

การประยุกต์ใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟุ้งอนุภาคสำหรับปัญหาการจัดสมดุล  
สายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์



นางสาวปาลิดา ฉิมคล้าย

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

วิทยานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญาวิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต


สาขาวิชาวิศวกรรมอุตสาหกรรม ภาควิชาวิศวกรรมอุตสาหกรรม

คณะวิศวกรรมศาสตร์ จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

ปีการศึกษา 2553

ลิขสิทธิ์ของจุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

APPLICATION OF PARTICLE SWARM OPTIMIZATION ALGORITHM  
FOR MULTI-OBJECTIVE BALANCING PROBLEMS ON MIXED-MODEL  
TWO-SIDED ASSEMBLY LINE



Miss. Palida Chimklai

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

A Thesis Submitted in Partial Fulfillment of the Requirements  
for the Degree of Master of Engineering Program in Industrial Engineering

Department of Industrial Engineering

Faculty of Engineering

Chulalongkorn University

Academic Year 2010

Copyright of Chulalongkorn University

หัวข้อวิทยานิพนธ์

การประยุกต์ใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคสำหรับ  
ปัญหาการจัดสมดุลงานการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบ  
สองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์

โดย

นางสาวปาลิดา ฉิมคล้าย


สาขาวิชา

วิศวกรรมอุตสาหการ

อาจารย์ที่ปรึกษาวิทยานิพนธ์หลัก

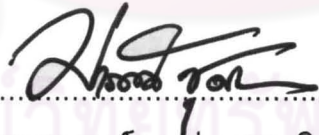
รองศาสตราจารย์ ดร. ปารเมศ ชูติมา

คณะวิศวกรรมศาสตร์ จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย อนุมัติให้รับวิทยานิพนธ์ฉบับนี้เป็นส่วน  
หนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญาโทบริหารธุรกิจ


  
..... คณบดีคณะวิศวกรรมศาสตร์  
(รองศาสตราจารย์ ดร. บุญสม เลิศหิรัญวงศ์)

คณะกรรมการสอบวิทยานิพนธ์

  
..... ประธานกรรมการ  
(ศาสตราจารย์ ดร. ศิริจันทร์ ทองประเสริฐ)

  
..... อาจารย์ที่ปรึกษาวิทยานิพนธ์หลัก  
(รองศาสตราจารย์ ดร. ปารเมศ ชูติมา)

  
..... กรรมการ  
(รองศาสตราจารย์ จีรพัฒน์ เงามประเสริฐวงศ์)

  
..... กรรมการภายนอกมหาวิทยาลัย  
(รองศาสตราจารย์ ดร. วันชัย วิจิรวินิช)

ปาลิดา ฉิมคล้าย : การประยุกต์ใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคสำหรับ  
ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลาย  
วัตถุประสงค์ (APPLICATION OF PARTICLE SWARM OPTIMIZATION  
ALGORITHM FOR MULTI-OBJECTIVE BALANCING PROBLEMS ON MIXED-  
MODEL TWO-SIDED ASSEMBLY LINE) อ. ที่ปรึกษาวิทยานิพนธ์หลัก : รศ.ดร.  
ปารเมศ ชุติมา, 732 หน้า.

สายการประกอบแบบสองด้านใช้กันมากในสายการประกอบผลิตภัณฑ์ขนาดใหญ่  
เช่น รถยนต์ รถบรรทุก เป็นต้น ซึ่งในสายการประกอบแบบนี้จะมีการทำงานทั้งด้านซ้าย (Left)  
และด้านขวา (Right) ของชิ้นงาน ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบแบบสองด้าน เป็น  
ปัญหา NP-Hard ซึ่งยากต่อการค้นหาคำตอบที่เหมาะสมที่สุดเมื่อขนาดของปัญหาใหญ่ขึ้น

งานวิจัยนี้ได้นำเสนออัลกอริทึมใหม่ สำหรับแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบ  
ผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์ คือ วิธีการหาค่าเหมาะสมที่สุดแบบฝูง  
อนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ (Particle Swarm Optimization with Negative Knowledge :  
PSONK) และทำการพัฒนาโดยใช้ร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ (Local Search) โดย  
วัตถุประสงค์ที่พิจารณามี 4 วัตถุประสงค์ คือ จำนวนคู่สถานีงานน้อยที่สุด จำนวนสถานีงาน  
น้อยที่สุด ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด และความแตกต่างของ  
ภาระงานระหว่างสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด

แล้วทำการเปรียบเทียบประสิทธิภาพในการค้นหาคำตอบกับวิธี COMSOAL วิธีเจเน  
เนติกอัลกอริทึม วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม อัลกอริทึมการบรรจบ และวิธีการหาค่าเหมาะสม  
แบบฝูงอนุภาค จากผลการทดสอบพบว่าวิธีการหาค่าเหมาะสมที่สุดแบบฝูงอนุภาคโดยใช้  
ความรู้เชิงลบ มีประสิทธิภาพในการค้นหาคำตอบดีกว่าอัลกอริทึมอื่น

ภาควิชา วิศวกรรมอุตสาหการ ลายมือชื่อนิสิต..... ปาลิดา ฉิมคล้าย

สาขาวิชา วิศวกรรมอุตสาหการ ลายมือชื่อ อ.ที่ปรึกษาวิทยานิพนธ์หลัก.....

ปีการศึกษา 2553.....



## 5170380421 : MAJOR INDUSTRIAL ENGINEERING

KEYWORDS : PARTICLE SWARM OPTIMIZATION / GENETIC ALGORITHM /  
ASSEMBLY LINE BALANCING / TWO-SIDED ASSEMBLY LINE / MULTI-OBJECTIVES

PALIDA CHIMKLAI : APPLICATION OF PARTICLE SWARM OPTIMIZATION  
ALGORITHM FOR MULTI-OBJECTIVE BALANCING PROBLEMS ON MIXED-  
MODEL TWO-SIDED ASSEMBLY LINE. THESIS ADVISOR : ASSOC. PROF.  
PARAMES CHUTIMA, Ph.D., 732 pp.

Two-sided assembly lines are typically found in the production of large-sized products, such as automobiles and trucks. Two-sided assembly lines use both (left and right) sides of the line in parallel. Two-sided Assembly Line Balancing Problems (TALBP) is classified in an NP-Hard class; therefore it is difficult to obtain an optimal solution when the problem size increases.

The objective of this research was to evaluate the performance of a new evolutionary method called Particle Swarm Optimization with Negative Knowledge (PSONK) and Local Search. This approach was applied to multi-objectives on mixed-model TALBP. Four objectives were considered including minimum number mated-stations, minimum number workstations, minimum work relatedness and minimum workload balance between workstations.

The performance of PSONK was compared with COMSOAL, Non-dominated Sorting Genetic Algorithm II (NSGA-II), Memetic Algorithm (M-NSGA-II), COIN, and Discrete Particle Swarm Optimization (DPSO). The experimental results show that PSONK gives the best solutions for large-sized problems.

Department : Industrial Engineering.....

Student's Signature ..... ปาลิดา ชิมคล้าย

Field of Study : Industrial Engineering.....

Advisor's Signature ..... 

Academic Year : 2010.....

## กิตติกรรมประกาศ

วิทยานิพนธ์ฉบับนี้สามารถสำเร็จลุล่วงได้ ด้วยคำแนะนำและความช่วยเหลือจาก  
รองศาสตราจารย์ ดร. ปารเมศ ชูติมา ผู้เป็นอาจารย์ที่ปรึกษาวิทยานิพนธ์ ตลอดจนให้ข้อคิดเห็น  
ต่างๆ ด้วยความรักและเอาใจใส่ตลอดเวลาการดำเนินงานวิจัย รวมทั้งได้รับความกรุณาจาก  
ประธานสภามหาวิทยาลัย ศาสตราจารย์ ดร. ศิริจันทร์ ทองประเสริฐ กรรมการสภามหาวิทยาลัย  
รองศาสตราจารย์ จิรพัฒน์ เงาประเสริฐวงศ์ และรองศาสตราจารย์ ดร. วันชัย วิจิรวนิช ที่กรุณาให้  
ข้อคิดเห็นและข้อเสนอแนะที่เป็นประโยชน์ ผู้วิจัยขอกราบขอบพระคุณทุกท่านไว้ ณ โอกาสนี้

ขอขอบคุณ เพ็ญพักตร์ ปิ่นกุ่มภีร์ และ ภาณุวัฒน์ โอฟารวิวัฒน์ชัย สำหรับ  
คำแนะนำและความช่วยเหลือในทุกๆ ด้าน รวมทั้งทีมงานที่ช่วยเหลือซึ่งกันและกันมาโดยตลอด

สุดท้ายนี้ขอกราบขอบพระคุณ บิดา มารดา ญาติพี่น้อง และเพื่อนๆ ที่คอยให้  
กำลังใจ เอาใจใส่และสนับสนุนผู้วิจัยด้วยความรัก ตลอดระยะเวลาจนสำเร็จการศึกษา



ศูนย์วิทยพัชยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

## สารบัญ

	หน้า
บทคัดย่อภาษาไทย.....	ง
บทคัดย่อภาษาอังกฤษ.....	จ
กิตติกรรมประกาศ.....	ฉ
สารบัญ.....	ช
สารบัญตาราง.....	ฐ
สารบัญภาพ.....	ศ
บทที่	
1 บทนำ.....	1
1.1 ที่มาและความสำคัญของปัญหา.....	1
1.2 วัตถุประสงค์ของการวิจัย.....	3
1.3 ขั้นตอนการวิจัย.....	3
1.4 ขอบเขตการวิจัย.....	3
1.5 ลักษณะปัญหา.....	5
1.6 ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ.....	7
1.7 สรุปเนื้อหางานวิจัย.....	7
2 ทฤษฎีและงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง.....	9
2.1 ลักษณะของสายการประกอบทั่วไป.....	9
2.2 ลักษณะของสายการประกอบแบบเส้นตรง.....	9
2.3 ลักษณะของสายการประกอบแบบสองด้าน.....	10
2.4 ประเภทของสายการประกอบ.....	11
2.5 หลักการจัดสมดุลสายการประกอบ.....	14
2.6 วัตถุประสงค์ที่ใช้ในการจัดสมดุลสายการประกอบ.....	16
2.7 หลักการพื้นฐานของการหาค่าเหมาะสม.....	19
2.8 ปัญหาการหาค่าเหมาะสมที่สุดที่มีหลายวัตถุประสงค์.....	21
2.9 การแก้ปัญหาการหาค่าเหมาะสมที่สุดที่มีหลายวัตถุประสงค์.....	23
2.10 การวัดสมรรถนะของกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด.....	26

บทที่	หน้า
2.11 การสำรวจงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง.....	29
2.12 สรุปท้ายบท.....	37
3 ทฤษฎีเกี่ยวกับ COMSOAL และการประยุกต์ใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุ ลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์.....	38
3.1 วิธี COMSOAL (Computer Method of Sequencing Operation for Assembly Line).....	38
3.2 ขั้นตอนการทำงานของวิธี COMSOAL ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุ ลสายการประกอบที่มีหลายวัตถุประสงค์.....	39
3.3 ตัวอย่างการนำวิธี COMSOAL ไปใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุ ลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้าน ที่มีหลายวัตถุประสงค์.....	40
3.4 การกำหนดค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในการทดลองด้วยวิธี COMSOAL.....	53
3.5 สรุปท้ายบท.....	54
4 ทฤษฎีเกี่ยวกับวิธีเจเนติกอัลกอริทึม และการประยุกต์ใช้ในการแก้ปัญหาการจัด สมดุสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์.....	55
4.1 เจเนติกอัลกอริทึม (Genetic Algorithms : GAs).....	55
4.2 ขั้นตอนการทำงานของเจเนติกอัลกอริทึม ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุ ลสายการประกอบที่มีหลายวัตถุประสงค์.....	58
4.3 ตัวอย่างการนำวิธี NAGAI ไปใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุสายการ ประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้าน ที่มีหลายวัตถุประสงค์.....	62
4.4 การกำหนดค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในการทดลองด้วยวิธีเจเนติกอัลกอริทึม	94
4.5 การออกแบบการทดลอง (Design of Experiment).....	95
4.6 การวิเคราะห์ผลการทดลอง.....	97
4.7 สรุปท้ายบท.....	112
5 ทฤษฎีเกี่ยวกับวิธีเมมเมติกอัลกอริทึม และการประยุกต์ใช้ในการแก้ปัญหาการ จัดสมดุสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์.....	113
5.1 การค้นหาเฉพาะที่.....	113

บทที่	หน้า
5.2	119
5.3	120
5.4	124
5.5	169
5.6	170
6	172
6.1	172
6.2	179
6.3	182
6.4	208
6.5	209
6.6	210
6.7	223
7	225
7.1	225
7.2	233



บทที่	ญ หน้า
7.3 ตัวอย่างการนำวิธี DPSO ไปใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุสสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้าน ที่มีหลายวัตถุประสงค์.....	236
7.4 การกำหนดค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในการทดลองด้วยวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค.....	254
7.5 การออกแบบการทดลอง (Design of Experiment).....	255
7.6 การวิเคราะห์ผลการทดลอง.....	256
7.7 สรุปท้ายบท.....	263
8 การพัฒนาวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบ และการประยุกต์ใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุสสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์.....	264
8.1 วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ (Particle Swarm Optimization with Negative Knowledge : PSONK).....	264
8.2 ขั้นตอนการทำงานของวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุสสายการประกอบที่มีหลายวัตถุประสงค์.....	274
8.3 ตัวอย่างการนำวิธี PSONK ไปใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุสสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้าน ที่มีหลายวัตถุประสงค์.....	278
8.4 วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ (Particle Swarm Optimization with Negative Knowledge : PSONK) ร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ (Local Search) .....	317
8.5 ขั้นตอนการทำงานของวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุสสายการประกอบที่มีหลายวัตถุประสงค์.....	318
8.6 ตัวอย่างการนำวิธี PSONK ร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ ไปใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุสสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้าน ที่มีหลายวัตถุประสงค์.....	321

8.7	กำหนดค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในการทดลองด้วยวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบ ฟังก์ชันอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ และวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟังก์ชันอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่.....	372
8.8	สรุปท้ายบท.....	374
9	การเปรียบเทียบผลการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้าน ที่ มีหลายวัตถุประสงค์.....	375
9.1	พารามิเตอร์ที่ใช้ในการทดลอง.....	375
9.2	การค้นหาคำตอบของปัญหา 12 ชั้นงาน.....	380
9.3	การค้นหาคำตอบของปัญหา 65 ชั้นงาน.....	393
9.4	การค้นหาคำตอบของปัญหา 148 ชั้นงาน.....	410
9.5	การค้นหาคำตอบของปัญหา 205 ชั้นงาน.....	427
9.6	การค้นหาคำตอบของปัญหา 183 ชั้นงาน.....	446
9.7	สรุปท้ายบท.....	451
10	บทสรุปและข้อเสนอแนะ.....	454
10.1	สรุปงานวิจัย.....	454
10.1.1	ลักษณะของปัญหา.....	454
10.1.2	การประยุกต์ใช้วิธีเจเนติกอัลกอริทึม.....	454
10.1.3	การประยุกต์ใช้อัลกอริทึมการบรรจบ.....	457
10.1.4	การประยุกต์ใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟังก์ชันอนุภาค.....	458
10.1.5	การประยุกต์ใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟังก์ชันอนุภาคโดยใช้ ความรู้เชิงลบในปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์.....	461
10.1.6	ผลลัพธ์ที่ได้จากการประยุกต์ใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟังก์ ชันอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบในการแก้ปัญหา.....	464
10.2	ข้อเสนอแนะ.....	465
	รายการอ้างอิง.....	466

บทที่	หน้า
ภาคผนวก.....	474
ภาคผนวก ก รายละเอียดของปัญหาตัวอย่าง.....	475
ภาคผนวก ข ผลการทดลอง.....	498
ภาคผนวก ค ผลวิเคราะห์การทดลอง.....	703
ภาคผนวก ง ตัวอย่างการคำนวณตัวชี้วัดสมรรถนะ.....	723
ประวัติผู้เขียนวิทยานิพนธ์.....	732



ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

## สารบัญตาราง

ตารางที่		หน้า
1.1	แสดงรายละเอียดของปัญหากรณีศึกษาในงานวิจัย.....	4
3.1	เวลาที่ใช้ในการผลิตผลิตภัณฑ์ชนิด A และ B ในแต่ละชั้นงาน.....	42
3.2	ความสัมพันธ์ของชั้นงานในการทำงาน (Precedence Matrix).....	43
3.3	ปรับปรุงความสัมพันธ์ของชั้นงานในการทำงาน (Precedence Matrix).....	44
3.4	การคัดเลือกลำดับชั้นงานที่ 1.....	44
3.5	การจัดสรรงานลงสถานีงานสำหรับลำดับชั้นงานที่ 1.....	45
3.6	ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์.....	48
3.7	ค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness) .....	49
3.8	การเก็บสตริงคำตอบที่ดีที่สุด.....	50
3.9	ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์.....	50
3.10	ค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness) .....	51
3.11	การรวมสตริงคำตอบ.....	52
3.12	ค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness) .....	53
3.13	สตริงคำตอบที่ดีที่สุด.....	53
4.1	ตัวอย่างกลุ่มสตริงคำตอบและค่าความเหมาะสม.....	57
4.2	เวลาที่ใช้ในการผลิตผลิตภัณฑ์ชนิด A และ B ในแต่ละชั้นงาน.....	63
4.3	ความสัมพันธ์ของชั้นงานในการทำงาน (Precedence Matrix).....	63
4.4	ปรับปรุงความสัมพันธ์ของชั้นงานในการทำงาน (Precedence Matrix).....	66
4.5	การคัดเลือกลำดับชั้นงานในสตริงคำตอบที่ 1.....	67
4.6	ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์.....	68
4.7	ค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness).....	69
4.8	การเรียงลำดับค่าวัตถุประสงค์ที่ 3 ใน Front ที่ 1.....	69
4.9	ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ.....	70
4.10	การแปลงค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness).....	71
4.11	การสร้างวงล้อสุ่มของปัญหา 12 ชั้นงาน.....	72
4.12	วิธี Binary Tournament Selection สำหรับการคัดเลือกสตริงคำตอบ.....	73
4.13	สตริงค่าสิทธิในการเลือกงานที่ถูกเลือกทำการครอสโอเวอร์.....	74

ตารางที่	หน้า
4.14	ผลจากการคัดเลือกสตริงคำตอบเพื่อทำการมิวเตชัน..... 77
4.15	สตริงคำตอบหลังการทำมิวเตชัน..... 78
4.16	สตริงคำตอบรุ่นพ่อแม่และสตริงคำตอบรุ่นลูก..... 79
4.17	ลำดับชั้นงานของสตริงคำตอบรุ่นพ่อแม่และสตริงคำตอบรุ่นลูกที่ทำการรวมกัน.... 80
4.18	ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่ทำการรวมกัน..... 80
4.19	ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ..... 81
4.20	เรียงค่า Dummy Fitness และค่า Crowding Distance..... 82
4.21	สตริงคำตอบรุ่นลูกที่จะถูกพัฒนาไปเป็นสตริงคำตอบเริ่มต้นในรอบถัดไป..... 82
4.22	ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์..... 83
4.23	ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ..... 84
4.24	การสร้างวงล้อรูเล็ตของปัญหา 12 ชั้นงาน..... 85
4.25	วิธี Binary Tournament Selection สำหรับการคัดเลือกสตริงคำตอบ..... 85
4.26	สตริงค่าสิทธิในการเลือกงานที่ถูกเลือกทำการครอสโอเวอร์..... 86
4.27	ผลจากการคัดเลือกสตริงคำตอบเพื่อทำการมิวเตชัน..... 89
4.28	สตริงคำตอบหลังการทำมิวเตชัน..... 90
4.29	สตริงคำตอบรุ่นพ่อแม่และสตริงคำตอบรุ่นลูก..... 90
4.30	ลำดับชั้นงานของสตริงคำตอบรุ่นพ่อแม่และสตริงคำตอบรุ่นลูกที่ทำการรวมกัน 91
4.31	ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่ทำการรวมกัน..... 91
4.32	ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ..... 92
4.33	เรียงค่า Dummy Fitness และค่า Crowding Distance..... 93
4.34	สตริงคำตอบที่จะถูกพัฒนาไปเป็นสตริงคำตอบเริ่มต้นในรอบถัดไป..... 93
4.35	รายละเอียดพารามิเตอร์ที่ทำการทดสอบในวิธีเจเนติกอัลกอริทึม..... 96
4.36	พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 12 ชั้นงาน ในวิธีเจเนติกอัลกอริทึม..... 100
4.37	พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 65 ชั้นงาน ในวิธีเจเนติกอัลกอริทึม..... 102
4.38	พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 148 ชั้นงาน ในวิธีเจเนติกอัลกอริทึม..... 105
4.39	พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 205 ชั้นงาน ในวิธีเจเนติกอัลกอริทึม..... 108
4.40	พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 183 ชั้นงาน ในวิธีเจเนติกอัลกอริทึม..... 111



ตารางที่	หน้า
4.41	พารามิเตอร์สำหรับแต่ละปัญหา..... 112
5.1	หลักการยอมรับ (Acceptance Criteria)..... 118
5.2	เวลาที่ใช้ในการผลิตผลิตภัณฑ์ชนิด A และ B ในแต่ละชั้นงาน..... 125
5.3	ความสัมพันธ์ของชั้นงานในการทำงาน (Precedence Matrix)..... 125
5.4	ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค 4 วัตถุประสงค..... 128
5.5	ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ..... 129
5.6	การแปลงค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness)..... 129
5.7	การสร้างวงล้อรูเล็ตของปัญหา 12 ชั้นงาน..... 130
5.8	วิธี Binary Tournament Selection สำหรับการคัดเลือกสตริงคำตอบ..... 131
5.9	สตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่ก่อนทำการคัดเลือก..... 131
5.10	ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค 4 วัตถุประสงคของสตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่ก่อนทำการคัดเลือก..... 131
5.11	ลำดับงานของสตริงคำตอบหลังทำการค้นหาเฉพาะที่ก่อนทำการคัดเลือก..... 133
5.12	ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงคของสตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่..... 133
5.13	หลักการยอมรับ (Acceptance Criteria)..... 134
5.14	สตริงคำตอบหลังทำการค้นหาเฉพาะที่ก่อนทำการคัดเลือก..... 134
5.15	ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค 4 วัตถุประสงค..... 135
5.16	ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบหลังการค้นหาเฉพาะที่..... 136
5.17	การแปลงค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness)..... 136
5.18	การสร้างวงล้อรูเล็ตของปัญหา 12 ชั้นงาน..... 137
5.19	วิธี Binary Tournament Selection สำหรับการคัดเลือกสตริงคำตอบ..... 138
5.20	สตริงค่าสิทธิในการเลือกงานที่ถูกเลือกทำการครอบสโเวอ์..... 138
5.21	ผลจากการคัดเลือกสตริงคำตอบเพื่อทำการมิวเตชัน..... 141
5.22	สตริงคำตอบหลังการทำมิวเตชัน..... 142
5.23	ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ..... 143
5.24	การแปลงค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness)..... 143
5.25	การสร้างวงล้อรูเล็ตของปัญหา 12 ชั้นงาน..... 144
5.26	วิธี Binary Tournament Selection สำหรับการคัดเลือกสตริงคำตอบ..... 145
5.27	สตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่หลังการทำมิวเตชัน..... 145

ตารางที่	หน้า
5.28	ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน..... 145
5.29	ลำดับงานของสตริงคำตอบหลังทำการค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน..... 147
5.30	ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่..... 147
5.31	หลักการยอมรับ (Acceptance Criteria)..... 148
5.32	สตริงคำตอบหลังทำการค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน..... 148
5.33	การรวมสตริงคำตอบ..... 149
5.34	ลำดับชั้นงานของสตริงคำตอบ..... 149
5.35	ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์..... 150
5.36	ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ..... 151
5.37	เรียงค่า Dummy Fitness และค่า Crowding Distance..... 151
5.38	สตริงคำตอบที่จะถูกพัฒนาไปเป็นสตริงคำตอบเริ่มต้นในรอบถัดไป..... 152
5.39	ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์..... 153
5.40	ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ..... 154
5.41	การแปลงค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness)..... 154
5.42	การสร้างวงล้อ roulette ของปัญหา 12 ชั้นงาน..... 155
5.43	วิธี Binary Tournament Selection สำหรับการคัดเลือกสตริงคำตอบ..... 156
5.44	สตริงค่าสิทธิในการเลือกงานที่ถูกเลือกทำการครอสโอเวอร์..... 156
5.45	ผลจากการคัดเลือกสตริงคำตอบเพื่อทำการมิวเตชัน..... 159
5.46	สตริงคำตอบหลังการทำมิวเตชัน..... 160
5.47	ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ..... 160
5.48	การแปลงค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness)..... 161
5.49	การสร้างวงล้อ roulette ของปัญหา 12 ชั้นงาน..... 161
5.50	วิธี Binary Tournament Selection สำหรับการคัดเลือกสตริงคำตอบ..... 162
5.51	สตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน..... 162
5.52	ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน..... 162
5.53	ลำดับงานของสตริงคำตอบหลังทำการค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน..... 164
5.54	ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่..... 164

ตารางที่	หน้า
5.55	หลักการยอมรับ (Acceptance Criteria)..... 165
5.56	สตริงคำตอบหลังทำการค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน..... 165
5.57	การรวมสตริงคำตอบ..... 166
5.58	ลำดับชั้นงานของสตริงคำตอบ..... 166
5.59	ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์..... 167
5.60	ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ..... 168
5.61	สตริงคำตอบที่จะถูกพัฒนาไปเป็นสตริงคำตอบเริ่มต้นในรอบถัดไป..... 168
6.1	ค่าใช้จ่ายในการเดินทางของพนักงาน..... 174
6.2	ตารางความน่าจะเป็นของเส้นทางการเดินทางเริ่มต้น..... 174
6.3	ตารางความน่าจะเป็นของเส้นทางการเดินทางหลังจากปรับปรุงสตริงคำตอบที่ดี..... 178
6.4	ตารางความน่าจะเป็นของเส้นทางการเดินทางหลังจากปรับปรุงสตริงคำตอบที่แย่..... 179
6.5	เวลาที่ใช้ในการผลิตผลิตภัณฑ์ชนิด A และ B ในแต่ละชั้นงาน..... 183
6.6	ความสัมพันธ์ของชั้นงานในการทำงาน (Precedence Matrix)..... 183
6.7	ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix)..... 184
6.8	ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix)..... 185
6.9	การสร้างวงล้อสุ่มในการสุ่มเลือกงาน..... 186
6.10	ปรับปรุงความสัมพันธ์ของชั้นงานในการทำงาน (Precedence Matrix)..... 187
6.11	การคัดเลือกลำดับชั้นงานที่ 1..... 188
6.12	ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์..... 189
6.13	ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ..... 190
6.14	สตริงคำตอบที่ถูกเลือกเป็นสตริงคำตอบที่ดีและสตริงคำตอบที่แย่..... 190
6.15	ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่ดี..... 193
6.16	ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่ดี..... 194
6.17	ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่แย่..... 195

ตารางที่	หน้า
6.18 ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) หลังการปรับปรุงจาก สตริงคำตอบที่แย.....	197
6.19 สตริงคำตอบที่ดีที่สุด.....	198
6.20 ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์.....	198
6.21 ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ.....	199
6.22 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกเป็นสตริงคำตอบที่ดีและสตริงคำตอบที่แย.....	200
6.23 ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่ดี.....	201
6.24 ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) หลังการปรับปรุงจาก สตริงคำตอบที่ดี.....	203
6.25 ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่แย.....	204
6.26 ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) หลังการปรับปรุงจาก สตริงคำตอบที่แย.....	206
6.27 การรวมสตริงคำตอบ.....	206
6.28 ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ.....	207
6.29 สตริงคำตอบที่ดีที่สุด.....	207
6.30 รายละเอียดพารามิเตอร์ที่ทำการทดสอบในอัลกอริทึมการบรรจบ.....	210
6.31 พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 12 ชั้นงาน ในอัลกอริทึมการบรรจบ.....	212
6.32 พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 65 ชั้นงาน ในอัลกอริทึมการบรรจบ.....	215
6.33 พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 148 ชั้นงาน ในอัลกอริทึมการบรรจบ.....	218
6.34 พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 205 ชั้นงาน ในอัลกอริทึมการบรรจบ.....	221
6.35 พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 183 ชั้นงาน ในอัลกอริทึมการบรรจบ.....	223
6.36 พารามิเตอร์สำหรับแต่ละปัญหา.....	224
7.1 ค่าใช้จ่ายในการเดินทางของพนักงาน.....	227
7.2 ตารางทิศทางการเคลื่อนที่เริ่มต้นของทั้ง 2 กลุ่ม.....	227
7.3 ตารางตำแหน่งของสตริงคำตอบที่ 1 $[x_2, x_1, x_3, x_4, x_5]$ .....	229
7.4 ตารางตำแหน่งของสตริงคำตอบที่ 5 $[x_4, x_2, x_1, x_3, x_5]$ .....	229
7.5 ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของกลุ่มที่ 1.....	231

ตารางที่	หน้า
7.6 ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของกลุ่มที่ 2.....	231
7.7 ตารางตำแหน่งของกลุ่มที่ 1.....	231
7.8 ตารางตำแหน่งของกลุ่มที่ 2.....	231
7.9 ตาราง Sigmoid ของกลุ่มที่ 1.....	232
7.10 ตาราง Sigmoid ของกลุ่มที่ 2.....	232
7.11 เวลาที่ใช้ในการผลิตผลิตภัณฑ์ชนิด A และ B ในแต่ละชิ้นงาน.....	237
7.12 ความสัมพันธ์ของชิ้นงานในการทำงาน (Precedence Matrix).....	237
7.13 ตารางตำแหน่งของอนุภาคของฝูงที่ 1.....	238
7.14 ตารางตำแหน่งของอนุภาคของฝูงที่ 2.....	239
7.15 การคัดเลือกลำดับชิ้นงานที่ 1.....	240
7.16 ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์.....	241
7.17 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีของประชากร.....	242
7.18 สตริงคำตอบที่ดีที่สุด.....	243
7.19 ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1.....	243
7.20 ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 2.....	244
7.21 ตารางตำแหน่งของอนุภาค ของฝูงที่ 1.....	244
7.22 ตารางตำแหน่งของอนุภาค ของฝูงที่ 2.....	245
7.23 ตาราง Sigmoid ของฝูงที่ 1.....	245
7.24 ตาราง Sigmoid ของฝูงที่ 2.....	246
7.25 ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์.....	247
7.26 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีในฝูงที่ 1.....	248
7.27 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีในฝูงที่ 2.....	249
7.28 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีของประชากร.....	250
7.29 การรวมสตริงคำตอบ.....	251
7.30 ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1.....	251
7.31 ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 2.....	252
7.32 ตารางตำแหน่งของอนุภาค ของฝูงที่ 1.....	252
7.33 ตารางตำแหน่งของอนุภาค ของฝูงที่ 2.....	253
7.34 ตาราง Sigmoid ของฝูงที่ 1.....	253



ตารางที่		หน้า
7.35	ตาราง Sigmoid ของฝูงที่ 2.....	254
7.36	รายละเอียดพารามิเตอร์ที่ทำการทดสอบในวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูง อนุภาค.....	256
7.37	พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 12 ชั้นงาน ในวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบ ฝูงอนุภาค.....	257
7.38	พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 65 ชั้นงาน ในวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบ ฝูงอนุภาค.....	259
7.39	พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 148 ชั้นงาน ในวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบ ฝูงอนุภาค.....	260
7.40	พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 205 ชั้นงาน ในวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบ ฝูงอนุภาค.....	262
7.41	พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 183 ชั้นงาน ในวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบ ฝูงอนุภาค.....	263
8.1	ค่าใช้จ่ายในการเดินทางของพนักงาน.....	266
8.2	ตารางความน่าจะเป็นของเส้นทางการเดินทางเริ่มต้นของทั้ง 2 กลุ่ม.....	266
8.3	ตารางทิศทางการเคลื่อนที่เริ่มต้นของทั้ง 2 กลุ่ม.....	266
8.4	ตารางทิศทางการเคลื่อนที่หลังจากปรับปรุงสตริงคำตอบที่ดีใน ส่วน Local.....	271
8.5	ตารางทิศทางการเคลื่อนที่หลังจากปรับปรุงสตริงคำตอบที่แย่ใน ส่วน Local.....	271
8.6	ตารางทิศทางการเคลื่อนที่หลังจากปรับปรุงสตริงคำตอบที่ดีใน ส่วน Global.....	272
8.7	ตารางทิศทางการเคลื่อนที่หลังจากปรับปรุงสตริงคำตอบที่แย่ใน ส่วน Global.....	273
8.8	ตารางความน่าจะเป็นร่วมของเส้นทางการเดินทางของกลุ่มที่ 1 หลังจาก ปรับปรุงสตริงคำตอบ.....	273
8.9	เวลาที่ใช้ในการผลิตผลิตภัณฑ์ชนิด A และ B ในแต่ละชั้นงาน.....	279
8.10	ความสัมพันธ์ของชั้นงานในการทำงาน (Precedence Matrix).....	279
8.11	ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix).....	280
8.12	ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix).....	280
8.13	การสร้างวงล้อสุ่มเพื่อใช้ในการสุ่มเลือกงาน.....	281
8.14	ปรับปรุงความสัมพันธ์ของชั้นงานในการทำงาน (Precedence Matrix).....	282
8.15	ปรับปรุงความสัมพันธ์ของชั้นงานในการทำงาน (Precedence Matrix).....	283

ตารางที่	หน้า
8.16	การคัดเลือกลำดับชั้นงานที่ 1..... 284
8.17	การจัดสรรงานลงสถานีงาน..... 285
8.18	ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์..... 286
8.19	สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีในฝูงที่ 1..... 288
8.20	สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่แย่ในฝูงที่ 1..... 288
8.21	สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีในฝูงที่ 2..... 289
8.22	สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่แย่ในฝูงที่ 2..... 289
8.23	สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีของประชากร..... 291
8.24	สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่แย่ของประชากร..... 291
8.25	สตริงคำตอบที่ดีที่สุด..... 291
8.26	ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่ดีของฝูงที่ 1..... 293
8.27	ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่แย่ของฝูงที่ 1..... 294
8.28	ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ..... 294
8.29	ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 2 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ..... 295
8.30	ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่ดีของฝูงที่ 1..... 298
8.31	ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่แย่ของฝูงที่ 1..... 300
8.32	ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ..... 301
8.33	ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 2 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ..... 302
8.34	ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) ของฝูงที่ 1..... 302
8.35	ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) ของฝูงที่ 2..... 303
8.36	ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์..... 304

ตารางที่	หน้า
8.37	สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีที่สุดและสตริงคำตอบที่แย่ในฝูงที่ 1... 305
8.38	สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีในฝูงที่ 2..... 307
8.39	สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่แย่ในฝูงที่ 2..... 307
8.40	สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีของประชากร..... 308
8.41	สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่แย่ของประชากร..... 308
8.42	การรวมสตริงคำตอบ..... 309
8.43	ค่า Dummy Fitness ของสตริงคำตอบ..... 309
8.44	สตริงคำตอบที่ดีที่สุด..... 310
8.45	ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่ดีของฝูงที่ 1..... 311
8.46	ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่แย่ของฝูงที่ 1..... 311
8.47	ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ..... 311
8.48	ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 2 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ..... 312
8.49	ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่ดีของฝูงที่ 1..... 313
8.50	ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่แย่ของฝูงที่ 1..... 314
8.51	ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ..... 315
8.52	ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 2 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ..... 316
8.53	ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) ของฝูงที่ 1..... 316
8.54	ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) ของฝูงที่ 2..... 317
8.55	เวลาที่ใช้ในการผลิตผลิตภัณฑ์ชนิด A และ B ในแต่ละชั้นงาน..... 322
8.56	ความสัมพันธ์ของชั้นงานในการทำงาน (Precedence Matrix)..... 322
8.57	ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix)..... 323

ตารางที่	หน้า
8.58	ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix)..... 324
8.59	สตริงคำตอบที่ได้จากการค้นหาเฉพาะที่ ของฝูงที่ 1 ก่อนนำไปซ่อมแซมคำตอบ 327
8.60	สตริงคำตอบที่ได้จากการค้นหาเฉพาะที่ของฝูงที่ 2 ก่อนนำไปซ่อมแซมคำตอบ 328
8.61	สตริงคำตอบหลังการซ่อมแซมของฝูงที่ 1..... 329
8.62	สตริงคำตอบหลังการซ่อมแซม ของฝูงที่ 2..... 330
8.63	ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์ ของฝูงที่ 1..... 331
8.64	ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์ ของฝูงที่ 2..... 332
8.65	สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีในฝูงที่ 1..... 334
8.66	สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่แย่ในฝูงที่ 1..... 335
8.67	สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีในฝูงที่ 2..... 336
8.68	สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่แย่ในฝูงที่ 2..... 337
8.69	สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีของประชากร..... 337
8.70	สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่แย่ของประชากร..... 338
8.71	สตริงคำตอบที่ดีที่สุด..... 339
8.72	ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่ดีของฝูงที่ 1..... 341
8.73	ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่แย่ของฝูงที่ 1..... 343
8.74	ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ..... 343
8.75	ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 2 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ..... 344
8.76	ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่ดีของฝูงที่ 1..... 346
8.77	ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่แย่ของฝูงที่ 1..... 348
8.78	ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ..... 349

ตารางที่	หน้า
8.79	ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 2 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ..... 350
8.80	ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) ของฝูงที่ 1..... 350
8.81	ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) ของฝูงที่ 2..... 351
8.82	ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์..... 352
8.83	สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีและสตริงคำตอบที่แย่ในฝูงที่ 1.. 352
8.84	สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีและสตริงคำตอบที่แย่ในฝูงที่ 2... 353
8.85	สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีและสตริงคำตอบที่แย่ของประชากร..... 353
8.86	การรวมสตริงคำตอบ..... 354
8.87	ค่า Dummy Fitness ของสตริงคำตอบ..... 355
8.88	สตริงคำตอบที่ดีที่สุด..... 355
8.89	ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่ดีของฝูงที่ 1..... 356
8.90	ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่แย่ของฝูงที่ 1..... 356
8.91	ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ..... 357
8.92	ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 2 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ..... 357
8.93	ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่ดีของฝูงที่ 1..... 359
8.94	ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่แย่ของฝูงที่ 1..... 359
8.95	ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ..... 360
8.96	ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 2 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ..... 361
8.97	ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) ของฝูงที่ 1..... 361



ตารางที่	หน้า
8.98	ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) ของฝูงที่ 2..... 362
8.99	สตริงคำตอบที่จะทำการค้นหาเฉพาะที่..... 362
8.100	ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่จะทำการค้นหาเฉพาะที่..... 363
8.101	สตริงคำตอบที่ได้หลังจากการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt ก่อนซ่อมแซมคำตอบ..... 364
8.102	สตริงคำตอบที่ได้หลังจากการค้นหาเฉพาะที่ หลังการซ่อมแซมคำตอบ..... 365
8.103	ฟังก์ชันวัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่ครั้งที่ 1 365
8.104	หลักการยอมรับ (Acceptance Criteria)..... 366
8.105	สตริงคำตอบที่ได้หลังจากการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt ก่อนซ่อมแซมคำตอบ..... 367
8.106	สตริงคำตอบที่ได้หลังจากการค้นหาเฉพาะที่ หลังการซ่อมแซมคำตอบ..... 367
8.107	ฟังก์ชันวัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่ครั้งที่ 2 368
8.108	สตริงคำตอบที่ได้หลังจากการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt ก่อนซ่อมแซมคำตอบ..... 368
8.109	สตริงคำตอบที่ได้หลังจากการค้นหาเฉพาะที่ หลังการซ่อมแซมคำตอบ..... 368
8.110	ฟังก์ชันวัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่ครั้งที่ 3 369
8.111	สตริงคำตอบที่ได้หลังจากการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt ก่อนซ่อมแซมคำตอบ..... 369
8.112	สตริงคำตอบที่ได้หลังจากการค้นหาเฉพาะที่ หลังการซ่อมแซมคำตอบ..... 369
8.113	ฟังก์ชันวัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่ครั้งที่ 4 370
8.114	สตริงคำตอบที่ได้หลังจากการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt ก่อนซ่อมแซมคำตอบ..... 370
8.115	สตริงคำตอบที่ได้หลังจากการค้นหาเฉพาะที่ หลังการซ่อมแซมคำตอบ..... 370
8.116	ฟังก์ชันวัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่ครั้งที่ 5 371
8.117	สตริงคำตอบที่ดีที่สุด..... 371
9.1	รายละเอียดของปัญหาที่ใช้ในงานวิจัย..... 375
9.2	ผลการวิเคราะห์จำนวนเงินเนอเรชั่น..... 379

ตารางที่	หน้า
9.3	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5..... 380
9.4	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5..... 380
9.5	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5..... 380
9.6	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5..... 381
9.7	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5..... 381
9.8	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5..... 381
9.9	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5..... 382
9.10	true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5..... 383
9.11	ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5..... 383
9.12	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7..... 384
9.13	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7..... 384
9.14	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7..... 384
9.15	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7..... 385
9.16	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7..... 385

ตารางที่	หน้า
9.17	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7..... 385
9.18	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7..... 386
9.19	true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7..... 387
9.20	ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7..... 387
9.21	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8..... 388
9.22	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8..... 388
9.23	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8..... 389
9.24	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8..... 389
9.25	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8..... 389
9.26	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8..... 390
9.27	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8..... 390
9.28	true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8..... 391
9.29	ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8..... 392
9.30	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326..... 393

ตารางที่	หน้า
9.31	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326..... 393
9.32	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326..... 394
9.33	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326..... 394
9.34	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326..... 395
9.35	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326..... 395
9.36	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326..... 395
9.37	true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326..... 397
9.38	ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326..... 397
9.39	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490..... 398
9.40	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490..... 399
9.41	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490..... 399
9.42	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490..... 400
9.43	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490..... 400
9.44	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490..... 401

ตารางที่	หน้า
9.45	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490..... 401
9.46	true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490..... 402
9.47	ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490..... 403
9.48	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544..... 404
9.49	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544..... 404
9.50	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544..... 405
9.51	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544..... 405
9.52	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544..... 406
9.53	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544..... 406
9.54	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544..... 407
9.55	true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544..... 408
9.56	ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 65 อัลกอริทึม ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544..... 409
9.57	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204..... 410
9.58	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204..... 410

ตารางที่	หน้า
9.59	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204..... 411
9.60	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204..... 411
9.61	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204..... 412
9.62	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204..... 412
9.63	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204..... 413
9.64	true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204..... 414
9.65	ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204..... 415
9.66	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306..... 416
9.67	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306..... 416
9.68	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306..... 416
9.69	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306..... 417
9.70	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306..... 417
9.71	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306..... 418
9.72	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306..... 418



ตารางที่	หน้า
9.73	true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306..... 419
9.74	ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306..... 420
9.75	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408..... 421
9.76	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408..... 421
9.77	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408..... 422
9.78	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408..... 422
9.79	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408..... 423
9.80	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408..... 423
9.81	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408..... 424
9.82	true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408..... 425
9.83	ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408..... 426
9.84	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 1888..... 427
9.85	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 1888..... 427
9.86	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 1888..... 428

ตารางที่	หน้า
9.87	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 1888..... 429
9.88	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 1888..... 429
9.89	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 1888..... 430
9.90	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 1888..... 431
9.91	true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 1888..... 432
9.92	ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 1888..... 433
9.93	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266..... 434
9.94	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266..... 434
9.95	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266..... 434
9.96	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266..... 435
9.97	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266..... 436
9.98	คำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266..... 436
9.99	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266..... 437
9.100	true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266..... 438

ตารางที่	หน้า
9.101	ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266..... 439
9.102	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2454..... 440
9.103	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2454..... 441
9.104	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2454..... 441
9.105	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2454..... 442
9.106	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2454..... 442
9.107	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2454..... 443
9.108	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2454..... 443
9.109	true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2454..... 444
9.110	ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2454..... 445
9.111	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22..... 446
9.112	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22..... 446
9.113	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22..... 446
9.114	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22..... 447

ตารางที่	หน้า
9.115	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22..... 447
9.116	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22..... 448
9.117	กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22..... 448
9.118	true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22..... 450
9.119	ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22..... 450
9.120	การเปรียบเทียบตัวชี้วัดสมรรถนะของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม..... 453

## สารบัญญภาพ

ภาพที่		หน้า
2.1	ความสัมพันธ์ก่อนหลังของภาระงาน.....	10
2.2	คำตอบที่เหมาะสมในกรณีสายการประกอบแบบเส้นตรง.....	10
2.3	คำตอบที่เหมาะสมในสายการประกอบแบบสองด้าน.....	10
2.4	ประเภทของสายการประกอบ แยกตามจำนวนชนิดผลิตภัณฑ์.....	12
2.5	ผังแสดงการจำแนกปัญหาการจัดสมดุสสายการประกอบ.....	14
2.6	ผังแสดงการจำแนกข้อจำกัดและความแตกต่างของวัตถุประสงค.....	15
2.7	การจำแนกกลุ่มวัตถุประสงคในปัญหาการจัดสมดุสสายการประกอบแบบสอง ด้าน.....	17
2.8	ลักษณะคำตอบวัตถุประสงค 2 วัตถุประสงค.....	18
2.9	การจำแนกกลุ่มและความสัมพันธ์ระหว่างวัตถุประสงค.....	19
2.10	การค้นหาพื้นที่คำตอบในปัญหาการหาค่าเหมาะสมที่สุดที่มีหลายวัตถุประสงค	23
2.11	วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting.....	25
2.12	Crowding Distance.....	26
3.1	ขั้นตอนการทำงานของ COMSOAL.....	40
3.2	การสร้างแผนภาพความสัมพันธ์รวม (Overall Precedence Diagram) ของ ปัญหาตัวอย่างขนาด 12 ชิ้นงาน.....	41
3.3	สายการประกอบแบบสองด้าน.....	46
3.4	ค่า Dummy Fitness วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting.....	49
3.5	ค่า Dummy Fitness วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting.....	51
3.6	การกำหนดค่าความแข็งแรงไม่แท้จริงในการคัดเลือกสตริงคำตอบ.....	52
4.1	ขั้นตอนพื้นฐานของเงินเนติกอัลกอริทึม.....	56
4.2	การรีโปรดักชันอย่างง่ายด้วยวงล้อรูเล็ต.....	58
4.3	ขั้นตอนการทำงานของ NSGA-II.....	61
4.4	การสร้างแผนภาพความสัมพันธ์รวม (Overall Precedence Diagram) ของ ปัญหาตัวอย่างขนาด 12 ชิ้นงาน.....	62
4.5	การสร้างสตริงคำตอบเริ่มต้น.....	64
4.6	สตริงคำตอบค่าสิทธิในการเลือกชิ้นงาน.....	65

ภาพที่	หน้า
4.7	ค่า Dummy Fitness วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting..... 68
4.8	วงล้อรูเล็ตต์ของปัญหา 12 ชั้นงาน..... 72
4.9	การครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight mapping crossover (WMX) สตรีงคำตอบที่ 1, 2..... 75
4.10	การครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight mapping crossover (WMX) สตรีงคำตอบที่ 3, 4..... 76
4.11	การมิวเตชันด้วยวิธี Reciprocal Exchange Mutation สตรีงคำตอบที่ 3..... 78
4.12	การมิวเตชันด้วยวิธี Reciprocal Exchange Mutation สตรีงคำตอบที่ 5..... 78
4.13	กำหนดค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness Value) ของสตรีงคำตอบ 81
4.14	ค่า Dummy Fitness วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting..... 84
4.15	วงล้อรูเล็ตต์ของปัญหา 12 ชั้นงาน..... 85
4.16	การครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight mapping crossover (WMX) สตรีงคำตอบที่ 2, 3..... 87
4.17	การครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight mapping crossover (WMX) สตรีงคำตอบที่ 1, 4..... 88
4.18	การมิวเตชันด้วยวิธี Reciprocal Exchange Mutation สตรีงคำตอบที่ 1..... 89
4.19	การมิวเตชันด้วยวิธี Reciprocal Exchange Mutation สตรีงคำตอบที่ 2..... 89
4.20	กำหนดค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness Value) ของสตรีงคำตอบ 92
4.21	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set..... 98
4.22	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement..... 99
4.23	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-Dominated Solution..... 99
4.24	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set..... 100
4.25	กราฟแสดงอิทธิพลของปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์ ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set..... 101



ภาพที่	หน้า
4.26	กราฟแสดงผลกระทบร่วมระหว่างปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอบสโไอเวอร์ และความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set..... 101
4.27	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน เมื่อกำหนดปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอบสโไอเวอร์ เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement..... 102
4.28	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set..... 103
4.29	กราฟแสดงอิทธิพลของปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอบสโไอเวอร์ ของปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set..... 103
4.30	กราฟแสดงผลกระทบร่วมระหว่างปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอบสโไอเวอร์ และความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน ของปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set..... 104
4.31	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน เมื่อกำหนดปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอบสโไอเวอร์ เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement..... 104
4.32	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน เมื่อกำหนดปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอบสโไอเวอร์ เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-Dominated Solution..... 105
4.33	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set..... 106
4.34	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอบสโไอเวอร์ เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set..... 106
4.35	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set..... 107
4.36	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน เมื่อกำหนดปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอบสโไอเวอร์ เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement..... 107

ภาพที่	หน้า
4.37 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน เมื่อกำหนดปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์ เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-Dominated Solution.....	108
4.38 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set.....	109
4.39 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement.....	109
4.40 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์ เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement.....	110
4.41 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-Dominated Solution.....	110
4.42 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชันเมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-Dominated Solution.....	111
5.1 การแลกเปลี่ยนตำแหน่งด้วยวิธี 2-Opt.....	115
5.2 การแลกเปลี่ยนตำแหน่งด้วยวิธี 3-Opt.....	115
5.3 การแลกเปลี่ยนตำแหน่งด้วยวิธี Or-Opt.....	116
5.4 การแลกเปลี่ยนตำแหน่งด้วยวิธี Double-Bridge.....	116
5.5 ขั้นตอนพื้นฐานของเมมเมติกอัลกอริทึม และเจเนเนติกอัลกอริทึม.....	120
5.6 ขั้นตอนการทำงานของ M-NSGA-II.....	123
5.7 การสร้างแผนภาพความสัมพันธ์รวม (Overall Precedence Diagram) ของปัญหาตัวอย่างขนาด 12 ชั้นงาน.....	124
5.8 ค่า Dummy Fitness วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting.....	128
5.9 วงล้อรูเล็ตของปัญหา 12 ชั้นงานในการค้นหาเฉพาะที่ก่อนทำการคัดเลือก.....	130
5.10 การค้นหาเฉพาะที่ก่อนทำการคัดเลือกด้วยวิธี PI ของสตริงคำตอบที่ 1.....	132
5.11 การค้นหาเฉพาะที่ก่อนทำการคัดเลือกด้วยวิธี PI ของสตริงคำตอบที่ 2.....	132
5.12 การค้นหาเฉพาะที่ก่อนทำการคัดเลือกด้วยวิธี PI ของสตริงคำตอบที่ 3.....	132
5.13 การค้นหาเฉพาะที่ก่อนทำการคัดเลือกด้วยวิธี PI ของสตริงคำตอบที่ 4.....	132
5.14 ค่า Dummy Fitness วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting.....	135
5.15 วงล้อรูเล็ตของปัญหา 12 ชั้นงาน.....	137

ภาพที่	หน้า
5.16 การครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight mapping crossover (WMX) สตริงคำตอบที่ 1, 2.....	139
5.17 การครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight mapping crossover (WMX) สตริงคำตอบที่ 3, 4.....	140
5.18 การมิวเตชันด้วยวิธี Reciprocal Exchange Mutation สตริงคำตอบที่ 4.....	141
5.19 การมิวเตชันด้วยวิธี Reciprocal Exchange Mutation สตริงคำตอบที่ 5.....	141
5.20 วงล้อรูเล็ตของปัญหา 12 ชั้นงานในการค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน.....	144
5.21 การค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน ด้วยวิธี IP ของสตริงคำตอบที่ 1.....	146
5.22 การค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน ด้วยวิธี IP ของสตริงคำตอบที่ 2.....	146
5.23 การค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน ด้วยวิธี IP ของสตริงคำตอบที่ 3.....	146
5.24 การค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน ด้วยวิธี IP ของสตริงคำตอบที่ 4.....	146
5.25 ค่า Dummy Fitness วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting.....	150
5.26 ค่า Dummy Fitness วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting.....	153
5.27 วงล้อรูเล็ตของปัญหา 12 ชั้นงาน.....	155
5.28 การครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight mapping crossover (WMX) สตริงคำตอบที่ 1, 2.....	157
5.29 การครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight mapping crossover (WMX) สตริงคำตอบที่ 3, 4.....	158
5.30 การมิวเตชันด้วยวิธี Reciprocal Exchange Mutation สตริงคำตอบที่ 3.....	159
5.31 การมิวเตชันด้วยวิธี Reciprocal Exchange Mutation สตริงคำตอบที่ 5.....	159
5.32 วงล้อรูเล็ตของปัญหา 12 ชั้นงานในการค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน.....	161
5.33 การค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน ด้วยวิธี IP ของสตริงคำตอบที่ 1.....	163
5.34 การค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน ด้วยวิธี IP ของสตริงคำตอบที่ 2.....	163
5.35 การค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน ด้วยวิธี IP ของสตริงคำตอบที่ 3.....	163
5.36 การค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน ด้วยวิธี IP ของสตริงคำตอบที่ 4.....	164
5.37 ค่า Dummy Fitness วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting.....	167
6.1 ลักษณะพื้นที่ของคำตอบที่ใช้ในงานวิจัยในกรณีที่มีหลายวัตถุประสงค์.....	172
6.2 ขั้นตอนพื้นฐานของอัลกอริทึมการบรรจบ.....	173
6.3 ขั้นตอนการทำงานของ COIN.....	181

ภาพที่	หน้า
6.4	การสร้างแผนภาพความสัมพันธ์รวม (Overall Precedence Diagram) ของ ปัญหาตัวอย่างขนาด 12 ชั้นงาน..... 182
6.5	วงล้อรูปสี่เหลี่ยมในการสุ่มเลือกชั้นงาน..... 186
6.6	ค่า Dummy Fitness วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting..... 189
6.7	ค่า Dummy Fitness วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting..... 199
6.8	การกำหนดค่าความแข็งแรงไม่แท้จริงในการคัดเลือกสตริงคำตอบ..... 207
6.9	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set..... 211
6.10	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement..... 211
6.11	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-Dominated Solution..... 212
6.12	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set..... 213
6.13	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set..... 214
6.14	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement..... 214
6.15	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-Dominated Solution..... 215
6.16	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set..... 215
6.17	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัจจัยความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบ เพื่อปรับปรุงตาราง เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto- optimal Set..... 216
6.18	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement..... 216
6.19	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-Dominated Solution..... 217

ภาพที่	หน้า	
6.20	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish) เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-Dominated Solution.....	217
6.21	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set.....	218
6.22	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement.....	219
6.23	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-Dominated Solution.....	219
6.24	กราฟแสดงอิทธิพลของปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish) ของปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-Dominated Solution.....	220
6.25	กราฟแสดงผลกระทบร่วมระหว่างปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตรีงคำตอบเพื่อปรับปรุงตาราง และค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish) ของปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-Dominated Solution.....	220
6.26	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set.....	221
6.27	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement.....	222
6.28	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-Dominated Solution.....	222
7.1	ขั้นตอนพื้นฐานของวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค.....	226
7.2	ขั้นตอนการทำงานของ DPSO.....	235
7.3	การสร้างแผนภาพความสัมพันธ์รวม (Overall Precedence Diagram) ของปัญหาตัวอย่างขนาด 12 ชั้นงาน.....	236
7.4	ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของประชากร.....	242



ภาพที่	หน้า
7.5	ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 1..... 248
7.6	ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 2..... 249
7.7	ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของประชากร..... 250
7.8	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set..... 257
7.9	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set..... 258
7.10	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement..... 258
7.11	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-Dominated Solution..... 259
7.12	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set..... 260
7.13	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set..... 261
7.14	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement..... 261
7.15	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-Dominated Solution..... 261
7.16	ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set..... 262
8.1	ขั้นตอนพื้นฐานของวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ.. 265
8.2	ขั้นตอนการทำงานของ PSONK..... 277
8.3	การสร้างแผนภาพความสัมพันธ์รวม (Overall Precedence Diagram) ของ ปัญหาตัวอย่างขนาด 12 ชั้นงาน..... 278



ภาพที่	หน้า
8.4	วงล้อรูเล็ตในการสุ่มเลือกชั้นงาน..... 282
8.5	สายการประกอบแบบสองด้าน..... 285
8.6	ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 1 เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีงานเท่ากับ 4..... 287
8.7	ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 1 เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีงานเท่ากับ 6..... 287
8.8	ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 2 เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีงานเท่ากับ 4..... 288
8.9	ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 2 เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีงานเท่ากับ 6..... 289
8.10	ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบของประชากร เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีงานเท่ากับ 4 290
8.11	ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบของประชากร เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีงานเท่ากับ 6 290
8.12	ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 1..... 305
8.13	ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 2 เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีงานเท่ากับ 4..... 306
8.14	ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 2 เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีงานเท่ากับ 6..... 306
8.15	ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบของประชากร เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีงานเท่ากับ 4 307
8.16	ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบของประชากร เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีงานเท่ากับ 6 308
8.17	การกำหนดค่าความแข็งแรงไม่แท้จริงในการคัดเลือกสตริงคำตอบ..... 309
8.18	ขั้นตอนการทำงานของ PSONK ร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่..... 320
8.19	การสร้างแผนภาพความสัมพันธ์รวม (Overall Precedence Diagram) ของ ปัญหาตัวอย่างขนาด 12 ชั้นงาน..... 321

ภาพที่	หน้า
8.20	การค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้น 2-Opt ของ String 1-1..... 325
8.21	การค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้น 2-Opt ของ String 1-2..... 325
8.22	การค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้น 2-Opt ของ String 1-3..... 325
8.23	การค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้น 2-Opt ของ String 2-1..... 326
8.24	การค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้น 2-Opt ของ String 2-2..... 326
8.25	การค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้น 2-Opt ของ String 2-3..... 326
8.26	ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 1 เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีงานเท่ากับ 4..... 333
8.27	ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 1 เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีงานเท่ากับ 6..... 334
8.28	ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 2 เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีงานเท่ากับ 4..... 335
8.29	ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 2 เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีงานเท่ากับ 6..... 336
8.30	การกำหนดค่าความแข็งแรงไม่แท้จริงในการคัดเลือกสตริงคำตอบ..... 354
8.31	การค้นหาเฉพาะที่หลังสิ้นสุดกระบวนการด้วยวิธี 2-Opt ของสตริงคำตอบที่ 1.. 363
8.32	การค้นหาเฉพาะที่หลังสิ้นสุดกระบวนการด้วยวิธี 2-Opt ของสตริงคำตอบที่ 2.. 363
8.33	การค้นหาเฉพาะที่หลังสิ้นสุดกระบวนการด้วยวิธี 2-Opt ของสตริงคำตอบที่ 3.. 364
8.34	การค้นหาเฉพาะที่หลังสิ้นสุดกระบวนการด้วยวิธี 2-Opt ของสตริงคำตอบที่ 4.. 364
8.35	การค้นหาเฉพาะที่หลังสิ้นสุดกระบวนการด้วยวิธี 2-Opt ของสตริงคำตอบที่ 1.. 366
8.36	การค้นหาเฉพาะที่หลังสิ้นสุดกระบวนการด้วยวิธี 2-Opt ของสตริงคำตอบที่ 2.. 366
8.37	การค้นหาเฉพาะที่หลังสิ้นสุดกระบวนการด้วยวิธี 2-Opt ของสตริงคำตอบที่ 3.. 367
8.38	การค้นหาเฉพาะที่หลังสิ้นสุดกระบวนการด้วยวิธี 2-Opt ของสตริงคำตอบที่ 4.. 367

ภาพที่	หน้า
9.1 ผลการทำ Pilot Run ของปัญหา 12 ชั้นงาน.....	376
9.2 ผลการทำ Pilot Run ของปัญหา 65 ชั้นงาน.....	377
9.3 ผลการทำ Pilot Run ของปัญหา 148 ชั้นงาน.....	377
9.4 ผลการทำ Pilot Run ของปัญหา 205 ชั้นงาน.....	378
9.5 ผลการทำ Pilot Run ของปัญหา 183 ชั้นงาน.....	379
9.6 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5.....	382
9.7 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7.....	386
9.8 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8.....	391
9.9 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326.....	396
9.10 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 4 อัลกอริทึม ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326 ที่มีจำนวนสถานีงานเท่ากับ 9 สถานีงาน.....	396
9.11 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490.....	402
9.12 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544.....	408
9.13 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204.....	413
9.14 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 3 อัลกอริทึม ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204 ที่มีจำนวนสถานีงานเท่ากับ 14 สถานีงาน.....	414
9.15 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306.....	419
9.16 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408.....	424

ภาพที่	หน้า
9.17	การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 1888..... 432
9.18	การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266..... 438
9.19	การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2454..... 444
9.20	การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22..... 449
9.21	การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 3 อัลกอริทึม ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22 ที่มีจำนวนสถานีงานเท่ากับ 22 สถานีงาน..... 449
9.22	ตัวอย่างการดูเข้าของกลุ่มคำตอบในแต่ละเจนเนอเรชัน..... 452

# บทที่ 1

## บทนำ

### 1.1 ที่มาและความสำคัญของปัญหา

ในปัจจุบันอุตสาหกรรมการผลิตมีการแข่งขันสูง หนึ่งในนั้นคืออุตสาหกรรมการผลิตรถยนต์ เนื่องจากความต้องการของลูกค้ามีความหลากหลาย จึงทำให้ต้องมีการปรับเปลี่ยนกลยุทธ์อยู่เสมอ ดังนั้นระบบการผลิตจึงต้องมีความยืดหยุ่นสูง สายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมจึงมีความสำคัญเพื่อที่จะสามารถประกอบรถยนต์ที่มีความหลากหลายทั้งโมเดล สี และทางเลือกต่างๆ ได้ในสายการผลิตเดียวกัน

สายการประกอบแบบสองด้าน (Two-sided Assembly Lines) เป็นสายการประกอบที่ใช้สำหรับผลิตภัณฑ์ขนาดใหญ่ เช่น รถยนต์ รถบรรทุก โดยสายการประกอบแบบสองด้านจะมีการทำงานทั้งด้านซ้าย (Left-Side) และด้านขวา (Right-Side) ซึ่งสายการประกอบจะมีลักษณะการทำงานแบบขนานกัน ซึ่งเมื่อเปรียบเทียบกับสายการประกอบเส้นตรงแล้ว สายการประกอบแบบสองด้านนั้นจะมีสายการผลิตสั้นกว่า โดยสามารถลดเวลาการผลิต ลดต้นทุนของเครื่องมือและอุปกรณ์ที่ใช้ในการติดตั้งซึ่งสามารถใช้ร่วมกันได้ระหว่างคู่สถานีงาน (Mated-Station) และลดจำนวนเวลาในการเริ่มเครื่อง (Set-up Time) (Lee, Kim and Kim, 2001) ซึ่งการที่จะแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบแบบสองด้าน ให้มีประสิทธิภาพ สามารถตอบสนองความต้องการได้แท้จริงนั้น จำเป็นต้องมีการพิจารณาองค์ประกอบและวัตถุประสงค์ต่างๆ ประกอบกัน เช่น การหาจำนวนสถานีงานน้อยที่สุด การหาจำนวนเวลางานน้อยที่สุด การหาผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด หรือการหาความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด เป็นต้น ซึ่งการที่จะพิจารณาวัตถุประสงค์หลายวัตถุประสงค์พร้อมกันนั้นมีความยุ่งยากและซับซ้อนเป็นอย่างมาก เนื่องจากปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมเป็นปัญหา NP-hard แบบ Combinatorial Optimization โดยการแก้ปัญหาจะใช้เวลาในการค้นหาคำตอบเพิ่มขึ้น เมื่อขนาดของปัญหามีขนาดใหญ่ขึ้น จากการสำรวจงานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบแบบสองด้าน พบว่า มีการประยุกต์ใช้วิธีเจเนติกอัลกอริทึม (Genetic Algorithm : GA) (Kim, Kim and Kim, 2000), การประยุกต์ใช้วิธี branch-and-bound (Wu et al., 2008), การประยุกต์ใช้ Enumerative Algorithm (EA) (Xiaofeng, Erfei and Ye, 2008), และวิธี Ant Colony Heuristic (ACH) ภายใต้ข้อจำกัดการจัดสรรพื้นที่ และข้อจำกัดของตำแหน่ง (Baykasoglu and Dereli, 2008), การประยุกต์ใช้ Goal Programming และ Fuzzy Goal Programming (Ozcan and Toklu, 2009a) และการ



ประยุกต์ใช้ Genetic Algorithm (GA) ภายใต้ปัญหาประเภทที่ 2 (Kim, Song and Kim, 2009) ซึ่งล้วนแล้วแต่เป็นการจัดสมดุลสายการประกอบแบบสองด้านภายใต้วัตถุประสงค์เพียงหนึ่งวัตถุประสงค์เท่านั้น จากนั้นได้มีการพัฒนาวิธีการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบแบบสองด้านในกรณีที่มีหลายวัตถุประสงค์ขึ้น โดยมีการเสนอวิธีการหาคำตอบแบบ Tabu Search (TS) โดยมีตัววัดผล คือ Line Efficiency (LE) และ Smoothness Index (SI) จากผลการเปรียบเทียบคำตอบกับ GA, GAPR, EA และ ACO พบว่า GA ให้คำตอบที่ดีที่สุด (Ozcan and Toklu, 2009b)

ดังนั้นงานวิจัยนี้จึงเสนอวิธีการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์ ภายใต้ปัญหาประเภทที่ 1 (Type I Problem) ซึ่งเป็นการจัดสรรงานลงในสถานีงานให้มีจำนวนสถานีงานน้อยที่สุด เมื่อมีการกำหนดรอบเวลาการทำงาน โดยได้สำรวจงานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค (Particle Swarm Optimization : PSO) ซึ่งเป็นวิธีใหม่ ที่มีแนวคิดมาจากการเลียนแบบพฤติกรรมการบินหาอาหารของฝูงนก ซึ่งพัฒนาโดย Kennedy and Eberhart (1995) โดยใช้หลักการการจดจำคำตอบที่ดีที่สุดที่ได้พบ ซึ่งจากงานวิจัยที่เกี่ยวข้องพบว่า วิธี PSO ให้ผลลัพธ์ที่ใกล้เคียงกับ GA (Liao, Tseng and Luarn, 2007) งานวิจัยนี้จึงได้ทำการพัฒนาวิธี PSO ให้ดีขึ้น โดยการนำความรู้เชิงลบเข้ามาประยุกต์ใช้ เพื่อให้กระบวนการค้นหาคำตอบหลีกเลี่ยงการมุ่งไปสู่คำตอบที่ไม่ดี โดยมีชื่อเรียกว่าวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ (Particle Swarm Optimization with Negative Knowledge : PSONK) ซึ่งอาศัยหลักการความน่าจะเป็นในการหาคำตอบ โดยงานวิจัยนี้มีวัตถุประสงค์ คือ เพื่อให้มีจำนวนคู่สถานีงานและจำนวนสถานีงานน้อยที่สุด เพื่อให้ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด และความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด และได้ทำการเปรียบเทียบประสิทธิภาพในการค้นหาคำตอบกับอัลกอริทึมอื่นๆ ได้แก่ วิธี COMSOAL วิธีเจเนเนติกอัลกอริทึม วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม และอัลกอริทึมการบรรจบ (Combinatorial Optimization with Coincidence Algorithm : COIN)

คำถามสำหรับงานวิจัยนี้จะนำวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบเข้ามาใช้ในการแก้ปัญหา มี 2 ปัญหา คือ

- 1) วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค วิธี COMSOAL วิธีเจเนเนติกอัลกอริทึม วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม และอัลกอริทึมการบรรจบ (COIN) วิธีใดให้คำตอบที่ดีที่สุด



- 2) ถ้าวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ (PSONK) ให้คำตอบที่ใกล้เคียงกับอัลกอริทึมการบรรจบ จะมีวิธีใดบ้างที่จะพัฒนาให้มีคำตอบที่ดีขึ้นกว่าเดิม

## 1.2 วัตถุประสงค์ของการวิจัย

เพื่อศึกษาผลที่ได้จากการนำวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ (Particle Swarm Optimization with Negative Knowledge : PSONK) มาประยุกต์ใช้ในการหาคำตอบสำหรับปัญหาการจัดสมดุสลายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์

## 1.3 ขั้นตอนการวิจัย

ขั้นตอนการวิจัยมีดังนี้

- 1) ศึกษาทฤษฎีและสำรวจงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง
- 2) ศึกษาการใช้โปรแกรม MATLAB
- 3) สร้างอัลกอริทึม และเขียนโปรแกรม โดยใช้โปรแกรม MATLAB
- 4) ทดสอบและแก้ไขโปรแกรมที่เขียนขึ้นให้มีความถูกต้อง
- 5) ประเมินผลการแก้ปัญหาโดยโปรแกรมที่เขียนขึ้น
- 6) สรุปผลและวิเคราะห์ผล
- 7) จัดทำรูปเล่มวิทยานิพนธ์

## 1.4 ขอบเขตของการวิจัย

ขอบเขตของการวิจัยสามารถสรุปได้ดังต่อไปนี้

- 1) ศึกษาเฉพาะปัญหาการจัดสมดุสลายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสม และสายการประกอบแบบสองด้านเท่านั้น
- 2) ปัญหาการจัดสมดุสลายงานการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่ทำการศึกษา เป็นการหาจำนวนสถานีงานที่เหมาะสมและเป็นการจัดกลุ่มให้แต่ละสถานีงานโดยมีวัตถุประสงค์ 4 ประการคือ
  - เพื่อให้มีจำนวนคู่สถานีงานน้อยที่สุด
  - เพื่อให้มีจำนวนสถานีงานน้อยที่สุด
  - เพื่อให้ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด

- เพื่อให้ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด
- 3) การจัดสมดุลสายการประกอบจะนำวิธีการค้นหาเฉพาะที่เข้ามาประยุกต์ใช้ร่วมกับวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ (Particle Swarm Optimization with Negative Knowledge with Local Search : M-PSONK)
- 4) ในการเปรียบเทียบและวิเคราะห์ผลจะใช้ข้อมูลที่ได้จากการนำกรณีศึกษาของอุตสาหกรรมการผลิตรถยนต์ของบริษัท ทรูปริ้ประกอบรถยนต์ จำกัด เข้ามาใช้ในการศึกษาร่วมกับปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่ได้จากงานวิจัยที่ผ่านมารวม 5 ปัญหา โดยมีการกำหนดรอบเวลาการทำงานของแต่ละปัญหาดังนี้

ตารางที่ 1.1 แสดงรายละเอียดของปัญหากรณีศึกษาในงานวิจัย

กรณีศึกษาที่	ความสัมพันธ์ก่อนหลัง ของปัญหา	จำนวนผลิตภัณฑ์ (ชนิด)	จำนวนงาน	รอบเวลาในการ ทำงาน (นาที)
1	Kim et al. (2000)	2	12	5, 7, 8
2	Lee et al. (2001)	3	65	326, 490, 544
3	Bartholdi (1993)	4	148	204, 306, 408
4	Lee et al. (2001)	4	205	1888, 2266, 2454
5	Case Study*	2	183	22

\* หมายเหตุ ในกรณีศึกษาที่ 5 เป็นปัญหาจริงของอุตสาหกรรมการผลิตรถยนต์ของบริษัท ทรูปริ้ประกอบรถยนต์ จำกัด

- 5) วิธีการประเมินประสิทธิภาพการค้นหาคำตอบที่ได้จากปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบแบบสองด้านของอัลกอริทึมต่างๆ ที่ใช้ในการวิจัยนี้ได้ใช้ตัวชี้วัดสมรรถนะ 3 ตัว คือ ได้แก่ การลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-Optimal Set) การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) และ อัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-Dominated Solution)
- 6) ในกระบวนการค้นหาคำตอบไม่ได้ให้คำตอบที่ดีที่สุด แต่เป็นคำตอบที่สามารถใช้งานได้ดี

## 1.5 ลักษณะปัญหา

ลักษณะของปัญหาในงานวิจัยมีดังนี้

- 1) ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่ใช้ในงานวิจัยนี้เป็นปัญหาการกำหนดชิ้นงาน (Work Element) ให้กับสถานีงานที่มีการทำงานทางด้านซ้ายและด้านขวาของสายการประกอบ ซึ่งยังไม่มี การติดตั้งอุปกรณ์เครื่องจักรใดๆ ในสถานีการทำงาน ทำให้งานต่างๆ สามารถจัดลงสู่สถานีงานใดก็ได้
- 2) มีข้อมูลเข้า (Input) ได้แก่ ชิ้นการทำงาน (Work Element) รอบเวลาทำงาน (Cycle Time) ลำดับความสัมพันธ์ก่อนหลังของงาน (Precedence Relationships) เวลาการทำงาน (Processing Time) และด้านของชิ้นงานที่สามารถทำได้
- 3) ทุกสถานีงานมีความสามารถในการทำงานเท่ากัน
- 4) เวลาทำงานคงที่ ไม่ขึ้นกับลำดับการจัดงาน และไม่ขึ้นกับสถานีงานนั้นๆ
- 5) การจัดสมดุลสายการประกอบนี้ จะทำเพื่อตอบสนองวัตถุประสงค์ 4 ประการ คือ
  - เพื่อให้มีจำนวนคู่สถานีงาน ( $m$ ) น้อยที่สุด

$$\text{Minimum } m \quad (1.1)$$

- เพื่อให้มีจำนวนสถานีงาน ( $n$ ) น้อยที่สุด

$$\text{Minimum } n \quad (1.2)$$

- เพื่อให้ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด

$$\text{Maximum } IWR = \frac{n}{\sum_{j=1}^n SN_j} \quad (1.3)$$

หรือ

$$\text{Minimum } MIWR = n - \frac{n}{\sum_{j=1}^n SN_j} \quad (1.4)$$

เมื่อ  $n$  คือ จำนวนสถานีงานทั้งหมด

$j$  คือ สัญลักษณ์กำหนดสถานีงาน

$SN_j$  คือ จำนวนการเชื่อมต่อการทำงานในสถานีงานที่  $j$

- เพื่อให้ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด

$$\text{Minimum } B_b = \frac{n}{n-1} \sum_{k=1}^{LL} \sum_{b=L}^R \left( \frac{S_{kb}}{WIT} - \frac{1}{n} \right)^2 \quad (1.5)$$

เมื่อ  $n$  คือ จำนวนสถานีงานทั้งหมด

$k$  คือ สัญลักษณ์กำหนดคู่สถานีงาน

$LL$  คือ จำนวนคู่สถานีงาน

$b$  คือ สัญลักษณ์กำหนดด้านของสถานีงาน

$L$  คือ สถานีงานด้านซ้าย

$R$  คือ สถานีงานด้านขวา

$S_{kb}$  คือ เวลาว่างงานเฉลี่ยบนคู่สถานีงาน  $k$  ด้าน  $b$

$WIT$  คือ เวลาว่างงานของสายการผลิตแบบถ่วงน้ำหนัก

6) ข้อกำหนดที่ต้องพิจารณาในการแก้ปัญหา มีดังนี้

- สายการประกอบจะมีการทำงาน 2 ด้าน คือ ด้านซ้าย และด้านขวาของสายการประกอบ โดยงานต่างๆ จะถูกจัดลงสถานีงานในด้านที่กำหนดไว้
- ความสัมพันธ์ก่อนหลังของภาระงานสำหรับแต่ละผลิตภัณฑ์ที่มีความคล้ายคลึงกัน จึงสามารถรวมความสัมพันธ์ก่อนหลังของภาระงานเป็น 1 ผลิตภัณฑ์ได้
- การกำหนดงานให้กับสถานีงานต้องไม่ขัดกับข้อจำกัดด้านความสัมพันธ์ก่อนหลังของงาน
- ชิ้นงานแต่ละชิ้นงานจะถูกจัดลงสถานีงานได้เพียง 1 สถานีงานเท่านั้น
- ในแต่ละสถานีงาน จะมีคนทำงานเพียง 1 คน
- ในแต่ละสถานีงานสามารถทำงานได้หลายชิ้นงาน แต่เวลารวมของการทำงานในสถานีงานนั้นๆ ต้องไม่เกินรอบเวลาการทำงาน (Cycle Time)
- ระยะเวลาในการข้ามไปทำงานในงานถัดไปกำหนดให้มีช่วงเวลาในการเดินทางเท่ากับ 0 วินาที
- เวลาทำงานคงที่ ไม่ขึ้นกับลำดับการจัดสรรชิ้นงาน และไม่ขึ้นกับสถานีงานนั้นๆ
- เครื่องจักรในแต่ละสถานีงานมีความสามารถในการผลิตแต่ละผลิตภัณฑ์เท่ากัน
- ไม่มีการทำงานเพื่อส่งไปยังคลัง
- ไม่ยอมให้มีการแทรกงานเกิดขึ้น

- ในการจัดสรรชิ้นงานให้กับสถานีงาน มีวัตถุประสงค์เพื่อให้มีจำนวนสถานีงานที่น้อยที่สุด ดังนั้นในการจัดดำเนินการทำงานให้กับงานที่สามารถทำในด้านใดก็ได้ จึงกำหนดให้งานลงในด้านที่สามารถเริ่มงานได้ก่อน

## 1.6 ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ

ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับจากงานวิจัยฉบับนี้ คือ

- 1) ทำให้การแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านมีประสิทธิภาพที่เพิ่มขึ้น และลดระยะเวลาในการแก้ปัญหา
- 2) เป็นแนวทางในการตัดสินใจในการจัดสถานีงานลงในระบบสายงานการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านโดยใช้โปรแกรมคอมพิวเตอร์
- 3) สามารถเป็นแนวทางในการพัฒนาอัลกอริทึมอื่นๆ ให้มีประสิทธิภาพมากยิ่งขึ้น
- 4) สามารถนำผลที่ได้จากการวิจัยไปประยุกต์ใช้กับงานวิจัยอื่นที่เกี่ยวข้องได้ในอนาคต

## 1.7 สรุปเนื้อหางานวิจัย

งานวิจัยนี้ประกอบด้วยการศึกษาการจัดสมดุลของสายการประกอบ วิธีการหาค่าเหมาะสมที่มีหลายวัตถุประสงค์ งานวิจัยที่เกี่ยวข้อง การทดสอบค่าพารามิเตอร์ การเปรียบเทียบประสิทธิภาพในการค้นหาคำตอบของอัลกอริทึม และผลสรุปงานวิจัยและข้อเสนอแนะ ซึ่งมีรายละเอียดดังนี้

**บทที่ 2** เสนอทฤษฎีที่เกี่ยวข้องกับสายการประกอบ วิธีการหาค่าเหมาะสมที่มีหลายวัตถุประสงค์ การวัดสมรรถนะของกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด และงานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับการจัดสมดุลสายการประกอบโดยประยุกต์ใช้วิธี COMSOAL งานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับวิธีเจเนติกอัลกอริทึม งานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับวิธีเมมเมติกอัลกอริทึม งานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับอัลกอริทึมการบรรจบ และงานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

**บทที่ 3** อธิบายหลักการ ขั้นตอนและวิธีการแก้ปัญหาการหาค่าเหมาะสมด้วยวิธี COMSOAL สำหรับการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์ รวมถึงแสดงตัวอย่างการคำนวณเพื่อนำไปใช้ในการแก้ปัญหา

**บทที่ 4** อธิบายหลักการ ขั้นตอนและวิธีการแก้ปัญหาการหาค่าเหมาะสมด้วยวิธีเจเนติกอัลกอริทึม สำหรับการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์ การกำหนดและการทดสอบค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในการทดลอง รวมถึงแสดงตัวอย่างการคำนวณเพื่อนำไปใช้ในการแก้ปัญหา

**บทที่ 5** อธิบายหลักการการค้นหาเฉพาะที่ (Local Search) ขั้นตอนและวิธีการแก้ปัญหา การหาค่าเหมาะสมด้วยวิธีเมมเมติกอัลกอริทึม สำหรับการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์ รวมถึงแสดงตัวอย่างการคำนวณเพื่อนำไปใช้ในการแก้ปัญหา

**บทที่ 6** อธิบายหลักการ ขั้นตอนและวิธีการแก้ปัญหาการหาค่าเหมาะสมด้วยอัลกอริทึม การบรรจบสำหรับการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์ การกำหนดและการทดสอบค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในการทดลอง รวมถึงแสดงตัวอย่างการคำนวณเพื่อนำไปใช้ในการแก้ปัญหา

**บทที่ 7** อธิบายหลักการ ขั้นตอนและวิธีการแก้ปัญหาการหาค่าเหมาะสมด้วยวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคสำหรับการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์ การกำหนดและการทดสอบค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในการทดลอง รวมถึงแสดงตัวอย่างการคำนวณเพื่อนำไปใช้ในการแก้ปัญหา

**บทที่ 8** นำเสนอหลักการและแนวทางในการแก้ปัญหาด้วยอัลกอริทึมใหม่ ที่เรียกว่าวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ (Particle Swarm Optimization with Negative Knowledge : PSONK) และการประยุกต์ใช้วิธีการค้นหาเฉพาะที่ร่วมกับวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ เพื่อเพิ่มประสิทธิภาพในการค้นหาคำตอบให้ได้คำตอบที่เหมาะสมมากยิ่งขึ้น พร้อมทั้งแสดงตัวอย่างการนำไปใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์

**บทที่ 9** นำผลที่ได้จากทั้ง 7 อัลกอริทึมมาทำการเปรียบเทียบประสิทธิภาพในการค้นหาคำตอบด้วยตัววัดสมรรถนะของกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด เพื่อทำการหาอัลกอริทึมที่มีประสิทธิภาพในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์

**บทที่ 10** สรุปผลที่ได้จากงานวิจัยนี้ และอภิปรายข้อเสนอแนะ เพื่อพัฒนางานวิจัยนี้ต่อไปในอนาคต



## บทที่ 2

### ทฤษฎีและงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง

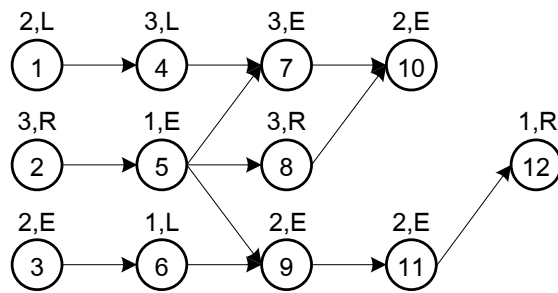
บทนี้จะกล่าวถึงทฤษฎีต่างๆ ที่เกี่ยวกับสายการประกอบ วิธีการหาค่าเหมาะสมในกรณีที่มีหลายวัตถุประสงค์ การวัดสมรรถนะของกลุ่มคำตอบ ทั้งนี้เพื่อเป็นแนวทางในการพัฒนาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์ รวมไปถึงงานวิจัยที่เกี่ยวข้องโดยจะแบ่งออกเป็น 7 ส่วน คือ (1) งานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับการจัดสมดุลสายการประกอบแบบเส้นตรง (2) งานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับการจัดสมดุลสายการประกอบแบบสองด้าน (3) งานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับการประยุกต์ใช้วิธี COMSOAL (4) งานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับการประยุกต์ใช้วิธีเจเนติกอัลกอริทึม (5) งานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับการประยุกต์ใช้วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม (6) งานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับการประยุกต์ใช้อัลกอริทึมการบรรจบและ (7) งานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับการประยุกต์ใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค ซึ่งจะกล่าวในตอนท้ายของบท

#### 2.1 ลักษณะของสายการประกอบทั่วไป

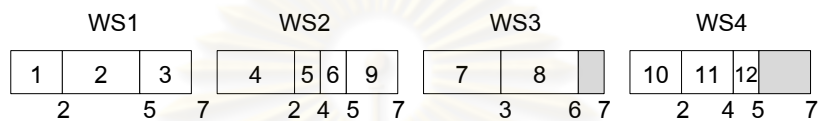
สายการประกอบ (Assembly Line) เป็นระบบการผลิตที่ใช้ในอุตสาหกรรม ประกอบไปด้วยสถานีงาน (Workstation) โดยส่วนใหญ่จะพบสายการประกอบแบบต่อเนื่อง ซึ่งชิ้นส่วนผลิตภัณฑ์จะเคลื่อนย้ายไปยังสถานีงานเพื่อทำการประกอบตามขั้นตอนการประกอบ (Assembly Operation) ของสถานีงานนั้นๆ ตามลำดับ และจะย้ายจากสถานีงานดังกล่าวไปยังสถานีงานต่อไป และในขณะเดียวกันสถานีงานเดิมจะมีชิ้นส่วนผลิตภัณฑ์ถัดไปเข้ามาแทน โดยในแต่ละสถานีงานจะมีเวลาการประกอบไม่เกินรอบเวลาการทำงาน (Cycle Time)

#### 2.2 ลักษณะของสายการประกอบแบบเส้นตรง

สายการประกอบแบบเส้นตรง (Straight Lines) หรือสายการประกอบแบบหนึ่งด้าน (One-sided Assembly Lines) เป็นสายการประกอบที่มีทิศทางการเข้าและออกของงานในทิศทางเดียวกัน โดยไม่มีการย้อนกลับไปยังสถานีงานก่อนหน้า โดยจะทำงานเพียงด้านใดด้านหนึ่งของสายการประกอบเท่านั้น ดังตัวอย่างปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบแบบเส้นตรงโดยใช้ปัญหา 12 ชิ้นงานของ Kim et al. (2000) ดังรูปที่ 2.1 จะได้จำนวนสถานีงานของสายการประกอบแบบเส้นตรงทั้งหมด 4 สถานีงาน ดังรูปที่ 2.2



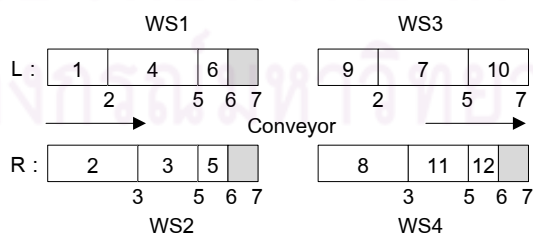
รูปที่ 2.1 ความสัมพันธ์ก่อนหลังของภาระงาน (Kim et al., 2000)



รูปที่ 2.2 คำตอบที่เหมาะสมในกรณีสายการประกอบแบบเส้นตรง

### 2.3 ลักษณะของสายการประกอบแบบสองด้าน

สายการประกอบแบบสองด้าน (Two-sided Assembly Lines) เป็นสายการประกอบผลิตภัณฑ์ขนาดใหญ่ เช่น รถยนต์ รถบรรทุก เป็นต้น โดยจะมีงานที่ประกอบทางด้านซ้าย (Left) งานที่ประกอบทางด้านขวา (Right) และงานที่สามารถประกอบได้จากทั้งสองด้าน (Either) ของสายการประกอบ ซึ่งจากสายการประกอบแบบสองด้านจะทำให้สายการผลิตสั้นลงกว่าระบบการผลิตที่มีลักษณะแบบเส้นตรง สามารถลดเวลาการผลิต ลดต้นทุนของเครื่องมือและอุปกรณ์ และลดการเคลื่อนที่ของคนงาน (Bartholdi, 1993) ดังตัวอย่างปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบแบบสองด้าน โดยใช้ปัญหา 12 ชิ้นงานของ Kim et al. (2000) ดังรูปที่ 2.1 โดยกำหนดให้รอบเวลาการผลิตเท่ากับ 7



รูปที่ 2.3 คำตอบที่เหมาะสมในสายการประกอบแบบสองด้าน

จากรูปที่ 2.2 แสดงจำนวนสถานีงานของสายการประกอบแบบเส้นตรง มีทั้งหมด 4 สถานีงาน ส่วนในรูปที่ 2.3 มีจำนวนสถานีงานของสายการประกอบแบบสองด้านเท่ากับ 4 สถานีงาน

หรือ 2 คู่สถานีงาน (Mated-Station) จะเห็นได้ว่าสายการประกอบแบบสองด้านจะสั้นกว่าระบบการผลิตแบบเส้นตรง ซึ่งจะทำให้ประหยัดพื้นที่ และลดเวลาในการผลิตอีกด้วย

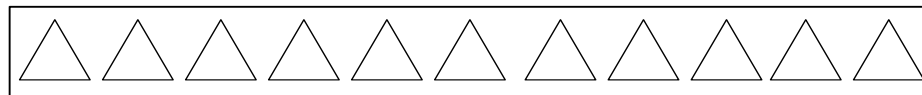
## 2.4 ประเภทของสายการประกอบ

สายการประกอบสามารถแบ่งออกได้หลายประเภท โดยพิจารณาจากหลายองค์ประกอบ ดังนี้

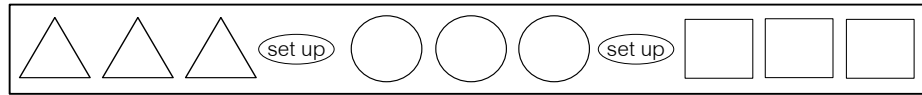
2.4.1 ประเภทของสายการประกอบ โดยพิจารณาจากจำนวนชนิดผลิตภัณฑ์ แบ่งเป็น 3 แบบ (Hakansson, Skoog and Eriksson, 2008) ได้แก่

- 1) **สายการประกอบสำหรับผลิตภัณฑ์เดียว (Single-Model Assembly Lines)**  
เป็นสายการประกอบที่ใช้สำหรับประกอบผลิตภัณฑ์เพียงหนึ่งผลิตภัณฑ์ โดยส่วนใหญ่จะใช้สำหรับผลิตภัณฑ์ที่มีรูปแบบเดียวซึ่งทำการผลิตเป็นจำนวนมาก
- 2) **สายการประกอบสำหรับหลายผลิตภัณฑ์ (Multi-Model Assembly Lines)**  
เป็นสายการประกอบที่ใช้สำหรับประกอบผลิตภัณฑ์ตั้งแต่ 2 ชนิดขึ้นไป ซึ่งผลิตภัณฑ์แต่ละชนิดจะมีลักษณะการประกอบที่ใกล้เคียงกัน สามารถทำการผลิตบนสายการประกอบเดียวกันได้ โดยจะทำการประกอบทีละชุดผลิตภัณฑ์ (Batch) ตามลำดับที่ได้วางไว้ โดยในช่วงที่มีการเปลี่ยนชนิดผลิตภัณฑ์ต้องมีการปรับตั้งเครื่องใหม่ (Set Up)
- 3) **สายการประกอบสำหรับผลิตภัณฑ์ผสม (Mixed-Model Assembly Lines)**  
เป็นสายการประกอบที่ใช้สำหรับประกอบผลิตภัณฑ์ตั้งแต่ 2 ชนิดขึ้นไป โดยผลิตภัณฑ์จะเข้าสู่สายการประกอบแบบปะปนกัน และระหว่างการผลิตจะไม่มี การปรับสายการประกอบใหม่

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย



ก. สายงานการประกอบสำหรับผลิตภัณฑ์เดียว



ข. สายงานการประกอบสำหรับหลายผลิตภัณฑ์



ค. สายงานการประกอบสำหรับผลิตภัณฑ์ผสม

รูปที่ 2.4 ประเภทของสายการประกอบ แยกตามจำนวนชนิดผลิตภัณฑ์

ถ้าหากขนาดของชุดผลิตภัณฑ์ (Batch Size) ในสายการประกอบสำหรับหลายผลิตภัณฑ์มีขนาดใหญ่ สายการประกอบสำหรับหลายผลิตภัณฑ์นั้นจะมีลักษณะคล้ายกับสายการประกอบสำหรับผลิตภัณฑ์เดียว แต่ถ้าขนาดของชุดผลิตภัณฑ์มีขนาดเล็ก สายการประกอบสำหรับหลายผลิตภัณฑ์จะมีลักษณะคล้ายกับสายการประกอบสำหรับผลิตภัณฑ์ผสม

#### 2.4.2 ประเภทของสายการประกอบ โดยพิจารณาจากการเคลื่อนย้ายงานระหว่างสถานีงาน แบ่งเป็น 2 แบบ ได้แก่

##### 1) สายการประกอบที่มีการเคลื่อนย้ายงานด้วยมือ (Manual Transfer)

เป็นการเคลื่อนย้ายงานจากสถานีงานหนึ่งไปอีกสถานีงานหนึ่งด้วยมือ ซึ่งอาจเกิดปัญหาการไหลของงานไม่สม่ำเสมอ รอบเวลาการทำงานไม่คงที่ เนื่องจากต้องมีการรอคอยงาน เพราะไม่มีงานป้อน (Starving) หรือไม่มีที่ส่งงาน (Blocking) ซึ่งสามารถแก้ปัญหาได้โดยเพิ่ม Buffer ระหว่างสถานีงาน เพื่อให้สายการประกอบมีความต่อเนื่องมากยิ่งขึ้น

##### 2) สายการประกอบที่มีการเคลื่อนย้ายงานด้วยสายพาน (Moving Conveyor)

เป็นการเคลื่อนย้ายงานจากสถานีงานหนึ่งไปอีกสถานีงานหนึ่งโดยใช้สายพาน ซึ่งมีทั้งแบบต่อเนื่อง และไม่ต่อเนื่อง โดยการเคลื่อนย้ายแบบไม่ต่อเนื่องเป็นการเคลื่อนย้ายงานทันทีเมื่อทำงานชิ้นนั้นเสร็จ ซึ่งปัญหาที่เกิดขึ้นเหมือนกับการเคลื่อนย้ายงานด้วยมือ ส่วนการเคลื่อนย้ายแบบต่อเนื่องเป็นการเคลื่อนย้ายงานไปพร้อมๆ กับสถานีงานต่างๆ อย่างต่อเนื่อง ปัญหาที่เกิดขึ้นโดยมากเกิดจากไม่มีงานป้อน และการมีงานล้นมือ เนื่องจากงานต้องมีการส่งไปอย่างต่อเนื่องไม่ว่างานจะเสร็จสมบูรณ์หรือไม่ก็ตาม

การเคลื่อนย้ายงานด้วยมือ และการเคลื่อนย้ายงานด้วยสายพานจะพบปัญหาเดียวกันคือ การไม่มีงานป้อน (Starving) เนื่องจากการที่คนงานได้ทำงานของตนเสร็จแล้ว แต่ต้องรอคอยงานจากสถานีงานก่อนหน้าซึ่งคนงานในสถานีงานนั้นยังทำงานไม่เสร็จ ส่วนในการเคลื่อนย้ายงานด้วยสายพานแบบต่อเนื่องจะพบปัญหาทางงานงนล้นมือ (Congestion) ซึ่งมีสาเหตุมาจากงานที่ไม่เสร็จสมบูรณ์ถูกส่งมายังสถานีงานถัดไป ทำให้คนงานในสถานีงานถัดไปต้องแก้ไขหรือซ่อมแซมชิ้นงานนั้นให้เสร็จก่อน แต่การเคลื่อนย้ายงานด้วยสายพานมีข้อดีคือ จะไม่เกิดปัญหาการไม่มีที่ส่งงาน (Blocking) เนื่องจากชิ้นงานจะเคลื่อนย้ายไปยังสถานีงานต่างๆ พร้อมกันอย่างต่อเนื่อง

#### 2.4.3 ประเภทของสายการประกอบ โดยพิจารณาจากลักษณะเวลาทำงานของสถานีงาน แบ่งเป็น 2 แบบ ได้แก่

##### 1) สายการประกอบแบบก้าวเดิน (Paced Line)

เป็นสายการประกอบที่กำหนดเวลาการทำงานคงที่เท่ากับรอบเวลาการทำงาน ไม่ว่าจะทำงานนั้นเสร็จหรือไม่ก็ตาม ชิ้นส่วนผลิตภัณฑ์นั้นจะต้องถูกส่งไปยังสถานีงานถัดไป ซึ่งจะเห็นได้ว่าผลิตภัณฑ์ที่ได้อาจไม่สมบูรณ์ จึงทำให้คนงานในสถานีงานถัดไปต้องแก้ไขหรือซ่อมแซมชิ้นงานนั้นให้เสร็จก่อน และจึงเริ่มประกอบชิ้นงานในส่วนของตน

##### 2) สายการประกอบแบบไม่ก้าวเดิน (Unpaced Line)

เป็นสายการประกอบที่ชิ้นส่วนผลิตภัณฑ์จะถูกส่งไปยังสถานีงานถัดไปได้ต่อเมื่อทำงานนั้นเสร็จแล้ว ดังนั้นเวลาการทำงานในแต่ละสถานีงานอาจจะมากกว่าหรือน้อยกว่ารอบเวลาการทำงานก็ได้ จึงทำให้เกิดปัญหาการไม่มีงานป้อน (Starving) และการไม่มีที่ส่งงาน (Blocking)

สายการประกอบแบบก้าวเดินมีข้อดีคือ ชิ้นงานจะถูกส่งไปยังสถานีงานต่างๆ พร้อมกัน โดยมีรอบเวลาการทำงานคงที่ แต่มีข้อเสียคือชิ้นงานที่ถูกส่งไปนั้นอาจจะยังไม่เสร็จสมบูรณ์ จึงต้องแก้ไขหรือซ่อมแซมชิ้นงานนั้นให้เสร็จก่อน ส่วนในสายการประกอบแบบไม่ก้าวเดินมีข้อดีคือ ชิ้นงานที่ถูกส่งไปนั้นเป็นชิ้นงานที่เสร็จสมบูรณ์แล้ว จึงไม่ต้องมีการแก้ไขหรือซ่อมแซมอีก แต่มีข้อเสียคือ เวลาที่ใช้ประกอบชิ้นงานในแต่ละสถานีงานไม่เท่ากัน จึงต้องมีการรอคอยงานเพราะไม่มีงานป้อน (Starving) หรือไม่มีที่ส่งงาน (Blocking)

## 2.5 หลักการจัดสมดุลสายการประกอบ

การจัดสมดุลสายการประกอบ เป็นการจัดสรรชิ้นงานลงในสถานีงานต่างๆ ให้มีความสมดุลกัน โดยใช้ทรัพยากรที่มีอยู่ให้มีประสิทธิภาพมากที่สุด

### 2.5.1 ประเภทของปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบ

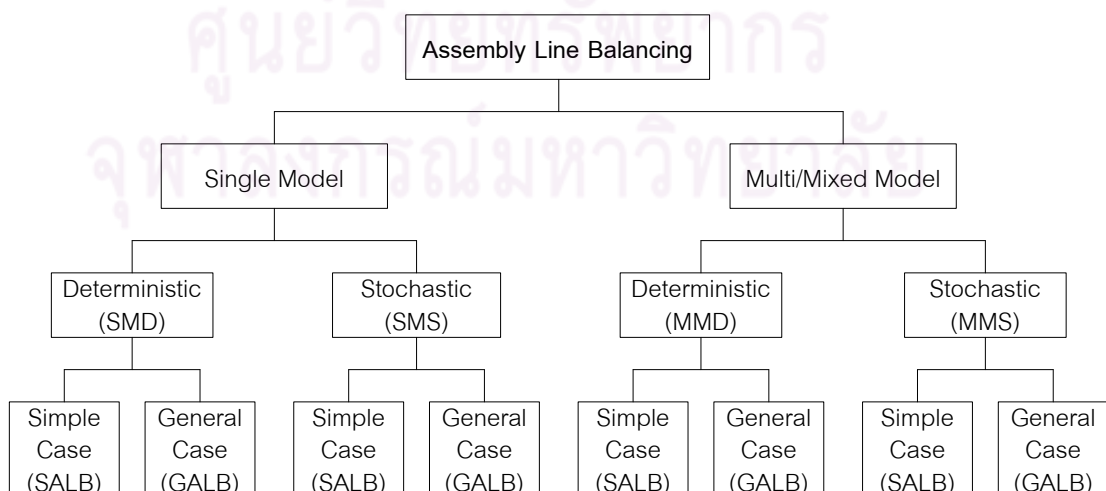
ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบสามารถจำแนกได้เป็น 4 ประเภท (Ghosh and Gagnon, 1989) ดังนี้

1) Single Model Deterministic (SMD) เป็นปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบสำหรับผลิตภัณฑ์เดียว และมีการกำหนดเวลาการทำงานของแต่ละชิ้นงานที่แน่นอน

2) Single Model Stochastic (SMS) เป็นปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบสำหรับผลิตภัณฑ์เดียว ที่เวลาการทำงานของแต่ละชิ้นงานไม่คงที่ ซึ่งตรงกับความเป็นจริงในอุตสาหกรรมแบบ Manual ที่คนงานใช้เวลาในการทำงานไม่แน่นอน

3) Multi/Mixed Model Deterministic (MMD) เป็นปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบสำหรับผลิตภัณฑ์ตั้งแต่ 2 ชนิดขึ้นไป และมีการกำหนดเวลาการทำงานของแต่ละชิ้นงานที่แน่นอน ซึ่งโดยปกติแล้วข้อจำกัดด้านความสัมพันธ์ก่อนหลังของชิ้นงานในสายการประกอบ ผลิตภัณฑ์ผสมจะมีลักษณะคล้ายกัน ทำให้เวลาออกแบบสายการประกอบจึงมักออกแบบให้เหลือเพียงข้อจำกัดด้านความสัมพันธ์ก่อนหลังของชิ้นงานแบบเดียว

4) Multi/Mixed Model Stochastic (MMS) เป็นปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบสำหรับผลิตภัณฑ์ตั้งแต่ 2 ชนิดขึ้นไป ที่เวลาการทำงานของแต่ละชิ้นงานไม่คงที่ จึงเป็นปัญหาที่มีความยุ่งยากซับซ้อน



รูปที่ 2.5 ผังแสดงการจำแนกปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบ



## 2.5.2 ประเภทของวัตถุประสงค์ในการจัดสมดุลสายการประกอบ

วัตถุประสงค์ในการจัดสมดุลสายการประกอบ ได้มีการแยกลักษณะโดยการพิจารณาข้อจำกัดและความแตกต่างของวัตถุประสงค์ ดังนี้

### 2.5.1.1 Simple Assembly Line Balancing Problems (SALBP)

ปัญหาการจัดสมดุลของสายการประกอบอย่างง่าย เป็นปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบแบบเส้นตรงที่มีการผลิตผลิตภัณฑ์เดียว (Becker and Scholl, 2006)

1) Type 1 (SALB-1) เป็นปัญหาการจัดสรรชิ้นงานลงในสถานีงาน เพื่อให้มีจำนวนสถานีงานที่น้อยที่สุด โดยมีการกำหนดรอบเวลาการทำงานมาให้

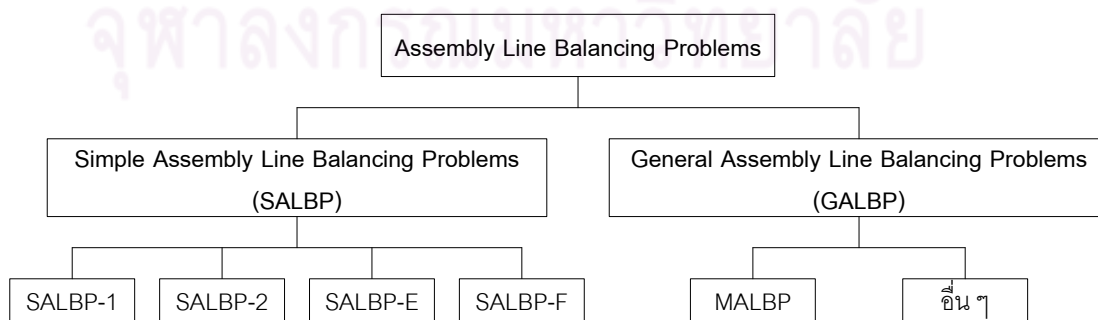
2) Type 2 (SALB-2) เป็นปัญหาการจัดสรรชิ้นงานลงในสถานีงาน เพื่อให้มีรอบเวลาการทำงานที่น้อยที่สุด โดยมีการกำหนดจำนวนสถานีงานมาให้

3) Type E (SALB-E) เป็นปัญหาการจัดสรรชิ้นงานลงในสถานีงาน เพื่อให้มีจำนวนสถานีงานและมีรอบเวลาการทำงานน้อยที่สุด โดยพิจารณา Type 1 และ Type 2 รวมกัน

4) Type F (SALB-F) เป็นปัญหาที่มีความเป็นไปได้ (Feasibility) ในการจัดสรรชิ้นงานลงในสถานีงานเมื่อมีการกำหนดจำนวนสถานีงานและรอบเวลาการทำงาน

### 2.5.1.2 General Assembly Line Balancing Problems (GALBP)

ปัญหาการจัดสมดุลของสายการประกอบทั่วไป เป็นปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบที่มีข้อจำกัด (Restriction) เพิ่มขึ้น (Becker and Scholl, 2006) เช่น ข้อจำกัดเกี่ยวกับการรวมชิ้นงาน (Zoning Restriction) ข้อจำกัดของสถานีงานที่ต้องเป็นสถานีงานแบบขนาน (Parallel Station) หรือข้อจำกัดด้านขนาดวัสดุคงคลังของแต่ละสถานีงาน (Buffer Size) เป็นต้น โดยปัญหาการจัดสมดุลของสายการประกอบทั่วไป ได้แก่ ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสม (Mixed-Model Assembly Line Balancing Problem : MALBP) เป็นต้น



รูปที่ 2.6 ผังแสดงการจำแนกข้อจำกัดและความแตกต่างของวัตถุประสงค์

## 2.6 วัตถุประสงค์ที่ใช้ในการจัดสมดุลสายการประกอบ

ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบ เป็นปัญหาที่มีความยุ่งยากในการจัดงานลงในสถานีงานเพื่อให้เหมาะสมกับวัตถุประสงค์ที่ต้องการ การเลือกวัตถุประสงค์ที่เหมาะสมกับปัญหาจึงมีความสำคัญ โดยการพิจารณาวัตถุประสงค์จะขึ้นอยู่กับเป้าหมายที่ต้องการ ซึ่งในบางครั้ง วัตถุประสงค์ที่ใช้อาจมีมากกว่า 1 วัตถุประสงค์ เพื่อให้การจัดสมดุลมีประสิทธิภาพและตอบสนองสิ่งที่ต้องการได้มากขึ้น ซึ่งวัตถุประสงค์ที่เลือกมาพิจารณานั้นอาจมีความขัดแย้งหรือเป็นไปได้ในทิศทางเดียวกันก็ได้ โดยสามารถจำแนกกลุ่มวัตถุประสงค์ในปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบแบบสองด้านได้เป็น 2 กลุ่มดังนี้

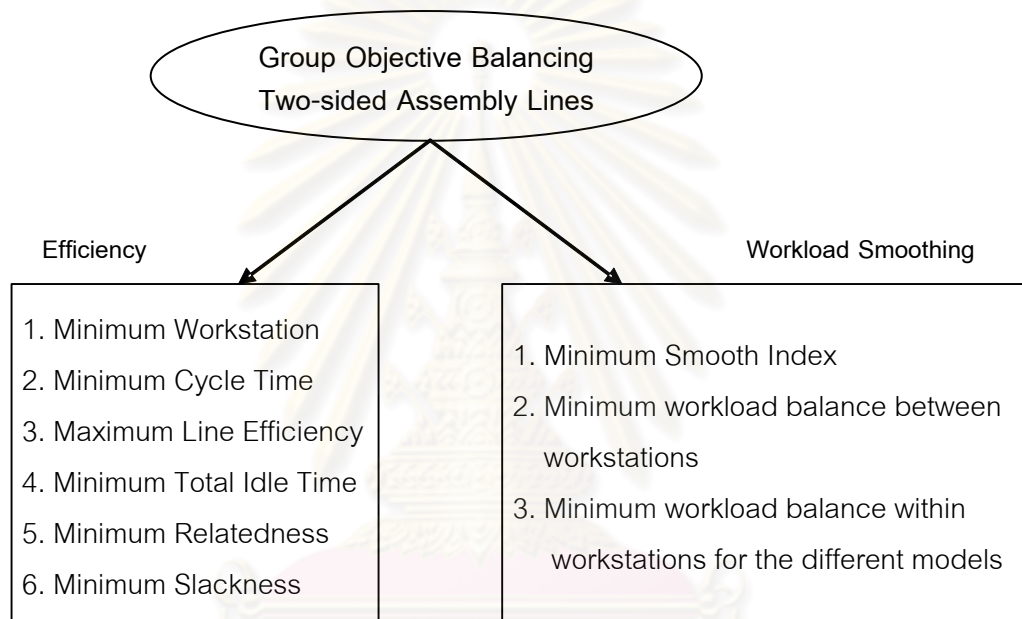
### 1) ด้านประสิทธิภาพของสายการประกอบ (Efficiency Line)

- สถานีงานที่น้อยที่สุด (Minimum Workstation) เป็นวัตถุประสงค์สำคัญ ที่ช่วยลดต้นทุนที่เกิดจากการซื้อเครื่องมือเครื่องจักรและการจ้างคนงาน โดย Lee, Kim and Kim (2001)
- รอบเวลาการทำงานน้อยที่สุด (Minimum Cycle Time) เป็นการเพิ่มอัตราผลผลิตทำให้ได้อัตราผลผลิตสูงสุด (Production Rate) โดย Kim, Kim and Kim (2000)
- ประสิทธิภาพของสายการประกอบสูงที่สุด (Maximum Line Efficiency) เป็นตัววัดประสิทธิภาพของสายการประกอบ โดย Ozcan and Toklu (2009b)
- เวลาสูญเปล่ารวมน้อยที่สุด (Minimum Total Idle Time) เพื่อให้สายการประกอบสามารถผลิตได้สูง เนื่องจากคนและเครื่องจักรไม่เกิดเวลาว่างขึ้น โดย Simaria and Vilarinho (2007)
- ผลต่างความสัมพันธ์ในสถานีงานน้อยที่สุด (Minimum Relatedness) เพื่อช่วยให้งานในสถานีงานมีความต่อเนื่องกันมากขึ้น โดย Lee, Kim and Kim (2001)
- ความหย่อนของงานในสถานีงานน้อยที่สุด (Minimum Slackness) เพื่อให้สถานีงานสามารถผลิตได้เต็มที่ โดย Lee, Kim and Kim (2001)

### 2) ด้านสมดุลของภาระงาน (Workload Smoothing)

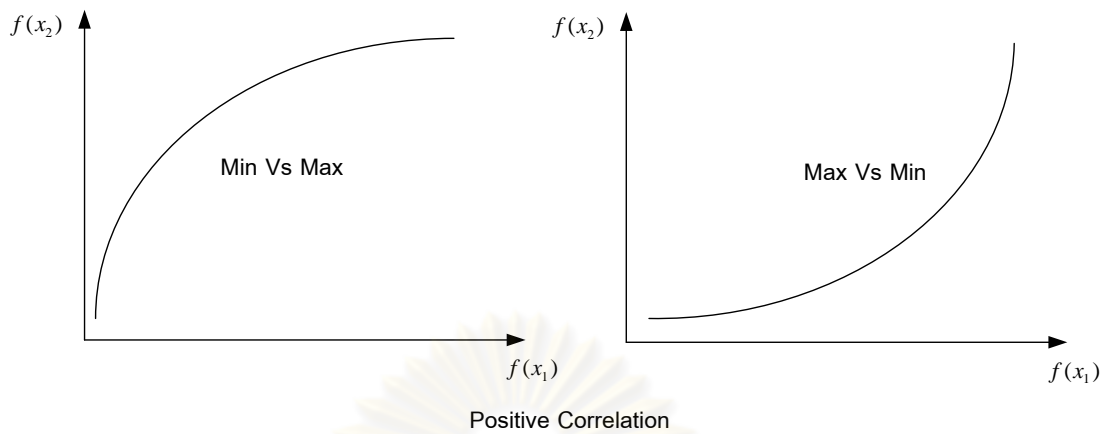
- การปรับเรียบของชิ้นงานน้อยที่สุด (Minimum Smooth Index) เพื่อให้ชิ้นงานในสถานีงานมีความสมดุลโดยมีเวลาในการทำงานที่ใกล้เคียงกัน โดย Ozcan and Toklu (2009b)

- ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด (Minimum Workload Balance between Workstations) เพื่อให้ภาระงานระหว่างสถานีงานมีความสมดุล โดย Simaria and Vilarinho (2007)
- ความแตกต่างของภาระงานระหว่างผลิตภัณฑ์ภายในสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด (Minimum Workload Balance within Workstations for the Different Models) เพื่อให้ภาระงานภายในสถานีงานของแต่ละผลิตภัณฑ์มีความแตกต่างกันน้อยที่สุด โดย Simaria and Vilarinho (2007)

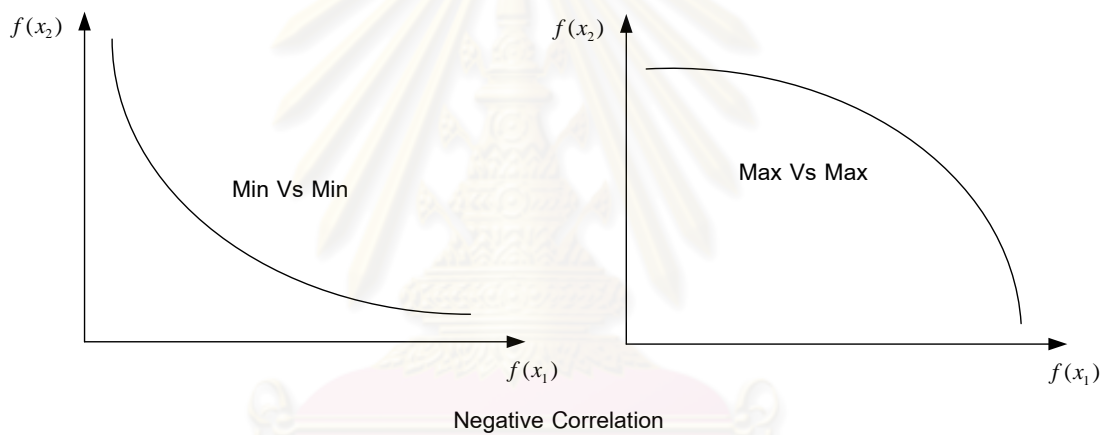


รูปที่ 2.7 การจำแนกกลุ่มวัตถุประสงค์ในปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบแบบสองด้าน

จากการกลุ่มวัตถุประสงค์ในปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบ ควรพิจารณาวัตถุประสงค์ให้มีความเหมาะสมกับสถานการณ์ตามความเป็นจริง โดยการเลือกวัตถุประสงค์มาพิจารณาร่วมกันนั้น บางครั้งอาจทำให้คำตอบที่ได้ไม่ใช่คำตอบที่เหมาะสมที่สุด จึงควรพิจารณาความสัมพันธ์ของวัตถุประสงค์ว่ามีความสัมพันธ์กันในเชิงบวก หรือเชิงลบ ซึ่งวัตถุประสงค์ที่มีความสัมพันธ์กันในเชิงบวกนั้นคือ มีคำตอบที่เป็นไปในทิศทางเดียวกัน โดยจะเหมาะกับการหาค่าวัตถุประสงค์หนึ่งเป็นค่าต่ำสุด และอีกวัตถุประสงค์หนึ่งเป็นค่าสูงสุด (Minimum and Maximum) ส่วนวัตถุประสงค์ที่มีความสัมพันธ์กันในเชิงลบคือ มีคำตอบที่เป็นไปในทิศทางตรงกันข้าม โดยจะเหมาะกับการหาค่าต่ำที่สุด (Minimum and Minimum) หรือค่าสูงสุด (Maximum and Maximum) ดังรูปที่ 2.8



ก. วัตถุประสงค์ 2 วัตถุประสงค์ที่เหมาะสมกับความสัมพันธ์เชิงบวก

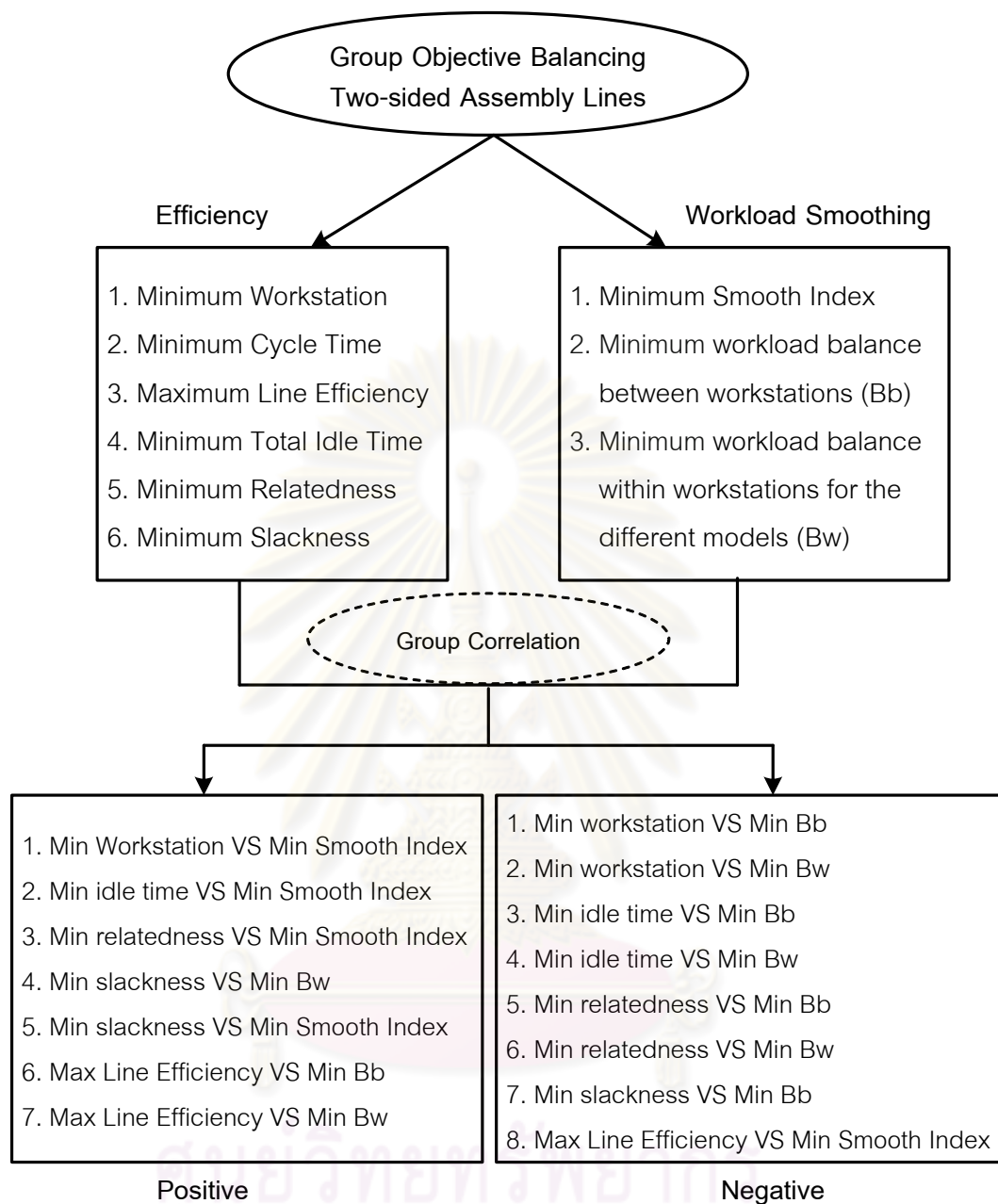


ข. วัตถุประสงค์ 2 วัตถุประสงค์ที่เหมาะสมกับความสัมพันธ์เชิงลบ

รูปที่ 2.8 ลักษณะคำตอบวัตถุประสงค์ 2 วัตถุประสงค์

ซึ่งจากการศึกษาความสัมพันธ์ของกลุ่มวัตถุประสงค์ที่ได้จากงานวิจัยก่อนหน้าทำให้ได้ความสัมพันธ์ของกลุ่มวัตถุประสงค์ในปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบแบบสองด้าน ดังรูปที่

2.9



รูปที่ 2.9 การจำแนกกลุ่มและความสัมพันธ์ระหว่างวัตถุประสงค์

## 2.7 หลักการพื้นฐานของการหาค่าเหมาะสมที่สุด

การหาค่าเหมาะสมที่สุด (Optimization) เป็นวิธีที่ใช้ในการหาคำตอบที่ดีที่สุดของปัญหาภายใต้เงื่อนไขหรือข้อจำกัดที่กำหนด โดยแบ่งการหาค่าเหมาะสมออกเป็น 2 ปัญหา คือ ปัญหาการหาค่าเหมาะสมที่สุดแบบวัตถุประสงค์เดียว (Single Objective Optimization Problem) ซึ่งเป็นการพิจารณาฟังก์ชันวัตถุประสงค์เพียงฟังก์ชันวัตถุประสงค์เดียว และปัญหาการหาค่าเหมาะสมที่สุดที่มีหลายวัตถุประสงค์ (Multi-Objective Optimization Problem) ซึ่งเป็นการ

ฟังก์ชันพิจารณาวัตถุประสงค์ตั้งแต่ 2 ฟังก์ชันวัตถุประสงค์ขึ้นไปพร้อมๆ กัน ซึ่งการหาค่าเหมาะสมที่สุดนี้ประกอบไปด้วย ตัวแปรตัดสินใจ (Decision Variables) ข้อจำกัด (Constraints) และฟังก์ชันวัตถุประสงค์ (Objective Functions) (Coello Coello, Lamont and Van Veldhuizen, 2002) โดยมีรายละเอียดดังนี้

### 2.7.1 ตัวแปรตัดสินใจ

ตัวแปรตัดสินใจ (Decision Variables) คือ ตัวแปรที่ควบคุมขั้นตอนในการหาค่าเหมาะสมที่สุดให้มีประสิทธิภาพ โดยปกติแล้วในปัญหาการหาค่าเหมาะสมจะมีตัวแปรตัดสินใจมากกว่า 1 ตัว ขึ้นอยู่กับความซับซ้อนของปัญหา โดยมีฟังก์ชันของตัวแปรตัดสินใจดังสมการ

$$\bar{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \quad (2.1)$$

หรือเขียนได้เป็น

$$\bar{x} = [x_1, x_2, \dots, x_n]^T \quad (2.2)$$

โดยที่ตัวแปรตัดสินใจจะเป็นตัวแปรที่วัดในเชิงปริมาณ ซึ่งค่าที่นำมาสามารถแสดงเป็นตัวแปร  $x_j$  โดยที่  $j = 1, 2, \dots, n$  และเวกเตอร์ของตัวแปรตัดสินใจ  $n$  ตัว ซึ่งฟังก์ชันของตัวแปรตัดสินใจสามารถแบ่งได้เป็น 2 แบบ คือ ฟังก์ชันกำหนด (Deterministic Function) คือ ฟังก์ชันที่มีแนวทางในการหาค่าตอบที่กำหนดอย่างชัดเจน สามารถนิยามเป็นสมการทางคณิตศาสตร์ได้ และฟังก์ชันเฟ้นสุ่ม (Stochastic Function) คือ ฟังก์ชันที่มีแนวทางในการหาค่าตอบที่ไม่สามารถกำหนดได้อย่างชัดเจน หรือไม่สามารนิยามเป็นสมการทางคณิตศาสตร์ได้ เช่น ปัญหาการหาเส้นทางเดินที่ดีที่สุดของพนักงานขาย (Traveling Salesman Problem: TSP) เป็นต้น

### 2.7.2 ข้อจำกัด

การคัดเลือกตัวแปรตัดสินใจต้องมีความสอดคล้องกับข้อจำกัดต่างๆ (Constraints) เช่น ข้อจำกัดด้านเวลา เป็นต้น ในปัญหาการหาค่าเหมาะสมที่สุด ข้อจำกัดจะตั้งอยู่ในความเป็นไปได้ของคำตอบที่สามารถยอมรับได้ ซึ่งสามารถเขียนอยู่ในรูปข้อจำกัดแบบอสมการ (Inequality Constraints) ได้ดังนี้



$$g_i(\bar{x}) \geq a_i, i = 1, 2, \dots, m \quad (2.3)$$

หรือข้อจำกัดแบบสมการ (Equality Constraints)

$$h_i(\bar{x}) = b_i, i = 1, 2, \dots, p \quad (2.4)$$

### 2.7.3 ฟังก์ชันวัตถุประสงค์

ฟังก์ชันวัตถุประสงค์ (Objective Function) เป็นตัวกำหนดเป้าหมายในการหาค่าที่เหมาะสมที่สุดว่าจะเป็นไปได้ในลักษณะใด โดยมากแล้วฟังก์ชันวัตถุประสงค์จะเกี่ยวข้องกับการหาค่ามากที่สุด (Maximization) หรือน้อยที่สุด (Minimization) เช่น การหาจำนวนสถานีงานที่น้อยที่สุด เป็นต้น ซึ่งการเลือกฟังก์ชันวัตถุประสงค์ต้องอาศัยเทคนิคและประสบการณ์ในการแก้ปัญหาเป็นอย่างมาก

## 2.8 ปัญหาการหาค่าเหมาะสมที่สุดที่มีหลายวัตถุประสงค์

ปัญหาการหาค่าเหมาะสมที่สุดที่มีหลายวัตถุประสงค์ เป็นปัญหาที่จะต้องทำการพิจารณาฟังก์ชันวัตถุประสงค์หลายวัตถุประสงค์พร้อมๆ กัน เพื่อทำการหากลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด

### 2.8.1 รูปแบบการแก้ปัญหาการหาค่าเหมาะสมที่สุดที่มีหลายวัตถุประสงค์

การแก้ปัญหาการหาค่าเหมาะสมที่สุดที่มีหลายวัตถุประสงค์ เป็นการค้นหาเซตคำตอบภายในพื้นที่ของคำตอบที่เป็นไปได้ (Feasible Region) เพื่อหาคำตอบที่เป็นไปได้ (Feasible Solution) โดยการหาค่าที่ต่ำที่สุดของฟังก์ชันวัตถุประสงค์ หรือมากที่สุดของฟังก์ชันวัตถุประสงค์ หรือหาค่าที่ต่ำที่สุดในบางฟังก์ชันวัตถุประสงค์ และหาค่าที่มากที่สุดในบางฟังก์ชันวัตถุประสงค์ โดยจะทำการพิจารณาฟังก์ชันวัตถุประสงค์พร้อมๆ กัน ดังสมการที่ (2.5)

$$f(\bar{x}) = [f_1(\bar{x}), f_2(\bar{x}), \dots, f_k(\bar{x})]^T \quad (2.5)$$

โดยผลลัพธ์ที่ได้จากการแก้ปัญหาการหาค่าเหมาะสมที่สุดที่มีหลายวัตถุประสงค์ คือ กลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด ดังนั้นรูปแบบที่ใช้จึงเป็นเวกเตอร์คำตอบ  $\bar{x}^* = [\bar{x}_1^*, \bar{x}_2^*, \dots, \bar{x}_n^*]^T$  ภายใต้  $m$  ข้อจำกัดแบบสมการ ดังสมการที่ (2.6) หรือภายใต้  $p$  ข้อจำกัดแบบสมการ ดังสมการที่ (2.7)

$$g_i(\bar{x}) \geq 0, i = 1, 2, \dots, m \quad (2.6)$$

$$h_i(\bar{x}) = 0, i = 1, 2, \dots, p \quad (2.7)$$

## 2.8.2 กลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด

โดยปกติแล้วการแก้ปัญหาการหาค่าเหมาะสมที่สุดที่มีหลายวัตถุประสงค์ประกอบด้วย  $k$  วัตถุประสงค์ และ  $n$  ตัวแปรตัดสินใจ โดยรูปแบบปัญหาการหาค่ามากที่สุดหรือการหาค่าน้อยที่สุด สามารถเขียนได้ดังสมการที่ (2.8)

$$\text{Minimize/ Maximize } \{f_1(\bar{x}), f_2(\bar{x}), \dots, f_k(\bar{x})\} \quad (2.8)$$

สำหรับรูปแบบการแก้ปัญหาการหาค่าเหมาะสมที่สุด ในที่นี้จะเป็นการหาค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ให้มีค่าน้อยที่สุด ซึ่งการค้นหาคำตอบจะถูกกำหนดจากเวกเตอร์ของตัวแปรตัดสินใจ ภายใต้ข้อจำกัดที่จะเป็นสิ่งที่ใช้ในการกำหนดขอบเขตคำตอบที่น้อยที่สุด ดังสมการที่ (2.9)

$$\text{Minimize } \{f_1(\bar{x}), f_2(\bar{x}), \dots, f_k(\bar{x})\} \quad (2.9)$$

ข้อจำกัด  $g_i(\bar{x}) \leq 0$

โดยที่  $\bar{x}$  คือ เวกเตอร์ของตัวแปรตัดสินใจ

$f_i(\bar{x})$  คือ ฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่  $i$

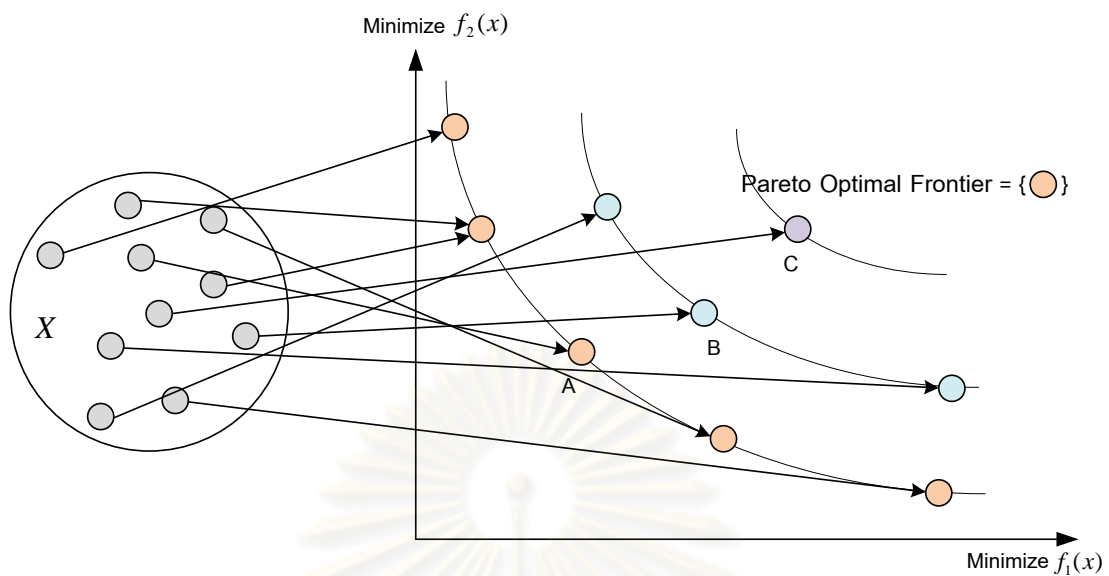
$g_i(\bar{x})$  คือ เวกเตอร์ข้อจำกัดที่  $i$

ถ้าเวกเตอร์ของตัวแปรตัดสินใจ  $x$  ให้คำตอบที่ดีกว่า เวกเตอร์ของตัวแปรตัดสินใจ  $y$  แล้ว จะได้ว่า

$$f_i(x) \leq f_i(y) \text{ สำหรับทุกค่า } i \in \{1, 2, \dots, k\} \text{ และ}$$

$$f_i(x) < f_i(y) \text{ มีอย่างน้อย 1 ค่าของ } i \in \{1, 2, \dots, k\}$$

ถ้าคำตอบที่ได้เป็นคำตอบที่ไม่มีคำตอบใดที่ดีกว่า หรือเด่นกว่าคำตอบอื่น จะถือว่าคำตอบที่ได้เป็น กลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด (Pareto Optimal) และเรียกสมาชิกคำตอบที่อยู่ในกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุดว่า เซตกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด (Pareto Optimal Set) หรือเซตคำตอบที่เด่นกว่า (Non-dominated Set) ซึ่งเซตคำตอบนี้จะเป็นตัวกำหนดพื้นที่ขอบเขตของคำตอบที่เรียกว่า ขอบเขตของกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด (Pareto Optimal Frontier) หรือขอบเขตของคำตอบที่เด่นกว่าคำตอบอื่น (Non-dominated Frontier) ดังรูปที่ 2.10



รูปที่ 2.10 การค้นหาพื้นที่คำตอบในปัญหาการหาค่าเหมาะสมที่สุดที่มีหลายวัตถุประสงค์

จากรูปที่ 2.10 เป็นรูปแบบการหาค่าเหมาะสมที่สุดที่มีหลายวัตถุประสงค์ โดยมีเป้าหมายเพื่อหาค่าที่น้อยที่สุดของ 2 ฟังก์ชันวัตถุประสงค์พร้อมกัน โดยกำหนดให้  $X$  เป็นพื้นที่คำตอบ โดยที่เวกเตอร์วัตถุประสงค์ที่ดีที่สุด (จุดสีส้ม) คือ เวกเตอร์วัตถุประสงค์ที่ไม่มีคำตอบใดที่ดีกว่า หรือเรียกว่า เซตคำตอบที่เด่น (Non-dominated Set) และสมาชิกคำตอบที่เด่นกว่าอื่นนี้จะได้เป็นขอบเขตกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด (Pareto Optimal Frontier) ซึ่งจากรูปจะเห็นได้ว่าเวกเตอร์คำตอบที่อยู่ด้านในหรือคำตอบที่เป็นจุดสีส้ม เป็นกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด (Non-dominated Optimal) ซึ่งจาก 3 เวกเตอร์คำตอบ A B และ C สามารถเขียนได้เป็น  $A \succ B \succ C$  นั่นคือ A เด่นกว่า B และ B เด่นกว่า C

## 2.9 การแก้ปัญหาการหาค่าเหมาะสมที่สุดที่มีหลายวัตถุประสงค์

การแก้ปัญหาการหาค่าเหมาะสมที่สุดที่มีหลายวัตถุประสงค์ มีวัตถุประสงค์เพื่อหาขอบเขตของกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด และมีลักษณะการกระจายแบบสม่ำเสมอ โดยการหาเซตคำตอบที่ดีที่สุดในการหาค่าเหมาะสมที่สุดที่มีหลายวัตถุประสงค์นั้นจะเกี่ยวข้องกับเป้าหมาย 2 เป้าหมาย ได้แก่ การกำหนดค่าความแข็งแรงแบบวิธีเชิงกลุ่มที่ดีที่สุด เพื่อใช้เป็นแนวทางในการค้นหาขอบเขตของกลุ่มคำตอบ และการกำหนดค่าความหนาแน่น เพื่อดูลักษณะการกระจายของเซตคำตอบบนขอบเขตของกลุ่มคำตอบให้มีความสม่ำเสมอตลอดขอบเขต ไม่เกาะกลุ่มอยู่ในบริเวณใดบริเวณหนึ่ง

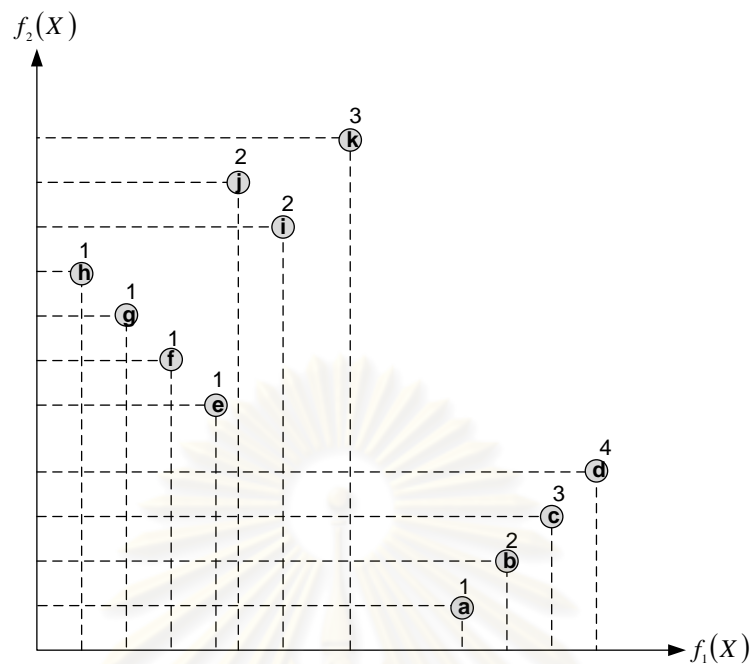
### 2.9.1 การกำหนดค่าความแข็งแรงแบบวิธีเซิงกลุ่มที่ดีที่สุด

การกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness Assignment) ในปัญหาการหาค่าเหมาะสมที่สุดที่มีหลายวัตถุประสงค์ จะเป็นการกำหนดค่าความแข็งแรงให้แก่สมาชิกของกลุ่มประชากร โดยวิธีการกำหนดค่าความแข็งแรงในปัญหาการหาค่าเหมาะสมที่สุดที่มีหลายวัตถุประสงค์มีหลายวิธี (Gen and Cheng, 2000) ได้แก่ วิธีคำนวณค่าแบบเวกเตอร์ (Vector Evaluation Approach), วิธีการรวมฟังก์ชันโดยอาศัยการให้น้ำหนัก (Weighted Sum Approach), วิธีคอมโพรไมส์ (Compromise Approach), วิธีโกลโปรแกรมมิ่ง (Goal Programming Approach) และวิธีเซิงกลุ่มที่ดีที่สุด (Pareto-based Approach) เป็นต้น ซึ่งในงานวิจัยนี้ได้ใช้การกำหนดค่าความแข็งแรงด้วยวิธีเซิงกลุ่มที่ดีที่สุด

วิธีเซิงกลุ่มที่ดีที่สุดจะใช้การจัดอันดับแบบพาเรโต (Pareto Ranking Approach) โดยการกำหนดค่าความแข็งแรงภายใต้อันดับคำตอบที่ไม่ใช่ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ หรือกล่าวอีกนัยหนึ่งคือ เป็นค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness Value) ซึ่งสมาชิกที่มีอันดับเดียวกัน จะถูกจัดให้อยู่ในกลุ่มคำตอบเดียวกัน โดยกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด จะเป็นกลุ่มคำตอบที่ไม่มีคำตอบใดดีกว่า หรือเป็นกลุ่มคำตอบที่เด่นกว่าคำตอบอื่น โดยในงานวิจัยนี้ใช้วิธีการกำหนดค่าความแข็งแรงด้วยวิธีเซิงกลุ่มที่ดีที่สุดโดยใช้วิธีการจัดอันดับของ Goldberg (1989) หรือ Non-dominated Sorting

#### วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting

วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting เป็นการกำหนดค่าความแข็งแรงของคำตอบ โดยการจัดอันดับแบบพาเรโต ซึ่งพัฒนาโดย Goldberg (1989) ซึ่งเป็นวิธีหนึ่งที่ใช้ในการแก้ปัญหาการหาค่าเหมาะสมที่สุดที่มีหลายวัตถุประสงค์ โดยการจัดอันดับเซตคำตอบในประชากรคำตอบนี้ จะพิจารณาคำตอบที่ไม่มีคำตอบใดดีกว่า โดยจะจัดอันดับ (Rank) ให้เป็นอันดับที่หนึ่ง จากนั้นจึงตัดเซตคำตอบนี้ออกจากการพิจารณา และพิจารณาเซตของสตริงคำตอบที่เหลือให้เป็นอันดับต่อมา โดยที่กระบวนการจัดอันดับคำตอบจะสิ้นสุดเมื่อคำตอบในประชากรทั้งหมดได้ถูกจัดอันดับแล้ว ดังรูปที่ 2.11



รูปที่ 2.11 วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting

## 2.9.2 การกำหนดค่าความหนาแน่น

ในปัญหาการหาค่าเหมาะสมที่สุดที่มีหลายวัตถุประสงค์นั้นมีความสำคัญได้แก่ เพื่อค้นหาขอบเขตของกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด และให้ชุดคำตอบมีลักษณะการกระจายสม่ำเสมอ ไม่เกาะกลุ่มอยู่ในบริเวณใดบริเวณหนึ่ง ดังนั้นจึงต้องอาศัยวิธีการสร้างความหลากหลายให้แก่ประชากรคำตอบ (Diversity Population) ซึ่งเป็นการกำหนดค่าความหนาแน่นให้แก่ประชากรคำตอบ หรือการแบ่งปันค่าความแข็งแรง (Fitness Sharing) ซึ่งมีเทคนิคต่างๆ (Konak, Coit and Smith, 2006) ได้แก่ Niche Fitness Sharing Technique, Crowding Distance และ Adaptive Density Estimation เป็นต้น ซึ่งในงานวิจัยนี้ได้ใช้การกำหนดค่าความหนาแน่นด้วยวิธี Crowding Distance

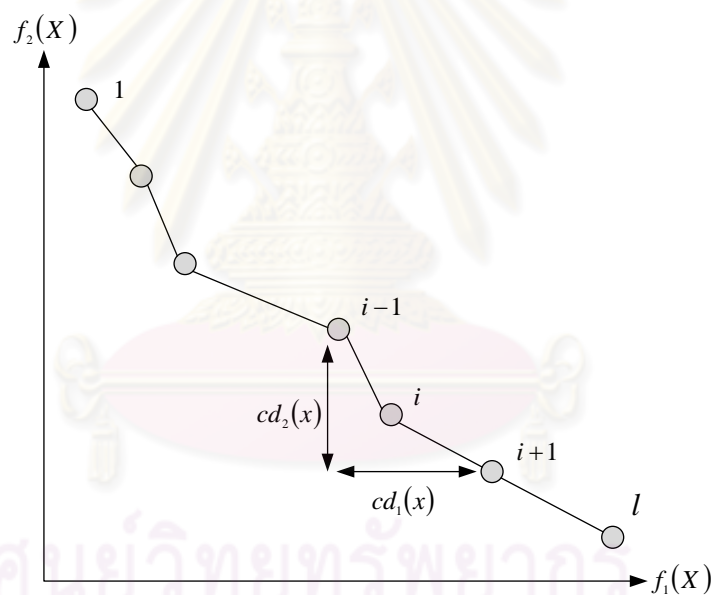
### Crowding Distance

การแบ่งปันความแข็งแรงด้วยวิธี Crowding Distance (Dep et al., 2002) จะทำการคำนวณในสมาชิกประชากรคำตอบที่อยู่ในอันดับเดียวกัน ซึ่งเป็นการคำนวณระยะทางระหว่างสมาชิกประชากรคำตอบภายในอันดับเดียวกันดังรูปที่ 2.12 ซึ่งค่า Crowding Distance น้อยจะแสดงถึงกลุ่มคำตอบในอันดับนั้นมีการเกาะกลุ่ม ส่วนค่า Crowding Distance มากจะแสดงถึงกลุ่มคำตอบในอันดับนั้นมีการกระจาย โดยมีขั้นตอนการคำนวณ มีดังนี้

ขั้นตอนที่ 1 กำหนดให้  $l$  แทนจำนวนประชากรคำตอบทั้งหมดในอันดับที่  $j$  และ  $x_{[i,k]}$  แทนสมาชิกคำตอบที่  $i$  ในฟังก์ชันวัตถุประสงค์  $k$  ที่ได้รับการเรียงลำดับฟังก์ชันวัตถุประสงค์จากน้อยไปมาก โดยสมาชิกสตริงคำตอบที่มีลำดับที่ 1 (ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์น้อยที่สุด) และลำดับสุดท้าย (ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์มากที่สุด) จะกำหนดให้มีค่า Crowding Distance เป็น Infinity นั่นคือ  $cd_k(x_{[1,k]}) = \infty$  และ  $cd_k(x_{[l,k]}) = \infty$  ส่วนสมาชิกสตริงคำตอบอื่นจะคำนวณค่า Crowding Distance ได้จากสมการ (2.10)

$$cd_k(x_{[i,k]}) = \frac{f_k(x_{[i+1,k]}) - f_k(x_{[i-1,k]})}{f_k^{\max} - f_k^{\min}} \quad (2.10)$$

ขั้นตอนที่ 2 คำนวณผลรวมของค่า Crowding Distance ของฟังก์ชันวัตถุประสงค์  $k$  ตัว จะได้ว่า  $cd(x) = \sum cd_k(x)$



รูปที่ 2.12 Crowding Distance

## 2.10 การวัดสมรรถนะของกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด

การวัดสมรรถนะของกลุ่มคำตอบเป็นการวัดคุณภาพของคำตอบที่ได้ เพื่อหาค่าเหมาะสมที่สุดในกรณีที่มีหลายวัตถุประสงค์ ซึ่งมีเป้าหมายที่สำคัญคือ กลุ่มคำตอบที่ได้ (Obtained Pareto Optimal) ต้องมีค่าใกล้เคียงกับกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุดที่แท้จริง (True Pareto Optimal) หรือกลุ่มคำตอบที่ได้ควรมีลักษณะการกระจายตัวอย่างสม่ำเสมอ ดังนั้นการวัดสมรรถนะของกลุ่มคำตอบที่



ที่ดีที่สุดจึงเป็นการวัดคุณภาพของคำตอบที่ได้จากอัลกอริทึม โดยตัวชี้วัดสมรรถนะที่ใช้ในงานวิจัยนี้มีทั้งหมด 3 ตัว ดังนี้

### 2.10.1 การวัดสมรรถนะของคำตอบด้านการลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง

การวัดสมรรถนะของคำตอบด้านการลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) เป็นการเปรียบเทียบระยะทางระหว่างกลุ่มคำตอบที่ได้ (Obtained Pareto Optimal Solution) กับกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุดหรือกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (True-Pareto Optimal Solution) (Kumar and Singh, 2007) โดยมีการสูตรคำนวณดังนี้

$$\text{Convergence} = \frac{\sum_{i=1}^{|A^*|} d_i}{|A^*|} \quad (2.11)$$

$$\text{เมื่อ } d_i = \min_{j=1}^{|A^*|} \sqrt{\sum_{k=1}^2 \left( \frac{f_k(x) - f_k(y)}{f_k^{\max} - f_k^{\min}} \right)^2} \quad (2.12)$$

โดยที่  $|A^*|$  คือ จำนวนคำตอบที่แท้จริง

$d_i$  คือ ระยะทางระหว่างคำตอบที่หาได้  $x$  กับคำตอบที่แท้จริง  $y$

$f_k^{\max}$  และ  $f_k^{\min}$  คือ ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่  $k$  ที่มีค่ามากที่สุดและน้อยที่สุด

$f_k(x)$  เป็นค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่  $k$  ของคำตอบที่หาได้

$f_k(y)$  เป็นค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่  $k$  ของคำตอบที่แท้จริง

ถ้าตัวชี้วัดสมรรถนะนี้มีค่าเข้าใกล้ 0 แสดงว่ากลุ่มคำตอบของอัลกอริทึมที่ได้นั้นลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง นั่นคือ อัลกอริทึมนั้นเป็นอัลกอริทึมที่ดีกว่า

### 2.10.2 การวัดสมรรถนะของคำตอบด้านการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้

การวัดสมรรถนะของคำตอบด้านการวัดการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) เป็นการวัดระยะห่างระหว่างสมาชิกของกลุ่มคำตอบที่อยู่ต่อเนื่องกัน (Li and Zheng, 2009) โดยมีการสูตรคำนวณดังนี้

$$\text{Spread} = \frac{d_f + d_l + \sum_{i=1}^{|A|-1} |d_i - \bar{d}|}{d_f + d_l + (|A|-1)\bar{d}} \quad (2.13)$$

$$\text{เมื่อ } d_i = \sqrt{\sum_{k=1}^2 \left( \frac{f_k(x_i) - f_k(x_{i+1})}{f_k^{\max} - f_k^{\min}} \right)^2} \quad (2.14)$$

โดยที่  $d_f$  และ  $d_i$  คือ ระยะห่างของคำตอบปลายสุดทั้งสองด้าน (Extreme solution) ของเส้นของเขตของกลุ่มคำตอบที่หาได้

$\bar{d}$  คือ ค่าเฉลี่ยของระยะทาง  $d_i$

$d_i$  คือ ระยะห่างของคำตอบที่อยู่ต่อเนื่องกันในเขตคำตอบที่ดีที่สุด

เมื่อ  $i = 1, 2, \dots, |A| - 1$

$|A|$  คือ จำนวนคำตอบที่หาได้

ถ้าตัวชี้วัดสมรรถนะนี้มีค่าเข้าใกล้ 0 แสดงว่ากลุ่มคำตอบที่หาได้นั้นมีการกระจายสม่ำเสมอ

### 2.10.3 การวัดสมรรถนะของคำตอบด้านอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง

การวัดสมรรถนะของคำตอบด้านอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-Dominated Solution) เป็นการเปรียบเทียบจำนวนของคำตอบที่ได้ที่อยู่ในเส้นขอบเขตที่ดีที่สุด (Pareto Optimal Frontier) ว่ามีอัตราส่วนเป็นเท่าไรเมื่อเทียบกับจำนวนคำตอบที่แท้จริงทั้งหมด (Gen and Lin, 2005) โดยมีการสูตรคำนวณดังนี้

$$\text{Ratio} = \frac{|S_j - \{x \in S_j \mid \exists y \in S : y \prec x\}|}{|S_j|} \quad (2.15)$$

โดยที่  $S_j$  คือ เซตคำตอบที่  $j$  เมื่อ  $j = 1, 2, \dots, J$

$S$  คือ การรวมกันของ  $j$  เซตคำตอบ ซึ่ง  $S = S_1 \cup S_2 \dots \cup S_J$

$x$  คือ เซตคำตอบที่หาได้

$y$  คือ เซตคำตอบที่แท้จริง

$y \prec x$  คือ คำตอบ  $x$  แย่กว่าคำตอบ  $y$

ถ้าตัวชี้วัดสมรรถนะนี้มีค่าเข้าใกล้ 1 แสดงว่ากลุ่มคำตอบที่ได้นั้นมีคำตอบเทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง

## 2.11 การสำรวจงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง

ผู้วิจัยได้สำรวจงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง โดยได้แบ่งออกเป็น 7 ส่วนดังนี้

### 1) งานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับการจัดสมดุลสายการประกอบแบบเส้นตรง มีดังนี้

- กรรณิกา ศิลานนท์ (2542) ได้เสนอแนวทางเกี่ยวกับการนำวิธีเจเนเนติกอัลกอริทึมแบบหลายวัตถุประสงค์ (Multi-Objective Genetic Algorithms : MOGAs) มาประยุกต์ใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลของสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมที่มีหลายวัตถุประสงค์ และทำการทดสอบหาพารามิเตอร์ที่มีผลต่อการค้นหาคำตอบของวิธีเจเนเนติกอัลกอริทึม และสามารถสรุปได้ว่าวิธีเจเนเนติกอัลกอริทึมเป็นวิธีที่มีประสิทธิภาพและสามารถให้คำตอบที่ดีภายในระยะเวลาที่กำหนดได้
- จงกล เขี่ยมมิ (2543) ได้เสนอแนวทางเกี่ยวกับการนำวิธีเจเนเนติกอัลกอริทึม (Genetic Algorithms : GAs) มาประยุกต์ใช้ในการค้นหาคำตอบของปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสม โดยมีวัตถุประสงค์เพื่อให้มีจำนวนสถานีงานน้อยที่สุด และมีเวลารว่างงานรวมน้อยที่สุด และนำผลที่ได้มาทำการเปรียบเทียบกับวิธี COMSOAL พบว่าวิธีเจเนเนติกอัลกอริทึมเป็นวิธีที่มีประสิทธิภาพและสามารถค้นหาคำตอบที่ดีได้ภายในระยะเวลาที่กำหนด
- Scholl and Klein (1999) ได้ทำการทดสอบประสิทธิภาพของปัญหาจากงานวิจัยอื่นๆ โดยใช้การคำนวณด้วยคอมพิวเตอร์ของวิธี branch and bound ในปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบแบบเส้นตรง (SALBP-1) มีวัตถุประสงค์เพื่อหาจำนวนสถานีงานที่น้อยที่สุด เมื่อกำหนดรอบเวลาการทำงานมาให้ และเปรียบเทียบผลที่ได้
- Becker and Scholl (2006) ได้ทำการอธิบายลักษณะของสายการประกอบ ทั้งสายการประกอบแบบผลิตภัณฑ์เดียว สายการประกอบแบบหลายผลิตภัณฑ์ และสายการประกอบแบบผลิตภัณฑ์ผสม รวมถึงรูปแบบปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบแบบเส้นตรง ซึ่งแบ่งไปเป็น 4 ประเภทคือ การหาจำนวนสถานีงานที่น้อยที่สุดเมื่อกำหนดรอบเวลาการทำงาน (SALBP-1) การหาจำนวนรอบเวลาการทำงานที่น้อยที่สุด เมื่อกำหนดจำนวนสถานีงาน (SALBP-2) การหาจำนวนสถานีงานที่น้อยที่สุดและรอบเวลาการทำงานที่น้อยที่สุด (SALBP-E)

และปัญหาที่กำหนดทั้งจำนวนสถานีงานและรอบเวลาการทำงานมาให้ (SALBP-F)

