = (-0.1250 * Sc(W_i)) + 8.5$
Set 4 (60,68,75)	$60 < Sc(W_i) \leq 68$	$\mu = (0.1250 * Sc(W_i)) - 7.5$
	$68 < Sc(W_i) \leq 75$	$\mu = (-0.1429 * Sc(W_i)) + 10.7143$
Set 5 (68,75,83)	$68 < Sc(W_i) \leq 75$	$\mu = (0.1429 * Sc(W_i)) - 9.7143$
	$75 < Sc(W_i) \leq 83$	$\mu = (-0.1250 * Sc(W_i)) + 10.375$
Set 6 (75,83,88)	$75 < Sc(W_i) \leq 83$	$\mu = (0.1250 * Sc(W_i)) - 9.375$
	$83 < Sc(W_i) \leq 88$	$\mu = (-0.2000 * Sc(W_i)) + 17.6$
Set 7 (83,88,100)	$83 < Sc(W_i) \leq 88$	$\mu = (0.2000 * Sc(W_i)) - 16.6$
	$88 < Sc(W_i) \leq 100$	$\mu = (-0.0833 * Sc(W_i)) + 8.3333$
Set 8 (88,100,100)	$88 < Sc(W_i) \leq 100$	$\mu = (0.0833 * Sc(W_i)) - 7.3333$

สถาบันวิทยบริการ
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

● ค่าคะแนนของ Pr

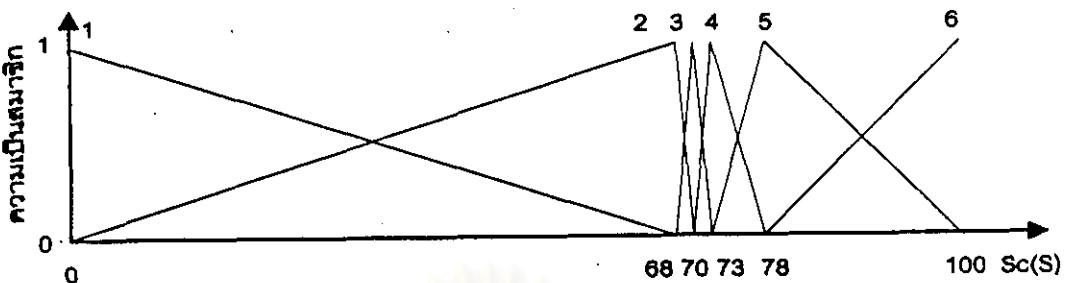


รูปที่ 4.2 พังก์ชันความเป็นสมาชิกของคะแนนของ Pr ที่สภาวะความชัดช้อนในระบบตัวและให้ลดงานในระบบมือยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

ตารางที่ 4.2 ความสัมพันธ์ของคะแนนของ Pr กับพังก์ชันความเป็นสมาชิกที่สภาวะความชัดช้อนในระบบตัวให้ลดงานในระบบมือย สำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

Set 1 (0,0,7)	$0 \leq Sc(Pr_i) \leq 7$	$\mu = (-0.1429 * Sc(Pr_i)) + 1$
Set 2 (0,7,21)	$0 \leq Sc(Pr_i) \leq 7$ $7 < Sc(Pr_i) \leq 21$	$\mu = (0.1429 * Sc(Pr_i))$ $\mu = (-0.0714 * Sc(Pr_i)) + 1.5$
Set 3 (7,21,36)	$7 < Sc(Pr_i) \leq 21$ $21 < Sc(Pr_i) \leq 36$	$\mu = (0.0714 * Sc(Pr_i)) - 0.5$ $\mu = (-0.0667 * Sc(Pr_i)) + 2.4$
Set 4 (21,36,54)	$21 < Sc(Pr_i) \leq 36$ $36 < Sc(Pr_i) \leq 54$	$\mu = (0.0667 * Sc(Pr_i)) - 1.4$ $\mu = (-0.0556 * Sc(Pr_i)) + 3$
Set 5 (36,54,68)	$36 < Sc(Pr_i) \leq 54$ $54 < Sc(Pr_i) \leq 68$	$\mu = (0.0556 * Sc(Pr_i)) - 2$ $\mu = (-0.0714 * Sc(Pr_i)) + 4.8571$
Set 6 (54,68,75)	$54 < Sc(Pr_i) \leq 68$ $68 < Sc(Pr_i) \leq 75$	$\mu = (0.0714 * Sc(Pr_i)) - 3.8571$ $\mu = (-0.1429 * Sc(Pr_i)) + 10.7143$
Set 7 (68,75,86)	$68 < Sc(Pr_i) \leq 75$ $75 < Sc(Pr_i) \leq 86$	$\mu = (0.1429 * Sc(Pr_i)) - 9.7143$ $\mu = (-0.0909 * Sc(Pr_i)) + 7.8182$
Set 8 (75,86,100)	$75 < Sc(Pr_i) \leq 86$ $86 < Sc(Pr_i) \leq 100$	$\mu = (0.0909 * Sc(Pr_i)) - 6.8182$ $\mu = (-0.0714 * Sc(Pr_i)) + 7.1429$
Set 9 (86,100,100)	$86 < Sc(Pr_i) \leq 100$	$\mu = (0.0714 * Sc(Pr_i)) - 6.1429$

● ค่าคะแนนของ S



รูปที่ 4.3 พังก์ชันความเป็นสมาชิกของคะแนนของ S ที่สภาวะความซับซ้อนในระบบตัวโนลด์งานในระบบน้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินทางแบบ FuzzyAHP

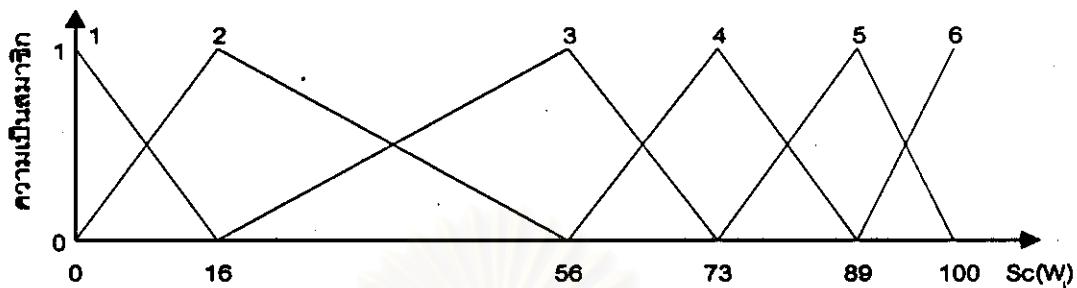
ตารางที่ 4.3 ความสัมพันธ์ของคะแนนของ S กับพังก์ชันความเป็นสมาชิกที่สภาวะความซับซ้อนในระบบตัวโนลด์งานในระบบน้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินทางแบบ FuzzyAHP

Set 1 (0,0,68)	$0 \leq Sc(S) \leq 68$	$\mu = (-0.0147*Sc(S)) + 1$
Set 2 (0,68,70)	$0 \leq Sc(S) \leq 68$	$\mu = (0.0147*Sc(S))$
	$68 < Sc(S) \leq 70$	$\mu = (-0.5000*Sc(S)) + 35$
Set 3 (68,70,73)	$68 < Sc(S) \leq 70$	$\mu = (0.5000*Sc(S)) - 34$
	$70 < Sc(S) \leq 73$	$\mu = (-0.3333*Sc(S)) + 24.3333$
Set 4 (70,73,78)	$70 < Sc(S) \leq 73$	$\mu = (0.3333*Sc(S)) - 23.3333$
	$73 < Sc(S) \leq 78$	$\mu = (-0.2*Sc(S)) + 15.6$
Set 5 (73,78,100)	$73 < Sc(S) \leq 78$	$\mu = (0.2*Sc(S)) - 14.6$
	$78 < Sc(S) \leq 100$	$\mu = (-0.0455*Sc(S)) + 4.5455$
Set 6 (78,100,100)	$78 < Sc(S) \leq 100$	$\mu = (0.0455*Sc(S)) - 3.5455$

จุดเด่นของระบบตัวโนลด์

4.1.2 สภาวะความชัดช้อนในระบบตัวและโหลดงานในระบบมาก

- คะแนนของ W

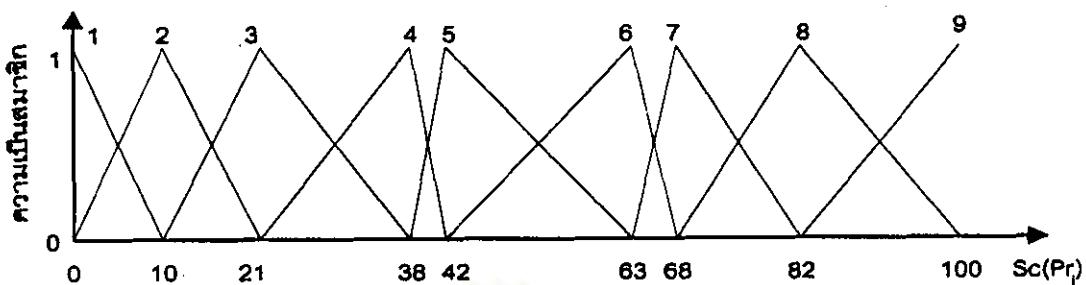


รูปที่ 4.4 พังก์ชันความเป็นสมาชิกของคะแนนของ W ที่สภาวะความชัดช้อนในระบบตัวและโหลดงานในระบบมากสำหรับภาระตัวเล่นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

ตารางที่ 4.4 ความสัมพันธ์ของคะแนนของ W กับพังก์ชันความเป็นสมาชิกที่สภาวะความชัดช้อนในระบบตัวโหลดงานในระบบมากสำหรับภาระตัวเล่นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

Set 1 (0,0,16)	$0 \leq Sc(W_i) \leq 16$	$\mu = (-0.0625 * Sc(W_i)) + 1$
Set 2 (0,16,56)	$0 \leq Sc(W_i) \leq 16$ $16 < Sc(W_i) \leq 56$	$\mu = (0.0625 * Sc(W_i))$ $\mu = (-0.0250 * Sc(W_i)) + 1.4$
Set 3 (16,56,73)	$16 < Sc(W_i) \leq 56$ $56 < Sc(W_i) \leq 73$	$\mu = (0.0250 * Sc(W_i)) - 0.4$ $\mu = (-0.0588 * Sc(W_i)) + 4.2941$
Set 4 (56,73,89)	$56 < Sc(W_i) \leq 73$ $73 < Sc(W_i) \leq 89$	$\mu = (0.0588 * Sc(W_i)) - 3.2941$ $\mu = (-0.0625 * Sc(W_i)) + 5.5625$
Set 5 (73,89,100)	$73 < Sc(W_i) \leq 89$ $89 < Sc(W_i) \leq 100$	$\mu = (0.0625 * Sc(W_i)) - 4.5625$ $\mu = (-0.0909 * Sc(W_i)) + 9.0909$
Set 6 (89,100,100)	$89 < Sc(W_i) \leq 100$	$\mu = (0.0909 * Sc(W_i)) - 8.0909$

● คะแนนของ Pr

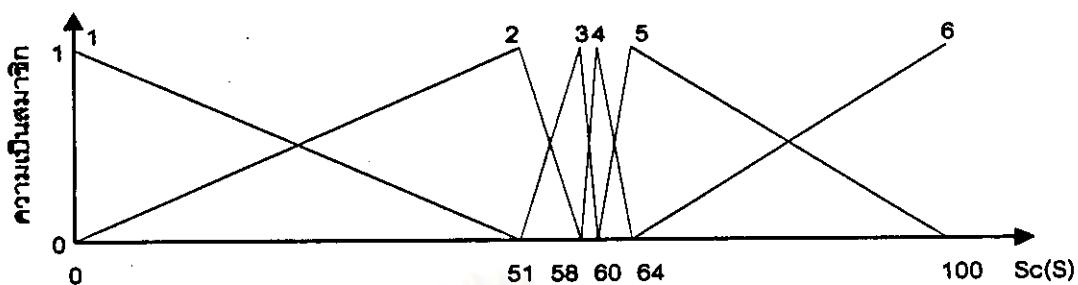


รูปที่ ๔.๕ พังก์ชันความเป็นสมาชิกของคะแนนของ Pr ที่สภาวะความรับรู้ในระบบตัวให้ผลงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

ตารางที่ ๔.๕ ความตื้นพื้นฐานของคะแนนของ Pr กับพังก์ชันความเป็นสมาชิกที่สภาวะความรับรู้ในระบบตัวให้ผลงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

Set 1 (0,0,9)	$0 \leq Sc(Pr_i) \leq 9$	$\mu = (-0.1111*Sc(Pr_i)) + 1$
Set 2 (0,9,21)	$0 \leq Sc(Pr_i) \leq 9$	$\mu = (0.1111*Sc(Pr_i))$
	$9 < Sc(Pr_i) \leq 21$	$\mu = (-0.0833*Sc(Pr_i)) + 1.75$
Set 3 (9,21,38)	$9 < Sc(Pr_i) \leq 21$	$\mu = (0.0833*Sc(Pr_i)) - 0.75$
	$21 < Sc(Pr_i) \leq 38$	$\mu = (-0.0588*Sc(Pr_i)) + 2.2353$
Set 4 (21,38,42)	$21 < Sc(Pr_i) \leq 38$	$\mu = (0.0588*Sc(Pr_i)) - 1.2353$
	$38 < Sc(Pr_i) \leq 42$	$\mu = (-0.2500*Sc(Pr_i)) + 10.5$
Set 5 (38,42,63)	$38 < Sc(Pr_i) \leq 42$	$\mu = (0.2500*Sc(Pr_i)) - 9.5$
	$42 < Sc(Pr_i) \leq 63$	$\mu = (-0.0476*Sc(Pr_i)) + 3$
Set 6 (42,63,68)	$42 < Sc(Pr_i) \leq 63$	$\mu = (0.0476*Sc(Pr_i)) - 2$
	$63 < Sc(Pr_i) \leq 68$	$\mu = (-0.2000*Sc(Pr_i)) + 13.6$
Set 7 (63,68,82)	$63 < Sc(Pr_i) \leq 68$	$\mu = (0.2000*Sc(Pr_i)) - 12.6$
	$68 < Sc(Pr_i) \leq 82$	$\mu = (-0.0714*Sc(Pr_i)) + 5.8571$
Set 8 (68,82,100)	$68 < Sc(Pr_i) \leq 82$	$\mu = (0.0714*Sc(Pr_i)) - 4.8571$
	$82 < Sc(Pr_i) \leq 100$	$\mu = (-0.0556*Sc(Pr_i)) + 5.5556$
Set 9 (82,100,100)	$82 < Sc(Pr_i) \leq 100$	$\mu = (0.0556*Sc(Pr_i)) - 4.5556$

● ค่าແນນຂອງ S



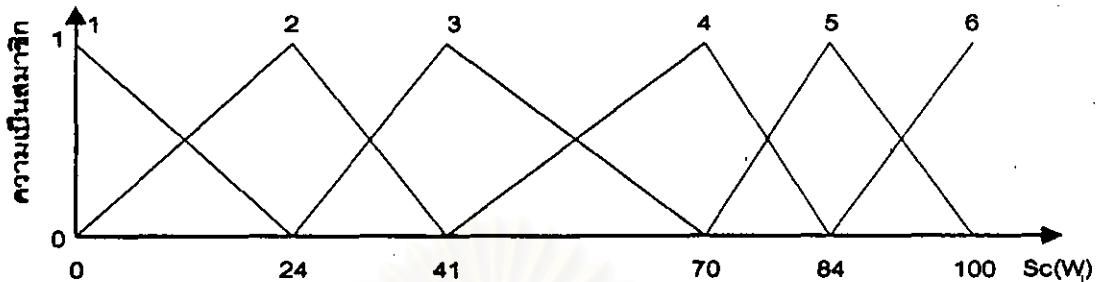
รูปที่ ๔.๖ พังก์ชันความเป็นสมาชิกของค่าແນນຂອງ S ที่ສภาวะความชื้นชื่อนในระบบตัวและให้ลดงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

ตารางที่ ๔.๖ ความสัมพันธ์ของค่าແນນຂອງ S กับพังก์ชันความเป็นสมาชิกที่ສภาวะความชื้นชื่อนในระบบตัวโนลดงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

Set 1 (0,0,51)	$0 \leq Sc(S) \leq 51$	$\mu = (-0.0196 * Sc(S)) + 1$
Set 2 (0.51,58)	$0 \leq Sc(S) \leq 51$	$\mu = (0.0196 * Sc(S))$
	$51 < Sc(S) \leq 58$	$\mu = (-0.1429 * Sc(S)) + 8.2857$
Set 3 (51,58,60)	$51 < Sc(S) \leq 58$	$\mu = (0.1429 * Sc(S)) - 7.2857$
	$58 < Sc(S) \leq 60$	$\mu = (-0.5000 * Sc(S)) + 30$
Set 4 (58,60,64)	$58 < Sc(S) \leq 60$	$\mu = (0.5000 * Sc(S)) - 29$
	$60 < Sc(S) \leq 64$	$\mu = (-0.2500 * Sc(S)) + 16$
Set 5 (60,64,100)	$60 < Sc(S) \leq 64$	$\mu = (0.2500 * Sc(S)) - 15$
	$64 < Sc(S) \leq 100$	$\mu = (-0.0278 * Sc(S)) + 2.7778$
Set 6 (64,100,100)	$64 < Sc(S) \leq 100$	$\mu = (0.0278 * Sc(S)) - 1.7778$

4.1.3 สภาวะความชื้นช้อนในระบบสูงและโหลดงานในระบบน้อย

- ค่าคะแนนของ W

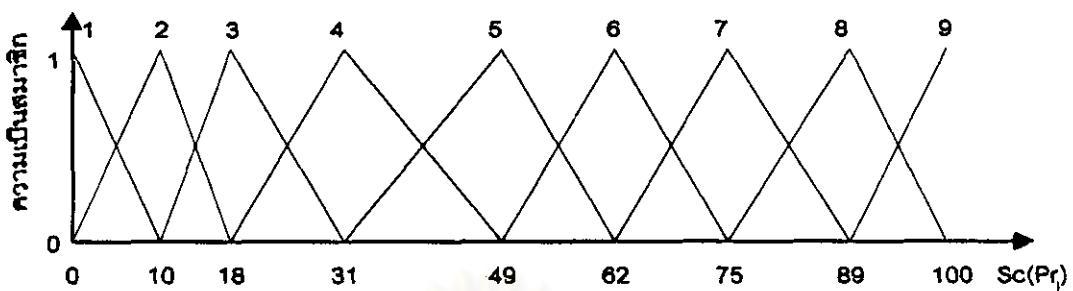


รูปที่ 4.7 พังก์ชันความเป็นสมាជิกของคะแนนของ W ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบสูง และโหลดงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินทางของงานแบบ FuzzyAHP

ตารางที่ 4.7 ความสัมพันธ์ของคะแนน W กับพังก์ชันความเป็นสมាជิก ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบสูงและโหลดงานในระบบน้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินทางของงานแบบ FuzzyAHP

Set 1 (0,0,24)	$0 \leq Sc(W_i) \leq 24$	$\mu = (-0.0417 * Sc(W_i)) + 1$
Set 2 (0,24,41)	$24 < Sc(W_i) \leq 41$	$\mu = (0.0417 * Sc(W_i))$ $\mu = (-0.0588 * Sc(W_i)) + 2.4118$
Set 3 (24,41,70)	$41 < Sc(W_i) \leq 70$	$\mu = (0.0588 * Sc(W_i)) - 1.4118$ $\mu = (-0.0345 * Sc(W_i)) + 2.4138$
Set 4 (41,70,84)	$70 < Sc(W_i) \leq 84$	$\mu = (0.0345 * Sc(W_i)) - 1.4138$ $\mu = (-0.0714 * Sc(W_i)) + 6$
Set 5 (70,84,100)	$84 < Sc(W_i) \leq 100$	$\mu = (0.0714 * Sc(W_i)) - 5$ $\mu = (-0.0625 * Sc(W_i)) + 6.25$
Set 6 (84,100,100)	$84 < Sc(W_i) \leq 100$	$\mu = (0.0625 * Sc(W_i)) - 5.25$

● คะแนนของ Pr

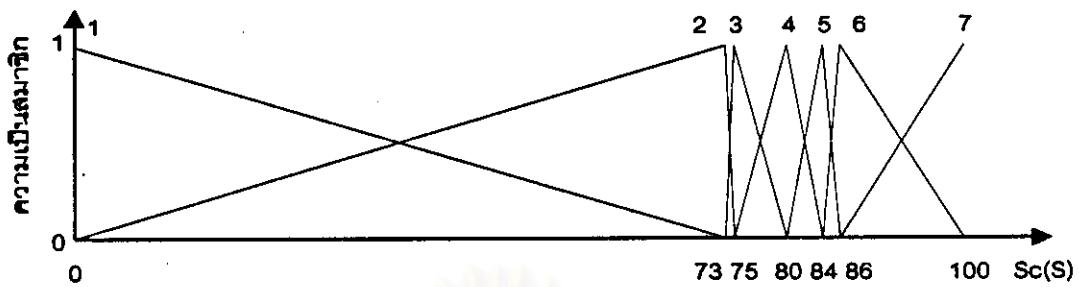


รูปที่ 4.8 พังก์ชันความเป็นสมาชิกของคะแนนของ Pr ที่สภาวะความรับรู้ในระบบสูง และให้ผลผลงานในระบบมั่นอย่างสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

ตารางที่ 4.8 ความสัมพันธ์ของคะแนน Pr กับพังก์ชันความเป็นสมาชิก ที่สภาวะความรับรู้ในระบบสูงและให้ผลผลงานในระบบมั่นอย่างสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

Set 1 (0,0,10)	$0 \leq Sc(Pr_i) \leq 10$	$\mu = (-0.1 * Sc(Pr_i)) + 1$
Set 2 (0,10,18)	$0 \leq Sc(Pr_i) \leq 10$ $10 < Sc(Pr_i) \leq 18$	$\mu = (0.1 * Sc(Pr_i))$ $\mu = (-0.125 * Sc(Pr_i)) + 2.25$
Set 3 (10,18,31)	$10 < Sc(Pr_i) \leq 18$ $18 < Sc(Pr_i) \leq 31$	$\mu = (0.125 * Sc(Pr_i)) - 1.25$ $\mu = (-0.0769 * Sc(Pr_i)) + 2.3846$
Set 4 (18,31,49)	$18 < Sc(Pr_i) \leq 31$ $31 < Sc(Pr_i) \leq 49$	$\mu = (0.0769 * Sc(Pr_i)) - 1.3846$ $\mu = (-0.0556 * Sc(Pr_i)) + 2.7222$
Set 5 (31,49,62)	$31 < Sc(Pr_i) \leq 49$ $49 < Sc(Pr_i) \leq 62$	$\mu = (0.0556 * Sc(Pr_i)) - 1.7222$ $\mu = (-0.0769 * Sc(Pr_i)) + 4.7692$
Set 6 (49,62,75)	$49 < Sc(Pr_i) \leq 62$ $62 < Sc(Pr_i) \leq 75$	$\mu = (0.0769 * Sc(Pr_i)) - 3.7692$ $\mu = (-0.0769 * Sc(Pr_i)) + 5.7692$
Set 7 (62,75,89)	$62 < Sc(Pr_i) \leq 75$ $75 < Sc(Pr_i) \leq 89$	$\mu = (0.0769 * Sc(Pr_i)) - 4.7692$ $\mu = (-0.0714 * Sc(Pr_i)) + 6.3571$
Set 8 (75,89,100)	$75 < Sc(Pr_i) \leq 89$ $89 < Sc(Pr_i) \leq 100$	$\mu = (0.0714 * Sc(Pr_i)) - 5.3571$ $\mu = (-0.0909 * Sc(Pr_i)) + 9.0909$
Set 9 (89,100,100)	$89 < Sc(Pr_i) \leq 100$	$\mu = (0.0909 * Sc(Pr_i)) - 8.0909$

● คะแนนของ S



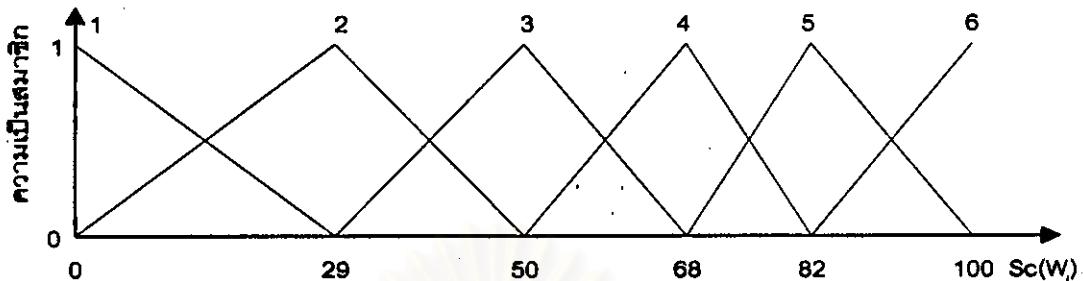
รูปที่ ๔.๙ พังก์ชันความเป็นสมาชิกของคะแนนของ S ที่สภาวะความซับซ้อนในระบบสูง และให้ผลงานในระบบน้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

ตารางที่ ๔.๙ ความสัมพันธ์ของคะแนน S กับพังก์ชันความเป็นสมาชิก ที่สภาวะความซับซ้อนในระบบสูงและให้ผลงานในระบบน้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

Set 1 (0,0,73)	$0 \leq Sc(S) \leq 73$	$\mu = (-0.0137*Sc(S)) + 1$
Set 2 (0,73,75)	$0 \leq Sc(S) \leq 73$ $73 < Sc(S) \leq 75$	$\mu = (0.0137*Sc(S))$ $\mu = (-0.5*Sc(S)) + 37.5$
Set 3 (73,75,80)	$73 < Sc(S) \leq 75$ $75 < Sc(S) \leq 80$	$\mu = (0.5*Sc(S)) - 36.5$ $\mu = (-0.2*Sc(S)) + 16$
Set 4 (75,80,84)	$75 < Sc(S) \leq 80$ $80 < Sc(S) \leq 84$	$\mu = (0.2*Sc(S)) - 15$ $\mu = (-0.25*Sc(S)) + 21$
Set 5 (80,84,86)	$80 < Sc(S) \leq 84$ $84 < Sc(S) \leq 86$	$\mu = (0.25*Sc(S)) - 20$ $\mu = (-0.5*Sc(S)) + 43$
Set 6 (84,86,100)	$84 < Sc(S) \leq 86$ $86 < Sc(S) \leq 100$	$\mu = (0.5*Sc(S)) - 42$ $\mu = (-0.0714*Sc(S)) + 7.1429$
Set 7 (86,100,100)	$86 < Sc(S) \leq 100$	$\mu = (0.0714*Sc(S)) - 6.1429$