## 2) งานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับการจัดสมดุลสายการประกอบแบบสองด้าน มีดังนี้

- Bartholdi (1993) ได้ทำการพัฒนาโปรแกรมการจัดสมดุลสายการประกอบแบบสองด้านสำหรับโรงงานผลิตรถยนต์ โดยโปรแกรมนี้นี้มีความสามารถสูงสามารถใช้ได้จริง มีวัตถุประสงค์คือ หาจำนวนสถานีงานที่น้อยที่สุด และอธิบายเกี่ยวกับทฤษฎีของสายการประกอบแบบสองด้าน
- Lee, Kim and Kim (2001) ได้ทำการวิจัยเกี่ยวกับการจัดสมดุลสายการประกอบ ที่มีลักษณะสายการประกอบแบบสองด้าน โดยเสนอแนวทางการจัดสมดุลสายการประกอบที่ประยุกต์มาจากวิธีการจัดสมดุลสายการประกอบแบบผลิตภัณฑ์เดียว (SALB) และทำการวัดผลการจัดสมดุลสายการประกอบด้วยดัชนีความสัมพันธ์ของงาน (Index of Work Relatedness) และดัชนีความเหลื่อมล้ำกันของงาน (Index of Work Slackness) จากนั้นนำวิธีการที่ได้ไปเปรียบเทียบกับวิธีวิธีอื่น ๆ พบว่า วิธีวิธีที่เสนอสามารถให้คำตอบที่ดี
- Lapierre and Ruiz (2004) ได้ทำการศึกษาการจัดสมดุลสายการประกอบแบบสองด้าน โดยจะมีการประกอบจากทั้งด้านซ้าย ด้านขวา ด้านบน และด้านล่างของสายการประกอบ จากนั้นประยุกต์ใช้วิธีการทางฮิวริสติกโดยใช้กฎ LTF STF และ RND มาใช้ในการพัฒนาซอฟต์แวร์บน MsAccess97 และทำการทดลองกับกรณีศึกษา พบว่า ซอฟต์แวร์ที่พัฒนาได้นั้นใช้งานได้ดี โดยเมื่อปัญหาขนาดใหญ่ขึ้น เวลาที่ใช้ในการแก้ปัญหาจะยิ่งมากขึ้นด้วย
- Baykasoglu and Dereli (2008) ได้เสนอแนวทางการนำแอนท์โคโลนี (Ant Colony Heuristic) มาใช้ในการจัดสมดุลสายการผลิตแบบสองด้านภายใต้ข้อจำกัดการจัดสรรพื้นที่ (zoning constraints) และข้อจำกัดของตำแหน่ง (positional constraints) โดยเสนอวิธีการคำนวณในการแก้ปัญหาด้วยวิธีของแอนท์โคโลนีฮิวริสติก จากการศึกษาเปรียบเทียบระหว่างปัญหาขนาดต่างๆ พบว่าเป็นวิธีการที่ให้ผลลัพธ์ที่ดี
- Simaria and Vilarinho (2007) ได้เสนอแนวทางการนำแอนท์โคโลนีออปติไมซ์เซชัน (Ant Colony Optimization) เข้ามาจัดสมดุลสายการผลิตแบบสองด้าน ที่

มีวัตถุประสงค์เพื่อต้องการจำนวนสถานีงานที่น้อยที่สุด รวมถึงเสนอวิธีการทางคณิตศาสตร์ในการแก้ไขปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบ และได้ทำการเปรียบเทียบผลที่ได้กับ Lee et al. (2001) พบว่า แอนทโคโลนืออพติไมซ์เซชันอัลกอริทึมนั้นให้ผลลัพธ์ที่ดี

- Wu et al. (2008) ได้ทำการวิจัยเกี่ยวกับวิธีการแตกกิ่งและการกำหนดขอบเขตในการแก้ไขปัญหาการจัดสมดุลการผลิตแบบสองด้าน โดยประยุกต์ใช้การเขียนโปรแกรม Visual C 6.0 ซึ่งจากการทดลองกับปัญหาขนาดต่างๆ พบว่า ขนาดของปัญหาเป็นตัวแปรที่สำคัญ เพราะเมื่อจำนวนงานเพิ่มขึ้นจะทำให้พื้นที่ของคำตอบกว้างขึ้น ทำให้ยากในการหาคำตอบที่ดีที่สุด
- Xiaofeng, Erfei and Ye (2008) ได้นำอัลกอริทึม (Enumerative Algorithm) เข้ามาใช้ในการจัดสมดุลสายการผลิตแบบสองด้าน โดยเริ่มพิจารณาจากการจัดลำดับความสัมพันธ์ของงาน (Precedence Diagram) และนำมาจัดลำดับชั้นงานใหม่โดยใช้กฎเวลาเริ่มงานเร็วที่สุด (Earliest Start Time) และเวลาเริ่มงานช้าที่สุด (Latest Start Time) จากนั้นได้เสนอแนวทางในการนำอัลกอริทึมที่นำเสนอมารวมกับวิธีฮิวริสติกของฮอฟแมน เพื่อพัฒนาการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการผลิตแบบสองด้าน ซึ่งจากการทดลองพบว่าเป็นวิธีการที่มีประสิทธิภาพ
- Ozcan and Toklu (2009a) ได้เสนอแนวทางการนำโปรแกรมเป้าหมาย (Goal Programming) และโปรแกรมเป้าหมายแห่งความคลุมเครือ (Fuzzy Goal Programming) มาใช้ในการตัดสินใจแบบหลายลำดับชั้นในการจัดสมดุลสายการผลิตแบบสองด้าน และนำผลมาวิเคราะห์ ซึ่งมีวัตถุประสงค์เพื่อทำให้มีจำนวนสถานีงานน้อยที่สุดโดยมีการกำหนดรอบเวลาการผลิต รวมไปถึงการพัฒนาแบบทางคณิตศาสตร์ เพื่อมาประยุกต์ใช้ในการจัดสมดุลสายการผลิตแบบสองด้าน จากผลงานวิจัยพบว่า การนำโปรแกรมเป้าหมาย และโปรแกรมเป้าหมายแห่งความคลุมเครือ มาใช้ในการตัดสินใจแบบหลายลำดับชั้นนั้นมีความยืดหยุ่น และมีประสิทธิภาพ สามารถใช้เป็นทางเลือกในการจัดสมดุลสายการผลิตในสภาวะแวดล้อมที่มีปัจจัยหลากหลายได้
- Ozcan and Toklu (2009b) ได้ทำการศึกษาการจัดสมดุลสายการผลิตแบบสองด้านด้วยวิธีการใช้ทิวเท็ดแอนนิลลิงอัลกอริทึม (Simulated Annealing



Algorithm : SA) กับสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสม และทำการวัดผลการจัดสมดุสายการประกอบด้วย Weighted Line Efficiency (WLE) และ Weighted Smoothness Index (WSI) รวมไปถึงได้เสนอการนำ Mixed Integer Programming (MIP) มาประยุกต์ใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุสายการผลิตแบบสองด้าน ซึ่งวัตถุประสงค์ในการจัดเพื่อให้จำนวนสถานีงานน้อยที่สุด โดยมีการกำหนดรอบเวลาการผลิต จากผลการเปรียบเทียบคำตอบที่ได้จาก SA กับ MIP พบว่า วิธีการใช้ซิมูเลชันเต็ดแอนนิลลิ่งอัลกอริทึมให้ผลลัพธ์ที่ดีกว่า สำหรับปัญหาขนาดใหญ่ และสามารถสรุปได้ว่า ซิมูเลชันเต็ดแอนนิลลิ่งอัลกอริทึมเป็นวิธีการหาคำตอบสำหรับปัญหาการจัดสมดุสายงานประกอบแบบผลิตภัณฑ์ผสมที่มีประสิทธิภาพ และสามารถให้คำตอบที่ดีภายในระยะเวลาที่กำหนด

- Ozcan and Toklu (2009c) ได้ทำการศึกษาวิธาทานู เซิร์ท (Tubu Search) มาใช้ในการหาคำตอบของปัญหาการจัดสมดุของสายการประกอบแบบสองด้าน โดยมีตัววัดผลการจัดสมดุสายการประกอบ คือ Line Efficiency (LE) และ Smoothness Index (SI) จากผลการเปรียบเทียบคำตอบที่ได้จากวิธาค้นหาแบบทานูกับวิธิต่างๆ เช่น GA, GAPR, EA และ ACO พบว่า วิธาค้นหาแบบทานูให้คำตอบที่ดีที่สุดเมื่อขนาดปัญหาไม่ใหญ่มาก

### 3) งานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับการประยุกต์ใช้วิธ COMSOAL มีดังนี้

- Ozcan and Toklu (2009d) ได้นำเสนอวิธีการจัดสมดุสายการประกอบแบบสองด้านเมื่อคิด Setup time โดยใช้วิธ Mixed Integer Programming (MIP) และวิธ Computer Method of the Sequencing Operations for Assembly Lines (COMSOAL) จากนั้นนำผลที่ได้จากทั้ง 2 วิธทำการเปรียบเทียบกัน พบว่า วิธ COMSOAL ให้คำตอบที่มีประสิทธิภาพ
- Supaporn Suwannarongsri and Deacha Puangdownreong ได้นำเสนอวิธ M-COMSOAL (modified COMSOAL method) ซึ่งพัฒนาดัดแปลงมาจากวิธ COMSOAL เพื่อใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุสายการประกอบแบบผลิตภัณฑ์เดียวให้มีประสิทธิภาพมากยิ่งขึ้น โดยใช้ตัวชี้วัดได้แก่ ความแปรปรวนของภาระงาน และประสิทธิภาพของสายการประกอบ จากผลการ



ทดสอบพบว่า วิธี M-COMSOAL สามารถให้คำตอบที่ดีกว่าวิธี COMSOAL และมีประสิทธิภาพ อีกทั้งค่าความแปรปรวนของภาระงานยังลดลงอีกด้วย

#### 4) งานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับการประยุกต์ใช้วิธีเจเนติกอัลกอริทึม มีดังนี้

- Kim, Kim and Kim (2000) ได้เสนอแนวทางการนำวิธีเจเนติกอัลกอริทึม (Genetic Algorithms : GAs) มาประยุกต์ใช้ในการหาคำตอบของปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบแบบสองด้าน โดยมีวัตถุประสงค์เพื่อให้มีจำนวนสถานีงานน้อยที่สุด และทำการเปรียบเทียบคำตอบที่ได้จากวิธีเจเนติกอัลกอริทึมกับวิธี Integer Programming (IP) พบว่า วิธีเจเนติกอัลกอริทึมจะให้ผลลัพธ์ที่ดีกว่า และสามารถให้คำตอบที่ดีภายในระยะเวลาที่น้อยกว่าวิธี Integer Programming เป็นอย่างมาก จากนั้นได้ทำการเปรียบเทียบคำตอบที่ได้จากวิธีเจเนติกอัลกอริทึมกับวิธี First-Fit Rule (FFR) พบว่า วิธีเจเนติกอัลกอริทึมให้ผลลัพธ์ที่ได้ดีกว่าวิธี FFR จึงสามารถสรุปได้ว่า วิธีเจเนติกอัลกอริทึมเป็นวิธีการหาคำตอบสำหรับปัญหาการจัดสมดุลสายงานประกอบแบบสองด้านที่มีประสิทธิภาพ
- Kim, Song and Kim (2009) ได้ทำการวิจัยเกี่ยวกับสายการประกอบแบบสองด้าน (Two Side Assembly) โดยมีวัตถุประสงค์เพื่อเสนอวิธีการทางคณิตศาสตร์ที่ทำให้รอบเวลาการผลิตน้อยที่สุด เมื่อมีการกำหนดจำนวนสถานีงาน และพัฒนาวิธีการใช้วิธีเจเนติกอัลกอริทึม จากนั้นจึงสร้างคำตอบของกลุ่มประชากรในเบื้องต้นเพื่อเข้าสู่กระบวนการคัดเลือกทางธรรมชาติ ควบคู่กับวิธีการทางคณิตศาสตร์ และได้ทดลองกับวิธีฮิวริสติกตัวอื่นๆ คือ First-Fit Rule (FFR) และ Mixed Integer Programming (MIP) โดยดูผลการทดลองจากส่วนเบี่ยงเบนมาตรฐานของคำตอบที่ให้ผลได้ดีที่สุด พบว่า วิธีการใช้เจเนติกอัลกอริทึมคำนวณได้รวดเร็วและได้คำตอบที่มีประสิทธิภาพ
- Mansouri (2005) ได้เสนอวิธีการแก้ปัญหการจัดลำดับสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสม ในกรณีที่มีหลายวัตถุประสงค์ ด้วยวิธีเจเนติกอัลกอริทึม (MOGA) ในระบบผลิตแบบทันเวลาพอดี โดยพยายามค้นหาคำตอบโดยใช้ Pareto-Optimal Frontier หรือ Locally Non-dominated Frontier ซึ่งมีวัตถุประสงค์ คือ การหาค่าความผันแปรในการผลิตที่ต่ำที่สุด และการหาค่าในการปรับตั้งเครื่องที่ต่ำที่สุด และได้มีการอธิบายหลักการพื้นฐานของการหาค่า

เหมาะสมที่มีหลายวัตถุประสงค์ และอธิบายหลักการพื้นฐานของตัวดำเนินการทางพันธุศาสตร์ (Genetic Operator) คือ การครอสโอเวอร์ (Crossover) การอินเวอร์ชัน (Inversion) และการมิวเตชัน (Mutation) ซึ่งช่วยให้กระบวนการค้นหาคำตอบสามารถหาคำตอบที่มีความหลากหลาย

#### 5) งานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับการประยุกต์ใช้วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม มีดังนี้

- Moghaddam, Saremi and Ziaee (2006) ได้เสนอวิธีเมมเมติกอัลกอริทึม (Memetic Algorithm : MA) ในการแก้ปัญหาเส้นทางการเดินทางของรถขนส่ง (Vehicle Routing Problem with Backhaul : VRPB) และได้เสนอ ฮิวริสติกแบบ Greedy ในการสร้างคำตอบเริ่มต้น เพื่อปรับปรุงประสิทธิภาพในการแก้ปัญหาเพื่อให้ได้คำตอบที่มีคุณภาพและใช้เวลาในการคำนวณที่เหมาะสม อีกทั้งยังเสนอวิธีการวิวัฒนาการ (Evolutionary Operator) ได้แก่ PMX, OX, PBX, OBX และการมิวเตชัน ในการประยุกต์ใช้ร่วมกับปัญหาการเดินทางของพนักงานขาย (Traveling Salesman Problem : TSP) และได้ทำการเปรียบเทียบประสิทธิภาพกับวิธีการทางคณิตศาสตร์ พบว่าวิธี MA ให้คำตอบที่ดีทั้งในด้านคำตอบและเวลาในการคำนวณ
- Moghaddam and Vahed (2006b) ได้เสนอวิธีเมมเมติกอัลกอริทึม (Memetic Algorithm : MA) ในการจัดลำดับสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมในระบบผลิตแบบทันเวลาพอดี โดยมีวัตถุประสงค์ที่ใช้ คือ ค่าใช้จ่ายทั้งหมดในการทำงาน น้อยที่สุด (total utility work cost) ค่าใช้จ่ายที่เกี่ยวกับความผันแปรของการผลิตทั้งหมด (total production rate variation cost) และค่าใช้จ่ายในการปรับตั้งเครื่องน้อยที่สุด (total setup cost) และผลลัพธ์จากการคำนวณพบว่า วิธี MA ให้ผลลัพธ์ที่ดีเมื่อปัญหาที่มีขนาดใหญ่
- Ovalle and Almanza (2009) ได้เสนอการใช้วิธีเมมเมติกอัลกอริทึมมาแก้ปัญหาคำสั่งการการผลิตแบบสองด้าน ในอุตสาหกรรมผลิตรถจักรยานยนต์ จำนวน 47 ชิ้นงาน โดยมีวัตถุประสงค์เพื่อหาจำนวนสถานีงานที่น้อยที่สุด
- Parames Chutima and Penpak Pinkoompee (2009) ได้เสนอการนำวิธีเมมเมติกอัลกอริทึม (Memetic Algorithm : MA) สำหรับปัญหาการจัดลำดับผลิตภัณฑ์บนสายการประกอบแบบผลิตภัณฑ์ผสม ที่มีหลายวัตถุประสงค์ โดย

วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม ได้มาจากการประยุกต์ร่วมกันของวิธีเอลไวลูชันนารี อัลกอริทึม และการค้นหาเฉพาะที่ และทำการเปรียบเทียบประสิทธิภาพของ คำตอบที่ได้ร่วมกับอัลกอริทึม Strength Pareto Evolutionary Algorithm 2 (SPEA2) และ NSGA II พบว่าวิธีเมมเมติก อัลกอริทึมมีประสิทธิภาพในการ ค้นหาคำตอบที่ดีกว่า SPEA2 และ NSGA II

6) งานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับการประยุกต์ใช้อัลกอริทึมการบรรจบ มีดังนี้

- Warin Wattananpornprom et al. (2009) ได้ทำการศึกษาอัลกอริทึมใหม่ที่ใช้ รูปแบบของความน่าจะเป็น ในการค้นหาคำตอบที่ดี ที่มีชื่อว่า Combinatorial Optimization with Coincidence Algorithm (COIN) ซึ่งเป็นการพิจารณาทำการคัดเลือกคำตอบทั้งคำตอบที่ดี และคำตอบที่แย่ เพื่อทำการให้รางวัล และ ลงโทษ ในการจัดสมดุลง่ายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมที่มีลักษณะแบบตัวยูในระบบผลิตแบบทันเวลาพอดี ภายใต้วัตถุประสงค์ คือ จำนวนสถานีงานน้อยที่สุด ผลต่างความสัมพันธ์ในสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด และความผันแปรของ เวลาภายในสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด และทำการเปรียบเทียบกับวิธี NSGA-II พบว่า COIN ให้คำตอบที่มีประสิทธิภาพดีกว่า
- De Bonet, Isbell and Viola (1997) ได้อธิบายวิธี Mutual Information Maximizing Input Clustering (MIMIC) ซึ่งประกอบด้วย 2 องค์ประกอบ คือ การสุ่มตัวอย่างเพื่อหาค่าที่เหมาะสม และการประมาณค่าประสิทธิภาพ และได้ ทำการเปรียบเทียบประสิทธิภาพพร้อมกับวิธี Population Based Incremental Learning (PBIL), Randomized Hill Climbing (RHA) และ Genetic Algorithm (GA) พบว่า วิธี MIMIC มีประสิทธิภาพสามารถให้ผลลัพธ์ที่ดี

7) งานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับการประยุกต์ใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค มีดังนี้

- Coello Coello, Pulido and Lechuga (2004) ได้เสนอวิธีการแก้ปัญหาที่มี หลายวัตถุประสงค์ด้วยวิธี Particle Swarm Optimization (PSO) โดยใช้กลุ่ม ฟังก์ชันวัตถุประสงค์ในการทดสอบทั้งหมด 5 กลุ่ม และนำผลลัพธ์ที่ได้เปรียบ เทียบกับ Non-dominated Sorting Genetic Algorithm II (NSGA-II), Pareto Archived Evolution Strategy (PAES) และ Microgenetic Algorithm for Multi-objective Optimization (Micro-GA) โดยพิจารณาตัวชี้วัด 3 ตัว คือ

Generational distance (GD), Spacing (SP) และ Error ratio (ER) จากการทดสอบพบว่า MOPSO ให้ผลลัพธ์ที่มีประสิทธิภาพ

- Rameshkumar, Suresh and Mohanasundaram (2005) ได้เสนออัลกอริทึม Discrete Particle Swarm Optimization (DPSO) มาประยุกต์ใช้ในการแก้ปัญหาการจัดตารางการผลิตแบบไหลเลื่อน โดยมีวัตถุประสงค์ คือ มีเวลาปิดงาน (Makespan) ที่น้อยที่สุด โดยอธิบายถึงรายละเอียด และนำผลลัพธ์ที่ได้ไปทำการเปรียบเทียบกับ GA และ Hybrid Genetic Algorithm (HGA) พบว่า DPSO ให้คำตอบที่ได้ดีกว่า GA และ HGA เมื่อปัญหาขนาดเล็ก แต่เมื่อปัญหาขนาดใหญ่ HGA ให้ผลลัพธ์ที่ดีกว่า จากนั้นจึงทำการปรับปรุงอัลกอริทึมโดยการนำการค้นหาเฉพาะที่มาช่วยในการหาคำตอบ พบว่า จากการประยุกต์ใช้การค้นหาเฉพาะที่สามารถให้ผลลัพธ์ที่ดี
- Liao, Tseng and Luarn (2007) ได้พัฒนาอัลกอริทึม Particle Swarm Optimization (PSO) ในการจัดตารางการผลิตแบบไหลเลื่อน โดยอาศัยอนุภาค (particle) และทิศทางในการเคลื่อนที่ (Velocity) เพื่อไปหาคำตอบ และทำการเปรียบเทียบกับอัลกอริทึม Continuous PSO และ GA พบว่าวิธี PSO ที่นำเสนอให้ผลลัพธ์ที่ใกล้เคียงกับตัวอื่นๆ นอกจากนี้ยังได้ประยุกต์ใช้การค้นหาเฉพาะที่ร่วมกับ PSO (PSO-LS) และนำผลลัพธ์ที่ได้เปรียบเทียบกับ ACO พบว่า PSO-LS ให้ผลลัพธ์ที่ดีกว่าสำหรับในบางปัญหา
- Tseng and Liao (2008) ได้เสนอการนำอัลกอริทึม Discrete Particle Swarm Optimization (DPSO) มาใช้ร่วมกับอัลกอริทึม Net Benefit of Movement (NBM) ในการจัดตารางการผลิตแบบไหลเลื่อน โดยมีฟังก์ชันวัตถุประสงค์ คือ Minimize the Total Weighted Earliness and Tardiness และได้ทำการเปรียบเทียบกับ GA และ Hybrid Genetic Algorithm (HGA) พบว่า อัลกอริทึม DPSO ที่นำเสนอให้ผลลัพธ์ที่ใกล้เคียงกับตัวอื่นๆ นอกจากนี้ยังได้ประยุกต์ใช้การค้นหาเฉพาะที่ร่วมกับ DPSO (DPSO-LS) พบว่า DPSO-LS ให้ผลลัพธ์ที่มีประสิทธิภาพ

## 2.12 สรุปท้ายบท

เนื้อหาในบทนี้ได้กล่าวถึงทฤษฎีเบื้องต้นเพื่อใช้เป็นแนวทางในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุดิบ โดยแสดงลักษณะของสายการประกอบทั้งแบบเส้นตรงและสายการประกอบแบบสองด้าน ซึ่งจะเห็นได้ว่าสายการประกอบแบบสองด้านช่วยให้สายการผลิตสั้นลง สามารถลดเวลาการผลิต ลดต้นทุนของเครื่องมือและอุปกรณ์ และลดการเคลื่อนที่ของแรงงาน และอธิบายถึงประเภทของสายการประกอบ, หลักการที่ใช้ในการจัดสมดุลสายการประกอบ, วิธีการหาค่าเหมาะสมในกรณีที่มีหลายวัตถุดิบ และการวัดสมรรถนะของกลุ่มคำตอบที่ใช้ในงานวิจัย รวมถึงได้รวบรวมงานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับงานวิจัยเพื่อใช้เป็นแนวทางในการศึกษาและพัฒนาการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุดิบ



ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย



## บทที่ 3

### ทฤษฎีเกี่ยวกับ COMSOAL และการประยุกต์ใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์

ในบทนี้จะกล่าวถึงทฤษฎีเบื้องต้นของวิธี COMSOAL และการนำวิธี COMSOAL ไปประยุกต์ใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์ และตัวอย่างการคำนวณ

#### 3.1 วิธี COMSOAL (Computer Method of Sequencing Operation for Assembly Line)

วิธี COMSOAL เป็นวิธีการที่ใช้คอมพิวเตอร์เข้ามาช่วยในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบที่มีปัญหาขนาดใหญ่ (Arcus ,1996) ซึ่งเป็นวิธีที่ไม่ยุ่งยากซับซ้อน และสามารถค้นหาคำตอบที่สามารถยอมรับได้ในทางปฏิบัติได้อย่างรวดเร็ว โดยใช้เทคนิคการสุ่มเลือกชิ้นงาน โดยมีขั้นตอนการทำงานดังนี้

ขั้นตอนที่ 1 กำหนดชิ้นงานและเวลาการทำงานของชิ้นงานในสายการประกอบ

ขั้นตอนที่ 2 สร้าง List A ซึ่งประกอบไปด้วยชิ้นงานที่ยังไม่ถูกจัดลงในสถานีงาน ถ้า List A ไม่มีงานใดอยู่เลย แสดงว่างานทุกงานนั้นถูกจัดลงในสถานีงานเรียบร้อยแล้ว

ขั้นตอนที่ 3 สร้าง List B ซึ่งประกอบด้วยชิ้นงานที่ไม่มีงานก่อนหน้า โดยได้จากการคัดเลือกชิ้นงานมาจาก List A ดังนั้น List B จึงประกอบไปด้วยงานที่พร้อมจัดลงในสถานีงาน

ขั้นตอนที่ 4 สุ่มเลือกชิ้นงานจาก List B ลงในสถานีงานปัจจุบัน โดยงานที่ถูกสุ่มเลือกจะสามารถจัดลงในสถานีงานได้ ต่อเมื่อเวลาการทำงานรวมของสถานีงานต้องไม่มากกว่ารอบเวลาการทำงาน และชิ้นงานที่ถูกจัดลงในสถานีงานแล้วจะถูกเก็บไว้ใน List C

ขั้นตอนที่ 5 ถ้างานไม่สามารถจัดลงในสถานีงานปัจจุบันได้ เนื่องจากเวลาการทำงานรวมของสถานีงานนั้นมากกว่ารอบเวลาการทำงาน ให้สร้างสถานีงานใหม่ขึ้น และย้อนกลับไปทำขั้นตอนที่ 4 จนกระทั่งงานทั้งหมดใน List B ถูกจัดลงในสถานีงานเรียบร้อยแล้ว

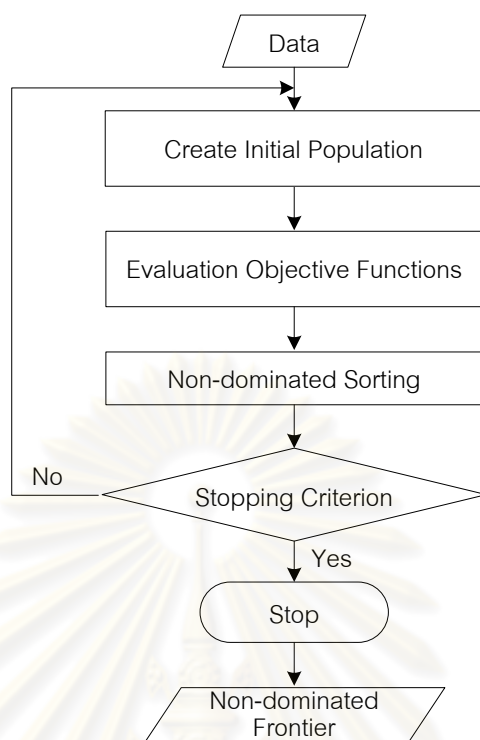
ขั้นตอนที่ 6 ลบชิ้นงานที่อยู่ใน List C ออกจาก List A และย้อนกลับไปยังขั้นตอนที่ 3



### 3.2 ขั้นตอนการทำงานของวิธี COMSOAL ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบที่มีหลายวัตถุประสงค์

ขั้นตอนการทำงานของวิธี COMSOAL สามารถแบ่งได้ดังนี้

1. **Data Input** : รับข้อมูลต่างๆ ได้แก่ จำนวนผลิตภัณฑ์ แผนภาพแสดงความสัมพันธ์ของแต่ละผลิตภัณฑ์ เวลาการทำงานและด้านที่สามารถทำงานได้ของแต่ละชิ้นงาน
2. **Representation & Initialization** : นำข้อมูลนำเข้ามาสรางคำตอบเบื้องต้นโดยใช้วิธีการสุ่มมาจำนวน Popsiz ตัว ด้วยการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้น (Initial Population)
3. **Evaluation** : คำนวณหาค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ต่างๆ ที่ต้องการ เช่น จำนวนคู่สถานีงาน จำนวนสถานีงาน ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน และความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงานของประชากรคำตอบ
4. **Pareto Based Approach** : กำหนดค่าความแข็งแรงให้แก่ประชากรคำตอบโดยใช้เทคนิควิธีเชิงกลุ่มที่ดีที่สุด โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Goldberg หรือ Non-dominated Sorting (Goldberg, 1989) ค่าอันดับที่ได้นี้จะเป็นค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness Value) โดยประชากรคำตอบจะถูกแบ่งออกเป็นกลุ่ม ซึ่งกลุ่มที่ดีที่สุดจะมีอันดับในการจัดต่ำที่สุด
5. **Strategies to Maintain Elitist Solutions in the Population** : เก็บประชากรคำตอบที่ดีที่สุดที่ได้จากการ Non-dominated Sorting ไว้เพื่อจะนำไปทำการปรับปรุง (Update) ในทุกๆ เจนเนอเรชัน ด้วยการเปรียบเทียบกับประชากรที่ดีที่สุดที่ได้จากในรอบก่อนหน้า ด้วยวิธี Non-dominated Sorting และเก็บประชากรคำตอบที่ดีที่สุดไว้ ซึ่งประชากรคำตอบที่ดีที่สุดที่ได้จะกลายเป็นประชากรคำตอบที่ดีที่สุดในรอบก่อนหน้าของการดำเนินงานในรอบถัดไป
6. **Stopping Criteria** : ทำการวนซ้ำกระบวนการจนครบจำนวนเจนเนอเรชันสูงสุดที่กำหนดไว้ ซึ่งถ้าจำนวนรอบการทำงานน้อยกว่าจำนวนเจนเนอเรชันสูงสุดที่กำหนดให้กลับไปทำขั้นตอนที่ 2 ถึงขั้นตอนที่ 6 ใหม่ ถ้าไม่ใช่ให้ทำในขั้นตอนที่ 7
7. **Stop** : หยุดกระบวนการค้นหาคำตอบ และนำประชากรคำตอบที่ได้ในขั้นตอนที่ 5 มาเป็นกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด



รูปที่ 3.1 ขั้นตอนการทำงานของ COMSOAL

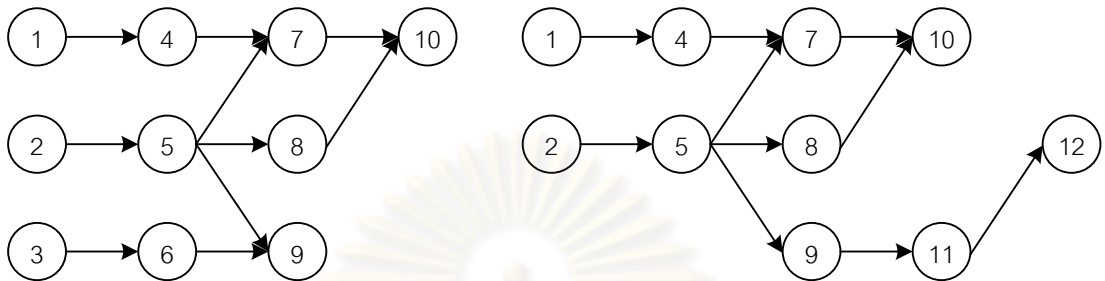
### 3.3 ตัวอย่างการนำวิธี COMSOAL ไปใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้าน ที่มีหลายวัตถุประสงค์

จากขั้นตอนของ COMSOAL ที่ได้นำเสนอ สามารถนำมาทดลองใช้ในการแก้ปัญหาตัวอย่างซึ่งเป็นสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านของปัญหาของ Kim et al. (2000) ซึ่งมีงานทั้งหมด 12 งาน จำนวนชนิดผลิตภัณฑ์ 2 ชนิด ได้แก่ A และ B โดยกำหนดรอบเวลาการทำงานในแต่ละสถานีงานเท่ากับ 7 ซึ่งมีความสัมพันธ์ของแต่ละงานโดยแบ่งออกเป็นชนิดผลิตภัณฑ์ เป็นดังนี้

จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

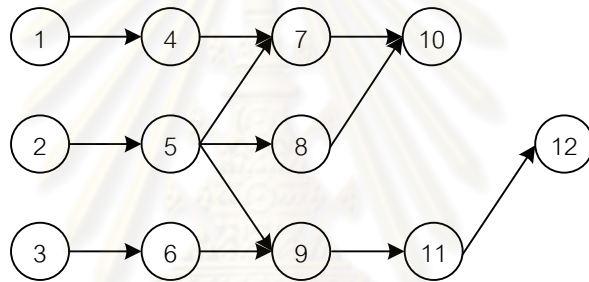
3.3.1 การเตรียมข้อมูล (Data Input)

3.3.1.1 การสร้างแผนภาพความสัมพันธ์รวม (Overall Precedence Diagram) แสดงดังรูปที่ 3.2



แผนภาพความสัมพันธ์ของผลิตภัณฑ์ A

แผนภาพความสัมพันธ์ของผลิตภัณฑ์ B



แผนภาพความสัมพันธ์ของผลิตภัณฑ์รวม A และ B

รูปที่ 3.2 การสร้างแผนภาพความสัมพันธ์รวม (Overall Precedence Diagram) ของปัญหาตัวอย่างขนาด 12 ชิ้นงาน ของ Kim et al. (2000)

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

### 3.3.1.2 การหาเวลาทำงานเฉลี่ยในแต่ละชั้นงาน ซึ่งแสดงดังตารางที่ 3.1

ตารางที่ 3.1 เวลาที่ใช้ในการผลิตผลิตภัณฑ์ชนิด A และ B ในแต่ละชั้นงาน

Task	Side	Model		
		A	B	Mean
1	L	2	3	2.5
2	R	3	3	3
3	E	2	0	1
4	L	3	2	2.5
5	E	1	2	1.5
6	L	1	0	0.5
7	E	3	2	2.5
8	R	3	1	2
9	E	2	1	1.5
10	E	2	3	2.5
11	E	0	2	1
12	R	0	1	0.5

### 3.3.1.3 การสร้างเมตริกซ์ความสัมพันธ์ก่อนหลังของงาน (Precedence Matrix) จากแผนภาพความสัมพันธ์

การสร้างเมตริกซ์ความสัมพันธ์ก่อนหลังของงานจะช่วยบอกให้รู้ว่างานใดต้องทำก่อนหรือหลังงานใดบ้าง หรือบอกว่างานนั้นๆ มีงานก่อนหน้า หรืองานที่ต้องทำตามหลังอีกกี่งาน ดังตารางที่ 3.2 จะเห็นได้ว่าลักษณะของตารางจะเป็นเมตริกซ์ ขนาด  $m \times m$  โดย  $m$  หมายถึงจำนวนชั้นงานทั้งหมด หมายเลขของแถว (Row) หมายถึง งานที่ทำก่อน และหมายเลขของหลัก (Column) หมายถึง งานที่ต้องทำตามหลัง ซึ่งต้องรอให้งานที่ต้องทำก่อนหน้าเสร็จก่อน ตำแหน่งแถวและคอลัมน์ที่ 1 ถึง  $m$  จะประกอบไปด้วยตัวเลข 0 และ 1 โดยที่ 0 หมายถึง งานที่ไม่มีความสัมพันธ์ก่อนหลังระหว่างกัน ส่วน 1 หมายถึง งานที่มีความสัมพันธ์ก่อนหลังระหว่างกัน เช่น จากรูปที่ 3.2 มีจำนวนชั้นงานทั้งหมด 12 ชั้นงาน สร้างเป็นเมตริกซ์ขนาด  $12 \times 12$  โดยยกตัวอย่างเช่น แถวที่ 1 คอลัมน์ที่ 4 มีค่าเป็น 1 หมายความว่า งานที่ 1 ต้องทำก่อนงานที่ 4 หรืองานที่ 4 จะเริ่มงานได้ต่อเมื่องานที่ 1 ทำเสร็จแล้ว

ตารางที่ 3.2 ความสัมพันธ์ของชั้นงานในการทำงาน (Precedence Matrix)

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0
2	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0
3	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0
4	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0
5	0	0	0	0	0	0	1	1	1	0	0	0
6	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
7	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
8	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
9	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0
10	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
11	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1
12	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

### 3.3.1.4 พารามิเตอร์ของ COMSOAL ที่เลือกใช้ คือ

- จำนวนประชากรเบื้องต้น 5 ตัว

### 3.3.2 การสร้างสตริงคำตอบเบื้องต้น

งานวิจัยนี้ได้ใช้การสุ่มสตริงคำตอบ เท่ากับจำนวนประชากรเบื้องต้น (Popsiz = 5) โดยสตริงคำตอบที่ใช้ในวิธี COMSOAL เป็นสตริงลำดับชั้นงาน (Task Sequence) ซึ่งมีขั้นตอนวิธีการสุ่มลำดับชั้นงานดังนี้

- พิจารณาว่าชั้นงานใดที่สามารถเลือกลงในตำแหน่งแรกได้ก่อน โดยจะดูจากตารางแสดงความสัมพันธ์ของชั้นงาน โดยหาผลรวมในแต่ละคอลัมน์ โดยถ้ามีค่าเท่ากับ 0 แสดงว่าชั้นงานนั้นสามารถถูกเลือกลงในตำแหน่งของชั้นงานได้ โดยไม่ผิดข้อจำกัดของความสัมพันธ์ของงาน ซึ่งในที่นี้จะเห็นได้ว่าผลรวมของคอลัมน์ที่ 1, 2 และ 3 เท่ากับ 0
- ถ้ามีมากกว่า 2 งานที่สามารถเลือกลงในตำแหน่งของชั้นงานได้ ให้ทำการสุ่มเลือกชั้นงานด้วยค่าความน่าจะเป็นที่เท่ากัน ซึ่งงานที่ถูกสุ่มเลือกจะนำมาจัดลงลำดับชั้นงานก่อน โดยในที่นี้สุ่มได้ชั้นงานที่ 1
- งานที่ถูกเลือกมาลงในลำดับของชั้นงานแล้วให้ทำการตัดทิ้ง โดยเปลี่ยนตัวเลขในแถวของงานนั้นใน Precedence Matrix เป็น 0 ทั้งหมด และเปลี่ยนตัวเลขในคอลัมน์ของงานนั้นเป็น 1 ทั้งหมด ดังตารางที่ 3.3 ซึ่งทำการเปลี่ยนตัวเลขของแถวที่ 1 เป็น 0 และคอลัมน์ที่ 1 เป็น 1 ทั้งหมด

ตารางที่ 3.3 ปรับปรุงความสัมพันธ์ของขั้นตอนในการทำงาน (Precedence Matrix)

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
2	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0
3	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0
4	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0
5	1	0	0	0	0	0	1	1	1	0	0	0
6	1	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
7	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
8	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
9	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0
10	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
11	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1
12	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

- หาผลรวมในแต่ละคอลัมน์ใหม่อีกครั้ง และทำซ้ำขั้นตอนเดิมจนกระทั่งงานทุกงานถูกกำหนดลงในสตริงคำตอบของลำดับขั้นตอน (Task Sequence) จนหมด และจะได้สตริงคำตอบที่ 1 เพื่อนำไปจัดลงในสถานีงาน ดังตารางที่ 3.4

ตารางที่ 3.4 การคัดเลือกลำดับขั้นตอนที่ 1

No.	Task	Selected	Side
1	1, 2, 3	1	L
2	2, 3, 4	4	L
3	2, 3	3	E
4	2, 6	2	R
5	5, 6	5	E
6	6, 7, 8	8	R
7	6, 7	7	E
8	6, 10	10	E
9	6	6	L
10	9	9	E
11	11	11	E
12	12	12	R



เมื่อทำการหาลำดับชั้นงานในการทำงานจะได้ลำดับงานทั้ง 5 ตัว ดังนี้

Task Sequence 1 = [ 1 4 3 2 5 8 7 10 6 9 11 12 ]

Task Sequence 2 = [ 1 4 2 5 8 7 10 3 6 9 11 12 ]

Task Sequence 3 = [ 3 6 1 4 2 5 8 7 9 11 12 10 ]

Task Sequence 4 = [ 3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

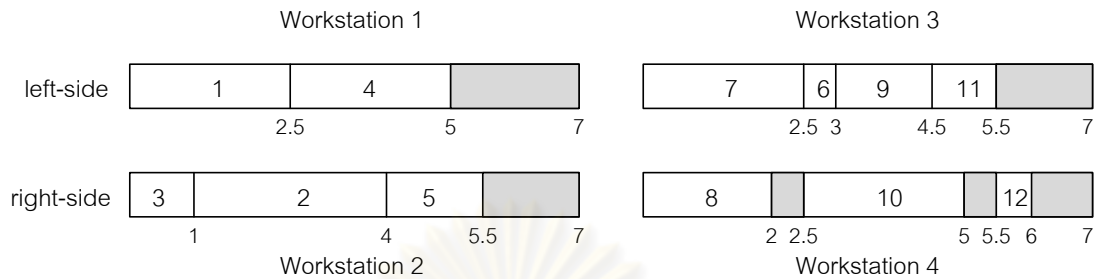
Task Sequence 5 = [ 1 4 3 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

จากลำดับชั้นงานที่ 1 (Task Sequence 1) จะทำการจัดลงสถานีงาน เพื่อคำนวณหาค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ โดยมีรอบเวลาในการทำงาน (Cycle Time) เท่ากับ 7 ซึ่งการจัดสรรงานลงในสถานีงานนั้นจะต้องพิจารณาด้านที่งานสามารถทำได้ โดยถ้าด้านของงานนั้นเป็น L จะจัดงานลงสถานีงานทางด้านซ้าย ถ้าด้านของงานนั้นเป็น R จะจัดงานลงสถานีงานทางด้านขวา และถ้าเป็น E นั้นคืองานนั้นสามารถทำได้ทั้งด้านใดก็ได้ โดยในที่นี้จะจัดลงสถานีงานด้านที่สามารถเริ่มงานได้ก่อน และถ้าเวลาเริ่มงานมีค่าเท่ากันจะใช้วิธีการสุ่มเลือกด้านด้วยค่าความน่าจะเป็นเท่ากัน ซึ่งการจัดสรรงานจำเป็นต้องคำนึงถึง Precedence Diagram ด้วย โดยสามารถทำการจัดสรรงานลงสถานีงานได้ดังตารางที่ 3.5

ตารางที่ 3.5 การจัดสรรงานลงสถานีงานสำหรับลำดับชั้นงานที่ 1

งาน (ด้าน)	งานก่อนหน้า	เวลาชั้นงาน	เวลาเริ่มงาน	เวลารวมเมื่อ งานถูกจัดสรร	สถานีงาน	ด้าน
1 (L)	-	2.5	0.0	2.5	1	L
4 (L)	1	2.5	2.5	5.0	1	L
3 (E)	-	1.0	0.0	1.0	2	R
2 (R)	-	3.0	1.0	4.0	2	R
5 (E)	2	1.5	4.0	5.5	2	R
8 (R)	5	2.0	0.0	2.0	4	R
7 (E)	4, 5	2.5	0.0	2.5	3	L
10 (E)	7, 8	2.5	2.5	5.0	4	R
6 (L)	3	0.5	2.5	3.0	3	L
9 (E)	5, 6	1.5	3.0	4.5	3	L
11 (E)	9	1.0	4.5	5.5	3	L
12 (R)	11	0.5	5.0	5.5	4	R

จากลำดับขั้นงานที่ 1 (Task Sequence 1) = [ 1 4 3 2 5 8 7 10 6 9 11 12 ]  
 จะได้จำนวนสถานีงานทั้งหมด 4 สถานีงานดังรูปที่ 3.3



รูปที่ 3.3 สายการประกอบแบบสองด้าน

เมื่อได้งานในแต่ละสถานีงานเรียบร้อยแล้ว จะทำการคำนวณหาค่าวัตถุประสงค์ โดยในงานวิจัยนี้จะทำการหาค่าวัตถุประสงค์ทั้งหมด 4 วัตถุประสงค์ คือ จำนวนคู่สถานีงานมีจำนวนน้อยที่สุด จำนวนสถานีงานมีจำนวนน้อยที่สุด ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด และความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด ดังนี้

กำหนดให้  $n$  คือ จำนวนสถานีงาน

$m$  คือ จำนวนคู่สถานีงาน

$SN_j$  คือ จำนวนการเชื่อมต่อการทำงานในสถานีงาน  $j$

$S_{kb}$  คือ เวลาว่างงานเฉลี่ยบนคู่สถานีงานที่  $k$  ด้าน  $b$

$WIT$  คือ เวลาว่างงานของสายการผลิตแบบถ่วงน้ำหนัก

1. เพื่อให้มีจำนวนคู่สถานีงาน ( $m$ ) น้อยที่สุด

$$f_1(X) = \text{Minimum } m \quad (3.1)$$

2. เพื่อให้มีจำนวนสถานีงานน้อยที่สุด

$$f_2(X) = \text{Minimum } n \quad (3.2)$$

3. เพื่อให้ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด

$$f_3(X) = \text{Minimum } MIWR = n - \frac{n}{\sum_{j=1}^n SN_j} \quad (3.3)$$

4. เพื่อให้ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีนงานมีค่าน้อยที่สุด

$$f_4(X) = \text{Minimum } B_b = \frac{n}{n-1} \sum_{k=1}^{LL} \sum_{b=L}^R \left( \frac{S_{kb}}{WIT} - \frac{1}{n} \right)^2 \quad (3.4)$$

สตริงคำตอบที่ 1 จะได้ค่าวัตถุประสงค์ที่ 1 เท่ากับ 2 คู่สถานีนงาน

$$f_1(X) = \text{Minimum } m = 2$$

ค่าวัตถุประสงค์ที่ 2 เท่ากับ 4 สถานีนงาน

$$f_2(X) = \text{Minimum } n = 4$$

และได้ค่าวัตถุประสงค์ที่ 3 คือ ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีนงาน โดยมีวิธีการคำนวณดังนี้

สถานีนงานที่ 1 มีข่ายงานที่เชื่อมต่อกันในสถานีนงาน คือ 1-4 มีค่าเท่ากับ 1

สถานีนงานที่ 2 มีข่ายงานที่เชื่อมต่อกันในสถานีนงาน คือ 3, 2-5 มีค่าเท่ากับ 2

สถานีนงานที่ 3 มีข่ายงานที่เชื่อมต่อกันในสถานีนงาน คือ 7, 6-9-11 มีค่าเท่ากับ 2

สถานีนงานที่ 4 มีข่ายงานที่เชื่อมต่อกันในสถานีนงาน คือ 8-10, 12 มีค่าเท่ากับ 2

$$\text{ดังนั้น } f_3(X) = MIWR = n - \frac{n}{\sum_{j=1}^n SN_j}$$

$$f_3(X) = MIWR = 4 - \frac{4}{1+2+2+2}$$

$$f_3(X) = MIWR = 3.4286$$

และได้ค่าวัตถุประสงค์ที่ 4 คือ ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีนงาน โดยมีวิธีการคำนวณดังนี้

$$\text{ดังนั้น } f_4(X) = B_b = \frac{n}{n-1} \sum_{k=1}^{LL} \sum_{b=L}^R \left( \frac{S_{kb}}{WIT} - \frac{1}{n} \right)^2$$

$$f_4(X) = B_b = \frac{4}{3} \left[ \left( \frac{2}{7} - \frac{1}{4} \right)^2 + \left( \frac{1.5}{7} - \frac{1}{4} \right)^2 + \left( \frac{1.5}{7} - \frac{1}{4} \right)^2 + \left( \frac{2}{7} - \frac{1}{4} \right)^2 \right]$$

$$f_4(X) = B_b = 0.0068$$

จากลำดับงานที่ 1 จะได้

1. Task Sequence 1 = [ 1 4 3 2 5 8 7 10 6 9 11 12 ]
  2. มีจำนวนสถานีงานทั้งหมด 4 สถานีงาน (2 คู่สถานีงาน) ได้แก่
    - สถานีงานที่ 1 มีงาน 1 และ 4 เวลารวมในสถานีงานเท่ากับ 5.0
    - สถานีงานที่ 2 มีงาน 3 , 2 และ 5 เวลารวมในสถานีงานเท่ากับ 5.5
    - สถานีงานที่ 3 มีงาน 7 , 6 , 9 และ 11 เวลารวมในสถานีงานเท่ากับ 5.5
    - สถานีงานที่ 4 มีงาน 8 , 10 และ 12 เวลารวมในสถานีงานเท่ากับ 5.0
  3. ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงานมีค่าเท่ากับ 3.4286
  4. ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงานมีค่าเท่ากับ 0.0068
- จากลำดับงานทั้ง 5 ตัว สามารถคำนวณค่าวัตถุประสงค์ได้ดังตารางที่ 3.6

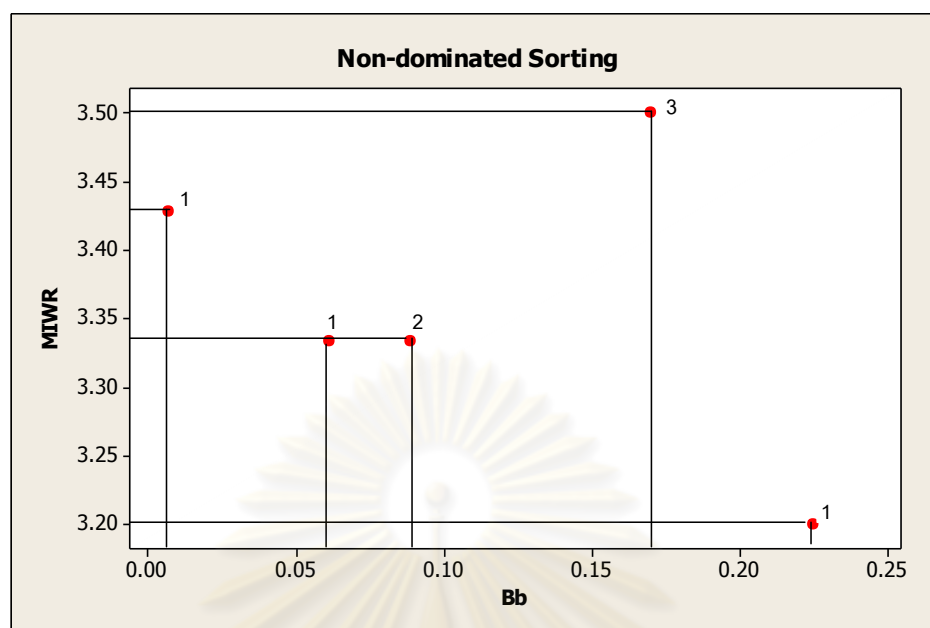
ตารางที่ 3.6 ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์

สตริงคำตอบที่	จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงาน
1	2	4	3.4286	0.0068
2	2	4	3.3333	0.0884
3	2	4	3.2000	0.2245
4	2	4	3.3333	0.0612
5	2	4	3.5000	0.1701

หมายเหตุ วัตถุประสงค์ที่ 2 หรือจำนวนสถานีงาน สามารถคำนวณได้จากวัตถุประสงค์ที่ 3 หรือผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน โดยการปรับเศษขึ้นเป็นจำนวนจริง

### 3.3.3 การประเมินค่า

ในการประเมินค่าสตริงคำตอบที่ได้นั้นจะมีการกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness Value) โดยจะใช้วิธีจัดอันดับแบบ Goldberg (1989) หรือ Non-dominated Sorting โดยค่าอันดับที่ได้จะเป็นค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness Value) โดยจะได้เส้นขอบเขตกลุ่มคำตอบที่ดี (Frontier) ออกมาหลายกลุ่มตามค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง แต่เนื่องจากสตริงคำตอบที่ได้นี้มีค่าจำนวนสถานีงานเท่ากันหมดจึงไม่ทำการพิจารณาวัตถุประสงค์นี้ จะได้ค่าดังรูปที่ 3.4 และตารางที่ 3.7



รูปที่ 3.4 ค่า Dummy Fitness วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting

ตารางที่ 3.7 ค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness)

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาวะ งานระหว่างสถานีนงาน	Dummy Fitness
1	3.4286	0.0068	1
2	3.3333	0.0884	2
3	3.2000	0.2245	1
4	3.3333	0.0612	1
5	3.5000	0.1701	3

### 3.3.4 เทคนิคการเก็บค่าที่ดีที่สุด

เทคนิคการเก็บค่าที่ดีที่สุด เป็นเทคนิคที่ทำการเก็บค่าที่ดีที่สุดไว้ โดยพิจารณาจากการ Non-dominated Sorting ซึ่งจะทำการเก็บสตริงลำดับชั้นงานที่มีค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness) ต่ำที่สุดจากรอบที่กำลังพิจารณา เพื่อนำไปเปรียบเทียบกับค่าของสตริงลำดับชั้นงานที่ดีที่สุดในรอบก่อนหน้า และทำการเก็บสตริงคำตอบที่ดีที่สุดไว้ ซึ่งสตริงคำตอบที่ดีที่สุดได้นั้น จะกลายเป็นสตริงคำตอบที่ดีที่สุดในรอบก่อนหน้าของการดำเนินงานในรอบถัดไป จากสตริงคำตอบทั้ง 5 ตัวที่ได้ดังตารางที่ 3.7 จะทำการเก็บค่าที่ดีที่สุดไว้ โดยพิจารณาจากค่า Dummy Fitness ที่มีค่าน้อยที่สุด ซึ่งในที่นี้คือ 1 เพื่อทำการเก็บค่าไว้ดำเนินการในรอบถัดไป ดังตารางที่

3.8 ซึ่งสตริงคำตอบที่จัดเก็บในรอบนี้จะกลายเป็นสตริงคำตอบที่ดีในรอบก่อนหน้าเมื่อพิจารณา รอบถัดไป

ตารางที่ 3.8 การเก็บสตริงคำตอบที่ดีที่สุด

สตริงคำตอบที่	Task Sequence
3	[ 3 6 1 4 2 5 8 7 9 11 12 10 ]
1	[ 1 4 3 2 5 8 7 10 6 9 11 12 ]
4	[ 3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

### 3.3.5 การแก้ปัญหาในรอบถัดไป

การแก้ปัญหาในรอบที่ 2 นี้ ทำเช่นเดียวกับในรอบที่ 1 โดยทำการสร้างสตริง คำตอบจำนวน 5 ตัว (Popsize = 5) ได้ดังนี้

Task Sequence 1 = [ 2 3 1 6 5 4 9 11 12 7 8 10 ]

Task Sequence 2 = [ 3 6 1 2 4 5 7 9 11 8 12 10 ]

Task Sequence 3 = [ 3 2 1 6 4 5 9 8 11 7 12 10 ]

Task Sequence 4 = [ 3 6 1 2 4 5 8 7 10 9 11 12 ]

Task Sequence 5 = [ 2 1 3 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]

จากสตริงคำตอบทั้ง 5 ตัว สามารถคำนวณค่าวัตถุประสงค์ได้ดังตารางที่ 3.9

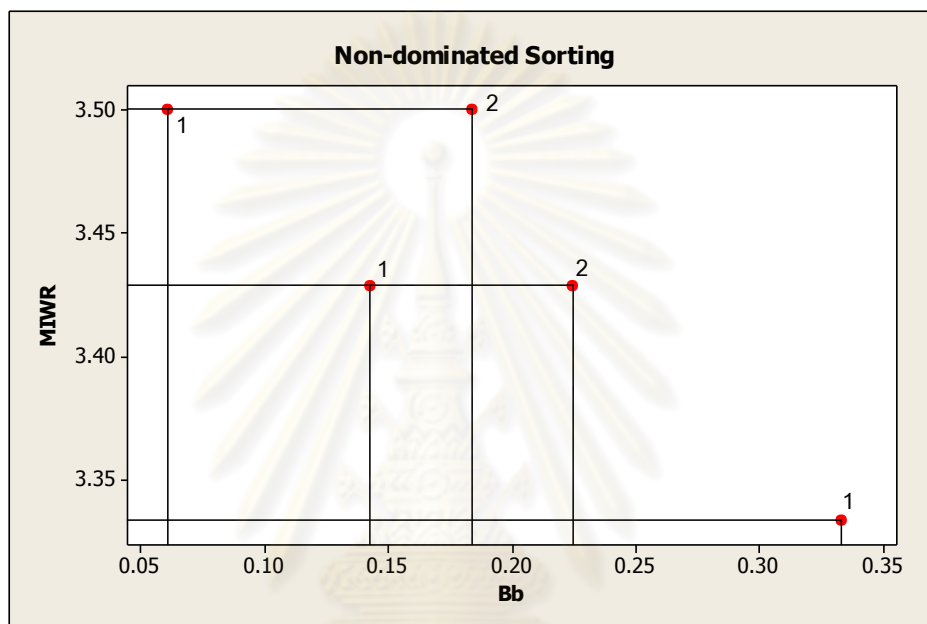
ตารางที่ 3.9 ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์

สตริง คำตอบที่	จำนวนคู่ สถานีงาน	จำนวน สถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ของ งานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
1	2	4	3.3333	0.3333
2	2	4	3.5000	0.0612
3	2	4	3.4286	0.1429
4	2	4	3.4286	0.2245
5	2	4	3.5000	0.1837



### การประเมินค่า

ในการประเมินค่าสตริงคำตอบที่ได้นั้นจะมีการกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness Value) โดยใช้วิธีจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting โดยค่าอันดับที่ได้จะเป็นค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness Value) โดยจะได้เส้นขอบเขตกลุ่มคำตอบที่ดี (Frontier) จะได้ค่าดังรูปที่ 3.5 และตารางที่ 3.10



รูปที่ 3.5 ค่า Dummy Fitness วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting

ตารางที่ 3.10 ค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness)

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาวะ งานระหว่างสถานีนงาน	Dummy Fitness
1	3.3333	0.3333	1
3	3.4286	0.1429	1
2	3.5000	0.0612	1
4	3.4286	0.2245	2
5	3.5000	0.1837	2

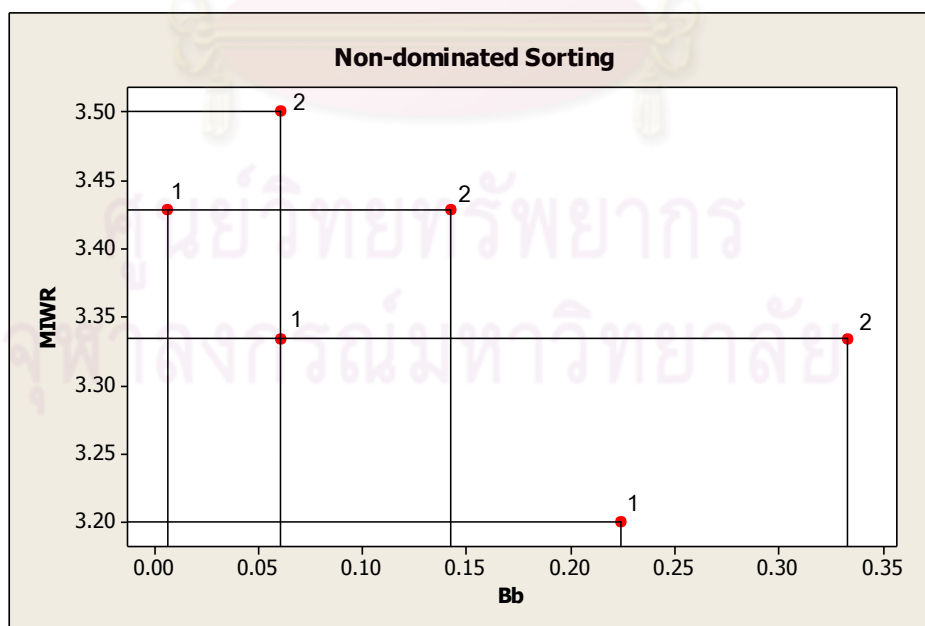
### เทคนิคการเก็บค่าที่ดีที่สุด

เมื่อทำการจัดเรียงแล้ว จึงทำการคัดเลือกสตริงคำตอบ โดยพิจารณาจากค่า Dummy Fitness ที่มีค่าน้อยที่สุด คือ สตริงคำตอบที่ 1, 2 และ 3 ซึ่งสตริงคำตอบที่จัดเก็บในรอบนี้ จะกลายเป็นสตริงคำตอบที่ดีในรอบก่อนหน้าเมื่อพิจารณารอบถัดไป ดังตารางที่ 3.11

ตารางที่ 3.11 การรวมสตริงคำตอบ

รอบการทำงาน	สตริงคำตอบที่	Task Sequence
1	1	[ 3 6 1 4 2 5 8 7 9 11 12 10 ]
	2	[ 1 4 3 2 5 8 7 10 6 9 11 12 ]
	3	[ 3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]
2	1	[ 2 3 1 6 5 4 9 11 12 7 8 10 ]
	2	[ 3 6 1 2 4 5 7 9 11 8 12 10 ]
	3	[ 3 2 1 6 4 5 9 8 11 7 12 10 ]

และทำการประเมินหาคำตอบที่ดีที่สุดเพื่อทำการเก็บค่าไว้ดำเนินการในรอบถัดไป ด้วยการกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness Value) โดยจะใช้วิธีจัดอันดับแบบ Goldberg (1989) หรือ Non-dominated Sorting ดังรูปที่ 3.6 และตารางที่ 3.12



รูปที่ 3.6 การกำหนดค่าความแข็งแรงไม่แท้จริงในการคัดเลือกสตริงคำตอบ

ตารางที่ 3.12 ค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness)

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีนงาน	Dummy Fitness
1	3.2000	0.2245	1
3	3.3333	0.0612	1
2	3.4286	0.0068	1
4	3.3333	0.3333	2
6	3.4286	0.1429	2
5	3.5000	0.0612	2

จากสตริงคำตอบทั้ง 6 ตัว จะทำการเก็บสตริงคำตอบที่ดีที่สุดไว้ โดยพิจารณาจากค่า Dummy Fitness ที่มีค่าน้อยที่สุด เพื่อทำการเก็บค่าไว้ดำเนินการในรอบถัดไป จะได้สตริงคำตอบดังตารางที่ 3.13

ตารางที่ 3.13 สตริงคำตอบที่ดีที่สุด

สตริงคำตอบที่	Task Sequence
1	[ 3 6 1 4 2 5 8 7 9 11 12 10 ]
2	[ 1 4 3 2 5 8 7 10 6 9 11 12 ]
3	[ 3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

### 3.4 การกำหนดค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในการทดลองด้วยวิธี COMSOAL

การกำหนดค่าพารามิเตอร์ที่เกี่ยวข้องในการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์ ในวิธี COMSOAL นี้เป็นวิธีการหาค้นหาคำตอบอย่างง่าย จึงมีพารามิเตอร์ที่เกี่ยวข้องไม่มากนัก โดยพารามิเตอร์ที่เกี่ยวข้องส่วนใหญ่เป็นพารามิเตอร์ที่ใช้ในการหาคำตอบในกรณีที่มีหลายวัตถุประสงค์ มีพารามิเตอร์ที่เกี่ยวข้อง ดังนี้

#### 3.4.1 จำนวนประชากรเบื้องต้น

จำนวนประชากรเบื้องต้นที่ใช้ในการทดลองนี้ หมายถึง จำนวนสตริงคำตอบทั้งหมดที่อยู่ในแต่ละเจนเนอเรชัน ซึ่งหากกำหนดจำนวนประชากรที่มีจำนวนน้อยเกินไปคำตอบที่ได้อาจไม่ใช่คำตอบที่เหมาะสม และถ้าหากกำหนดจำนวนประชากรมากเกินไปจะทำให้เสียเวลา

ในการค้นหาคำตอบบนานเกินความจำเป็น โดยในงานวิจัยนี้ได้กำหนดจำนวนประชากรที่ใช้ในการทดลองเท่ากับ 100 ประชากร (Hwang and Katayama, 2008)

### 3.4.2 วิธีเชิงกลุ่มที่ดีที่สุด

วิธีเชิงกลุ่มที่ดีที่สุด (Pareto Based Approach) เป็นวิธีการกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness) ให้กับคำตอบ ซึ่งมีหลายวิธี แต่ในงานวิจัยนี้จะขอเลือกใช้วิธีการจัดอันดับของ Goldberg (1989) (Goldberg's Ranking) หรือ Non-dominated Sorting ในการกำหนดขอบเขตกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด (Pareto Frontier)

ดังนั้นในวิธี COMSOAL นี้จึงไม่มีการทดสอบหาค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในการทดลอง เนื่องจากเป็นวิธีการค้นหาคำตอบอย่างง่ายโดยใช้เทคนิคการสุ่มด้วยค่าความน่าจะเป็นเท่ากัน

## 3.5 สรุปท้ายบท

เนื้อหาในบทนี้ได้กล่าวถึงทฤษฎีเบื้องต้นของวิธี COMSOAL ซึ่งเป็นวิธีการที่มีหลักเกณฑ์ในการใช้คอมพิวเตอร์เข้ามาช่วยในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบที่มีปัญหาขนาดใหญ่ ซึ่งเป็นวิธีที่ไม่ยุ่งยากซับซ้อน และสามารถค้นหาคำตอบที่สามารถยอมรับได้ในทางปฏิบัติได้อย่างรวดเร็ว โดยใช้เทคนิคการสุ่มเลือกงาน และสามารถให้คำตอบที่สามารถยอมรับได้ภายในระยะเวลาที่รวดเร็ว โดยการนำวิธี COMSOAL ไปประยุกต์ใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์นั้น สตริงคำตอบที่ใช้ในวิธี COMSOAL เป็นสตริงลำดับชั้นงาน (Task Sequence) ซึ่งสามารถนำลำดับงานที่ได้ไปจัดลงสถานีงานเพื่อคำนวณหาค่าวัตถุประสงค์ทั้ง 4 วัตถุประสงค์ คือ จำนวนคู่สถานีงานน้อยที่สุด จำนวนสถานีงานน้อยที่สุด ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด และความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด

จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

## บทที่ 4

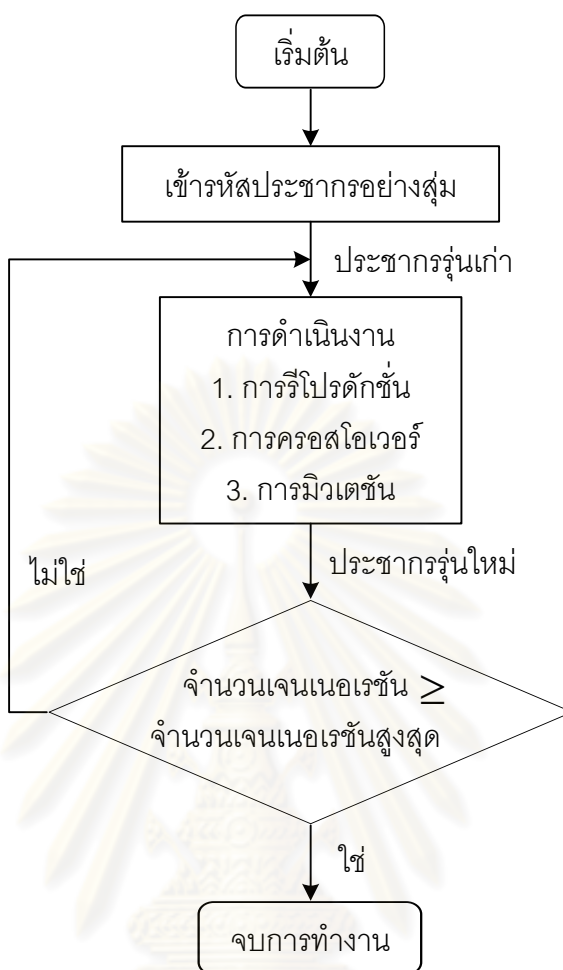
### ทฤษฎีเกี่ยวกับวิธีเจเนติกอัลกอริทึม และการประยุกต์ใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุสสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์

ในบทนี้จะกล่าวถึงทฤษฎีเบื้องต้นของวิธีเจเนติกอัลกอริทึม และการนำวิธีเจเนติกอัลกอริทึมไปประยุกต์ใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุสสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์ และตัวอย่างการคำนวณ รวมถึงการกำหนดและการทดสอบค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในการทดลองด้วยวิธีเจเนติกอัลกอริทึมของปัญหาที่ใช้ในงานวิจัยที่แตกต่างกัน 5 ปัญหา

#### 4.1 เจเนติกอัลกอริทึม (Genetic Algorithms : GAs)

เจเนติกอัลกอริทึม เป็นวิธีการทางฮิวริสติก ซึ่งเป็นวิธีที่ง่ายในการค้นหาคำตอบของปัญหาต่างๆ เช่น ปัญหาการจัดสรรทรัพยากรที่มีอยู่อย่างจำกัดเพื่อให้เกิดประสิทธิภาพสูงสุด ซึ่งปัญหาส่วนใหญ่ที่พบเป็นปัญหาที่มีความซับซ้อน ดังนั้นการที่จะทำการแก้ปัญหาจึงจำเป็นต้องเสียค่าใช้จ่ายที่สูงมาก วิธีเจเนติกอัลกอริทึมนี้จึงเป็นวิธีที่สามารถแก้ปัญหาที่ซับซ้อนได้ โดยคำตอบที่ได้สามารถยอมรับได้ และใช้เวลาในการหาคำตอบไม่นานนัก รวมถึงมีค่าใช้จ่ายไม่สูงมาก

เจเนติกอัลกอริทึม เป็นวิธีการค้นหาคำตอบโดยอาศัยกระบวนการคัดเลือกทางธรรมชาติ (Natural Selection) และกระบวนการทางพันธุศาสตร์ (Natural Genetics) โดยอาศัยทฤษฎีการถ่ายทอดลักษณะทางพันธุกรรมไปสู่รุ่นลูกหลาน เริ่มจากการคัดเลือกสตริงคำตอบ (String) หรือโครโมโซม (Chromosome) ออกมาอย่างสุ่ม ซึ่งประกอบด้วยคุณลักษณะ (Character) หรือ ยีน (Gene) ที่แตกต่างกันในแต่ละสตริง และนำสตริงคำตอบไปผ่านกระบวนการเพื่อให้ได้คำตอบที่เหมาะสมที่สุด หรือมีค่าใกล้เคียงกับคำตอบที่ดีที่สุด โดยมีขั้นตอนพื้นฐานของเจเนติกอัลกอริทึม ดังรูปที่ 4.1 ซึ่งมีรายละเอียดดังนี้



รูปที่ 4.1 ขั้นตอนพื้นฐานของเงินเนติกอัลกอริทึม

#### 4.1.1 การเข้ารหัสประชากรอย่างสุ่ม

การเข้ารหัสประชากรหรือการแปลงค่าพารามิเตอร์ให้อยู่ในรูปของสตริงที่มีความยาวแน่นอน โดยขึ้นอยู่กับรูปแบบของแต่ละปัญหา ซึ่งอาจใช้วิธีการเข้ารหัสแบบเลขฐานสอง (Binary Coding) หรือแบบอื่นๆ เมื่อกำหนดการเข้ารหัสแล้วจึงทำการสร้างประชากรเริ่มต้นโดยวิธีการสุ่ม

#### 4.1.2 การดำเนินงาน

ในขั้นตอนการดำเนินงานนี้จะประกอบไปด้วยการดำเนินงาน 3 ตัว คือ การรีโพรดักชัน (Reproduction) การครอสโอเวอร์ (Crossover) และการมิวเตชัน (Mutation) โดยมีรายละเอียดดังนี้

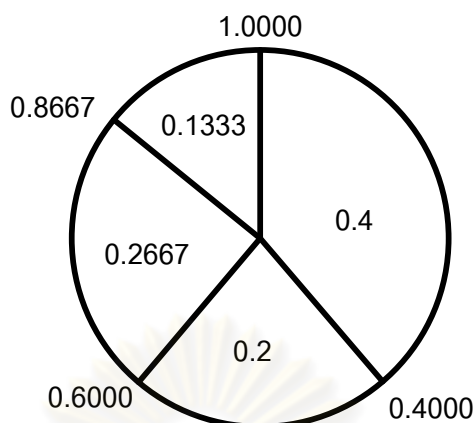
- การรีโพรดักชัน เป็นกระบวนการหาความเหมาะสมของสตริงคำตอบ โดยดูจากค่าฟังก์ชันเป้าหมายซึ่งอาจจะเป็นผลตอบแทน จำนวนสถานงาน หรือสิ่ง



ที่ต้องการหาค่าที่เหมาะสม (Fitness) อาจจะเป็นค่าสูงสุดหรือต่ำสุด โดย  
 สตริงคำตอบที่มีค่าความเหมาะสมสูงจะมีค่าความน่าจะเป็นในการสร้างสตริง  
 คำตอบรุ่นลูกหลานสูงด้วย ซึ่งพัฒนามาจากทฤษฎีของ ชาร์ลส ดาร์วิน ที่ว่าด้วย  
 กระบวนการคัดเลือกตามธรรมชาติ ตามทฤษฎีผู้อยู่รอดที่มีความเหมาะสม  
 (Survival of Fittest) โดยประชากรที่มีความเหมาะสมตามธรรมชาติจะเป็นผู้  
 อยู่รอดจากการถูกล่า โรคภัย และอุปสรรคอื่นๆ ทำให้สามารถสืบพันธุ์ต่อไปได้  
 วิธีอย่างง่ายและมีประสิทธิภาพของการรีโพรดักชัน คือ การสร้างวงล้อรูเล็ต  
 ซึ่งเริ่มจากสร้างวงล้อให้มีจำนวนช่องเท่ากับจำนวนสตริง โดยที่ขนาดของช่อง  
 หรือค่าความน่าจะเป็นมีค่าเป็นสัดส่วนโดยตรงกับค่าความเหมาะสม ดังรูปที่  
 4.2 และค่าความเหมาะสมของฟังก์ชันเป้าหมายแสดงดังตารางที่ 4.1 และใน  
 การหมุนวงล้อแต่ละครั้งจะทำให้ได้ตัวแทนในการสืบพันธุ์ (Reproduction  
 Candidate) มา 1 สตริง ตัวอย่างเช่น หมุนวงล้อได้ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ  
 0.6893 สตริงคำตอบที่ได้คือ สตริงคำตอบที่ 3 แสดงให้เห็นว่า สตริงคำตอบที่  
 มีค่าความเหมาะสมสูงจะมีโอกาสในการถูกคัดเลือกสูง เพื่อให้เป็นสตริง  
 คำตอบรุ่นพ่อแม่ในการสร้างสตริงคำตอบรุ่นลูกต่อไป ซึ่งเมื่อทำการหมุนวงล้อ  
 จนได้จำนวนสตริงตามที่ต้องการแล้ว สตริงคำตอบจะถูกส่งไปยังการ  
 ดำเนินการขั้นต่อไป

ตารางที่ 4.1 ตัวอย่างกลุ่มสตริงคำตอบและค่าความเหมาะสม

No.	สตริงคำตอบ	ค่าความเหมาะสม	ความน่าจะเป็น
1	1 2 3 4	6	0.4000
2	2 1 3 4	3	0.2000
3	2 3 1 4	4	0.2667
4	2 3 4 1	2	0.1333
รวม		15	1



รูปที่ 4.2 การรีโปรดัคชันอย่างง่ายด้วยวงล้อรูเล็ต

- การครอสโอเวอร์ เป็นกระบวนการนำสตริงคำตอบที่ได้หลังจากการรีโปรดัคชันมาทำการจับคู่กับสมาชิกตัวอื่น เพื่อทำการสลับค่ากัน โดยการแลกเปลี่ยนส่วนของสตริงคำตอบ ซึ่งตำแหน่งที่ทำการแลกเปลี่ยนส่วนของสตริงจะได้มาอย่างสุ่ม
- การมิวเตชัน เป็นกระบวนการแลกเปลี่ยนตำแหน่งภายในสตริง เพื่อให้สตริงคำตอบที่ได้ผ่านกระบวนการรีโปรดัคชันและการครอสโอเวอร์มีการเปลี่ยนรูปซึ่งช่วยป้องกันการสูญเสียคำตอบที่ไม่อาจเรียกคืน ในบางครั้งคำตอบที่ผ่านการดำเนินงานอาจเข้าไปติดอยู่ในคำตอบเฉพาะที่ ทำให้การเปลี่ยนรูปที่เหมาะสมจะช่วยให้คำตอบสามารถหลุดออกมาให้ได้คำตอบที่ดีที่สุด

โดยสตริงคำตอบหลังจากผ่านการดำเนินงานทั้ง 3 ตัว จะเรียกว่า ประชากรรุ่นลูก (New Population) ซึ่งจะกลายเป็นประชากรรุ่นเก่า สำหรับการดำเนินการในเจนเนอเรชันต่อไป ซึ่งกระบวนการจะจะถูกลงซ้ำไปเรื่อยๆ จนถึงจำนวนเจนเนอเรชันสูงสุดที่กำหนดไว้

#### 4.2 ขั้นตอนการทำงานของเจเนติกอัลกอริทึม ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุสายการประกอบที่มีหลายวัตถุประสงค์

ขั้นตอนการทำงานของเจเนติกอัลกอริทึมที่ได้รับความนิยมนำมาใช้ในการแก้ปัญหาการหาค่าเหมาะสมที่สุดที่มีหลายวัตถุประสงค์ ได้แก่ Multi-objective Genetic Algorithm : MOGA, Non-dominated Sorting Genetic Algorithm II : NSGA-II และ Strength Pareto Evolutionary Algorithm : SPEA ซึ่งในงานวิจัยนี้ได้เลือกใช้อัลกอริทึมที่ได้รับการยอมรับและเป็นที่ยอมรับในการ

แก้ปัญหาการจัดสมมูลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมที่มีหลายวัตถุประสงค์ คือ NSGA-II มาประยุกต์ใช้ ดังรูปที่ 4.3 โดยมีขั้นตอนการทำงานดังนี้

กำหนดให้  $t$  แทนรอบการทำงาน

$P_t$  แทนประชากรคำตอบรุ่นพ่อแม่

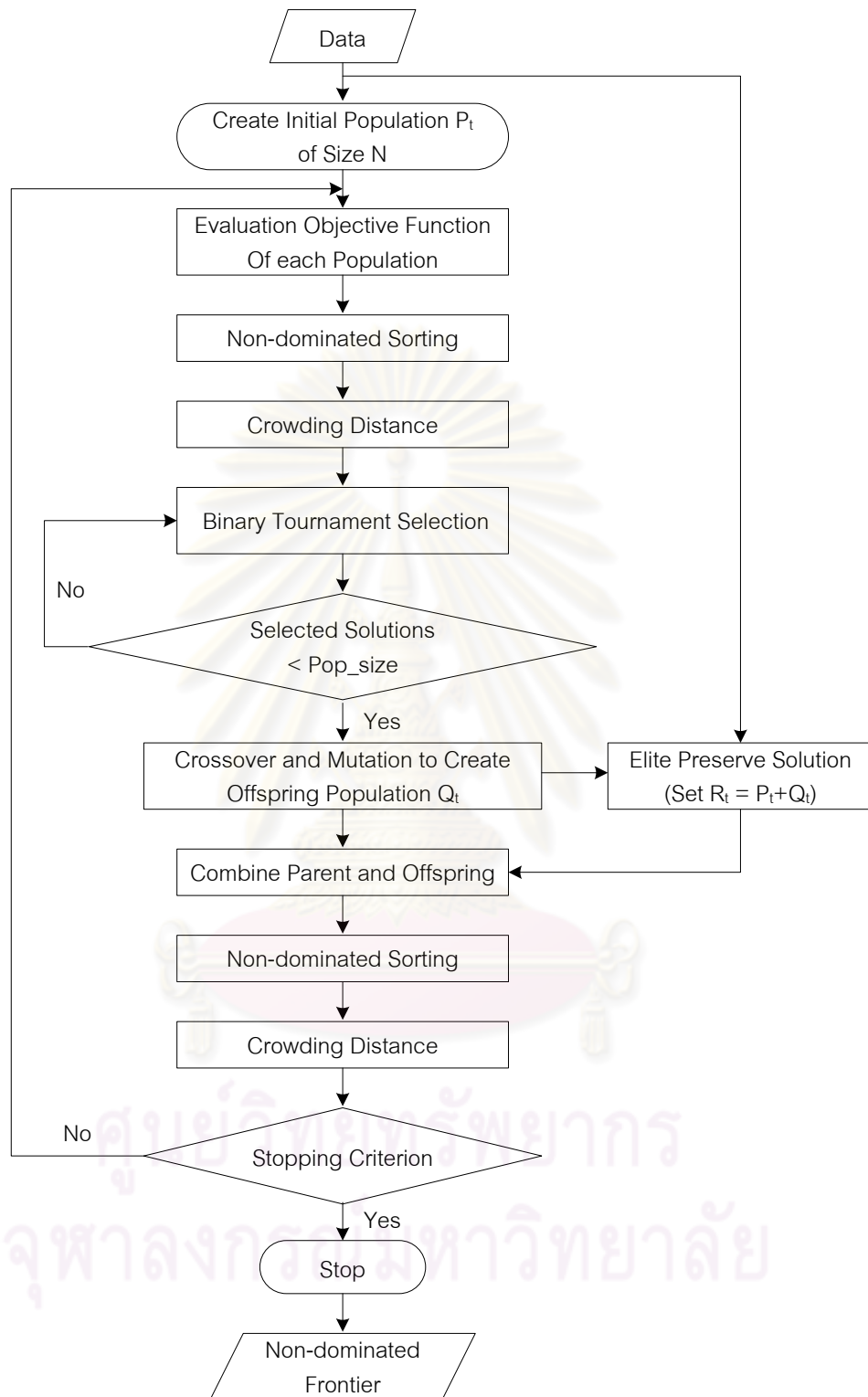
$Q_t$  แทนประชากรคำตอบรุ่นลูกหรือประชากรคำตอบใหม่

$R_t$  แทนการรวมกันของประชากรคำตอบรุ่นพ่อแม่และประชากรคำตอบรุ่นลูก

$N$  แทนจำนวนประชากร

1. **Data Input** : รับข้อมูลต่างๆ ได้แก่ จำนวนผลิตภัณฑ์ แผนภาพแสดงความสัมพันธ์ของแต่ละผลิตภัณฑ์ เวลาการทำงานและด้านที่สามารถทำงานได้ของแต่ละชั้นงาน
2. **Representation & Initialization** : นำข้อมูลนำเข้ามาสสร้างคำตอบเบื้องต้นโดยใช้วิธีการสุ่มมาจำนวน  $N$  ตัว ด้วยกระบวนการใส่รหัสคำตอบ (Representation) และการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้น  $P_t$  (Initial Population)
3. **Evaluation** : คำนวณหาค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ต่างๆ ที่ต้องการ เช่น จำนวนคู่สถานีงาน จำนวนสถานีงาน ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน และความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงานของประชากรคำตอบ
4. **Pareto Based Approach** : กำหนดค่าความแข็งแรงให้แก่ประชากรคำตอบโดยใช้เทคนิควิธีเชิงกลุ่มที่ดีที่สุด โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Goldberg (1989) หรือ Non-dominated Sorting ค่าอันดับที่ได้นี้จะเป็ค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness Value) โดยประชากรคำตอบจะถูกแบ่งออกเป็นกลุ่ม ซึ่งกลุ่มที่ดีที่สุดจะมีอันดับในการจัดต่ำที่สุด
5. **Density Information** : คำนวณค่าความหนาแน่นให้กับประชากรคำตอบ ด้วยวิธี Crowding Distance (Dep et al., 2002) โดยประชากรคำตอบที่มีค่า Crowding Distance มาก จะได้รับเลือกให้เข้าสู่ Mating Pool
6. **Selection** : คัดเลือกคำตอบที่ดีที่สุดเข้าสู่ Mating Pool ด้วยวิธี Binary Tournament Selection โดยคำตอบที่มีความแข็งแรงมาก (มีอันดับที่น้อยกว่า) และมีความหนาแน่นมาก จะมีโอกาสในการถูกเลือกสูง
7. **Crossover** : ทำการจับคู่คำตอบที่อยู่ใน Mating Pool และทำการครอสโอเวอร์ด้วยค่าความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์เท่ากับ  $P_c$  โดยส่วนของประชากรคำตอบที่ทำ การแลกเปลี่ยนจะได้มาอย่างสุ่ม

8. **Mutation** : ทำการมิวเตชันประชากรคำตอบด้วยค่าความน่าจะเป็นในการมิวเตชันเท่ากับ  $P_m$  โดยตำแหน่งที่ทำการสลับกันภายในประชากรคำตอบจะได้มาอย่างสุ่ม ประชากรคำตอบใหม่ที่ได้จะเป็นประชากรคำตอบรุ่นลูก
9. **Combination Population** : ทำการรวมประชากรคำตอบรุ่นพ่อแม่ ( $P_t$ ) และประชากรคำตอบรุ่นลูก ( $Q_t$ ) ที่ได้รับการปรับปรุงจากการครอสโอเวอร์และการมิวเตชัน ได้เป็นประชากรคำตอบ  $R_t$
10. **Selection Next Population** : ทำการคัดเลือกประชากรคำตอบ ( $R_t$ ) สำหรับเจเนเนอเรชันถัดไป ที่ได้จากการรวมประชากรคำตอบในขั้นตอนที่ 9 โดยใช้หลักการ Non-dominated Sorting และ Crowding Distance (Dep et al., 2002) ประชากรคำตอบที่มีอันดับหนึ่งจะมีโอกาสได้รับเลือกเป็นคำตอบในเจเนเนอเรชันถัดไปสูง และจะมีโอกาสลดหลั่นลงมาตามอันดับที่ ซึ่งถ้าจำนวนประชากรคำตอบในอันดับใดมีจำนวนมากกว่าจำนวนประชากรคำตอบที่ต้องการ (จำนวน  $N$  ตัว) จะคัดเลือกประชากรคำตอบโดยพิจารณาว่า Crowding Distance ที่มีค่ามาก
11. **Strategies to Maintain Elitist Solution in the Population** : เก็บประชากรคำตอบที่ดีที่สุดที่ได้จากขั้นตอนที่ 10 ไว้เพื่อจะนำไปทำการปรับปรุง (Update) ในทุกๆ เจเนเนอเรชัน ด้วยการเปรียบเทียบกันระหว่างคำตอบที่ได้จากเจเนเนอเรชันก่อนหน้า และคำตอบที่ได้จากขั้นตอนที่ 10 ด้วยวิธี Non-dominated Sorting และทำการเก็บประชากรคำตอบที่ดีที่สุดจำนวน  $N$  ตัว ซึ่งประชากรคำตอบนั้นที่ได้นั้นจะกลายเป็นประชากรคำตอบรุ่นพ่อแม่ในเจเนเนอเรชันถัดไป
12. **Stopping Criteria** : ทำการวนซ้ำกระบวนการจนครบจำนวนเจเนเนอเรชันสูงสุดที่กำหนดไว้ ซึ่งถ้าจำนวนรอบการทำงานน้อยกว่าจำนวนเจเนเนอเรชันสูงสุดที่กำหนดให้กลับไปทำขั้นตอนที่ 2 ถึงขั้นตอนที่ 11 ใหม่ และถ้าไม่ใช่ให้ทำในขั้นตอนที่ 13
13. **Stop** : หยุดกระบวนการค้นหาคำตอบ และนำประชากรคำตอบที่ได้ในขั้นตอนที่ 11 มาเป็นกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด



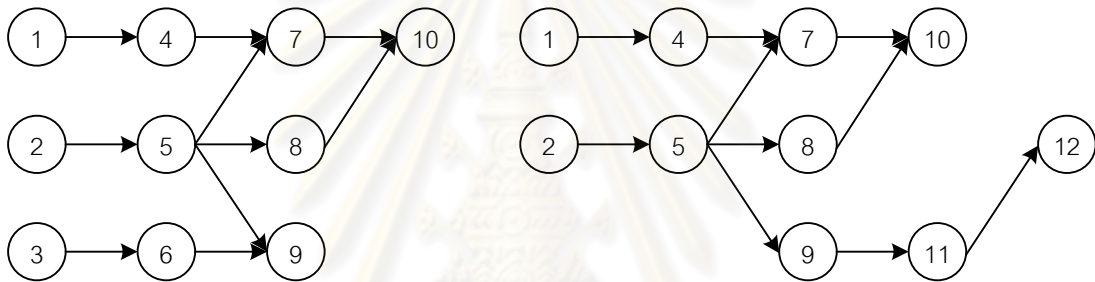
รูปที่ 4.3 ขั้นตอนการทำงานของ NSGA-II

### 4.3 ตัวอย่างการนำวิธี NAGA-II ไปใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้าน ที่มีหลายวัตถุประสงค์

จากขั้นตอนของ NSGA-II ที่ได้นำเสนอ สามารถนำมาทดลองใช้ในการแก้ปัญหาตัวอย่าง ซึ่งเป็นสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมของปัญหาของ Kim et al. (2000) ที่มีงานทั้งหมด 12 งาน จำนวนชนิดผลิตภัณฑ์ 2 ชนิด ได้แก่ A และ B มีรอบเวลาการทำงานในแต่ละสถานีงานเท่ากับ 7 ดังนี้

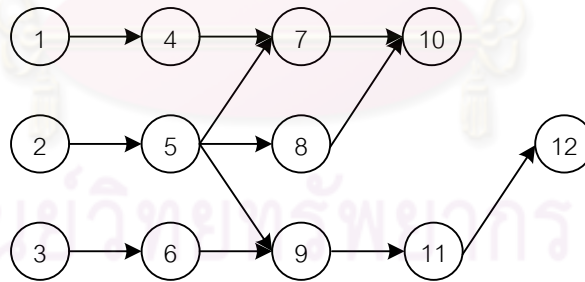
#### 4.3.1 การเตรียมข้อมูล (Data Input)

4.3.1.1 การสร้างแผนภาพความสัมพันธ์รวม (Overall Precedence Diagram) แสดงดังรูปที่ 4.4



แผนภาพความสัมพันธ์ของผลิตภัณฑ์ A

แผนภาพความสัมพันธ์ของผลิตภัณฑ์ B



แผนภาพความสัมพันธ์ของผลิตภัณฑ์รวม A และ B

รูปที่ 4.4 การสร้างแผนภาพความสัมพันธ์รวม (Overall Precedence Diagram)

ของปัญหาตัวอย่างขนาด 12 ชิ้นงาน Kim et al. (2000)





#### 4.3.1.4 พารามิเตอร์ของ NSGA-II ที่เลือกใช้ คือ

- จำนวนประชากรเบื้องต้น 5 ตัว
- วิธีการครอสโอเวอร์แบบ Weight Mapping Crossover (WMX)
- วิธีการมิวเทชันแบบ Reciprocal Exchange Mutation
- ความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์ เท่ากับ 0.7
- ความน่าจะเป็นในการมิวเทชัน เท่ากับ 0.3

#### 4.3.2 การสร้างสตริงคำตอบเบื้องต้น

การสร้างสตริงคำตอบของวิธี NSGA-II ที่ใช้ในงานวิจัยนี้ได้ใช้การสุ่มสตริงคำตอบโดยวิธีการกำหนดค่าสิทธิในการเลือกงาน (Priority) (Hwang, Katayama and Gen, 2008) เท่ากับจำนวนประชากรเบื้องต้น (Popsiz = 5) โดยมีขั้นตอนวิธีการสุ่มดังนี้

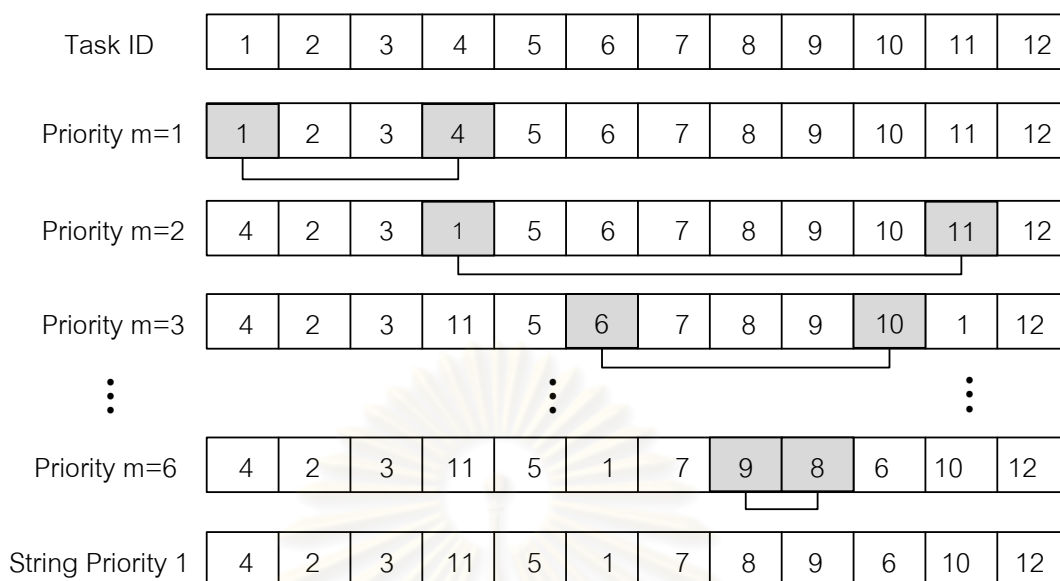
- ใส่ค่าสิทธิในการเลือกงาน (Priority Number) โดยเริ่มแรกให้มีค่าเท่ากับชิ้นงาน

Task ID	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
Priority	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12

#### รูปที่ 4.5 การสร้างสตริงคำตอบเริ่มต้น

- สุ่มตำแหน่ง 2 จุด เพื่อทำการสลับค่า โดยจำนวนครั้งในการสลับตำแหน่งเท่ากับจำนวนครึ่งหนึ่งของงาน หรือ  $m/2 = 12/2 = 6$  กำหนดให้  $m$  คือจำนวนชิ้นงานทั้งหมด แสดงดังรูปที่ 4.6

ศูนย์วิจัยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย



รูปที่ 4.6 สตริงคำตอบค่าสิทธิในการเลือกชิ้นงาน

จะได้สตริงคำตอบค่าสิทธิในการเลือกชิ้นงาน 5 สตริงคำตอบ ดังนี้

String Priority 1 = [ 4 2 3 11 5 1 7 8 9 6 10 12 ]

String Priority 2 = [ 12 4 1 11 2 6 7 9 8 10 5 3 ]

String Priority 3 = [ 2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7 ]

String Priority 4 = [ 5 2 12 6 1 4 7 9 11 10 3 8 ]

String Priority 5 = [ 6 2 3 12 4 11 7 8 9 10 1 5 ]

#### 4.3.3 การถอดรหัสคำตอบ

จากสตริงคำตอบเบื้องต้น 5 ตัวนี้ ยังไม่สามารถนำไปจัดลงสถานีงานได้ ต้องทำการแปลงสตริงคำตอบ (String Priority) ไปเป็นลำดับงาน (Task Sequence) ก่อน ซึ่งขั้นตอนการแปลงสตริงคำตอบเป็นลำดับงาน มีดังนี้

- พิจารณาว่าชิ้นงานใดที่สามารถเลือกลงในตำแหน่งแรกได้ก่อน โดยจะดูจากตารางแสดงความสัมพันธ์ของชิ้นงาน โดยหาผลรวมในแต่ละคอลัมน์ โดยถ้ามีค่าเท่ากับ 0 แสดงว่าชิ้นงานนั้นสามารถถูกเลือกลงในตำแหน่งของชิ้นงานได้ โดยไม่ผิดข้อจำกัดของความสัมพันธ์ของงาน ซึ่งจากตารางที่ 4.3 พบว่าชิ้นงานที่สามารถเลือกลงในตำแหน่งของชิ้นงานแรกได้ ได้แก่ ชิ้นงานที่ 1, 2 และ 3 ซึ่งเป็นชิ้นงานที่ไม่มีงานก่อนหน้า

- จะเห็นได้ว่ามีมากกว่า 2 งานที่สามารถเลือกลงในตำแหน่งของชั้นงานได้ ให้พิจารณาค่าสิทธิในการเลือกงานจากสตริงคำตอบตามตำแหน่งของงานที่เป็นตัวเลือก ซึ่งงานใดที่มีค่าสิทธิในการเลือกงานมากที่สุดจะถูกเลือกลงในลำดับชั้นงานก่อน ซึ่งในที่นี้ดูจากค่าสิทธิในการเลือกงานของสตริงคำตอบที่ 1 พบว่าค่าสิทธิในการเลือกงานของชั้นงานที่ 1, 2 และ 3 เท่ากับ 4, 2 และ 3 ตามลำดับ จึงทำการเลือกค่าสิทธิในการเลือกงานมากที่สุด คือ ชั้นงานที่ 1
- งานที่ถูกเลือกมาลงในลำดับของชั้นงานแล้วให้ทำการตัดทิ้ง โดยเปลี่ยนตัวเลขในแถวของงานนั้นใน Precedence Matrix เป็น 0 ทั้งหมด และเปลี่ยนตัวเลขในคอลัมน์ของงานนั้นเป็น 1 ทั้งหมด ซึ่งในที่นี้ ตัดชั้นงานที่ 1 โดยเปลี่ยนตัวเลขในแถวของงานที่ 1 ใน Precedence Matrix เป็น 0 ทั้งหมด และเปลี่ยนตัวเลขในคอลัมน์ของงานที่ 1 นั้นเป็น 1 ทั้งหมด ดังตารางที่ 4.4

ตารางที่ 4.4 ปรับปรุงความสัมพันธ์ของชั้นงานในการทำงาน (Precedence Matrix)

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
2	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0
3	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0
4	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0
5	1	0	0	0	0	0	1	1	1	0	0	0
6	1	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
7	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
8	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
9	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0
10	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
11	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1
12	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

- หากผลรวมในแต่ละคอลัมน์ใหม่อีกครั้ง และทำซ้ำขั้นตอนเดิมจนกระทั่งงานทุกงานถูกกำหนดลงในสตริงคำตอบของลำดับชั้นงาน (Task Sequence) จนหมด

เมื่อพิจารณาจากสตริงคำตอบที่ 1 ทำการถอดรหัสหาลำดับชั้นงานในการทำงานเพื่อนำไปจัดลงในสถานงาน จะได้ดังตารางที่ 4.5

ตารางที่ 4.5 การคัดเลือกลำดับชั้นงานในสตริงคำตอบที่ 1

No.	Task	Selected	Side
1	1, 2, 3	1	L
2	2, 3, 4	4	L
3	2, 3	3	E
4	2, 6	2	R
5	5, 6	5	E
6	6, 7, 8	8	R
7	6, 7	7	E
8	6, 10	10	E
9	6	6	L
10	9	9	E
11	11	11	E
12	12	12	R

เมื่อทำการแปลงสตริงคำตอบทั้ง 5 ตัว จะได้ลำดับงาน 5 ตัว ดังนี้

Task Sequence 1 = [ 1 4 3 2 5 8 7 10 6 9 11 12 ]

Task Sequence 2 = [ 1 4 2 5 8 7 10 3 6 9 11 12 ]

Task Sequence 3 = [ 3 6 1 4 2 5 8 7 9 11 12 10 ]

Task Sequence 4 = [ 3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

Task Sequence 5 = [ 1 4 3 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

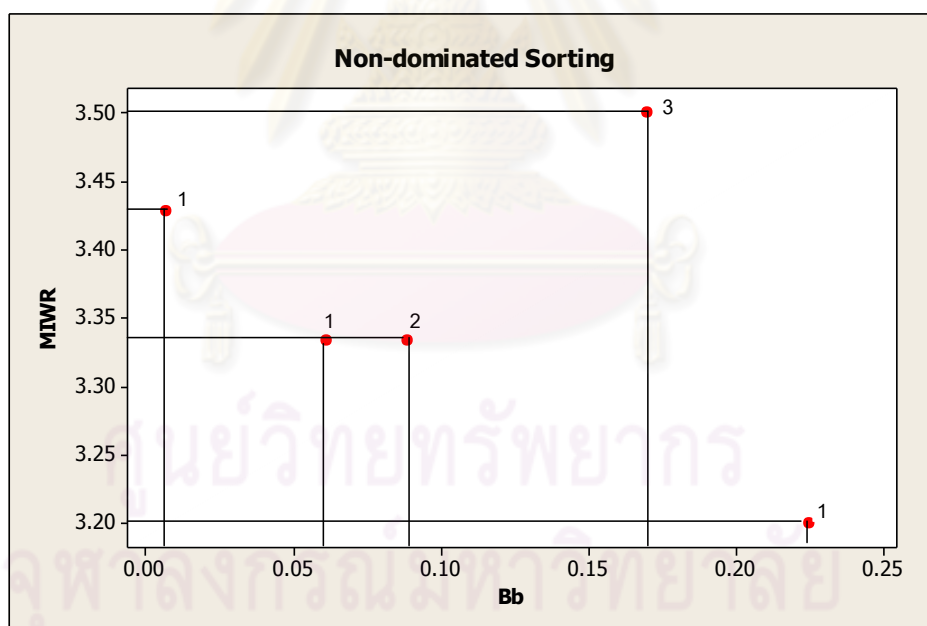
จากสตริงคำตอบทั้ง 5 ตัว จะทำการจัดลงสถานีงาน และคำนวณหาค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ โดยมีรอบเวลาในการทำงาน (Cycle Time) เท่ากับ 7 โดยมีวิธีการจัดสรรงานลงในสถานีงานเช่นเดียวกับวิธีการจัดสรรงานลงสถานีงานในบทที่ 3 ที่ได้นำเสนอมาแล้ว โดยในงานวิจัยนี้จะทำการหาค่าวัตถุประสงค์ทั้งหมด 4 วัตถุประสงค์ คือ จำนวนคู่สถานีงานมีจำนวนน้อยที่สุด จำนวนสถานีงานมีจำนวนน้อยที่สุด ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด และความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด โดยจากสตริงคำตอบทั้ง 5 ตัว สามารถคำนวณค่าวัตถุประสงค์ได้ดังตารางที่ 4.6 ดังนี้

ตารางที่ 4.6 ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์

สตริงคำตอบที่	จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงาน
1	2	4	3.4286	0.0068
2	2	4	3.3333	0.0884
3	2	4	3.2000	0.2245
4	2	4	3.3333	0.0612
5	2	4	3.5000	0.1701

#### 4.3.4 การประเมินค่า

ในการประเมินค่าสตริงคำตอบที่ได้นั้นจะมีการกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness Value) โดยจะใช้วิธีจัดอันดับแบบ Goldberg (1989) หรือ Non-dominated Sorting โดยค่าอันดับที่ได้จะเป็นค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness Value) จะได้ค่าดังรูปที่ 4.7



รูปที่ 4.7 ค่า Dummy Fitness วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting



ตารางที่ 4.7 ค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness)

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีนงาน	Dummy Fitness
1	3.4286	0.0068	1
2	3.3333	0.0884	2
3	3.2000	0.2245	1
4	3.3333	0.0612	1
5	3.5000	0.1701	3

### การคำนวณหาค่าความหนาแน่นด้วยวิธี Crowding Distance

การคำนวณหาค่า Crowding Distance (Dep et al., 2002) จะทำการหาค่าสูงสุดและต่ำสุดของวัตถุประสงค้ทั้ง 2 วัตถุประสงค้ โดยจะพิจารณาทีละ Front ซึ่งในที่นี้จะพิจารณา Front ที่ 1 ก่อน

ตารางที่ 4.8 การเรียงลำดับค่าวัตถุประสงค้ที่ 3 ใน Front ที่ 1

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีนงาน	Dummy Fitness	<i>i</i>
3	3.2000	0.2245	1	1
4	3.3333	0.0612	1	2
1	3.4286	0.0068	1	3

จากตารางที่ 4.7 สตริงคำตอบที่ลำดับที่ 1 ( $i = 1$ ) หรือมีค่าวัตถุประสงค้ที่น้อยที่สุด และสตริงคำตอบลำดับสุดท้าย ( $i = 3$ ) หรือมีค่าวัตถุประสงค้มากที่สุด ค่าตอบเหล่านี้จะถือว่ามีค่า Crowding Distance เท่ากับอนันต์ (Infinity)

ส่วนลำดับที่เหลือจะทำการคำนวณหา Crowding Distance ซึ่งในที่นี้คือลำดับที่ 2 โดยคำนวณได้ค่าดังนี้

กำหนดให้  $f_3^{\max}$ ,  $f_3^{\min}$  คือ ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค้ที่ 3 ที่มีค่าสูงสุดและต่ำสุด ซึ่งเท่ากับ 3.4286 และ 3.2000 ตามลำดับ

$f_4^{\max}$ ,  $f_4^{\min}$  คือ ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค้ที่ 4 ที่มีค่าสูงสุดและต่ำสุด ซึ่งเท่ากับ 0.2245 และ 0.0068 ตามลำดับ

$$cd_1(x_{[2,3]}) = \left| \frac{f_3(x_{[2+1,3]}) - f_3(x_{[2-1,3]})}{f_3^{\max} - f_3^{\min}} \right|$$

$$cd_1(x_{[2,3]}) = \left| \frac{3.4286 - 3.2000}{3.4286 - 3.2000} \right| = \left| \frac{0.2286}{0.2286} \right| = 1.0000$$

และ

$$cd_2(x_{[2,4]}) = \left| \frac{f_4(x_{[2+1,4]}) - f_4(x_{[2-1,4]})}{f_4^{\max} - f_4^{\min}} \right|$$

$$cd_2(x_{[2,4]}) = \left| \frac{0.0068 - 0.2245}{0.2245 - 0.0068} \right| = \left| \frac{-0.2177}{0.2177} \right| = 1.0000$$

ลำดับที่ 2 จะมีค่า Crowding Distance เท่ากับ  $1+1 = 2.0000$  ในส่วนค่า Crowding Distance ของ Front ที่ 2 และ 3 มีค่าเดียวจึงกำหนดให้มีค่าเป็นอนันต์ (Infinity) ดังนั้นค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบทั้ง 5 ตัว จึงเป็นดังตารางที่ 4.9

ตารางที่ 4.9 ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาวะ งานระหว่างสถานีนงาน	Dummy Fitness	Crowding Distance
1	3.4286	0.0068	1	Infinity
2	3.3333	0.0884	2	Infinity
3	3.2000	0.2245	1	Infinity
4	3.3333	0.0612	1	2.0000
5	3.5000	0.1701	3	Infinity

#### 4.3.5 การคัดเลือกสตริงคำตอบ

การคัดเลือกสตริงคำตอบทำโดยดูจากค่า Fitness ซึ่งถ้าค่า Fitness มากจะถือว่าเป็นสตริงคำตอบที่มีความแข็งแรงจะมีโอกาสที่ถูกคัดเลือกมากกว่าตัวที่มีค่า Fitness น้อย วิธีการคัดเลือกคำตอบที่ใช้ คือ วิธี Binary Tournament Selection ซึ่งเป็นวิธีที่ดัดแปลงมาจากวิธี Roulette Wheel Selection โดยสตริงคำตอบที่ผ่านการคัดเลือกจำนวน Popsizes ตัวจะผ่านเข้าสู่ Mating Pool เพื่อรอการจับคู่และการดำเนินงานต่อไป

#### 4.3.5.1 การสร้างวงล้อสุ่ม

วงล้อสุ่ม คือ วงกลมที่มีพื้นที่ขนาด 1 หน่วย โดยได้แบ่งพื้นที่ออกเป็น ส่วนๆ ตามจำนวนของประชากรในแต่ละเจนเนอเรชัน พื้นที่แต่ละส่วนจะมีขนาดเท่ากับควม น่าจะเป็นในการถูกเลือกของสตริงคำตอบแต่ละตัว มีวิธีการสร้างดังนี้

1. หาค่า Fitness รวมของสตริงคำตอบทั้งหมด Popsiz ตัว ดังสมการที่

(4.1)

$$F = \sum_{i=1}^{popsiz} f(x_i) \quad (4.1)$$

โดยที่  $f(x_i)$  คือ ค่า Fitness ของสตริงตัวที่  $i$

2. หาค่าความน่าจะเป็นในการถูกคัดเลือก (Probability of Selection) ของสตริงคำตอบแต่ละตัว ตามสมการที่ (4.2)

$$p_i = \frac{f(x_i)}{F} \quad i = 1, 2, \dots, popsiz \quad (4.2)$$

3. หาค่าความน่าจะเป็นในการถูกคัดเลือกสะสม (Cumulative Probability of Selection) ของสตริงคำตอบแต่ละตัว ตามสมการที่ (4.3)

$$q_i = \sum_{j=1}^i p_j \quad (4.3)$$

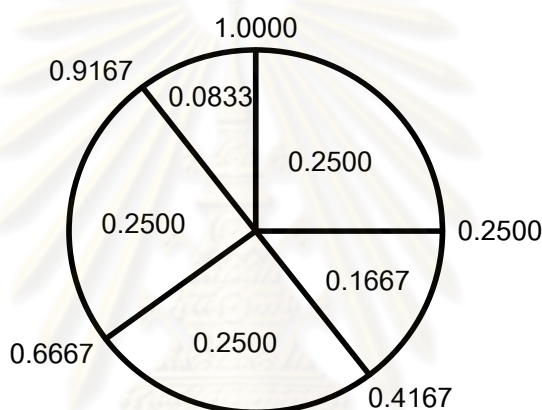
โดยมีการสร้างวงล้อสุ่มแสดงได้ดังตารางที่ 4.10-4.11 และรูปที่ 4.8

ตารางที่ 4.10 การแปลงค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness)

สตริง คำตอบที่	MIWR	Bb	Fitness Value	แปลง Fitness	Crowding Distance
1	3.4286	0.0068	1	3	Infinity
2	3.3333	0.0884	2	2	Infinity
3	3.2000	0.2245	1	3	Infinity
4	3.3333	0.0612	1	3	2.0000
5	3.5000	0.1701	3	1	Infinity

ตารางที่ 4.11 การสร้างวงล้อสุ่มของปัญหา 12 ชั้นงาน

สตริงคำตอบที่	แปลง Fitness	$p_i$	$q_i$
1	3	0.2500	0.2500
2	2	0.1667	0.4167
3	3	0.2500	0.6667
4	3	0.2500	0.9167
5	1	0.0833	1
รวม	12	1	



รูปที่ 4.8 วงล้อสุ่มของปัญหา 12 ชั้นงาน

#### 4.3.5.2 วิธี Tournament Selection

การคัดเลือกสตริงคำตอบด้วยวิธี Tournament Selection เป็นการสุ่มสตริงคำตอบจากการหมุนวงล้อสุ่มมา 2 ตัว แล้วนำค่า Fitness ของสตริงคำตอบ 2 ตัวนั้นมาเปรียบเทียบกับอีกครั้งหนึ่ง สตริงคำตอบที่ถูกเลือกจึงเป็นตัวที่มีความเหมาะสมมากกว่า ต่างจากการคัดเลือกสตริงคำตอบด้วยวิธี Roulette Wheel Selection ซึ่งจะทำการสุ่มสตริงคำตอบจากวงล้อสุ่มเพียงอย่างเดียว ซึ่งมีโอกาสที่จะสุ่มได้สตริงคำตอบที่มีค่า Fitness น้อย สำหรับขั้นตอนการคัดเลือกสตริงคำตอบด้วยวิธี Tournament Selection มีดังนี้

1. สร้างตัวเลขสุ่ม  $r$  ซึ่งมีค่าระหว่าง 0 ถึง 1 ขึ้นมา 1 ค่า คือ  $r_1$
2. ถ้า  $r_1 < q_i$  ให้เลือกสตริงคำตอบตัวแรก แต่ถ้า  $q_{i-1} < r_1 < q_i$  (เมื่อ  $i$  มีค่าน้อยกว่าจำนวน Popsizes) ให้เลือกสตริงคำตอบตัวที่  $i$  มาเป็นสตริงคำตอบตัวแรก
3. สร้างตัวเลขสุ่ม  $r$  ซึ่งมีค่าระหว่าง 0 ถึง 1 ขึ้นมา 1 ค่า คือ  $r_2$

4. ถ้า  $r_2 < q_i$  ให้เลือกสตริงคำตอบตัวที่ 2 แต่ถ้า  $q_{i-1} < r_2 < q_i$  (เมื่อ  $i$  มีค่าน้อยกว่าจำนวน Popsiz) ให้เลือกสตริงคำตอบตัวที่  $i$  มาเป็นสตริงคำตอบตัวที่ 2
5. นำค่า Fitness ของสตริงคำตอบทั้ง 2 ตัวมาทำการเปรียบเทียบกัน ตัวใดมีค่า Fitness มากกว่าให้เลือกตัวนั้นเข้าสู่ Mating Pool
6. ทำตามขั้นตอนข้อที่ 1 ถึง 5 จนกว่าจะได้สตริงคำตอบใน Mating Pool ครบ Popsiz ตัว

สุ่มเลือกสตริงคำตอบ 2 ตัว จากวงล้อสุ่มแล้วนำมาเปรียบเทียบกัน เพื่อคัดเลือกสตริงคำตอบที่มีค่า Fitness มากกว่าเข้าสู่ Mating Pool ผลการคัดเลือกจะได้สตริงทั้ง 5 ตัว คือ สตริงหมายเลข 1 3 1 3 และ 3 ดังตารางที่ 4.12 ซึ่งจะกลายเป็นสตริงคำตอบที่ 1-5 ในขั้นต่อไป

ตารางที่ 4.12 วิธี Binary Tournament Selection สำหรับการคัดเลือกสตริงคำตอบ

No.	Population 1				Population 2				No_String Selected
	$r_1$	$r_1 < q_i$	String	Fitness	$r_2$	$r_2 < q_i$	String	Fitness	
1	0.1834	0.2500	1	3	0.0960	0.2500	1	3	1
2	0.9962	1	5	1	0.4589	0.6667	3	3	3
3	0.2381	0.2500	1	3	0.3058	0.4167	2	2	1
4	0.6531	0.6667	3	3	0.7673	0.9167	4	3	3
5	0.5634	0.6667	3	3	0.9235	1	5	1	3

หมายเหตุ สตริงคำตอบที่ 3 และ 4 มีค่า Fitness เท่ากันคือเท่ากับ 3 ดังนั้นจึงพิจารณาเลือกสตริงคำตอบที่มีค่า Crowding Distance ที่มีค่าเป็นอนันต์ (Infinity) คือ สตริงคำตอบที่ 3

### 4.3.6 การครอสโอเวอร์

#### 4.3.6.1 การจับคู่สตริงคำตอบ

จากสตริงคำตอบจำนวน Popsiz ตัวที่ได้มาหลังการคัดเลือก จะมีสตริงคำตอบบางตัวเท่านั้นที่จะถูกนำมาจับคู่ เพื่อทำการครอสโอเวอร์ โดยจำนวนสตริงคำตอบที่จะถูกนำมาจับคู่ ( $N_C$ ) ขึ้นอยู่กับความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์ ( $P_C$ ) ส่วน สตริงคำตอบที่ไม่ได้ถูกนำไปจับคู่จะยังคงสภาพเดิมอยู่ใน Mating Pool เพื่อเป็นประชากรในเจนเนอเรชันต่อไป การจับคู่สตริงคำตอบมีขั้นตอนดังนี้

1. สร้างตัวเลขสุ่ม  $r$  ซึ่งมีค่าระหว่าง 0 ถึง 1 ให้กับสตริงคำตอบแต่ละตัว

2. สตริงคำตอบตัวที่มีค่า  $r$  น้อยกว่า  $P_C$  จะถูกเลือกไปจับคู่
3. ถ้าไม่มีสตริงคำตอบตัวใดเลยที่ให้ค่า  $r$  น้อยกว่า  $P_C$  ให้ทำในข้อ 1 และ 2 อีกครั้ง
4. ถ้ามีสตริงคำตอบตัวที่มีค่า  $r$  น้อยกว่า  $P_C$  ทั้งหมดจำนวน  $N_C$  ตัว โดยที่  $N_C$  เป็นจำนวนคี่ ให้ทำการปรับให้เป็นจำนวนคู่ก่อน โดยมีเงื่อนไขในการปรับดังนี้
  - ถ้า  $N_C$  เป็นจำนวนคี่ ซึ่งมีค่าระหว่าง 1 ถึง Popsize ให้ทำการสุ่มตัวเลข 0 หรือ 1 มา 1 ค่า ซึ่งถ้าสุ่มได้เลข 1 จะทำการเพิ่มสตริงคำตอบเข้าไปอีก 1 ตัว โดยสุ่มเลือกสตริงคำตอบตัวที่เหลือใน Mating Pool แต่ถ้าสุ่มได้เลข 0 ให้ทำการตัดสตริงคำตอบจากตัวที่เลือกไว้ทั้ง 1 ตัว
  - ถ้า  $N_C$  มีค่าเท่ากับ 1 จะทำการเพิ่มสตริงคำตอบเข้าไปอีก 1 ตัวเท่านั้น
  - ถ้า  $N_C$  มีค่าเท่ากับ Popsize ซึ่งเป็นจำนวนคี่ ให้ทำการตัดสตริงคำตอบที่เลือกไว้ทั้ง 1 ตัวเท่านั้น
5. เมื่อได้สตริงคำตอบทั้งหมด  $N_C$  ตัวให้นำมาจับคู่ตามลำดับ ซึ่งจะได้จำนวนคู่เท่ากับ  $N_C/2$  คู่

ทำการสุ่มเลือกสตริงคำตอบเพื่อทำการครอสโอเวอร์ โดยพิจารณาจากสตริงคำตอบที่มีค่าสุ่มค่า  $r$  น้อยกว่าค่า  $P_C$  ซึ่งในที่นี้กำหนดให้  $P_C = 0.7$  ดังนั้นสตริงคำตอบที่จะถูกครอสโอเวอร์ จึงจะมีประมาณ 70% ของสตริงคำตอบทั้งหมด หรือเท่ากับ  $0.7 \times 5 = 3.5$  หรือ 4 ตัว

ตารางที่ 4.13 สตริงค่าสัทธิในการเลือกงานที่ถูกเลือกทำการครอสโอเวอร์

String No.	String Priority	$r_i$	$r_i < 0.7$
1	[4 2 3 11 5 1 7 8 9 6 10 12]	0.2870	Selected
2	[2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7]	0.3592	Selected
3	[4 2 3 11 5 1 7 8 9 6 10 12]	0.4837	Selected
4	[2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7]	0.6278	Selected
5	[2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7]	0.8057	-

ดังนั้นจะได้สตริงคำตอบที่นำไปครอสโอเวอร์ คือ สตริงคำตอบหมายเลข 1 2 3 และ 4 ซึ่งสามารถจับคู่ได้เป็น 1-2 และ 3-4



### 4.3.6.2 การครอสโอเวอร์

สตริงคำตอบที่ได้ทำการจับคู่จะถูกนำมาทำการครอสโอเวอร์ โดยการแลกเปลี่ยนส่วนของสตริงคำตอบซึ่งกันและกัน เพื่อให้เกิดสตริงคำตอบใหม่ โดยสตริงคำตอบที่ทำการจับคู่กัน จะถูกเรียกว่า สตริงคำตอบรุ่นพ่อแม่ (Parent) และสตริงคำตอบที่ได้หลังจากการแลกเปลี่ยนจะถูกเรียกว่า สตริงคำตอบรุ่นลูก (Offspring) ซึ่งวิธีการครอสโอเวอร์มีหลายวิธี เช่น วิธี Partial Match Crossover (PMX), วิธี Cycle Crossover (CX), วิธี Order Crossover (OX) และวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) เป็นต้น ซึ่งในงานวิจัยนี้ได้ใช้วิธีการครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX)

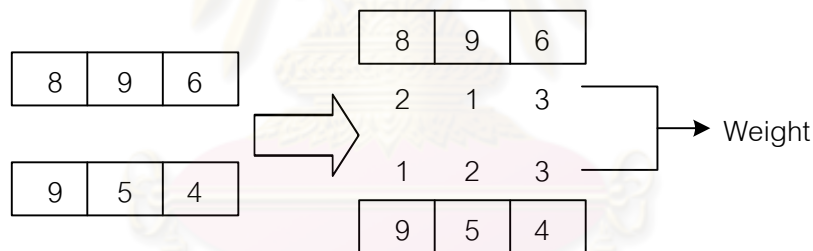
นำสตริงคู่แรกไปครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) โดยได้ทำการสุ่มเลือกตำแหน่งการครอสโอเวอร์ได้ตำแหน่งที่ 8 และ 10

Parent 1 = [ 4 2 3 11 5 1 7 | 8 9 6 | 10 12 ]

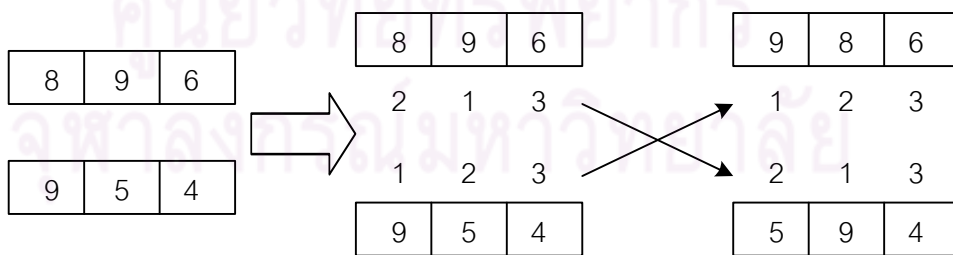
Parent 2 = [ 2 1 3 12 6 10 8 | 9 5 4 | 11 7 ]

ทำการกำหนดค่าน้ำหนักในช่วง [8,10] ให้แก่สตริงรุ่นพ่อแม่ (Parent) ได้

ดังรูปที่ 4.9



ก) กำหนดค่าน้ำหนักให้แก่สตริงรุ่นพ่อแม่คู่ที่ 1



ข) การสลับค่าน้ำหนักที่กำหนดและทำการเปลี่ยนค่าภายในโครโมโซมของสตริงคำตอบรุ่นพ่อแม่คู่ที่ 1

รูปที่ 4.9 การครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) สตริงคำตอบที่ 1, 2

จะได้สตริงคำตอบรุ่นลูก (Offspring) หลังจากทำการครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) คือ

$$\text{Offspring 1} = [4 \ 2 \ 3 \ 11 \ 5 \ 1 \ 7 \ |9 \ 8 \ 6| \ 10 \ 12]$$

$$\text{Offspring 2} = [2 \ 1 \ 3 \ 12 \ 6 \ 10 \ 8 \ |5 \ 9 \ 4| \ 11 \ 7]$$

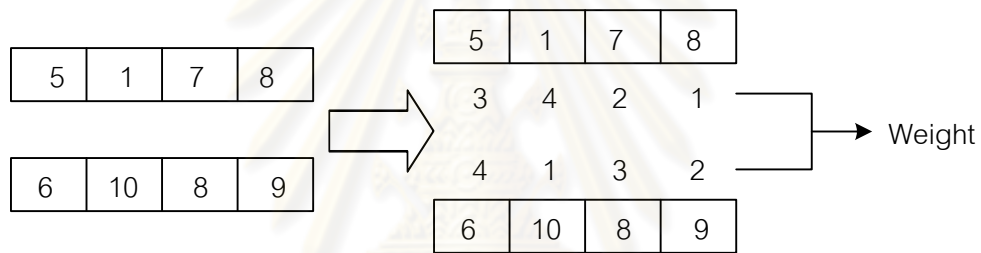
นำสตริงที่ 3 และ 4 ไปครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) โดยได้ทำการสุ่มเลือกตำแหน่งการครอสโอเวอร์ได้ตำแหน่งที่ 5 และ 8

$$\text{Parent 3} = [4 \ 2 \ 3 \ 11 \ |5 \ 1 \ 7 \ 8| \ 9 \ 6 \ 10 \ 12]$$

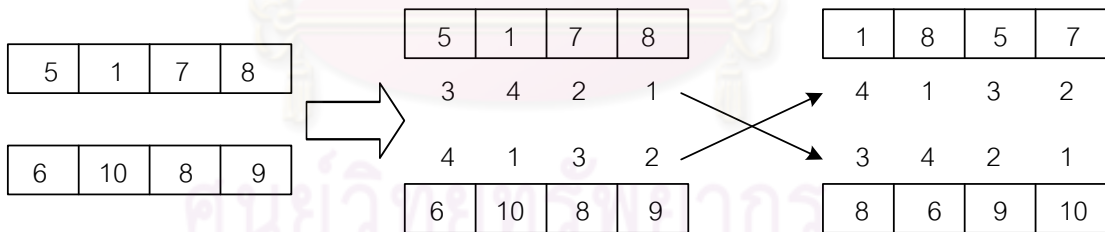
$$\text{Parent 4} = [2 \ 1 \ 3 \ 12 \ |6 \ 10 \ 8 \ 9| \ 5 \ 4 \ 11 \ 7]$$

ทำการกำหนดค่าน้ำหนักในช่วง [5,8] ให้แก่สตริงรุ่นพ่อแม่ (Parent) ได้

ดังรูปที่ 4.10



ก) กำหนดค่าน้ำหนักให้แก่สตริงรุ่นพ่อแม่คู่ที่ 2



ข) การสลับค่าน้ำหนักที่กำหนดและทำการเปลี่ยนค่าภายในโครโมโซมของสตริงคำตอบรุ่นพ่อแม่คู่ที่ 2

รูปที่ 4.10 การครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) สตริงคำตอบที่ 3, 4

จะได้สตริงคำตอบรุ่นลูก (Offspring) หลังจากทำการครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) คือ

$$\text{Offspring 3} = [4 \ 2 \ 3 \ 11 \ |1 \ 8 \ 5 \ 7| \ 9 \ 6 \ 10 \ 12]$$

$$\text{Offspring 4} = [2 \ 1 \ 3 \ 12 \ |8 \ 6 \ 9 \ 10| \ 5 \ 4 \ 11 \ 7]$$

เนื่องจากสตริงคำตอบที่ได้จากการทำครอสโอเวอร์เป็นสตริงคำตอบค่า  
สิทธิในการเลือกงานทำให้ไม่ต้องทำการซ่อมแซมคำตอบ

#### 4.3.7 การมิวเตชัน

การมิวเตชัน เป็นกระบวนการแลกเปลี่ยนตำแหน่งภายในสตริงคำตอบ เพื่อ  
ป้องกันการสูญเสียคำตอบที่ไม่อาจเรียกคืน ในบางครั้งคำตอบที่ผ่านการดำเนินงานต่างๆ อาจเข้าไป  
ติดอยู่ในคำตอบเฉพาะที่ ทำให้การเปลี่ยนรูปที่เหมาะสมด้วยการมิวเตชันช่วยให้คำตอบ  
สามารถหลุดออกมาให้ได้คำตอบที่ดีที่สุด วิธีการมิวเตชันนั้นมีหลายวิธี แต่ในงานวิจัยนี้จะขอเสนอ  
วิธีการมิวเตชันแบบ Reciprocal Exchange Mutation ซึ่งสตริงที่ได้จากการมิวเตชันนี้จะไม่ขัดกับ  
ข้อจำกัดด้านความสัมพันธ์ก่อนหลังของงาน เนื่องจากสตริงคำตอบที่ใช้เป็นค่าสิทธิในการเลือก  
งาน (String Priority) ซึ่งการพิจารณาว่าสตริงคำตอบตัวใดจะถูกนำมามิวเตชันนั้นขึ้นอยู่กับค่า  
ความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน ( $P_m$ ) โดยเริ่มจากการสุ่มค่า  $r$  ซึ่งมีค่าระหว่าง  $[0,1]$  ให้กับสตริง  
คำตอบทุกตัวใน Mating Pool จากนั้นทำการเลือกเฉพาะสตริงคำตอบที่มีค่า  $r$  น้อยกว่า  $P_m$  ไป  
ทำการมิวเตชัน

กำหนดให้  $P_m = 0.3$  ซึ่งจะทำให้ได้สตริงคำตอบ 30% ของสตริงคำตอบ  
ทั้งหมด หรือเท่ากับ  $0.3 \times 5 = 1.5$  หรือ 2 ตัว ที่จะถูกมิวเตชัน ซึ่งสตริงคำตอบนี้จะได้มาจาก  
การสุ่มค่า  $r$  ซึ่งถ้ามีค่าน้อยกว่าค่า  $P_m$  จะถูกนำไปมิวเตชัน ดังตารางที่ 4.14

ตารางที่ 4.14 ผลจากการคัดเลือกสตริงคำตอบเพื่อทำการมิวเตชัน

String No.	String Priority	$r_i$	$r_i < 0.3$
1	[4 2 3 11 5 1 7 9 8 6 10 12]	0.3874	-
2	[2 1 3 12 6 10 8 5 9 4 11 7]	0.8392	-
3	[4 2 3 11 1 8 5 7 9 6 10 12]	0.0581	Selected
4	[2 1 3 12 8 6 9 10 5 4 11 7]	0.9951	-
5	[2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7]	0.2098	Selected

ดังนั้นสตริงคำตอบตัวที่ 3 และ 4 จะถูกเลือกให้ทำการมิวเตชัน โดยวิธี  
Reciprocal Exchange Mutation ซึ่งเป็นการสลับตำแหน่งของตัวเลข 2 ตัวภายในสตริงคำตอบ  
โดยเริ่มจากการสุ่มตำแหน่ง 2 ตัวที่ไม่ซ้ำกัน

ทำการมิวเตชันสตริงคำตอบตัวที่ 3 โดยสุ่มได้ตัวเลข 3 และ 9 จากนั้นทำการสลับ  
ตำแหน่งของตัวเลขทั้งสอง

Parent 3	4	2	3	11	1	8	5	7	9	6	10	12
----------	---	---	---	----	---	---	---	---	---	---	----	----

Offspring 3	4	2	9	11	1	8	5	7	3	6	10	12
-------------	---	---	---	----	---	---	---	---	---	---	----	----

รูปที่ 4.11 การมิวเตชันด้วยวิธี Reciprocal Exchange Mutation สตริงคำตอบที่ 3

ทำการมิวเตชันสตริงคำตอบตัวที่ 5 โดยสุ่มได้ตัวเลข 1 และ 7 จากนั้นทำการสลับตำแหน่งของตัวเลขทั้งสอง

Parent 5	2	1	3	12	6	10	8	9	5	4	11	7
----------	---	---	---	----	---	----	---	---	---	---	----	---

Offspring 5	8	1	3	12	6	10	2	9	5	4	11	7
-------------	---	---	---	----	---	----	---	---	---	---	----	---

รูปที่ 4.12 การมิวเตชันด้วยวิธี Reciprocal Exchange Mutation สตริงคำตอบที่ 5

จะได้สตริงคำตอบรุ่นลูกทั้งหมด 5 ตัว เพื่อนำไปรวมกับสตริงคำตอบเริ่มต้น และทำการเก็บค่าที่ดีที่สุดของสตริงคำตอบไว้

ตารางที่ 4.15 สตริงคำตอบหลังการทำมิวเตชัน

String No.	String Priority
1	[4 2 3 11 5 1 7 9 8 6 10 12]
2	[2 1 3 12 6 10 8 5 9 4 11 7]
3	[4 2 9 11 1 8 5 7 3 6 10 12]
4	[2 1 3 12 8 6 9 10 5 4 11 7]
5	[8 1 3 12 6 10 2 9 5 4 11 7]

#### 4.3.8 เทคนิคการเก็บค่าที่ดีที่สุด

เทคนิคการเก็บค่าที่ดีที่สุด เป็นเทคนิคที่นำมาใช้เพื่อเก็บค่าที่ดีที่สุดและป้องกันการสูญเสียคำตอบที่ดีหลังจากผ่านกระบวนการต่างๆ เนื่องจากสตริงคำตอบที่ได้จากการครอสโอเวอร์และมิวเตชัน อาจทำให้เกิดคำตอบที่แย่กว่าคำตอบที่เคยปรากฏในเจนเนอเรชันที่ผ่านมา จึงได้มีการเก็บค่าที่ดีที่สุดไว้ เพื่อเปรียบเทียบกับค่าที่ดีที่สุดของกลุ่มสตริงคำตอบชุดใหม่ที่ได้ และทำการเก็บสตริงคำตอบที่เป็น Non-dominated Solution ซึ่งได้จากการรวมกันของประชากรคำตอบรุ่นพ่อแม่ และประชากรคำตอบรุ่นลูกในสถานที่รวมคำตอบ และทำการเก็บคำตอบที่ได้จาก Non-dominated Sorting และทำการปรับปรุง (Update) สตริงคำตอบใหม่ในสถานที่เก็บคำตอบด้วยการย้ายสตริงคำตอบที่ดีที่สุดตัวเดิมออก และเพิ่มสตริงคำตอบที่ดีที่สุดตัวใหม่เข้ามา โดยสตริงคำตอบที่ได้ในขั้นตอนนี้จะกลายเป็นสตริงคำตอบรุ่นพ่อแม่ในเจนเนอเรชันต่อไป โดยจากสตริงคำตอบรุ่นพ่อแม่ และสตริงคำตอบรุ่นลูกที่ได้ จะนำมารวมกันและทำการเก็บค่าที่ดีที่สุดไว้เท่ากับจำนวนสตริงคำตอบเริ่มต้น ซึ่งในที่นี้เท่ากับ 5 ตัว

ตารางที่ 4.16 สตริงคำตอบรุ่นพ่อแม่และสตริงคำตอบรุ่นลูก

ลักษณะสตริงคำตอบ	String No.	String Priority
สตริงคำตอบเริ่มต้น (P)	1	[4 2 3 11 5 1 7 8 9 6 10 12]
	2	[12 4 1 11 2 6 7 9 8 10 5 3]
	3	[2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7]
	4	[5 2 12 6 1 4 7 9 11 10 3 8]
	5	[6 2 3 12 4 11 7 8 9 10 1 5]
สตริงคำตอบรุ่นลูก (Q)	6	[4 2 3 11 5 1 7 9 8 6 10 12]
	7	[2 1 3 12 6 10 8 5 9 4 11 7]
	8	[4 2 9 11 1 8 5 7 3 6 10 12]
	9	[2 1 3 12 8 6 9 10 5 4 11 7]
	10	[8 1 3 12 6 10 2 9 5 4 11 7]

สตริงคำตอบที่นำมารวมกัน จะทำการคำนวณค่าวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์ โดยการแปลงค่าสตริงคำตอบให้เป็นลำดับชั้นงานให้เรียบร้อยก่อน ดังตารางที่ 4.17

ตารางที่ 4.17 ลำดับชั้นงานของสตริงคำตอบรุ่นพ่อแม่และสตริงคำตอบรุ่นลูกที่ทำการรวมกัน

ลักษณะสตริงคำตอบ	String No.	Task Sequence
สตริงคำตอบเริ่มต้น (P)	1	[ 1 4 3 2 5 8 7 10 6 9 11 12 ]
	2	[ 1 4 2 5 8 7 10 3 6 9 11 12 ]
	3	[ 3 6 1 4 2 5 8 7 9 11 12 10 ]
	4	[ 3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]
	5	[ 1 4 3 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]
สตริงคำตอบรุ่นลูก (Q)	6	[ 1 4 3 2 5 8 7 10 6 9 11 12 ]
	7	[ 3 6 1 4 2 5 9 11 7 12 8 10 ]
	8	[ 3 6 1 4 2 5 8 7 10 9 11 12 ]
	9	[ 3 6 1 4 2 5 8 7 9 11 12 10 ]
	10	[ 1 4 3 6 2 5 8 9 11 12 7 10 ]

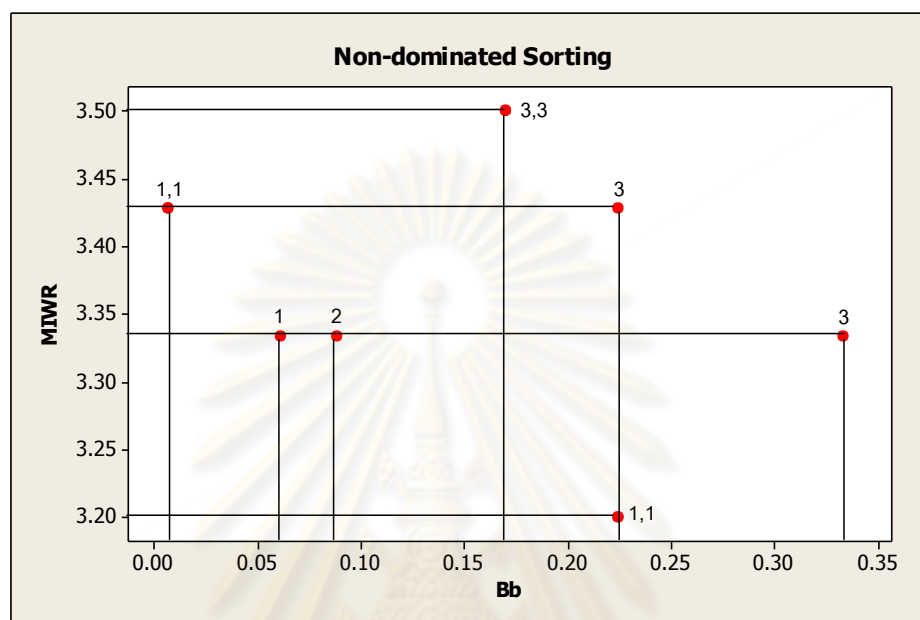
จากลำดับชั้นงานของสตริงคำตอบ จะนำมาคำนวณหาค่าวัตถุประสงค์ทั้ง 4 วัตถุประสงค์ ซึ่งได้ค่าดังตารางที่ 4.18

ตารางที่ 4.18 ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่ทำการรวมกัน

สตริงคำตอบที่	จำนวนคู่สถานีนงาน	จำนวนสถานีนงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีนงาน
1	2	4	3.4286	0.0068
2	2	4	3.3333	0.0884
3	2	4	3.2000	0.2245
4	2	4	3.3333	0.0612
5	2	4	3.5000	0.1701
6	2	4	3.4286	0.0068
7	2	4	3.3333	0.3333
8	2	4	3.4286	0.2245
9	2	4	3.2000	0.2245
10	2	4	3.5000	0.1701



ใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Goldberg (1989) หรือ Non-dominated Sorting เพื่อกำหนดค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness Value) และ คำนวณค่า Crowding Distance (Dep et al., 2002) ได้ดังรูปที่ 4.13 และตารางที่ 4.19



รูปที่ 4.13 กำหนดค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness Value) ของสตริงคำตอบ

ตารางที่ 4.19 ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาวะ งานระหว่างสถานีนงาน	Dummy Fitness	Crowding Distance
1	3.4286	0.0068	1	0.6667
2	3.3333	0.0884	2	Infinity
3	3.2000	0.2245	1	Infinity
4	3.3333	0.0612	1	2.0000
5	3.5000	0.1701	3	0.7619
6	3.4286	0.0068	1	0.6667
7	3.3333	0.3333	3	Infinity
8	3.4286	0.2245	3	2.0000
9	3.2000	0.2245	1	Infinity
10	3.5000	0.1701	3	0.7619

ทำการเรียงค่า Dummy Fitness จากน้อยไปมาก และภายใน Front ทำการเรียงค่า Crowding Distance (Dep et al., 2002) จากมากไปน้อย ได้ดังตารางที่ 4.20

ตารางที่ 4.20 เรียงค่า Dummy Fitness และค่า Crowding Distance

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาวะ งานระหว่างสถานีนงาน	Dummy Fitness	Crowding Distance
3	3.2000	0.2245	1	Infinity
9	3.2000	0.2245	1	Infinity
4	3.3333	0.0612	1	2.0000
1	3.4286	0.0068	1	0.6667
6	3.4286	0.0068	1	0.6667
2	3.3333	0.0884	2	Infinity
7	3.3333	0.3333	3	Infinity
8	3.4286	0.2245	3	2.0000
5	3.5000	0.1701	3	0.7619
10	3.5000	0.1701	3	0.7619

เมื่อทำการจัดเรียงแล้ว จึงทำการคัดเลือกสตริงคำตอบเพื่อทำการเก็บค่าที่ดีที่สุด โดยจะพิจารณาที่ละ Front จากน้อยไปมาก ในที่นี้สตริงคำตอบที่อยู่ใน Front ที่ 1 มีจำนวนสตริงคำตอบ 5 ตัว ซึ่งมีจำนวนเท่ากับสตริงคำตอบที่ทำการจัดเก็บ (Popsiz = 5) จึงได้สตริงคำตอบที่ดีที่สุด เพื่อทำการเก็บไว้ดำเนินการในรอบถัดไป ดังตารางที่ 4.21

ตารางที่ 4.21 สตริงคำตอบรุ่นลูกที่จะถูกพัฒนาไปเป็นสตริงคำตอบเริ่มต้นในรอบถัดไป

สตริงคำตอบที่	String Priority
3	[ 2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7 ]
9	[ 2 1 3 12 8 6 9 10 5 4 11 7 ]
4	[ 5 2 12 6 1 4 7 9 11 10 3 8 ]
1	[ 4 2 3 11 5 1 7 8 9 6 10 12 ]
6	[ 4 2 3 11 5 1 7 9 8 6 10 12 ]

#### 4.3.9 การแก้ปัญหาในรอบถัดไป

การแก้ปัญหาในรอบที่ 2 นี้ ทำเช่นเดียวกับในรอบที่ 1 โดยนำสตริงคำตอบที่จัดเก็บในรอบที่ 1 มาเป็นสตริงคำตอบเบื้องต้น จากสตริงคำตอบที่ได้ในรอบที่ 1 (ตารางที่ 4.21) นำมาแปลงเป็นลำดับงานได้ดังนี้

Task Sequence 1 = [ 3 6 1 4 2 5 8 7 9 11 12 10 ]

Task Sequence 2 = [ 3 6 1 4 2 5 8 7 9 11 12 10 ]

Task Sequence 3 = [ 3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

Task Sequence 4 = [ 1 4 3 2 5 8 7 10 6 9 11 12 ]

Task Sequence 5 = [ 1 4 3 2 5 8 7 10 6 9 11 12 ]

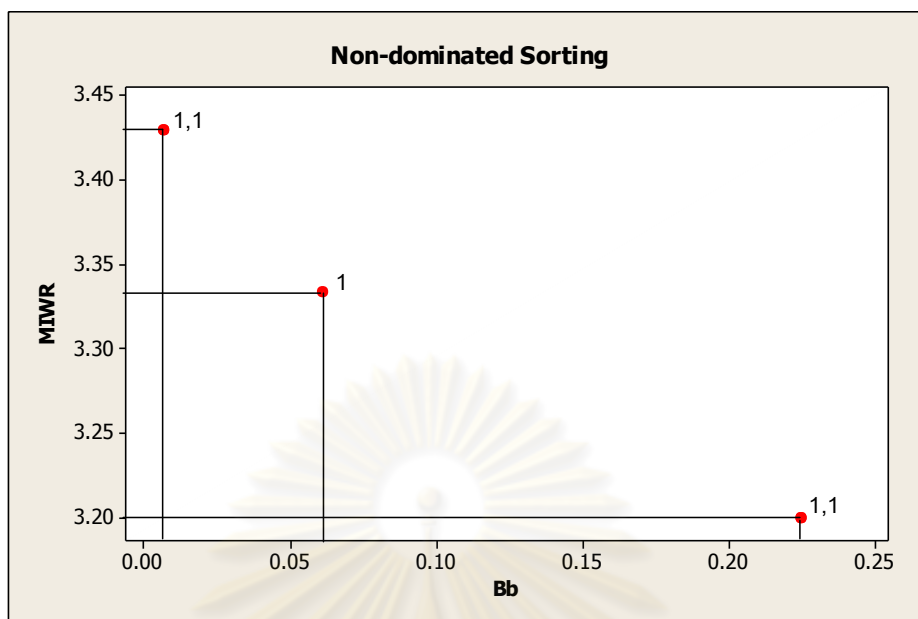
จากสตริงคำตอบทั้ง 5 ตัว สามารถคำนวณค่าวัตถุประสงค์ได้ดังตารางที่ 4.22

ตารางที่ 4.22 ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์

สตริงคำตอบที่	จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงาน
1	2	4	3.2000	0.2245
2	2	4	3.2000	0.2245
3	2	4	3.3333	0.0612
4	2	4	3.4286	0.0068
5	2	4	3.4286	0.0068

#### การประเมินค่า

ในการประเมินค่าสตริงคำตอบที่ได้นั้นจะมีการกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness Value) โดยใช้วิธีจัดอันดับแบบ Goldberg (1989) หรือ Non-dominated Sorting โดยค่าอันดับที่ได้จะเป็นค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness Value) โดยจะได้เส้นขอบเขตกลุ่มคำตอบที่ดี (Frontier) จะได้ดังรูปที่ 4.14



รูปที่ 4.14 ค่า Dummy Fitness วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting

ตารางที่ 4.23 ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ

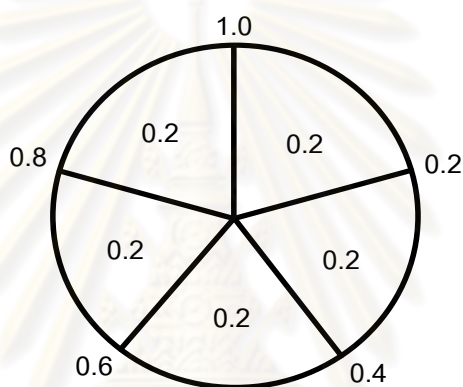
สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาวะ งานระหว่างสถานีนงาน	Dummy Fitness	Crowding Distance
1	3.2000	0.2245	1	Infinity
2	3.2000	0.2245	1	Infinity
3	3.3333	0.0612	1	2.0000
4	3.4286	0.0068	1	Infinity
5	3.4286	0.0068	1	Infinity

#### การคัดเลือกสตริงคำตอบ

การคัดเลือกสตริงคำตอบจากรุ่นพ่อแม่จะใช้วิธี Binary Tournament Selection โดยการหาค่า Fitness Value ที่ได้จากการ Non-dominated Sorting และทำการหาค่า  $p_i = 1/5 = 0.2$  ดังรูปที่ 4.15 และตารางที่ 4.24

ตารางที่ 4.24 การสร้างวงล้อสุ่มของปัญหา 12 ชั้นงาน

สตริงคำตอบที่	แปลง Fitness	$p_i$	$q_i$
1	1	0.2	0.2
2	1	0.2	0.4
3	1	0.2	0.6
4	1	0.2	0.8
5	1	0.2	1
รวม	5	1	



รูปที่ 4.15 วงล้อสุ่มของปัญหา 12 ชั้นงาน

สุ่มเลือกสตริงคำตอบ 2 ตัว จากวงล้อสุ่มแล้วนำมาเปรียบเทียบกันเพื่อคัดเลือกสตริงคำตอบที่มีค่า Fitness มากกว่าเข้าสู่ Mating Pool ผลการคัดเลือกจะได้สตริงทั้ง 5 ตัว คือ สตริงหมายเลข 5 4 2 4 และ 2 และกำหนดเป็นสตริงคำตอบหมายเลข 1 2 3 4 และ 5

ตารางที่ 4.25 วิธี Binary Tournament Selection สำหรับการคัดเลือกสตริงคำตอบ

No.	Population 1				Population 2				No_String Selected
	$r_1$	$r_1 < q_i$	String	Fitness	$r_2$	$r_2 < q_i$	String	Fitness	
1	0.9641	1	5	1	0.4572	0.6	3	1	5
2	0.8740	1	5	1	0.7896	0.8	4	1	4
3	0.0689	0.2	1	1	0.3640	0.4	2	1	2
4	0.5873	0.6	3	1	0.7321	0.8	4	1	4
5	0.4075	0.6	3	1	0.2890	0.4	2	1	2

### การครอสโอเวอร์

ทำการสุ่มเลือกสตริงคำตอบเพื่อทำการครอสโอเวอร์ โดยพิจารณาจากสตริงคำตอบที่มีค่าสุ่มค่า  $r$  น้อยกว่าค่า  $P_C$  ซึ่งในที่นี้กำหนดให้  $P_C = 0.7$  ดังนั้นสตริงคำตอบที่จะถูกครอสโอเวอร์ จึงจะมีประมาณ 70% ของสตริงคำตอบทั้งหมด หรือเท่ากับ  $0.7 \times 5 = 3.5$  หรือ 4 ตัว

ตารางที่ 4.26 สตริงค่าสิทธิในการเลือกงานที่ถูกเลือกทำการครอสโอเวอร์

String No.	String Priority	$r_i$	$r_i < 0.7$
1	[4 2 3 11 5 1 7 9 8 6 10 12]	0.1962	Selected
2	[4 2 3 11 5 1 7 8 9 6 10 12]	0.0087	Selected
3	[2 1 3 12 8 6 9 10 5 4 11 7]	0.1281	Selected
4	[4 2 3 11 5 1 7 8 9 6 10 12]	0.5922	Selected
5	[2 1 3 12 8 6 9 10 5 4 11 7]	0.9073	-

ดังนั้นจะได้สตริงคำตอบที่นำไปครอสโอเวอร์ คือ สตริงคำตอบหมายเลข 1 2 3 และ 4 ซึ่งสามารถจับคู่ได้เป็น 2-3 และ 1-4

นำสตริงคู่แรกไปครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) โดยได้ทำการสุ่มเลือกตำแหน่งการครอสโอเวอร์ได้ตำแหน่งที่ 8 และ 9

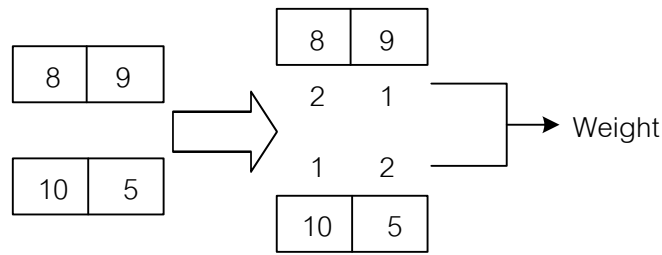
Parent 1 = [4 2 3 11 5 1 7 |8 9| 6 10 12]

Parent 2 = [2 1 3 12 8 6 9 |10 5| 4 11 7]

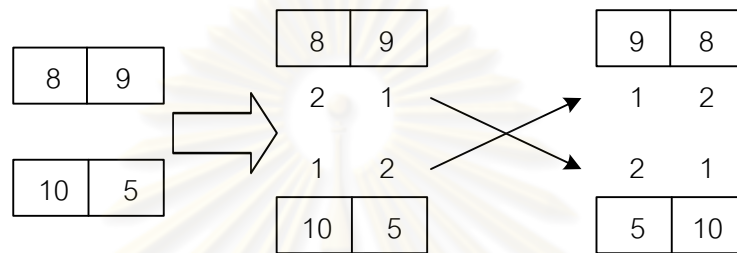
ทำการกำหนดค่าน้ำหนักในช่วง [8,9] ให้แก่สตริงรุ่นพ่อแม่ ได้ดังรูปที่ 4.16

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย





ก) กำหนดค่าน้ำหนักให้แก่สตริงรุ่นพ่อแม่คู่ที่ 1



ข) การสลับค่าน้ำหนักที่กำหนดและทำการเปลี่ยนค่าภายในโครโมโซมของสตริงคำตอบรุ่นพ่อแม่คู่ที่ 1

รูปที่ 4.16 การครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) สตริงคำตอบที่ 2, 3

จะได้สตริงคำตอบรุ่นลูก (Offspring) หลังจากทำการครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) คือ

Offspring 1 = [ 4 2 3 11 5 1 7 | 9 8 | 6 10 12 ]

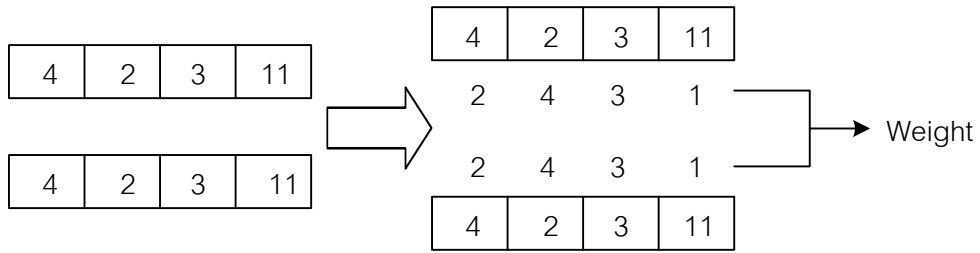
Offspring 2 = [ 2 1 3 12 8 6 9 | 5 10 | 4 11 7 ]

นำสตริงที่ 1 และ 4 ไปครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) โดยได้ทำการสุ่มเลือกตำแหน่งการครอสโอเวอร์ได้ตำแหน่งที่ 1 และ 4

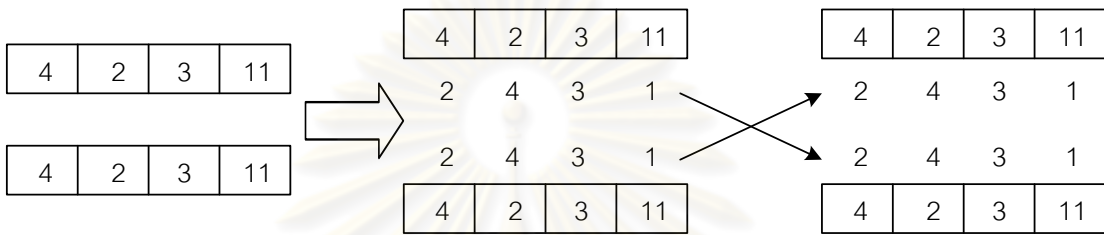
Parent 3 = [ | 4 2 3 11 | 5 1 7 9 8 6 10 12 ]

Parent 4 = [ | 4 2 3 11 | 5 1 7 8 9 6 10 12 ]

ทำการกำหนดค่าน้ำหนักในช่วง [1,4] ให้แก่สตริงรุ่นพ่อแม่ ได้ดังรูปที่ 4.17



ก) กำหนดค่าน้ำหนักให้แก่สตริงรุ่นพ่อแม่คู่ที่ 2



ข) การสลับค่าน้ำหนักที่กำหนดและทำการเปลี่ยนค่าภายในโครโมโซมของสตริงคำตอบรุ่นพ่อแม่คู่ที่ 2

รูปที่ 4.17 การครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) สตริงคำตอบที่ 1, 4

จะได้สตริงคำตอบรุ่นลูก (Offspring) หลังจากทำการครอสโอเวอร์ด้วยวิธี

Weight Mapping Crossover (WMX) คือ

$$\text{Offspring 3} = [4 \ 2 \ 3 \ 11 \mid 5 \ 1 \ 7 \ 9 \ 8 \ 6 \ 10 \ 12]$$

$$\text{Offspring 4} = [4 \ 2 \ 3 \ 11 \mid 5 \ 1 \ 7 \ 8 \ 9 \ 6 \ 10 \ 12]$$

เนื่องจากสตริงคำตอบที่ได้จากการทำครอสโอเวอร์เป็นสตริงคำตอบค่าสถิติในการเลือกงานทำให้ไม่ต้องทำการซ่อมแซมคำตอบ

### การมิวเตชัน

กำหนดให้  $P_m = 0.3$  ซึ่งจะทำให้ได้สตริงคำตอบ 30% ของสตริงคำตอบทั้งหมด หรือเท่ากับ  $0.3 \times 5 = 1.5$  หรือ 2 ตัว ที่จะถูกมิวเตชัน ซึ่งสตริงคำตอบนี้จะได้มาจากการสุ่มค่า  $r$  ซึ่งถ้ามีค่าน้อยกว่าค่า  $P_m$  จะถูกนำไปมิวเตชัน ดังตารางที่ 4.27

ตารางที่ 4.27 ผลจากการคัดเลือกสตริงคำตอบเพื่อทำการมิวเตชัน

String No.	String Priority	$r_i$	$r_i < 0.3$
1	[4 2 3 11 5 1 7 9 8 6 10 12]	0.0462	Selected
2	[4 2 3 11 5 1 7 9 8 6 10 12]	0.2953	Selected
3	[2 1 3 12 8 6 9 5 10 4 11 7]	0.6008	-
4	[4 2 3 11 5 1 7 8 9 6 10 12]	0.8421	-
5	[2 1 3 12 8 6 9 10 5 4 11 7]	0.7213	-

ดังนั้นสตริงคำตอบตัวที่ 2 และ 3 จะถูกเลือกให้ทำการมิวเตชัน โดยวิธี Reciprocal Exchange Mutation ซึ่งเป็นการสลับตำแหน่งของตัวเลข 2 ตัวภายในสตริงคำตอบ โดยเริ่มจากการสุ่มตำแหน่ง 2 ตัวที่ไม่ซ้ำกัน

ทำการมิวเตชันสตริงคำตอบตัวที่ 1 โดยสุ่มได้ตัวเลข 1 และ 4 จากนั้นทำการสลับตำแหน่งของตัวเลขทั้งสอง

Parent 1

4	2	3	11	5	1	7	9	8	6	10	12
---	---	---	----	---	---	---	---	---	---	----	----

Offspring 1

11	2	3	4	5	1	7	9	8	6	10	12
----	---	---	---	---	---	---	---	---	---	----	----

รูปที่ 4.18 การมิวเตชันด้วยวิธี Reciprocal Exchange Mutation สตริงคำตอบที่ 1

ทำการมิวเตชันสตริงคำตอบตัวที่ 2 โดยสุ่มได้ตัวเลข 8 และ 9 จากนั้นทำการสลับตำแหน่งของตัวเลขทั้งสอง

Parent 2

4	2	3	11	5	1	7	9	8	6	10	12
---	---	---	----	---	---	---	---	---	---	----	----

Offspring 2

4	2	3	11	5	1	7	8	9	6	10	12
---	---	---	----	---	---	---	---	---	---	----	----

รูปที่ 4.19 การมิวเตชันด้วยวิธี Reciprocal Exchange Mutation สตริงคำตอบที่ 2

จะได้สตริงคำตอบรุ่นลูกทั้งหมด 5 ตัว เพื่อนำไปรวมกับสตริงคำตอบเริ่มต้น และทำการเก็บค่าที่ดีที่สุดของสตริงคำตอบไว้

ตารางที่ 4.28 สตริงคำตอบหลังการทำมิวเตชัน

String No.	String Priority
1	[ 11 2 3 4 5 1 7 9 8 6 10 12 ]
2	[ 4 2 3 11 5 1 7 8 9 6 10 12 ]
3	[ 2 1 3 12 8 6 9 5 10 4 11 7 ]
4	[ 4 2 3 11 5 1 7 8 9 6 10 12 ]
5	[ 2 1 3 12 8 6 9 10 5 4 11 7 ]

### เทคนิคการเก็บค่าที่ดีที่สุด

จากสตริงคำตอบรุ่นพ่อแม่ ( $P$ ) และสตริงคำตอบรุ่นลูก ( $Q$ ) จะนำมารวมกัน และทำการเก็บค่าที่ดีที่สุดไว้

ตารางที่ 4.29 สตริงคำตอบรุ่นพ่อแม่และสตริงคำตอบรุ่นลูก

ลักษณะสตริงคำตอบ	String No.	String Priority
สตริงคำตอบเริ่มต้น ( $P$ )	1	[ 2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7 ]
	2	[ 2 1 3 12 8 6 9 10 5 4 11 7 ]
	3	[ 5 2 12 6 1 4 7 9 11 10 3 8 ]
	4	[ 4 2 3 11 5 1 7 8 9 6 10 12 ]
	5	[ 4 2 3 11 5 1 7 9 8 6 10 12 ]
สตริงคำตอบรุ่นลูก ( $Q$ )	6	[ 11 2 3 4 5 1 7 9 8 6 10 12 ]
	7	[ 2 1 3 12 8 6 9 5 10 4 11 7 ]

สตริงคำตอบที่นำมารวมกัน จะทำการคำนวณค่าวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์ โดยการแปลงค่าสตริงคำตอบให้เป็นลำดับชั้นงานให้เรียบร้อยก่อน ดังตารางที่ 4.30

ตารางที่ 4.30 ลำดับชั้นงานของสตริงคำตอบรุ่นพ่อแม่และสตริงคำตอบรุ่นลูกที่ทำการรวมกัน

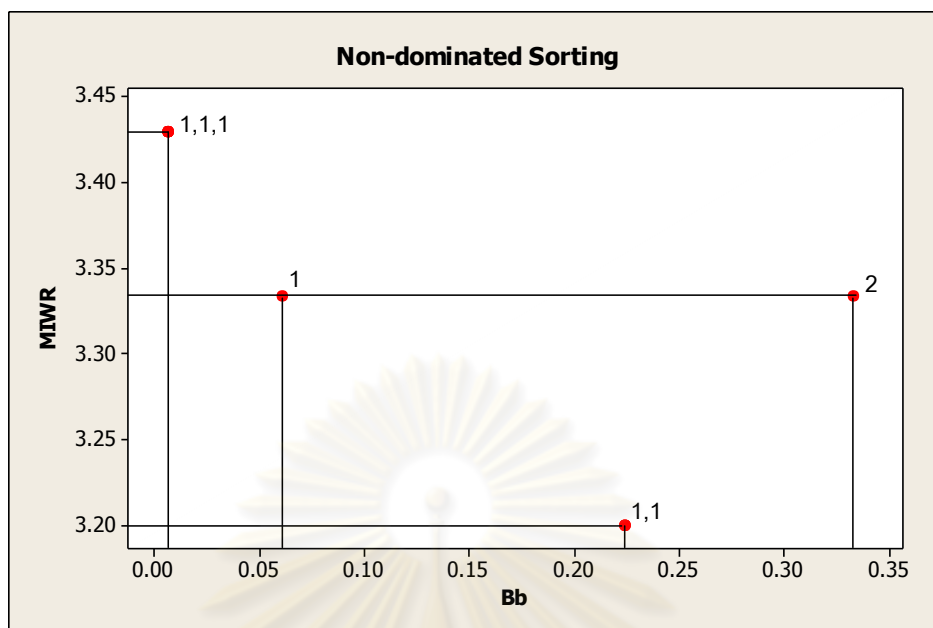
ลักษณะสตริงคำตอบ	String No.	Task Sequence
สตริงคำตอบเริ่มต้น (P)	1	[3 6 1 4 2 5 8 7 9 11 12 10]
	2	[3 6 1 4 2 5 8 7 9 11 12 10]
	3	[3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12]
	4	[1 4 3 2 5 8 7 10 6 9 11 12]
	5	[1 4 3 2 5 8 7 10 6 9 11 12]
สตริงคำตอบรุ่นลูก (Q)	6	[1 4 3 2 5 8 7 10 6 9 11 12]
	7	[3 6 1 4 2 5 9 11 7 12 8 10]

จากลำดับชั้นงานของสตริงคำตอบ จะนำมาคำนวณหาค่าวัตถุประสงค์ทั้ง 4 วัตถุประสงค์ ซึ่งได้ค่าดังตารางที่ 4.31

ตารางที่ 4.31 ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่ทำการรวมกัน

สตริงคำตอบที่	จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงาน
1	2	4	3.2000	0.2245
2	2	4	3.2000	0.2245
3	2	4	3.3333	0.0612
4	2	4	3.4286	0.0068
5	2	4	3.4286	0.0068
6	2	4	3.4286	0.0068
7	2	4	3.3333	0.3333

ใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting เพื่อกำหนดค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness Value) และ คำนวณค่า Crowding Distance ได้รูปที่ 4.20 และตารางที่ 4.32



รูปที่ 4.20 กำหนดค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness Value) ของสตริงคำตอบ

ตารางที่ 4.32 ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาวะ งานระหว่างสถานีนงาน	Dummy Fitness	Crowding Distance
1	3.2000	0.2245	1	Infinity
2	3.2000	0.2245	1	Infinity
3	3.3333	0.0612	1	2.0000
4	3.4286	0.0068	1	Infinity
5	3.4286	0.0068	1	Infinity
6	3.4286	0.0068	1	Infinity
7	3.3333	0.3333	2	Infinity

ทำการเรียงค่า Dummy Fitness จากน้อยไปมาก และภายใน Front ทำการเรียง  
ค่า Crowding Distance จากมากไปน้อย ได้ดังตารางที่ 4.33



ตารางที่ 4.33 เรียงค่า Dummy Fitness และค่า Crowding Distance

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีนงาน	Dummy Fitness	Crowding Distance
1	3.2000	0.2245	1	Infinity
2	3.2000	0.2245	1	Infinity
4	3.4286	0.0068	1	Infinity
5	3.4286	0.0068	1	Infinity
6	3.4286	0.0068	1	Infinity
3	3.3333	0.0612	1	2.0000
7	3.3333	0.3333	2	Infinity

เมื่อทำการจัดเรียงแล้ว จึงทำการคัดเลือกสตริงคำตอบเพื่อทำการเก็บค่าที่ดีที่สุด โดยจะพิจารณาทีละ Front จากน้อยไปมาก ในที่นี้สตริงคำตอบที่อยู่ใน Front ที่ 1 มีจำนวนสตริงคำตอบ 6 ตัว คือ สตริงคำตอบที่ 1, 2, 4, 5, 6 และ 3 ซึ่งเกินสตริงคำตอบที่ทำการจัดเก็บ (Popsiz = 5) จึงทำการสุ่มตัดสตริงคำตอบ 1 ตัว สมมติสุ่มได้สตริงคำตอบที่ 6 ดังนั้นจะได้สตริงคำตอบที่ดีที่สุดคือ สตริงคำตอบที่ 1, 2, 4, 5 และ 3 เพื่อทำการเก็บไว้ดำเนินการในรอบถัดไป ดังตารางที่ 4.34

ตารางที่ 4.34 สตริงคำตอบที่จะถูกพัฒนาไปเป็นสตริงคำตอบเริ่มต้นในรอบถัดไป

สตริงคำตอบที่	String Priority
1	[ 2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7 ]
2	[ 2 1 3 12 8 6 9 10 5 4 11 7 ]
3	[ 4 2 3 11 5 1 7 8 9 6 10 12 ]
4	[ 4 2 3 11 5 1 7 9 8 6 10 12 ]
5	[ 3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

#### 4.4 การกำหนดค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในการทดลองด้วยวิธีเจเนติกอัลกอริทึม

การกำหนดค่าพารามิเตอร์ที่เกี่ยวข้องในการจัดสมดุสลายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์ ในวิธีเจเนติกอัลกอริทึมมีพารามิเตอร์ที่เกี่ยวข้องหลายตัว ซึ่งในส่วนนี้จะขอเสนอการทดสอบค่าพารามิเตอร์ โดยใช้ตัวชี้วัดสมรรถนะ 4 ตัว ได้แก่ การลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) อัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) และเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) โดยวิธีการจัดสมดุสลายการประกอบด้วยวิธีเจเนติกอัลกอริทึม มีพารามิเตอร์ที่เกี่ยวข้อง ดังนี้

##### 4.4.1 จำนวนประชากรเบื้องต้น

จำนวนประชากรเบื้องต้นที่ใช้ในงานวิจัยนี้จะมีจำนวนเท่ากับทุกวิธีการ โดยในงานวิจัยนี้ได้กำหนดจำนวนประชากรที่ใช้ในการทดลองเท่ากับ 100 ประชากร (Hwang and Katayama, 2008)

##### 4.4.2 วิธีเชิงกลุ่มที่ดีที่สุด

วิธีเชิงกลุ่มที่ดีที่สุด (Pareto Based Approach) เป็นวิธีการกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness) ให้กับคำตอบ ในงานวิจัยนี้จะขอเลือกใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting (Goldberg, 1989)

##### 4.4.3 วิธีการกำหนดค่าความหนาแน่นของสตริงคำตอบ

วิธีการกำหนดค่าความหนาแน่น หรือค่าการแบ่งปันความแข็งแรง ในงานวิจัยนี้ได้ใช้วิธี Crowding Distance (Dep et al., 2002) ซึ่งเป็นการคำนวณระยะทางระหว่างสมาชิกประชากรคำตอบภายในอันดับเดียวกัน

##### 4.4.4 วิธีการคัดเลือกสตริงคำตอบ

วิธีการคัดเลือกสตริงคำตอบ (Selection Method) เป็นวิธีที่ใช้ในการคัดเลือกสตริงคำตอบที่มีอยู่หลายตัวมาจำนวนหนึ่งเพื่อที่จะนำไปใช้ในกระบวนการต่างๆ โดยวิธีการคัดเลือกสตริงคำตอบที่ใช้ในงานวิจัยนี้ คือ วิธี Binary Tournament Selection

#### 4.4.5 วิธีการและค่าความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์

วิธีการครอสโอเวอร์ (Crossover Method) เป็นวิธีการแลกเปลี่ยนส่วนของสตริงคำตอบ ซึ่งมีหลายวิธี แต่ในงานวิจัยนี้จะใช้วิธี Weight Mapping Crossover (WMX) (Hwang, Katayama and Gen, 2008) และค่าความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์สูง ซึ่งจะทำให้ประสิทธิภาพของเจเนติกอัลกอริทึมดีขึ้น โดยค่าความน่าจะเป็นควรมีค่าอยู่ระหว่าง 0.6-0.9 (De Jong and Spears, 1990) โดยงานวิจัยนี้จะทำการพิจารณาความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์เป็นปัจจัยที่ใช้ในการทดลอง โดยมีระดับปัจจัยทั้งหมด 4 ระดับ ได้แก่

- ระดับที่ 1 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.6
- ระดับที่ 2 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.7
- ระดับที่ 3 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.8
- ระดับที่ 4 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.9

#### 4.4.6 วิธีการและค่าความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน

วิธีการมิวเตชัน (Mutation Method) เป็นวิธีการแลกเปลี่ยนตำแหน่งภายในสตริงคำตอบ ซึ่งมีหลายวิธี แต่ในงานวิจัยนี้จะใช้วิธี Reciprocal Exchange Mutation (Hwang, Katayama and Gen, 2008) และค่าความน่าจะเป็นในการมิวเตชันต่ำ ซึ่งจะทำให้ประสิทธิภาพของเจเนติกอัลกอริทึมดีขึ้น โดยค่าความน่าจะเป็นควรมีค่าอยู่ระหว่าง 0.1-0.4 (De Jong and Spears, 1990) โดยงานวิจัยนี้จะทำการพิจารณาความน่าจะเป็นในการมิวเตชันเป็นปัจจัยที่ใช้ในการทดลอง โดยมีระดับปัจจัยทั้งหมด 4 ระดับ ได้แก่

- ระดับที่ 1 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.1
- ระดับที่ 2 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.2
- ระดับที่ 3 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.3
- ระดับที่ 4 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.4

### 4.5 การออกแบบการทดลอง (Design of Experiments)

การออกแบบการทดลองของวิธีเจเนติกอัลกอริทึมจะทำการทดลองแบบ Full Factorial Design โดยในแต่ละการทดลองจะมีการทำซ้ำ (Replication) เท่ากับ 2 ทดลอง ซึ่งมีปัญหาการทดลองทั้งหมด 5 ปัญหา คือ

- ปัญหาการทดลองที่ 1 มีจำนวนชิ้นงาน 12 ชิ้นงาน ที่รอบการทำงานเท่ากับ 7 โดยมีจำนวนเงินเนอเรชั่นเท่ากับ 10 เงินเนอเรชั่น

- ปัญหาการทดลองที่ 2 มีจำนวนชั้นงาน 65 ชั้นงาน ที่รอบการทำงานเท่ากับ 490 โดยมีจำนวนเงินเนอเรชั่นเท่ากับ 250 เงินเนอเรชั่น
- ปัญหาการทดลองที่ 3 มีจำนวนชั้นงาน 148 ชั้นงาน ที่รอบการทำงานเท่ากับ 408 โดยมีจำนวนเงินเนอเรชั่นเท่ากับ 500 เงินเนอเรชั่น
- ปัญหาการทดลองที่ 4 มีจำนวนชั้นงาน 205 ชั้นงาน ที่รอบการทำงานเท่ากับ 2454 โดยมีจำนวนเงินเนอเรชั่นเท่ากับ 600 เงินเนอเรชั่น
- ปัญหาการทดลองที่ 5 มีจำนวนชั้นงาน 183 ชั้นงาน ที่รอบการทำงานเท่ากับ 22 โดยมีจำนวนเงินเนอเรชั่นเท่ากับ 500 เงินเนอเรชั่น

ซึ่งมีพารามิเตอร์ที่ต้องทำการทดลองเพื่อหาปัจจัยที่เหมาะสม ดังนี้

ตารางที่ 4.35 รายละเอียดพารามิเตอร์ที่ทำการทดสอบในวิธีเงินเนติกอัลกอริทึม

ปัจจัย	จำนวนระดับของปัจจัย	ระดับปัจจัย
1. ค่าความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์	4	ระดับที่ 1 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.6 ระดับที่ 2 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.7 ระดับที่ 3 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.8 ระดับที่ 4 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.9
2. ค่าความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน	4	ระดับที่ 1 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.1 ระดับที่ 2 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.2 ระดับที่ 3 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.3 ระดับที่ 4 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.4

จะเห็นว่า การทดลองในวิธีเงินเนติกอัลกอริทึมมีปัจจัย 2 ปัจจัยๆ ละ 4 ระดับ และมีการทำซ้ำเท่ากับ 2 ดังนั้นจะมีจำนวนทรีทเมนต์ (Treatment Combination) ในแต่ละปัญหาการทดลองเท่ากับ  $4 \times 4 \times 2 = 32$  การทดลอง

#### 4.6 การวิเคราะห์ผลการทดลอง

ในการทดลองทั้งหมดจะทำการแยกตามขนาดปัญหาที่ใช้ในการทดลองทั้งหมด 5 ปัญหา เพื่อทำการหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสม จึงทดสอบด้วยตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ซึ่งกำหนดให้เป็นตัวแปรตอบสนอง ได้แก่ การลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) อัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) และเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) โดยมีการวิเคราะห์แบ่งเป็น 4 ขั้นตอน ดังนี้

1. การวิเคราะห์โดยใช้ตัวชี้วัดสมรรถนะด้านการลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง เป็นตัวแปรตอบสนองในการทดสอบ เพื่อหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสม โดยถ้าหากทดสอบแล้วพบว่า มีปัจจัยที่ให้คำตอบสนองที่ดีที่สุดเพียงระดับปัจจัยเดียว จะทำการกำหนดระดับของปัจจัยนั้นเป็นค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในการค้นหาคำตอบที่เหมาะสมด้วยวิธีเจเนติกอัลกอริทึม แต่ถ้าพบว่ามีปัจจัยที่มีผลต่อคำตอบสนองหลายระดับ หรือยังไม่สามารถระบุระดับปัจจัยว่าเป็นค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมได้ จะนำปัจจัยนั้นไปทำการวิเคราะห์ในขั้นตอนที่ 2 ต่อไป ซึ่งตัวแปรตอบสนองที่ดีที่สุดที่ถือว่าระดับของปัจจัยที่ทดสอบนั้นมีคุณภาพ จะมีค่าเข้าใกล้ 0 นั่นแสดงว่ากลุ่มคำตอบที่ได้จากทดลองด้วยระดับของปัจจัยนี้ มีค่าใกล้เคียงกลุ่มคำตอบที่แท้จริง

2. การวิเคราะห์โดยใช้ตัวชี้วัดสมรรถนะด้านการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ เป็นตัวแปรตอบสนองในการทดสอบ ซึ่งจะวิเคราะห์เช่นเดียวกับในขั้นตอนแรกคือ ถ้าทดสอบแล้วพบว่า มีปัจจัยที่ให้คำตอบสนองที่ดีที่สุดเพียงระดับปัจจัยเดียว จะทำการกำหนดระดับของปัจจัยนั้นเป็นค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในการค้นหาคำตอบที่เหมาะสม แต่ถ้าพบว่ามีปัจจัยที่มีผลต่อคำตอบสนองหลายระดับ หรือยังไม่สามารถระบุระดับปัจจัยว่าเป็นค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมได้ จะนำปัจจัยนั้นไปทำการวิเคราะห์ในขั้นตอนที่ 3 ซึ่งตัวแปรตอบสนองที่ดีที่สุดที่ถือว่าระดับของปัจจัยที่ทดสอบนั้นมีคุณภาพ จะมีค่าเข้าใกล้ 0 นั่นแสดงว่ากลุ่มคำตอบที่ได้จากทดลองมีการกระจายสม่ำเสมอ

3. การวิเคราะห์โดยใช้ตัวชี้วัดสมรรถนะด้านอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง เป็นตัวแปรตอบสนองในการทดสอบ โดยจะวิเคราะห์หลังจากได้ทำการวิเคราะห์ในขั้นตอนที่ 1 และ 2 มาแล้ว พบว่ายังไม่สามารถสรุปค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมได้ ซึ่งถ้าหากทำงานวิเคราะห์ในขั้นตอนนี้แล้วยังไม่สามารถระบุค่าพารามิเตอร์ได้ ให้ไปทำในขั้นตอนที่ 4 ซึ่งตัวแปรตอบสนองที่ดีที่สุดที่ถือว่าระดับของปัจจัยที่ทดสอบนั้นมีคุณภาพ จะมีค่าเข้าใกล้ 1 นั่นแสดงว่ากลุ่มคำตอบที่ได้จากทดลองด้วยระดับของปัจจัยนี้ มีคำตอบเทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง

4. การวิเคราะห์โดยใช้ตัวชี้วัดด้านเวลาในการคำนวณ ซึ่งจะทำการเลือกระดับของปัจจัยที่มีเวลาในการคำนวณน้อยที่สุด

การวิเคราะห์ค่าพารามิเตอร์ในขั้นตอนที่ 1-3 นั้น มีวิธีการวิเคราะห์ที่เหมือนกัน ดังนี้

1) การวิเคราะห์ ANOVA เป็นการวิเคราะห์เพื่อหาว่าปัจจัยใดบ้างที่มีผลต่อตัวแปรตอบสนอง ที่ระดับนัยสำคัญ 0.05

2) การวิเคราะห์คู่ลำดับ เป็นการวิเคราะห์เพื่อหาว่าระดับของปัจจัยใดบ้างที่มีผลต่อตัวแปรตอบสนอง ที่แตกต่างจากระดับปัจจัยอื่นๆ ที่ระดับนัยสำคัญ 0.05

#### 4.6.1 การวิเคราะห์ค่าพารามิเตอร์ในปัญหา 12 ชั้นงาน

การวิเคราะห์หาค่าพารามิเตอร์จะวิเคราะห์จากความสัมพันธ์ของปัจจัยที่ส่งผลต่อคำตอบจากวิธีเจเนติกอัลกอริทึม โดยเริ่มวิเคราะห์จากตัวชี้วัดสมรรถนะด้านการลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) เป็นตัวแปรตอบสนองในการทดสอบ

##### Analysis of Variance for Convergence, using Adjusted SS for Tests

Source	DF	Seq SS	Adj SS	Adj MS	F	P
Pc	3	0.007528	0.007528	0.002509	0.76	0.532
Pm	3	0.014115	0.014115	0.004705	1.43	0.272
Pc*Pm	9	0.025011	0.025011	0.002779	0.84	0.589
Error	16	0.052745	0.052745	0.003297		
Total	31	0.099399				

S = 0.0574159    R-Sq = 46.94%    R-Sq(adj) = 0.00%

รูปที่ 4.21 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set

จากรูปที่ 4.21 พบว่าไม่มีปัจจัยใดเลยที่มีผลต่อตัวแปรตอบสนอง จึงทำการวิเคราะห์ด้วยการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement)



#### Analysis of Variance for Spread, using Adjusted SS for Tests

Source	DF	Seq SS	Adj SS	Adj MS	F	P
Pc	3	0.0028278	0.0028278	0.0009426	1.70	0.208
Pm	3	0.0002819	0.0002819	0.0000940	0.17	0.916
Pc*Pm	9	0.0055516	0.0055516	0.0006168	1.11	0.409
Error	16	0.0088839	0.0088839	0.0005552		
Total	31	0.0175452				

$$S = 0.0235636 \quad R\text{-Sq} = 49.37\% \quad R\text{-Sq(adj)} = 1.90\%$$

รูปที่ 4.22 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement

จากรูปที่ 4.22 พบว่าไม่มีปัจจัยใดเลยที่มีผลต่อตัวแปรตอบสนอง จึงทำการวิเคราะห์ด้วยอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution)

#### Analysis of Variance for Ratio, using Adjusted SS for Tests

Source	DF	Seq SS	Adj SS	Adj MS	F	P
Pc	3	0.03819	0.03819	0.01273	1.22	0.334
Pm	3	0.03819	0.03819	0.01273	1.22	0.334
Pc*Pm	9	0.05902	0.05902	0.00656	0.63	0.756
Error	16	0.16663	0.16663	0.01041		
Total	31	0.30202				

$$S = 0.102052 \quad R\text{-Sq} = 44.83\% \quad R\text{-Sq(adj)} = 0.00\%$$

รูปที่ 4.23 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-dominated Solution

จากรูปที่ 4.23 พบว่าไม่มีปัจจัยใดเลยที่มีผลต่อตัวแปรตอบสนอง จึงทำพิจารณาเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) ที่น้อยที่สุดของระดับปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์ และระดับปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเทชัน จะได้ ที่ระดับปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์เท่ากับ 0.7 และระดับปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเทชันเท่ากับ 0.3 ให้เวลาในการคำนวณน้อยที่สุด

ตารางที่ 4.36 พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 12 ชั้นงาน ในวิธีเจเนติกอัลกอริทึม

ปัจจัย	พารามิเตอร์ที่เหมาะสม
1. ค่าความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์	0.7
2. ค่าความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน	0.3

#### 4.6.2 การวิเคราะห์ค่าพารามิเตอร์ในปัญหา 65 ชั้นงาน

การวิเคราะห์หาค่าพารามิเตอร์จะวิเคราะห์จากความสัมพันธ์ของปัจจัยที่ส่งผลต่อคำตอบจากวิธีเจเนติกอัลกอริทึม โดยเริ่มวิเคราะห์จากตัวชี้วัดสมรรถนะด้านการลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) เป็นตัวแปรตอบสนองในการทดสอบ

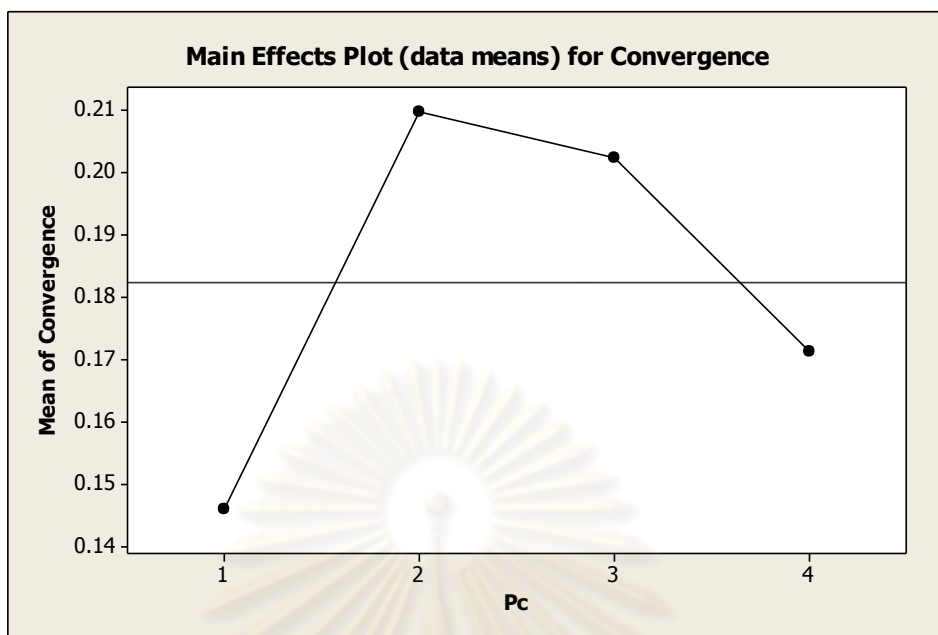
##### Analysis of Variance for Convergence, using Adjusted SS for Tests

Source	DF	Seq SS	Adj SS	Adj MS	F	P
Pc	3	0.0207995	0.0207995	0.0069332	9.08	0.001
Pm	3	0.0027128	0.0027128	0.0009043	1.18	0.347
Pc*Pm	9	0.0247982	0.0247982	0.0027554	3.61	0.012
Error	16	0.0122118	0.0122118	0.0007632		
Total	31	0.0605222				

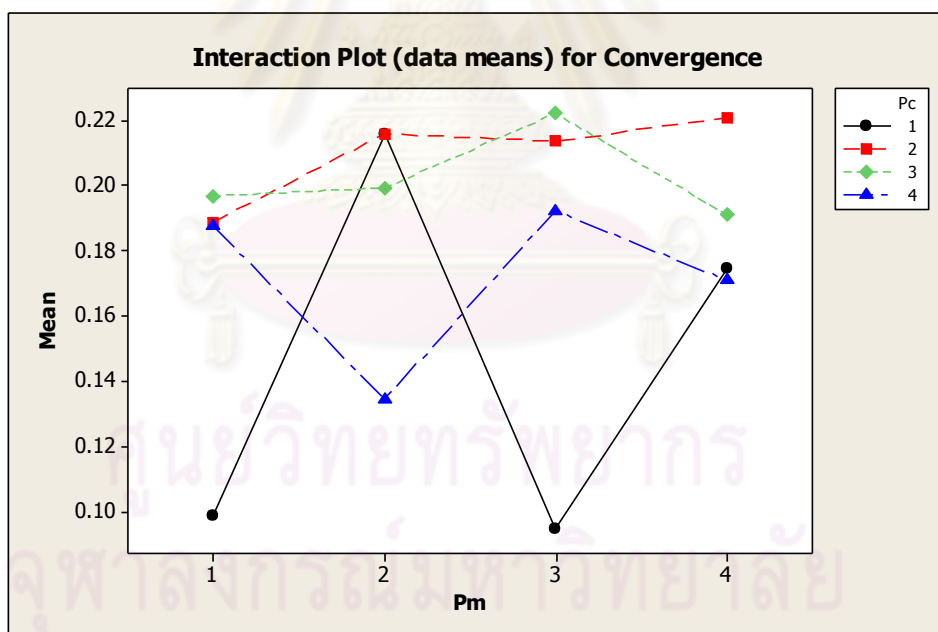
S = 0.0276267    R-Sq = 79.82%    R-Sq(adj) = 60.91%

รูปที่ 4.24 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย



รูปที่ 4.25 กราฟแสดงอิทธิพลของปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์ ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set



รูปที่ 4.26 กราฟแสดงผลกระทบร่วมระหว่างปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์และความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set

จากรูปที่ 4.24-4.26 พบว่าปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์ และผลกระทบร่วมระหว่างปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์และความน่าจะเป็นในการมิวเต

ชั้นมีผลต่อตัวแปรตอบสนองอย่างมีนัยสำคัญ และเมื่อพิจารณารูปที่ 4.25 และ 4.26 พบว่าที่ระดับปัจจัยของความน่าจะเป็นในการตรวจสอบเท่ากับ 0.6 ค่าเข้าใกล้ 0 นั้นแสดงว่ากลุ่มคำตอบที่ได้จากทดลองด้วยระดับของปัจจัยนี้ มีค่าใกล้เคียงกลุ่มคำตอบที่แท้จริง ส่วนปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชันยังไม่สามารถสรุปได้ จึงทำการวิเคราะห์ในขั้นต่อไป

การวิเคราะห์ปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชันโดยใช้การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) เป็นตัวแปรตอบสนอง

#### One-way ANOVA: Spread versus Pm

Source	DF	SS	MS	F	P
Pm	3	0.1248282	0.0416094	33297553.00	0.000
Error	4	0.0000000	0.0000000		
Total	7	0.1248282			

S = 0 R-Sq = 100.00% R-Sq(adj) = 100.00%

Individual 95% CIs For Mean Based on Pooled StDev

Level	N	Mean	StDev
1	2	0.725300	0.000000
2	2	0.668300	0.000000
3	2	0.839900	0.000000
4	2	0.493800	0.000000

0.50 0.60 0.70 0.80

Pooled StDev = 0.000000

รูปที่ 4.27 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน เมื่อกำหนดปัจจัยความน่าจะเป็นในการตรวจสอบไอเวอร์ เท่ากับ 0.6 มีค่าเข้าใกล้ 0 นั้นแสดงว่ากลุ่มคำตอบที่ได้จากทดลองด้วยระดับของปัจจัยนี้ มีการกระจายสม่ำเสมอหมายความว่ากลุ่มคำตอบที่ได้เป็นกลุ่มคำตอบที่ดี

จากรูปที่ 4.27 พบว่าปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชันมีผลต่อตัวแปรตอบสนองด้านการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) โดยที่ระดับปัจจัยของความน่าจะเป็นในการมิวเตชันเท่ากับ 0.4 มีค่าเข้าใกล้ 0 นั้นแสดงว่ากลุ่มคำตอบที่ได้จากทดลองด้วยระดับของปัจจัยนี้ มีการกระจายสม่ำเสมอหมายความว่ากลุ่มคำตอบที่ได้เป็นกลุ่มคำตอบที่ดี

ตารางที่ 4.37 พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 65 ชิ้นงาน ในวิธีเจเนติกอัลกอริทึม

ปัจจัย	พารามิเตอร์ที่เหมาะสม
1. ค่าความน่าจะเป็นในการตรวจสอบไอเวอร์	0.6
2. ค่าความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน	0.4

#### 4.6.3 การวิเคราะห์ค่าพารามิเตอร์ในปัญหา 148 ชั้นงาน

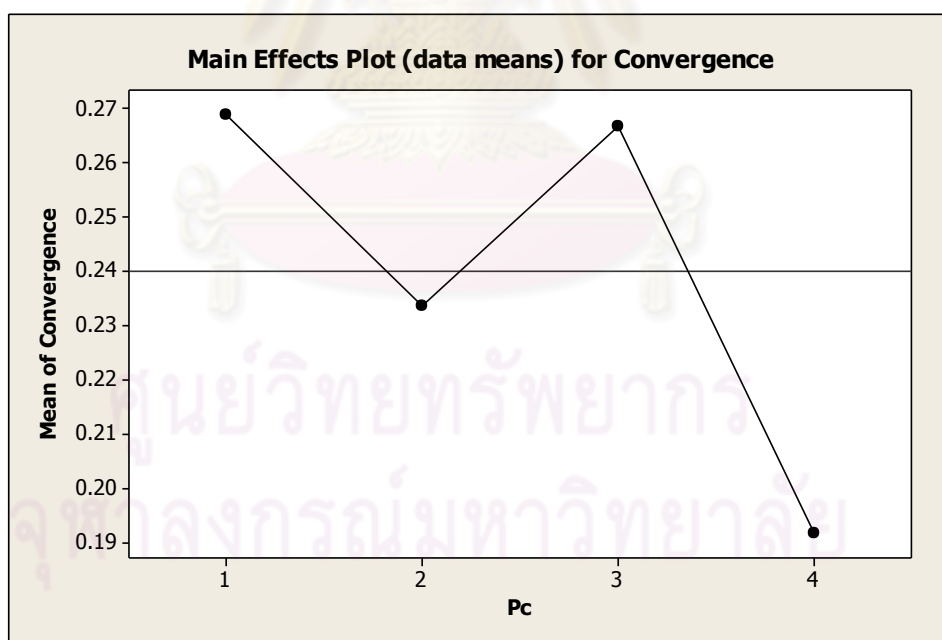
การวิเคราะห์หาค่าพารามิเตอร์จะวิเคราะห์จากความสัมพันธ์ของปัจจัยที่ส่งผลต่อคำตอบจากวิธีเจเนติกอัลกอริทึม โดยเริ่มวิเคราะห์จากตัวชี้วัดสมรรถนะด้านการลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) เป็นตัวแปรตอบสนองในการทดสอบ

##### Analysis of Variance for Convergence, using Adjusted SS for Tests

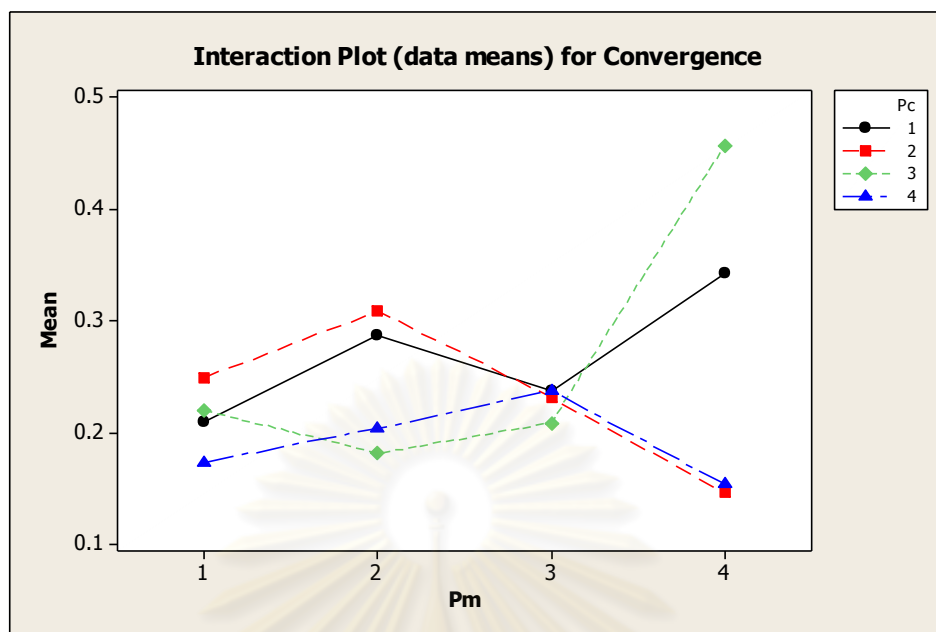
Source	DF	Seq SS	Adj SS	Adj MS	F	P
Pc	3	0.031279	0.031279	0.010426	6.19	0.005
Pm	3	0.016732	0.016732	0.005577	3.31	0.047
Pc*Pm	9	0.137238	0.137238	0.015249	9.06	0.000
Error	16	0.026936	0.026936	0.001684		
Total	31	0.212186				

$$S = 0.0410307 \quad R-Sq = 87.31\% \quad R-Sq(adj) = 75.40\%$$

รูปที่ 4.28 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set



รูปที่ 4.29 กราฟแสดงอิทธิพลของปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์ ของปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set



รูปที่ 4.30 กราฟแสดงผลกระทบร่วมระหว่างปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์และความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน ของปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set

จากรูปที่ 4.28-4.30 พบว่าปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์ และผลกระทบร่วมระหว่างปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์และความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน มีผลต่อตัวแปรตอบสนองอย่างมีนัยสำคัญ และเมื่อพิจารณารูปที่ 4.29 และ 4.30 พบว่าที่ระดับปัจจัยของความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์เท่ากับ 0.9 ค่าเข้าใกล้ 0 นั้นแสดงว่ากลุ่มคำตอบที่ได้จากทดลองด้วยระดับของปัจจัยนี้ มีค่าใกล้เคียงกลุ่มคำตอบที่แท้จริง ส่วนปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชันยังไม่สามารถสรุปได้ จึงทำการวิเคราะห์ในขั้นตอนต่อไป

การวิเคราะห์ปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชันโดยใช้การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) เป็นตัวแปรตอบสนอง

#### One-way ANOVA: Spread versus Pm

Source	DF	SS	MS	F	P
Pm	3	0.06535	0.02178	5.85	0.060
Error	4	0.01489	0.00372		
Total	7	0.08024			

S = 0.06102 R-Sq = 81.44% R-Sq(adj) = 67.52%

รูปที่ 4.31 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน เมื่อกำหนดปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์ เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement



จากรูปที่ 4.31 พบว่าปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชันไม่มีผลต่อตัวแปรตอบสนองด้านการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) จึงทำการวิเคราะห์อัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง เป็นตัวแปรตอบสนอง

#### One-way ANOVA: Ratio versus Pm

Source	DF	SS	MS	F	P
Pm	3	0.1038	0.0346	1.11	0.444
Error	4	0.1250	0.0313		
Total	7	0.2288			

S = 0.1768 R-Sq = 45.36% R-Sq(adj) = 4.37%

รูปที่ 4.32 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน เมื่อกำหนดปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์ เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-dominated Solution

จากรูปที่ 4.32 พบว่าปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชันไม่มีผลต่อตัวแปรตอบสนองด้านอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution)

จากการวิเคราะห์เวลาในการคำนวณ พบว่า ระดับของปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชันที่ใช้เวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) น้อยที่สุด คือ 0.3

ตารางที่ 4.38 พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 148 ชั้นงาน ในวิธีเจเนติกอัลกอริทึม

ปัจจัย	พารามิเตอร์ที่เหมาะสม
1. ค่าความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์	0.9
2. ค่าความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน	0.3

#### 4.6.4 การวิเคราะห์ค่าพารามิเตอร์ในปัญหา 205 ชั้นงาน

การวิเคราะห์หาค่าพารามิเตอร์จะวิเคราะห์จากความสัมพันธ์ของปัจจัยที่ส่งผลต่อคำตอบจากวิธีเจเนติกอัลกอริทึม โดยเริ่มวิเคราะห์จากตัวชี้วัดสมรรถนะด้านการลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) เป็นตัวแปรตอบสนองในการทดสอบ

### Analysis of Variance for Convergence, using Adjusted SS for Tests

Source	DF	Seq SS	Adj SS	Adj MS	F	P
Pc	3	0.0030801	0.0030801	0.0010267	4.96	0.013
Pm	3	0.0024965	0.0024965	0.0008322	4.02	0.026
Pc*Pm	9	0.0039089	0.0039089	0.0004343	2.10	0.094
Error	16	0.0033115	0.0033115	0.0002070		
Total	31	0.0127970				

S = 0.0143863 R-Sq = 74.12% R-Sq(adj) = 49.86%

รูปที่ 4.33 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ

Convergence to the Pareto-optimal Set

จากรูปที่ 4.33 พบว่าปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอบสโเวอร์ และปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน มีผลต่อตัวแปรตอบสนองอย่างมีนัยสำคัญ จึงทำการวิเคราะห์ปัจจัยเดียวได้ผลดังนี้

### One-way ANOVA: Convergence versus Pc

Source	DF	SS	MS	F	P
Pc	3	0.003080	0.001027	2.96	0.049
Error	28	0.009717	0.000347		
Total	31	0.012797			

S = 0.01863 R-Sq = 24.07% R-Sq(adj) = 15.93%

Level	N	Mean	StDev	Individual 95% CIs For Mean Based on Pooled StDev	
1	8	0.11508	0.02073	(-----*-----)	
2	8	0.09149	0.01596	(-----*-----)	
3	8	0.11506	0.01994	(-----*-----)	
4	8	0.11158	0.01750	(-----*-----)	
				0.090	0.105
				0.120	0.135

Pooled StDev = 0.01863

รูปที่ 4.34 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอบสโเวอร์ เมื่อตัวแปร

ตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set

**One-way ANOVA: Convergence versus Pm**

Source	DF	SS	MS	F	P
Pm	3	0.002496	0.000832	2.26	0.103
Error	28	0.010301	0.000368		
Total	31	0.012797			

S = 0.01918    R-Sq = 19.51%    R-Sq(adj) = 10.88%

รูปที่ 4.35 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set

จากรูปที่ 4.34 และ 4.35 พบว่าปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์ มีผลต่อตัวแปรตอบสนองอย่างมีนัยสำคัญ ที่ระดับปัจจัยของความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์เท่ากับ 0.7 (ค่าเข้าใกล้ 0) ส่วนปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชันไม่มีผลต่อตัวแปรตอบสนอง จึงทำการวิเคราะห์ในขั้นตอนต่อไป

การวิเคราะห์ปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชันโดยใช้การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) เป็นตัวแปรตอบสนอง

**One-way ANOVA: Spread versus Pm**

Source	DF	SS	MS	F	P
Pm	3	0.0807	0.0269	2.22	0.228
Error	4	0.0484	0.0121		
Total	7	0.1291			

S = 0.1100    R-Sq = 62.53%    R-Sq(adj) = 34.43%

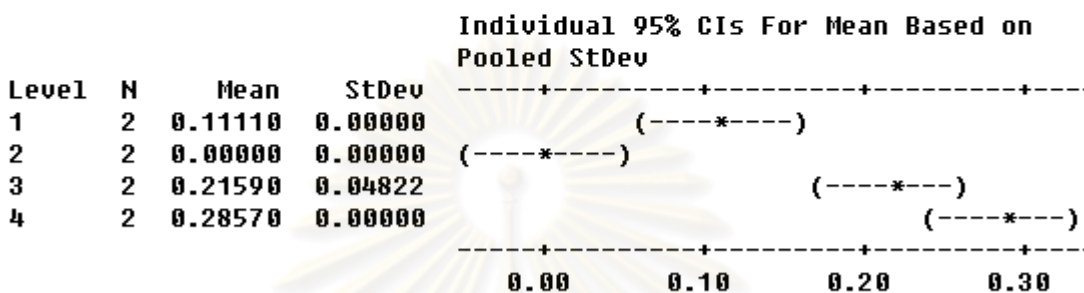
รูปที่ 4.36 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน เมื่อกำหนดปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์ เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement

จากรูปที่ 4.36 พบว่าปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชันไม่มีผลต่อตัวแปรตอบสนองด้านการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) จึงทำการวิเคราะห์อัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง เป็นตัวแปรตอบสนอง

### One-way ANOVA: Ratio versus Pm

Source	DF	SS	MS	F	P
Pm	3	0.093460	0.031153	53.58	0.001
Error	4	0.002326	0.000581		
Total	7	0.095786			

S = 0.02411    R-Sq = 97.57%    R-Sq(adj) = 95.75%



Pooled StDev = 0.02411

รูปที่ 4.37 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน เมื่อกำหนดปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์ เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-dominated Solution

จากรูปที่ 4.37 พบว่าปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชันมีผลต่อตัวแปรตอบสนองด้านอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) ที่ระดับปัจจัยของความน่าจะเป็นในการมิวเตชันเท่ากับ 0.4 (ค่าเข้าใกล้ 1) นั่นคือกลุ่มคำตอบที่ได้จากทดลองด้วยระดับของปัจจัยนี้ มีคำตอบเทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง

ตารางที่ 4.39 พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 205 ชั้นงาน ในวิธีเจเนติกอัลกอริทึม

ปัจจัย	พารามิเตอร์ที่เหมาะสม
1. ค่าความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์	0.7
2. ค่าความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน	0.4

#### 4.6.5 การวิเคราะห์ค่าพารามิเตอร์ในปัญหา 183 ชั้นงาน

การวิเคราะห์หาค่าพารามิเตอร์จะวิเคราะห์จากความสัมพันธ์ของปัจจัยที่ส่งผลต่อคำตอบจากวิธีเจเนติกอัลกอริทึม โดยเริ่มวิเคราะห์จากตัวชี้วัดสมรรถนะด้านการเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) เป็นตัวแปรตอบสนองในการทดสอบ

#### Analysis of Variance for Convergence, using Adjusted SS for Tests

Source	DF	Seq SS	Adj SS	Adj MS	F	P
Pc	3	0.20421	0.20421	0.06807	2.91	0.067
Pm	3	0.01032	0.01032	0.00344	0.15	0.930
Pc*Pm	9	0.35235	0.35235	0.03915	1.67	0.177
Error	16	0.37449	0.37449	0.02341		
Total	31	0.94137				

$$S = 0.152989 \quad R\text{-Sq} = 60.22\% \quad R\text{-Sq(adj)} = 22.92\%$$

รูปที่ 4.38 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set

จากรูปที่ 4.38 พบว่าไม่มีปัจจัยใดเลยที่มีผลต่อตัวแปรตอบสนอง จึงทำการวิเคราะห์ด้วยการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement)

#### Analysis of Variance for Spread, using Adjusted SS for Tests

Source	DF	Seq SS	Adj SS	Adj MS	F	P
Pc	3	0.42189	0.42189	0.14063	5.00	0.012
Pm	3	0.10882	0.10882	0.03627	1.29	0.312
Pc*Pm	9	0.15150	0.15150	0.01683	0.60	0.781
Error	16	0.45032	0.45032	0.02814		
Total	31	1.13253				

$$S = 0.167765 \quad R\text{-Sq} = 60.24\% \quad R\text{-Sq(adj)} = 22.96\%$$

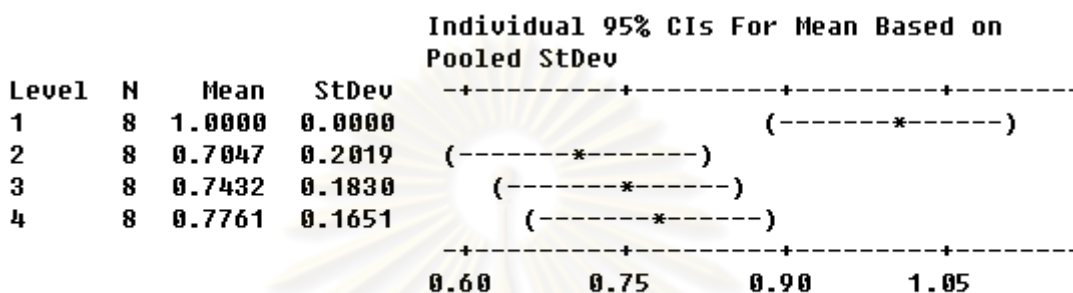
รูปที่ 4.39 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement

จากรูปที่ 4.39 พบว่าปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอบสโเวออร์ มีผลต่อตัวแปรตอบสนองอย่างมีนัยสำคัญ จึงทำการวิเคราะห์ปัจจัยเดียวได้ผลดังนี้

### One-way ANOVA: Spread versus Pc

Source	DF	SS	MS	F	P
Pc	3	0.4219	0.1406	5.54	0.004
Error	28	0.7106	0.0254		
Total	31	1.1325			

S = 0.1593    R-Sq = 37.25%    R-Sq(adj) = 30.53%



Pooled StDev = 0.1593

รูปที่ 4.40 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัจจัยความน่าจะเป็นในการตรวจสอบไอเวอร์ เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement

จากรูปที่ 4.40 พบว่าปัจจัยความน่าจะเป็นในการตรวจสอบไอเวอร์มีผลต่อตัวแปรตอบสนอง แต่ยังไม่สามารถสรุปได้ว่าระดับปัจจัยใดที่มีผลต่อตัวแปรตอบสนอง (ค่าเข้าใกล้ 0) จึงทำการวิเคราะห์ในส่วนต่อไป

### Analysis of Variance for Ratio, using Adjusted SS for Tests

Source	DF	Seq SS	Adj SS	Adj MS	F	P
Pc	3	0.31250	0.31250	0.10417	2.22	0.125
Pm	3	0.75000	0.75000	0.25000	5.33	0.010
Pc*Pm	9	1.18750	1.18750	0.13194	2.81	0.034
Error	16	0.75000	0.75000	0.04688		
Total	31	3.00000				

S = 0.216506    R-Sq = 75.00%    R-Sq(adj) = 51.56%

รูปที่ 4.41 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-dominated Solution

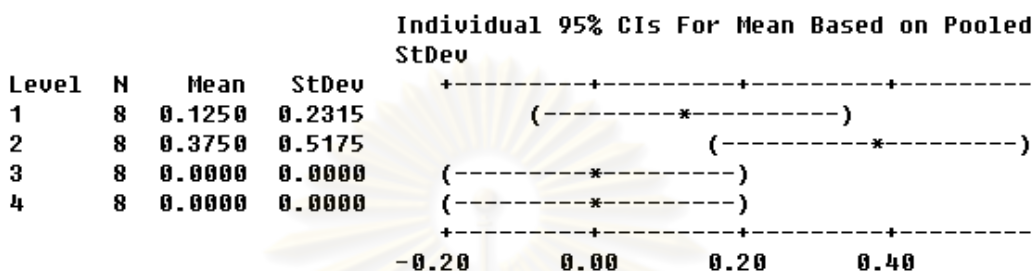
จากรูปที่ 4.41 พบว่าปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิกเตชันมีผลต่อตัวแปรตอบสนองด้านอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) จึงทำการทดสอบปัจจัยเดียวเพื่อหาความแตกต่างของระดับปัจจัย



### One-way ANOVA: Ratio versus Pm

Source	DF	SS	MS	F	P
Pm	3	0.7500	0.2500	3.11	0.042
Error	28	2.2500	0.0804		
Total	31	3.0000			

S = 0.2835    R-Sq = 25.00%    R-Sq(adj) = 16.96%



Pooled StDev = 0.2835

รูปที่ 4.42 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชันเมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-dominated Solution

จากรูปที่ 4.42 พบว่า ปัจจัยความน่าจะเป็นในการมิวเตชันมีผลต่อตัวแปรตอบสนองด้านอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) ที่ระดับปัจจัยของความน่าจะเป็นในการมิวเตชันเท่ากับ 0.2 (ค่าเข้าใกล้ 1) นั่นคือกลุ่มคำตอบที่ได้จากทดลองด้วยระดับของปัจจัยนี้ มีคำตอบเทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง

จากการวิเคราะห์เวลาในการคำนวณ พบว่า ระดับของปัจจัยความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์ที่ใช้เวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) น้อยที่สุด คือ 0.6

ตารางที่ 4.40 พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 183 ชั้นงาน ในวิธีเจเนติกอัลกอริทึม

ปัจจัย	พารามิเตอร์ที่เหมาะสม
1. ค่าความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์	0.6
2. ค่าความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน	0.2

#### 4.7 สรุปท้ายบท

เนื้อหาที่กล่าวในบทนี้เป็นการนำวิธีเจเนเนติกอัลกอริทึมไปประยุกต์ใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลงานการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์ ซึ่งวิธีเจเนเนติกอัลกอริทึมเป็นวิธีวิวัฒนาการวิธีหนึ่งที่มีความนิยม โดยอาศัยกระบวนการคัดเลือกทางธรรมชาติ (Natural Selection) และกระบวนการทางพันธุศาสตร์ (Natural Genetics) โดยอาศัยทฤษฎีการถ่ายทอดลักษณะทางพันธุกรรมไปสู่รุ่นลูกหลาน ซึ่งสตริงคำตอบที่ใช้ในวิธีเจเนเนติกอัลกอริทึมเป็นสตริงค่าสิทธิในการเลือกงาน (Priority String) หลักสำคัญในวิธีเจเนเนติกอัลกอริทึม คือ หลักการครอสโอเวอร์และการมิวเตชัน ซึ่งเป็นกระบวนการเปลี่ยนรูปสตริงคำตอบ เพื่อให้คำตอบที่ได้มีความหลากหลายช่วยให้คำตอบที่ดีสามารถหลุดออกมาได้ และใช้เวลาในการคำนวณที่เหมาะสม โดยสตริงคำตอบที่ได้ในแต่ละรอบจะกลายเป็นสตริงคำตอบเริ่มต้นในการค้นหาในรอบถัดไป อีกทั้งในบทนี้ได้มีการกล่าวถึง การกำหนดและการทดสอบค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในการทดลองด้วยวิธีเจเนเนติกอัลกอริทึมของปัญหาที่ใช้ในงานวิจัยทั้งหมด 5 ปัญหา คือ ค่าความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์ และค่าความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน ซึ่งการเลือกค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมจะมีผลทำให้ได้คำตอบที่เหมาะสมด้วย โดยจากผลการวิเคราะห์หาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมที่สุดของค่าความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์และค่าความน่าจะเป็นในการมิวเตชันของปัญหาทั้งหมด 5 ปัญหาที่ได้กล่าวมาแล้วในหัวข้อ 4.6 สามารถสรุปได้ดังตารางที่ 4.41

ตารางที่ 4.41 พารามิเตอร์สำหรับแต่ละปัญหา

ปัจจัย	ขนาดปัญหา				
	12 ชิ้นงาน	65 ชิ้นงาน	148 ชิ้นงาน	205 ชิ้นงาน	183 ชิ้นงาน
1. ค่าความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์	0.7	0.6	0.9	0.7	0.6
2. ค่าความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน	0.3	0.4	0.3	0.4	0.2

## บทที่ 5

### ทฤษฎีเกี่ยวกับวิธีเมมเมติกอัลกอริทึม และการประยุกต์ใช้ในการแก้ปัญหาการ จัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์

ในบทนี้จะขอกล่าวถึงทฤษฎีของวิธีเมมเมติกอัลกอริทึม ซึ่งเป็นอัลกอริทึมที่พัฒนามาจากวิธีเจเนติกอัลกอริทึม จึงทำให้มีประสิทธิภาพที่ดีกว่า โดยการนำวิธีการค้นหาเฉพาะที่เข้ามาประยุกต์ใช้ และตัวอย่างการคำนวณ

#### 5.1 การค้นหาเฉพาะที่

การค้นหาเฉพาะที่ (Local Search) หรือ Hill Climbing เป็นวิธีฮิวริสติกที่ช่วยในการปรับปรุงคำตอบ หรือช่วยในการค้นหาคำตอบให้มีประสิทธิภาพที่ดีกว่าเดิม โดยการสุ่มเลือกตำแหน่งขึ้นมาเพื่อทำการแลกเปลี่ยนตำแหน่ง การค้นหาเฉพาะที่มีจุดประสงค์เพื่อทำให้เกิดความหลากหลายของคำตอบ และปรับปรุงคำตอบให้มีค่าที่ดียิ่งขึ้น โดยมีแนวคิดมาจากการลองผิดลองถูก (Trial and Error) การค้นหาเฉพาะที่จะทำการค้นหาไปเรื่อยๆ จนครบจำนวนครั้งในการวนซ้ำหรือคำตอบที่ได้ไม่สามารถปรับปรุงให้ดีขึ้นได้อีก

##### 5.1.1 การค้นหาเฉพาะที่ในปัญหาการเดินทางของพนักงานขาย

การค้นหาเฉพาะที่ได้มีการนำมาใช้ในปัญหาการเดินทางของพนักงานขาย (Kumar and Singh, 2007) โดยปัญหาการเดินทางของพนักงานขาย (Traveling Salesperson Problem : TSP) เป็นปัญหาแบบ NP-Hard ซึ่งมีเป้าหมายเพื่อเดินทางไปยังเมืองต่างๆ โดยเลือกเส้นทางในการเดินทางไปแต่ละเมืองเพียงเมืองละ 1 ครั้ง และย้อนกลับมายังเมืองเริ่มต้น ด้วยระยะทางที่น้อยที่สุด โดยการค้นหาเฉพาะที่นั้นมีหลายวิธีการเลือกวิธีที่เหมาะสมจะทำให้ได้คำตอบที่มีประสิทธิภาพ ซึ่งการค้นหาเฉพาะที่มีทั้งหมด 7 วิธี ดังนี้

##### 5.1.1.1 วิธี Pairwise Interchange (PI)

วิธี PI เป็นวิธีการแลกเปลี่ยนตำแหน่งสองตำแหน่ง ซึ่งจะทำให้ได้คำตอบในการค้นหาเฉพาะที่ทั้งหมด  $\binom{n}{2}$  ตัวอย่างเช่น มีเส้นทางการเดินทางเป็น A-B-C-D พนักงานขายจะมีเส้นทางทั้งหมด  $\binom{4}{2}$  เท่ากับ 6 เส้นทาง คือ B-A-C-D, C-B-A-D, D-B-C-A, A-C-B-D, A-D-C-B และ A-B-D-C

### 5.1.1.2 วิธี Adjacent Pairwise Interchange (API)

วิธี API เป็นวิธีการแลกเปลี่ยนตำแหน่งสองตำแหน่งที่อยู่ติดกัน ดังนั้นคำตอบที่ได้ในการค้นหาเฉพาะที่จึงมีจำนวนน้อยกว่าวิธี PI ตัวอย่างเช่น มีเส้นทางการเดินทางเป็น A-B-C-D พนักงานขายจะมีเส้นทางทั้งหมด 3 เส้นทาง คือ B-A-C-D, A-C-B-D และ A-B-D-C นั่นคือการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธีนี้จะทำให้ได้คำตอบเท่ากับ  $n - 1$

### 5.1.1.3 วิธี Shift Procedure หรือ Insertion Procedure (IP)

วิธี IP เป็นวิธีการสลับตำแหน่งหนึ่งตำแหน่งเพื่อย้ายออกไปและทำการเลื่อนสมาชิกคำตอบที่เหลือมาติดกัน จากนั้นทำการสลับมาอีกตำแหน่งที่ไม่ใช่ตำแหน่งเดิมเพื่อทำการแทรกงานที่ย้ายออกกลับเข้าไป ตัวอย่างเช่น มีเส้นทางการเดินทางเป็น A-B-C-D

- เมือง A ถูกสลับขึ้นมาจึงทำการย้ายออก ทำให้เส้นทางที่เหลือเป็น B-C-D จากนั้นทำการแทรกเมือง A กลับเข้าไปได้ทุกตำแหน่งยกเว้นตำแหน่งเดิม ทำให้ได้เส้นทางทั้งหมด 3 เส้นทาง คือ B-A-C-D, B-C-A-D และ B-C-D-A

- เมือง B ถูกสลับขึ้นมาจึงทำการย้ายออก ทำให้เส้นทางที่เหลือเป็น A-C-D จากนั้นทำการแทรกเมือง B กลับเข้าไปได้ทุกตำแหน่งยกเว้นตำแหน่งเดิม ทำให้ได้เส้นทางทั้งหมด 3 เส้นทาง คือ B-A-C-D, A-C-B-D และ A-C-D-B

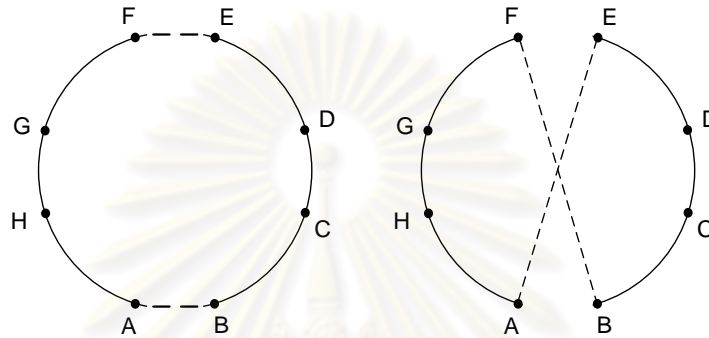
- เมือง C ถูกสลับขึ้นมาจึงทำการย้ายออก ทำให้เส้นทางที่เหลือเป็น A-B-D จากนั้นทำการแทรกเมือง C กลับเข้าไปได้ทุกตำแหน่งยกเว้นตำแหน่งเดิม ทำให้ได้เส้นทางทั้งหมด 3 เส้นทาง คือ C-A-B-D, A-C-B-D และ A-B-D-C

- เมือง D ถูกสลับขึ้นมาจึงทำการย้ายออก ทำให้เส้นทางที่เหลือเป็น A-B-C จากนั้นทำการแทรกเมือง D กลับเข้าไปได้ทุกตำแหน่งยกเว้นตำแหน่งเดิม ทำให้ได้เส้นทางทั้งหมด 3 เส้นทาง คือ D-A-B-C, A-D-B-C และ A-B-D-C

เมื่อทำการตัดคำตอบของเส้นทางที่ซ้ำออก จะได้เส้นทางการเดินทางทั้งหมด  $(n - 1)^2 = (4 - 1)^2 = 9$  เส้นทาง คือ B-A-C-D, B-C-A-D, B-C-D-A, A-C-B-D, A-C-D-B, C-A-B-D, A-B-D-C, D-A-B-C และ A-D-B-C

#### 5.1.1.4 วิธี 2-Opt

วิธี 2-Opt เป็นวิธีการลบเส้นทางการเดินที่เชื่อมกันออกจำนวน 2 เส้นทาง และนำไปเชื่อมกับเส้นทางอื่นแทน ตัวอย่างดังรูปที่ 5.1 ซึ่งเส้นทางการเดินก่อนทำการแลกเปลี่ยนคือ A-B-C-D-E-F-G-H (โดยจะเดินในทิศทางทวนเข็มนาฬิกา) ส่วนเส้นทางการเดินหลังทำการแลกเปลี่ยนคือ A-E-D-C-B-F-G-H จะเห็นได้ว่าค่าในตำแหน่งที่เหลือจะถูกทำการแลกเปลี่ยนตำแหน่งไปด้วย



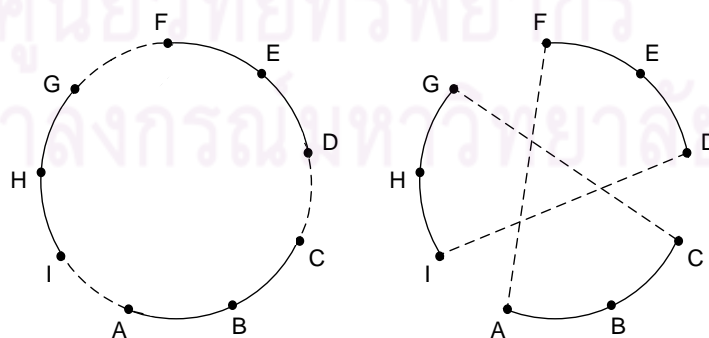
(ก) ก่อนทำวิธี 2-Opt

(ข) หลังทำวิธี 2-Opt

รูปที่ 5.1 การแลกเปลี่ยนตำแหน่งด้วยวิธี 2-Opt

#### 5.1.1.5 วิธี 3-Opt

วิธี 3-Opt เป็นวิธีการลบเส้นทางการเดินที่เชื่อมกันออกจำนวน 3 เส้นทาง และนำไปเชื่อมกับเส้นทางอื่นแทน ตัวอย่างดังรูปที่ 5.2 ซึ่งเส้นทางการเดินก่อนทำการแลกเปลี่ยนคือ A-B-C-D-E-F-G-H-I (โดยจะเดินในทิศทางทวนเข็มนาฬิกา) ส่วนเส้นทางการเดินหลังทำการแลกเปลี่ยนคือ A-B-C-G-H-I-D-E-F ซึ่งในกรณีนี้จำนวนเมืองที่ทำการเดินผ่านต้องมียังน้อย 6 เมือง



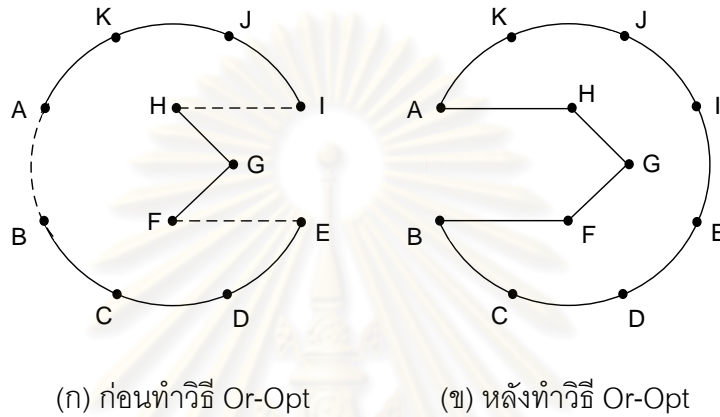
(ก) ก่อนทำวิธี 3-Opt

(ข) หลังทำวิธี 3-Opt

รูปที่ 5.2 การแลกเปลี่ยนตำแหน่งด้วยวิธี 3-Opt

5.1.1.6 วิธี Or-Opt

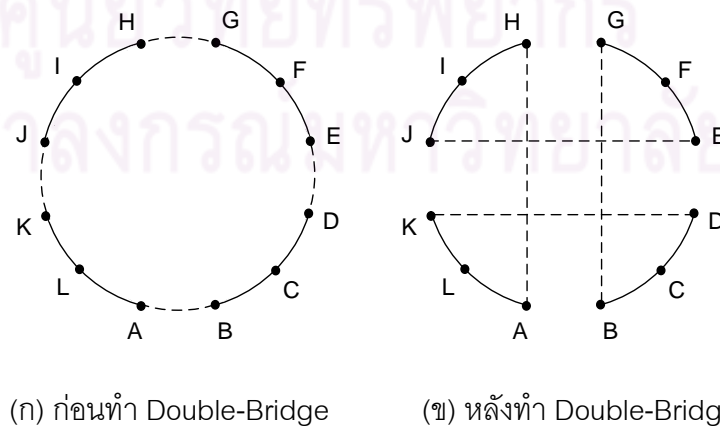
วิธี Or-Opt เป็นวิธีการแลกเปลี่ยนตำแหน่งหนึ่ง สองหรือสาม ตำแหน่ง อยู่ติดกันมาแทรกระหว่าง 2 เมือง ซึ่งในกรณีนี้จำนวนเมืองที่ทำการเดินทางผ่านต้องมียังน้อย 7 เมือง ตัวอย่างดังรูปที่ 5.3 ซึ่งเส้นทางก่อนทำการแลกเปลี่ยนคือ A-B-C-D-E-F-G-H-I-J-K (โดยจะเดินในทิศทางทวนเข็มนาฬิกา) ส่วนเส้นทางหลังทำการแลกเปลี่ยนคือ A-H-G-F-B-C-D-E-I-J-K



รูปที่ 5.3 การแลกเปลี่ยนตำแหน่งด้วยวิธี Or-Opt

5.1.1.7 วิธี Double-Bridge

วิธี Double-Bridge เป็นวิธีที่ทำการแบ่งเส้นทางออกเป็น 4 ส่วน โดยการลบเส้นทางอย่างสุ่ม และนำกลับไปเชื่อมกับเส้นทางอื่นแทน ดังรูปที่ 5.4 ซึ่งเส้นทางก่อนทำการแลกเปลี่ยนคือ A-B-C-D-E-F-G-H-I-J-K-L ส่วนเส้นทางหลังทำการแลกเปลี่ยนคือ A-H-I-J-E-F-G-B-C-D-K-L ซึ่งในกรณีนี้จำนวนเมืองที่เดินทางผ่านต้องมียังน้อย 8 เมือง



รูปที่ 5.4 การแลกเปลี่ยนตำแหน่งด้วยวิธี Double-Bridge



### 5.1.2 ปัจจัยที่สำคัญในการค้นหาเฉพาะที่

การค้นหาเฉพาะที่เป็นวิธีการช่วยในการปรับปรุงคำตอบให้มีประสิทธิภาพที่ดีขึ้น โดยการสุ่มเลือกตำแหน่งขึ้นมาเพื่อทำการแลกเปลี่ยน ซึ่งบ่อยครั้งทำให้สูญเสียเวลาในการค้นหาคำตอบที่ดี ดังนั้นในการประยุกต์ใช้การค้นหาเฉพาะที่จึงควรคำนึงถึงปัจจัยต่างๆ (Hart, 1994) ดังนี้

#### 5.1.2.1 ความถี่ในการประยุกต์ใช้การค้นหาเฉพาะที่

ความถี่ในการประยุกต์ใช้การค้นหาเฉพาะที่เป็นรอบที่จะทำการประยุกต์ใช้การค้นหาเฉพาะที่เป็นปัจจัยหนึ่งที่มีผลต่อเวลาที่ใช้ในการคำนวณ เช่น การประยุกต์ใช้การค้นหาเฉพาะที่ในทุกๆ 10 รอบ ( $T = 10$ ) เมื่อ  $T$  คือระยะห่างของเจนเนอเรชันที่ในการค้นหาเฉพาะที่ นั้นหมายความว่า จะมีการทำการค้นหาเฉพาะที่ในเจนเนอเรชันที่ 10, 20, 30, ...,  $N$  เมื่อ  $N$  คือ จำนวนเจนเนอเรชันที่ใช้ในการทดลอง

#### 5.1.2.2 จำนวนคำตอบที่เลือกไปทำการค้นหาเฉพาะที่

จำนวนคำตอบที่เลือกนำไปใช้ในการค้นหาเฉพาะที่ ขึ้นอยู่กับค่าความน่าจะเป็นในการค้นหาเฉพาะที่ ( $P_{LS}$ ) ซึ่งเป็นพารามิเตอร์ที่กำหนดขึ้นมา โดยคำตอบที่ทำการเลือกมานั้นจะต้องเป็นคำตอบที่มีค่าความแข็งแรงไม่แท้จริงน้อยที่สุด

#### 5.1.2.3 จำนวนการทำซ้ำในแต่ละรอบ

จำนวนการค้นหาเฉพาะที่ซ้ำในแต่ละรอบ ขึ้นอยู่กับจำนวนครั้งที่กำหนด ( $k$ ) ซึ่งถ้าการค้นหาเฉพาะที่ไม่สามารถทำการปรับปรุงคำตอบที่ดีขึ้นได้ใน  $k$  ครั้งติดต่อกัน จะทำการหยุดกระบวนการค้นหาเฉพาะที่

#### 5.1.2.4 ลักษณะการค้นหาเฉพาะที่

ลักษณะการค้นหาเฉพาะที่มี 2 ลักษณะ คือ 1. การค้นหาแบบปรับปรุงครั้งแรก (First Improvement) ซึ่งเป็นการช่วยปรับปรุงคำตอบที่ได้หลังจากการสุ่มประชากร โดยจะทำการค้นหา  $k$  ครั้ง จนค้นพบคำตอบที่ดีกว่าจึงหยุดกระบวนการค้นหาเฉพาะที่ และ 2. การค้นหาแบบปรับปรุงดีที่สุด (Best Improvement) เป็นการค้นหาคำตอบที่ดีที่สุดโดยการปรับปรุงคำตอบทุกคำตอบจนไม่สามารถปรับปรุงคำตอบให้ดีขึ้นได้อีก จึงหยุดกระบวนการค้นหาเฉพาะที่ ซึ่งการค้นหาเฉพาะที่ลักษณะนี้จะเสียเวลาในการค้นหาคำตอบเป็นอย่างมาก แต่ทำให้ได้คำตอบที่ดีขึ้นตามไปด้วย

### 5.1.3 หลักการยอมรับคำตอบที่ดี

หลักการยอมรับ (Acceptance Criteria) เป็นกฎที่ใช้ในการตัดสินใจเลือกคำตอบที่ได้หลังจากการค้นหาเฉพาะที่ โดยงานวิจัยนี้ได้ใช้ 4 กฎ ในการตัดสินใจเลือกคำตอบที่คำตอบที่ได้จากก่อนหรือหลังการค้นหาเฉพาะที่ โดยมีกฎการยอมรับว่าคำตอบที่ได้หลังจากการค้นหาเฉพาะที่ให้คำตอบที่ดีขึ้น ดังนี้ (Lacomme, Prins and Sevaux, 2006)

เมื่อ  $S$  เป็นคำตอบที่ได้ก่อนทำการค้นหาเฉพาะที่

$S'$  เป็นคำตอบที่ได้หลังทำการค้นหาเฉพาะที่

$f_i^{\max}$  เป็นค่ามากที่สุดของฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่  $i$  เมื่อ  $i = 1, 2$

$f_i^{\min}$  เป็นค่าน้อยที่สุดของฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่  $i$  เมื่อ  $i = 1, 2$

ตารางที่ 5.1 หลักการยอมรับ (Acceptance Criteria)

กฎการยอมรับ	เงื่อนไข
กฎที่ 1	$(\text{accept}(S, S')) = f_1(S') - f_1(S) < 0$
กฎที่ 2	$(\text{accept}(S, S')) = f_2(S') - f_2(S) < 0$
กฎที่ 3	$(\text{accept}(S, S')) = f_1(S') - f_1(S) \leq 0$ และ $f_2(S') - f_2(S) < 0$ หรือ $(\text{accept}(S, S')) = f_1(S') - f_1(S) < 0$ และ $f_2(S') - f_2(S) \leq 0$
กฎที่ 4	$(\text{accept}(S, S')) = w_1(f_1(S') - f_1(S)) + (1 - w_1)(f_2(S') - f_2(S)) \leq 0$ เมื่อ $w_1 = \left( \frac{f_1(S) - f_1^{\min}}{f_1^{\max} - f_1^{\min}} \right) / \left( \frac{f_1(S) - f_1^{\min}}{f_1^{\max} - f_1^{\min}} + \frac{f_2(S) - f_2^{\min}}{f_2^{\max} - f_2^{\min}} \right)$

จากตารางที่ 5.1 สามารถสรุปได้ดังนี้

กฎการยอมรับที่ 1 หมายความว่า คำตอบที่ได้ภายหลังจากการค้นหาเฉพาะที่มีค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่ 1 น้อยกว่าคำตอบเดิม นั่นคือ คำตอบที่ได้หลังการค้นหาเฉพาะที่มีค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่ 1 ดีกว่าคำตอบก่อนทำการค้นหาเฉพาะที่

กฎการยอมรับที่ 2 จะมีลักษณะใกล้เคียงกับกฎที่ 1 ซึ่งหมายความว่า คำตอบที่ได้ภายหลังจากการค้นหาเฉพาะที่มีค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่ 2 น้อยกว่าคำตอบเดิม นั่นคือ คำตอบที่ได้หลังการค้นหาเฉพาะที่มีค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่ 2 ดีกว่าคำตอบก่อนทำการค้นหาเฉพาะที่

กฎการยอมรับที่ 3 จะทำการพิจารณาฟังก์ชันวัตถุประสงค์พร้อมกัน 2 วัตถุประสงค์ นั่นคือ คำตอบที่ได้ภายหลังจากการค้นหาเฉพาะที่มีค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่ 1 และ

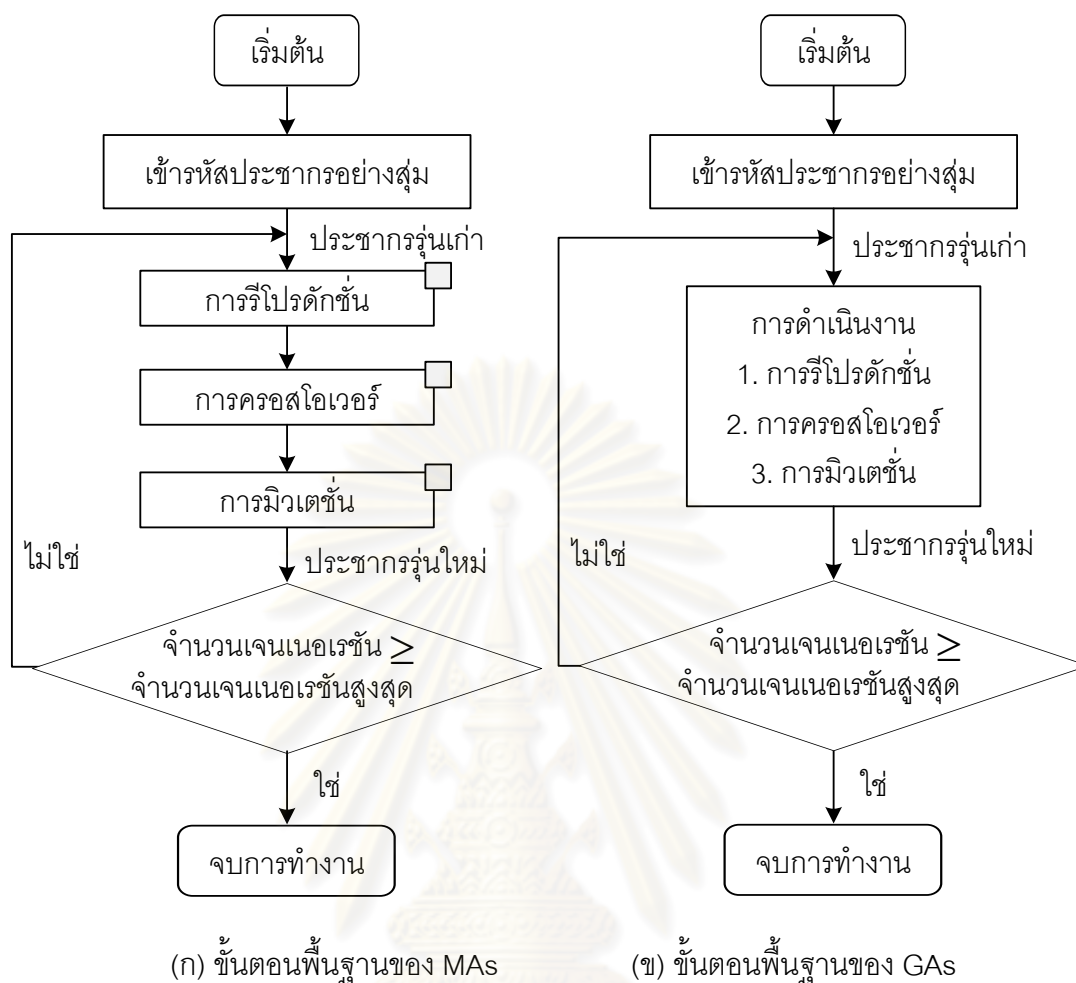
2 น้อยกว่าคำตอบเดิม จัดได้ว่าคำตอบที่ได้หลังการค้นหาเฉพาะที่ เติมนกว่าคำตอบก่อนทำการค้นหาเฉพาะที่

กฎการยอมรับที่ 4 ใช้ในกรณีที่คำตอบหลังทำการค้นหาเฉพาะที่ไม่สามารถสรุปได้ว่าเป็นคำตอบที่ดีกว่า จึงทำการคูณน้ำหนักกับผลต่างของฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่ 1 ทั้งก่อนและหลังการค้นหาเฉพาะที่ และรวมกับผลต่างของฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่ 2 ของทั้งก่อนและหลังการค้นหาเฉพาะที่คูณด้วยค่าน้ำหนักที่เหลือ ซึ่งจะทำการยอมรับคำตอบหลังการค้นหาเฉพาะที่ต่อเมื่อผลการคำนวณที่ได้มีค่าน้อยกว่าศูนย์

## 5.2 เมมเมติกอัลกอริทึม (Memetic Algorithms : MAs)

เมมเมติกอัลกอริทึม เป็นวิธีการทางอีวิริสติกที่มีพื้นฐานมาจากกระบวนการคัดเลือกทางธรรมชาติ (Natural Selection) และกระบวนการทางพันธุศาสตร์ (Natural Genetics) มีขั้นตอนการทำงานคล้ายกับวิธีเจเนติกอัลกอริทึมเพียงแต่เพิ่มการประยุกต์ใช้การค้นหาเฉพาะที่ เพื่อทำการปรับปรุงคำตอบที่ได้ให้ดีขึ้น ซึ่งสามารถนำการค้นหาเฉพาะที่ไปประยุกต์ใช้ได้ทั้งก่อนหรือหลังการสร้างประชากรคำตอบเริ่มต้น ดังรูปที่ 5.5 ซึ่งแสดงความแตกต่างระหว่างเมมเมติกอัลกอริทึมและเจเนติกอัลกอริทึม

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย



□ เป็นการค้นหาเฉพาะที่ ซึ่งสามารถนำมาประยุกต์ใช้ได้ทั้งก่อนหรือหลังการดำเนินงานนั้นๆ

รูปที่ 5.5 ขั้นตอนพื้นฐานของเมมเมติกอัลกอริทึม และเงินเนติกอัลกอริทึม

### 5.3 ขั้นตอนการทำงานของเมมเมติกอัลกอริทึม ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบที่มีหลายวัตถุประสงค์

ขั้นตอนการทำงานของเมมเมติกอัลกอริทึมที่ได้รับการพัฒนามาจากเงินเนติกอัลกอริทึม ซึ่งมีขั้นตอนการทำงานดังนี้

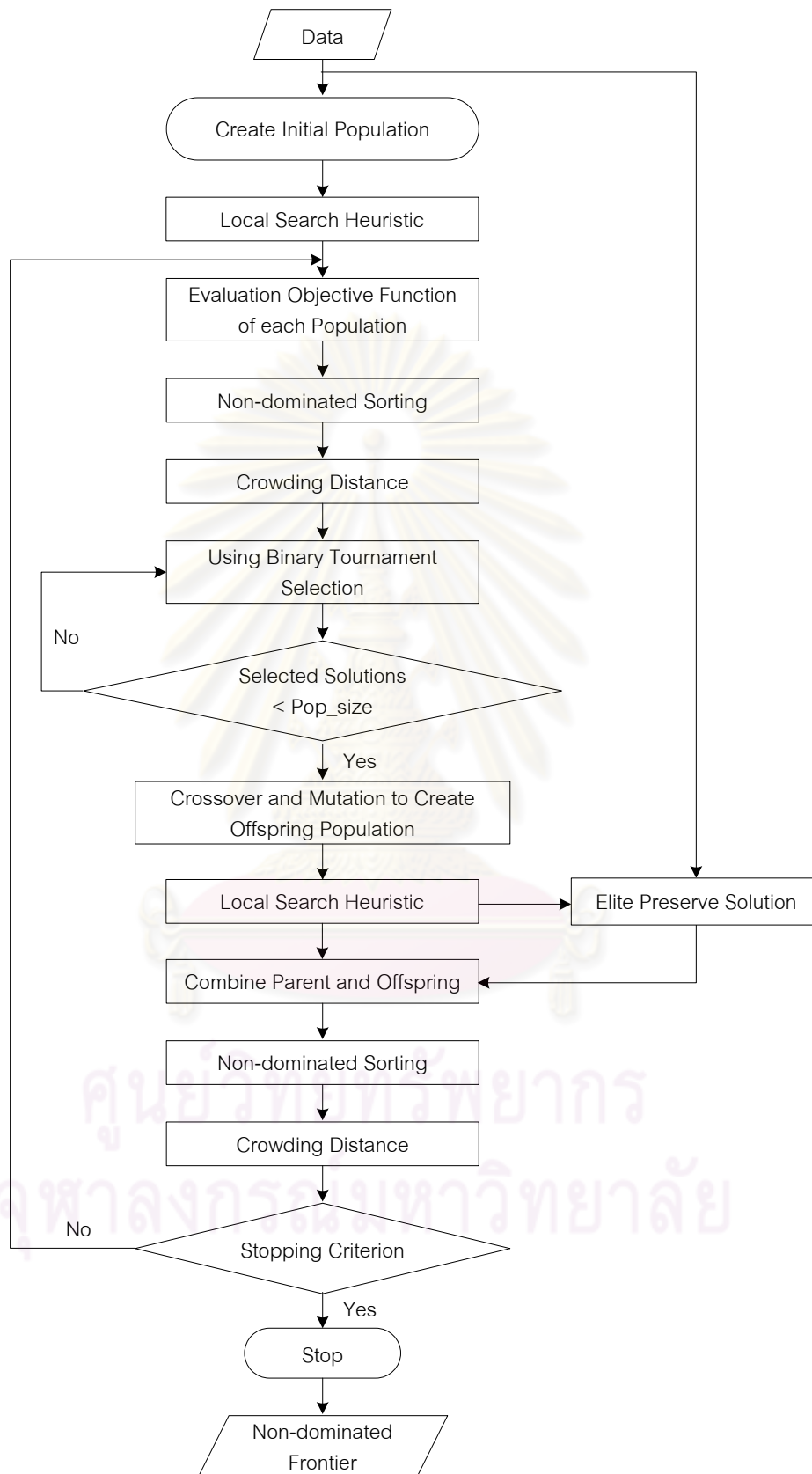
1. **Data Input** : รับข้อมูลต่างๆ ได้แก่ จำนวนผลิตภัณฑ์ แผนภาพแสดงความสัมพันธ์ของแต่ละผลิตภัณฑ์ เวลาการทำงานและด้านที่สามารถทำงานได้ของแต่ละชั้นงาน
2. **Representation & Initialization** : นำข้อมูลนำเข้ามาสร้างคำตอบเบื้องต้นโดยใช้วิธีการสุ่มมาจำนวน  $N$  ตัว ด้วยกระบวนการใส่รหัสคำตอบ (Representation) และการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้น  $P_t$  (Initial Population)

3. **Local Search Heuristic** : ทำการปรับปรุงคำตอบหลังการสร้างคำตอบเบื้องต้นด้วยการค้นหาเฉพาะที่ โดยมีค่าความน่าจะเป็นในการค้นหาเฉพาะที่เท่ากับ  $P_{LS}$
4. **Evaluation** : คำนวณหาค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ต่างๆ ที่ต้องการ เช่น จำนวนคู่สถานีงาน จำนวนสถานีงาน ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน และความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงานของประชากรคำตอบ
5. **Pareto Based Approach** : กำหนดค่าความแข็งแรงให้แก่ประชากรคำตอบโดยใช้เทคนิควิธีเชิงกลุ่มที่ดีที่สุด โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Goldberg (1989) หรือ Non-dominated Sorting ค่าอันดับที่ได้นี้จะเป็ค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness Value) โดยประชากรคำตอบจะถูกแบ่งออกเป็นกลุ่ม ซึ่งกลุ่มที่ดีที่สุดจะมีอันดับในการจัดต่ำที่สุด
6. **Density Information** : คำนวณค่าความหนาแน่นให้กับประชากรคำตอบ ด้วยวิธี Crowding Distance (Dep et al., 2002) โดยประชากรคำตอบที่มีค่า Crowding Distance มาก จะได้รับเลือกให้เข้าสู่ Mating Pool
7. **Selection** : คัดเลือกคำตอบที่ดีเข้าสู่ Mating Pool ด้วยวิธี Binary Tournament Selection โดยคำตอบที่มีความแข็งแรงมาก (มีอันดับที่น้อยกว่า) และมีความหนาแน่นมาก จะมีโอกาสในการถูกเลือกสูง
8. **Crossover** : ทำการจับคู่คำตอบที่อยู่ใน Mating Pool และทำการครอสโอเวอร์ด้วยค่าความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์เท่ากับ  $P_C$  โดยส่วนของประชากรคำตอบที่ทำการแลกเปลี่ยนจะได้มาอย่างสุ่ม
9. **Mutation** : ทำการมิวเตชันประชากรคำตอบด้วยค่าความน่าจะเป็นในการมิวเตชันเท่ากับ  $P_m$  โดยตำแหน่งที่ทำการสลับกันภายในประชากรคำตอบจะได้มาอย่างสุ่ม ประชากรคำตอบใหม่ที่ได้จะเป็นประชากรคำตอบรุ่นลูก
10. **Local Search Heuristic** : ทำการปรับปรุงคำตอบหลังจากการมิวเตชัน ด้วยการค้นหาเฉพาะที่ โดยมีค่าความน่าจะเป็นในการค้นหาเฉพาะที่เท่ากับ  $P_{LS}$
11. **Combination Population** : ทำการรวมประชากรคำตอบรุ่นพ่อแม่ ( $P_t$ ) และประชากรคำตอบรุ่นลูก ( $Q_t$ ) ที่ได้รับการปรับปรุงคำตอบจากการค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน ได้เป็นประชากรคำตอบ  $R_t$
12. **Selection Next Population** : ทำการคัดเลือกประชากรคำตอบ ( $R_t$ ) สำหรับเจนเนอเรชันถัดไป ที่ได้จากการรวมประชากรคำตอบในขั้นตอนที่ 11 โดยใช้หลักการ Non-dominated Sorting และ Crowding Distance (Dep et al., 2002) ประชากร

คำตอบที่มีอันดับหนึ่งจะมีโอกาสได้รับเลือกเป็นคำตอบในเจเนเนอเรชันถัดไปสูง และจะมีโอกาสลดหลั่นลงมาตามอันดับที่ ซึ่งถ้าจำนวนประชากรคำตอบในอันดับใดมีจำนวนมากกว่าจำนวนประชากรคำตอบที่ต้องการ (จำนวน  $N$  ตัว) จะคัดเลือกประชากรคำตอบโดยพิจารณาค่า Crowding Distance ที่มีค่ามาก

13. **Strategies to Maintain Elitist Solution in the Population :** เก็บประชากรคำตอบที่ดีที่สุดที่ได้จากขั้นตอนที่ 12 ไว้เพื่อจะนำไปทำการปรับปรุง (Update) ในทุกๆ เจเนเนอเรชัน ด้วยการเปรียบเทียบกันระหว่างคำตอบที่ได้จากเจเนเนอเรชันก่อนหน้า และคำตอบที่ได้จากขั้นตอนที่ 12 ด้วยวิธี Non-dominated Solution จากนั้นทำการเก็บประชากรคำตอบที่ดีที่สุดตัวจำนวน  $N$  ตัว ซึ่งประชากรคำตอบนั้นที่ได้นั้นจะกลายเป็นประชากรคำตอบรุ่นพ่อแม่ในเจเนเนอเรชันถัดไป
14. **Stopping Criteria :** ทำการวนซ้ำกระบวนการจนครบจำนวนเจเนเนอเรชันสูงสุด ซึ่งถ้าจำนวนรอบการทำงานน้อยกว่าจำนวนเจเนเนอเรชันสูงสุดที่กำหนดให้กลับไปทำขั้นตอนที่ 2 ถึงขั้นตอนที่ 13 ใหม่ และถ้าไม่ซ้ำให้ทำในขั้นตอนที่ 15
15. **Stop :** หยุดกระบวนการค้นหาคำตอบ และนำประชากรคำตอบที่ได้ในขั้นตอนที่ 13 มาเป็นกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด





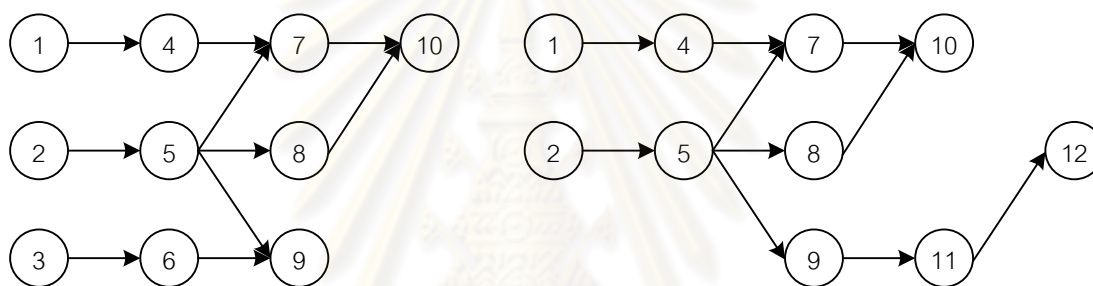
รูปที่ 5.6 ขั้นตอนการทำงานของ M-NSGA-II

## 5.4 ตัวอย่างการนำวิธี M-NSGA-II ไปใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์

จากขั้นตอนของ M-NSGA-II ที่ได้นำเสนอ จะนำมาใช้ในการแก้ปัญหาตัวอย่างซึ่งเป็นสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมของปัญหาของ Kim et al. (2000) ที่มีงานทั้งหมด 12 งาน จำนวนชนิดผลิตภัณฑ์ 2 ชนิด ได้แก่ A และ B มีรอบเวลาการทำงานในแต่ละสถานีงานเท่ากับ 7 ดังนี้

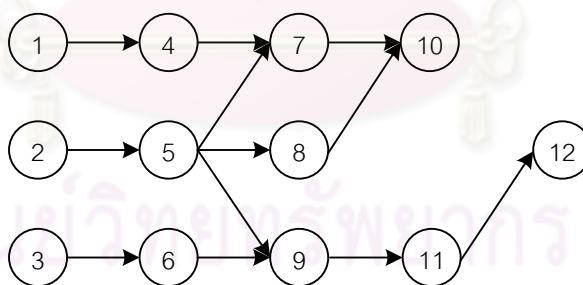
### 5.4.1 การเตรียมข้อมูล (Data Input)

5.4.1.1 การสร้างแผนภาพความสัมพันธ์รวม (Overall Precedence Diagram) แสดงดังรูปที่ 5.7



แผนภาพความสัมพันธ์ของผลิตภัณฑ์ A

แผนภาพความสัมพันธ์ของผลิตภัณฑ์ B



แผนภาพความสัมพันธ์ของผลิตภัณฑ์รวม A และ B

รูปที่ 5.7 การสร้างแผนภาพความสัมพันธ์รวม (Overall Precedence Diagram) ของปัญหาตัวอย่างขนาด 12 ชิ้นงาน Kim et al. (2000)



#### 5.4.1.4 พารามิเตอร์ของ M-NSGA-II ที่เลือกใช้ คือ

- จำนวนประชากรเบื้องต้น 5 ตัว
- วิธีการค้นหาเฉพาะที่ก่อนทำการคัดเลือกแบบ Pairwise Interchange (PI)
- วิธีการครอสโอเวอร์แบบ Weight Mapping Crossover (WMX)
- วิธีการมิวเตชันแบบ Reciprocal Exchange Mutation
- วิธีการค้นหาเฉพาะที่หลังการทำมิวเตชันแบบ Insertion Procedure (IP)
- ความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์ 0.7
- ความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน 0.3
- ความน่าจะเป็นในการค้นหาเฉพาะที่ 0.8

#### 5.4.2 การสร้างสตริงคำตอบเบื้องต้น

การสร้างสตริงคำตอบเบื้องต้นของวิธี M-NSGA-II ในงานวิจัยนี้ได้ใช้การสุ่มสตริงคำตอบโดยวิธีการกำหนดค่าสิทธิในการเลือกงาน (Priority) (Hwang, Katayama and Gen, 2008) เท่ากับจำนวนประชากรเบื้องต้น (Popsizе = 5) โดยมีขั้นตอนวิธีการสุ่มเช่นเดียวกับวิธี NSGA-II จะได้สตริงคำตอบค่าสิทธิในการเลือกชิ้นงาน 5 สตริงคำตอบ ดังนี้

String Priority 1 = [ 4 2 3 11 5 1 7 8 9 6 10 12 ]

String Priority 2 = [ 12 4 1 11 2 6 7 9 8 10 5 3 ]

String Priority 3 = [ 2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7 ]

String Priority 4 = [ 5 2 12 6 1 4 7 9 11 10 3 8 ]

String Priority 5 = [ 6 2 3 12 4 11 7 8 9 10 1 5 ]

#### 5.4.3 การค้นหาเฉพาะที่ก่อนทำการคัดเลือก

การค้นหาเฉพาะที่ก่อนทำการคัดเลือก เป็นกระบวนการปรับปรุงประชากรคำตอบเบื้องต้นให้ดียิ่งขึ้นก่อนเข้าสู่กระบวนการต่างๆ โดยที่จำนวนสตริงคำตอบที่จะถูกนำมาคัดเลือก ขึ้นอยู่กับค่าความน่าจะเป็นในการค้นหาเฉพาะที่ ( $P_{LS}$ ) นั่นคือ จำนวนสตริงคำตอบที่จะได้รับการคัดเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่ ( $N_{LS}$ ) มีจำนวนเท่ากับ  $Popsizе \times P_{LS}$  โดยใช้วิธีการคัดเลือกแบบ Binary Tournament Selection ในงานวิจัยนี้ได้ใช้การค้นหาเฉพาะที่ก่อนทำการคัดเลือกแบบ Pairwise Interchange (PI)

จากสตริงคำตอบเบื้องต้น 5 ตัวนี้ จะนำไปทำการค้นหาเฉพาะที่ ซึ่งต้องทำการคำนวณค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ก่อน ซึ่งจากสตริงคำตอบเบื้องต้นที่ยังไม่สามารถนำไปจัดลงสถานีงานได้ ต้องทำการแปลงสตริงคำตอบไปเป็นลำดับงานก่อน ซึ่งขั้นตอนการแปลงสตริงคำตอบเป็นลำดับงานจะทำเช่นเดียวกับวิธี NSGA-II ที่ได้นำเสนอในบทที่แล้ว ดังนี้

- พิจารณาว่าชิ้นงานใดที่สามารถเลือกลงในตำแหน่งแรกได้ก่อน โดยจะดูจากตารางแสดงความสัมพันธ์ของชิ้นงาน โดยหาผลรวมในแต่ละคอลัมน์ โดยถ้ามีค่าเท่ากับ 0 แสดงว่าชิ้นงานนั้นสามารถถูกเลือกลงในตำแหน่งของชิ้นงานได้โดยไม่ผิดข้อกำหนดของความสัมพันธ์ของงาน
- ถ้ามีมากกว่า 2 งานที่สามารถเลือกลงในตำแหน่งของชิ้นงานได้ ให้พิจารณาค่าสิทธิในการเลือกงานจากสตริงคำตอบตามตำแหน่งของงานที่เป็นตัวเลือก ซึ่งงานใดที่มีค่าสิทธิในการเลือกงานมากที่สุดจะถูกเลือกลงในลำดับชิ้นงานก่อน
- งานที่ถูกเลือกมาลงในลำดับของชิ้นงานแล้วให้ทำการตัดทิ้ง โดยเปลี่ยนตัวเลขในแถวของงานนั้นใน Precedence Matrix เป็น 0 ทั้งหมด และเปลี่ยนตัวเลขในคอลัมน์ของงานนั้นเป็น 1 ทั้งหมด
- หาผลรวมในแต่ละคอลัมน์ใหม่อีกครั้ง และทำซ้ำขั้นตอนเดิมจนกระทั่งงานทุกงานถูกกำหนดลงในสตริงคำตอบของลำดับชิ้นงาน (Task Sequence) จนหมด

เมื่อพิจารณาจากสตริงคำตอบเบื้องต้นทั้ง 5 ตัว ทำการถอดรหัสหาลำดับชิ้นงานในการทำงานเพื่อนำไปจัดลงในสถานีงาน จะได้ลำดับงานทั้ง 5 ตัว ดังนี้

$$\text{Task Sequence 1} = [1 \ 4 \ 3 \ 2 \ 5 \ 8 \ 7 \ 10 \ 6 \ 9 \ 11 \ 12]$$

$$\text{Task Sequence 2} = [1 \ 4 \ 2 \ 5 \ 8 \ 7 \ 10 \ 3 \ 6 \ 9 \ 11 \ 12]$$

$$\text{Task Sequence 3} = [3 \ 6 \ 1 \ 4 \ 2 \ 5 \ 8 \ 7 \ 9 \ 11 \ 12 \ 10]$$

$$\text{Task Sequence 4} = [3 \ 1 \ 4 \ 6 \ 2 \ 5 \ 9 \ 8 \ 7 \ 10 \ 11 \ 12]$$

$$\text{Task Sequence 5} = [1 \ 4 \ 3 \ 6 \ 2 \ 5 \ 9 \ 8 \ 7 \ 10 \ 11 \ 12]$$

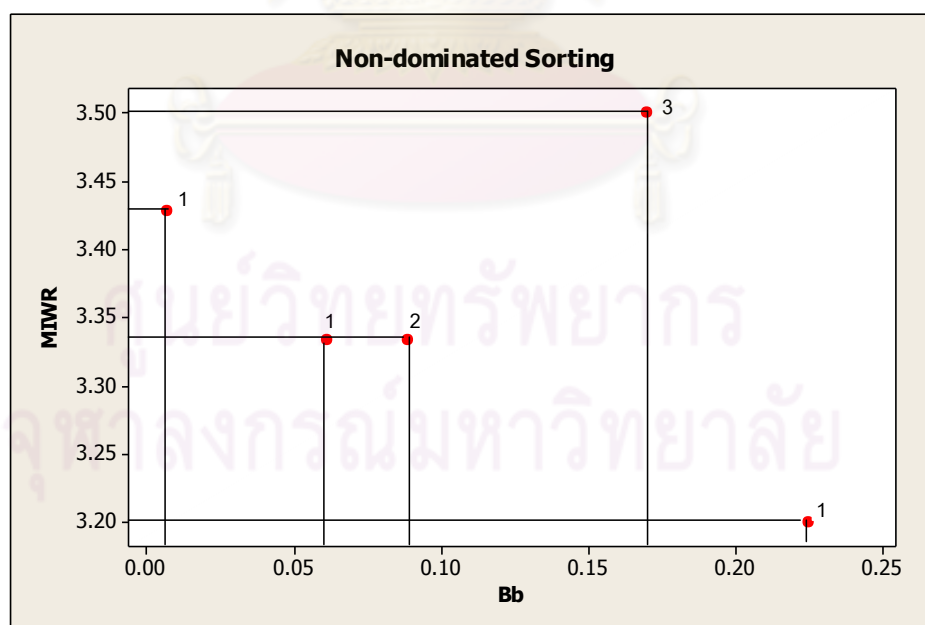
ทำการจัดลำดับงานลงสถานีงาน เพื่อคำนวณหาค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ โดยมีรอบเวลาในการทำงาน (Cycle Time) เท่ากับ 7 โดยมีวิธีการจัดสรรงานลงในสถานีงานเช่นเดียวกับวิธีการจัดสรรงานลงสถานีงานในบทที่ 3 และ 4 ที่ได้นำเสนอมาแล้ว โดยในงานวิจัยนี้จะทำการหาค่าวัตถุประสงค์ทั้งหมด 4 วัตถุประสงค์ คือ จำนวนคู่สถานีงานมีจำนวนน้อยที่สุด

จำนวนสถานีนงานมีจำนวนน้อยที่สุด ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีนงานมีค่าน้อยที่สุด จากสตริงคำตอบทั้ง 5 ตัว สามารถคำนวณค่าวัตถุประสงคได้ดังตารางที่ 5.4

ตารางที่ 5.4 ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค 4 วัตถุประสงค

สตริงคำตอบที่	จำนวนคู่สถานีนงาน	จำนวนสถานีนงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีนงาน
1	2	4	3.4286	0.0068
2	2	4	3.3333	0.0884
3	2	4	3.2000	0.2245
4	2	4	3.3333	0.0612
5	2	4	3.5000	0.1701

ในการประเมินค่าสตริงคำตอบที่ได้นั้นจะมีการกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness Value) โดยจะใช้วิธีจัดอันดับแบบ Goldberg (1989) หรือ Non-dominated Sorting โดยค่าอันดับที่ได้จะเป็นค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness Value) ดังรูปที่ 5.8 และคำนวณหาค่า Crowding Distance (Dep et al., 2002) ได้ดังตารางที่ 5.5



รูปที่ 5.8 ค่า Dummy Fitness วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting



ตารางที่ 5.5 ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีนงาน	Dummy Fitness	Crowding Distance
1	3.4286	0.0068	1	Infinity
2	3.3333	0.0884	2	Infinity
3	3.2000	0.2245	1	Infinity
4	3.3333	0.0612	1	2.0000
5	3.5000	0.1701	3	Infinity

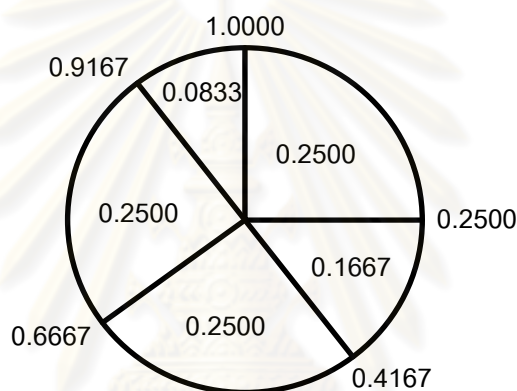
การคัดเลือกสตริงคำตอบเพื่อทำการค้นหาเฉพาะที่จะใช้วิธี Binary Tournament Selection โดยการหาค่า Fitness Value ที่ได้จากการ Non-dominated Sorting โดยทำการสลับค่า Dummy Fitness จากค่าน้อยเป็นค่ามากและคำนวณหาค่า  $p_i$  และ  $q_i$  ซึ่งค่า  $q_i$  คือค่าสะสมของ  $p_i$  โดยจากสตริงคำตอบที่ 1 มีค่า Dummy Fitness เท่ากับ 1 เปลี่ยนเป็น 3 และทำการหาค่า  $p_i = 3/12 = 0.2500$  ดังรูปที่ 5.9 และตารางที่ 5.6

ตารางที่ 5.6 การแปลงค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness)

สตริง คำตอบที่	MIWR	Bb	Fitness Value	แปลง Fitness	Crowding Distance
1	3.4286	0.0068	1	3	Infinity
2	3.3333	0.0884	2	2	Infinity
3	3.2000	0.2245	1	3	Infinity
4	3.3333	0.0612	1	3	2.0000
5	3.5000	0.1701	3	1	Infinity

ตารางที่ 5.7 การสร้างวงล้อรูเล็ตของปัญหา 12 ชั้นงาน

สตริงคำตอบที่	แปลง Fitness	$P_i$	$q_i$
1	3	0.2500	0.2500
2	2	0.1667	0.4167
3	3	0.2500	0.6667
4	3	0.2500	0.9167
5	1	0.0833	1
รวม	12	1	



รูปที่ 5.9 วงล้อรูเล็ตของปัญหา 12 ชั้นงานในการค้นหาเฉพาะที่ก่อนทำการคัดเลือก

การค้นหาเฉพาะที่ก่อนทำการคัดเลือก เป็นกระบวนการปรับปรุงประชากรคำตอบเบื้องต้นให้ดียิ่งขึ้นก่อนเข้าสู่กระบวนการต่างๆ โดยที่จำนวนสตริงคำตอบที่จะถูกนำมาคัดเลือก ขึ้นอยู่กับค่าความน่าจะเป็นในการค้นหาเฉพาะที่ ( $P_{LS}$ ) นั่นคือ จำนวนสตริงคำตอบที่จะได้รับการคัดเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่ ( $N_{LS}$ ) มีจำนวนเท่ากับ  $\text{Popsiz} \times P_{LS}$  โดยการสุ่มเลือกสตริงคำตอบเพื่อทำการค้นหาเฉพาะที่ ในที่นี้กำหนดให้  $P_{LS} = 0.8$  ดังนั้นสตริงคำตอบที่ถูกทำการค้นหาเฉพาะที่มีทั้งหมด  $0.8 \times 5 = 4$  ตัว

ทำการสุ่มเลือกสตริงคำตอบ 4 ตัว จากวงล้อรูเล็ต แล้วนำมาเปรียบเทียบกันเพื่อคัดเลือกสตริงคำตอบที่มีค่า Fitness มากกว่าเข้าสู่ Mating Pool ผลการคัดเลือกจะได้สตริงทั้ง 4 ตัว คือ สตริงหมายเลข 4 3 1 และ 2 ดังตารางที่ 5.8 และเป็นสตริงคำตอบหมายเลข 1 2 3 และ 4 ในขั้นต่อไป

ตารางที่ 5.8 วิธี Binary Tournament Selection สำหรับการคัดเลือกสตริงคำตอบ

No.	Population 1				Population 2				No_String Selected
	$r_1$	$r_1 < q_i$	String	Fitness	$r_2$	$r_2 < q_i$	String	Fitness	
1	0.3150	0.4167	2	2	0.7785	0.9167	4	3	4
2	0.5611	0.6667	3	3	0.9426	1	5	1	3
3	0.2438	0.2500	1	3	0.3608	0.4167	2	2	1
4	0.3276	0.4167	2	2	0.9376	1	5	1	2

ตารางที่ 5.9 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่ก่อนทำการคัดเลือก

String No.	String Priority
1	[5 2 12 6 1 4 7 9 11 10 3 8]
2	[2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7]
3	[4 2 3 11 5 1 7 8 9 6 10 12]
4	[12 4 1 11 2 6 7 9 8 10 5 3]

ตารางที่ 5.10 ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่ก่อนทำการคัดเลือก

สตริงคำตอบที่	จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงาน
1	2	4	3.3333	0.0612
2	2	4	3.2000	0.2245
3	2	4	3.4286	0.0068
4	2	4	3.3333	0.0884

นำสตริงคำตอบที่ 1 ที่ถูกคัดเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี Pairwise Interchange (PI) โดยทำการสลับตำแหน่งสองตำแหน่งเพื่อทำการสลับที่แลกเปลี่ยนตำแหน่ง โดยได้ทำการสลับเลือกตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 5 และ 8

ก่อนทำ	5	2	12	6	1	4	7	9	11	10	3	8
--------	---	---	----	---	---	---	---	---	----	----	---	---

หลังทำ	5	2	12	6	9	4	7	1	11	10	3	8
--------	---	---	----	---	---	---	---	---	----	----	---	---

รูปที่ 5.10 การค้นหาเฉพาะที่ก่อนทำการคัดเลือกด้วยวิธี PI ของสตริงคำตอบที่ 1

นำสตริงคำตอบที่ 2 มาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี Pairwise Interchange (PI) โดยทำการสลับเลือกตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 3 และ 5

ก่อนทำ	2	1	3	12	6	10	8	9	5	4	11	7
--------	---	---	---	----	---	----	---	---	---	---	----	---

หลังทำ	2	1	6	12	3	10	8	9	5	4	11	7
--------	---	---	---	----	---	----	---	---	---	---	----	---

รูปที่ 5.11 การค้นหาเฉพาะที่ก่อนทำการคัดเลือกด้วยวิธี PI ของสตริงคำตอบที่ 2

นำสตริงคำตอบที่ 3 มาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี Pairwise Interchange (PI) โดยทำการสลับเลือกตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 6 และ 10

ก่อนทำ	4	2	3	11	5	1	7	8	9	6	10	12
--------	---	---	---	----	---	---	---	---	---	---	----	----

หลังทำ	4	2	3	11	5	6	7	8	9	1	10	12
--------	---	---	---	----	---	---	---	---	---	---	----	----

รูปที่ 5.12 การค้นหาเฉพาะที่ก่อนทำการคัดเลือกด้วยวิธี PI ของสตริงคำตอบที่ 3

นำสตริงคำตอบที่ 4 มาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี Pairwise Interchange (PI) โดยทำการสลับเลือกตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 1 และ 9

ก่อนทำ	12	4	1	11	2	6	7	9	8	10	5	3
--------	----	---	---	----	---	---	---	---	---	----	---	---

หลังทำ	8	4	1	11	2	6	7	9	12	10	5	3
--------	---	---	---	----	---	---	---	---	----	----	---	---

รูปที่ 5.13 การค้นหาเฉพาะที่ก่อนทำการคัดเลือกด้วยวิธี PI ของสตริงคำตอบที่ 4

ตารางที่ 5.11 ลำดับงานของสตริงคำตอบหลังทำการค้นหาเฉพาะที่ก่อนทำการคัดเลือก

String No.	Task Sequence
1	[ 3 1 4 6 2 5 9 7 11 12 8 10 ]
2	[ 3 6 1 4 2 5 8 7 9 11 12 10 ]
3	[ 1 4 3 6 2 5 9 11 12 8 7 10 ]
4	[ 1 4 2 5 8 7 10 3 6 9 11 12 ]

ตารางที่ 5.12 ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่

สตริงคำตอบที่	ลักษณะคำตอบ	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของ ภาระงานระหว่าง สถานีงาน
1	ก่อนทำ	4	3.3333	0.0612
	หลังทำ	5	4.2857	0.0753
2	ก่อนทำ	4	3.2000	0.2245
	หลังทำ	4	3.2000	0.2245
3	ก่อนทำ	4	3.4286	0.0068
	หลังทำ	4	3.4286	0.1701
4	ก่อนทำ	4	3.3333	0.0884
	หลังทำ	4	3.3333	0.0884

จากตารางที่ 5.12 พบว่าหลังทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี PI อาจทำให้ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์เปลี่ยนแปลงไป โดยในงานวิจัยนี้ได้ใช้หลักการยอมรับ (Lacomme et al., 2006) เมื่อกำหนดให้  $S$  เป็นคำตอบก่อนทำการค้นหาเฉพาะที่ และ  $S'$  เป็นคำตอบหลังทำการค้นหาเฉพาะที่ โดยจะทำการยอมรับคำตอบที่ได้หลังทำการค้นหาเฉพาะที่เมื่อคำตอบนั้นมีคุณภาพที่ดีขึ้น โดยมีกฎที่ใช้อยู่ 4 กฎ ดังตารางที่ 5.13

ตารางที่ 5.13 หลักการยอมรับ (Acceptance Criteria)

กฎการยอมรับ	เงื่อนไข
กฎที่ 1	$(accept(S, S')) = f_1(S') - f_1(S) < 0$
กฎที่ 2	$(accept(S, S')) = f_2(S') - f_2(S) < 0$
กฎที่ 3	$(accept(S, S')) = f_1(S') - f_1(S) \leq 0$ และ $f_2(S') - f_2(S) < 0$ หรือ $(accept(S, S')) = f_1(S') - f_1(S) < 0$ และ $f_2(S') - f_2(S) \leq 0$
กฎที่ 4	$(accept(S, S')) = w_1(f_1(S') - f_1(S)) + (1 - w_1)(f_2(S') - f_2(S)) \leq 0$

เมื่อพิจารณาสูตรคำตอบที่ 1 หลังทำการค้นหาเฉพาะที่พบว่า ปฏิเสธกฎการยอมรับทั้ง 4 ข้อ เนื่องจากค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่ 1 และ 2 หลังจากการค้นหาเฉพาะที่ไม่ได้ดีขึ้นจากเดิม และเมื่อพิจารณาสูตรคำตอบที่ 3 พบว่า ปฏิเสธกฎการยอมรับทั้ง 4 ข้อ เนื่องจากฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่ 1 หลังการค้นหาเฉพาะที่ให้ค่าคงเดิม แต่ในฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่ 2 หลังการค้นหาเฉพาะที่ให้ค่าตอบที่ไม่ดีขึ้น เมื่อพิจารณาสูตรคำตอบที่ 2 และ 4 พบว่า หลังทำการค้นหาเฉพาะที่มีค่าคงเดิมจึงยอมรับกฎที่ 4

#### 5.4.4 การประเมินค่า

นำสูตรคำตอบที่ได้หลังจากการค้นหาเฉพาะที่มารวมกับสูตรคำตอบเริ่มต้นเพื่อทำการคัดเลือกสูตรคำตอบโดยการกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness Value) โดยคัดเลือกสูตรคำตอบที่มีค่า Fitness มากกว่าเข้าสู่ Mating Pool

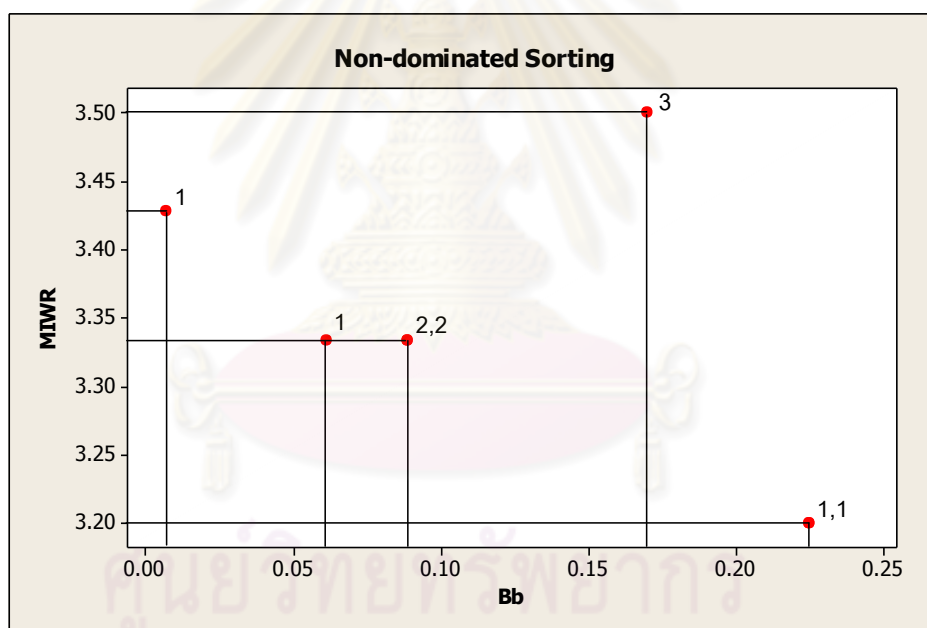
ตารางที่ 5.14 สูตรคำตอบหลังทำการค้นหาเฉพาะที่ก่อนทำการคัดเลือก

String No.	String Priority
1	[4 2 3 11 5 1 7 8 9 6 10 12]
2	[12 4 1 11 2 6 7 9 8 10 5 3]
3	[2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7]
4	[5 2 12 6 1 4 7 9 11 10 3 8]
5	[6 2 3 12 4 11 7 8 9 10 1 5]
6	[2 1 6 12 3 10 8 9 5 4 11 7]
7	[8 4 1 11 2 6 7 9 12 10 5 3]



ตารางที่ 5.15 ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์

สตริงคำตอบที่	จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงาน
1	2	4	3.4286	0.0068
2	2	4	3.3333	0.0884
3	2	4	3.2000	0.2245
4	2	4	3.3333	0.0612
5	2	4	3.5000	0.1701
6	2	4	3.2000	0.2245
7	2	4	3.3333	0.0884



รูปที่ 5.14 ค่า Dummy Fitness วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting

ตารางที่ 5.16 ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบหลังการค้นหาเฉพาะที่

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีนงาน	Dummy Fitness	Crowding Distance
3	3.2000	0.2245	1	Infinity
6	3.2000	0.2245	1	Infinity
4	3.3333	0.0612	1	2.0000
1	3.4286	0.0068	1	Infinity
2	3.3333	0.0884	2	Infinity
7	3.3333	0.0884	2	Infinity
5	3.5000	0.1701	3	Infinity

#### 5.4.5 การคัดเลือกสตริงคำตอบ

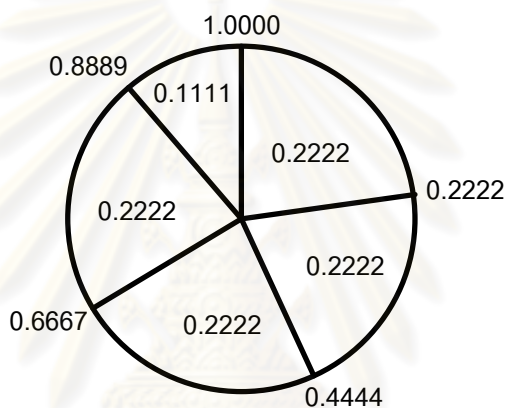
การคัดเลือกสตริงคำตอบจากรุ่นพ่อแม่ โดยจะนำสตริงคำตอบที่ดีมาเท่ากับจำนวน Popsiz และใช้วิธี Binary Tournament Selection โดยการหาค่า Fitness Value ที่ได้จากการ Non-dominated Sorting (Goldberg, 1989) โดยทำการสลับค่า Dummy Fitness จากค่าน้อยเป็นค่ามากและคำนวณหาค่า  $p_i$  และ  $q_i$  ซึ่งค่า  $q_i$  คือค่าสะสมของ  $p_i$  โดยจากสตริงคำตอบที่ 1 มีค่า Dummy Fitness เท่ากับ 1 เปลี่ยนเป็น 3 และทำการหาค่า  $p_i = 2/9 = 0.2222$  ดังรูปที่ 5.15 และตารางที่ 5.17

ตารางที่ 5.17 การแปลงค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness)

สตริง คำตอบที่	MIWR	Bb	Fitness Value	แปลง Fitness	Crowding Distance
1	3.2000	0.2245	1	2	Infinity
2	3.2000	0.2245	1	2	Infinity
3	3.3333	0.0612	1	2	2.0000
4	3.4286	0.0068	1	2	Infinity
5	3.3333	0.0884	2	1	Infinity

ตารางที่ 5.18 การสร้างวงล้อสุ่มของปัญหา 12 ชั้นงาน

สตริงคำตอบที่	แปลง Fitness	$p_i$	$q_i$
1	2	0.2222	0.2222
2	2	0.2222	0.4444
3	2	0.2222	0.6667
4	2	0.2222	0.8889
5	1	0.1111	1
รวม	9	1	



รูปที่ 5.15 วงล้อสุ่มของปัญหา 12 ชั้นงาน

ทำการสุ่มเลือกสตริงคำตอบ 2 ตัว จากวงล้อสุ่ม แล้วนำมาเปรียบเทียบกันเพื่อคัดเลือกสตริงคำตอบที่มีค่า Fitness มากกว่าเข้าสู่ Mating Pool ผลการคัดเลือกจะได้สตริงทั้ง 5 ตัว คือ สตริงหมายเลข 1 3 2 3 และ 4 ดังตารางที่ 5.19 และเป็นสตริงคำตอบหมายเลข 1 2 3 4 และ 5 ในขั้นต่อไป

จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

ตารางที่ 5.19 วิธี Binary Tournament Selection สำหรับการคัดเลือกสตริงคำตอบ

No.	Population 1				Population 2				No_String Selected
	$r_1$	$r_1 < q_i$	String	Fitness	$r_2$	$r_2 < q_i$	String	Fitness	
1	0.0836	0.2222	1	2	0.1635	0.2222	1	2	1
2	0.8920	1	5	1	0.5620	0.6667	3	2	3
3	0.9457	1	5	1	0.4089	0.4444	2	2	2
4	0.5391	0.6667	3	2	0.2135	0.2222	1	2	3
5	0.7459	0.8889	4	2	0.7342	0.8889	4	2	4

#### 5.4.6 การครอสโอเวอร์

จากสตริงคำตอบที่ได้มาหลังการคัดเลือก จะมีสตริงคำตอบบางตัวเท่านั้นที่จะถูกนำมาจับคู่ เพื่อทำการครอสโอเวอร์ โดยจำนวนสตริงคำตอบที่จะถูกนำมาจับคู่ ( $N_C$ ) ขึ้นอยู่กับความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์ ( $P_C$ ) จำนวน Popsizes  $\times P_C$  ส่วนสตริงคำตอบที่ไม่ได้ถูกนำไปจับคู่จะยังคงสภาพเดิมอยู่ใน Mating Pool เพื่อเป็นประชากรในเจนเนอเรชันต่อไป ซึ่งสตริงคำตอบที่ได้ทำการจับคู่จะถูกนำมาทำการครอสโอเวอร์ โดยการแลกเปลี่ยนส่วนของสตริงคำตอบซึ่งกันและกัน เพื่อให้เกิดสตริงคำตอบใหม่ โดยสตริงคำตอบที่ทำการจับคู่กัน จะถูกเรียกว่า สตริงคำตอบรุ่นพ่อแม่ (Parent) และสตริงคำตอบที่ได้หลังจากการแลกเปลี่ยนจะถูกเรียกว่า สตริงคำตอบรุ่นลูก (Offspring) ในงานวิจัยนี้ใช้การครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) เช่นเดียวกับในวิธี NSGA-II

โดยพิจารณาจากสตริงคำตอบที่มีค่าสุ่มค่า  $r$  น้อยกว่าค่า  $P_C$  ซึ่งในที่นี้กำหนดให้  $P_C = 0.7$  ดังนั้นสตริงคำตอบที่จะถูกครอสโอเวอร์ จึงจะมีประมาณ 70% ของสตริงคำตอบทั้งหมด หรือเท่ากับ  $0.7 \times 5 = 3.5$  หรือ 4 ตัว

ตารางที่ 5.20 สตริงค่าสิทธิในการเลือกงานที่ถูกเลือกทำการครอสโอเวอร์

String No.	String Priority	$r_i$	$r_i < 0.7$
1	[2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7]	0.6452	Selected
2	[5 2 12 6 1 4 7 9 11 10 3 8]	0.2511	Selected
3	[2 1 6 12 3 10 8 9 5 4 11 7]	0.3255	Selected
4	[2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7]	0.6249	Selected
5	[4 2 3 11 5 1 7 8 9 6 10 12]	0.8460	-

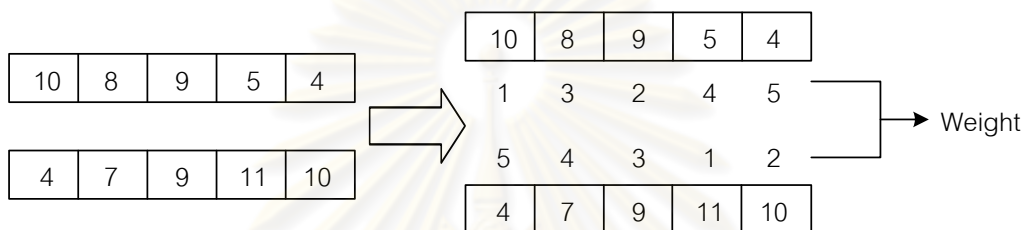
ดังนั้นจะได้สตริงคำตอบที่นำไปครอสโอเวอร์ คือ สตริงคำตอบหมายเลข 1 2 3 และ 4 ซึ่งสามารถจับคู่ได้เป็น 1-2 และ 3-4

นำสตริงคู่แรกไปครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) โดยได้ทำการสุ่มเลือกตำแหน่งการครอสโอเวอร์ได้ตำแหน่งที่ 6 และ 10

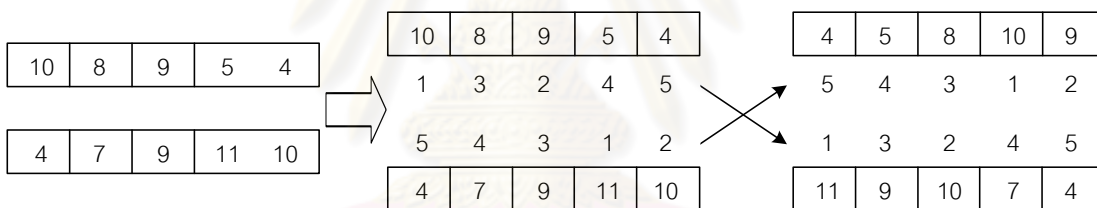
$$\text{Parent 1} = [2 \ 1 \ 3 \ 12 \ 6 \ |10 \ 8 \ 9 \ 5 \ 4| \ 11 \ 7]$$

$$\text{Parent 2} = [5 \ 2 \ 12 \ 6 \ 1 \ |4 \ 7 \ 9 \ 11 \ 10| \ 3 \ 8]$$

ทำการกำหนดค่าน้ำหนักในช่วง [6,10] ให้แก่สตริงรุ่นพ่อแม่ ได้ดังรูปที่ 5.16



ก) กำหนดค่าน้ำหนักให้แก่สตริงรุ่นพ่อแม่คู่ที่ 1



ข) การสลับค่าน้ำหนักที่กำหนดและทำการเปลี่ยนค่าภายในโครโมโซมของสตริงคำตอบรุ่นพ่อแม่คู่ที่ 1

รูปที่ 5.16 การครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) สตริงคำตอบที่ 1, 2

จะได้สตริงคำตอบรุ่นลูก (Offspring) หลังจากทำการครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) คือ

$$\text{Offspring 1} = [5 \ 2 \ 12 \ 6 \ 1 \ |11 \ 9 \ 10 \ 7 \ 4| \ 3 \ 8]$$

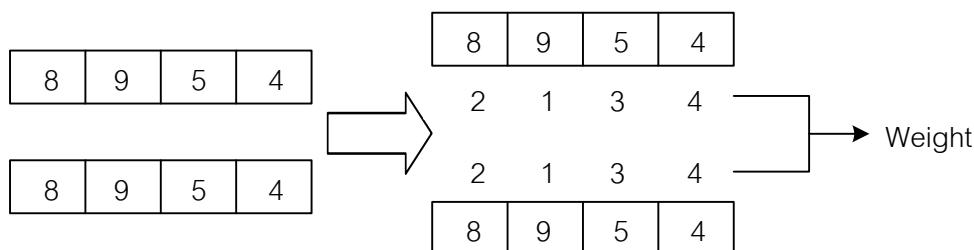
$$\text{Offspring 2} = [2 \ 1 \ 3 \ 12 \ 6 \ |4 \ 5 \ 8 \ 10 \ 9| \ 11 \ 7]$$

นำสตริงที่ 3 และ 4 ไปครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) โดยได้ทำการสุ่มเลือกตำแหน่งการครอสโอเวอร์ได้ตำแหน่งที่ 7 และ 10

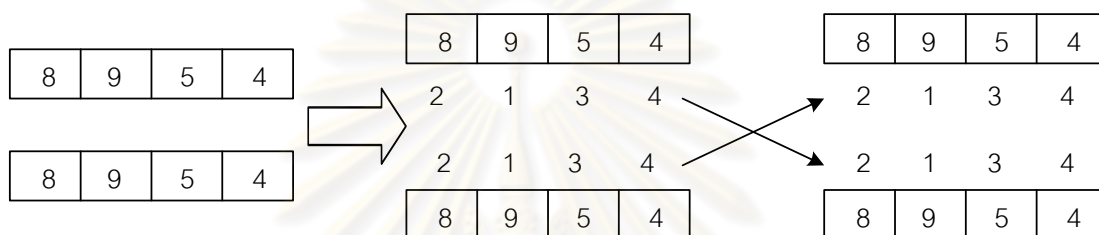
$$\text{Parent 3} = [2 \ 1 \ 6 \ 12 \ 3 \ 10 \ |8 \ 9 \ 5 \ 4| \ 11 \ 7]$$

$$\text{Parent 4} = [2 \ 1 \ 3 \ 12 \ 6 \ 10 \ |8 \ 9 \ 5 \ 4| \ 11 \ 7]$$

ทำการกำหนดค่าน้ำหนักในช่วง [5,8] ให้แก่สตริงรุ่นพ่อแม่ ได้ดังรูปที่ 5.17



ก) กำหนดค่าน้ำหนักให้แก่สตริงรุ่นพ่อแม่คู่ที่ 2



ข) การสลับค่าน้ำหนักที่กำหนดและทำการเปลี่ยน  
ค่าภายในโครโมโซมของสตริงคำตอบรุ่นพ่อแม่คู่ที่ 2

รูปที่ 5.17 การครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) สตริงคำตอบที่ 3, 4

จะได้สตริงคำตอบรุ่นลูก (Offspring) หลังจากทำการครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) คือ

$$\text{Offspring 3} = [2 \ 1 \ 6 \ 12 \ 3 \ 10 \ | \ 8 \ 9 \ 5 \ 4 \ | \ 11 \ 7]$$

$$\text{Offspring 4} = [2 \ 1 \ 3 \ 12 \ 6 \ 10 \ | \ 8 \ 9 \ 5 \ 4 \ | \ 11 \ 7]$$

เนื่องจากสตริงคำตอบที่ได้จากการทำครอสโอเวอร์เป็นสตริงคำตอบค่าสิทธิในการเลือกงานทำให้ไม่ต้องทำการซ่อมแซมคำตอบ

#### 5.4.7 การมิวเตชัน

การมิวเตชัน เป็นกระบวนการแลกเปลี่ยนตำแหน่งภายในสตริงคำตอบ เพื่อป้องกันการสูญเสียคำตอบที่ไม่อาจเรียกคืน และเป็นการทำให้เกิดคำตอบที่หลากหลาย วิธีการมิวเตชันนั้นมีหลายวิธี แต่ในงานวิจัยนี้จะใช้วิธีการมิวเตชันแบบ Reciprocal Exchange Mutation เช่นเดียวกับในวิธี NSGA-II ซึ่งสตริงที่ได้จากการมิวเตชันนี้จะไม่ขัดกับข้อจำกัดด้านความสัมพันธ์ก่อนหลังของงาน เนื่องจากสตริงคำตอบที่ใช้เป็นค่าสิทธิในการเลือกงาน (String Priority) ซึ่งการพิจารณาว่าสตริงคำตอบตัวใดจะถูกนำมามิวเตชันนั้นขึ้นอยู่กับค่าความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน



( $P_m$ ) โดยเริ่มจากการสุ่มค่า  $r$  ซึ่งมีค่าระหว่าง  $[0,1]$  ให้กับสตริงคำตอบทุกตัวใน Mating Pool จากนั้นทำการเลือกเฉพาะสตริงคำตอบที่มีค่า  $r$  น้อยกว่า  $P_m$  ไปทำการมิวเตชัน

โดยกำหนดให้  $P_m = 0.3$  ซึ่งจะทำให้ได้สตริงคำตอบ 30% ของสตริงคำตอบทั้งหมด หรือเท่ากับ  $0.3 \times 5 = 1.5$  หรือ 2 ตัว ที่จะถูกมิวเตชัน ซึ่งสตริงคำตอบนี้จะได้มาจากการสุ่มค่า  $r$  ซึ่งถ้ามีค่าน้อยกว่าค่า  $P_m$  จะถูกนำไปมิวเตชัน ดังตารางที่ 5.21

ตารางที่ 5.21 ผลจากการคัดเลือกสตริงคำตอบเพื่อทำการมิวเตชัน

String No.	String Priority	$r_i$	$r_i < 0.3$
1	[5 2 12 6 1 11 9 10 7 4 3 8]	0.6831	-
2	[2 1 3 12 6 4 5 8 10 9 11 7]	0.6894	-
3	[2 1 6 12 3 10 8 9 5 4 11 7]	0.4102	-
4	[2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7]	0.1588	Selected
5	[4 2 3 11 5 1 7 8 9 6 10 12]	0.0205	Selected

ดังนั้นสตริงคำตอบตัวที่ 4 และ 5 จะถูกเลือกให้ทำการมิวเตชัน โดยวิธี Reciprocal Exchange Mutation ซึ่งเป็นการสลับตำแหน่งของตัวเลข 2 ตัวภายในสตริงคำตอบ โดยเริ่มจากการสุ่มตำแหน่ง 2 ตัวที่ไม่ซ้ำกัน

ทำการมิวเตชันสตริงคำตอบตัวที่ 4 โดยสุ่มได้ตัวเลข 3 และ 11 จากนั้นทำการสลับตำแหน่งของตัวเลขทั้งสอง

Parent 4	2	1	3	12	6	10	8	9	5	4	11	7
----------	---	---	---	----	---	----	---	---	---	---	----	---

Offspring 4	2	1	11	12	6	10	8	9	5	4	3	7
-------------	---	---	----	----	---	----	---	---	---	---	---	---

รูปที่ 5.18 การมิวเตชันด้วยวิธี Reciprocal Exchange Mutation สตริงคำตอบที่ 4

ทำการมิวเตชันสตริงคำตอบตัวที่ 5 โดยสุ่มได้ตัวเลข 6 และ 7 จากนั้นทำการสลับตำแหน่งของตัวเลขทั้งสอง

Parent 5	4	2	3	11	5	1	7	8	9	6	10	12
----------	---	---	---	----	---	---	---	---	---	---	----	----

Offspring 5	4	2	3	11	5	7	1	8	9	6	10	12
-------------	---	---	---	----	---	---	---	---	---	---	----	----

รูปที่ 5.19 การมิวเตชันด้วยวิธี Reciprocal Exchange Mutation สตริงคำตอบที่ 5

จะได้สตริงคำตอบรุ่นลูกทั้งหมด 5 ตัว เพื่อนำไปรวมกับสตริงคำตอบเริ่มต้น และทำการเก็บค่าที่ดีที่สุดของสตริงคำตอบไว้

ตารางที่ 5.22 สตริงคำตอบหลังการทำมิวเตชัน

String No.	String Priority
1	[ 5 2 12 6 1 11 9 10 7 4 3 8 ]
2	[ 2 1 3 12 6 4 5 8 10 9 11 7 ]
3	[ 2 1 6 12 3 10 8 9 5 4 11 7 ]
4	[ 2 1 11 12 6 10 8 9 5 4 3 7 ]
5	[ 4 2 3 11 5 7 1 8 9 6 10 12 ]

#### 5.4.8 การค้นหาเฉพาะที่หลังทำการมิวเตชัน

การค้นหาเฉพาะที่หลังทำการมิวเตชัน เป็นกระบวนการปรับปรุงคำตอบหลังการทำมิวเตชัน เนื่องจากคำตอบที่ได้หลังการผ่านกระบวนการครอสโอเวอร์และการมิวเตชัน อาจทำให้มีการสูญเสียคำตอบที่ดีไป หรือยังไม่สามารถค้นหาคำตอบที่ดีได้ การใช้การค้นหาเฉพาะที่จะช่วยดึงคำตอบที่ดีออกมา โดยที่จำนวนสตริงคำตอบที่จะถูกนำมาคัดเลือก ขึ้นอยู่กับค่าความน่าจะเป็นในการค้นหาเฉพาะที่ ( $P_{LS}$ ) นั่นคือ จำนวนสตริงคำตอบที่จะได้รับการคัดเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่ ( $N_{LS}$ ) มีจำนวนเท่ากับ  $\text{Popsizex} P_{LS}$  โดยใช้วิธีการคัดเลือกแบบ Binary Tournament Selection โดยจะนำค่าสิทธิในการเลือกงาน (Priority) มาใช้ในการค้นหาเฉพาะที่ เนื่องจากเมื่อทำการปรับปรุงคำตอบแล้วจะไม่ขัดกับข้อจำกัดด้านความสัมพันธ์ก่อนหลังของงาน ในงานวิจัยนี้ได้ใช้การค้นหาเฉพาะที่หลังทำการมิวเตชัน แบบ Insertion Procedure (IP)

จากสตริงคำตอบที่ได้หลังทำการมิวเตชันจะทำการคำนวณค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์เพื่อหาค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness) และค่าความหนาแน่นของสตริงคำตอบ เพื่อที่จะสุ่มสตริงคำตอบเพื่อทำการค้นหาเฉพาะที่

ตารางที่ 5.23 ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีนงาน	Dummy Fitness	Crowding Distance
1	3.5000	0.1837	2	Infinity
2	3.3333	0.3333	2	Infinity
3	3.2000	0.2245	1	Infinity
4	3.5000	0.1837	2	Infinity
5	3.4286	0.1701	1	Infinity

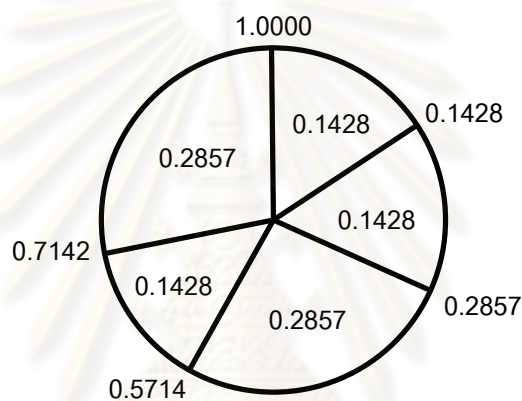
การคัดเลือกสตริงคำตอบเพื่อทำการค้นหาเฉพาะที่จะใช้วิธี Binary Tournament Selection โดยการหาค่า Fitness Value ที่ได้จากการ Non-dominated Sorting โดยทำการสลับค่า Dummy Fitness จากค่าน้อยเป็นค่ามากและคำนวณหาค่า  $p_i$  และ  $q_i$  ซึ่งค่า  $q_i$  คือค่าสะสมของ  $p_i$  โดยจากสตริงคำตอบที่ 1 มีค่า Dummy Fitness เท่ากับ 1 เปลี่ยนเป็น 2 และทำการหาค่า  $p_i = 1/7 = 0.1428$  ดังรูปที่ 5.20 และตารางที่ 5.24

ตารางที่ 5.24 การแปลงค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness)

สตริง คำตอบที่	MIWR	Bb	Fitness Value	แปลง Fitness	Crowding Distance
1	3.5000	0.1837	2	1	Infinity
2	3.3333	0.3333	2	1	Infinity
3	3.2000	0.2245	1	2	Infinity
4	3.5000	0.1837	2	1	Infinity
5	3.4286	0.1701	1	2	Infinity

ตารางที่ 5.25 การสร้างวงล้อสุ่มของปัญหา 12 ชั้นงาน

สตริงคำตอบที่	แปลง Fitness	$P_i$	$q_i$
1	1	0.1428	0.1428
2	1	0.1428	0.2857
3	2	0.2857	0.5714
4	1	0.1428	0.7142
5	2	0.2857	1
รวม	7	1	



รูปที่ 5.20 วงล้อสุ่มของปัญหา 12 ชั้นงานในการค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน

สุ่มเลือกสตริงคำตอบเพื่อทำการค้นหาเฉพาะที่ ซึ่งกำหนดให้  $P_{LS} = 0.8$  ดังนั้น สตริงคำตอบที่ถูกทำการค้นหาเฉพาะที่มีทั้งหมด  $0.8 \times 5 = 4$  ตัว

ทำการสุ่มเลือกสตริงคำตอบ 4 ตัว จากวงล้อสุ่มแล้วนำมาเปรียบเทียบกันเพื่อคัดเลือกสตริงคำตอบที่มีค่า Fitness มากกว่าเข้าสู่ Mating Pool ผลการคัดเลือกจะได้สตริงทั้ง 4 ตัว คือ สตริงหมายเลข 1 4 2 และ 5 ดังตารางที่ 5.26 และเป็นสตริงคำตอบหมายเลข 1 2 3 และ 4 ในขั้นต่อไป

ตารางที่ 5.26 วิธี Binary Tournament Selection สำหรับการคัดเลือกสตริงคำตอบ

No.	Population 1				Population 2				No_String Selected
	$r_1$	$r_1 < q_i$	String	Fitness	$r_2$	$r_2 < q_i$	String	Fitness	
1	0.1277	0.1428	1	1	0.5897	0.7142	4	1	1
2	0.0980	0.1428	1	1	0.6933	0.7142	4	1	4
3	0.2539	0.2857	2	1	0.0061	0.1428	1	1	2
4	0.8764	1	5	2	0.2617	0.2857	2	1	5

ตารางที่ 5.27 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน

String No.	String Priority
1	[5 2 12 6 1 11 9 10 7 4 3 8]
2	[2 1 11 12 6 10 8 9 5 4 3 7]
3	[2 1 3 12 6 4 5 8 10 9 11 7]
4	[4 2 3 11 5 7 1 8 9 6 10 12]

ตารางที่ 5.28 ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน

สตริงคำตอบที่	จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงาน
1	2	4	3.5000	0.1837
2	2	4	3.5000	0.1837
3	2	4	3.3333	0.3333
4	2	4	3.4286	0.1701

นำสตริงคำตอบที่ 1 ที่ถูกคัดเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี Insertion Procedure (IP) โดยทำการสุมตำแหน่งขึ้นมาหนึ่งตำแหน่งเพื่อย้ายออกไป และให้สมาชิกคำตอบที่เหลือเลื่อนมาติดกัน จากนั้นสุมตำแหน่งหนึ่งตำแหน่งเพื่อแทรกคำตอบที่ถูกย้ายโดยตำแหน่งที่แทรกกลับเข้าไป โดยต้องไม่ใช่ตำแหน่งเดิม โดยได้ทำการสุมเลือกตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 7 และ 9

ก่อนทำ	5	2	12	6	1	11	9	10	7	4	3	8
--------	---	---	----	---	---	----	---	----	---	---	---	---

หลังทำ	5	2	12	6	1	11	10	7	9	4	3	8
--------	---	---	----	---	---	----	----	---	---	---	---	---

รูปที่ 5.21 การค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน ด้วยวิธี IP ของสตริงคำตอบที่ 1

นำสตริงคำตอบที่ 2 มาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี Insertion Procedure (IP) โดยทำการสุ่มเลือกตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 8 และ 11

ก่อนทำ	2	1	11	12	6	10	8	9	5	4	3	7
--------	---	---	----	----	---	----	---	---	---	---	---	---

หลังทำ	2	1	11	12	6	10	8	5	4	3	9	7
--------	---	---	----	----	---	----	---	---	---	---	---	---

รูปที่ 5.22 การค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน ด้วยวิธี IP ของสตริงคำตอบที่ 2

นำสตริงคำตอบที่ 3 มาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี Insertion Procedure (IP) โดยทำการสุ่มเลือกตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 7 และ 1

ก่อนทำ	2	1	3	12	6	4	5	8	10	9	11	7
--------	---	---	---	----	---	---	---	---	----	---	----	---

หลังทำ	5	2	1	3	12	6	4	8	10	9	11	7
--------	---	---	---	---	----	---	---	---	----	---	----	---

รูปที่ 5.23 การค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน ด้วยวิธี IP ของสตริงคำตอบที่ 3

นำสตริงคำตอบที่ 4 มาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี Insertion Procedure (IP) โดยทำการสุ่มเลือกตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 8 และ 10

ก่อนทำ	4	2	3	11	5	7	1	8	9	6	10	12
--------	---	---	---	----	---	---	---	---	---	---	----	----

หลังทำ	4	2	3	11	5	7	1	9	6	8	10	12
--------	---	---	---	----	---	---	---	---	---	---	----	----

รูปที่ 5.24 การค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน ด้วยวิธี IP ของสตริงคำตอบที่ 4



ตารางที่ 5.29 ลำดับงานของสตริงคำตอบหลังทำการค้นหาเฉพาะที่หลังการมีเวตชัน

String No.	Task Sequence
1	[ 3 6 1 4 2 5 7 9 8 10 11 12 ]
2	[ 3 6 1 4 2 5 7 8 9 11 12 10 ]
3	[ 1 4 2 5 8 7 10 3 6 9 11 12 ]
4	[ 1 4 3 6 2 5 8 9 11 12 7 10 ]

ตารางที่ 5.30 ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่

สตริงคำตอบที่	ลักษณะคำตอบ	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของ ภาระงานระหว่าง สถานีงาน
1	ก่อนทำ	4	3.5000	0.1837
	หลังทำ	4	3.5000	0.1156
2	ก่อนทำ	4	3.5000	0.1837
	หลังทำ	4	3.5000	0.0612
3	ก่อนทำ	4	3.3333	0.3333
	หลังทำ	4	3.3333	0.0884
4	ก่อนทำ	4	3.4286	0.1701
	หลังทำ	4	3.5000	0.1701

จากตารางที่ 5.30 พบว่าหลังทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี IP อาจทำให้ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์เปลี่ยนแปลงไป โดยในงานวิจัยนี้ได้ใช้หลักการยอมรับ (Lacomme et al., 2006) เมื่อกำหนดให้  $S$  เป็นคำตอบก่อนทำการค้นหาเฉพาะที่ และ  $S'$  เป็นคำตอบหลังทำการค้นหาเฉพาะที่ โดยจะทำการยอมรับคำตอบที่ได้หลังทำการค้นหาเฉพาะที่เมื่อคำตอบนั้นมีคุณภาพที่ดีขึ้น โดยมีกฎที่ใช้อยู่ 4 กฎ ดังตารางที่ 5.31

ตารางที่ 5.31 หลักการยอมรับ (Acceptance Criteria)

กฎการยอมรับ	เงื่อนไข
กฎที่ 1	$(accept(S, S')) = f_1(S') - f_1(S) < 0$
กฎที่ 2	$(accept(S, S')) = f_2(S') - f_2(S) < 0$
กฎที่ 3	$(accept(S, S')) = f_1(S') - f_1(S) \leq 0$ และ $f_2(S') - f_2(S) < 0$ หรือ $(accept(S, S')) = f_1(S') - f_1(S) < 0$ และ $f_2(S') - f_2(S) \leq 0$
กฎที่ 4	$(accept(S, S')) = w_1(f_1(S') - f_1(S)) + (1 - w_1)(f_2(S') - f_2(S)) \leq 0$

เมื่อพิจารณาสูตรคำตอบที่ 1, 2 และ 3 หลังทำการค้นหาเฉพาะที่ พบว่า ยอมรับกฎที่ 2 และ 3 เนื่องจากฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่ 2 หลังการค้นหาเฉพาะที่ให้คำตอบที่ดีขึ้น แต่เมื่อพิจารณาสูตรคำตอบที่ 4 หลังทำการค้นหาเฉพาะที่ พบว่า ปฏิเสธกฎการยอมรับทั้ง 4 ข้อ เนื่องจากค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่ 1 และ 2 หลังจากการค้นหาเฉพาะที่ไม่ได้ดีขึ้นจากเดิม

ตารางที่ 5.32 สูตรคำตอบหลังทำการค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน

String No.	String Priority
1	[ 5 2 12 6 1 11 10 7 9 4 3 8 ]
2	[ 2 1 11 12 6 10 8 5 4 3 9 7 ]
3	[ 5 2 1 3 12 6 4 8 10 9 11 7 ]
4	[ 4 2 3 11 5 7 1 9 6 8 10 12 ]
5	[ 2 1 6 12 3 10 8 9 5 4 11 7 ]

#### 5.4.9 เทคนิคการเก็บค่าที่ดีที่สุด

เทคนิคการเก็บค่าที่ดีที่สุดของ M-NSGA-II กับ NSGA-II ใช้เทคนิคเดียวกันคือ เป็นเทคนิคที่นำมาใช้เพื่อเก็บค่าที่ดีที่สุดและป้องกันการสูญเสียคำตอบที่ดีหลังจากผ่านกระบวนการต่างๆ เนื่องจากสูตรคำตอบที่ได้จากการค้นหาเฉพาะที่ อาจทำให้เกิดคำตอบที่แย่กว่าคำตอบที่เคยปรากฏในเจนเนอเรชันที่ผ่านมา จึงได้มีการเก็บค่าที่ดีที่สุดไว้ เพื่อเปรียบเทียบกับค่าที่ดีที่สุดของกลุ่มสูตรคำตอบชุดใหม่ที่ได้ และทำการเก็บสูตรคำตอบที่เป็น Non-dominated Solution ซึ่งได้จากการรวมกันของประชากรคำตอบรุ่นพ่อแม่ และประชากรคำตอบรุ่นลูก ในสถานที่รวมคำตอบ และทำการเก็บคำตอบที่ได้จาก Non-dominated Sorting โดยสูตรคำตอบที่ได้ในขั้นตอนนี้จะกลายเป็นสูตรคำตอบรุ่นพ่อแม่ในเจนเนอเรชันต่อไป