4.1.4 สภาวะความชันช้อนของระบบสูงและในลดงานในระบบมาก

- ค่าແນນຂອງ W

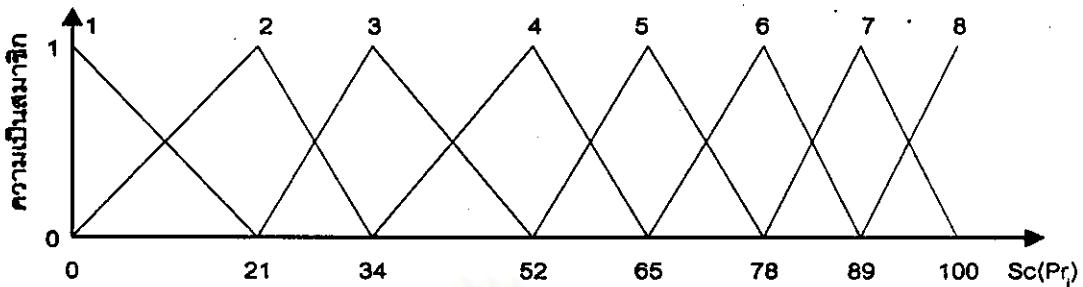


รูปที่ 4.10 พังก์ชันความเป็นสมาชิกของค่าແນນຂອງ W ที่สภาวะความชันช้อนในระบบสูง และในลดงานในระบบมากสำหรับการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

ตารางที่ 4.10 ความสัมพันธ์ของค่าແນນ W กับพังก์ชันความเป็นสมาชิก ที่สภาวะความชันช้อนในระบบสูงและในลดงานในระบบมากสำหรับการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

Set 1 (0,0,29)	$0 \leq Sc(W_i) \leq 29$	$\mu = (-0.0345 * Sc(W_i)) + 1$
Set 2 (0,29,50)	$0 \leq Sc(W_i) \leq 29$	$\mu = (0.0345 * Sc(W_i))$
	$29 < Sc(W_i) \leq 50$	$\mu = (-0.0476 * Sc(W_i)) + 2.381$
Set 3 (29,50,68)	$29 < Sc(W_i) \leq 50$	$\mu = (0.0476 * Sc(W_i)) - 1.381$
	$50 < Sc(W_i) \leq 68$	$\mu = (-0.0556 * Sc(W_i)) + 3.7778$
Set 4 (50,68,82)	$50 < Sc(W_i) \leq 68$	$\mu = (0.0556 * Sc(W_i)) - 2.7778$
	$68 < Sc(W_i) \leq 82$	$\mu = (-0.0714 * Sc(W_i)) + 5.8571$
Set 5 (68,82,100)	$68 < Sc(W_i) \leq 82$	$\mu = (0.0714 * Sc(W_i)) - 4.8571$
	$82 < Sc(W_i) \leq 100$	$\mu = (-0.0556 * Sc(W_i)) + 5.5556$
Set 6 (82,100,100)	$82 < Sc(W_i) \leq 100$	$\mu = (0.0556 * Sc(W_i)) - 4.5556$

● คะแนนของ Pr

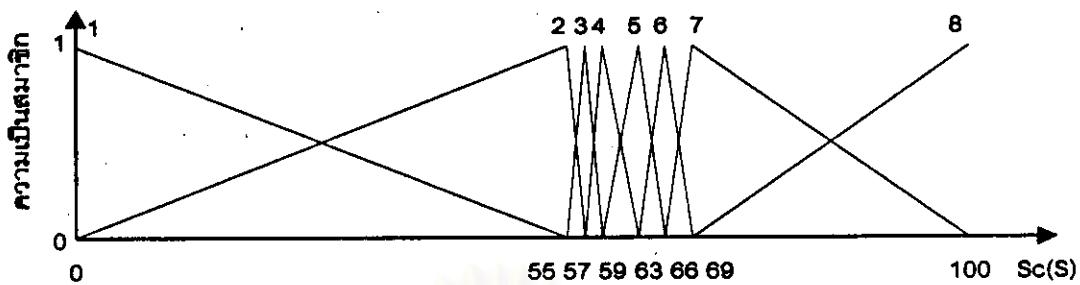


รูปที่ 4.11 พังก์ชันความเป็นสมาชิกของคะแนนของ Pr ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบสูง และในลดงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

ตารางที่ 4.11 ความสัมพันธ์ของคะแนน Pr กับพังก์ชันความเป็นสมาชิก ที่สภาวะความชื้นช้อน ในระบบสูงและในลดงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

Set 1 (0,0,21)	$0 \leq \text{Sc}(\text{Pr}_i) \leq 21$	$\mu = (-0.0476 * \text{Sc}(\text{Pr}_i)) + 1$
Set 2 (0,21,34)	$0 \leq \text{Sc}(\text{Pr}_i) \leq 21$	$\mu = (0.0476 * \text{Sc}(\text{Pr}_i))$
	$21 < \text{Sc}(\text{Pr}_i) \leq 34$	$\mu = (-0.0769 * \text{Sc}(\text{Pr}_i)) + 2.6154$
Set 3 (21,34,52)	$21 < \text{Sc}(\text{Pr}_i) \leq 34$	$\mu = (0.0769 * \text{Sc}(\text{Pr}_i)) - 1.6154$
	$34 < \text{Sc}(\text{Pr}_i) \leq 52$	$\mu = (-0.0556 * \text{Sc}(\text{Pr}_i)) + 2.8889$
Set 4 (34,52,65)	$34 < \text{Sc}(\text{Pr}_i) \leq 52$	$\mu = (0.0556 * \text{Sc}(\text{Pr}_i)) - 1.8889$
	$52 < \text{Sc}(\text{Pr}_i) \leq 65$	$\mu = (-0.0769 * \text{Sc}(\text{Pr}_i)) + 5$
Set 5 (52,65,78)	$52 < \text{Sc}(\text{Pr}_i) \leq 65$	$\mu = (0.0769 * \text{Sc}(\text{Pr}_i)) - 4$
	$65 < \text{Sc}(\text{Pr}_i) \leq 78$	$\mu = (-0.0769 * \text{Sc}(\text{Pr}_i)) + 6$
Set 6 (65,78,89)	$65 < \text{Sc}(\text{Pr}_i) \leq 78$	$\mu = (0.0769 * \text{Sc}(\text{Pr}_i)) - 5$
	$78 < \text{Sc}(\text{Pr}_i) \leq 89$	$\mu = (-0.0909 * \text{Sc}(\text{Pr}_i)) + 8.0909$
Set 7 (78,89,100)	$78 < \text{Sc}(\text{Pr}_i) \leq 89$	$\mu = (0.0909 * \text{Sc}(\text{Pr}_i)) - 7.0909$
	$89 < \text{Sc}(\text{Pr}_i) \leq 100$	$\mu = (-0.0909 * \text{Sc}(\text{Pr}_i)) + 9.0909$
Set 8 (89,100, 100)	$89 < \text{Sc}(\text{Pr}_i) \leq 100$	$\mu = (0.0909 * \text{Sc}(\text{Pr}_i)) - 8.0909$

● ค่าคะแนนของ S



รูปที่ 4.12 พังก์ชันความเป็นสมาชิกของค่าคะแนนของ S ที่สภาวะความชื้บช้อนในระบบสูง และให้ลดงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินทางตามแบบ FuzzyAHP

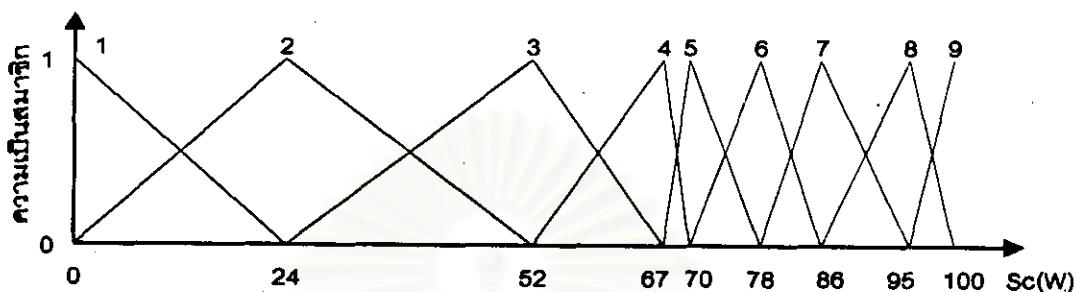
ตารางที่ 4.12 ความสัมพันธ์ของค่าคะแนน S กับพังก์ชันความเป็นสมาชิก ที่สภาวะความชื้บช้อนในระบบสูงและให้ลดงานในระบบมาก สำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินทางตามแบบ FuzzyAHP

Set 1 (0,0.55)	$0 \leq Sc(S) \leq 55$	$\mu = (-0.0182*Sc(S)) + 1$
Set 2 (0.55,0.57)	$0 \leq Sc(S) \leq 55$ $55 < Sc(S) \leq 57$	$\mu = (0.0182*Sc(S))$ $\mu = (-0.5*Sc(S)) + 28.5$
Set 3 (0.57,0.59)	$55 < Sc(S) \leq 57$ $57 < Sc(S) \leq 59$	$\mu = (0.5*Sc(S)) - 27.5$ $\mu = (-0.5*Sc(S)) + 29.5$
Set 4 (0.59,0.63)	$57 < Sc(S) \leq 59$ $59 < Sc(S) \leq 63$	$\mu = (0.5*Sc(S)) - 28.5$ $\mu = (-0.25*Sc(S)) + 15.75$
Set 5 (0.63,0.66)	$59 < Sc(S) \leq 63$ $63 < Sc(S) \leq 66$	$\mu = (0.25*Sc(S)) - 14.75$ $\mu = (-0.3333*Sc(S)) + 22$
Set 6 (0.66,0.69)	$63 < Sc(S) \leq 66$ $66 < Sc(S) \leq 69$	$\mu = (0.3333*Sc(S)) - 21$ $\mu = (-0.3333*Sc(S)) + 23$
Set 7 (0.69,1.00)	$66 < Sc(S) \leq 69$ $69 < Sc(S) \leq 100$	$\mu = (0.3333*Sc(S)) - 22$ $\mu = (-0.0323*Sc(S)) + 3.2258$
Set 8 (0.69,1.00,1.00)	$69 < Sc(S) \leq 100$	$\mu = (0.0323*Sc(S)) - 2.2258$

๔.2 พังก์ชั่นความเป็นสมาชิกของคะแนนคุณลักษณะ W Pr และ S สำหรับภูมิการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

๔.2.1 สภาวะความซับซ้อนในระบบตัวและโหลดงานในระบบน้อย

- คะแนนของ W



รูปที่ ๔.13 พังก์ชั่นความเป็นสมาชิกของคะแนนของ W ที่สภาวะความซับซ้อนในระบบตัวและโหลดงานในระบบน้อยสำหรับภูมิการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

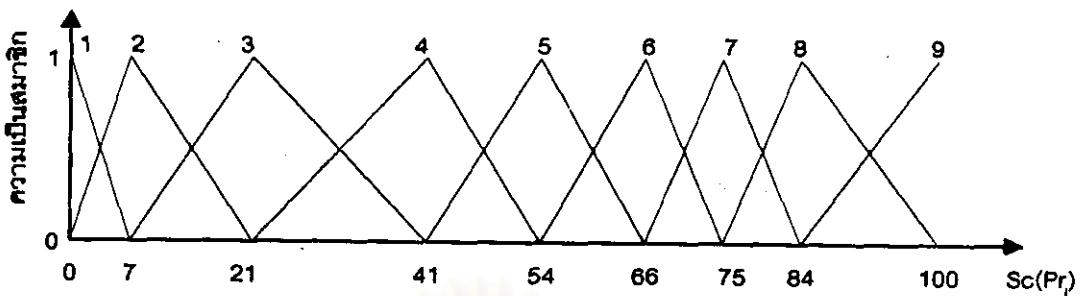
สถาบันวิทยบริการ
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

ตารางที่ ๑.๑๓ ความสัมพันธ์ของคะแนนของ W กับพังก์ชันความเป็นสมาชิกที่สภาวะความซับซ้อนในระบบต่ำให้ลดลงในระบบน้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

Set 1 (0,0,24)	$0 \leq Sc(W_i) \leq 24$	$\mu = (-0.0417 * Sc(W_i)) + 1$
Set 2 (0,24,52)	$0 \leq Sc(W_i) \leq 24$	$\mu = (0.0417 * Sc(W_i))$
	$24 < Sc(W_i) \leq 52$	$\mu = (-0.0357 * Sc(W_i)) + 1.8571$
Set 3 (24,52,67)	$24 < Sc(W_i) \leq 52$	$\mu = (0.0357 * Sc(W_i)) - 0.8571$
	$52 < Sc(W_i) \leq 67$	$\mu = (-0.0667 * Sc(W_i)) + 4.4667$
Set 4 (52,67,70)	$52 < Sc(W_i) \leq 67$	$\mu = (0.0667 * Sc(W_i)) - 3.4667$
	$67 < Sc(W_i) \leq 70$	$\mu = (-0.3333 * Sc(W_i)) + 23.3333$
Set 5 (67,70,78)	$67 < Sc(W_i) \leq 70$	$\mu = (0.3333 * Sc(W_i)) - 22.3333$
	$70 < Sc(W_i) \leq 78$	$\mu = (-0.1250 * Sc(W_i)) + 9.75$
Set 6 (70,78,86)	$70 < Sc(W_i) \leq 78$	$\mu = (0.1250 * Sc(W_i)) - 8.75$
	$78 < Sc(W_i) \leq 86$	$\mu = (-0.1250 * Sc(W_i)) + 10.75$
Set 7 (78,86,95)	$78 < Sc(W_i) \leq 86$	$\mu = (0.1250 * Sc(W_i)) - 9.75$
	$86 < Sc(W_i) \leq 95$	$\mu = (-0.1111 * Sc(W_i)) + 10.5556$
Set 8 (86,95,100)	$86 < Sc(W_i) \leq 95$	$\mu = (0.1111 * Sc(W_i)) - 9.5556$
	$95 < Sc(W_i) \leq 100$	$\mu = (-0.2000 * Sc(W_i)) + 20$
Set 9 (95,100,100)	$95 < Sc(W_i) \leq 100$	$\mu = (0.2000 * Sc(W_i)) - 19$

สถาบันวิทยบริการ
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

● คะแนนของ Pr

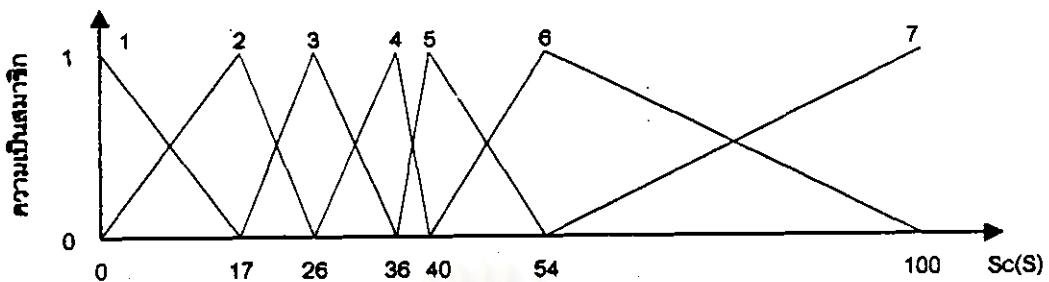


รูปที่ 4.14 พังก์ชันความเป็นสมาชิกของคะแนนของ Pr ที่สภาวะความชื้นขึ้นในระบบต่ำและในผลงานในระบบมือยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินทางแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

ตารางที่ 4.14 ความสัมพันธ์ของคะแนนของ Pr กับพังก์ชันความเป็นสมาชิกที่สภาวะความชื้นขึ้นในระบบต่ำในผลงานในระบบมือยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินทางแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

Set 1 (0,0,7)	$0 \leq Sc(Pr_i) \leq 7$	$\mu = (-0.1429 * Sc(Pr_i)) + 1$
Set 2 (0,7,21)	$0 \leq Sc(Pr_i) \leq 7$ $7 < Sc(Pr_i) \leq 21$	$\mu = (0.1429 * Sc(Pr_i))$ $\mu = (-0.0714 * Sc(Pr_i)) + 1.5$
Set 3 (7,21,41)	$7 < Sc(Pr_i) \leq 21$ $21 < Sc(Pr_i) \leq 41$	$\mu = (0.0714 * Sc(Pr_i)) - 0.5$ $\mu = (-0.0500 * Sc(Pr_i)) + 2.05$
Set 4 (21,41,54)	$21 < Sc(Pr_i) \leq 41$ $41 < Sc(Pr_i) \leq 54$	$\mu = (0.0500 * Sc(Pr_i)) - 1.05$ $\mu = (-0.0769 * Sc(Pr_i)) + 4.1539$
Set 5 (41,54,66)	$341 < Sc(Pr_i) \leq 54$ $54 < Sc(Pr_i) \leq 66$	$\mu = (0.0769 * Sc(Pr_i)) - 3.1539$ $\mu = (-0.0833 * Sc(Pr_i)) + 5.5$
Set 6 (54,66,75)	$54 < Sc(Pr_i) \leq 66$ $66 < Sc(Pr_i) \leq 75$	$\mu = (0.0833 * Sc(Pr_i)) - 4.5$ $\mu = (-0.1111 * Sc(Pr_i)) + 8.3333$
Set 7 (66,75,84)	$66 < Sc(Pr_i) \leq 75$ $75 < Sc(Pr_i) \leq 84$	$\mu = (0.1111 * Sc(Pr_i)) - 7.3333$ $\mu = (-0.1111 * Sc(Pr_i)) + 9.3333$
Set 8 (75,84,100)	$75 < Sc(Pr_i) \leq 84$ $84 < Sc(Pr_i) \leq 100$	$\mu = (0.1111 * Sc(Pr_i)) - 8.3333$ $\mu = (-0.0625 * Sc(Pr_i)) + 6.25$
Set 9 (84,100,100)	$84 < Sc(Pr_i) \leq 100$	$\mu = (0.0625 * Sc(Pr_i)) - 5.25$

● ค่าคะแนนของ S



รูปที่ ๔.15 พังก์ชันความเป็นสมาชิกของคะแนนของ S ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบตัวโนลดงานในระบบน้อยเมื่อพิจารณาตัดเคี้ยวจักรเสีย

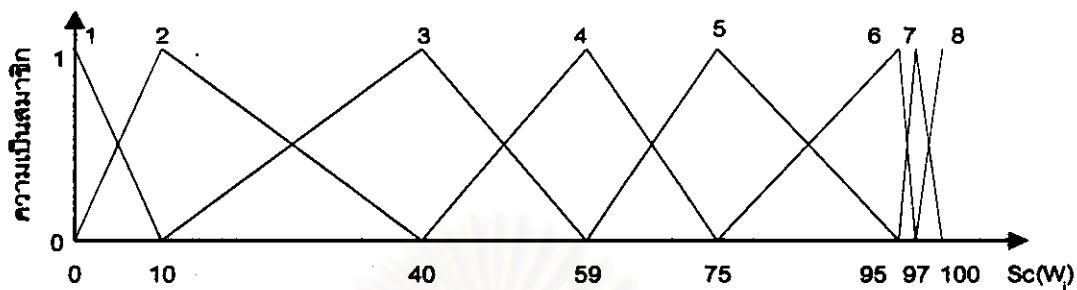
ตารางที่ ๔.15 ความสมดุลย์ของคะแนนของ S กับพังก์ชันความเป็นสมาชิกที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบตัวโนลดงานในระบบน้อยและตัดพิจารณาเครื่องจักรเสียสำหรับกฎการจัดเล่นทางเดิน

ของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

Set 1 (0,0,17)	$0 \leq Sc(S) \leq 17$	$\mu = (-0.0588 * Sc(S)) + 1$
Set 2 (0,17,26)	$0 \leq Sc(S) \leq 17$	$\mu = (0.0588 * Sc(S))$
	$17 < Sc(S) \leq 26$	$\mu = (-0.1111 * Sc(S)) + 2.8889$
Set 3 (17,26,36)	$17 < Sc(S) \leq 26$	$\mu = (0.1111 * Sc(S)) - 1.8889$
	$26 < Sc(S) \leq 36$	$\mu = (-0.1000 * Sc(S)) + 3.6$
Set 4 (26,36,40)	$26 < Sc(S) \leq 36$	$\mu = (0.1000 * Sc(S)) - 2.6$
	$36 < Sc(S) \leq 40$	$\mu = (-0.25 * Sc(S)) + 10$
Set 5 (36,40,54)	$36 < Sc(S) \leq 40$	$\mu = (0.25 * Sc(S)) - 9$
	$40 < Sc(S) \leq 54$	$\mu = (-0.0714 * Sc(S)) + 3.8571$
Set 6 (40,54,100)	$40 < Sc(S) \leq 54$	$\mu = (0.0714 * Sc(S)) - 2.8571$
	$54 < Sc(S) \leq 100$	$\mu = (-0.0217 * Sc(S)) + 2.1739$
Set 7 (54,100,100)	$54 < Sc(S) \leq 100$	$\mu = (0.0217 * Sc(S)) - 1.1739$

4.2.2 สภาวะความชันข้อนในระบบตัวและให้ลดงานในระบบมาก

- คะแนนของ W

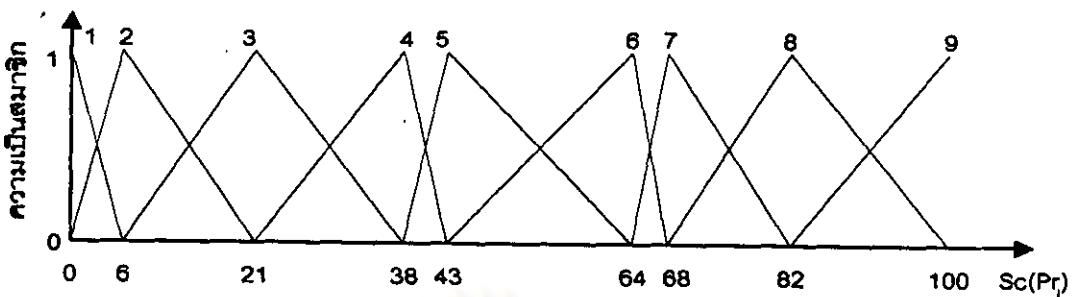


รูปที่ 4.16 พังก์ชันความเป็นสมาชิกของคะแนนของ W ที่สภาวะความชันข้อนในระบบตัวและให้ลดงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

ตารางที่ 4.16 ความสัมพันธ์ของคะแนนของ W กับพังก์ชันความเป็นสมาชิกที่สภาวะความชันข้อนในระบบตัวให้ลดงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

Set 1 (0,0,10)	$0 \leq Sc(W_i) \leq 10$	$\mu = (-0.1000 * Sc(W_i)) + 1$
Set 2 (0,10,40)	$0 \leq Sc(W_i) \leq 10$	$\mu = (0.1000 * Sc(W_i))$
	$10 < Sc(W_i) \leq 40$	$\mu = (-0.0333 * Sc(W_i)) + 1.3333$
Set 3 (10,40,59)	$10 < Sc(W_i) \leq 40$	$\mu = (0.0333 * Sc(W_i)) - 0.3333$
	$40 < Sc(W_i) \leq 59$	$\mu = (-0.0526 * Sc(W_i)) + 3.1053$
Set 4 (40,59,75)	$40 < Sc(W_i) \leq 59$	$\mu = (0.0526 * Sc(W_i)) - 2.1053$
	$59 < Sc(W_i) \leq 75$	$\mu = (-0.0625 * Sc(W_i)) + 4.6875$
Set 5 (59,75,95)	$59 < Sc(W_i) \leq 75$	$\mu = (0.0625 * Sc(W_i)) - 3.6875$
	$75 < Sc(W_i) \leq 95$	$\mu = (-0.0500 * Sc(W_i)) + 4.7500$
Set 6 (75,95,97)	$75 < Sc(W_i) \leq 95$	$\mu = (0.0500 * Sc(W_i)) - 3.75$
	$95 < Sc(W_i) \leq 97$	$\mu = (-0.5000 * Sc(W_i)) + 48.5$
Set 7 (95,97,100)	$95 < Sc(W_i) \leq 97$	$\mu = (0.5000 * Sc(W_i)) - 47.5$
	$97 < Sc(W_i) \leq 100$	$\mu = (-0.3333 * Sc(W_i)) + 33.3333$
Set 8 (97,100,100)	$97 < Sc(W_i) \leq 100$	$\mu = (0.3333 * Sc(W_i)) - 32.3333$

● คะแนนของ Pr

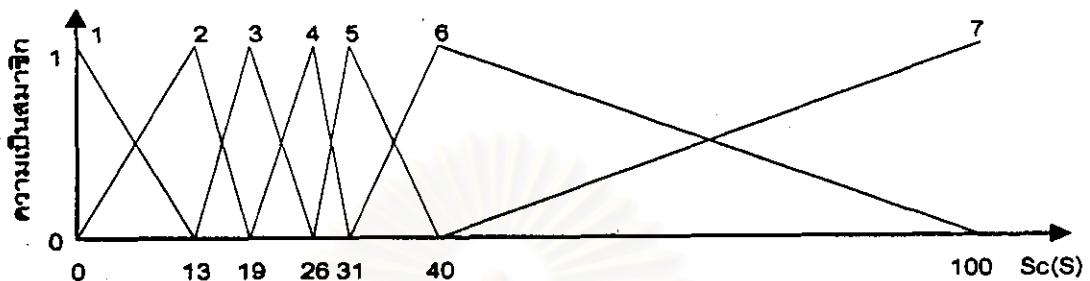


รูปที่ 4.17 พังค์ชั้นความเป็นสมาชิกของคะแนนของ Pr ที่สภาวะความชัดช้อนในระบบตัวแปร
ให้ลดลงในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ
FuzzyAHP-WINQ