ซึ่งจากสตริงคำตอบที่ได้จะนำไปรวมกับสตริงคำตอบเริ่มต้นและทำการเก็บค่าที่ดีที่สุดไว้เท่ากับจำนวนสตริงคำตอบเริ่มต้น ซึ่งในที่นี้เท่ากับ 5 ตัว

ตารางที่ 5.33 การรวมสตริงคำตอบ

ลักษณะสตริงคำตอบ	String No.	String Priority
สตริงคำตอบเริ่มต้น (P)	1	[4 2 3 11 5 1 7 8 9 6 10 12]
	2	[12 4 1 11 2 6 7 9 8 10 5 3]
	3	[2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7]
	4	[5 2 12 6 1 4 7 9 11 10 3 8]
	5	[6 2 3 12 4 11 7 8 9 10 1 5]
สตริงคำตอบรุ่นลูก (Q)	6	[5 2 12 6 1 11 10 7 9 4 3 8]
	7	[2 1 11 12 6 10 8 5 4 3 9 7]
	8	[5 2 1 3 12 6 4 8 10 9 11 7]
	9	[4 2 3 11 5 7 1 9 6 8 10 12]
	10	[2 1 6 12 3 10 8 9 5 4 11 7]

สตริงคำตอบที่นำมารวมกัน จะทำการคำนวณค่าวัตถุประสงค์ 3 วัตถุประสงค์ โดยการแปลงค่าสตริงคำตอบให้เป็นลำดับชั้นงานให้เรียบร้อยก่อน ดังตารางที่ 5.34

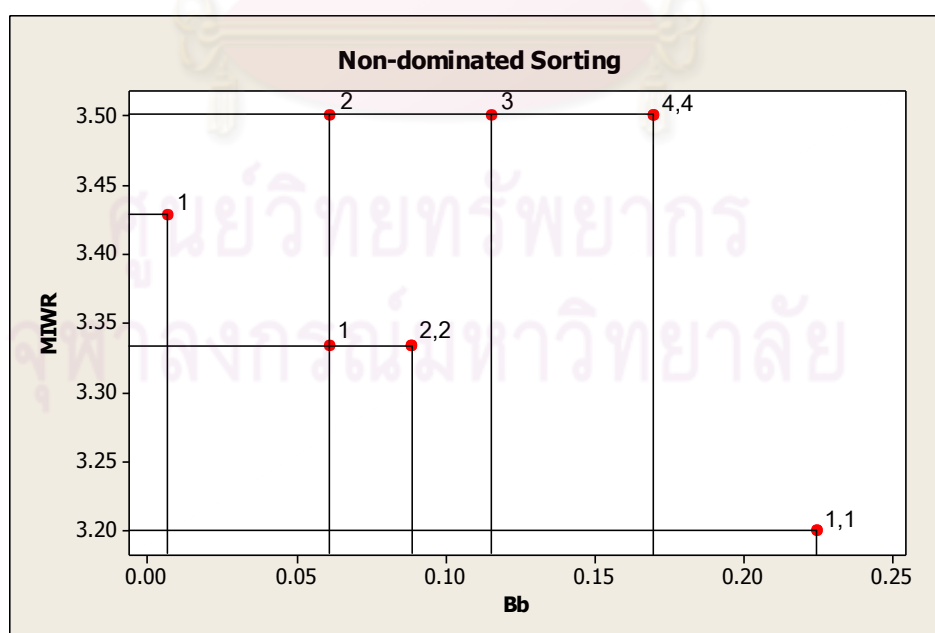
ตารางที่ 5.34 ลำดับชั้นงานของสตริงคำตอบ

ลักษณะสตริงคำตอบ	String No.	Task Sequence
สตริงคำตอบเริ่มต้น (P)	1	[1 4 3 2 5 8 7 10 6 9 11 12]
	2	[1 4 2 5 8 7 10 3 6 9 11 12]
	3	[3 6 1 4 2 5 8 7 9 11 12 10]
	4	[3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12]
	5	[1 4 3 6 2 5 9 8 7 10 11 12]
สตริงคำตอบรุ่นลูก (Q)	6	[3 6 1 4 2 5 7 9 8 10 11 12]
	7	[3 6 1 4 2 5 7 8 9 11 12 10]
	8	[1 4 2 5 8 7 10 3 6 9 11 12]
	9	[1 4 3 6 2 5 8 9 11 12 7 10]
	10	[3 6 1 4 2 5 8 7 9 11 12 10]

ตารางที่ 5.35 ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์

สตริงคำตอบที่	จำนวนคู่สถานีนงาน	จำนวนสถานีนงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีนงาน
1	2	4	3.4286	0.0068
2	2	4	3.3333	0.0884
3	2	4	3.2000	0.2245
4	2	4	3.3333	0.0612
5	2	4	3.5000	0.1701
6	2	4	3.5000	0.1156
7	2	4	3.5000	0.0612
8	2	4	3.3333	0.0884
9	2	4	3.5000	0.1701
10	2	4	3.2000	0.2245

ใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Goldberg (1989) หรือ Non-dominated Sorting เพื่อกำหนดค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness Value) และ คำนวณค่า Crowding Distance (Dep et al., 2002) ได้ดังรูปที่ 5.25 และตารางที่ 5.36



รูปที่ 5.25 ค่า Dummy Fitness วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting

ตารางที่ 5.36 ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีนงาน	Dummy Fitness	Crowding Distance
1	3.4286	0.0068	1	Infinity
2	3.3333	0.0884	2	Infinity
3	3.2000	0.2245	1	Infinity
4	3.3333	0.0612	1	2.0000
5	3.5000	0.1701	4	Infinity
6	3.5000	0.1156	3	Infinity
7	3.5000	0.0612	2	Infinity
8	3.3333	0.0884	2	Infinity
9	3.5000	0.1701	4	Infinity
10	3.2000	0.2245	1	Infinity

ทำการเรียงค่า Dummy Fitness จากน้อยไปมาก และภายใน Front ทำการเรียง  
ค่า Crowding Distance (Dep et al., 2002) จากมากไปน้อย ได้ดังตารางที่ 5.37

ตารางที่ 5.37 เรียงค่า Dummy Fitness และค่า Crowding Distance

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีนงาน	Dummy Fitness	Crowding Distance
3	3.2000	0.2245	1	Infinity
10	3.2000	0.2245	1	Infinity
4	3.3333	0.0612	1	2.0000
1	3.4286	0.0068	1	Infinity
2	3.3333	0.0884	2	Infinity
8	3.3333	0.0884	2	Infinity
7	3.5000	0.0612	2	Infinity
6	3.5000	0.1156	3	Infinity
5	3.5000	0.1701	4	Infinity
9	3.5000	0.1701	4	Infinity

เมื่อทำการจัดเรียงแล้ว จึงทำการคัดเลือกสตริงคำตอบเพื่อทำการเก็บค่าที่ดีที่สุด โดยพิจารณาทีละ Front จากน้อยไปมาก ในที่นี้สตริงคำตอบที่อยู่ใน Front ที่ 1 มีจำนวนสตริงคำตอบ 4 ตัว จึงทำการพิจารณา Front ที่ 2 โดยสุ่มเลือกมาอีก 1 ตัว เพื่อให้มีจำนวนเท่ากับสตริงคำตอบที่ทำการจัดเก็บ (Popsiz = 5) จึงได้สตริงคำตอบที่ดีที่สุด เพื่อทำการเก็บไว้ดำเนินการในรอบถัดไป ดังตารางที่ 5.38

ตารางที่ 5.38 สตริงคำตอบที่จะถูกพัฒนาไปเป็นสตริงคำตอบเริ่มต้นในรอบถัดไป

สตริงคำตอบที่	String Priority
3	[ 2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7 ]
10	[ 2 1 6 12 3 10 8 9 5 4 11 7 ]
4	[ 5 2 12 6 1 4 7 9 11 10 3 8 ]
1	[ 4 2 3 11 5 1 7 8 9 6 10 12 ]
2	[ 12 4 1 11 2 6 7 9 8 10 5 3 ]

#### 5.4.10 การแก้ปัญหาในรอบถัดไป

การแก้ปัญหาในรอบที่ 2 นี้ ทำเช่นเดียวกับในรอบที่ 1 โดยนำสตริงคำตอบที่จัดเก็บในรอบที่ 1 มาเป็นสตริงคำตอบเบื้องต้น จากสตริงคำตอบที่ได้ในรอบที่ 1 (ตารางที่ 5.43) นำมาแปลงเป็นลำดับงานได้ดังนี้

Task Sequence 1 = [ 3 6 1 4 2 5 8 7 9 11 12 10 ]

Task Sequence 2 = [ 3 6 1 4 2 5 8 7 9 11 12 10 ]

Task Sequence 3 = [ 3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

Task Sequence 4 = [ 1 4 3 2 5 8 7 10 6 9 11 12 ]

Task Sequence 5 = [ 1 4 2 5 8 7 10 3 6 9 11 12 ]

จากสตริงคำตอบทั้ง 5 ตัว สามารถคำนวณค่าวัตถุประสงค์ได้ดังตารางที่ 5.39

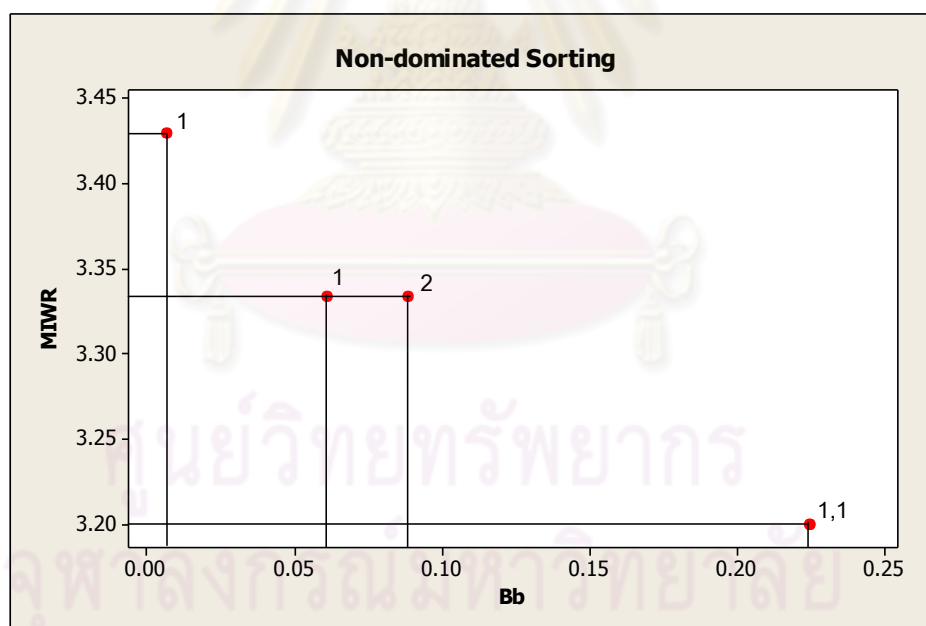


ตารางที่ 5.39 ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์

สตริงคำตอบที่	จำนวนคู่สถานีนงาน	จำนวนสถานีนงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีนงาน
1	2	4	3.2000	0.2245
2	2	4	3.2000	0.2245
3	2	4	3.3333	0.0612
4	2	4	3.4286	0.0068
5	2	4	3.3333	0.0884

### การประเมินค่า

ในการประเมินค่าสตริงคำตอบที่ได้นั้นจะมีการกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness Value) โดยใช้วิธีจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting โดยค่าอันดับที่ได้จะเป็นค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness Value) จะได้ดังรูปที่ 5.26



รูปที่ 5.26 ค่า Dummy Fitness วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting

ตารางที่ 5.40 ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีนงาน	Dummy Fitness	Crowding Distance
1	3.2000	0.2245	1	Infinity
2	3.2000	0.2245	1	Infinity
3	3.3333	0.0612	1	2.0000
4	3.4286	0.0068	1	Infinity
5	3.3333	0.0884	2	Infinity

### การคัดเลือกสตริงคำตอบ

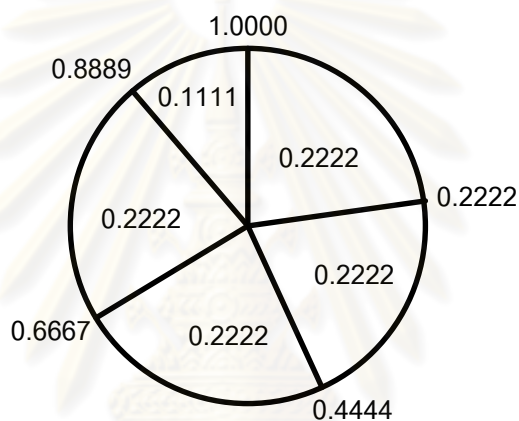
การคัดเลือกสตริงคำตอบจะใช้วิธี Binary Tournament Selection โดยการหาค่า Fitness Value ที่ได้จากการ Non-dominated Sorting โดยทำการสลับค่า Dummy Fitness จากค่าน้อยเป็นค่ามากและคำนวณหาค่า  $p_i$  และ  $q_i$  ซึ่งค่า  $q_i$  คือค่าสะสมของ  $p_i$  โดยจากสตริงคำตอบที่ 1 มีค่า Dummy Fitness เท่ากับ 1 เปลี่ยนเป็น 2 และทำการหาค่า  $p_i = 2/9 = 0.2222$  ดังรูปที่ 5.27 และตารางที่ 5.41

ตารางที่ 5.41 การแปลงค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness)

สตริง คำตอบที่	MIWR	Bb	Fitness Value	แปลง Fitness	Crowding Distance
1	3.2000	0.2245	1	2	Infinity
2	3.2000	0.2245	1	2	Infinity
3	3.3333	0.0612	1	2	2.0000
4	3.4286	0.0068	1	2	Infinity
5	3.3333	0.0884	2	1	Infinity

ตารางที่ 5.42 การสร้างวงล้อสุ่มของปัญหา 12 ชั้นงาน

สตริงคำตอบที่	แปลง Fitness	$P_i$	$q_i$
1	2	0.2222	0.2222
2	2	0.2222	0.4444
3	2	0.2222	0.6667
4	2	0.2222	0.8889
5	1	0.1111	1
รวม	9	1	



รูปที่ 5.27 วงล้อสุ่มของปัญหา 12 ชั้นงาน

ทำการสุ่มเลือกสตริงคำตอบ 2 ตัว จากวงล้อสุ่ม แล้วนำมาเปรียบเทียบกันเพื่อคัดเลือกสตริงคำตอบที่มีค่า Fitness มากกว่าเข้าสู่ Mating Pool ผลการคัดเลือกจะได้สตริงทั้ง 5 ตัว คือ สตริงหมายเลข 1 1 2 4 และ 2 ดังตารางที่ 5.43 และกำหนดเป็นสตริงคำตอบหมายเลข 1 2 3 4 และ 5 ในขั้นต่อไป

จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

ตารางที่ 5.43 วิธี Binary Tournament Selection สำหรับการคัดเลือกสตริงคำตอบ

No.	Population 1				Population 2				No_String Selected
	$r_1$	$r_1 < q_i$	String	Fitness	$r_2$	$r_2 < q_i$	String	Fitness	
1	0.1031	0.2222	1	2	0.2441	0.4444	2	2	1
2	0.8583	0.8889	4	2	0.1290	0.2222	1	2	1
3	0.9055	1	5	1	0.4089	0.4444	2	2	2
4	0.3724	0.4444	2	2	0.8797	0.8889	4	2	4
5	0.2970	0.4444	2	2	0.9735	1	5	1	2

### การครอสโอเวอร์

ทำการสุ่มเลือกสตริงคำตอบเพื่อทำการครอสโอเวอร์ โดยพิจารณาจากสตริงคำตอบที่มีค่าสุ่มค่า  $r$  น้อยกว่าค่า  $P_c$  ซึ่งในที่นี้กำหนดให้  $P_c = 0.7$  ดังนั้นสตริงคำตอบที่จะถูกครอสโอเวอร์ จึงจะมีประมาณ 70% ของสตริงคำตอบทั้งหมด หรือเท่ากับ  $0.7 \times 5 = 3.5$  หรือ 4 ตัว

ตารางที่ 5.44 สตริงค่าสิทธิในการเลือกงานที่ถูกเลือกทำการครอสโอเวอร์

String No.	String Priority	$r_i$	$r_i < 0.7$
1	[2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7]	0.3920	Selected
2	[2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7]	0.5927	Selected
3	[2 1 6 12 3 10 8 9 5 4 11 7]	0.6204	Selected
4	[4 2 3 11 5 1 7 8 9 6 10 12]	0.0591	Selected
5	[2 1 6 12 3 10 8 9 5 4 11 7]	0.9460	-

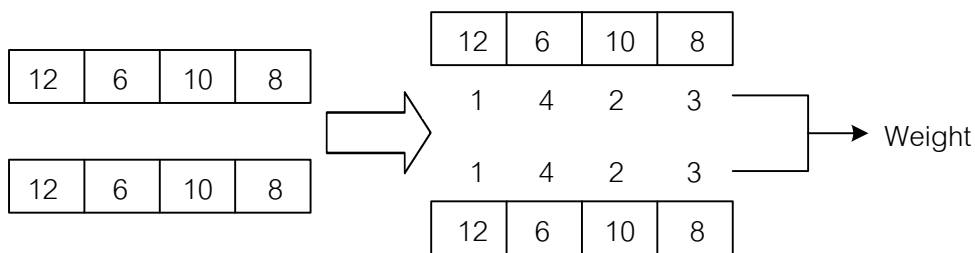
ดังนั้นจะได้สตริงคำตอบที่นำไปครอสโอเวอร์ คือ สตริงคำตอบหมายเลข 1 2 3 และ 4 ซึ่งสามารถจับคู่ได้เป็น 1-2 และ 3-4

นำสตริงคู่แรกไปครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) โดยได้ทำการสุ่มเลือกตำแหน่งการครอสโอเวอร์ได้ตำแหน่งที่ 4 และ 7

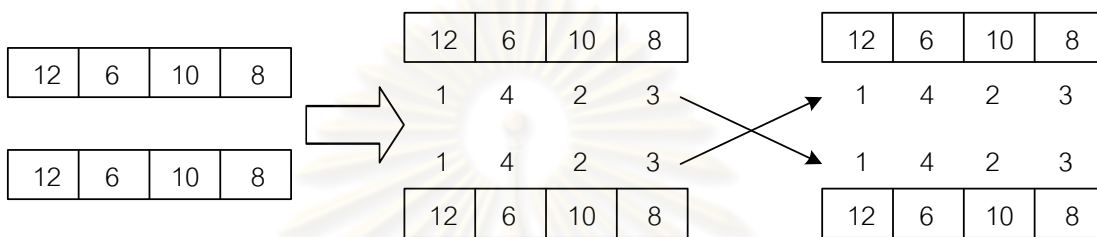
$$\text{Parent 1} = [2 \ 1 \ 3 \ |12 \ 6 \ 10 \ 8| \ 9 \ 5 \ 4 \ 11 \ 7]$$

$$\text{Parent 2} = [2 \ 1 \ 3 \ |12 \ 6 \ 10 \ 8| \ 9 \ 5 \ 4 \ 11 \ 7]$$

ทำการกำหนดค่าน้ำหนักในช่วง [4,7] ให้แก่สตริงรุ่นพ่อแม่ ได้ดังรูปที่ 5.28



ก) กำหนดค่าน้ำหนักให้แก่สตริงรุ่นพ่อแม่คู่ที่ 1



ข) การสลับค่าน้ำหนักที่กำหนดและทำการเปลี่ยนค่าภายในโครโมโซมของสตริงคำตอบรุ่นพ่อแม่คู่ที่ 1

รูปที่ 5.28 การครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) สตริงคำตอบที่ 1, 2

จะได้สตริงคำตอบรุ่นลูก (Offspring) หลังจากทำการครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) คือ

$$\text{Offspring 1} = [2 \ 1 \ 3 \ |12 \ 6 \ 10 \ 8| \ 9 \ 5 \ 4 \ 11 \ 7]$$

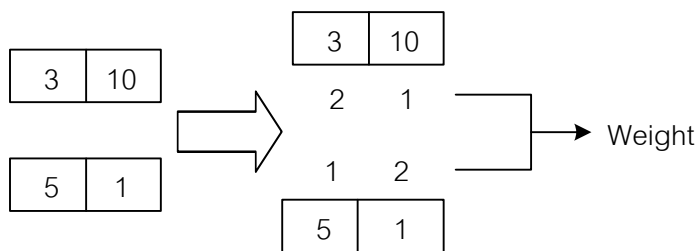
$$\text{Offspring 2} = [2 \ 1 \ 3 \ |12 \ 6 \ 10 \ 8| \ 9 \ 5 \ 4 \ 11 \ 7]$$

นำสตริงที่ 3 และ 4 ไปครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) โดยได้ทำการสุ่มเลือกตำแหน่งการครอสโอเวอร์ได้ตำแหน่งที่ 5 และ 6

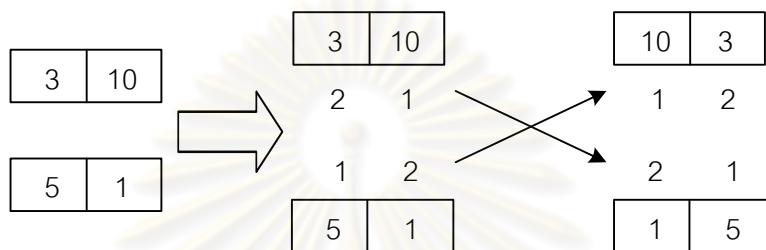
$$\text{Parent 3} = [2 \ 1 \ 6 \ 12 \ |3 \ 10| \ 8 \ 9 \ 5 \ 4 \ 11 \ 7]$$

$$\text{Parent 4} = [4 \ 2 \ 3 \ 11 \ |5 \ 1| \ 7 \ 8 \ 9 \ 6 \ 10 \ 12]$$

ทำการกำหนดค่าน้ำหนักในช่วง [5,6] ให้แก่สตริงรุ่นพ่อแม่ ดังรูปที่ 5.29



ก) กำหนดค่าน้ำหนักให้แก่สตริงรุ่นพ่อแม่คู่ที่ 2



ข) การสลับค่าน้ำหนักที่กำหนดและทำการเปลี่ยนค่าภายในโครโมโซมของสตริงคำตอบรุ่นพ่อแม่คู่ที่ 2

รูปที่ 5.29 การครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) สตริงคำตอบที่ 3, 4

จะได้สตริงคำตอบรุ่นลูก (Offspring) หลังจากทำการครอสโอเวอร์ด้วยวิธี Weight Mapping Crossover (WMX) คือ

$$\text{Offspring 3} = [2 \ 1 \ 6 \ 12 \ | \ 10 \ 3 \ | \ 8 \ 9 \ 5 \ 4 \ 11 \ 7 \ ]$$

$$\text{Offspring 4} = [4 \ 2 \ 3 \ 11 \ | \ 1 \ 5 \ | \ 7 \ 8 \ 9 \ 6 \ 10 \ 12 \ ]$$

เนื่องจากสตริงคำตอบที่ได้จากการทำครอสโอเวอร์เป็นสตริงคำตอบค่าสีทึบในการเลือกงานทำให้ไม่ต้องทำการซ่อมแซมคำตอบ

**การมิวเตชัน**

กำหนดให้  $P_m = 0.3$  ซึ่งจะทำให้ได้สตริงคำตอบ 30% ของสตริงคำตอบทั้งหมด หรือเท่ากับ  $0.3 \times 5 = 1.5$  หรือ 2 ตัว ที่จะถูกมิวเตชัน ซึ่งสตริงคำตอบนี้จะได้มาจากการสุ่มค่า  $r$  ซึ่งถ้ามีค่าน้อยกว่าค่า  $P_m$  จะถูกนำไปมิวเตชัน ดังตารางที่ 5.45



ตารางที่ 5.45 ผลจากการคัดเลือกสตริงคำตอบเพื่อทำการมิวเตชัน

String No.	String Priority	$r_i$	$r_i < 0.3$
1	[2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7]	0.6698	-
2	[2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7]	0.0192	Selected
3	[2 1 6 12 10 3 8 9 5 4 11 7]	0.4990	-
4	[4 2 3 11 1 5 7 8 9 6 10 12]	0.7565	-
5	[2 1 6 12 3 10 8 9 5 4 11 7]	0.2104	Selected

ดังนั้นสตริงคำตอบตัวที่ 3 และ 5 จะถูกเลือกให้ทำการมิวเตชัน โดยวิธี Reciprocal Exchange Mutation ซึ่งเป็นการสลับตำแหน่งของตัวเลข 2 ตัวภายในสตริงคำตอบ โดยเริ่มจากการสุ่มตำแหน่ง 2 ตัวที่ไม่ซ้ำกัน

ทำการมิวเตชันสตริงคำตอบตัวที่ 3 โดยสุ่มได้ตัวเลข 3 และ 9 จากนั้นทำการสลับตำแหน่งของตัวเลขทั้งสอง

Parent 3

2	1	3	12	6	10	8	9	5	4	11	7
---	---	---	----	---	----	---	---	---	---	----	---

Offspring 3

2	1	5	12	6	10	8	9	3	4	11	7
---	---	---	----	---	----	---	---	---	---	----	---

รูปที่ 5.30 การมิวเตชันด้วยวิธี Reciprocal Exchange Mutation สตริงคำตอบที่ 3

ทำการมิวเตชันสตริงคำตอบตัวที่ 5 โดยสุ่มได้ตัวเลข 6 และ 10 จากนั้นทำการสลับตำแหน่งของตัวเลขทั้งสอง

Parent 5

2	1	6	12	3	10	8	9	5	4	11	7
---	---	---	----	---	----	---	---	---	---	----	---

Offspring 5

2	1	6	12	3	4	8	9	5	10	11	7
---	---	---	----	---	---	---	---	---	----	----	---

รูปที่ 5.31 การมิวเตชันด้วยวิธี Reciprocal Exchange Mutation สตริงคำตอบที่ 5

จะได้สตริงคำตอบรุ่นลูกทั้งหมด 5 ตัว เพื่อนำไปรวมกับสตริงคำตอบเริ่มต้น และทำการเก็บค่าที่ดีที่สุดของสตริงคำตอบไว้

ตารางที่ 5.46 สตริงคำตอบหลังการทำมิวเตชัน

String No.	String Priority
1	[2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7]
2	[2 1 5 12 6 10 8 9 3 4 11 7]
3	[2 1 6 12 10 3 8 9 5 4 11 7]
4	[4 2 3 11 1 5 7 8 9 6 10 12]
5	[2 1 6 12 3 4 8 9 5 10 11 7]

### การค้นหาเฉพาะที่หลังทำการมิวเตชัน

จากสตริงคำตอบที่ได้หลังการมิวเตชันจะทำการคำนวณค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์เพื่อหาค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness) และค่าความหนาแน่นของสตริงคำตอบเพื่อที่จะสุ่มสตริงคำตอบเพื่อทำการค้นหาเฉพาะที่

ตารางที่ 5.47 ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีนงาน	Dummy Fitness	Crowding Distance
1	3.2000	0.2245	1	Infinity
2	3.4286	0.2245	2	Infinity
3	3.2000	0.2245	1	Infinity
4	3.4286	0.1701	1	Infinity
5	3.4286	0.2245	2	Infinity

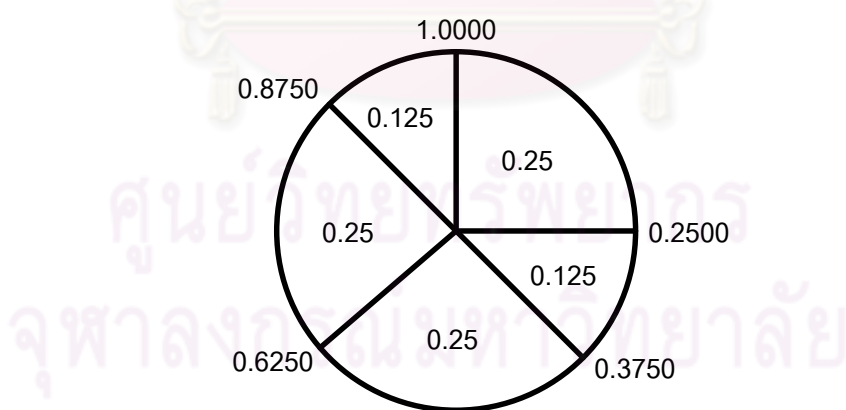
การคัดเลือกสตริงคำตอบเพื่อทำการค้นหาเฉพาะที่ จะใช้วิธี Binary Tournament Selection โดยการหาค่า Fitness Value ที่ได้จากการ Non-dominated Sorting โดยทำการสลับค่า Dummy Fitness จากค่าน้อยเป็นค่ามากและคำนวณหาค่า  $p_i$  และ  $q_i$  ซึ่งค่า  $q_i$  คือค่าสะสมของ  $p_i$  โดยจากสตริงคำตอบที่ 1 มีค่า Dummy Fitness เท่ากับ 1 เปลี่ยนเป็น 2 และทำการหาค่า  $p_i = 2/8 = 0.2500$  ดังรูปที่ 5.32 และตารางที่ 5.48

ตารางที่ 5.48 การแปลงค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness)

สตริงคำตอบที่	MIWR	Bb	Fitness Value	แปลง Fitness	Crowding Distance
1	3.2000	0.2245	1	2	Infinity
2	3.4286	0.2245	2	1	Infinity
3	3.2000	0.2245	1	2	Infinity
4	3.4286	0.1701	1	2	Infinity
5	3.4286	0.2245	2	1	Infinity

ตารางที่ 5.49 การสร้างวงล้อรูเล็ตของปัญหา 12 ชั้นงาน

สตริงคำตอบที่	แปลง Fitness	$p_i$	$q_i$
1	2	0.2500	0.2500
2	1	0.1250	0.3750
3	2	0.2500	0.6250
4	2	0.2500	0.8750
5	1	0.1250	1
รวม	8	1	



รูปที่ 5.32 วงล้อรูเล็ตของปัญหา 12 ชั้นงานในการค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน

สุ่มเลือกสตริงคำตอบเพื่อทำการค้นหาเฉพาะที่ ซึ่งกำหนดให้  $P_{LS} = 0.8$  ดังนั้น สตริงคำตอบที่ถูกทำการค้นหาเฉพาะที่มีทั้งหมด  $0.8 \times 5 = 4$  ตัว

ทำการสุ่มเลือกสตริงคำตอบ 4 ตัว จากวงล้อรูเล็ต แล้วนำมาเปรียบเทียบกันเพื่อคัดเลือกสตริงคำตอบที่มีค่า Fitness มากกว่าเข้าสู่ Mating Pool ผลการคัดเลือกจะได้สตริงทั้ง 4 ตัว คือ สตริงหมายเลข 1 4 2 และ 5 ดังตารางที่ 5.50 และเป็นสตริงคำตอบหมายเลข 1 2 3 และ 4 ในขั้นต่อไป

ตารางที่ 5.50 วิธี Binary Tournament Selection สำหรับการคัดเลือกสตริงคำตอบ

No.	Population 1				Population 2				No_String Selected
	$r_1$	$r_1 < q_i$	String	Fitness	$r_2$	$r_2 < q_i$	String	Fitness	
1	0.1853	0.2500	1	2	0.4790	0.6250	3	2	1
2	0.2894	0.3750	2	1	0.5893	0.6250	3	2	3
3	0.8315	0.8750	4	2	0.8914	1	5	1	4
4	0.9731	1	5	1	0.7604	0.8750	4	2	4

ตารางที่ 5.51 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน

String No.	String Priority
1	[ 2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7 ]
2	[ 2 1 6 12 10 3 8 9 5 4 11 7 ]
3	[ 4 2 3 11 1 5 7 8 9 6 10 12 ]
4	[ 4 2 3 11 1 5 7 8 9 6 10 12 ]

ตารางที่ 5.52 ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน

สตริงคำตอบที่	จำนวนคู่สถานีนงาน	จำนวนสถานีนงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีนงาน
1	2	4	3.4286	0.1701
2	2	4	3.2000	0.2245
3	2	4	3.4286	0.1701
4	2	4	3.4286	0.1701

นำสตริงคำตอบที่ 1 ที่ถูกคัดเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี Insertion Procedure (IP) โดยทำการสุ่มตำแหน่งขึ้นมาหนึ่งตำแหน่งเพื่อย้ายออกไป และให้สมาชิกคำตอบ

ที่เหลื่อเลื่อนมาติดกัน จากนั้นสุมตำแหน่งหนึ่งตำแหน่งเพื่อแทรกคำตอบที่ถูกย้ายโดยตำแหน่งที่แทรกกลับเข้าไปต้องไม่ใช่ตำแหน่งเดิม โดยได้ทำการสุมเลือกตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 11 และ 8

ก่อนทำ	2	1	3	12	6	10	8	9	5	4	11	7
--------	---	---	---	----	---	----	---	---	---	---	----	---

หลังทำ	2	1	3	12	6	10	8	11	9	5	4	7
--------	---	---	---	----	---	----	---	----	---	---	---	---

รูปที่ 5.33 การค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน ด้วยวิธี IP ของสตริงคำตอบที่ 1

นำสตริงคำตอบที่ 2 มาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี Insertion Procedure (IP) โดยทำการสุมเลือกตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 2 และ 7

ก่อนทำ	2	1	6	12	10	3	8	9	5	4	11	7
--------	---	---	---	----	----	---	---	---	---	---	----	---

หลังทำ	2	6	12	10	3	8	1	9	5	4	11	7
--------	---	---	----	----	---	---	---	---	---	---	----	---

รูปที่ 5.34 การค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน ด้วยวิธี IP ของสตริงคำตอบที่ 2

นำสตริงคำตอบที่ 3 มาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี Insertion Procedure (IP) โดยทำการสุมเลือกตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 5 และ 3

ก่อนทำ	4	2	3	11	1	5	7	8	9	6	10	12
--------	---	---	---	----	---	---	---	---	---	---	----	----

หลังทำ	4	2	1	3	11	5	7	8	9	6	10	12
--------	---	---	---	---	----	---	---	---	---	---	----	----

รูปที่ 5.35 การค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน ด้วยวิธี IP ของสตริงคำตอบที่ 3

นำสตริงคำตอบที่ 4 มาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี Insertion Procedure (IP) โดยทำการสุมเลือกตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 9 และ 4

ก่อนทำ	4	2	3	11	1	5	7	8	9	6	10	12
หลังทำ	4	2	3	9	11	1	5	7	8	6	10	12

รูปที่ 5.36 การค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน ด้วยวิธี IP ของสตริงคำตอบที่ 4

ตารางที่ 5.53 ลำดับงานของสตริงคำตอบหลังทำการค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน

String No.	Task Sequence
1	[ 3 6 1 4 2 5 8 9 7 10 11 12 ]
2	[ 3 6 2 5 8 9 11 12 1 4 7 10 ]
3	[ 1 4 2 5 8 7 10 3 6 9 11 12 ]
4	[ 1 4 3 2 5 8 7 10 6 9 11 12 ]

ตารางที่ 5.54 ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่

สตริงคำตอบที่	ลักษณะคำตอบ	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของ ภาระงานระหว่าง สถานีงาน
1	ก่อนทำ	4	3.2000	0.2245
	หลังทำ	4	3.4286	0.1701
2	ก่อนทำ	4	3.2000	0.2245
	หลังทำ	4	3.4286	0.2245
3	ก่อนทำ	4	3.4286	0.1701
	หลังทำ	4	3.3333	0.0884
4	ก่อนทำ	4	3.4286	0.1701
	หลังทำ	4	3.4286	0.0068

จากตารางที่ 5.54 พบว่าหลังทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี IP อาจทำให้ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์เปลี่ยนแปลงไป โดยในงานวิจัยนี้ได้ใช้หลักการยอมรับ (Lacomme et al., 2006) เมื่อกำหนดให้  $S$  เป็นคำตอบก่อนทำการค้นหาเฉพาะที่ และ  $S'$  เป็นคำตอบหลังทำการค้นหาเฉพาะที่ โดยจะทำการยอมรับคำตอบที่ได้หลังทำการค้นหาเฉพาะที่เมื่อคำตอบนั้นมีคุณภาพที่ดีขึ้น โดยมีกฎที่ใช้อยู่ 4 กฎ ดังตารางที่ 5.55



ตารางที่ 5.55 หลักการยอมรับ (Acceptance Criteria)

กฎการยอมรับ	เงื่อนไข
กฎที่ 1	$(\text{accept}(S, S')) = f_1(S') - f_1(S) < 0$
กฎที่ 2	$(\text{accept}(S, S')) = f_2(S') - f_2(S) < 0$
กฎที่ 3	$(\text{accept}(S, S')) = f_1(S') - f_1(S) \leq 0$ และ $f_2(S') - f_2(S) < 0$ หรือ $(\text{accept}(S, S')) = f_1(S') - f_1(S) < 0$ และ $f_2(S') - f_2(S) \leq 0$
กฎที่ 4	$(\text{accept}(S, S')) = w_1(f_1(S') - f_1(S)) + (1 - w_1)(f_2(S') - f_2(S)) \leq 0$

เมื่อพิจารณาสตริงคำตอบที่ 1 หลังทำการค้นหาเฉพาะที่ พบว่า ยอมรับกฎที่ 2 เนื่องจากฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่ 2 หลังการค้นหาเฉพาะที่ให้คำตอบที่ดีขึ้น และเมื่อพิจารณาสตริงคำตอบที่ 3 หลังทำการค้นหาเฉพาะที่ พบว่า ยอมรับกฎที่ 1 และ 2 ส่วนสตริงคำตอบที่ 4 หลังทำการค้นหาเฉพาะที่ พบว่า ยอมรับกฎที่ 3 เนื่องจากฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่ 2 หลังการค้นหาเฉพาะที่ให้คำตอบที่ดีขึ้น แต่เมื่อพิจารณาสตริงคำตอบที่ 2 หลังทำการค้นหาเฉพาะที่ พบว่า ไม่ยอมรับกฎทั้ง 4 กฎ

ตารางที่ 5.56 สตริงคำตอบหลังทำการค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน

String No.	String Priority
1	[2 1 5 12 6 10 8 9 3 4 11 7]
2	[2 1 6 12 10 3 8 9 5 4 11 7]
3	[2 1 6 12 3 4 8 9 5 10 11 7]
4	[2 1 3 12 6 10 8 11 9 5 4 7]
5	[4 2 1 3 11 5 7 8 9 6 10 12]
6	[4 2 3 9 11 1 5 7 8 6 10 12]

### เทคนิคการเก็บค่าที่ดีที่สุด

จากสตริงคำตอบที่ได้จะนำไปรวมกับสตริงคำตอบเริ่มต้นและทำการเก็บค่าที่ดีที่สุดไว้เท่ากับจำนวนสตริงคำตอบเริ่มต้น ซึ่งในที่นี้เท่ากับ 5 ตัว

ตารางที่ 5.57 การรวมสตริงคำตอบ

ลักษณะสตริงคำตอบ	String No.	String Priority
สตริงคำตอบเริ่มต้น (P)	1	[2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7]
	2	[2 1 6 12 3 10 8 9 5 4 11 7]
	3	[5 2 12 6 1 4 7 9 11 10 3 8]
	4	[4 2 3 11 5 1 7 8 9 6 10 12]
	5	[12 4 1 11 2 6 7 9 8 10 5 3]
สตริงคำตอบรุ่นลูก (Q)	6	[2 1 5 12 6 10 8 9 3 4 11 7]
	7	[2 1 6 12 10 3 8 9 5 4 11 7]
	8	[2 1 6 12 3 4 8 9 5 10 11 7]
	9	[2 1 3 12 6 10 8 11 9 5 4 7]
	10	[4 2 1 3 11 5 7 8 9 6 10 12]
	11	[4 2 3 9 11 1 5 7 8 6 10 12]

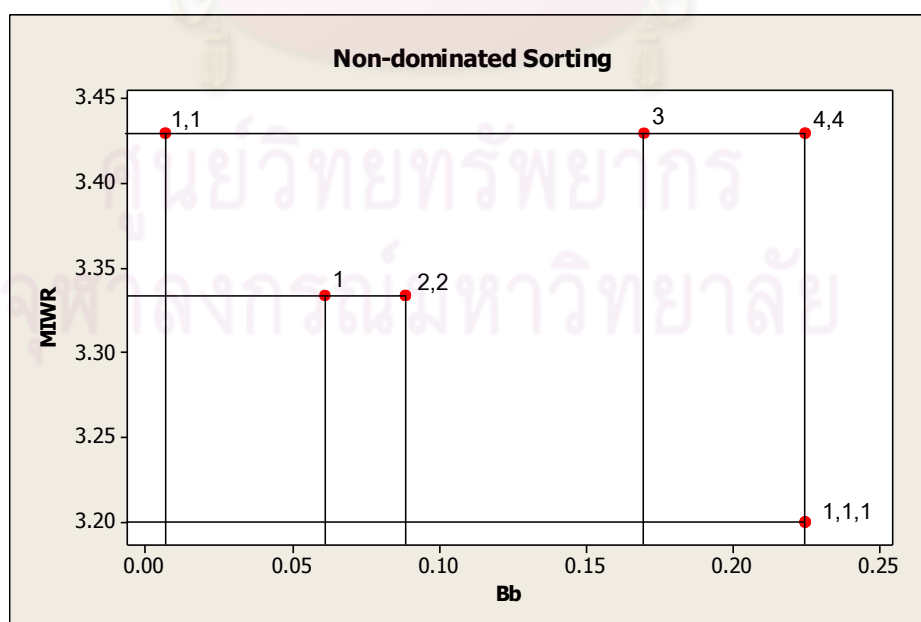
ตารางที่ 5.58 ลำดับขั้นงานของสตริงคำตอบ

ลักษณะสตริงคำตอบ	String No.	Task Sequence
สตริงคำตอบเริ่มต้น (P)	1	[3 6 1 4 2 5 8 7 9 11 12 10]
	2	[3 6 1 4 2 5 8 7 9 11 12 10]
	3	[3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12]
	4	[1 4 3 2 5 8 7 10 6 9 11 12]
	5	[1 4 2 5 8 7 10 3 6 9 11 12]
สตริงคำตอบรุ่นลูก (Q)	6	[3 6 1 4 2 5 8 7 10 9 11 12]
	7	[3 6 1 4 2 5 8 7 9 11 12 10]
	8	[3 6 1 4 2 5 8 7 10 9 11 12]
	9	[3 6 1 4 2 5 8 9 7 10 11 12]
	10	[1 4 2 5 8 7 10 3 6 9 11 12]
	11	[1 4 3 2 5 8 7 10 6 9 11 12]

ตารางที่ 5.59 ค่าจากการคำนวณวัดอุปสงค์ 4 วัดอุปสงค์

สตริงคำตอบที่	จำนวนคู่สถานีนงาน	จำนวนสถานีนงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีนงาน
1	2	4	3.2000	0.2245
2	2	4	3.2000	0.2245
3	2	4	3.3333	0.0612
4	2	4	3.4286	0.0068
5	2	4	3.3333	0.0884
6	2	4	3.4286	0.2245
7	2	4	3.2000	0.2245
8	2	4	3.4286	0.2245
9	2	4	3.4286	0.1701
10	2	4	3.3333	0.0884
11	2	4	3.4286	0.0068

ใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Goldberg (1989) หรือ Non-dominated Sorting เพื่อกำหนดค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness Value) และ คำนวณค่า Crowding Distance (Dep et al., 2002) ได้ดังรูปที่ 5.37 และตารางที่ 5.60



รูปที่ 5.37 ค่า Dummy Fitness วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting

ตารางที่ 5.60 ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีนงาน	Dummy Fitness	Crowding Distance
1	3.2000	0.2245	1	Infinity
2	3.2000	0.2245	1	Infinity
7	3.2000	0.2245	1	Infinity
3	3.3333	0.0612	1	2.0000
4	3.4286	0.0068	1	Infinity
11	3.4286	0.0068	1	Infinity
5	3.3333	0.0884	2	Infinity
10	3.3333	0.0884	2	Infinity
9	3.4286	0.1701	3	Infinity
6	3.4286	0.2245	4	Infinity
8	3.4286	0.2245	4	Infinity

เมื่อทำการจัดเรียงแล้ว จึงทำการคัดเลือกสตริงคำตอบเพื่อทำการเก็บค่าที่ดีที่สุด โดยพิจารณาที่ละ Front จากน้อยไปมาก ในที่นี้สตริงคำตอบที่อยู่ใน Front ที่ 1 มีจำนวนสตริงคำตอบ 6 ตัว คือ 1, 2, 7, 3, 4 และ 11 ซึ่งเกินสตริงคำตอบที่ทำการจัดเก็บ (Popsizes = 5) จึงทำการสุ่มตัดสตริงคำตอบ 1 ตัว สมมติสุ่มได้สตริงคำตอบที่ 11 ดังนั้นจะได้สตริงคำตอบที่ดีที่สุด คือ 1, 2, 7, 3 และ 4 จึงทำการเก็บไว้ดำเนินการในรอบถัดไป ดังตารางที่ 5.61

ตารางที่ 5.61 สตริงคำตอบที่จะถูกพัฒนาไปเป็นสตริงคำตอบเริ่มต้นในรอบถัดไป

สตริงคำตอบที่	String Priority
1	[ 2 1 3 12 6 10 8 9 5 4 11 7 ]
2	[ 2 1 6 12 3 10 8 9 5 4 11 7 ]
3	[ 2 1 6 12 10 3 8 9 5 4 11 7 ]
4	[ 5 2 12 6 1 4 7 9 11 10 3 8 ]
5	[ 4 2 3 11 5 1 7 8 9 6 10 12 ]

## 5.5 การกำหนดค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในการทดลองด้วยวิธีเมมเมติกอัลกอริทึม

การกำหนดค่าพารามิเตอร์ที่เกี่ยวข้องในการจัดสมดุสสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์ ในวิธีเมมเมติกอัลกอริทึมมีพารามิเตอร์ที่เกี่ยวข้องหลายตัวที่เหมือนกับวิธีเจเนเนติกอัลกอริทึม เนื่องจากวิธีเมมเมติกอัลกอริทึมเป็นวิธีที่พัฒนามาจากวิธีเจเนเนติกอัลกอริทึมโดยการประยุกต์ใช้การค้นหาเฉพาะที่ โดยวิธีการจัดสมดุสสายการประกอบด้วยวิธีเมมเมติกอัลกอริทึม โดยมีพารามิเตอร์ที่เกี่ยวข้อง ดังนี้

### 5.5.1 จำนวนประชากรเบื้องต้น

จำนวนประชากรเบื้องต้นที่ใช้ในงานวิจัยนี้ได้กำหนดจำนวนประชากรที่ใช้ในการทดลองเท่ากับ 100 ประชากร (Hwang and Katayama, 2008) ซึ่งมีจำนวนเท่ากับจำนวนประชากรเบื้องต้นในวิธีเจเนเนติกอัลกอริทึม

### 5.5.2 วิธีเชิงกลุ่มที่ดีที่สุด

วิธีเชิงกลุ่มที่ดีที่สุด (Pareto Based Approach) เป็นวิธีการกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness) ให้กับคำตอบ ซึ่งในงานวิจัยนี้ใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting (Goldberg, 1989)

### 5.5.3 วิธีการกำหนดค่าความหนาแน่นของสตริงคำตอบ

วิธีการกำหนดค่าความหนาแน่น หรือค่าการแบ่งปันความแข็งแรง ใช้วิธีเช่นเดียวกับในวิธีเจเนเนติกอัลกอริทึม คือ วิธี Crowding Distance (Dep et al., 2002)

### 5.5.4 วิธีการคัดเลือกสตริงคำตอบ

ในงานวิจัยนี้ใช้วิธีการคัดเลือกสตริงคำตอบ (Selection Method) ด้วยวิธี Binary Tournament Selection เช่นเดียวกับวิธีเจเนเนติกอัลกอริทึมที่ได้นำเสนอในบทที่ 4

### 5.5.5 วิธีการและค่าความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์

วิธีการครอสโอเวอร์ (Crossover Method) ในวิธีเมมเมติกอัลกอริทึมจะใช้วิธีเดียวกับในวิธีเจเนเนติกอัลกอริทึม ซึ่งคือ วิธี Weight Mapping Crossover (WMX) (Hwang, Katayama and Gen, 2008) และค่าความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์ที่ใช้จะได้รับการทดสอบระดับของปัจจัยในบทก่อนหน้า ซึ่งมีค่าความน่าจะเป็นตัวเดียวกับของวิธีเจเนเนติกอัลกอริทึม จึงไม่จำเป็นต้องพิจารณาพารามิเตอร์นี้

### 5.5.6 วิธีการและค่าความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน

วิธีการมิวเตชัน (Mutation Method) ในวิธีเมมเมติกอัลกอริทึมจะใช้วิธีเดียวกับในวิธีเจเนติกอัลกอริทึม ซึ่งคือ วิธี Reciprocal Exchange Mutation (Hwang, Katayama and Gen, 2008) และค่าความน่าจะเป็นในการมิวเตชันที่ใช้นั้นได้มาจากการทดสอบระดับของปัจจัยในบทก่อนหน้า ซึ่งมีค่าความน่าจะเป็นตัวเดียวกับของวิธีเจเนติกอัลกอริทึม จึงไม่จำเป็นต้องพิจารณาพารามิเตอร์นี้

### 5.5.7 วิธีการและค่าความน่าจะเป็นในการค้นหาเฉพาะที่

การค้นหาเฉพาะที่ (Local Search) ในวิธีเมมเมติกอัลกอริทึมจะมีการประยุกต์ใช้ใน 2 ขั้นตอน คือ การค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบ และการค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน ซึ่งวิธีการค้นหาเฉพาะที่มีหลายวิธี แต่ในงานวิจัยนี้เลือกใช้วิธี Pairwise Interchange (PI) ในการค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากร และวิธี Insertion Procedure (IP) ในการค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน (เพ็ญพักตร์, 2551 ; ภาณุวัฒน์, 2551) และกำหนดให้ค่าความน่าจะเป็นในการค้นหาเฉพาะที่ ( $P_{LS}$ ) เท่ากับ 0.8 (Ishibuchi, Yoshida and Murata, 2003)

## 5.6 สรุปท้ายบท

เนื้อหาได้บทนี้ได้กล่าวถึงวิธีเมมเมติกอัลกอริทึม ซึ่งเป็นฮิวริสติกที่มีการนำการค้นหาเฉพาะที่ (Local Search) เข้ามาประยุกต์ใช้ในการแก้ปัญหา ซึ่งเป็นอัลกอริทึมที่พัฒนามาจากวิธีเจเนติกอัลกอริทึม จึงทำให้มีประสิทธิภาพที่ดีกว่า โดยได้มีการปรับปรุงคำตอบ หรือช่วยในการค้นหาคำตอบให้มีประสิทธิภาพที่ดีกว่าเดิม โดยการสุ่มเลือกตำแหน่งขึ้นมาเพื่อทำการแลกเปลี่ยนตำแหน่ง ซึ่งมีวิธีการค้นหาเฉพาะที่หลายวิธี โดยในงานวิจัยนี้ได้กำหนดให้มีการประยุกต์ใช้การค้นหาเฉพาะที่ใน 2 ขั้นตอน คือ การค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบ โดยใช้วิธี Pairwise Interchange (PI) และการค้นหาเฉพาะที่หลังการมิวเตชัน โดยใช้วิธี Insertion Procedure (IP) การค้นหาเฉพาะที่มีจุดประสงค์เพื่อให้เกิดความหลากหลายของคำตอบ และปรับปรุงคำตอบให้มีค่าที่ดียิ่งขึ้น โดยมีแนวคิดมาจากการลองผิดลองถูก (Trial and Error) การค้นหาเฉพาะที่จะทำการค้นหาไปเรื่อยๆ จนครบจำนวนครั้งในการวนซ้ำ หรือคำตอบที่ได้ไม่สามารถปรับปรุงให้ดีขึ้นได้อีก ซึ่งสูตรคำตอบที่ใช้ในวิธีเมมเมติกอัลกอริทึมเป็นสูตรค่าสิทธิในการเลือกงาน (Priority String) เช่นเดียวกับวิธีเจเนติกอัลกอริทึม อีกทั้งในบทนี้ได้มีการกล่าวถึงการกำหนดและการทดสอบค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในการทดลองด้วยวิธีเมมเมติกอัลกอริทึมซึ่งพารามิเตอร์ในวิธีนี้จะใช้ค่าพารามิเตอร์ค่าเดียวกับในวิธีเจเนติกอัลกอริทึมเพื่ออำนวยความสะดวก



เปรียบเทียบประสิทธิภาพ คือ ค่าความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์ และค่าความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน ส่วนที่เพิ่มเติมขึ้นมาในวิธีเมมเมติกอัลกอริทึมคือ ค่าความน่าจะเป็นในการค้นหาเฉพาะที่ ซึ่งในงานวิจัยนี้ได้มีการกำหนดค่าเท่ากับ 0.8 เพื่อเป็นการประหยัดเวลา



ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

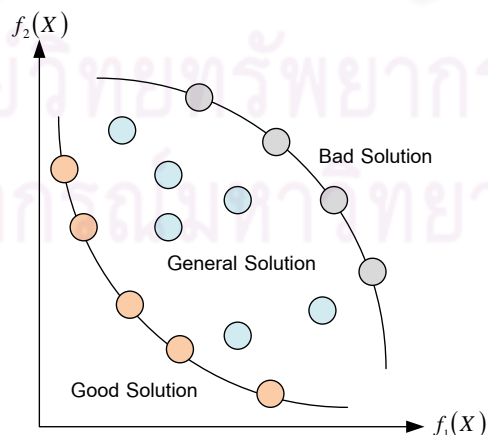
## บทที่ 6

### ทฤษฎีเกี่ยวกับอัลกอริทึมการบรรจบ และการประยุกต์ใช้ในการแก้ปัญหาการ จัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์

ในบทนี้จะขอก้าวถึงทฤษฎีเบื้องต้นของอัลกอริทึมการบรรจบ (Combinatorial Optimization with Coincidence : COIN) และการนำอัลกอริทึมการบรรจบไปประยุกต์ใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์ และตัวอย่างการคำนวณ รวมถึงการกำหนดและการทดสอบค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในการทดลองด้วยอัลกอริทึมการบรรจบของปัญหาที่ใช้ในงานวิจัยที่แตกต่างกัน 5 ปัญหา

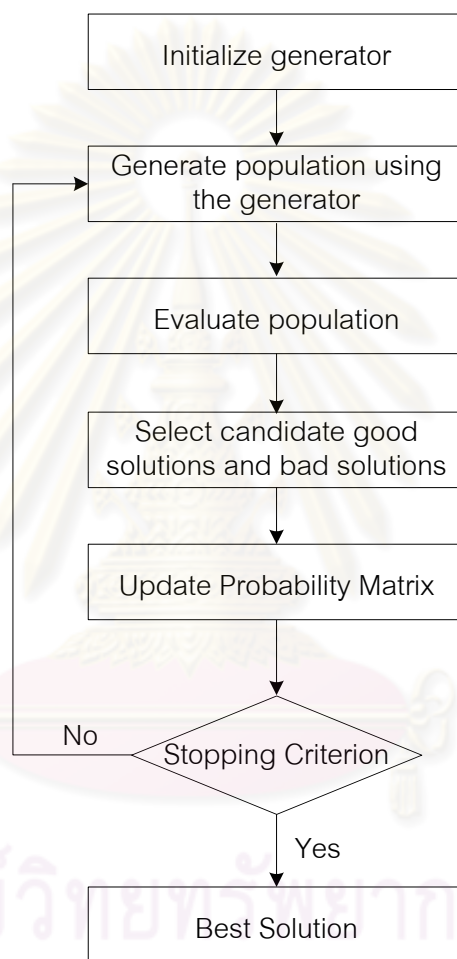
#### 6.1 อัลกอริทึมการบรรจบ (Combinatorial Optimization with Coincidence : COIN)

อัลกอริทึมการบรรจบเป็นวิธีการทางฮิวริสติกที่มีพื้นฐานมาจากการใช้หลักการความน่าจะเป็นในการค้นหาคำตอบ ซึ่งสามารถให้คำตอบที่ดีได้ภายในระยะเวลาที่เหมาะสม แต่ยังไม่ได้รับความนิยมมากนัก โดยวิธี COIN ได้ให้ความสำคัญกับคำตอบที่ดี (Good Solution) ซึ่งเป็นคำตอบที่ไม่มีคำตอบใดที่ให้ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่เด่นกว่า และคำตอบที่แย่ (Bad Solution) ซึ่งเป็นคำตอบที่ไม่มีคำตอบใดแย่กว่า โดยการนำคำตอบที่ดีมาทำการปรับปรุงค่าความน่าจะเป็นในการเลือกคำตอบให้มีค่าสูงขึ้น และใช้คำตอบที่แย่มาทำการลดค่าความน่าจะเป็นเพื่อให้กระบวนการค้นหาคำตอบได้หลีกเลี่ยงการนำไปสู่คำตอบที่ไม่ดี ส่งผลให้คำตอบในกระบวนการค้นหาที่มีค่าตอบลดน้อยลง ซึ่งลักษณะพื้นที่ของคำตอบได้แสดงดังรูปที่ 6.1



รูปที่ 6.1 ลักษณะพื้นที่ของคำตอบที่ใช้ในงานวิจัยในกรณีที่มีหลายวัตถุประสงค์

อัลกอริทึมการบรรจบ ได้มีการใช้หลักการความน่าจะเป็นในการค้นหาคำตอบ ซึ่งคล้ายกับปัญหาการเดินทางของพนักงานขาย (Traveling Salesman Problems : TSP) โดยจะทำการเลือกเส้นทางในการเดินที่สั้นที่สุด ซึ่งเมื่อเลือกเส้นทางผิดอาจเสียเวลาในการเดินทางหรือหลงทางได้ โดยหลักการของอัลกอริทึมการบรรจบนี้จะทำการตัดเส้นทางที่ไม่เหมาะสมออก และทำการจดจำเส้นทางที่เหมาะสมใช้เวลาสั้นที่สุด โดยมีขั้นตอนพื้นฐานของอัลกอริทึมการบรรจบดังนี้



รูปที่ 6.2 ขั้นตอนพื้นฐานของอัลกอริทึมการบรรจบ

### 6.1.1 การสร้างตัวดำเนินการเริ่มแรก

การสร้างตัวดำเนินการเริ่มแรก (Initialize the Generator) เป็นการสร้างตารางความน่าจะเป็น (Probability Matrix) เพื่อใช้ในการเลือกเส้นทาง ซึ่งค่าความน่าจะเป็นในตารางความน่าจะเป็นเริ่มต้นจะมีค่าเท่ากันทั้งหมดเท่ากับ  $\frac{1}{(n-1)}$  แต่ยกเว้นในแนวทแยงมุมจะมีค่าเท่ากับ 0 โดยมีขนาดเท่ากับ  $n \times n$  เมื่อ  $n$  คือ จำนวนเส้นทางทั้งหมดที่พนักงานต้องเดินทาง ตัวอย่างเช่น การเดินทางของพนักงานที่ต้องเดินทางผ่านไปทั้ง 5 เมืองที่ทำให้เสียค่าใช้จ่ายในการเดินทางน้อยที่สุด โดยมีข้อจำกัดว่าแต่ละเมืองสามารถเดินทางผ่านได้ 1 ครั้ง โดยมีค่าใช้จ่ายในการเดินทางจากเมือง  $i$  ไปเมือง  $j$  ดังตารางที่ 6.1 และจะได้ตารางความน่าจะเป็นของเส้นทางการเดินทางดังตารางที่ 6.2

ตารางที่ 6.1 ค่าใช้จ่ายในการเดินทางของพนักงาน

$i$ ไป $j$	$y_{i1}$	$y_{i2}$	$y_{i3}$	$y_{i4}$	$y_{i5}$
$y_{1j}$	-	3	2	1	2
$y_{2j}$	1	-	2	4	5
$y_{3j}$	2	5	-	3	1
$y_{4j}$	3	1	5	-	4
$y_{5j}$	5	3	4	2	-

ตารางที่ 6.2 ตารางความน่าจะเป็นของเส้นทางการเดินทางเริ่มต้น

$i$ ไป $j$	$y_{i1}$	$y_{i2}$	$y_{i3}$	$y_{i4}$	$y_{i5}$
$y_{1j}$	-	0.25	0.25	0.25	0.25
$y_{2j}$	0.25	-	0.25	0.25	0.25
$y_{3j}$	0.25	0.25	-	0.25	0.25
$y_{4j}$	0.25	0.25	0.25	-	0.25
$y_{5j}$	0.25	0.25	0.25	0.25	-

### 6.1.2 การสร้างประชากรเบื้องต้น

การสร้างประชากรเบื้องต้น (Generate the Population) เป็นการสุ่มเลือกเส้นทางจากตารางความน่าจะเป็น โดยจะทำการสุ่มเลือกทีละตัว จากตัวอย่างสมมติให้มีการสร้างประชากรทั้งหมด 5 ตัว จะได้สตริงคำตอบดังนี้

สตริงคำตอบที่ 1 :  $[x_2, x_1, x_3, x_4, x_5]$

สตริงคำตอบที่ 2 :  $[x_1, x_3, x_2, x_4, x_5]$

สตริงคำตอบที่ 3 :  $[x_2, x_1, x_4, x_3, x_5]$

สตริงคำตอบที่ 4 :  $[x_5, x_3, x_2, x_1, x_4]$

สตริงคำตอบที่ 5 :  $[x_4, x_2, x_1, x_3, x_5]$

### 6.1.3 การประเมินค่าประชากร

การประเมินค่าประชากร (Evaluate the Population) เป็นการคำนวณค่าตามฟังก์ชันวัตถุประสงค์ ซึ่งจากตัวอย่างคือ การหาค่าใช้จ่ายในการเดินทางที่น้อยที่สุด ซึ่งจะได้ค่าใช้จ่ายในการเดินทางของแต่ละสตริงคำตอบ ดังนี้

สตริงคำตอบที่ 1 :  $[x_2, x_1, x_3, x_4, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 13 หน่วย

สตริงคำตอบที่ 2 :  $[x_1, x_3, x_2, x_4, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 20 หน่วย

สตริงคำตอบที่ 3 :  $[x_2, x_1, x_4, x_3, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 11 หน่วย

สตริงคำตอบที่ 4 :  $[x_5, x_3, x_2, x_1, x_4]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 15 หน่วย

สตริงคำตอบที่ 5 :  $[x_4, x_2, x_1, x_3, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 7 หน่วย

### 6.1.4 การคัดเลือกคำตอบ

การคัดเลือกสตริงคำตอบ (Select the Candidates) เป็นการเลือกคำตอบที่ดี (Good Solution) และคำตอบที่แย่ (Bad Solution) ด้วยค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบ ซึ่งในที่นี้สมมติให้เท่ากับ 0.1 ดังนั้นจะทำการเลือกสตริงคำตอบที่ดี และสตริงคำตอบที่แย่มาจำนวนเท่ากับ  $0.1 \times 5 = 0.5 \approx 1$  สตริงคำตอบ ดังนี้

สตริงคำตอบที่ 1 :  $[x_2, x_1, x_3, x_4, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 13 หน่วย

สตริงคำตอบที่ 2 :  $[x_1, x_3, x_2, x_4, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 20 หน่วย : คำตอบที่แย่ที่ถูกเลือก

สตริงคำตอบที่ 3 :  $[x_2, x_1, x_4, x_3, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 11 หน่วย

สตริงคำตอบที่ 4 :  $[x_5, x_3, x_2, x_1, x_4]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 15 หน่วย

สตริงคำตอบที่ 5 :  $[x_4, x_2, x_1, x_3, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 7 หน่วย : คำตอบที่ดีที่ถูกเลือก

### 6.1.5 การปรับปรุงค่าความน่าจะเป็นในตารางความน่าจะเป็น

การปรับปรุงค่าความน่าจะเป็นในตารางความน่าจะเป็น (Update Probability Matrix) เป็นขั้นตอนที่มีความสำคัญ โดยได้มีการเพิ่มโอกาสในการถูกเลือกให้กับคำตอบที่ดี และลดโอกาสในการถูกเลือกให้คำตอบที่แย่ โดยมีหลักการดังนี้

#### 6.1.5.1 การเพิ่มค่าความน่าจะเป็น

นำสตริงคำตอบที่ดีที่ได้จากการคัดเลือกมาพิจารณาที่ละคู่ลำดับ เมื่อกำหนดให้คู่ลำดับของสตริงที่พิจารณาคือ  $x_c, x_r$  โดยจะเพิ่มค่าความน่าจะเป็นหรือการให้รางวัล

(Reward) ในตำแหน่ง  $x_{c,r}$  ในตารางความน่าจะเป็น เท่ากับ  $\frac{k}{n-1}$  และทำการลดค่าความน่าจะเป็น

เป็นในคู่ลำดับ  $x_{c,j}$  เมื่อ  $j = 1, 2, \dots, n$  เท่ากับ  $\frac{k}{(n-1)^2}$  ดังสมการที่ (6.1)

$$x_{c,r}(t+1) = x_{c,r}(t) + \frac{k}{(n-1)}(r_{c,r}(t+1)) + \frac{k}{(n-1)^2} \left( \sum_{j=1}^n r_{c,j}(t+1) \right) \quad (6.1)$$

โดยที่  $x_{c,r}(t+1)$  คือ ค่าความน่าจะเป็นเมื่อพิจารณาคู่ลำดับ  $x_c, x_r$  เพื่อนำไปใช้ในเจนเนอเรชันถัดไป

$x_{c,r}(t)$  คือ ค่าความน่าจะเป็นเมื่อพิจารณาคู่ลำดับ  $x_c, x_r$  ในเจนเนอเรชันที่กำลังพิจารณา

$k$  คือ ค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัลและการลงโทษ

$r_{c,r}$  คือ จำนวนนับทั้งหมดที่จะทำการให้รางวัลเมื่อพิจารณา คู่ลำดับ  $x_c, x_r$  เป็นคำตอบที่ดี

$r_{c,j}$  คือ จำนวนนับทั้งหมดที่จะทำการลดค่าความน่าจะเป็นเมื่อพิจารณาคู่ลำดับทั้งหมดคือคู่ลำดับ  $x_c, x_j$  เมื่อ  $j = 1, 2, \dots, n$

#### 6.1.5.2 การลดค่าความน่าจะเป็น

นำสตริงคำตอบที่แย่ที่ได้จากการคัดเลือกมาพิจารณาที่ละคู่ลำดับ เมื่อกำหนดให้คู่ลำดับของสตริงที่พิจารณาคือ  $x_c, x_p$  โดยจะลดค่าความน่าจะเป็นหรือการลงโทษ

(Punish) ในตำแหน่ง  $x_{c,p}$  ในตารางความน่าจะเป็น เท่ากับ  $\frac{k}{n-1}$  และทำการเพิ่มค่าความ

น่าจะเป็นในคู่ลำดับ  $x_{c,j}$  เมื่อ  $j = 1, 2, \dots, n$  เท่ากับ  $\frac{k}{(n-1)^2}$  ดังสมการที่ (6.2)



$$x_{c,p}(t+1) = x_{c,p}(t) - \frac{k}{(n-1)}(p_{c,p}(t+1)) + \frac{k}{(n-1)^2} \left( \sum_{j=1}^n p_{c,j}(t+1) \right) \quad (6.2)$$

โดยที่  $x_{c,p}(t+1)$  คือ ค่าความน่าจะเป็นเมื่อพิจารณาคู่ลำดับ  $x_c, x_p$  เพื่อนำไปใช้ในเงื่อนไขถัดไป

$x_{c,p}(t)$  คือ ค่าความน่าจะเป็นเมื่อพิจารณาคู่ลำดับ  $x_c, x_p$  ในเงื่อนไขที่กำลังพิจารณา

$k$  คือ ค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัลและการลงโทษ

$p_{c,p}$  คือ จำนวนนับทั้งหมดที่จะทำการลงโทษเมื่อพิจารณา คู่ลำดับ  $x_c, x_p$  เป็นคำตอบที่แย่

$p_{c,j}$  คือ จำนวนนับทั้งหมดที่จะทำการเพิ่มค่าความน่าจะเป็น เมื่อพิจารณาคู่ลำดับทั้งหมดคือ คู่ลำดับ  $x_c, x_j$  เมื่อ  $j = 1, 2, \dots, n$

และเมื่อทำการรวมค่าที่ได้จากการให้รางวัลและการลงโทษ จะได้ค่าความน่าจะเป็นร่วม  $x_{c_1, c_2}$  ดังสมการที่ (6.3)

$$x_{c_1, c_2}(t+1) = x_{c_1, c_2}(t) + \frac{k}{(n-1)}(r_{c_1, c_2}(t+1) - p_{c_1, c_2}(t+1)) + \frac{k}{(n-1)^2} \left( \sum_{j=1}^n p_{c_1, j}(t+1) - \sum_{j=1}^n r_{c_1, j}(t+1) \right) \quad (6.3)$$

จากตัวอย่างข้างต้นที่ได้ทำการคัดเลือกไว้ได้สตริงคำตอบที่ 5 คือ  $[x_4, x_2, x_1, x_3, x_5]$  เป็นสตริงคำตอบที่ดี และสตริงคำตอบที่ 2 คือ  $[x_1, x_3, x_2, x_4, x_5]$  เป็นสตริงคำตอบที่แย่ โดยกำหนดให้  $k$  เท่ากับ 0.1 โดยได้ทำการปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นดังนี้

- การปรับปรุงความน่าจะเป็นโดยใช้สตริงคำตอบที่ดี

$$\begin{aligned} & \text{เริ่มจากการให้รางวัลแก่คู่ลำดับ } x_4, x_2 \text{ ในตำแหน่ง } x_{42} \text{ เท่ากับ } \frac{k}{5-1} \\ & = 0.025 \text{ และลดค่าแก่คู่ลำดับในตำแหน่ง } x_{41}, x_{42}, x_{43} \text{ และ } x_{45} \text{ เท่ากับ } \frac{k}{(5-1)^2} \\ & = 0.00625 \end{aligned}$$

การให้รางวัล : คู่ลำดับ  $x_{42}$  มีค่าเท่ากับ  $0.25+0.025 = 0.275$

การลดค่า : คู่ลำดับ  $x_{41}$  มีค่าเท่ากับ  $0.25-0.00625 = 0.24375$

$x_{42}$  มีค่าเท่ากับ  $0.275-0.00625 = 0.26875$

$x_{43}$  มีค่าเท่ากับ  $0.25-0.00625 = 0.24375$

$x_{44}$  มีค่าเท่ากับ  $0.25-0.00625 = 0.24375$

และทำการปรับปรุงความน่าจะเป็นเป็นจนครบทุกคู่ลำดับของสตริงคำตอบที่ดีที่สุด

ดังตารางที่ 6.3

ตารางที่ 6.3 ตารางความน่าจะเป็นของเส้นทางการเดินทางหลังจากปรับปรุงสตริงคำตอบที่ดีที่สุด

$i$ ไป $j$	$y_{i1}$	$y_{i2}$	$y_{i3}$	$y_{i4}$	$y_{i5}$
$y_{1j}$	-	0.2437	<b>0.2687</b>	0.2437	0.2437
$y_{2j}$	<b>0.2687</b>	-	0.2437	0.2437	0.2437
$y_{3j}$	0.2437	0.2437	-	0.2437	<b>0.2687</b>
$y_{4j}$	0.2437	<b>0.2687</b>	0.2437	-	0.2437
$y_{5j}$	0.2500	0.2500	0.2500	0.2500	-

- การปรับปรุงความน่าจะเป็นโดยใช้สตริงคำตอบที่แย่

เริ่มจากการลดโทษแก่คู่ลำดับ  $x_1, x_3$  ในตำแหน่ง  $x_{13}$  เท่ากับ  $\frac{k}{5-1} = 0.025$

และเพิ่มค่าแก่คู่ลำดับในตำแหน่ง  $x_{12}, x_{13}, x_{14}$  และ  $x_{15}$  เท่ากับ  $\frac{k}{(5-1)^2} = 0.00625$

การลดโทษ : คู่ลำดับ  $x_{13}$  มีค่าเท่ากับ  $0.2687-0.025 = 0.2437$

การเพิ่มค่า : คู่ลำดับ  $x_{12}$  มีค่าเท่ากับ  $0.2437+0.00625 = 0.25$

$x_{13}$  มีค่าเท่ากับ  $0.2437+0.00625 = 0.25$

$x_{14}$  มีค่าเท่ากับ  $0.2437+0.00625 = 0.25$

$x_{15}$  มีค่าเท่ากับ  $0.2437+0.00625 = 0.25$

และทำการปรับปรุงความน่าจะเป็นเป็นจนครบทุกคู่ลำดับของสตริงคำตอบที่แย่จะได้

ดังตารางที่ 6.4

ตารางที่ 6.4 ตารางความน่าจะเป็นของเส้นทางการเดินทางหลังจากปรับปรุงสตริงคำตอบที่แย่

$i$ ไป $j$	$y_{i1}$	$y_{i2}$	$y_{i3}$	$y_{i4}$	$y_{i5}$
$y_{1j}$	-	0.250	0.250	0.250	0.250
$y_{2j}$	0.275	-	0.250	0.225	0.250
$y_{3j}$	0.250	0.225	-	0.250	0.275
$y_{4j}$	0.250	0.275	0.250	-	0.225
$y_{5j}$	0.250	0.250	0.250	0.250	-

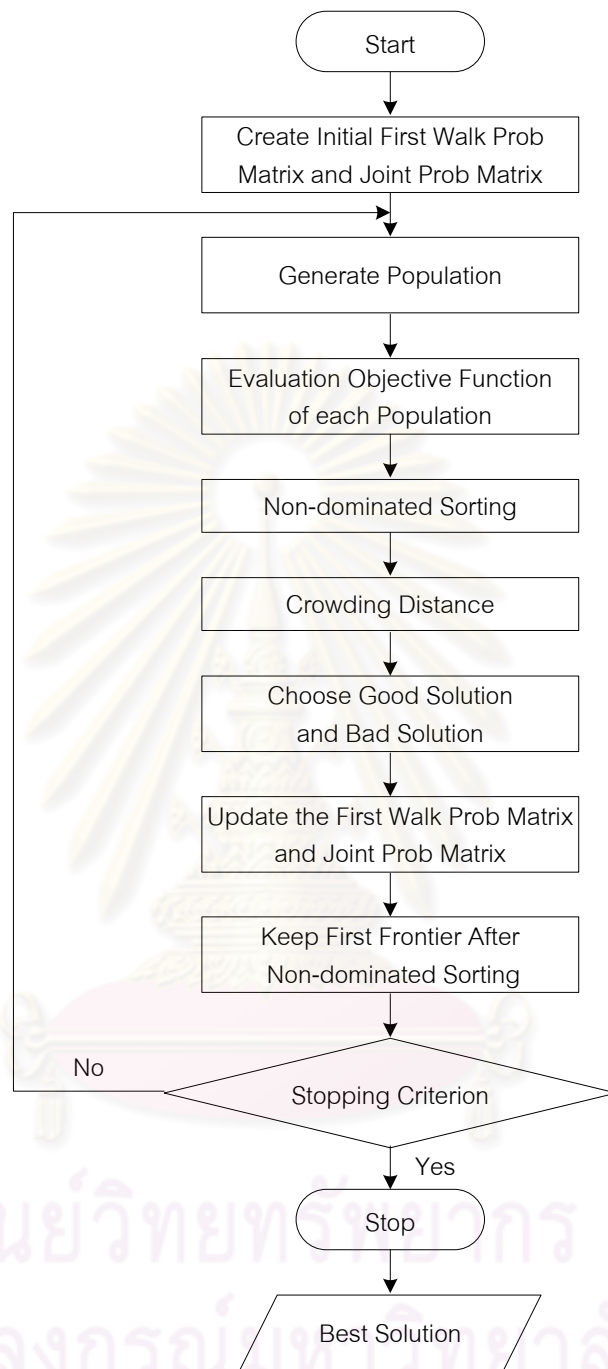
ซึ่งจากตารางจะเห็นว่า เส้นทางการทำให้ได้คำตอบที่ดี จะมีค่าความน่าจะเป็นมาก ทำให้โอกาสในการเลือกเส้นทางครั้งต่อไปมีโอกาสถูกเลือกมากยิ่งขึ้น ส่วนในคำตอบที่แย่จะมีลดลง ทำให้การสุ่มเลือกเส้นทางนั้นมีโอกาสน้อยลง

## 6.2 ขั้นตอนการทำงานของอัลกอริทึมการบรรจบ ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบที่มีหลายวัตถุประสงค์

ขั้นตอนการทำงานของอัลกอริทึมการบรรจบ สามารถแบ่งได้ดังนี้

1. **Data Input** : รับข้อมูลต่างๆ ได้แก่ จำนวนผลิตภัณฑ์ แผนภาพแสดงความสัมพันธ์ของแต่ละผลิตภัณฑ์ เวลาการทำงานและด้านที่สามารถทำงานได้ของแต่ละชั้นงาน รวมถึงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) และตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix)
2. **Representation & Initialization** : นำข้อมูลนำเข้ามาสรางคำตอบเบื้องต้นโดยใช้วิธีการสุ่มจากตารางความน่าจะเป็นมาจำนวน Popsizet ตัว ด้วยกระบวนการใส่รหัสคำตอบ (Representation) และการสรางประชากรคำตอบเบื้องต้น (Initial Population) โดยสุ่มเลือกงานลำดับแรกจากตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก และงานลำดับอื่นๆ จากตารางความน่าจะเป็นร่วม
3. **Evaluation** : คำนวณหาค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ต่างๆ ที่ต้องการ เช่น จำนวนคู่สถานีงาน จำนวนสถานีงาน ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน และความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงานของประชากรคำตอบ
4. **Pareto Based Approach** : กำหนดค่าความแข็งแรงให้แก่ประชากรคำตอบโดยใช้เทคนิควิธีเชิงกลุ่มที่ดีที่สุด โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Goldberg (1989) หรือ Non-dominated Sorting

5. **Density Information** : คำนวณค่าความหนาแน่นให้กับประชากรคำตอบ ด้วยวิธี Crowding Distance (Dep et al., 2002)
6. **Selection** : คัดเลือกคำตอบโดยการเรียงค่าความแข็งแรงที่ได้จากข้อตอนที่ 4 จากน้อยไปมาก และในอันดับเดียวกันให้ทำการเรียงค่า Crowding Distance (Dep et al., 2002) จากมากไปน้อย และทำการเลือกสตริงคำตอบในอันดับแรกที่ค่าความแข็งแรงน้อยที่สุดมาจำนวน *Choose* ตัว มาเป็นสตริงคำตอบที่ดี (Good Solution) โดยคิดจากค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบ ( $P_{Choose}$ ) และเลือกสตริงคำตอบอันดับสุดท้ายที่ค่าความแข็งแรงมากที่สุดมาจำนวน *Choose* ตัว มาเป็นสตริงคำตอบที่แย่ (Bad Solution)
7. **Update Probability Matrix** : ปรับปรุงตารางความน่าจะเป็น โดยการให้รางวัล (Reward) หรือการเพิ่มค่าให้แก่สตริงคำตอบที่ดี และการลงโทษ (Punish) หรือการลดค่าให้แก่สตริงคำตอบที่แย่ โดยมีค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัลและการลงโทษเท่ากับ  $k$  ซึ่งตารางความน่าจะเป็นที่ได้รับการปรับปรุงนี้จะกลายเป็นตารางความน่าจะเป็นเริ่มต้นในรอบถัดไป
8. **Strategies to Maintain Elitist Solution in the Population** : นำประชากรคำตอบที่ดีที่สุดที่ได้ไปรวมกับประชากรที่ดีที่สุดในรอบก่อนหน้า และทำการเปรียบเทียบกันระหว่างประชากร ด้วยวิธี Non-dominated Sorting และทำการเก็บประชากรคำตอบที่ดีที่สุดไว้ เพื่อนำไปเปรียบเทียบกับประชากรที่ดีที่สุดในรอบถัดไป
9. **Stopping Criteria** : ทำการวนซ้ำกระบวนการจนครบจำนวนเจนเนอเรชันสูงสุดที่กำหนดไว้ ซึ่งถ้าจำนวนรอบการทำงานน้อยกว่าจำนวนเจนเนอเรชันสูงสุดที่กำหนดให้กลับไปทำขั้นตอนที่ 2 ถึงขั้นตอนที่ 8 ใหม่ ถ้าไม่ใช่ให้ทำในขั้นตอนที่ 10
10. **Stop** : หยุดกระบวนการค้นหาคำตอบ และนำประชากรคำตอบที่ได้ในขั้นตอนที่ 8 มาเป็นกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด



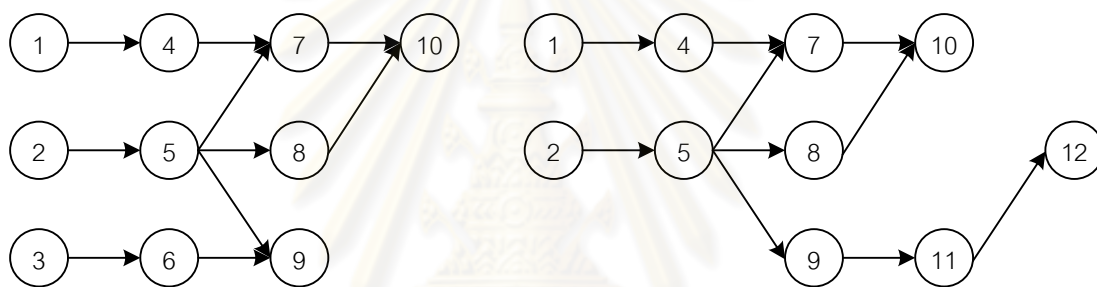
รูปที่ 6.3 ขั้นตอนการทำงานของ COIN

### 6.3 ตัวอย่างการนำวิธี COIN ไปใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้าน ที่มีหลายวัตถุประสงค์

จากขั้นตอนของ COIN ที่ได้นำเสนอ สามารถนำมาทดลองใช้ในการแก้ปัญหาตัวอย่างซึ่งเป็นสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมของปัญหาของ Kim et al. (2000) ที่มีงานทั้งหมด 12 งาน จำนวนชนิดผลิตภัณฑ์ 2 ชนิด ได้แก่ A และ B มีรอบเวลาการทำงานในแต่ละสถานีงานเท่ากับ 7 ซึ่งความสัมพันธ์ของแต่ละงานเป็นดังนี้

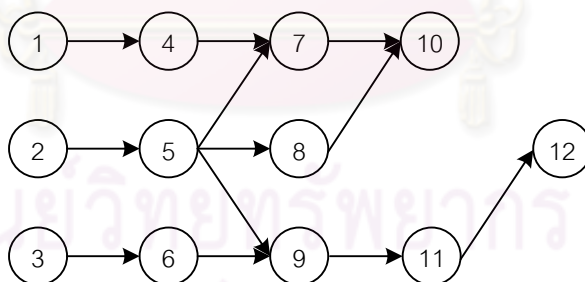
#### 6.3.1 การเตรียมข้อมูล (Data Input)

6.3.1.1 การสร้างแผนภาพความสัมพันธ์รวม (Overall Precedence Diagram) แสดงดังรูปที่ 6.4



แผนภาพความสัมพันธ์ของผลิตภัณฑ์ A

แผนภาพความสัมพันธ์ของผลิตภัณฑ์ B



แผนภาพความสัมพันธ์ของผลิตภัณฑ์รวม A และ B

รูปที่ 6.4 การสร้างแผนภาพความสัมพันธ์รวม (Overall Precedence Diagram) ของปัญหาตัวอย่างขนาด 12 ชิ้นงาน Kim et al. (2000)







ตารางที่ 6.8 ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix)

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	-	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
2	0.0909	-	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
3	0.0909	0.0909	-	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
4	0.0000	0.1000	0.1000	-	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000
5	0.1000	0.0000	0.1000	0.1000	-	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000
6	0.1000	0.1000	0.0000	0.1000	0.1000	-	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000
7	0.1111	0.1111	0.1111	0.0000	0.0000	0.1111	-	0.1111	0.1111	0.1111	0.1111	0.1111
8	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.0000	0.1000	0.1000	-	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000
9	0.1111	0.1111	0.1111	0.1111	0.0000	0.0000	0.1111	0.1111	-	0.1111	0.1111	0.1111
10	0.1111	0.1111	0.1111	0.1111	0.1111	0.1111	0.0000	0.0000	0.1111	-	0.1111	0.1111
11	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.0000	0.1000	-	0.1000
12	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.0000	-

### 6.3.3 การสร้างสตริงคำตอบ

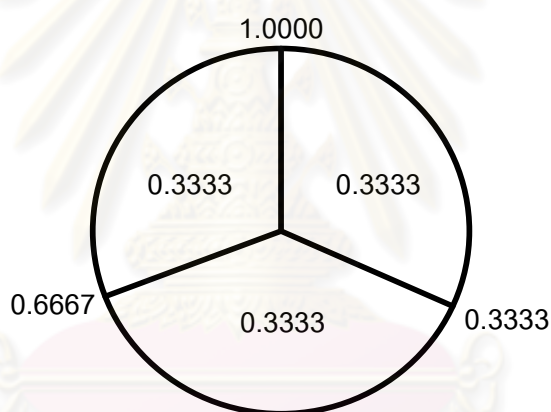
การสร้างสตริงคำตอบ โดยใช้ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) งานลำดับแรก และ ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) ในงานลำดับถัดไป โดยสตริงคำตอบที่ได้จะต้องไม่ขัดกับความสัมพันธ์ก่อน-หลังของภาระงาน โดยมีวิธีการสร้างลำดับงานดังนี้

- พิจารณาว่าชั้นงานใดที่สามารถเลือกลงในตำแหน่งแรกได้ก่อน โดยจะดูจากตารางแสดงความสัมพันธ์ของชั้นงาน โดยหาผลรวมในแต่ละคอลัมน์ โดยถ้ามีค่าเท่ากับ 0 แสดงว่าชั้นงานนั้นสามารถถูกเลือกลงในตำแหน่งของชั้นงานได้ โดยไม่ผิดข้อกำหนดของความสัมพันธ์ของงาน ซึ่งจากตารางที่ 6.6 พบว่าชั้นงานที่สามารถเลือกลงในตำแหน่งของชั้นงานแรกได้ ได้แก่ ชั้นงานที่ 1, 2 และ 3 ซึ่งเป็นชั้นงานที่ไม่มีงานก่อนหน้า
- จะเห็นได้ว่ามีมากกว่า 2 งานที่สามารถเลือกลงในตำแหน่งของชั้นงานแรกได้ จึงต้องมาพิจารณาที่ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก ซึ่งในชั้นงานที่ 1, 2 และ 3 มีค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.0833, 0.0833 และ 0.0833 ตามลำดับดังตารางที่ 6.7 โดยจะทำการสุ่มเลือกงาน เพื่อนำมาจัดลงลำดับชั้นงาน โดยมีวิธีการสุ่มเลือกชั้นงานโดยใช้ Roulette Wheel Selection (Goldberg, 1989) ดังตารางที่ 6.9 และรูปที่ 6.5 ซึ่งเป็นวงกลมที่มีพื้นที่ขนาด 1 หน่วย โดยพื้นที่จะถูกแบ่งออกเป็นส่วนๆ ตามสัดส่วนในการประมาณค่า

ความน่าจะเป็นในการเลือกงาน จากนั้นทำการหมุนวงล้อ ซึ่งในที่นี้สมมติได้ค่าเท่ากับ 0.2462 ดังนั้นชั้นงานที่ได้คือ ชั้นงานที่ 1 จึงนำชั้นงานที่ 1 มาจัดลำดับเป็นชั้นงานแรก

ตารางที่ 6.9 การสร้างวงล้อสุ่มเลือกงาน

ชั้นงานที่	ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงาน	ค่าความน่าจะเป็นในการถูกเลือก	ค่าความน่าจะเป็นในการถูกเลือกสะสม
1	0.0833	0.3333	0.3333
2	0.0833	0.3333	0.6667
3	0.0833	0.3333	1
รวม	0.2499	1	



รูปที่ 6.5 วงล้อสุ่มเลือกชั้นงาน

- ตัดชั้นงานที่ 1 ซึ่งถูกเลือกลงในลำดับของชั้นงานแล้ว โดยเปลี่ยนตัวเลขในแถวของงานที่ 1 ใน Precedence Matrix เป็น 0 ทั้งหมด และเปลี่ยนตัวเลขในคอลัมน์ของงานที่ 1 นั้นเป็น 1 ทั้งหมด ดังตารางที่ 6.10

ตารางที่ 6.10 ปรับปรุงความสัมพันธ์ของชั้นงานในการทำงาน (Precedence Matrix)

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
2	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0
3	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0
4	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0
5	1	0	0	0	0	0	1	1	1	0	0	0
6	1	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
7	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
8	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
9	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0
10	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
11	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1
12	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

- หาผลรวมในแต่ละคอลัมน์ของ Precedence Matrix ใหม่อีกครั้ง เพื่อหาชั้นงานที่สามารถเลือกลงในตำแหน่งถัดไปได้ ซึ่งจากตารางที่ 6.10 พบว่าชั้นงานที่สามารถเลือกลงในตำแหน่งที่ 2 ได้ ได้แก่ ชั้นงานที่ 2, 3 และ 4 ซึ่งมีผลรวมในแต่ละคอลัมน์ของ Precedence Matrix เท่ากับ 0
- จะเห็นได้ว่ามีมากกว่า 2 งานที่สามารถเลือกลงในตำแหน่งถัดไปได้ จึงต้องมาพิจารณาที่ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) โดยการพิจารณาในแถวที่ 1 ซึ่งเป็นงานที่จัดลำดับไว้ก่อนหน้า และในคอลัมน์ที่ 2, 3 และ 4 พบว่ามีค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.0909, 0.0909 และ 0.0909 ตามลำดับดังตารางที่ 6.8 โดยจะทำการสุ่มเลือกงานด้วยวิธี Roulette Wheel Selection (Goldberg, 1989) ดังที่ได้กล่าวมาแล้ว เพื่อนำมาจัดลงลำดับชั้นงานในตำแหน่งที่ 2 ซึ่งในที่นี้สุ่มได้ชั้นงานที่ 4
- งานที่ถูกเลือกมาลงในลำดับของชั้นงานแล้วให้ทำการตัดทิ้ง โดยเปลี่ยนตัวเลขในแถวของงานนั้นใน Precedence Matrix เป็น 0 ทั้งหมด และเปลี่ยนตัวเลขในคอลัมน์ของงานนั้นเป็น 1 ทั้งหมด
- หาผลรวมในแต่ละคอลัมน์ใหม่อีกครั้ง และทำซ้ำขั้นตอนเดิมจนกระทั่งงานทุกงานถูกกำหนดลงในสตริงคำตอบของลำดับชั้นงาน (Task Sequence) จนหมด สามารถสรุปการคัดเลือกลำดับชั้นงานที่ 1 เพื่อนำไปจัดลงในสถานีนงานได้ดัง

ตารางที่ 6.11

ตารางที่ 6.11 การคัดเลือกลำดับชั้นงานที่ 1

No.	Task	Selected	Side
1	1, 2, 3	1	L
2	2, 3, 4	4	L
3	2, 3	3	E
4	2, 6	2	R
5	5, 6	5	E
6	6, 7, 8	8	R
7	6, 7	7	E
8	6, 10	10	E
9	6	6	L
10	9	9	E
11	11	11	E
12	12	12	R

เมื่อทำการหาลำดับชั้นงานในการทำงานจะได้สตริงคำตอบทั้ง 5 ตัว ดังนี้

String 1 = [ 1 4 3 2 5 8 7 10 6 9 11 12 ]

String 2 = [ 1 4 2 5 8 7 10 3 6 9 11 12 ]

String 3 = [ 3 6 1 4 2 5 8 7 9 11 12 10 ]

String 4 = [ 3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

String 5 = [ 1 4 3 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

ทำการจัดชั้นงานลงสถานีงาน เพื่อคำนวณหาค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ โดยมีรอบเวลาในการทำงาน (Cycle Time) เท่ากับ 7 โดยมีวิธีการจัดสรรงานลงในสถานีงานเช่นเดียวกับวิธีการจัดสรรงานลงสถานีงานในบทที่ 3 ดังที่ได้นำเสนอมาแล้ว โดยในงานวิจัยนี้จะทำการหาค่าวัตถุประสงค์ทั้งหมด 4 วัตถุประสงค์ คือ จำนวนคู่สถานีงานมีจำนวนน้อยที่สุด จำนวนสถานีงานมีจำนวนน้อยที่สุด ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด จากสตริงคำตอบทั้ง 5 ตัว สามารถคำนวณค่าวัตถุประสงค์ได้ดังตารางที่ 6.12

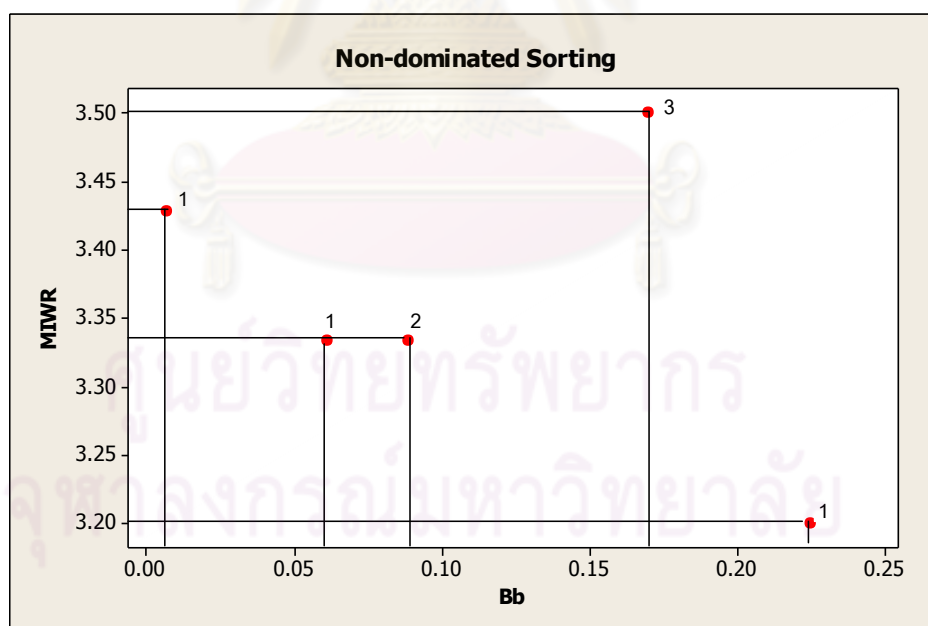


ตารางที่ 6.12 ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์

สตริง คำตอบที่	จำนวนคู่ สถานีงาน	จำนวน สถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ของ งานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
1	2	4	3.4286	0.0068
2	2	4	3.3333	0.0884
3	2	4	3.2000	0.2245
4	2	4	3.3333	0.0612
5	2	4	3.5000	0.1701

### 6.3.4 การประเมินค่า

ในการประเมินค่าสตริงคำตอบที่ได้นั้นจะมีการกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness Value) โดยจะใช้วิธีจัดอันดับแบบ Goldberg (1989) หรือ Non-dominated Sorting โดยค่าอันดับที่ได้จะเป็นค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness Value) ดังรูปที่ 6.6 และคำนวณหา ค่า Crowding Distance (Dep et al., 2002) ได้ดังตารางที่ 6.13



รูปที่ 6.6 ค่า Dummy Fitness วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting

ตารางที่ 6.13 ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาวะ งานระหว่างสถานีนงาน	Dummy Fitness	Crowding Distance
1	3.4286	0.0068	1	Infinity
2	3.3333	0.0884	2	Infinity
3	3.2000	0.2245	1	Infinity
4	3.3333	0.0612	1	2.0000
5	3.5000	0.1701	3	Infinity

### 6.3.5 การคัดเลือกสตริงคำตอบ

การคัดเลือกสตริงคำตอบจะทำการพิจารณาค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness) ที่มีค่าต่ำที่สุดให้เป็นคำตอบที่ดี (Good Solution) และเลือกสตริงคำตอบที่มีค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness) สูงที่สุดให้เป็นคำตอบที่แย้ (Bad Solution) โดยจำนวนสตริงที่ทำการคัดเลือกมาเป็นสตริงคำตอบที่ดีและแย้นั้นมีจำนวนเท่ากับ  $\text{Popsiz}e \times P_{\text{Choose}}$  เมื่อ  $P_{\text{Choose}}$  คือ ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตาราง ซึ่งการคัดเลือกสตริงคำตอบที่เหมาะสมจะช่วยให้การค้นหาคำตอบได้ค่าที่ดียิ่งขึ้น

ซึ่งในที่นี้กำหนดให้ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตาราง เท่ากับ 0.2 ดังนั้นจะทำการเลือกสตริงคำตอบที่ดี (Good Solution) และสตริงคำตอบที่แย้ (Bad Solution) มาจำนวนเท่ากับ  $0.2 \times 5 = 1$  ตัว ได้ดังตารางที่ 6.14 เพื่อทำการปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นทั้งสองตาราง

ตารางที่ 6.14 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกเป็นสตริงคำตอบที่ดีและสตริงคำตอบที่แย้

สตริงคำตอบที่	ผลต่าง ความสัมพันธ ของ งานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของ ภาวะงานระหว่าง สถานีนงาน	Dummy Fitness	Crowding Distance	Selection
3	3.2000	0.2245	1	Infinity	Good Solution
4	3.3333	0.0612	1	2.0000	
1	3.4286	0.0068	1	Infinity	
2	3.3333	0.0884	2	Infinity	
5	3.5000	0.1701	3	Infinity	Bad Solution

### 6.3.6 การปรับปรุงค่าความน่าจะเป็นในตารางความน่าจะเป็น

การปรับปรุงค่าความน่าจะเป็น เป็นขั้นตอนที่สำคัญเป็นอย่างมาก เนื่องจากการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish) แก่สตริงคำตอบที่ดีและสตริงคำตอบที่แย่นั้น จะเป็นการเพิ่มโอกาสในการค้นหาคำตอบให้ได้คำตอบที่เหมาะสม โดยจะทำการปรับปรุงตารางดังนี้

- การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) เป็นตารางความน่าจะเป็นที่ใช้ในการเลือกงานลำดับแรก โดยจะทำการให้รางวัล (Reward) หรือเพิ่มค่าความน่าจะเป็นในสตริงคำตอบที่ดี โดยจะทำการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ  $k/n$  ในตำแหน่งของงานที่ถูกเลือกเป็นอันดับแรก และลดค่าความน่าจะเป็นในตำแหน่งอื่นๆ เท่ากับ  $k/(n)^2$  ส่วนในสตริงคำตอบที่แย่อย่จะทำการลงโทษ (Punish) หรือการลดค่าความน่าจะเป็นในตำแหน่งของงานที่ถูกเลือกเป็นอันดับแรกเท่ากับ  $k/n$  และเพิ่มค่าความน่าจะเป็นในตำแหน่งอื่นๆ เท่ากับ  $k/(n)^2$  เมื่อ  $n$  คือ จำนวนชิ้นงานทั้งหมด และ  $k$  คือค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และลงโทษ (Punish)
- การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) เป็นตารางความน่าจะเป็นที่ใช้ในการเลือกงานลำดับอื่นๆ โดยจะทำการให้รางวัล (Reward) หรือเพิ่มค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับในสตริงคำตอบที่ดี โดยจะทำการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ  $k/m$  และลดค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับอื่นๆ เท่ากับ  $k/(m)^2$  ส่วนในสตริงคำตอบที่แย่อย่จะทำการลงโทษ (Punish) หรือการลดค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับเท่ากับ  $k/m$  และเพิ่มค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับอื่นๆ เท่ากับ  $k/(m)^2$  เมื่อ  $m$  คือ จำนวนชิ้นงานรวมตามแถวที่ยังไม่มีการกำหนดค่า และ  $k$  คือค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และลงโทษ (Punish)

การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) และตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) เพื่อใช้ในรอบถัดไปเป็นขั้นตอนที่สำคัญ เนื่องจากจะทำการเพิ่มหรือให้รางวัล (Reward) ค่าความน่าจะเป็นให้แก่สตริงคำตอบที่ดี และลดหรือลงโทษ (Punish) ค่าความน่าจะเป็นในสตริงคำตอบที่แย่อย่เพื่อให้โอกาสในการเลือกสตริงคำตอบที่ดีในรอบถัดไปมีค่าเพิ่มขึ้นและเป็นการลดโอกาสในการเลือกสตริงคำตอบที่แย่อย่ โดยกำหนดให้ค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และลงโทษ (Punish) เท่ากับ 0.1

จากสตริงคำตอบที่ทำการคัดเลือกได้สตริงคำตอบที่ดี (Good Solution) และสตริงคำตอบที่แย่ (Bad Solution) ดังนี้

Good Solution : String 3 = [ 3 6 1 4 2 5 8 7 9 11 12 10 ]

Bad Solution : String 5 = [ 1 4 3 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

### 6.3.6.1 กรณีสตริงคำตอบที่ดี (Good Solution)

การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นโดยใช้สตริงคำตอบที่ดีที่ได้ทำการคัดเลือก ในการปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) และตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) โดยเริ่มจากการปรับปรุงค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ซึ่งขั้นตอนลำดับแรกที่เป็นสตริงคำตอบที่ดีนั้นคือ ขั้นตอน 3 โดยจะทำการให้รางวัล (Reward) หรือการเพิ่มค่าที่ตำแหน่ง (1,3) เท่ากับ  $k/n = 0.1/12 = 0.0083$  และลดค่าที่ตำแหน่ง (1,1), (1,2), (1,3),..., (1,11), (1,12) เท่ากับ  $k/(n)^2 = 0.1/144 = 0.0007$  ดังนี้

คู่ลำดับที่มีการให้รางวัล (Reward)

ตำแหน่งที่ (1,3) มีค่าเท่ากับ  $0.0833 + 0.0083 = 0.0916$

คู่ลำดับที่มีการลดค่า

ตำแหน่งที่ (1,1) มีค่าเท่ากับ  $0.0833 - 0.0007 = 0.0826$

ตำแหน่งที่ (1,2) มีค่าเท่ากับ  $0.0833 - 0.0007 = 0.0826$

ตำแหน่งที่ (1,3) มีค่าเท่ากับ  $0.0916 - 0.0007 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (1,4) มีค่าเท่ากับ  $0.0833 - 0.0007 = 0.0826$

ตำแหน่งที่ (1,5) มีค่าเท่ากับ  $0.0833 - 0.0007 = 0.0826$

ตำแหน่งที่ (1,6) มีค่าเท่ากับ  $0.0833 - 0.0007 = 0.0826$

ตำแหน่งที่ (1,7) มีค่าเท่ากับ  $0.0833 - 0.0007 = 0.0826$

ตำแหน่งที่ (1,8) มีค่าเท่ากับ  $0.0833 - 0.0007 = 0.0826$

ตำแหน่งที่ (1,9) มีค่าเท่ากับ  $0.0833 - 0.0007 = 0.0826$

ตำแหน่งที่ (1,10) มีค่าเท่ากับ  $0.0833 - 0.0007 = 0.0826$

ตำแหน่งที่ (1,11) มีค่าเท่ากับ  $0.0833 - 0.0007 = 0.0826$

ตำแหน่งที่ (1,12) มีค่าเท่ากับ  $0.0833 - 0.0007 = 0.0826$

ตารางที่ 6.15 ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่ดี

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
0.0826	0.0826	0.0909	0.0826	0.0826	0.0826	0.0826	0.0826	0.0826	0.0826	0.0826	0.0826

จากนั้นทำการปรับปรุงค่าความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) โดยการพิจารณาคู่ลำดับของสตริงคำตอบที่ดี คือ (3,6), (6,1), (1,4),..., (9,11), (11,12), (12,10) ทีละคู่ลำดับ โดยเริ่มจากการให้รางวัล (Reward) หรือการเพิ่มค่าแก่คู่ลำดับแรกที่ตำแหน่ง (3,6) เท่ากับ  $k/m = 0.1/11 = 0.0091$  และลดค่าแก่คู่ลำดับในตำแหน่งที่เหลือเท่ากับ  $k/(m)^2 = 0.1/121 = 0.0008$  ยกเว้นในคอลัมน์ที่มีค่าเป็น 0

คู่ลำดับที่มีการให้รางวัล (Reward)

ตำแหน่งที่ (3,6) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 + 0.0091 = 0.1000$

คู่ลำดับที่มีการลดค่า

ตำแหน่งที่ (3,1) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (3,2) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (3,3) ไม่มีการลดค่า

ตำแหน่งที่ (3,4) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (3,5) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (3,6) มีค่าเท่ากับ  $0.1000 - 0.0008 = 0.0992$

ตำแหน่งที่ (3,7) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (3,8) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (3,9) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (3,10) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (3,11) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (3,12) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

คู่ลำดับที่สองที่ตำแหน่ง (6,1) โดยเริ่มจากการให้รางวัล (Reward) หรือการเพิ่มค่า เท่ากับ  $k/m = 0.1/10 = 0.0100$  และลดค่าแก่คู่ลำดับในตำแหน่งที่เหลือเท่ากับ  $k/(m)^2 = 0.1/100 = 0.0010$  ยกเว้นในคอลัมน์ที่มีค่าเป็น 0

คู่ลำดับที่มีการให้รางวัล (Reward)

ตำแหน่งที่ (6,1) มีค่าเท่ากับ  $0.1000+0.0100 = 0.1100$

คู่ลำดับที่มีการลดค่า

ตำแหน่งที่ (6,1) มีค่าเท่ากับ  $0.1100-0.0010 = 0.1090$

ตำแหน่งที่ (6,2) มีค่าเท่ากับ  $0.1000-0.0010 = 0.0990$

ตำแหน่งที่ (6,3) ไม่มีการลดค่า

ตำแหน่งที่ (6,4) มีค่าเท่ากับ  $0.1000-0.0010 = 0.0990$

ตำแหน่งที่ (6,5) มีค่าเท่ากับ  $0.1000-0.0010 = 0.0990$

ตำแหน่งที่ (6,6) ไม่มีการลดค่า

ตำแหน่งที่ (6,7) มีค่าเท่ากับ  $0.1000-0.0010 = 0.0990$

ตำแหน่งที่ (6,8) มีค่าเท่ากับ  $0.1000-0.0010 = 0.0990$

ตำแหน่งที่ (6,9) มีค่าเท่ากับ  $0.1000-0.0010 = 0.0990$

ตำแหน่งที่ (6,10) มีค่าเท่ากับ  $0.1000-0.0010 = 0.0990$

ตำแหน่งที่ (6,11) มีค่าเท่ากับ  $0.1000-0.0010 = 0.0990$

ตำแหน่งที่ (6,12) มีค่าเท่ากับ  $0.1000-0.0010 = 0.0990$

และทำการปรับปรุงตารางจนครบทุกคู่ลำดับสตริงคำตอบที่ดี จะได้ดัง

ตารางที่ 6.16

ตารางที่ 6.16 ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่ดี

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	-	0.0901	0.0901	0.0992	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901
2	0.0901	-	0.0901	0.0901	0.0992	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901
3	0.0901	0.0901	-	0.0901	0.0901	0.0992	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901
4	0.0000	0.1090	0.0990	-	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990
5	0.0990	0.0000	0.0990	0.0990	-	0.0990	0.0990	0.1090	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990
6	0.1090	0.0990	0.0000	0.0990	0.0990	-	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990
7	0.1099	0.1099	0.1099	0.0000	0.0000	0.1099	-	0.1099	0.1210	0.1099	0.1099	0.1099
8	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0000	0.0990	0.1090	-	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990
9	0.1099	0.1099	0.1099	0.1099	0.0000	0.0000	0.1099	0.1099	-	0.1099	0.1210	0.1099
10	0.1111	0.1111	0.1111	0.1111	0.1111	0.1111	0.0000	0.0000	0.1111	-	0.1111	0.1111
11	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0000	0.0990	-	0.1090
12	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.1090	0.0000	-





จากนั้นทำการปรับปรุงค่าความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) โดยการพิจารณาคู่ลำดับของสตริงคำตอบที่ดี คือ (1,4), (4,3), (3,6),..., (7,10), (10,11), (11,12) ที่ละคู่ลำดับ โดยเริ่มจากการลงโทษ (Punish) หรือการลดค่าแก่คู่ลำดับแรกในตำแหน่ง (1,4) เท่ากับ  $k/m = 0.1/11 = 0.0091$  และเพิ่มค่าแก่คู่ลำดับในตำแหน่งที่เหลือเท่ากับ  $k/(m)^2 = 0.1/121 = 0.0008$  ยกเว้นในคอลัมน์ที่มีค่าเป็น 0

คู่ลำดับที่มีการลงโทษ (Punish)

ตำแหน่งที่ (1,4) มีค่าเท่ากับ  $0.0992 - 0.0091 = 0.0901$

คู่ลำดับที่มีการเพิ่มค่า

ตำแหน่งที่ (1,1) ไม่มีการลดค่า

ตำแหน่งที่ (1,2) มีค่าเท่ากับ  $0.0901 + 0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (1,3) มีค่าเท่ากับ  $0.0901 + 0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (1,4) มีค่าเท่ากับ  $0.0901 + 0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (1,5) มีค่าเท่ากับ  $0.0901 + 0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (1,6) มีค่าเท่ากับ  $0.0901 + 0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (1,7) มีค่าเท่ากับ  $0.0901 + 0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (1,8) มีค่าเท่ากับ  $0.0901 + 0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (1,9) มีค่าเท่ากับ  $0.0901 + 0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (1,10) มีค่าเท่ากับ  $0.0901 + 0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (1,11) มีค่าเท่ากับ  $0.0901 + 0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (1,12) มีค่าเท่ากับ  $0.0901 + 0.0008 = 0.0909$

คู่ลำดับที่สองที่ตำแหน่ง (4,3) โดยเริ่มจากการลงโทษ (Punish) หรือการลดค่า เท่ากับ  $k/m = 0.1/10 = 0.0100$  และเพิ่มค่าแก่คู่ลำดับในตำแหน่งที่เหลือเท่ากับ  $k/(m)^2 = 0.1/100 = 0.0010$  ยกเว้นในคอลัมน์ที่มีค่าเป็น 0

คู่ลำดับที่มีการลงโทษ (Punish)

ตำแหน่งที่ (4,3) มีค่าเท่ากับ  $0.0990 - 0.0100 = 0.0890$

คู่ลำดับที่มีการเพิ่มค่า

ตำแหน่งที่ (4,1) ไม่มีการลดค่า

ตำแหน่งที่ (4,2) มีค่าเท่ากับ  $0.1090 + 0.0010 = 0.1100$

ตำแหน่งที่ (4,3) มีค่าเท่ากับ  $0.0890+0.0010 = 0.0900$

ตำแหน่งที่ (4,4) ไม่มีการลดค่า

ตำแหน่งที่ (4,5) มีค่าเท่ากับ  $0.0990+0.0010 = 0.1000$

ตำแหน่งที่ (4,6) มีค่าเท่ากับ  $0.0990+0.0010 = 0.1000$

ตำแหน่งที่ (4,7) มีค่าเท่ากับ  $0.0990+0.0010 = 0.1000$

ตำแหน่งที่ (4,8) มีค่าเท่ากับ  $0.0990+0.0010 = 0.1000$

ตำแหน่งที่ (4,9) มีค่าเท่ากับ  $0.0990+0.0010 = 0.1000$

ตำแหน่งที่ (4,10) มีค่าเท่ากับ  $0.0990+0.0010 = 0.1000$

ตำแหน่งที่ (4,11) มีค่าเท่ากับ  $0.0990+0.0010 = 0.1000$

ตำแหน่งที่ (4,12) มีค่าเท่ากับ  $0.0990+0.0010 = 0.1000$

และทำการปรับปรุงตารางจนครบทุกคู่ลำดับสตริงคำตอบที่แย้ จะได้ดัง

ตารางที่ 6.18

ตารางที่ 6.18 ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่แย้

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	-	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
2	0.0909	-	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
3	0.0909	0.0909	-	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
4	0.0000	0.1100	0.0900	-	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000
5	0.1000	0.0000	0.1000	0.1000	-	0.1000	0.1000	0.1100	0.0900	0.1000	0.1000	0.1000
6	0.1100	0.0900	0.0000	0.1000	0.1000	-	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000
7	0.1111	0.1111	0.1111	0.0000	0.0000	0.1111	-	0.1111	0.1222	0.1000	0.1111	0.1111
8	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.0000	0.1000	0.1000	-	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000
9	0.1111	0.1111	0.1111	0.1111	0.0000	0.0000	0.1111	0.1000	-	0.1111	0.1222	0.1111
10	0.1123	0.1123	0.1123	0.1123	0.1123	0.1123	0.0000	0.0000	0.1123	-	0.1012	0.1123
11	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.0000	0.1000	-	0.1000
12	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.1090	0.0000	-

### 6.3.7 เทคนิคการเก็บค่าที่ดีที่สุด

เทคนิคการเก็บค่าที่ดีที่สุดของอัลกอริทึมการบรรจบ จะทำโดยการนำสตริงคำตอบที่ดีในรอบที่กำลังพิจารณา (Current Good String) รวมกับสตริงคำตอบที่ดีในรอบก่อนหน้า (Previous Best String) เพื่อทำการเปรียบเทียบคำตอบและหาค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง

(Dummy Fitness) โดยวิธี Non-dominated Sorting ซึ่งสตริงคำตอบที่มีค่าความแข็งแรงเท่ากับ 1 จะถือว่าเป็นสตริงคำตอบที่ดีที่สุดในรอบปัจจุบัน (Current Best String) และทำการจัดเก็บสตริงคำตอบเพื่อไปเป็นสตริงคำตอบที่ดีในรอบก่อนหน้าของการดำเนินงานในรอบถัดไป

ตารางที่ 6.19 สตริงคำตอบที่ดีที่สุด

สตริงคำตอบที่	Task Sequence
3	[ 3 6 1 4 2 5 8 7 9 11 12 10 ]
4	[ 3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]
1	[ 1 4 3 2 5 8 7 10 6 9 11 12 ]

### 6.3.8 การแก้ปัญหาในรอบถัดไป

เริ่มจากการสร้างสตริงคำตอบ โดยใช้ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) และ ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) ที่ได้จากรอบก่อนหน้า

เมื่อทำการหาลำดับชั้นงานในการทำงานจะได้สตริงคำตอบทั้ง 5 ตัว ดังนี้

String 1 = [ 3 1 2 4 6 5 8 9 7 11 12 10 ]

String 2 = [ 3 2 6 1 5 4 7 9 11 8 12 10 ]

String 3 = [ 1 2 5 4 8 3 7 6 10 9 11 12 ]

String 4 = [ 1 2 4 5 3 8 7 10 6 9 11 12 ]

String 5 = [ 1 3 2 4 6 5 8 9 11 12 7 10 ]

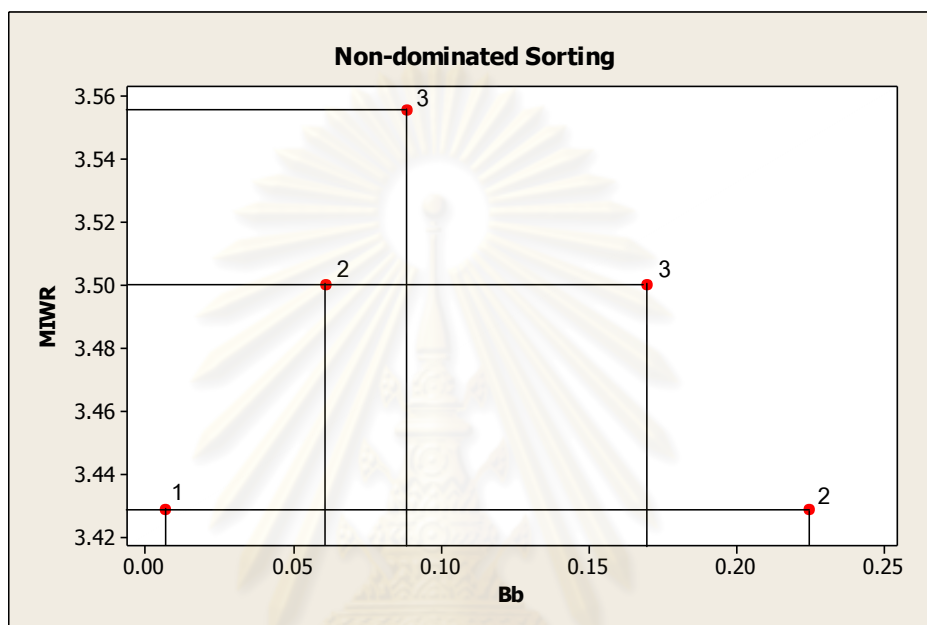
จากลำดับงานทั้ง 5 ตัว สามารถคำนวณค่าวัตถุประสงค์ได้ดังตารางที่ 6.20

ตารางที่ 6.20 ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์

สตริงคำตอบที่	จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงาน
1	2	4	3.4286	0.2245
2	2	4	3.5000	0.0612
3	2	4	3.5556	0.0884
4	2	4	3.4286	0.0068
5	2	4	3.5000	0.1701

### การประเมินค่า

ในการประเมินค่าสตริงคำตอบที่ได้นั้นจะมีการกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness Value) โดยจะใช้วิธีจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting โดยค่าอันดับที่ได้จะเป็นค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness Value) ดังรูปที่ 6.7



รูปที่ 6.7 ค่า Dummy Fitness วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting

ตารางที่ 6.21 ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาวะ งานระหว่างสถานีนงาน	Dummy Fitness	Crowding Distance
1	3.4286	0.2245	2	Infinity
2	3.5000	0.0612	2	Infinity
3	3.5556	0.0884	3	Infinity
4	3.4286	0.0068	1	Infinity
5	3.5000	0.1701	3	Infinity

### การคัดเลือกสตริงคำตอบ

สตริงคำตอบที่ได้จะถูกนำมาทำการคัดเลือกสตริงคำตอบที่ดี (Good Solution) และสตริงคำตอบที่แย่ (Bad Solution) ซึ่งในที่นี้กำหนดให้ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริง

คำตอบเพื่อปรับปรุงตาราง เท่ากับ 0.2 ดังนั้นจะทำการเลือกสตริงคำตอบที่ดี (Good Solution) และสตริงคำตอบที่แย่ (Bad Solution) มาจำนวนเท่ากับ  $0.2 \times 5 = 1$  ตัว ได้ตารางที่ 6.22 เพื่อทำการปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นทั้งสองตาราง

ตารางที่ 6.22 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกเป็นสตริงคำตอบที่ดีและสตริงคำตอบที่แย่

สตริงคำตอบที่	ผลต่าง ความสัมพันธ์ของ งานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของ ภาระงานระหว่าง สถานีนงาน	Dummy Fitness	Crowding Distance	Selection
4	3.4286	0.0068	1	Infinity	Good Solution
1	3.4286	0.2245	2	Infinity	
2	3.5000	0.0612	2	Infinity	
5	3.5000	0.1701	3	Infinity	
3	3.5556	0.0884	3	Infinity	Bad Solution

### การปรับปรุงค่าความน่าจะเป็นในตารางความน่าจะเป็น

จากสตริงคำตอบที่ทำการคัดเลือกได้สตริงคำตอบที่ดี (Good Solution) และสตริงคำตอบที่แย่ (Bad Solution) ดังนี้

Good Solution : String 4 = [ 1 2 4 5 3 8 7 10 6 9 11 12 ]

Bad Solution : String 3 = [ 1 2 5 4 8 3 7 6 10 9 11 12 ]

#### 1. กรณีสตริงคำตอบที่ดี (Good Solution)

การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นโดยใช้สตริงคำตอบที่ดีที่ได้ทำการคัดเลือก ในการปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) และตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) โดยเริ่มจากการปรับปรุงค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ซึ่งชั้นงานลำดับแรกที่เป็นสตริงคำตอบที่ดีนั้นคือ ชั้นงาน 3 โดยจะทำการให้รางวัล (Reward) หรือการเพิ่มค่าที่ตำแหน่ง (1,1) เท่ากับ  $k/n = 0.1/12 = 0.0083$  และลดค่าที่ตำแหน่ง (1,1), (1,2), (1,3),..., (1,11), (1,12) เท่ากับ  $k/(n)^2 = 0.1/144 = 0.0007$  ดังนี้

คู่ลำดับที่มีการให้รางวัล (Reward)

ตำแหน่งที่ (1,1) มีค่าเท่ากับ  $0.0750 + 0.0083 = 0.0833$



คู่ลำดับที่มีการลดค่า

ตำแหน่งที่ (1,1) มีค่าเท่ากับ  $0.0833-0.0007 = 0.0826$

ตำแหน่งที่ (1,2) มีค่าเท่ากับ  $0.0833-0.0007 = 0.0826$

ตำแหน่งที่ (1,3) มีค่าเท่ากับ  $0.0917-0.0007 = 0.0910$

ตำแหน่งที่ (1,4) มีค่าเท่ากับ  $0.0833-0.0007 = 0.0826$

ตำแหน่งที่ (1,5) มีค่าเท่ากับ  $0.0833-0.0007 = 0.0826$

ตำแหน่งที่ (1,6) มีค่าเท่ากับ  $0.0833-0.0007 = 0.0826$

ตำแหน่งที่ (1,7) มีค่าเท่ากับ  $0.0833-0.0007 = 0.0826$

ตำแหน่งที่ (1,8) มีค่าเท่ากับ  $0.0833-0.0007 = 0.0826$

ตำแหน่งที่ (1,9) มีค่าเท่ากับ  $0.0833-0.0007 = 0.0826$

ตำแหน่งที่ (1,10) มีค่าเท่ากับ  $0.0833-0.0007 = 0.0826$

ตำแหน่งที่ (1,11) มีค่าเท่ากับ  $0.0833-0.0007 = 0.0826$

ตำแหน่งที่ (1,12) มีค่าเท่ากับ  $0.0833-0.0007 = 0.0826$

ตารางที่ 6.23 ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่ดี

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
0.0826	0.0826	0.0910	0.0826	0.0826	0.0826	0.0826	0.0826	0.0826	0.0826	0.0826	0.0826

จากนั้นทำการปรับปรุงค่าความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) โดยการพิจารณาคู่ลำดับของสตริงคำตอบที่ดี คือ (1,2), (2,4), (4,5),..., (6,9), (9,11), (11,12) ทีละคู่ลำดับ โดยเริ่มจากการให้รางวัล (Reward) หรือการเพิ่มค่าแก่คู่ลำดับแรกที่ตำแหน่ง (1,2) เท่ากับ  $k/m = 0.1/11 = 0.0091$  และลดค่าแก่คู่ลำดับในตำแหน่งที่เหลือเท่ากับ  $k/(m)^2 = 0.1/121 = 0.0008$  ยกเว้นในคอลัมน์ที่มีค่าเป็น 0

คู่ลำดับที่มีการให้รางวัล (Reward)

ตำแหน่งที่ (1,2) มีค่าเท่ากับ  $0.0909+0.0091 = 0.1000$

คู่ลำดับที่มีการลดค่า

ตำแหน่งที่ (1,1) ไม่มีการลดค่า

ตำแหน่งที่ (1,2) มีค่าเท่ากับ  $0.1000-0.0008 = 0.0992$

ตำแหน่งที่ (1,3) มีค่าเท่ากับ  $0.0909-0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (1,4) มีค่าเท่ากับ  $0.0909-0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (1,5) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (1,6) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (1,7) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (1,8) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (1,9) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (1,10) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (1,11) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (1,12) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

คู่ลำดับที่สองที่ตำแหน่ง (2,4) โดยเริ่มจากการให้รางวัล (Reward) หรือการเพิ่มค่า เท่ากับ  $k/m = 0.1/11 = 0.0091$  และลดค่าแก่คู่ลำดับในตำแหน่งที่เหลือเท่ากับ  $k/(m)^2 = 0.1/121 = 0.0008$  ยกเว้นในคอลัมน์ที่มีค่าเป็น 0

คู่ลำดับที่มีการให้รางวัล (Reward)

ตำแหน่งที่ (2,4) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 + 0.0091 = 0.1000$

คู่ลำดับที่มีการลดค่า

ตำแหน่งที่ (2,1) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (2,2) ไม่มีการลดค่า

ตำแหน่งที่ (2,3) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (2,4) มีค่าเท่ากับ  $0.1000 - 0.0008 = 0.0992$

ตำแหน่งที่ (2,5) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (2,6) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (2,7) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (2,8) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (2,9) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (2,10) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (2,11) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

ตำแหน่งที่ (2,12) มีค่าเท่ากับ  $0.0909 - 0.0008 = 0.0901$

และทำการปรับปรุงตารางจนครบทุกคู่ลำดับสตรงคำตอบที่ดี จะได้ดัง

ตารางที่ 6.24

ตารางที่ 6.24 ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่ดี

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	-	0.0992	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901
2	0.0901	-	0.0901	0.0992	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901
3	0.0901	0.0901	-	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901	0.0992	0.0901	0.0901	0.0901	0.0901
4	0.0000	0.1090	0.0890	-	0.1090	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990
5	0.0990	0.0000	0.1090	0.0990	-	0.0990	0.0990	0.1090	0.0890	0.0990	0.0990	0.0990
6	0.1090	0.0890	0.0000	0.0990	0.0990	-	0.0990	0.0990	0.1090	0.0990	0.0990	0.0990
7	0.1099	0.1099	0.1099	0.0000	0.0000	0.1099	-	0.1099	0.1210	0.1099	0.1099	0.1099
8	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0000	0.0990	0.1090	-	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990
9	0.1099	0.1099	0.1099	0.1099	0.0000	0.0000	0.1099	0.0988	-	0.1099	0.1321	0.1099
10	0.1111	0.1111	0.1111	0.1111	0.1111	0.1222	0.0000	0.0000	0.1111	-	0.1000	0.1111
11	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0000	0.0990	-	0.1090
12	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.1090	0.0000	-

## 2. กรณีสตริงคำตอบที่แย่ (Bad Solution)

การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นโดยใช้สตริงคำตอบที่แย่ที่ได้ทำการคัดเลือก ในการปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) และตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) โดยเริ่มจากการปรับปรุงค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ซึ่งขั้นตอนลำดับแรกที่เป็นสตริงคำตอบที่แย่ นั่นคือ ขั้นตอน 1 โดยจะทำการลงโทษ (Punish) หรือการลดค่าที่ตำแหน่ง (1,1) เท่ากับ  $k/n = 0.1/12 = 0.0083$  และเพิ่มค่าที่ตำแหน่ง (1,1), (1,2), (1,3),..., (1,11), (1,12) เท่ากับ  $k/(n)^2 = 0.1/144 = 0.0007$  ดังนี้

คู่ลำดับที่มีการลงโทษ (Punish)

ตำแหน่งที่ (1,1) มีค่าเท่ากับ  $0.0826 - 0.0083 = 0.0743$

คู่ลำดับที่มีการเพิ่มค่า

ตำแหน่งที่ (1,1) มีค่าเท่ากับ  $0.0743 + 0.0007 = 0.0750$

ตำแหน่งที่ (1,2) มีค่าเท่ากับ  $0.0826 + 0.0007 = 0.0833$

ตำแหน่งที่ (1,3) มีค่าเท่ากับ  $0.0910 + 0.0007 = 0.0917$

ตำแหน่งที่ (1,4) มีค่าเท่ากับ  $0.0826 + 0.0007 = 0.0833$

ตำแหน่งที่ (1,5) มีค่าเท่ากับ  $0.0826 + 0.0007 = 0.0833$

ตำแหน่งที่ (1,6) มีค่าเท่ากับ  $0.0826+0.0007 = 0.0833$

ตำแหน่งที่ (1,7) มีค่าเท่ากับ  $0.0826+0.0007 = 0.0833$

ตำแหน่งที่ (1,8) มีค่าเท่ากับ  $0.0826+0.0007 = 0.0833$

ตำแหน่งที่ (1,9) มีค่าเท่ากับ  $0.0826+0.0007 = 0.0833$

ตำแหน่งที่ (1,10) มีค่าเท่ากับ  $0.0826+0.0007 = 0.0833$

ตำแหน่งที่ (1,11) มีค่าเท่ากับ  $0.0826+0.0007 = 0.0833$

ตำแหน่งที่ (1,12) มีค่าเท่ากับ  $0.0826+0.0007 = 0.0833$

ตารางที่ 6.25 ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่แย่

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
0.0750	0.0833	0.0917	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833

จากนั้นทำการปรับปรุงค่าความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) โดยการพิจารณาคู่ลำดับของสตริงคำตอบที่ดี คือ (1,2), (2,5), (5,4),..., (10,9), (9,11), (11,12) ที่ละคู่ลำดับ โดยเริ่มจากการลงโทษ (Punish) หรือการลดค่าแก่คู่ลำดับแรกที่ตำแหน่ง (1,2) เท่ากับ  $k/m = 0.1/11 = 0.0091$  และเพิ่มค่าแก่คู่ลำดับในตำแหน่งที่เหลือเท่ากับ  $k/(m)^2 = 0.1/121 = 0.0008$  ยกเว้นในคอลัมน์ที่มีค่าเป็น 0

คู่ลำดับที่มีการลงโทษ (Punish)

ตำแหน่งที่ (1,2) มีค่าเท่ากับ  $0.0992-0.0091 = 0.0901$

คู่ลำดับที่มีการเพิ่มค่า

ตำแหน่งที่ (1,1) ไม่มีการลดค่า

ตำแหน่งที่ (1,2) มีค่าเท่ากับ  $0.0901+0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (1,3) มีค่าเท่ากับ  $0.0901+0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (1,4) มีค่าเท่ากับ  $0.0901+0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (1,5) มีค่าเท่ากับ  $0.0901+0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (1,6) มีค่าเท่ากับ  $0.0901+0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (1,7) มีค่าเท่ากับ  $0.0901+0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (1,8) มีค่าเท่ากับ  $0.0901+0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (1,9) มีค่าเท่ากับ  $0.0901+0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (1,10) มีค่าเท่ากับ  $0.0901+0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (1,11) มีค่าเท่ากับ  $0.0901+0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (1,12) มีค่าเท่ากับ  $0.0901+0.0008 = 0.0909$

คู่ลำดับที่สองที่ตำแหน่ง (2,5) โดยเริ่มจากการลงโทษ (Punish) หรือการลดค่า เท่ากับ  $k/m = 0.1/11 = 0.0091$  และเพิ่มค่าแก่คู่ลำดับในตำแหน่งที่เหลือเท่ากับ  $k/(m)^2 = 0.1/121 = 0.0008$  ยกเว้นในคอลัมน์ที่มีค่าเป็น 0

คู่ลำดับที่มีการลงโทษ (Punish)

ตำแหน่งที่ (2,5) มีค่าเท่ากับ  $0.0901-0.0091 = 0.0810$

คู่ลำดับที่มีการเพิ่มค่า

ตำแหน่งที่ (2,1) มีค่าเท่ากับ  $0.0901+0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (2,2) ไม่มีการลดค่า

ตำแหน่งที่ (2,3) มีค่าเท่ากับ  $0.0901+0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (2,4) มีค่าเท่ากับ  $0.0992+0.0008 = 0.1000$

ตำแหน่งที่ (2,5) มีค่าเท่ากับ  $0.0810+0.0008 = 0.0818$

ตำแหน่งที่ (2,6) มีค่าเท่ากับ  $0.0901+0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (2,7) มีค่าเท่ากับ  $0.0901+0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (2,8) มีค่าเท่ากับ  $0.0901+0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (2,9) มีค่าเท่ากับ  $0.0901+0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (2,10) มีค่าเท่ากับ  $0.0901+0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (2,11) มีค่าเท่ากับ  $0.0901+0.0008 = 0.0909$

ตำแหน่งที่ (2,12) มีค่าเท่ากับ  $0.0901+0.0008 = 0.0909$

และทำการปรับปรุงตารางจนครบทุกคู่ลำดับสตรงคำตอบที่แ่ จะได้ดัง

ตารางที่ 6.26

ตารางที่ 6.26 ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่แย่

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	-	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
2	0.0909	-	0.0909	0.1000	0.0818	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
3	0.0909	0.0909	-	0.0909	0.0909	0.0909	0.0818	0.1000	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
4	0.0000	0.1100	0.0900	-	0.1100	0.1000	0.1000	0.0900	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000
5	0.1000	0.0000	0.1100	0.0900	-	0.1000	0.1000	0.1100	0.0900	0.1000	0.1000	0.1000
6	0.1100	0.0900	0.0000	0.1000	0.1000	-	0.1000	0.1000	0.1100	0.0900	0.1000	0.1000
7	0.1111	0.1111	0.1111	0.0000	0.0000	0.1000	-	0.1111	0.1222	0.1111	0.1111	0.1111
8	0.1000	0.1000	0.0900	0.1000	0.0000	0.1000	0.1100	-	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000
9	0.1111	0.1111	0.1111	0.1111	0.0000	0.0000	0.1111	0.1000	-	0.1111	0.1222	0.1111
10	0.1123	0.1123	0.1123	0.1123	0.1123	0.1234	0.0000	0.0000	0.1012	-	0.1012	0.1123
11	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.1000	0.0000	0.1000	-	0.1000
12	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.0990	0.1090	0.0000	-

### เทคนิคการเก็บค่าที่ดีที่สุด

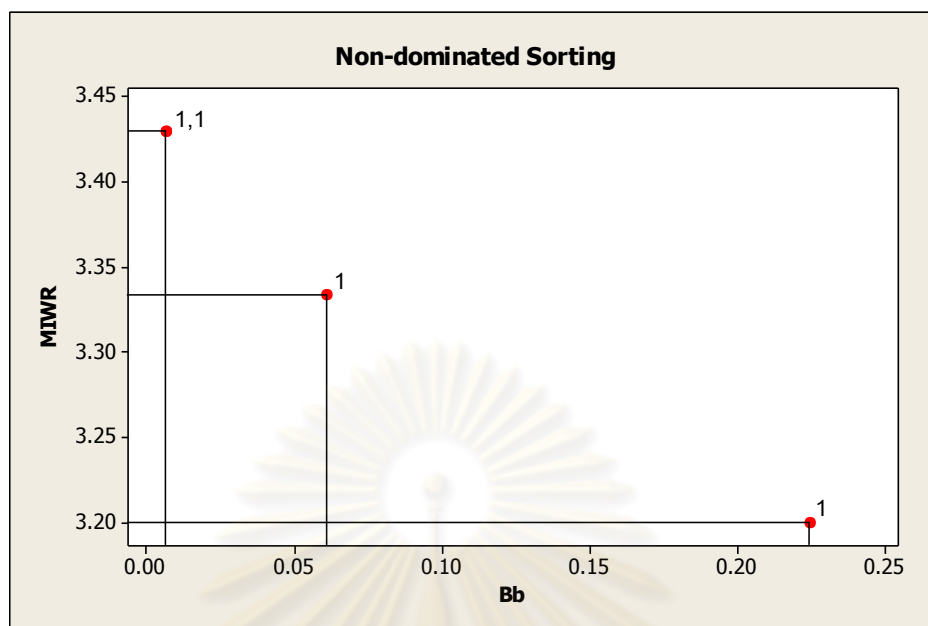
ทำการเก็บสตริงคำตอบที่ดีที่สุดไว้ เพื่อทำการเก็บค่าไว้ดำเนินการในรอบถัดไป ซึ่งสตริงคำตอบที่จัดเก็บในรอบนี้จะกลายเป็นสตริงคำตอบที่ดีในรอบก่อนหน้าเมื่อพิจารณาในรอบถัดไป

ตารางที่ 6.27 การรวมสตริงคำตอบ

รอบการทำงาน	สตริงคำตอบที่	Task Sequence
1	1	[ 3 6 1 4 2 5 8 7 9 11 12 10 ]
	2	[ 3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]
	3	[ 1 4 3 2 5 8 7 10 6 9 11 12 ]
2	4	[ 1 2 4 5 3 8 7 10 6 9 11 12 ]

และทำการประเมินหาคำตอบที่ดีที่สุดเพื่อทำการเก็บค่าไว้ดำเนินการในรอบถัดไป ด้วยการกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness Value) โดยจะใช้วิธีจัดอันดับแบบ Goldberg (1989)





รูปที่ 6.8 การกำหนดค่าความแข็งแรงไม่แท้จริงในการคัดเลือกสตริงคำตอบ

ตารางที่ 6.28 ค่า Crowding Distance ของสตริงคำตอบ

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีนงาน	Dummy Fitness	Crowding Distance
1	3.2000	0.2245	1	Infinity
2	3.3333	0.0612	1	Infinity
3	3.4286	0.0068	1	Infinity
4	3.4286	0.0068	1	Infinity

จากสตริงคำตอบทั้ง 4 ตัว จะทำการเก็บสตริงคำตอบที่ดีที่สุดไว้ โดยพิจารณาจากค่า Dummy Fitness ที่มีค่าน้อยที่สุด เพื่อทำการเก็บค่าไว้ดำเนินการในรอบถัดไป ดังตารางที่ 6.29

ตารางที่ 6.29 สตริงคำตอบที่ดีที่สุด

สตริงคำตอบที่	Task Sequence
1	[ 3 6 1 4 2 5 8 7 9 11 12 10 ]
2	[ 3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]
3	[ 1 4 3 2 5 8 7 10 6 9 11 12 ]
4	[ 1 2 4 5 3 8 7 10 6 9 11 12 ]

## 6.4 การกำหนดค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในการทดลองด้วยอัลกอริทึมการบรรจบ

การกำหนดค่าพารามิเตอร์ที่เกี่ยวข้องในการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านของอัลกอริทึมการบรรจบมีพารามิเตอร์ที่เกี่ยวข้องหลายตัว ดังนี้

### 6.4.1 จำนวนประชากรเบื้องต้น

จำนวนประชากรเบื้องต้นที่ใช้ในการทดลองนี้ หมายถึง จำนวนสตริงคำตอบทั้งหมดที่อยู่ในแต่ละเจนเนอเรชัน ซึ่งหากกำหนดจำนวนประชากรที่มีจำนวนน้อยเกินไปคำตอบที่ได้ อาจไม่ใช่คำตอบที่เหมาะสม และถ้าหากกำหนดจำนวนประชากรมากเกินไปจะทำให้เสียเวลาในการค้นหาคำตอบนานเกินความจำเป็น โดยในงานวิจัยนี้ได้กำหนดจำนวนประชากรที่ใช้ในการทดลองเท่ากับ 100 ประชากร (Hwang and Katayama, 2008)

### 6.4.2 วิธีเชิงกลุ่มที่ดีที่สุด

วิธีเชิงกลุ่มที่ดีที่สุด (Pareto Based Approach) เป็นวิธีการกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness) ให้กับคำตอบ ซึ่งมีหลายวิธี แต่ในงานวิจัยนี้จะขอเลือกใช้วิธีการจัดอันดับของ Goldberg (1989) (Goldberg's Ranking) หรือ Non-dominated Sorting ในการกำหนดขอบเขตกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด (Pareto Frontier)

### 6.4.3 วิธีการกำหนดค่าความหนาแน่นของสตริงคำตอบ

วิธีการกำหนดค่าความหนาแน่น หรือค่าการแบ่งปันความแข็งแรง ในงานวิจัยนี้ได้ใช้วิธี Crowding Distance (Dep et al., 2002) ซึ่งเป็นการคำนวณระยะทางระหว่างสมาชิกประชากรคำตอบภายในอันดับเดียวกัน

### 6.4.4 ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตาราง

ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตารางที่สูงจะทำให้จำนวนสตริงคำตอบที่เลือกมามีมากเกินไปจนเกินความจำเป็น จะทำให้สูญเสียเวลาในการคำนวณ โดยงานวิจัยนี้จะทำการพิจารณาความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเป็นปัจจัยที่ใช้ในการทดลอง โดยมีระดับปัจจัยทั้งหมด 3 ระดับ ได้แก่

- ระดับที่ 1 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.1
- ระดับที่ 2 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.15
- ระดับที่ 3 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.2

#### 6.4.5 ค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และลงโทษ (Punish)

ค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish) มีความสำคัญ เนื่องจากใช้ในการปรับปรุงตาราง ค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัลและการลงโทษที่สูงจะทำให้ได้คำตอบที่ไม่เหมาะสม โดยงานวิจัยนี้จะทำการพิจารณาความน่าจะเป็นในการให้รางวัล และการลงโทษเป็นปัจจัยที่ใช้ในการทดลอง โดยมีระดับปัจจัยทั้งหมด 4 ระดับ ได้แก่

- ระดับที่ 1 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.1
- ระดับที่ 2 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.2
- ระดับที่ 3 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.3
- ระดับที่ 4 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.4

#### 6.5 การออกแบบการทดลอง (Design of Experiments)

การออกแบบการทดลองของอัลกอริทึมการบรรจบจะทำการทดลองแบบ Full Factorial Design โดยในแต่ละการทดลองจะมีการทำซ้ำ (Replication) เท่ากับ 2 ทดลอง ซึ่งมีปัญหาการทดลองทั้งหมด 5 ปัญหา คือ

- ปัญหาการทดลองที่ 1 มีจำนวนชั้นงาน 12 ชั้นงาน ที่รอบการทำงานเท่ากับ 7 โดยมีจำนวนเงินเนอเรชั่นเท่ากับ 10 เชนเนอเรชั่น
- ปัญหาการทดลองที่ 2 มีจำนวนชั้นงาน 65 ชั้นงาน ที่รอบการทำงานเท่ากับ 490 โดยมีจำนวนเงินเนอเรชั่นเท่ากับ 250 เชนเนอเรชั่น
- ปัญหาการทดลองที่ 3 มีจำนวนชั้นงาน 148 ชั้นงาน ที่รอบการทำงานเท่ากับ 408 โดยมีจำนวนเงินเนอเรชั่นเท่ากับ 500 เชนเนอเรชั่น
- ปัญหาการทดลองที่ 4 มีจำนวนชั้นงาน 205 ชั้นงาน ที่รอบการทำงานเท่ากับ 2454 โดยมีจำนวนเงินเนอเรชั่นเท่ากับ 600 เชนเนอเรชั่น
- ปัญหาการทดลองที่ 5 มีจำนวนชั้นงาน 183 ชั้นงาน ที่รอบการทำงานเท่ากับ 22 โดยมีจำนวนเงินเนอเรชั่นเท่ากับ 500 เชนเนอเรชั่น

ซึ่งมีพารามิเตอร์ที่ต้องทำการทดลองเพื่อหาปัจจัยที่เหมาะสม ดังนี้

ตารางที่ 6.30 รายละเอียดพารามิเตอร์ที่ทำการทดสอบในอัลกอริทึมการบรรจบ

ปัจจัย	จำนวนระดับของปัจจัย	ระดับปัจจัย
1. ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตาราง	3	ระดับที่ 1 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.1 ระดับที่ 2 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.15 ระดับที่ 3 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.2
2. ค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish)	4	ระดับที่ 1 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.1 ระดับที่ 2 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.2 ระดับที่ 3 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.3 ระดับที่ 4 ค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.4

ในการทดลองของอัลกอริทึมการบรรจบ มีปัจจัย 2 ปัจจัย และมีการทำซ้ำเท่ากับ 2 ดังนั้นจะมีจำนวนทรีทเมนต์ (Treatment Combination) ในแต่ละปัญหาการทดลองเท่ากับ  $3 \times 4 \times 2 = 24$  การทดลอง

## 6.6 การวิเคราะห์ผลการทดลอง

ในการทดลองทั้งหมดจะทำการแยกตามขนาดปัญหาที่ใช้ในการทดลองทั้งหมด 5 ปัญหา เพื่อทำการหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสม จึงทดสอบด้วยตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ซึ่งกำหนดให้เป็นตัวแปรตอบสนอง ได้แก่ การลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) อัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) และเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) โดยมีขั้นตอนการวิเคราะห์เช่นเดียวกับการทดสอบพารามิเตอร์ในบทที่ 4

### 6.6.1 การวิเคราะห์ค่าพารามิเตอร์ในปัญหา 12 ชั้นงาน

การวิเคราะห์หาค่าพารามิเตอร์จะวิเคราะห์จากความสัมพันธ์ของปัจจัยที่ส่งผลกระทบต่อคำตอบจากอัลกอริทึมการบรรจบ โดยเริ่มวิเคราะห์จากตัวชี้วัดสมรรถนะด้านการลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) เป็นตัวแปรตอบสนองในการทดสอบ

**Analysis of Variance for Convergence, using Adjusted SS for Tests**

Source	DF	Seq SS	Adj SS	Adj MS	F	P
Prob String	2	0.0005769	0.0005769	0.0002884	2.00	0.178
Prob Adjust	3	0.0002884	0.0002884	0.0000961	0.67	0.588
Prob String*Prob Adjust	6	0.0005769	0.0005769	0.0000961	0.67	0.679
Error	12	0.0017306	0.0017306	0.0001442		
Total	23	0.0031727				

S = 0.0120089 R-Sq = 45.45% R-Sq(adj) = 0.00%

รูปที่ 6.9 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set

จากรูปที่ 6.9 พบว่าไม่มีปัจจัยใดเลยที่มีผลต่อตัวแปรตอบสนอง จึงทำการวิเคราะห์ด้วยการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement)

**Analysis of Variance for Spread, using Adjusted SS for Tests**

Source	DF	Seq SS	Adj SS	Adj MS	F	P
Prob String	2	0.0011059	0.0011059	0.0005530	2.00	0.178
Prob Adjust	3	0.0005530	0.0005530	0.0001843	0.67	0.588
Prob String*Prob Adjust	6	0.0011059	0.0011059	0.0001843	0.67	0.679
Error	12	0.0033178	0.0033178	0.0002765		
Total	23	0.0060826				

S = 0.0166277 R-Sq = 45.45% R-Sq(adj) = 0.00%

รูปที่ 6.10 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement

จากรูปที่ 6.10 พบว่าไม่มีปัจจัยใดเลยที่มีผลต่อตัวแปรตอบสนอง จึงทำการวิเคราะห์ด้วยอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution)

### Analysis of Variance for Ratio, using Adjusted SS for Tests

Source	DF	Seq SS	Adj SS	Adj MS	F	P
Prob String	2	0.037030	0.037030	0.018515	2.00	0.178
Prob Adjust	3	0.018515	0.018515	0.006172	0.67	0.588
Prob String*Prob Adjust	6	0.037030	0.037030	0.006172	0.67	0.679
Error	12	0.111089	0.111089	0.009257		
Total	23	0.203663				

S = 0.0962154    R-Sq = 45.45%    R-Sq(adj) = 0.00%

รูปที่ 6.11 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-dominated Solution

จากรูปที่ 6.11 พบว่าไม่มีปัจจัยใดเลยที่มีผลต่อตัวแปรตอบสนอง จึงทำพิจารณาเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) ที่น้อยที่สุดของระดับปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตาราง และระดับปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish) จะได้ที่ระดับปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตารางเท่ากับ 0.2 และระดับปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish) เท่ากับ 0.1 ให้เวลาในการคำนวณน้อยที่สุด

ตารางที่ 6.31 พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 12 ชั้นงาน ในอัลกอริทึมการบรรจบ

ปัจจัย	พารามิเตอร์ที่เหมาะสม
1. ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตาราง	0.2
2. ค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish)	0.1

### 6.6.2 การวิเคราะห์ค่าพารามิเตอร์ในปัญหา 65 ชั้นงาน

การวิเคราะห์หาค่าพารามิเตอร์จะวิเคราะห์จากความสัมพันธ์ของปัจจัยที่ส่งผลต่อคำตอบจากอัลกอริทึมการบรรจบ โดยเริ่มวิเคราะห์จากตัวชี้วัดสมรรถนะด้านการลู่อู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) เป็นตัวแปรตอบสนองในการทดสอบ



### Analysis of Variance for Convergence, using Adjusted SS for Tests

Source	DF	Seq SS	Adj SS	Adj MS	F	P
Prob String	2	0.011200	0.011200	0.005600	3.16	0.079
Prob Adjust	3	0.034713	0.034713	0.011571	6.52	0.007
Prob String*Prob Adjust	6	0.010114	0.010114	0.001686	0.95	0.496
Error	12	0.021291	0.021291	0.001774		
Total	23	0.077318				

S = 0.0421220 R-Sq = 72.46% R-Sq(adj) = 47.22%

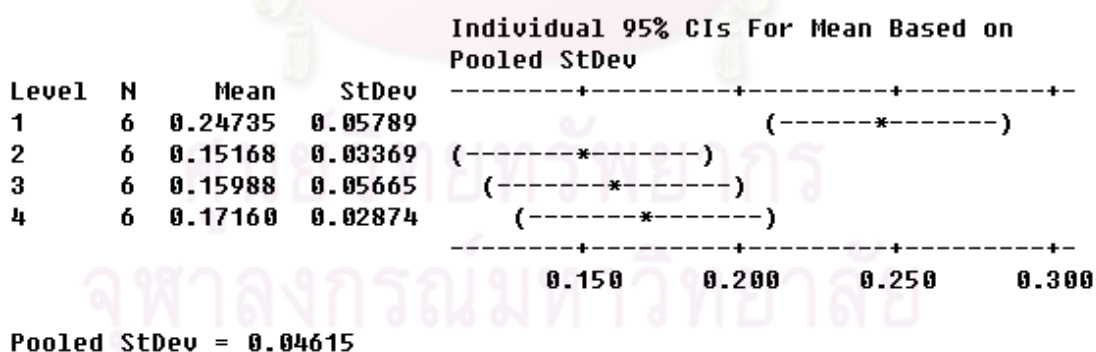
รูปที่ 6.12 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set

จากรูปที่ 6.12 พบว่าปัจจัยความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish) มีผลต่อตัวแปรตอบสนองอย่างมีนัยสำคัญ จึงทำการวิเคราะห์ปัจจัยเดียวได้ผล ดังนี้

### One-way ANOVA: Convergence versus Prob Adjust

Source	DF	SS	MS	F	P
Prob Adjust	3	0.03471	0.01157	5.43	0.007
Error	20	0.04261	0.00213		
Total	23	0.07732			

S = 0.04615 R-Sq = 44.90% R-Sq(adj) = 36.63%



รูปที่ 6.13 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set

จากรูปที่ 6.13 พบว่าปัจจัยความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish) มีผลต่อตัวแปรตอบสนอง แต่ยังไม่สามารถสรุปได้ว่าระดับของปัจจัยใดที่ส่งผล

ให้ตัวแปรตอบสนองมีค่าที่ดี (ค่าเข้าใกล้ 0) จึงทำการวิเคราะห์ด้วยการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) เป็นตัวแปรตอบสนอง

#### Analysis of Variance for Spread, using Adjusted SS for Tests

Source	DF	Seq SS	Adj SS	Adj MS	F	P
Prob String	2	0.01788	0.01788	0.00894	0.85	0.453
Prob Adjust	3	0.06144	0.06144	0.02048	1.94	0.177
Prob String*Prob Adjust	6	0.03212	0.03212	0.00535	0.51	0.792
Error	12	0.12664	0.12664	0.01055		
Total	23	0.23809				

S = 0.102730    R-Sq = 46.81%    R-Sq(adj) = 0.00%

รูปที่ 6.14 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement

จากรูปที่ 6.14 พบว่าไม่มีปัจจัยใดเลยที่มีผลต่อตัวแปรตอบสนอง จึงทำการวิเคราะห์ด้วยอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution)

#### Analysis of Variance for Ratio, using Adjusted SS for Tests

Source	DF	Seq SS	Adj SS	Adj MS	F	P
Prob String	2	0.09505	0.09505	0.04753	1.11	0.362
Prob Adjust	3	0.10677	0.10677	0.03559	0.83	0.503
Prob String*Prob Adjust	6	0.24870	0.24870	0.04145	0.96	0.488
Error	12	0.51562	0.51562	0.04297		
Total	23	0.96615				

S = 0.207289    R-Sq = 46.63%    R-Sq(adj) = 0.00%

รูปที่ 6.15 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-dominated Solution

จากรูปที่ 6.15 พบว่าไม่มีปัจจัยใดเลยที่มีผลต่อตัวแปรตอบสนอง จึงทำพิจารณาเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) ที่น้อยที่สุดของระดับปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตาราง และระดับปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish) จะได้ว่าระดับปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริง

คำตอบเพื่อปรับปรุงตารางเท่ากับ 0.15 และระดับปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish) เท่ากับ 0.1 ให้เวลาในการคำนวณน้อยที่สุด

ตารางที่ 6.32 พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 65 ชั้นงาน ในอัลกอริทึมการบรรจบ

ปัจจัย	พารามิเตอร์ที่เหมาะสม
1. ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตาราง	0.15
2. ค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish)	0.1

### 6.6.3 การวิเคราะห์ค่าพารามิเตอร์ในปัญหา 148 ชั้นงาน

การวิเคราะห์หาค่าพารามิเตอร์จะวิเคราะห์จากความสัมพันธ์ของปัจจัยที่ส่งผลต่อคำตอบจากอัลกอริทึมการบรรจบ โดยเริ่มวิเคราะห์จากตัวชี้วัดสมรรถนะด้านการเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) เป็นตัวแปรตอบสนอง

#### Analysis of Variance for Convergence, using Adjusted SS for Tests

Source	DF	Seq SS	Adj SS	Adj MS	F	P
Prob String	2	0.026597	0.026597	0.013298	5.86	0.017
Prob Adjust	3	0.023178	0.023178	0.007726	3.40	0.053
Prob String*Prob Adjust	6	0.002870	0.002870	0.000478	0.21	0.966
Error	12	0.027235	0.027235	0.002270		
Total	23	0.079880				