ตารางที่ 4.17 ความสัมพันธ์ของคะแนนของ Pr กับพังค์ชั้นความเป็นสมาชิกที่สภาวะความชัด
ช้อนในระบบตัวให้ลดลงในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF
และ FuzzyAHP-WINQ

Set 1 (0,0,6)	$0 \leq Sc(Pr_i) \leq 6$	$\mu = (-0.1667 * Sc(Pr_i)) + 1$
Set 2 (0,6,21)	$0 \leq Sc(Pr_i) \leq 6$	$\mu = (0.1667 * Sc(Pr_i))$
	$6 < Sc(Pr_i) \leq 21$	$\mu = (-0.0667 * Sc(Pr_i)) + 1.4$
Set 3 (6,21,38)	$6 < Sc(Pr_i) \leq 21$	$\mu = (0.0667 * Sc(Pr_i)) - 0.4$
	$21 < Sc(Pr_i) \leq 38$	$\mu = (-0.0588 * Sc(Pr_i)) + 2.2353$
Set 4 (21,38,43)	$21 < Sc(Pr_i) \leq 38$	$\mu = (0.0588 * Sc(Pr_i)) - 1.2353$
	$38 < Sc(Pr_i) \leq 43$	$\mu = (-0.2000 * Sc(Pr_i)) + 8.6$
Set 5 (38,43,64)	$38 < Sc(Pr_i) \leq 43$	$\mu = (0.2000 * Sc(Pr_i)) - 7.6$
	$43 < Sc(Pr_i) \leq 64$	$\mu = (-0.0476 * Sc(Pr_i)) + 3.0476$
Set 6 (43,64,68)	$43 < Sc(Pr_i) \leq 64$	$\mu = (0.0476 * Sc(Pr_i)) - 2.0476$
	$64 < Sc(Pr_i) \leq 68$	$\mu = (-0.2500 * Sc(Pr_i)) + 17$
Set 7 (64,68,82)	$64 < Sc(Pr_i) \leq 68$	$\mu = (0.25 * Sc(Pr_i)) - 16$
	$68 < Sc(Pr_i) \leq 82$	$\mu = (-0.0714 * Sc(Pr_i)) + 5.8571$
Set 8 (68,82,100)	$68 < Sc(Pr_i) \leq 82$	$\mu = (0.0714 * Sc(Pr_i)) - 4.8571$
	$82 < Sc(Pr_i) \leq 100$	$\mu = (-0.0556 * Sc(Pr_i)) + 5.5556$
Set 9 (82,100,100)	$82 < Sc(Pr_i) \leq 100$	$\mu = (0.0556 * Sc(Pr_i)) - 4.5556$

● คะแนนของ S



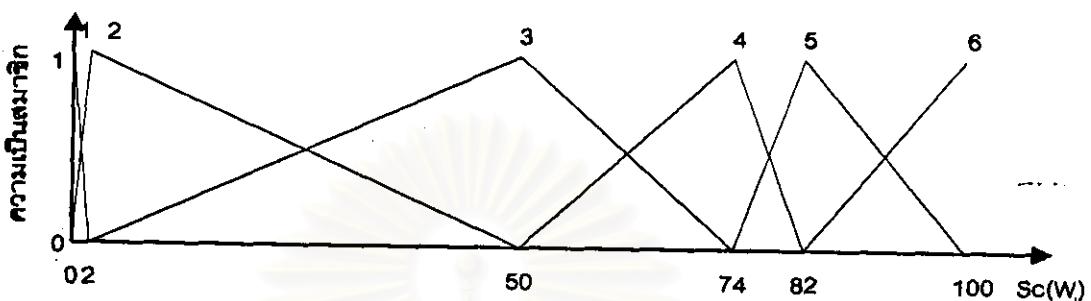
รูปที่ 4.18 พังก์ชันความเป็นสมាជิกของคะแนนของ S ที่สภาวะความซับซ้อนในระบบตัวให้ผลงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

ตารางที่ 4.18 ความสัมพันธ์ของคะแนนของ S กับพังก์ชันความเป็นสมាជิกที่สภาวะความซับซ้อนในระบบตัวให้ผลงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

Set 1 (0,0,13)	$0 \leq Sc(S) \leq 13$	$\mu = (-0.0769 * Sc(S)) + 1$
Set 2 (0,13,19)	$0 \leq Sc(S) \leq 13$ $13 < Sc(S) \leq 19$	$\mu = (0.0769 * Sc(S))$ $\mu = (-0.1667 * Sc(S)) + 3.1667$
Set 3 (13,19,26)	$13 < Sc(S) \leq 19$ $19 < Sc(S) \leq 26$	$\mu = (0.1667 * Sc(S)) - 2.1667$ $\mu = (-0.1429 * Sc(S)) + 3.7143$
Set 4 (19,26,31)	$19 < Sc(S) \leq 26$ $26 < Sc(S) \leq 31$	$\mu = (0.1429 * Sc(S)) - 2.7143$ $\mu = (-0.2000 * Sc(S)) + 6.2$
Set 5 (26,31,40)	$26 < Sc(S) \leq 31$ $31 < Sc(S) \leq 40$	$\mu = (0.2000 * Sc(S)) - 5.2$ $\mu = (-0.1111 * Sc(S)) + 4.4444$
Set 6 (31,40,100)	$31 < Sc(S) \leq 40$ $40 < Sc(S) \leq 100$	$\mu = (0.1111 * Sc(S)) - 3.4444$ $\mu = (-0.0167 * Sc(S)) + 1.6667$
Set 7 (40,100,100)	$40 < Sc(S) \leq 100$	$\mu = (0.0167 * Sc(S)) - 1.6667$

4.2.3 ສภาวะความชันช้อนของระบบสูงและໂຄດງານໃນระบบນ້ອຍ

- គະແນນຂອງ W

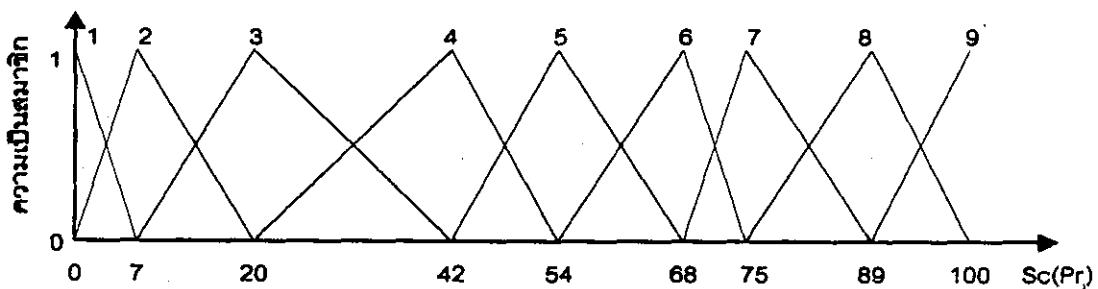


ຮູບທີ 4.19 ພຶກສົ່ນຄວາມເປັນສາມາຝຶກຂອງគະແນນຂອງ W ທີ່ສภาวะຄວາມชັ້ນຫຼັບຂອງໄລຍະໂຄດງານໃນระบบນ້ອຍສໍາໜັກງານຈັດເສັ້ນທາງເດືອນຂອງງານແນບ FuzzyAHP-NF ແລະ FuzzyAHP-WINQ

ຕາງໆທີ 4.19 ຄວາມສົ່ນພັນຂອງគະແນນ W ກັບພຶກສົ່ນຄວາມເປັນສາມາຝຶກ ທີ່ສmatchConditionາມຫຼັບຂອງໄລຍະໂຄດງານໃນระบบສູງແລະໂຄດງານໃນระบบນ້ອຍສໍາໜັກງານຈັດເສັ້ນທາງເດືອນຂອງງານແນບ FuzzyAHP-NF ແລະ FuzzyAHP-WINQ

Set 1 (0,0,2)	$0 \leq Sc(W_i) \leq 2$	$\mu = (-0.5 * Sc(W_i)) + 1$
Set 2 (0,2,50)	$0 \leq Sc(W_i) \leq 2$	$\mu = (0.5 * Sc(W_i))$
	$2 < Sc(W_i) \leq 50$	$\mu = (-0.0208 * Sc(W_i)) + 1.0417$
Set 3 (2,50,74)	$2 < Sc(W_i) \leq 50$	$\mu = (0.0208 * Sc(W_i)) - 0.0417$
	$50 < Sc(W_i) \leq 74$	$\mu = (-0.0417 * Sc(W_i)) + 3.0833$
Set 4 (50,74,82)	$50 < Sc(W_i) \leq 74$	$\mu = (0.0417 * Sc(W_i)) - 2.0833$
	$74 < Sc(W_i) \leq 82$	$\mu = (-0.125 * Sc(W_i)) + 10.25$
Set 5 (74,82,100)	$74 < Sc(W_i) \leq 82$	$\mu = (0.125 * Sc(W_i)) - 9.25$
	$82 < Sc(W_i) \leq 100$	$\mu = (-0.0556 * Sc(W_i)) + 5.5556$
Set 6 (82,100,100)	$82 < Sc(W_i) \leq 100$	$\mu = (0.0556 * Sc(W_i)) - 4.5556$

● คะแนนของ Pr

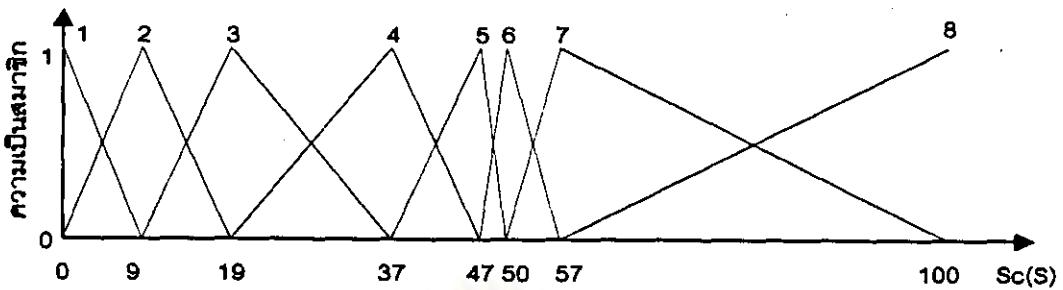


รูปที่ 4.20 พังก์ชันความเป็นสมาชิกของคะแนนของ Pr ที่สภาวะความซับซ้อนในระบบสูง และให้ผลงานในระบบบันอยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

ตารางที่ 4.20 ความสัมพันธ์ของคะแนน Pr กับพังก์ชันความเป็นสมาชิก ที่สภาวะความซับซ้อนในระบบสูงและให้ผลงานในระบบบันอยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

Set 1 (0,0,7)	$0 \leq Sc(Pr_i) \leq 7$	$\mu = (-0.1429 * Sc(Pr_i)) + 1$
Set 2 (0.7,20)	$0 \leq Sc(Pr_i) \leq 7$	$\mu = (0.1429 * Sc(Pr_i))$
	$7 < Sc(Pr_i) \leq 20$	$\mu = (-0.0769 * Sc(Pr_i)) + 1.5385$
Set 3 (7,20,42)	$7 < Sc(Pr_i) \leq 20$	$\mu = (0.0769 * Sc(Pr_i)) - 0.5385$
	$20 < Sc(Pr_i) \leq 42$	$\mu = (-0.0455 * Sc(Pr_i)) + 1.9091$
Set 4 (20,42,54)	$20 < Sc(Pr_i) \leq 42$	$\mu = (0.0455 * Sc(Pr_i)) - 0.9091$
	$42 < Sc(Pr_i) \leq 54$	$\mu = (-0.0833 * Sc(Pr_i)) + 4.5$
Set 5 (42,54,68)	$42 < Sc(Pr_i) \leq 54$	$\mu = (0.0833 * Sc(Pr_i)) - 3.5$
	$54 < Sc(Pr_i) \leq 68$	$\mu = (-0.0714 * Sc(Pr_i)) + 4.8571$
Set 6 (54,68,75)	$54 < Sc(Pr_i) \leq 68$	$\mu = (0.0714 * Sc(Pr_i)) - 3.8571$
	$68 < Sc(Pr_i) \leq 75$	$\mu = (-0.1429 * Sc(Pr_i)) + 10.7143$
Set 7 (68,75,89)	$68 < Sc(Pr_i) \leq 75$	$\mu = (0.1429 * Sc(Pr_i)) - 9.7143$
	$75 < Sc(Pr_i) \leq 89$	$\mu = (-0.0714 * Sc(Pr_i)) + 6.3571$
Set 8 (75,89,100)	$75 < Sc(Pr_i) \leq 89$	$\mu = (0.0714 * Sc(Pr_i)) - 5.3571$
	$89 < Sc(Pr_i) \leq 100$	$\mu = (-0.0909 * Sc(Pr_i)) + 9.0909$
Set 9 (89,100,100)	$89 < Sc(Pr_i) \leq 100$	$\mu = (0.0909 * Sc(Pr_i)) - 8.0909$

● ค่าคะแนนของ S



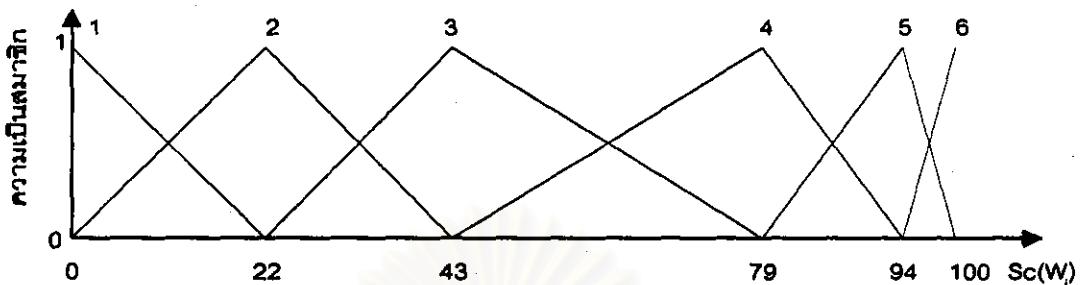
รูปที่ ๔.21 พังก์ชันความเป็นสมาชิกของคะแนนของ S ที่สภาวะความซับซ้อนในระบบสูง และในลดลงในระบบน้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

ตารางที่ ๔.21 ความสัมพันธ์ของคะแนน S กับพังก์ชันความเป็นสมาชิก ที่สภาวะความซับซ้อนในระบบสูงและในลดลงในระบบน้อยสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

Set 1 (0,0,9)	$0 \leq Sc(S) \leq 9$	$\mu = (-0.1111*Sc(S)) + 1$
Set 2 (0,9,19)	$0 \leq Sc(S) \leq 9$	$\mu = (0.1111*Sc(S))$
	$9 < Sc(S) \leq 19$	$\mu = (-0.1*Sc(S)) + 1.9$
Set 3 (9,19,37)	$9 < Sc(S) \leq 19$	$\mu = (0.1*Sc(S)) - 0.9$
	$19 < Sc(S) \leq 37$	$\mu = (-0.0556*Sc(S)) + 2.0556$
Set 4 (19,37,47)	$19 < Sc(S) \leq 37$	$\mu = (0.0556*Sc(S)) - 1.0556$
	$37 < Sc(S) \leq 47$	$\mu = (-0.1*Sc(S)) + 4.7$
Set 5 (37,47,50)	$37 < Sc(S) \leq 47$	$\mu = (0.1*Sc(S)) - 3.7$
	$47 < Sc(S) \leq 50$	$\mu = (-0.3333*Sc(S)) + 16.6667$
Set 6 (47,50,57)	$47 < Sc(S) \leq 50$	$\mu = (0.3333*Sc(S)) - 15.6667$
	$50 < Sc(S) \leq 57$	$\mu = (-0.1429*Sc(S)) + 8.1429$
Set 7 (50,57,100)	$50 < Sc(S) \leq 57$	$\mu = (0.1429*Sc(S)) - 7.1429$
	$57 < Sc(S) \leq 100$	$\mu = (-0.0233*Sc(S)) + 2.3256$
Set 8 (57,100,100)	$57 < Sc(S) \leq 100$	$\mu = (0.0233*Sc(S)) - 1.3256$

๔.2.4 สรุปภาวะความชัดเจนในระบบสูงและโนลต์งานในระบบมาก

● គະណនាគອງ W

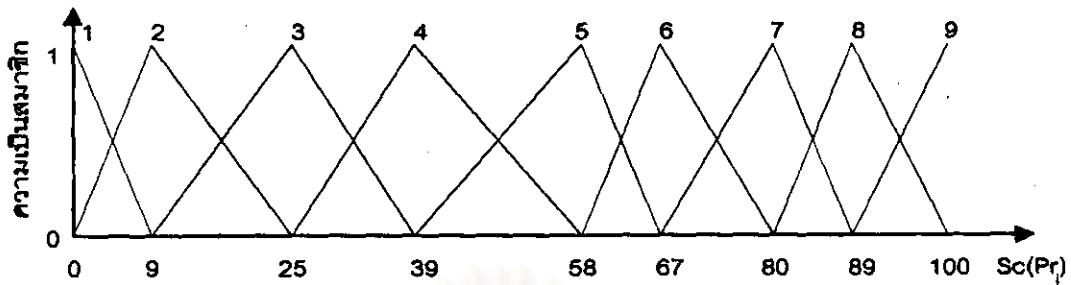


รูปที่ ๔.22 พังก์ชั่นความเป็นสมาชิกของคะแนนช่อง W ที่สภาวะความรับรู้ในระบบสูง และในลดลงในระบบมากสำหรับการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

ตารางที่ 4.22 ความสัมพันธ์ของคะแนน W กับฟังก์ชันความเป็นสมาชิก ที่สภาวะความรับรู้ของในระบบสูงและในลดลงในระหว่างมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

Set 1 (0,0,22)	$0 \leq Sc(W_i) \leq 22$	$\mu = (-0.0455 * Sc(W_i)) + 1$
Set 2 (0,22,43)	$0 \leq Sc(W_i) \leq 22$	$\mu = (0.0455 * Sc(W_i))$
	$22 < Sc(W_i) \leq 43$	$\mu = (-0.0476 * Sc(W_i)) + 2.0476$
Set 3 (22,43,79)	$22 < Sc(W_i) \leq 43$	$\mu = (0.0476 * Sc(W_i)) - 1.0476$
	$43 < Sc(W_i) \leq 79$	$\mu = (-0.0278 * Sc(W_i)) + 2.1944$
Set 4 (43,79,94)	$43 < Sc(W_i) \leq 79$	$\mu = (0.0278 * Sc(W_i)) - 1.1944$
	$79 < Sc(W_i) \leq 94$	$\mu = (-0.0667 * Sc(W_i)) + 6.267$
Set 5 (79,94,100)	$79 < Sc(W_i) \leq 94$	$\mu = (0.0667 * Sc(W_i)) - 5.2667$
	$94 < Sc(W_i) \leq 100$	$\mu = (-0.1667 * Sc(W_i)) + 16.6667$
Set 6 (94,100,100)	$94 < Sc(W_i) \leq 100$	$\mu = (0.1667 * Sc(W_i)) - 15.6667$

● คะแนนของ Pr

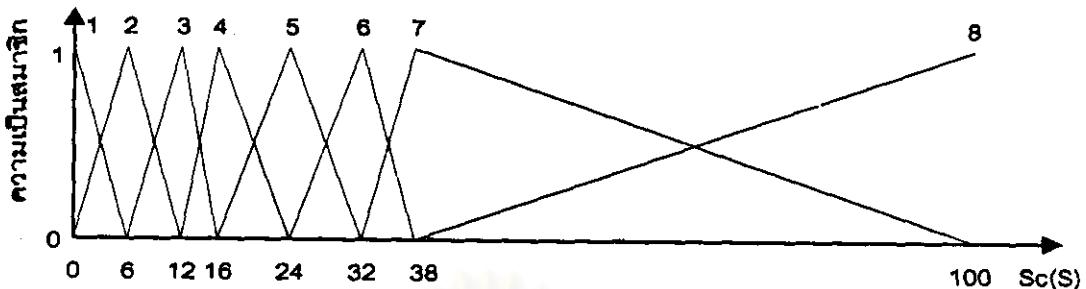


รูปที่ ๔.23 พังก์ชันความเป็นสมาชิกของคะแนนของ Pr ที่สภาวะความชื้นช้อนในระบบสูง และในลดงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

ตารางที่ ๔.23 ความสัมพันธ์ของคะแนน Pr กับพังก์ชันความเป็นสมาชิก ที่สภาวะความชื้นช้อน ในระบบสูงและในลดงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

Set 1 (0,0,9)	$0 \leq Sc(Pr_i) \leq 9$	$\mu = (-0.1111*Sc(Pr_i)) + 1$
Set 2 (0,9,25)	$9 < Sc(Pr_i) \leq 25$	$\mu = (0.1111*Sc(Pr_i))$ $\mu = (-0.0625*Sc(Pr_i)) + 1.5625$
Set 3 (9,25,39)	$25 < Sc(Pr_i) \leq 39$	$\mu = (0.0625*Sc(Pr_i)) - 0.5625$ $\mu = (-0.0714*Sc(Pr_i)) + 2.7857$
Set 4 (25,39,58)	$39 < Sc(Pr_i) \leq 58$	$\mu = (0.0714*Sc(Pr_i)) - 1.7857$ $\mu = (-0.0526*Sc(Pr_i)) + 3.0526$
Set 5 (39,58,67)	$58 < Sc(Pr_i) \leq 67$	$\mu = (0.0526*Sc(Pr_i)) - 2.0526$ $\mu = (-0.1111*Sc(Pr_i)) + 7.4444$
Set 6 (58,67,80)	$67 < Sc(Pr_i) \leq 80$	$\mu = (0.1111*Sc(Pr_i)) - 6.4444$ $\mu = (-0.0769*Sc(Pr_i)) + 6.1538$
Set 7 (67,80,89)	$80 < Sc(Pr_i) \leq 89$	$\mu = (0.0769*Sc(Pr_i)) - 5.1538$ $\mu = (-0.1111*Sc(Pr_i)) + 9.8889$
Set 8 (80,89,100)	$89 < Sc(Pr_i) \leq 100$	$\mu = (0.1111*Sc(Pr_i)) - 8.8889$ $\mu = (-0.0909*Sc(Pr_i)) + 9.0909$
Set 9 (89,100,100)	$89 < Sc(Pr_i) \leq 100$	$\mu = (0.0909*Sc(Pr_i)) - 8.0909$

● คะแนนของ S



รูปที่ ๔.๒๔ พังก์ชันความเป็นสมาชิกของคะแนนของ S ที่สภาวะความซับซ้อนในระบบสูง และให้ผลงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

ตารางที่ ๔.๒๔ ความสัมพันธ์ของคะแนน S กับพังก์ชันความเป็นสมาชิก ที่สภาวะความซับซ้อนในระบบสูงและให้ผลงานในระบบมากสำหรับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

Set 1 (0,0,6)	$0 \leq Sc(S) \leq 6$	$\mu = (-0.1667 * Sc(S)) + 1$
Set 2 (0.6,12)	$0 \leq Sc(S) \leq 6$ $6 < Sc(S) \leq 12$	$\mu = (0.1667 * Sc(S))$ $\mu = (-0.1667 * Sc(S)) + 2$
Set 3 (6,12,16)	$6 < Sc(S) \leq 12$ $12 < Sc(S) \leq 16$	$\mu = (0.1667 * Sc(S)) - 1$ $\mu = (-0.25 * Sc(S)) + 4$
Set 4 (12,16,24)	$12 < Sc(S) \leq 16$ $16 < Sc(S) \leq 24$	$\mu = (0.25 * Sc(S)) - 3$ $\mu = (-0.125 * Sc(S)) + 3$
Set 5 (16,24,32)	$16 < Sc(S) \leq 24$ $24 < Sc(S) \leq 32$	$\mu = (0.125 * Sc(S)) - 2$ $\mu = (-0.125 * Sc(S)) + 4$
Set 6 (24,32,38)	$24 < Sc(S) \leq 32$ $32 < Sc(S) \leq 38$	$\mu = (0.125 * Sc(S)) - 3$ $\mu = (-0.1667 * Sc(S)) + 6.3333$
Set 7 (32,38,100)	$32 < Sc(S) \leq 38$ $38 < Sc(S) \leq 100$	$\mu = (0.1667 * Sc(S)) - 5.3333$ $\mu = (-0.0161 * Sc(S)) + 1.6129$
Set 8 (38,100,100)	$38 < Sc(S) \leq 100$	$\mu = (0.0161 * Sc(S)) - 0.6129$

ภาคผนวก ๔

น้ำหนักความสำคัญของคุณลักษณะที่สภาวะต่างๆ

ภาคผนวกนี้จะแสดงน้ำหนักความสำคัญของคุณลักษณะ W Pr และ P ซึ่งอยู่ในรูปด้านล่าง
แบบพาร์เซ็นต์ที่สภาวะความชัดช้อนของระบบและโหลดงานในระบบต่างๆกัน สำหรับที่สภาวะนึง^๑
จำนวนชุดของความสำคัญของคุณลักษณะทั้งสามที่ได้กล่าวไปแล้วจะรวมอยู่กับจำนวนพาร์เซ็นต์ที่
แบ่งได้จากคะแนนคุณลักษณะ S ตามที่ได้แสดงไว้ในภาคผนวก ๑

ภาคผนวกนี้จะแบ่งออกเป็น 2 ส่วนคือ 1) น้ำหนักความสำคัญของคุณลักษณะที่ใช้กับกฎ^๒
การจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP 2) น้ำหนักความสำคัญของคุณลักษณะที่ใช้กับกฎการ
จัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-NF และ FuzzyAHP-WINQ

๔.๑ น้ำหนักความสำคัญของคุณลักษณะที่ใช้กับกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP

๔.๑.๑ สภาวะความชัดช้อนของระบบต่าและโหลดงานในระบบน้อย

จาก群ที่ ๔.๓ จะเห็นว่าคุณลักษณะ S ที่สภาวะนี้ถูกแบ่งออกเป็นพาร์เซ็นต์ ๖ เริ่ม
แต่ละเริ่มมีน้ำหนักความสำคัญของคุณลักษณะตามตารางที่ ๔.๑

ตารางที่ ๔.๑ น้ำหนักความสำคัญของคุณลักษณะ
ที่สภาวะความชัดช้อนของระบบต่าและโหลดงานในระบบน้อย

	W	Pr	P
เริ่ม ๑ : (๐,๐,๖๘)	(๑,๑,๑)	(๐,๐,๐)	(๐,๐,๐)
เริ่ม ๒ : (๖๘,๗๐,๗๐)	(๐.๓๘๖๕,๐.๖๐๐๐,๐.๘๘๕๐)	(๐.๑๕๓๔,๐.๒๐๐๐,๐.๒๗๘๘)	(๐.๑๕๓๔,๐.๒๐๐๐,๐.๒๗๘๘)
เริ่ม ๓ : (๖๘,๗๐,๗๓)	(๐.๓๓๓๓,๐.๓๓๓๓,๐.๓๓๓๓)	(๐.๓๓๓๓,๐.๓๓๓๓,๐.๓๓๓๓)	(๐.๓๓๓๓,๐.๓๓๓๓,๐.๓๓๓๓)
เริ่ม ๔ : (๗๐,๗๓,๗๘)	(๐.๑๗๘๕,๐.๓๒๗๕,๐.๖๐๔๓)	(๐.๒๕๗๔,๐.๔๑๒๖,๐.๖๐๔๓)	(๐.๑๗๘๕,๐.๒๕๙๙,๐.๔๑๙๐)
เริ่ม ๕ : (๗๓,๗๘,๑๐๐)	(๐.๑๕๓๔,๐.๒๐๐๐,๐.๒๗๘๘)	(๐.๓๘๖๕,๐.๖๐๐๐,๐.๘๘๕๐)	(๐.๑๕๓๔,๐.๒๐๐๐,๐.๒๗๘๘)
เริ่ม ๖ : (๗๘,๑๐๐,๑๐๐)	(๐.๐๘๙๑,๐.๑๓๖๕,๐.๒๔๓๑)	(๐.๓๙๙๑,๐.๖๒๕๐,๐.๙๕๑๖)	(๐.๑๓๘๓,๐.๒๓๘๕,๐.๔๐๑๓)

๗.1.2 สภาวะความซับซ้อนในระบบต่ำและให้ลดงานในระบบมาก

จากข้อที่ ๔.๖ จะเห็นว่าคุณลักษณะ S ที่สภาวะนี้ถูกแบ่งออกเป็นพื้นที่เชิง 6 เชิง แต่ละเชิงมีน้ำหนักความสำคัญของคุณลักษณะตามตารางที่ ๗.๒

ตารางที่ ๗.๒ น้ำหนักความสำคัญของคุณลักษณะ
ที่สภาวะความซับซ้อนของระบบต่ำและให้ลดงานในระบบมาก

	W	Pr	P
เชิง 1 : (0,0,51)	(1,1,1)	(0,0,0)	(0,0,0)
เชิง 2 : (0,51,58)	(0.3865,0.6000,0.8850)	(0.1534,0.2000,0.2788)	(0.1534,0.2000,0.2788)
เชิง 3 : (51,58,60)	(0.3333,0.3333,0.3333)	(0.3333,0.3333,0.3333)	(0.3333,0.3333,0.3333)
เชิง 4 : (58,60,64)	(0.1785,0.3275,0.6043)	(0.2574,0.4126,0.6043)	(0.1785,0.2599,0.4190)
เชิง 5 : (60,64,100)	(0.1534,0.2000,0.2788)	(0.3865,0.6000,0.8850)	(0.1534,0.2000,0.2788)
เชิง 6 : (64,100,100)	(0.0891,0.1365,0.2431)	(0.3991,0.6250,0.9516)	(0.1383,0.2385,0.4013)

๗.1.3 สภาวะความซับซ้อนในระบบสูงและให้ลดงานในระบบน้อย

จากข้อที่ ๔.๙ จะเห็นว่าคุณลักษณะ S ที่สภาวะนี้ถูกแบ่งออกเป็นพื้นที่เชิง 7 เชิง แต่ละเชิง มีน้ำหนักความสำคัญของคุณลักษณะตามตารางที่ ๗.๓

ตารางที่ ๗.๓ น้ำหนักความสำคัญของคุณลักษณะ
ที่สภาวะความซับซ้อนของระบบสูงและให้ลดงานในระบบน้อย

	W	Pr	P
เชิง 1 : (0,0,73)	(1,1,1)	(0,0,0)	(0,0,0)
เชิง 2 : (0,73,75)	(0.4825,0.6667,0.9000)	(0.1357,0.1667,0.2134)	(0.1357,0.1667,0.2134)
เชิง 3 : (73,75,80)	(0.2451,0.5000,0.8715)	(0.1699,0.2500,0.4190)	(0.1699,0.2500,0.4190)
เชิง 4 : (75,80,84)	(0.3333,0.3333,0.3333)	(0.3333,0.3333,0.3333)	(0.3333,0.3333,0.3333)
เชิง 5 : (80,84,86)	(0.1699,0.2500,0.4190)	(0.2451,0.5000,0.8715)	(0.1699,0.2500,0.4190)
เชิง 6 : (84,86,100)	(0.0800,0.1220,0.2050)	(0.3137,0.5584,0.9190)	(0.1897,0.3196,0.5914)
เชิง 7 : (86,100,100)	(0.0582,0.0811,0.1189)	(0.3458,0.5769,0.8905)	(0.2226,0.3420,0.5866)

๔.1.4 ສภาวะความชับช้อนในระบบสูงและໂລດຕານໃນຮບມາກ

ຈາກງປ໌ ງ.12 ຈະເຫັນວ່າຄຸນລັກຊະນະ S ທີ່ສภาวะນີ້ຖືກແປ່ງອອກເປັນພໍາຊື່ເໜີກ 8 ເໜີກ ແຕ່ລະເໜີກມີນໍາຫັນກວາມສໍາຄັນຂອງຄຸນລັກຊະນະຕາມຕາງໆທີ່ ၂.၄

ຕາງໆທີ່ ၂.၄ ນໍາຫັນກວາມສໍາຄັນຂອງຄຸນລັກຊະນະ
ທີ່ສmatchConditionາວາມຮັບຮ້ອນຂອງຮບສູງແລະໂລດຕານໃນຮບມາກ

	W	Pr	P
ເໜີກ 1 : (0,0,55)	(1,1,1)	(0,0,0)	(0,0,0)
ເໜີກ 2 : (55,57)	(0.6055,0.7500,0.9218)	(0.1083,0.1250,0.1473)	(0.1083,0.1250,0.1473)
ເໜີກ 3 : (55,57,59)	(0.4825,0.6667,0.8998)	(0.1357,0.1667,0.2134)	(0.1357,0.1667,0.2134)
ເໜີກ 4 : (57,59,63)	(0.2451,0.5000,0.8715)	(0.1699,0.2500,0.4190)	(0.1699,0.2500,0.4190)
ເໜີກ 5 : (59,63,66)	(0.3333,0.3333,0.3333)	(0.3333,0.3333,0.3333)	(0.3333,0.3333,0.3333)
ເໜີກ 6 : (63,66,69)	(0.1699,0.2500,0.4190)	(0.2451,0.5000,0.8715)	(0.1699,0.2500,0.4190)
ເໜີກ 7 : (66,69,100)	(0.0800,0.1220,0.2050)	(0.3137,0.5584,0.9190)	(0.1897,0.3196,0.5914)
ເໜີກ 8 : (69,100,100)	(0.0582,0.0811,0.1189)	(0.3458,0.5769,0.8905)	(0.2226,0.3420,0.5865)

๔.2 ນໍາຫັນກວາມສໍາຄັນຂອງຄຸນລັກຊະນະທີ່ໃຊ້ກັບກົງກາຮັດເສັ້ນທາງເດີນຂອງຈານແບບ FuzzyAHP-NF ແລະ FuzzyAHP-WINQ

๔.2.1 ຄວາມຮັບຮ້ອນໃນຮບຕໍ່ແລະໂລດຕານໃນຮບນ້ອຍ

ຈາກງປ໌ ງ.15 ຈະເຫັນວ່າຄຸນລັກຊະນະ S ທີ່ສmatchConditionາວາມນີ້ຖືກແປ່ງອອກເປັນພໍາຊື່ເໜີກ 7 ເໜີກ ແຕ່ລະເໜີກ
ມີນໍາຫັນກວາມສໍາຄັນຂອງຄຸນລັກຊະນະຕາມຕາງໆທີ່ ၂.၅

ຕາງໆທີ່ ၂.၅ ນໍາຫັນກວາມສໍາຄັນຂອງຄຸນລັກຊະນະ
ທີ່ສmatchConditionາວາມຮັບຮ້ອນຂອງຮບຕໍ່ແລະໂລດຕານໃນຮບນ້ອຍ

	W	Pr	P
ເໜີກ 1 : (0,0,17)	(0.5818,0.7334,0.9193)	(0.1521,0.1991,0.2620)	(0.0539,0.0675,0.0882)
ເໜີກ 2 : (0,17,26)	(0.5255,0.6955,0.9104)	(0.1691,0.2290,0.3156)	(0.0586,0.0754,0.1016)
ເໜີກ 3 : (17,26,36)	(0.4306,0.6370,0.9185)	(0.1709,0.2583,0.4012)	(0.0746,0.1047,0.1592)
ເໜີກ 4 : (26,36,40)	(0.3133,0.5584,0.9188)	(0.1897,0.3196,0.5914)	(0.0800,0.1220,0.2050)
ເໜີກ 5 : (36,40,54)	(0.3311,0.4286,0.5442)	(0.3311,0.4286,0.5442)	(0.1043,0.1429,0.2160)
ເໜີກ 6 : (40,54,100)	(0.2574,0.4000,0.5814)	(0.2574,0.4000,0.5814)	(0.1238,0.2000,0.4031)
ເໜີກ 7 : (54,100,100)	(0.3333,0.3333,0.3333)	(0.3333,0.3333,0.3333)	(0.3333,0.3333,0.3333)

๔.2.2 ความซับซ้อนของระบบตัวแอลจดงานในระบบมาก

จากข้อที่ ๔.18 จะเห็นว่าคุณลักษณะ S ที่สภาวะนี้ถูกแบ่งออกเป็นพาร์เซ็ท 7 เซ็ท แต่ละเซ็ทมีน้ำหนักความสำคัญของคุณลักษณะตามตารางที่ ๔.๖

**ตารางที่ ๔.๖ น้ำหนักความสำคัญของคุณลักษณะ
ที่สภาวะความซับซ้อนของระบบตัวแอลจดงานในระบบมาก**

	W	Pr	P
เซ็ท 1 : (0,0,13)	(0.5818,0.7334,0.9193)	(0.1521,0.1991,0.2620)	(0.0539,0.0675,0.0882)
เซ็ท 2 : (0,13,19)	(0.5255,0.6955,0.9104)	(0.1691,0.2290,0.3156)	(0.0586,0.0754,0.1016)
เซ็ท 3 : (13,19,26)	(0.4306,0.6370,0.9185)	(0.1709,0.2583,0.4012)	(0.0746,0.1047,0.1592)
เซ็ท 4 : (19,26,31)	(0.3133,0.5584,0.9188)	(0.1897,0.3196,0.5914)	(0.0800,0.1220,0.2050)
เซ็ท 5 : (26,31,40)	(0.3311,0.4286,0.5442)	(0.3311,0.4286,0.5442)	(0.1043,0.1429,0.2160)
เซ็ท 6 : (31,40,100)	(0.2574,0.4000,0.5814)	(0.2574,0.4000,0.5814)	(0.1238,0.2000,0.4031)
เซ็ท 7 : (40,100,100)	(0.3333,0.3333,0.3333)	(0.3333,0.3333,0.3333)	(0.3333,0.3333,0.3333)

๔.2.3 ความซับซ้อนของระบบสูงและโลหิตงานในระบบบ้อย

จากข้อที่ ๔.21 จะเห็นว่าคุณลักษณะ S ที่สภาวะนี้ถูกแบ่งออกเป็นพาร์เซ็ท 8 เซ็ท แต่ละเซ็ท มีน้ำหนักความสำคัญของคุณลักษณะตามตารางที่ ๔.๗

**ตารางที่ ๔.๗ น้ำหนักความสำคัญของคุณลักษณะ
ที่สภาวะความซับซ้อนของระบบสูงและโลหิตงานในระบบบ้อย**

	W	Pr	P
เซ็ท 1 : (0,0,9)	(0.5818,0.7334,0.9193)	(0.1521,0.1991,0.2620)	(0.0539,0.0675,0.0882)
เซ็ท 2 : (0,9,19)	(0.5100,0.6910,0.9260)	(0.1524,0.2176,0.3116)	(0.0681,0.0914,0.1314)
เซ็ท 3 : (9,19,37)	(0.4306,0.6370,0.9185)	(0.1706,0.2583,0.4012)	(0.0746,0.1047,0.1592)
เซ็ท 4 : (19,37,47)	(0.3133,0.5584,0.9188)	(0.1897,0.3196,0.5914)	(0.0800,0.1220,0.2050)
เซ็ท 5 : (37,47,50)	(0.2574,0.4000,0.5814)	(0.2574,0.4000,0.5814)	(0.1238,0.2000,0.4031)
เซ็ท 6 : (47,50,57)	(0.1699,0.2500,0.4190)	(0.2451,0.5000,0.8715)	(0.1699,0.2500,0.4190)
เซ็ท 7 : (50,57,100)	(0.1534,0.2000,0.2788)	(0.3865,0.6000,0.8850)	(0.1534,0.2000,0.2788)
เซ็ท 8: (57,100,100)	(0.0891,0.1365,0.2431)	(0.3991,0.6250,0.9516)	(0.1384,0.2385,0.4013)

๗.2.4 ສภาวะความซับซ้อนของระบบสูงและໂຄດຈານໃນຮະບນມາກ
 ຈາກງູປ໌ທີ ۷.24 ຈະເຫັນວ່າຄຸນລັກຊະນະ S ທີ່ສຂາງວ່າຖືກແປ່ງອອກເປັນພັ້ນເຊົ້າເຊິ່ງ 8 ເຊິ່ງ ແຕ່ລະເຊິ່ງ
 ມີນໍາໜັກຄວາມສໍາຄັນຂອງຄຸນລັກຊະນະຕາງທີ່ ۷.8

ຕາງທີ່ ۷.8 ນໍາໜັກຄວາມສໍາຄັນຂອງຄຸນລັກຊະນະ
 ທີ່ສຂາງວ່າພັ້ນເຊົ້າເຊົ້າຂອງຮະບນສູງແລະໂຄດຈານໃນຮະບນມາກ

	W	Pr	P
ເຊິ່ງ 1 : (0,0,6)	(0.5818,0.7334,0.9193)	(0.1521,0.1991,0.2620)	(0.0539,0.0675,0.0882)
ເຊິ່ງ 2 : (0,6,12)	(0.5100,0.6910,0.9260)	(0.1524,0.2176,0.3116)	(0.0681,0.0914,0.1314)
ເຊິ່ງ 3 : (6,12,16)	(0.4306,0.6370,0.9185)	(0.1706,0.2583,0.4012)	(0.0746,0.1047,0.1592)
ເຊິ່ງ 4 : (12,16,24)	(0.3133,0.5584,0.9188)	(0.1897,0.3196,0.5914)	(0.0800,0.1220,0.2050)
ເຊິ່ງ 5 : (16,24,32)	(0.2574,0.4000,0.5814)	(0.2574,0.4000,0.5814)	(0.1238,0.2000,0.4031)
ເຊິ່ງ 6 : (24,32,38)	(0.1699,0.2500,0.4190)	(0.2451,0.5000,0.8715)	(0.1699,0.2500,0.4190)
ເຊິ່ງ 7 : (32,38,100)	(0.1534,0.2000,0.2788)	(0.3865,0.6000,0.8850)	(0.1534,0.2000,0.2788)
ເຊິ່ງ 8: (38,100,100)	(0.0891,0.1365,0.2431)	(0.3991,0.6250,0.9516)	(0.1384,0.2385,0.4013)

ສຕາບັນວິທຍບົກກາຣ
 ຈຸ່ພໍາລັງກຽນມໍາຫວິທຍາລ້ຍ

ภาคผนวก ๗

ตัวอย่างไฟล์ตัวหนังสือของกฎการจัดเส้นทางเดินของงานแบบ FuzzyAHP-WINQ

Model frame

```
cr      CREATE,    25,0.1;,1;
Again   ASSIGN:    OptNum=Disc(0.33,4,0.66,5,1.00,6);
          M=ENTER;
          1stLp=1;
          B=B+1;MARK(Timein);
Assign_Attribute WHILE:  1stLp<=OptNum;
5$     ASSIGN:    Opt(1stLp)=Expo(10);
          Choice(1stLp)=Disc(0.33,2,0.66,3,1.00,4);
          m1StLp=1;
81$    WHILE:    m1StLp<=Choice(1stLp);
Assign1  ASSIGN:    MM(1stLp,m1StLp)=
          DISC(0.091,1,0.182,2,0.273,3,0.364,4,0.455,5,0.545,6,0.636,7,0.727,8,0.816,9,0.909,10,1,11);
6$     BRANCH,    1:
          If,m1StLp<>1,Assign2,Yes;
          Else,Assign4,Yes;
Assign2  ASSIGN:    C=m1StLp;
7$     WHILE:    C<>1;
8$     BRANCH,    1:
          If,MM(1stLp,m1StLp)<>MM(1stLp,C-1),Assign3,Yes;
          Else,Assign1,Yes;
Assign3  ASSIGN:    C=C-1;
9$     ENDWHILE;
Assign4  ASSIGN:    m1StLp=m1StLp+1;
0$     ENDWHILE;
82$    ASSIGN:    1stLp=1stLp+1;
83$    ENDWHILE;
F      ASSIGN:    1stLp=1;
103$   WHILE:    1stLp<=OptNum;
104$   ASSIGN:    m1StLp=1;
105$   WHILE:    m1StLp<=Choice(1stLp);
106$   BRANCH,    1:
          If,m1StLp==1,110$,Yes;
          Else,111$,Yes;
110$   ASSIGN:    OptMc(1stLp,m1StLp)=Opt(1stLp);
115$   ASSIGN:    AvgWait(1stLp)=AvgWait(1stLp)+W(MM(1stLp,m1stLp));
          AvgOptMc(1stLp)=(AvgOptMc(1stLp)+OptMc(1stLp,m1stLp));
          m1stLp=m1stLp+1;
108$   ENDWHILE;
107$   ASSIGN:    AvgWait(1stLp)=AvgWait(1stLp)/Choice(1stLp);
          AvgOptMc(1stLp)=AvgOptMc(1stLp)/Choice(1stLp);
          TotalOpt=TotalOpt+AvgOptMc(1stLp);
          1stLp=1stLp+1;
108$   ENDWHILE;
TimePerform ASSIGN:    2ndLp=1;
```

```

        DueDate=Timein+(4.1*TotalOpt);
        Slack=Duedate-now-totalopt;
        Remain=TotalOpt;
        RemainWait=AvgWait(1)+AvgWait(2)+AvgWait(3)+AvgWait(4)+AvgWait(5)+AvgWait(6);

Tostart ASSIGN: Z=Y+1;
            Y=Y+1;

Q    QUEUE,   AGVQue;
1$   REQUEST,  Z:AsAGV(SDS);
26$  ASSIGN:   Y=Y-1;
            K=1;
27$  WHILE:   K<=11;
74$  BRANCH,  1:
            If,lock(k)==0,28$,Yes;
            Else,75$,Yes;
28$  ASSIGN:   N=1;
30$  WHILE:   N<=NQ(k+11);
31$  ASSIGN:   A(41,entatrank(n,queueset(k+11)))=A(41,entatrank(n,queueset(k+11)))-1;
            N=N+1;
32$  ENDWHILE;
33$  ASSIGN:   K=K+1;
34$  ENDWHILE;
35$  ASSIGN:   N=1;
36$  WHILE:   N<=nq(agvque);
37$  ASSIGN:   A(41,entatrank(n,agvque))=A(41,entatrank(n,agvque))-1;
            N=N+1;
38$  ENDWHILE;
Delay1 DELAY:  0;
FuzzySys ASSIGN: m1stLp=1;
A_Slack ASSIGN: Slack=DueDate-now-Remain;
            m1stLp=1;
243$ BRANCH,  1:
            If,Slack<0,230$,Yes;
            Else,252$,Yes;
230$ WHILE:  m1stLp<=Choice(2ndLp);
231$ ASSIGN:  AWINQ(m1stLp)=WINQ(MM(2ndLp,m1stLp));
            m1stLp=m1stLp+1;
232$ ENDWHILE;
257$ ASSIGN:  1stLp=1;
            1stLp=0;
258$ WHILE:  1stLp<=choice(2ndlp);
259$ BRANCH,  1:
            If,Fail(MM(2ndlp,1stLp))==1,260$,Yes;
            Else,261$,Yes;
260$ ASSIGN:  m1stlp=m1stlp+1;
261$ ASSIGN:  1stLp=1stLp+1;
262$ ENDWHILE;
263$ BRANCH,  1:
            If,(m1stLp==Choice(2ndlp)),252$,Yes;
            Else,Step2,Yes;
252$ ASSIGN:  WI=WI+1;

```

```

1stLp=1;
253$ WHILE: 1stLp<=Choice(2ndLp);
254$ BRANCH, 1:
      If,Fail(MM(2ndLp,1stLp))==1,T1,Yes:
      Else,T2,Yes;
T1  ASSIGN: AWINQ(1stLp)=10000;
255$ ASSIGN: 1stLp=1stLp+1;
256$ ENDWHILE;
246$ ASSIGN: 1stLp=1:
      m1stLp=2;
248$ WHILE: m1stLp<=Choice(2ndLp);
247$ BRANCH, 1:
      If,AWINQ(1stLp)>AWINQ(m1stLp),249$,Yes:
      Else,250$,Yes;
249$ ASSIGN: NextMM=MM(2ndLp,m1stLp):
      1stLp=m1stLp;
      m1stLp=m1stLp+1;
251$ ENDWHILE;
245$ ASSIGN: 1stLp=1:
      m1stLp=1;
      NextMM1=Member(DeptSet,NextMM);
AssignOpt BRANCH, 1:
      If,NextMM==MM(2ndLp,1),141$,Yes:
      If,NextMM==MM(2ndLp,2),142$,Yes:
      If,NextMM==MM(2ndLp,3),143$,Yes:
      Else,144$,Yes;
141$ ASSIGN: Opt(2ndLp)=OptMc(2ndLp,1);
Collect ASSIGN: 1stLp=1;
185$ ASSIGN: SumERTL=0:
      SumERTM=0:
      SumERTR=0:
      SumAWINQL=0:
      SumAWINQM=0:
      SumAWINQR=0:
      WIERTL=0:
      WIERTM=0:
      WIERTR=0:
      WIAWINQL=0:
      WIAWINQM=0:
      WIAWINQR=0:
      WtOptL=0:
      WtOptM=0:
      WtOptR=0:
      SumWtL=0:
      SumWtM=0:
      SumWtR=0:
      SlackMem1=0:
      SlackMem2=0:
      SumOpt=0:
      1stLp=1;

```



```

186$ WHILE:    1stLp<=Choice(2ndLp);
187$ ASSIGN:    ERT(1stLp)=0;
               AWINQ(1stLp)=0;
               AverOptL(1stLp)=0;
               AverOptM(1stLp)=0;
               AverOptR(1stLp)=0;
               AverERTL(1stLp)=0;
               AverERTM(1stLp)=0;
               AverERTR(1stLp)=0;
               AverAWINQL(1stLp)=0;
               AverAWINQM(1stLp)=0;
               AverAWINQR(1stLp)=0;
               ScoreL(1stLp)=0;
               ScoreM(1stLp)=0;
               ScoreR(1stLp)=0;
               Final(1stLp)=0;
               ERTMem1(1stLp)=0;
               ERTMem2(1stLp)=0;
               AWINQMem1(1stLp)=0;
               AWINQMem2(1stLp)=0;
               m1stLp=1;

188$ WHILE:    m1stLp<=3;
189$ ASSIGN:    F_ERT1(1stLp,m1stLp)=0;
               F_ERT2(1stLp,m1stLp)=0;
               F_AWINQ1(1stLp,m1stLp)=0;
               F_AWINQ2(1stLp,m1stLp)=0;
               F_Slack1(m1stLp)=0;
               F_Slack2(m1stLp)=0;
               m1stLp=m1stLp+1;

190$ ENDWHILE;
191$ ASSIGN:    1stLp=1stLp+1;
192$ ENDWHILE;
193$ ASSIGN:    1stLp=1;
128$ BRANCH,    1;
               If,2ndLp==1,Tran1,Yes;
               Else,89$,Yes;
Tran1 TRANSPORT:  AsAGV,NextMM1;

89$ BRANCH,    1;
               If,NextMM1==M,90$,Yes;
               Else,18$,Yes;
90$ BRANCH,    1;
               If,NR(BefQSet(M))<5,91$,Yes;
               Else,92$,Yes;
91$ ASSIGN:    Y=Y-1;
112$ RELEASE:   BefQSet(SetIndex+11),1;
WorkQue SEIZE,    1;
               BefQSet(SetIndex),1;
113$ ASSIGN:    WINQ(SetIndex)=WINQ(SetIndex)+Opt(2ndLp);
4$     QUEUE,    QueueSet(SetIndex),5;