S = 0.0476403 R-Sq = 65.90% R-Sq(adj) = 34.65%

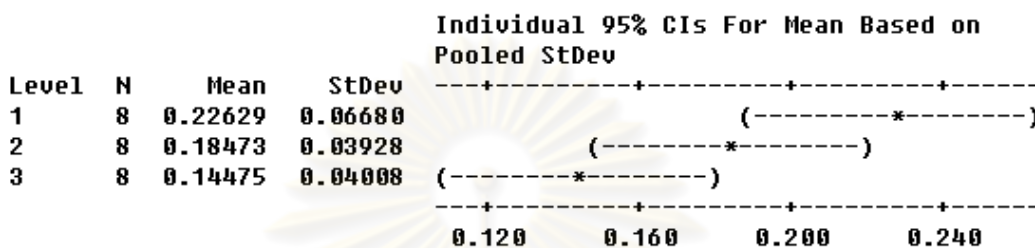
รูปที่ 6.16 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set

จากรูปที่ 6.16 พบว่าปัจจัยความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตารางมีผลต่อตัวแปรตอบสนองด้านการการเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) จึงทำการทดสอบความแตกต่างของระดับปัจจัยดังนี้

### One-way ANOVA: Convergence versus Prob String

Source	DF	SS	MS	F	P
Prob String	2	0.02660	0.01330	5.24	0.014
Error	21	0.05328	0.00254		
Total	23	0.07988			

S = 0.05037    R-Sq = 33.30%    R-Sq(adj) = 26.94%



Pooled StDev = 0.05037

รูปที่ 6.17 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัจจัยความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตาราง เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set

จากรูปที่ 6.17 พบว่า ปัจจัยความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตารางมีผลต่อตัวแปรตอบสนอง แต่ยังไม่สามารถสรุปได้ว่าระดับปัจจัยใดที่ให้ค่าที่เหมาะสม (ค่าเข้าใกล้ 0) จึงทำการวิเคราะห์ด้วยการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement)

### Analysis of Variance for Spread, using Adjusted SS for Tests

Source	DF	Seq SS	Adj SS	Adj MS	F	P
Prob String	2	0.00508	0.00508	0.00254	0.16	0.853
Prob Adjust	3	0.11240	0.11240	0.03747	2.38	0.121
Prob String*Prob Adjust	6	0.06019	0.06019	0.01003	0.64	0.700
Error	12	0.18925	0.18925	0.01577		
Total	23	0.36691				

S = 0.125581    R-Sq = 48.42%    R-Sq(adj) = 1.14%

รูปที่ 6.18 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement

จากรูปที่ 6.18 พบว่าไม่มีปัจจัยใดที่มีผลต่อตัวแปรตอบสนองด้านการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) จึงทำการวิเคราะห์อัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง เป็นตัวแปรตอบสนอง

### Analysis of Variance for Ratio, using Adjusted SS for Tests

Source	DF	Seq SS	Adj SS	Adj MS	F	P
Prob String	2	0.015596	0.015596	0.007798	2.25	0.148
Prob Adjust	3	0.038950	0.038950	0.012983	3.74	0.042
Prob String*Prob Adjust	6	0.024154	0.024154	0.004026	1.16	0.387
Error	12	0.041623	0.041623	0.003469		
Total	23	0.120322				

S = 0.0588945    R-Sq = 65.41%    R-Sq(adj) = 33.70%

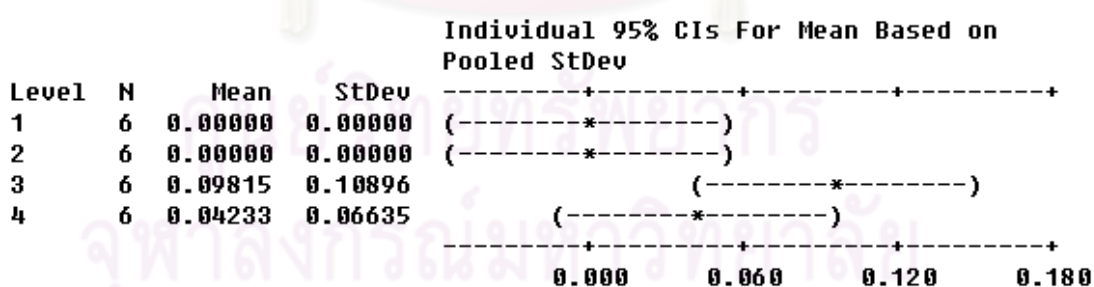
รูปที่ 6.19 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 148 ชิ้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-dominated Solution

จากรูปที่ 6.19 พบว่าปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish) มีผลต่อตัวแปรตอบสนองด้านอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้ เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) จึงการทำวิเคราะห์ปัจจัยเดียวดังนี้

### One-way ANOVA: Ratio versus Prob Adjust

Source	DF	SS	MS	F	P
Prob Adjust	3	0.03895	0.01298	3.19	0.046
Error	20	0.08137	0.00407		
Total	23	0.12032			

S = 0.06379    R-Sq = 32.37%    R-Sq(adj) = 22.23%



Pooled StDev = 0.06379

รูปที่ 6.20 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish) เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-dominated Solution

จากรูปที่ 6.20 พบว่าปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish) มีผลต่อตัวแปรตอบสนอง แต่ยังไม่สามารถสรุปได้ว่าระดับปัจจัยใดที่ให้ค่าที่เหมาะสม จึงทำพิจารณาเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution)

จากการวิเคราะห์เวลาในการคำนวณ พบว่า ระดับปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตาราง และระดับปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish) จะได้ ที่ระดับปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตารางเท่ากับ 0.1 และระดับปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish) เท่ากับ 0.1 ให้เวลาในการคำนวณน้อยที่สุด

ตารางที่ 6.33 พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 148 ชั้นงาน ในอัลกอริทึมการบรรจบ

ปัจจัย	พารามิเตอร์ที่เหมาะสม
1. ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตาราง	0.1
2. ค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish)	0.1

#### 6.6.4 การวิเคราะห์ค่าพารามิเตอร์ในปัญหา 205 ชั้นงาน

การวิเคราะห์หาค่าพารามิเตอร์จะวิเคราะห์จากความสัมพันธ์ของปัจจัยที่ส่งผลต่อคำตอบจากอัลกอริทึมการบรรจบ โดยเริ่มวิเคราะห์จากตัวชี้วัดสมรรถนะด้านการเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) เป็นตัวแปรตอบสนองในการทดสอบ

##### Analysis of Variance for Convergence, using Adjusted SS for Tests

Source	DF	Seq SS	Adj SS	Adj MS	F	P
Prob String	2	0.0016245	0.0016245	0.0008122	0.89	0.437
Prob Adjust	3	0.0035262	0.0035262	0.0011754	1.28	0.325
Prob String*Prob Adjust	6	0.0072999	0.0072999	0.0012167	1.33	0.317
Error	12	0.0109946	0.0109946	0.0009162		
Total	23	0.0234452				

S = 0.0302691    R-Sq = 53.11%    R-Sq(adj) = 10.12%

รูปที่ 6.21 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set



จากรูปที่ 6.21 พบว่าไม่มีปัจจัยใดเลยที่มีผลต่อตัวแปรตอบสนอง จึงทำการวิเคราะห์ด้วยการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement)

#### Analysis of Variance for Spread, using Adjusted SS for Tests

Source	DF	Seq SS	Adj SS	Adj MS	F	P
Prob String	2	0.02259	0.02259	0.01130	0.45	0.648
Prob Adjust	3	0.03932	0.03932	0.01311	0.52	0.675
Prob String*Prob Adjust	6	0.03651	0.03651	0.00609	0.24	0.953
Error	12	0.30116	0.30116	0.02510		
Total	23	0.39958				

S = 0.158418    R-Sq = 24.63%    R-Sq(adj) = 0.00%

รูปที่ 6.22 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 205 ชิ้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement

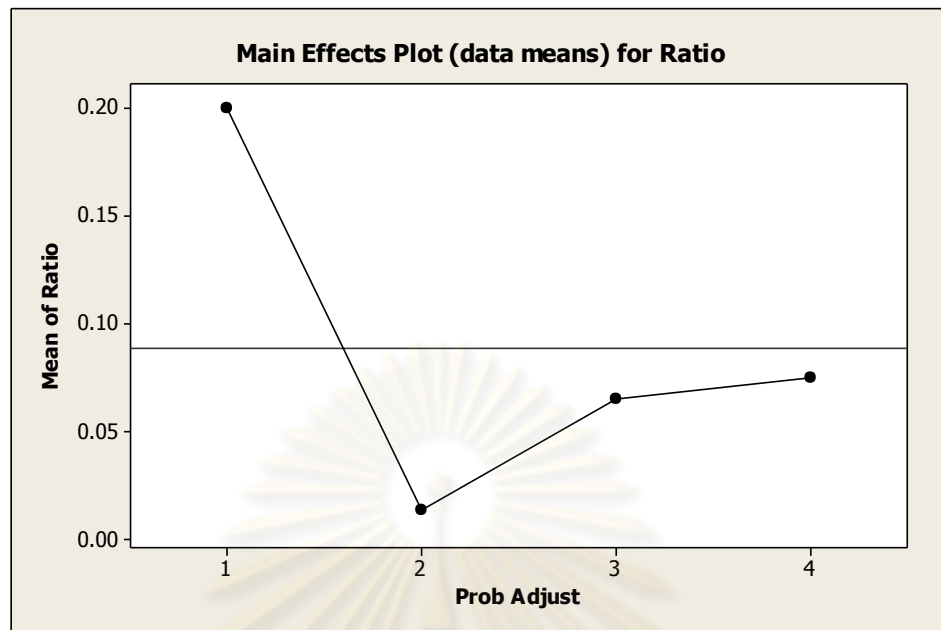
จากรูปที่ 6.22 พบว่าไม่มีปัจจัยใดเลยที่มีผลต่อตัวแปรตอบสนอง จึงทำการวิเคราะห์ด้วยอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution)

#### Analysis of Variance for Ratio, using Adjusted SS for Tests

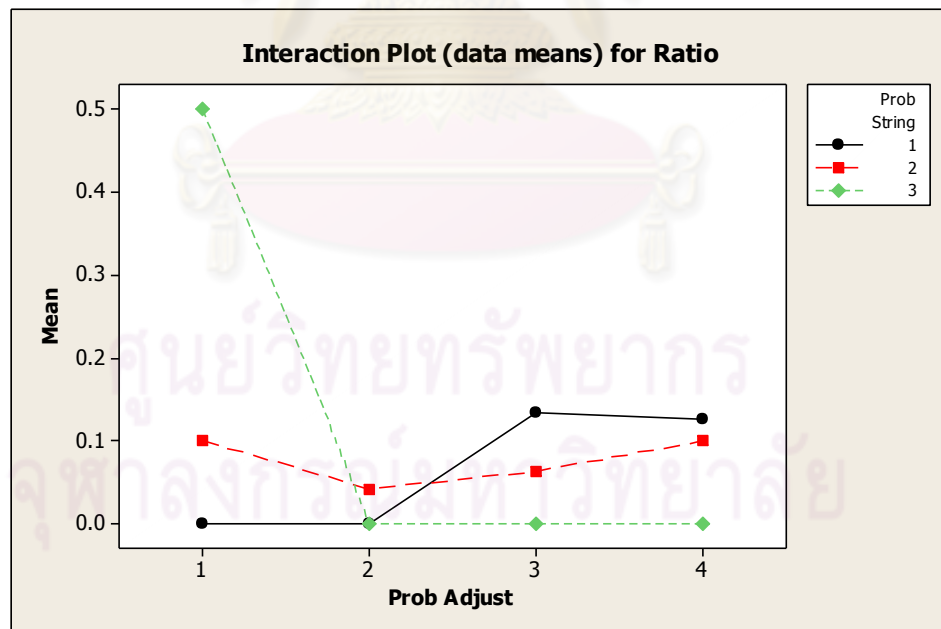
Source	DF	Seq SS	Adj SS	Adj MS	F	P
Prob String	2	0.016475	0.016475	0.008237	1.17	0.344
Prob Adjust	3	0.112327	0.112327	0.037442	5.30	0.015
Prob String*Prob Adjust	6	0.301143	0.301143	0.050191	7.11	0.002
Error	12	0.084756	0.084756	0.007063		
Total	23	0.514702				

S = 0.0840418    R-Sq = 83.53%    R-Sq(adj) = 68.44%

รูปที่ 6.23 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 205 ชิ้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-dominated Solution



รูปที่ 6.24 กราฟแสดงอิทธิพลของปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish) ของปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-dominated Solution



รูปที่ 6.25 กราฟแสดงผลกระทบร่วมระหว่างปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตาราง และค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish) ของปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-dominated Solution

จากรูปที่ 6.23 -6.25.พบว่าปัจจัยความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish) และผลกระทบร่วมระหว่างปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบ เพื่อปรับปรุงตารางและความน่าจะเป็นในการให้รางวัล และการลงโทษ มีผลต่อตัวแปรตอบสนอง อย่างมีนัยสำคัญ และเมื่อพิจารณาจากรูปที่ 6.24 พบว่าที่ระดับปัจจัยของความน่าจะเป็นในการให้รางวัล และการลงโทษ เท่ากับ 0.1 มีค่าเข้าใกล้ 1 จึงกำหนดให้เป็นพารามิเตอร์ที่เหมาะสม ส่วนที่ รูปที่ 6.25 พบว่าที่ระดับปัจจัยของความน่าจะเป็นในการให้รางวัล และการลงโทษ เท่ากับ 0.1 จะให้ค่าตัวแปรตอบสนองสูงสุด (เข้าใกล้ 1) ที่ระดับปัจจัยของความน่าจะเป็นในการเลือกสตริง คำตอบเพื่อปรับปรุงตาราง เท่ากับ 0.2

ตารางที่ 6.34 พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 205 ชั้นงาน ในอัลกอริทึมการบรรจบ

ปัจจัย	พารามิเตอร์ที่เหมาะสม
1. ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริง คำตอบเพื่อปรับปรุงตาราง	0.2
2. ค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish)	0.1

### 6.6.5 การวิเคราะห์ค่าพารามิเตอร์ในปัญหา 183 ชั้นงาน

การวิเคราะห์หาค่าพารามิเตอร์จะวิเคราะห์จากความสัมพันธ์ของปัจจัยที่ส่งผล ต่อคำตอบจากอัลกอริทึมการบรรจบ โดยเริ่มวิเคราะห์จากตัวชี้วัดสมรรถนะด้านการลู่อู่เข้าสู่กลุ่ม คำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) เป็นตัวแปรตอบสนองในการ ทดสอบ

#### Analysis of Variance for Convergence, using Adjusted SS for Tests

Source	DF	Seq SS	Adj SS	Adj MS	F	P
Prob String	2	0.16410	0.16410	0.08205	0.96	0.411
Prob Adjust	3	0.05682	0.05682	0.01894	0.22	0.880
Prob String*Prob Adjust	6	0.44399	0.44399	0.07400	0.87	0.547
Error	12	1.02625	1.02625	0.08552		
Total	23	1.69116				

S = 0.292439    R-Sq = 39.32%    R-Sq(adj) = 0.00%

รูปที่ 6.26 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ

Convergence to the Pareto-optimal Set

จากรูปที่ 6.26 พบว่าไม่มีปัจจัยใดเลยที่มีผลต่อตัวแปรตอบสนอง จึงทำการวิเคราะห์ด้วยการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement)

#### Analysis of Variance for Spread, using Adjusted SS for Tests

Source	DF	Seq SS	Adj SS	Adj MS	F	P
Prob String	2	0.01856	0.01856	0.00928	0.21	0.817
Prob Adjust	3	0.02878	0.02878	0.00959	0.21	0.886
Prob String*Prob Adjust	6	0.09027	0.09027	0.01504	0.33	0.906
Error	12	0.54105	0.54105	0.04509		
Total	23	0.67865				

S = 0.212338    R-Sq = 20.28%    R-Sq(adj) = 0.00%

รูปที่ 6.27 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 183 ชิ้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement

จากรูปที่ 6.27 พบว่าไม่มีปัจจัยใดเลยที่มีผลต่อตัวแปรตอบสนอง จึงทำการวิเคราะห์ด้วยอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution)

#### Analysis of Variance for Ratio, using Adjusted SS for Tests

Source	DF	Seq SS	Adj SS	Adj MS	F	P
Prob String	2	0.04861	0.04861	0.02430	0.51	0.612
Prob Adjust	3	0.09606	0.09606	0.03202	0.67	0.584
Prob String*Prob Adjust	6	0.33102	0.33102	0.05517	1.16	0.387
Error	12	0.56944	0.56944	0.04745		
Total	23	1.04513				

S = 0.217838    R-Sq = 45.51%    R-Sq(adj) = 0.00%

รูปที่ 6.28 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 183 ชิ้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-dominated Solution

จากรูปที่ 6.28 พบว่าไม่มีปัจจัยใดเลยที่มีผลต่อตัวแปรตอบสนอง จึงทำพิจารณาเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) ที่น้อยที่สุดของระดับปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตาราง และระดับปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish) จะได้ที่ระดับปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการเลือก

สตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตารางเท่ากับ 0.2 และระดับปัจจัยค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish) เท่ากับ 0.1 ให้เวลาในการคำนวณน้อยที่สุด

ตารางที่ 6.35 พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 183 ชั้นงาน ในอัลกอริทึมการบรรจบ

ปัจจัย	พารามิเตอร์ที่เหมาะสม
1. ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตาราง	0.2
2. ค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish)	0.1

## 6.7 สรุปท้ายบท

เนื้อหาในบทนี้จะกล่าวถึงทฤษฎีเบื้องต้นของอัลกอริทึมการบรรจบ (Combinatorial Optimization with Coincidence : COIN) ซึ่งเป็นวิธีใหม่ที่ยังไม่ได้รับความนิยมมากนัก ซึ่งจะพบว่าอัลกอริทึมอื่นๆ ส่วนมากจะคำนึงถึงแต่คำตอบที่ดี และละเลยคำตอบที่แย่ ซึ่งอัลกอริทึมการบรรจบนี้เป็นวิธีการทางฮิวริสติกที่มีพื้นฐานมาจากการใช้หลักการความน่าจะเป็นในการค้นหาคำตอบ โดยให้ความสำคัญกับคำตอบที่ดีและคำตอบที่แย่ โดยคำนึงว่าคำตอบที่แย่นั้นไม่ควรที่จะมีโอกาสถูกเลือกขึ้นมาอีก เพื่อให้กระบวนการค้นหาคำตอบได้หลีกเลี่ยงการนำไปสู่คำตอบที่แย่อีกครั้งหนึ่ง ซึ่งสตริงคำตอบที่ใช้ในอัลกอริทึมการบรรจบเป็นสตริงลำดับชั้นงาน (Task Sequence) ซึ่งได้มาจากการสุ่มเลือกงานจากค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานลำดับแรก และค่าความน่าจะเป็นร่วม ซึ่งเป็นค่าความน่าจะเป็นที่ได้มีการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่ได้ค้นพบในแต่ละรอบการทำงาน อีกทั้งในบทนี้ได้มีการกล่าวถึง การกำหนดและการทดสอบค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในการทดลองด้วยอัลกอริทึมการบรรจบของปัญหาที่ใช้ในงานวิจัยทั้งหมด 5 ปัญหา คือ ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตาราง และค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัลและการลงโทษ ซึ่งการเลือกค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมจะมีผลทำให้ได้คำตอบที่เหมาะสมด้วย โดยจากผลการวิเคราะห์หาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมที่สุดของค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตาราง และค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัลและการลงโทษของปัญหาทั้งหมด 5 ปัญหาที่ได้กล่าวมาแล้วในหัวข้อ 6.6 สามารถสรุปได้ดังตารางที่ 6.36

ตารางที่ 6.36 พารามิเตอร์สำหรับแต่ละปัญหา

ปัจจัย	ขนาดปัญหา				
	12 ชั้นงาน	65 ชั้นงาน	148 ชั้นงาน	205 ชั้นงาน	183 ชั้นงาน
1. ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตาราง	0.2	0.15	0.1	0.2	0.2
2. ค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัลและการลงโทษ	0.1	0.1	0.1	0.1	0.1

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย



## บทที่ 7

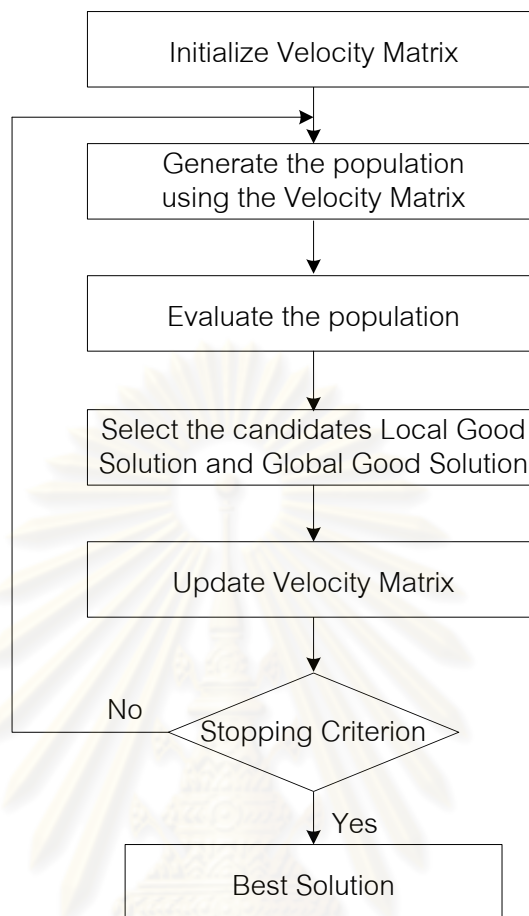
### ทฤษฎีเกี่ยวกับวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค และการประยุกต์ใช้ในการ แก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลาย วัตถุประสงค์

ในบทนี้จะขอกล่าวถึงทฤษฎีเบื้องต้นของวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค และการนำวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคไปประยุกต์ใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์ และตัวอย่างการคำนวณ

#### 7.1 วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค (Particle Swarm Optimization)

วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค เป็นวิธีการทางฮิวริสติกแบบใหม่ ซึ่งมีวิธีการหาคำตอบเริ่มต้นคล้ายกับวิธีเจเนติกอัลกอริทึม คือ ใช้วิธีสุ่มในการหาคำตอบของประชากรเริ่มต้น ซึ่งคำตอบที่ได้สามารถยอมรับได้ และใช้เวลาไม่นานในการหาค้นหาคำตอบ

วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค เป็นวิธีการค้นหาคำตอบที่มีพื้นฐานมาจากการเลียนแบบพฤติกรรมกรบินหาอาหารของฝูงนก ซึ่งได้ทำการจดจำเส้นทางจากประสบการณ์ที่เคยผ่านมาของตัวเองและของสมาชิกภายในฝูง โดยนกแต่ละตัวจะแทนด้วยอนุภาค (Particle) โดยใช้หลักการการเคลื่อนที่ (Velocity) ไปในจุดหมายและทิศทางต่างๆ และทำการจดจำคำตอบที่ได้พบ ซึ่งอนุภาคทั้งหมดจะถูกแบ่งเป็นกลุ่มย่อยๆ เรียกว่า ฝูง (Swarm) โดยตำแหน่งของคำตอบที่ดีที่สุดของแต่ละฝูงจะเรียกว่า ค่าที่เหมาะสมแบบเฉพาะที่ (Local Best Solution : Lbest) และตำแหน่งของคำตอบที่ดีที่สุดของอนุภาคทั้งหมดจะเรียกว่า ค่าที่เหมาะสมแบบวงกว้าง (Global Best Solution : Gbest) โดย Kennedy and Eberhart (1995) ได้เป็นผู้คิดค้น จากนั้นได้มีการพัฒนาวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคแบบไม่ต่อเนื่อง (Discrete Particle Swarm Optimization) ขึ้นเพื่อใช้ในปัญหาการจัดตารางระบบผลิต (Liao et al., 2007) โดยมีขั้นตอนพื้นฐานของ DPSO ดังนี้



รูปที่ 7.1 ขั้นตอนพื้นฐานของวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

### 7.1.1 การสร้างตัวดำเนินการเริ่มแรก

การสร้างตัวดำเนินการเริ่มแรก (Initialize Generator) เป็นการสร้างตารางทิศทาง การเคลื่อนที่ (Velocity Matrix) เพื่อใช้ในการเลือกเส้นทาง ซึ่งค่าในตารางเริ่มต้นจะมีค่า เท่ากันทั้งหมดเท่ากับ 0 โดยมีขนาดเท่ากับ  $n \times n$  เมื่อ  $n$  คือ จำนวนเส้นทางทั้งหมดต้องไป ตัวอย่างเช่น การเดินทางของพนักงานที่แบ่งออกเป็น 2 กลุ่ม (Swarm) ที่ต้องเดินทางผ่านไปถึง 5 เมืองที่ทำให้เสียค่าใช้จ่ายในการเดินทางน้อยที่สุด โดยมีข้อจำกัดว่าแต่ละเมืองสามารถเดินทางได้ 1 ครั้ง โดยมีค่าใช้จ่ายในการเดินทางจากเมือง  $i$  ไปเมือง  $j$  ดังตารางที่ 7.1 และจะได้ตาราง ความน่าจะเป็นของเส้นทางเดินทางดังตารางที่ 7.2

ตารางที่ 7.1 ค่าใช้จ่ายในการเดินทางของพนักงาน

$i$ ไป $j$	$y_{i1}$	$y_{i2}$	$y_{i3}$	$y_{i4}$	$y_{i5}$
$y_{1j}$	-	3	2	1	2
$y_{2j}$	1	-	2	4	5
$y_{3j}$	2	5	-	3	1
$y_{4j}$	3	1	5	-	4
$y_{5j}$	5	3	4	2	-

ตารางที่ 7.2 ตารางทิศทางเคลื่อนที่เริ่มต้นของทั้ง 2 กลุ่ม

$i$ ไป $j$	$y_{i1}$	$y_{i2}$	$y_{i3}$	$y_{i4}$	$y_{i5}$
$y_{1j}$	-	0	0	0	0
$y_{2j}$	0	-	0	0	0
$y_{3j}$	0	0	-	0	0
$y_{4j}$	0	0	0	-	0
$y_{5j}$	0	0	0	0	-

### 7.1.2 การสร้างประชากรเบื้องต้น

การสร้างประชากรเบื้องต้น (Generate the Population) เป็นการสุ่มเลือกเส้นทางจากตารางทิศทางเคลื่อนที่เริ่มต้น โดยจะทำการสุ่มเลือกทีละตัว จากตัวอย่างสมมติให้มีการสร้างประชากรกลุ่มละ 3 ตัว จะได้สตริงคำตอบทั้งหมด 6 ตัว ดังนี้

กลุ่มที่ 1 : สตริงคำตอบที่ 1 :  $[x_2, x_1, x_3, x_4, x_5]$

สตริงคำตอบที่ 2 :  $[x_1, x_3, x_2, x_4, x_5]$

สตริงคำตอบที่ 3 :  $[x_3, x_2, x_1, x_4, x_5]$

กลุ่มที่ 2 : สตริงคำตอบที่ 4 :  $[x_5, x_3, x_2, x_1, x_4]$

สตริงคำตอบที่ 5 :  $[x_4, x_2, x_1, x_3, x_5]$

สตริงคำตอบที่ 6 :  $[x_2, x_1, x_4, x_3, x_5]$

### 7.1.3 การประเมินค่าประชากร

การประเมินค่าประชากร (Evaluate the Population) เป็นการคำนวณค่าตามฟังก์ชันวัตถุประสงค์ ซึ่งจากตัวอย่างคือ การหาค่าใช้จ่ายในการเดินทางที่น้อยที่สุด ซึ่งจะได้ค่าใช้จ่ายในการเดินทางของแต่ละสตริงคำตอบ ดังนี้

- สตริงคำตอบที่ 1 :  $[x_2, x_1, x_3, x_4, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 13 หน่วย  
 สตริงคำตอบที่ 2 :  $[x_1, x_3, x_2, x_4, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 20 หน่วย  
 สตริงคำตอบที่ 3 :  $[x_3, x_2, x_1, x_4, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 15 หน่วย  
 สตริงคำตอบที่ 4 :  $[x_5, x_3, x_2, x_1, x_4]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 15 หน่วย  
 สตริงคำตอบที่ 5 :  $[x_4, x_2, x_1, x_3, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 7 หน่วย  
 สตริงคำตอบที่ 6 :  $[x_2, x_1, x_4, x_3, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 11 หน่วย

#### 7.1.4 การคัดเลือกคำตอบ

การคัดเลือกสตริงคำตอบ (Select the Candidates) เป็นการเลือกคำตอบที่ดีที่สุดของแต่ละกลุ่ม (Local Good Solution) และคำตอบที่ดีของประชากรทั้งหมด (Global Good Solution) ดังนี้

- กลุ่มที่ 1 : สตริงคำตอบที่ 1 :  $[x_2, x_1, x_3, x_4, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 13 หน่วย : คำตอบที่ดี  
 สตริงคำตอบที่ 2 :  $[x_1, x_3, x_2, x_4, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 20 หน่วย  
 สตริงคำตอบที่ 3 :  $[x_3, x_2, x_1, x_4, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 15 หน่วย  
 กลุ่มที่ 2 : สตริงคำตอบที่ 4 :  $[x_5, x_3, x_2, x_1, x_4]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 15 หน่วย  
 สตริงคำตอบที่ 5 :  $[x_4, x_2, x_1, x_3, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 7 หน่วย : คำตอบที่ดี  
 สตริงคำตอบที่ 6 :  $[x_2, x_1, x_4, x_3, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 11 หน่วย  
 ประชากร : สตริงคำตอบที่ 1 :  $[x_2, x_1, x_3, x_4, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 13 หน่วย  
 สตริงคำตอบที่ 2 :  $[x_1, x_3, x_2, x_4, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 20 หน่วย  
 สตริงคำตอบที่ 3 :  $[x_3, x_2, x_1, x_4, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 15 หน่วย  
 สตริงคำตอบที่ 4 :  $[x_5, x_3, x_2, x_1, x_4]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 15 หน่วย  
 สตริงคำตอบที่ 5 :  $[x_4, x_2, x_1, x_3, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 7 หน่วย : คำตอบที่ดี  
 สตริงคำตอบที่ 6 :  $[x_2, x_1, x_4, x_3, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 11 หน่วย

#### 7.1.5 การปรับปรุงตารางทิศทางเคลื่อนที่

การปรับปรุงตารางทิศทางเคลื่อนที่ (Velocity Matrix) เป็นขั้นตอนที่มีความสำคัญ เพราะเป็นการปรับปรุงโอกาสในการถูกเลือกให้กับคำตอบที่ดี โดยมีวิธีการดังนี้

##### 7.1.5.1 การกำหนดค่าของอนุภาค

การค้นหาคำตอบด้วยวิธี DPSO ลำดับงานที่ได้จะทำการแปลงให้อยู่ในรูปของตำแหน่ง (Job-to-Position) โดยค่าอนุภาคที่ได้จะอยู่ในรูปของตารางตำแหน่ง (Position

Matrix) จากตัวอย่างจะได้ลำดับเส้นทางของสตริงคำตอบที่ 1  $[x_2, x_1, x_3, x_4, x_5]$  และคำตอบที่ 5  $[x_4, x_2, x_1, x_3, x_5]$  ดังตารางที่ 7.3 และ 7.4 ซึ่งเป็นสตริงคำตอบที่ดีที่สุดของแต่ละกลุ่มและของประชากร โดยกำหนดให้แถวแทนเส้นทาง และคอลัมน์แทนตำแหน่ง ซึ่งจากตารางที่ 7.3 จะเห็นได้ว่า แถวที่ 2 ในคอลัมน์ที่ 1 มีค่าเท่ากับ 1 นั้นหมายความว่างานที่ 2 จัดอยู่ในตำแหน่งที่ 1 เป็นต้น

ตารางที่ 7.3 ตารางตำแหน่งของสตริงคำตอบที่ 1  $[x_2, x_1, x_3, x_4, x_5]$

From-To	1	2	3	4	5
1	0	1	0	0	0
2	1	0	0	0	0
3	0	0	1	0	0
4	0	0	0	1	0
5	0	0	0	0	1

ตารางที่ 7.4 ตารางตำแหน่งของสตริงคำตอบที่ 5  $[x_4, x_2, x_1, x_3, x_5]$

From-To	1	2	3	4	5
1	0	0	1	0	0
2	0	1	0	0	0
3	0	0	0	1	0
4	1	0	0	0	0
5	0	0	0	0	1

### 7.1.5.2 ทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค

ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ (Velocity Matrix) ได้จากการจัดจำพฤติกรรมที่ดีที่สุดจากประสบการณ์ที่ผ่านมา โดยได้มีการปรับปรุงเส้นทางของการเคลื่อนที่ของอนุภาคในทุกๆ รอบการดำเนินงานจากสมการที่ (7.1) และ (7.2)

$$V_{(i,j)} = wV_{(i-1,j)} + c_1r_1(P_{(i,j)} - X_{(i,j)}) + c_2r_2(G_{(i,j)} - X_{(i,j)}) \quad (7.1)$$

$$X_{(i,j)} = X_{(i-1,j)} + V_{(i,j)} \quad (7.2)$$

- เมื่อ  $V_{(i,j)}$  คือ ทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาคในฝูงที่  $j$  รอบที่  $i$   
 $X_{(i,j)}$  คือ ตำแหน่งของอนุภาคในฝูงที่  $j$  รอบที่  $i$   
 $P_{(i,j)}$  คือ ตำแหน่งของอนุภาคที่ดีที่สุดของฝูง (Lbest)  
 $G_{(i,j)}$  คือ ตำแหน่งของอนุภาคที่ดีที่สุดของประชากรทั้งหมด (Gbest)  
 $r_1$  และ  $r_2$  คือ ค่าสุ่มในช่วง (0, 1)  
 $c_1$  และ  $c_2$  คือ ค่าสัมประสิทธิ์การเรียนรู้ (Learning Factor)  
 $w$  คือ น้ำหนักการหน่วง (Inertia Weight)

จากสมการที่ (7.1) เป็นการหาค่าทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาคในแต่ละฝูง ในรอบปัจจุบัน ( $V_{(i,j)}$ ) โดยการนำค่าทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาคที่ได้ในรอบก่อนหน้าของฝูง นั้นๆ ( $V_{(i-1,j)}$ ) มาทำการปรับด้วยความแตกต่างระหว่างตำแหน่งที่ดีที่สุดของฝูง ( $P_{(i,j)}$ ) กับ ตำแหน่งของอนุภาคที่ได้จากสมการที่ (7.2) และความแตกต่างระหว่างตำแหน่งที่ดีที่สุดของ ประชากรทั้งหมดที่ได้ในรอบปัจจุบัน ( $G_{(i,j)}$ ) กับตำแหน่งของอนุภาค โดยในสมการที่ (7.1) ได้ทำ การแบ่งเป็น 3 ส่วน โดยส่วนที่สองเรียกว่า “Cognition” และในส่วนที่สามเรียกว่า “Social” (Shi and Eberhart, 1998)

ตัวแปร  $c_1$  และ  $c_2$  ใช้ในการกำหนดน้ำหนักให้กับสมการในส่วนของ Social และ Cognition ส่วนตัวแปร  $w$  เป็นค่าน้ำหนักที่ใช้ในการหน่วงทิศทางการเคลื่อนที่ของ อนุภาค (Shi and Eberhart, 1998) โดยมีสมการดังนี้

$$w_i = w_{\max} - \left( \frac{w_{\max} - w_{\min}}{k_{\max}} \right) \times k \quad (7.3)$$

เมื่อ  $w_{\min}$ ,  $w_{\max}$  คือ น้ำหนักต่ำสุดและสูงสุด,

$k$  คือรอบการทำงาน

$k_{\max}$  คือรอบการค้นหาสูงสุด

จากตัวอย่างจะทำการปรับปรุงตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของแต่ละฝูง โดยใช้สมการที่ (7.1) เมื่อกำหนดให้  $w$ ,  $r_1$ ,  $r_2$  เท่ากับ 1 ส่วน  $c_1$  และ  $c_2$  เท่ากับ 0.1 จากนั้น ปรับปรุงตารางตำแหน่งโดยใช้สมการที่ (7.2) ซึ่งในที่นี้ ตารางตำแหน่งในรอบก่อนหน้ากำหนดให้ เท่ากับ 0 โดยจะได้ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของแต่ละฝูงดังตารางที่ 7.5-7.6 และตารางตำแหน่ง ของแต่ละฝูงดังตารางที่ 7.7-7.8



ตารางที่ 7.5 ตารางทิศทางเคลื่อนที่ของกลุ่มที่ 1

$i$ ไป $j$	$y_{i1}$	$y_{i2}$	$y_{i3}$	$y_{i4}$	$y_{i5}$
$y_{1j}$	0	-0.1	0.1	0	0
$y_{2j}$	-0.1	0.1	0	0	0
$y_{3j}$	0	0	-0.1	0.1	0
$y_{4j}$	0.1	0	0	-0.1	0
$y_{5j}$	0	0	0	0	0

ตารางที่ 7.6 ตารางทิศทางเคลื่อนที่ของกลุ่มที่ 2

$i$ ไป $j$	$y_{i1}$	$y_{i2}$	$y_{i3}$	$y_{i4}$	$y_{i5}$
$y_{1j}$	0	0	0	0	0
$y_{2j}$	0	0	0	0	0
$y_{3j}$	0	0	0	0	0
$y_{4j}$	0	0	0	0	0
$y_{5j}$	0	0	0	0	0

ตารางที่ 7.7 ตารางตำแหน่งของกลุ่มที่ 1

From-To	1	2	3	4	5
1	0	-0.1	0.1	0	0
2	-0.1	0.1	0	0	0
3	0	0	-0.1	0.1	0
4	0.1	0	0	-0.1	0
5	0	0	0	0	0

ตารางที่ 7.8 ตารางตำแหน่งของกลุ่มที่ 2

From-To	1	2	3	4	5
1	0	0	0	0	0
2	0	0	0	0	0
3	0	0	0	0	0
4	0	0	0	0	0
5	0	0	0	0	0

### 7.1.5.3 Sigmoid Function

Sigmoid Function เป็นกระบวนการแปลงค่าจากตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาคที่ได้ไปเป็นค่าความน่าจะเป็น เพื่อใช้ในการสุ่มประชากรในรอบถัดไป ดังสมการที่ (7.4) โดย  $s(V_{(i,j)})$  คือ ค่า Sigmoid ที่ได้จากการแปลงทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาคในฝูงที่  $j$  รอบที่  $i$  จะได้ค่าดังตารางที่ 7.9 และ ตารางที่ 7.10

$$s(V_{(i,j)}) = \frac{1}{1 + \exp(-V_{(i,j)})} \quad (7.4)$$

ตารางที่ 7.9 ตาราง Sigmoid ของกลุ่มที่ 1

From-To	1	2	3	4	5
1	0.5000	0.4750	0.5279	0.5000	0.5000
2	0.4750	0.5279	0.5000	0.5000	0.5000
3	0.5000	0.5000	0.4750	0.5279	0.5000
4	0.5279	0.5000	0.5000	0.4750	0.5000
5	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000

ตารางที่ 7.10 ตาราง Sigmoid ของกลุ่มที่ 2

From-To	1	2	3	4	5
1	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
2	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
3	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
4	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5

## 7.2 ขั้นตอนการทำงานของวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคแบบไม่ต่อเนื่อง ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบที่มีหลายวัตถุประสงค์

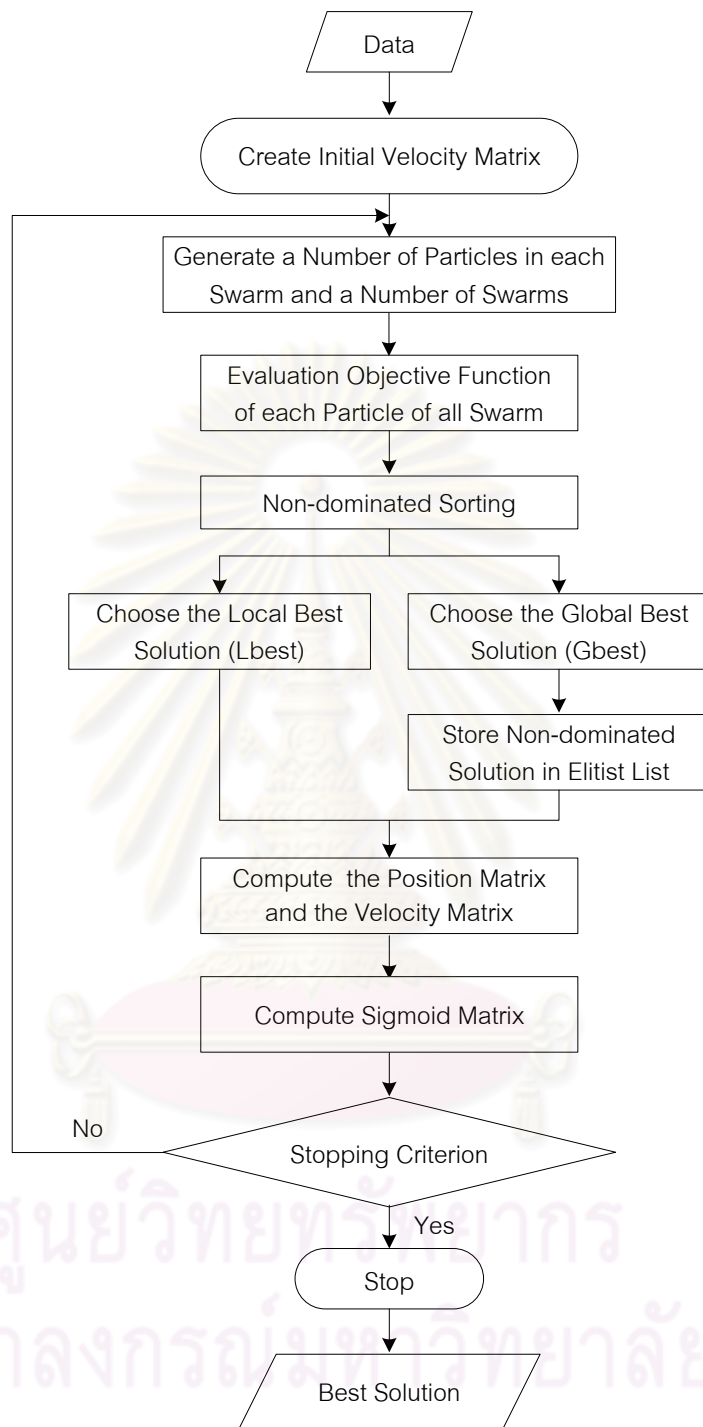
จากขั้นตอนการทำงานของวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคแบบไม่ต่อเนื่อง สามารถแบ่งได้ดังนี้

1. **Data Input** : รับข้อมูลต่างๆ ได้แก่ จำนวนผลิตภัณฑ์ แผนภาพแสดงความสัมพันธ์ของแต่ละผลิตภัณฑ์ เวลาการทำงานและด้านที่สามารถทำงานได้ของแต่ละชั้นงาน รวมถึงตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix)
2. **Representation & Initialization** : นำข้อมูลนำเข้ามาสสร้างคำตอบเบื้องต้นโดยใช้วิธีการสุ่มจำนวน Swarm ฝูงๆ ละ Particle ตัว ด้วยกระบวนการใส่รหัสคำตอบ (Representation) และการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้น (Initial Population)
3. **Evaluation** : คำนวณหาค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ต่างๆ ที่ต้องการ เช่น จำนวนคู่สถานีงาน จำนวนสถานีงาน ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน และความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงานของประชากรคำตอบ
4. **Pareto Based Approach** : กำหนดค่าความแข็งแรงให้แก่คำตอบโดยใช้เทคนิควิธีเชิงกลุ่มที่ดีที่สุด โดยใช้วิธีการจัดอันดับ Non-dominated Sorting ค่าอันดับที่ได้นี้จะเป็นค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness Value) โดยคำตอบจะถูกแบ่งออกเป็นกลุ่ม ซึ่งกลุ่มที่ดีที่สุดจะมีอันดับในการจัดต่ำที่สุด ซึ่งการกำหนดค่าความแข็งแรงในวิธี DPSO นั้นได้แบ่งเป็นการกำหนดค่าความแข็งแรงในแต่ละฝูง และการกำหนดค่าความแข็งแรงของประชากรทั้งหมด
5. **Selection** : คัดเลือกคำตอบโดยการเรียงค่าความแข็งแรงที่ได้จากข้อตอนที่ 4 จากนั้นน้อยไปมาก โดยทำการเลือกสตริงคำตอบในอันดับแรกที่มีค่าความแข็งแรงน้อยที่สุดของแต่ละฝูงมาเป็น Lbest ซึ่งเป็นสตริงคำตอบที่ดี (Good Solution) และเลือกสตริงคำตอบในอันดับแรกที่มีค่าความแข็งแรงน้อยที่สุดของประชากรทั้งหมดมาเป็น Gbest และทำการเก็บคำตอบ Gbest ที่ได้
6. **Update Matrix** : ปรับปรุงตารางตำแหน่งของอนุภาค (Position Matrix) และตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) โดยใช้สตริงคำตอบที่ดีของแต่ละฝูง (Lbest) และสตริงคำตอบที่ดีของประชากรทั้งหมด (Gbest) จากนั้นทำการปรับค่าในตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาคให้เป็นค่าความน่าจะเป็นโดยใช้ Sigmoid Function เพื่อใช้ในการสุ่มสตริงคำตอบในรอบถัดไป โดยตารางทิศทางการเคลื่อนที่

ของอนุภาคที่ได้ในรอบนี้ จะกลายเป็นตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาคในรอบก่อนหน้า เมื่อทำการพิจารณาในรอบถัดไป

7. **Strategies to Maintain Elitist Solution in the Population** : นำประชากรคำตอบที่ดีที่สุด (Gbest) ที่ได้ในรอบนี้ไปรวมกับประชากรที่ดีที่สุดในรอบก่อนหน้า และทำการเปรียบเทียบกันระหว่างประชากร ด้วยวิธี Non-dominated Sorting และทำการเก็บประชากรคำตอบที่ดีที่สุดไว้ เพื่อนำไปเปรียบเทียบกับประชากรที่ดีที่สุดในรอบถัดไป
8. **Stopping Criteria** : ทำการวนซ้ำกระบวนการจนครบจำนวนเงื่อนไขสูงสุดที่กำหนดไว้ ซึ่งถ้าจำนวนรอบการทำงานน้อยกว่าจำนวนเงื่อนไขสูงสุดที่กำหนดให้กลับไปทำขั้นตอนที่ 2 ถึงขั้นตอนที่ 7 ใหม่ ถ้าไม่ใช่ให้ทำในขั้นตอนที่ 9
9. **Stop** : หยุดกระบวนการค้นหาคำตอบ และนำประชากรคำตอบที่ได้ในขั้นตอนที่ 7 มาเป็นกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย



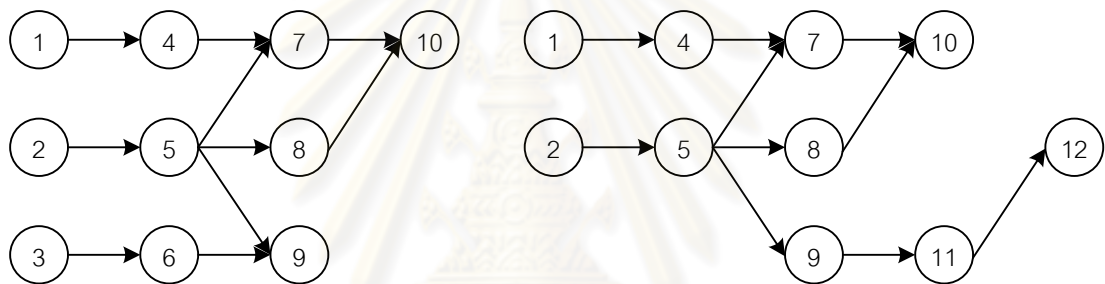
รูปที่ 7.2 ขั้นตอนการทำงานของ DPSO

### 7.3 ตัวอย่างการนำวิธี DPSO ไปใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้าน ที่มีหลายวัตถุประสงค์

จากขั้นตอนของ DPSO ที่ได้นำเสนอ สามารถนำมาทดลองใช้ในการแก้ปัญหาตัวอย่างซึ่งเป็นสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมของปัญหาของ Kim et al. (2000) ที่มีงานทั้งหมด 12 งาน จำนวนชนิดผลิตภัณฑ์ 2 ชนิด ได้แก่ A และ B มีรอบเวลาการทำงานในแต่ละสถานีงานเท่ากับ 7 ซึ่งความสัมพันธ์ของแต่ละงานเป็นดังนี้

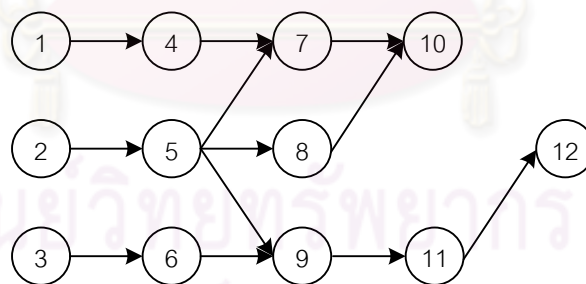
#### 7.3.1 การเตรียมข้อมูล (Data Input)

7.3.1.1 การสร้างแผนภาพความสัมพันธ์รวม (Overall Precedence Diagram) แสดงดังรูปที่ 7.3



แผนภาพความสัมพันธ์ของผลิตภัณฑ์ A

แผนภาพความสัมพันธ์ของผลิตภัณฑ์ B



แผนภาพความสัมพันธ์ของผลิตภัณฑ์รวม A และ B

รูปที่ 7.3 การสร้างแผนภาพความสัมพันธ์รวม (Overall Precedence Diagram) ของปัญหาตัวอย่างขนาด 12 ชิ้นงาน Kim et al. (2000)







ตารางที่ 7.14 ตารางตำแหน่งของอนุภาคของฝูงที่ 2

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0
2	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0
3	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
4	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0
5	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
6	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0
7	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1
8	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0
9	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0
10	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0
11	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
12	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

### 7.3.3 การถอดรหัสคำตอบ

ทำการแปลงสตริงคำตอบเริ่มต้นไปเป็นลำดับงานเพื่อนำไปจัดลงสถานีงาน โดยมีขั้นตอนการแปลงสตริงคำตอบเป็นลำดับงาน ดังนี้

- พิจารณาว่าชิ้นงานใดที่สามารถเลือกลงในตำแหน่งแรกได้ก่อน โดยจะดูจากตารางแสดงความสัมพันธ์ของชิ้นงาน โดยหาผลรวมในแต่ละคอลัมน์ โดยถ้ามีค่าเท่ากับ 0 แสดงว่าชิ้นงานนั้นสามารถถูกเลือกลงในตำแหน่งของชิ้นงานได้โดยไม่ผิดข้อจำกัดของความสัมพันธ์ของงาน
- ถ้ามีมากกว่า 2 งานที่สามารถเลือกลงในตำแหน่งของชิ้นงานได้ ให้ทำการสุ่มเลือกงานจากตาราง Sigmoid เพื่อนำมาจัดลงลำดับชิ้นงาน
- งานที่ถูกเลือกมาลงในลำดับของชิ้นงานแล้วให้ทำการตัดทิ้ง โดยเปลี่ยนตัวเลขในแถวของงานนั้นใน Precedence Matrix เป็น 0 ทั้งหมด และเปลี่ยนตัวเลขในคอลัมน์ของงานนั้นเป็น 1 ทั้งหมด
- หาผลรวมในแต่ละคอลัมน์ใหม่อีกครั้ง และทำซ้ำขั้นตอนเดิมจนกระทั่งงานทุกงานถูกกำหนดลงในสตริงคำตอบของลำดับชิ้นงาน (Task Sequence) จนหมด

เมื่อพิจารณาหาสตริงคำตอบที่ 1 จะได้ลำดับชิ้นงานในการทำงานเพื่อนำไปจัดลงในสถานีงาน จะได้ดังตารางที่ 7.15

ตารางที่ 7.15 การคัดเลือกลำดับชั้นงานที่ 1

No.	Task	Selected	Side
1	1, 2, 3	3	E
2	1, 2, 6	6	L
3	1, 2	2	R
4	1, 5	1	L
5	4, 5	4	L
6	5	5	E
7	7, 8, 9	7	E
8	8, 9	9	E
9	8, 11	8	R
10	10, 11	11	E
11	10, 12	12	R
12	10	10	E

เมื่อทำการหาลำดับชั้นงานในการทำงานจะได้สตริงลำดับงานเริ่มต้น 2 ตัว ดังนี้

ฝูงที่ 1 : Task Sequence 11 = [ 3 6 2 1 4 5 7 9 8 11 12 10 ]

ฝูงที่ 2 : Task Sequence 21 = [ 2 5 3 6 9 1 4 7 8 10 11 12 ]

ทำการจัดลงสถานีงาน เพื่อคำนวณหาค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ โดยมีรอบเวลาในการทำงาน (Cycle Time) เท่ากับ 7 โดยมีวิธีการจัดสรรงานลงในสถานีงานเช่นเดียวกับวิธีการจัดสรรงานลงสถานีงานในบทที่ 3 ดังที่ได้นำเสนอมาแล้ว โดยในงานวิจัยนี้จะทำการหาค่าวัตถุประสงค์ทั้งหมด 4 วัตถุประสงค์ คือ จำนวนคู่สถานีงานมีจำนวนน้อยที่สุด จำนวนสถานีงานมีจำนวนน้อยที่สุด ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด จากลำดับงานทั้ง 2 ตัว สามารถคำนวณค่าวัตถุประสงค์ได้ดังตารางที่ 7.16

ตารางที่ 7.16 ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์

สตริงคำตอบที่	จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงาน
11	2	4	3.5000	0.0612
21	3	5	4.5000	0.0877

### 7.3.4 การคัดเลือกสตริงคำตอบ

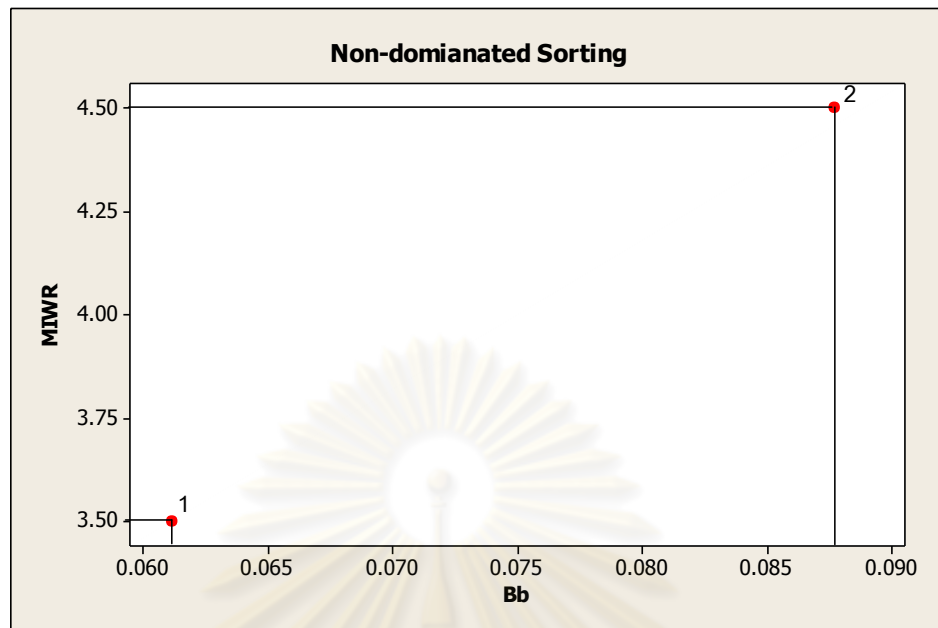
ในขั้นแรกจะทำการประเมินค่าสตริงคำตอบที่ได้ โดยจะทำการพิจารณาค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness) เพื่อนำมาคัดเลือกหาสตริงคำตอบที่ดีในแต่ละฝูง (Local Best Solution : Lbest) โดยพิจารณาจาก Front ของคำตอบที่ได้จากการ Non-dominated Sorting ที่มีค่าน้อยที่สุดในแต่ละฝูง และหาสตริงคำตอบที่ดีของประชากร (Global Best Solution : Gbest) โดยพิจารณาจาก Front ของคำตอบที่ได้จากการ Non-dominated Sorting ที่มีค่าน้อยที่สุด จากการรวมกันของสตริงคำตอบของทุกฝูง และทำการเก็บค่า Gbest ที่ได้

ซึ่งในที่นี้ สตริงคำตอบเริ่มต้นมีเพียง 2 ตัว จึงทำให้สตริงคำตอบเริ่มต้นแต่ละตัวเป็นค่า Lbest ของฝูงนั้นๆ ดังนี้

Lbest ของฝูงที่ 1 : สตริงคำตอบของฝูงที่ 1 = [ 5 9 12 11 1 10 8 4 7 2 3 6 ]

Lbest ของฝูงที่ 2 : สตริงคำตอบของฝูงที่ 2 = [ 3 12 6 10 8 9 4 2 11 5 1 7 ]

จากนั้นนำสตริงคำตอบเริ่มต้นของฝูงที่ 1 และ 2 มารวมกันเพื่อหาสตริงคำตอบที่ดีของประชากร (Gbest) โดยพิจารณาจาก Front ของคำตอบที่น้อยที่สุดที่ได้จากการ Non-dominated Sorting



รูปที่ 7.4 ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของประชากร

ตารางที่ 7.17 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีของประชากร

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาวะ งานระหว่างสถานีนงาน	Front	Selection
11	3.5000	0.0612	1	Gbest
21	4.5000	0.0877	2	

จากตารางที่ 7.17 จะได้ค่า Gbest ของสตริงคำตอบของประชากร ดังนี้

Gbest : สตริงคำตอบเริ่มต้นของฝูงที่ 1 = [5 9 12 11 1 10 8 4 7 2 3 6]

และเมื่อได้ค่า Gbest จะทำการเก็บสตริงคำตอบที่ดีที่สุดไว้ เพื่อทำการเก็บค่าไว้ดำเนินการในรอบถัดไป ดังตารางที่ 7.18 โดยเทคนิคการเก็บค่าที่ดีที่สุดของวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคแบบไม่ต่อเนื่อง จะเหมือนกับในอัลกอริทึมการบรรจบ นั่นคือ จะทำโดยการนำสตริงคำตอบที่ดีในรอบที่กำลังพิจารณา (Current Good String) รวมกับสตริงคำตอบที่ดีในรอบก่อนหน้า (Previous Best String) เพื่อทำการเปรียบเทียบคำตอบและหาค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness) โดยวิธี Non-dominated Sorting ซึ่งสตริงคำตอบที่ดีที่สุดในรอบปัจจุบัน (Current Best String) และทำการจัดเก็บสตริงคำตอบเพื่อไปเป็นสตริงคำตอบที่ดีในรอบก่อนหน้าของการดำเนินการในรอบถัดไป









ตารางที่ 7.24 ตาราง Sigmoid ของฝูงที่ 2

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	0.500	0.500	0.500	0.500	0.525	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.475	0.500
2	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.475	0.500	0.525	0.500	0.500
3	0.475	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.525	0.500
4	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.475	0.525	0.500	0.500	0.500	0.500
5	0.525	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.475	0.500	0.500
6	0.500	0.500	0.475	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.525
7	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.525	0.500	0.500	0.475
8	0.500	0.500	0.500	0.500	0.475	0.500	0.525	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500
9	0.500	0.525	0.500	0.500	0.500	0.475	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500
10	0.500	0.500	0.500	0.475	0.500	0.525	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500
11	0.500	0.500	0.500	0.525	0.500	0.500	0.500	0.500	0.475	0.500	0.500	0.500
12	0.500	0.475	0.525	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500	0.500

### 7.3.7 การแก้ปัญหาในรอบถัดไป

เริ่มจากการสร้างสตริงคำตอบ โดยใช้ค่าความน่าจะเป็นจากตาราง Sigmoid ของฝูงที่ 1 และตาราง Sigmoid ของฝูงที่ 2 ที่ได้จากรอบก่อนหน้า โดยสร้างให้ครบทุกอนุภาคในแต่ละฝูง ซึ่งสตริงคำตอบที่ได้จะต้องไม่ขัดกับความสัมพันธ์ก่อน-หลังของภาระงาน

จะได้สตริงคำตอบทั้งหมด 6 สตริงคำตอบ ดังนี้

ฝูงที่ 1 : String Priority 11 = [ 11 4 7 3 2 6 10 12 9 1 5 8 ]

String Priority 12 = [ 2 7 11 12 8 4 3 9 10 6 1 5 ]

String Priority 13 = [ 11 5 4 10 6 8 9 12 3 2 7 1 ]

ฝูงที่ 2 : String Priority 21 = [ 9 3 8 4 12 1 2 11 5 6 7 10 ]

String Priority 22 = [ 6 9 11 10 7 4 8 12 3 1 5 2 ]

String Priority 23 = [ 3 7 9 8 1 2 5 11 6 12 10 4 ]

จากสตริงคำตอบที่ได้ นำมาถอดรหัสแปลงเป็นลำดับงานได้ดังนี้

ฝูงที่ 1 : Task Sequence 11 = [ 1 3 6 2 4 5 8 7 9 11 12 10 ]

Task Sequence 12 = [ 3 2 5 8 6 9 1 4 7 10 11 12 ]

Task Sequence 13 = [ 1 4 2 5 8 7 3 6 9 11 10 12 ]

ฝูงที่ 2 : Task Sequence 21 = [ 1 3 4 2 5 8 7 10 6 9 11 12 ]

Task Sequence 22 = [ 3 2 5 8 1 4 7 6 9 11 12 10 ]

Task Sequence 23 = [ 3 2 1 4 6 5 8 9 11 7 10 12 ]

จากลำดับงานทั้ง 6 ตัว สามารถคำนวณค่าวัตถุประสงค์ได้ดังตารางที่ 7.25

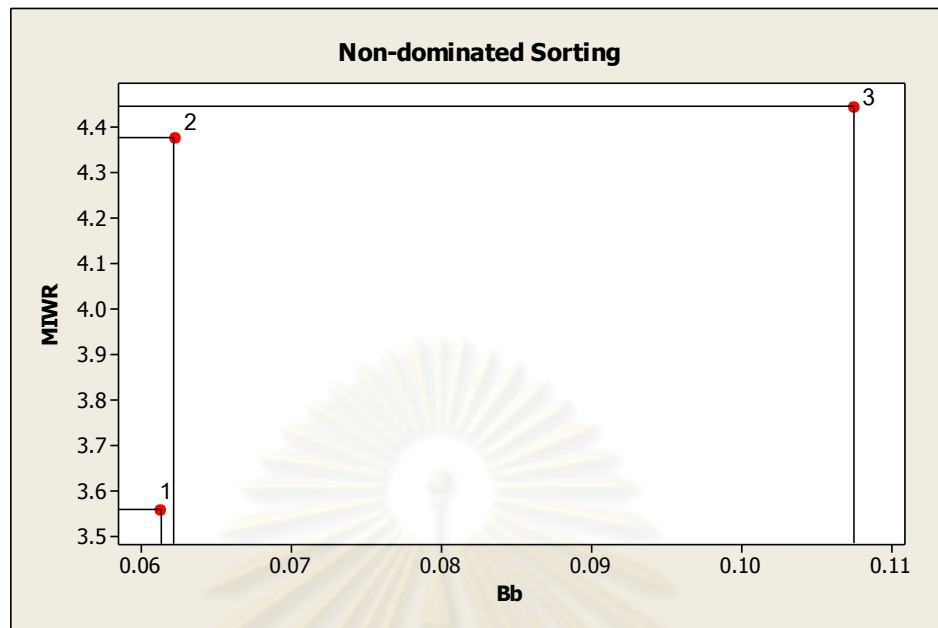
ตารางที่ 7.25 ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์

สตริงคำตอบที่	จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงาน
11	2	4	3.5556	0.0612
12	3	5	4.3750	0.0622
13	3	5	4.4444	0.1075
21	2	4	3.4286	0.0068
22	3	5	4.5000	0.0466
23	2	4	3.4286	0.1701

#### การคัดเลือกสตริงคำตอบ

เริ่มจากการประเมินค่าสตริงคำตอบโดยการกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness Value) เพื่อจะนำมาคัดเลือกหาสตริงคำตอบที่ดีในแต่ละฝูง (Local Best Solution : Lbest) โดยพิจารณาจาก Front ที่น้อยที่สุดของคำตอบที่ได้จากการ Non-dominated Sorting ในแต่ละฝูง ดังรูปที่ 7.5 ถึงรูปที่ 7.6 และตารางที่ 7.26 ถึงตารางที่ 7.27 และสตริงคำตอบที่ดีของประชากร (Global Best Solution : Gbest) โดยพิจารณาจาก Front ของคำตอบที่ได้จากการ Non-dominated Sorting ที่มีค่าน้อยที่สุดจากการรวมกันของสตริงคำตอบของทุกฝูง ดังรูปที่ 7.7 และตารางที่ 7.28 และทำการเก็บค่า Gbest ที่ได้

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย



รูปที่ 7.5 ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 1

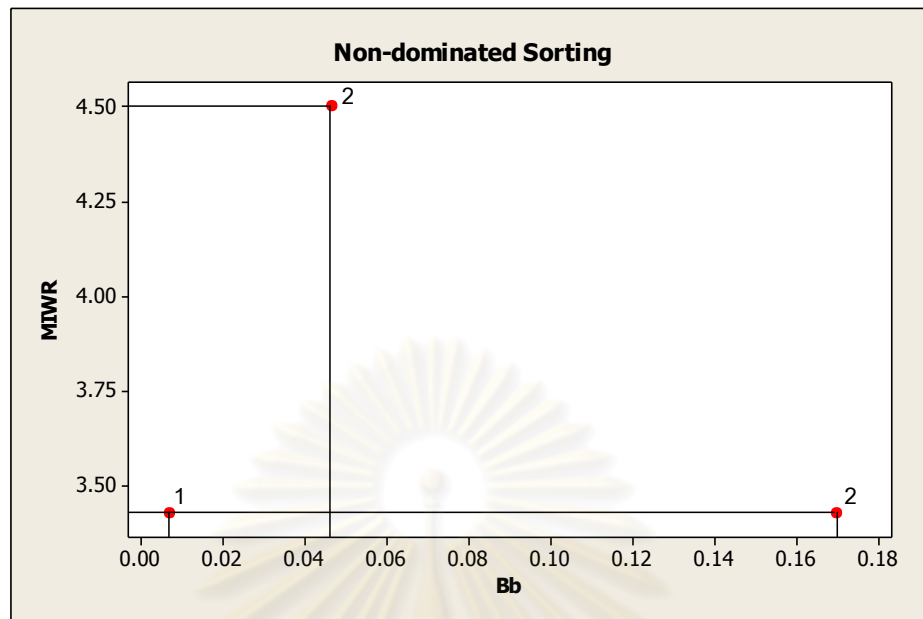
ตารางที่ 7.26 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีในฝูงที่ 1

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีนงาน	Front	Selection
11	3.5556	0.0612	1	Lbest
12	4.3750	0.0622	2	
13	4.4444	0.1075	3	

จากตารางที่ 7.27 จะได้ค่า Lbest ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 1 ดังนี้

Lbest : String Priority 11 = [ 11 4 7 3 2 6 10 12 9 1 5 8 ]





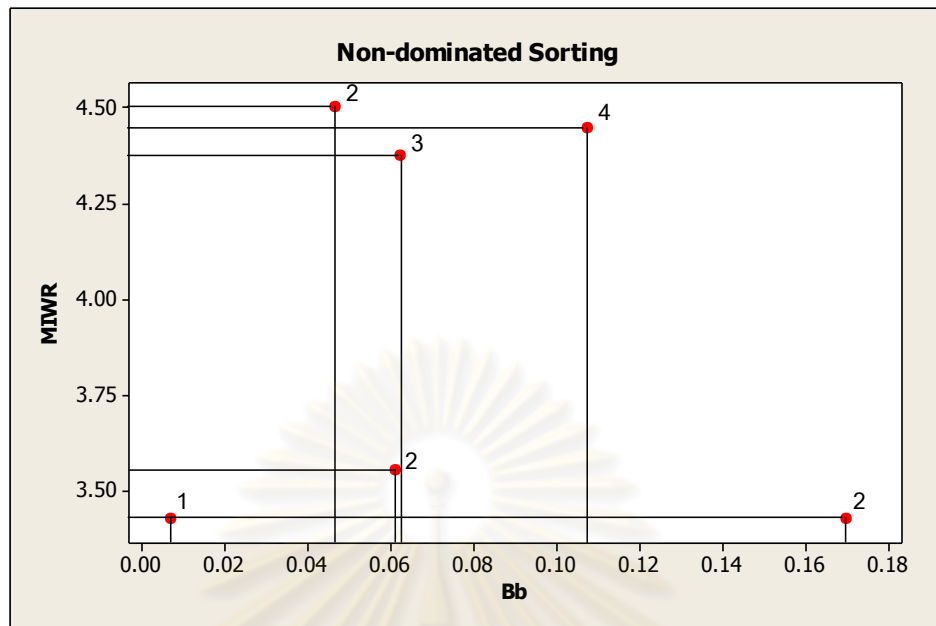
รูปที่ 7.6 ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 2

ตารางที่ 7.27 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีในฝูงที่ 2

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาวะ งานระหว่างสถานีนงาน	Front	Selection
21	3.4286	0.0068	1	Lbest
22	4.5000	0.0466	2	
23	3.4286	0.1701	2	

จากตารางที่ 7.27 จะได้ค่า Lbest ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 2 ดังนี้

Lbest : String Priority 21 = [9 3 8 4 12 1 2 11 5 6 7 10]



รูปที่ 7.7 ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของประชากร

ตารางที่ 7.28 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีของประชากร

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาวะ งานระหว่างสถานีนงาน	Front	Selection
11	3.5556	0.0612	2	
12	4.3750	0.0622	3	
13	4.4444	0.1075	4	
21	3.4286	0.0068	1	Gbest
22	4.5000	0.0466	2	
23	3.4286	0.1701	2	

จากตารางที่ 7.28 จะได้ค่า Gbest ของสตริงคำตอบ ดังนี้

Gbest : String Priority 21 = [9 3 8 4 12 1 2 11 5 6 7 10]

#### เทคนิคการเก็บค่าที่ดีที่สุด

และเมื่อได้ค่า Gbest จะทำการเก็บสตริงคำตอบที่ดีที่สุดไว้ โดยนำมารวมกับค่า Gbest ในรอบก่อนหน้า ดังตารางที่ 7.29

ตารางที่ 7.29 การรวมสตริงคำตอบ

รอบการทำงาน	สตริงคำตอบที่	String Priority
1	11	[ 5 9 12 11 1 10 8 4 7 2 3 6 ]
2	21	[ 9 3 8 4 12 1 2 11 5 6 7 10 ]

### การปรับปรุงค่าในตาราง

ทำการปรับปรุงตารางตำแหน่งของอนุภาค และตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) เพื่อใช้ในรอบถัดไป โดยใช้สตริงคำตอบที่ได้ คือ Lbest และ Gbest จากนั้นทำการแปลงตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาคเป็นค่าความน่าจะเป็นโดยใช้ Sigmoid Function

#### 1. การปรับปรุงตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix)

การปรับปรุงตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) เพื่อใช้ในรอบถัดไป สามารถคำนวณได้จากสมการที่ (7.1) โดยจะได้ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 และ 2 ดังนี้

$$V_{(i,j)} = 1 \times V_{(i-1,j)} + 0.1 \times 1 (P_{(i,j)} - X_{(i,j)}) + 0.1 \times 1 (G_{(i,j)} - X_{(i,j)})$$

ตารางที่ 7.30 ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	0	0	0	0	-0.2	0.1	0	0	0	0.1	0	0
2	0	0	0	0	0.1	0	0.1	0	0	-0.2	0	0
3	0	0.1	0	0.1	0	0	0	0	0	0	-0.2	0
4	0	0.1	0	0.1	0	0	0	-0.2	0	0	0	0
5	-0.2	0	0	0	0	0	0	0	0.1	0	0.1	0
6	0	0	0	0	0	0.1	0	0	0	0.1	0	-0.2
7	0	0	0.1	0	0	0	0	0	-0.2	0	0.1	0
8	0	0	0.1	0	0	0	-0.2	0	0	0	0	0.1
9	0.1	-0.2	0	0	0	0	0	0	0.1	0	0	0
10	0	0	0	0	0	-0.2	0.1	0	0	0	0	0.1
11	0.1	0	0	-0.2	0	0	0	0.1	0	0	0	0
12	0	0	-0.2	0	0.1	0	0	0.1	0	0	0	0

ตารางที่ 7.31 ตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 2

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	0	0	0	0	0.08	0.20	0	0	0	0	-0.28	0
2	0	0	0	0	0	0	0.20	-0.28	0	0.08	0	0
3	-0.28	0.20	0	0	0	0	0	0	0	0	0.08	0
4	0	0	0	0.20	0	0	-0.28	0.08	0	0	0	0
5	0.08	0	0	0	0	0	0	0	0.20	-0.28	0	0
6	0	0	-0.28	0	0	0	0	0	0	0.20	0	0.08
7	0	0	0	0	0	0	0	0	0.08	0	0.20	-0.28
8	0	0	0.20	0	-0.28	0	0.08	0	0	0	0	0
9	0.20	0.08	0	0	0	-0.28	0	0	0	0	0	0
10	0	0	0	-0.28	0	0.08	0	0	0	0	0	0.20
11	0	0	0	0.08	0	0	0	0.20	-0.28	0	0	0
12	0	-0.28	0.08	0	0.20	0	0	0	0	0	0	0

## 2. การปรับปรุงตารางตำแหน่งของอนุภาค

การปรับปรุงตารางตำแหน่งของอนุภาคเพื่อใช้ในรอบถัดไป สามารถคำนวณได้จากสมการที่ (7.2) โดยจะได้ตารางตำแหน่งของอนุภาคของฝูงที่ 1 และ 2 ดังนี้

ตารางที่ 7.32 ตารางตำแหน่งของอนุภาค ของฝูงที่ 1

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	0	0	0	0	0.8	0.1	0	0	0	0.1	0	0
2	0	0	0	0	0.1	0	0.1	0	0	0.8	0	0
3	0	0.1	0	0.1	0	0	0	0	0	0	0.8	0
4	0	0.1	0	0.1	0	0	0	0.8	0	0	0	0
5	0.8	0	0	0	0	0	0	0	0.1	0	0.1	0
6	0	0	0	0	0	0.1	0	0	0	0.1	0	0.8
7	0	0	0.1	0	0	0	0	0	0.8	0	0.1	0
8	0	0	0.1	0	0	0	0.8	0	0	0	0	0.1
9	0.1	0.8	0	0	0	0	0	0	0.1	0	0	0
10	0	0	0	0	0	0.8	0.1	0	0	0	0	0.1
11	0.1	0	0	0.8	0	0	0	0.1	0	0	0	0
12	0	0	0.8	0	0.1	0	0	0.1	0	0	0	0

ตารางที่ 7.33 ตารางตำแหน่งของอนุภาค ของฝูงที่ 2

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	0	0	0	0	0.18	0.20	0	0	0	0	0.62	0
2	0	0	0	0	0	0	0.20	0.62	0	0.18	0	0
3	0.62	0.20	0	0	0	0	0	0	0	0	0.18	0
4	0	0	0	0.20	0	0	0.62	0.18	0	0	0	0
5	0.18	0	0	0	0	0	0	0	0.20	0.62	0	0
6	0	0	0.62	0	0	0	0	0	0	0.20	0	0.18
7	0	0	0	0	0	0	0	0	0.18	0	0.20	0.62
8	0	0	0.20	0	0.62	0	0.18	0	0	0	0	0
9	0.20	0.18	0	0	0	0.62	0	0	0	0	0	0
10	0	0	0	0.62	0	0.18	0	0	0	0	0	0.20
11	0	0	0	0.18	0	0	0	0.20	0.62	0	0	0
12	0	0.62	0.18	0	0.20	0	0	0	0	0	0	0

### การสร้างสตริงคำตอบเพื่อใช้ในรอบถัดไป

การสร้างสตริงคำตอบเพื่อใช้ในรอบถัดไป ทำโดยการให้ Sigmoid เป็นการแปลงค่าตัวเลขที่ได้จากตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ไปเป็นค่าความน่าจะเป็นเพื่อใช้ในการสร้างสตริงคำตอบ สามารถคำนวณได้จากสมการที่ (7.3)

ตารางที่ 7.34 ตาราง Sigmoid ของฝูงที่ 1

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.4502	0.5250	0.5000	0.5000	0.5000	0.5250	0.5000	0.5000
2	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5250	0.5000	0.5250	0.5000	0.5000	0.4502	0.5000	0.5000
3	0.5000	0.5250	0.5000	0.5250	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.4502	0.5000
4	0.5000	0.5250	0.5000	0.5250	0.5000	0.5000	0.5000	0.4502	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000
5	0.4502	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5250	0.5000	0.5250	0.5000
6	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5250	0.5000	0.5000	0.5000	0.5250	0.5000	0.4502
7	0.5000	0.5000	0.5250	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.4502	0.5000	0.5250	0.5000
8	0.5000	0.5000	0.5250	0.5000	0.5000	0.5000	0.4502	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5250
9	0.5250	0.4502	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5250	0.5000	0.5000	0.5000
10	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.4502	0.5250	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5250
11	0.5250	0.5000	0.5000	0.4502	0.5000	0.5000	0.5000	0.5250	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000
12	0.5000	0.5000	0.4502	0.5000	0.5250	0.5000	0.5000	0.5250	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000

ตารางที่ 7.35 ตาราง Sigmoid ของฝูงที่ 2

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5200	0.5498	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.4305	0.5000
2	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5498	0.4305	0.5000	0.5200	0.5000	0.5000
3	0.4305	0.5498	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5200	0.5000
4	0.5000	0.5000	0.5000	0.5498	0.5000	0.5000	0.4305	0.5200	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000
5	0.5200	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5498	0.4305	0.5000	0.5000
6	0.5000	0.5000	0.4305	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5498	0.5000	0.5200
7	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5200	0.5000	0.5498	0.4305
8	0.5000	0.5000	0.5498	0.5000	0.4305	0.5000	0.5200	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000
9	0.5498	0.5200	0.5000	0.5000	0.5000	0.4305	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000
10	0.5000	0.5000	0.5000	0.4305	0.5000	0.5200	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5498
11	0.5000	0.5000	0.5000	0.5200	0.5000	0.5000	0.5000	0.5498	0.4305	0.5000	0.5000	0.5000
12	0.5000	0.4305	0.5200	0.5000	0.5498	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000	0.5000

#### 7.4 การกำหนดค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในการทดลองด้วยวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

การกำหนดค่าพารามิเตอร์ที่เกี่ยวข้องในการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านของวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคมีพารามิเตอร์ที่เกี่ยวข้องหลายตัว ดังนี้

##### 7.4.1 จำนวนประชากรเบื้องต้น

จำนวนประชากรเบื้องต้น หมายถึง จำนวนสตริงคำตอบทั้งหมดที่อยู่ในแต่ละเจนเนอเรชัน ซึ่งหากกำหนดจำนวนประชากรที่มีจำนวนน้อยเกินไปคำตอบที่ได้อาจไม่ใช่คำตอบที่เหมาะสม และถ้ามีมากเกินไปจะทำให้เสียเวลาในการค้นหาคำตอบ โดยในงานวิจัยนี้ได้กำหนดจำนวนประชากรที่ใช้ในการทดลองเท่ากับ 100 ประชากร (Hwang and Katayama, 2008) โดยจำนวนประชากรเบื้องต้นที่ใช้ของวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคได้แบ่งเป็น 2 กลุ่ม คือ

7.4.1.1 จำนวนฝูง (Number of Swarms) เป็นจำนวนฝูงซึ่งเป็นกลุ่มของอนุภาคหรือกลุ่มของสตริงคำตอบ

7.4.1.2 จำนวนอนุภาคในแต่ละฝูง (Number of Particles in each Swarm) เป็นจำนวนอนุภาคหรือจำนวนสตริงคำตอบที่มีในแต่ละฝูง

การกำหนดจำนวนฝูง และจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงนั้นจึงจำเป็นต้องคำนึงถึงจำนวนของประชากรที่จะได้ในแต่ละรอบเจนเนอเรชัน ซึ่งในงานวิจัยนี้ได้กำหนดให้เท่ากับ 100



ประชากรตามที่กล่าวมาแล้วข้างต้น จึงมีจำนวนที่สามารถใช้ในการทดลอง ซึ่งจะทำการพิจารณา เป็นปัจจัยได้ทั้งหมด 3 ระดับ ได้แก่

- ระดับที่ 1 จำนวนฝูงเท่ากับ 4 และ จำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงเท่ากับ 25
- ระดับที่ 2 จำนวนฝูงเท่ากับ 5 และ จำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงเท่ากับ 20
- ระดับที่ 3 จำนวนฝูงเท่ากับ 10 และ จำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงเท่ากับ 10

#### 7.4.2 น้ำหนักการหน่วง

น้ำหนักการหน่วง (Inertia Weight) เป็นค่าที่ใช้กำหนดน้ำหนักความสำคัญในการจดจำคำตอบจากประสบการณ์ที่ผ่านมา ซึ่งในงานวิจัยนี้ได้กำหนดให้เท่ากับ 1 (Liao et al., 2007 ; Tseng and Liao, 2008)

#### 7.4.3 ค่าสัมประสิทธิ์การเรียนรู้

ค่าสัมประสิทธิ์การเรียนรู้ (Learning Factor) เป็นค่าที่ใช้กำหนดน้ำหนักความสำคัญในการจดจำคำตอบจากประสบการณ์ของฝูง และประสบการณ์ของอนุภาคทั้งหมดตามลำดับ ซึ่งในงานวิจัยนี้ได้กำหนดให้เท่ากับ 0.1 ซึ่งมีค่าเท่ากับค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัลและการลงโทษที่ใช้ในอัลกอริทึมการบรรจบ บทที่ 6 ซึ่งเป็นค่าที่ใช้ในการปรับปรุงตารางมีหน้าที่เช่นเดียวกับค่าสัมประสิทธิ์การเรียนรู้

#### 7.4.4 วิธีเชิงกลุ่มที่ดีที่สุด

วิธีเชิงกลุ่มที่ดีที่สุด (Pareto Based Approach) เป็นวิธีการกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness) ให้กับคำตอบ ซึ่งมีหลายวิธี แต่ในงานวิจัยนี้จะขอเลือกใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting

### 7.5 การออกแบบการทดลอง (Design of Experiments)

การออกแบบการทดลองของวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค จะทำการทดลองแบบปัจจัยเดียว โดยในแต่ละการทดลองจะมีการทำซ้ำ (Replication) เท่ากับ 2 ทดลอง ซึ่งมีปัญหาการทดลองทั้งหมด 5 ปัญหา คือ

- ปัญหาการทดลองที่ 1 มีจำนวนชั้นงาน 12 ชั้นงาน ที่รอบการทำงานเท่ากับ 7 โดยมีจำนวนเงินเนอเรชั่นเท่ากับ 10 เงินเนอเรชั่น
- ปัญหาการทดลองที่ 2 มีจำนวนชั้นงาน 65 ชั้นงาน ที่รอบการทำงานเท่ากับ 490 โดยมีจำนวนเงินเนอเรชั่นเท่ากับ 250 เงินเนอเรชั่น

- ปัญหาการทดลองที่ 3 มีจำนวนชั้นงาน 148 ชั้นงาน ที่รอบการทำงานเท่ากับ 408 โดยมีจำนวนเงินเนอเรชั่นเท่ากับ 500 เงินเนอเรชั่น
- ปัญหาการทดลองที่ 4 มีจำนวนชั้นงาน 205 ชั้นงาน ที่รอบการทำงานเท่ากับ 2454 โดยมีจำนวนเงินเนอเรชั่นเท่ากับ 600 เงินเนอเรชั่น
- ปัญหาการทดลองที่ 5 มีจำนวนชั้นงาน 183 ชั้นงาน ที่รอบการทำงานเท่ากับ 22 โดยมีจำนวนเงินเนอเรชั่นเท่ากับ 500 เงินเนอเรชั่น

ซึ่งมีพารามิเตอร์ที่ต้องทำการทดลองเพื่อหาปัจจัยที่เหมาะสม ดังนี้

ตารางที่ 7.36 รายละเอียดพารามิเตอร์ที่ทำการทดสอบในวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

ปัจจัย	จำนวนระดับของปัจจัย	ระดับปัจจัย
จำนวนฝูง และ จำนวนอนุภาคใน แต่ละฝูง	3	ระดับที่ 1 จำนวนฝูงเท่ากับ 4 จำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงเท่ากับ 25 ระดับที่ 2 จำนวนฝูงเท่ากับ 5 จำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงเท่ากับ 20 ระดับที่ 3 จำนวนฝูงเท่ากับ 10 จำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงเท่ากับ 10

จะได้อะไรจากการทดลองในวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคมีปัจจัย 1 ปัจจัย 3 ระดับ และมีการทำซ้ำเท่ากับ 2 ดังนั้นจะมีจำนวนทริทเมนต์ (Treatment Combination) ในแต่ละปัญหาการทดลองเท่ากับ  $3 \times 2 = 6$  การทดลอง

## 7.6 การวิเคราะห์ผลการทดลอง

ในการทดลองทั้งหมดจะทำการแยกตามขนาดปัญหาที่ใช้ในการทดลองทั้งหมด 5 ปัญหา เพื่อทำการหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสม จึงทดสอบด้วยตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ซึ่งกำหนดให้เป็นตัวแปรตอบสนอง ได้แก่ การลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) อัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) และเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) โดยมีขั้นตอนการวิเคราะห์เช่นเดียวกับการทดสอบพารามิเตอร์ในบทที่ 4 และ 6

### 7.6.1 การวิเคราะห์ค่าพารามิเตอร์ในปัญหา 12 ชั้นงาน

การวิเคราะห์หาค่าพารามิเตอร์จะวิเคราะห์จากความสัมพันธ์ของปัจจัยที่ส่งผลต่อคำตอบจากวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยเริ่มวิเคราะห์จากตัวชี้วัดสมรรถนะด้านการลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) เป็นตัวแปรตอบสนองในการทดสอบ

#### One-way ANOVA: Convergence versus Num\_swarm&particle

Source	DF	SS	MS	F	P
Num_swarm&partic	2	0.0000000	0.0000000	*	*
Error	3	0.0000000	0.0000000		
Total	5	0.0000000			

S = 0 R-Sq = \*% R-Sq(adj) = \*%

Individual 95% CIs For Mean Based on Pooled StDev				
Level	N	Mean	StDev	
1	2	0.000000000	0.000000000	*
2	2	0.000000000	0.000000000	*
3	2	0.000000000	0.000000000	*

-----+-----+-----+-----+-----  
 0.000000 0.000010 0.000020 0.000030

Pooled StDev = 0.000000000

รูปที่ 7.8 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ

Convergence to the Pareto-optimal Set

จากรูปที่ 7.8 พบว่าปัจจัยจำนวนฝูงและจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงไม่มีผลต่อตัวแปรตอบสนองด้านการลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) เนื่องจากกลุ่มคำตอบที่ได้จากระดับปัจจัยต่างๆ มีค่าเท่ากัน เมื่อมีค่าของกลุ่มคำตอบไม่แตกต่างกันแล้วจึงทำการวิเคราะห์เวลาในการคำนวณ พบว่า ระดับของปัจจัยจำนวนฝูงและจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงใช้เวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) น้อยที่สุด คือ ระดับของปัจจัยจำนวนฝูงเท่ากับ 10 และจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงเท่ากับ 10

ตารางที่ 7.37 พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 12 ชั้นงาน ในวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

ปัจจัย	พารามิเตอร์ที่เหมาะสม
จำนวนฝูง และจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูง	จำนวนฝูงเท่ากับ 10 จำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงเท่ากับ 10

## 7.6.2 การวิเคราะห์ค่าพารามิเตอร์ในปัญหา 65 ชั้นงาน

การวิเคราะห์หาค่าพารามิเตอร์จะวิเคราะห์จากความสัมพันธ์ของปัจจัยที่ส่งผลต่อคำตอบจากวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยเริ่มวิเคราะห์จากตัวชี้วัดสมรรถนะด้านการลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) เป็นตัวแปรตอบสนองในการทดสอบ

### One-way ANOVA: Convergence versus Num\_swarm&particle

Source	DF	SS	MS	F	P
Num_swarm&partic	2	0.00348	0.00174	1.57	0.342
Error	3	0.00334	0.00111		
Total	5	0.00682			

S = 0.03336 R-Sq = 51.08% R-Sq(adj) = 18.46%

รูปที่ 7.9 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ

Convergence to the Pareto-optimal Set

จากรูปที่ 7.9 พบว่าปัจจัยจำนวนฝูงและจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงไม่มีผลต่อตัวแปรตอบสนองด้านการลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) จึงทำการวิเคราะห์ด้วยการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement)

### One-way ANOVA: Spread versus Num\_swarm&particle

Source	DF	SS	MS	F	P
Num_swarm&partic	2	0.0047	0.0023	0.23	0.807
Error	3	0.0303	0.0101		
Total	5	0.0350			

S = 0.1005 R-Sq = 13.35% R-Sq(adj) = 0.00%

รูปที่ 7.10 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement

จากรูปที่ 7.10 พบว่าปัจจัยจำนวนฝูงและจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงไม่มีผลต่อตัวแปรตอบสนองด้านการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) จึงทำการวิเคราะห์ด้วยอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution)

### One-way ANOVA: Ratio versus Num\_swarm&partic

Source	DF	SS	MS	F	P
Num_swarm&partic	2	0.0798	0.0399	1.12	0.433
Error	3	0.1067	0.0356		
Total	5	0.1865			

S = 0.1886 R-Sq = 42.79% R-Sq(adj) = 4.64%

รูปที่ 7.11 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-dominated Solution

จากรูปที่ 7.11 พบว่าปัจจัยจำนวนฝูงและจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงไม่มีผลต่อตัวแปรตอบสนอง จึงทำการวิเคราะห์เวลาในการคำนวณ พบว่า ระดับของปัจจัยจำนวนฝูงและจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงใช้เวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) น้อยที่สุด คือ ระดับของปัจจัยจำนวนฝูงเท่ากับ 10 และจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงเท่ากับ 10

ตารางที่ 7.38 พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 65 ชั้นงาน ในวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

ปัจจัย	พารามิเตอร์ที่เหมาะสม
จำนวนฝูง และจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูง	จำนวนฝูงเท่ากับ 10 จำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงเท่ากับ 10

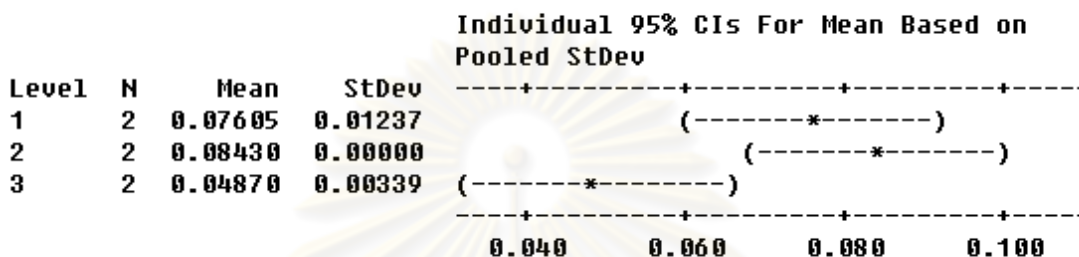
### 7.6.3 การวิเคราะห์ค่าพารามิเตอร์ในปัญหา 148 ชั้นงาน

การวิเคราะห์หาค่าพารามิเตอร์จะวิเคราะห์จากความสัมพันธ์ของปัจจัยที่ส่งผลกระทบต่อคำตอบจากวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยเริ่มวิเคราะห์จากตัวชี้วัดสมรรถนะด้านการลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) เป็นตัวแปรตอบสนองในการทดสอบ

### One-way ANOVA: Convergence versus Num\_swarm&partic

Source	DF	SS	MS	F	P
Num_swarm&partic	2	0.0013890	0.0006945	12.65	0.034
Error	3	0.0001646	0.0000549		
Total	5	0.0015536			

S = 0.007408 R-Sq = 89.40% R-Sq(adj) = 82.34%



Pooled StDev = 0.00741

รูปที่ 7.12 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set

จากรูปที่ 7.12 พบว่าปัจจัยจำนวนฝูงและจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงมีผลต่อตัวแปรตอบสนองด้านการเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) คือมีค่าเข้าใกล้ 0 ที่ระดับปัจจัยจำนวนฝูงเท่ากับ 10 และจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงเท่ากับ 10

ตารางที่ 7.39 พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 148 ชั้นงาน ในวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

ปัจจัย	พารามิเตอร์ที่เหมาะสม
จำนวนฝูง และจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูง	จำนวนฝูงเท่ากับ 10 จำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงเท่ากับ 10

#### 7.6.4 การวิเคราะห์ค่าพารามิเตอร์ในปัญหา 205 ชั้นงาน

การวิเคราะห์หาค่าพารามิเตอร์จะวิเคราะห์จากความสัมพันธ์ของปัจจัยที่ส่งผลต่อคำตอบจากวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยเริ่มวิเคราะห์จากตัวชี้วัดสมรรถนะด้านการเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) เป็นตัวแปรตอบสนองในการทดสอบ



### One-way ANOVA: Convergence versus Num\_swarm&particle

Source	DF	SS	MS	F	P
Num_swarm&partic	2	0.000512	0.000256	0.40	0.699
Error	3	0.001901	0.000634		
Total	5	0.002413			

S = 0.02517    R-Sq = 21.23%    R-Sq(adj) = 0.00%

รูปที่ 7.13 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set

จากรูปที่ 7.13 พบว่าปัจจัยจำนวนฝูงและจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงไม่มีผลต่อตัวแปรตอบสนองด้านการเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) จึงทำการวิเคราะห์ด้วยการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement)

### One-way ANOVA: Spread versus Num\_swarm&particle

Source	DF	SS	MS	F	P
Num_swarm&partic	2	0.06983	0.03492	3.68	0.156
Error	3	0.02848	0.00949		
Total	5	0.09831			

S = 0.09743    R-Sq = 71.03%    R-Sq(adj) = 51.72%

รูปที่ 7.14 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Spread Measurement

จากรูปที่ 7.14 พบว่าปัจจัยจำนวนฝูงและจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงไม่มีผลต่อตัวแปรตอบสนองด้านการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) จึงทำการวิเคราะห์ด้วยอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution)

### One-way ANOVA: Ratio versus Num\_swarm&particle

Source	DF	SS	MS	F	P
Num_swarm&partic	2	0.1277	0.0638	1.18	0.418
Error	3	0.1621	0.0540		
Total	5	0.2898			

S = 0.2325    R-Sq = 44.05%    R-Sq(adj) = 6.76%

รูปที่ 7.15 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Ratio of Non-dominated Solution

จากรูปที่ 7.15 พบว่าปัจจัยจำนวนฝูงและจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงไม่มีผลต่อตัวแปรตอบสนอง จึงทำการวิเคราะห์เวลาในการคำนวณ พบว่า ระดับของปัจจัยจำนวนฝูงและจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงใช้เวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) น้อยที่สุด คือ ระดับของปัจจัยจำนวนฝูงเท่ากับ 10 และจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงเท่ากับ 10

ตารางที่ 7.40 พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 205 ชั้นงาน ในวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

ปัจจัย	พารามิเตอร์ที่เหมาะสม
จำนวนฝูง และจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูง	จำนวนฝูงเท่ากับ 10 จำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงเท่ากับ 10

### 7.6.5 การวิเคราะห์ค่าพารามิเตอร์ในปัญหา 183 ชั้นงาน

การวิเคราะห์หาค่าพารามิเตอร์จะวิเคราะห์จากความสัมพันธ์ของปัจจัยที่ส่งผลต่อคำตอบจากวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยเริ่มวิเคราะห์จากตัวชี้วัดสมรรถนะด้านการลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) เป็นตัวแปรตอบสนองในการทดสอบ

#### One-way ANOVA: Convergence versus Num\_swarm&particle

Source	DF	SS	MS	F	P
Num_swarm&partic	2	0.07544	0.03772	11.50	0.039
Error	3	0.00984	0.00328		
Total	5	0.08529			

S = 0.05728 R-Sq = 88.46% R-Sq(adj) = 80.76%

Level	N	Mean	StDev
1	2	0.31810	0.01853
2	2	0.39785	0.03599
3	2	0.13035	0.09058

Individual 95% CIs For Mean Based on Pooled StDev

0.00 0.15 0.30 0.45

Pooled StDev = 0.05728

รูปที่ 7.16 ผลการวิเคราะห์ ANOVA ของปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อตัวแปรตอบสนอง คือ Convergence to the Pareto-optimal Set

จากรูปที่ 7.16 พบว่าปัจจัยจำนวนฝูงและจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงมีผลต่อตัวแปรตอบสนองด้านการเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) คือมีค่าเข้าใกล้ 0 ที่ระดับปัจจัยจำนวนฝูงเท่ากับ 10 และจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงเท่ากับ 10

ตารางที่ 7.41 พารามิเตอร์ที่เหมาะสมของปัญหา 183 ชั้นงาน ในวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

ปัจจัย	พารามิเตอร์ที่เหมาะสม
จำนวนฝูง และจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูง	จำนวนฝูงเท่ากับ 10 จำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงเท่ากับ 10

## 7.7 สรุปท้ายบท

เนื้อหาที่กล่าวในบทนี้เป็นการนำวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค ซึ่งเป็นวิธีการทางชีววิศตติกแบบใหม่ ซึ่งมีวิธีการหาค่าตอบเริ่มต้นคล้ายกับวิธีเจเนเนติกอัลกอริทึม คือ ใช้วิธีสุ่มในการหาค่าตอบของประชากรเริ่มต้น ซึ่งคำตอบที่ได้สามารถยอมรับได้ และใช้เวลาไม่นานในการหาค้นหาค่าตอบ โดยมีพื้นฐานมาจากการเลียนแบบพฤติกรรมกรบินหาอาหารของฝูงนก ซึ่งได้ทำการจดจำเส้นทางจากประสบการณ์ที่เคยผ่านมา โดยนกแต่ละตัวจะแทนด้วยอนุภาค (Particle) โดยใช้หลักการการเคลื่อนที่ (Velocity) ไปในจุดหมายและทิศทางต่างๆ และทำการจดจำคำตอบที่ได้พบ ซึ่งอนุภาคทั้งหมดจะถูกแบ่งเป็นกลุ่มย่อยๆ เรียกว่า ฝูง (Swarm) โดยตำแหน่งของคำตอบที่ดีที่สุดของแต่ละฝูงจะเรียกว่า ค่าที่เหมาะสมแบบเฉพาะที่ (Local Best Solution : Lbest) และตำแหน่งของคำตอบที่ดีที่สุดของอนุภาคทั้งหมดจะเรียกว่า ค่าที่เหมาะสมแบบวงกว้าง (Global Best Solution : Gbest) ซึ่งสตริงคำตอบที่ใช้ในวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคเป็นสตริงลำดับชั้นงาน (Task Sequence) ซึ่งได้มาจากการสุ่มเลือกงานจากค่าความน่าจะเป็น ซึ่งค่าความน่าจะเป็นนี้ได้มีการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่ได้ค้นพบในแต่ละรอบการทำงาน อีกทั้งในบทนี้ได้มีการกล่าวถึง การกำหนดและการทดสอบค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในการทดลองด้วยวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคของปัญหาที่ใช้ในงานวิจัยทั้งหมด 5 ปัญหา คือ จำนวนฝูง และจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูง ซึ่งมีพื้นฐานมาจากจำนวนประชากรเบื้องต้นที่ใช้ในอัลกอริทึมอื่นๆ เพื่อง่ายต่อการเปรียบเทียบประสิทธิภาพ โดยจากผลการวิเคราะห์หาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมที่สุดของจำนวนฝูง และจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงของปัญหาทั้งหมด 5 ปัญหาที่ได้กล่าวมาแล้วในหัวข้อ 7.6 สามารถสรุปได้ว่าควรมีการกำหนดให้จำนวนฝูงและจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงเท่ากับ 10

## บทที่ 8

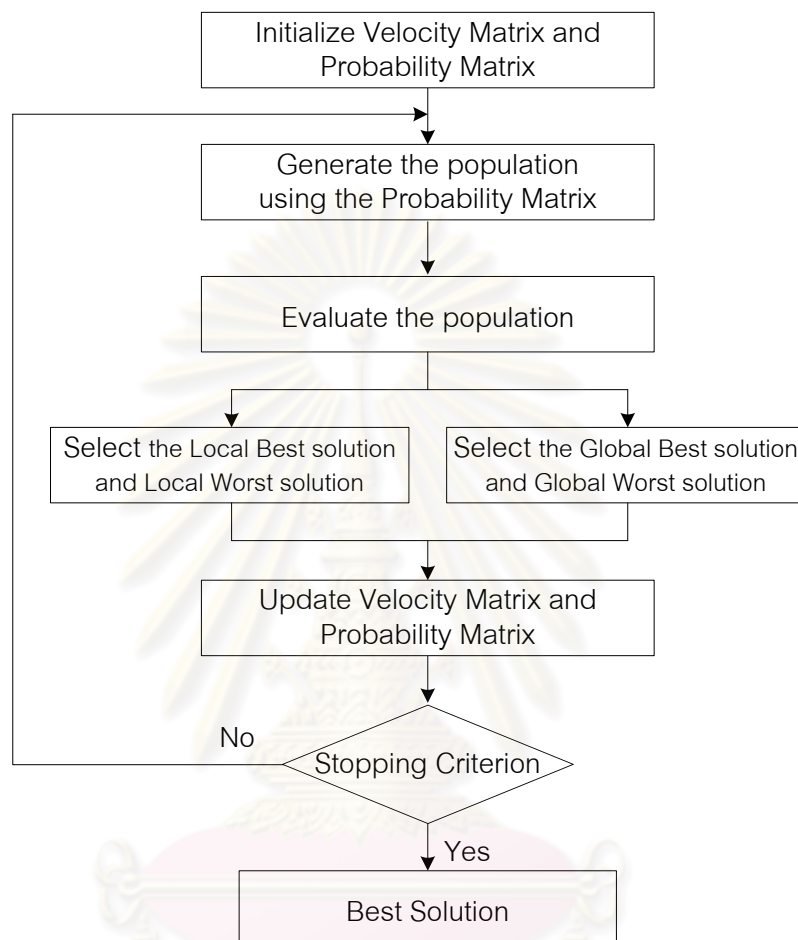
### การพัฒนาวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบ และการประยุกต์ใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุสลายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์

ในบทนี้จะขอเสนออัลกอริทึมแบบใหม่ที่เรียกว่า วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบ (Particle Swarm Optimization with Negative Knowledge : PSONK) ซึ่งได้พัฒนามาจากวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค (PSO) ร่วมกับการใช้หลักความน่าจะเป็นในการคัดเลือกคำตอบ และการนำวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบไปประยุกต์ใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุสลายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์ และการประยุกต์ใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับวิธีการค้นหาเฉพาะที่ (Local Search) และตัวอย่างการคำนวณ รวมถึงการกำหนดและการทดสอบค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในการทดลองด้วยวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบของปัญหาที่ใช้ในงานวิจัยที่แตกต่างกัน 5 ปัญหา

#### 8.1 วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ (Particle Swarm Optimization with Negative Knowledge : PSONK)

วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ หรือ PSONK เป็นวิธีการค้นหาคำตอบของปัญหา ซึ่งพัฒนามาจากวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค (Particle Swarm Optimization : PSO) ซึ่งรายละเอียดได้กล่าวมาแล้วในบทที่ 7 โดยวิธี PSONK นี้ได้มีการนำความรู้เชิงลบเข้ามาประยุกต์ใช้ เพื่อให้กระบวนการค้นหาคำตอบได้มีการหลีกเลี่ยงการนำไปสู่คำตอบที่ไม่ดีด้วย โดยมีการใช้หลักการการเคลื่อนที่ (Velocity) ไปในจุดหมายและทิศทางต่างๆ และทำการจดจำคำตอบที่ได้พบเช่นเดียวกับวิธี PSO โดยใช้หลักการความน่าจะเป็นในการค้นหาคำตอบที่ดีที่สุดและแย่ที่สุดเช่นเดียวกับอัลกอริทึมการบรรจบ (COIN) ซึ่งรายละเอียดได้กล่าวมาแล้วในบทที่ 6 โดยในวิธี PSONK จะทำการหาตำแหน่งของคำตอบที่ดีที่สุดและแย่ที่สุดของแต่ละฝูง รวมถึงการหาตำแหน่งของคำตอบที่ดีที่สุดและแย่ที่สุดของประชากร ซึ่งเรียกตำแหน่งของคำตอบที่ดีที่สุดของแต่ละฝูงว่า ค่าที่เหมาะสมแบบเฉพาะที่ (Local Best Solution : Lbest) และตำแหน่งของคำตอบที่แย่ที่สุดของแต่ละฝูงเรียกว่า ค่าที่ไม่เหมาะสมแบบเฉพาะที่ (Local Worst Solution : Lworst) รวมถึงตำแหน่งของคำตอบที่ดีที่สุดของประชากรจะเรียกว่า ค่าที่เหมาะสมแบบวงกว้าง (Global Best Solution : Gbest) และตำแหน่งของคำตอบที่แย่ที่สุดของประชากรจะ

เรียกว่า ค่าที่ไม่เหมาะสมแบบวงกว้าง (Global Worst Solution : Gworst) โดยมีขั้นตอนพื้นฐานของวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ ดังนี้



รูปที่ 8.1 ขั้นตอนพื้นฐานของวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ

### 8.1.1 การสร้างตัวดำเนินการเริ่มแรก

การสร้างตัวดำเนินการเริ่มแรก (Initialize the generator) เป็นการสร้างตารางความน่าจะเป็น (Probability Matrix) เพื่อใช้ในการเลือกเส้นทาง ซึ่งค่าความน่าจะเป็นในตารางความน่าจะเป็นเริ่มต้นจะมีค่าเท่ากันทั้งหมดเท่ากับ  $1/n - 1$  แต่ยกเว้นในแนวทแยงมุมจะมีค่าเท่ากับ 0 โดยมีขนาดเท่ากับ  $n \times n$  เมื่อ  $n$  คือ จำนวนเส้นทางทั้งหมดต้องไป และสร้างตารางทิศทางเคลื่อนที่ (Velocity Matrix) ซึ่งค่าในตารางเริ่มต้นจะมีค่าเท่ากันทั้งหมดเท่ากับ 0 ตัวอย่างเช่น การเดินทางของพนักงานที่แบ่งออกเป็น 2 กลุ่ม (Swarm) ที่ต้องเดินทางผ่านทั้ง 5 เมืองที่ทำให้เสียค่าใช้จ่ายในการเดินทางน้อยที่สุด โดยมีข้อจำกัดว่าแต่ละเมืองสามารถเดินทางได้ 1 ครั้ง โดยมีค่าใช้จ่ายในการเดินทางจากเมือง  $i$  ไปเมือง  $j$  ดังตารางที่ 8.1 และจะได้ตาราง

ความน่าจะเป็นของเส้นทางการเดินทางดังตารางที่ 8.2 และตารางทิศทางการเคลื่อนที่ ดังตารางที่ 8.3

ตารางที่ 8.1 ค่าใช้จ่ายในการเดินทางของพนักงาน

$i$ ไป $j$	$y_{i1}$	$y_{i2}$	$y_{i3}$	$y_{i4}$	$y_{i5}$
$y_{1j}$	-	3	2	1	2
$y_{2j}$	1	-	2	4	5
$y_{3j}$	2	5	-	3	1
$y_{4j}$	3	1	5	-	4
$y_{5j}$	5	3	4	2	-

ตารางที่ 8.2 ตารางความน่าจะเป็นร่วมของเส้นทางการเดินทางเริ่มต้นของทั้ง 2 กลุ่ม

$i$ ไป $j$	$y_{i1}$	$y_{i2}$	$y_{i3}$	$y_{i4}$	$y_{i5}$
$y_{1j}$	-	0.25	0.25	0.25	0.25
$y_{2j}$	0.25	-	0.25	0.25	0.25
$y_{3j}$	0.25	0.25	-	0.25	0.25
$y_{4j}$	0.25	0.25	0.25	-	0.25
$y_{5j}$	0.25	0.25	0.25	0.25	-

ตารางที่ 8.3 ตารางทิศทางการเคลื่อนที่เริ่มต้นของทั้ง 2 กลุ่ม

$i$ ไป $j$	$y_{i1}$	$y_{i2}$	$y_{i3}$	$y_{i4}$	$y_{i5}$
$y_{1j}$	-	0	0	0	0
$y_{2j}$	0	-	0	0	0
$y_{3j}$	0	0	-	0	0
$y_{4j}$	0	0	0	-	0
$y_{5j}$	0	0	0	0	-



### 8.1.2 การสร้างประชากรเบื้องต้น

การสร้างประชากรเบื้องต้น (Generate the Population) เป็นการสุ่มเลือกเส้นทางจากตารางทิศทางเคลื่อนที่เริ่มต้น โดยจะทำการสุ่มเลือกทีละตัว จากตัวอย่างสมมติให้มีการสร้างประชากรกลุ่มละ 3 ตัว จะได้สตริงคำตอบทั้งหมด 6 ตัว ดังนี้

กลุ่มที่ 1 :      สตริงคำตอบที่ 1 :  $[x_2, x_1, x_3, x_4, x_5]$   
                   สตริงคำตอบที่ 2 :  $[x_1, x_3, x_2, x_4, x_5]$   
                   สตริงคำตอบที่ 3 :  $[x_3, x_2, x_1, x_4, x_5]$   
 กลุ่มที่ 2 :      สตริงคำตอบที่ 4 :  $[x_5, x_3, x_2, x_1, x_4]$   
                   สตริงคำตอบที่ 5 :  $[x_4, x_2, x_1, x_3, x_5]$   
                   สตริงคำตอบที่ 6 :  $[x_2, x_1, x_4, x_3, x_5]$

### 8.1.3 การประเมินค่าประชากร

การประเมินค่าประชากร (Evaluate the Population) เป็นการคำนวณค่าตามฟังก์ชันวัตถุประสงค์ ซึ่งจากตัวอย่างคือ การหาค่าใช้จ่ายในการเดินทางที่น้อยที่สุด ซึ่งจะได้ค่าใช้จ่ายในการเดินทางของแต่ละสตริงคำตอบ ดังนี้

สตริงคำตอบที่ 1 :  $[x_2, x_1, x_3, x_4, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 13 หน่วย  
 สตริงคำตอบที่ 2 :  $[x_1, x_3, x_2, x_4, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 20 หน่วย  
 สตริงคำตอบที่ 3 :  $[x_2, x_1, x_4, x_3, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 11 หน่วย  
 สตริงคำตอบที่ 4 :  $[x_5, x_3, x_2, x_1, x_4]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 15 หน่วย  
 สตริงคำตอบที่ 5 :  $[x_4, x_2, x_1, x_3, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 7 หน่วย

### 8.1.4 การคัดเลือกคำตอบ

การคัดเลือกสตริงคำตอบ (Select the Candidates) เป็นการเลือกคำตอบที่ดีที่สุดของแต่ละกลุ่ม (Local Best Solution) คำตอบที่แย่ของแต่ละกลุ่ม (Local Worst Solution) คำตอบที่ดีที่สุดของประชากรทั้งหมด (Global Best Solution) และ คำตอบที่แย่ของประชากรทั้งหมด (Global Worst Solution) ดังนี้

กลุ่มที่ 1 :      สตริงคำตอบที่ 1 :  $[x_2, x_1, x_3, x_4, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 13 หน่วย : คำตอบที่ดี  
                   สตริงคำตอบที่ 2 :  $[x_1, x_3, x_2, x_4, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 20 หน่วย : คำตอบที่แย่  
                   สตริงคำตอบที่ 3 :  $[x_3, x_2, x_1, x_4, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 15 หน่วย  
 กลุ่มที่ 2 :      สตริงคำตอบที่ 4 :  $[x_5, x_3, x_2, x_1, x_4]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 15 หน่วย : คำตอบที่แย่  
                   สตริงคำตอบที่ 5 :  $[x_4, x_2, x_1, x_3, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 7 หน่วย : คำตอบที่ดี

- สตริงคำตอบที่ 6 :  $[x_2, x_1, x_4, x_3, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 11 หน่วย
- ประชากร : สตริงคำตอบที่ 1 :  $[x_2, x_1, x_3, x_4, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 13 หน่วย
- สตริงคำตอบที่ 2 :  $[x_1, x_3, x_2, x_4, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 20 หน่วย : คำตอบที่แย่
- สตริงคำตอบที่ 3 :  $[x_3, x_2, x_1, x_4, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 15 หน่วย
- สตริงคำตอบที่ 4 :  $[x_5, x_3, x_2, x_1, x_4]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 15 หน่วย
- สตริงคำตอบที่ 5 :  $[x_4, x_2, x_1, x_3, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 7 หน่วย : คำตอบที่ดี
- สตริงคำตอบที่ 6 :  $[x_2, x_1, x_4, x_3, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 11 หน่วย

### 8.1.5 การปรับปรุงค่าในตารางทิศทางเคลื่อนที่

การปรับปรุงค่าในตารางทิศทางเคลื่อนที่ (Update Velocity Matrix) เป็นขั้นตอนที่มีความสำคัญ โดยได้มีการเพิ่มโอกาสในการถูกเลือกให้กับคำตอบที่ดี และลดโอกาสในการถูกเลือกให้คำตอบที่แย่ โดยมีหลักการดังนี้

$$V_{(i,j)} = wV_{(i-1,j)} + c_1r_1D_1 + c_2r_2D_2 \quad (8.1)$$

$$X_{(i,j)} = X_{(i-1,j)} + V_{(i,j)} \quad (8.2)$$

เมื่อ  $V_{(i,j)}$  คือ ทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาคในฝูงที่  $j$  รอบที่  $i$

$X_{(i,j)}$  คือ ค่าความน่าจะเป็นร่วมของเส้นทางเดินทางของอนุภาคในฝูงที่  $j$  รอบที่  $i$

$r_1$  และ  $r_2$  คือ ค่าสุ่มในช่วง (0, 1)

$c_1$  และ  $c_2$  คือ ค่าสัมประสิทธิ์การเรียนรู้ (Learning Factor)

$w$  คือ น้ำหนักการหน่วง (Inertia Weight)

$D_1$  และ  $D_2$  คือ การปรับปรุงค่าความน่าจะเป็นโดยใช้คำตอบในส่วนของ Local และ Global ตามลำดับ โดยกระบวนการในการปรับปรุงตารางดังต่อไปนี้

#### 8.1.5.1 กรณีสตริงคำตอบที่ดี

นำสตริงคำตอบที่ดีที่ได้จากการคัดเลือกมาพิจารณาที่ละคู่ลำดับ เมื่อกำหนดให้คู่ลำดับของสตริงที่พิจารณา คือ  $x_c, x_r$  โดยจะเพิ่มค่าความน่าจะเป็นในตำแหน่ง  $x_{c,r}$

ในตารางความน่าจะเป็น เท่ากับ  $\frac{cr}{n-2}$  และทำการลดค่าความน่าจะเป็นในคู่ลำดับ  $x_{c,j}$  เมื่อ  $j = 1, 2, \dots, n$  เท่ากับ  $\frac{cr}{(n-2)^2}$  ดังสมการที่ (8.3)

$$x_{c,r}(t+1) = x_{c,r}(t) + \frac{cr}{(n-2)}(r_{c,r}(t+1)) + \frac{cr}{(n-2)^2} \left( \sum_{j=1}^n r_{c,j}(t+1) \right) \quad (8.3)$$

โดยที่  $x_{c,r}(t+1)$  คือ ค่าความน่าจะเป็นเมื่อพิจารณาคู่ลำดับ  $x_c, x_r$  เพื่อนำไปใช้ในเงื่อนไขถัดไป

$x_{c,r}(t)$  คือ ค่าความน่าจะเป็นเมื่อพิจารณาคู่ลำดับ  $x_c, x_r$  ในเงื่อนไขที่กำลังพิจารณา

$r_{c,r}$  คือ จำนวนนับทั้งหมดที่จะทำการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นเมื่อพิจารณาคู่ลำดับ  $x_c, x_r$  เป็นคำตอบที่ดี

$r_{c,j}$  คือ จำนวนนับทั้งหมดที่จะทำการลดค่าความน่าจะเป็นเมื่อพิจารณาคู่ลำดับทั้งหมดคือคู่ลำดับ  $x_c, x_j$  เมื่อ  $j = 1, 2, \dots, n$

#### 8.1.5.2 กรณีสตริงคำตอบที่แย่

นำสตริงคำตอบที่แย่ที่ได้จากการคัดเลือกมาพิจารณาทีละคู่ลำดับ เมื่อกำหนดให้คู่ลำดับของสตริงที่พิจารณาคือ  $x_c, x_p$  โดยจะลดค่าความน่าจะเป็นในตำแหน่ง  $x_{c,p}$

ในตารางความน่าจะเป็น เท่ากับ  $\frac{cr}{n-2}$  และทำการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นในคู่ลำดับ  $x_{c,j}$  เมื่อ

$j = 1, 2, \dots, n$  เท่ากับ  $\frac{cr}{(n-2)^2}$  ดังสมการที่ (8.4)

$$x_{c,p}(t+1) = x_{c,p}(t) - \frac{cr}{(n-2)}(p_{c,p}(t+1)) + \frac{cr}{(n-2)^2} \left( \sum_{j=1}^n p_{c,j}(t+1) \right) \quad (8.4)$$

โดยที่  $x_{c,p}(t+1)$  คือ ค่าความน่าจะเป็นเมื่อพิจารณาคู่ลำดับ  $x_c, x_p$  เพื่อนำไปใช้ในเงื่อนไขถัดไป

$x_{c,p}(t)$  คือ ค่าความน่าจะเป็นเมื่อพิจารณาคู่ลำดับ  $x_c, x_p$  ในเงื่อนไขที่กำลังพิจารณา

$p_{c,p}$  คือ จำนวนนับทั้งหมดที่จะทำการลดค่าความน่าจะเป็นเมื่อพิจารณาคู่ลำดับ  $x_c, x_p$  เป็นคำตอบที่แย่

$p_{c,j}$  คือ จำนวนนับทั้งหมดที่จะทำการเพิ่มค่าความน่าจะเป็น  
เมื่อพิจารณาคู่ลำดับทั้งหมดคือคู่ลำดับ  $x_c, x_j$  เมื่อ  
 $j = 1, 2, \dots, n$

และเมื่อทำการรวมค่าที่ได้จากการเพิ่มค่าและการลดค่า จะได้ค่าความน่าจะเป็น  
รวม  $x_{c_1, c_2}$  ดังสมการ (8.5)

$$x_{c_1, c_2}(t+1) = x_{c_1, c_2}(t) + \frac{cr}{(n-2)}(r_{c_1, c_2}(t+1) - p_{c_1, c_2}(t+1)) \\ + \frac{cr}{(n-2)^2} \left( \sum_{j=1}^n p_{c_1, j}(t+1) - \sum_{j=1}^n r_{c_1, j}(t+1) \right) \quad (8.5)$$

จากตัวอย่างข้างต้นที่ได้ทำการคัดเลือกไว้ได้สตริงคำตอบที่นำมาปรับปรุงตาราง  
ดังนี้

กลุ่มที่ 1 : สตริงคำตอบที่ 1 :  $[x_2, x_1, x_3, x_4, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 13 หน่วย : คำตอบที่ดี  
สตริงคำตอบที่ 2 :  $[x_1, x_3, x_2, x_4, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 20 หน่วย : คำตอบที่แย่  
กลุ่มที่ 2 : สตริงคำตอบที่ 4 :  $[x_5, x_3, x_2, x_1, x_4]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 15 หน่วย : คำตอบที่แย่  
สตริงคำตอบที่ 5 :  $[x_4, x_2, x_1, x_3, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 7 หน่วย : คำตอบที่ดี  
ประชากร : สตริงคำตอบที่ 2 :  $[x_1, x_3, x_2, x_4, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 20 หน่วย : คำตอบที่แย่  
สตริงคำตอบที่ 5 :  $[x_4, x_2, x_1, x_3, x_5]$  มีค่าใช้จ่ายเท่ากับ 7 หน่วย : คำตอบที่ดี

โดยได้ทำการปรับปรุงตารางทิศทางเคลื่อนที่ของกลุ่มที่ 1 โดยกำหนดให้  $c$   
เท่ากับ 0.1 และ  $w, r$  เท่ากับ 1 ได้ดังนี้

- การปรับปรุงความน่าจะเป็นโดยใช้สตริงคำตอบที่ดีใน ส่วน Local

เริ่มจากการเพิ่มค่าแก่คู่ลำดับ  $x_2, x_1$  ในตำแหน่ง  $x_{21}$  เท่ากับ  $\frac{cr}{5-2}$   
 $= 0.0333$  และลดค่าแก่คู่ลำดับในตำแหน่ง  $x_{23}, x_{24}$  และ  $x_{25}$  เท่ากับ  $\frac{cr}{(5-2)^2} = 0.0111$

การเพิ่มค่า : คู่ลำดับ  $x_{21}$  มีค่าเท่ากับ  $0+0.0333 = 0.0333$

การลดค่า : คู่ลำดับ  $x_{23}$  มีค่าเท่ากับ  $0-0.0111 = -0.0111$

$x_{24}$  มีค่าเท่ากับ  $0-0.0111 = -0.0111$

$x_{25}$  มีค่าเท่ากับ  $0-0.0111 = -0.0111$

และทำการปรับปรุงความน่าจะเป็นจนครบทุกคู่ลำดับของสตริงคำตอบที่ดีที่สุดจะได้  
ดังตารางที่ 8.4

ตารางที่ 8.4 ตารางทิศทางการเคลื่อนที่หลังจากปรับปรุงสตริงคำตอบที่ดีใน ส่วน Local

$i$ ไป $j$	$y_{i1}$	$y_{i2}$	$y_{i3}$	$y_{i4}$	$y_{i5}$
$y_{1j}$	-	-0.0111	0.0333	-0.0111	-0.0111
$y_{2j}$	0.0333	-	-0.0111	-0.0111	-0.0111
$y_{3j}$	-0.0111	-0.0111	-	0.0333	-0.0111
$y_{4j}$	-0.0111	-0.0111	-0.0111	-	0.0333
$y_{5j}$	0	0	0	0	-

- การปรับปรุงความน่าจะเป็นโดยใช้สตริงคำตอบที่แยใน ส่วน Local

เริ่มจากการลงโทษแก่คู่ลำดับ  $x_1, x_3$  ในตำแหน่ง  $x_{13}$  เท่ากับ  $\frac{cr}{5-2}$

$= 0.0333$  และเพิ่มค่าแก่คู่ลำดับในตำแหน่ง  $x_{12}, x_{14}$  และ  $x_{15}$  เท่ากับ  $\frac{cr}{(5-2)^2} = 0.0111$

การลงโทษ : คู่ลำดับ  $x_{13}$  มีค่าเท่ากับ  $0.0333 - 0.0333 = 0$

การเพิ่มค่า : คู่ลำดับ  $x_{12}$  มีค่าเท่ากับ  $-0.0111 + 0.0111 = 0$

$x_{14}$  มีค่าเท่ากับ  $-0.0111 + 0.0111 = 0$

$x_{15}$  มีค่าเท่ากับ  $-0.0111 + 0.0111 = 0$

และทำการปรับปรุงความน่าจะเป็นจนครบทุกคู่ลำดับของสตริงคำตอบที่แยจะได้  
ดังตารางที่ 8.5

ตารางที่ 8.5 ตารางทิศทางการเคลื่อนที่หลังจากปรับปรุงสตริงคำตอบที่แยใน ส่วน Local

$i$ ไป $j$	$y_{i1}$	$y_{i2}$	$y_{i3}$	$y_{i4}$	$y_{i5}$
$y_{1j}$	-	0	0	0	0
$y_{2j}$	0.0444	-	0	-0.0444	0
$y_{3j}$	0	-0.0444	-	0.0444	0
$y_{4j}$	0	0	0	-	0
$y_{5j}$	0	0	0	0	-

- การปรับปรุงความน่าจะเป็นโดยใช้สตรึงคำตอบที่ดีในส่วน Global

$$\begin{aligned} & \text{เริ่มจากการเพิ่มค่าแก่คู่ลำดับ } x_4, x_2 \text{ ในตำแหน่ง } x_{42} \text{ เท่ากับ } \frac{cr}{5-2} \\ & = 0.0333 \text{ และลดค่าแก่คู่ลำดับในตำแหน่ง } x_{41}, x_{43} \text{ และ } x_{45} \text{ เท่ากับ } \frac{cr}{(5-2)^2} = 0.0111 \end{aligned}$$

การเพิ่มค่า : คู่ลำดับ  $x_{42}$  มีค่าเท่ากับ  $0+0.0333 = 0.0333$

การลดค่า : คู่ลำดับ  $x_{41}$  มีค่าเท่ากับ  $0-0.0111 = 0.0111$

$x_{43}$  มีค่าเท่ากับ  $0-0.0111 = 0.0111$

$x_{45}$  มีค่าเท่ากับ  $0-0.0111 = 0.0111$

และทำการปรับปรุงความน่าจะเป็นจนครบทุกคู่ลำดับของสตรึงคำตอบที่ดีจะได้  
ดังตารางที่ 8.6

ตารางที่ 8.6 ตารางทิศทางเคลื่อนที่หลังจากปรับปรุงสตรึงคำตอบที่ดีในส่วน Global

$i$ ไป $j$	$y_{i1}$	$y_{i2}$	$y_{i3}$	$y_{i4}$	$y_{i5}$
$y_{1j}$	-	-0.0111	-0.0111	0.0333	-0.0111
$y_{2j}$	0.0778	-	-0.0111	-0.0556	-0.0111
$y_{3j}$	-0.0111	-0.0556	-	0.0333	0.0333
$y_{4j}$	-0.0111	0.0333	-0.0111	-	-0.0111
$y_{5j}$	0	0	0	0	-

- การปรับปรุงความน่าจะเป็นโดยใช้สตรึงคำตอบที่แย้มในส่วน Global

$$\begin{aligned} & \text{เริ่มจากการลงโทษแก่คู่ลำดับ } x_1, x_3 \text{ ในตำแหน่ง } x_{13} \text{ เท่ากับ } \frac{cr}{5-2} \\ & = 0.0333 \text{ และเพิ่มค่าแก่คู่ลำดับในตำแหน่ง } x_{12}, x_{14} \text{ และ } x_{15} \text{ เท่ากับ } \frac{cr}{(5-2)^2} = 0.0111 \end{aligned}$$

การลงโทษ : คู่ลำดับ  $x_{13}$  มีค่าเท่ากับ  $-0.0111-0.0333 = -0.0444$

การเพิ่มค่า : คู่ลำดับ  $x_{12}$  มีค่าเท่ากับ  $-0.0111+0.0111 = 0$

$x_{14}$  มีค่าเท่ากับ  $0.0333+0.0111 = 0.0444$

$x_{15}$  มีค่าเท่ากับ  $-0.0111+0.0111 = 0$

และทำการปรับปรุงความน่าจะเป็นจนครบทุกคู่ลำดับของสตรึงคำตอบที่แย้มจะได้  
ดังตารางที่ 8.7



ตารางที่ 8.7 ตารางทิศทางเคลื่อนที่หลังจากปรับปรุงสตริงคำตอบที่แยใน ส่วน Global

$i$ ไป $j$	$y_{i1}$	$y_{i2}$	$y_{i3}$	$y_{i4}$	$y_{i5}$
$y_{1j}$	-	0	-0.0444	0.0444	0
$y_{2j}$	0.0889	-	0	-0.0889	0
$y_{3j}$	0	-0.0889	-	0.0444	0.0444
$y_{4j}$	0	0.0444	0	-	-0.0444
$y_{5j}$	0	0	0	0	-

เมื่อทำการปรับปรุงตารางทิศทางเคลื่อนที่เรียบร้อยแล้ว จะทำการปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นของเส้นทางการเดินทาง โดยใช้สมการที่ (8.2) จะได้ตารางความน่าจะเป็นร่วมของเส้นทางการเดินทางของกลุ่มที่ 1 เพื่อนำไปใช้ในการสร้างประชากรในรอบถัดไปดังตารางที่ 8.8

ตารางที่ 8.8 ตารางความน่าจะเป็นร่วมของเส้นทางการเดินทางของกลุ่มที่ 1 หลังจากปรับปรุงสตริงคำตอบ

$i$ ไป $j$	$y_{i1}$	$y_{i2}$	$y_{i3}$	$y_{i4}$	$y_{i5}$
$y_{1j}$	-	0.2500	0.2056	0.2944	0.2500
$y_{2j}$	0.3389	-	0.2500	0.1611	0.2500
$y_{3j}$	0.2500	0.1611	-	0.2944	0.2944
$y_{4j}$	0.2500	0.2944	0.2500	-	0.2056
$y_{5j}$	0.2500	0.2500	0.2500	0.2500	-

ซึ่งจากตารางจะเห็นว่า เส้นทางที่ทำให้ได้คำตอบที่ดี จะมีค่าความน่าจะเป็นมาก ทำให้โอกาสในการเลือกเส้นทางครั้งต่อไปมีโอกาสถูกเลือกมากยิ่งขึ้น ส่วนในคำตอบที่แยจะมีลดลงทำให้การสุ่มเลือกเส้นทางนั้นมีโอกาสน้อยลง

## 8.2 ขั้นตอนการทำงานของวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบที่มีหลายวัตถุประสงค์

ขั้นตอนการทำงานของวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ สามารถแบ่งได้ดังนี้

1. **Data Input** : รับข้อมูลต่างๆ ได้แก่ จำนวนผลิตภัณฑ์ แผนภาพแสดงความสัมพันธ์ของแต่ละผลิตภัณฑ์ เวลาการทำงานและด้านที่สามารถทำงานได้ของแต่ละชั้นงาน รวมถึงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) และตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix)
2. **Representation & Initialization** : นำข้อมูลนำเข้ามาสร้างคำตอบเบื้องต้นโดยใช้วิธีการสุ่มจากตารางความน่าจะเป็นมาเท่ากับจำนวน Swarm ฝูงๆ ละ Particle ตัว ด้วยกระบวนการใส่รหัสคำตอบ (Representation) และการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้น (Initial Population) โดยสุ่มเลือกงานลำดับแรกจากตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก และงานลำดับอื่นๆ จากตารางความน่าจะเป็นร่วม
3. **Evaluation** : คำนวณหาค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ต่างๆ ที่ต้องการ เช่น จำนวนคู่สถานีงาน จำนวนสถานีงาน ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน และความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงานของประชากรคำตอบ
4. **Pareto Based Approach** : กำหนดค่าความแข็งแรงให้แก่คำตอบโดยใช้เทคนิควิธีเชิงกลุ่มที่ดีที่สุด โดยใช้วิธีการจัดอันดับ Non-dominated Sorting ค่าอันดับที่ได้นี้จะเป็นค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness Value) โดยคำตอบจะถูกแบ่งออกเป็นกลุ่ม ซึ่งกลุ่มที่ดีที่สุดจะมีอันดับในการจัดต่ำที่สุด ซึ่งการกำหนดค่าความแข็งแรงในวิธี PSOK นั้นได้แบ่งเป็นการกำหนดค่าความแข็งแรงในแต่ละฝูง และการกำหนดค่าความแข็งแรงของประชากรทั้งหมด
5. **Selection** : คัดเลือกคำตอบโดยการเรียงค่าความแข็งแรงที่ได้จากขั้นตอนที่ 4 จากน้อยไปมาก โดยทำการเลือกสตริงคำตอบในอันดับแรกที่มีค่าความแข็งแรงน้อยที่สุดของแต่ละฝูงมาเป็น Lbest ซึ่งเป็นสตริงคำตอบที่ดี (Local Good Solution) รวมถึงเลือกสตริงคำตอบในอันดับสุดท้ายที่มีค่าความแข็งแรงมากที่สุดของแต่ละฝูงมาเป็น Lworst ซึ่งเป็นสตริงคำตอบที่แย่ (Local Worst Solution) และเลือกสตริงคำตอบในอันดับแรกที่มีค่าความแข็งแรงน้อยที่สุดของประชากรทั้งหมด (Global Good Solution)

มาเป็น Gbest รวมถึงเลือกสตริงคำตอบในอันดับสุดท้ายที่ค่าความแข็งแรงมากที่สุดของประชากรทั้งหมด (Global Worst Solution) มาเป็น Gworst และทำการเก็บคำตอบ Gbest ที่ได้

6. **Update Probability Matrix** : ปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) และตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) โดยการเพิ่มค่าให้แก่สตริงคำตอบที่ดี และลดค่าให้แก่สตริงคำตอบที่แย่ ดังสมการที่ (8.6) และทำการปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) ดังสมการที่ (8.7) เพื่อใช้ในการสุ่มสตริงคำตอบในรอบถัดไป

$$V_{(i,j)} = wV_{(i-1,j)} + c_1r_1D_1 + c_2r_2D_2 \quad (8.6)$$

$$X_{(i,j)} = X_{(i-1,j)} + V_{(i,j)} \quad (8.7)$$

เมื่อ  $V_{(i,j)}$  คือ ทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาคในฝูงที่  $j$  รอบการทำงานที่  $i$

$X_{(i,j)}$  คือ ค่าความน่าจะเป็นร่วมของเส้นทางการเดินทางของอนุภาคในฝูงที่  $j$  รอบการทำงานที่  $i$

$r_1$  และ  $r_2$  คือ ค่าสุ่มในช่วง (0, 1)

$c_1$  และ  $c_2$  คือ ค่าสัมประสิทธิ์การเรียนรู้ (Learning Factor)

$w$  คือ น้ำหนักการหน่วง (Inertia Weight)

$D_1$  และ  $D_2$  คือ การปรับปรุงค่าความน่าจะเป็นโดยใช้คำตอบในส่วนของ Local และ Global ตามลำดับ ซึ่งจะขึ้นอยู่กับกระบวนการในการปรับปรุงตาราง โดยในที่นี้แบ่งออกเป็น การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) และการปรับปรุงตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix)

- การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ซึ่งค่า  $D_1$  และ  $D_2$  จะหมายถึงค่าความน่าจะเป็นที่นำมาใช้ปรับปรุงตาราง โดยการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานลำดับแรกในสตริง

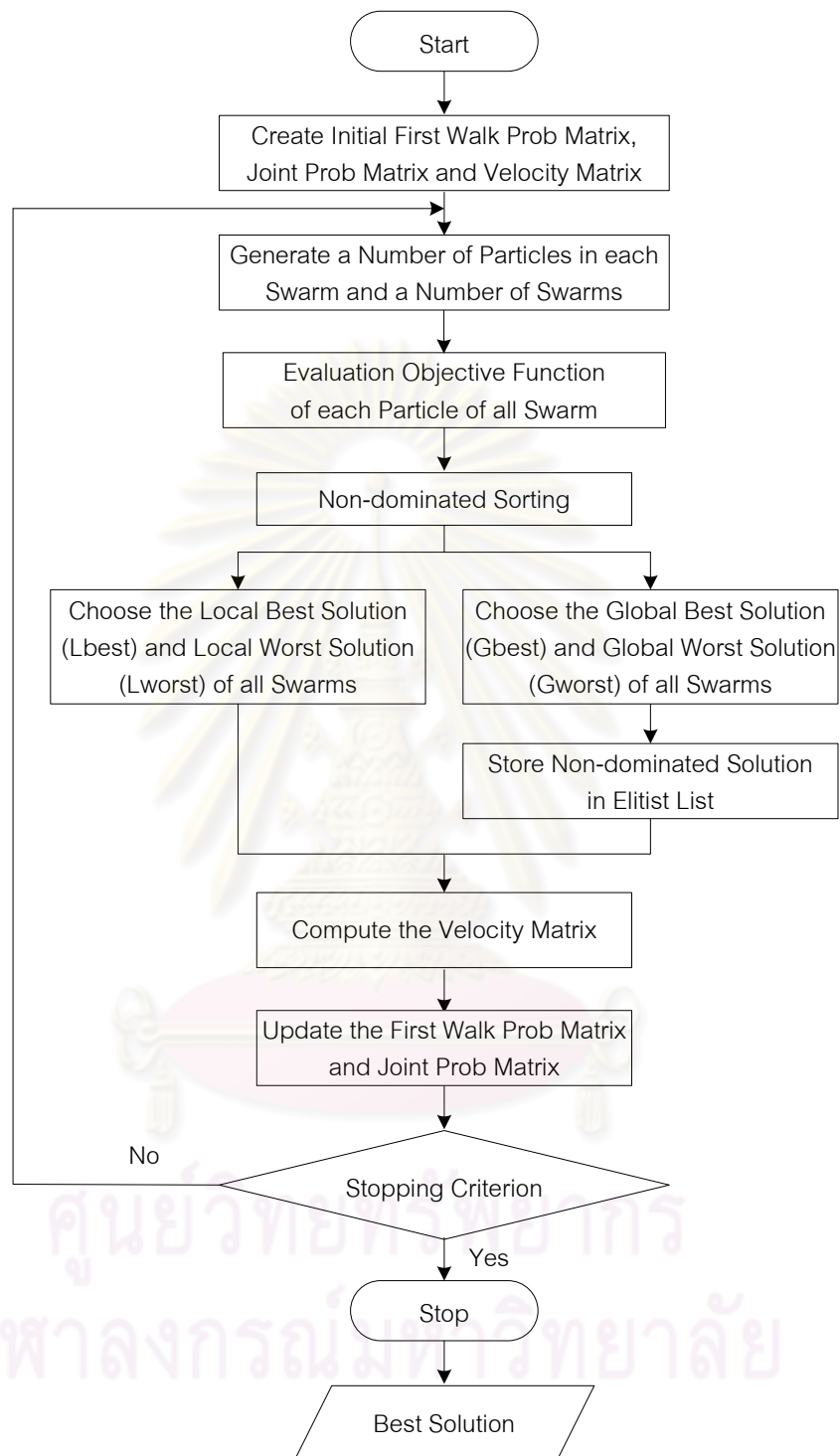
คำตอบที่ดีเท่ากับ  $\frac{1}{n-1}$  และลดค่าความน่าจะเป็นแก่งานอื่นๆ เท่ากับ

$\frac{1}{(n-1)^2}$  ในทางกลับกันเมื่อพิจารณาสตริงคำตอบที่แย่ จะทำการลดค่าความ

น่าจะเป็นในการเลือกงานลำดับแรกเท่ากับ  $\frac{1}{n-1}$  และเพิ่มค่าความน่าจะเป็นแก่  
งานอื่นๆ เท่ากับ  $\frac{1}{(n-1)^2}$  โดยจะทำให้ผลรวมค่าความน่าจะเป็นของตาราง  
ความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรกมีค่าเท่ากับ 1 เพื่อนำไปใช้ในการสุ่มเลือกงาน  
แรกของสตริงคำตอบเบื้องต้นในรอบถัดไป

- การปรับปรุงตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) โดย  
การเพิ่มค่าความน่าจะเป็นให้แก่คู่ลำดับในสตริงคำตอบที่ดีที่สุดเท่ากับ  $\frac{1}{n-2}$  และ  
ลดค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับอื่นๆ เท่ากับ  $\frac{1}{(n-2)^2}$  ในทางกลับกันเมื่อ  
พิจารณาสตริงคำตอบที่แย่ จะทำการลดค่าความน่าจะเป็นให้แก่คู่ลำดับเท่ากับ  
 $\frac{1}{n-2}$  และเพิ่มค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับอื่นๆ เท่ากับ  $\frac{1}{(n-2)^2}$  ซึ่งจะทำ  
ให้ผลรวมค่าความน่าจะเป็นของตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาคมีค่า  
เท่ากับ 0 ซึ่งเมื่อแทนค่าในสมการที่ (8.7) จะทำให้ตารางความน่าจะเป็นร่วม  
(Joint Probability Matrix) ที่ได้รับการปรับปรุงนั้นมีค่าเท่ากับ 1 เพื่อนำไปใช้ในการ  
สุ่มเลือกชิ้นงานของสตริงคำตอบเบื้องต้นในรอบถัดไป

7. Strategies to Maintain Elitist Solution in the Population : นำประชากรคำตอบที่  
ดีที่สุด (Gbest) ที่ได้ไปรวมกับประชากรที่ดีที่สุดในรอบก่อนหน้า และทำการ  
เปรียบเทียบกันระหว่างประชากร ด้วยวิธี Non-dominated Sorting และทำการเก็บ  
ประชากรคำตอบที่ดีที่สุดไว้ เพื่อนำไปเปรียบเทียบกับประชากรที่ดีที่สุดในรอบถัดไป
8. Stopping Criteria : ทำการวนซ้ำกระบวนการจนครบจำนวนเจนเนอเรชันสูงสุดที่  
กำหนดไว้ ซึ่งถ้าจำนวนรอบการทำงานน้อยกว่าจำนวนเจนเนอเรชันสูงสุดที่กำหนดให้  
กลับไปทำขั้นตอนที่ 2 ถึงขั้นตอนที่ 7 ใหม่ ถ้าไม่ใช่ให้ทำในขั้นตอนที่ 9
9. Stop : หยุดกระบวนการค้นหาคำตอบ และนำประชากรคำตอบที่ได้ในขั้นตอนที่ 7  
มาเป็นกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด



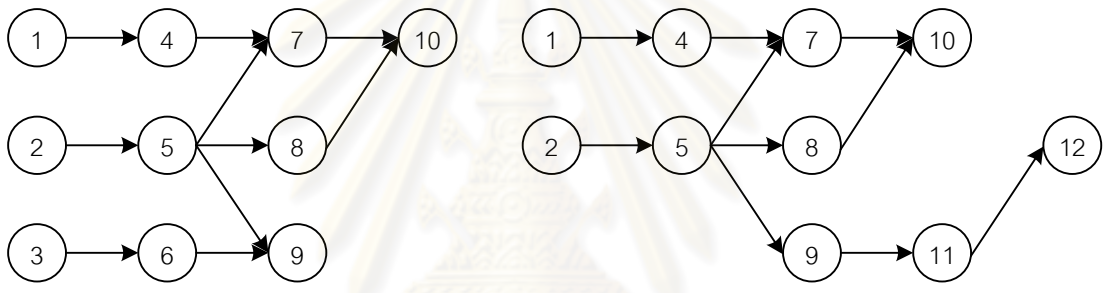
รูปที่ 8.2 ขั้นตอนการทำงานของ PSOK

### 8.3 ตัวอย่างการนำวิธี PSONK ไปใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้าน ที่มีหลายวัตถุประสงค์

จากขั้นตอนของ PSONK ที่ได้นำเสนอ สามารถนำมาทดลองใช้ในการแก้ปัญหาตัวอย่าง ซึ่งเป็นสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมของปัญหาของ Kim et al. (2000) ที่มีงานทั้งหมด 12 งาน จำนวนชนิดผลิตภัณฑ์ 2 ชนิด ได้แก่ A และ B มีรอบเวลาการทำงานในแต่ละสถานีงานเท่ากับ 7 ซึ่งความสัมพันธ์ของแต่ละงานเป็นดังนี้

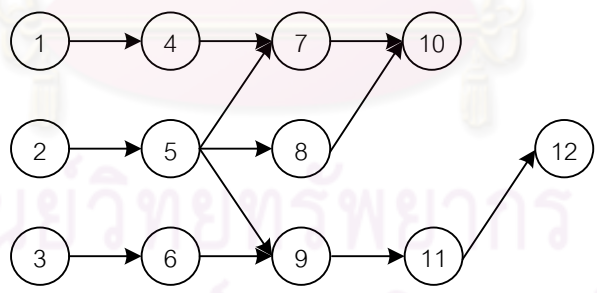
#### 8.3.1 การเตรียมข้อมูล (Data Input)

8.3.1.1 การสร้างแผนภาพความสัมพันธ์รวม (Overall Precedence Diagram) แสดงดังรูปที่ 8.3



แผนภาพความสัมพันธ์ของผลิตภัณฑ์ A

แผนภาพความสัมพันธ์ของผลิตภัณฑ์ B



แผนภาพความสัมพันธ์ของผลิตภัณฑ์รวม A และ B

รูปที่ 8.3 การสร้างแผนภาพความสัมพันธ์รวม (Overall Precedence Diagram) ของปัญหาตัวอย่างขนาด 12 ชิ้นงาน Kim et al. (2000)







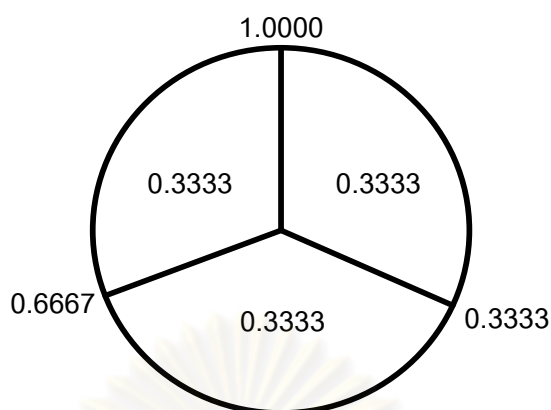
### 8.3.3 การสร้างสตริงคำตอบ

สร้างสตริงคำตอบ โดยใช้ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) หางานลำดับแรก และ ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) ในงานลำดับถัดไป โดยสร้างให้ครบทุกอนุภาคในแต่ละฝูง ซึ่งสตริงคำตอบที่ได้จะต้องไม่ขัดกับความสัมพันธ์ก่อน-หลังของภาระงาน โดยมีวิธีการสร้างลำดับงานที่ 1 ดังนี้

- พิจารณาชั้นงานที่สามารถเลือกลงในตำแหน่งแรก โดยหาผลรวมในแต่ละคอลัมน์ของ Precedence Matrix ที่มีค่าเท่ากับ 0 ซึ่งจากตารางที่ 8.10 พบว่าชั้นงานที่สามารถเลือกลงในตำแหน่งของชั้นงานแรกได้ ได้แก่ ชั้นงานที่ 1, 2 และ 3 ซึ่งเป็นชั้นงานที่ไม่มีงานก่อนหน้า
- จะเห็นได้ว่ามีมากกว่า 2 งานที่สามารถเลือกลงในตำแหน่งของชั้นงานแรกได้ จึงต้องมาพิจารณาที่ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก ซึ่งในชั้นงานที่ 1, 2 และ 3 มีค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.0833, 0.0833 และ 0.0833 ตามลำดับดังตารางที่ 8.11 โดยจะทำการสุ่มเลือกงาน เพื่อนำมาจัดลงลำดับชั้นงาน โดยมีวิธีการสุ่มเลือกชั้นงานโดยใช้ Roulette Wheel Selection (Goldberg, 1989) ดังตารางที่ 8.13 และรูปที่ 8.4 ซึ่งเป็นวงกลมที่มีพื้นที่ขนาด 1 หน่วย โดยพื้นที่จะถูกแบ่งออกเป็นส่วนๆ ตามสัดส่วนในการประมาณค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงาน จากนั้นทำการหมุนวงล้อ ซึ่งในที่นี้สมมติได้ค่าเท่ากับ 0.2462 ดังนั้นชั้นงานที่ได้คือ ชั้นงานที่ 1 จึงนำชั้นงานที่ 1 มาจัดลำดับเป็นชั้นงานแรก

ตารางที่ 8.13 การสร้างวงล้อสุ่มเลือกงาน

ชั้นงานที่	ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงาน	ค่าความน่าจะเป็นในการถูกเลือก	ค่าความน่าจะเป็นในการถูกเลือกสะสม
1	0.0833	0.3333	0.3333
2	0.0833	0.3333	0.6667
3	0.0833	0.3333	1
รวม	0.2499	1	



รูปที่ 8.4 วงล้อภูเลิศในการสุ่มเลือกชิ้นงาน

- ตัดชิ้นงานที่ 1 ซึ่งถูกเลือกลงในลำดับของชิ้นงานแล้ว โดยเปลี่ยนตัวเลขในแถวของงานที่ 1 ใน Precedence Matrix เป็น 0 ทั้งหมด และเปลี่ยนตัวเลขในคอลัมน์ของงานที่ 1 นั้นเป็น 1 ทั้งหมด ดังตารางที่ 8.14

ตารางที่ 8.14 ปรับปรุงความสัมพันธ์ของชิ้นงานในการทำงาน (Precedence Matrix)

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
2	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0
3	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0
4	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0
5	1	0	0	0	0	0	1	1	1	0	0	0
6	1	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
7	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
8	1	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0
9	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0
10	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
11	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1
12	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

- หาผลรวมในแต่ละคอลัมน์ของ Precedence Matrix ใหม่อีกครั้ง เพื่อหาชิ้นงานที่สามารถเลือกลงในตำแหน่งถัดไปได้ ซึ่งจากตารางที่ 8.14 พบว่าชิ้นงานที่สามารถเลือกลงในตำแหน่งที่ 2 ได้ ได้แก่ ชิ้นงานที่ 2, 3 และ 4 ซึ่งมีผลรวมในแต่ละคอลัมน์ของ Precedence Matrix เท่ากับ 0

- จะเห็นได้ว่ามีมากกว่า 2 งานที่สามารถเลือกลงในตำแหน่งถัดไปได้ จึงต้องมาพิจารณาที่ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) โดยการพิจารณาในแถวที่ 1 ซึ่งเป็นงานที่จัดลำดับไว้ก่อนหน้า และในคอลัมน์ที่ 2, 3 และ 4 พบว่ามีค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.0909, 0.0909 และ 0.0909 ตามลำดับดังตารางที่ 8.12 โดยจะทำการสุ่มเลือกงานด้วยวิธี Roulette Wheel Selection (Goldberg, 1989) ดังที่ได้กล่าวมาแล้ว เพื่อนำมาจัดลงลำดับชั้นงานในตำแหน่งที่ 2 ซึ่งในที่นี้สุ่มได้ชั้นงานที่ 3
- ตัดชั้นงานที่ 3 ทั้ง โดยเปลี่ยนตัวเลขในแถวของงานที่ 3 ใน Precedence Matrix เป็น 0 ทั้งหมด และเปลี่ยนตัวเลขในคอลัมน์ของงานที่ 3 นั้นเป็น 1 ทั้งหมด ดังตารางที่ 8.15

ตารางที่ 8.15 ปรับปรุงความสัมพันธ์ของชั้นงานในการทำงาน (Precedence Matrix)

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	1	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0
2	1	0	1	0	1	0	0	0	0	0	0	0
3	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0
4	1	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0
5	1	0	1	0	0	0	1	1	1	0	0	0
6	1	0	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0
7	1	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0
8	1	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0
9	1	0	1	0	0	0	0	0	0	0	1	0
10	1	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0
11	1	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1
12	1	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0

- หาผลรวมในแต่ละคอลัมน์ของ Precedence Matrix ใหม่อีกครั้ง ซึ่งในที่นี้คือ ชั้นงานที่ 2, 4 และ 6 จากนั้นทำซ้ำขั้นตอนเดิมจนกระทั่งงานทุกงานถูกกำหนดลงในสตริงคำตอบของลำดับชั้นงาน (Task Sequence) จนหมด สามารถสรุปการคัดเลือกลำดับชั้นงานที่ 1 เพื่อนำไปจัดลงในสถานีนงานได้ดัง

ตารางที่ 8.16

ตารางที่ 8.16 การคัดเลือกลำดับชั้นงานที่ 1

No.	Task	Selected	Side
1	1, 2, 3	1	L
2	2, 3, 4	3	E
3	2, 4, 6	2	R
4	4, 5, 6	4	L
5	5, 6	5	E
6	6, 7, 8	8	R
7	6, 7	6	L
8	7, 9	7	E
9	9, 10	9	E
10	10, 11	10	E
11	11	11	E
12	12	12	R

ทำการหาลำดับชั้นงานในการทำงานโดยใช้วิธีการข้างต้น จะได้สตริ่งลำดับงาน ทั้ง 6 ตัว (กำหนดให้มีจำนวนฝั่งเท่ากับ 2 และจำนวนอนุภาคในแต่ละฝั่งเท่ากับ 3) ดังนี้

ฝั่งที่ 1 : String11 = [ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]

String12 = [ 1 4 3 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

String13 = [ 1 2 3 5 8 6 4 7 10 9 11 12 ]

ฝั่งที่ 2 : String21 = [ 3 2 1 6 4 5 7 9 8 10 11 12 ]

String22 = [ 3 2 5 8 6 9 1 11 12 4 7 10 ]

String23 = [ 2 1 5 4 7 8 3 6 10 9 11 12 ]

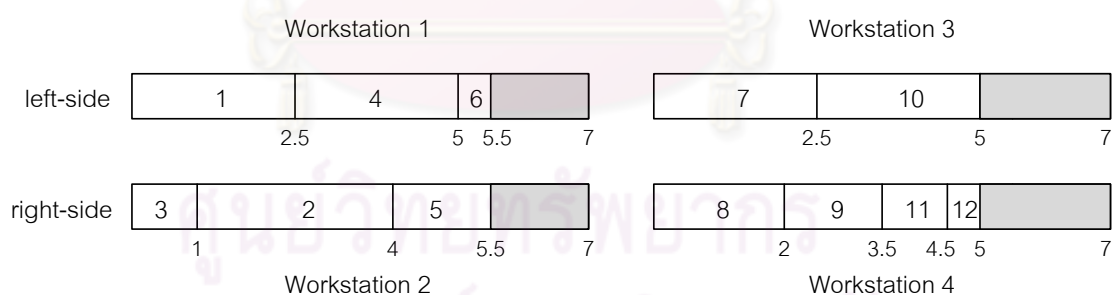
จากลำดับงานที่ 1 จะทำการจัดลงสถานีงาน เพื่อคำนวณหาค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ โดยมีรอบเวลาในการทำงาน (Cycle time) เท่ากับ 7 ซึ่งการจัดสรรงานลงในสถานีงานนั้นจะต้องพิจารณาว่างานสามารถทำได้ โดยถ้าด้านของงานนั้นเป็น L จะจัดงานลงสถานีงานทางด้านซ้าย ถ้าด้านของงานนั้นเป็น R จะจัดงานลงสถานีงานทางด้านขวา และถ้าเป็น E นั้นคืองานนั้นสามารถทำได้ทั้งด้านใดก็ได้ โดยในที่นี้จะจัดลงสถานีงานด้านที่สามารถเริ่มงานได้ก่อน และถ้าเวลาเริ่มงานมีค่าเท่ากันจะใช้วิธีการสุ่มเลือกด้าน ซึ่งการจัดสรรงานจำเป็นต้องคำนึงถึง Precedence Diagram ด้วย โดยสามารถทำการจัดสรรงานลงสถานีงานได้ดังตารางที่ 8.17



ตารางที่ 8.17 การจัดสรรงานลงสถานีงาน

งาน (ด้าน)	งานก่อนหน้า	เวลาชิ้นงาน	เวลาเริ่มงาน	เวลารวมเมื่อ งานถูกจัดสรร	สถานีงาน	ด้าน
1 (L)	-	2.5	0.0	2.5	1	L
3 (E)	-	1.0	0.0	1.0	2	R
2 (R)	-	3.0	1.0	4.0	2	R
4 (L)	1	2.5	2.5	5.0	1	L
5 (E)	2	1.5	4.0	5.5	2	R
8 (R)	5	2.0	0.0	2.0	4	R
6 (L)	3	0.5	5.0	5.5	1	L
7 (E)	4, 5	2.5	0.0	2.5	3	L
9 (E)	5, 6	1.5	2.0	3.5	4	R
10 (E)	7, 8	2.5	2.5	5.0	3	L
11 (E)	9	1.0	3.5	4.5	4	R
12 (R)	11	0.5	4.5	5.0	4	R

จากลำดับงานที่ 1 จะได้ จำนวนสถานีงานทั้งหมด 4 สถานีงานดังรูปที่ 8.5



รูปที่ 8.5 สายการประกอบแบบสองด้าน

เมื่อจัดชิ้นงานลงสถานีงาน จึงทำการคำนวณหาค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ โดยมีรอบเวลาในการทำงาน (Cycle Time) เท่ากับ 7 โดยในงานวิจัยนี้จะทำการหาค่าวัตถุประสงค์ทั้งหมด 4 วัตถุประสงค์ คือ จำนวนคู่สถานีงานมีจำนวนน้อยที่สุด จำนวนสถานีงานมีจำนวนน้อยที่สุด ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด จากสตริงคำตอบทั้ง 6 ตัวสามารถคำนวณค่าวัตถุประสงค์ได้ดังตารางที่ 8.18

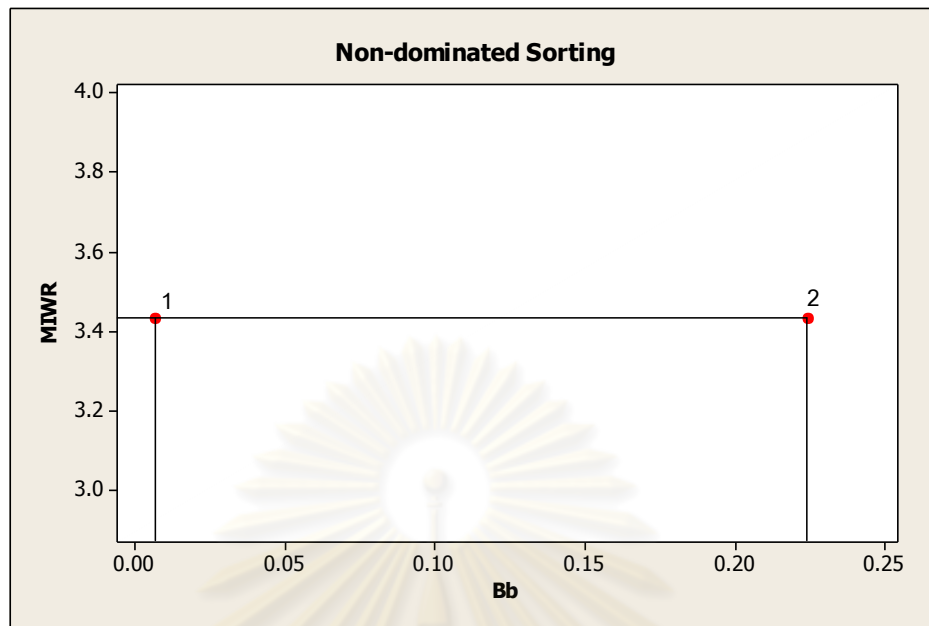
ตารางที่ 8.18 ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์

อนุภาค	จำนวนคู่ สถานีงาน	จำนวน สถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ของ งานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
11	2	4	3.4286	0.0068
12	3	6	5.3333	0.0313
13	2	4	3.4286	0.2245
21	2	4	3.5000	0.1156
22	3	6	5.2500	0.0313
23	3	5	4.4444	0.1302

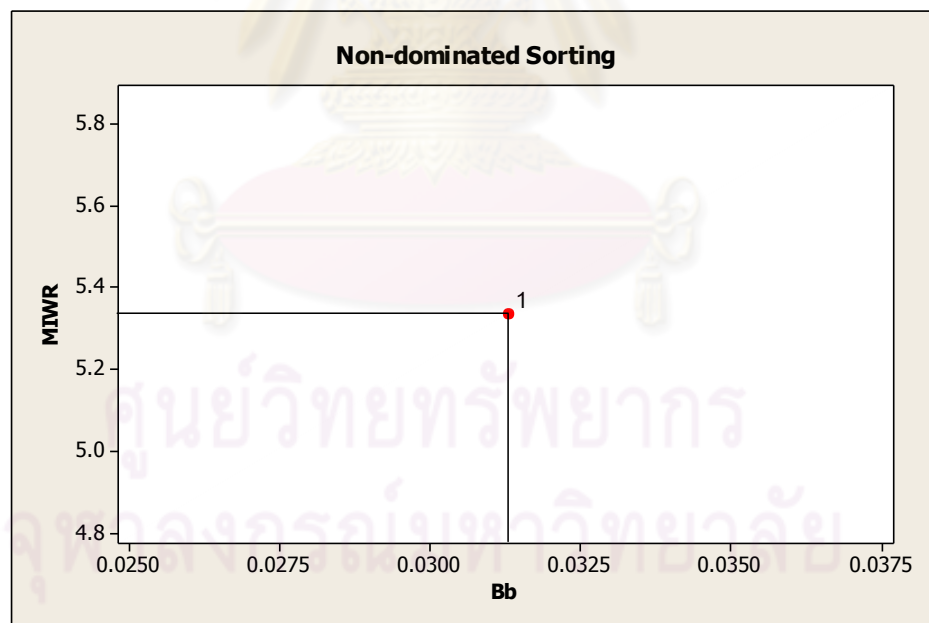
### 8.3.4 การคัดเลือกสตริงคำตอบ

ในขั้นแรกจะทำการประเมินค่าสตริงคำตอบที่ได้ โดยการกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness Value) เพื่อนำมาคัดเลือกหาสตริงคำตอบที่ดีในแต่ละฝูง (Local Best Solution : Lbest) และสตริงคำตอบที่แย่ในแต่ละฝูง (Local Worst Solution : Lworst) โดยพิจารณาจาก Front ของคำตอบที่ได้จากการ Non-dominated Sorting ในแต่ละฝูง โดยพิจารณาจำนวนสถานีงานที่น้อยที่สุดและมากที่สุด ตามลำดับ ดังรูปที่ 8.6-8.9 และตารางที่ 8.19-8.22 และหาสตริงคำตอบที่ดีของประชากร (Global Best Solution : Gbest) และสตริงคำตอบที่แย่ของประชากร (Global Worst Solution : Gworst) โดยพิจารณาจาก Front ของคำตอบที่ได้จากการ Non-dominated Sorting ที่มีค่าน้อยที่สุดและมากที่สุด จากการรวมกันของสตริงคำตอบของทุกฝูง ดังรูปที่ 8.10-8.11 และตารางที่ 8.23-8.24 และทำการเก็บค่า Gbest ที่ได้

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย



รูปที่ 8.6 ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 1 เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีงานเท่ากับ 4



รูปที่ 8.7 ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 1 เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีงานเท่ากับ 6

ตารางที่ 8.19 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีในฝูงที่ 1

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีนงาน	Front	Selection
11	3.4286	0.0068	1	Lbest
13	3.4286	0.2245	2	-

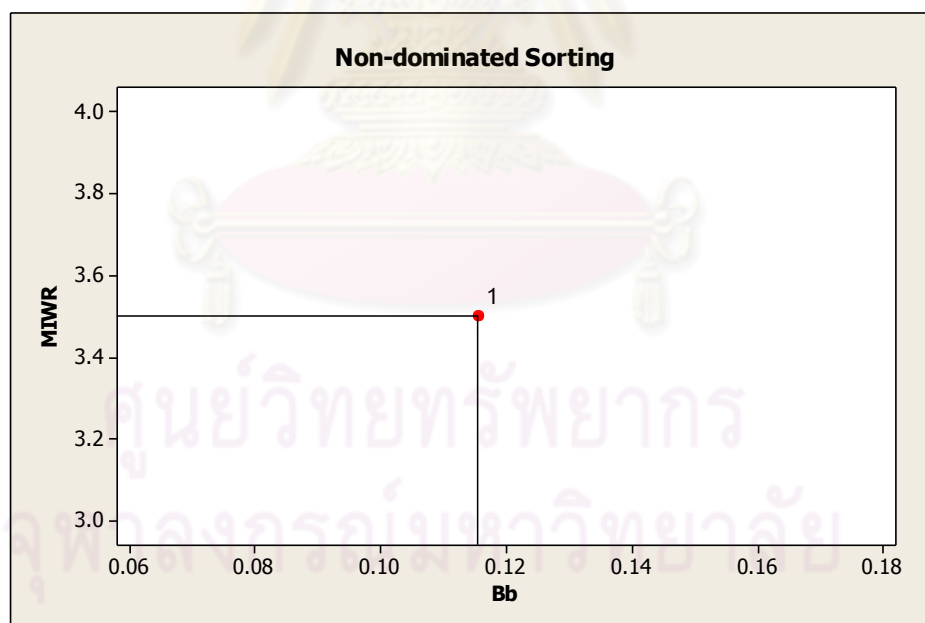
ตารางที่ 8.20 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่แย่ในฝูงที่ 1

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีนงาน	Front	Selection
12	5.3333	0.0313	1	Lworst

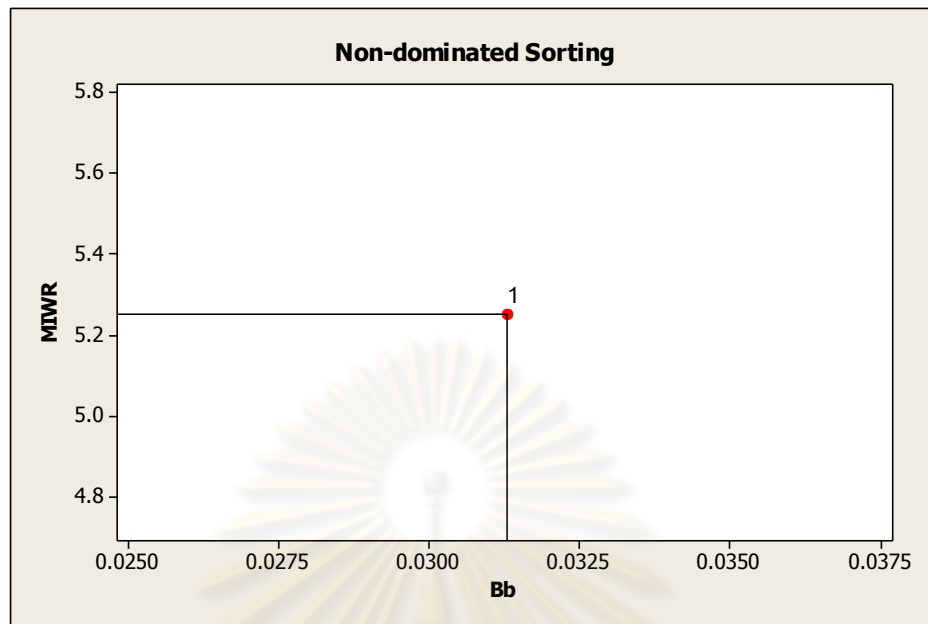
จากตารางที่ 8.19 และ 8.20 จะได้ค่า Lbest และ Lworst ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 1 ดังนี้

Lbest : String11 = [ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]

Lworst : String12 = [ 1 4 2 3 5 7 6 9 8 10 11 12 ]



รูปที่ 8.8 ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 2 เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีนงานเท่ากับ 4



รูปที่ 8.9 ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 2 เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีงานเท่ากับ 6

ตารางที่ 8.21 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีในฝูงที่ 2

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน	Front	Selection
21	3.5000	0.1156	1	Lbest

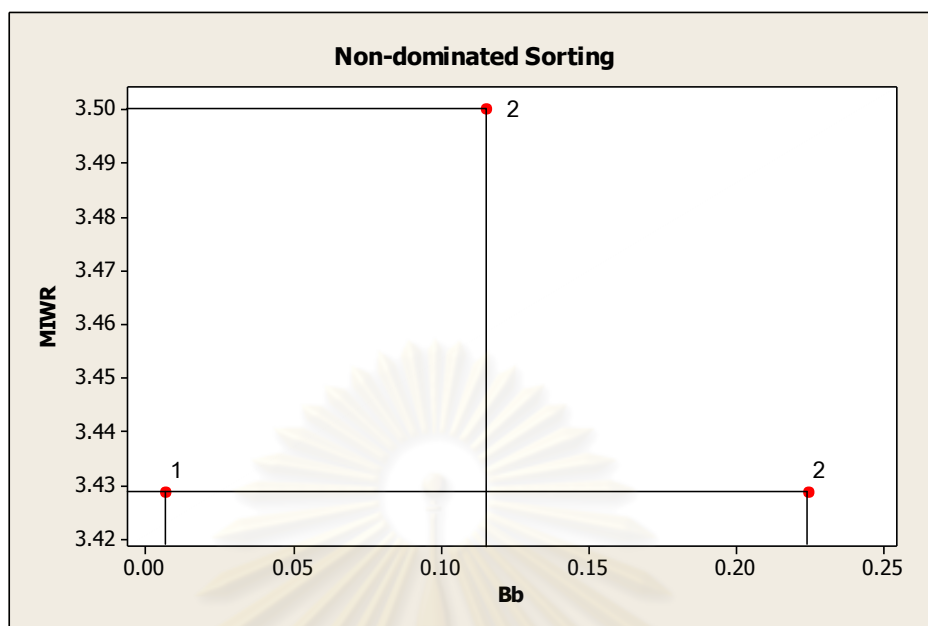
ตารางที่ 8.22 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่แย่ในฝูงที่ 2

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน	Front	Selection
22	5.2500	0.0313	1	Lworst

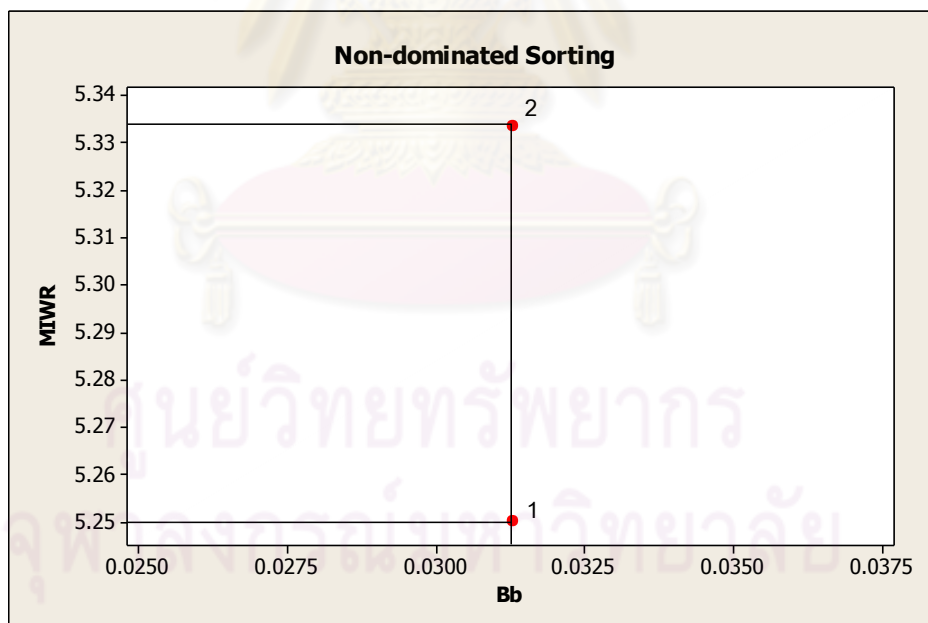
จากตารางที่ 8.21 และ 8.22 จะได้ค่า Lbest และ Lworst ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 2 ดังนี้

Lbest : String21 = [3 2 1 6 4 5 7 9 8 10 11 12]

Lworst : String22 = [3 2 5 8 6 9 1 11 12 4 7 10]



รูปที่ 8.10 ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบของประชากร เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีงานเท่ากับ 4



รูปที่ 8.11 ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบของประชากร เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีงานเท่ากับ 6



ตารางที่ 8.23 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีที่สุดของประชากร

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีนงาน	Front	Selection
11	3.4286	0.0068	1	Gbest
13	3.4286	0.2245	2	-
21	3.5000	0.1156	2	-

ตารางที่ 8.24 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่แย่ของประชากร

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีนงาน	Front	Selection
12	5.3333	0.0313	2	Gworst
22	5.2500	0.0313	1	-

จากตารางที่ 8.23 และ 8.24 จะได้ค่า Gbest และ Gworst ของสตริงคำตอบของประชากร ดังนี้

Gbest : String11 = [ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]

Gworst : String12 = [ 1 4 2 3 5 7 6 9 8 10 11 12 ]

และเมื่อได้ค่า Gbest จะทำการเก็บสตริงคำตอบที่ดีที่สุดไว้ เพื่อทำการเก็บค่าไว้ดำเนินการในรอบถัดไป

ตารางที่ 8.25 สตริงคำตอบที่ดีที่สุด

สตริงคำตอบที่	Task Sequence
11	[ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]

### 8.3.5 การปรับปรุงค่าความน่าจะเป็นในตาราง

การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) และตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) เพื่อใช้ในรอบถัดไปเป็นขั้นตอนที่สำคัญ เนื่องจากจะทำการเพิ่มความน่าจะเป็นให้แก่สตริงคำตอบที่ดี และลดค่าความน่าจะเป็นในสตริงคำตอบที่แย่ เพื่อให้โอกาสในการเลือกสตริงคำตอบที่ดีในรอบถัดไปมีค่าเพิ่มขึ้นและเป็นการลดโอกาสในการเลือกสตริงคำตอบที่แย่ออกมา โดยตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) และตาราง

ความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) สามารถคำนวณได้จากสมการที่ (8.6) และ (8.7) ตามลำดับ

### 8.3.5.1 การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix)

การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ซึ่งในที่นี้กำหนดให้  $r = 1$  และ  $c = 0.1$  จะทำการปรับปรุงโดยดูจากงานที่ถูกเลือกเป็นอันดับแรกในสตริงคำตอบที่ดีในแต่ละฝูง (Lbest) ด้วยการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานลำดับแรกเท่ากับ  $\frac{cr}{(n-1)} = \frac{0.1 \times 1}{(12-1)} = 0.0091$  และลดค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานอื่นๆ เท่ากับ  $\frac{cr}{(n-1)^2} = \frac{0.1 \times 1}{(12-1)^2} = 0.0008$  จากนั้นในสตริงคำตอบที่แย่ในแต่ละฝูง (Lworst) จะทำการลดค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานลำดับแรก เท่ากับ  $\frac{cr}{(n-1)} = 0.0091$  และเพิ่มค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานอื่นๆ เท่ากับ  $\frac{cr}{(n-1)^2} = 0.0008$  และนำตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ที่ได้จากการเพิ่มและลดค่าความน่าจะเป็นในแต่ละฝูงมาทำการปรับปรุงโดยดูจากงานที่ถูกเลือกเป็นอันดับแรกในสตริงคำตอบที่ดีของประชากร (Gbest) และสตริงคำตอบที่แย่ของประชากร (Gworst) โดยทำการคำนวณเช่นเดียวกับ Lbest และ Lworst

#### - การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1

จากสตริงคำตอบที่คัดเลือกจะได้สตริงคำตอบที่ดีของฝูงที่ 1 และสตริงคำตอบที่ดีของประชากร ดังนี้

Lbest : String11 = [ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]

Lworst : String12 = [ 1 4 2 3 5 7 6 9 8 10 11 12 ]

Gbest : String11 = [ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]

Gworst : String12 = [ 1 4 2 3 5 7 6 9 8 10 11 12 ]

ทำการปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 โดยเริ่มจากสตริงคำตอบที่ดีของฝูงที่ 1 คือ สตริงคำตอบที่ 11 ซึ่ง

งานอันดับแรก คือ งานที่ 1 จึงทำการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นในตำแหน่งที่ 1 เท่ากับ 0.0091 และลดค่าความน่าจะเป็นในตำแหน่งอื่นๆ เท่ากับ 0.0008 ดังนี้

การเพิ่มค่าความน่าจะเป็นจากสตริงคำตอบที่ 11

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,1) มีค่าเท่ากับ } 0.0833+0.0091 = 0.0924$$

การลดค่าความน่าจะเป็นจากสตริงคำตอบที่ 11

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,2) มีค่าเท่ากับ } 0.0833-0.0008 = 0.0825$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,3) มีค่าเท่ากับ } 0.0833-0.0008 = 0.0825$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,4) มีค่าเท่ากับ } 0.0833-0.0008 = 0.0825$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,5) มีค่าเท่ากับ } 0.0833-0.0008 = 0.0825$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,6) มีค่าเท่ากับ } 0.0833-0.0008 = 0.0825$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,7) มีค่าเท่ากับ } 0.0833-0.0008 = 0.0825$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,8) มีค่าเท่ากับ } 0.0833-0.0008 = 0.0825$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,9) มีค่าเท่ากับ } 0.0833-0.0008 = 0.0825$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,10) มีค่าเท่ากับ } 0.0833-0.0008 = 0.0825$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,11) มีค่าเท่ากับ } 0.0833-0.0008 = 0.0825$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,12) มีค่าเท่ากับ } 0.0833-0.0008 = 0.0825$$

ตารางที่ 8.26 ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของผู้่งที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่ดีที่สุดของผู้่งที่ 1

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
0.0924	0.0825	0.0825	0.0825	0.0825	0.0825	0.0825	0.0825	0.0825	0.0825	0.0825	0.0825

จากนั้นทำการปรับปรุงตารางด้วยสตริงคำตอบที่แยของผู้่งที่ 1 คือ สตริงคำตอบที่ 12 ด้วยการลดค่าความน่าจะเป็นในตำแหน่งที่ 1 เท่ากับ 0.0091 และเพิ่มค่าความน่าจะเป็นในตำแหน่งอื่นๆ เท่ากับ 0.0008 ดังนี้

การเพิ่มค่าความน่าจะเป็นจากสตริงคำตอบที่ 12

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,1) มีค่าเท่ากับ } 0.0924-0.0091 = 0.0833$$

การลดค่าความน่าจะเป็นจากสตริงคำตอบที่ 12

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,2) มีค่าเท่ากับ } 0.0825+0.0008 = 0.0833$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,3) มีค่าเท่ากับ } 0.0825+0.0008 = 0.0833$$

ตำแหน่งที่ (1,4) มีค่าเท่ากับ  $0.0825+0.0008 = 0.0833$

ตำแหน่งที่ (1,5) มีค่าเท่ากับ  $0.0825+0.0008 = 0.0833$

ตำแหน่งที่ (1,6) มีค่าเท่ากับ  $0.0825+0.0008 = 0.0833$

ตำแหน่งที่ (1,7) มีค่าเท่ากับ  $0.0825+0.0008 = 0.0833$

ตำแหน่งที่ (1,8) มีค่าเท่ากับ  $0.0825+0.0008 = 0.0833$

ตำแหน่งที่ (1,9) มีค่าเท่ากับ  $0.0825+0.0008 = 0.0833$

ตำแหน่งที่ (1,10) มีค่าเท่ากับ  $0.0825+0.0008 = 0.0833$

ตำแหน่งที่ (1,11) มีค่าเท่ากับ  $0.0825+0.0008 = 0.0833$

ตำแหน่งที่ (1,12) มีค่าเท่ากับ  $0.0825+0.0008 = 0.0833$

ตารางที่ 8.27 ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่แย่ของฝูงที่ 1

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833

จากนั้นทำการปรับปรุงตารางด้วยสตริงคำตอบที่ดีของประชากร คือ สตริงคำตอบที่ 11 ด้วยการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.0091 ในตำแหน่งที่ 1 และลดค่าความน่าจะเป็นในตำแหน่งอื่นๆ เท่ากับ 0.0008 และปรับปรุงตารางด้วยสตริงคำตอบที่แย่ของประชากร คือ สตริงคำตอบที่ 12 ด้วยการลดค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.0091 ในตำแหน่งที่ 1 และเพิ่มค่าความน่าจะเป็นในตำแหน่งอื่นๆ เท่ากับ 0.0008 จะได้ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 ดังตารางที่ 8.28

ตารางที่ 8.28 ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833

- การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 2

Lbest : String21 = [ 3 2 1 6 4 5 7 9 8 10 11 12 ]

Lworst : String22 = [ 3 2 5 8 6 9 1 11 12 4 7 10 ]

Gbest : String11 = [ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]

Gworst : String12 = [ 1 4 2 3 5 7 6 9 8 10 11 12 ]

ทำการปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 2 เช่นเดียวกับฝูงที่ 1 ซึ่งจะได้ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 2 ดังตารางที่ 8.29

ตารางที่ 8.29 ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 2 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833

### 8.3.5.2 การปรับปรุงตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix)

การปรับปรุงตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ซึ่งในที่นี้กำหนดให้  $r = 1$  และ  $c = 0.1$  โดยทำการปรับปรุงโดยดูจากลำดับงานที่อยู่ติดกันในสตริง

คำตอบที่ดีในแต่ละฝูง (Lbest) ด้วยการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นให้แก่คู่ลำดับเท่ากับ  $\frac{cr}{(n-2)}$

$$= \frac{0.1 \times 1}{(12-2)} = 0.01$$

และลดค่าความน่าจะเป็นกับคู่ลำดับอื่นๆ เท่ากับ  $\frac{cr}{(n-2)^2}$

$$= \frac{0.1 \times 1}{(12-2)^2} = 0.001$$

จากนั้นในสตริงคำตอบที่แย่ในแต่ละฝูง (Lworst) จะทำการลดค่าความน่าจะเป็นให้แก่คู่ลำดับเท่ากับ  $\frac{cr}{(n-2)} = 0.01$  และเพิ่มค่าความน่าจะเป็นกับคู่ลำดับอื่นๆ

เท่ากับ  $\frac{cr}{(n-2)^2} = 0.001$  และนำตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ที่

ได้จากการเพิ่มและลดค่าความน่าจะเป็นในแต่ละฝูงมาทำการปรับปรุงต่อ โดยดูจากลำดับงานที่อยู่ติดกันในสตริงคำตอบที่ดีของประชากร (Gbest) และสตริงคำตอบที่แย่ของประชากร (Gworst) และทำการคำนวณเช่นเดียวกับ Lbest และ Lworst

#### - การปรับปรุงตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1

จากสตริงคำตอบที่คัดเลือกจะได้สตริงคำตอบที่ดีของฝูงที่ 1 และสตริงคำตอบที่ดีของประชากร ดังนี้

Lbest : String11 = [ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]

Lworst : String12 = [ 1 4 2 3 5 7 6 9 8 10 11 12 ]

Gbest : String11 = [ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]

Gworst : String12 = [ 1 4 2 3 5 7 6 9 8 10 11 12 ]

ทำการปรับปรุงตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 โดยเริ่มจากสตริงคำตอบที่ดีที่สุดของฝูงที่ 1 คือ สตริงคำตอบที่ 11 ซึ่งจะพิจารณาคู่ลำดับ โดยทำการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นให้กับคู่ลำดับในสตริงคำตอบคือ (1,3), (3,2), (2,4), ..., (10,11), (11,12) เท่ากับ 0.01 และลดค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับอื่นๆ เท่ากับ 0.001 ดังนี้

การเพิ่มค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับ (1,3) จากสตริงคำตอบที่ 11

ตำแหน่งที่ (1,3) มีค่าเท่ากับ  $0+0.01 = 0.01$

การลดค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับอื่นๆ จากสตริงคำตอบที่ 11

ตำแหน่งที่ (1,1) มีค่าเท่ากับ 0

ตำแหน่งที่ (1,2) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,4) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,5) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,6) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,7) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,8) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,9) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,10) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,11) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,12) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

การเพิ่มค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับ (3,2) จากสตริงคำตอบที่ 11

ตำแหน่งที่ (3,2) มีค่าเท่ากับ  $0+0.01 = 0.01$

การลดค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับอื่นๆ จากสตริงคำตอบที่ 11

ตำแหน่งที่ (3,1) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (3,3) มีค่าเท่ากับ 0

ตำแหน่งที่ (3,4) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (3,5) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (3,6) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$



ตำแหน่งที่ (3,7) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (3,8) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (3,9) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (3,10) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (3,11) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (3,12) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

การเพิ่มค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับ (2,4) จากสตริงคำตอบที่ 11

ตำแหน่งที่ (2,4) มีค่าเท่ากับ  $0+0.01 = 0.01$

การลดค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับอื่นๆ จากสตริงคำตอบที่ 11

ตำแหน่งที่ (2,1) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (2,2) มีค่าเท่ากับ 0

ตำแหน่งที่ (2,3) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (2,5) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (2,6) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (2,7) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (2,8) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (2,9) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (2,10) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (2,11) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (2,12) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ทำการปรับปรุงตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix)

ของฝูงที่ 1 จนครบทุกคู่ลำดับของสตริงคำตอบที่ดี จะได้ดังตารางที่ 8.30

ตารางที่ 8.30 ตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่ดีที่สุดของฝูงที่ 1

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	-	-0.001	0.010	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001
2	-0.001	-	-0.001	0.010	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001
3	-0.001	0.010	-	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001
4	-0.001	-0.001	-0.001	-	0.010	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001
5	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-	-0.001	-0.001	0.010	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001
6	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-	0.010	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001
7	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-	-0.001	0.010	-0.001	-0.001	-0.001
8	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	0.010	-0.001	-	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001
9	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-	0.010	-0.001	-0.001
10	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-	0.010	-0.001
11	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-	0.010
12	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-

จากนั้นทำการปรับปรุงตารางด้วยสตริงคำตอบที่แยกของฝูงที่ 1 คือ สตริงคำตอบที่ 12 ด้วยการลดความน่าจะเป็นให้กับคู่ลำดับในสตริงคำตอบเท่ากับ 0.01 และเพิ่มความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับอื่นๆ เท่ากับ 0.001 ดังนี้

การลดค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับ (1,4) จากสตริงคำตอบที่ 12

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,4) มีค่าเท่ากับ } -0.001 - 0.01 = -0.011$$

การเพิ่มความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับอื่นๆ จากสตริงคำตอบที่ 12

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,1) มีค่าเท่ากับ } 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,2) มีค่าเท่ากับ } -0.001 + 0.001 = 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,3) มีค่าเท่ากับ } 0.01 + 0.001 = 0.011$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,5) มีค่าเท่ากับ } -0.001 + 0.001 = 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,6) มีค่าเท่ากับ } -0.001 + 0.001 = 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,7) มีค่าเท่ากับ } -0.001 + 0.001 = 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,8) มีค่าเท่ากับ } -0.001 + 0.001 = 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,9) มีค่าเท่ากับ } -0.001 + 0.001 = 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,10) มีค่าเท่ากับ } -0.001 + 0.001 = 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,11) มีค่าเท่ากับ } -0.001 + 0.001 = 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,12) มีค่าเท่ากับ } -0.001 + 0.001 = 0$$

การลดค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับ (4,2) จากสตริงคำตอบที่ 12

$$\text{ตำแหน่งที่ (4,2) มีค่าเท่ากับ } -0.001-0.01 = -0.011$$

การเพิ่มค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับอื่นๆ จากสตริงคำตอบที่ 12

$$\text{ตำแหน่งที่ (4,1) มีค่าเท่ากับ } -0.001+0.001 = 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (4,3) มีค่าเท่ากับ } -0.001+0.001 = 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (4,4) มีค่าเท่ากับ } 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (4,5) มีค่าเท่ากับ } 0.01+0.001 = 0.011$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (4,6) มีค่าเท่ากับ } -0.001+0.001 = 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (4,7) มีค่าเท่ากับ } -0.001+0.001 = 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (4,8) มีค่าเท่ากับ } -0.001+0.001 = 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (4,9) มีค่าเท่ากับ } -0.001+0.001 = 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (4,10) มีค่าเท่ากับ } -0.001+0.001 = 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (4,11) มีค่าเท่ากับ } -0.001+0.001 = 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (4,12) มีค่าเท่ากับ } -0.001+0.001 = 0$$

การลดค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับ (2,3) จากสตริงคำตอบที่ 12

$$\text{ตำแหน่งที่ (2,3) มีค่าเท่ากับ } -0.001-0.01 = -0.011$$

การเพิ่มค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับอื่นๆ จากสตริงคำตอบที่ 12

$$\text{ตำแหน่งที่ (2,1) มีค่าเท่ากับ } -0.001+0.001 = 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (2,2) มีค่าเท่ากับ } 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (2,4) มีค่าเท่ากับ } 0.010+0.001=0.011$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (2,5) มีค่าเท่ากับ } -0.001+0.001 = 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (2,6) มีค่าเท่ากับ } -0.001+0.001 = 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (2,7) มีค่าเท่ากับ } -0.001+0.001 = 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (2,8) มีค่าเท่ากับ } -0.001+0.001 = 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (2,9) มีค่าเท่ากับ } -0.001+0.001 = 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (2,10) มีค่าเท่ากับ } -0.001+0.001 = 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (2,11) มีค่าเท่ากับ } -0.001+0.001 = 0$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (2,12) มีค่าเท่ากับ } -0.001+0.001 = 0$$

ทำการปรับปรุงตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 จนครบทุกคู่ลำดับของสตริงคำตอบที่แย้ คือ สตริงคำตอบที่ 12 จะได้ดังตารางที่ 8.31

ตารางที่ 8.31 ตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่แย้ของฝูงที่ 1

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	-	0.000	0.011	-0.011	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
2	0.000	-	-0.011	0.011	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
3	0.000	0.011	-	0.000	-0.011	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
4	0.000	-0.011	0.000	-	0.011	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
5	0.000	0.000	0.000	0.000	-	0.000	-0.011	0.011	0.000	0.000	0.000	0.000
6	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-	0.011	0.000	-0.011	0.000	0.000	0.000
7	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-0.011	-	0.000	0.011	0.000	0.000	0.000
8	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.011	0.000	-	0.000	-0.011	0.000	0.000
9	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-0.011	-	0.011	0.000	0.000
10	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-	0.000	0.000
11	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-	0.000
12	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-

จากนั้นทำการปรับปรุงตารางด้วยสตริงคำตอบที่ดีของประชากร คือ สตริงคำตอบที่ 11 ด้วยการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นให้แก่คู่ลำดับเท่ากับ 0.01 และลดค่าความน่าจะเป็นกับคู่ลำดับอื่นๆ เท่ากับ 0.001 และปรับปรุงตารางด้วยสตริงคำตอบที่แย้ของประชากร คือ สตริงคำตอบที่ 12 ด้วยการลดค่าความน่าจะเป็นกับคู่ลำดับเท่ากับ 0.01 และเพิ่มค่าความน่าจะเป็นกับคู่ลำดับอื่นๆ เท่ากับ 0.001 จะได้ค่าทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 ดังตารางที่ 8.32

ตารางที่ 8.32 ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	-	0.000	0.022	-0.022	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
2	0.000	-	-0.022	0.022	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
3	0.000	0.022	-	0.000	-0.022	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
4	0.000	-0.022	0.000	-	0.022	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
5	0.000	0.000	0.000	0.000	-	0.000	-0.022	0.022	0.000	0.000	0.000	0.000
6	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-	0.022	0.000	-0.022	0.000	0.000	0.000
7	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-0.022	-	0.000	0.022	0.000	0.000	0.000
8	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.022	0.000	-	0.000	-0.022	0.000	0.000
9	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-0.022	-	0.022	0.000	0.000
10	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-	0.000	0.000
11	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-	0.000
12	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-

- การปรับปรุงตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 2

Lbest : String21 = [ 3 2 1 6 4 5 7 9 8 10 11 12 ]

Lworst : String22 = [ 3 2 5 8 6 9 1 11 12 4 7 10 ]

Gbest : String11 = [ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]

Gworst : String12 = [ 1 4 2 3 5 7 6 9 8 10 11 12 ]

ทำการปรับปรุงตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 2 เช่นเดียวกับฝูงที่ 1 ซึ่งจะได้ค่าตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 2 ดังตารางที่ 8.33

จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย





ตารางที่ 8.35 ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) ของฝูงที่ 2

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	-	0.0909	0.1019	0.0799	0.0909	0.1019	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0799	0.0909
2	0.1019	-	0.0799	0.1019	0.0799	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
3	0.0909	0.1019	-	0.0909	0.0799	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
4	0.0909	0.0799	0.0909	-	0.1129	0.0909	0.0799	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
5	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	-	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
6	0.0909	0.0909	0.0909	0.1019	0.0909	-	0.1019	0.0909	0.0689	0.0909	0.0909	0.0909
7	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0799	-	0.0909	0.1129	0.0799	0.0909	0.0909
8	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	-	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
9	0.0799	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	-	0.1019	0.0909	0.0909
10	0.0899	0.0899	0.0899	0.0899	0.0899	0.0899	0.0899	0.0899	0.0899	-	0.1009	0.0899
11	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	-	0.0909
12	0.0919	0.0919	0.0919	0.0809	0.0919	0.0919	0.0919	0.0919	0.0919	0.0919	0.0919	-

### 8.3.6 การแก้ปัญหาในรอบถัดไป

สร้างสตริงคำตอบ โดยใช้ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) และ ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) ที่ได้จากรอบก่อนหน้า ซึ่งเมื่อทำการหาลำดับชั้นงานในการทำงานจะได้สตริงลำดับงานทั้ง 6 ตัว ดังนี้

ฝูงที่ 1 : String11 = [ 3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

String12 = [ 1 4 3 6 2 5 9 7 8 11 12 10 ]

String13 = [ 3 6 1 4 2 5 9 8 11 12 7 10 ]

ฝูงที่ 2 : String21 = [ 2 3 5 1 4 6 7 8 9 10 11 12 ]

String22 = [ 3 6 1 4 2 5 8 9 7 10 11 12 ]

String23 = [ 3 2 1 5 4 6 9 11 8 7 10 12 ]

จากลำดับงานทั้ง 6 ตัว สามารถคำนวณค่าวัตถุประสงค์ได้ดังตารางที่ 8.36

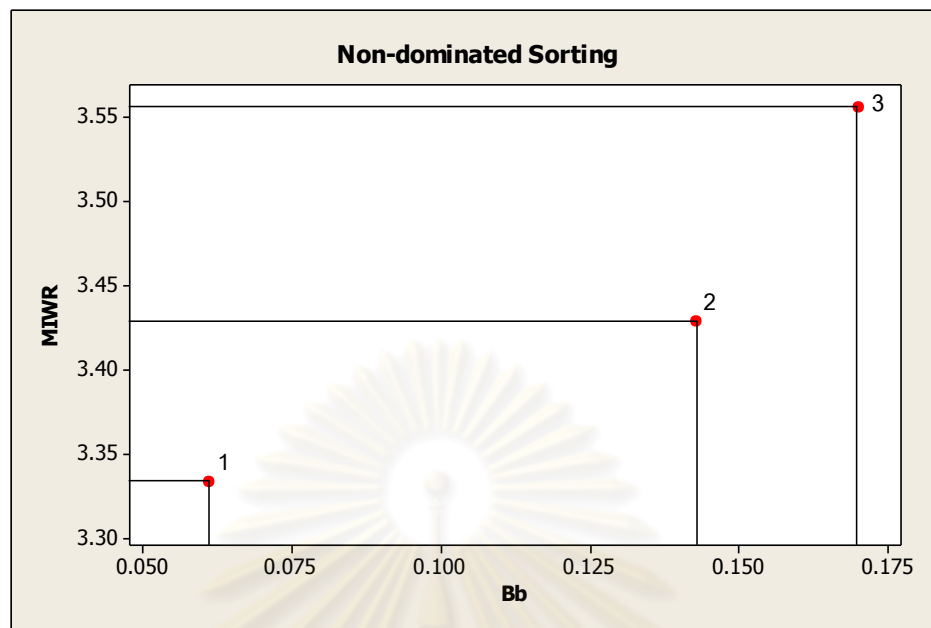
ตารางที่ 8.36 ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์

อนุภาค	จำนวนคู่ สถานีงาน	จำนวน สถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ของ งานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
11	2	4	3.3333	0.0612
12	2	4	3.5556	0.1701
13	2	4	3.4286	0.1429
21	3	6	5.4000	0.0259
22	2	4	3.4286	0.1701
23	3	5	4.4444	0.0721

### การคัดเลือกสตริงคำตอบ

ทำการประเมินค่าสตริงคำตอบที่ได้ โดยการกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness Value) เพื่อจะนำมาคัดเลือกหาสตริงคำตอบที่ดีในแต่ละฝูง (Local Best Solution : Lbest) และสตริงคำตอบที่แย่ในแต่ละฝูง (Local Worst Solution : Lworst) โดยพิจารณาจาก Front ของคำตอบที่ได้จากการ Non-dominated Sorting ในแต่ละฝูง โดยพิจารณาจำนวนสถานีงานที่น้อยที่สุดและมากที่สุด ตามลำดับ ดังรูปที่ 8.12-8.14 และตารางที่ 8.37-8.39 และหาสตริงคำตอบที่ดีของประชากร (Global Best Solution : Gbest) และสตริงคำตอบที่แย่ของประชากร (Global Worst Solution : Gworst) โดยพิจารณาจาก Front ของคำตอบที่ได้จากการ Non-dominated Sorting ที่มีค่าน้อยที่สุดและมากที่สุด จากการรวมกันของสตริงคำตอบของทุกฝูง ดังรูปที่ 8.15-8.16 และตารางที่ 8.40-8.41 และทำการเก็บค่า Gbest ที่ได้

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย



รูปที่ 8.12 ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 1

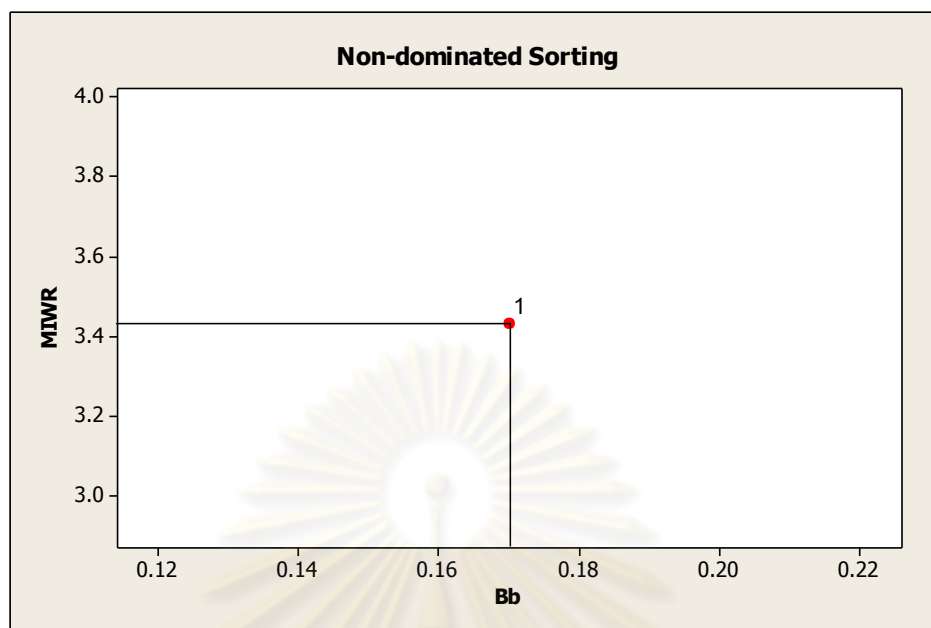
ตารางที่ 8.37 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีและสตริงคำตอบที่แย่ในฝูงที่ 1

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาวะ งานระหว่างสถานีนงาน	Front	Selection
11	3.3333	0.0612	1	Lbest
12	3.5556	0.1701	3	Lworst
13	3.4286	0.1429	2	-

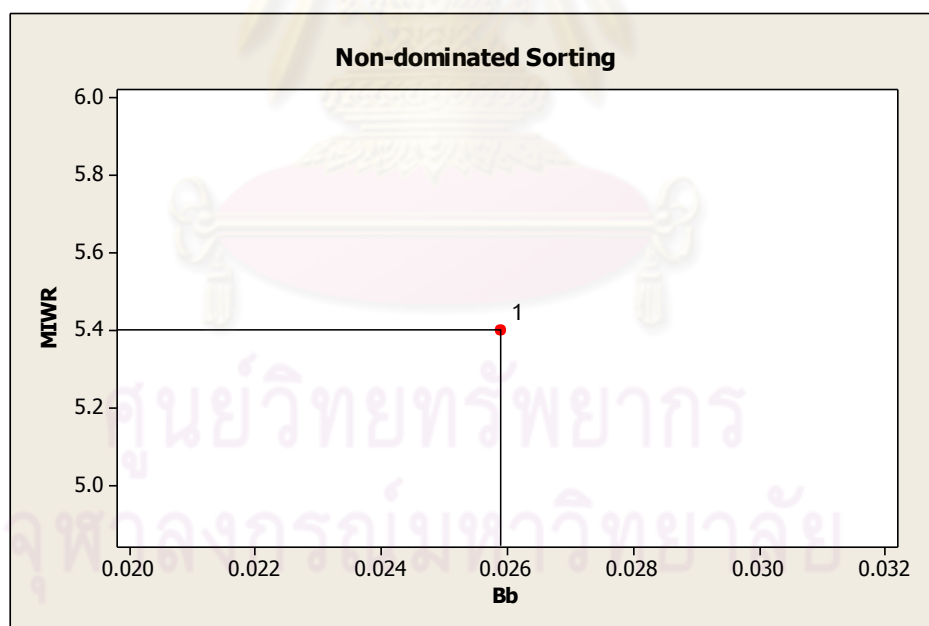
จากตารางที่ 8.37 จะได้ค่า Lbest และ Lworst ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 1 ดังนี้

Lbest : String11 = [3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12]

Lworst : String12 = [1 4 3 6 2 5 9 7 8 11 12 10]



รูปที่ 8.13 ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตรีงคำตอบในฝูงที่ 2 เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีงานเท่ากับ 4



รูปที่ 8.14 ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตรีงคำตอบในฝูงที่ 2 เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีงานเท่ากับ 6

ตารางที่ 8.38 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีในฝูงที่ 2

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีนงาน	Front	Selection
22	3.4286	0.1701	1	Lbest

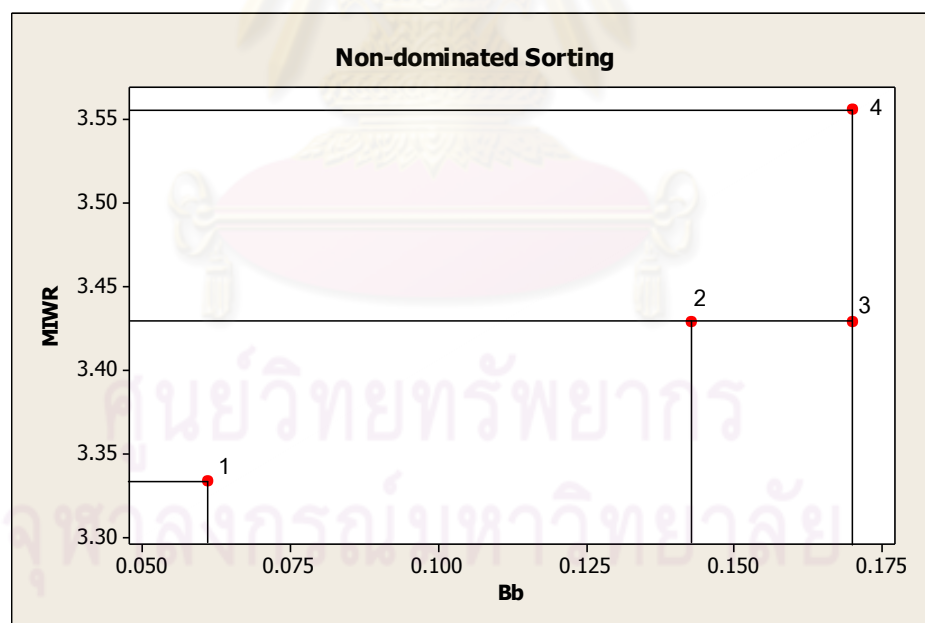
ตารางที่ 8.39 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่แย่ในฝูงที่ 2

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีนงาน	Front	Selection
21	5.4000	0.0259	1	Lworst

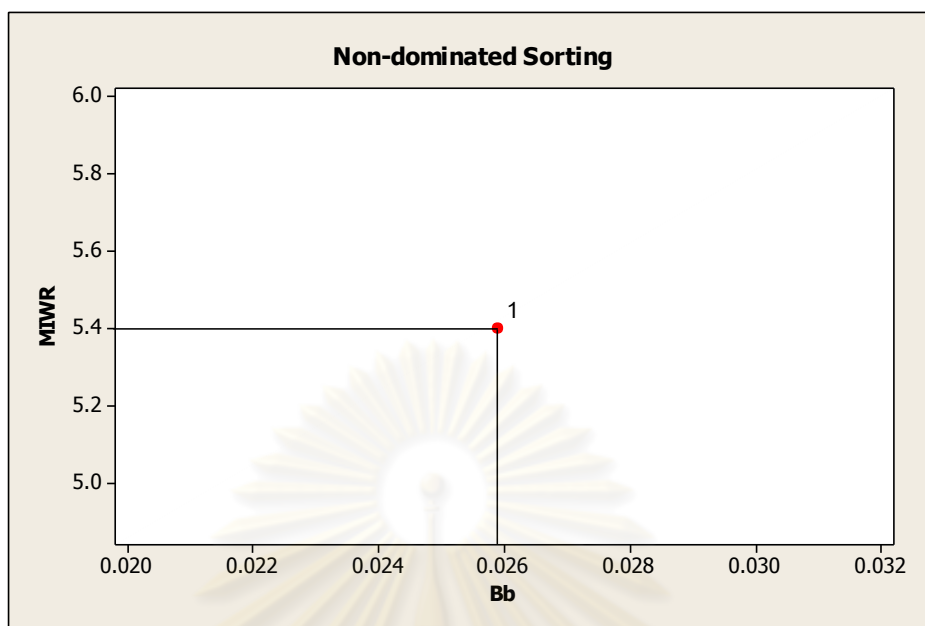
จากตารางที่ 8.38 และ 8.39 จะได้ค่า Lbest และ Lworst ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 2 ดังนี้

Lbest : String22 = [ 3 6 1 4 2 5 8 9 7 10 11 12 ]

Lworst : String21 = [ 2 3 5 1 4 6 7 8 9 10 11 12 ]



รูปที่ 8.15 ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบของประชากร เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีนงานเท่ากับ 4



รูปที่ 8.16 ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบของประชากร เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีงานเท่ากับ 6

ตารางที่ 8.40 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีของประชากร

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน	Front	Selection
11	3.3333	0.0612	1	Gbest
12	3.5556	0.1701	4	-
13	3.4286	0.1429	2	-
22	3.4286	0.1701	3	-

ตารางที่ 8.41 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่แย่ของประชากร

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน	Front	Selection
21	5.4000	0.0259	1	Gworst

จากตารางที่ 8.40 และ 8.41 จะได้ค่า Gbest และ Gworst ของสตริงคำตอบของประชากร ดังนี้

Gbest : String11 = [ 3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

Gworst : String21 = [ 2 3 5 1 4 6 7 8 9 10 11 12 ]



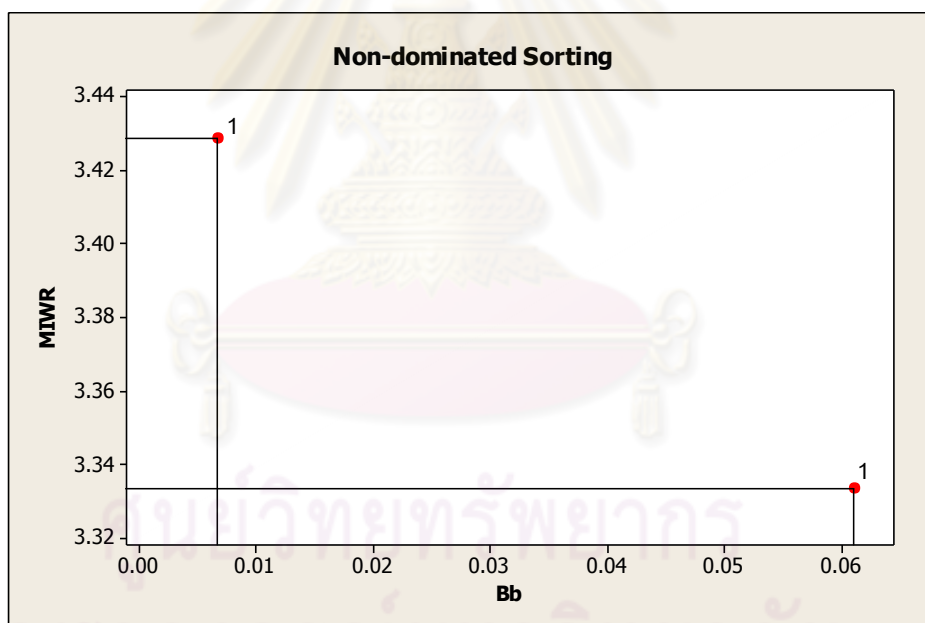
### เทคนิคการเก็บค่าที่ดีที่สุด

เมื่อได้ค่า Gbest จะทำการเก็บสตริงคำตอบที่ดีที่สุดไว้ โดยนำมารวมกับค่า Gbest ในรอบก่อนหน้า ดังตารางที่ 8.42

ตารางที่ 8.42 การรวมสตริงคำตอบ

รอบการทำงาน	สตริงคำตอบที่	Task Sequence
1	11	[ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]
2	11	[ 3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

และทำการประเมินหาคำตอบที่ดีที่สุดเพื่อทำการเก็บค่าไว้ดำเนินการในรอบถัดไป ด้วยการกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness Value) โดยจะใช้วิธีจัดอันดับแบบ Goldberg (1989) หรือ Non-dominated Sorting



รูปที่ 8.17 การกำหนดค่าความแข็งแรงไม่แท้จริงในการคัดเลือกสตริงคำตอบ

ตารางที่ 8.43 ค่า Dummy Fitness ของสตริงคำตอบ

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีนงาน	Dummy Fitness
1	3.4286	0.0068	1
2	3.3333	0.0612	1

จากสตริงคำตอบทั้ง 4 ตัว จะทำการเก็บสตริงคำตอบที่ดีที่สุดไว้ โดยพิจารณาจากค่า Dummy Fitness ที่มีค่าน้อยที่สุด เพื่อทำการเก็บค่าไว้ดำเนินการในรอบถัดไป ดังตารางที่ 8.44

ตารางที่ 8.44 สตริงคำตอบที่ดีที่สุด

สตริงคำตอบที่	Task Sequence
1	[ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]
2	[ 3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

### การปรับปรุงค่าความน่าจะเป็นในตาราง

#### 1. การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix)

นำตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ที่ได้จากรอบก่อนหน้ามาทำการปรับปรุง โดยดูจากงานที่ถูกเลือกเป็นอันดับแรกในสตริงคำตอบที่ดีในแต่ละฝูง (Lbest) ด้วยการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานลำดับแรกเท่ากับ 0.0091 และลดค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานอื่นๆ เท่ากับ 0.0008 จากนั้นในสตริงคำตอบที่แย่ในแต่ละฝูง (Lworst) จะทำการลดค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานลำดับแรกเท่ากับ 0.0091 และเพิ่มค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานอื่นๆ เท่ากับ 0.0008 และนำตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ที่ได้จากการเพิ่มและลดค่าความน่าจะเป็นในแต่ละฝูงมาทำการปรับปรุงโดยดูจากงานที่ถูกเลือกเป็นอันดับแรกในสตริงคำตอบที่ดีของประชากร (Gbest) และสตริงคำตอบที่แย่ของประชากร (Gworst) โดยทำการคำนวณเช่นเดียวกับ Lbest และ Lworst

#### - การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1

จากสตริงคำตอบที่คัดเลือกจะได้สตริงคำตอบที่ดีของฝูงที่ 1 และสตริงคำตอบที่ดีของประชากร ดังนี้

Lbest : String11 = [ 3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

Lworst : String12 = [ 1 4 3 6 2 5 9 7 8 11 12 10 ]

Gbest : String11 = [ 3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

Gworst : String21 = [ 2 3 5 1 4 6 7 8 9 10 11 12 ]



- การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 2

Lbest : String22 = [ 3 6 1 4 2 5 8 9 7 10 11 12 ]

Lworst : String21 = [ 2 3 5 1 4 6 7 8 9 10 11 12 ]

Gbest : String11 = [ 3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

Gworst : String21 = [ 2 3 5 1 4 6 7 8 9 10 11 12 ]

ทำการปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 2 เช่นเดียวกับฝูงที่ 1 เพื่อใช้ในรอบถัดไป ซึ่งจะได้ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 2 ดังตารางที่ 8.48

ตารางที่ 8.48 ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 2 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
0.0833	0.0635	0.1031	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833

## 2. การปรับปรุงตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix)

นำตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ที่ได้จากรอบก่อนหน้ามาทำการปรับปรุงโดยดูจากลำดับงานที่อยู่ติดกันในสตริงคำตอบที่ดีในแต่ละฝูง (Lbest) ด้วยการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นให้แก่คู่ลำดับเท่ากับ 0.01 และลดค่าความน่าจะเป็นกับคู่ลำดับอื่นๆ เท่ากับ 0.001 จากนั้นในสตริงคำตอบที่แย่ในแต่ละฝูง (Lworst) จะทำการลดค่าความน่าจะเป็นให้แก่คู่ลำดับเท่ากับ 0.01 และเพิ่มค่าความน่าจะเป็นกับคู่ลำดับอื่นๆ เท่ากับ 0.001 และนำตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ที่ได้จากการเพิ่มและลดค่าความน่าจะเป็นในแต่ละฝูงมาทำการปรับปรุงต่อ โดยดูจากลำดับงานที่อยู่ติดกันในสตริงคำตอบที่ดีของประชากร (Gbest) และสตริงคำตอบที่แย่ของประชากร (Gworst) และทำการคำนวณเช่นเดียวกับ Lbest และ Lworst

- การปรับปรุงตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1

จากสตริงคำตอบที่คัดเลือกจะได้สตริงคำตอบที่ดีของฝูงที่ 1 และสตริงคำตอบที่ดีของประชากร ดังนี้

Lbest : String11 = [3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12]

Lworst : String12 = [1 4 3 6 2 5 9 7 8 11 12 10]

Gbest : String11 = [3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12]

Gworst : String21 = [2 3 5 1 4 6 7 8 9 10 11 12]

ทำการปรับปรุงตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 โดยเริ่มจากสตริงคำตอบที่ดีของฝูงที่ 1 คือ สตริงคำตอบที่ 11 ซึ่งจะพิจารณาคู่ลำดับ โดยการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นให้กับคู่ลำดับในสตริงคำตอบคือ (3,1), (1,4), (4,6), ..., (10,11), (11,12) เท่ากับ 0.01 และลดค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับอื่นๆ เท่ากับ 0.001 ได้ดังตารางที่ 8.49

ตารางที่ 8.49 ตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่ดีของฝูงที่ 1

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	-	-0.001	0.021	-0.012	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001
2	-0.001	-	-0.023	0.021	0.010	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001
3	0.010	0.021	-	-0.001	-0.023	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001
4	-0.001	-0.023	-0.001	-	0.021	0.010	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001
5	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-	-0.001	-0.023	0.021	0.010	-0.001	-0.001	-0.001
6	-0.001	0.010	-0.001	-0.001	-0.001	-	0.021	-0.001	-0.023	-0.001	-0.001	-0.001
7	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.023	-	-0.001	0.021	0.010	-0.001	-0.001
8	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	0.021	0.010	-	-0.001	-0.023	-0.001	-0.001
9	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.012	-	0.021	-0.001	-0.001
10	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-	0.010	-0.001
11	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-	0.010
12	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-

จากนั้นทำการปรับปรุงตารางด้วยสตริงคำตอบที่แยของฝูงที่ 1 คือ สตริงคำตอบที่ 12 ด้วยการลดค่าความน่าจะเป็นให้กับคู่ลำดับในสตริงคำตอบเท่ากับ 0.01 และเพิ่มค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับอื่นๆ เท่ากับ 0.001 ได้ดังตารางที่ 8.50

ตารางที่ 8.50 ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่แย่ของฝูงที่ 1

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	-	0.000	0.022	-0.022	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
2	0.000	-	-0.022	0.022	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
3	0.011	0.022	-	0.000	-0.022	-0.011	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
4	0.000	-0.022	-0.011	-	0.022	0.011	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
5	0.000	0.000	0.000	0.000	-	0.000	-0.022	0.022	0.000	0.000	0.000	0.000
6	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-	0.022	0.000	-0.022	0.000	0.000	0.000
7	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-0.022	-	-0.011	0.022	0.011	0.000	0.000
8	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.022	0.011	-	0.000	-0.022	-0.011	0.000
9	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-0.011	-0.011	-	0.022	0.000	0.000
10	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-	0.010	-0.001
11	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-	0.000
12	0.001	0.001	0.001	0.001	0.001	0.001	0.001	0.001	0.001	-0.010	0.001	-

จากนั้นทำการปรับปรุงตารางด้วยสตริงคำตอบที่ดีของประชากร คือ สตริงคำตอบที่ 11 ด้วยการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นให้แก่คู่ลำดับเท่ากับ 0.01 และลดค่าความน่าจะเป็นกับคู่ลำดับอื่นๆ เท่ากับ 0.001 และปรับปรุงตารางด้วยสตริงคำตอบที่แย่ของประชากร คือ สตริงคำตอบที่ 21 ด้วยการลดค่าความน่าจะเป็นกับคู่ลำดับเท่ากับ 0.01 และเพิ่มค่าความน่าจะเป็นกับคู่ลำดับอื่นๆ เท่ากับ 0.001 จะได้ค่าทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 ดังตารางที่ 8.51

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย



ตารางที่ 8.51 ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	-	0.000	0.022	-0.022	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
2	0.000	-	-0.033	0.022	0.011	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
3	0.022	0.022	-	0.000	-0.033	-0.011	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
4	0.000	-0.022	-0.011	-	0.022	0.011	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
5	-0.011	0.000	0.000	0.000	-	0.000	-0.022	0.022	0.011	0.000	0.000	0.000
6	0.000	0.011	0.000	0.000	0.000	-	0.011	0.000	-0.022	0.000	0.000	0.000
7	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-0.022	-	-0.022	0.022	0.022	0.000	0.000
8	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.022	0.022	-	-0.011	-0.022	-0.011	0.000
9	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-0.011	0.000	-	0.011	0.000	0.000
10	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-	0.010	-0.001
11	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-	0.000
12	0.001	0.001	0.001	0.001	0.001	0.001	0.001	0.001	0.001	-0.010	0.001	-

- การปรับปรุงตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 2

Lbest : String22 = [ 3 6 1 4 2 5 8 9 7 10 11 12 ]

Lworst : String21 = [ 2 3 5 1 4 6 7 8 9 10 11 12 ]

Gbest : String11 = [ 3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

Gworst : String21 = [ 2 3 5 1 4 6 7 8 9 10 11 12 ]

ทำการปรับปรุงตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 2 เช่นเดียวกับฝูงที่ 1 ซึ่งจะได้ค่าตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 2 ดังตารางที่ 8.52

จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

ตารางที่ 8.52 ตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 2 หลังการปรับปรุงจากสตรึงคำตอบ

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	-	0.000	0.011	-0.011	0.000	0.011	0.000	0.000	0.000	0.000	-0.011	0.000
2	0.011	-	-0.033	0.011	0.011	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
3	0.011	0.011	-	0.000	-0.033	0.011	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
4	0.000	0.000	0.000	-	0.022	-0.011	-0.011	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
5	-0.022	0.000	0.000	0.000	-	0.000	0.000	0.011	0.011	0.000	0.000	0.000
6	0.011	0.011	0.000	0.011	0.000	-	-0.011	0.000	-0.022	0.000	0.000	0.000
7	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-0.011	-	-0.022	0.022	0.011	0.000	0.000
8	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.011	-	-0.011	0.000	0.000	0.000
9	-0.011	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.011	0.011	-	-0.011	0.000	0.000
10	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-0.001	-	0.010	-0.001
11	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-	0.000
12	0.001	0.001	0.001	-0.010	0.001	0.001	0.001	0.001	0.001	0.001	0.001	-

### 3. การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix)

การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) เพื่อใช้ในรอบถัดไป โดยจะได้ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 และ 2 ดังนี้

ตารางที่ 8.53 ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) ของฝูงที่ 1

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	-	0.0909	0.1349	0.0469	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
2	0.0909	-	0.0359	0.1349	0.1019	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
3	0.1129	0.1349	-	0.0909	0.0359	0.0799	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
4	0.0909	0.0469	0.0799	-	0.1349	0.1019	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
5	0.0799	0.0909	0.0909	0.0909	-	0.0909	0.0469	0.1349	0.1019	0.0909	0.0909	0.0909
6	0.0909	0.1019	0.0909	0.0909	0.0909	-	0.1239	0.0909	0.0469	0.0909	0.0909	0.0909
7	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0469	-	0.0689	0.1349	0.1129	0.0909	0.0909
8	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.1349	0.1129	-	0.0799	0.0469	0.0799	0.0909
9	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0799	0.0689	-	0.1239	0.0909	0.0909
10	0.0899	0.0899	0.0899	0.0899	0.0899	0.0899	0.0899	0.0899	0.0899	-	0.1009	0.0899
11	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	-	0.0909
12	0.0919	0.0919	0.0919	0.0919	0.0919	0.0919	0.0919	0.0919	0.0919	0.0809	0.0919	-

ตารางที่ 8.54 ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) ของฝูงที่ 2

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	-	0.0909	0.1129	0.0689	0.0909	0.1129	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0689	0.0909
2	0.1129	-	0.0469	0.1129	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
3	0.1019	0.1129	-	0.0909	0.0469	0.1019	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
4	0.0909	0.0799	0.0909	-	0.1349	0.0799	0.0689	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
5	0.0689	0.0909	0.0909	0.0909	-	0.0909	0.0909	0.1019	0.1019	0.0909	0.0909	0.0909
6	0.1019	0.1019	0.0909	0.1129	0.0909	-	0.0909	0.0909	0.0469	0.0909	0.0909	0.0909
7	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0689	-	0.0689	0.1349	0.0909	0.0909	0.0909
8	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.1019	-	0.0799	0.0909	0.0909	0.0909
9	0.0689	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.1019	0.1019	-	0.0909	0.0909	0.0909
10	0.0889	0.0889	0.0889	0.0889	0.0889	0.0889	0.0889	0.0889	0.0889	-	0.1109	0.0889
11	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	-	0.0909
12	0.0929	0.0929	0.0929	0.0709	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	-

#### 8.4 วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ (Particle Swarm Optimization with Negative Knowledge : PSONK) ร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ (Local Search)

วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่เป็นวิธีการค้นหาคำตอบของปัญหาที่มีโครงสร้างการคำนวณเช่นเดียวกับวิธี PSONK ที่ได้กล่าวไว้ในตอนต้น โดยได้เพิ่มการค้นหาเฉพาะที่เข้าไปหลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้นและหลังการสิ้นสุดกระบวนการ โดยการเพิ่มการค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบเพื่อเพิ่มความหลากหลายของประชากรคำตอบเบื้องต้นก่อนเข้าสู่กระบวนการ และการเพิ่มการค้นหาเฉพาะที่หลังสิ้นสุดกระบวนการค้นหาคำตอบเพื่อเป็นการปรับปรุงคำตอบสุดท้ายให้ดีขึ้นจนไม่สามารถปรับปรุงคำตอบให้ดีขึ้นได้อีก โดยกระบวนการค้นหาเฉพาะที่นั้นได้กล่าวไว้ในบทของเมมเมติกอัลกอริทึม

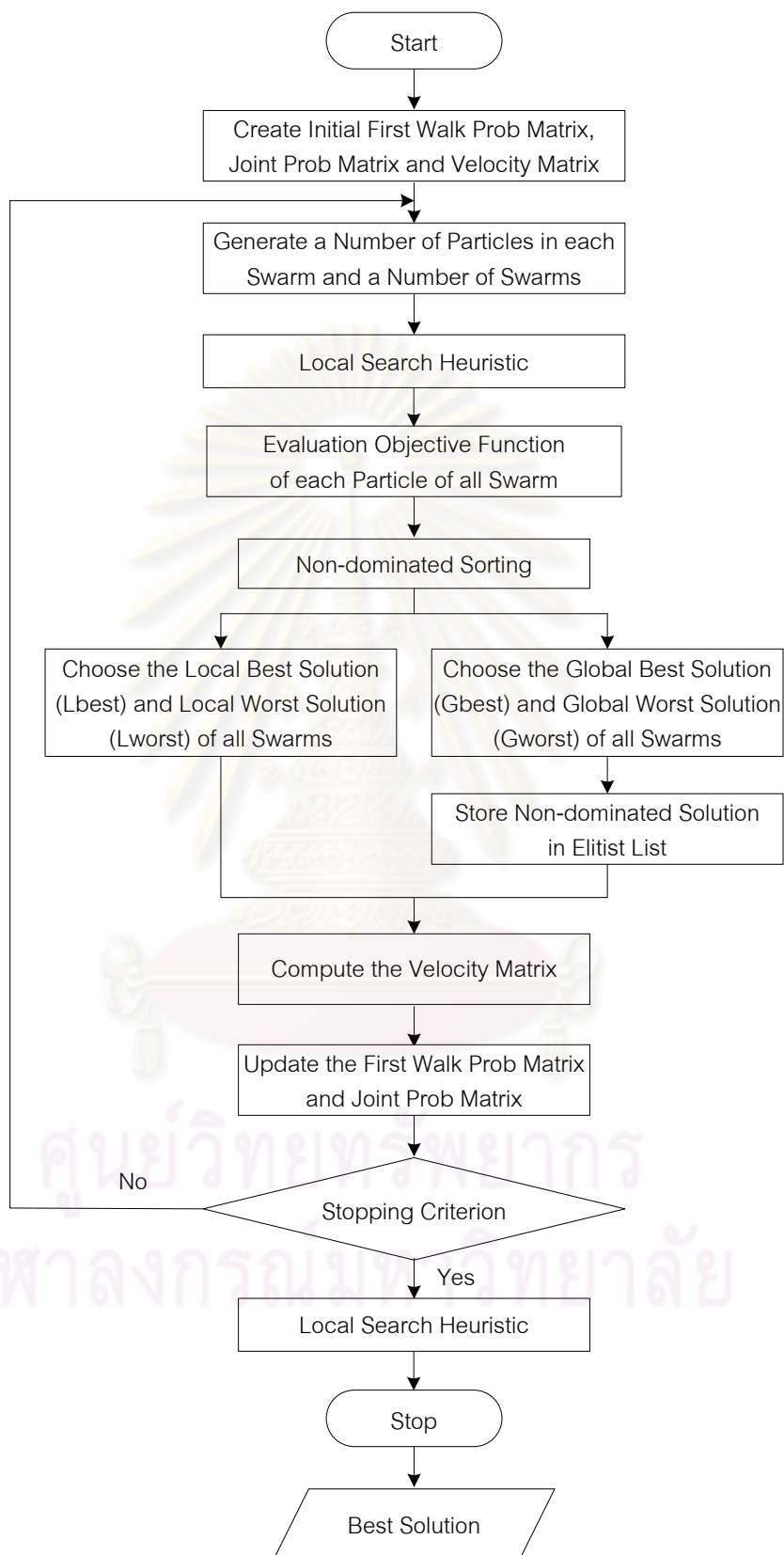
#### 8.5 ขั้นตอนการทำงานของวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุสสายการประกอบที่มีหลายวัตถุประสงค์

ขั้นตอนการทำงานของวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ สามารถแบ่งได้ดังนี้

1. **Data Input** : รับข้อมูลต่างๆ ได้แก่ จำนวนผลิตภัณฑ์ แผนภาพแสดงความสัมพันธ์ของแต่ละผลิตภัณฑ์ เวลาการทำงานและด้านที่สามารถทำงานได้ของแต่ละชิ้นงาน รวมถึงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) และตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix)
2. **Representation & Initialization** : นำข้อมูลนำเข้ามาสร้างคำตอบเบื้องต้นโดยใช้วิธีการสุ่มจากตารางความน่าจะเป็นมาเท่ากับจำนวน Swarm ฝูงๆ ละ Particle ตัว ด้วยกระบวนการใส่รหัสคำตอบ (Representation) และการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้น (Initial Population) โดยสุ่มเลือกงานลำดับแรกจากตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก และงานลำดับอื่นๆ จากตารางความน่าจะเป็นร่วม
3. **Local Search Heuristic** : ทำการปรับปรุงคำตอบหลังการสร้างคำตอบเบื้องต้นด้วยการค้นหาเฉพาะที่ โดยทำการวนค้นหาเฉพาะที่ซ้ำจำนวน  $k$  ครั้ง โดยความถี่ในการค้นหาเฉพาะที่ภายหลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้นจะขึ้นอยู่กับความน่าจะเป็นของความถี่ในการค้นหาเฉพาะที่ที่กำหนด
4. **Repair String** : ทำการปรับปรุงคำตอบให้ถูกต้องตามข้อจำกัดความสัมพันธ์ก่อนหลังของงาน เนื่องจากสตริงคำตอบที่ใช้ในวิธี PSOK เป็นสตริงคำตอบลำดับงานจึงทำให้หลังการค้นหาเฉพาะที่เกิดการเปลี่ยนแปลงของสตริงคำตอบซึ่งอาจขัดต่อข้อจำกัดด้านความสัมพันธ์ก่อนหลังของงาน
5. **Evaluation** : คำนวณหาค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ต่างๆ ที่ต้องการ เช่น จำนวนคู่สถานีงาน จำนวนสถานีงาน ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน และความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงานของประชากรคำตอบ
6. **Pareto Based Approach** : กำหนดค่าความแข็งแรงให้แก่คำตอบโดยใช้เทคนิควิธีเชิงกลุ่มที่ดีที่สุด โดยใช้วิธีการจัดอันดับ Non-dominated Sorting โดยคำตอบจะถูกแบ่งออกเป็นกลุ่ม ซึ่งกลุ่มที่ดีที่สุดจะมีอันดับในการจัดต่ำที่สุด โดยได้ทำการแบ่งเป็นการกำหนดค่าความแข็งแรงในแต่ละฝูง และการกำหนดค่าความแข็งแรงของประชากรทั้งหมด
7. **Selection** : คัดเลือกคำตอบโดยการเรียงค่าความแข็งแรงที่ได้จากข้อตอนที่ 4 จากน้อยไปมาก โดยทำการเลือกสตริงคำตอบในอันดับแรกที่มีค่าความแข็งแรงน้อยที่สุดของแต่ละฝูงมาเป็น Lbest ซึ่งเป็นสตริงคำตอบที่ดี (Local Good Solution) รวมถึงเลือกสตริงคำตอบในอันดับสุดท้ายที่มีค่าความแข็งแรงมากที่สุดของแต่ละฝูงมาเป็น

Lworst ซึ่งเป็นสตริงคำตอบที่แย่ (Local Worst Solution) และเลือกสตริงคำตอบในอันดับแรกที่มีค่าความแข็งแรงน้อยที่สุดของประชากรทั้งหมด (Global Good Solution) มาเป็น Gbest รวมถึงเลือกสตริงคำตอบในอันดับสุดท้ายที่มีค่าความแข็งแรงมากที่สุดของประชากรทั้งหมด (Global Worst Solution) มาเป็น Gworst และทำการเก็บคำตอบ Gbest ที่ได้

8. **Update Probability Matrix** : ปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) และตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) โดยการเพิ่มค่าให้แก่สตริงคำตอบที่ดี และลดค่าให้แก่สตริงคำตอบที่แย่ และทำการเตรียมตารางความน่าจะเป็นรวม (Joint Probability Matrix) เพื่อใช้ในการสุ่มสตริงคำตอบในรอบถัดไป
9. **Strategies to Maintain Elitist Solution in the Population** : นำประชากรคำตอบที่ดีที่สุด (Gbest) ที่ได้ไปรวมกับประชากรที่ดีที่สุดในรอบก่อนหน้า และทำการเปรียบเทียบกันระหว่างประชากร ด้วยวิธี Non-dominated Sorting และทำการเก็บประชากรคำตอบที่ดีที่สุดไว้ เพื่อนำไปเปรียบเทียบกับประชากรที่ดีที่สุดในรอบถัดไป
10. **Stopping Criteria** : ทำการวนซ้ำกระบวนการจนครบจำนวนเงื่อนไขสูงสุดที่กำหนดไว้ ซึ่งถ้าจำนวนรอบการทำงานน้อยกว่าจำนวนเงื่อนไขสูงสุดที่กำหนดให้ กลับไปทำขั้นตอนที่ 2 ถึงขั้นตอนที่ 9 ใหม่ ( $t = t + 1$ ) ถ้าไม่ใช่ให้ทำในขั้นตอนที่ 11
11. **Local Search Heuristic** : ทำการปรับปรุงคำตอบที่ได้หลังจากสิ้นสุดกระบวนการ เพื่อให้ได้คำตอบที่ดีขึ้น โดยทำการวนค้นหาเฉพาะที่ซ้ำจำนวน  $k$  รอบ หรือจนกว่าไม่สามารถปรับปรุงคำตอบให้ดีขึ้นได้อีก
12. **Repair String** : ทำการปรับปรุงคำตอบให้ถูกต้องตามข้อจำกัดความสัมพันธ์ก่อนหลังของงาน เนื่องจากสตริงคำตอบที่ใช้ในวิธี PSOK เป็นสตริงคำตอบลำดับงานจึงทำให้หลังการค้นหาเฉพาะที่เกิดการเปลี่ยนแปลงของสตริงคำตอบซึ่งอาจขัดต่อข้อจำกัดด้านความสัมพันธ์ก่อนหลังของงาน
13. **Stop** : หยุดกระบวนการค้นหาคำตอบ และนำประชากรคำตอบที่ได้ในขั้นตอนที่ 12 มาเป็นกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด



รูปที่ 8.18 ขั้นตอนการทำงานของ PSONK ร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่

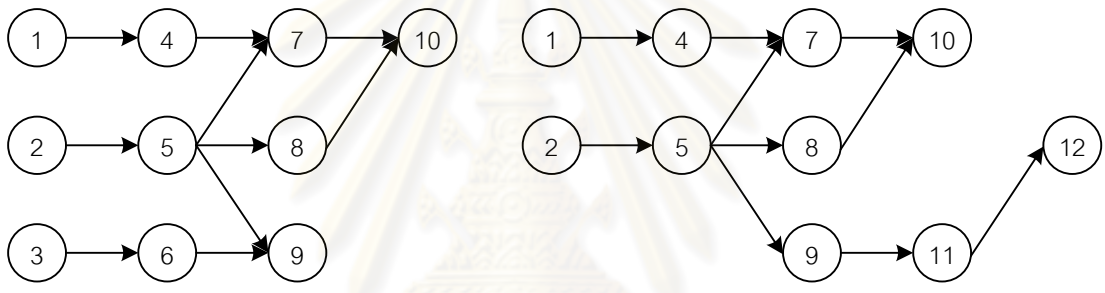


8.6 ตัวอย่างการนำวิธี PSONK ร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ไปใช้ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้าน ที่มีหลายวัตถุประสงค์

จากขั้นตอนของ PSONK ร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ที่ได้นำเสนอ สามารถนำมาทดลองใช้ในการแก้ปัญหาตัวอย่างซึ่งเป็นสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมของปัญหาของ Kim et al. (2000) ที่มีงานทั้งหมด 12 งาน จำนวนชนิดผลิตภัณฑ์ 2 ชนิด ได้แก่ A และ B มีรอบเวลาการทำงานในแต่ละสถานีงานเท่ากับ 7 ซึ่งความสัมพันธ์ของแต่ละงานเป็นดังนี้

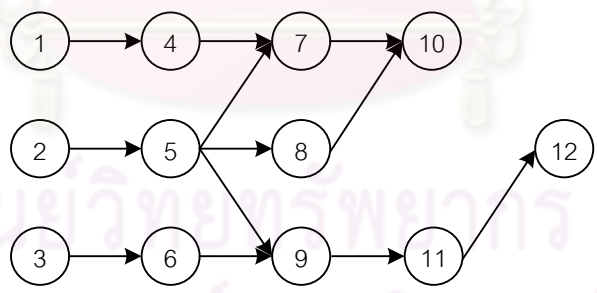
8.6.1 การเตรียมข้อมูล (Data Input)

8.6.1.1 การสร้างแผนภาพความสัมพันธ์รวม (Overall Precedence Diagram) แสดงดังรูปที่ 8.13



แผนภาพความสัมพันธ์ของผลิตภัณฑ์ A

แผนภาพความสัมพันธ์ของผลิตภัณฑ์ B



แผนภาพความสัมพันธ์ของผลิตภัณฑ์รวม A และ B

รูปที่ 8.19 การสร้างแผนภาพความสัมพันธ์รวม (Overall Precedence Diagram) ของปัญหาตัวอย่างขนาด 12 ชิ้นงาน Kim et al. (2000)





ตารางที่ 8.58 ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix)

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	-	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
2	0.0909	-	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
3	0.0909	0.0909	-	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
4	0.0909	0.0909	0.0909	-	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
5	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	-	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
6	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	-	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
7	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	-	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
8	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	-	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909
9	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	-	0.0909	0.0909	0.0909
10	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	-	0.0909	0.0909
11	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	-	0.0909
12	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	-

### 8.6.3 การสร้างสตริงคำตอบ

สร้างสตริงคำตอบ โดยใช้ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) หางานลำดับแรก และ ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) ในงานลำดับถัดไป โดยสร้างให้ครบทุกอนุภาคในแต่ละฝูงเช่นเดียวกับในวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ (PSONK) โดยจะได้ลำดับชั้นงานในการทำงานทั้ง 6 ตัว ดังนี้

ฝูงที่ 1 : String 1-1 = [ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]

String 1-2 = [ 1 4 2 3 5 7 6 9 8 10 11 12 ]

String 1-3 = [ 1 2 3 5 8 6 4 7 10 9 11 12 ]

ฝูงที่ 2 : String 2-1 = [ 3 2 1 6 4 5 7 9 8 10 11 12 ]

String 2-2 = [ 3 2 5 8 6 9 1 11 12 4 7 10 ]

String 2-3 = [ 2 1 5 4 7 8 3 6 10 9 11 12 ]

### 8.6.4 การค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้น

การค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้น เป็นกระบวนการปรับปรุงประชากรคำตอบเบื้องต้นให้มีความหลากหลายยิ่งขึ้นก่อนเข้าสู่กระบวนการต่างๆ โดยในงานวิจัยได้กำหนดให้มีการทำซ้ำในการค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้นจำนวน 5 ครั้ง ในทุกๆ 10% ของจำนวนรอบการทำงานที่ใช้ในการทดลอง โดยในงานวิจัยนี้ได้ใช้การค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้นด้วยวิธี 2-Opt โดยทำการสุมตำแหน่งสองตำแหน่งเพื่อทำการสลับตำแหน่ง และสลับตำแหน่งที่เหลือด้วย

- การค้นหาคำตอบเฉพาะที่ ครั้งที่ 1 ในสตริงคำตอบฝูงที่ 1

นำสตริงคำตอบตัวที่ 1 มาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt โดยทำการสลับตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 5 และ 9

ก่อนทำ	1	3	2	4	5	8	6	7	9	10	11	12
--------	---	---	---	---	---	---	---	---	---	----	----	----

หลังทำ	1	3	2	4	9	7	6	8	5	10	11	12
--------	---	---	---	---	---	---	---	---	---	----	----	----

รูปที่ 8.20 การค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้น 2-Opt ของ String 1-1

นำสตริงคำตอบตัวที่ 2 มาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt โดยทำการสลับตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 2 และ 8

ก่อนทำ	1	4	2	3	5	7	6	9	8	10	11	12
--------	---	---	---	---	---	---	---	---	---	----	----	----

หลังทำ	1	9	6	7	5	3	2	4	8	10	11	12
--------	---	---	---	---	---	---	---	---	---	----	----	----

รูปที่ 8.21 การค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้น 2-Opt ของ String 1-2

นำสตริงคำตอบตัวที่ 3 มาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt โดยทำการสลับตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 9 และ 11

ก่อนทำ	1	2	3	5	8	6	4	7	10	9	11	12
--------	---	---	---	---	---	---	---	---	----	---	----	----

หลังทำ	1	2	3	5	8	6	4	7	11	9	10	12
--------	---	---	---	---	---	---	---	---	----	---	----	----

รูปที่ 8.22 การค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้น 2-Opt ของ String 1-3

- การค้นหาคำตอบเฉพาะที่ ครั้งที่ 1 ในสตริงคำตอบฝูงที่ 2

นำสตริงคำตอบตัวที่ 1 มาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt โดยทำการสลับตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 4 และ 8

ก่อนทำ	3	2	1	6	4	5	7	9	8	10	11	12
--------	---	---	---	---	---	---	---	---	---	----	----	----

หลังทำ	3	2	1	9	7	5	4	6	8	10	11	12
--------	---	---	---	---	---	---	---	---	---	----	----	----

รูปที่ 8.23 การค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้น 2-Opt ของ String 2-1

นำสตริงคำตอบตัวที่ 2 มาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt โดยทำการสลับตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 3 และ 12

ก่อนทำ	3	2	5	8	6	9	1	11	12	4	7	10
--------	---	---	---	---	---	---	---	----	----	---	---	----

หลังทำ	3	2	10	7	4	12	11	1	9	6	8	5
--------	---	---	----	---	---	----	----	---	---	---	---	---

รูปที่ 8.24 การค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้น 2-Opt ของ String 2-2

นำสตริงคำตอบตัวที่ 3 มาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt โดยทำการสลับตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 4 และ 12

ก่อนทำ	2	1	5	4	7	8	3	6	10	9	11	12
--------	---	---	---	---	---	---	---	---	----	---	----	----

หลังทำ	2	1	5	12	11	9	10	6	3	8	7	4
--------	---	---	---	----	----	---	----	---	---	---	---	---

รูปที่ 8.25 การค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้น 2-Opt ของ String 2-3

จากการค้นหาเฉพาะที่โดยใช้สตริงคำตอบเริ่มต้น จำนวน 5 ครั้ง ได้สตริงคำตอบจากการค้นหาเฉพาะที่ดังนี้



ตารางที่ 8.59 สตริงคำตอบที่ได้จากการค้นหาเฉพาะที่ ของฝูงที่ 1 ก่อนนำไปซ่อมแซมคำตอบ

ครั้งที่	String No.	Task Sequence
เริ่มต้น	1-1	[ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]
	1-2	[ 1 4 2 3 5 7 6 9 8 10 11 12 ]
	1-3	[ 1 2 3 5 8 6 4 7 10 9 11 12 ]
1	1-4	[ 1 3 2 4 9 7 6 8 5 10 11 12 ]
	1-5	[ 1 9 6 7 5 3 2 4 8 10 11 12 ]
	1-6	[ 1 2 3 5 8 6 4 7 11 9 10 12 ]
2	1-7	[ 3 2 1 6 5 4 9 8 11 12 7 10 ]
	1-8	[ 1 4 2 3 5 6 7 9 8 10 11 12 ]
	1-9	[ 1 2 3 5 8 6 4 11 9 10 7 12 ]
3	1-10	[ 1 3 11 10 9 7 6 8 5 4 2 12 ]
	1-11	[ 1 4 12 11 10 8 9 6 7 5 3 2 ]
	1-12	[ 6 8 5 3 2 1 4 7 10 9 11 12 ]
4	1-13	[ 6 8 5 4 2 3 1 7 9 10 11 12 ]
	1-14	[ 1 4 2 3 5 7 6 9 10 8 11 12 ]
	1-15	[ 1 2 3 5 8 6 12 11 9 10 7 4 ]
5	1-16	[ 1 3 2 4 5 10 9 7 6 8 11 12 ]
	1-17	[ 1 4 5 3 2 7 6 9 8 10 11 12 ]
	1-18	[ 8 5 3 2 1 6 4 7 10 9 11 12 ]

ตารางที่ 8.60 สตริงคำตอบที่ได้จากการค้นหาเฉพาะที่ของฝูงที่ 2 ก่อนนำไปซ่อมแซมคำตอบ

ครั้งที่	String No.	Task Sequence
เริ่มต้น	2-1	[ 3 2 1 6 4 5 7 9 8 10 11 12 ]
	2-2	[ 3 2 5 8 6 9 1 11 12 4 7 10 ]
	2-3	[ 2 1 5 4 7 8 3 6 10 9 11 12 ]
1	2-4	[ 3 2 1 9 7 5 4 6 8 10 11 12 ]
	2-5	[ 3 2 10 7 4 12 11 1 9 6 8 5 ]
	2-6	[ 2 1 8 7 4 5 3 6 10 9 11 12 ]
2	2-7	[ 12 11 10 8 9 7 5 4 6 1 2 3 ]
	2-8	[ 3 2 5 8 6 1 9 11 12 4 7 10 ]
	2-9	[ 2 1 5 12 11 9 10 6 3 8 7 4 ]
3	2-10	[ 3 2 1 6 4 5 8 9 7 10 11 12 ]
	2-11	[ 3 10 7 4 12 11 1 9 6 8 5 2 ]
	2-12	[ 2 1 5 4 7 8 11 9 10 6 3 12 ]
4	2-13	[ 3 2 1 6 5 4 7 9 8 10 11 12 ]
	2-14	[ 3 2 5 8 6 9 1 7 4 12 11 10 ]
	2-15	[ 2 8 7 4 5 1 3 6 10 9 11 12 ]
5	2-16	[ 3 2 1 6 7 5 4 9 8 10 11 12 ]
	2-17	[ 3 2 5 11 1 9 6 8 12 4 7 10 ]
	2-18	[ 2 1 5 4 10 6 3 8 7 9 11 12 ]

### 8.6.5 การซ่อมแซมคำตอบ (Repair Method)

เนื่องจากสตริงคำตอบที่ใช้เป็นสตริงคำตอบลำดับงาน เมื่อทำการค้นหาเฉพาะที่แล้วอาจทำให้สตริงคำตอบบางตัวที่ได้ อาจเป็นคำตอบที่เป็นไปไม่ได้ (Infeasible Solution) เนื่องจากขัดต่อข้อจำกัดด้านความสัมพันธ์ก่อนหลังของชั้นงาน จึงต้องมีการปรับปรุงสตริงคำตอบโดยพยายามรักษาลำดับงานในสตริงคำตอบให้คงเดิมมากที่สุด (Kim et al, 1996) ซึ่งมีวิธีการซ่อมแซมคำตอบดังตัวอย่างการซ่อมแซมสตริงคำตอบที่ 4 ของฝูงที่ 1 ดังนี้

สตริงคำตอบก่อนการซ่อมแซม คือ [ 1 3 2 4 9 7 6 8 5 10 11 12 ]

1. หางานที่ไม่มีงานก่อนหน้าจากความสัมพันธ์ก่อนหลังของงาน ในที่นี้ คืองานที่ 1, 2 และ 3
2. นำงานที่มีอยู่ในตำแหน่งต้นสุดในสตริงคำตอบก่อนการซ่อมแซม ซึ่งในที่นี้คืองานที่ 1 กำหนดลงในสตริงคำตอบที่ต้องการซ่อมแซม และตัดงานนั้นออกจากการพิจารณา
3. ทำตามขั้นตอนจนกำหนดงานลงในสตริงคำตอบครบทุกงาน

และจะได้สตริงคำตอบหลังทำการซ่อมแซม คือ [ 1 3 2 4 6 5 9 7 8 10 11 12 ] จากนั้นทำการซ่อมแซมสตริงคำตอบที่เหลือจะได้ดังตารางที่ 8.61-8.62

ตารางที่ 8.61 สตริงคำตอบหลังการซ่อมแซม ของฝูงที่ 1

ครั้งที่	String No.	Task Sequence
เริ่มต้น	1-1	[ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]
	1-2	[ 1 4 2 3 5 7 6 9 8 10 11 12 ]
	1-3	[ 1 2 3 5 8 6 4 7 10 9 11 12 ]
1	1-4	[ 1 3 2 4 6 5 9 7 8 10 11 12 ]
	1-5	[ 1 3 6 2 5 9 4 7 8 10 11 12 ]
	1-6	[ 1 2 3 5 8 6 4 7 9 11 10 12 ]
2	1-7	[ 3 2 1 6 5 4 9 8 11 12 7 10 ]
	1-8	[ 1 4 2 3 5 6 7 9 8 10 11 12 ]
	1-9	[ 1 2 3 5 8 6 4 9 11 7 10 12 ]
3	1-10	[ 1 3 6 4 2 5 9 11 7 8 10 12 ]
	1-11	[ 1 4 3 6 2 5 8 9 11 12 7 10 ]
	1-12	[ 3 6 2 5 8 1 4 7 10 9 11 12 ]
4	1-13	[ 2 5 8 3 6 1 4 7 9 10 11 12 ]
	1-14	[ 1 4 2 3 5 7 6 9 8 10 11 12 ]
	1-15	[ 1 2 3 5 8 6 9 11 12 4 7 10 ]
5	1-16	[ 1 3 2 4 5 7 6 9 8 10 11 12 ]
	1-17	[ 1 4 3 2 5 7 6 9 8 10 11 12 ]
	1-18	[ 3 2 5 8 1 6 4 7 10 9 11 12 ]

ตารางที่ 8.62 สตริงคำตอบหลังการซ่อมแซม ของฝูงที่ 2

ครั้งที่	String No.	Task Sequence
เริ่มต้น	2-1	[ 3 2 1 6 4 5 7 9 8 10 11 12 ]
	2-2	[ 3 2 5 8 6 9 1 11 12 4 7 10 ]
	2-3	[ 2 1 5 4 7 8 3 6 10 9 11 12 ]
1	2-4	[ 3 2 1 5 4 7 6 9 8 10 11 12 ]
	2-5	[ 3 2 1 4 6 5 7 9 11 12 8 10 ]
	2-6	[ 2 1 4 5 8 7 3 6 10 9 11 12 ]
2	2-7	[ 1 4 2 5 8 7 10 3 6 9 11 12 ]
	2-8	[ 3 2 5 8 6 1 9 11 12 4 7 10 ]
	2-9	[ 2 1 5 3 6 9 11 12 8 4 7 10 ]
3	2-10	[ 3 2 1 6 4 5 8 9 7 10 11 12 ]
	2-11	[ 3 1 4 6 2 5 7 9 11 12 8 10 ]
	2-12	[ 2 1 5 4 7 8 10 3 6 9 11 12 ]
4	2-13	[ 3 2 1 6 5 4 7 9 8 10 11 12 ]
	2-14	[ 3 2 5 8 6 9 1 4 7 11 12 10 ]
	2-15	[ 2 5 8 1 4 7 3 6 10 9 11 12 ]
5	2-16	[ 3 2 1 6 5 4 7 9 8 10 11 12 ]
	2-17	[ 3 2 5 1 6 9 11 8 12 4 7 10 ]
	2-18	[ 2 1 5 4 3 6 8 7 10 9 11 12 ]

### 8.6.6 การประเมินค่า (Evaluation)

ทำการจัดลำดับงานลงสถานีงาน เพื่อคำนวณหาค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ โดยมีรอบเวลาในการทำงาน (Cycle Time) เท่ากับ 7 โดยมีวิธีการจัดสรรงานลงในสถานีงาน เช่นเดียวกับวิธีการจัดสรรงานลงสถานีงานในวิธี PSONK ที่ได้นำเสนอมาแล้ว โดยในงานวิจัยนี้จะทำการหาค่าวัตถุประสงค์ทั้งหมด 4 วัตถุประสงค์ คือ จำนวนคู่สถานีงานมีจำนวนน้อยที่สุด จำนวนสถานีงานมีจำนวนน้อยที่สุด ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด จากลำดับงานทั้งหมด สามารถคำนวณค่าวัตถุประสงค์ได้ดังตารางที่ 8.63 และตารางที่ 8.64

ตารางที่ 8.63 ค่าจากการคำนวณวัตถุดิบประเภท 4 วัตถุดิบประเภท 1 ของฝูงที่ 1

อนุภาค	จำนวนคู่ สถานีงาน	จำนวน สถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ของ งานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาวะ งานระหว่างสถานีงาน
1-1	2	4	3.4286	0.0068
1-2	3	6	5.3333	0.0313
1-3	2	4	3.4286	0.2245
1-4	2	4	3.5000	0.3061
1-5	3	6	5.4545	0.0327
1-6	2	4	3.2000	0.2245
1-7	2	4	3.4286	0.1429
1-8	2	4	3.5000	0.1701
1-9	2	4	3.4286	0.1701
1-10	2	4	3.4286	0.1701
1-11	2	4	3.5000	0.1701
1-12	3	6	5.4000	0.0340
1-13	3	5	4.4444	0.0792
1-14	3	6	5.3333	0.0313
1-15	3	5	4.2857	0.1135
1-16	3	6	5.3333	0.0313
1-17	3	6	5.3333	0.0313
1-18	3	6	5.4545	0.0272

จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

ตารางที่ 8.64 ค่าจากการคำนวณวัตถุดิบประเภท 4 วัตถุดิบประเภท 2 ของฝูงที่ 2

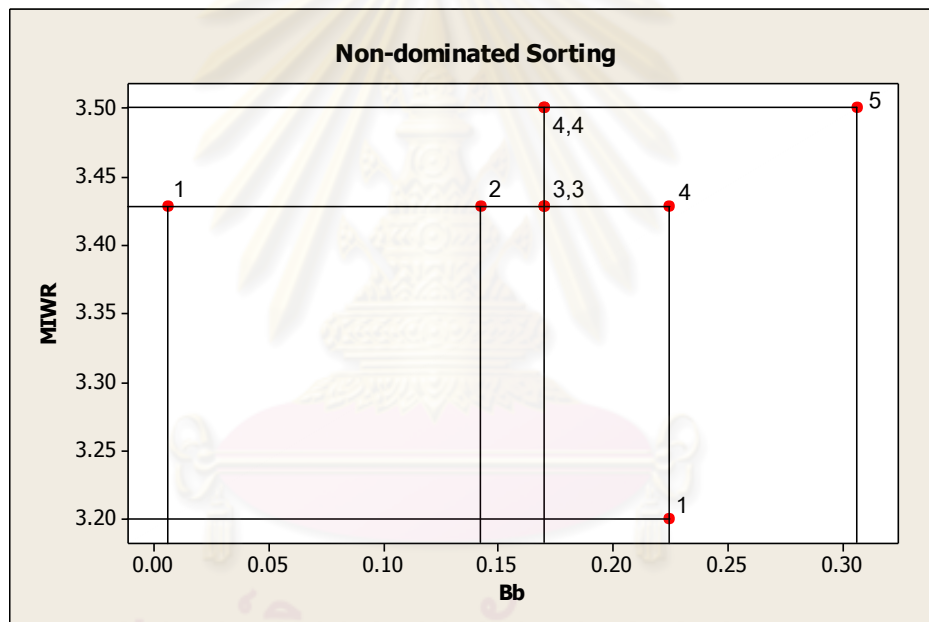
อนุภาค	จำนวนคู่ สถานีงาน	จำนวน สถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ของ งานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาวะ งานระหว่างสถานีงาน
2-1	2	4	3.5000	0.1156
2-2	3	6	5.2500	0.0313
2-3	3	5	4.4444	0.1302
2-4	2	4	3.5000	0.1156
2-5	3	5	4.3750	0.0753
2-6	2	4	3.4286	0.0884
2-7	2	4	3.3333	0.0884
2-8	3	6	5.2500	0.0190
2-9	3	5	4.5455	0.0806
2-10	2	4	3.4286	0.1701
2-11	3	5	4.3750	0.0753
2-12	3	6	5.4545	0.0558
2-13	2	4	3.5000	0.1156
2-14	3	5	4.4444	0.0735
2-15	3	6	5.4000	0.0218
2-16	2	4	3.5000	0.1156
2-17	3	6	5.5000	0.0136
2-18	2	4	3.5556	0.1973

จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

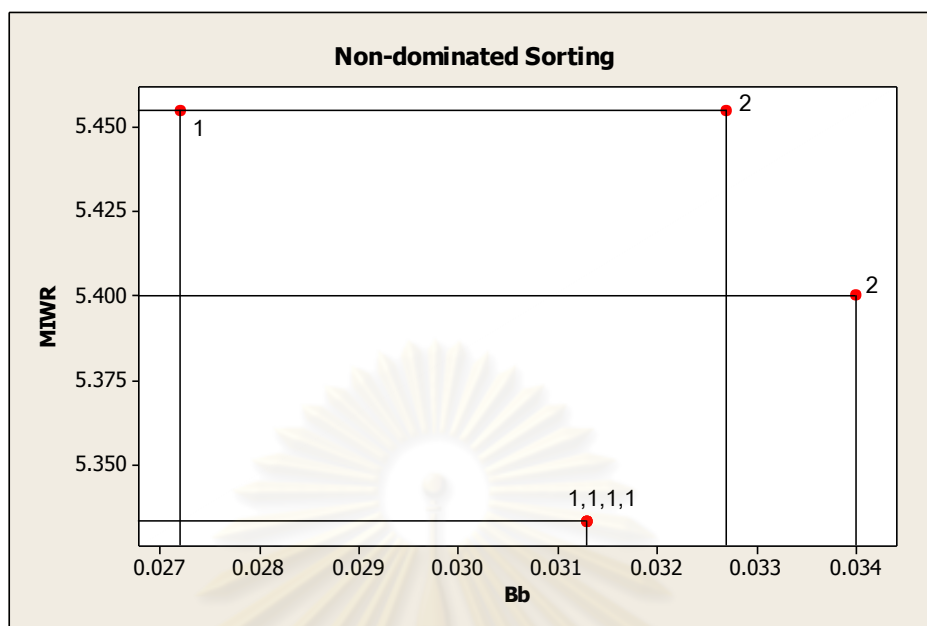


### 8.6.7 การคัดเลือกสตริงคำตอบ

ทำการประเมินค่าสตริงคำตอบที่ได้ โดยการกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness Value) เพื่อจะนำมาคัดเลือกหาสตริงคำตอบที่ดีในแต่ละฝูง (Local Best Solution : Lbest) และสตริงคำตอบที่แย่ในแต่ละฝูง (Local Worst Solution : Lworst) โดยพิจารณาจาก Front ของคำตอบที่ได้จากการ Non-dominated Sorting ในแต่ละฝูง ดังรูปที่ 8.26-8.29 และตารางที่ 8.65-8.68 และหาสตริงคำตอบที่ดีของประชากร (Global Best Solution : Gbest) และสตริงคำตอบที่แย่ของประชากร (Global Worst Solution : Gworst) โดยพิจารณาจาก Front ของคำตอบที่ได้จากการ Non-dominated Sorting ที่มีค่าน้อยที่สุดและมากที่สุด จากการรวมกันของสตริงคำตอบของทุกฝูง ดังตารางที่ 8.69-8.70 และทำการเก็บค่า Gbest ที่ได้



รูปที่ 8.26 ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 1 เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีงานเท่ากับ 4



รูปที่ 8.27 ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 1 เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีนงานเท่ากับ 6

ตารางที่ 8.65 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีในฝูงที่ 1

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีนงาน	Front	Selection
1-6	3.2000	0.2245	1	Lbest
1-1	3.4286	0.0068	1	Lbest
1-7	3.4286	0.1429	2	
1-9	3.4286	0.1701	3	-
1-10	3.4286	0.1701	3	-
1-3	3.4286	0.2245	4	-
1-8	3.5000	0.1701	4	-
1-11	3.5000	0.1701	4	-
1-4	3.5000	0.3061	5	-

ตารางที่ 8.66 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่แย่ในฝูงที่ 1

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีนงาน	Front	Selection
1-2	5.3333	0.0313	1	-
1-14	5.3333	0.0313	1	-
1-16	5.3333	0.0313	1	-
1-17	5.3333	0.0313	1	-
1-18	5.4545	0.0272	1	-
1-12	5.4000	0.0340	2	Lworst
1-5	5.4545	0.0327	2	Lworst

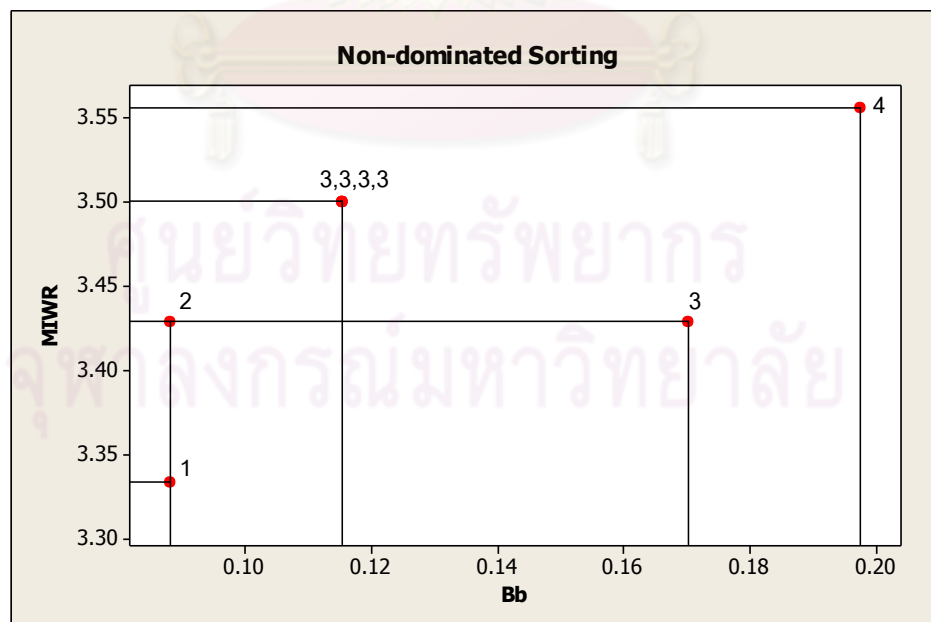
จากตารางที่ 8.66 จะได้ค่า Lbest และ Lworst ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 1 ดังนี้

Lbest : Sting1-6 = [ 1 2 3 5 8 6 4 7 9 11 10 12 ]

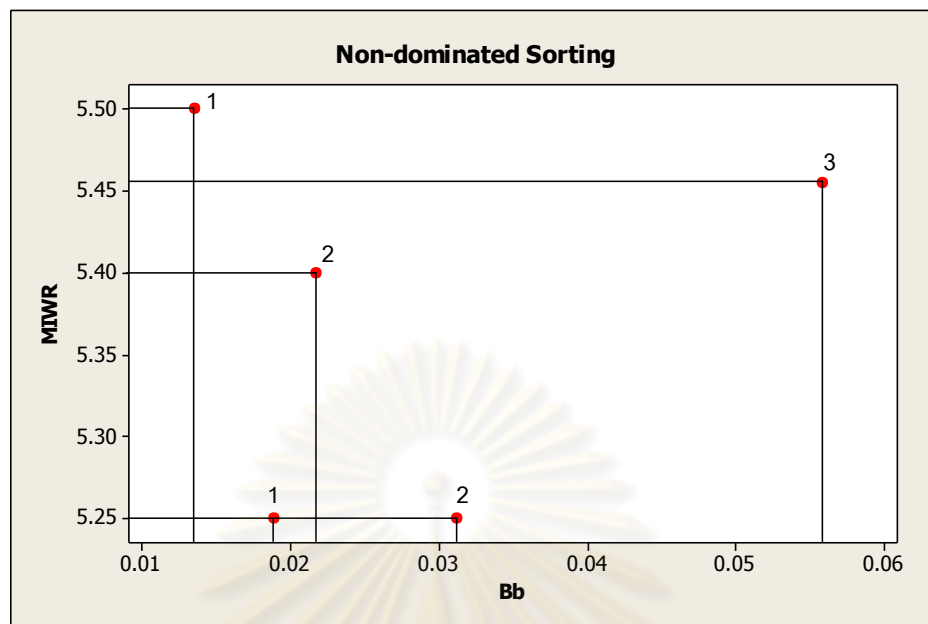
String1-1 = [ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]

Lworst : String1-12 = [ 1 3 6 2 5 9 4 7 8 10 11 12 ]

String1-5 = [ 3 6 2 5 8 1 4 7 10 9 11 12 ]



รูปที่ 8.28 ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 2 เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีนงานเท่ากับ 4



รูปที่ 8.29 ค่า Dummy Fitness โดยใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 2 เมื่อพิจารณาเฉพาะจำนวนสถานีนงานเท่ากับ 6

ตารางที่ 8.67 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีในฝูงที่ 2

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาวะ งานระหว่างสถานีนงาน	Front	Selection
2-7	3.3333	0.0884	1	Lbest
2-6	3.4286	0.0884	2	-
2-10	3.4286	0.1701	3	-
2-1	3.5000	0.1156	3	-
2-13	3.5000	0.1156	3	-
2-4	3.5000	0.1156	3	-
2-16	3.5000	0.1156	3	-
2-18	3.5556	0.1973	4	-

ตารางที่ 8.68 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่แย่ในฝูงที่ 2

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีนงาน	Front	Selection
2-8	5.2500	0.0190	1	-
2-17	5.5000	0.0136	1	-
2-2	5.2500	0.0313	2	-
2-15	5.4000	0.0218	2	-
2-12	5.4545	0.0558	3	Lworst

จากตารางที่ 8.68 จะได้ค่า Lbest และ Lworst ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 2 ดังนี้

Lbest : String 2-7 = [ 1 4 2 5 8 7 10 3 6 9 11 12 ]

Lworst : String 2-12 = [ 2 1 5 4 7 8 10 3 6 9 11 12 ]

ตารางที่ 8.69 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีของประชากร

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีนงาน	Front	Selection
1-6	3.2000	0.2245	1	Gbest
2-7	3.3333	0.0884	1	Gbest
1-1	3.4286	0.0068	1	Gbest
2-6	3.4286	0.0884	2	-
1-7	3.4286	0.1429	3	-
2-1	3.5000	0.1156	3	-
2-13	3.5000	0.1156	3	-
2-4	3.5000	0.1156	3	-
2-16	3.5000	0.1156	3	-
1-9	3.4286	0.1701	4	-
1-10	3.4286	0.1701	4	-
2-10	3.4286	0.1701	4	-
1-3	3.4286	0.2245	5	-

ตารางที่ 8.69 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีที่สุดของประชากร (ต่อ)

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีนงาน	Front	Selection
1-8	3.5000	0.1701	5	-
1-11	3.5000	0.1701	5	-
1-4	3.5000	0.3061	6	-
2-18	3.5556	0.1973	6	-

ตารางที่ 8.70 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่แย่ของประชากร

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีนงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีนงาน	Front	Selection
2-8	5.2500	0.0190	1	-
2-17	5.5000	0.0136	1	-
2-2	5.2500	0.0313	2	-
2-15	5.4000	0.0218	2	-
1-18	5.4545	0.0272	3	-
1-2	5.3333	0.0313	3	-
1-14	5.3333	0.0313	3	-
1-16	5.3333	0.0313	3	-
1-17	5.3333	0.0313	3	-
1-12	5.4000	0.0340	4	-
1-5	5.4545	0.0327	4	-
2-12	5.4545	0.0558	5	Gworst

จากตารางที่ 8.70 จะได้ค่า Gbest และ Gworst ของสตริงคำตอบ ดังนี้

Gbest : String 1-6 = [ 1 2 3 5 8 6 4 7 9 11 10 12 ]

String 2-7 = [ 1 4 2 5 8 7 10 3 6 9 11 12 ]

String 1-1 = [ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]

Gworst : String 2-12 = [ 2 1 5 4 7 8 10 3 6 9 11 12 ]



และเมื่อได้ค่า Gbest จะทำการเก็บสตริงคำตอบที่ดีที่สุดไว้ เพื่อทำการเก็บค่าไว้ดำเนินการในรอบถัดไป

ตารางที่ 8.71 สตริงคำตอบที่ดีที่สุด

สตริงคำตอบที่	Task Sequence
1-6	[ 1 2 3 5 8 6 4 7 9 11 10 12 ]
2-7	[ 1 4 2 5 8 7 10 3 6 9 11 12 ]
1-1	[ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]

### 8.6.8 การปรับปรุงค่าความน่าจะเป็นในตาราง

การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) และตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) เพื่อใช้ในรอบถัดไปเป็นขั้นตอนที่สำคัญ เนื่องจากจะทำการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นให้แก่สตริงคำตอบที่ดี และลดค่าความน่าจะเป็นในสตริงคำตอบที่แย่ เพื่อให้โอกาสในการเลือกสตริงคำตอบที่ดีในรอบถัดไปมีค่าเพิ่มขึ้นและเป็นการลดโอกาสในการเลือกสตริงคำตอบที่แย่ออกมา โดยตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) และตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) สามารถคำนวณได้จากสมการที่ (8.6) และสมการที่ (8.7) ตามลำดับ

#### 8.6.8.1 การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix)

การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ซึ่งในที่นี้กำหนดให้  $r = 1$  และ  $c = 0.1$  โดยทำการปรับปรุงโดยดูจากงานที่ถูกเลือกเป็นอันดับแรกในสตริงคำตอบที่ดีในแต่ละฝูง (Lbest) ด้วยการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานลำดับแรกเท่ากับ  $\frac{cr}{(n-1)} = \frac{0.1 \times 1}{(12-1)} = 0.0091$  และลดค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานอื่นๆ เท่ากับ  $\frac{cr}{(n-1)^2} = \frac{0.1 \times 1}{(12-1)^2} = 0.0008$  จากนั้นในสตริงคำตอบที่แย่ในแต่ละฝูง (Lworst) จะทำการลดค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานลำดับแรก เท่ากับ  $\frac{cr}{(n-1)} = 0.0091$  และเพิ่มค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานอื่นๆ เท่ากับ  $\frac{cr}{(n-1)^2} = 0.0008$  และ

นำตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ที่ได้จากการเพิ่มและลดค่าความน่าจะเป็นในแต่ละฝูงมาทำการปรับปรุงโดยดูจากงานที่ถูกเลือกเป็นอันดับแรกในสตริงคำตอบที่ดีของประชากร (Gbest) และสตริงคำตอบที่แย่ของประชากร (Gworst) โดยทำการคำนวณเช่นเดียวกับ Lbest และ Lworst

- การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1

จากสตริงคำตอบที่คัดเลือกจะได้สตริงคำตอบที่ดีของฝูงที่ 1 และสตริงคำตอบที่ดีของประชากร ดังนี้

$$Lbest : \text{String1-6} = [1 \ 2 \ 3 \ 5 \ 8 \ 6 \ 4 \ 7 \ 9 \ 11 \ 10 \ 12]$$

$$\text{String1-1} = [1 \ 3 \ 2 \ 4 \ 5 \ 8 \ 6 \ 7 \ 9 \ 10 \ 11 \ 12]$$

$$Lworst : \text{String1-12} = [1 \ 3 \ 6 \ 2 \ 5 \ 9 \ 4 \ 7 \ 8 \ 10 \ 11 \ 12]$$

$$\text{String1-5} = [3 \ 6 \ 2 \ 5 \ 8 \ 1 \ 4 \ 7 \ 10 \ 9 \ 11 \ 12]$$

$$Gbest : \text{String1-6} = [1 \ 2 \ 3 \ 5 \ 8 \ 6 \ 4 \ 7 \ 9 \ 11 \ 10 \ 12]$$

$$\text{String2-7} = [1 \ 4 \ 2 \ 5 \ 8 \ 7 \ 10 \ 3 \ 6 \ 9 \ 11 \ 12]$$

$$\text{String1-1} = [1 \ 3 \ 2 \ 4 \ 5 \ 8 \ 6 \ 7 \ 9 \ 10 \ 11 \ 12]$$

$$Gworst : \text{String2-12} = [2 \ 1 \ 5 \ 4 \ 7 \ 8 \ 10 \ 3 \ 6 \ 9 \ 11 \ 12]$$

ทำการปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 โดยเริ่มจากสตริงคำตอบที่ดีของฝูงที่ 1 ตัวแรก คือ สตริงคำตอบที่ 1-6 ซึ่งงานอันดับแรก คือ งานที่ 1 จึงทำการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นในตำแหน่งที่ 1 เท่ากับ 0.0091 และลดค่าความน่าจะเป็นในตำแหน่งอื่นๆ เท่ากับ 0.0008 ดังนี้

การเพิ่มค่าความน่าจะเป็นจากสตริงคำตอบที่ 1-6

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,1) มีค่าเท่ากับ } 0.0833 + 0.0091 = 0.0924$$

การลดค่าความน่าจะเป็นจากสตริงคำตอบที่ 1-6

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,2) มีค่าเท่ากับ } 0.0833 - 0.0008 = 0.0825$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,3) มีค่าเท่ากับ } 0.0833 - 0.0008 = 0.0825$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,4) มีค่าเท่ากับ } 0.0833 - 0.0008 = 0.0825$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,5) มีค่าเท่ากับ } 0.0833 - 0.0008 = 0.0825$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,6) มีค่าเท่ากับ } 0.0833 - 0.0008 = 0.0825$$



จากนั้นทำการปรับปรุงตารางด้วยสตริงคำตอบที่แยกของฝูงที่ 1 คือ สตริงคำตอบที่ 1-12 และ สตริงคำตอบที่ 1-5 ตามลำดับ ด้วยการลดค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.0091 ในตำแหน่งที่ 1 และตำแหน่งที่ 3 ตามลำดับ และเพิ่มค่าความน่าจะเป็นในตำแหน่งอื่นๆ เท่ากับ 0.0008 ดังนี้

การเพิ่มค่าความน่าจะเป็นจากสตริงคำตอบที่ 1-12

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,1) มีค่าเท่ากับ } 0.1015 - 0.0091 = 0.0924$$

การลดค่าความน่าจะเป็นจากสตริงคำตอบที่ 1-12

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,2) มีค่าเท่ากับ } 0.0817 + 0.0008 = 0.0825$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,3) มีค่าเท่ากับ } 0.0817 + 0.0008 = 0.0825$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,4) มีค่าเท่ากับ } 0.0817 + 0.0008 = 0.0825$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,5) มีค่าเท่ากับ } 0.0817 + 0.0008 = 0.0825$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,6) มีค่าเท่ากับ } 0.0817 + 0.0008 = 0.0825$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,7) มีค่าเท่ากับ } 0.0817 + 0.0008 = 0.0825$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,8) มีค่าเท่ากับ } 0.0817 + 0.0008 = 0.0825$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,9) มีค่าเท่ากับ } 0.0817 + 0.0008 = 0.0825$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,10) มีค่าเท่ากับ } 0.0817 + 0.0008 = 0.0825$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,11) มีค่าเท่ากับ } 0.0817 + 0.0008 = 0.0825$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,12) มีค่าเท่ากับ } 0.0817 + 0.0008 = 0.0825$$

การเพิ่มค่าความน่าจะเป็นจากสตริงคำตอบที่ 1-5

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,3) มีค่าเท่ากับ } 0.0825 - 0.0091 = 0.0734$$

การลดค่าความน่าจะเป็นจากสตริงคำตอบที่ 1-5

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,1) มีค่าเท่ากับ } 0.0924 + 0.0008 = 0.0932$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,2) มีค่าเท่ากับ } 0.0825 + 0.0008 = 0.0833$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,4) มีค่าเท่ากับ } 0.0825 + 0.0008 = 0.0833$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,5) มีค่าเท่ากับ } 0.0825 + 0.0008 = 0.0833$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,6) มีค่าเท่ากับ } 0.0825 + 0.0008 = 0.0833$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,7) มีค่าเท่ากับ } 0.0825 + 0.0008 = 0.0833$$

$$\text{ตำแหน่งที่ (1,8) มีค่าเท่ากับ } 0.0825 + 0.0008 = 0.0833$$

ตำแหน่งที่ (1,9) มีค่าเท่ากับ  $0.0825+0.0008 = 0.0833$

ตำแหน่งที่ (1,10) มีค่าเท่ากับ  $0.0825+0.0008 = 0.0833$

ตำแหน่งที่ (1,11) มีค่าเท่ากับ  $0.0825+0.0008 = 0.0833$

ตำแหน่งที่ (1,12) มีค่าเท่ากับ  $0.0825+0.0008 = 0.0833$

ตารางที่ 8.73 ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่แย่ของฝูงที่ 1

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
0.0932	0.0833	0.0734	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833	0.0833

จากนั้นทำการปรับปรุงตารางด้วยสตริงคำตอบที่ดีของประชากร คือ สตริงคำตอบที่ 1-6, 2-7 และ 1-1 ด้วยการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นในตำแหน่งที่ 1 เท่ากับ 0.0091 และลดค่าความน่าจะเป็นในตำแหน่งอื่นๆ เท่ากับ 0.0008 และปรับปรุงตารางด้วยสตริงคำตอบที่แย่ของประชากร คือ สตริงคำตอบที่ 2-12 ด้วยการลดค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.0091 ในตำแหน่งที่ 2 และเพิ่มค่าความน่าจะเป็นในตำแหน่งอื่นๆ เท่ากับ 0.0008 จะได้ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 ดังตารางที่ 8.74

ตารางที่ 8.74 ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
0.1213	0.0718	0.0718	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817

- การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 2

Lbest : String 2-7 = [ 1 4 2 5 8 7 10 3 6 9 11 12 ]

Lworst : String 2-12 = [ 2 1 5 4 7 8 10 3 6 9 11 12 ]

Gbest : String 1-6 = [ 1 2 3 5 8 6 4 7 9 11 10 12 ]

String 2-7 = [ 1 4 2 5 8 7 10 3 6 9 11 12 ]

String 1-1 = [ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]

Gworst : String 2-12 = [ 2 1 5 4 7 8 10 3 6 9 11 12 ]

ทำการปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 2 เช่นเดียวกับฝูงที่ 1 ซึ่งจะได้ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 2 ดังตารางที่ 8.75

ตารางที่ 8.75 ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 2 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
0.1213	0.0618	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817

### 8.6.8.2 การปรับปรุงตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix)

การปรับปรุงตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ซึ่งในที่นี้กำหนดให้  $r = 1$  และ  $c = 0.1$  ทำการปรับปรุงโดยดูจากลำดับงานที่อยู่ติดกันในสตริง

คำตอบที่ดีในแต่ละฝูง (Lbest) ด้วยการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นให้แก่คู่ลำดับเท่ากับ  $\frac{cr}{(n-2)}$   
 $= \frac{0.1 \times 1}{(12-2)} = 0.01$  และลดค่าความน่าจะเป็นกับคู่ลำดับอื่นๆ เท่ากับ  $\frac{cr}{(n-2)^2}$   
 $= \frac{0.1 \times 1}{(12-2)^2} = 0.001$  จากนั้นในสตริงคำตอบที่แย่ในแต่ละฝูง (Lworst) จะทำการลดค่าความ

น่าจะเป็นให้แก่คู่ลำดับเท่ากับ  $\frac{cr}{(n-2)} = 0.01$  และเพิ่มค่าความน่าจะเป็นกับคู่ลำดับอื่นๆ

เท่ากับ  $\frac{cr}{(n-1)^2} = 0.001$  และนำตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ที่ได้จากการเพิ่มและลดค่าความน่าจะเป็นในแต่ละฝูงมาทำการปรับปรุงต่อ โดยดูจากลำดับงานที่อยู่ติดกันในสตริงคำตอบที่ดีของประชากร (Gbest) และสตริงคำตอบที่แย่ของประชากร (Gworst) และทำการคำนวณเช่นเดียวกับ Lbest และ Lworst

#### - การปรับปรุงตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1

จากสตริงคำตอบที่คัดเลือกจะได้สตริงคำตอบที่ดีของฝูงที่ 1 และสตริงคำตอบที่ดีของประชากร ดังนี้

Lbest : String1-6 = [ 1 2 3 5 8 6 4 7 9 11 10 12 ]

String1-1 = [ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]



Lworst : String1-12 = [ 1 3 6 2 5 9 4 7 8 10 11 12 ]  
           String1-5 = [ 3 6 2 5 8 1 4 7 10 9 11 12 ]  
 Gbest : String1-6 = [ 1 2 3 5 8 6 4 7 9 11 10 12 ]  
           String2-7 = [ 1 4 2 5 8 7 10 3 6 9 11 12 ]  
           String1-1 = [ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]  
 Gworst : String2-12 = [ 2 1 5 4 7 8 10 3 6 9 11 12 ]

ทำการปรับปรุงตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 โดยเริ่มจากสตริงคำตอบที่ดีของฝูงที่ 1 คือ สตริงคำตอบที่ 1-6 ซึ่งจะพิจารณาคู่ลำดับ โดยทำการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นให้กับคู่ลำดับในสตริงคำตอบคือ (1,2), (2,3), (3,5), ..., (11,10), (10,12) เท่ากับ 0.01 และลดค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับอื่นๆ เท่ากับ 0.001 ดังนี้

การเพิ่มค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับ (1,2) จากสตริงคำตอบที่ 1-6

ตำแหน่งที่ (1,2) มีค่าเท่ากับ  $0+0.01 = 0.01$

การลดค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับอื่นๆ จากสตริงคำตอบที่ 1-6

ตำแหน่งที่ (1,1) มีค่าเท่ากับ 0

ตำแหน่งที่ (1,3) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,4) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,5) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,6) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,7) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,8) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,9) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,10) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,11) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,12) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$

การเพิ่มค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับ (2,3) จากสตริงคำตอบที่ 1-6

ตำแหน่งที่ (2,3) มีค่าเท่ากับ  $0+0.01 = 0.01$

การลดค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับอื่นๆ จากสตริงคำตอบที่ 1-6

ตำแหน่งที่ (2,1) มีค่าเท่ากับ  $0-0.001 = -0.001$





จากนั้นทำการปรับปรุงตารางด้วยสตริงคำตอบที่แยกของฝูงที่ 1 คือ สตริงคำตอบที่ 1-12 และ สตริงคำตอบที่ 1-5 ตามลำดับ ด้วยการลดความน่าจะเป็นให้กับคู่ลำดับในสตริงคำตอบเท่ากับ 0.01 และเพิ่มค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับอื่นๆ เท่ากับ 0.001 ดังนี้

การลดค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับ (1,3) จากสตริงคำตอบที่ 1-12

ตำแหน่งที่ (1,3) มีค่าเท่ากับ  $0.009 - 0.01 = -0.001$

การเพิ่มค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับอื่นๆ จากสตริงคำตอบที่ 1-12

ตำแหน่งที่ (1,1) มีค่าเท่ากับ 0

ตำแหน่งที่ (1,2) มีค่าเท่ากับ  $0.009 + 0.001 = 0.01$

ตำแหน่งที่ (1,4) มีค่าเท่ากับ  $-0.002 + 0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,5) มีค่าเท่ากับ  $-0.002 + 0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,6) มีค่าเท่ากับ  $-0.002 + 0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,7) มีค่าเท่ากับ  $-0.002 + 0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,8) มีค่าเท่ากับ  $-0.002 + 0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,9) มีค่าเท่ากับ  $-0.002 + 0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,10) มีค่าเท่ากับ  $-0.002 + 0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,11) มีค่าเท่ากับ  $-0.002 + 0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (1,12) มีค่าเท่ากับ  $-0.002 + 0.001 = -0.001$

การลดค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับ (3,6) จากสตริงคำตอบที่ 1-12

ตำแหน่งที่ (3,6) มีค่าเท่ากับ  $-0.002 - 0.01 = -0.012$

การเพิ่มค่าความน่าจะเป็นแก่คู่ลำดับอื่นๆ จากสตริงคำตอบที่ 1-12

ตำแหน่งที่ (3,1) มีค่าเท่ากับ  $-0.002 + 0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (3,2) มีค่าเท่ากับ  $0.009 + 0.001 = 0.01$

ตำแหน่งที่ (3,3) มีค่าเท่ากับ 0

ตำแหน่งที่ (3,4) มีค่าเท่ากับ  $-0.002 + 0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (3,5) มีค่าเท่ากับ  $0.009 + 0.001 = 0.01$

ตำแหน่งที่ (3,7) มีค่าเท่ากับ  $-0.002 + 0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (3,8) มีค่าเท่ากับ  $-0.002 + 0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (3,9) มีค่าเท่ากับ  $-0.002 + 0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (3,10) มีค่าเท่ากับ  $-0.002+0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (3,11) มีค่าเท่ากับ  $-0.002+0.001 = -0.001$

ตำแหน่งที่ (3,12) มีค่าเท่ากับ  $-0.002+0.001 = -0.001$

ทำการปรับปรุงตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 จนครบทุกคู่ลำดับของสตริงคำตอบที่แย่งสตริงคำตอบที่ 1-12 และ สตริงคำตอบที่ 1-5 จะได้ดังตารางที่ 8.77

ตารางที่ 8.77 ตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่แย่งของฝูงที่ 1

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	-	0.011	0.000	-0.011	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
2	0.000	-	0.011	0.011	-0.022	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
3	0.000	0.011	-	0.000	0.011	-0.022	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
4	0.000	0.000	0.000	-	0.011	0.000	-0.011	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
5	0.000	0.000	0.000	0.000	-	0.000	0.000	0.011	-0.011	0.000	0.000	0.000
6	0.000	-0.022	0.000	0.011	0.000	-	0.011	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
7	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-	-0.011	0.022	-0.011	0.000	0.000
8	-0.011	0.000	0.000	0.000	0.000	0.022	0.000	-	0.000	-0.011	0.000	0.000
9	0.000	0.000	0.000	-0.011	0.000	0.000	0.000	0.000	-	0.011	0.000	0.000
10	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-0.011	-	0.000	0.011
11	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.011	-	-0.011
12	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-

จากนั้นทำการปรับปรุงตารางด้วยสตริงคำตอบที่ดีของประชากร คือ สตริงคำตอบที่ 1-6, 2-7 และ 1-1 ด้วยการเพิ่มความน่าจะเป็นให้แก่คู่ลำดับเท่ากับ 0.01 และ ลดค่าความน่าจะเป็นกับคู่ลำดับอื่นๆ เท่ากับ 0.001 และปรับปรุงตารางด้วยสตริงคำตอบที่แย่งของประชากร คือ สตริงคำตอบที่ 2-12 ด้วยการลดค่าความน่าจะเป็นกับคู่ลำดับเท่ากับ 0.01 และเพิ่มความน่าจะเป็นกับคู่ลำดับอื่นๆ เท่ากับ 0.001 จะได้ค่าทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 ดังตารางที่ 8.78

ตารางที่ 8.78 ตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	-	0.020	0.009	-0.002	-0.013	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002
2	-0.013	-	0.020	0.020	-0.013	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002
3	-0.002	0.020	-	-0.002	0.020	-0.024	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002
4	-0.002	0.009	-0.002	-	0.020	-0.002	-0.013	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002
5	-0.002	-0.002	-0.002	-0.013	-	-0.002	-0.002	0.042	-0.013	-0.002	-0.002	-0.002
6	-0.002	-0.024	-0.002	0.020	-0.002	-	0.020	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002
7	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	-	-0.024	0.042	-0.002	-0.002	-0.002
8	-0.013	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	0.042	0.009	-	-0.002	-0.024	-0.002	-0.002
9	-0.002	-0.002	-0.002	-0.013	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	-	0.020	0.009	-0.002
10	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	-0.013	-	0.009	0.020
11	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	-0.002	0.020	-	-0.002
12	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-

- การปรับปรุงตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 2

Lbest : String 2-7 = [ 1 4 2 5 8 7 10 3 6 9 11 12 ]

Lworst : String 2-12 = [ 2 1 5 4 7 8 10 3 6 9 11 12 ]

Gbest : String 1-6 = [ 1 2 3 5 8 6 4 7 9 11 10 12 ]

String 2-7 = [ 1 4 2 5 8 7 10 3 6 9 11 12 ]

String 1-1 = [ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]

Gworst : String 2-12 = [ 2 1 5 4 7 8 10 3 6 9 11 12 ]

ทำการปรับปรุงตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 2 เช่นเดียวกับฝูงที่ 1 ซึ่งจะได้ค่าตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 2 ดังตารางที่ 8.79



ตารางที่ 8.81 ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) ของฝูงที่ 2

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	-	0.0819	0.0819	0.0709	0.1149	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929
2	0.1149	-	0.0819	0.0819	0.0709	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929
3	0.0929	0.0819	-	0.0929	0.0819	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929
4	0.0929	0.0709	0.0929	-	0.0819	0.0929	0.1039	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929
5	0.0929	0.0929	0.0929	0.1149	-	0.0929	0.0929	0.0489	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929
6	0.0929	0.0929	0.0929	0.0819	0.0929	-	0.0819	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929
7	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	-	0.1149	0.0709	0.0709	0.0929	0.0929
8	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0709	0.0709	-	0.0929	0.1149	0.0929	0.0929
9	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	-	0.0819	0.0819	0.0929
10	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	-	0.0819	0.0819
11	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0929	0.0819	-	0.0819
12	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	-

### 8.6.9 การแก้ปัญหาในรอบถัดไป

เริ่มจากการสร้างสตริงคำตอบ โดยใช้ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) และ ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) ที่ได้จากรอบก่อนหน้า

เมื่อทำการหาลำดับชั้นงานในการทำงานจะได้สตริงลำดับงานทั้ง 6 ตัว ดังนี้

ฝูงที่ 1 : String 1-1 = [ 3 2 1 4 6 5 7 9 8 11 10 12 ]

String 1-2 = [ 1 4 3 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

String 1-3 = [ 3 1 4 6 2 5 9 7 8 10 11 12 ]

ฝูงที่ 2 : String 2-1 = [ 3 6 1 4 2 5 9 7 8 10 11 12 ]

String 2-2 = [ 1 2 3 4 5 6 7 9 11 8 10 12 ]

String 2-3 = [ 3 1 4 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

จากลำดับงานทั้ง 6 ตัว สามารถคำนวณค่าวัตถุประสงค์ได้ดังตารางที่ 8.82

ตารางที่ 8.82 ค่าจากการคำนวณวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์

อนุภาค	จำนวนคู่ สถานีงาน	จำนวน สถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ของ งานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
1-1	2	4	3.5000	0.0612
1-2	2	4	3.5000	0.1701
1-3	2	4	3.3333	0.0612
2-1	2	4	3.4286	0.2789
2-2	2	4	3.5000	0.0612
2-3	2	4	3.4286	0.0068

### การคัดเลือกสตริงคำตอบ

ในการค้นหาคำตอบในรอบที่ 2 นี้จะไม่ทำการค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้น เนื่องจากเพื่อให้เข้าใจว่า การค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบไม่จำเป็นต้องทำทุกรอบการทำงาน เนื่องจากจะทำให้เสียเวลาในการคำนวณ

เมื่อได้สตริงคำตอบแล้วจึงทำการประเมินค่า โดยการกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness Value) เพื่อจะนำมาคัดเลือกหาสตริงคำตอบที่ดีในแต่ละฝูง (Local Best Solution : Lbest) และสตริงคำตอบที่แยในแต่ละฝูง (Local Worst Solution : Lworst) ดังตารางที่ 8.83-8.84 และหาสตริงคำตอบที่ดีของประชากร (Global Best Solution : Gbest) และสตริงคำตอบที่แยของประชากร (Global Worst Solution : Gworst) ดังตารางที่ 8.85 และทำการเก็บค่า Gbest ที่ได้

ตารางที่ 8.83 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีและสตริงคำตอบที่แยในฝูงที่ 1

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน	Front	Selection
1-3	3.3333	0.0612	1	Lbest
1-1	3.5000	0.0612	2	-
1-2	3.5000	0.1701	3	Lworst

จากตารางที่ 8.83 จะได้ค่า Lbest และ Lworst ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 1 ดังนี้

Lbest : String 1-3 = [ 3 1 4 6 2 5 9 7 8 10 11 12 ]

Lworst : String 1-2 = [ 1 4 3 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]



ตารางที่ 8.84 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีและสตริงคำตอบที่แย่ในฝูงที่ 2

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน	Front	Selection
2-3	3.4286	0.0068	1	Lbest
2-1	3.4286	0.2789	2	Lworst
2-2	3.5000	0.0612	2	Lworst

จากตารางที่ 8.84 จะได้ค่า Lbest และ Lworst ของสตริงคำตอบในฝูงที่ 2 ดังนี้

Lbest : String 2-3 = [ 1 4 2 3 6 5 8 7 9 10 11 12 ]

Lworst : String 2-1 = [ 3 6 1 4 2 5 9 7 8 10 11 12 ]

String 2-2 = [ 1 2 3 4 5 6 7 9 11 8 10 12 ]

ตารางที่ 8.85 สตริงคำตอบที่ถูกเลือกให้เป็นสตริงคำตอบที่ดีและสตริงคำตอบที่แย่ของประชากร

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน	Front	Selection
1-3	3.3333	0.0612	1	Gbest
2-3	3.4286	0.0068	1	Gbest
2-1	3.4286	0.2789	2	-
1-1	3.5000	0.0612	2	-
2-2	3.5000	0.0612	2	-
1-2	3.5000	0.1701	3	Gworst

จากตารางที่ 8.85 จะได้ค่า Gbest และ Gworst ของสตริงคำตอบ ดังนี้

Gbest : String 1-3 = [ 3 1 4 6 2 5 9 7 8 10 11 12 ]

String 2-3 = [ 1 4 2 3 6 5 8 7 9 10 11 12 ]

Gworst : String 1-2 = [ 1 4 3 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

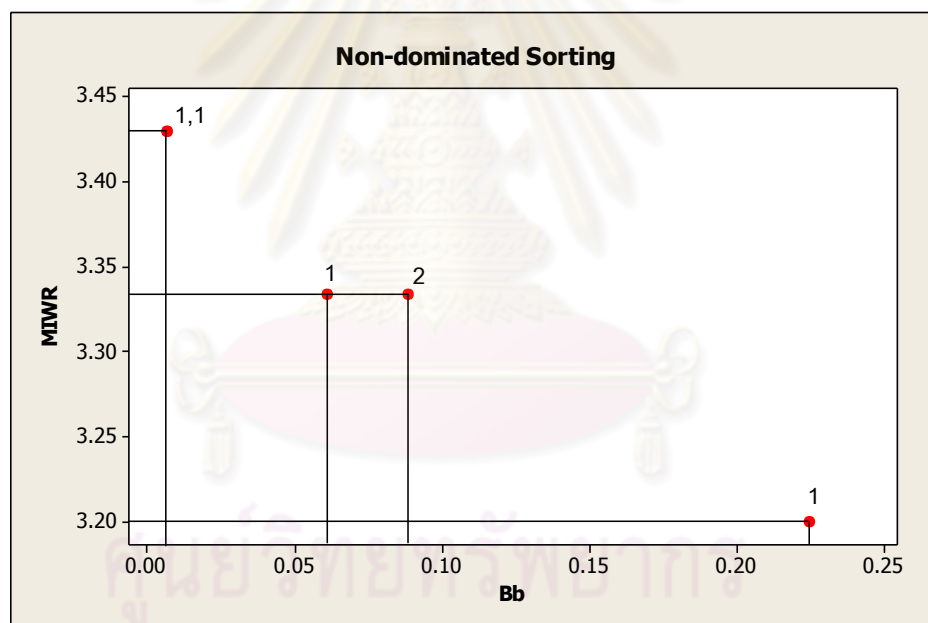
### เทคนิคการเก็บค่าที่ดีที่สุด

และเมื่อได้ค่า Gbest จะทำการเก็บสตริงคำตอบที่ดีที่สุดไว้ โดยนำมารวมกับค่า Gbest ในรอบก่อนหน้า ดังตารางที่ 8.86

ตารางที่ 8.86 การรวมสตรึงคำตอบ

รอบการทำงาน	สตรึงคำตอบที่	Task Sequence
1	1-6	[ 1 2 3 5 8 6 4 7 9 11 10 12 ]
	2-7	[ 1 4 2 5 8 7 10 3 6 9 11 12 ]
	1-1	[ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]
2	1-3	[ 3 1 4 6 2 5 9 7 8 10 11 12 ]
	2-3	[ 1 4 2 3 6 5 8 7 9 10 11 12 ]

และทำการประเมินหาคำตอบที่ดีที่สุดเพื่อทำการเก็บค่าไว้ดำเนินการในรอบถัดไป ด้วยการกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness Value) โดยจะใช้วิธีจัดอันดับด้วยวิธี Non-dominated Sorting



รูปที่ 8.30 การกำหนดค่าความแข็งแรงไม่แท้จริงในการคัดเลือกสตรึงคำตอบ

ตารางที่ 8.87 ค่า Dummy Fitness ของสตริงคำตอบ

สตริงคำตอบที่	ผลต่างความสัมพัทธ์ของงานในสถานี่งาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานี่งาน	Dummy Fitness
1-6	3.2000	0.2245	1
1-3	3.3333	0.0612	1
2-3	3.4286	0.0068	1
1-1	3.4286	0.0068	1
2-7	3.3333	0.0884	2

จากสตริงคำตอบทั้ง 4 ตัว จะทำการเก็บสตริงคำตอบที่ดีที่สุดไว้ โดยพิจารณาจากค่า Dummy Fitness ที่มีค่าน้อยที่สุด เพื่อทำการเก็บค่าไว้ดำเนินการในรอบถัดไป ดังตารางที่ 8.88

ตารางที่ 8.88 สตริงคำตอบที่ดีที่สุด

สตริงคำตอบที่	Task Sequence
1-6	[ 1 2 3 5 8 6 4 7 9 11 10 12 ]
1-3	[ 3 1 4 6 2 5 9 7 8 10 11 12 ]
2-3	[ 1 4 2 3 6 5 8 7 9 10 11 12 ]
1-1	[ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]

### การปรับปรุงค่าความน่าจะเป็นในตาราง

#### 1. การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix)

นำตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ที่ได้จากรอบก่อนหน้ามาทำการปรับปรุง โดยดูจากงานที่ถูกเลือกเป็นอันดับแรกในสตริงคำตอบที่ดีในแต่ละฝูง (Lbest) ด้วยการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานลำดับแรกเท่ากับ 0.0091 และลดค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานอื่นๆ เท่ากับ 0.0008 จากนั้นในสตริงคำตอบที่แย่ในแต่ละฝูง (Lworst) จะทำการลดค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานลำดับแรก เท่ากับ 0.0091 และเพิ่มค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานอื่นๆ เท่ากับ 0.0008 และนำตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ที่ได้จากการเพิ่มและลดค่าความน่าจะเป็นในแต่ละฝูงมาทำการปรับปรุงโดยดูจากงานที่ถูกเลือกเป็นอันดับแรกในสตริงคำตอบที่ดีของประชากร

(Gbest) และสตริงคำตอบที่แย่ของประชากร (Gworst) โดยทำการคำนวณเช่นเดียวกับ Lbest และ Lworst

- การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1

จากสตริงคำตอบที่คัดเลือกจะได้สตริงคำตอบที่ดีของฝูงที่ 1 และสตริงคำตอบที่ดีของประชากร ดังนี้

Lbest : String 1-3 = [ 3 1 4 6 2 5 9 7 8 10 11 12 ]

Lworst : String 1-2 = [ 1 4 3 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

Gbest : String 1-3 = [ 3 1 4 6 2 5 9 7 8 10 11 12 ]

String 2-3 = [ 1 4 2 3 6 5 8 7 9 10 11 12 ]

Gworst : String 1-2 = [ 1 4 3 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

ทำการปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 โดยเริ่มจากสตริงคำตอบที่ดีของฝูงที่ 1 คือ สตริงคำตอบที่ 1-3 ซึ่งงานอันดับแรก คือ งานที่ 3 จึงทำการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นในตำแหน่งที่ 1 เท่ากับ 0.0091 และลดค่าความน่าจะเป็นในตำแหน่งอื่นๆ เท่ากับ 0.0008 ได้ดังตารางที่ 8.89

ตารางที่ 8.89 ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่ดีของฝูงที่ 1

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
0.1205	0.0710	0.0809	0.0809	0.0809	0.0809	0.0809	0.0809	0.0809	0.0809	0.0809	0.0809

จากนั้นทำการปรับปรุงตารางด้วยสตริงคำตอบที่แย่ของฝูงที่ 1 คือ สตริงคำตอบที่ 1-2 ด้วยการลดค่าความน่าจะเป็นในตำแหน่งแรกเท่ากับ 0.0091 และเพิ่มค่าความน่าจะเป็นในตำแหน่งอื่นๆ เท่ากับ 0.0008 ได้ดังตารางที่ 8.90

ตารางที่ 8.90 ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบที่แย่ของฝูงที่ 1

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
0.1114	0.0718	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817

จากนั้นทำการปรับปรุงตารางด้วยสตริงคำตอบที่ดีของประชากร คือ สตริงคำตอบที่ 1-3 และสตริงคำตอบที่ 2-3 ด้วยการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นในตำแหน่งที่ 3 และตำแหน่ง

ที่ 1 เท่ากับ 0.0091 และลดค่าความน่าจะเป็นในตำแหน่งอื่นๆ เท่ากับ 0.0008 และปรับปรุงตารางด้วยสตริงคำตอบที่แย่ของประชากร คือ สตริงคำตอบที่ 1-2 ด้วยการลดค่าความน่าจะเป็นเท่ากับ 0.0091 ในตำแหน่งแรก และเพิ่มค่าความน่าจะเป็นในตำแหน่งอื่นๆ เท่ากับ 0.0008 จะได้ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 ดังตารางที่ 8.91

ตารางที่ 8.91 ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
0.1106	0.0709	0.0908	0.0808	0.0808	0.0808	0.0808	0.0808	0.0808	0.0808	0.0808	0.0808

- การปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 2

Lbest : String 2-3 = [ 1 4 2 3 6 5 8 7 9 10 11 12 ]

Lworst : String 2-1 = [ 3 6 1 4 2 5 9 7 8 10 11 12 ]

String 2-2 = [ 1 2 3 4 5 6 7 9 11 8 10 12 ]

Gbest : String 1-3 = [ 3 1 4 6 2 5 9 7 8 10 11 12 ]

String 2-3 = [ 1 4 2 3 6 5 8 7 9 10 11 12 ]

Gworst : String 1-2 = [ 1 4 3 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

ทำการปรับปรุงตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 2 เช่นเดียวกับฝูงที่ 1 เพื่อใช้ในรอบถัดไป ซึ่งจะได้ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 2 ดังตารางที่ 8.92

ตารางที่ 8.92 ตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ของฝูงที่ 2 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
0.1213	0.0618	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817	0.0817

## 2. การปรับปรุงตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix)

นำตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ที่ได้จากรอบก่อนหน้ามาทำการปรับปรุงโดยดูจากลำดับงานที่อยู่ติดกันในสตริงคำตอบที่ดีในแต่ละฝูง (Lbest) ด้วยการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นให้แก่ลำดับเท่ากับ 0.01 และลดค่าความน่าจะเป็นกับลำดับอื่นๆ เท่ากับ 0.001 จากนั้นในสตริงคำตอบที่แย่ในแต่ละฝูง (Lworst) จะทำการลดค่าความน่าจะเป็น

ให้แก่ค่าลำดับเท่ากับ 0.01 และเพิ่มค่าความน่าจะเป็นกับค่าลำดับอื่นๆ เท่ากับ 0.001 และนำตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ที่ได้จากการเพิ่มและลดค่าความน่าจะเป็นในแต่ละฝูงมาทำการปรับปรุงต่อ โดยดูจากลำดับงานที่อยู่ติดกันในสตริงคำตอบที่ดีที่สุดของประชากร (Gbest) และสตริงคำตอบที่แย่ของประชากร (Gworst) และทำการคำนวณเช่นเดียวกับ Lbest และ Lworst

#### - การปรับปรุงตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1

จากสตริงคำตอบที่คัดเลือกจะได้สตริงคำตอบที่ดีที่สุดของฝูงที่ 1 และสตริงคำตอบที่ดีที่สุดของประชากร ดังนี้

Lbest : String 1-3 = [ 3 1 4 6 2 5 9 7 8 10 11 12 ]

Lworst : String 1-2 = [ 1 4 3 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

Gbest : String 1-3 = [ 3 1 4 6 2 5 9 7 8 10 11 12 ]

String 2-3 = [ 1 4 2 3 6 5 8 7 9 10 11 12 ]

Gworst : String 1-2 = [ 1 4 3 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

ทำการปรับปรุงตารางทิศทางการเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 โดยเริ่มจากสตริงคำตอบที่ดีที่สุดของฝูงที่ 1 คือ สตริงคำตอบที่ 1-3 ซึ่งจะพิจารณาค่าลำดับ โดยทำการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นให้กับค่าลำดับในสตริงคำตอบคือ (3,1), (1,4), (4,6), ..., (10,11), (11,12) เท่ากับ 0.01 และลดค่าความน่าจะเป็นแก่ค่าลำดับอื่นๆ เท่ากับ 0.001 ได้ดังตารางที่ 8.93

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย





จากนั้นทำการปรับปรุงตารางด้วยสตริงคำตอบที่ดีของประชากร คือสตริงคำตอบที่ 1-3 และสตริงคำตอบที่ 2-3 ด้วยการเพิ่มค่าความน่าจะเป็นให้แก่คู่ลำดับเท่ากับ 0.01 และลดค่าความน่าจะเป็นกับคู่ลำดับอื่นๆ เท่ากับ 0.001 และปรับปรุงตารางด้วยสตริงคำตอบที่แย่ของประชากร คือ สตริงคำตอบที่ 1-2 ด้วยการลดค่าความน่าจะเป็นกับคู่ลำดับเท่ากับ 0.01 และเพิ่มค่าความน่าจะเป็นกับคู่ลำดับอื่นๆ เท่ากับ 0.001 จะได้ค่าทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 ดังตารางที่ 8.95

ตารางที่ 8.95 ตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 1 หลังการปรับปรุงจากสตริงคำตอบ

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	-	0.019	0.008	0.008	-0.014	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003
2	-0.014	-	0.030	0.019	-0.014	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003
3	0.019	0.019	-	-0.003	0.019	-0.036	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003
4	-0.003	0.019	-0.025	-	0.019	0.019	-0.014	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003
5	-0.003	-0.003	-0.003	-0.014	-	-0.003	-0.003	0.052	-0.014	-0.003	-0.003	-0.003
6	-0.003	-0.025	-0.003	0.019	0.008	-	0.019	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003
7	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	-	-0.003	0.052	-0.025	-0.003	-0.003
8	-0.014	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	0.041	-0.003	-	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003
9	-0.003	-0.003	-0.003	-0.014	-0.003	-0.003	0.019	-0.025	-	0.030	0.008	-0.003
10	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	-0.014	-	0.019	0.019
11	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	-0.003	0.019	-	0.008
12	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	-

- การปรับปรุงตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 2

Lbest : String 2-3 = [ 1 4 2 3 6 5 8 7 9 10 11 12 ]

Lworst : String 2-1 = [ 3 6 1 4 2 5 9 7 8 10 11 12 ]

String 2-2 = [ 1 2 3 4 5 6 7 9 11 8 10 12 ]

Gbest : String 1-3 = [ 3 1 4 6 2 5 9 7 8 10 11 12 ]

String 2-3 = [ 1 4 2 3 6 5 8 7 9 10 11 12 ]

Gworst : String 1-2 = [ 1 4 3 6 2 5 9 8 7 10 11 12 ]

ทำการปรับปรุงตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 2 เช่นเดียวกับฝูงที่ 1 ซึ่งจะได้ค่าตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) ของฝูงที่ 2 ดังตารางที่ 8.96



ตารางที่ 8.98 ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) ของฝูงที่ 2

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	-	0.0839	0.0729	0.0399	0.1389	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949
2	0.1389	-	0.0619	0.0729	0.0619	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949
3	0.0839	0.0729	-	0.1059	0.0729	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949
4	0.0949	0.0399	0.1059	-	0.0839	0.0839	0.1169	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949
5	0.0949	0.0949	0.0949	0.1389	-	0.1059	0.0949	-0.0151	0.1059	0.0949	0.0949	0.0949
6	0.1059	0.0949	0.0949	0.0729	0.0729	-	0.0839	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949
7	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	-	0.1389	0.0399	0.0619	0.0949	0.0949
8	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0509	0.0399	-	0.0949	0.1499	0.0949	0.0949
9	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.1059	-	0.0509	0.0839	0.0949
10	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	-	0.0619	0.0839
11	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.0949	0.1059	0.0949	0.0729	-	0.0619
12	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	0.0909	-