```

```

S2    SEIZE,      5:
      MachineSet(SetIndex),1;

Test   RELEASE:  BefQSet(SetIndex),1:MARK(Time);

114$  ASSIGN:    Beg(SetIndex)=Time;
      WINQ(SetIndex)=WINQ(SetIndex)-Opt(2ndlp);

B1    BRANCH,    2:
      Always,22$,Yes;
      Always,Processing,Yes;

22$    BRANCH,    1:
      If,nq(BufferQ)<>0,Find,Yes;
      Else,Disp,Yes;

Find   FINDJ,    1,nq(bufferQ):aque(bufferQ,j,39)==m;

23$    BRANCH,    1:
      If,j<>0,REM,Yes;
      Else,Disp,Yes;

REM    REMOVE:   J,BufferQ,Detach1:NEXT(Disp);

Disp   DISPOSE;

Detach1 QUEUE,    Q:
24$    REQUEST,   25:AsAGV(SDS);

25$    ASSIGN:    Nextmm1=Remember:NEXT(Tran1);

Processing DELAY:  Opt(2ndlp);

17$    SEIZE,    1:
      BefQSet(SetIndex+11),1;

FreeMC2 RELEASE:  MachineSet(SetIndex),1:MARK(EndP);

SlackAspect ASSIGN:  TimeOut(SetIndex)=EndP;
      Remain=Remain-AvgOptMc(2ndlp);
      Slack=Duedate-now-remain;
      RemainWait=RemainWait-AvgWait(2ndlp);
      2ndlp=2ndlp+1;

20$    ASSIGN:    Z=Y+1;
      Y=Y+1;

21$    BRANCH,    1:
      If,2ndlp>Optnum,Exit,Yes;
      Else,FuzzySys,Yes;

Exit   ASSIGN:    NextMM1=Member(DeptSet,12);

18$    QUEUE,    QueueSet(SetIndex+11),5;

R      REQUEST,   Z:AsAgv(SDS);

39$    BRANCH,    1:
      If,lock(setIndex)==0,40$,Yes;
      Else,53$,Yes;

40$    ASSIGN:    Y=Y-1;
      K1=1;

41$    WHILE:    K1<=11;

79$    BRANCH,    1:
      If,lock(k1)==0,42$,Yes;
      Else,80$,Yes;

42$    ASSIGN:    N1=1;

```

```

44$ WHILE: N1<=NQ(k1+11);
45$ ASSIGN: A(41,entatrank(n1,queueset(k1+11)))=A(41,entatrank(n1,queueset(k1+11)))-1;
        N1=N1+1;
46$ ENDWHILE;
47$ ASSIGN: K1=K1+1;
48$ ENDWHILE;
49$ ASSIGN: N1=1;
50$ WHILE: N1<=nq(agvque);
51$ ASSIGN: A(41,entatrank(n1,agvque))=A(41,entatrank(n1,agvque))-1;
        N1=N1+1;
52$ ENDWHILE;
19$ RELEASE: BefQSet(SetIndex+11).1;
84$ DELAY: 0.0:NEXT(Tran1);

80$ BRANCH, 1:
    If,nr(befqset(k1+11))<5,43$,Yes;
    Else,42$,Yes;
43$ ASSIGN: N1=2:NEXT(44$);

53$ ASSIGN: lock(setindex)=0;
        K1=1;
        H=H-1;
        Lo=Lock(1)+Lock(2)+Lock(3)+Lock(4)+Lock(5)+Lock(6)+Lock(7)+Lock(8)+Lock(9)+Lock(10)+Lock(11);
54$ WHILE: K1<=11;
55$ IF: lock(k1)==1;
56$ ASSIGN: A(41,entatrank(1,queueset(k1+11)))=A(41,entatrank(1,queueset(K1+11)))-1;
57$ ELSE;
58$ ENDIF;
60$ ASSIGN: K1=K1+1;
58$ ENDWHILE:NEXT(19$);

82$ ASSIGN: Remember=M;
        NextMM1=Buffer:NEXT(18$);

142$ ASSIGN: Opt(2ndLp)=OptMc(2ndLp,2):NEXT(Collect);
143$ ASSIGN: Opt(2ndLp)=OptMc(2ndLp,3):NEXT(Collect);
144$ ASSIGN: Opt(2ndLp)=OptMc(2ndLp,4):NEXT(Collect);

250$ ASSIGN: NextMM=MM(2ndLp,1stLp);
        m1stLp=m1stLp+1:NEXT(251$);

T2   ASSIGN: AWINQ(1stLp)=WinQ(MM(2ndLp,1stLp)):NEXT(255$);

Step2  ASSIGN: m1stLp=1;
        Dummyy=Choice(2ndLp);
221$ WHILE: m1stLp<=Choice(2ndLp);
222$ BRANCH, 1:
        If,Fall(MM(2ndLp,m1stLp))==0,223$,Yes;

```

```

Else,224$,Yes;
223$ ASSIGN: m1stLp=m1stLp+1;
229$ ENDWHILE;
233$ WHILE: Choice(2ndLp)<Dummy;
234$ ASSIGN: MM(2ndLp,Dummy)=0;
OptMc(2ndLp,Dummy)=0;
AWINQ(Dummy)=0;
Dummy=Dummy-1;
235$ ENDWHILE;
264$ BRANCH, 1:
If,choice(2ndlp)==1,265$,Yes;
Else,Step1,Yes;
265$ ASSIGN: NextMM=MM(2ndlp,1);
NextMM1=Member(DeptSet,NextMM);
Opt(2ndLp)=OptMc(2ndlp,1):NEXT(Collect);

Step1 ASSIGN: 1stLp=1;
198$ WHILE: 1stLp<Choice(2ndLp);
199$ ASSIGN: m1stLp=1stLp+1;
200$ WHILE: m1stLp<=Choice(2ndLp);
197$ BRANCH, 1:
If,AWINQ(1stLp)>AWINQ(m1stLp),L,Yes;
Else,198$,Yes;
L  ASSIGN: Dummy=AWINQ(1stLp);
AWINQ(1stLp)=AWINQ(m1stLp);
AWINQ(m1stLp)=Dummy;
218$ ASSIGN: Dummy=MM(2ndLp,1stLp);
MM(2ndLp,1stLp)=MM(2ndLp,m1stLp);
MM(2ndLp,m1stLp)=Dummy;
219$ ASSIGN: Dummy=OptMc(2ndLp,1stLp);
Optmc(2ndLp,1stLp)=OptMc(2ndLp,m1stLp);
OptMc(2ndLp,m1stLp)=Dummy;
m1stLp=m1stLp+1;
201$ ENDWHILE;
202$ ASSIGN: 1stLp=1stLp+1;
sorting ENDWHILE;
AI_Sort ASSIGN: m1stLp=1;
236$ WHILE: m1stLp<=Choice(2ndLp);
238$ BRANCH, 1:
If,AWINQ(m1stLp)<=0,240$,Yes;
If,AWINQ(m1stLp)>0.and.AWINQ(m1stLp)<50,241$,Yes;
Else,242$,Yes;
240$ ASSIGN: AWINQ(m1stLP)=100;
237$ ASSIGN: m1stLp=m1stLp+1;
238$ ENDWHILE;
havezero ASSIGN: Dummy=Choice(2ndLp);
m1stLp=2;
244$ BRANCH, 1:
If,AWINQ(1)==0,208$,Yes;
Else,216$,Yes;

```

```

208$ ASSIGN: WI=WI+1;
        1stLp=1;
        m1stLp=2;
210$ WHILE: m1stLp<=Choice(2ndLp);
209$ BRANCH, 1:
        If,WINQ(MM(2ndLp,1stLp))>WINQ(MM(2ndLp,m1stLp)),211$,Yes;
        Else,212$,Yes;
211$ ASSIGN: NextMM=MM(2ndLp,m1stLp);
        1stLp=m1stLp;
        m1stLp=m1stLp+1;
Mark1 ENDWHILE;
207$ ASSIGN: 1stLp=1;
        m1stLp=1;
        NextMM1=Member(DeptSet,NextMM);NEXT(AssignOpt);

212$ ASSIGN: NextMM=MM(2ndLp,1stLp);
        m1stLp=m1stLp+1:NEXT(Mark1);

216$ WHILE: m1stLp<=Dummy;
Difference BRANCH, 1:
        If,(AWINQ(1)-AWINQ(m1stLp))/((AWINQ(1)))<=0.05,214$,Yes;
        Else,215$,Yes;
214$ ASSIGN: m1stLp=m1stLp+1;
217$ ENDWHILE;
step3.1 BRANCH, 1:
        If,Choice(2ndLp)<>1,203$,Yes;
        Else,WINQRule,Yes;
203$ ASSIGN: m1stLp=Dummy;
204$ WHILE: m1stLp>Choice(2ndLp);
205$ ASSIGN: AWINQ(m1stLp)=0;
        mm(2ndLp,m1stLp)=0;
        Optmc(2ndLp,m1stLp)=0;
        m1stLp=m1stLp-1;
206$ ENDWHILE;
213$ ASSIGN: m1stLp=1;
        Fuzzy=Fuzzy+1;
fuzzy1 WHILE: m1stLp<=Choice(2ndLp);
177$ ASSIGN: AWINQ(m1stLp)=WINQ(MM(2ndLp,m1stLp));
178$ BRANCH, 1:
        If,AWINQ(m1stLp)<=0,179$,Yes;
        If,AWINQ(m1stLp)>0.and.AWINQ(m1stLp)<50,180$,Yes;
        Else,181$,Yes;
179$ ASSIGN: AWINQ(m1stLp)=100;
FuzzyAWINQ BRANCH, 1:
        If,(AWINQ(m1stLp)>=0).and.(AWINQ(m1stLp)<=2),0AWINQ2,Yes;
        If,(AWINQ(m1stLp)>2).and.(AWINQ(m1stLp)<=50),2AWINQ50,Yes;
        If,(AWINQ(m1stLp)>50).and.(AWINQ(m1stLp)<=74),50AWINQ74,Yes;
        If,(AWINQ(m1stLp)>74).and.(AWINQ(m1stLp)<=82),74AWINQ82,Yes;
        If,(AWINQ(m1stLp)>82).and.(AWINQ(m1stLp)<=100),82AWINQ100,Yes;
        Else,288$,Yes;

```

```

0AWINQ2 ASSIGN: F_AWINQ1(m1stLp,1)=0;
F_AWINQ1(m1stLp,2)=0;
F_AWINQ1(m1stLp,3)=2;
F_AWINQ2(m1stLp,1)=0;
F_AWINQ2(m1stLp,2)=22;
F_AWINQ2(m1stLp,3)=50;
AWINQMem1(m1stLp)=(-0.5*AWINQ(m1stLp))+1;
AWINQMem2(m1stLp)=0.5*AWINQ(m1stLp);NEXT(FuzzyERT1);

FuzzyERT1 ASSIGN: ERT(m1stLp)=ep(-(UpTime(MM(2ndLp,m1stLp))+Tnow+WNQ(MM(2ndLp,m1stLp)))/500);
182$ ASSIGN: ERT(m1stLp)=ERT(m1stLp)*100;
FuzzyERT BRANCH, 1:
If,(ERT(m1stLp)>=0).and.(ERT(m1stLp)<=7),0ERT7,Yes;
If,(ERT(m1stLp)>7).and.(ERT(m1stLp)<=20),7ERT20,Yes;
If,(ERT(m1stLp)>20).and.(ERT(m1stLp)<=42),20ERT42,Yes;
If,(ERT(m1stLp)>42).and.(ERT(m1stLp)<=64),42ERT54,Yes;
If,(ERT(m1stLp)>64).and.(ERT(m1stLp)<=88),64ERT68,Yes;
If,(ERT(m1stLp)>88).and.(ERT(m1stLp)<=99),88ERT75,Yes;
If,(ERT(m1stLp)>99).and.(ERT(m1stLp)<=100),99ERT100,Yes;
Else,169$,Yes;

0ERT7 ASSIGN: F_ERT1(m1stLp,1)=0;
F_ERT1(m1stLp,2)=0;
F_ERT1(m1stLp,3)=7;
F_ERT2(m1stLp,1)=0;
F_ERT2(m1stLp,2)=7;
F_ERT2(m1stLp,3)=20;
ERTMem1(m1stLp)=(-0.14286*ERT(m1stLp))+1;
ERTMem2(m1stLp)=0.14286*ERT(m1stLp);NEXT(FuzzyOpt);

FuzzyOpt ASSIGN: AverOptL(m1stLp)=1/OptMc(2ndLp,m1stLp);
AverOptM(m1stLp)=1/OptMc(2ndLp,m1stLp);
AverOptR(m1stLp)=1/OptMc(2ndLp,m1stLp);

Accu ASSIGN: SumERTL=SumERTL+((ERTMem1(m1stLp)*F_ERT1(m1stLp,1))+(F_ERT2(m1stLp,1)*ERTMem2(m1stLp)));
SumERTM=SumERTM+((ERTMem1(m1stLp)*F_ERT1(m1stLp,2))+(ERTMem2(m1stLp)*F_ERT2(m1stLp,2)));
SumERTR=SumERTR+((ERTMem1(m1stLp)*F_ERT1(m1stLp,3))+(ERTMem2(m1stLp)*F_ERT2(m1stLp,3)));

SumAWINQL=SumAWINQL+((AWINQMem1(m1stLp)*F_AWINQ1(m1stLp,1))+(AWINQMem2(m1stLp)*F_AWINQ2(m1stLp,1)));
SumAWINQM=SumAWINQM+((AWINQMem1(m1stLp)*F_AWINQ1(m1stLp,2))+(AWINQMem2(m1stLp)*F_AWINQ2(m1stLp,2)));
SumAWINQR=SumAWINQR+((AWINQMem1(m1stLp)*F_AWINQ1(m1stLp,3))+(AWINQMem2(m1stLp)*F_AWINQ2(m1stLp,3)));
SumOpt=SumOpt+AverOptL(m1stLp);
m1stLp=m1stLp+1;

145$ ENDWHILE;
146$ ASSIGN: m1stLp=1;
147$ WHILE: m1stLp<=Choice(2ndLp);
171$ BRANCH, 1:
If,SumERTL==0,172$,Yes;
Else,173$,Yes;

```

```

172$ ASSIGN: AverERTL(m1stLp)=0;
          AverERTM(m1stLp)=0;
          AverERTR(m1stLp)=0;
174$ BRANCH, 1:
      If,SumAWINQL==0,175$,Yes;
      Else,176$,Yes;
175$ ASSIGN: AverAWINQL(m1stLp)=0;
          AverAWINQM(m1stLp)=0;
          AverAWINQR(m1stLp)=0;
194$ BRANCH, 1:
      If,SumOpt==0,195$,Yes;
      Else,Normalize,Yes;
195$ ASSIGN: AverOptL(m1stLp)=0;
          AverOptM(m1stLp)=0;
          AverOptR(m1stLp)=0;
148$ ASSIGN: m1stLp=m1stLp+1;
149$ ENDWHILE;
Slack BRANCH, 1:
      If,Slack<=0,150$,Yes;
      If,0<Slack<280,151$,Yes;
      Else,152$,Yes;
150$ ASSIGN: Slack=0;
153$ BRANCH, 1:
      If,(Slack>=0).and.(Slack<=9),0$Slack6,Yes;
      If,(Slack>9).and.(Slack<=19),6$Slack12,Yes;
      If,(Slack>19).and.(Slack<=37),12$Slack16,Yes;
      If,(Slack>37).and.(Slack<=47),16$Slack24,Yes;
      If,(Slack>47).and.(Slack<=50),24$Slack32,Yes;
      If,(Slack>50).and.(Slack<=57),32$Slack38,Yes;
      If,(Slack>57).and.(Slack<=100),38$Slack100,Yes;
      Else,183$,Yes;
0$Slack6 ASSIGN: F_Slack1(1)=0;
                  F_Slack1(2)=0;
                  F_Slack1(3)=9;
                  F_Slack2(1)=0;
                  F_Slack2(2)=9;
                  F_Slack2(3)=19;
                  SlackMem1=(-0.11111*Slack)+1;
                  SlackMem2=0.11111*Slack;
154$ ASSIGN: WtERTL=(SlackMem1*0.1521)+(SlackMem2*0.1524);
          WtERTM=(SlackMem1*0.1991)+(SlackMem2*0.2176);
          WtERTR=(SlackMem1*0.2620)+(SlackMem2*0.3116);
          WIAWINQL=(SlackMem1*0.5818)+(SlackMem2*0.5100);
          WIAWINQM=(SlackMem1*0.7334)+(SlackMem2*0.6910);
          WIAWINQR=(SlackMem1*0.9193)+(SlackMem2*0.9260);
          WtOptL=(SlackMem1*0.0639)+(SlackMem2*0.0681);
          WtOptM=(SlackMem1*0.0675)+(SlackMem2*0.0614);
          WtOptR=(SlackMem1*0.0882)+(SlackMem2*0.1314);
158$ ASSIGN: SumWt=WtERTL+WIAWINQL+WtOptL;
          SumWt=WtERTM+WIAWINQM+WtOptM;

```

```

SumWIR=WIERTR+WIAWINQR+WtOptR;
158$ ASSIGN: WIERTL=WIERTL/SumWIR;
WIERTM=WIERTM/SumWIR;
WIERTR=WIERTR/SumWIR;
WIAWINQL=WIAWINQL/SumWIR;
WIAWINQM=WIAWINQM/SumWIR;
WIAWINQR=WIAWINQR/SumWIR;
WtOptL=WtOptL/SumWIR;
WtOptM=WtOptM/SumWIR;
WtOptR=WtOptR/SumWIR;
m1stLp=1;

160$ WHILE: m1stLp<=Choice(2ndLp);
161$ ASSIGN: ScoreL(m1stLp)=(WIERTL*AverERTL(m1stLp))+(WIAWINQL*AverAWINQL(m1stLp))+(WtOptL*AverOptL(m1stLp));
162$ ASSIGN:
ScoreM(m1stLp)=(WIERTM*AverERTM(m1stLp))+(WIAWINQM*AverAWINQM(m1stLp))+(WtOptM*AverOptM(m1stLp));
163$ ASSIGN: ScoreR(m1stLp)=(WIERTR*AverERTR(m1stLp))+(WIAWINQR*AverAWINQR(m1stLp))+(WtOptR*AverOptR(m1stLp));
Final ASSIGN: Final(m1stLp)=(0.95*(ScoreM(m1stLp)-ScoreR(m1stLp)))+ScoreR(m1stLp);
m1stLp=m1stLp+1;

164$ ENDWHILE;
decision ASSIGN: m1stLp=2;
1stLp=1;
165$ WHILE: m1stLp<=Choice(2ndLp);
assignM BRANCH, 1;
If,Final(1stLp)>=Final(m1stLp),166$,Yes;
Else,167$,Yes;
166$ ASSIGN: NextMM=MM(2ndLp,1stLp);
m1stLp=m1stLp+1;
168$ ENDWHILE;
Final1 ASSIGN: NextMM1=Member(DeptSet,NextMM);NEXT(AssignOpt);

167$ ASSIGN: NextMM=MM(2ndLp,m1stLp);
1stLp=m1stLp;
m1stLp=m1stLp+1:NEXT(168$);

6Slack12 ASSIGN: F_Slack1(1)=0;
F_Slack1(2)=9;
F_Slack1(3)=19;
F_Slack2(1)=9;
F_Slack2(2)=19;
F_Slack2(3)=37;
SlackMem1=(-0.1*Slack)+1.9;
SlackMem2=(0.1*Slack)-0.9;
155$ ASSIGN: WIERTL=(SlackMem1*0.1524)+(SlackMem2*0.1709);
WIERTM=(SlackMem1*0.2176)+(SlackMem2*0.2583);
WIERTR=(SlackMem1*0.3116)+(SlackMem2*0.4012);
WIAWINQL=(SlackMem1*0.5100)+(SlackMem2*0.4306);
WIAWINQM=(SlackMem1*0.6910)+(SlackMem2*0.6370);
WIAWINQR=(SlackMem1*0.9260)+(SlackMem2*0.9185);
WtOptL=(SlackMem1*0.0681)+(SlackMem2*0.0746);
WtOptM=(SlackMem1*0.0914)+(SlackMem2*0.1047);

```

```

WtOptR=(SlackMem1*0.1314)+(SlackMem2*0.1592):NEXT(158$);

12$slack16 ASSIGN: F_Slack1(1)=9:
F_Slack1(2)=19:
F_Slack1(3)=37:
F_Slack2(1)=19:
F_Slack2(2)=37:
F_Slack2(3)=47:
SlackMem1=(-0.05556*Slack)+2.05556:
SlackMem2=(0.05556*Slack)-1.05556:

156$ ASSIGN: WtERTL=(SlackMem1*0.1709)+(SlackMem2*0.1897):
WtERTM=(SlackMem1*0.2583)+(SlackMem2*0.3196):
WtERTR=(SlackMem1*0.4012)+(SlackMem2*0.5914):
WtAWINQL=(SlackMem1*0.4306)+(SlackMem2*0.3133):
WtAWINQM=(SlackMem1*0.6370)+(SlackMem2*0.5584):
WtAWINQR=(SlackMem1*0.9185)+(SlackMem2*0.9188):
WtOptL=(SlackMem1*0.0748)+(SlackMem2*0.0800):
WtOptM=(SlackMem1*0.1047)+(SlackMem2*0.1220):
WtOptR=(SlackMem1*0.1592)+(SlackMem2*0.2050):NEXT(158$);

16$slack24 ASSIGN: F_Slack1(1)=19:
F_Slack1(2)=37:
F_Slack1(3)=47:
F_Slack2(1)=37:
F_Slack2(2)=47:
F_Slack2(3)=50:
SlackMem1=(-0.1*Slack)+4.7:
SlackMem2=(0.1*Slack)-3.7:

157$ ASSIGN: WtERTL=(SlackMem1*0.1897)+(SlackMem2*0.2574):
WtERTM=(SlackMem1*0.3196)+(SlackMem2*0.4):
WtERTR=(SlackMem1*0.5914)+(SlackMem2*0.5814):
WtAWINQL=(SlackMem1*0.3133)+(SlackMem2*0.2574):
WtAWINQM=(SlackMem1*0.5584)+(SlackMem2*0.4):
WtAWINQR=(SlackMem1*0.9188)+(SlackMem2*0.5814):
WtOptL=(SlackMem1*0.08)+(SlackMem2*0.1238):
WtOptM=(SlackMem1*0.122)+(SlackMem2*0.2):
WtOptR=(SlackMem1*0.2050)+(SlackMem2*0.4031):NEXT(158$);

24$slack32 ASSIGN: F_Slack1(1)=37:
F_Slack1(2)=47:
F_Slack1(3)=50:
F_Slack2(1)=47:
F_Slack2(2)=50:
F_Slack2(3)=57:
SlackMem1=(-0.33333*Slack)+16.66667:
SlackMem2=(0.33333*Slack)-15.66667:

220$ ASSIGN: WtERTL=(SlackMem1*0.2574)+(SlackMem2*0.2451):
WtERTM=(SlackMem1*0.4)+(SlackMem2*0.5):
WtERTR=(SlackMem1*0.5814)+(SlackMem2*0.8715):
WtAWINQL=(SlackMem1*0.2574)+(SlackMem2*0.1699):

```

```

WIAWINQM=(SlackMem1*0.4)+(SlackMem2*0.25);
WIAWINQR=(SlackMem1*0.5814)+(SlackMem2*0.4190);
WtOptL=(SlackMem1*0.1238)+(SlackMem2*0.1699);
WtOptM=(SlackMem1*0.2)+(SlackMem2*0.25);
WtOptR=(SlackMem1*0.4031)+(SlackMem2*0.4190);NEXT(158$);

32Slack38 ASSIGN: F_Slack1(1)=47;
F_Slack1(2)=50;
F_Slack1(3)=57;
F_Slack2(1)=50;
F_Slack2(2)=57;
F_Slack2(3)=100;
SlackMem1=(-0.14288*Slack)+8.14288;
SlackMem2=(0.14288*Slack)-7.14288;

268$ ASSIGN: WIERTL=(SlackMem1*0.2451)+(SlackMem2*0.3865);
WIERTM=(SlackMem1*0.5)+(SlackMem2*0.6);
WIERTR=(SlackMem1*0.8715)+(SlackMem2*0.8850);
WIAWINQL=(SlackMem1*0.1699)+(SlackMem2*0.1534);
WIAWINQM=(SlackMem1*0.25)+(SlackMem2*0.2);
WIAWINQR=(SlackMem1*0.4190)+(SlackMem2*0.2788);
WtOptL=(SlackMem1*0.1699)+(SlackMem2*0.1534);
WtOptM=(SlackMem1*0.25)+(SlackMem2*0.2);
WtOptR=(SlackMem1*0.4190)+(SlackMem2*0.2788);NEXT(158$);

38Slack100 ASSIGN: F_Slack1(1)=50;
F_Slack1(2)=57;
F_Slack1(3)=100;
F_Slack2(1)=57;
F_Slack2(2)=100;
F_Slack2(3)=100;
SlackMem1=(-0.02326*Slack)+2.32558;
SlackMem2=(0.02326*Slack)-1.32558;

184$ ASSIGN: WIERTL=(SlackMem1*0.3865)+(SlackMem2*0.3991);
WIERTM=(SlackMem1*0.6)+(SlackMem2*0.6250);
WIERTR=(SlackMem1*0.8850)+(SlackMem2*0.8516);
WIAWINQL=(SlackMem1*0.1534)+(SlackMem2*0.0891);
WIAWINQM=(SlackMem1*0.2)+(SlackMem2*0.1365);
WIAWINQR=(SlackMem1*0.2788)+(SlackMem2*0.2431);
WtOptL=(SlackMem1*0.1534)+(SlackMem2*0.1384);
WtOptM=(SlackMem1*0.2)+(SlackMem2*0.2365);
WtOptR=(SlackMem1*0.2788)+(SlackMem2*0.4013);NEXT(158$);

183$ ASSIGN: Slack=100:NEXT(38Slack100);

151$ ASSIGN: Slack=(0.35714*Slack);NEXT(153$);

152$ ASSIGN: Slack=100:NEXT(153$);

Normalize ASSIGN: AverOptL(m1stLp)=AverOptL(m1stLp)/sumOpt;
AverOptM(m1stLp)=AverOptM(m1stLp)/SumOpt;

```

AverOptR(m1stLp)=AverOptR(m1stLp)/sumopt:NEXT(148\$);