#### 8.6.10 การค้นหาเฉพาะที่หลังสิ้นสุดกระบวนการ

การค้นหาเฉพาะที่หลังจากสิ้นสุดกระบวนการค้นหาคำตอบ หรือเมื่อทำการค้นหาคำตอบครบตามจำนวนเงื่อนไขแล้ว เป็นกระบวนการปรับปรุงคำตอบสุดท้าย เพื่อค้นหาคำตอบที่ดีขึ้น โดยในงานวิจัยนี้ได้กำหนดให้มีการวนค้นหาเฉพาะที่ซ้ำจนกว่าจะไม่สามารถพบคำตอบที่ดีขึ้นกว่าเดิมจำนวน 5 รอบ โดยใช้การค้นหาเฉพาะที่หลังจากสิ้นสุดกระบวนการค้นหาคำตอบด้วยวิธี 2-Opt โดยคำตอบที่ได้หลังจากสิ้นสุดกระบวนการค้นหาคำตอบแสดงดังตารางที่ 8.99 และตารางที่ 8.100

ตารางที่ 8.99 สตริงคำตอบที่จะทำการค้นหาเฉพาะที่

สตริงคำตอบที่	Task Sequence
1	[ 1 2 3 5 8 6 4 7 9 11 10 12 ]
2	[ 3 1 4 6 2 5 9 7 8 10 11 12 ]
3	[ 1 4 2 3 6 5 8 7 9 10 11 12 ]
4	[ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]

ตารางที่ 8.100 ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่จะทำการค้นหาเฉพาะที่

สตริงคำตอบที่	จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงาน
1	2	4	3.2000	0.2245
2	2	4	3.3333	0.0612
3	2	4	3.4286	0.0068
4	2	4	3.4286	0.0068

- การค้นหาคำตอบเฉพาะที่ ครั้งที่ 1

นำสตริงคำตอบตัวที่ 1 มาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt โดยทำการสลับตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 6 และ 10

ก่อนทำ

1	2	3	5	8	6	4	7	9	11	10	12
---	---	---	---	---	---	---	---	---	----	----	----

หลังทำ

1	2	3	5	8	11	9	7	4	6	10	12
---	---	---	---	---	----	---	---	---	---	----	----

รูปที่ 8.31 การค้นหาเฉพาะที่หลังสิ้นสุดกระบวนการด้วยวิธี 2-Opt ของสตริงคำตอบที่ 1

นำสตริงคำตอบตัวที่ 2 มาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt โดยทำการสลับตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 9 และ 12

ก่อนทำ

3	1	4	6	2	5	9	7	8	10	11	12
---	---	---	---	---	---	---	---	---	----	----	----

หลังทำ

3	1	4	6	2	5	9	7	12	11	10	8
---	---	---	---	---	---	---	---	----	----	----	---

รูปที่ 8.32 การค้นหาเฉพาะที่หลังสิ้นสุดกระบวนการด้วยวิธี 2-Opt ของสตริงคำตอบที่ 2

นำสตริงคำตอบตัวที่ 3 มาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt โดยทำการสลับตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 6 และ 11

ก่อนทำ	1	4	2	3	6	5	8	7	9	10	11	12
--------	---	---	---	---	---	---	---	---	---	----	----	----

หลังทำ	1	4	2	3	6	11	10	9	7	8	5	12
--------	---	---	---	---	---	----	----	---	---	---	---	----

รูปที่ 8.33 การค้นหาเฉพาะที่หลังสิ้นสุดกระบวนการด้วยวิธี 2-Opt ของสตริงคำตอบที่ 3

นำสตริงคำตอบตัวที่ 4 มาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt โดยทำการสลับตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 7 และ 12

ก่อนทำ	1	3	2	4	5	8	6	7	9	10	11	12
--------	---	---	---	---	---	---	---	---	---	----	----	----

หลังทำ	1	3	2	4	5	8	12	11	10	9	7	6
--------	---	---	---	---	---	---	----	----	----	---	---	---

รูปที่ 8.34 การค้นหาเฉพาะที่หลังสิ้นสุดกระบวนการด้วยวิธี 2-Opt ของสตริงคำตอบที่ 4

ตารางที่ 8.101 สตริงคำตอบที่ได้หลังจากการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt ก่อนซ่อมแซมคำตอบ

สตริงคำตอบที่	Task Sequence
1	[ 1 2 3 5 8 6 11 7 4 6 10 12 ]
2	[ 3 1 4 6 2 5 9 7 12 11 10 8 ]
3	[ 1 4 2 3 6 11 10 9 7 8 5 12 ]
4	[ 1 3 2 4 5 8 12 11 10 9 7 6 ]

เนื่องจากสตริงคำตอบที่ใช้เป็นสตริงคำตอบลำดับงาน เมื่อทำการค้นหาเฉพาะที่แล้วจะทำให้สตริงคำตอบบางตัวที่ได้ อาจเป็นคำตอบที่เป็นไปไม่ได้ (Infeasible Solution) เนื่องจากขัดต่อข้อจำกัดด้านความสัมพันธ์ก่อนหลังของชั้นงาน จึงต้องมีการปรับปรุงสตริงคำตอบโดยพยายามรักษาลำดับงานในสตริงคำตอบให้คงเดิมมากที่สุด (Kim et al, 1996) ซึ่งมีวิธีการซ่อมแซมคำตอบดังที่ได้กล่าวมาแล้วในหัวข้อที่ 8.6.5

ตารางที่ 8.102 สตริงคำตอบที่ได้หลังจากการค้นหาเฉพาะที่ หลังการซ่อมแซมคำตอบ

สตริงคำตอบที่	Task Sequence
1	[ 1 2 3 5 8 4 7 6 9 11 10 12 ]
2	[ 3 1 4 6 2 5 9 7 11 12 8 10 ]
3	[ 1 4 2 3 6 5 9 11 7 8 10 12 ]
4	[ 1 3 2 4 5 8 7 10 6 9 11 12 ]

ตารางที่ 8.103 ฟังก์ชันวัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่ครั้งที่ 1

สตริงคำตอบที่	ลักษณะคำตอบ	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของ ภาระงานระหว่าง สถานีงาน
1	ก่อนทำ	4	3.2000	0.2245
	หลังทำ	5	4.4444	0.1132
2	ก่อนทำ	4	3.3333	0.0612
	หลังทำ	5	4.2857	0.7530
3	ก่อนทำ	4	3.4286	0.0068
	หลังทำ	4	3.4286	0.1790
4	ก่อนทำ	4	3.4286	0.0068
	หลังทำ	4	3.4286	0.0068

จากตารางที่ 8.103 พบว่าหลังทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt อาจทำให้ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์เปลี่ยนแปลงไป โดยในงานวิจัยนี้ได้ใช้หลักการยอมรับ (Lacomme et al., 2006) เมื่อกำหนดให้  $S$  เป็นคำตอบก่อนทำการค้นหาเฉพาะที่ และ  $S'$  เป็นคำตอบหลังทำการค้นหาเฉพาะที่ โดยจะทำการยอมรับคำตอบที่ได้หลังทำการค้นหาเฉพาะที่เมื่อคำตอบนั้นมีคุณภาพที่ดีขึ้น โดยมีกฎที่ใช้อยู่ 4 กฎ ดังตารางที่ 8.104

ตารางที่ 8.104 หลักการยอมรับ (Acceptance Criteria)

กฎการยอมรับ	เงื่อนไข
กฎที่ 1	$(\text{accept}(S, S')) = f_1(S') - f_1(S) < 0$
กฎที่ 2	$(\text{accept}(S, S')) = f_2(S') - f_2(S) < 0$
กฎที่ 3	$(\text{accept}(S, S')) = f_1(S') - f_1(S) \leq 0$ และ $f_2(S') - f_2(S) < 0$ หรือ $(\text{accept}(S, S')) = f_1(S') - f_1(S) < 0$ และ $f_2(S') - f_2(S) \leq 0$
กฎที่ 4	$(\text{accept}(S, S')) = w_1(f_1(S') - f_1(S)) + (1 - w_1)(f_2(S') - f_2(S)) \leq 0$

เมื่อพิจารณาสูตรคำตอบหลังการค้นหาเฉพาะที่ พบว่า ไม่มีสูตรคำตอบใดเลยที่ดีกว่าสูตรคำตอบเดิม เนื่องจากปฏิเสธกฎการยอมรับทั้ง 4 ข้อ จึงทำการค้นหาเฉพาะที่ซ้ำอีก

- การค้นหาคำตอบเฉพาะที่ ครั้งที่ 2

นำสูตรคำตอบตัวที่ 1 มาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt โดยทำการสลับตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 5 และ 7

ก่อนทำ	1	2	3	5	8	6	4	7	9	11	10	12
--------	---	---	---	---	---	---	---	---	---	----	----	----

หลังทำ	1	2	3	5	4	6	8	7	9	11	10	12
--------	---	---	---	---	---	---	---	---	---	----	----	----

รูปที่ 8.35 การค้นหาเฉพาะที่หลังสิ้นสุดกระบวนการด้วยวิธี 2-Opt ของสูตรคำตอบที่ 1

นำสูตรคำตอบตัวที่ 2 มาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt โดยทำการสลับตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 5 และ 7

ก่อนทำ	3	1	4	6	2	5	9	7	8	10	11	12
--------	---	---	---	---	---	---	---	---	---	----	----	----

หลังทำ	3	1	4	6	9	5	2	7	8	10	11	12
--------	---	---	---	---	---	---	---	---	---	----	----	----

รูปที่ 8.36 การค้นหาเฉพาะที่หลังสิ้นสุดกระบวนการด้วยวิธี 2-Opt ของสูตรคำตอบที่ 2

นำสูตรคำตอบตัวที่ 3 มาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt โดยทำการสลับตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 3 และ 10



ก่อนทำ	1	4	2	3	6	5	8	7	9	10	11	12
--------	---	---	---	---	---	---	---	---	---	----	----	----

หลังทำ	1	4	10	9	7	8	5	6	3	2	11	12
--------	---	---	----	---	---	---	---	---	---	---	----	----

รูปที่ 8.37 การค้นหาเฉพาะที่หลังสิ้นสุดกระบวนการด้วยวิธี 2-Opt ของสตริงคำตอบที่ 3

นำสตริงคำตอบตัวที่ 4 มาทำการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt โดยทำการสลับตำแหน่งในการค้นหาเฉพาะที่ได้ตำแหน่งที่ 5 และ 10

ก่อนทำ	1	3	2	4	5	8	6	7	9	10	11	12
--------	---	---	---	---	---	---	---	---	---	----	----	----

หลังทำ	1	3	2	4	10	9	7	6	8	5	11	12
--------	---	---	---	---	----	---	---	---	---	---	----	----

รูปที่ 8.38 การค้นหาเฉพาะที่หลังสิ้นสุดกระบวนการด้วยวิธี 2-Opt ของสตริงคำตอบที่ 4

ตารางที่ 8.105 สตริงคำตอบที่ได้หลังจากการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt ก่อนซ่อมแซมคำตอบ

สตริงคำตอบที่	Task Sequence
1	[ 1 2 3 5 4 6 8 7 9 11 10 12 ]
2	[ 3 1 4 6 9 5 2 7 8 10 11 12 ]
3	[ 1 4 10 9 7 8 5 6 3 2 11 12 ]
4	[ 1 3 2 4 10 9 7 6 8 5 11 12 ]

ตารางที่ 8.106 สตริงคำตอบที่ได้หลังจากการค้นหาเฉพาะที่ หลังการซ่อมแซมคำตอบ

สตริงคำตอบที่	Task Sequence
1	[ 1 2 3 5 4 6 8 7 9 11 10 12 ]
2	[ 3 1 4 6 2 5 9 7 8 10 11 12 ]
3	[ 1 4 3 6 2 5 9 7 8 10 11 12 ]
4	[ 1 3 2 4 6 5 9 7 8 10 11 12 ]

ตารางที่ 8.107 ฟังก์ชันวัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่ครั้งที่ 2

สตริงคำตอบที่	ลักษณะคำตอบ	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของ ภาระงานระหว่าง สถานีงาน
1	ก่อนทำ	4	3.2000	0.2245
	หลังทำ	4	3.2000	0.2245
2	ก่อนทำ	4	3.3333	0.0612
	หลังทำ	4	3.3333	0.0612
3	ก่อนทำ	4	3.4286	0.0068
	หลังทำ	4	3.5000	0.3061
4	ก่อนทำ	4	3.4286	0.0068
	หลังทำ	4	3.5000	0.3061

เมื่อพิจารณาสตริงคำตอบหลังการค้นหาเฉพาะที่ พบว่า ไม่มีสตริงคำตอบใดเลย  
ที่ดีกว่าสตริงคำตอบเดิม จึงทำการค้นหาเฉพาะที่ซ้ำอีก

### - การค้นหาคำตอบเฉพาะที่ ครั้งที่ 3

ตารางที่ 8.108 สตริงคำตอบที่ได้หลังจากการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt ก่อนซ่อมแซมคำตอบ

สตริงคำตอบที่	Task Sequence
1	[ 1 5 3 2 8 6 4 7 9 11 10 12 ]
2	[ 3 1 4 6 2 5 8 7 9 10 11 12 ]
3	[ 1 4 2 3 9 7 8 5 6 10 11 12 ]
4	[ 1 3 11 10 9 7 6 8 5 4 2 12 ]

ตารางที่ 8.109 สตริงคำตอบที่ได้หลังจากการค้นหาเฉพาะที่ หลังการซ่อมแซมคำตอบ

สตริงคำตอบที่	Task Sequence
1	[ 1 3 2 5 8 6 4 7 9 11 10 12 ]
2	[ 3 1 4 6 2 5 8 7 9 10 11 12 ]
3	[ 1 4 2 3 5 7 8 6 9 10 11 12 ]
4	[ 1 3 6 4 2 5 9 11 7 8 10 12 ]

ตารางที่ 8.110 ฟังก์ชันวัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่ครั้งที่ 3

สตริงคำตอบที่	ลักษณะคำตอบ	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของ ภาระงานระหว่าง สถานีงาน
1	ก่อนทำ	4	3.2000	0.2245
	หลังทำ	5	4.5455	0.0274
2	ก่อนทำ	4	3.3333	0.0612
	หลังทำ	4	3.5000	0.1837
3	ก่อนทำ	4	3.4286	0.0068
	หลังทำ	4	3.4286	0.0068
4	ก่อนทำ	4	3.4286	0.0068
	หลังทำ	4	3.4286	0.1701

เมื่อพิจารณาสตริงคำตอบหลังการค้นหาเฉพาะที่ พบว่า ไม่มีสตริงคำตอบใดเลย  
ที่ดีกว่าสตริงคำตอบเดิม จึงทำการค้นหาเฉพาะที่ซ้ำอีก

#### - การค้นหาคำตอบเฉพาะที่ ครั้งที่ 4

ตารางที่ 8.111 สตริงคำตอบที่ได้หลังจากการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt ก่อนซ่อมแซมคำตอบ

สตริงคำตอบที่	Task Sequence
1	[ 1 2 3 9 7 4 6 8 5 11 10 12 ]
2	[ 3 1 4 6 2 5 9 7 10 8 11 12 ]
3	[ 1 4 2 3 6 11 10 9 7 8 5 12 ]
4	[ 1 6 8 5 4 2 3 7 9 10 11 12 ]

ตารางที่ 8.112 สตริงคำตอบที่ได้หลังจากการค้นหาเฉพาะที่ หลังการซ่อมแซมคำตอบ

สตริงคำตอบที่	Task Sequence
1	[ 1 2 3 4 6 5 9 7 8 11 10 12 ]
2	[ 3 1 4 6 2 5 9 7 8 10 11 12 ]
3	[ 1 4 2 3 6 5 9 11 7 8 10 12 ]
4	[ 1 4 2 5 8 3 6 7 9 10 11 12 ]

ตารางที่ 8.113 ฟังก์ชันวัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่ครั้งที่ 4

สตริงคำตอบที่	ลักษณะคำตอบ	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของ ภาระงานระหว่าง สถานีงาน
1	ก่อนทำ	4	3.2000	0.2245
	หลังทำ	4	3.5000	0.1156
2	ก่อนทำ	4	3.3333	0.0612
	หลังทำ	4	3.3333	0.0612
3	ก่อนทำ	4	3.4286	0.0068
	หลังทำ	4	3.4286	0.1701
4	ก่อนทำ	4	3.4286	0.0068
	หลังทำ	4	3.5000	0.1837

เมื่อพิจารณาสตริงคำตอบหลังการค้นหาเฉพาะที่ พบว่า ไม่มีสตริงคำตอบใดเลย  
ที่ดีกว่าสตริงคำตอบเดิม จึงทำการค้นหาเฉพาะที่ซ้ำอีก

#### - การค้นหาคำตอบเฉพาะที่ ครั้งที่ 5

ตารางที่ 8.114 สตริงคำตอบที่ได้หลังจากการค้นหาเฉพาะที่ด้วยวิธี 2-Opt ก่อนซ่อมแซมคำตอบ

สตริงคำตอบที่	Task Sequence
1	[ 1 2 3 5 8 6 11 9 7 4 10 12 ]
2	[ 3 1 4 6 2 5 9 7 8 10 12 11 ]
3	[ 1 4 2 3 6 10 9 7 8 5 11 12 ]
4	[ 4 2 3 1 5 8 6 7 9 10 11 12 ]

ตารางที่ 8.115 สตริงคำตอบที่ได้หลังจากการค้นหาเฉพาะที่ หลังการซ่อมแซมคำตอบ

สตริงคำตอบที่	Task Sequence
1	[ 1 2 3 5 8 6 9 11 4 7 10 12 ]
2	[ 3 1 4 6 2 5 9 7 8 10 11 12 ]
3	[ 1 4 2 3 6 5 9 7 8 10 11 12 ]
4	[ 2 3 1 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]

ตารางที่ 8.116 ฟังก์ชันวัตถุประสงค์ของสตริงคำตอบที่ถูกเลือกมาทำการค้นหาเฉพาะที่ครั้งที่ 5

สตริงคำตอบที่	ลักษณะคำตอบ	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของ ภาระงานระหว่าง สถานีงาน
1	ก่อนทำ	4	3.2000	0.2245
	หลังทำ	5	4.2857	0.1135
2	ก่อนทำ	4	3.3333	0.0612
	หลังทำ	4	3.3333	0.0612
3	ก่อนทำ	4	3.4286	0.0068
	หลังทำ	4	3.5000	0.3061
4	ก่อนทำ	4	3.4286	0.0068
	หลังทำ	4	3.5000	0.1837

เมื่อพิจารณาสตริงคำตอบหลังการค้นหาเฉพาะที่ครบจำนวนครั้งที่กำหนดคือเท่ากับ 5 ครั้ง พบว่า ไม่มีสตริงคำตอบใดเลยที่ดีกว่าสตริงคำตอบเดิม จึงได้สตริงคำตอบที่ดีที่สุดดังตารางที่ 8.117

ตารางที่ 8.117 สตริงคำตอบที่ดีที่สุด

สตริงคำตอบที่	Task Sequence
1	[ 1 2 3 5 8 6 4 7 9 11 10 12 ]
2	[ 3 1 4 6 2 5 9 7 8 10 11 12 ]
3	[ 1 4 2 3 6 5 8 7 9 10 11 12 ]
4	[ 1 3 2 4 5 8 6 7 9 10 11 12 ]

## 8.7 กำหนดค่าพารามิเตอร์ที่ใช้ในการทดลองด้วยวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบ และวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ ร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่

การกำหนดค่าพารามิเตอร์ที่เกี่ยวข้องในการจัดสมดุสลายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านของวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ และวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ มีพารามิเตอร์ที่เกี่ยวข้องหลายตัว ดังนี้

### 8.7.1 จำนวนประชากรเบื้องต้น

จำนวนประชากรเบื้องต้น หมายถึง จำนวนสตริงคำตอบทั้งหมดที่อยู่ในแต่ละเจเนเนอเรชัน ซึ่งหากกำหนดจำนวนประชากรที่มีจำนวนน้อยเกินไปคำตอบที่ได้อาจไม่ใช่คำตอบที่เหมาะสม และถ้ามีมากเกินไปจะทำให้เสียเวลาในการค้นหาคำตอบ โดยในงานวิจัยนี้ได้กำหนดจำนวนประชากรที่ใช้ในการทดลองเท่ากับ 100 ประชากร (Hwang and Katayama, 2008) โดยจำนวนประชากรเบื้องต้นที่ใช้ของวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคได้แบ่งเป็น 2 กลุ่ม คือ จำนวนฝูง (Number of Swarms) เป็นจำนวนฝูงซึ่งเป็นกลุ่มของอนุภาคหรือกลุ่มของสตริงคำตอบ จำนวนอนุภาคในแต่ละฝูง (Number of Particles in each Swarm) เป็นจำนวนอนุภาคหรือจำนวนสตริงคำตอบที่มีในแต่ละฝูง ซึ่งในงานวิจัยนี้ได้ทำการทดสอบหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมคือ จำนวนฝูงเท่ากับ 10 และจำนวนอนุภาคในแต่ละฝูงเท่ากับ 10 ดังที่ได้ทำการทดสอบในบทที่ 7

### 8.7.2 น้ำหนักการหน่วง

น้ำหนักการหน่วง (Inertia Weight) เป็นค่าที่ใช้กำหนดน้ำหนักความสำคัญในการจดจำคำตอบจากประสบการณ์ที่ผ่านมา ซึ่งในงานวิจัยนี้ได้กำหนดให้เท่ากับ 1 (Liao et al., 2007 ; Tseng and Liao, 2008)

### 8.7.3 ค่าสัมประสิทธิ์การเรียนรู้

ค่าสัมประสิทธิ์การเรียนรู้ (Learning Factor) เป็นค่าที่ใช้กำหนดน้ำหนักความสำคัญในการจดจำคำตอบจากประสบการณ์ของฝูง และประสบการณ์ของอนุภาคทั้งหมดตามลำดับ ซึ่งในงานวิจัยนี้ได้กำหนดให้เท่ากับ 0.1 เช่นเดียวกับในวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค ในบทที่ 7

#### 8.7.4 วิธีเชิงกลุ่มที่ดีที่สุด

วิธีเชิงกลุ่มที่ดีที่สุด (Pareto Based Approach) เป็นวิธีการกำหนดค่าความแข็งแรง (Fitness) ให้กับคำตอบ ซึ่งมีหลายวิธี แต่ในงานวิจัยนี้จะขอเลือกใช้วิธีการจัดอันดับแบบ Non-dominated Sorting (Goldberg, 1989)

#### 8.7.5 วิธีการค้นหาเฉพาะที่

การค้นหาเฉพาะที่ (Local Search) ในวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ จะมีการประยุกต์ใช้ใน 2 ขั้นตอน คือ การค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้น และการค้นหาเฉพาะที่หลังจากสิ้นสุดกระบวนการ ซึ่งการค้นหาเฉพาะที่ของวิธีนี้จะเลือกใช้การค้นหาเฉพาะที่แบบ 2-Opt เนื่องจากเป็นวิธีที่ใช้กันอย่างแพร่หลาย และมีประสิทธิภาพ (Kumar and Singh, 2007)

#### 8.7.6 ความถี่ในการประยุกต์ใช้การค้นหาเฉพาะที่

ความถี่ในการประยุกต์ใช้การค้นหาเฉพาะที่ เป็นรอบที่จะทำการประยุกต์ใช้การค้นหาเฉพาะที่ เป็นปัจจัยหนึ่งที่มีผลต่อเวลาที่ใช้ในการคำนวณ ในงานวิจัยนี้จึงกำหนดให้มีการประยุกต์ใช้การค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้นในทุกๆ 10% ของจำนวนเจเนอเรชันในแต่ละปัญหา เพื่อเป็นการประหยัดเวลาในการหาคำตอบ

#### 8.7.7 จำนวนครั้งในการค้นหาเฉพาะที่ซ้ำในแต่ละรอบ

จำนวนครั้งในการค้นหาเฉพาะที่ซ้ำในแต่ละรอบในงานวิจัยได้กำหนดให้เท่ากับ 5 ครั้ง โดยในส่วนของการค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้นจะทำการค้นหาเฉพาะที่จำนวน 5 ครั้ง เพื่อให้ได้คำตอบที่หลากหลาย ส่วนการค้นหาเฉพาะที่หลังจากสิ้นสุดกระบวนการจะทำการค้นหาเฉพาะที่เพื่อทำการปรับปรุงคำตอบให้ดีขึ้น จนกว่าจะได้คำตอบเดิมจำนวน 5 ครั้งติดต่อกัน จึงจะหยุดกระบวนการค้นหาเฉพาะที่



## 8.8 สรุปท้ายบท

เนื้อหาในบทนี้ได้กล่าวถึงอัลกอริทึมแบบใหม่ที่เรียกว่า วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ (Particle Swarm Optimization with Negative Knowledge : PSONK) ซึ่งได้พัฒนามาจากวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค (PSO) ร่วมกับการใช้หลักความน่าจะเป็นในการคัดเลือกคำตอบเช่นเดียวกับอัลกอริทึมการบรรจบ (COIN) โดยจะทำการหาตำแหน่งของคำตอบที่ดีที่สุดและแย่ที่สุดของแต่ละฝูง รวมถึงการหาตำแหน่งของคำตอบที่ดีที่สุดและแย่ที่สุดของประชากร ซึ่งเรียกตำแหน่งของคำตอบที่ดีที่สุดของแต่ละฝูงว่า ค่าที่เหมาะสมแบบเฉพาะที่ (Local Best Solution : Lbest) และตำแหน่งของคำตอบที่แย่ที่สุดของแต่ละฝูงเรียกว่า ค่าที่ไม่เหมาะสมแบบเฉพาะที่ (Local Worst Solution : Lworst) รวมถึงตำแหน่งของคำตอบที่ดีที่สุดของประชากรจะเรียกว่า ค่าที่เหมาะสมแบบวงกว้าง (Global Best Solution : Gbest) และตำแหน่งของคำตอบที่แย่ที่สุดของประชากรจะเรียกว่า ค่าที่ไม่เหมาะสมแบบวงกว้าง (Global Worst Solution : Gworst) ซึ่งคำตอบที่ได้มีประสิทธิภาพใกล้เคียงกับอัลกอริทึมการบรรจบ จึงได้มีการพัฒนาโดยการประยุกต์ใช้ร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ (Local Search) โดยวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่เป็นวิธีการค้นหาคำตอบของปัญหาที่มีโครงสร้างการคำนวณเช่นเดียวกับวิธี PSONK โดยได้เพิ่มการค้นหาเฉพาะที่เข้าไปหลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้นและหลังการสิ้นสุดกระบวนการ

## บทที่ 9

### การเปรียบเทียบผลการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสม แบบสองด้าน ที่มีหลายวัตถุประสงค์

บทนี้จะเสนอผลการเปรียบเทียบคำตอบที่ได้จากการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้าน ที่มีหลายวัตถุประสงค์ของปัญหาการทดลองที่ใช้ทั้งหมด 5 ปัญหา ประกอบด้วยวิธี COMSOAL วิธีเจเนติกอัลกอริทึม วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม อัลกอริทึมการบรรจบ วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ และวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ เพื่อตรวจสอบว่าวิธีการค้นหาคำตอบวิธีใดที่มีประสิทธิภาพมากที่สุด

#### 9.1 พารามิเตอร์ที่ใช้ในการทดลอง

การค้นหาคำตอบด้วยวิธีการต่างๆ จำเป็นต้องมีพารามิเตอร์เข้ามาเกี่ยวข้อง ซึ่งพารามิเตอร์ที่ใช้ในแต่ละวิธีการในการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้าน ที่มีหลายวัตถุประสงค์ มีทั้งที่เหมือนกันและแตกต่างกันออกไป โดยได้ทำการทดสอบเพื่อหาพารามิเตอร์ที่เหมาะสมในแต่ละอัลกอริทึม ซึ่งได้กล่าวมาแล้วในบทก่อนหน้า โดยในการค้นหาค่าที่เหมาะสมของแต่ละอัลกอริทึมจะทำการทดลองด้วยปัญหา และจำนวนเจเนอเรชันที่เหมือนกัน ดังนี้

##### 9.1.1 ปัญหาในงานวิจัย

ในงานวิจัยได้ทำการทดลองโดยใช้ปัญหาที่แตกต่างกันทั้งหมด 5 ปัญหา ดังนี้

ตารางที่ 9.1 รายละเอียดของปัญหาที่ใช้ในงานวิจัย

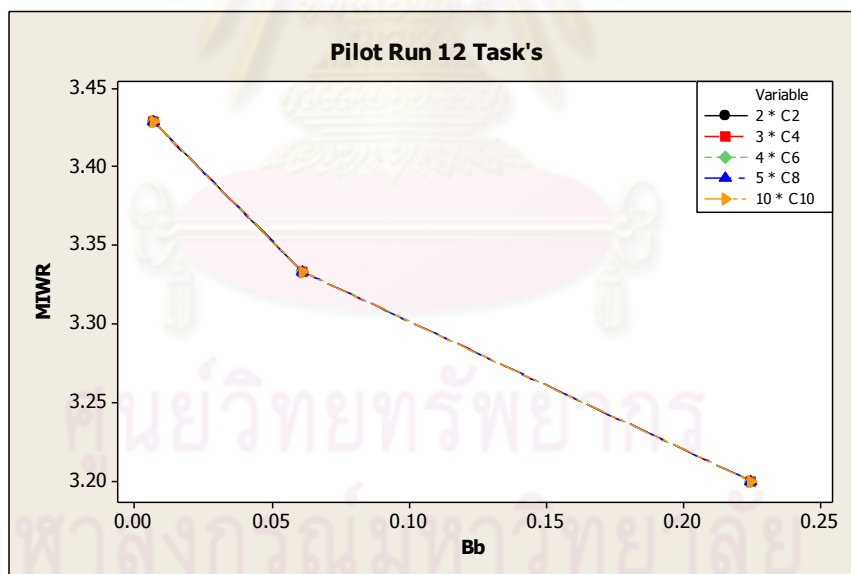
ปัญหา	ความสัมพันธ์ ก่อน-หลัง	จำนวนผลิตภัณฑ์ (ชนิด)	จำนวนงาน	รอบเวลาการทำงาน (นาที)
1	Kim et al. (2000)	2	12	5, 7, 8
2	Lee et al. (2001)	3	65	326, 490, 544
3	Bartholdi (1993)	4	148	204, 306, 408
4	Lee et al. (2001)	4	205	1888, 2266, 2454
5	Case study	2	183	22

### 9.1.2 จำนวนเงินเนอเรชั่น

จำนวนเงินเนอเรชั่น คือ จำนวนรอบในการทำงานตั้งแต่เริ่มต้นกระบวนการจนถึงสิ้นสุดกระบวนการในการค้นหาคำตอบที่เหมาะสม ซึ่งถ้าหากกำหนดจำนวนเงินเนอเรชั่นน้อยเกินไป จะทำให้คำตอบที่ได้อาจจะไม่ใช่คำตอบที่เหมาะสมที่สุด และถ้าหากกำหนดจำนวนเงินเนอเรชั่นมากเกินไป จะทำให้สูญเสียเวลาในการคำนวณโดยไม่จำเป็น

ในงานวิจัยนี้จึงได้ทำการทดลองเพื่อหาจำนวนเงินเนอเรชั่นที่เหมาะสมของแต่ละปัญหาการทดลอง โดยกำหนดให้มีจำนวนในการทดลองเท่ากับ 1000 รอบ เพื่อทำการค้นหาจำนวนรอบที่ให้ค่าที่เหมาะสมที่สุดของฟังก์ชันวัตถุประสงค์ทั้ง 3 ของงานวิจัยคือ จำนวนสถานีทำงานน้อยที่สุด ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด และความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด ที่ทำให้ได้คำตอบที่ซ้ำเดิมจำนวน 100 รอบ ซึ่งพารามิเตอร์อื่นๆ ที่ใช้ในการทดลองจะได้มาจากการสุ่ม โดยมีผลการทดลองหาจำนวนเงินเนอเรชั่นของปัญหาทั้ง 5 ปัญหา ดังนี้

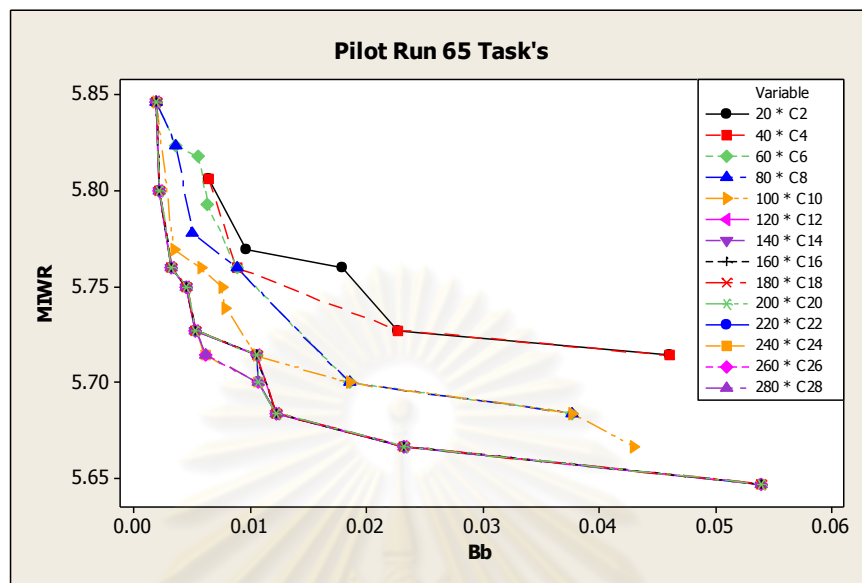
#### 9.1.2.1 ปัญหา 12 ชั้นงาน



รูปที่ 9.1 ผลการทำ Pilot Run ของปัญหา 12 ชั้นงาน

จากรูปที่ 9.1 พบว่า ที่ปัญหา 12 ชั้นงาน จะให้ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่มีคำตอบซ้ำเดิมที่จำนวนเงินเนอเรชั่นที่ 3 ดังนั้นจึงกำหนดให้ปัญหา 12 ชั้นงานมีจำนวนเงินเนอเรชั่นที่ใช้ในการค้นหาคำตอบเท่ากับ 10 เงินเนอเรชั่น

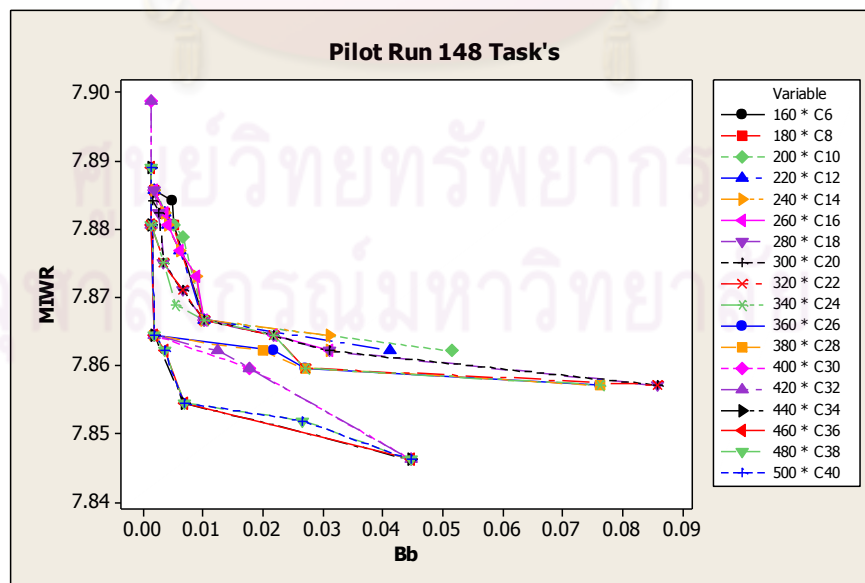
### 9.1.2.2 ปัญหา 65 ชั้นงาน



รูปที่ 9.2 ผลการทำ Pilot Run ของปัญหา 65 ชั้นงาน

จากรูปที่ 9.2 พบว่า ที่ปัญหา 65 ชั้นงาน จะให้ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่มีค่าตอบซ้ำเดิมที่จำนวนเงินเนอเรชั่นที่ 240 ดังนั้นจึงกำหนดให้ปัญหา 65 ชั้นงานมีจำนวนเงินเนอเรชั่นที่ใช้ในการค้นหาค่าตอบเท่ากับ 250 เนอเรชั่น

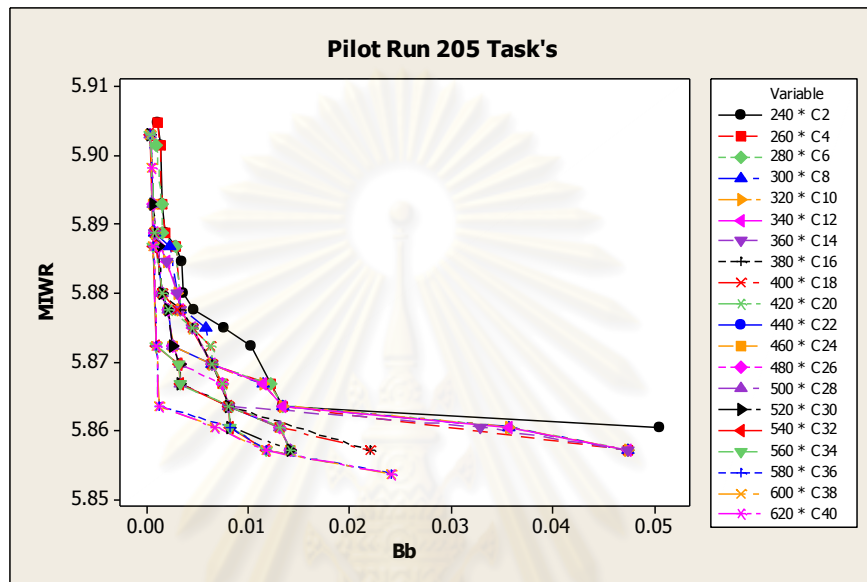
### 9.1.2.3 ปัญหา 148 ชั้นงาน



รูปที่ 9.3 ผลการทำ Pilot Run ของปัญหา 148 ชั้นงาน

จากรูปที่ 9.3 พบว่า ที่ปัญหา 148 ชั้นงาน จะให้ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่มีค่าตอบซ้ำเดิมที่จำนวนเงินเนอเรชั่นที่ 480 ดังนั้นจึงกำหนดให้ปัญหา 148 ชั้นงานมีจำนวนเงินเนอเรชั่นที่ใช้ในการค้นหาคำตอบเท่ากับ 500 เชนเนอเรชั่น

#### 9.1.2.4 ปัญหา 205 ชั้นงาน

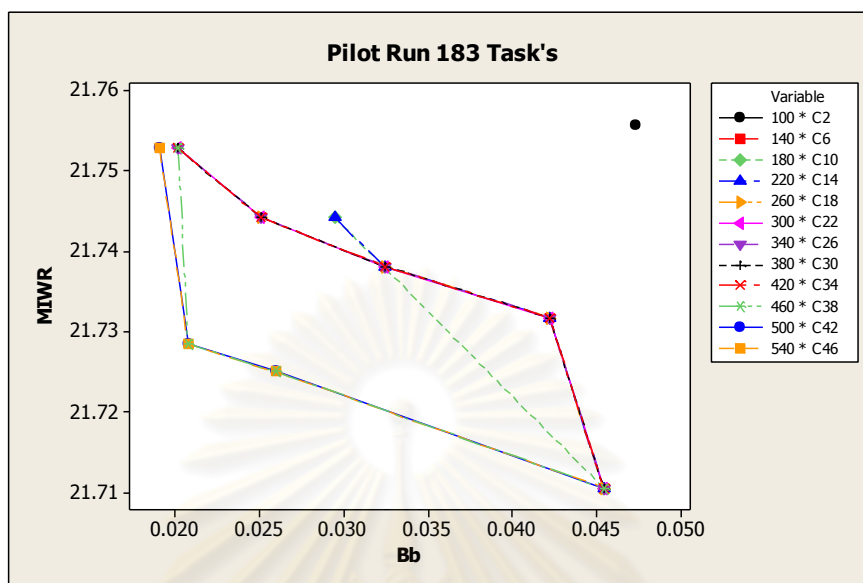


รูปที่ 9.4 ผลการทำ Pilot Run ของปัญหา 205 ชั้นงาน

จากรูปที่ 9.4 พบว่า ที่ปัญหา 205 ชั้นงาน จะให้ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่มีค่าตอบซ้ำเดิมที่จำนวนเงินเนอเรชั่นที่ 600 ดังนั้นจึงกำหนดให้ปัญหา 205 ชั้นงานมีจำนวนเงินเนอเรชั่นที่ใช้ในการค้นหาคำตอบเท่ากับ 600 เชนเนอเรชั่น

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

### 9.1.2.5 ปัญหา 183 ชั้นงาน



รูปที่ 9.5 ผลการทำ Pilot Run ของปัญหา 183 ชั้นงาน

จากรูปที่ 9.5 พบว่า ที่ปัญหา 183 ชั้นงาน จะให้ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่มีค่าตอบซ้ำเดิมที่จำนวนเงินเนอเรชั่นที่ 480 ดังนั้นจึงกำหนดให้ปัญหา 183 ชั้นงานมีจำนวนเงินเนอเรชั่นที่ใช้ในการค้นหาคำตอบเท่ากับ 500 เงินเนอเรชั่น

จากการทดลองเพื่อหาจำนวนเงินเนอเรชั่นในแต่ละปัญหาการทดลองสามารถสรุปได้ดังตารางที่ 9.2

ตารางที่ 9.2 ผลการวิเคราะห์จำนวนเงินเนอเรชั่น

ปัญหา	ความสัมพันธ์ ก่อน-หลัง	จำนวนผลิตภัณฑ์ (ชนิด)	จำนวนงาน	จำนวนเงินเนอเรชั่น
1	Kim et al. (2000)	2	12	10
2	Lee et al. (2001)	3	65	250
3	Bartholdi (1993)	4	148	500
4	Lee et al. (2001)	4	205	600
5	Case study	2	183	500

## 9.2 การค้นหาคำตอบของปัญหา 12 ชั้นงาน

### 9.2.1 เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5

#### 9.2.1.1 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธี COMSOAL

ตารางที่ 9.3 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	5	4.2857	0.3359
3	5	4.3750	0.2707

#### 9.2.1.2 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเงินเนติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.4 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	5	4.2857	0.3359
3	5	4.3750	0.2707

#### 9.2.1.3 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.5 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	5	4.2857	0.3359
3	5	4.3750	0.2707



#### 9.2.1.4 การค้นหาคำตอบโดยใช้อัลกอริทึมการบรรจบ

ตารางที่ 9.6 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	5	4.2857	0.3359
3	5	4.3750	0.2707

#### 9.2.1.5 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟลูงอนุภาค

ตารางที่ 9.7 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	5	4.2857	0.3359
3	5	4.3750	0.2707

#### 9.2.1.6 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟลูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบ

ตารางที่ 9.8 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	5	4.2857	0.3359
3	5	4.3750	0.2707

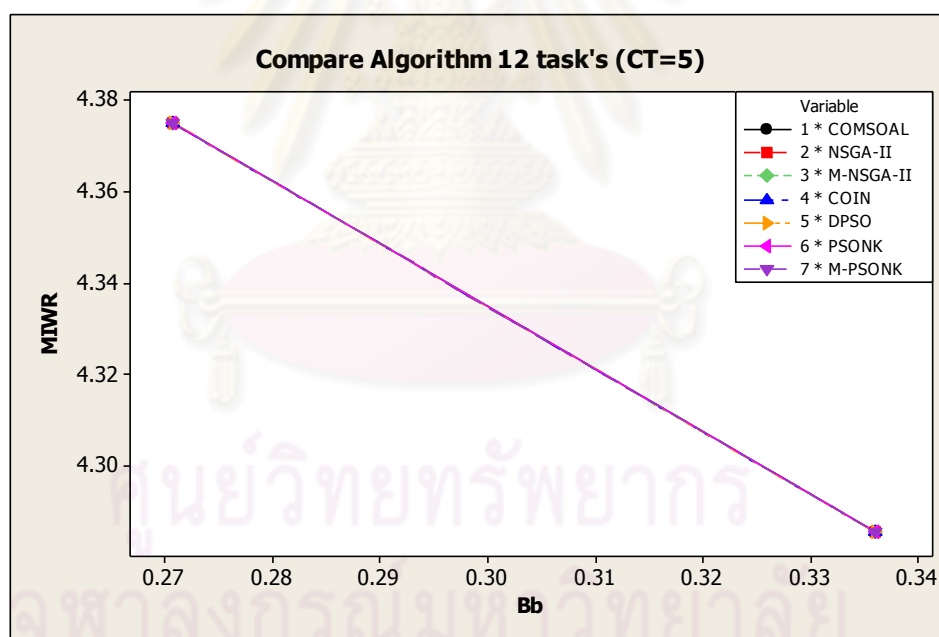
### 9.2.1.7 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่

ตารางที่ 9.9 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพัทธ์ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงาน
3	5	4.2857	0.3359
3	5	4.3750	0.2707

### 9.2.1.8 การเปรียบเทียบคำตอบระหว่างอัลกอริทึม

กลุ่มคำตอบที่ได้ทั้ง 7 อัลกอริทึมเมื่อนำมาเปรียบเทียบกันจะได้ดังรูปที่ 9.6 และได้ค่า true-Pareto Optimal Frontier ดังตารางที่ 9.10



รูปที่ 9.6 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5

ตารางที่ 9.10 true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	5	4.2857	0.3359
3	5	4.3750	0.2707

การเปรียบเทียบกลุ่มคำตอบที่ได้จากทั้ง 7 อัลกอริทึม ทำโดยนำมาเปรียบเทียบกับ true-Pareto Optimal Frontier เพื่อคำนวณหาตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว คือ การเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) อัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) และเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) จะได้ดังตารางที่ 9.11

ตารางที่ 9.11 ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5

ตัวชี้วัดสมรรถนะ	Convergence	Spread	Ratio	Time (s.)
COMSOAL	0.0000	0.7500	1.0000	109
NSGA-II	0.0000	0.7500	1.0000	164
M-NSGA-II	0.0000	0.7500	1.0000	197
COIN	0.0000	0.7500	1.0000	35
DPSO	0.0000	0.7500	1.0000	81
PSONK	0.0000	0.7500	1.0000	69
M-PSONK	0.0000	0.7500	1.0000	237

จากตารางที่ 9.11 พบว่าทั้ง 7 อัลกอริทึมให้ผลลัพธ์ของคำตอบด้านการเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) และอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) เท่ากัน เนื่องจากเป็นปัญหาขนาดเล็ก กลุ่มคำตอบที่ได้จึงมีค่าเท่ากัน จึงไม่สามารถสรุปได้ว่าอัลกอริทึมใดมีประสิทธิภาพ และเมื่อพิจารณา

ด้านเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) พบว่า วิธีอัลกอริทึมการบรรจบใช้ เวลาในการคำนวณน้อยที่สุด

## 9.2.2 เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7

### 9.2.2.1 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธี COMSOAL

ตารางที่ 9.12 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
2	4	3.2000	0.2245
2	4	3.3333	0.0612
2	4	3.4286	0.0068

### 9.2.2.2 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเงินเนติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.13 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
2	4	3.2000	0.2245
2	4	3.3333	0.0612
2	4	3.4286	0.0068

### 9.2.2.3 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.14 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
2	4	3.2000	0.2245
2	4	3.3333	0.0612
2	4	3.4286	0.0068

#### 9.2.2.4 การค้นหาคำตอบโดยใช้อัลกอริทึมการบรรจบ

ตารางที่ 9.15 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงาน เท่ากับ 7

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
2	4	3.2000	0.2245
2	4	3.3333	0.0612
2	4	3.4286	0.0068

#### 9.2.2.5 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟลูงอนุภาค

ตารางที่ 9.16 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงาน เท่ากับ 7

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
2	4	3.2000	0.2245
2	4	3.3333	0.0612
2	4	3.4286	0.0068

#### 9.2.2.6 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟลูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบ

ตารางที่ 9.17 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงาน เท่ากับ 7

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
2	4	3.2000	0.2245
2	4	3.3333	0.0612
2	4	3.4286	0.0068

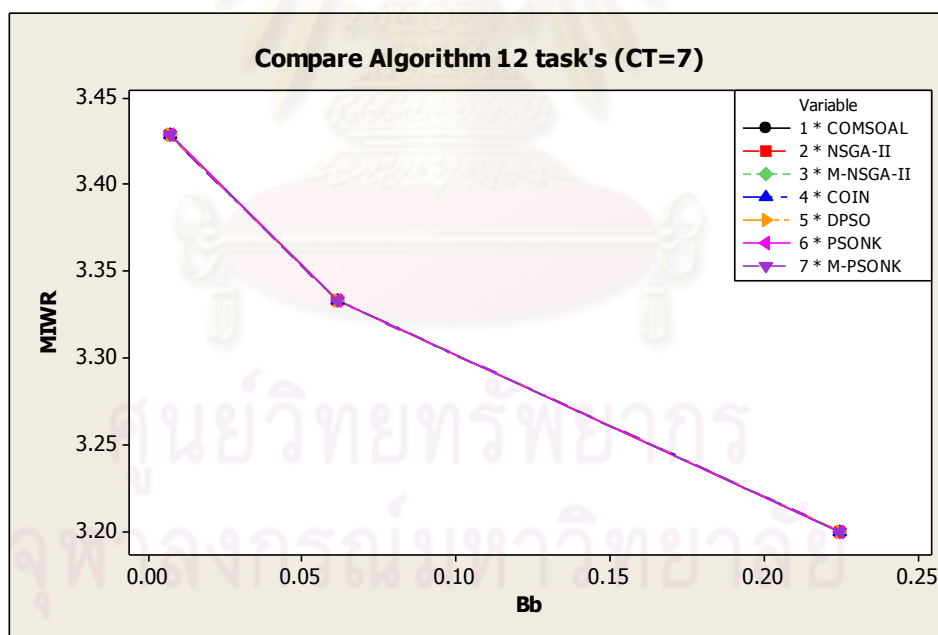
### 9.2.2.7 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่

ตารางที่ 9.18 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงาน
2	4	3.2000	0.2245
2	4	3.3333	0.0612
2	4	3.4286	0.0068

### 9.2.2.8 การเปรียบเทียบคำตอบระหว่างอัลกอริทึม

กลุ่มคำตอบที่ได้ทั้ง 7 อัลกอริทึมเมื่อนำมาเปรียบเทียบกันจะได้ดังรูปที่ 9.7 และได้ค่า true-Pareto Optimal Frontier ดังตารางที่ 9.19



รูปที่ 9.7 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7

ตารางที่ 9.19 true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
2	4	3.2000	0.2245
2	4	3.3333	0.0612
2	4	3.4286	0.0068

การเปรียบเทียบกลุ่มคำตอบที่ได้จากทั้ง 7 อัลกอริทึม ทำโดยนำมาเปรียบเทียบกับ true-Pareto Optimal Frontier เพื่อคำนวณหาตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว คือ การเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) อัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) และเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) จะได้ดังตารางที่ 9.20

ตารางที่ 9.20 ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7

ตัวชี้วัดสมรรถนะ	Convergence	Spread	Ratio	Time (s.)
COMSOAL	0.0000	0.6616	1.0000	120
NSGA-II	0.0000	0.6616	1.0000	151
M-NSGA-II	0.0000	0.6616	1.0000	220
COIN	0.0000	0.6616	1.0000	29
DPSO	0.0000	0.6616	1.0000	75
PSO	0.0000	0.6616	1.0000	68
M-PSO	0.0000	0.6616	1.0000	230

จากตารางที่ 9.20 พบว่าทั้ง 7 อัลกอริทึมให้ผลลัพธ์ของคำตอบด้านการเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) และอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) เท่ากัน เนื่องจากเป็นปัญหาขนาดเล็ก กลุ่ม



คำตอบที่ได้จึงมีค่าเท่ากัน จึงไม่สามารถสรุปได้ว่าอัลกอริทึมใดมีประสิทธิภาพ และเมื่อพิจารณา  
ด้านเวลาในการคำนวณ พบว่า วิธีอัลกอริทึมการบรรจบใช้เวลาในการคำนวณน้อยที่สุด

### 9.2.3 เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8

#### 9.2.3.1 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธี COMSOAL

ตารางที่ 9.21 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงาน  
เท่ากับ 8

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
2	4	3.2000	0.1460
2	4	3.3333	0.0579
2	4	3.4286	0.0358
2	4	3.5000	0.0028

#### 9.2.3.2 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเงินเนติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.22 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงาน  
เท่ากับ 8

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
2	4	3.2000	0.1460
2	4	3.3333	0.0579
2	4	3.4286	0.0028

### 9.2.3.3 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.23 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
2	4	3.2000	0.1460
2	4	3.3333	0.0579
2	4	3.4286	0.0028

### 9.2.3.4 การค้นหาคำตอบโดยใช้อัลกอริทึมการบรรจบ

ตารางที่ 9.24 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
2	4	3.2000	0.1460
2	4	3.3333	0.0579
2	4	3.4286	0.0028

### 9.2.3.5 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟลูออนภาค

ตารางที่ 9.25 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
2	4	3.2000	0.1460
2	4	3.3333	0.0579
2	4	3.4286	0.0358
2	4	3.5000	0.0028

### 9.2.3.6 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบ

ตารางที่ 9.26 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
2	4	3.2000	0.1460
2	4	3.3333	0.0579
2	4	3.4286	0.0028

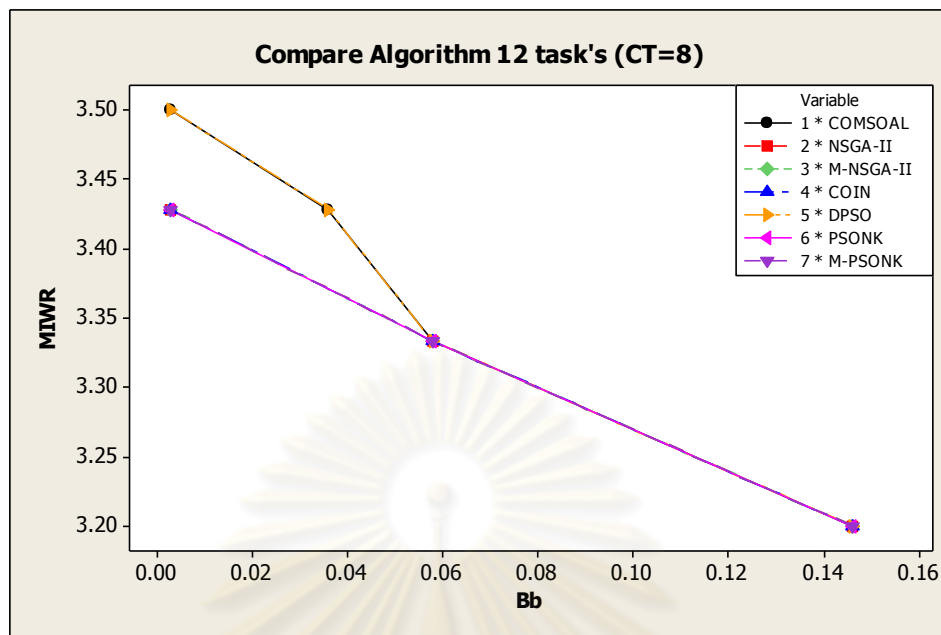
### 9.2.3.7 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่

ตารางที่ 9.27 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
2	4	3.2000	0.1460
2	4	3.3333	0.0579
2	4	3.4286	0.0028

### 9.2.3.8 การเปรียบเทียบคำตอบระหว่างอัลกอริทึม

กลุ่มคำตอบที่ได้ทั้ง 7 อัลกอริทึมเมื่อนำมาเปรียบเทียบกันจะได้ดังรูปที่ 9.8 และได้ค่า true-Pareto Optimal Frontier ดังตารางที่ 9.28



รูปที่ 9.8 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8

ตารางที่ 9.28 true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
2	4	3.2000	0.1460
2	4	3.3333	0.0579
2	4	3.4286	0.0028

การเปรียบเทียบกลุ่มคำตอบที่ได้จากทั้ง 7 อัลกอริทึม ทำโดยนำมาเปรียบเทียบกับ true-Pareto Optimal Frontier เพื่อคำนวณหาตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว คือ การเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) อัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) และเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) จะได้ดังตารางที่ 9.29

ตารางที่ 9.29 ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8

ตัวชี้วัดสมรรถนะ	Convergence	Spread	Ratio	Time (s.)
COMSOAL	0.0768	0.6496	0.5000	113
NSGA-II	0.0000	0.5991	1.0000	132
M-NSGA-II	0.0000	0.5991	1.0000	176
COIN	0.0000	0.5991	1.0000	24
DPSO	0.0768	0.6496	0.5000	72
PSONK	0.0000	0.5991	1.0000	63
M-PSONK	0.0000	0.5991	1.0000	216

จากตารางที่ 9.29 พบว่าวิธีเจเนติกอัลกอริทึม วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม อัลกอริทึมการบรรจบ วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ และวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ให้ผลลัพธ์ของคำตอบด้านผู้เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) และอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) ดีที่สุด เนื่องจากเป็นปัญหาขนาดเล็ก จึงยังไม่สามารถสรุปได้ว่าอัลกอริทึมใดมีประสิทธิภาพที่สุด และเมื่อพิจารณาด้านเวลาในการคำนวณ พบว่า วิธีอัลกอริทึมการบรรจบใช้เวลาในการคำนวณน้อยที่สุด

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

### 9.3 การค้นหาคำตอบของปัญหา 65 ชั้นงาน

#### 9.3.1 เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326

##### 9.3.1.1 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธี COMSOAL

ตารางที่ 9.30 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
5	10	9.7222	0.1245
5	10	9.7297	0.0648
5	10	9.7436	0.0594
5	10	9.7500	0.0436

##### 9.3.1.2 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเงินเนติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.31 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
5	10	9.6552	0.0301
5	10	9.6667	0.0212
5	10	9.6774	0.0170
5	10	9.6875	0.0108
5	10	9.7297	0.0102
5	10	9.7500	0.0096

### 9.3.1.3 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.32 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
5	10	9.5833	0.0092
5	10	9.6000	0.0055
5	10	9.6154	0.0036
5	10	9.6296	0.0031
5	10	9.6429	0.0028
5	10	9.6552	0.0024
5	10	9.6667	0.0021
5	10	9.6774	0.0020

### 9.3.1.4 การค้นหาคำตอบโดยใช้อัลกอริทึมการบรรจบ

ตารางที่ 9.33 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
5	9	8.7097	0.3792
5	9	8.7568	0.2574
5	9	8.7632	0.2562



### 9.3.1.5 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

ตารางที่ 9.34 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSSO ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
5	9	8.7188	0.3795
5	9	8.7353	0.3711
5	9	8.7692	0.3692

### 9.3.1.6 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบ

ตารางที่ 9.35 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
5	9	8.7273	0.3769
5	9	8.7353	0.2603

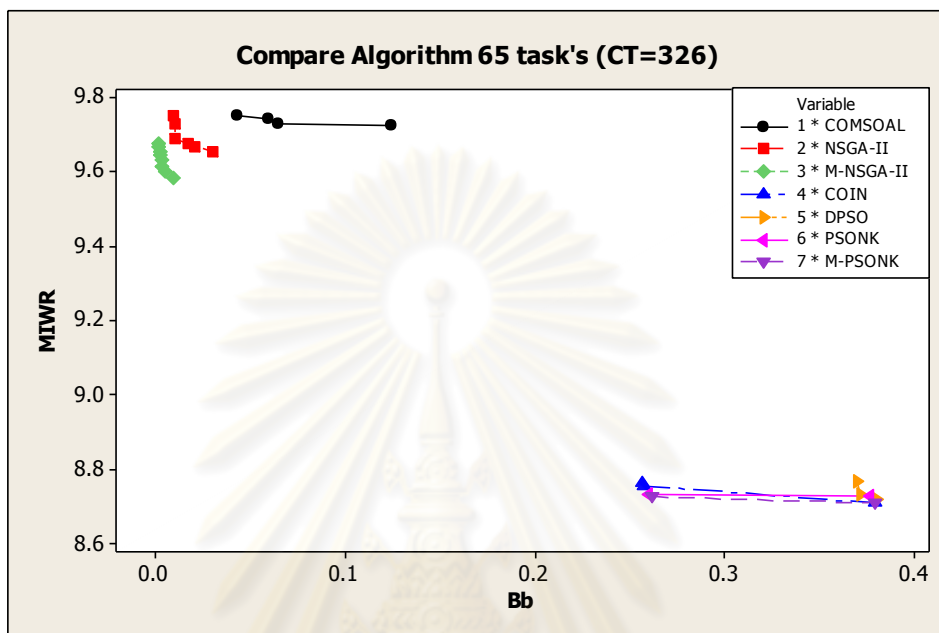
### 9.3.1.7 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่

ตารางที่ 9.36 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326

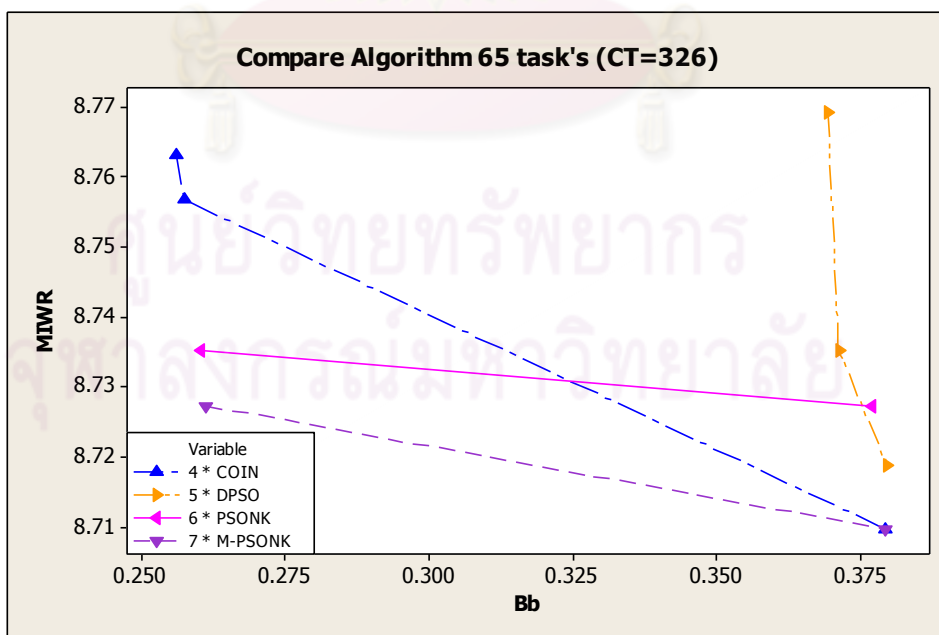
จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
5	9	8.7097	0.3792
5	9	8.7273	0.2613

### 9.3.1.8 การเปรียบเทียบคำตอบระหว่างอัลกอริทึม

กลุ่มคำตอบที่ได้ทั้ง 7 อัลกอริทึมเมื่อนำมาเปรียบเทียบกันจะได้ดังรูปที่ 9.9 และได้ค่า true-Pareto Optimal Frontier ดังตารางที่ 9.37



รูปที่ 9.9 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326



รูปที่ 9.10 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 4 อัลกอริทึม ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326 ที่มีจำนวนสถานีงานเท่ากับ 9 สถานีงาน

ตารางที่ 9.37 true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
5	9	8.7097	0.3792
5	9	8.7273	0.2613
5	9	8.7353	0.2603
5	9	8.7568	0.2574
5	9	8.7632	0.2562

การเปรียบเทียบกลุ่มคำตอบที่ได้จากทั้ง 7 อัลกอริทึม ทำโดยนำมาเปรียบเทียบกับ true-Pareto Optimal Frontier เพื่อคำนวณหาตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว คือ การเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) อัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) และเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) จะได้ตารางที่ 9.38

ตารางที่ 9.38 ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326

ตัวชี้วัดสมรรถนะ	Convergence	Spread	Ratio	Time (s.)
COMSOAL	-	-	-	7,761
NSGA-II	-	-	-	21,213
M-NSGA-II	-	-	-	39,752
COIN	0.1910	0.9169	1.0000	636
DPSO	0.7609	0.5575	0.0000	3,706
PSO	0.2809	0.7500	0.5000	1,053
M-PSO	0.2749	0.7500	1.0000	3,604

จากรูปที่ 9.9 และรูปที่ 9.10 พบว่าอัลกอริทึมการบรรจบ วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ และวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ สามารถลดจำนวน

สถานีงานได้ 1 สถานีงาน จาก 10 สถานีงาน เป็น 9 สถานีงาน ซึ่งให้คำตอบที่ดีกว่าวิธี COMSOAL วิธีเจเนติกอัลกอริทึม และวิธีเมมเมติกอัลกอริทึม

จากตารางที่ 9.38 เมื่อพิจารณาที่จำนวนสถานีงานเท่ากับ 9 สถานีงาน พบว่า อัลกอริทึมการบรรจบให้ผลลัพธ์ของคำตอบด้านผู้เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) ดีที่สุด วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคให้ผลลัพธ์ของคำตอบด้านการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) ดีที่สุด และอัลกอริทึมการบรรจบและวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ให้ผลลัพธ์ของคำตอบด้านอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) ดีที่สุด และเมื่อพิจารณาด้านเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) พบว่า วิธีอัลกอริทึมการบรรจบใช้เวลาเฉลี่ยน้อยที่สุด

### 9.3.2 เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490

#### 9.3.2.1 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธี COMSOAL

ตารางที่ 9.39 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.7600	0.1969
3	6	5.7692	0.1322
3	6	5.7857	0.0520
3	6	5.8000	0.0291
3	6	5.8333	0.0252
3	6	5.8537	0.0207

### 9.3.2.2 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเงินเนติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.40 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.7391	0.0444
3	6	5.7500	0.0328
3	6	5.7600	0.0179
3	6	5.7692	0.0076
3	6	5.7857	0.0040
3	6	5.7931	0.0028
3	6	5.8235	0.0026

### 9.3.2.3 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.41 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.6842	0.1389
3	6	5.7000	0.0433
3	6	5.7143	0.0359
3	6	5.7273	0.0236
3	6	5.7391	0.0146
3	6	5.7600	0.0103
3	6	5.7692	0.0043
3	6	5.8065	0.0018

### 9.3.2.4 การค้นหาคำตอบโดยใช้อัลกอริทึมการบรรจบ

ตารางที่ 9.42 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.6471	0.0905
3	6	5.6667	0.0376
3	6	5.6842	0.0140
3	6	5.7000	0.0085
3	6	5.7143	0.0072
3	6	5.7273	0.0045
3	6	5.7391	0.0043
3	6	5.7600	0.0031

### 9.3.2.5 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

ตารางที่ 9.43 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.7143	0.1446
3	6	5.7391	0.0554
3	6	5.7500	0.0109
3	6	5.7778	0.0075
3	6	5.7931	0.0029

### 9.3.2.6 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบ

ตารางที่ 9.44 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.6471	0.0374
3	6	5.6667	0.0200
3	6	5.6842	0.0073
3	6	5.7143	0.0061
3	6	5.7273	0.0043
3	6	5.7391	0.0029
3	6	5.7500	0.0024
3	6	5.7600	0.0021
3	6	5.7692	0.0011

### 9.3.2.7 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่

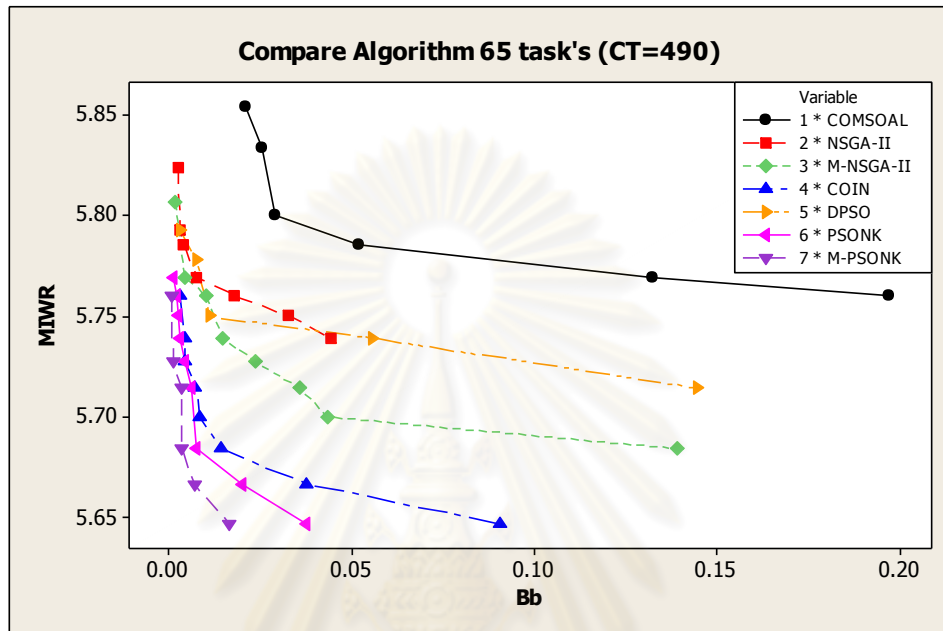
ตารางที่ 9.45 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.6471	0.0166
3	6	5.6667	0.0068
3	6	5.6842	0.0035
3	6	5.7143	0.0032
3	6	5.7273	0.0010
3	6	5.7600	0.0008



9.3.2.8 การเปรียบเทียบคำตอบระหว่างอัลกอริทึม

กลุ่มคำตอบที่ได้ทั้ง 7 อัลกอริทึมเมื่อนำมาเปรียบเทียบกันจะได้ดังรูปที่ 9.11 และได้ค่า true-Pareto Optimal Frontier ดังตารางที่ 9.46



รูปที่ 9.11 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 65 ชิ้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490

ตารางที่ 9.46 true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 65 ชิ้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.6471	0.0166
3	6	5.6667	0.0068
3	6	5.6842	0.0035
3	6	5.7143	0.0032
3	6	5.7273	0.0010
3	6	5.7600	0.0008

การเปรียบเทียบกลุ่มคำตอบที่ได้จากทั้ง 7 อัลกอริทึม ทำโดยนำมาเปรียบเทียบกับ true-Pareto Optimal Frontier เพื่อคำนวณหาตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว คือ การ

คู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) อัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) และเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) จะได้ดังตารางที่ 9.47

ตารางที่ 9.47 ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490

ตัวชี้วัดสมรรถนะ	Convergence	Spread	Ratio	Time (s.)
COMSOAL	0.4854	0.4793	0.0000	8,195
NSGA-II	0.4142	0.4961	0.0000	19,770
M-NSGA-II	0.2295	0.7834	0.0000	41,388
COIN	0.1154	0.7214	0.0000	582
DPSO	0.3715	0.6043	0.0000	3,084
PSONK	0.1064	0.7505	0.0000	1,579
M-PSONK	0.0000	0.6077	1.0000	3,809

จากตารางที่ 9.47 พบว่าวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟลูออเนติกโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ให้ผลลัพธ์ของคำตอบด้านคู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) และอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) ดีที่สุด และวิธี COMSOAL ให้ผลลัพธ์ของคำตอบด้านการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) ดีที่สุด จึงสรุปว่าในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490 วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟลูออเนติกโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ให้กลุ่มคำตอบที่เหมาะสมที่สุด แต่ยังใช้เวลาในการคำนวณมากกว่าวิธีอื่นๆ รองลงมาคือ วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟลูออเนติกโดยใช้ความรู้เชิงลบ อัลกอริทึมการบรรจบ วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟลูออเนติก วิธีเจเนเนติกอัลกอริทึม และวิธี COMSOAL ตามลำดับ

### 9.3.3 เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544

#### 9.3.3.1 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธี COMSOAL

ตารางที่ 9.48 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.7273	0.1228
3	6	5.7600	0.0832
3	6	5.7692	0.0685
3	6	5.7778	0.0405
3	6	5.8000	0.0311
3	6	5.8421	0.0297

#### 9.3.3.2 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเงินเนติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.49 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.7000	0.0973
3	6	5.7143	0.0972
3	6	5.7273	0.0345
3	6	5.7500	0.0326
3	6	5.7600	0.0148
3	6	5.7692	0.0103
3	6	5.7931	0.0079
3	6	5.8000	0.0018

### 9.3.3.3 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.50 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.6842	0.0261
3	6	5.7000	0.0163
3	6	5.7273	0.0138
3	6	5.7391	0.0101
3	6	5.7500	0.0051
3	6	5.7600	0.0038
3	6	5.7778	0.0034

### 9.3.3.4 การค้นหาคำตอบโดยใช้อัลกอริทึมการบรรจบ

ตารางที่ 9.51 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.6842	0.0279
3	6	5.7000	0.0120
3	6	5.7143	0.0106
3	6	5.7273	0.0102
3	6	5.7391	0.0097
3	6	5.7500	0.0092
3	6	5.7600	0.0073
3	6	5.7692	0.0063
3	6	5.7778	0.0041
3	6	5.8182	0.0036

### 9.3.3.5 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

ตารางที่ 9.52 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSSO ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.7000	0.0947
3	6	5.7273	0.0386
3	6	5.7500	0.0219
3	6	5.7600	0.0173
3	6	5.7692	0.0156
3	6	5.7778	0.0083
3	6	5.8125	0.0031
3	6	5.8286	0.0013

### 9.3.3.6 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบ

ตารางที่ 9.53 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.6667	0.0448
3	6	5.6842	0.0206
3	6	5.7000	0.0140
3	6	5.7143	0.0104
3	6	5.7273	0.0094
3	6	5.7391	0.0041
3	6	5.7857	0.0024
3	6	5.7931	0.0010

### 9.3.3.7 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบผุ่งอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่

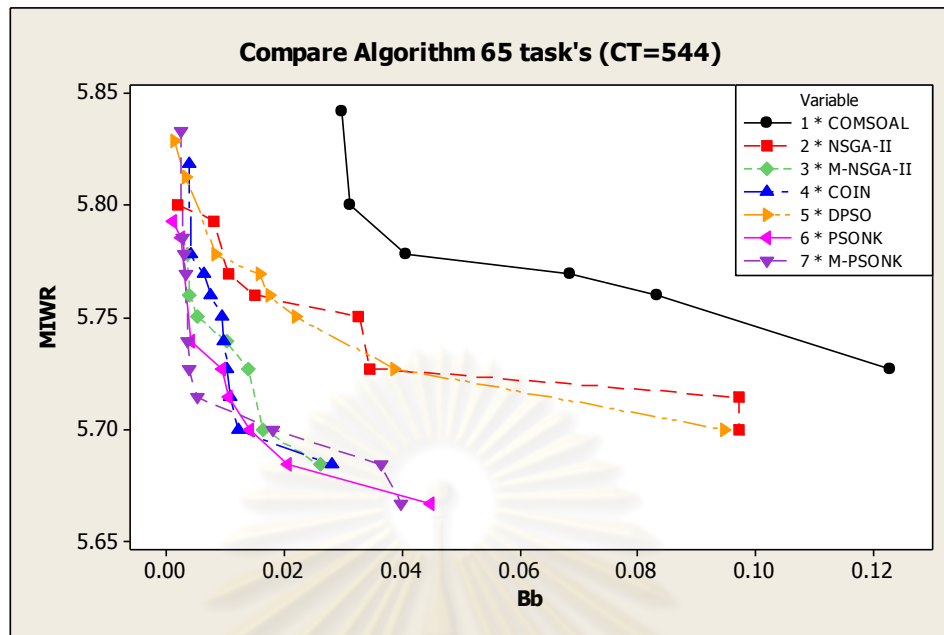
ตารางที่ 9.54 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.6667	0.0398
3	6	5.6842	0.0363
3	6	5.7000	0.0181
3	6	5.7143	0.0051
3	6	5.7273	0.0038
3	6	5.7391	0.0034
3	6	5.7692	0.0032
3	6	5.7778	0.0028
3	6	5.7857	0.0026
3	6	5.8333	0.0022

### 9.3.3.8 การเปรียบเทียบคำตอบระหว่างอัลกอริทึม

กลุ่มคำตอบที่ได้ทั้ง 7 อัลกอริทึมเมื่อนำมาเปรียบเทียบกันจะได้ดังรูปที่ 9.12 และได้ค่า true-Pareto Optimal Frontier ดังตารางที่ 9.55

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย



รูปที่ 9.12 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544

ตารางที่ 9.55 true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.6667	0.0398
3	6	5.6842	0.0206
3	6	5.7000	0.0120
3	6	5.7143	0.0051
3	6	5.7273	0.0038
3	6	5.7391	0.0034
3	6	5.7692	0.0032
3	6	5.7778	0.0028
3	6	5.7857	0.0024
3	6	5.7931	0.0010



การเปรียบเทียบกลุ่มคำตอบที่ได้จากทั้ง 7 อัลกอริทึม ทำโดยนำมาเปรียบเทียบกับ true-Pareto Optimal Frontier เพื่อคำนวณหาตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว คือ การลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) อัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) และเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) จะได้ดังตารางที่ 9.56

ตารางที่ 9.56 ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 65 อัลกอริทึม ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544

ตัวชี้วัดสมรรถนะ	Convergence	Spread	Ratio	Time (s.)
COMSOAL	0.4000	0.5560	0.0000	8,095
NSGA-II	0.2217	0.5673	0.0000	20,459
M-NSGA-II	0.1433	0.5355	0.0000	38,759
COIN	0.1277	0.8234	0.1000	621
DPSO	0.2085	0.7555	0.0000	2,672
PSONK	0.0585	0.7162	0.3750	2,002
M-PSONK	0.0338	0.7263	0.6000	4,852

จากตารางที่ 9.56 พบว่าวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟุ้งอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ให้ผลลัพธ์ของคำตอบด้านลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) และอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) ดีที่สุด และวิธีเมมเมติก อัลกอริทึมให้ผลลัพธ์ของคำตอบด้านการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) ดีที่สุด จึงสรุปว่าในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544 วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟุ้งอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ให้กลุ่มคำตอบที่เหมาะสมที่สุด แต่ยังใช้เวลาในการคำนวณมากกว่าวิธีอื่นๆ รองลงมาคือ วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟุ้งอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ อัลกอริทึมการบรรจบ วิธีเมมเมติก อัลกอริทึม วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟุ้งอนุภาค วิธีเจเนเนติกอัลกอริทึม และวิธี COMSOAL ตามลำดับ

## 9.4 การค้นหาคำตอบของปัญหา 148 ชั้นงาน

### 9.4.1 เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204

#### 9.4.1.1 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธี COMSOAL

ตารางที่ 9.57 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
8	16	15.8025	0.0401
8	16	15.8182	0.0264
8	16	15.8431	0.0256

#### 9.4.1.2 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเงินเนติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.58 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
8	16	15.7778	0.0275
8	16	15.7895	0.0157
8	16	15.8000	0.0147
8	16	15.8118	0.0131

#### 9.4.1.3 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.59 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
8	16	15.7091	0.0188
8	16	15.7143	0.0131
8	16	15.7241	0.0112
8	16	15.7288	0.0093
8	16	15.7333	0.0078
8	16	15.7377	0.0065
8	16	15.7419	0.0053
8	16	15.7460	0.0048
8	16	15.7500	0.0047
8	16	15.7538	0.0045
8	16	15.7612	0.0044
8	16	15.7681	0.0041

#### 9.4.1.4 การค้นหาคำตอบโดยใช้อัลกอริทึมการบรรจบ

ตารางที่ 9.60 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
7	14	13.8158	0.0890
7	14	13.8409	0.0606

#### 9.4.1.5 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

ตารางที่ 9.61 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSSO ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
8	16	15.7500	0.0339
8	16	15.7778	0.0317
8	16	15.7867	0.0279
8	16	15.7949	0.0205
8	16	15.8025	0.0154
8	16	15.8049	0.0149
8	16	15.8161	0.0149
8	16	15.8222	0.0116
8	16	15.8261	0.0107

#### 9.4.1.6 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบ

ตารางที่ 9.62 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
7	14	13.8028	0.0612
7	14	13.8228	0.0481
7	14	13.8333	0.0453

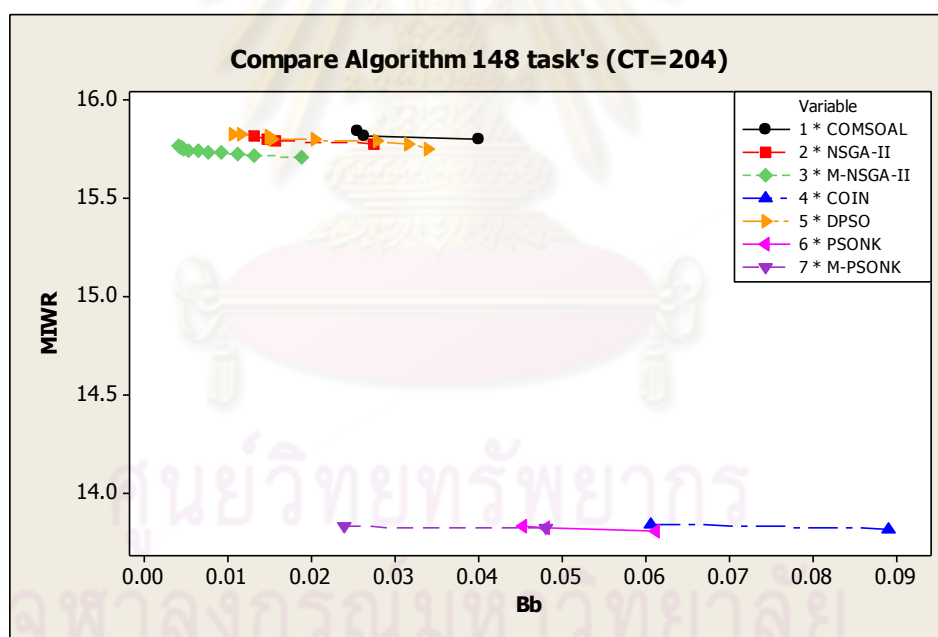
### 9.4.1.7 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่

ตารางที่ 9.63 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204

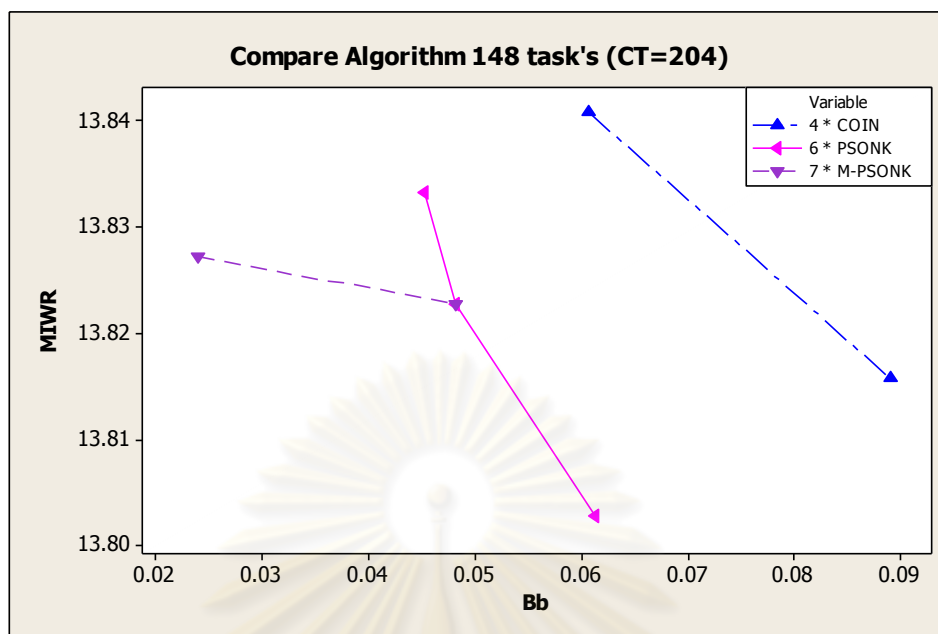
จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพัทธ์ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงาน
7	14	13.8228	0.0481
7	14	13.8272	0.0240

### 9.4.1.8 การเปรียบเทียบคำตอบระหว่างอัลกอริทึม

กลุ่มคำตอบที่ได้ทั้ง 7 อัลกอริทึมเมื่อนำมาเปรียบเทียบกันจะได้ดังรูปที่ 9.13 และรูปที่ 9.14 และได้ค่า true-Pareto Optimal Frontier ดังตารางที่ 9.64



รูปที่ 9.13 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204



รูปที่ 9.14 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 3 อัลกอริทึม ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204 ที่มีจำนวนสถานีงานเท่ากับ 14 สถานีงาน

ตารางที่ 9.64 true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพัทธ์ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงาน
7	14	13.8028	0.0612
7	14	13.8228	0.0481
7	14	13.8272	0.0240

การเปรียบเทียบกลุ่มคำตอบที่ได้จากทั้ง 7 อัลกอริทึม ทำโดยนำมาเปรียบเทียบกับ true-Pareto Optimal Frontier เพื่อคำนวณหาตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว คือ การเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) อัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) และเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) จะได้ดังตารางที่ 9.65

ตารางที่ 9.65 ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204

ตัวชี้วัดสมรรถนะ	Convergence	Spread	Ratio	Time (s.)
COMSOAL	-	-	-	9,578
NSGA-II	-	-	-	30,934
M-NSGA-II	-	-	-	65,961
COIN	0.5759	0.7500	0.0000	2,275
DPSO	-	-	-	11,359
PSONK	0.2022	0.7314	0.6667	4,034
M-PSONK	0.2974	0.7500	1.0000	10,081

จากรูปที่ 9.13 และรูปที่ 9.14 พบว่า อัลกอริทึมการบรรจบ วิธีหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ และวิธีหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่สามารถลดจำนวนสถานีงานได้ 2 สถานีงาน จาก 16 สถานีงาน เหลือเพียง 14 สถานีงาน

จากตารางที่ 9.65 พบว่าวิธีหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบให้ผลลัพธ์ของคำตอบด้านลูเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) ดีที่สุด และวิธีหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ ให้ผลลัพธ์ของคำตอบด้านอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) ดีที่สุด ส่วนวิธีหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบให้ผลลัพธ์ของคำตอบด้านการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) ดีที่สุด สรุปได้ว่าในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204 วิธีหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ และวิธีหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ให้คำตอบที่มีประสิทธิภาพ แต่จะเห็นได้ว่าวิธีหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบสามารถให้คำตอบที่ดีโดยใช้เวลาน้อยกว่าวิธีหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่



## 9.4.2 เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306

### 9.4.2.1 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธี COMSOAL

ตารางที่ 9.66 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
5	10	9.8649	0.0626
5	10	9.8667	0.0315
5	10	9.8810	0.0283

### 9.4.2.2 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเงินเนติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.67 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
5	10	9.8485	0.0113
5	10	9.8810	0.0097
5	10	9.8851	0.0064

### 9.4.2.3 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.68 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
5	10	9.8462	0.0394
5	10	9.8507	0.0191
5	10	9.8551	0.0177
5	10	9.8649	0.0113
5	10	9.8684	0.0098

ตารางที่ 9.68 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306 (ต่อ)

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
5	10	9.8718	0.0095
5	10	9.8734	0.0089
5	10	9.8765	0.0077

#### 9.4.2.4 การค้นหาคำตอบโดยใช้อัลกอริทึมการบรรจบ

ตารางที่ 9.69 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
5	10	9.8333	0.0615
5	10	9.8361	0.0162
5	10	9.8387	0.0096
5	10	9.8551	0.0079
5	10	9.8571	0.0068
5	10	9.8592	0.0052
5	10	9.8630	0.0028

#### 9.4.2.5 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

ตารางที่ 9.70 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
5	10	9.8630	0.0747
5	10	9.8667	0.0330
5	10	9.8765	0.0134

#### 9.4.2.6 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบ

ตารางที่ 9.71 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
5	10	9.8305	0.0300
5	10	9.8333	0.0179
5	10	9.8462	0.0082
5	10	9.8485	0.0071
5	10	9.8529	0.0053
5	10	9.8649	0.0042
5	10	9.8750	0.0041

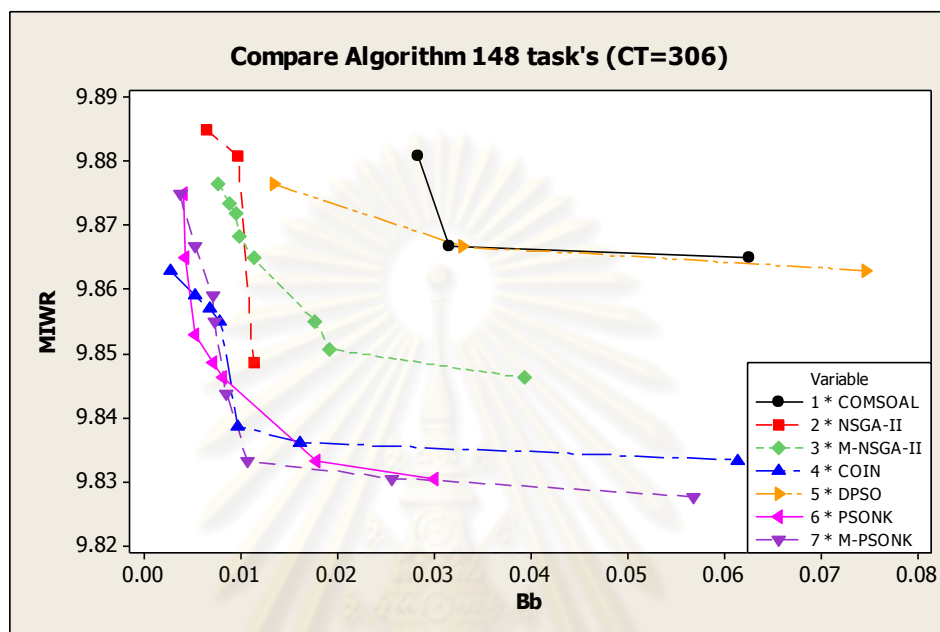
#### 9.4.2.7 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่

ตารางที่ 9.72 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
5	10	9.8276	0.0569
5	10	9.8305	0.0256
5	10	9.8333	0.0107
5	10	9.8438	0.0085
5	10	9.8551	0.0073
5	10	9.8592	0.0071
5	10	9.8667	0.0052
5	10	9.8750	0.0037

### 9.4.2.8 การเปรียบเทียบคำตอบระหว่างอัลกอริทึม

กลุ่มคำตอบที่ได้ทั้ง 7 อัลกอริทึมเมื่อนำมาเปรียบเทียบกันจะได้ดังรูปที่ 9.15 และได้ค่า true-Pareto Optimal Frontier ดังตารางที่ 9.73



รูปที่ 9.15 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306

ตารางที่ 9.73 true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
5	10	9.8276	0.0569
5	10	9.8305	0.0256
5	10	9.8333	0.0107
5	10	9.8387	0.0096
5	10	9.8438	0.0085
5	10	9.8462	0.0082
5	10	9.8485	0.0071
5	10	9.8529	0.0053

ตารางที่ 9.73 true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306 (ต่อ)

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
5	10	9.8592	0.0052
5	10	9.8630	0.0028

การเปรียบเทียบกลุ่มคำตอบที่ได้จากทั้ง 7 อัลกอริทึม ทำโดยนำมาเปรียบเทียบกับ true-Pareto Optimal Frontier เพื่อคำนวณหาตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว คือ การลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) อัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) และเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) จะได้ดังตารางที่ 9.74

ตารางที่ 9.74 ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306

ตัวชี้วัดสมรรถนะ	Convergence	Spread	Ratio	Time (s.)
COMSOAL	0.5855	0.5057	0.0000	6,978
NSGA-II	0.2659	0.5809	0.0000	38,019
M-NSGA-II	0.2846	0.8194	0.0000	87,446
COIN	0.1149	0.9022	0.4286	2,645
DPSO	0.5724	0.5196	0.0000	12,696
PSONK	0.1096	0.6442	0.4286	4,012
M-PSONK	0.0447	0.5965	0.5000	10,238

จากตารางที่ 9.74 พบว่าวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟลูออเนติกโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ให้ผลลัพธ์ของคำตอบด้านลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) และอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) ดีที่สุด และวิธี COMSOAL ให้ผลลัพธ์ของคำตอบด้านการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) ดีที่สุด จึงสรุปว่าในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306 วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟลูออเนติก

อนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ให้กลุ่มคำตอบที่เหมาะสมที่สุด แต่ยังใช้เวลาในการคำตอบมากกว่าวิธีอื่นๆ

### 9.4.3 เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408

#### 9.4.3.1 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธี COMSOAL

ตารางที่ 9.75 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงาน
4	8	7.8873	0.0514
4	8	7.8919	0.0434
4	8	7.8987	0.0271

#### 9.4.3.2 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเงินเนติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.76 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงาน
4	8	7.8730	0.0436
4	8	7.8750	0.0074
4	8	7.8919	0.0037
4	8	7.8933	0.0027

#### 9.4.3.3 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.77 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงาน
4	8	7.8491	0.0174
4	8	7.8519	0.0125

ตารางที่ 9.77 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408 (ต่อ)

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
4	8	7.8571	0.0070
4	8	7.8621	0.0033
4	8	7.8644	0.0032
4	8	7.871	0.0027
4	8	7.8788	0.0026
4	8	7.8824	0.0015
4	8	7.8857	0.0009

#### 9.4.3.4 การค้นหาคำตอบโดยใช้อัลกอริทึมการบรรจบ

ตารางที่ 9.78 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
4	8	7.8431	0.0489
4	8	7.8462	0.0452
4	8	7.8491	0.0334
4	8	7.8519	0.0252
4	8	7.8545	0.0245
4	8	7.8571	0.0219
4	8	7.8596	0.0058
4	8	7.8710	0.0045
4	8	7.8730	0.0019
4	8	7.8806	0.0013



#### 9.4.3.5 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

ตารางที่ 9.79 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
4	8	7.8689	0.1052
4	8	7.8730	0.0329
4	8	7.8769	0.0249
4	8	7.8824	0.0241
4	8	7.8841	0.0171
4	8	7.8857	0.0102
4	8	7.8889	0.0073
4	8	7.8961	0.0059

#### 9.4.3.6 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบ

ตารางที่ 9.80 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
4	8	7.8545	0.0383
4	8	7.8571	0.0286
4	8	7.8596	0.0060
4	8	7.8730	0.0044
4	8	7.8750	0.0041
4	8	7.8769	0.0038
4	8	7.8824	0.0018
4	8	7.8857	0.0017
4	8	7.8919	0.0007

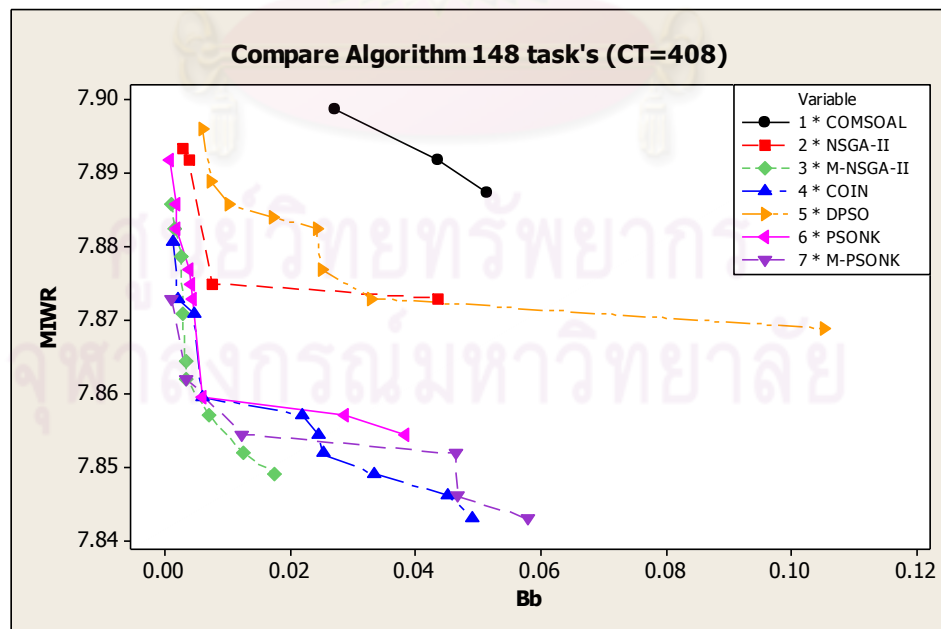
### 9.4.3.7 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่

ตารางที่ 9.81 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพัทธ์ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงาน
4	8	7.8431	0.0578
4	8	7.8462	0.0466
4	8	7.8519	0.0463
4	8	7.8545	0.0123
4	8	7.8621	0.0034
4	8	7.8730	0.0010

### 9.4.3.8 การเปรียบเทียบคำตอบระหว่างอัลกอริทึม

กลุ่มคำตอบที่ได้ทั้ง 7 อัลกอริทึมเมื่อนำมาเปรียบเทียบกันจะได้ดังรูปที่ 9.16 และได้ค่า true-Pareto Optimal Frontier ดังตารางที่ 9.82



รูปที่ 9.16 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408

ตารางที่ 9.82 true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
4	8	7.8431	0.0489
4	8	7.8462	0.0452
4	8	7.8491	0.0174
4	8	7.8519	0.0125
4	8	7.8545	0.0123
4	8	7.8571	0.0070
4	8	7.8596	0.0058
4	8	7.8621	0.0033
4	8	7.8644	0.0032
4	8	7.8710	0.0027
4	8	7.8730	0.0010
4	8	7.8857	0.0009
4	8	7.8919	0.0007

การเปรียบเทียบกลุ่มคำตอบที่ได้จากทั้ง 7 อัลกอริทึม ทำโดยนำมาเปรียบเทียบกับ true-Pareto Optimal Frontier เพื่อคำนวณหาตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว คือ การลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) อัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) และเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) จะได้ดังตารางที่ 9.83

ตารางที่ 9.83 ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 148 ชิ้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408

ตัวชี้วัดสมรรถนะ	Convergence	Spread	Ratio	Time (s.)
COMSOAL	0.7640	0.6328	0.0000	10,210
NSGA-II	0.3235	0.7299	0.0000	38,056
M-NSGA-II	0.1182	0.5404	0.7778	78,438
COIN	0.0913	0.5518	0.3000	2,369
DPSO	0.3451	0.7674	0.0000	10,898
PSO/NK	0.1226	0.7262	0.1111	4,147
PSO/NK plus LS	0.0935	0.5218	0.3333	10,595

จากตารางที่ 9.83 พบว่าอัลกอริทึมการบรรจบ ให้ผลลัพธ์ของคำตอบ ด้านผู้เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) ดีที่สุดและวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟุ้งอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ให้ผลลัพธ์ของคำตอบด้านอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) ดีที่สุด และวิธีเมเมติกอัลกอริทึมให้ผลลัพธ์ของคำตอบด้านการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) ดีที่สุด

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

## 9.5 การค้นหาคำตอบของปัญหา 205 ชั้นงาน

### 9.5.1 เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 1888

#### 9.5.1.1 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธี COMSOAL

ตารางที่ 9.84 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 1888

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
4	8	7.8644	0.0828
4	8	7.8689	0.0315
4	8	7.8750	0.0249
4	8	7.8769	0.0240
4	8	7.8824	0.0208
4	8	7.8841	0.0147

#### 9.5.1.2 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเงินเนติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.85 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 1888

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
4	8	7.8431	0.0859
4	8	7.8462	0.0481
4	8	7.8519	0.0356
4	8	7.8545	0.0230
4	8	7.8596	0.0148
4	8	7.8621	0.0135
4	8	7.8644	0.0094
4	8	7.8689	0.0047
4	8	7.8730	0.0044
4	8	7.8750	0.0044

ตารางที่ 9.85 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 1888 (ต่อ)

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
4	8	7.8769	0.0039
4	8	7.8824	0.0030
4	8	7.8841	0.0015
4	8	7.8974	0.0012

### 9.5.1.3 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.86 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 1888

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
4	8	7.8140	0.0871
4	8	7.8261	0.0704
4	8	7.8298	0.0556
4	8	7.8367	0.0527
4	8	7.8400	0.0513
4	8	7.8431	0.0165
4	8	7.8462	0.0082
4	8	7.8519	0.0074
4	8	7.8545	0.0071
4	8	7.8571	0.0064
4	8	7.8596	0.0053
4	8	7.8621	0.0046
4	8	7.8806	0.0037
4	8	7.8873	0.0030

#### 9.5.1.4 การค้นหาคำตอบโดยใช้อัลกอริทึมการบรรจบ

ตารางที่ 9.87 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงาน เท่ากับ 1888

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
4	8	7.8182	0.1085
4	8	7.8222	0.0752
4	8	7.8261	0.0751
4	8	7.8298	0.0581
4	8	7.8333	0.0129
4	8	7.8400	0.0127
4	8	7.8431	0.0086
4	8	7.8462	0.0052
4	8	7.8519	0.0049
4	8	7.8545	0.0044
4	8	7.8596	0.0042
4	8	7.8621	0.0038
4	8	7.8667	0.0037
4	8	7.8710	0.0034
4	8	7.8750	0.0031

#### 9.5.1.5 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

ตารางที่ 9.88 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงาน เท่ากับ 1888

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
4	8	7.8261	0.1399
4	8	7.8367	0.0587
4	8	7.8462	0.0510



ตารางที่ 9.88 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 1888 (ต่อ)

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
4	8	7.8519	0.0362
4	8	7.8571	0.0154
4	8	7.8644	0.0114
4	8	7.8667	0.0109
4	8	7.8689	0.0073
4	8	7.8710	0.0058
4	8	7.8806	0.0046
4	8	7.8824	0.0011

#### 9.5.1.6 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบ

ตารางที่ 9.89 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 1888

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
4	8	7.8222	0.0752
4	8	7.8261	0.0428
4	8	7.8298	0.0193
4	8	7.8333	0.0134
4	8	7.8367	0.0111
4	8	7.8400	0.0069
4	8	7.8462	0.0067
4	8	7.8491	0.0058
4	8	7.8519	0.0044
4	8	7.8596	0.0035

### 9.5.1.7 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่

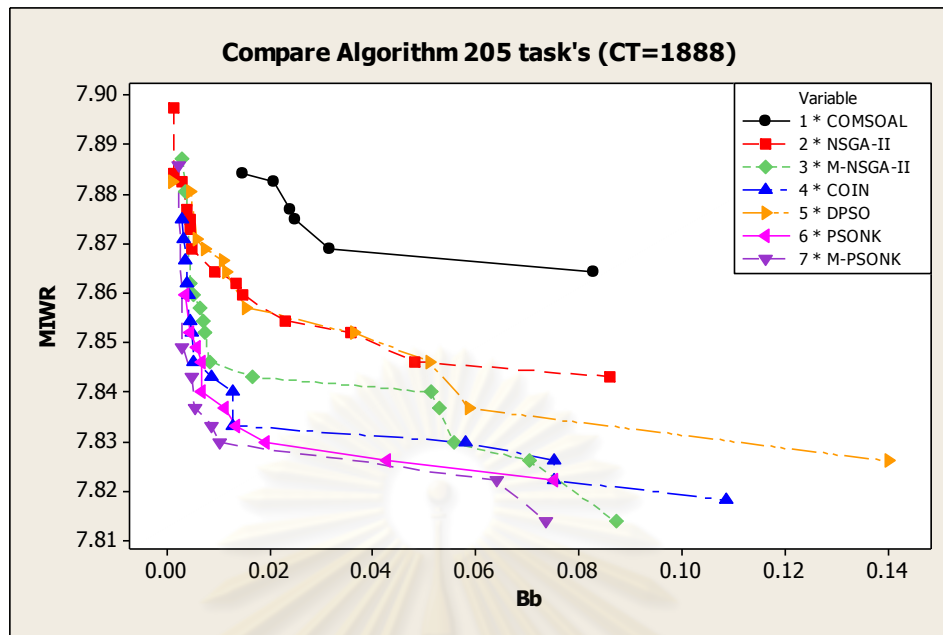
ตารางที่ 9.90 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 1888

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
4	8	7.8140	0.0736
4	8	7.8222	0.0639
4	8	7.8298	0.0104
4	8	7.8333	0.0088
4	8	7.8367	0.0055
4	8	7.8431	0.0047
4	8	7.8491	0.0031
4	8	7.8857	0.0022

### 9.5.1.8 การเปรียบเทียบคำตอบระหว่างอัลกอริทึม

กลุ่มคำตอบที่ได้ทั้ง 7 อัลกอริทึมเมื่อนำมาเปรียบเทียบกันจะได้ดังรูปที่ 9.17 และได้ค่า true-Pareto Optimal Frontier ดังตารางที่ 9.91

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย



รูปที่ 9.17 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 1888

ตารางที่ 9.91 true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 1888

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
4	8	7.8140	0.0736
4	8	7.8222	0.0639
4	8	7.8261	0.0428
4	8	7.8298	0.0104
4	8	7.8333	0.0088
4	8	7.8367	0.0055
4	8	7.8431	0.0047
4	8	7.8491	0.0031
4	8	7.8824	0.0011

การเปรียบเทียบกลุ่มคำตอบที่ได้จากทั้ง 7 อัลกอริทึม ทำโดยนำมาเปรียบเทียบกับ true-Pareto Optimal Frontier เพื่อค้นหาตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว คือ การ

เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) อัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) และเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) จะได้ดังตารางที่ 9.92

ตารางที่ 9.92 ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 1888

ตัวชี้วัดสมรรถนะ	Convergence	Spread	Ratio	Time (s.)
COMSOAL	0.5400	0.7285	0.0000	12,380
NSGA-II	0.2600	0.7406	0.0000	54,442
M-NSGA-II	0.1174	0.7570	0.0000	120,485
COIN	0.0829	0.6994	0.0000	5,097
DPSO	0.2364	0.7424	0.0909	26,505
PSONK	0.0971	0.6810	0.1000	9,010
M-PSONK	0.0383	0.9169	0.8750	19,121

จากตารางที่ 9.92 พบว่าวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบพหุอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ให้ผลลัพธ์ของกลุ่มคำตอบที่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) และอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) ดีที่สุด และวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบพหุอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบให้ผลลัพธ์ของกลุ่มคำตอบที่หาได้ (Spread Measurement) ดีที่สุด จึงสรุปว่าในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 1888 วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบพหุอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ให้กลุ่มคำตอบที่เหมาะสมที่สุด แต่ยังใช้เวลาในการคำนวณมากกว่าวิธีอื่นๆ รองลงมาคือวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบพหุอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ อัลกอริทึมการบรรจบ วิธีเมมเมติก อัลกอริทึม วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบพหุอนุภาค วิธีเจเนติกอัลกอริทึม และวิธี COMSOAL

## 9.5.2 เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266

### 9.5.2.1 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธี COMSOAL

ตารางที่ 9.93 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.8947	0.0492
3	6	5.9077	0.0129

### 9.5.2.2 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเงินเนติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.94 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.8776	0.0398
3	6	5.8824	0.0395
3	6	5.8846	0.0297
3	6	5.8966	0.0268
3	6	5.9063	0.0226

### 9.5.2.3 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.95 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.8636	0.0905
3	6	5.8667	0.0540
3	6	5.8696	0.0351
3	6	5.8723	0.0335

ตารางที่ 9.95 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266 (ต่อ)

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.8750	0.0294
3	6	5.8776	0.0132
3	6	5.8800	0.0092
3	6	5.8846	0.0042
3	6	5.8889	0.0019
3	6	5.8909	0.0017

#### 9.5.2.4 การค้นหาคำตอบโดยใช้อัลกอริทึมการบรรจบ

ตารางที่ 9.96 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.8333	0.0254
3	6	5.8462	0.0187
3	6	5.8500	0.0179
3	6	5.8537	0.0171
3	6	5.8571	0.0138
3	6	5.8605	0.0132
3	6	5.8636	0.0092
3	6	5.8667	0.0064
3	6	5.8750	0.0063
3	6	5.8800	0.0059
3	6	5.8868	0.0054
3	6	5.8909	0.0026
3	6	5.8966	0.0010

### 9.5.2.5 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

ตารางที่ 9.97 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSSO ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.8696	0.0971
3	6	5.8750	0.0667
3	6	5.8776	0.0368
3	6	5.8846	0.0279
3	6	5.8868	0.0171
3	6	5.8889	0.0118
3	6	5.9032	0.0081

### 9.5.2.6 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบ

ตารางที่ 9.98 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.8378	0.0450
3	6	5.8421	0.0297
3	6	5.8462	0.0295
3	6	5.8500	0.0167
3	6	5.8571	0.0146
3	6	5.8605	0.0099
3	6	5.8636	0.0051
3	6	5.8750	0.0049
3	6	5.8824	0.0044
3	6	5.8889	0.0043



ตารางที่ 9.98 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.8929	0.0040
3	6	5.8983	0.0036
3	6	5.9048	0.0019

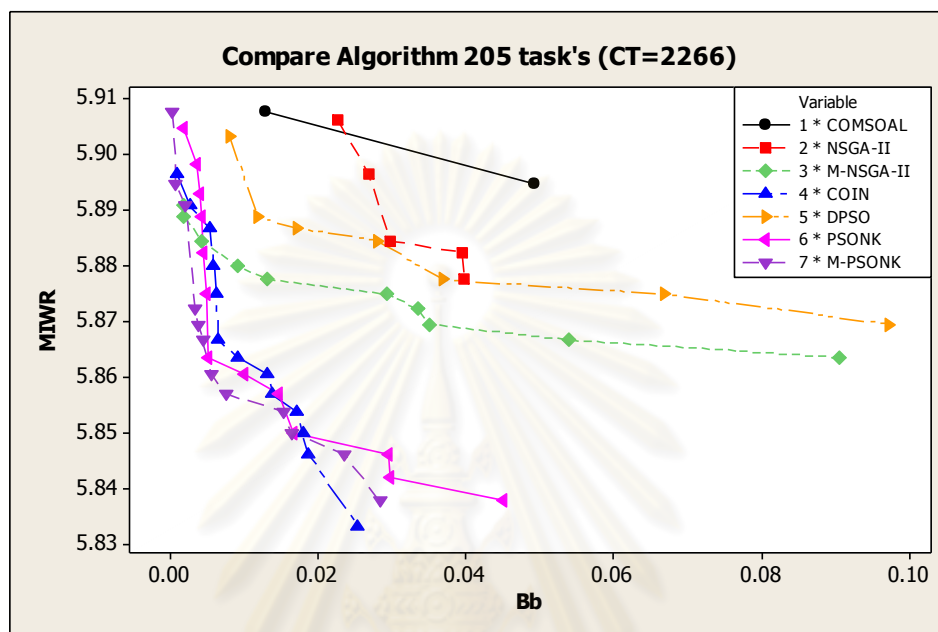
#### 9.5.2.7 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่

ตารางที่ 9.99 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.8378	0.0284
3	6	5.8462	0.0236
3	6	5.8500	0.0164
3	6	5.8537	0.0154
3	6	5.8571	0.0075
3	6	5.8605	0.0055
3	6	5.8667	0.0044
3	6	5.8696	0.0037
3	6	5.8723	0.0034
3	6	5.8909	0.0021
3	6	5.8947	0.0008
3	6	5.9077	0.0003

### 9.5.2.8 การเปรียบเทียบคำตอบระหว่างอัลกอริทึม

กลุ่มคำตอบที่ได้ทั้ง 7 อัลกอริทึมเมื่อนำมาเปรียบเทียบกันจะได้ดังรูปที่ 9.18 และได้ค่า true-Pareto Optimal Frontier ดังตารางที่ 9.100



รูปที่ 9.18 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266

ตารางที่ 9.100 true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.8333	0.0254
3	6	5.8462	0.0187
3	6	5.8500	0.0164
3	6	5.8537	0.0154
3	6	5.8571	0.0075
3	6	5.8605	0.0055
3	6	5.8636	0.0051
3	6	5.8667	0.0044

ตารางที่ 9.100 true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266 (ต่อ)

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.8696	0.0037
3	6	5.8723	0.0034
3	6	5.8889	0.0019
3	6	5.8909	0.0017
3	6	5.8947	0.0008
3	6	5.9077	0.0003

การเปรียบเทียบกลุ่มคำตอบที่ได้จากทั้ง 7 อัลกอริทึม ทำโดยนำมาเปรียบเทียบกับ true-Pareto Optimal Frontier เพื่อคำนวณหาตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว คือ การเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) อัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) และเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) จะได้ดังตารางที่ 9.101

ตารางที่ 9.101 ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266

ตัวชี้วัดสมรรถนะ	Convergence	Spread	Ratio	Time (s.)
COMSOAL	0.5795	0.7500	0.0000	14,893
NSGA-II	0.6270	0.4801	0.0000	51,638
M-NSGA-II	0.2119	0.5662	0.2000	114,607
COIN	0.0686	0.5067	0.1538	4,974
DPSO	0.3043	0.6222	0.0000	23,877
PSONK	0.0572	0.5889	0.0769	9,416
M-PSONK	0.0218	0.6694	0.7500	19,834

จากตารางที่ 9.101 พบว่าวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ให้ผลลัพธ์ของคำตอบด้านสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง

(Convergence to the Pareto-optimal Set) และอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้ เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) ดีที่สุด และวิธีเจเนเนติก อัลกอริทึมให้ผลลัพธ์ของคำตอบด้านการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) ดีที่สุด จึงสรุปว่าในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266 วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ให้กลุ่มคำตอบที่เหมาะสมที่สุด แต่ยังใช้เวลาในการคำตอบมากกว่าวิธีอื่นๆ รองลงมาคือ วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ อัลกอริทึมการบรรจบ วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค วิธีเจเนเนติกอัลกอริทึม และวิธี COMSOAL ตามลำดับ

### 9.5.3 เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2454

#### 9.5.3.1 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธี COMSOAL

ตารางที่ 9.102 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2454

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.8889	0.0393
3	6	5.8909	0.0247
3	6	5.8966	0.0190
3	6	5.9016	0.0181
3	6	5.9032	0.0133
3	6	5.9104	0.0093

### 9.5.3.2 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเจเนติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.103 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2454

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.8696	0.0564
3	6	5.8723	0.0371
3	6	5.8750	0.0235
3	6	5.8776	0.0044
3	6	5.8868	0.0024
3	6	5.8889	0.0013
3	6	5.8966	0.0010
3	6	5.9016	0.0008
3	6	5.9048	0.0006
3	6	5.9118	0.0005

### 9.5.3.3 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.104 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2454

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.8537	0.0276
3	6	5.8571	0.0199
3	6	5.8636	0.0160
3	6	5.8667	0.0051
3	6	5.8750	0.0015
3	6	5.8824	0.0013
3	6	5.8889	0.0003

#### 9.5.3.4 การค้นหาคำตอบโดยใช้อัลกอริทึมการบรรจบ

ตารางที่ 9.105 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2454

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.8462	0.0122
3	6	5.8571	0.0009
3	6	5.8667	0.0003
3	6	5.8776	0.0002

#### 9.5.3.5 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

ตารางที่ 9.106 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2454

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.8667	0.0188
3	6	5.8750	0.0137
3	6	5.8800	0.0069
3	6	5.8868	0.0065
3	6	5.8889	0.0048
3	6	5.8929	0.0026
3	6	5.8947	0.0016
3	6	5.9048	0.0003

### 9.5.3.6 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบ

ตารางที่ 9.107 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2454

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.8421	0.0285
3	6	5.8462	0.0187
3	6	5.8500	0.0082
3	6	5.8537	0.0064
3	6	5.8571	0.0027
3	6	5.8605	0.0016
3	6	5.8667	0.0004
3	6	5.8723	0.0002

### 9.5.3.7 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่

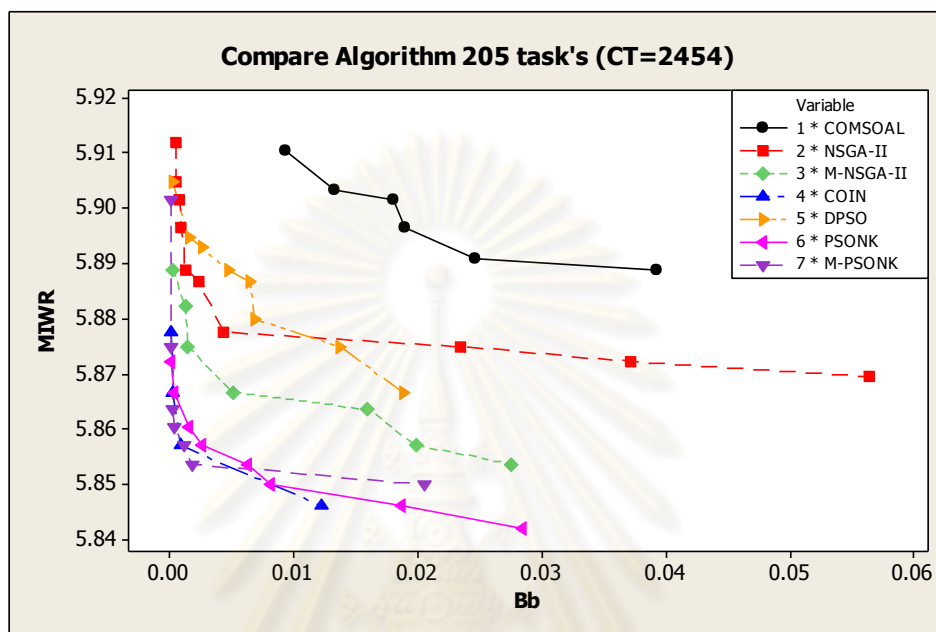
ตารางที่ 9.108 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2454

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.8500	0.0206
3	6	5.8537	0.0019
3	6	5.8571	0.0012
3	6	5.8605	0.0004
3	6	5.8636	0.0003
3	6	5.8750	0.0002
3	6	5.9016	0.0001



### 9.5.3.8 การเปรียบเทียบคำตอบระหว่างอัลกอริทึม

กลุ่มคำตอบที่ได้ทั้ง 7 อัลกอริทึมเมื่อนำมาเปรียบเทียบกันจะได้ดังรูปที่ 9.19 และได้ค่า true-Pareto Optimal Frontier ดังตารางที่ 9.109



รูปที่ 9.19 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2454

ตารางที่ 9.109 true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2454

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
3	6	5.8421	0.0285
3	6	5.8462	0.0122
3	6	5.8500	0.0082
3	6	5.8537	0.0019
3	6	5.8571	0.0009
3	6	5.8605	0.0004
3	6	5.8636	0.0003
3	6	5.8723	0.0002
3	6	5.9016	0.0001

การเปรียบเทียบกลุ่มคำตอบที่ได้จากทั้ง 7 อัลกอริทึม ทำโดยนำมาเปรียบเทียบกับ true-Pareto Optimal Frontier เพื่อคำนวณหาตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว คือ การลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) อัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) และเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) จะได้ดังตารางที่ 9.110

ตารางที่ 9.110 ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2454

ตัวชี้วัดสมรรถนะ	Convergence	Spread	Ratio	Time (s.)
COMSOAL	0.6545	0.5343	0.0000	14,940
NSGA-II	0.2839	0.5638	0.0000	56,945
M-NSGA-II	0.2150	0.3968	0.0000	119,864
COIN	0.1560	0.7475	0.5000	5,063
DPSO	0.3661	0.6222	0.0000	22,760
PSONK	0.0964	0.5485	0.3750	8,838
M-PSONK	0.0997	0.9261	0.5714	18,673

จากตารางที่ 9.110 พบว่าวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟุ้งอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ให้ผลลัพธ์ของคำตอบด้านลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) และอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) ดีที่สุด และวิธีเมมเมติกอัลกอริทึมให้ผลลัพธ์ของคำตอบด้านการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) ดีที่สุด จึงสรุปว่าในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2454 วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟุ้งอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ให้กลุ่มคำตอบที่เหมาะสมที่สุด แต่ยังใช้เวลาในการคำตอบมากกว่าวิธีอื่นๆ รองลงมาคือ วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟุ้งอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ อัลกอริทึมการบรรจบ วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม วิธีเจเนติกอัลกอริทึม วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟุ้งอนุภาค และวิธี COMSOAL ตามลำดับ

## 9.6 การค้นหาคำตอบของปัญหา 183 ชั้นงาน

### 9.6.1 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธี COMSOAL

ตารางที่ 9.111 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
12	24	23.7363	0.0229
12	24	23.7757	0.0216

### 9.6.2 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเงินเนติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.112 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
12	24	23.7037	0.0222
12	24	23.7363	0.0177
12	24	23.7447	0.0169
12	24	23.7600	0.0166
12	24	23.7670	0.0149

### 9.6.3 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม

ตารางที่ 9.113 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
12	24	23.6522	0.0246
12	24	23.6667	0.0229
12	24	23.6757	0.0221
12	24	23.6800	0.0161

ตารางที่ 9.113 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22 (ต่อ)

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
12	24	23.6923	0.0158
12	24	23.7000	0.0158
12	24	23.7176	0.0143
12	24	23.7241	0.0130
12	24	23.7273	0.0095

#### 9.6.4 การค้นหาคำตอบโดยใช้อัลกอริทึมการบรรจบ

ตารางที่ 9.114 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
11	22	21.7556	0.0420
11	22	21.7582	0.0283
11	22	21.7732	0.0260

#### 9.6.5 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

ตารางที่ 9.115 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
12	24	23.6842	0.0164
12	24	23.7241	0.0153

### 9.6.6 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ

ตารางที่ 9.116 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงาน
11	22	21.7582	0.0437
11	22	21.7660	0.0208

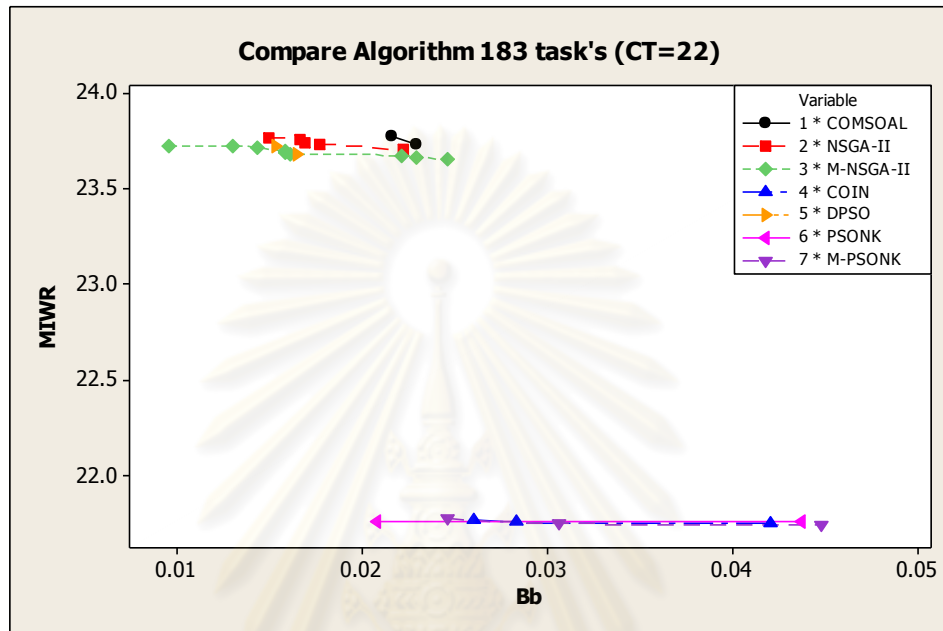
### 9.6.7 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่

ตารางที่ 9.117 กลุ่มคำตอบที่ได้ โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22

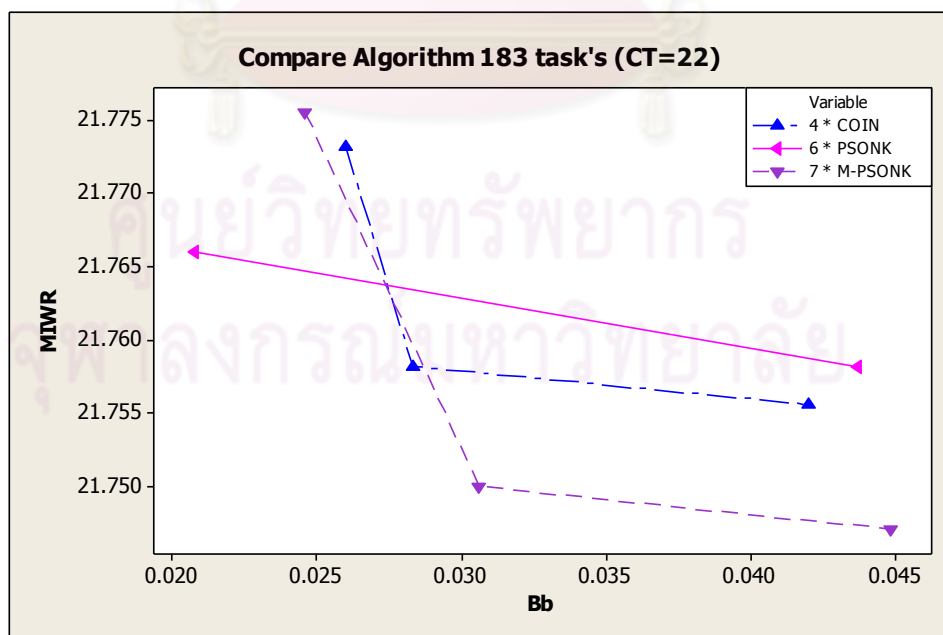
จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงาน
11	22	21.7471	0.0448
11	22	21.7500	0.0306
11	22	21.7755	0.0246

9.6.8 การเปรียบเทียบคำตอบระหว่างอัลกอริทึม

กลุ่มคำตอบที่ได้ทั้ง 7 อัลกอริทึมเมื่อนำมาเปรียบเทียบกันจะได้ดังรูปที่ 9.20 และรูปที่ 9.21 และได้ค่า true-Pareto Optimal Frontier ดังตารางที่ 9.118



รูปที่ 9.20 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22



รูปที่ 9.21 การเปรียบเทียบค่าวัตถุประสงค์ของอัลกอริทึมทั้ง 3 อัลกอริทึม ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22 ที่มีจำนวนสถานีงานเท่ากับ 22 สถานีงาน

ตารางที่ 9.118 true-Pareto Optimal Frontier ของปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22

จำนวนคู่สถานีงาน	จำนวนสถานีงาน	ผลต่างของความสัมพัทธ์ ของงานในสถานีงาน	ความแตกต่างของภาระ งานระหว่างสถานีงาน
11	22	21.7471	0.0448
11	22	21.7500	0.0306
11	22	21.7582	0.0283
11	22	21.7660	0.0208

การเปรียบเทียบกลุ่มคำตอบที่ได้จากทั้ง 7 อัลกอริทึม ทำโดยนำมาเปรียบเทียบกับ true-Pareto Optimal Frontier เพื่อคำนวณหาตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว คือ การลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) อัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) และเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) จะได้ดังตารางที่ 9.119

ตารางที่ 9.119 ค่าตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 4 ตัว ของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22

ตัวชี้วัดสมรรถนะ	Convergence	Spread	Ratio	Time (s.)
COMSOAL	-	-	-	10,744
NSGA-II	-	-	-	41,570
M-NSGA-II	-	-	-	103,985
COIN	0.2563	0.5013	0.3333	4,172
DPSO	-	-	-	25,032
PSONK	0.4510	0.7500	0.5000	7,756
M-PSONK	0.1686	0.5711	0.6667	15,425

จากรูปที่ 9.20 และรูปที่ 9.21 พบว่า อัลกอริทึมการบรรจบ วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ และวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ สามารถลดจำนวนสถานีงานได้ 2 สถานีงาน จาก 24 สถานีงาน เหลือเพียง 22 สถานีงาน



จากตารางที่ 9.119 พบว่าวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิง  
 ลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ให้ผลลัพธ์ของคำตอบด้านผู้เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง  
 (Convergence to the Pareto-optimal Set) และอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้  
 เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) ดีที่สุด ส่วนอัลกอริทึมการ  
 บรรจบให้ผลลัพธ์ของคำตอบด้านการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) ดี  
 ที่สุด สรุปได้ว่าในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22 วิธีการหาค่าเหมาะสม  
 แบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ให้คำตอบที่มีประสิทธิภาพ แต่ใช้  
 เวลาในการคำนวณมาก

ปัญหา 183 ชั้นงานเป็นปัญหาจริงในอุตสาหกรรมการผลิตรถยนต์ของ บริษัท  
 ธนบุรีประกอบรถยนต์ จำกัด ซึ่งพันวิ ทรัพย์อุดม (2552) ได้ทำการวิจัยโดยใช้วิธีการทางฮิวริสติก  
 RPWT MAXDUR MINDUR และ MAXFOL จากการทดสอบพบว่า วิธี MINDUR ให้คำตอบ  
 โดยรวมที่ดีกว่าวิธีอื่นๆ ได้จำนวนสถานีงานเท่ากับ 23 สถานีงาน (12 คู่สถานีงาน) ซึ่งจะเห็นได้จาก  
 จากผลการทดลองในงานวิจัยนี้ได้จำนวนสถานีงานเท่ากับ 22 สถานีงาน หรือ 11 คู่สถานีงาน ซึ่ง  
 สามารถให้คำตอบที่ดีกว่า สามารถลดจำนวนสถานีงานได้ 1 สถานีงาน

## 9.7 สรุปท้ายบท

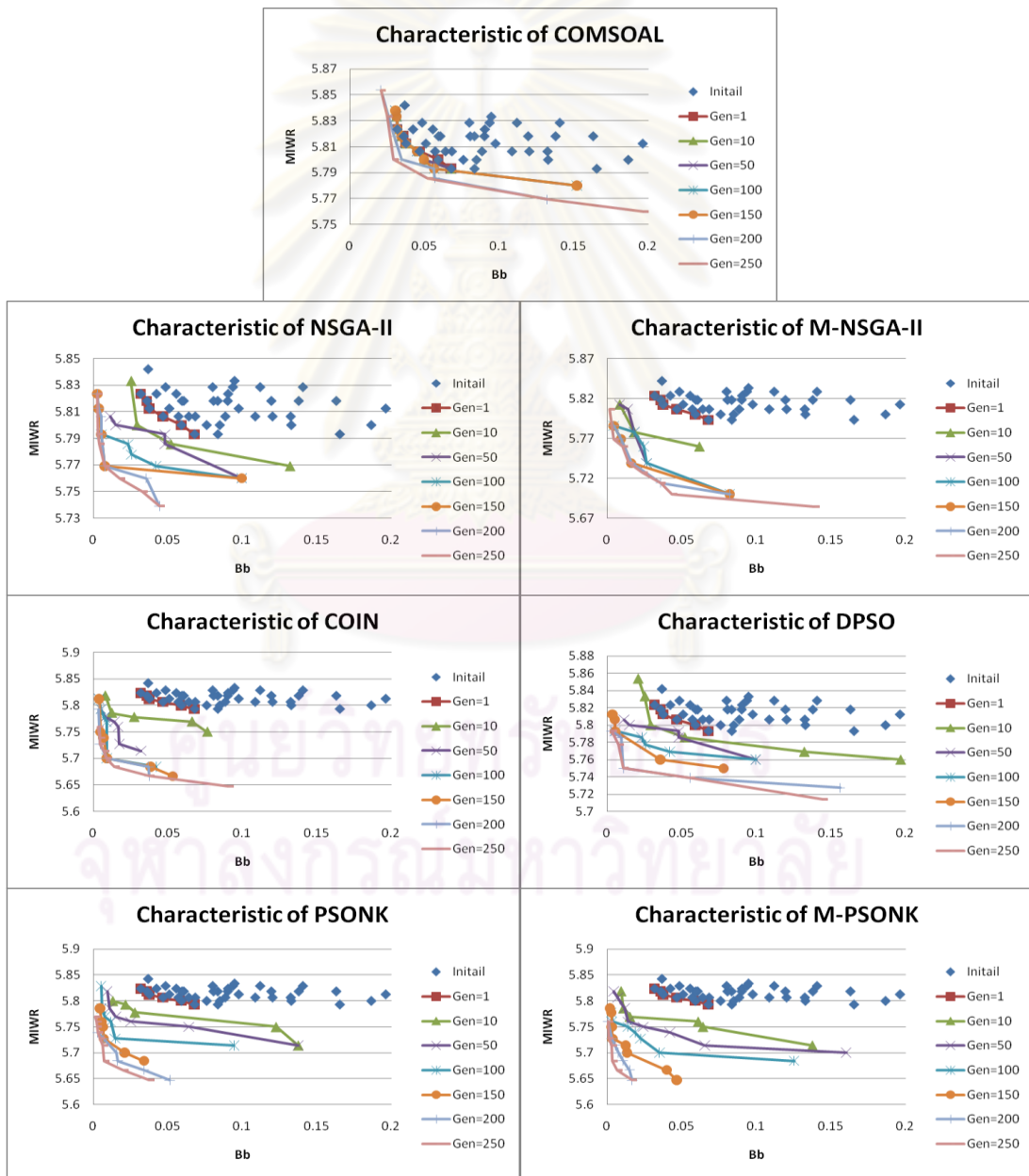
การเปรียบเทียบอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึมกับปัญหาในการทดลองทั้งหมด 5 ปัญหา โดย  
 ใช้ตัวชี้วัดสมรรถนะ 4 ตัว คือ การเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-  
 optimal Set) การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) อัตราส่วนของจำนวน  
 กลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) และเวลา  
 ในการคำนวณ (Computation Time to Solution) จากตารางที่ 9.120 พบว่า

วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ (M-  
 PSONK) สามารถให้กลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด แต่ใช้เวลาในการคำนวณมาก ส่วนวิธีการหาค่า  
 เหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ (PSONK) ให้คำตอบที่ใกล้เคียงกันและใช้เวลาใน  
 การคำนวณน้อยกว่า ซึ่งจะเห็นได้ว่าวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบเป็น  
 วิธีที่มีประสิทธิภาพในด้านการเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง อัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หา  
 ได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง และเวลาที่ใช้ในการคำนวณ ดังรูปที่ 9.22 ซึ่งเป็นตัวอย่างการลู่  
 เข้าในแต่ละเจนเนอเรชันของปัญหา 65 ชั้นงาน ที่รอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490

ส่วนในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326 ปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อ  
 รอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204 และปัญหา 183 ชั้นงาน พบว่า วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูง

อนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ และอัลกอริทึมการบรรจบ ให้กลุ่มคำตอบที่มีประสิทธิภาพดีกว่าอัลกอริทึมอื่นๆ อย่างเห็นได้ชัด เนื่องจากสามารถทำการลดจำนวนสถานีนางลงได้

สรุปได้ว่าวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบเป็นวิธีที่มีประสิทธิภาพสามารถแก้ปัญหาทุกปัญหาเป็นที่ยอมรับได้ และใช้เวลาในการคำนวณน้อย และมีประสิทธิภาพใกล้เคียงกับวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ ที่มีประสิทธิภาพดีที่สุด แต่ใช้เวลาในการคำนวณที่นานกว่ามาก



รูปที่ 9.22 ตัวอย่างการลู่เข้าของกลุ่มคำตอบในแต่ละเจนเนอเรชัน

ตารางที่ 9.120 การเปรียบเทียบตัวชี้วัดสมรรถนะของอัลกอริทึมทั้ง 7 อัลกอริทึม

Problem		12			65			148			205			183
Cycle time		5	7	8	326	490	544	204	306	408	1888	2266	2454	22
Number of Workstations (Number of Mated-Station)	COMSOAL	5(3)	4(2)	4(2)	10(5)	6(3)	6(3)	16(8)	10(5)	8(4)	8(4)	6(3)	6(3)	24(12)
	NSGA-II	5(3)	4(2)	4(2)	10(5)	6(3)	6(3)	16(8)	10(5)	8(4)	8(4)	6(3)	6(3)	24(12)
	M-NSGA-II	5(3)	4(2)	4(2)	10(5)	6(3)	6(3)	16(8)	10(5)	8(4)	8(4)	6(3)	6(3)	24(12)
	COIN	5(3)	4(2)	4(2)	9(5)	6(3)	6(3)	14(7)	10(5)	8(4)	8(4)	6(3)	6(3)	22(11)
	DPSO	5(3)	4(2)	4(2)	9(5)	6(3)	6(3)	16(8)	10(5)	8(4)	8(4)	6(3)	6(3)	24(12)
	PSONK	5(3)	4(2)	4(2)	9(5)	6(3)	6(3)	14(7)	10(5)	8(4)	8(4)	6(3)	6(3)	22(11)
	M-PSONK	5(3)	4(2)	4(2)	9(5)	6(3)	6(3)	14(7)	10(5)	8(4)	8(4)	6(3)	6(3)	22(11)
Convergence	COMSOAL	0	0	0.0768	-	0.4854	0.4000	-	0.5855	0.7640	0.5400	0.5795	0.6545	-
	NSGA-II	0	0	0	-	0.4142	0.2217	-	0.2659	0.3235	0.2600	0.6270	0.2839	-
	M-NSGA-II	0	0	0	-	0.2295	0.1433	-	0.2846	0.1182	0.1174	0.2119	0.2150	-
	COIN	0	0	0	0.1910	0.1154	0.1277	0.5759	0.1149	0.0913	0.0829	0.0686	0.1560	0.2563
	DPSO	0	0	0.0768	0.7609	0.3715	0.2085	-	0.5724	0.3451	0.2364	0.3043	0.3661	-
	PSONK	0	0	0	0.2809	0.1064	0.0585	0.2022	0.1096	0.1226	0.0971	0.0572	0.0964	0.4510
	M-PSONK	0	0	0	0.2749	0	0.0338	0.2974	0.0447	0.0935	0.0383	0.0218	0.0997	0.1686
Spread	COMSOAL	0.7500	0.6616	0.6496	-	0.4793	0.5560	-	0.5057	0.6328	0.7285	0.7500	0.5343	-
	NSGA-II	0.7500	0.6616	0.5991	-	0.4961	0.5673	-	0.5809	0.7299	0.7406	0.4801	0.5638	-
	M-NSGA-II	0.7500	0.6616	0.5991	-	0.7834	0.5355	-	0.8194	0.5404	0.7570	0.5662	0.3968	-
	COIN	0.7500	0.6616	0.5991	0.9169	0.7214	0.8234	0.7500	0.9022	0.5518	0.6994	0.5067	0.7475	0.5013
	DPSO	0.7500	0.6616	0.6496	0.5575	0.6043	0.7555	-	0.5196	0.7674	0.7424	0.6222	0.6222	-
	PSONK	0.7500	0.6616	0.5991	0.7500	0.7505	0.7162	0.7314	0.6442	0.7262	0.6810	0.5889	0.5485	0.7500
	M-PSONK	0.7500	0.6616	0.5991	0.7500	0.6077	0.7263	0.7500	0.5965	0.5218	0.9169	0.6694	0.9261	0.5711
Ratio	COMSOAL	1	1	0.5000	-	0	0	-	0	0	0	0	0	-
	NSGA-II	1	1	1	-	0	0	-	0	0	0	0	0	-
	M-NSGA-II	1	1	1	-	0	0	-	0	0.7778	0	0.2000	0	-
	COIN	1	1	1	1	0	0.1000	0	0.4286	0.3000	0	0.1538	0.5000	0.3333
	DPSO	1	1	0.5000	0	0	0	-	0	0	0.0909	0	0	-
	PSONK	1	1	1	0.5000	0	0.3750	0.6667	0.4286	0.1111	0.1000	0.0769	0.3750	0.5000
	M-PSONK	1	1	1	1	1	0.6000	1	0.5000	0.3333	0.8750	0.7500	0.5714	0.6667
Time (s.)	COMSOAL	109	121	113	7,761	8,196	8,095	9,578	6,978	10,210	12,380	14,893	14,940	10,744
	NSGA-II	164	151	132	21,214	19,770	20,459	30,934	38,019	38,056	54,442	51,638	56,945	41,570
	M-NSGA-II	197	220	176	39,752	41,338	38,759	65,961	87,446	78,438	120,485	114,607	119,864	103,985
	COIN	35	29	24	636	582	621	2,275	2,645	2,369	5,097	4,974	5,063	4,172
	DPSO	81	75	72	3,706	3,085	2,672	11,359	12,696	10,898	26,505	23,877	22,760	25,032
	PSONK	69	68	63	1,053	1,579	2,002	4,034	4,012	4,147	9,010	9,416	8,838	7,756
	M-PSONK	237	230	216	3,604	3,809	4,852	10,081	10,238	10,595	19,121	19,834	18,673	15,425

## บทที่ 10

### บทสรุปและข้อเสนอแนะ

ในบทนี้จะกล่าวถึงการนำวิธีเจเนติกอัลกอริทึม อัลกอริทึมการบรรจบ วิธีหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค และโดยเฉพาะอย่างยิ่งคือ วิธีหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบเข้ามาประยุกต์ใช้ในการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์ และผลลัพธ์ที่ได้จากการเปรียบเทียบกลุ่มคำตอบระหว่างอัลกอริทึม รวมถึงข้อเสนอแนะที่เกี่ยวข้องกับงานวิจัยนี้

#### 10.1 สรุปงานวิจัย

งานวิจัยนี้เป็นการศึกษาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์ ซึ่งเป็นสายประกอบที่ประกอบผลิตภัณฑ์ขนาดใหญ่ เช่น รถยนต์ รถบรรทุก โดยได้ทำการพัฒนาวิธีการหาค่าตอบที่มีประสิทธิภาพขึ้น ซึ่งมีชื่อว่า วิธีหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ (Particle Swarm Optimization with Negative Knowledge : PSONK) ซึ่งพบว่า เป็นวิธีที่มีประสิทธิภาพและสามารถค้นหาค่าตอบได้อย่างรวดเร็วเมื่อเทียบกับวิธี COMSOAL วิธีเจเนติกอัลกอริทึม วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม อัลกอริทึมการบรรจบ และวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

##### 10.1.1 ลักษณะของปัญหา

ปัญหาที่ใช้ในงานวิจัยเป็นปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลายวัตถุประสงค์ ซึ่งเป็นปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบที่มีผลิตภัณฑ์ตั้งแต่ 2 ผลิตภัณฑ์ขึ้นไป โดยผลิตภัณฑ์แต่ละชนิดจะเข้าสู่สายการประกอบแบบปะปนกัน ซึ่งปัญหาที่ใช้มีปัญหามาขนาด 12, 65, 148, 205 และ 183 ชิ้นงาน ซึ่งปัญหา 183 ชิ้นงานเป็นปัญหาจริงของอุตสาหกรรมการผลิตรถยนต์ของ บริษัท ธนบุรีประกอบรถยนต์ จำกัด ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบที่ใช้ในงานวิจัยนี้มีวัตถุประสงค์ 4 วัตถุประสงค์ คือ เพื่อให้มีจำนวนคู่สถานีงานน้อยที่สุด เพื่อให้มีจำนวนสถานีงานน้อยที่สุด เพื่อให้ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด และเพื่อให้ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด

##### 10.1.2 การประยุกต์ใช้วิธีวิธีเจเนติกอัลกอริทึม

วิธีเจเนติกอัลกอริทึมเป็นวิธีที่อาศัยทฤษฎีการถ่ายทอดลักษณะทางพันธุกรรมไปสู่รุ่นลูกหลาน เริ่มจากการสร้างประชากรสตริงคำตอบ (String) หรือ โครโมโซม

(Chromosome) ขึ้นมาอย่างสุ่ม ซึ่งประกอบด้วยคุณลักษณะ (Character) หรือ ยีน (Gene) ที่แตกต่างกันในแต่ละสตริง จากนั้นคำนวณหาค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ (Objective Function) และฟังก์ชันความเหมาะสม (Fitness Function) ของประชากรสตริงคำตอบ หลังจากนั้นจะทำการเลียนแบบลักษณะทางพันธุกรรมนี้ โดยสตริงคำตอบที่มีค่าเหมาะสมสูงจะถูกนำมาทำการแลกเปลี่ยนข้อมูลซึ่งกันและกัน ซึ่งเรียกว่ากระบวนการครอสโอเวอร์และการมิวเตชัน ซึ่งเป็นการพัฒนาสตริงคำตอบใหม่ โดยขั้นตอนดังกล่าวจะถูกทำซ้ำ เพื่อให้ได้คำตอบที่เหมาะสมที่สุด หรือมีค่าใกล้เคียงกับคำตอบที่ดีที่สุด (Deb et al., 2002) ซึ่งได้มีการประยุกต์ใช้อย่างแพร่หลาย ได้แก่

- ประยุกต์ใช้ในปัญหาการจัดสมดุลงานการประกอบแบบสองด้าน โดย Barthodi (1993) ได้ทำการศึกษาวิธีเจเนติกอัลกอริทึมและเปรียบเทียบกับวิธี First-Fit Rule (FFR) โดยพบว่าวิธีเจเนติกอัลกอริทึมสามารถให้คำตอบที่ดีและใช้เวลาในการคำนวณน้อยกว่า ต่อมา Kim et al. (2000) ได้เปรียบเทียบกับวิธี Integer Programming (IP) และวิธี FFR โดยมีวัตถุประสงค์เพื่อให้มีจำนวนสถานีงานน้อยที่สุด พบว่า GAs สามารถค้นหาคำตอบได้รวดเร็วและมีประสิทธิภาพ จากนั้น Kim et al. (2009) ได้เสนอเปรียบเทียบกับวิธี Mixed Integer Programming (MIP) และ FFR โดยมีวัตถุประสงค์เพื่อให้อุปสรรคการผลิตน้อยที่สุด พบว่า ให้คำตอบที่มีประสิทธิภาพ
- ประยุกต์ใช้ในปัญหาการจัดสมดุลงานการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบเส้นตรงที่มีหลายวัตถุประสงค์ โดย กรรณิกา ศิลานนท์ (2542) ได้ทำการศึกษาและพบว่า วิธีเจเนติกอัลกอริทึมเป็นวิธีที่มีประสิทธิภาพและสามารถให้คำตอบที่ดีภายในระยะเวลาที่กำหนดได้ ต่อมา จงกล เขี่ยมมิ (2543) ได้นำวิธีเจเนติกอัลกอริทึมมาทำการเปรียบเทียบกับวิธี COMSOAL โดยมีวัตถุประสงค์เพื่อให้มีจำนวนสถานีงานน้อยที่สุด และพบว่าให้คำตอบที่ดีกว่าวิธี COMSOAL
- ประยุกต์ใช้ในปัญหาการจัดสมดุลงานการประกอบแบบตัวยู โดย McMullen (2001) ได้ทำการเปรียบเทียบกับ SA และ TA พบว่าวิธีเจเนติกอัลกอริทึมให้ผลลัพธ์ที่ไม่ต่างจากวิธีอื่น โดยให้เหตุผลว่าอาจจะเกิดจากการกำหนดค่าในการครอสโอเวอร์ที่ไม่เหมาะสม ต่อมา Hwang et al. (2008) ได้ทำการศึกษา โดยมีวัตถุประสงค์เพื่อให้มีจำนวนสถานีงานน้อยที่สุด และเพื่อให้มีความแปรปรวนที่น้อยที่สุด พบว่า วิธีเจเนติกอัลกอริทึมทำให้สายการประกอบมีประสิทธิภาพสูงขึ้น



- ประยุกต์ใช้ในปัญหาการจัดลำดับสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมในกรณีที่มีหลายวัตถุประสงค์ พบว่า วิธีเจเนติกอัลกอริทึมช่วยให้กระบวนการค้นหาคำตอบสามารถให้คำตอบที่ดี (Mansouri (2005); Moghaddam and Vahed (2006b))
- ประยุกต์ใช้ในปัญหาเส้นทางการเดินทางของรถขนส่ง (Vehicle Routing Problem with Backhaul : VRPB) และปัญหาการเดินทางของพนักงานขาย (Traveling Salesman Problem : TSP) พบว่า ให้คำตอบที่ดีทั้งในด้านคำตอบและเวลาในการคำนวณ โดย Moghaddam et al. (2006)

โดยพารามิเตอร์ต่างๆ ที่มีความสำคัญต่อการหาคำตอบของวิธีเจเนติกอัลกอริทึม ได้แก่ จำนวนประชากร จำนวนเจเนอเรชัน ค่าความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์ และค่าความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน (จงกล เขียมมิ, 2543) โดยมีรายละเอียดดังนี้

- Schaffer and Eshelman (1996) กล่าวว่า ความเป็นไปได้ในการค้นหาคำตอบที่จะได้คำตอบที่เหมาะสมที่สุด หรือมีค่าใกล้เคียงกับคำตอบที่ดีที่สุดนั้น ขึ้นอยู่กับขนาดและคุณภาพของประชากรสตริงคำตอบเริ่มต้น ซึ่งหากกำหนดจำนวนประชากรที่มีจำนวนน้อยเกินไปคำตอบที่ได้ อาจไม่ใช่คำตอบที่เหมาะสม และถ้าหากกำหนดจำนวนประชากรมากเกินไปจะทำให้เสียเวลาในการค้นหาคำตอบนานเกินความจำเป็น โดยในงานวิจัยนี้ได้กำหนดจำนวนประชากรที่ใช้ในการทดลองเท่ากันในทุกอัลกอริทึม คือเท่ากับ 100 ประชากร (Hwang and Katayama, 2009)
- Chatterjee et al. (1996) กล่าวว่า ในขั้นตอนการครอสโอเวอร์ อาจทำให้มีการสูญเสียคำตอบที่ดีไป เนื่องจากมีการเปลี่ยนรูป ซึ่งวิธีการที่จะช่วยป้องกันไม่ให้มีการสูญเสียคำตอบที่ไม่อาจเรียกคืนได้นั้นคือการมิวเตชัน ซึ่งจะช่วยให้คำตอบที่อาจเข้าไปติดอยู่ในคำตอบเฉพาะที่หลังจากการครอสโอเวอร์นั้นหลุดออกมาให้ได้คำตอบที่ดี ดังนั้นการกำหนดค่าพารามิเตอร์ที่ใช้จึงมีความสำคัญซึ่งจะทำให้ประสิทธิภาพของเจเนติกอัลกอริทึมดีขึ้น โดย De Jong and Spears (1990) กล่าวว่า ค่าความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์ควรมีค่าอยู่ระหว่าง 0.6-0.9 เนื่องจากจะทำให้สตริงคำตอบที่ถูกนำมาครอสโอเวอร์มีจำนวนมาก เมื่อทำการครอสโอเวอร์ (แลกเปลี่ยนส่วนของสตริงคำตอบ) จะทำให้ได้คำตอบที่หลากหลาย และค่าความน่าจะเป็นในการมิวเตชันควรมีค่าอยู่ระหว่าง 0.1-0.4 เนื่องจากจะทำให้สตริงคำตอบที่ถูกนำมามิวเตชันมี

จำนวนน้อยจึงทำให้ไม่สูญเสียคำตอบที่ดีไป โดยในงานวิจัยนี้จึงได้มีการทดสอบหาค่าความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์และค่าความน่าจะเป็นในการมิวเตชันที่เหมาะสมกับแต่ละปัญหาทั้ง 5 ปัญหา โดยใช้การวิเคราะห์ ANOVA และการวิเคราะห์คู่ลำดับ โดยมีตัวชี้วัดสมรรถนะคือ การเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ และอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง

### 10.1.3 การประยุกต์ใช้อัลกอริทึมการบรรจบ

อัลกอริทึมการบรรจบเป็นวิธีการทางฮิวริสติกที่พัฒนามาจาก Edge Histogram Based Sampling Algorithm : EHBSA ซึ่งเป็นอัลกอริทึมที่คิดค้นโดย Tsutsui (2002) ซึ่งอาศัยการเรียนรู้จากขอบเขตพื้นที่ของคำตอบ โดย COIN ได้นำความรู้เชิงลบหรือคำตอบที่ไม่ดีเข้ามาประยุกต์ใช้ (Minsky, 1994; Parviainen and Eriksson, 2006) เพื่อให้พื้นที่ในการค้นหาคำตอบนั้นลดลง และให้กระบวนการค้นหาคำตอบได้เรียนรู้และทำการหลีกเลี่ยงการมุ่งไปสู่คำตอบที่ไม่ดี โดยใช้กฎการให้รางวัลและการลงโทษตามแบบของ Markov Chain Monte Carlo (MCMC) (Andrieu et al., 2003) ซึ่งจะนำคำตอบที่ดีมาทำการปรับปรุงค่าความน่าจะเป็นในการเลือกคำตอบให้มีค่าสูงขึ้น และใช้คำตอบที่แย่มาทำการลดค่าความน่าจะเป็นในการเลือกคำตอบให้มีค่าต่ำลง เพื่อใช้ค่าความน่าจะเป็นเหล่านี้ในการสุ่มคำตอบใหม่ที่มีประสิทธิภาพที่ดีขึ้นต่อไป ซึ่งได้มีการพัฒนาทำไปประยุกต์ใช้ในการแก้ปัญหาต่างๆ ดังนี้