176\$ ASSIGN: AverAWINQL(m1stLp)=
 $((AWINQMem1(m1stLp)*F_AWINQ1(m1stLp,1))+(AWINQMem2(m1stLp)*F_AWINQ2(m1stLp,1)))/SumAWINQR;$
 AverAWINQM(m1stLp)=
 $((AWINQMem1(m1stLp)*F_AWINQ1(m1stLp,2))+(AWINQMem2(m1stLp)*F_AWINQ2(m1stLp,2)))/SumAWINQM;$
 AverAWINQR(m1stLp)=
 $((AWINQMem1(m1stLp)*F_AWINQ1(m1stLp,3))+(AWINQMem2(m1stLp)*F_AWINQ2(m1stLp,3)))/SumAWINQL$
 :NEXT(194\$);

173\$ ASSIGN: AverERTL(m1stLp)=((ERTMem1(m1stLp)*F_ERT1(m1stLp,1))+(ERTMem2(m1stLp)*F_ERT2(m1stLp,1)))/SumERTR;
 AverERTM(m1stLp)=((ERTMem1(m1stLp)*F_ERT1(m1stLp,2))+(ERTMem2(m1stLp)*F_ERT2(m1stLp,2)))/SumERTM;
 AverERTR(m1stLp)=((ERTMem1(m1stLp)*F_ERT1(m1stLp,3))+(ERTMem2(m1stLp)*F_ERT2(m1stLp,3)))/SumERTL
 :NEXT(174\$);

7ERT20 ASSIGN: F_ERT1(m1stLp,1)=0;
 F_ERT1(m1stLp,2)=7;
 F_ERT1(m1stLp,3)=20;
 F_ERT2(m1stLp,1)=7;
 F_ERT2(m1stLp,2)=20;
 F_ERT2(m1stLp,3)=42;
 $ERTMem1(m1stLp)=(-0.07692*ERT(m1stLp))+1.53846;$
 $ERTMem2(m1stLp)=(0.07692*ERT(m1stLp))-0.53846:NEXT(FuzzyOpt);$

20ERT42 ASSIGN: F_ERT1(m1stLp,1)=7;
 F_ERT1(m1stLp,2)=20;
 F_ERT1(m1stLp,3)=42;
 F_ERT2(m1stLp,1)=20;
 F_ERT2(m1stLp,2)=42;
 F_ERT2(m1stLp,3)=54;
 $ERTMem1(m1stLp)=(-0.04545*ERT(m1stLp))+1.90909;$
 $ERTMem2(m1stLp)=(0.04545*ERT(m1stLp))-0.90909:NEXT(FuzzyOpt);$

42ERT54 ASSIGN: F_ERT1(m1stLp,1)=20;
 F_ERT1(m1stLp,2)=42;
 F_ERT1(m1stLp,3)=54;
 F_ERT2(m1stLp,1)=42;
 F_ERT2(m1stLp,2)=54;
 F_ERT2(m1stLp,3)=66;
 $ERTMem1(m1stLp)=(-0.08333*ERT(m1stLp))+4.5;$
 $ERTMem2(m1stLp)=(0.08333*ERT(m1stLp))-3.5:NEXT(FuzzyOpt);$

54ERT68 ASSIGN: F_ERT1(m1stLp,1)=42;
 F_ERT1(m1stLp,2)=54;
 F_ERT1(m1stLp,3)=68;
 F_ERT2(m1stLp,1)=54;
 F_ERT2(m1stLp,2)=68;
 F_ERT2(m1stLp,3)=75;
 $ERTMem1(m1stLp)=(-0.07143*ERT(m1stLp))+4.85714;$
 $ERTMem2(m1stLp)=(0.07143*ERT(m1stLp))-3.85714:NEXT(FuzzyOpt);$

86ERT75 ASSIGN: F_ERT1(m1stLp,1)=54;
 F_ERT1(m1stLp,2)=68;
 F_ERT1(m1stLp,3)=75;
 F_ERT2(m1stLp,1)=68;
 F_ERT2(m1stLp,2)=75;
 F_ERT2(m1stLp,3)=89;
 $\text{ERTMem1}(\text{m1stLp})=(-0.14286 \cdot \text{ERT}(\text{m1stLp})) + 10.71429;$
 $\text{ERTMem2}(\text{m1stLp})=(0.14286 \cdot \text{ERT}(\text{m1stLp})) - 9.71429; \text{NEXT(FuzzyOpt)};$

75ERT84 ASSIGN: F_ERT1(m1stLp,1)=68;
 F_ERT1(m1stLp,2)=75;
 F_ERT1(m1stLp,3)=89;
 F_ERT2(m1stLp,1)=75;
 F_ERT2(m1stLp,2)=89;
 F_ERT2(m1stLp,3)=100;
 $\text{ERTMem1}(\text{m1stLp})=(-0.07143 \cdot \text{ERT}(\text{m1stLp})) + 6.35714;$
 $\text{ERTMem2}(\text{m1stLp})=(0.07143 \cdot \text{ERT}(\text{m1stLp})) - 5.35714; \text{NEXT(FuzzyOpt)};$

89ERT100 ASSIGN: F_ERT1(m1stLp,1)=75;
 F_ERT1(m1stLp,2)=89;
 F_ERT1(m1stLp,3)=100;
 F_ERT2(m1stLp,1)=89;
 F_ERT2(m1stLp,2)=100;
 F_ERT2(m1stLp,3)=100;
 $\text{ERTMem1}(\text{m1stLp})=(-0.09091 \cdot \text{ERT}(\text{m1stLp})) + 9.09091;$
 $\text{ERTMem2}(\text{m1stLp})=(0.09091 \cdot \text{ERT}(\text{m1stLp})) - 8.09091; \text{NEXT(FuzzyOpt)};$

169\$ ASSIGN: ERT(m1stLp)=100:NEXT(89ERT100);

2AWINQ50 ASSIGN: F_AWINQ1(m1stLp,1)=0;
 F_AWINQ1(m1stLp,2)=2;
 F_AWINQ1(m1stLp,3)=50;
 F_AWINQ2(m1stLp,1)=2;
 F_AWINQ2(m1stLp,2)=50;
 F_AWINQ2(m1stLp,3)=74;
 $\text{AWINQMem1}(\text{m1stLp})=(-0.02083 \cdot \text{AWINQ}(\text{m1stLp})) + 1.04167;$
 $\text{AWINQMem2}(\text{m1stLp})=(0.02083 \cdot \text{AWINQ}(\text{m1stLp})) - 0.04167; \text{NEXT(FuzzyERT1)};$

50AWINQ74 ASSIGN: F_AWINQ1(m1stLp,1)=2;
 F_AWINQ1(m1stLp,2)=50;
 F_AWINQ1(m1stLp,3)=74;
 F_AWINQ2(m1stLp,1)=50;
 F_AWINQ2(m1stLp,2)=74;
 F_AWINQ2(m1stLp,3)=82;
 $\text{AWINQMem1}(\text{m1stLp})=(-0.04167 \cdot \text{AWINQ}(\text{m1stLp})) + 3.08333;$
 $\text{AWINQMem2}(\text{m1stLp})=(0.04167 \cdot \text{AWINQ}(\text{m1stLp})) - 2.08333; \text{NEXT(FuzzyERT1)};$

74AWINQ82 ASSIGN: F_AWINQ1(m1stLp,1)=50;
 F_AWINQ1(m1stLp,2)=74;

```

F_AWINQ1(m1stLp,3)=82;
F_AWINQ2(m1stLp,1)=74;
F_AWINQ2(m1stLp,2)=82;
F_AWINQ2(m1stLp,3)=100;
AWINQMem1(m1stLp)=(-0.125*AWINQ(m1stLp))+10.25;
AWINQMem2(m1stLp)=(0.125*AWINQ(m1stLp))-9.25:NEXT(FuzzyERT1);

82AWINQ100 ASSIGN: F_AWINQ1(m1stLp,1)=74;
F_AWINQ1(m1stLp,2)=82;
F_AWINQ1(m1stLp,3)=100;
F_AWINQ2(m1stLp,1)=82;
F_AWINQ2(m1stLp,2)=100;
F_AWINQ2(m1stLp,3)=100;
AWINQMem1(m1stLp)=(-0.05556*AWINQ(m1stLp))+5.55556;
AWINQMem2(m1stLp)=(0.05556*AWINQ(m1stLp))-4.55556:NEXT(FuzzyERT1);

266$ BRANCH, 1:
If,AWINQ(m1stLp)<0.267$,Yes;
Else,170$,Yes;
267$ ASSIGN: AWINQ(m1stLp)=0:NEXT(0AWINQ2);
170$ ASSIGN: AWINQ(m1stLp)=100:NEXT(82AWINQ100);
180$ ASSIGN: AWINQ(m1stLp)=(-2.0*AWINQ(m1stLp))+100:NEXT(FuzzyAWINQ);
181$ ASSIGN: AWINQ(m1stLp)=0:NEXT(FuzzyAWINQ);

WINQRule ASSIGN: Choice(2ndLp)=Dummy:NEXT(208$);

215$ ASSIGN: Choice(2ndLp)=m1stLp-1;
m1stLp=Dummy+1:NEXT(217$);

241$ ASSIGN: AWINQ(m1stLp)=(-2*AWINQ(m1stLp))+100:NEXT(237$);

242$ ASSIGN: AWINQ(m1stLp)=0:NEXT(237$);

198$ ASSIGN: m1stLp=m1stLp+1:NEXT(201$);

224$ ASSIGN: MM(2ndLp,m1stLp)=0;
OptMc(2ndLp,m1stLp)=0;
AWINQ(m1stLp)=0;
ForDel=m1stLp;
225$ WHILE: ForDel<Choice(2ndLp);
226$ ASSIGN: MM(2ndLp,ForDel)=MM(2ndLp,ForDel+1);
OptMc(2ndLp,ForDel)=OptMc(2ndLp,ForDel+1);
AWINQ(ForDel)=AWINQ(ForDel+1);
ForDel=ForDel+1;
227$ ENDWHILE;
228$ ASSIGN: Choice(2ndLp)=Choice(2ndLp)-1:NEXT(229$);

```

```

75$   BRANCH,  1:
      If,nr(befQSet(k+11))<5,28$,Yes;
      Else,29$,Yes;
28$   ASSIGN:   N=2:NEXT(30$);

111$   ASSIGN:   MuOptMc(1StLp,m1StLp)=
      Disc(0.067,1,0.133,2,0.2,3,0.267,4,0.333,5,0.4,6,0.467,7,0.533,8,0.6,9,0.667,10,0.733,11,0.8,12,0.867,13,0.933,14,1,15);
      OptMc(1StLp,m1StLp)=(((MuOptMc(1stLp,m1StLp))^0.01)*Opt(1StLp))+Opt(1StLp):NEXT(115$);

25     STATION, DeptSel;
AlmostFin BRANCH,  1:
      If,NexMM1<>Dept12,A1,Yes;
      Else,13$,Yes;
A1    ASSIGN:   SetIndex=MemIdx(DeptSel,NextMM1);
11$   BRANCH,  1:
      If,NR(BefQSet(SetIndex))<>5,Z1,Yes;
      Else,Z2,Yes;
Z1    DELAY:   0;
35    BRANCH,  1:
      If,
      nq(12),or,nq(13),or,nq(14),or,nq(15),or,nq(16),or,nq(17),or,nq(18),or,nq(19),or,nq(20),or,nq(21),or,nq(22),or,nq(23),or,nq(Q)>0,
      FreeAgv,Yes;
      Else,Sendstage,Yes;
FreeAgv FREE:   AsAgv:NEXT(WorkQue);

Sendstage BRANCH,  2:
      Always,SendBack,Yes;
      Always,WorkQue,Yes;
SendBack MOVE:   AsAgv,Staging;
FreeAGV2 FREE:   AsAgv:NEXT(Disp);

Z2    BRANCH,  1:
      If,NR(BefQSet(SetIndex+11))==5,61$,Yes;
      Else,15$,Yes;
61$   BRANCH,  1:
      If,NQ(SetIndex+11)==5,76$,Yes;
      Else,15$,Yes;
76$   BRANCH,  1:
      If,aque(queueSet(setIndex+11),1,41)<60,15$,Yes;
      Else,16$,Yes;
15$   ASSIGN:   Remember=M;
      Minus=15-M;
Tran2  TRANSPORT: AsAgv,Buffer;

16$   ASSIGN:   lock(setIndex)=1;
      A(41,entstrank(1,queueSet(setIndex+11)))=H+1;
      H=H+1;
      Y=Y-1;

```

```

        K2=1;
        Lo=Lock(1)+Lock(2)+Lock(3)+Lock(4)+Lock(5)+Lock(6)+Lock(7)+Lock(8)+Lock(9)+Lock(10)+Lock(11);

62$ WHILE:    K2<=11;
77$ BRANCH,   1:
        If,lock(k2)==0,63$,Yes;
        Else,78$,Yes;

63$ ASSIGN:   N2=1;
64$ WHILE:    N2<=NQ(k2+11);
65$ ASSIGN:   A(41,entatrank(n2,queueset(k2+11)))=A(41,entatrank(n2,queueset(k2+11)))-1;
        N2=N2+1;
67$ ENDWHILE;
68$ ASSIGN:   K2=K2+1;
69$ ENDWHILE;
70$ ASSIGN:   N2=1;
71$ WHILE:    N2<=nq(agvque);
72$ ASSIGN:   A(41,entatrank(n2,agvque))=A(41,entatrank(n2,agvque))-1;
        N2=N2+1;
73$ ENDWHILE:NEXT(15$);

76$ BRANCH,   1:
        If,nr(befqset(k2+11))<5,64$,Yes;
        Else,63$,Yes;
64$ ASSIGN:   N2=2:NEXT(65$);

13$ DELAY:    0;
14$ TALLY:   Flowtime,INT(Timeln),1;
85$ ASSIGN:   Lateness=Tnow-DueDate;
86$ BRANCH,   1:
        If,TNOW>DueDate,87$,Yes;
        Else,88$,Yes;
87$ ASSIGN:   Tardiness=TNOW-DueDate;
        TardyJob=TardyJob+1;
128$ TALLY:   Tardy,Tardiness,1;
130$ TALLY:   Late,Lateness,1;
14$ BRANCH,   1:
        If,
        NQ(12).or,NQ(13).or,NQ(14).or,NQ(15).or,NQ(16).or,NQ(17).or,NQ(18).or,NQ(19).or,NQ(20).or,NQ(21).or,NQ(22).or,NQ(23).or,NQ(24)>0,
        94$,Yes;
        Else,95$,Yes;
94$ FREE:    AsAgv:NEXT>Delete;

Delete ASSIGN: Del=1;
96$ WHILE:    Del<=6;
97$ ASSIGN:   Del1=1;
        ToTaOpt=0;
        Time=0;
        Slack=0;
        Optnum=0;
        Timeln=0;

```

```

98$ WHILE: Del1<=4;
99$ ASSIGN: MM(Del,Del1)=0;
          OptMc(Del,Del1)=0;
          MulOptMc(Del,Del1)=0;
          Del1=Del1+1;
100$ ENDWHILE;
101$ ASSIGN: AvgWait(Del)=0;
          AvgOptMc(Del)=0;
          Choice(Del)=0;
          Opt(Del)=0;
          Del=Del+1;
          Remain=0;
          RemainWait=0;
102$ ENDWHILE;
125$ ASSIGN: 2ndLp=1;
124$ WHILE: 2ndLp<=6;
116$ ASSIGN: SumERTL=0;
          SumERTM=0;
          SumERTR=0;
          SumAWINQL=0;
          SumAWINQM=0;
          SumAWINQR=0;
          WIERTL=0;
          WIERTM=0;
          WIERTR=0;
          WIAWINQL=0;
          WIAWINQM=0;
          WIAWINQR=0;
          WtOptL=0;
          WtOptM=0;
          WtOptR=0;
          SumWtL=0;
          SumWtM=0;
          SumWtR=0;
          SlackMem1=0;
          SlackMem2=0;
          SumOpt=0;
          SumInverse=0;
          1stLp=1;
117$ WHILE: 1stLp<=Choice(2ndLp);
118$ ASSIGN: ERT(1stLp)=0;
          AWINQ(1stLp)=0;
          AverOptL(1stLp)=0;
          AverOptM(1stLp)=0;
          AverOptR(1stLp)=0;
          AverERTL(1stLp)=0;
          AverERTM(1stLp)=0;
          AverERTR(1stLp)=0;
          AverAWINQL(1stLp)=0;
          AverAWINQM(1stLp)=0;

```

```

AverAWINQR(1stLp)=0;
ScoreL(m1stLp)=0;
ScoreM(m1stLp)=0;
ScoreR(m1stLp)=0;
Final(m1stLp)=0;
ERTMem1(1stLp)=0;
ERTMem2(1stLp)=0;
AWNQMem1(1stLp)=0;
AWINQ(1stLp)=0;
AWNQMem2(1stLp)=0;
Inverse(1stLp)=0;
m1stLp=1;

119$ WHILE: m1stLp<=3;
120$ ASSIGN: F_ERT1(1stLp,m1stLp)=0;
F_ERT2(1stLp,m1stLp)=0;
F_AWINQ1(1stLp,m1stLp)=0;
F_AWINQ2(1stLp,m1stLp)=0;
F_Slack1(m1stLp)=0;
F_Slack2(m1stLp)=0;
m1stLp=m1stLp+1;

121$ ENDWHILE;
122$ ASSIGN: 1stLp=1stLp+1;
123$ ENDWHILE;
126$ ASSIGN: 2ndLp=2ndLp+1;
127$ ENDWHILE:NEXT(Again);

95$ BRANCH, 2:
    Always,Delete,Yes;
    Always,SendBack,Yes;
88$ ASSIGN: Tardiness=0;
NonTardy=NonTardy+1:NEXT(129$);

```

```

Buffer STATION, Buffer;
12$ BRANCH, 1:
    If,
        NQ(12).or.NQ(13).or.NQ(14).or.NQ(15).or.NQ(16).or.NQ(17).or.NQ(18).or.NQ(19).or.NQ(20).or.NQ(21).or.NQ(22).or.NQ(23).or.NQ(Q)>0,
        FreeAGV3,Yes;
        Else,93$,Yes;
FreeAGV3 FREE: AsAgv;
10$ QUEUE, BufferQ:DETACH;
93$ BRANCH, 2:
    Always,10$,Yes;
    Always,SendBack,Yes;

131$ CREATE, 11,0;
136$ ASSIGN: B0=B0+1;
132$ ASSIGN: InsIndex=B0;
    M=InsIndex;

```

```

TTF(InsIndex)=Expo(500);
Fail(InsIndex)=0;
DownTime(InsIndex)=Tnow+TTF(InsIndex);

133$  DELAY:   TTF(InsIndex);
134$  QUEUE,   PreEmpt(QSet(InsIndex));
S1    PREEMPT, 1:MachineSet(InsIndex);
135$  ASSIGN:   TTR(InsIndex)=expo(200);
UpTime(InsIndex)=Tnow+TTR(InsIndex);
Fail(InsIndex)=1;

136$  ASSIGN:   Bus(1)=nr(mc1)-fail(mc1);
Bus(2)=nr(mc2)-fail(mc2);
Bus(3)=nr(mc3)-fail(mc3);
Bus(4)=nr(mc4)-fail(mc4);
Bus(5)=nr(mc5)-fail(mc5);
Bus(6)=nr(mc6)-fail(mc6);
Bus(7)=nr(mc7)-fail(mc7);
Bus(8)=nr(mc8)-fail(mc8);
Bus(9)=nr(mc9)-fail(mc9);
Bus(10)=nr(mc10)-fail(mc10);
Bus(11)=nr(mc11)-fail(mc11);

268$  TALLY:   FailQue1,nq(InsIndex),1;
StartFail  DELAY:   TTR(InsIndex);
270$  TALLY:   FailQue2,nq(InsIndex),1;
FreeMC1   RELEASE: MachineSet(InsIndex),1;
137$  ASSIGN:   TTF(InsIndex)=Expo(500);
Fail(InsIndex)=0;
DownTime(InsIndex)=Tnow+TTF(InsIndex);

140$  ASSIGN:   Bus(1)=nr(mc1)-fail(mc1);
Bus(2)=nr(mc2)-fail(mc2);
Bus(3)=nr(mc3)-fail(mc3);
Bus(4)=nr(mc4)-fail(mc4);
Bus(5)=nr(mc5)-fail(mc5);
Bus(6)=nr(mc6)-fail(mc6);
Bus(7)=nr(mc7)-fail(mc7);
Bus(8)=nr(mc8)-fail(mc8);
Bus(9)=nr(mc9)-fail(mc9);
Bus(10)=nr(mc10)-fail(mc10);
Bus(11)=nr(mc11)-fail(mc11);

138$  DELAY:   TTF(InsIndex);NEXT(134$);

```

Experimental frame

PROJECT, 70WINQ100%,Pettita,30/11/97,Yes;

ATTRIBUTES: 1,TimeIn:

2,OptNum:

3,1stLp:

4,Opt(6):

10,MM(6,4):

34,2ndLp:

35,NextMM:

36,NextMM1:

37,SetIndex:

38,C:

39,Remember:

40,Minus:

41,Z:

42,Choice(6):

48,m1StLp:

49,3rdLp:

50,TotalOpt:

51,DueDate:

52,3rdC:

SumInverse:

SumAWINQL:

AWINQMem2(6):

ScoreR(6):

SumAWINQM:

Final(6):

WtERTL:

F_Slack1(3):

AverOpt.(6):

AVGWait(6):

ForDel:

WtAWINQR:

WIERTM:

F_Slack2(3):

AverOptM(6):

AverERTR(6):

F_ERT1(6,3):

ERT(6):

AWINQ(4):

Dummy:

EndP:

SumERTL:

SumWtL:

AverAWINQR(6):

F_ERT2(6,3):

InsIndex:

SlackMem1:

SumERTM:
 SumWTM:
 OptMc(6,4):
 Tardiness:
 SlackMem2:
 SumAWINQR:
 Inverse(6):
 WtOptL:
 Lateness:
 SumOpt:
 WtOptM:
 WtERTR:
 AverOptR(6):
 SumERTR:
 SumWTR:
 ScoreL(6):
 F_AWINQ1(6,3):
 ScoreM(6):
 Slack:
 F_AWINQ2(6,3):
 WtOptR:
 ERTMem1(6):
 WtAWINQL:
 Remain:
 AverERTL(6):
 MuOptMc(6,4):
 Time:
 ERTMem2(6):
 WtAWINQM:
 AverAWINQL(6):
 AverERTM(6):
 AvgOptMc(6):
 RemainWait:
 AWINQMem1(6):
 AverAWINQM(6);

VARIABLES: 1,B0,0:

2,TTF(11);
 13,TTR(11);
 24,Fail(11),0,0,0,0,0,0,0,0,0,0:
 Beg(11);
 CC,0:
 Wt,0:
 WI:
 TimeOut(11);
 TardyJob:
 Y,50:
 H,1:
 Bf;

```

d;
N1;
l;
Fuzzy,0;
Prob;
dist(1..4);
N2;
WINQ(11);
Del;
K;
Delt;
K1;
Percent;
K2,1;
UpTime(11);
N;
ExpectRepair(11);
ExpectFail(11);
Lock(11);
NonTardy;
Bus(11);
DownTime(11);
B;

```

QUEUES: 1,Q1,FirstInFirstOut;

```

2,Q2,FirstInFirstOut;
3,Q3,FirstInFirstOut;
4,Q4,FirstInFirstOut;
5,Q5,FirstInFirstOut;
6,Q6,FirstInFirstOut;
7,Q7,FirstInFirstOut;
8,Q8,FirstInFirstOut;
9,Q9,FirstInFirstOut;
10,Q10,FirstInFirstOut;
11,Q11,FirstInFirstOut;
12,Q12,FirstInFirstOut;
13,Q13,FirstInFirstOut;
14,Q14,FirstInFirstOut;
15,Q15,FirstInFirstOut;
16,Q16,FirstInFirstOut;
17,Q17,FirstInFirstOut;
18,Q18,FirstInFirstOut;
19,Q19,FirstInFirstOut;
20,Q20,FirstInFirstOut;
21,Q21,FirstInFirstOut;
22,Q22,FirstInFirstOut;
23,AGVQue,FirstInFirstOut;
24,BufferQ,FirstInFirstOut;
25,Q,FirstInFirstOut;
26,Fake11,FirstInFirstOut;

```

27,Fake12,FirstInFirstOut:
 28,Fake13,FirstInFirstOut:
 29,Fake14,FirstInFirstOut:
 30,Fake15,FirstInFirstOut:
 31,Fake16,FirstInFirstOut:
 32,Fake17,FirstInFirstOut:
 33,Fake18,FirstInFirstOut:
 34,Fake19,FirstInFirstOut:
 35,Fake110,FirstInFirstOut:
 36,Fake111,FirstInFirstOut:
 37,Fake21,FirstInFirstOut:
 38,Fake22,FirstInFirstOut:
 39,Fake23,FirstInFirstOut:
 40,Fake24,FirstInFirstOut:
 41,Fake25,FirstInFirstOut:
 42,Fake26,FirstInFirstOut:
 43,Fake27,FirstInFirstOut:
 44,Fake28,FirstInFirstOut:
 45,Fake29,FirstInFirstOut:
 46,Fake210,FirstInFirstOut:
 47,Fake211,FirstInFirstOut;

RESOURCES: 1,MC1,Capacity(1,:)

2,MC2,Capacity(1,:)
 3,MC3,Capacity(1,:)
 4,MC4,Capacity(1,:)
 5,MC5,Capacity(1,:)
 6,MC8,Capacity(1,:)
 7,MC7,Capacity(1,:)
 8,MC8,Capacity(1,:)
 9,MC9,Capacity(1,:)
 10,MC10,Capacity(1,:)
 11,MC11,Capacity(1,:)
 12,BefQ1,Capacity(5,:)
 13,BefQ2,Capacity(5,:)
 14,BefQ3,Capacity(5,:)
 15,BefQ4,Capacity(5,:)
 16,BefQ5,Capacity(5,:)
 17,BefQ6,Capacity(5,:)
 18,BefQ7,Capacity(5,:)
 19,BefQ8,Capacity(5,:)
 20,BefQ9,Capacity(5,:)
 21,BefQ10,Capacity(5,:)
 22,BefQ11,Capacity(5,:)
 23,BefQ12,Capacity(5,:)
 24,BefQ13,Capacity(5,:)
 25,BefQ14,Capacity(5,:)
 26,BefQ15,Capacity(5,:)
 27,BefQ16,Capacity(5,:)
 28,BefQ17,Capacity(5,:)

29,BefQ18,Capacity(5,);
 30,BefQ19,Capacity(5,);
 31,BefQ20,Capacity(5,);
 32,BefQ21,Capacity(5,);
 33,BefQ22,Capacity(5,);

STATIONS: 1,Dept1:

2,Dept2:
 3,Dept3:
 4,Dept4:
 5,Dept5:
 6,Dept8:
 7,Dept7:
 8,Dept9:
 9,Dept9:
 10,Dept10:
 11,Dept11:
 12,Dept12:
 13,ENTER:
 14,Staging:
 15,Buffer;

DISTANCES: AgvPath,Dept1-Dept1-0,Dept1-Dept2-63,Dept1-Dept3-123,Dept1-Dept4-87,Dept1-Dept5-242,Dept1-Dept6-173,Dept1-Dept7-156,Dept1-Dept8-100,Dept1-Dept9-146,Dept1-Dept10-120,Dept1-Dept11-105,Dept1-Dept12-135,Dept1-ENTER-21,Dept1-Staging-245,Dept1-Buffer-76,Dept2-Dept1-191,Dept2-Dept2-0,Dept2-Dept3-94,Dept2-Dept4-34,Dept2-Dept5-169,Dept2-Dept6-120,Dept2-Dept7-103,Dept2-Dept8-47,Dept2-Dept9-93,Dept2-Dept10-87,Dept2-Dept11-52,Dept2-Dept12-62,Dept2-ENTER-212,Dept2-Staging-192,Dept2-Buffer-23,Dept3-Dept1-221,Dept3-Dept2-274,Dept3-Dept3-0,Dept3-Dept4-308,Dept3-Dept5-219,Dept3-Dept6-150,Dept3-Dept7-133,Dept3-Dept8-199,Dept3-Dept9-123,Dept3-Dept10-97,Dept3-Dept11-22,Dept3-Dept12-52,Dept3-ENTER-242,Dept3-Staging-222,Dept3-Buffer-297,Dept4-Dept1-157,Dept4-Dept2-210,Dept4-Dept3-280,Dept4-Dept4-0,Dept4-Dept5-155,Dept4-Dept6-86,Dept4-Dept7-69,Dept4-Dept8-13,Dept4-Dept9-59,Dept4-Dept10-33,Dept4-Dept11-262,Dept4-Dept12-292,Dept4-ENTER-178,Dept4-Staging-158,Dept4-Buffer-233,Dept5-Dept1-140,Dept5-Dept2-193,Dept5-Dept3-263,Dept5-Dept4-227,Dept5-Dept5-0,Dept5-Dept6-69,Dept5-Dept7-52,Dept5-Dept8-54,Dept5-Dept9-42,Dept5-Dept10-74,Dept5-Dept11-245,Dept5-Dept12-275,Dept5-ENTER-161,Dept5-Staging-141,Dept5-Buffer-216,Dept6-Dept1-71,Dept6-Dept2-124,Dept6-Dept3-194,Dept6-Dept4-168,Dept6-Dept5-69,Dept6-Dept6-0,Dept6-Dept7-81,Dept6-Dept8-83,Dept6-Dept9-71,Dept6-Dept10-103,Dept6-Dept11-176,Dept6-Dept12-208,Dept6-ENTER-92,Dept6-Staging-72,Dept6-Buffer-147,Dept7-Dept1-152,Dept7-Dept2-205,Dept7-Dept3-275,Dept7-Dept4-239,Dept7-Dept5-150,Dept7-Dept6-81,Dept7-Dept7-0,Dept7-Dept8-88,Dept7-Dept9-54,Dept7-Dept10-86,Dept7-Dept11-287,Dept7-Dept12-287,Dept7-ENTER-173,Dept7-Staging-153,Dept7-Buffer-248,Dept8-Dept1-144,Dept8-Dept2-197,Dept8-Dept3-287,Dept8-Dept4-231,Dept8-Dept5-142,Dept8-Dept6-73,Dept8-Dept7-58,Dept8-Dept8-0,Dept8-Dept9-46,Dept8-Dept10-20,Dept8-Dept11-249,Dept8-Dept12-279,Dept8-ENTER-165,Dept8-Staging-145,Dept8-Buffer-220,Dept9-Dept1-98,Dept9-Dept2-151,Dept9-Dept3-221,Dept9-Dept4-185,Dept9-Dept5-96,Dept9-Dept6-27,Dept9-Dept7-10,Dept9-Dept8-76,Dept9-Dept9-0,Dept9-Dept10-113,Dept9-Dept11-203,Dept9-Dept12-233,Dept9-ENTER-119,Dept9-Staging-94,Dept9-Buffer-174,Dept10-Dept1-124,Dept10-Dept2-177,Dept10-Dept3-247,Dept10-Dept4-211,Dept10-Dept5-122,Dept10-Dept6-53,Dept10-Dept7-36,Dept10-Dept8-102,Dept10-Dept9-26,Dept10-Dept10-0,Dept10-Dept11-229,Dept10-Dept12-259,Dept10-ENTER-146,Dept10-Staging-120,Dept10-Buffer-200,Dept11-Dept1-199,Dept11-Dept2-252,Dept11-Dept3-322,Dept11-Dept4-286,Dept11-Dept5-197,Dept11-Dept6-128,Dept11-Dept7-111,Dept11-Dept8-177,Dept11-Dept9-101,Dept11-Dept10-75,Dept11-Dept11-0,Dept11-Dept12-30,Dept11-ENTER-220,Dept11-Staging-200,Dept11-Buffer-275,Dept12-Dept1-169,Dept12-Dept2-222,Dept12-Dept3-292,Dept12-Dept4-266,Dept12-Dept5-167,Dept12-Dept6-98,Dept12-Dept7-81,Dept12-Dept8-147,Dept12-Dept9-71,Dept12-Dept10-45,Dept12-Dept11-274,Dept12-Dept12-0,Dept12-ENTER-190,Dept12-Staging-165,Dept12-Buffer-246,ENTER-Dept1-223,ENTER-Dept2-32,ENTER-Dept3-102,ENTER-Dept4-68,ENTER-Dept5-221,ENTER-Dept6-152,ENTER-Dept7-135,ENTER-Dept8-79,ENTER-Dept9-125,ENTER-Dept10-99,ENTER-Dept11-124,ENTER-Dept12-154,ENTER-

ENTER-0,ENTER-Staging-224,ENTER-Buffer-55,Staging-Dept1-245,Staging-Dept2-54,Staging-Dept3-124,Staging-Dept4-88,
 Staging-Dept6-243,Staging-Dept8-174,Staging-Dept7-157,Staging-Dept8-101,Staging-Dept9-147,Staging-Dept10-121,
 Staging-Dept11-108,Staging-Dept12-136,Staging-ENTER-22,Staging-Staging-0,Staging-Buffer-77,Buffer-Dept1-170,
 Buffer-Dept2-223,Buffer-Dept3-293,Buffer-Dept4-13,Buffer-Dept5-168,Buffer-Dept6-99,Buffer-Dept7-82,Buffer-Dept8-
 28,Buffer-Dept9-72,Buffer-Dept10-46,Buffer-Dept11-276,Buffer-Dept12-305,Buffer-ENTER-191,Buffer-Staging-171,
 Buffer-Buffer-0;

TRANSPORTERS: 1,AsAvg,2,Distance(AGVPath),700---,Station(Staging)-Active;

TALLIES: FailQue2:

Tardy:

Flowtime:

Late:

FailQue1;

DSTATS: 1,TardyJob:

2,(Bus(1)+Bus(2)+Bus(3)+Bus(4)+Bus(5)+Bus(6)+Bus(7)+Bus(8)+Bus(9)+Bus(10)+Bus(11))/11,Util_after_Fail;

3,(Fail(1)+Fail(2)+Fail(3)+Fail(4)+Fail(5)+Fail(6)+Fail(7)+Fail(8)+Fail(9)+Fail(10)+Fail(11))/11,AvgFail;

Nq(BufferQ);

REPLICATE, 50,0,15000,No,Yes,40000;

SETS: 1,PreEmptQSet,Fake11,Fake12,Fake13,Fake14,Fake15,Fake16,Fake17,Fake18,Fake19,Fake110,Fake111;

2,DeptSet,Dept1,Dept2,Dept3,Dept4,Dept5,Dept6,Dept7,Dept8,Dept9,Dept10,Dept11,Dept12;

3,QueueSet,Q1,Q2,Q3,Q4,Q5,Q6,Q7,Q8,Q9,Q10,Q11,Q12,Q13,Q14,Q15,Q16,Q17,Q18,Q19,Q20,Q21,Q22;

4,MachineSet,MC1,MC2,MC3,MC4,MC5,MC6,MC7,MC8,MC9,MC10,MC11;

5,BefQSet,BefQ1..BefQ22;

ภาคผนวก ช
ผลการวิเคราะห์ปัจจัยความชันชับช้อนของระบบ ให้ลดงานในระบบ
และกฎการจัดเส้นทางเดินของงาน ด้วย ANOVA

ในภาคผนวกนี้ จะแสดงผลการวิเคราะห์ปัจจัยหลักความชันช้อนของระบบ ปัจจัยหลักให้ลดงานในระบบและปัจจัยหลักกฎการจัดเส้นทางเดินของงาน รวมทั้งปัจจัยรวมด้วย ANOVA ของประสิทธิภาพของระบบในด้าน Mean flow time Mean tardiness Mean lateness Proportion of tardy jobs และ System utilization

รูปที่ 5.10 แสดงกราฟออกแบบการทดลองแบบแฟคทอร์เรียลที่ใช้ในการทดสอบผลของกฎการจัดเส้นทางเดินของงานที่สภาวะความชันช้อนและให้ลดงานในระบบต่างๆ

ปัจจัยหลักความชันช้อนของระบบมี 2 ระดับคือความชันช้อนของระบบต่ำและความชันช้อนของระบบสูง

ปัจจัยหลักให้ลดงานในระบบมี 2 ระดับคือให้ลดงานในระบบน้อยและให้ลดงานในระบบมาก

ปัจจัยหลักกฎการจัดเส้นทางเดินของงานมี 7 ระดับคือ FuzzyAHP-WINQ FuzzyAHP-NF FuzzyAHP WINQ NINQ SPT และ RAN

กำหนดให้

y_{ijk} คือประสิทธิภาพของระบบที่ระดับความชันช้อนของระบบ i ; ให้ลดงานในระบบ j กฎการจัดเส้นทางเดินของงาน k และครั้งการทำซ้ำที่ l

μ คือ ผลของการเฉลี่ยทั้งหมด (overall mean effect)

α คือ ระดับของปัจจัยความชันช้อนของระบบระดับที่ i

β คือ ระดับของปัจจัยให้ลดงานในระบบระดับที่ j

γ คือ ระดับของปัจจัยให้ลดงานในระบบ ($b=2$)

δ คือ ผลของการปัจจัยกฎการจัดเส้นทางเดินของงานระดับที่ k

ϵ คือ ระดับของปัจจัยกฎการจัดเส้นทางเดินของงาน ($k=7$)

ζ คือครั้งที่ของการทำซ้ำ

η คือจำนวนครั้งของการทำซ้ำ ($g=10$)

ε_{ijkl} คือส่วนประกอบของความผิดพลาดอย่างสุ่ม (Random error component)

ภายใต้การทดลองแบบแฟคทอร์เรียลแบบสุ่มอย่างสมบูรณ์ (Completely randomised design) สามารถเรียนสมการเส้นตรงเชิงสถิติ (Linear statistical model) ได้ดังนี้ (Montgomery, 1997)

$$y_{ijk} = \mu + l_1 + \beta_j + \gamma_k + (l\beta)_j + (lg)_k + (\beta\gamma)_{jk} + (l\beta g)_{ijk} + \varepsilon_{ijkl} \quad \text{ก.1}$$

ตั้งนั้นสำหรับประสิทธิภาพของระบบนั้นแต่ละด้าน สมมติฐานหลัก (H_0) ของการทดลองคือ

$$H_0: l_1 = l_2 = 0$$

$$\beta_1 = \beta_2 = 0$$

$$\gamma_1 = \gamma_2 = \gamma_3 = \gamma_4 = \gamma_5 = \gamma_6 = \gamma_7 = 0$$

$$(l\beta)_i = 0 \text{ สำหรับทุก } i \text{ และ } j$$

$$(lg)_k = 0 \text{ สำหรับทุก } i \text{ และ } k$$

$$(\beta\gamma)_{jk} = 0 \text{ สำหรับทุก } i \text{ และ } k$$

$$(l\beta g)_{ijk} = 0 \text{ สำหรับทุก } i, j \text{ และ } k$$

สมมติฐานของของการทดลอง (H_1) คือ

$$H_1: \text{อย่างน้อยมีหนึ่งค่าของ } l_i \text{ ที่ไม่เท่ากับ } 0$$

$$\text{อย่างน้อยมีหนึ่งค่าของ } \beta_j \text{ ที่ไม่เท่ากับ } 0$$

$$\text{อย่างน้อยมีหนึ่งค่าของ } \gamma_k \text{ ที่ไม่เท่ากับ } 0$$

$$\text{อย่างน้อยมีหนึ่งค่าของ } (l\beta)_i \text{ ที่ไม่เท่ากับ } 0$$

$$\text{อย่างน้อยมีหนึ่งค่าของ } (lg)_k \text{ ที่ไม่เท่ากับ } 0$$

$$\text{อย่างน้อยมีหนึ่งค่าของ } (\beta\gamma)_{jk} \text{ ที่ไม่เท่ากับ } 0$$

$$\text{อย่างน้อยมีหนึ่งค่าของ } (l\beta g)_{ijk} \text{ ที่ไม่เท่ากับ } 0$$

สถาบันวิทยบริการ
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

๗.1 Mean flow time

ตารางที่ ๗.๑ ผล ANOVA ของประดิทวิภาคของระบบด้าน Mean flow time เมื่อ $\alpha = 5\%$

ปัจจัย	Sum of squares	Degree of freedom	Mean square	F-Ratio	Sig.
ความชันข้อนของระบบ	4770981	1	4770981	9527.602	0.000
โหลดงานในระบบ	2757725	1	2757725	5507.149	0.000
กฎการจัดเส้นทางเดินของงาน	1881746	6	313624.3	626.305	0.000
ความชันข้อนของระบบ- โหลดงานในระบบ	383944.7	1	383944.7	766.734	0.000
ความชันข้อนของระบบ- กฎการจัดเส้นทางเดินของงาน	420446.5	6	70074.42	139.938	0.000
โหลดงานในระบบ- กฎการจัดเส้นทางเดินของงาน	70566.84	6	11761.14	23.487	0.000
ความชันข้อนของระบบ- โหลดงานในระบบ- กฎการจัดเส้นทางเดินของงาน	21713.10	6	3618.851	7.227	0.000
Error	126189.9	252	500.754		

หมายเหตุ: MSE ในที่นี่ใช้เป็น MSE ในการทำ Duncan's multiple range test

๗.2 Mean tardiness

ตารางที่ ๗.๒ ผล ANOVA ของประดิทวิภาคของระบบด้าน Mean tardiness เมื่อ $\alpha = 5\%$

ปัจจัย	Sum of squares	Degree of freedom	Mean square	F-Ratio	Sig.
ความชันข้อนของระบบ	679188.3	1	679188.3	1553.385	0.000
โหลดงานในระบบ	161453.5	1	161453.5	369.263	0.000
กฎการจัดเส้นทางเดินของงาน	1148163	6	191360.4	437.664	0.000
ความชันข้อนของระบบ- โหลดงานในระบบ	13806.36	1	13806.36	31.577	0.000
ความชันข้อนของระบบ- กฎการจัดเส้นทางเดินของงาน	264119.9	6	44019.98	100.679	0.000
โหลดงานในระบบ- กฎการจัดเส้นทางเดินของงาน	23487.33	6	3914.555	8.953	0.000
ความชันข้อนของระบบ- โหลดงานในระบบ- กฎการจัดเส้นทางเดินของงาน	11133.45	6	1855.575	4.244	0.000
Error	110182.2	252	437.231		

หมายเหตุ: MSE ในที่นี่ใช้เป็น MSE ในการทำ Duncan's multiple range test

๗.๓ Mean lateness

ตารางที่ ๗.๓ ผล ANOVA ของประสิทธิภาพของระบบด้าน Mean lateness เมื่อ $\alpha = 5\%$

ปัจจัย	Sum of squares	Degree of freedom	Mean square	F-Ratio	Sig.
ความชันขึ้นของระบบ	379001.5	1	379001.5	738.385	0.000
โหลดงานในระบบ	5289.446	1	5289.446	10.305	0.001
กฎการจัดเส้นทางเดินของงาน	1904312	6	317385.3	618.342	0.000
ความชันขึ้นของระบบ- โหลดงานในระบบ	8013.565	1	8013.565	15.612	0.000
ความชันขึ้นของระบบ- กฎการจัดเส้นทางเดินของงาน	419934.2	6	69989.03	136.355	0.000
โหลดงานในระบบ- กฎการจัดเส้นทางเดินของงาน	66981.61	6	11163.60	21.749	0.000
ความชันขึ้นของระบบ- โหลดงานในระบบ- กฎการจัดเส้นทางเดินของงาน	18412.38	6	3068.731	5.979	0.000
Error	129347.7	252	513.285		

หมายเหตุ: MSE ในที่นี่ใช้เป็น MSE ในการทำ Duncan's multiple range test

๗.๔ Proportion of tardy jobs

ตารางที่ ๗.๔ ผล ANOVA ของประสิทธิภาพของระบบด้าน Mean proportion of tardy jobs

เมื่อ $\alpha = 5\%$

ปัจจัย	Sum of squares	Degree of freedom	Mean square	F-Ratio	Sig.
ความชันขึ้นของระบบ	7188.756	1	7188.756	1552.821	0.000
โหลดงานในระบบ	1273.273	1	1273.273	275.036	0.000
กฎการจัดเส้นทางเดินของงาน	40808.02	6	6801.337	1469.136	0.000
ความชันขึ้นของระบบ- โหลดงานในระบบ	29.374	1	29.374	6.345	0.012
ความชันขึ้นของระบบ- กฎการจัดเส้นทางเดินของงาน	3976.126	6	662.688	143.145	0.000
โหลดงานในระบบ- กฎการจัดเส้นทางเดินของงาน	1397.936	6	232.989	50.327	0.000
ความชันขึ้นของระบบ- โหลดงานในระบบ- กฎการจัดเส้นทางเดินของงาน	1578.312	6	263.052	56.821	0.000
Error	1166.629	252	4.629		

หมายเหตุ: MSE ในที่นี่ใช้เป็น MSE ในการทำ Duncan's multiple range test

๗.๕ System utilization

ตารางที่ ๗.๕ ผล ANOVA ของประสิทธิภาพของระบบด้าน System utilization เมื่อ $\alpha = 5\%$

ปัจจัย	Sum of squares	Degree of freedom	Mean square	F-Ratio	Sig.
ความซับซ้อนของระบบ	4.091	1	4.091	0.405	0.525
โหลดงานในระบบ	10432.94	1	10432.94	1033.527	0.000
กฎการจัดเส้นทางเดินของงาน	49889.99	6	8314.999	823.715	0.000
ความซับซ้อนของระบบ- โหลดงานในระบบ	46.152	1	46.152	4.572	0.033
ความซับซ้อนของระบบ- กฎการจัดเส้นทางเดินของงาน	160.811	6	26.802	2.655	0.016
โหลดงานในระบบ- กฎการจัดเส้นทางเดินของงาน	245.998	6	41.000	4.062	0.001
ความซับซ้อนของระบบ- โหลดงานในระบบ- กฎการจัดเส้นทางเดินของงาน	182.868	6	30.478	3.019	0.007
Error	2543.815	252	10.095		

หมายเหตุ: MSE ในที่นี่ใช้เป็น MSE ในการทำ Duncan's multiple range test

สถาบันวิทยบริการ
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

**ภาคผนวก ช
ข้อมูลดิบ**

ภาคผนวกนี้จะแสดงข้อมูลดิบของการทดสอบเบรียบเทียบกฎการจัดเส้นทางเดินของงาน FuzzyAHP-WINQ FuzzyAHP-NF FuzzyAHP WINQ NINQ SPT และ RAN ที่สภาวะความซับซ้อนของระบบและให้ผลงานในระบบต่างๆ อันประกอบด้วยข้อมูลของ Mean flow time Mean tardiness Mean lateness Proportion of tardy jobs System utilization เวลารวมที่ใช้งาน เสร็จก่อนกำหนดต่อจำนวนขั้นงานที่เสร็จก่อนกำหนดทั้งหมด และจำนวนขั้นงานที่ทำเสร็จ

ช.1 Mean flow time

ตารางที่ ช.1 Mean flow time ที่สภาวะความซับซ้อนของระบบต่ำและให้ผลงานในระบบเน้อย

	การทำข้าครั้งที่										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WINQ	94.00	69.95	74.24	75.55	74.14	76.48	73.84	74.61	74.05	75.33	76.22
FuzzyAHP-NF	86.17	103.95	85.40	93.08	94.57	83.26	87.14	86.66	94.99	104.32	91.95
FuzzyAHP	152.24	149.08	159.60	125.48	165.14	131.84	126.55	140.47	168.73	133.45	145.26
WINQ	82.95	80.95	74.17	81.15	70.36	81.97	75.13	82.80	80.14	81.93	79.16
NINQ	70.51	81.24	80.80	66.88	80.31	84.26	65.92	86.99	82.73	74.91	77.46
SPT	133.86	157.09	123.62	122.62	176.14	172.28	119.27	134.75	139.68	141.84	142.12
RAN	148.56	161.72	160.84	152.90	166.87	163.69	177.04	166.49	121.54	163.03	158.27

ตารางที่ ช.2 Mean flow time ที่สภาวะความซับซ้อนของระบบต่ำและให้ผลงานในระบบมาก

	การทำข้าครั้งที่										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WINQ	189.36	195.14	178.48	179.79	185.79	176.06	173.67	197.05	174.16	178.44	182.79
FuzzyAHP-NF	195.07	197.23	193.48	202.38	202.18	203.16	199.49	211.89	202.66	191.91	199.95
FuzzyAHP	260.26	332.37	348.82	266.30	337.14	268.54	302.66	309.47	310.98	314.94	305.15
WINQ	192.01	181.97	197.34	178.69	193.50	169.30	204.86	165.59	179.79	200.61	186.37
NINQ	181.75	190.58	206.53	194.19	179.07	179.41	190.47	179.71	182.08	168.79	185.26
SPT	268.56	330.82	288.04	302.24	263.81	267.07	259.46	278.04	288.66	227.74	277.44
RAN	307.83	288.82	335.40	274.29	300.33	304.55	267.29	357.04	356.42	252.38	304.44

ตารางที่ ช.3 Mean flow time ที่สภาวะความซับซ้อนของระบบสูงและโหลดงานในระบบมีอยู่

	การทำซ้ำครั้งที่										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WINQ	177.97	176.96	180.84	194.10	186.65	192.65	180.81	202.84	179.89	198.76	188.15
FuzzyAHP-NF	228.20	229.07	227.84	231.59	223.30	223.01	220.31	227.44	221.72	223.72	225.62
FuzzyAHP	355.05	349.61	378.64	380.26	381.62	335.03	382.70	372.86	400.16	413.93	374.99
WINQ	205.73	210.35	205.49	201.66	210.63	201.42	197.62	191.46	213.79	199.27	203.74
NINQ	204.24	195.48	189.08	209.39	202.27	202.23	212.11	213.16	189.32	186.46	200.37
SPT	494.57	476.73	523.33	386.97	481.24	425.64	479.69	467.14	433.41	470.82	463.95
RAN	409.47	416.54	406.92	406.42	449.62	481.65	358.60	469.19	402.83	425.33	422.66

ตารางที่ ช.4 Mean flow time ที่สภาวะความซับซ้อนของระบบสูงและโหลดงานในระบบมาก

	การทำซ้ำครั้งที่										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WIN	433.95	414.69	418.86	421.55	420.81	445.47	410.88	443.35	433.85	442.16	428.56
FuzzyAHP-NF	527.85	517.94	514.42	516.82	506.14	527.95	525.84	491.63	488.13	530.52	514.72
FuzzyAHP	677.58	721.49	735.29	734.76	719.89	725.49	748.48	810.32	707.44	708.67	728.94
WINQ	464.22	446.87	461.95	435.43	442.91	429.00	453.97	455.26	455.26	442.32	448.72
NINQ	422.95	424.20	442.76	443.08	424.24	465.32	427.65	430.31	420.00	435.98	433.65
SPT	678.73	675.78	628.38	684.15	672.25	702.31	723.36	673.57	632.49	788.67	685.97
RAN	756.14	767.72	685.91	696.57	781.53	821.27	718.78	715.74	731.39	792.29	746.73

สถาบันวิทยบริการ
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

๗.2 Mean tardiness

ตารางที่ ๗.๕ Mean tardiness ที่สภาวะความชันข้อนของระบบตัวและโหลดงานในระบบหน้อย

	การคำนวณรังสี										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WINQ	41.1	19.75	21.04	22.4	19.67	24.13	21.87	24.22	21.88	22.35	23.84
FuzzyAHP-NF	26.41	43.05	23.57	31.4	34.81	23	27.18	27.73	36.63	43.46	31.72
FuzzyAHP	80.64	74.49	88.35	55.38	91.37	64.58	54.32	68.03	95.81	63.23	73.62
WINQ	30.19	31.36	22.52	31.16	21.08	31.59	27.32	31.99	29.44	30.42	28.71
NINQ	20.97	31.6	28.57	18.16	28.39	34.51	17.53	36	31.04	26.37	27.31
SPT	73.03	94.99	61.25	62.79	110.7	108.1	59.23	69.89	75.07	77.37	79.24
RAN	87.54	99.65	97.08	90.97	102.1	93.88	111.7	99.2	56.99	99.77	93.89