- ประยุกต์ใช้ในปัญหาการจัดลำดับสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบตัวยู่ที่มีหลายวัตถุประสงค์ โดย Chutima et al. (2008) มีวัตถุประสงค์เพื่อให้มีเวลาการปรับตั้งเครื่องจักร และความผันแปรของภาระงานในระบบการผลิตน้อยที่สุด จากนั้นเปรียบเทียบประสิทธิภาพกับวิธีเจเนติกอัลกอริทึม พบว่าอัลกอริทึมการบรรจบให้คำตอบที่ดีและใช้เวลาในการคำนวณที่น้อย
- ประยุกต์ใช้ในปัญหาการเดินทางของพนักงานขาย (Traveling Salesman Problem : TSP) และปัญหาการจัดสมดุลงานสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบตัวยู่ โดย Wattanapornprom and Chongstitvatana (2009) ได้ทำการศึกษาโดยมีวัตถุประสงค์เพื่อให้มีจำนวนสถานีนงานน้อยที่สุด ผลต่างความสัมพันธ์ในสถานีนงานมีค่าน้อยที่สุด และความผันแปรของเวลาภายในสถานีนงานมีค่าน้อยที่สุด จากนั้นทำการเปรียบเทียบประสิทธิภาพกับวิธีเจเน



เนติกอัลกอริทึม พบว่า อัลกอริทึมการบรรจบให้คำตอบที่มีประสิทธิภาพดีกว่า

- ประยุกต์ใช้ในปัญหาการจัดสรรพนักงาน (Worker Allocation Problem) โดย Sirovetnukul and Chutima (2010) ได้ทำการศึกษาบนสายการประกอบแบบตัวยู พบว่า สามารถให้คำตอบที่ดี

โดยพารามิเตอร์ต่างๆ ที่มีความสำคัญต่อการหาคำตอบของอัลกอริทึมการบรรจบ ได้แก่ จำนวนประชากร จำนวนเจนเนอเรชัน ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตาราง และค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัล (Reward) และการลงโทษ (Punish) โดยมีรายละเอียดในการตัดสินใจเลือกค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมดังนี้

- ภาณุวัฒน์ โอฟาร์วิวัฒน์ชัย (2551) กล่าวว่า ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตารางที่สูงจนเกินไปจะทำให้จำนวนสตริงคำตอบที่เลือกมามีมากเกินไปจนความจำเป็น จะทำให้สูญเสียเวลาในการคำนวณ และค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัลและการลงโทษที่สูงจะทำให้ได้คำตอบที่ไม่เหมาะสม เนื่องจากถ้าหากมีการสุ่มได้คำตอบที่ผิดพลาดแล้วมีการให้รางวัลและการลงโทษที่สูง จะทำให้ทิศทางการค้นหาคำตอบมุ่งไปสู่คำตอบที่ผิดพลาดนั้นได้ โดยในงานวิจัยนี้จึงได้มีการทดสอบหาค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบเพื่อปรับปรุงตาราง และค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัลและการลงโทษที่เหมาะสมกับแต่ละปัญหาทั้ง 5 ปัญหา โดยใช้การวิเคราะห์ ANOVA และการวิเคราะห์คู่ลำดับ โดยมีตัวชี้วัดสมรรถนะคือ การเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ และอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง

#### 10.1.4 การประยุกต์ใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคเป็นฮิวริสติกวิธีใหม่ ซึ่งมีวิธีการหาสตริงคำตอบเริ่มต้นคล้ายกับวิธีเจเนติกอัลกอริทึม คือ ใช้วิธีสุ่มในการสร้างประชากรสตริงคำตอบเริ่มต้น โดยวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคมีพื้นฐานมาจากการเลียนแบบพฤติกรรมการบินหาอาหารของฝูงนก โดยนกแต่ละตัวจะแทนด้วยอนุภาค (Particle) ซึ่งทำหน้าที่เช่นเดียวกับโคโมโซมในวิธีเจเนติกอัลกอริทึม โดยนกแต่ละตัวจะบินไปยังจุดหมายในทิศทางต่างๆ เพื่อหาตำแหน่งที่ดีที่สุดของตัวเอง และทำการสื่อสารกันภายในฝูงเพื่อหาตำแหน่งที่ได้พบอาหารที่ดีที่สุดของฝูง จากนั้นนกตัวอื่นๆ จะบินไปยังตำแหน่งที่ดีที่สุด ซึ่งการเคลื่อนย้ายเปลี่ยนตำแหน่ง (Position) นั้น

จะขึ้นอยู่กับตำแหน่งที่อยู่ในปัจจุบันและความเร็ว (Velocity) ของนกแต่ละตัวด้วย (Kennedy et al., 2001) ซึ่งได้มีการประยุกต์ใช้อย่างแพร่หลาย ได้แก่

- ประยุกต์ใช้ในปัญหาการหาค่าเหมาะสมในกรณีที่มีหลายวัตถุประสงค์ (MOPSO) และเปรียบเทียบกับ Non-dominated Sorting Genetic Algorithm II (NSGA-II), Pareto Archived Evolution Strategy (PAES) และ Microgenetic Algorithm for Multi-objective Optimization (Micro-GA) พบว่า MOPSO ให้ผลลัพธ์ที่มีประสิทธิภาพ (Coello Coello et al. (2004); Fan and Chang (2009))
- ประยุกต์ใช้ในปัญหาการจัดตารางการผลิตแบบไหลเลื่อน พบว่า ให้ผลลัพธ์ที่มีประสิทธิภาพที่ดีกว่าวิธีเจเนติกอัลกอริทึมเมื่อปัญหามีขนาดเล็ก และเมื่อประยุกต์ใช้ร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ พบว่า สามารถให้ผลลัพธ์ที่ดีขึ้น (Rameshkumar et al. (2005); Liao et al. (2007); Tseng and Liao (2008))
- ประยุกต์ใช้ในปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบ โดย Dongyun et al. (2010) ได้ทำการศึกษาโดยมีวัตถุประสงค์เพื่อให้รอบเวลาการผลิตน้อยที่สุด เวลาว่างงานในสถานีนงานทั้งหมดน้อยที่สุด และภาระงานในแต่ละสถานีนงาน ต้องมีความสมดุลกัน ซึ่งจากการทดสอบกับปัญหาจริง พบว่าสามารถให้คำตอบที่ดี
- ประยุกต์ใช้ในปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบแบบตัวยู โดย สุภาภรณ์ และ เดชา (2551) ได้ทำการศึกษาโดยนำวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคมาใช้ในการจัดสมดุลและการจัดลำดับสายการประกอบ โดยมีวัตถุประสงค์เพื่อให้มีจำนวนสถานีนงานน้อยที่สุด และความแปรปรวนของภาระงานน้อยที่สุด พบว่าให้คำตอบเป็นที่น่าพอใจและสามารถแก้ปัญหาได้อย่างมีประสิทธิภาพ

โดยพารามิเตอร์ต่างๆ ของวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค ได้แก่ จำนวนประชากร จำนวนเงินเนอเรชัน น้ำหนักการหน่วง (Inertia Weight:  $w$ ) และค่าสัมประสิทธิ์การเรียนรู้ (Learning Factor:  $c_1, c_2$ ) โดยมีรายละเอียดดังนี้

- Guner and Sevкли (2008); Dongyun et al. (2010) กล่าวว่า วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคมีกระบวนการค้นหาคำตอบที่ง่าย และมีอัตราการลู่เข้าสู่คำตอบที่ดีกว่าวิธีเจเนติกอัลกอริทึม อีกทั้งยังมีพารามิเตอร์ที่ใช้เพียงไม่กี่ตัว

- Fan and Chang (2009) กล่าวว่า  $w$ ,  $c_1$  และ  $c_2$  เป็นค่าที่ใช้ควบคุมการจดจำคำตอบ ซึ่งถ้ากำหนดค่าที่น้อยเกินไป จะทำให้การเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่ดีนั้นเป็นไปอย่างล่าช้า แต่ถ้ากำหนดค่าสูงเกินไป จะทำให้การเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่ดีเร็วขึ้นแต่ก็อาจจะได้คำตอบที่ไม่เหมาะสมได้เช่นกัน โดยในงานวิจัยนี้ได้ใช้ค่า  $w$ ,  $c_1$  และ  $c_2$  ที่ได้จากงานวิจัยก่อนหน้า (Liao et al., 2007 ; Tseng and Liao, 2008)

โดยทั้ง 3 อัลกอริทึมที่กล่าวมานี้ มีจุดมุ่งหมายคือการหาคำตอบที่เหมาะสมที่สุด โดยการทำซ้ำกระบวนการ เพื่อพัฒนาคำตอบให้ดีขึ้น โดยมีกระบวนการที่เหมือนกันคือ 1. การสร้างประชากรเริ่มต้นโดยวิธีการสุ่มเพื่อใช้ในการค้นหาและปรับปรุงคำตอบให้ดียิ่งขึ้น 2. คำนวณหาค่าวัตถุประสงค์ และ 3. หยุดกระบวนการทำงานเมื่อครบจำนวนครั้งที่ต้องการทำซ้ำ เช่นเดียวกับการจัดสมดุลสายการประกอบ ซึ่งมีจุดประสงค์เพื่อจัดสรรงานลงในสถานีนงานอย่างมีประสิทธิภาพ และตอบสนองวัตถุประสงค์ที่ต้องการได้เหมาะสมที่สุด จึงได้มีการนำวิธีการทางธรรมชาติมาพัฒนาประยุกต์ใช้ โดยสร้างประชากรคำตอบในอัลกอริทึมจะแทนด้วยสตริงลำดับชั้นงาน จากนั้นทำการจัดลงสถานีนงานเพื่อคำนวณค่าวัตถุประสงค์ โดยสตริงลำดับชั้นงานใดให้ค่าวัตถุประสงค์ที่มีความเหมาะสมสูงจะนำมาทำการปรับปรุงเพื่อหาสตริงลำดับชั้นงานที่สามารถให้ค่าวัตถุประสงค์ที่ดีขึ้น ทำซ้ำกระบวนการจนครบจำนวนครั้งที่ต้องการทำซ้ำ จนได้คำตอบที่เหมาะสมที่สุด

วิธีฮิวริสติกเป็นแนวทางใหม่ในการค้นหาคำตอบที่ดีและยอมรับได้สำหรับปัญหาการจัดตาราง การจะเลือกใช้อัลกอริทึมใดมาประยุกต์ใช้ในการแก้ปัญหา นั้น ไม่มีกฎเกณฑ์ที่แน่นอน หากสามารถทำความเข้าใจกระบวนการทำงานของอัลกอริทึมที่เลือกใช้แล้ว และทำการปรับค่าพารามิเตอร์ที่มีได้อย่างเหมาะสมกับลักษณะของปัญหา และขนาดของปัญหา รวมถึงหาเทคนิคใหม่ๆ มาประยุกต์ใช้เพื่อช่วยเพิ่มประสิทธิภาพการค้นหาคำตอบ ก็จะสามารถแก้ปัญหาที่มีความซับซ้อนและมีขนาดใหญ่ได้ ดังนั้นก่อนที่จะทำการทดลองในรายละเอียด จึงควรที่จะทำการทดสอบหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมเสียก่อน รวมถึงการประยุกต์ใช้อัลกอริทึมในงานวิจัยต่างๆ ยังสามารถใช้เป็นแนวทางเพื่อทำการพัฒนาและสร้างองค์ความรู้ใหม่ๆ ในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลในอนาคตได้อีกด้วย

### 10.1.5 การประยุกต์ใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ ในปัญหาการจัดสมมูลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีหลาย วัตถุประสงค์

วิธีหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ (Particle Swarm Optimization with Negative Knowledge : PSONK) ซึ่งได้พัฒนามาจากวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค (PSO) ร่วมกับอัลกอริทึมการบรรจบ โดยมีการใช้หลักการการเคลื่อนที่ (Velocity) ไปในจุดหมายและทิศทางต่างๆ และทำการจดจำคำตอบที่ได้พบเช่นเดียวกับวิธี PSO และใช้หลักการความน่าจะเป็นในการค้นหาคำตอบที่ดีที่สุดและแย่งที่สูดเช่นเดียวกับอัลกอริทึมการบรรจบ (COIN) โดยพารามิเตอร์ต่างๆ ของ PSONK ได้แก่ จำนวนประชากร จำนวนเจนเนอเรชัน น้ำหนักการหน่วง (Inertia Weight:  $w$ ) และค่าสัมประสิทธิ์การเรียนรู้ (Learning Factor:  $C_1, C_2$ ) ซึ่งในงานวิจัยนี้จะทำการกำหนดค่าพารามิเตอร์เช่นเดียวกับวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค (PSO)

จากคำถามเบื้องต้นในบทที่ 1 สามารถตอบคำถามโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ ดังนี้

- 1) วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ สามารถให้คำตอบที่มีประสิทธิภาพมากกว่าวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค วิธี COMSOAL วิธีเจเนติกอัลกอริทึม วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม แต่ยังไม่สามารถสรุปได้ว่ามีประสิทธิภาพดีกว่าอัลกอริทึมการบรรจบ (COIN) เนื่องจากคำตอบที่ได้มีความใกล้เคียงกัน
- 2) วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ มีคำตอบที่ใกล้เคียงกับอัลกอริทึมการบรรจบ วิธีการพัฒนาต่อไปคือ การนำการค้นหาเฉพาะที่เข้ามาประยุกต์ใช้ร่วมกับวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ ซึ่งผลที่ดีมีประสิทธิผลที่ดีมากขึ้น แต่ใช้เวลาในการค้นหานาน เนื่องจากต้องเสียเวลาในการค้นหาเฉพาะที่

สามารถสรุปขั้นตอนการค้นหาคำตอบด้วยวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ ได้ดังนี้

- **การสร้างกลุ่มประชากรเบื้องต้น** เป็นการสร้างตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก (First Walk Probability Matrix) ตารางความน่าจะเป็นร่วม (Joint Probability Matrix) และตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค (Velocity Matrix) และทำการสุ่มเลือกชิ้นงาน

จากตารางความน่าจะเป็น โดยพิจารณาความสัมพันธ์ก่อน-หลังของชั้นงาน ซึ่งสตริงคำตอบที่ได้จะเป็นสตริงลำดับชั้นงาน

- **การประเมินค่า** สตริงคำตอบที่ได้เป็นสตริงคำตอบลำดับชั้นงาน จึงต้องนำไปจัดลงสถานีงาน เพื่อทำการหาค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ ทั้งหมด 4 วัตถุประสงค์ คือ จำนวนคู่สถานีงาน มีจำนวนน้อยที่สุด จำนวนสถานีงานมีจำนวนน้อยที่สุด ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด และความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด

- **วิธีเชิงกลุ่มที่ดีที่สุด** ทำการประเมินค่าความเหมาะสมของสตริงคำตอบแต่ละตัว โดยวัดจากค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness) ด้วยวิธี Non-dominated Sorting โดยในวิธี PSOK การหาค่าความแข็งแรงจะแบ่งเป็น 2 ส่วนคือ การหาค่าความแข็งแรงของแต่ละฝูง และการหาค่าความแข็งแรงของประชากรทั้งหมด

- **การคัดเลือกสตริงคำตอบ** พิจารณาค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness) ที่มีค่าต่ำที่สุดให้เป็นคำตอบที่ดี (Good Solution) และค่าความแข็งแรงไม่แท้จริงที่มีค่ามากที่สุดให้เป็นคำตอบที่แย่ (Bad Solution) โดยทำการเลือกสตริงคำตอบในอันดับแรกที่ค่าความแข็งแรงน้อยที่สุดของแต่ละฝูงมาเป็น Lbest หรือที่เรียกว่า ค่าที่เหมาะสมแบบเฉพาะที่ (Local Best Solution) และเลือกสตริงคำตอบในอันดับแรกที่ค่าความแข็งแรงน้อยที่สุดของประชากรทั้งหมดมาเป็น Gbest หรือที่เรียกว่า ค่าที่เหมาะสมแบบวงกว้าง (Global Best Solution) และเนื่องจากวิธี PSOK ได้มีการประยุกต์ใช้ความรู้เชิงลบ จึงเพิ่มการพิจารณาสตริงคำตอบที่แย่ด้วย ซึ่งจะทำการเลือกสตริงคำตอบในอันดับสุดท้ายที่ค่าความแข็งแรงมากที่สุดของแต่ละฝูงมาเป็น Lworst หรือที่เรียกว่า ค่าที่ไม่เหมาะสมแบบเฉพาะที่ (Local Worst Solution) และเลือกสตริงคำตอบในอันดับสุดท้ายที่ค่าความแข็งแรงมากที่สุดของประชากรทั้งหมดมาเป็น Gworst หรือที่เรียกว่า ค่าที่ไม่เหมาะสมแบบวงกว้าง (Global Worst Solution)

- **การปรับปรุงค่าความน่าจะเป็นในตารางความน่าจะเป็น** สตริงคำตอบที่ถูกเลือกที่เป็นสตริงคำตอบที่ดี (Good Solution) จะถูกนำมาเพิ่มค่า ส่วนสตริงคำตอบที่แย่ (Bad Solution) จะถูกนำมาลดค่าในตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก และตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค

- **เทคนิคการเก็บค่าที่ดีที่สุด** นำสตริงคำตอบที่ดีในรอบที่กำลังพิจารณา (Current Good String) หรือ Gbest ที่ได้ ร่วมกับสตริงคำตอบที่ดีในรอบก่อนหน้า (Previous Best String) เพื่อทำการเปรียบเทียบคำตอบหาค่าคำตอบที่ดีที่สุด โดยหาค่าความแข็งแรงไม่แท้จริง (Dummy Fitness) ด้วยวิธี Non-dominated Sorting ซึ่งสตริงคำตอบที่ดีที่สุดที่ได้จะถูกจัดเก็บเพื่อไปเป็นสตริงคำตอบที่ดีในรอบก่อนหน้าของการดำเนินงานในรอบถัดไป



ส่วนวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ ที่ทำการพัฒนาเพื่อให้ได้คำตอบที่ดีขึ้นนั้น มีขั้นตอนการค้นหาคำตอบดังนี้

- **การสร้างกลุ่มประชากรเบื้องต้น** เป็นการสุ่มเลือกชิ้นงานจากรางความน่าจะเป็น โดยพิจารณาความสัมพันธ์ก่อนหลังของชิ้นงาน ซึ่งสตริงคำตอบที่ได้จะเป็นสตริงลำดับชิ้นงานเช่นเดียวกับวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ

- **การค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้น** เป็นกระบวนการปรับปรุงประชากรคำตอบเบื้องต้นให้มีความหลากหลายยิ่งขึ้นก่อนเข้าสู่กระบวนการ โดยในงานวิจัยนี้ได้ทำการค้นหาเฉพาะที่ซ้ำจำนวน 5 ครั้ง และใช้วิธีการค้นหาเฉพาะที่หลังการสร้างประชากรคำตอบเบื้องต้นแบบ 2-Opt

- **การซ่อมแซมคำตอบ** สตริงคำตอบที่ได้เป็นสตริงลำดับชิ้นงาน ซึ่งเมื่อทำการค้นหาเฉพาะที่ จะทำให้คำตอบที่ได้เป็น คำตอบที่เป็นไปไม่ได้ (Infeasible Solution) เนื่องจากผิดต่อข้อจำกัดด้านความสัมพันธ์ก่อน-หลัง จึงต้องมีการซ่อมแซมคำตอบก่อนนำไปประเมินค่า

- **การประเมินค่า** จัดชิ้นงานลงในสถานีงาน เพื่อทำการหาค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ทั้ง 4 วัตถุประสงค์

- **วิธีเชิงกลุ่มที่ดีที่สุด** ทำการประเมินค่าความเหมาะสมของสตริงคำตอบแต่ละตัว โดยหาค่าความแข็งแรงไม่แท้จริงด้วยวิธี Non-dominated Sorting โดยแบ่งการหาค่าความแข็งแรงออกเป็น 2 ส่วนคือ การหาค่าความแข็งแรงของแต่ละฝูง และการหาค่าความแข็งแรงของประชากรทั้งหมด

- **การคัดเลือกสตริงคำตอบ** เลือกสตริงคำตอบในอันดับแรกที่ค่าความแข็งแรงน้อยที่สุดของแต่ละฝูงมาเป็น Lbest เลือกสตริงคำตอบในอันดับสุดท้ายที่ค่าความแข็งแรงมากที่สุดของแต่ละฝูงมาเป็น Lworst เลือกสตริงคำตอบในอันดับแรกที่ค่าความแข็งแรงน้อยที่สุดของประชากรทั้งหมดมาเป็น Gbest และเลือกสตริงคำตอบในอันดับสุดท้ายที่ค่าความแข็งแรงมากที่สุดของประชากรทั้งหมดมาเป็น Gworst

- **การปรับปรุงค่าความน่าจะเป็นในตารางความน่าจะเป็น** สตริงคำตอบที่ถูกเลือกที่เป็นสตริงคำตอบที่ดี ซึ่งในที่นี้คือ Lbest และ Gbest จะถูกนำมาเพิ่มค่า ส่วนสตริงคำตอบที่แย่ ซึ่งในที่นี้คือ Lworst และ Gworst จะถูกนำมาลดค่าในตารางความน่าจะเป็นในการเลือกงานแรก และตารางทิศทางเคลื่อนที่ของอนุภาค

- **เทคนิคการเก็บค่าที่ดีที่สุด** นำสตริงคำตอบที่ดีในรอบที่กำลังพิจารณา หรือ Gbest ที่ได้ รวมกับสตริงคำตอบที่ดีในรอบก่อนหน้า เพื่อทำการเปรียบเทียบคำตอบหาคำตอบที่ดี

ที่สุด ด้วยวิธี Non-dominated Sorting ซึ่งสตริงคำตอบที่ดีที่สุดที่ได้จะถูกจัดเก็บเพื่อไปเป็นสตริงคำตอบที่ดีในรอบก่อนหน้าของการดำเนินงานในรอบถัดไป

- **การค้นหาเฉพาะที่หลังจากสิ้นสุดกระบวนการ** เป็นกระบวนการปรับปรุงคำตอบที่ได้ให้ดียิ่งขึ้น โดยจะทำการค้นหาเฉพาะที่จนกว่าไม่สามารถปรับปรุงคำตอบให้ดีขึ้นได้อีกจำนวน 5 ครั้ง ซึ่งในงานวิจัยนี้ได้ใช้การค้นหาเฉพาะที่หลังจากสิ้นสุดกระบวนการแบบ 2-Opt

- **การซ่อมแซมคำตอบ** คำตอบที่ได้จากการค้นหาเฉพาะที่เป็นคำตอบที่เป็นไปไม่ได้ (Infeasible Solution) เนื่องจากผิดต่อข้อจำกัดด้านความสัมพันธ์ก่อน-หลัง จึงต้องทำการซ่อมแซมคำตอบ

- **หยุดกระบวนการ** เมื่อทำการประเมินค่าสตริงคำตอบที่ได้จากการค้นหาเฉพาะที่หลังสิ้นสุด แล้วพบว่าคำตอบที่ได้ไม่ดีขึ้นจากเดิม จึงหยุดกระบวนการค้นหาคำตอบ โดยคำตอบที่ได้ถือเป็นกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุด

#### 10.1.6 ผลลัพธ์ที่ได้จากการประยุกต์ใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟุ้งอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบในการแก้ปัญหา

จากผลลัพธ์ที่ได้จากกระบวนการค้นหาคำตอบโดยใช้วิธี COMSOAL, วิธีเจเนติกอัลกอริทึม, วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม, อัลกอริทึมการบรรจบ, วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟุ้งอนุภาค, วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟุ้งอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ และวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟุ้งอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ โดยอาศัยพารามิเตอร์ที่เหมาะสมในการทดลอง พบว่า ในปัญหา 65 ชั้นงาน ที่รอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326 อัลกอริทึมการบรรจบ, วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟุ้งอนุภาค, วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟุ้งอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ และวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟุ้งอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ ให้คำตอบที่มีจำนวนสถานีนงานน้อยกว่าวิธี COMSOAL, วิธีเจเนติกอัลกอริทึม และวิธีเมมเมติกอัลกอริทึม จำนวน 1 สถานีนงาน คือเท่ากับ 9 สถานีนงาน (5 คู่สถานีนงาน) ส่วนปัญหา 148 ชั้นงาน ที่รอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204 และปัญหา 183 ชั้นงาน พบว่า อัลกอริทึมการบรรจบ, วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟุ้งอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ และวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟุ้งอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ ให้คำตอบที่มีจำนวนสถานีนงานน้อยกว่าวิธี COMSOAL, วิธีเจเนติกอัลกอริทึม, วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม และวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟุ้งอนุภาค จำนวน 2 สถานีนงาน คือเท่ากับ 14 สถานีนงาน (7 คู่สถานีนงาน) และ 22 สถานีนงาน (11 คู่สถานีนงาน) ตามลำดับ ส่วนในปัญหา 12 ชั้นงาน ทุกวิธีนั้นให้คำตอบเดียวกัน

จากการศึกษาทุกปัญหาสามารถสรุปได้ว่าวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟุ้งอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่มีประสิทธิภาพมากที่สุดในการเข้าสู่กลุ่ม



คำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) และอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-dominated Solution) เมื่อปัญหาที่มีขนาดใหญ่ ร่องลงมาคือ วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ ซึ่งวิธีนี้เป็นวิธีที่มีประสิทธิภาพที่ดีกว่าวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ในด้านเวลาในการคำนวณ (Computation Time to Solution) ซึ่งใช้เวลาในการค้นหาคำตอบที่น้อยกว่ามาก ส่วนอัลกอริทึมการบรรจบ วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม วิธีเจเนติกอัลกอริทึม วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค และวิธี COMSOAL ให้คำตอบที่มีประสิทธิภาพร่องลงมาตามลำดับ

## 10.2 ข้อเสนอแนะ

1. วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่เป็นวิธีที่มีประสิทธิภาพ แต่ใช้เวลาในการค้นหาคำตอบที่นาน เนื่องจากต้องมีการแลกเปลี่ยนคำตอบในการค้นหาเฉพาะที่ ดังนั้นอาจมีวิธีอื่นที่จะนำมาพัฒนารวมกับวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ เพื่อให้คำตอบที่ได้มีประสิทธิภาพมากขึ้น และใช้เวลาในการค้นหาคำตอบที่รวดเร็ว
2. ปัญหาที่ใช้ในงานวิจัยนี้เป็นการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสม ซึ่งมีการผลิตผลิตภัณฑ์ที่ปะปนกันในสายการประกอบ ขั้นตอนในการหาเวลาและการสร้างแผนภาพความสัมพันธ์ก่อนหลังของชิ้นงานจึงเป็นขั้นตอนที่สำคัญ ซึ่งจะส่งผลต่อคำตอบโดยตรง
3. ปัญหาที่ใช้ในงานวิจัยนี้เป็นการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้านที่มีวัตถุประสงค์ คือ เพื่อให้มีจำนวนสถานีงานน้อยที่สุด เพื่อให้ผลต่างของความสัมพันธ์ของงานในสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด และเพื่อให้ความแตกต่างของภาระงานระหว่างสถานีงานมีค่าน้อยที่สุด ซึ่งในความเป็นจริงแล้ว ยังมีวัตถุประสงค์อีกมากที่เกี่ยวข้องกับปัญหาการจัดสมดุล การเลือกใช้วัตถุประสงค์จึงต้องคำนึงหลายๆ องค์ประกอบประกอบกัน เพื่อให้ตอบสนองแต่หลักความเป็นที่ไว้ในโรงงานอุตสาหกรรมให้มากที่สุด
4. จากผลลัพธ์ที่ได้ของแต่ละอัลกอริทึมในการแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบสองด้าน สามารถนำไปทำการวิจัยเพิ่มโดยพิจารณาการจัดลำดับ (Sequencing)
5. สามารถนำวิธีการคำนวณที่ได้แสดงไว้ในแต่ละอัลกอริทึมไปพัฒนาเป็นโปรแกรมสำเร็จรูปเพื่อประโยชน์ต่อการจัดสมดุลสายการประกอบ

## รายการอ้างอิง

### ภาษาไทย

กวรรณิกา ศิลานนท์. การประยุกต์ใช้เจเนเนติกอัลกอริทึมในการจัดสมดุลสายการประกอบแบบหลายวัตถุประสงค์. วิทยานิพนธ์ปริญญาามหาบัณฑิต, ภาควิชาวิศวกรรมอุตสาหการ คณะวิศวกรรมศาสตร์ จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย, 2542.

จงกล เอี่ยมมิ. การประยุกต์ใช้เจเนเนติกอัลกอริทึมในการจัดสมดุลสายการประกอบแบบผลิตภัณฑ์ผสม. วิทยานิพนธ์ปริญญาามหาบัณฑิต, ภาควิชาวิศวกรรมอุตสาหการ คณะวิศวกรรมศาสตร์ จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย, 2543.

ปารเมศ ชูติมา. เทคนิคการจัดตารางการดำเนินงาน. กรุงเทพมหานคร : สำนักพิมพ์จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย, 2546.

ปารเมศ ชูติมา. การประยุกต์เทคนิคการจัดตารางในอุตสาหกรรม. กรุงเทพมหานคร : สำนักพิมพ์จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย, 2551.

พันธ์วี ทรัพย์อุดม. การจัดสายการประกอบแบบสองด้าน ในโรงงานประกอบรถยนต์. วิทยานิพนธ์ปริญญาามหาบัณฑิต, ภาควิชาวิศวกรรมอุตสาหการ คณะวิศวกรรมศาสตร์ จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย, 2552.

เพ็ญพักตร์ ปิ่นกุ่มภีร์. การประยุกต์ใช้เมมเมติกอัลกอริทึมสำหรับปัญหาการจัดสายการประกอบแบบผลิตภัณฑ์ผสมที่มีหลายวัตถุประสงค์ในระบบผลิตแบบทันเวลาพอดี. วิทยานิพนธ์ปริญญาามหาบัณฑิต, ภาควิชาวิศวกรรมอุตสาหการ คณะวิศวกรรมศาสตร์ จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย, 2551.

วิจิตรา พลเยี่ยม. การวางแผนการทดลอง. กรุงเทพมหานคร : สำนักพิมพ์สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ ภาควิชาสถิติประยุกต์, 2546.

ภาณุวัฒน์ โอฟาร์วิวัฒน์ชัย. การประยุกต์ใช้เมมเมติกอัลกอริทึมสำหรับปัญหาการจัดสมดุลที่มีหลายวัตถุประสงค์บนสายการประกอบผลิตภัณฑ์ผสมแบบลักษณะตัวยูในระบบผลิตแบบทันเวลาพอดี. วิทยานิพนธ์ปริญญาามหาบัณฑิต, ภาควิชาวิศวกรรมอุตสาหการ คณะวิศวกรรมศาสตร์ จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย, 2551.

สุภาภรณ์ สุวรรณรังษี และ เดชา พวงดาวเรือง. การแก้ปัญหาการจัดสมดุลสายงานการประกอบรูปทรงตัวยูด้วยการหาค่าเหมาะสมที่สุดแบบฝูงอนุภาค. การประชุมวิชาการข่ายงานวิศวกรรมอุตสาหการ (2551) : 95-100.

## ภาษาอังกฤษ

- Andrieu, C., De Freitas, N., Doucet, A. and Jordan, M. I. An introduction to MCMC for machine learning. Machine Learning 50 (2003) : 5-43
- Arcus, A. L. Comsoal: A computer method of sequencing operations for assembly lines. International Journal of Production Research 4 (1996) : 259-277.
- Bartholdi, J. J. Balancing two-sided assembly lines: a case study. International Journal of Production Research 31 (1993) : 2447-2461.
- Baykasoglu, A. and Dereli, T. Two-sided assembly line balancing using an ant-colony based heuristic. International Journal of Advanced Manufacturing Technology 36 (2008) : 582-588.
- Becker, C. and Scholl, A. A survey on problems and methods in generalized assembly line balancing. European Journal of Operational Research 168 (2006) : 694-715.
- Boysen, N., Fliedner, M. and Scholl, A. A classification of assembly line balancing problems. European Journal of Operational Research 183 (2007) : 674-693.
- Boysen, N., Fliedner, M. and Scholl, A. Assembly line balancing: Which model to use when?. International Journal of Production Economics 111 (2008) : 509-528.
- Chatterjee, S., Carrera, C., and Lynch, L., Genetic algorithms and traveling salesman problems. European Journal of Operational Research 93 (1996) : 490-510.
- Coello Coello, C. A., Pulido, G. T. and Lechuga, M. S. Handling multiple objectives with particle swarm optimization. IEEE Transactions on Evolutionary Computation 8 (2004) : 256-279.
- Coello Coello, C. A., Lamont, G. B. and Van Veldhuizen, D. A. Evolutionary algorithms for solving multi-objective problems: Kluwer Academic Publishers, 2002.
- De Bonet, J. S., Isbell C. L. and Viola P. MIMIC: Finding optima by estimating probability densities. Advances in Neural Information Processing Systems (1997).
- De Jong, K. A. and Spears, W. M. An analysis of the interacting roles of population size and crossover in genetic algorithms. Parallel Problem Solving from Nature (1990) : 38-47.

- Deb, K., Pratap, A., Agarwal, S. and Meyarivan, T. A fast and elitist multiobjective genetic algorithm: NSGA-II. IEEE Transactions on Evolutionary Computation 6 (2002) : 182-197.
- Dongyun, W., Ping, Z., Luowei, L. and Kai, W. Assembly line balancing problem using particle swarm optimization algorithm. Intelligent Computing and Integrated Systems (2010) : 629-632.
- Eberhart, R. and Kennedy, J. A new optimizer using particle swarm theory. IEEE Micro Machine and Human Science (1995) : 39-43.
- Fan, S. S. and Chang, J. A parallel particle swarm optimization algorithm for multi-objective optimization problem. Engineering Optimization (2009) : 673-697.
- Fen Ho, I. S., Safaai, D. and Zaiton, M. H. S. A combination of PSO and local search in university course timetabling problem. International Conference on Computer Engineering and Technology (2009) : 492-495.
- Gen, M. and Cheng, R. Genetic algorithms and engineering optimization: John Wiley & Sons, Inc., 2000.
- Gen, M. and Lin, L. Multi-objective hybrid genetic algorithm for bicriteria network design problem. Complexity International 11 (2005) : 73-83.
- Ghosh, S and Gagnon, R. J. A comprehensive literature review and analysis of the design, balancing and scheduling of assembly system. International Journal of Production Research 27 (1989) : 637-670.
- Goldberg, D. E. Genetic algorithms in search, optimization and machine learning. Reading, NY, Addison-Wesley (1989).
- Guner, A. R. and Sevkli, M. A discrete particle swarm optimization algorithm for uncapacitated facility location problem. Journal of Artificial Evolution and Applications (2008) : 1-9.
- Gupta, J. N. D., Hennig, K. and Werner, F. Local search heuristics for two-stage flow shop problems with secondary criterion. Computers & Operations Research 29 (2002) : 123-149.

- Hakansson, J., Skoog, E. and Eriksson, K. A review of assembly line balancing and sequencing including line layouts. Department of Engineering Science University West (2008) : 69-84.
- Hart, W. E. Adaptive global optimization with local search. University of California at San Diego, La Jolla, CA, 1994.
- Hwang, R. K. and Katayama, H. A multi-decision genetic approach for workload balancing of mixed-model U-shaped assembly line systems. International Journal of Production Research 47 (2009) : 3797–3822.
- Hwang, R. K., Katayama, H. and Gen, M. U-shaped assembly line balancing problem with genetic algorithm. International Journal of Production Research 46 (2008) : 4637–4649.
- Ishibuchi, H., Yoshida, T. and Murata, T. Balance between genetic search and local search in memetic algorithms for multiobjective permutation flowshop scheduling. IEEE Transactions on Evolutionary Computation 7 (2003) : 1-55.
- Kashan, A. H. and Karimi, B. A discrete particle swarm optimization algorithm for scheduling parallel machines. Computers & Industrial Engineering 56 (2009) : 216–223.
- Kennedy, J. and Eberhart, R. Particle swarm optimization. Proceedings of IEEE International Conference on Neural Networks, Piscataway, NJ (1995) : 1942-1948.
- Kennedy, J., Eberhart, R. and Shi, Y. Swarm Intelligence. Morgan Kaufmann division of Academic Press (2001).
- Kim, Y. K., Hyun, C. J. and Kim, Y. Sequencing in mixed model assembly lines: a genetic algorithm approach. Computers & Operations Research 23 (1996) : 1131-1145.
- Kim, Y. K., Kim, Y. H. and Kim, Y. J. Two-sided assembly line balancing: a genetic algorithm approach. Production Planning & Control 11 (2000) : 44 –53.
- Kim, Y. K., Song, W. S. and Kim, J. H. A mathematical model and a genetic algorithm for two-sided assembly line balancing. Computers & Operations Research 36 (2009) : 853-865.



- Kim, Y. K., Kim, Y. J. and Kim, Y. H. Genetic algorithms for assembly line balancing with various objectives. Computers & Industrial Engineering 30 (1996) : 397-409.
- Konak, A., Coit, D. W. and Smith, A. E. Multi-objective optimization using genetic algorithms: A tutorial. Reliability Engineering and System Safety 91 (2006) : 992-1007.
- Krasnogor, N. and Smith, J. E. A tutorial for competent memetic algorithms: model, taxonomy and design issues. IEEE Transactions on Evolutionary Computation 9 (2005) : 474-488.
- Kumar R. and Singh P. K. Pareto evolutionary algorithm hybridized with local search for bi-objective TSP. Studies in Computational Intelligence 75 (2007) : 361-398.
- Lacomme, P., Prins, C. and Sevaux, M. A genetic algorithm for a bi-objective capacitated arc routing problem. Computers & Operations Research 33 (2006) : 3473-3493.
- Lapierre, S. D. and Ruiz, A. B. Balancing assembly lines: an industrial case study. Journal of Operational Research Society 55 (2004) : 589-597.
- Lee, T. O., Kim, Y. H. and Kim, Y. K. Two-sided assembly line balancing to maximize work relatedness and slackness. Computers & Industrial Engineering 40 (2001) : 273-292.
- Liao, C. J., Tseng, C. T. and Luarn, P. A discrete version of particle swarm optimization for flowshop scheduling problems. Computers & Operations Research 34 (2007) : 3099 – 3111.
- Li, M. and Zheng, J. Spread assessment for evolutionary multi-objective optimization. Springer-Verlag Berlin Heidelberg (2009) : 216-230.
- Li, X. Better spread and convergence: Particle swarm multiobjective optimization using the maximin fitness function. Springer-Verlag Berlin Heidelberg (2004) : 117-128.
- Liu, B., Wang, L., Jin, Y. and Huang, D. Designing neural networks using PSO-based memetic algorithm. Springer-Verlag Berlin Heidelberg (2007) : 219-224.
- Liu, D. S., Tan, K. C., Huang, S. Y., Goh, C. K. and Ho, W. K. On solving multiobjective bin packing problems using evolutionary particle swarm optimization. European Journal of Operational Research 190 (2008) : 357-382.

- Mansouri, S. A. A multi-objective genetic algorithm for mixed-model sequencing on JIT assembly lines. European Journal of Operational Research 167 (2005) : 696–716.
- McMullen, P. R. An efficient frontier approach to addressing JIT sequencing problems with setups via search heuristics. Computers and Industrial Engineering (2000) : 335-353.
- Minsky, M. Negative Expertise. International Journal of Expert Systems 7 (1994) : 13-19.
- Moghaddam, R. T. and Vahed, A. R. Multi-criteria sequencing problem for a mixed-model assembly line in a JIT production system. Applied Mathematics and Computer 181 (2006a) : 1471-1481.
- Moghaddam, R. T. and Vahed, A. R. A memetic algorithm for multi-criteria sequencing problem for a mixed-model assembly line in a JIT production system. IEEE Congress on Evolutionary Computation (2006b) : 2993-2998.
- Moghaddam, R. T., Saremi, A. R. and Ziaee, M. S. A memetic algorithm for a vehicle routing problem with backhauls. Applied Mathematics and Computation 181 (2006) : 1049-1060.
- Moscato, P. On evolution, search, optimization, genetic algorithms and martial arts: Towards memetic algorithms. Technical Report Caltech Concurrent Computation Program 826 (1989).
- Ovalle, O. R. and Almanza, A. A. Solving a two-sided assembly line balancing problem using memetic algorithms. Ingenieria Universidad (Colombia) 13 (2009) : 267-280.
- Ozcan, U. and Toklu, B. Multiple-criteria decision-making in two-sided assembly line balancing: A goal programming and a fuzzy goal programming models. Computers & Operations Research (2009a) : 1955-1965.
- Ozcan, U. and Toklu, B. A tabu search algorithm for two-sided assembly line balancing. International Journal of Advanced Manufacturing Technology (2009b) : 822-829.
- Ozcan, U. and Toklu, B. Balancing of mixed-model two-sided assembly lines. Computers & Industrial Engineering (2009c) : 217-227.




- Ozcan, U. and Toklu, B. Balancing two-sided assembly lines with sequence-dependent setup times. International Journal of Production Research (2009d) : 1-21.
- Ozcan, U. Balancing stochastic two-sided assembly lines: A chance-constrained, piecewise-linear, mixed integer program and a simulated annealing algorithm. European Journal of Operational Research 205 (2010) : 81-97.
- Parames Chutima and Penpak Pinkoompee. Multi-objective sequencing problems of mixed-model assembly systems using memetic algorithms. ScienceAsia 35 (2009) : 295-305.
- Parames Chutima, Noppon Kampirom, Warin Wattanapornprom and Prabhas Chongstitvatana. Application of combinatorial optimization with coincidence for multi-objective sequencing problems on mixed-model U-shaped assembly lines in JIT production systems. Annual Conference of Kasetsart University (2008).
- Parviainen, J. and Eriksson, M. Negative knowledge, expertise and organizations. International Journal of Management Concepts and Philosophy 2 (2006) : 140-153.
- Poli, R., Kennedy, J. and Blackwell, T. Particle swarm optimization: An overview. Swarm Intell 1 (2007) : 33-57.
- Premalatha, K. and Natarajan, A.M. A new approach for data clustering based on PSO with local search. Computer and Information Science 1 (2008) : 139-145.
- Rameshkumar, K., Suresh, R. K. and Mohanasundaram, K. M. Discrete particle swarm optimization (DPSO) algorithm for permutation flowshop scheduling to minimize makespan. Lecture Notes in Computer Science 3612 (2005) : 572-581.
- Ronnachai Sirovetnukul and Parames Chutima. The impact of walking time on U-shaped assembly line worker allocation problems. Chulalongkorn University's Engineering Journal 14 (2010) : 53-78.
- Salman, A., Ahmad, I. and Al-Madani, S. Particle swarm optimization for task assignment problem. Microprocessors and Microsystems 26 (2002) : 363-371.
- Schaffer, J. and Eshelman, L. Combinatorial optimization by genetic algorithms: the value of the genotype/phenotype distinction: Modern Heuristic Search Method, Wiley, New York, 1996.

- Scholl, A. and Klein, R. Balancing assembly line effectively: A computational comparison. European Journal of Operational Research 114 (1999) : 50-58.
- Shi, Y. and Eberhart, R. A modified particle swarm optimizer. Proceedings of the IEEE congress on evolutionary computation (1998) : 69–173.
- Simaria, A. S. and Vilarinho, P. M. 2-ANTBAL: An ant colony optimisation algorithm for balancing two-sided assembly lines. Computers & Industrial Engineering (2007) : 489-506.
- Supaporn Suwannarongsri and Deacha Puangdownreong. Solving assembly line balancing problem by modified COMSOAL method. Technology and Innovation for Sustainable Development International Conference (2010).
- Tasgetiren, M. F., Suganthan, P. N. and Pan, Q. K. A discrete particle swarm optimization algorithm for the generalized traveling salesman problem. GECCO (2007) : 158-165.
- Tseng, C. T. and Liao, C. J. A discrete particle swarm optimization for lot-streaming flowshop scheduling problem. European Journal of Operational Research 191 (2008) : 360-373.
- Tsutsui, S. Probabilistic model-building genetic algorithms in permutation representation domain using edge histogram. Proceedings of the 7th International Conference on Parallel Problem Solving from Nature (2002) : 224-233.
- Warin Wattanapornprom, Panuwat Olanviwchai, Parames Chutima and Prabhas Chongstitvatana. Multiobjective combinatorial optimization with coincidence algorithm. IEEE Congress on Evolutionary Computation (2009) : 1675-1682.
- Wu, E. F., Jin, Y., Bao, J. S. and Hu, X. F. A branch-and-bound algorithm for two-sided assembly line balancing. International Journal of Advanced Manufacturing Technology (2008) : 1009-1015.
- Xiaofeng, H., Erfei, W. and Ye, J. A station-oriented enumerative algorithm for two-sided assembly line balancing. European Journal of Operational Research 186 (2008) : 435-440.
- Zitzler, E., Deb, K. and Thiele, L. Comparison of multiobjective evolutionary algorithms: empirical results. Evolutionary Computation 8 (2) : 173-195.



ภาคผนวก

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย



ภาคผนวก ก  
รายละเอียดของปัญหาตัวอย่าง

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

## ภาคผนวก ก

### รายละเอียดของปัญหาตัวอย่าง

#### ปัญหาขนาด 12 ชั้นงาน

ตารางที่ ก.1 รายละเอียดปัญหาตัวอย่างขนาด 12 ชั้นงานของ Kim et al. (2000)

ชั้นงาน	ด้าน	เวลาชั้นงานของผลิตภัณฑ์ (นาที)		ชั้นงานที่ทำถัดไป
		A	B	
1	L	2	3	4
2	R	3	3	5
3	E	2	0	6
4	L	3	2	7
5	E	1	2	7, 8, 9
6	L	1	0	9
7	E	3	2	10
8	R	3	1	10
9	E	2	1	11
10	E	2	3	-
11	E	0	2	12
12	R	0	1	-

#### ปัญหาขนาด 65 ชั้นงาน

ตารางที่ ก.2 รายละเอียดปัญหาตัวอย่างขนาด 65 ชั้นงานของ Lee et al. (2001)

ชั้นงาน	ด้าน	เวลาชั้นงานของผลิตภัณฑ์ (นาที)			ชั้นงานที่ทำถัดไป
		A	B	C	
1	E	35	26	28	3
2	E	14	15	38	3
3	E	1	54	58	4, 23
4	E	18	1	11	5, 6, 7, 9, 11, 12, 25, 26, 27, 41, 45, 49
5	E	36	33	16	14
6	E	29	26	2	14
7	R	159	61	88	8
8	R	70	5	54	14

ตารางที่ ก.2 รายละเอียดปัญหาตัวอย่างขนาด 65 ชั้นงาน (ต่อ)

ชั้นงาน	ด้าน	เวลาชั้นงานของผลิตภัณฑ์ (นาที)			ชั้นงานที่ทำถัดไป
		A	B	C	
9	L	24	16	32	10
10	L	99	40	43	14
11	E	56	56	40	14
12	E	51	47	12	14
13	E	94	132	33	14
14	E	29	6	54	15, 18, 20, 22
15	E	39	1	33	16
16	L	15	16	121	17
17	L	11	2	12	31
18	R	74	58	184	19
19	R	34	14	10	21
20	E	19	19	77	21
21	E	14	14	24	31
22	E	12	24	8	31
23	E	19	61	8	24
24	E	38	76	22	31
25	L	89	43	33	31
26	R	66	45	45	31
27	R	27	6	35	28
28	R	189	249	227	50
29	L	2	48	82	50
30	L	21	33	25	50
31	E	6	5	4	32, 36, 51, 52, 53, 54, 55, 56, 58, 59, 60, 61, 62
32	E	18	12	3	33
33	E	13	53	3	34
34	E	41	39	52	35
35	R	21	63	34	50
36	E	33	28	8	37
37	E	147	103	79	38
38	E	43	12	85	39, 40

ตารางที่ ก.2 รายละเอียดปัญหาตัวอย่างขนาด 65 ชั้นงาน (ต่อ)

ชั้นงาน	ด้าน	เวลาชั้นงานของผลิตภัณฑ์ (นาที)			ชั้นงานที่ทำหายไป
		A	B	C	
39	L	15	24	19	50
40	R	27	1	7	50
41	E	4	5	17	42
42	E	25	80	104	43
43	E	22	18	28	62
44	R	3	7	23	46
45	L	44	35	15	46
46	E	26	34	20	47
47	L	2	19	10	48
48	L	41	44	18	50
49	E	9	3	16	16
50	E	8	46	5	66
51	R	20	13	40	65
52	E	35	13	31	65
53	L	14	5	2	65
54	E	38	93	35	65
55	R	11	23	12	65
56	E	56	7	79	57
57	E	23	98	67	65
58	L	52	64	23	65
59	R	16	2	19	65
60	E	10	24	3	65
61	R	98	66	37	65
62	E	3	11	5	63
63	L	117	15	3	64
64	L	54	85	143	65
65	E	35	26	55	-



### ปัญหาขนาด 148 ชั้นงาน

ตารางที่ ก.3 รายละเอียดปัญหาตัวอย่างขนาด 148 ชั้นงานของ Bartholdi (1993)

ชั้นงาน	ด้าน	เวลาชั้นงานของผลิตภัณฑ์ (นาที)				ชั้นงานที่ทำถัดไป
		A	B	C	D	
1	E	12	10	10	6	5, 6, 7, 8
2	E	10	24	1	24	3
3	E	7	6	1	4	4, 5, 6, 7
4	E	42	38	19	46	8
5	E	26	3	29	12	14
6	E	5	7	1	6	9
7	E	19	13	25	26	14
8	E	11	11	32	32	10
9	E	20	33	30	8	14
10	E	21	29	8	16	14
11	E	3	18	12	1	12
12	E	7	2	2	10	13
13	E	10	2	10	13	-
14	E	6	15	16	7	15, 16
15	L	16	10	10	35	17
16	R	23	23	39	18	17
17	E	6	3	2	6	18, 19
18	L	3	12	23	7	20
19	R	20	10	8	23	20
20	E	6	6	4	2	21, 22, 23, 24
21	R	5	6	7	7	25, 26, 27, 28
22	L	1	5	8	4	25, 26, 27, 28
23	L	10	8	8	7	25, 26, 27, 28
24	R	6	6	5	2	25, 26, 27, 28
25	R	3	11	2	5	29
26	R	10	13	5	13	29
27	L	4	8	7	3	29
28	L	24	17	14	11	29
29	E	2	10	6	9	31

ตารางที่ ก.3 รายละเอียดปัญหาตัวอย่างขนาด 148 ชั้นงาน (ต่อ)

ชั้นงาน	ด้าน	เวลาชั้นงานของผลิตภัณฑ์ (นาที)				ชั้นงานที่ทำตัดไป
		A	B	C	D	
30	R	18	25	2	7	-
31	E	3	4	9	4	36
32	L	1	6	8	6	34
33	R	13	2	4	11	35
34	L	20	16	7	30	36
35	R	40	23	5	33	36
36	R	20	23	24	11	37
37	R	3	2	5	2	38, 45
38	R	75	9	37	23	39
39	R	7	6	3	6	40
40	R	12	5	2	14	41, 48, 55
41	R	38	15	12	24	-
42	L	5	6	2	9	43
43	L	8	29	20	25	44
44	L	62	23	37	6	-
45	L	52	34	78	10	46
46	L	7	5	3	2	47
47	L	21	10	42	6	48, 49, 55
48	E	1	5	8	13	-
49	L	26	20	41	40	-
50	E	23	25	34	12	51
51	L	18	15	25	7	53, 69
52	L	6	7	10	7	53
53	L	51	61	28	74	-
54	L	13	18	23	10	133
55	R	3	3	2	5	54, 72, 76, 87, 88
56	E	7	17	11	26	73
57	L	7	3	9	10	79
58	L	33	42	9	43	84, 86
59	E	4	14	2	2	75, 87

ตารางที่ ก.3 รายละเอียดปัญหาตัวอย่างขนาด 148 ชั้นงาน (ต่อ)

ชั้นงาน	ด้าน	เวลาชั้นงานของผลิตภัณฑ์ (นาที)				ชั้นงานที่ทำตัดไป
		A	B	C	D	
60	E	3	2	2	1	-
61	E	1	2	1	3	62
62	E	5	5	3	5	63
63	E	13	13	7	15	67
64	R	26	4	22	25	65, 71, 72
65	E	1	4	4	3	66, 99
66	E	19	15	14	9	67
67	E	8	4	5	5	68
68	E	14	3	10	6	95, 98
69	R	4	6	3	13	82
70	R	12	7	6	12	71
71	R	27	46	48	34	-
72	R	14	4	14	25	134
73	E	23	37	27	19	84, 86, 87, 88, 96
74	E	29	4	31	29	75
75	E	51	17	24	34	88, 97
76	E	5	1	4	5	77
77	E	23	10	28	24	78
78	E	6	8	8	4	79
79	E	15	107	90	78	80
80	E	4	1	2	2	81
81	E	14	12	4	8	106
82	E	7	9	6	3	83, 89, 143, 146
83	E	20	9	8	17	-
84	E	7	13	7	24	85
85	E	13	8	9	18	-
86	E	13	21	12	8	-
87	E	42	13	13	9	-
88	E	9	1	18	20	111
89	E	5	10	6	12	90

ตารางที่ ก.3 รายละเอียดปัญหาตัวอย่างขนาด 148 ชั้นงาน (ต่อ)

ชั้นงาน	ด้าน	เวลาชั้นงานของผลิตภัณฑ์ (นาที)				ชั้นงานที่ทำหายไป
		A	B	C	D	
90	E	15	9	2	9	79
91	E	40	83	37	93	105
92	E	6	22	34	10	135
93	L	25	4	27	17	-
94	E	29	43	27	12	-
95	E	18	2	10	16	101
96	E	9	13	13	17	104
97	E	6	12	5	2	-
98	E	31	5	23	32	101
99	E	13	49	44	24	100
100	E	20	31	34	16	101
101	E	7	11	13	6	102, 103
102	E	17	4	6	19	127
103	E	8	3	14	7	127
104	E	1	20	14	35	-
105	E	53	49	11	7	119
106	E	1	5	12	6	107
107	E	9	8	6	7	108
108	E	7	12	2	37	109
109	E	32	33	14	19	110
110	E	20	28	20	8	-
111	E	6	9	14	9	112
112	L	87	70	94	9	113
113	L	7	3	12	11	114, 116, 120, 123, 128
114	E	20	17	9	16	115
115	E	15	5	3	11	125
116	E	2	12	22	4	117
117	E	5	10	14	19	118
118	E	9	9	22	9	126
119	E	22	23	47	24	-

ตารางที่ ก.3 รายละเอียดปัญหาตัวอย่างขนาด 148 ชั้นงาน (ต่อ)

ชั้นงาน	ด้าน	เวลาชั้นงานของผลิตภัณฑ์ (นาที)				ชั้นงานที่ทำตัดไป
		A	B	C	D	
120	E	23	21	14	30	121
121	E	22	18	8	20	122
122	E	20	13	25	8	126
123	E	14	18	6	8	124
124	E	1	5	15	12	125
125	E	12	13	6	11	-
126	E	39	42	5	27	-
127	E	24	5	26	39	-
128	L	5	4	9	9	129
129	L	8	7	8	2	130
130	L	6	9	2	5	131, 137
131	L	9	11	11	15	-
132	E	3	16	3	12	135
133	L	15	13	15	9	135
134	R	19	16	13	10	135
135	E	35	8	4	12	136
136	E	50	62	23	45	-
137	L	18	2	18	12	-
138	E	4	10	15	15	139
139	E	23	1	24	34	140
140	E	1	22	3	7	-
141	L	89	123	7	9	142
142	R	85	48	62	76	143, 146, 147, 148
143	L	48	30	22	6	-
144	L	70	98	131	100	145
145	R	90	112	58	110	147, 148
146	R	47	45	48	13	-
147	L	61	6	20	75	-
148	R	65	18	15	19	-

### ปัญหาขนาด 205 ชั้นงาน

ตารางที่ ก.4 รายละเอียดปัญหาตัวอย่างขนาด 205 ชั้นงานของ Lee et al. (2001)

ชั้นงาน	ด้าน	เวลาชั้นงานของผลิตภัณฑ์ (นาที)				ชั้นงานที่ทำตัดไป
		A	B	C	D	
1	E	153	283	92	460	36
2	E	19	21	34	7	3, 4
3	R	157	219	218	172	5
4	L	68	42	103	18	5
5	E	3	116	132	68	7, 13
6	E	87	5	41	10	36
7	R	46	51	0	3	8
8	R	38	57	16	22	9
9	R	16	6	12	15	10
10	R	106	102	70	26	11
11	R	19	1	29	24	12
12	R	0	7	24	12	36
13	L	1	24	22	31	14
14	L	52	23	20	17	15
15	L	20	8	19	25	16
16	L	98	22	36	39	17
17	L	2	31	0	31	18
18	L	40	37	15	22	36
19	E	38	13	32	17	36
20	E	64	33	8	42	22
21	E	28	34	69	11	22
22	E	37	35	33	11	23
23	E	3	2	6	12	24, 34
24	E	3	31	70	61	26, 27, 28
25	R	10	66	45	82	28
26	L	10	9	0	10	35
27	R	17	28	13	37	35
28	R	23	19	41	34	29
29	R	5	38	41	30	30, 33

ตารางที่ ก.4 รายละเอียดปัญหาตัวอย่างขนาด 205 ชั้นงาน (ต่อ)

ชั้นงาน	ด้าน	เวลาชั้นงานของผลิตภัณฑ์ (นาที)				ชั้นงานที่ทำถัดไป
		A	B	C	D	
30	R	45	14	58	64	31, 32
31	R	42	23	2	19	35
32	R	15	5	6	7	35
33	R	11	8	13	8	35
34	L	10	5	6	9	35
35	E	46	9	22	85	36
36	E	33	59	14	37	37, 40, 41, 42, 62, 69, 72, 75, 83, 110, 111, 112
37	L	13	20	0	4	38
38	L	9	10	1	9	39
39	L	8	6	5	0	45
40	E	37	12	29	62	43, 54
41	E	5	190	91	46	92
42	E	44	54	69	70	43, 54
43	L	10	16	34	15	44
44	L	14	40	24	78	45
45	L	18	15	3	17	46, 48, 51, 53
46	L	5	4	5	1	47
47	L	28	13	26	14	92
48	L	2	9	22	34	49
49	L	10	9	9	0	50
50	L	7	9	10	43	92
51	L	138	215	62	194	52
52	L	63	64	8	3	92
53	L	14	14	6	30	92
54	R	41	5	34	2	55
55	R	8	84	64	12	56, 59, 61
56	R	3	22	34	32	57
57	R	3	2	11	2	58
58	R	10	15	30	31	92
59	R	115	196	208	215	60



ตารางที่ ก.4 รายละเอียดปัญหาตัวอย่างขนาด 205 ชั้นงาน (ต่อ)

ชั้นงาน	ด้าน	เวลาชั้นงานของผลิตภัณฑ์ (นาที)				ชั้นงานที่ทำถัดไป
		A	B	C	D	
60	R	44	72	25	23	92
61	R	42	12	82	62	92
62	E	3	2	23	16	63
63	E	26	8	35	6	64
64	E	13	30	19	29	65, 68
65	E	86	103	77	45	66
66	E	135	77	95	92	67
67	E	6	10	23	13	80
68	E	22	4	14	0	80
69	E	21	49	34	10	70
70	E	77	58	40	55	71
71	E	10	6	9	14	73
72	E	140	55	127	127	73
73	E	142	309	200	4	74
74	E	63	72	79	2	76
75	E	324	290	222	356	92
76	E	83	54	96	82	77, 78, 79
77	E	111	132	160	86	80, 82
78	L	35	42	30	65	80
79	R	31	51	37	58	80
80	E	40	4	103	93	81
81	E	24	26	39	10	84
82	E	77	88	16	2	92
83	E	296	261	194	34	92
84	E	9	86	8	33	85
85	E	25	118	109	97	86, 88, 90
86	E	40	84	9	86	87
87	E	19	9	50	59	92
88	E	48	33	85	52	89
89	E	34	19	13	13	92

ตารางที่ ก.4 รายละเอียดปัญหาตัวอย่างขนาด 205 ชั้นงาน (ต่อ)

ชั้นงาน	ด้าน	เวลาชั้นงานของผลิตภัณฑ์ (นาที)				ชั้นงานที่ทำถัดไป
		A	B	C	D	
90	R	26	88	74	58	91
91	R	11	55	32	77	92
92	R	5	72	49	89	93, 94, 95, 96, 97, 98, 99
93	R	177	69	137	143	135
94	E	162	83	39	415	135
95	R	46	28	39	44	113
96	E	140	86	189	201	113
97	E	7	7	16	5	100
98	E	36	45	43	49	100
99	E	47	23	47	49	100
100	E	19	1	70	17	101, 103, 105, 109, 130, 131, 134
101	E	30	33	38	43	102
102	E	4	3	10	8	113
103	E	29	18	10	40	104
104	R	12	11	10	31	113
105	L	125	67	215	89	106, 107
106	L	83	58	77	45	108
107	E	66	36	6	14	108
108	L	7	21	21	24	113
109	E	93	14	83	31	113
110	R	240	151	236	95	113
111	L	6	33	39	43	113
112	R	274	30	227	77	113
113	E	30	8	30	29	114, 115, 116, 117, 118, 119, 120, 121, 122, 123, 124, 161, 162, 163, 169, 171, 174, 203, 204, 205
114	L	16	52	107	95	160
115	E	36	34	0	10	160
116	R	22	67	19	155	160
117	E	23	40	25	13	160
118	E	203	132	157	177	126

ตารางที่ ก.4 รายละเอียดปัญหาตัวอย่างขนาด 205 ชั้นงาน (ต่อ)

ชั้นงาน	ด้าน	เวลาชั้นงานของผลิตภัณฑ์ (นาที)				ชั้นงานที่ทำถัดไป
		A	B	C	D	
119	E	56	5	46	56	126
120	E	14	59	30	37	126
121	E	44	1	33	31	126
122	E	57	49	27	31	126
123	E	19	0	22	12	126
124	E	197	165	3	74	125
125	E	6	5	25	9	126
126	R	135	264	134	109	127, 128, 129
127	E	20	29	9	13	135
128	E	18	47	10	39	135
129	E	2	38	50	24	135
130	R	5	2	11	36	136
131	E	79	164	926	877	132
132	R	268	139	188	54	133
133	R	556	219	228	355	189
134	R	229	334	219	365	189
135	L	16	64	58	38	136, 137, 138, 139, 140, 141, 142, 144, 145, 147, 148, 149, 150, 151, 152, 153, 158
136	L	1	34	34	38	189
137	E	39	35	29	16	160
138	E	26	20	40	44	160
139	E	12	36	232	55	160
140	L	4	13	92	48	143
141	L	77	100	142	2	143
142	L	109	13	82	19	143
143	L	49	41	47	23	160
144	E	118	187	318	33	160
145	E	196	150	130	104	146
146	L	77	76	63	54	160
147	L	35	18	38	28	160

ตารางที่ ก.4 รายละเอียดปัญหาตัวอย่างขนาด 205 ชั้นงาน (ต่อ)

ชั้นงาน	ด้าน	เวลาชั้นงานของผลิตภัณฑ์ (นาที)				ชั้นงานที่ทำถัดไป
		A	B	C	D	
148	R	27	37	44	18	160
149	R	38	43	22	53	160
150	R	41	43	45	20	160
151	E	58	82	57	93	160
152	L	29	7	30	6	160
153	L	19	16	8	16	154
154	E	6	0	8	55	155
155	E	82	99	180	179	156
156	E	201	98	96	167	157
157	E	4	14	33	48	189
158	R	34	10	10	2	159
159	R	13	34	12	9	189
160	E	17	30	18	6	164, 170, 178, 179, 184
161	R	30	17	39	40	167
162	R	8	63	17	52	165
163	R	25	3	20	13	164
164	R	16	46	67	96	165
165	R	13	61	55	1	166
166	R	67	97	40	28	167
167	R	65	87	49	58	168
168	R	52	20	28	72	177
169	L	56	12	58	48	170
170	L	73	16	77	59	172
171	L	36	48	25	51	172
172	L	94	0	79	59	173
173	L	13	90	70	75	175
174	L	40	50	64	5	175
175	L	75	69	8	64	176
176	L	46	101	84	29	177
177	E	0	8	10	7	185, 186, 187, 188, 194, 195

ตารางที่ ก.4 รายละเอียดปัญหาตัวอย่างขนาด 205 ชั้นงาน (ต่อ)

ชั้นงาน	ด้าน	เวลาชั้นงานของผลิตภัณฑ์ (นาที)				ชั้นงานที่ทำถัดไป
		A	B	C	D	
178	E	49	158	177	79	180
179	L	16	78	15	36	180
180	L	41	54	33	7	181, 183
181	L	18	18	5	15	182
182	L	33	16	47	10	-
183	L	79	48	134	75	-
184	L	11	25	53	22	-
185	E	71	134	109	194	189
186	R	3	2	2	11	189
187	R	70	12	2	47	189
188	L	5	3	66	2	189
189	E	89	124	73	20	190, 191, 193
190	E	42	92	55	96	-
191	R	5	70	186	149	192
192	E	149	153	45	21	-
193	R	17	1	20	1	-
194	E	5	19	6	112	197
195	L	83	17	32	22	196
196	R	40	24	50	21	197
197	R	25	8	29	9	198, 199, 201
198	R	241	281	238	82	-
199	R	12	6	8	8	200
200	R	24	20	12	8	-
201	L	117	42	108	143	202
202	L	53	2	85	20	-
203	L	9	28	91	12	-
204	E	39	6	66	31	-
205	E	144	6	131	73	-

### ปัญหาขนาด 183 ชั้นงาน

ตารางที่ ก.5 รายละเอียดปัญหาตัวอย่างขนาด 183 ชั้นงานของบริษัท ธนบุรีประกอบรถยนต์ จำกัด

ชั้นงาน	ด้าน	เวลาชั้นงานของผลิตภัณฑ์ (นาที)		ชั้นงานที่ทำตัดไป
		A	B	
1	L	0.51	0.59	5
2	R	0.57	0.63	6
3	L	1.38	1.54	7
4	R	3.28	3.02	8
5	L	2.01	2.02	12, 15, 17, 28, 36
6	R	1.5	2.32	9, 13, 16, 18, 29, 36
7	L	1.24	1.12	19, 30, 36
8	R	1.44	2.14	20, 31, 36
9	R	5.08	6.32	29
10	L	0.4	0.34	14, 21
11	R	0.4	0.46	21
12	L	2.06	3.34	43
13	R	2.06	3.16	44, 56
14	E	1	2.28	56
15	L	1.28	2.23	37
16	R	2.44	3.01	38
17	L	3.18	4.56	39
18	R	4.55	5.25	40
19	L	3.26	2.87	41
20	R	3.42	3.29	42
21	E	1.24	1.39	43, 44
22	E	1.14	1.29	49, 50
23	R	3.41	0.2	-
24	L	0.2	0.2	-
25	R	0.21	0.2	52
26	L	0.2	0.21	51
27	E	0.22	0.21	49, 50
28	L	0.2	0.21	45, 50, 55
29	R	0.2	0.21	46, 50, 55

ตารางที่ ก.5 รายละเอียดปัญหาตัวอย่างขนาด 183 ชั้นงาน (ต่อ)

ชั้นงาน	ด้าน	เวลาชั้นงานของผลิตภัณฑ์ (นาที)		ชั้นงานที่ทำถัดไป
		A	B	
30	L	0.2	0.2	47, 49, 50, 54
31	R	1.26	1.1	48, 49, 50, 54
32	E	0.19	0.2	49, 54
33	L	0.22	0.2	57
34	R	0.2	0.2	58
35	E	0.21	0.2	49, 54, 59
36	E	1.04	0.21	53
37	L	0.44	0.21	124
38	R	0.44	0.2	125
39	L	0.44	0.21	115, 126
40	R	0.44	0.21	116, 127
41	L	1.04	0.21	128, 134
42	R	1.04	0.21	129, 135
43	L	0.22	0.2	73, 92
44	R	0.22	0.22	73
45	L	0.22	0.22	84, 85, 86, 87
46	R	0.22	0.22	84, 85, 86, 87
47	L	0.44	0.4	83, 88, 89
48	R	1.28	1.14	83, 88, 89
49	E	1.38	1.58	57, 58, 76, 81, 83, 88, 89
50	E	1.57	2.19	54, 71, 72, 74
51	L	2.06	2.16	155
52	R	2.32	2.06	155, 156
53	E	2.28	3.13	99
54	E	2.3	2.4	59
55	E	2.05	2.05	91
56	E	1.14	1.25	77, 78, 79
57	L	0.22	2.08	59, 70
58	R	0.44	0.41	70
59	E	0.44	0.41	60, 61



ตารางที่ ก.5 รายละเอียดปัญหาตัวอย่างขนาด 183 ชั้นงาน (ต่อ)

ชั้นงาน	ด้าน	เวลาชั้นงานของผลิตภัณฑ์ (นาที)		ชั้นงานที่ทำถัดไป
		A	B	
60	E	1.22	1.22	61, 62, 63, 64, 66, 67, 68
61	E	1.04	1.01	62, 63, 64
62	E	0.54	0.55	67
63	L	1.04	1.01	65
64	R	1.24	1.21	65
65	E	8.1	7.02	66
66	E	1.35	1.35	67
67	E	1	0.56	68
68	E	1.56	2.02	69
69	E	0.34	0.31	70, 80, 82, 83
70	E	0.34	0.31	-
71	L	1.34	1.31	-
72	R	1.34	1.31	-
73	R	0.58	0.55	76
74	E	1.43	1.55	75
75	L	2.06	2.06	-
76	L	2.02	2.22	-
77	L	4.23	5.03	-
78	R	6.32	6.12	85
79	E	1.04	1.02	84
80	E	7.22	7.22	81
81	E	2.22	2.28	82
82	E	4.17	4.05	-
83	L	1.06	1.26	85, 88, 89, 91, 94, 95, 97, 147
84	L	1.52	1.42	86, 87, 90, 91, 93, 148
85	R	1.52	1.42	86, 87, 90, 98, 130
86	R	1.54	2.32	87, 90
87	R	1.52	1.42	88, 91, 93, 94, 98
88	R	1.52	1.42	95, 96, 97, 102
89	E	11.7	13.22	94, 95, 96

ตารางที่ ก.5 รายละเอียดปัญหาตัวอย่างขนาด 183 ชั้นงาน (ต่อ)

ชั้นงาน	ด้าน	เวลาชั้นงานของผลิตภัณฑ์ (นาที)		ชั้นงานที่ทำตัดไป
		A	B	
90	R	0.44	1.05	92, 93, 97
91	L	1.76	2.2	92, 97, 98
92	L	8.42	6.02	111
93	E	1.04	1.24	-
94	L	0.64	0.54	-
95	E	0.54	0.84	-
96	L	6.02	5.22	-
97	E	3.08	2.28	-
98	R	2.15	2.25	102
99	E	1.86	1.66	100, 101, 114, 149, 150, 151, 152, 153, 154, 157, 160
100	E	1.38	1.02	149, 150, 151, 152
101	E	1.38	1.02	153, 154
102	E	1.06	1.14	103, 104, 105, 106, 107, 108, 109
103	R	2.01	2.41	104, 105, 118
104	E	7.02	6.02	105, 106, 107, 108
105	R	6.18	5.52	106, 107, 108, 109, 131
106	E	5.35	5.09	107, 108, 109, 119
107	R	1.26	1.2	110
108	E	1.04	2.02	110, 117
109	R	3.03	3.03	-
110	E	5.22	5.32	113
111	L	4.01	4.21	112
112	L	1.18	1.28	113
113	R	1.18	1.28	-
114	E	0.44	0.58	115
115	L	0.44	1	116, 132
116	R	0.58	1.08	127, 133
117	E	0.58	1.08	163
118	E	1.14	0.44	120
119	E	3.21	3.01	120, 121, 122, 123

ตารางที่ ก.5 รายละเอียดปัญหาตัวอย่างขนาด 183 ชั้นงาน (ต่อ)

ชั้นงาน	ด้าน	เวลาชั้นงานของผลิตภัณฑ์ (นาที)		ชั้นงานที่ทำถัดไป
		A	B	
120	E	3.21	3.01	121, 122, 123, 157, 160
121	L	4.08	6.28	164
122	R	7.35	4.25	165
123	E	2.36	3.16	166
124	L	2.22	3.22	140
125	R	2.33	3.23	141
126	L	2.14	2.52	-
127	R	1.14	1.15	-
128	L	1.04	1.05	142, 144
129	R	0.54	1.05	143
130	R	0.44	0.52	-
131	R	1.06	1.25	-
132	L	0.58	1.15	141, 142
133	R	1.24	1.45	136, 140, 141
134	L	1.14	1.55	137, 142
135	R	0.44	1.05	138, 142, 143
136	L	1.14	1.25	-
137	R	1.48	2.08	139
138	L	1.14	2.09	-
139	R	1.48	2.27	-
140	L	2.22	2.27	144, 145, 146, 147, 148
141	R	1.1	1.25	144, 145, 146, 147, 148
142	L	0.5	1.15	144, 145, 146, 147, 148
143	R	0.2	0.22	144, 145, 146, 147, 148
144	E	0.2	0.22	145
145	E	0.22	0.22	146
146	E	0.2	0.22	147
147	E	1.26	1.06	-
148	L	1.22	1.05	-
149	L	10.29	10.29	-

ตารางที่ ก.5 รายละเอียดปัญหาตัวอย่างขนาด 183 ชั้นงาน (ต่อ)

ชั้นงาน	ด้าน	เวลาชั้นงานของผลิตภัณฑ์ (นาที)		ชั้นงานที่ทำถัดไป
		A	B	
150	R	1.43	1.05	-
151	L	1.14	1.05	-
152	R	10.39	10.39	-
153	L	1.1	1.28	-
154	R	1.11	1.25	-
155	L	1.56	3.06	158
156	R	5.5	3.06	-
157	E	7.13	7.05	158, 159
158	L	6.32	8.32	159
159	R	1.28	1.29	-
160	E	1.54	2.13	161, 162
161	L	5.48	6.28	-
162	R	7.25	6.05	-
163	E	4.06	4.06	-
164	L	1.3	1.3	165
165	R	1.24	1.25	166
166	E	2.28	2.28	167, 168
167	E	1.24	1.25	168
168	E	2.28	2.28	169
169	L	2.21	2.25	171, 172, 173, 174
170	R	2.06	2.26	171, 172, 173, 174
171	L	2.02	3.02	172, 173, 174, 179
172	R	7.23	7.03	173, 174
173	R	4.32	5.22	174, 181
174	L	5.01	5.21	175, 176, 177, 178, 182
175	R	7.02	8.22	176, 177, 178, 179
176	L	0.56	1.05	177, 178, 180
177	R	0.54	1.15	178, 180, 181
178	L	1.1	0.56	182
179	R	2.26	2.06	-

ตารางที่ ก.5 รายละเอียดปัญหาตัวอย่างขนาด 183 ชั้นงาน (ต่อ)

ชั้นงาน	ด้าน	เวลาชั้นงานของผลิตภัณฑ์ (นาที)		ชั้นงานที่ทำถัดไป
		A	B	
180	R	0.54	1.05	-
181	R	5.03	4.43	-
182	L	5.12	5.12	183
183	L	4.01	4.41	-



ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย



ภาคผนวก ข  
ผลการทดลอง

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

## ภาคผนวก ข

### ผลการทดลอง

จากผลการทดลองโดยใช้วิธี COMSOAL วิธีเจเนเนติกอัลกอริทึม วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม อัลกอริทึมการบรรจบวิธีกาหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค วิธีกาหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ และวิธีกาหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่ในบทที่ 9 มีลำดับชั้นงาน และการจัดสรรงานลงสถานีงานดังนี้

#### 1. การค้นหาคำตอบของปัญหา 12 ชั้นงาน

##### 1.1 เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5

###### 1.1.1 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธี COMSOAL

ตารางที่ ข.1 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน และการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5

ลำดับชั้นงาน	2	3	6	1	5	4	9	11	8	12	7	10
	3	6	1	2	4	5	9	8	7	11	10	12
สถานีงาน	2	1	1	1	2	3	4	4	4	4	3	5
	1	1	1	2	3	2	4	4	3	4	6	6

###### 1.1.2 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเจเนเนติกอัลกอริทึม

ตารางที่ ข.2 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน และการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5

ลำดับชั้นงาน	3	6	1	4	2	5	9	11	12	8	7	10
	3	6	1	4	2	5	9	11	8	7	10	12
สถานีงาน	1	1	1	3	2	2	4	4	4	4	3	5
	1	1	1	3	2	2	4	4	4	3	6	6

###### 1.1.3 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม

ตารางที่ ข.3 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน และการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5

ลำดับชั้นงาน	2	1	3	6	4	5	9	11	12	7	8	10
	3	6	1	4	2	5	9	11	8	7	10	12
สถานีงาน	2	1	1	1	3	2	4	4	4	3	4	5
	1	1	1	3	2	2	4	4	4	3	6	6



### 1.1.4 การค้นหาคำตอบโดยใช้อัลกอริทึมการบรรจบ

ตารางที่ ข.4 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน และการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5

ลำดับชั้นงาน	2	1	3	6	4	5	9	11	12	7	8	10
	3	2	6	1	5	8	4	9	7	11	10	12
สถานีงาน	2	1	1	1	3	2	4	4	4	3	4	5
	1	2	1	1	2	4	3	4	3	4	6	6

### 1.1.5 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

ตารางที่ ข.5 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน และการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5

ลำดับชั้นงาน	3	6	1	4	2	5	9	11	12	7	8	10
	3	1	6	4	2	5	9	11	7	8	10	12
สถานีงาน	1	1	1	3	2	2	4	4	4	3	4	5
	1	1	1	3	2	2	4	4	3	4	6	6

### 1.1.6 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ

ตารางที่ ข.6 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน และการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5

ลำดับชั้นงาน	3	2	6	1	4	5	9	11	12	8	7	10
	3	1	6	2	5	4	8	9	7	11	10	12
สถานีงาน	1	2	1	1	3	2	4	4	4	4	3	5
	1	1	1	2	2	3	4	4	3	4	6	6

### 1.1.7 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่

ตารางที่ ข.7 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน และการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 5

ลำดับชั้นงาน	2	3	6	1	4	5	9	11	12	7	8	10
	3	6	1	4	2	5	9	11	7	8	10	12
สถานีงาน	2	1	1	1	3	2	4	4	4	3	4	5
	1	1	1	3	2	2	4	4	3	4	6	6

## 1.2 เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7

### 1.2.1 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธี COMSOAL

ตารางที่ ข.8 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน และการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7

ลำดับชั้นงาน	3	1	4	2	5	6	8	7	9	11	12	10
	3	2	1	5	4	6	9	7	11	8	10	12
	1	3	2	4	6	5	8	7	9	10	11	12
สถานีงาน	1	1	1	2	2	1	2	3	4	4	4	3
	1	2	1	2	1	1	4	3	4	4	3	4
	1	2	2	1	1	2	4	3	4	3	4	4

### 1.2.2 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเงินเนติกอัลกอริทึม

ตารางที่ ข.9 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน และการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7

ลำดับชั้นงาน	3	1	4	6	2	5	8	7	9	11	12	10
	3	1	4	6	2	5	9	7	11	8	12	10
	1	4	3	2	5	8	7	10	6	9	11	12
สถานีงาน	1	1	1	1	2	2	2	3	4	4	4	3
	1	1	1	1	2	2	4	3	4	4	4	3
	1	1	2	2	2	4	3	4	3	3	3	4

### 1.2.3 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม

ตารางที่ ข.10 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน และการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7

ลำดับชั้นงาน	3	1	6	4	2	5	8	7	9	11	12	10
	3	1	2	4	6	5	9	7	8	10	11	12
	1	3	6	4	2	5	8	7	9	10	11	12
สถานีงาน	1	1	1	1	2	2	2	3	4	4	4	3
	1	1	2	1	1	2	4	3	4	3	4	4
	1	2	1	1	2	2	4	3	4	3	4	4

### 1.2.4 การค้นหาคำตอบโดยใช้อัลกอริทึมการบรรจบ

ตารางที่ ข.11 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน และการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7

ลำดับชั้นงาน	2	1	3	4	6	5	8	7	9	11	12	10
	3	1	4	6	2	5	9	8	7	10	11	12
	2	1	4	3	5	7	8	10	6	9	11	12
สถานีงาน	2	1	1	1	1	2	2	3	4	4	4	3
	1	1	1	1	2	2	4	4	3	3	4	4
	2	1	1	2	2	3	4	4	3	3	3	4

### 1.2.5 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

ตารางที่ ข.12 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน และการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7

ลำดับชั้นงาน	3	1	4	6	2	5	8	7	9	11	10	12
	3	1	4	6	2	5	9	7	8	10	11	12
	1	4	3	2	5	7	8	10	6	9	11	12
สถานีงาน	1	1	1	1	2	2	2	3	4	4	3	4
	1	1	1	1	2	2	4	3	4	3	4	4
	1	1	2	2	2	3	4	4	3	3	3	4

### 1.2.6 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบ

ตารางที่ ข.13 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน และการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7

ลำดับชั้นงาน	3	1	6	4	2	5	8	7	9	11	10	12
	3	1	4	6	2	5	9	7	11	8	12	10
	1	3	4	6	2	5	8	7	9	10	11	12
สถานีงาน	1	1	1	1	2	2	2	3	4	4	3	4
	1	1	1	1	2	2	4	3	4	4	4	3
	1	2	1	1	2	2	4	3	4	3	4	4

### 1.2.7 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่

ตารางที่ ข.14 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน และการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 7

ลำดับชั้นงาน	3 2 1 5 8 6 4 7 9 11 10 12
	2 3 1 4 6 5 9 8 7 10 11 12
	1 3 6 4 2 5 8 7 9 10 11 12
สถานีงาน	1 2 1 2 2 1 1 3 4 4 3 4
	2 1 1 1 1 2 4 4 3 3 4 4
	1 2 1 1 2 2 4 3 4 3 4 4

### 1.3 เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8

#### 1.3.1 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธี COMSOAL

ตารางที่ ข.15 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน และการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8

ลำดับชั้นงาน	1 2 4 5 8 7 10 3 6 9 11 12
	1 2 3 4 6 5 9 7 11 8 10 12
	3 6 2 1 5 9 4 8 7 10 11 12
	3 6 2 5 9 1 11 8 4 12 7 10
สถานีงาน	1 2 1 2 2 1 4 3 3 3 4 4
	1 2 1 1 1 2 2 3 4 4 3 4
	1 1 2 1 2 1 3 2 4 3 4 4
	1 1 2 1 2 1 2 4 3 4 3 4

#### 1.3.2 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเงินเนติกอัลกอริทึม

ตารางที่ ข.16 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน และการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8

ลำดับชั้นงาน	1 4 2 5 8 7 10 3 6 9 11 12
	3 1 4 6 2 5 9 7 8 11 12 10
	3 6 2 1 5 9 11 8 12 4 7 10
สถานีงาน	1 1 2 2 2 1 4 3 3 3 4 4
	1 1 1 1 2 2 2 3 4 4 4 3
	1 1 2 1 2 1 2 4 4 3 3 4

### 1.3.3 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม

ตารางที่ ข.17 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน และการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี M-NSGA-II ใน ปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8

ลำดับชั้นงาน	2	1	4	5	8	7	10	3	6	9	11	12
	3	1	4	6	2	5	9	7	11	12	8	10
	3	6	1	2	5	9	11	8	12	4	7	10
สถานีงาน	2	1	1	2	2	1	4	3	3	3	4	4
	1	1	1	1	2	2	2	3	4	4	4	3
	1	1	1	2	2	1	2	4	4	3	3	4

### 1.3.4 การค้นหาคำตอบโดยใช้อัลกอริทึมการบรรจบ

ตารางที่ ข.18 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน และการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี COIN ใน ปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8

ลำดับชั้นงาน	1	2	4	5	8	7	10	3	6	9	11	12
	3	1	4	2	6	5	9	8	7	11	10	12
	3	2	1	6	5	9	4	11	8	12	7	10
สถานีงาน	1	2	1	2	2	1	4	3	3	3	4	4
	1	1	1	2	1	2	2	4	3	4	3	4
	1	2	1	1	2	1	3	2	4	4	3	4

### 1.3.5 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

ตารางที่ ข.19 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน และการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี DPSO ใน ปัญหา 12 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 8

ลำดับชั้นงาน	1	4	2	5	8	7	10	3	6	9	11	12
	2	3	1	4	6	5	9	7	8	11	12	10
	1	2	3	6	5	8	9	4	7	10	11	12
	3	2	5	1	8	6	9	4	11	12	7	10
สถานีงาน	1	1	2	2	2	1	4	3	3	3	4	4
	2	1	1	1	1	2	2	3	4	4	4	3
	1	2	1	1	2	2	1	3	4	3	4	4
	1	2	1	1	2	1	4	3	4	4	3	4









### 2.1.3 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม

ตารางที่ ข.26 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326

ลำดับชั้นงาน	13 1 44 29 30 2 3 4 49 23 45 46 47 48 12 41 42 26 25 27 28 24 11 43 7 8 9 10 6 5 14 18 15 22 20 19 21 16 17 31 62 63 59 60 55 61 56 57 51 53 64 32 33 34 35 36 37 52 54 58 38 39 40 50 65
	44 13 1 29 30 2 3 4 45 49 46 47 48 12 41 26 27 28 23 24 25 11 42 43 7 8 9 10 6 5 14 18 22 19 15 20 21 16 17 31 62 60 59 55 61 51 56 57 52 63 64 32 33 34 35 36 37 53 54 58 38 39 40 50 65
	44 13 30 1 29 2 3 4 49 45 46 47 48 41 12 26 23 24 27 25 28 11 42 43 7 8 9 10 6 5 14 18 19 15 22 20 21 16 17 31 62 59 60 54 61 51 56 57 55 63 64 32 33 34 35 36 37 52 53 58 38 39 40 50 65
	44 13 2 30 29 1 3 4 45 49 46 47 48 12 41 26 27 28 23 24 25 11 42 43 7 8 9 10 6 5 14 18 20 15 22 19 21 16 17 31 59 62 61 60 63 54 56 57 55 51 32 64 33 34 35 36 37 52 53 58 38 39 40 50 65
	2 44 1 13 29 30 3 4 5 41 49 45 46 47 12 26 27 28 23 25 24 11 42 43 7 8 9 10 48 6 14 18 19 20 15 22 21 16 17 31 62 63 59 60 55 61 56 57 51 53 64 52 32 33 34 35 36 37 54 58 38 40 39 50 65
	2 44 1 13 29 30 3 4 6 41 49 45 46 47 12 26 27 28 23 25 24 11 42 43 7 8 9 10 48 5 14 18 19 20 15 22 21 16 17 31 62 60 59 55 54 61 51 36 58 63 64 32 33 34 35 37 52 53 56 57 38 40 39 50 65
	2 44 1 13 29 30 3 4 6 41 49 45 46 47 12 26 27 28 23 25 24 11 42 43 7 8 9 10 48 5 14 18 19 20 15 22 21 16 17 31 59 60 61 55 56 62 51 36 58 63 64 32 33 34 35 37 52 53 57 54 38 39 40 50 65
	2 44 1 13 29 30 3 4 6 41 49 45 46 47 12 26 27 28 23 25 24 11 42 43 7 8 9 10 48 5 14 18 19 20 15 22 21 16 17 31 61 60 59 58 56 55 51 36 53 62 63 64 32 33 34 35 37 52 54 57 38 40 39 50 65







## 2.1.7 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่

ตารางที่ ข.34 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326

ลำดับชั้นงาน	13	44	1	29	30	2	3	23	4	5	7	8	11	25	27	28	45	46	41	9
	12	10	49	6	26	42	43	47	48	14	22	18	19	20	15	16	17	24	21	31
	32	51	60	61	58	53	55	59	56	62	54	52	36	37	57	63	64	33	34	35
	38	39	40	50	65															
ชั้นงาน	30	1	44	29	2	3	13	23	4	26	11	5	9	7	8	45	27	28	25	6
	49	12	46	47	48	41	10	24	14	20	22	18	42	43	19	15	16	21	17	31
	53	51	54	58	32	56	59	60	57	36	61	37	38	55	39	52	62	40	63	64
	33	34	35	50	65															

ตารางที่ ข.35 ผลลัพธ์ของการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326

สถานีงาน	1	2	2	1	1	2	2	2	2	2	2	1	1	4	4	1	1	3	3	
	3	3	3	3	4	3	3	3	3	3	6	6	6	5	5	5	5	5	6	6
	5	6	5	6	5	5	6	6	5	6	7	6	8	8	7	7	7	8	8	8
	8	7	8	8	9															
งาน	1	2	2	1	2	2	1	2	2	2	1	2	1	2	4	1	4	4	1	3
	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	6	5	5	6	5	5	6	5	6
	5	6	5	5	6	6	6	6	8	5	8	7	7	8	7	8	8	8	7	7
	8	8	8	8	10															

## 2.2 เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490

### 2.2.1 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธี COMSOAL

ตารางที่ ข.36 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490

ลำดับชั้นงาน	29	44	2	1	13	30	3	4	41	6	9	25	27	45	7	10	23	49	12	46	
	8	26	47	11	48	24	5	14	18	19	15	42	20	43	16	21	17	28	22	31	
	61	59	54	58	36	60	51	53	52	55	56	57	37	38	40	39	32	33	34	62	
	63	35	50	64	65																
	ชั้นงาน	29	2	1	30	44	3	4	11	45	5	25	6	23	12	27	49	7	9	8	13
		26	10	41	46	14	47	42	18	24	19	15	28	22	48	20	16	21	43	17	31
		62	58	53	52	60	56	36	32	63	55	64	61	54	51	37	33	59	38	57	34
		35	39	40	50	65															
	ชั้นงาน	44	29	2	30	1	13	3	4	49	7	11	26	23	8	41	9	5	42	6	25
		43	45	10	24	27	46	28	47	48	12	14	15	22	20	18	19	16	17	21	31
		56	32	62	61	59	33	57	63	52	54	51	58	34	55	35	53	60	64	36	37
		38	39	40	50	65															





## 2.2.2 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเจเนติกอัลกอริทึม

ตารางที่ ข.38 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490

ลำดับชั้นงาน	29 13 2 1 44 3 23 4 9 12 49 7 8 45 46 11 26 27 28 25
	24 41 42 10 47 48 6 43 5 14 22 18 19 15 16 17 30 20 21 31
	59 56 57 52 53 51 62 36 37 60 63 64 61 32 33 34 35 54 38 40
	39 50 55 58 65
	13 2 1 30 29 44 3 23 4 9 49 12 7 8 41 42 43 45 46 47
	11 48 27 28 24 10 25 6 5 14 22 18 19 15 16 17 26 20 21 31
	55 60 58 52 36 32 54 62 61 37 38 40 53 63 64 56 57 51 59 33
	34 35 39 50 65
30 44 13 1 2 3 23 29 24 4 26 41 49 45 46 47 48 7 8 12	
25 27 11 28 9 10 42 43 6 5 14 20 22 15 16 17 18 19 21 31	
59 62 63 64 51 56 57 52 53 60 61 54 36 32 33 55 37 34 35 58	
38 39 40 50 65	
44 1 2 3 4 49 41 5 25 26 27 28 23 24 45 46 47 48 30 42	
43 13 12 11 9 10 7 8 6 14 22 18 19 15 16 20 21 17 31 62	
51 61 59 58 54 52 55 63 36 37 56 57 64 60 38 40 39 32 53 29	
33 34 35 50 65	
44 29 1 2 3 23 4 49 41 5 26 30 45 46 47 48 27 28 25 24	
42 43 13 12 11 9 10 7 8 6 14 18 19 15 16 22 17 20 21 31	
51 61 60 59 56 55 52 57 62 36 37 53 63 64 54 38 40 39 32 58	
33 34 35 50 65	
44 29 1 2 30 3 4 49 41 5 26 27 28 25 45 46 47 48 23 24	
42 43 13 12 11 9 10 7 8 6 14 18 20 15 16 17 19 21 22 31	
51 61 60 59 56 55 52 57 62 36 37 53 63 64 54 38 40 39 32 58	
33 34 35 50 65	
2 44 30 29 13 1 3 23 24 4 12 6 49 5 7 8 45 46 47 48	
25 26 27 28 9 10 41 42 43 11 14 20 22 15 16 17 18 19 21 31	
59 58 54 53 62 63 64 52 55 36 56 51 60 57 32 33 34 35 61 37	
38 40 39 50 65	

ตารางที่ ข.39 ผลลัพธ์ของการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490

สถานีงาน	1 2 1 1 2 1 2 1 1 2 1 2 2 1 1 1 2 2 4 1
	1 1 1 3 3 3 3 3 3 3 3 4 4 3 3 3 3 3 4 3
	4 3 6 3 3 6 3 5 5 6 5 5 6 6 6 6 6 5 6 6
	5 6 6 5 6
	1 2 2 1 1 2 2 2 2 1 2 2 2 2 1 1 1 1 1 1
	2 1 2 4 1 3 3 3 3 3 3 4 4 3 3 3 4 3 3 3
	4 3 3 4 4 3 6 3 6 5 5 6 5 5 5 6 6 6 6 5
	6 6 5 5 6



ตารางที่ ข.40 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	30 1 44 29 2 3 23 24 4 6 27 28 13 5 45 49 25 7 8 11 26 9 46 10 47 12 14 18 15 19 41 48 22 42 43 20 16 21 17 31 56 60 36 61 37 57 38 52 39 51 62 53 63 40 54 55 64 32 58 33 34 59 35 50 65
	13 29 44 1 30 2 3 23 24 4 27 41 7 49 12 45 6 26 46 5 47 48 9 42 43 10 25 28 11 8 14 18 15 19 22 20 16 21 17 31 58 32 36 61 37 60 53 56 55 52 62 38 54 39 51 40 57 63 59 33 64 34 35 50 65
	13 44 29 2 30 1 3 23 24 4 6 27 5 25 28 41 45 49 12 7 8 26 46 11 42 47 48 43 9 10 14 18 22 20 15 19 16 21 17 31 58 60 53 51 62 54 56 52 55 61 36 59 63 37 57 38 32 40 64 33 34 39 35 50 65
	30 1 44 13 29 2 3 4 6 26 12 7 8 9 11 45 41 10 46 5 25 27 49 28 42 43 47 48 14 18 15 22 16 19 17 23 24 20 21 31 51 52 36 61 37 60 59 55 53 62 38 63 39 54 58 32 64 40 56 57 33 34 35 50 65

ตารางที่ ข.41 ผลลัพธ์ของการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 326

สถานีงาน	1 1 2 2 2 1 2 2 1 2 2 1 2 1 2 2 1 4 4 1 1 1 1 1 3 3 3 3 3 4 3 4 3 3 3 3 4 3 4 5 6 6 5 6 5 5 6 6 5 5 6 5 5 5 6 5 6 6 5 5 6 6 6 6
	1 2 2 1 2 1 2 2 2 1 1 2 1 2 4 4 1 1 1 1 1 4 1 1 3 3 3 3 3 3 3 4 3 4 3 3 3 4 3 3 4 3 3 4 3 6 5 6 5 6 5 6 5 6 6 6 5 5 5 5 6 6 6 6 6
	1 2 2 1 1 2 2 2 2 1 1 2 2 4 1 1 1 1 1 1 1 4 4 1 1 1 3 3 3 3 3 4 3 4 3 3 3 3 3 4 3 4 5 4 4 4 6 6 6 5 6 5 5 5 6 6 5 6 5 6 6 5 5 6 6
	1 1 2 2 1 2 2 2 2 1 1 2 2 1 1 4 4 1 1 1 1 1 3 3 4 3 3 3 4 3 4 3 3 3 3 3 3 4 3 4 3 4 4 3 3 5 6 6 6 5 5 6 5 6 6 5 6 6 5 5 6 6 6 6 6
	1 2 2 1 2 2 1 2 1 1 2 2 1 1 1 1 1 4 4 1 4 1 1 3 3 3 3 4 3 4 3 3 3 3 4 3 3 4 3 4 3 4 4 6 5 6 5 6 5 6 5 5 5 6 6 6 5 6 5 6 6 6 6 5 6





## 2.2.5 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

ตารางที่ ข.44 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490

ลำดับชั้นงาน	13 2 44 29 1 3 4 41 45 12 7 9 10 42 46 5 6 43 47 48
	8 49 25 26 23 24 27 11 14 18 19 15 22 16 28 17 20 21 31 56
	57 32 54 55 60 53 36 37 51 33 34 62 63 64 59 52 38 40 39 61
	35 58 30 50 65
	1 29 30 2 3 23 24 4 9 49 27 28 10 11 26 41 5 12 25 6
42 45 43 44 46 47 48 7 8 13 14 18 22 15 16 19 20 21 17 31	
60 36 52 53 58 37 54 56 57 38 40 51 59 61 62 63 64 32 33 34	
35 39 55 50 65	
13 1 30 44 29 2 3 23 24 4 49 45 27 28 12 5 7 26 11 9	
10 6 41 42 43 46 47 48 8 14 18 20 19 15 16 17 22 21 25 31	
56 58 55 52 53 62 60 51 61 32 33 54 34 36 57 63 64 37 38 40	
39 59 35 50 65	
29 30 13 44 2 1 3 4 26 25 27 28 6 49 41 23 5 45 46 47	
9 24 10 12 7 8 42 43 11 14 15 16 17 22 18 19 20 21 31 56	
59 62 36 52 53 63 32 33 34 35 55 54 61 37 38 39 40 57 64 51	
60 48 50 58 65	
44 30 1 2 3 4 26 5 12 6 45 7 8 13 9 10 25 46 47 48	
23 24 29 27 28 41 42 43 11 14 15 16 18 22 19 20 21 17 31 56	
60 55 62 63 32 61 57 64 36 37 38 59 40 51 39 53 54 58 33 34	
35 52 49 50 65	

ตารางที่ ข.45 ผลลัพธ์ของการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490

สถานีงาน	1 2 2 1 2 2 2 2 1 2 2 1 1 1 2 2 2 1 1 1
	2 2 1 2 2 3 2 4 3 4 4 3 3 3 4 3 3 3 3 3
	3 3 3 4 3 3 3 6 6 3 5 5 5 5 6 6 6 6 5 6
	6 5 5 5 6
	1 1 1 2 2 2 2 1 1 1 2 2 1 1 2 1 1 1 1 1
1 3 4 4 3 3 3 4 4 3 4 4 3 3 3 4 3 4 3 3	
4 3 4 3 3 6 5 5 5 6 6 6 6 6 5 5 5 6 6 6	
6 5 6 5 6	
1 2 1 2 1 2 2 2 1 1 1 2 2 1 1 4 4 1 1	
1 1 1 3 3 3 3 3 4 3 4 3 4 3 3 3 3 4 3 4	
3 5 4 4 5 4 4 6 6 5 5 5 6 6 5 5 5 6 6 6	
5 6 6 5 6	
1 1 2 2 1 1 2 1 2 1 2 2 1 1 1 1 1 1 1 1	
1 1 3 4 4 4 3 3 3 4 3 3 3 4 4 4 3 3 4 3	
4 4 4 4 3 5 4 6 6 6 6 5 6 5 6 5 6 6 5 6	
6 5 6 5 6	
2 1 2 1 2 1 2 1 1 2 1 2 2 1 1 1 1 2 1 1	
2 2 3 2 4 3 3 3 3 3 4 3 4 3 4 3 3 3 4 3	
4 4 4 5 4 6 5 5 6 6 6 6 6 6 5 5 5 5 6 6	
6 5 5 6 5	

## 2.2.6 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ ความรู้เชิงลบ

ตารางที่ ข.46 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490

ลำดับชั้นงาน	13 30 44 1 29 2 3 23 24 4 27 28 7 41 42 6 8 25 5 49
	43 12 9 10 45 46 26 47 11 14 18 15 16 22 20 48 19 17 21 31
	54 53 62 36 56 51 61 37 57 38 52 60 63 32 39 64 33 59 40 34
	35 50 55 58 65
	13 44 1 29 30 2 3 23 24 4 27 28 7 49 45 46 26 12 9 47
	5 48 8 6 10 41 42 11 14 18 15 43 25 22 16 19 17 20 21 31
	54 51 56 60 62 36 61 37 57 38 63 32 40 55 53 39 58 52 59 64
	33 34 35 50 65
	13 44 1 29 2 3 23 24 4 27 28 7 41 42 26 43 9 12 49 8
	45 46 11 47 10 48 5 6 14 18 15 16 19 17 20 22 25 21 31 54
62 36 51 61 37 56 63 32 57 38 58 30 39 64 33 53 40 59 60 55	
34 52 35 50 65	
13 44 1 29 30 2 3 23 24 4 27 28 7 49 6 8 26 41 42 9	
43 5 11 12 25 10 45 46 47 14 18 15 48 19 22 16 20 21 17 31	
54 62 36 51 61 37 56 59 38 58 63 32 60 40 64 55 39 57 33 53	
34 35 50 52 65	
13 44 2 29 30 1 3 23 24 4 27 28 7 49 8 45 46 26 5 12	
9 47 11 48 41 42 43 25 10 6 14 18 15 19 16 22 20 21 17 31	
54 61 36 53 62 37 56 60 52 59 38 55 58 39 63 40 64 51 57 32	
33 34 35 50 65	
13 30 44 1 29 2 3 23 24 4 27 28 7 25 6 26 11 45 5 9	
12 41 49 42 46 10 47 43 48 8 14 18 15 16 22 20 19 17 21 31	
54 61 36 62 37 56 38 59 58 55 40 32 53 39 57 60 63 33 64 34	
35 50 51 52 65	
13 44 2 29 30 1 3 23 24 4 27 28 7 12 49 45 46 6 8 11	
41 47 26 5 48 42 9 43 10 14 18 15 20 16 19 17 22 21 25 31	
61 62 36 51 55 37 56 59 53 57 38 58 40 63 32 39 64 33 34 52	
60 35 50 54 65	
13 44 1 29 2 3 23 24 4 27 28 7 49 8 45 46 26 41 47 6	
25 48 12 11 42 9 43 10 5 14 18 15 30 16 22 17 19 20 21 31	
54 61 62 36 51 55 37 56 63 32 52 59 38 57 39 64 33 40 53 34	
35 50 58 60 65	
13 44 1 29 30 2 3 23 24 4 27 28 7 25 8 5 12 49 45 46	
11 47 41 42 26 9 43 10 48 6 14 18 15 16 19 22 17 20 21 31	
54 62 36 61 37 56 59 38 52 39 58 40 63 32 53 57 64 33 34 35	
50 60 55 51 65	



ตารางที่ ข.47 ผลลัพธ์ของการจัดสรรงานลงสถานีนงาน โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 65 ชั้นงาน  
เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490

สถานีนงาน	1 1 2 2 1 2 2 2 2 1 2 2 4 1 1 1 4 1 1 1
	1 1 1 3 3 3 4 3 3 3 4 3 3 3 3 3 4 3 4 4
	3 3 4 4 4 4 6 5 6 5 6 6 5 6 5 5 6 6 6 6
	6 6 6 5 6
	1 2 2 1 1 2 2 2 2 1 2 2 4 1 1 1 4 1 1 1
	1 1 4 1 1 1 3 3 3 4 3 3 3 3 3 3 4 3 4 4 3
	4 6 3 3 3 5 6 5 6 5 5 6 6 6 5 5 5 6 6 5
	6 6 6 6 6
	1 2 2 1 2 2 2 2 1 2 2 4 1 1 4 1 1 1 1 4
1 1 1 1 3 3 3 3 3 4 3 3 4 3 3 3 3 4 4 3	
4 4 4 6 5 6 5 6 6 5 5 5 5 5 6 5 6 6 6 6	
6 6 6 6 6	
1 2 2 1 1 2 2 2 2 1 2 2 4 1 1 4 4 1 1 1	
1 1 1 1 3 3 3 3 3 3 4 3 3 4 3 3 3 4 3 3	
4 3 3 4 6 5 6 6 5 5 5 6 6 6 5 6 5 6 6 5	
6 6 6 5 6	
1 2 2 1 1 2 2 2 2 1 2 2 4 1 4 1 1 4 1 1	
1 1 1 1 1 3 3 3 3 4 3 4 3 4 3 3 3 4 3 3	
4 6 3 3 3 5 6 5 6 6 6 5 6 5 5 5 6 5 6 6	
6 6 6 5 6	
1 1 2 2 1 2 2 2 2 1 2 2 4 1 1 4 1 1 1 1	
1 1 1 3 3 3 3 4 3 4 3 4 3 3 3 3 4 3 4 3	
4 6 3 3 5 6 5 6 5 6 6 6 5 5 6 5 5 6 5 6	
6 6 6 5 6	
1 2 2 1 1 2 2 2 2 1 2 2 4 1 1 1 1 1 4 1	
1 1 4 1 1 3 3 3 3 3 4 3 3 3 4 3 3 4 3 4	
4 3 3 6 6 5 6 6 5 6 5 5 6 5 6 5 5 6 6 6	
6 6 6 6 5	
1 2 2 1 2 2 2 2 1 2 2 4 1 4 1 1 4 1 1 1	
1 1 1 3 3 3 3 4 4 3 3 3 3 3 4 3 4 3 4 3	
4 6 3 3 6 6 5 6 5 6 5 6 6 5 5 5 6 6 5 6	
6 6 5 6 6	
1 2 2 1 1 2 2 2 2 1 2 2 4 1 4 1 1 1 1 1	
1 1 1 3 4 3 3 3 3 4 3 4 3 3 4 3 3 4 3 3	
4 3 3 6 5 6 6 5 6 5 5 6 5 6 5 6 5 6 6 6	
6 6 6 6 5	

## 2.2.7 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่

ตารางที่ ข.48 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลา  
การทำงานเท่ากับ 490

ลำดับชั้นงาน	13 44 29 30 1 2 3 23 24 4 27 45 28 7 49 46 41 47 12 8
	26 42 43 9 48 11 5 10 6 14 18 15 20 16 22 17 19 21 25 31
	54 56 36 61 37 57 38 60 51 62 39 63 40 52 53 64 32 58 59 33
	55 34 35 50 65
	13 44 29 30 1 2 3 23 24 4 27 45 28 7 49 46 26 41 47 6
	8 25 42 43 9 11 5 10 12 14 18 15 20 16 22 19 21 17 31 54
	56 36 61 37 57 38 60 52 51 62 39 63 40 59 64 32 53 48 58 55
33 34 35 50 65	
ลำดับชั้นงาน	13 44 29 2 1 3 23 24 4 27 45 28 7 49 46 26 41 47 12 48
	11 25 8 5 42 43 9 10 6 14 18 15 20 16 22 19 21 17 31 54
	56 36 61 37 57 38 60 51 62 39 63 40 55 30 64 32 53 33 58 59
	52 34 35 50 65
	13 44 29 2 30 1 3 23 24 4 27 45 28 7 49 46 6 12 47 5
	26 41 48 11 42 8 25 43 9 10 14 18 15 20 16 22 19 21 17 31
	54 56 36 61 37 57 38 60 55 62 39 63 32 33 53 64 34 35 40 59
51 50 52 58 65	
ลำดับชั้นงาน	13 44 29 30 1 2 3 23 24 4 27 45 28 7 49 46 41 47 26 48
	11 25 8 5 42 43 9 10 6 12 14 18 15 20 16 22 19 21 17 31
	53 59 51 62 36 61 37 56 38 60 55 52 54 40 32 39 63 33 58 34
	35 50 64 57 65
	13 44 29 2 1 3 23 24 4 27 45 28 7 49 46 11 25 47 6 48
	12 26 41 42 43 9 8 5 10 14 18 15 20 30 22 19 16 21 17 31
	32 60 51 62 36 61 37 56 38 63 33 40 59 64 34 35 39 57 50 53
55 52 58 54 65	

ตารางที่ ข.49 ผลลัพธ์ของการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 65 ชั้นงาน  
เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 490

สถานีงาน	1 2 1 1 2 2 2 2 1 2 1 2 4 1 1 1 1 1 4
	4 1 1 1 1 3 3 3 3 3 4 3 3 3 3 4 4 3 4
	3 4 4 6 5 6 5 6 6 5 5 5 6 6 5 5 6 5 6 6
	6 6 6 6 6
	1 2 1 1 2 2 2 2 1 2 1 2 4 1 1 4 1 1 1
	4 1 1 1 1 3 3 3 3 3 4 3 3 3 4 4 3 3 4 3
	4 4 6 5 6 5 6 6 6 5 5 5 6 6 5 6 5 5 5 6
	6 6 6 6 6
	1 2 1 2 2 2 2 2 1 2 1 2 4 1 1 4 1 1 1 1
1 1 4 1 3 3 3 3 3 3 4 3 3 3 4 4 3 3 4 3	
4 4 6 5 6 5 6 6 5 5 5 6 6 5 5 6 5 6 5 6	
6 6 6 6 6	



ตารางที่ ข.51 ผลลัพธ์ของการจัดสรรงานลงสถานีนงาน โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544

สถานีนงาน	1 1 2 2 2 1 2 2 2 1 1 1 2 2 2 2 2 1 1 1
	4 1 4 1 1 1 1 1 4 3 3 4 3 4 3 3 3 3 4 3
	6 5 5 6 6 5 5 6 6 5 6 6 5 5 6 5 6 5 6 6
	5 6 5 6 6
	1 2 1 1 2 2 2 2 2 1 2 1 1 2 2 2 1 2 1 2
	2 2 2 1 1 4 1 1 3 3 4 4 3 3 3 3 4 3 3 4
4 3 3 4 4 3 3 5 4 6 5 6 6 5 6 5 6 6 5 6	
6 6 6 5 6	
1 2 2 2 1 1 1 2 1 1 1 2 1 2 1 1 1 2 1 2	
2 1 1 4 1 1 3 4 3 3 3 3 3 4 3 4 3 3 3 4	
4 3 4 5 4 4 4 6 5 6 5 6 6 5 6 6 5 6 5 5	
6 5 6 6 5	
1 2 1 2 2 2 1 1 1 2 1 1 1 2 2 1 1 2 2 4	
1 1 4 1 1 1 1 3 3 3 3 3 4 3 3 4 3 3 3 4	
4 3 3 6 3 5 5 6 6 6 5 6 6 5 5 5 5 6 6 6	
6 6 6 5 6	
2 1 1 1 2 2 1 2 1 2 2 1 1 1 2 2 2 2 4 1	
1 4 1 1 1 1 1 1 3 3 3 4 3 4 3 3 3 4 3 4	
3 4 3 5 4 4 6 5 6 5 6 6 5 5 5 6 5 6 6 5	
6 5 6 5 6	
1 2 1 1 2 1 2 1 2 1 1 1 2 2 1 1 1 1 1 1	
1 2 4 3 4 3 4 3 3 4 3 4 3 4 4 3 3 3 3 4	
3 4 6 3 6 3 5 5 6 6 5 6 5 6 6 5 6 6 5 5	
6 5 6 5 6	

### 2.3.2 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเงินเนติกอัลกอริทึม

ตารางที่ ข.52 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544

ลำดับชั้นงาน	13 2 29 1 3 23 24 4 27 49 45 25 28 11 26 12 6 9 10 7
	8 41 42 43 5 14 18 19 22 15 16 17 44 46 47 48 30 20 21 31
	60 62 63 64 58 61 51 52 53 59 36 37 32 33 34 55 35 56 57 54
	38 40 39 50 65
	29 44 1 30 2 3 23 24 4 49 45 6 46 47 48 26 9 27 28 11
	41 42 43 12 10 7 8 5 13 14 18 20 22 15 16 17 19 21 25 31
62 63 64 58 56 57 52 36 60 32 33 34 35 37 54 61 59 53 55 51	
38 39 40 50 65	
13 44 1 29 30 2 3 23 24 4 27 28 5 6 26 49 45 25 46 47	
48 11 12 41 42 43 9 10 7 8 14 18 19 22 15 16 17 20 21 31	
61 58 56 57 52 60 62 63 32 33 64 36 37 54 53 34 35 55 51 38	
39 40 50 59 65	





ตารางที่ ข.55 ผลลัพธ์ของการจัดสรรงานลงสถานีนงาน โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 65 ชั้นงาน  
เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544

สถานีนงาน	1 1 2 2 2 1 2 2 2 1 2 2 1 2 2 1 4 1 1 1
	1 1 1 1 1 1 1 3 3 3 3 3 3 4 3 4 3 3 3 4
	3 4 4 4 4 6 5 6 6 5 5 5 5 6 5 5 6 6 6 6
	6 6 6 6 6
	1 1 2 1 2 2 2 2 2 1 2 2 1 2 2 1 4 1 1 1
	1 1 1 1 1 1 3 3 3 3 3 3 4 3 4 3 3 3 3 4
	3 4 4 4 4 6 5 6 5 5 5 5 6 6 5 5 6 6 6 6
	6 6 6 6 6
1 1 2 2 1 2 2 2 2 1 2 2 1 2 2 1 1 4 1 1	
1 1 1 1 1 1 3 3 3 3 3 3 4 3 4 3 3 3 3 4	
3 4 4 4 6 5 6 6 6 5 5 5 6 6 5 6 5 6 6 5	
5 5 6 6 6	
1 2 2 1 2 1 2 2 2 1 2 2 1 2 2 1 4 1 1 1	
1 1 1 1 1 1 3 3 3 3 3 3 4 3 4 3 3 3 3 4	
3 4 4 6 5 6 5 6 5 6 5 6 5 5 6 6 6 5 6 5	
6 6 6 6 6	
1 2 1 2 1 2 2 2 1 2 2 2 1 2 1 1 1 2 1 4	
1 1 1 1 1 3 3 3 3 3 3 4 3 4 3 4 3 3 3 4	
3 3 4 4 5 4 6 6 5 5 5 6 5 5 6 6 6 5 5 5	
6 6 6 6 6	
1 2 2 1 2 2 1 2 1 1 2 2 1 2 2 1 4 1 1 1	
1 1 1 1 1 3 3 3 3 3 3 4 3 4 3 4 3 3 3 4	
3 4 4 6 5 6 5 6 5 6 6 5 5 5 6 6 6 6 5 6	
6 6 5 6 6	
1 2 1 2 2 2 1 2 1 1 2 2 2 2 1 4 1 1 1 1	
1 1 1 1 1 3 3 3 3 3 3 4 3 4 3 3 3 3 4 3	
4 4 6 5 5 6 5 6 5 6 6 6 6 6 5 6 6 6 6 6	
5 5 5 6 6	

### 2.3.4 การค้นหาคำตอบโดยใช้อัลกอริทึมการบรรจบ

ตารางที่ ข.56 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544

ลำดับชั้นงาน	29 30 13 1 44 2 3 23 4 49 5 24 27 28 41 25 6 42 12 43
	9 45 7 26 8 11 46 47 48 10 14 18 22 20 19 15 21 16 17 31
	54 62 36 56 37 52 51 58 57 61 60 38 55 59 39 63 32 40 64 33
	34 35 50 53 65
	29 30 13 1 44 2 3 23 4 12 24 27 28 41 45 46 47 48 9 6
	7 26 8 49 5 42 43 10 11 14 18 22 20 19 15 21 16 17 25 31
	54 62 60 52 59 36 61 37 32 55 63 33 58 34 56 35 38 51 39 64
	40 57 50 53 65
	29 30 13 1 44 2 3 23 4 49 5 24 27 28 45 46 47 48 9 41
	6 10 42 25 7 26 8 12 43 11 14 18 22 20 19 15 21 16 17 31
	62 55 58 59 51 36 61 37 54 63 60 52 64 32 33 56 34 53 35 38
	39 40 57 50 65



ตารางที่ ข.56 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	29 30 13 1 44 2 3 23 4 5 24 27 28 41 49 42 25 7 26 8 45 46 47 48 9 43 10 12 6 11 14 18 22 20 19 15 21 16 17 31 54 62 60 51 36 61 37 56 55 59 57 53 63 52 64 32 33 34 38 35 39 58 40 50 65
	29 30 13 1 44 2 3 23 4 5 24 27 28 41 45 46 47 48 42 9 7 26 8 25 49 6 10 12 43 11 14 18 22 20 19 15 21 16 17 31 54 62 59 51 36 61 37 52 32 63 58 33 53 56 34 35 38 55 40 64 60 57 39 50 65
	29 30 13 1 44 2 3 23 4 49 9 24 27 28 10 41 45 46 47 48 11 25 7 26 8 42 43 12 6 5 14 18 22 20 19 15 21 16 17 31 54 52 51 36 61 37 53 56 58 57 38 62 59 60 63 40 64 32 55 39 33 34 35 50 65
	29 30 13 1 44 2 3 23 4 49 5 24 7 26 8 27 28 45 46 41 6 25 47 48 11 12 42 43 9 10 14 18 22 20 19 15 21 16 17 31 54 36 56 37 57 38 62 61 55 58 52 39 63 40 64 32 53 60 59 51 33 34 35 50 65
	29 30 13 1 44 2 3 23 4 49 24 27 28 45 46 47 48 9 41 6 5 42 43 10 11 25 7 26 8 12 14 18 22 20 19 15 21 16 17 31 54 62 59 55 58 52 60 32 53 63 51 36 56 37 33 34 38 57 61 40 64 35 39 50 65
	29 1 44 2 3 23 4 6 41 49 12 45 46 47 48 11 25 27 28 42 43 24 26 13 5 30 7 9 10 8 14 18 22 20 19 15 21 16 17 31 54 60 53 56 52 51 59 55 61 36 37 57 38 62 39 63 58 40 64 32 33 34 35 50 65
	29 30 13 1 44 2 3 23 4 7 26 8 41 5 24 49 25 11 45 46 47 48 9 27 28 42 43 12 10 6 14 18 19 20 21 22 15 16 17 31 54 32 59 61 51 62 60 52 55 58 53 63 33 34 35 56 57 64 36 37 38 39 40 50 65

ตารางที่ ข.57 ผลลัพธ์ของการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544

สถานีงาน	1 1 2 1 2 2 1 2 1 1 1 2 2 2 1 1 1 1 1 1 1 1 4 4 4 1 3 3 3 3 4 3 3 4 3 3 3 3 4 3 4 4 4 5 4 6 5 6 6 6 5 6 6 5 5 6 6 5 6 6 6 6 5 6
	1 1 2 1 2 2 1 2 1 1 2 2 2 1 1 1 1 1 1 1 4 4 4 1 1 1 1 3 3 3 4 3 3 4 3 3 3 3 4 3 4 4 4 6 5 6 5 6 6 5 6 5 6 6 6 5 6 5 5 6 6 6 5 6
	1 1 2 1 2 2 1 2 1 1 1 2 2 2 1 1 1 1 1 1 1 1 1 3 4 4 4 3 3 3 3 4 3 3 4 3 3 3 3 4 3 4 3 4 4 4 6 5 6 5 6 6 5 6 6 6 6 5 6 5 5 6 5 6 6

ตารางที่ ข.57 ผลลัพธ์ของการจัดสรรงานลงสถานีนงาน โดยใช้วิธี COIN ในปีญาหา 65 ฐัณงาน เมือรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544 (ต่อ)

สถานีนงาน	1 1 2 1 2 2 1 2 1 1 2 2 2 1 1 1 1 4 4 4
	1 1 1 1 1 1 3 3 3 3 3 4 3 3 4 3 3 3 3 4
	3 4 4 4 4 6 5 6 6 6 5 5 5 6 5 6 6 6 6 6
	5 5 6 6 6
	1 1 2 1 2 2 1 2 1 1 2 2 2 1 1 1 1 1 1 1
	4 4 4 1 1 1 3 3 3 3 3 4 3 3 4 3 3 3 3 4
	3 4 4 4 4 6 5 6 6 5 5 6 5 6 6 6 5 6 6 5
	6 6 5 6 5
1 1 2 1 2 2 1 2 1 1 1 2 2 2 1 1 1 1 1 1	
1 1 4 4 4 3 3 3 3 3 3 4 3 3 4 3 3 3 3 4	
3 4 4 4 6 5 5 6 5 6 5 6 6 6 5 6 5 6 6 5	
6 6 6 6 5	
1 1 2 1 2 2 1 2 1 1 1 2 2 2 2 2 4 1 1 1	
1 1 1 1 1 1 3 3 3 3 3 4 3 3 4 3 3 3 3 4	
3 4 4 5 6 6 5 6 6 5 5 5 5 6 5 6 5 6 6 6	
6 6 6 5 6	
1 1 2 1 2 2 1 2 1 1 1 2 2 1 1 1 1 1 1 1	
1 1 2 3 4 3 4 4 4 3 3 4 3 3 4 3 3 3 3 4	
3 4 4 4 5 6 6 6 5 5 6 6 6 5 6 6 5 6 6 6	
5 6 5 5 6	
1 2 2 2 1 2 1 1 1 2 1 1 2 1 1 2 1 2 2 1	
1 1 4 3 4 3 4 3 3 4 3 4 3 3 4 3 3 3 3 4	
3 4 3 4 6 6 6 6 5 5 5 6 6 5 5 5 6 5 6	
6 6 6 6 6	
1 1 2 1 2 2 1 2 1 2 2 2 1 1 1 1 1 1 1 2	
1 1 1 2 4 3 3 3 3 3 3 4 4 3 3 4 4 3 3 4	
3 4 4 6 6 3 3 5 6 5 5 5 6 5 6 5 6 5 6 6	
5 5 6 6 5	

### 2.3.5 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค

ตารางที่ ข.58 ผลลัพธ์ของลำดับฐัณงาน โดยใช้วิธี DPSO ในปีญาหา 65 ฐัณงาน เมือรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544

ลำดับฐัณงาน	13 1 2 29 30 44 3 4 11 45 5 46 41 26 9 10 6 47 48 12
	23 24 7 8 14 22 18 15 19 16 17 20 21 27 28 25 31 53 32 60
	56 36 54 52 61 37 38 40 39 57 55 59 51 33 34 35 58 42 43 62
	63 64 49 50 65
	13 1 30 2 44 3 23 24 4 41 49 6 25 11 7 8 45 46 47 48
	12 9 42 43 27 28 29 5 10 26 14 18 22 19 20 15 16 17 21 31
	56 60 54 61 59 55 57 53 36 37 51 52 38 39 32 33 34 35 62 63
	64 40 50 58 65
	13 44 2 29 1 30 3 23 4 9 11 45 5 6 41 27 28 12 10 25
	7 8 14 22 15 18 26 42 43 46 47 48 20 49 24 16 19 21 17 31
	32 54 53 56 57 51 36 37 52 60 59 55 38 40 39 61 58 62 63 64
	33 34 35 50 65

ตารางที่ ข.58 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	1 2 29 44 3 4 5 7 9 6 8 26 41 23 24 30 42 43 45 46 47 48 27 25 10 11 49 28 13 12 14 18 15 20 19 21 22 16 17 31 55 36 56 59 37 54 60 52 57 53 58 61 32 33 34 35 38 39 40 50 62 63 64 51 65
	44 29 30 2 1 3 4 12 25 7 11 9 8 45 6 23 24 27 28 46 47 48 10 5 26 49 41 42 43 13 14 20 18 22 15 19 21 16 17 31 55 58 32 53 59 52 56 57 60 61 36 37 38 40 39 51 54 62 63 64 33 34 35 50 65
	29 2 44 30 1 3 23 24 4 12 41 6 45 46 47 27 28 42 11 43 7 8 49 26 48 5 9 10 25 13 14 20 22 18 19 21 15 16 17 31 51 55 59 32 33 61 34 35 56 57 52 60 62 63 64 36 53 58 54 37 38 39 40 50 65
	29 30 44 2 1 3 4 26 11 9 5 23 24 45 49 25 7 8 10 12 6 27 28 46 47 48 13 41 42 43 14 18 22 19 20 21 15 16 17 31 55 36 32 52 62 37 60 53 61 56 57 54 63 64 33 34 35 59 58 51 38 40 39 50 65
	44 29 1 2 3 23 24 30 4 9 11 27 45 46 12 49 25 10 26 7 8 6 47 48 41 42 43 28 13 5 14 15 16 17 20 22 18 19 21 31 55 60 61 36 52 37 38 56 58 57 40 54 39 62 63 64 32 33 34 35 50 59 51 53 65

ตารางที่ ข.59 ผลลัพธ์ของการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544

สถานีงาน	1 2 2 1 1 2 2 2 2 1 2 1 2 2 1 1 2 1 1 2 2 2 2 2 3 4 4 3 4 3 3 3 3 4 4 3 3 3 3 3 3 3 3 3 4 3 6 6 5 6 6 6 6 5 5 6 5 5 6 5 5 5 6 6 6
	1 2 1 2 2 2 1 2 2 2 2 1 2 2 2 1 1 1 1 1 1 2 1 2 4 1 1 3 4 3 4 3 4 3 3 3 3 3 4 3 4 4 6 6 6 3 3 5 5 6 6 5 5 6 6 6 6 5 5 5 6 6 5 6
	1 2 2 1 2 1 2 2 2 1 2 1 2 1 2 2 2 1 1 1 4 4 3 4 3 4 4 3 3 3 3 3 4 3 3 3 4 4 3 4 3 4 3 5 6 6 5 5 6 6 6 6 5 6 5 6 5 5 5 5 6 6 6 6 6
	1 2 1 2 2 2 1 2 1 1 2 2 1 1 1 1 1 2 1 2 1 1 2 1 3 2 2 4 3 3 3 4 3 3 4 3 4 3 3 4 4 3 4 4 5 6 6 6 6 5 5 6 5 5 5 6 5 5 6 6 5 5 5 6 6
	2 1 1 2 2 2 1 2 1 2 1 1 2 1 1 1 2 2 4 1 1 1 1 1 4 1 1 3 3 3 3 3 4 3 3 4 3 3 3 4 4 3 4 3 4 6 5 6 5 6 5 5 6 6 5 6 5 6 5 5 6 6 6 6 6





### 2.3.7 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาคโดยใช้ ความรู้เชิงลบร่วมกับการค้นหาเฉพาะที่

ตารางที่ ข.62 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลา  
การทำงานเท่ากับ 544

ลำดับชั้นงาน	13 44 2 29 30 1 3 23 24 4 26 12 27 28 6 11 5 25 7 49
	8 45 41 46 9 47 48 10 14 18 42 22 43 19 20 21 15 16 17 31
	62 51 56 60 53 32 58 52 33 34 55 35 63 36 59 37 61 38 39 54
	64 40 57 50 65
	30 29 2 44 1 3 4 7 26 45 8 27 25 28 12 5 46 41 47 11
	48 9 42 43 10 6 13 14 18 15 20 19 22 21 16 17 23 24 31 56
	59 60 62 36 61 37 57 38 63 40 51 64 32 39 53 58 52 33 55 34
	35 49 50 54 65
	30 29 2 44 1 3 23 13 24 4 7 25 8 27 45 28 6 46 41 47
	49 48 42 9 43 11 5 26 12 10 14 18 19 22 15 20 21 16 17 31
	56 59 53 60 62 36 61 37 57 38 63 40 64 32 39 52 51 58 55 33
	34 35 50 54 65
30 29 2 44 1 3 23 13 24 4 7 26 45 8 27 25 28 41 46 47	
42 43 9 48 6 10 12 5 11 14 18 15 20 19 22 21 16 17 31 56	
59 60 62 36 61 37 57 38 63 40 51 49 58 52 32 39 64 33 55 34	
35 50 54 53 65	
30 29 2 44 1 3 23 13 24 4 7 26 45 8 27 25 28 11 46 5	
9 47 41 48 49 6 42 43 10 12 14 18 19 22 15 20 21 16 17 31	
56 59 60 62 36 61 37 57 58 52 32 51 55 33 53 34 35 38 63 39	
64 40 54 50 65	
30 29 2 44 1 3 23 13 24 4 7 49 26 45 8 27 25 28 12 5	
46 41 47 11 48 42 43 9 10 6 14 18 15 20 19 22 21 16 17 31	
56 59 60 62 36 61 37 54 38 63 39 64 32 51 40 58 53 33 55 34	
35 50 57 52 65	
30 29 2 44 1 3 23 13 24 4 7 25 8 27 26 45 28 9 46 41	
47 11 48 6 12 42 43 10 5 14 18 19 22 15 20 21 16 17 31 56	
59 60 62 36 61 37 32 51 55 38 63 39 64 33 40 58 52 54 34 35	
49 53 50 57 65	
30 29 2 44 1 3 23 13 24 4 7 26 45 8 27 25 28 12 5 46	
41 47 11 48 49 42 43 6 9 10 14 18 19 15 20 21 16 17 22 31	
56 59 60 62 36 61 37 57 38 63 39 64 32 33 55 34 35 40 58 50	
54 53 52 51 65	
30 29 2 44 1 3 23 13 24 4 7 26 11 6 12 5 45 8 27 25	
28 41 46 9 47 42 43 10 14 18 15 20 19 22 21 16 48 49 17 31	
56 59 60 62 36 61 37 54 38 63 58 52 55 64 32 39 57 40 53 33	
34 35 50 51 65	
30 29 13 44 1 2 3 23 24 4 7 41 12 45 42 43 11 5 49 8	
6 46 25 47 48 9 10 14 18 15 20 19 22 21 16 26 27 17 31 56	
60 52 36 53 57 61 37 54 38 55 62 59 51 28 39 63 40 64 32 58	
33 34 35 50 65	

ตารางที่ ข.63 ผลลัพธ์ของการจัดสรรงานลงสถานีนงาน โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 65 ชั้นงาน  
เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 544

สถานีนงาน	1 2 2 1 1 2 2 2 2 1 2 1 2 2 1 1 1 1 4 1 4 1 1 1 1 1 1 3 3 4 3 3 3 4 3 4 3 3 3 4 3 4 3 4 3 4 3 4 4 6 6 6 5 5 6 5 6 5 5 6 5 6 6 6 6
	1 1 2 2 2 2 1 2 2 1 2 2 1 4 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 3 3 3 3 4 3 3 4 3 3 3 3 4 4 4 3 4 4 4 4 6 5 6 5 5 6 6 5 6 5 5 5 6 6 6 6 6 6 6 5 6
	1 1 2 2 2 2 1 2 1 1 2 1 2 2 1 4 1 1 1 1 1 1 1 1 1 3 3 4 3 3 3 4 4 3 3 3 3 3 3 4 3 4 3 4 4 4 6 5 6 5 5 6 5 6 5 6 6 5 6 6 6 6 6 5 6
	1 1 2 2 2 2 1 2 1 1 2 2 1 2 2 1 4 1 1 1 1 1 1 1 1 3 3 3 3 3 4 3 3 4 3 3 3 3 4 3 4 4 4 4 6 5 6 5 5 6 6 6 5 6 6 5 5 6 6 6 6 6 5 5 6
	1 1 2 2 2 2 1 2 1 1 2 2 1 2 2 1 4 1 1 1 1 1 1 1 1 3 3 3 3 3 4 4 3 3 3 3 3 3 3 4 3 4 4 4 4 6 5 6 5 6 5 6 6 5 5 6 6 5 5 5 5 6 6 6 6
	1 1 2 2 2 2 1 2 1 1 2 1 2 1 2 2 1 4 1 1 1 1 1 1 1 3 3 3 3 3 4 3 3 4 3 3 3 3 3 4 3 4 4 4 4 6 5 6 5 5 5 5 6 6 6 5 5 6 6 6 6 6 6 5 6
	1 1 2 2 2 2 1 2 1 1 2 2 1 2 2 1 4 1 1 1 1 1 1 1 1 3 3 3 3 3 4 4 3 3 3 3 3 3 3 4 3 4 4 4 4 6 5 6 5 5 5 5 6 6 6 6 6 6 5 6 6 5 6 6 5
	1 1 2 2 2 2 1 2 1 1 2 2 1 2 2 1 4 1 1 1 1 1 1 1 1 3 3 3 3 3 4 4 3 3 3 3 3 3 3 4 3 4 4 4 4 6 5 6 5 5 5 5 6 6 6 6 6 6 5 6 6 5 6 6 5
	1 1 2 2 2 2 1 2 1 1 2 2 1 1 1 1 1 2 2 1 4 1 1 1 1 3 3 3 3 4 3 3 4 3 3 3 3 4 3 4 3 4 4 4 4 6 5 6 5 5 5 5 6 6 5 6 5 6 6 5 6 6 6 6 5
	1 1 2 2 1 2 1 2 1 2 2 1 1 1 2 1 2 1 2 2 1 1 1 1 3 3 3 4 4 3 3 4 3 3 4 4 3 4 3 4 4 4 3 3 4 5 4 6 6 5 6 6 6 5 5 6 5 5 5 5 6 5 6









### 3.1.3 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเมมเมติกอัลกอริทึม

ตารางที่ ข.68 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204

ลำดับชั้นงาน	144 30 132 57 64 65 99 100 66 92 93 94 91 42 43 60 74 44 56 73 70 71 59 75 97 58 86 84 85 141 96 104 145 142 148 138 139 140 32 34 105 119 147 52 50 51 69 82 83 89 90 146 143 53 133 61 62 63 67 68 95 98 101 102 103 127 11 12 13 33 35 2 3 4 1 6 8 10 9 7 5 14 15 16 17 18 19 20 23 22 24 21 26 25 27 28 29 31 36 37 38 39 45 46 47 49 40 41 48 55 76 88 111 72 134 77 78 79 80 81 135 136 54 112 87 106 107 108 109 110 113 128 123 116 120 117 118 124 129 130 131 137 121 122 126 114 115 125
	144 30 132 57 64 65 99 100 93 94 92 66 91 60 42 43 74 44 56 73 96 104 70 71 59 75 58 86 84 85 141 97 145 142 148 138 139 140 32 34 105 119 147 52 50 51 69 82 83 89 90 143 146 53 133 61 62 63 67 68 95 98 101 103 102 127 11 12 13 33 35 2 3 4 1 6 9 7 8 10 5 14 16 15 17 19 18 20 23 21 22 24 26 28 25 27 29 31 36 37 38 45 46 47 49 39 40 48 55 88 111 76 77 72 134 78 79 80 81 54 135 136 41 87 112 106 107 108 109 110 113 128 123 116 120 117 118 124 129 130 131 137 121 122 126 114 115 125
	144 30 132 57 64 65 94 66 93 92 60 91 105 119 42 43 74 44 56 73 70 71 59 75 97 58 86 84 85 141 96 145 142 148 138 139 140 32 34 99 100 147 52 104 50 51 69 82 83 89 90 143 146 53 133 61 62 63 67 68 95 98 101 102 103 127 33 35 11 12 13 2 3 4 1 5 7 8 6 9 10 14 15 16 17 18 19 20 24 23 22 21 27 25 26 28 29 31 36 37 38 39 45 46 47 49 40 48 55 88 111 76 77 72 134 78 79 80 81 54 135 136 41 87 112 106 107 108 109 110 113 128 123 116 120 117 118 124 129 130 131 137 121 122 126 114 115 125
	144 42 132 57 64 94 65 66 93 92 60 91 105 119 74 43 44 56 73 70 71 59 75 97 58 86 84 85 141 96 145 142 148 138 139 140 32 34 147 99 100 52 30 104 50 51 53 69 82 83 89 90 133 143 146 61 62 63 67 68 95 98 101 102 103 127 11 12 13 33 35 2 3 4 1 7 5 8 10 6 9 14 16 15 17 18 19 20 21 24 22 23 25 28 26 27 29 31 36 37 45 46 47 49 38 39 40 48 41 55 88 111 76 77 72 134 78 79 80 81 54 135 136 87 112 106 107 108 109 110 113 128 123 116 120 117 118 124 129 130 131 137 121 122 126 114 115 125
	144 42 30 132 57 64 94 65 66 93 92 60 91 105 119 74 43 44 56 73 70 71 59 75 97 58 86 84 85 141 96 145 142 148 138 139 140 32 34 147 99 100 52 104 50 51 53 69 82 83 89 90 133 143 146 61 62 63 67 68 95 98 101 102 103 127 11 12 13 33 35 2 3 4 1 6 8 10 9 7 5 14 15 16 17 19 18 20 24 23 22 21 27 26 28 25 29 31 36 37 45 46 47 49 38 39 40 48 41 55 88 111 76 77 72 134 78 79 80 81 54 135 136 87 112 106 107 108 109 110 113 128 123 116 120 117 118 124 129 130 131 137 121 122 126 114 115 125

ตารางที่ ข.68 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบ  
เวลาการทำงานเท่ากับ 204 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	144 42 30 57 64 94 65 66 93 92 60 91 105 119 74 43 44 56 73 70
	71 59 75 97 58 86 84 85 141 96 145 142 148 32 34 138 139 140 132 147
	99 100 52 50 51 53 133 69 82 83 89 90 143 146 104 61 62 63 67 68
	95 98 101 102 103 127 11 12 13 33 35 2 3 4 1 7 8 10 6 9
	5 14 15 16 17 18 19 20 24 23 22 21 27 25 26 28 29 31 36 37
	45 46 47 49 38 39 40 48 41 55 88 111 76 77 72 134 78 79 80 81
	54 135 136 87 112 106 107 108 109 110 113 128 123 116 120 117 118 124 129 130
	137 131 121 122 126 114 115 125
	144 33 30 57 64 65 66 94 93 92 91 105 119 60 74 42 43 44 56 73
	70 71 59 75 97 58 84 86 85 141 96 145 142 148 138 139 140 32 34 132
	147 99 100 52 35 104 50 51 69 82 83 89 90 53 143 146 133 11 12 13
	61 62 63 67 68 95 98 101 102 103 127 2 3 4 1 7 8 10 6 9
	5 14 15 16 17 19 18 20 24 23 22 21 26 28 27 25 29 31 36 37
	45 46 47 49 38 39 40 41 55 88 111 76 77 72 134 135 136 78 79 80
	81 54 87 48 112 106 107 108 109 110 113 128 123 116 120 117 118 124 129 130
	137 131 121 122 126 114 115 125
	144 33 30 57 64 65 66 94 93 92 91 105 119 60 74 42 43 44 56 73
	70 71 59 75 97 58 84 86 85 141 96 145 142 148 138 139 140 32 34 132
	147 99 100 52 35 104 50 51 69 82 83 89 90 53 143 146 133 11 12 13
	61 62 63 67 68 95 98 101 102 103 127 2 3 4 1 7 8 10 6 9
5 14 15 16 17 19 18 20 23 22 24 21 26 28 25 27 29 31 36 37	
45 46 47 49 38 39 40 41 55 88 111 76 77 78 72 134 135 136 79 80	
81 54 87 48 112 106 107 108 109 110 113 128 123 116 120 117 118 124 129 130	
137 131 121 122 126 114 115 125	
144 33 30 57 64 65 94 66 93 92 91 105 119 60 74 42 43 44 56 73	
70 71 59 75 97 58 84 85 86 141 96 145 142 148 138 139 140 32 34 132	
147 99 100 52 35 104 50 51 69 82 83 89 90 53 143 146 133 11 12 13	
61 62 63 67 68 95 98 101 102 103 127 2 3 4 1 7 8 10 6 9	
5 14 16 15 17 18 19 20 21 24 22 23 26 28 25 27 29 31 36 37	
45 46 47 49 38 39 40 41 55 87 76 77 78 72 134 135 136 79 80 81	
54 48 88 111 112 106 107 108 109 110 113 128 123 116 120 117 118 124 129 130	
137 131 121 122 126 114 115 125	
144 33 57 42 64 65 94 66 93 92 30 91 105 119 60 74 43 44 56 73	
70 71 59 75 97 58 84 85 86 141 96 145 142 148 138 139 140 32 34 132	
147 99 100 52 35 104 50 51 69 82 83 89 90 53 143 146 133 11 12 13	
61 62 63 67 68 95 98 101 102 103 127 2 3 4 1 7 8 10 6 9	
5 14 15 16 17 19 18 20 22 23 21 24 26 28 25 27 29 31 36 37	
38 45 46 47 49 39 40 41 55 87 76 77 78 72 134 135 136 79 80 81	
54 88 111 112 48 106 107 108 109 110 113 128 123 116 120 117 118 124 129 130	
137 131 121 122 126 114 115 125	
144 64 30 57 42 65 66 94 60 93 92 91 105 61 119 74 43 44 56 73	
70 71 59 75 97 58 84 85 86 141 33 96 145 142 148 138 139 140 32 34	
132 147 99 100 52 35 104 50 51 69 82 83 89 90 53 143 146 133 11 12	
13 62 63 67 68 95 98 101 102 103 127 2 3 4 1 7 8 10 6 9	
5 14 16 15 17 19 18 20 22 23 21 24 26 28 25 27 29 31 36 37	
38 45 46 47 49 39 40 41 55 87 76 77 78 72 134 135 136 79 80 81	
54 88 111 112 48 106 107 108 109 110 113 120 123 124 116 121 117 118 128 129	
130 137 131 122 126 114 115 125	

ตารางที่ ข.68 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	144 132 30 57 42 64 65 94 66 93 92 91 105 60 119 74 43 44 56 73
	70 71 59 75 97 58 84 86 85 141 33 96 145 142 148 138 139 140 32 34
	147 99 100 52 35 104 50 51 69 82 83 53 89 90 143 146 133 11 12 13
	61 62 63 67 68 95 98 101 102 103 127 2 3 4 1 7 5 8 10 6
	9 14 15 16 17 19 18 20 24 23 22 21 26 28 25 27 29 31 36 37
	38 45 46 47 49 39 40 41 55 88 111 87 76 77 78 79 72 134 135 136
	80 81 54 112 48 106 107 108 109 110 113 123 124 116 120 117 118 128 129 130
	137 131 121 122 126 114 115 125

ตารางที่ ข.69 ผลลัพธ์ของการจัดสรรงานลงสถานีนงาน โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204

สถานีนงาน	1 2 2 1 2 2 2 2 2 1 1 2 3 3 3 2 2 3 2 4
	4 4 4 4 4 3 4 3 3 5 4 4 6 6 6 5 5 5 5 5
	5 5 7 7 8 7 8 7 8 7 7 8 7 7 7 8 8 8 8 8
	8 8 9 10 9 9 10 10 10 10 10 9 9 9 10 10 10 9 10 9
	10 9 9 10 9 11 12 11 11 11 12 12 12 12 11 11 12 11 12 12
	12 12 11 11 11 11 12 12 12 12 12 12 12 14 14 13 13 13 14 13
	14 13 13 15 14 14 14 14 16 15 15 16 15 16 15 15 16 15 15
	15 15 16 16 16 15 15 15
	1 2 2 1 2 2 2 2 1 2 1 2 3 2 3 3 2 3 2 4
	4 4 4 4 4 4 3 4 3 3 5 4 6 6 6 5 5 5 5 5
	5 5 7 7 8 7 8 7 8 7 7 7 8 7 7 8 8 8 8 8
	8 8 9 10 9 10 9 9 9 10 10 9 9 9 10 10 10 9 10 9
	10 10 10 9 9 12 11 11 11 12 11 12 12 11 12 11 12 11 12 12
	12 11 11 11 11 12 12 12 12 12 12 12 13 14 14 13 13 14 13 13
	14 14 14 13 15 14 14 16 16 16 15 15 16 15 16 15 15 16 15 15
	15 15 16 16 16 15 15 15
1 2 2 1 2 2 2 2 1 2 2 2 1 4 3 3 3 3 4 4	
4 4 3 3 3 4 3 3 5 4 6 6 6 5 5 5 5 5 5 5	
5 7 7 8 8 7 8 7 8 7 7 7 8 7 7 8 8 8 8 8	
8 8 9 10 9 9 10 10 9 9 10 9 10 9 10 10 10 9 10 10	
9 10 9 10 9 11 12 11 12 11 11 12 11 12 12 11 12 11 12 12	
12 12 11 11 11 12 12 12 12 12 12 13 14 14 13 13 14 13 13	
14 14 14 13 15 14 14 16 16 16 15 15 16 15 16 15 15 16 15 15	
15 15 16 16 16 15 15 15	
1 1 2 1 2 2 2 2 1 2 2 2 1 4 3 3 3 4 4 4	
4 3 3 3 3 4 3 3 5 4 6 6 6 5 5 5 5 5 5 8	
7 7 8 8 8 7 7 8 8 8 8 8 7 7 8 8 8 8 9 10	
9 10 9 10 9 9 10 10 10 10 10 9 9 9 10 10 9 10 9 10	
10 9 12 11 11 11 12 11 12 12 11 11 12 11 12 11 12 11 12 12	
11 11 11 13 12 12 12 12 14 14 14 13 14 14 14 14 13 13 14 13	
13 14 14 13 15 16 16 16 16 16 15 15 16 15 16 15 15 16 15 15	
15 15 16 16 16 15 15 15	











ตารางที่ ข.72 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี DPSO ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	144 92 33 132 30 57 52 70 64 65 99 145 74 2 3 4 91 94 35 93
	66 11 50 51 53 69 82 89 90 138 139 140 71 141 133 42 43 105 119 60
	59 75 97 56 73 96 104 83 100 61 62 63 58 86 84 85 142 148 146 143
	1 7 6 9 8 10 147 44 32 34 67 68 98 95 101 103 102 127 5 14
	16 15 17 18 19 20 24 21 23 22 26 25 28 27 29 31 36 37 45 46
	47 49 38 39 40 55 76 88 54 111 112 87 77 78 79 80 72 134 135 136
	41 81 106 107 108 109 113 120 114 121 122 115 123 124 125 110 116 117 118 126
	48 128 129 130 131 137 12 13
	30 70 1 132 60 59 144 61 64 65 99 100 56 58 141 73 93 11 12 74
	75 91 105 84 62 63 13 145 52 57 96 104 2 3 6 9 4 8 10 142
	148 147 33 35 94 97 32 34 50 51 53 133 69 82 143 146 83 92 42 43
	44 89 90 85 66 67 68 98 95 101 102 103 127 119 138 139 140 5 7 14
	15 16 17 18 19 20 21 24 23 22 28 27 25 26 29 31 36 37 38 39
	40 41 45 46 47 55 87 72 134 135 136 54 76 77 78 79 88 111 112 48
	80 81 113 123 128 116 120 121 124 122 114 115 125 106 107 108 117 118 126 129
	130 131 137 109 110 49 86 71
	93 52 138 59 91 64 11 70 42 105 71 30 2 43 44 56 57 3 144 61
	73 96 104 4 32 34 145 58 86 141 142 74 75 97 65 99 84 85 12 94
	139 140 132 92 100 148 62 147 1 7 6 9 5 8 10 14 15 60 33 35
	50 51 53 69 82 83 146 89 90 143 133 13 119 66 16 17 18 19 20 24
23 21 22 27 26 28 25 29 31 36 37 38 39 45 40 41 46 47 49 48	
55 87 72 88 134 135 111 112 54 76 77 78 79 80 81 106 107 108 109 110	
136 113 123 128 129 114 120 121 122 130 137 131 124 115 125 116 117 118 126 63	
67 68 95 98 101 103 102 127	
56 132 141 70 64 144 42 52 60 57 92 50 51 53 33 35 142 133 1 30	
145 148 94 73 96 58 86 84 85 59 147 32 34 65 99 100 71 104 74 75	
97 61 62 63 43 44 69 82 143 89 90 83 146 93 91 105 66 67 68 95	
98 101 103 102 127 138 139 140 119 11 2 3 6 9 5 7 4 8 10 14	
16 15 17 18 19 20 21 22 24 23 28 26 25 27 29 31 36 37 45 38	
39 46 47 49 40 48 55 72 88 76 77 134 135 136 41 111 112 78 79 80	
81 106 107 108 109 110 113 120 114 116 123 115 117 118 128 129 130 131 121 122	
126 54 87 137 124 125 12 13	
52 11 94 33 74 144 2 3 56 73 96 104 32 138 139 140 93 1 12 13	
145 58 84 85 7 50 59 75 97 86 132 5 34 51 92 61 62 63 91 6	
35 141 30 105 119 69 82 83 89 90 9 64 65 66 67 53 133 99 100 4	
8 10 14 15 42 43 44 60 16 17 18 19 20 21 24 22 23 27 26 25	
28 29 31 36 37 38 39 45 46 47 40 41 48 49 142 147 143 148 146 68	
95 57 55 76 77 72 87 88 111 112 78 54 134 135 136 113 114 120 123 121	
122 115 128 129 124 125 130 131 137 116 117 118 126 70 71 79 80 81 106 107	
108 109 110 98 101 102 103 127	
91 74 70 138 2 60 132 56 73 32 59 75 139 11 12 13 57 92 93 140	
96 104 144 64 71 65 99 105 119 33 35 3 4 34 94 141 142 66 50 51	
69 82 89 83 146 90 143 58 84 85 86 145 148 52 53 133 97 30 147 61	
42 43 44 1 6 9 5 100 7 8 10 14 15 16 17 19 18 20 24 23	
21 22 25 26 28 27 29 31 36 37 45 46 38 39 40 41 47 55 54 49	
48 72 87 76 77 88 111 112 78 79 80 81 106 107 108 109 113 114 115 116	
117 123 124 125 128 118 129 130 131 137 134 135 120 121 122 110 136 126 62 63	
67 68 98 95 101 102 103 127	





ตารางที่ ข.74 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	91 11 61 2 138 33 52 62 57 35 30 92 63 70 58 50 12 42 105 60
	141 132 32 139 140 43 34 59 144 94 142 13 93 56 3 4 44 73 86 84
	51 85 64 71 96 119 145 148 65 1 8 104 99 10 69 6 66 67 9 5
	147 82 146 68 53 89 74 100 98 83 143 75 97 95 101 103 102 133 90 7
	127 14 15 16 17 19 18 20 23 22 21 24 26 25 27 28 29 31 36 37
	45 38 39 46 47 40 55 41 54 88 111 112 49 87 72 76 77 78 79 113
	120 116 123 124 121 134 80 81 122 117 106 107 118 114 128 126 108 109 110 115
	48 129 130 137 131 135 136 125

ตารางที่ ข.75 ผลลัพธ์ของการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 204

สถานีงาน	1 2 2 2 2 2 1 2 1 2 1 4 3 4 4 4 4 3 3 3
	3 3 3 3 3 4 4 5 5 5 5 4 6 6 6 5 5 6 6 6
	6 6 6 6 5 5 5 5 5 5 7 7 8 8 8 8 8 8 7 8
	7 8 8 7 7 7 8 8 8 8 7 8 7 10 10 9 9 10 9 9
	9 9 10 10 10 10 9 9 10 9 10 10 10 9 10 10 10 9 9 9
	11 12 12 12 11 12 12 11 12 12 12 11 11 12 12 11 11 11 11 12
	11 13 14 13 14 13 14 13 14 13 14 13 13 14 13 13 13 13 13 13
	14 14 14 13 14 13 14 14
	1 2 1 2 1 2 2 1 2 2 2 2 2 2 4 4 1 3 3 3
	3 3 3 3 4 3 3 4 3 3 4 5 6 6 6 5 5 6 6 5
	5 5 5 5 5 5 6 5 5 5 5 5 5 8 7 7 7 7 8 7
	7 8 8 8 8 8 8 8 7 8 7 8 8 8 8 7 7 9 10 9
	9 10 9 9 10 10 9 10 9 10 9 10 9 10 9 10 10 9 10 10
	10 10 9 12 9 11 11 12 12 12 11 11 12 12 11 12 11 11 12 12
	11 11 11 12 14 13 13 13 14 13 13 14 13 13 13 14 14 13 14 13
	13 14 13 13 13 14 13 14
	1 2 2 2 2 2 1 2 1 2 2 1 2 2 1 2 1 1 2 1
	1 2 1 2 3 3 2 3 4 4 4 3 4 4 4 3 4 4 3
	5 6 6 6 5 5 6 6 5 5 5 5 5 6 5 5 5 7 8
	7 8 8 8 7 8 8 8 7 8 7 8 7 8 7 8 9 9 10 10
	9 10 9 10 9 10 9 9 9 9 10 10 10 10 9 9 10 9 10 10
	9 10 10 11 12 12 12 11 12 11 11 12 12 12 12 12 12 12 11
	11 11 13 14 13 14 13 13 14 13 14 13 14 13 13 14 13 14 13 14
	14 13 13 13 13 14 14 13













ตารางที่ ข.82 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบ  
เวลาการทำงานเท่ากับ 306 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	144 42 32 34 64 94 60 61 59 74 56 138 33 93 91 30 139 140 58 65
	11 99 100 52 141 75 142 70 50 12 62 57 132 145 1 63 71 66 73 148
	84 13 97 51 53 69 96 85 35 133 92 147 67 105 119 82 83 89 90 146
	143 104 86 43 44 68 98 95 101 103 102 2 127 3 6 5 4 8 10 9
	7 14 16 15 17 18 19 20 21 23 22 24 26 28 27 25 29 31 36 37
	45 38 39 46 47 49 40 41 55 76 88 48 77 54 87 78 111 72 112 79
	113 80 114 81 128 116 129 106 115 107 120 134 117 108 118 109 121 122 110 126
	135 130 131 136 137 123 124 125
	57 61 62 70 11 132 30 1 56 58 138 33 42 92 63 94 64 71 93 43
	44 50 74 141 60 139 59 65 99 142 12 2 144 35 32 34 13 145 140 3
6 5 9 7 100 66 91 148 67 4 8 10 51 105 68 69 98 95 14 16	
15 75 82 83 89 101 103 146 102 52 147 73 86 90 53 84 85 143 133 119	
17 18 19 20 23 22 24 21 96 104 28 26 27 97 25 127 29 31 36 37	
45 46 47 49 38 39 40 41 55 48 76 88 87 54 77 111 72 112 78 113	
79 128 114 134 116 80 120 81 129 106 121 135 130 115 131 117 118 122 107 136	
108 137 126 109 123 110 124 125	
32 34 56 59 64 144 65 70 52 132 33 2 50 145 35 71 92 66 141 60	
94 3 11 42 91 57 61 62 63 74 30 99 58 138 1 7 139 75 142 4	
147 5 8 93 148 51 12 73 10 69 86 43 13 67 82 89 96 104 53 83	
44 84 85 68 140 98 105 90 119 95 143 97 133 146 6 9 100 101 103 102	
127 14 16 15 17 18 19 20 23 24 22 21 28 26 27 25 29 31 36 37	
45 46 38 39 40 41 47 49 55 76 72 54 88 77 111 134 87 78 112 79	
113 80 128 48 114 116 135 123 129 136 117 81 120 124 115 125 130 121 122 106	
137 107 131 108 118 