ตารางที่ ๗.๖ Mean tardiness ที่สภาวะความชันข้อนของระบบตัวและโหลดงานในระบบมาก

	การคำนวณรังสี										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WINQ	44.89	49.32	49.02	31.89	58.02	34.41	42.51	30.05	47.26	50.08	43.75
FuzzyAHP-NF	55.61	54.94	45.98	58.25	55.92	59.68	55.79	70.65	56.04	46.29	55.92
FuzzyAHP	88.41	149.2	154.2	85.55	144.6	87.66	118.9	127.3	130.9	135.8	122.2
WINQ	60.58	45.77	67.61	47.5	58.91	42.11	67.42	36.89	44.49	62.07	53.34
NINQ	49.29	54.05	62.46	61.54	45.8	43.59	58.85	48.25	50.81	36.72	51.14
SPT	115.6	172.9	135.7	150.2	107.7	120.1	101.4	126	138.8	76.61	124.5
RAN	150.3	127.8	181.1	119.9	141.3	147.3	110.6	191.9	185.3	98.01	145.3

สถาบันวิทยบริการ
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

ตารางที่ ๗.7 Mean tardiness ที่สภาวะความชักช้าของระบบสูงและโหลดงานในระบบหน่อย

	การทำน้ำครั้งที่										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WIN	41.83	38.13	51.24	48.21	44.12	53.67	47.76	61.59	42.89	59.56	48.9
FuzzyAHP-NF	66.47	67.38	61.27	70.41	58.97	59.1	63.27	67.58	57.8	63.93	63.618
FuzzyAHP	157	155.22	183.29	183.37	189.3	143.62	191.71	174.84	204.59	217.91	180.09
WINQ	65.56	75.22	69.31	62.8	69.65	65.25	60.45	56.47	76.42	62.82	66.395
NINQ	67.44	61.28	56.15	67.39	64.7	65.07	74.07	77.54	53.6	48.6	63.584
SPT	316.9	298.82	340.81	205.31	297.32	241.41	294.17	288.43	254.04	283.58	282.08
RAN	226.65	240.35	229.81	225.67	271.52	302.19	185.37	295.17	222.76	249.26	244.88

ตารางที่ ๗.8 Mean tardiness ที่สภาวะความชักช้าของระบบสูงและโหลดงานในระบบมาก

	การทำน้ำครั้งที่										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WIN	92.26	86.47	74.25	88.02	85.18	114.4	77.76	96.39	83.49	102.2	91.05
FuzzyAHP-NF	143.5	142.2	125.7	128.7	121.8	148	141.2	107.1	105.9	142	130.6
FuzzyAHP	226	265.8	284.6	282.1	272.4	261.9	295.9	345	252.4	256.9	274.3
WINQ	144.3	122.9	146	120.4	127.1	104.2	131.9	130.2	144.4	123.2	129.5
NINQ	91.96	99.35	109.9	107.7	95.93	132.9	105.3	100.6	92.88	104.1	104.1
SPT	298	301.6	244.7	295.2	286.2	323.1	329.8	287	259.6	394.1	301.9
RAN	360.3	356.5	295.1	312.3	373.8	431	336.9	327.6	339.2	393.8	352.6

สถาบันวิทยบริการ
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

๗.3 Mean lateness

ตารางที่ ๗.๙ Mean lateness ที่สภาวะความช�บดีข้อนของระบบต่ำและโหลดงานในระบบน้อย

	การทำข้าศรั้งที่										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WINQ	1.48	-19.01	-19.73	-16.69	-22.05	-13.66	-17.34	-14.58	-18.61	-15.64	-15.58
FuzzyAHP-NF	-4.73	11.56	-7.99	-69.19	2.77	-10.28	-1.79	-5.15	4.33	10.41	-7.006
FuzzyAHP	61.95	53	68.93	32.32	73.19	43.83	35.54	46.98	73.17	43.58	53.25
WINQ	-11.97	-9.5	-19.56	-9.6	-21.68	-10.56	-14.8	-9.42	-10.89	-10.72	-12.87
NINQ	-22.11	-6.3	-13.02	-25.41	-14.84	-8.05	-22.59	-6.96	-10.57	-12.91	-14.28
SPT	42.77	64.9	32.92	28.71	85.86	81.15	28.87	40.43	44.86	48.06	49.85
RAN	59.48	71.58	68.06	61.72	76.74	68.38	86.91	71.17	29.02	75.04	66.81

ตารางที่ ๗.๑๐ Mean lateness ที่สภาวะความชटบดีข้อนของระบบต่ำและโหลดงานในระบบมาก

	การทำข้าศรั้งที่										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WINQ	-46.33	-42.26	-64.74	-59.83	-48.07	-64.61	-58.17	-43.98	-62.93	-56.55	-54.75
FuzzyAHP-NF	-33.42	-37.8	-51.19	-41.66	-31.17	-31.9	-33.18	-16.4	-33.34	-49.41	-35.95
FuzzyAHP	30.4	99.41	107.1	30.36	91.57	33.53	58.9	73.12	79.6	81.34	68.54
WINQ	-42.05	-57.04	-40.58	-59.24	-45.88	-61.39	-40.21	-65.81	-57.95	-43.99	-51.41
NINQ	-49.62	-46.57	-37.94	-44.33	-56.69	-62.83	-44.44	-58.78	-51.46	-66.09	-51.88
SPT	32.75	90.47	47.06	68.3	29	28.42	18.96	37.97	57.87	0.006	41.08
RAN	78.62	47.44	105.3	47.51	59.26	80.28	27.34	115.7	113.5	13.09	68.8

สถาบันวิทยบริการ
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

ตารางที่ ช.11 Mean lateness ที่สภาวะความช้าข้อนของระบบสูงและโหลดงานในระบบน้อย

	การทำข้าครั้งที่										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WIN	-34.61	-37.34	-28.62	-27.11	-30.78	-21.41	-30.11	-12.43	-35.85	-17.33	-27.56
FuzzyAHP-NF	11.97	11.73	7.27	15.82	3.49	6.15	7.86	14.53	2.09	8.35	8.926
FuzzyAHP	136.51	134.81	163.64	163.6	166.36	120.09	170.41	151.6	182.75	198.8	158.86
WINQ	-13.2	-1.83	-7.75	-13.27	-10.02	-13.38	-17.35	-23.19	-77.81	-16.15	-19.4
NINQ	-14.7	-16.66	-22.36	-9.56	-13.6	-15.88	-4.76	-1.1	-26.06	-32.91	-15.76
SPT	277.76	264.73	309.8	164.87	261.94	204.07	260.7	249.91	220.35	251.97	246.61
RAN	190.93	206.68	195.99	186.03	239.45	264.48	142.12	262.86	185.11	213.08	208.67

ตารางที่ ช.12 Mean lateness ที่สภาวะความช้าข้อนของระบบสูงและโหลดงานในระบบมาก

	การทำข้าครั้งที่										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WIN	-49.24	-62.38	-74.53	-65.59	-66	-28.81	-69.4	-50.6	-53.46	-41.28	-56.13
FuzzyAHP-NF	35.66	35.8	26.88	18.74	13.63	42.45	31.53	3.46	3.51	.42	25.37
FuzzyAHP	191.4	227.1	247.7	244.5	242.8	222	255.2	311.5	219.2	222.3	238.4
WINQ	-28.01	-43.78	-33.44	-58.86	-39.09	-57.38	-30.66	-34.09	-30.89	-48.89	-40.51
NINQ	-66.91	-59.15	-49.67	-50.6	-58.61	-22.22	-52.19	-45.84	-72.92	-49.66	-52.78
SPT	195.2	190.4	139.1	199.4	193.6	214.6	228.5	187.5	147.6	299	199.5
RAN	267.1	270.4	199.2	215.3	291.8	332.5	236.2	240.1	247.5	306.5	260.7

สถาบันวิทยบริการ
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

๗.4 Proportion of tardy jobs

ตารางที่ ๗.13 Proportion of tardy jobs ที่สภาวะความชันข้อนของระบบต่ำ
และโหลดงานในระบบน้อย

	การทenzaครั้งที่										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WINQ	0.2698	0.2279	0.2361	0.2379	0.2191	0.2343	0.2379	0.2412	0.2444	0.2682	0.2417
FuzzyAHP-NF	0.3778	0.3611	0.3716	0.3464	0.3733	0.3333	0.3292	0.3384	0.3310	0.3448	0.3507
FuzzyAHP	0.4542	0.4492	0.4698	0.3792	0.4833	0.4101	0.4537	0.4818	0.4063	0.4347	0.4422
WINQ	0.2524	0.2297	0.2159	0.2158	0.2026	0.2226	0.2040	0.2298	0.2212	0.2429	0.2237
NINQ	0.2042	0.2564	0.2364	0.2015	0.2286	0.2309	0.2251	0.2140	0.2465	0.2201	0.2264
SPT	0.4197	0.4412	0.4592	0.3818	0.5193	0.5000	0.4043	0.4766	0.4580	0.4702	0.4530
RAN	0.4331	0.4814	0.4452	0.4348	0.4874	0.4773	0.4656	0.4919	0.4695	0.4886	0.4675

ตารางที่ ๗.14 Proportion of tardy jobs ที่สภาวะความชันข้อนของระบบต่ำ
และโหลดงานในระบบมาก

	การทenzaครั้งที่										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WINQ	0.3178	0.3401	0.3154	0.3046	0.3301	0.3249	0.3085	0.3117	0.3191	0.3472	0.3219
FuzzyAHP-NF	0.3340	0.3047	0.3427	0.3199	0.3668	0.3255	0.3416	0.3178	0.3317	0.3311	0.3316
FuzzyAHP	0.4520	0.4817	0.5067	0.4459	0.4598	0.4638	0.4745	0.4869	0.4626	0.4602	0.4694
WINQ	0.3459	0.3207	0.3255	0.3005	0.3343	0.3094	0.3343	0.3234	0.3242	0.3445	0.3263
NINQ	0.3452	0.3277	0.3553	0.3022	0.3268	0.3143	0.3137	0.3090	0.3327	0.3063	0.3233
SPT	0.4610	0.4673	0.4692	0.4993	0.4876	0.4295	0.4710	0.4228	0.4870	0.4591	0.4654
RAN	0.5263	0.5051	0.5261	0.5096	0.5007	0.5376	0.4800	0.5091	0.5366	0.4599	0.5091

จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

ตารางที่ ๙.15 Proportion of tardy jobs ที่ส่วนรวมความล่าช้าของระบบสูง
และໂຄດງານໃນระบบນ้อย

	การคำนวณร้อยละ										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WIN	0.2627	0.2658	0.2537	0.2890	0.2719	0.2718	0.2491	0.3071	0.2521	0.2829	0.2706
FuzzyAHP-NF	0.3339	0.3514	0.3374	0.3524	0.3425	0.3222	0.3231	0.3400	0.3124	0.3187	0.3334
FuzzyAHP	0.6365	0.6374	0.6558	0.6667	0.6113	0.5883	0.6406	0.6486	0.6332	0.6760	0.6394
WINQ	0.2970	0.2985	0.2944	0.3029	0.2924	0.3085	0.2872	0.2696	0.3095	0.2895	0.2950
NINQ	0.2794	0.2816	0.2630	0.3034	0.2849	0.2927	0.2995	0.3040	0.2797	0.2707	0.2859
SPT	0.6600	0.6637	0.7106	0.6345	0.6798	0.6570	0.6813	0.6732	0.6651	0.7082	0.6733
RAN	0.6592	0.6725	0.6739	0.6348	0.6868	0.6731	0.5928	0.6889	0.6437	0.6663	0.6592

ตารางที่ ๙.16 Proportion of tardy jobs ที่ส่วนรวมความล่าช้าของระบบสูง
และໂຄດງານໃນระบบมาก

	การคำนวณร้อยละ										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WIN	0.3801	0.3549	0.3586	0.3496	0.3552	0.3890	0.3542	0.3904	0.3732	0.3779	0.3683
FuzzyAHP-NF	0.4619	0.4456	0.4491	0.4507	0.4391	0.4670	0.4588	0.4242	0.4529	0.4688	0.4518
FuzzyAHP	0.7038	0.6882	0.6918	0.7125	0.7313	0.6715	0.6886	0.7242	0.7134	0.6957	0.7021
WINQ	0.3770	0.3761	0.3602	0.3546	0.3779	0.3751	0.3887	0.3821	0.3708	0.3587	0.3721
NINQ	0.3480	0.3598	0.3695	0.3616	0.3612	0.3858	0.3674	0.3786	0.3376	0.3814	0.3651
SPT	0.5926	0.5845	0.5702	0.6136	0.6117	0.6043	0.6227	0.6105	0.5545	0.6479	0.6012
RAN	0.6393	0.6470	0.6325	0.6173	0.6736	0.6366	0.6046	0.6576	0.6410	0.6645	0.6414

๑.๕ System utilization

ตารางที่ ๑.๑๗ System utilization ที่สภาวะความซับซ้อนของระบบต่ำ

และโหลดงานในระบบน้อย

	การทำงานครั้งที่										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WINQ	49.05	62.93	62.95	61.39	64.66	59.59	61.57	59.69	62.11	60.5	60.44
FuzzyAHP-NF	52.52	44.93	54.52	49.76	48.99	55.78	50.96	51.9	46.47	46.35	50.22
FuzzyAHP	30.37	31.82	27.73	35.64	29.44	33.52	35.52	33.19	28.4	32.79	31.84
WINQ	57.15	56.74	63.12	56.19	64.45	56.58	60.34	55.5	57.07	55.88	58.30
NINQ	64.71	53.72	57.23	67.77	56.12	56.38	65.51	52.83	57.40	58.03	58.97
SPT	32.35	27.89	34.67	36.74	23.92	26.03	34.47	33.20	33.67	32.57	31.55
RAN	30.09	27.61	29.19	28.28	28.11	28.58	25.26	29.59	37.89	24.62	28.92

ตารางที่ ๑.๑๘ System utilization ที่สภาวะความซับซ้อนของระบบต่ำ

และโหลดงานในระบบมาก

	การทำงานครั้งที่										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WINQ	68.02	67.87	75.4	73.53	70.02	75.93	73.19	69.17	75.24	70.15	71.85
FuzzyAHP-NF	64.94	66.1	69.83	67.03	63.92	63.54	64.96	59.78	64.67	69.01	65.38
FuzzyAHP	46.66	39.16	40.08	48.81	39.77	48.36	45.41	42.64	40.53	40.66	43.21
WINQ	69.59	73.27	66.95	73.53	69.13	75.05	67.22	77.72	72.82	66.55	71.18
NINQ	69.69	65.64	67.31	68.87	72.53	74.67	67.97	72.27	71.54	76.76	70.73
SPT	45.76	39.38	41.4	41.79	47.98	48.78	49.49	45.27	42.23	52.39	45.45
RAN	42.21	45.42	37.6	46	45.38	40.79	49.84	36.52	39.17	53.00	43.59

จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

ตารางที่ ๔.19 System utilization ที่สภาวะความรับเข้าของระบบสูง
และโหลดงานในระบบป้อง

	การทำซ้ำครั้งที่										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WIN	66.2	66.69	63.36	63.26	63.52	61.7	63.55	59.53	65.24	60.13	63.32
FuzzyAHP-NF	51.95	52.72	54.04	52.28	54.48	53.8	52.9	52.65	53.84	52.36	53.10
FuzzyAHP	35.77	36.2	31.43	33.06	33.53	36.38	30.82	35.65	32.25	32.85	33.79
WINQ	58.63	55.93	58.14	59.59	57.42	59.25	60.57	63.32	55.65	59.56	58.81
NINQ	58.72	60.1	61.51	57.63	58.64	59.25	56.05	55.32	61.92	66.12	59.53
SPT	24.66	25.03	23.42	32.53	25.23	29.09	25.08	25.55	26.50	25.61	26.27
RAN	30.28	29.52	30.43	32.03	27.64	26.18	33.02	26.33	30.94	27.85	29.42

ตารางที่ ๔.20 System utilization ที่สภาวะความรับเข้าของระบบสูง
และโหลดงานในระบบมาก

	การทำซ้ำครั้งที่										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WIN	71.77	72.97	74.36	73.84	74.7	67.86	74.29	69.73	72.52	70.5	72.23
FuzzyAHP-NF	58.02	58.37	62.49	60.96	61.49	58.64	60.14	63.33	62.25	59.43	60.51
FuzzyAHP	45.94	44.05	43.52	44.05	41.79	46.79	42.85	40.55	45.27	44.91	43.97
WINQ	67.23	70.15	69	70.69	70.74	72.58	67.52	68.06	67.29	71.63	69.49
NINQ	72.63	72	70.15	71.6	70.81	66.75	70.87	70.5	74.12	69.89	70.93
SPT	44.14	43.7	48.36	44.47	44.38	43.95	42.64	44.49	47.97	38.50	44.26
RAN	42.18	42.21	46.91	44.02	41.96	37.93	43.18	44.30	43.72	39.74	42.62

สถาบันวิทยบริการ
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

๑.๖ เวลารวมที่ขึ้นงานเสร็จก่อนกำหนดต่อจำนวนขึ้นงานที่เสร็จก่อนกำหนดทั้งหมด

ตารางที่ ๒.21 เวลารวมที่ขึ้นงานเสร็จก่อนกำหนดต่อจำนวนขึ้นงานที่เสร็จก่อนกำหนดทั้งหมด ที่ สภาวะความซับซ้อนของระบบต่ำและโหลดงานในระบบน้อย

	การทenzaครั้งที่										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WINQ	54.26	50.20	53.37	51.30	53.43	49.36	51.45	51.13	53.59	51.92	52.00
FuzzyAHP-NF	50.05	49.29	50.23	153.89	51.13	49.92	43.19	49.70	48.28	50.44	59.61
FuzzyAHP	34.24	39.02	36.63	37.14	35.18	35.18	34.38	40.62	38.13	34.76	36.53
WINQ	56.39	53.05	53.66	51.98	53.63	54.22	52.92	53.76	51.79	54.34	53.57
NINQ	54.14	50.96	54.46	54.57	56.04	55.34	51.77	54.66	55.23	50.36	53.75
SPT	52.15	53.85	52.39	55.13	51.59	53.90	50.96	56.28	55.74	55.33	53.73
RAN	49.50	54.13	52.31	51.75	49.37	48.79	46.43	55.17	52.72	48.36	50.85

ตารางที่ ๒.22 เวลารวมที่ขึ้นงานเสร็จก่อนกำหนดต่อจำนวนขึ้นงานที่เสร็จก่อนกำหนดทั้งหมด ที่

สภาวะความซับซ้อนของระบบต่ำและโหลดงานในระบบมาก

	การทenzaครั้งที่										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WINQ	133.71	138.78	166.18	131.89	158.36	146.67	145.59	107.56	161.82	163.33	145.39
FuzzyAHP-NF	133.67	133.39	147.84	146.90	137.53	135.78	135.14	127.60	133.73	143.06	137.46
FuzzyAHP	105.85	96.07	95.46	99.61	98.14	100.95	114.17	105.66	95.37	100.85	101.21
WINQ	156.89	151.34	160.39	152.60	157.41	149.87	161.69	151.79	151.59	161.81	155.54
NINQ	151.06	149.66	165.73	151.72	152.24	155.20	150.51	154.90	153.27	148.20	152.25
SPT	153.75	154.73	167.00	163.56	153.60	160.65	155.89	152.43	157.70	141.61	156.09
RAN	151.22	162.37	169.94	147.68	164.22	144.86	160.12	155.19	154.96	157.23	155.78

จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

ตารางที่ ช.23 เอกสารที่ขึ้นงานเสร็จก่อนกำหนดต่อจำนวนรับงานที่เสร็จก่อนกำหนดทั้งหมดที่

สภาวะความซับซ้อนของระบบสูงและให้ผลงานในระบบมีอยู่

	การทําสำเร็จที่										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WIN	103.67	102.80	107.01	105.94	102.87	103.10	103.71	86.74	105.28	107.22	102.83
FuzzyAHP-NF	81.83	85.79	81.49	84.30	84.38	78.12	81.86	80.38	81.02	81.58	82.07
FuzzyAHP	56.37	56.28	57.08	59.31	59.01	57.15	59.27	66.13	59.53	58.98	58.91
WINQ	112.03	109.83	109.21	109.13	112.60	113.71	109.15	109.06	223.37	111.15	121.93
NINQ	113.99	108.48	106.53	110.47	109.50	114.44	112.54	112.98	110.60	111.77	111.13
SPT	115.13	101.36	107.14	110.64	110.49	108.86	105.04	117.87	100.60	108.32	108.54
RAN	104.83	102.81	103.71	108.54	102.41	115.37	106.22	103.86	105.66	108.42	106.18

ตารางที่ ช.24 เอกสารที่ขึ้นงานเสร็จก่อนกำหนดต่อจำนวนรับงานที่เสร็จก่อนกำหนดทั้งหมดที่

สภาวะความซับซ้อนของระบบสูงและให้ผลงานในระบบมาก

	การทําสำเร็จที่										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WIN	228.27	230.75	231.95	236.18	234.47	234.44	227.88	241.11	234.44	230.71	233.02
FuzzyAHP-NF	200.38	191.86	179.29	200.09	192.80	198.00	202.72	179.92	187.13	188.25	192.04
FuzzyAHP.	116.78	124.15	119.72	130.60	110.07	121.46	130.58	121.37	115.69	113.80	120.42
WINQ	276.60	267.15	280.50	277.79	267.18	258.60	265.90	265.79	278.57	268.40	270.65
NINQ	243.66	247.58	253.06	247.90	241.94	252.53	248.95	235.72	250.32	248.50	247.01
SPT	252.40	267.60	245.63	247.87	238.34	274.23	268.38	255.51	251.38	270.09	257.14
RAN	258.32	243.86	260.84	253.29	251.02	271.24	254.65	255.51	255.56	259.93	256.42

สถาบันวิทยบริการ
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

ช.7 จำนวนขึ้นงานที่ทำเสร็จ

ตารางที่ ช.25 จำนวนขึ้นงานที่ทำเสร็จ
ที่สภาวะความรับรู้ของระบบต่ำและໂຄດງານໃນຮະບບນ້ອຍ

	การทำข้าคຮັງທີ										ເຊື່ອຍ
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WINQ	745	996	936	933	940	926	950	937	941	932	923.6
FuzzyAHP-NF	810	684	818	742	750	840	802	792	719	696	765.3
FuzzyAHP	469	463	430	538	449	534	551	467	416	513	483
WINQ	844	875	945	862	982	858	941	840	877	844	886.8
NINQ	989	866	863	1042	831	866	1053	799	868	936	911.3
SPT	517	442	564	571	389	420	659	512	524	504	500.2
RAN	471	430	438	437	435	419	393	433	573	395	442.4

ตารางที่ ช.26 จำนวนขึ้นงานที่ทำเสร็จ
ที่ສภาวะความรับรู้ของระบบต่ำและໂຄດງານໃນຮະບບນຳກ

	การทำข้าคຮັງທີ										ເຊື່ອຍ
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WINQ	1070	1035	1062	1182	1018	1142	1154	1219	1028	1037	1095
FuzzyAHP-NF	1033	1014	1030	991	987	980	1004	944	998	1027	1001
FuzzyAHP	739	602	598	749	585	746	666	647	642	628	660.2
WINQ	1064	1104	1017	1108	1041	1170	990	1209	1098	981	1078
NINQ	1095	1004	1002	1039	1120	1120	1055	1097	1109	1182	1082
SPT	731	612	650	673	769	773	777	712	692	867	725.6
RAN	665	681	593	728	677	651	750	548	574	798	666.5

ຈຸ່າລັງກຽມນໍາຫວັງຢາລຍ

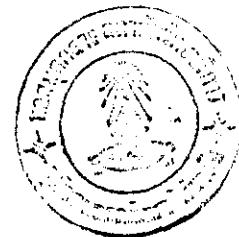
ตารางที่ ช.27 จำนวนขึ้นงานที่ทำเสร็จ
ที่สภาวะความรับรู้ของระบบสูงและให้ผลงานในระบบบันอย

	การทำข้าครองที่										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WIN	2113	2114	1967	1934	2008	1939	2055	1869	2063	1902	1996.4
FuzzyAHP-NF	1635	1628	1657	1623	1676	1679	1702	1656	1684	1666	1660.6
FuzzyAHP	1073	1081	979	999	975	1110	935	1033	935	932	1005.2
WINQ	1805	1789	1824	1875	1761	1867	1880	1977	1751	1865	1839.4
NINQ	1829	1925	1981	1793	1853	1869	1756	1770	1959	2028	1876.3
SPT	753	776	729	974	762	895	772	817	863	795	813.6
RAN	898	916	920	920	843	774	1029	794	957	875	892.6

ตารางที่ ช.28 จำนวนขึ้นงานที่ทำเสร็จ
ที่สภาวะความรับรู้ของระบบสูงและให้ผลงานในระบบมาก

	การทำข้าครองที่										เฉลี่ย
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
FuzzyAHP-WIN	2265	2347	2298	2314	2345	2193	2363	2157	2275	2228	2279
FuzzyAHP-NF	1836	1856	1953	1886	1913	1850	1859	1992	1974	1856	1898
FuzzyAHP	1418	1347	1327	1339	1321	1382	1291	1193	1406	1367	1339
WINQ	2090	2183	2121	2205	2236	2277	2120	2141	2136	2230	2174
NINQ	2299	2293	2192	2229	2270	2115	2278	2282	2322	2221	2250
SPT	1458	1415	1575	1413	1455	1380	1333	1466	1531	1190	1422
RAN	1278	1269	1442	1377	1256	1175	1338	1402	1326	1225	1309

สถาบันวิทยบริการ
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย



ประวัติผู้วิจัย

นางสาววิทิตา สุวรรณรุจ เกิดวันที่ 14 ธันวาคม พ.ศ. 2516 ที่จังหวัดนครราชสีมา สำเร็จการศึกษาปริญญาตรีวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต สาขาวิศวกรรมเคมี เกียรตินิยมอันดับสอง มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ ในปีการศึกษา 2537 และเข้าศึกษาต่อในหลักสูตรวิศวกรรมศาสตร์ มหาบัณฑิต ที่จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย เมื่อ พ.ศ. 2538

สถาบันวิทยบริการ
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย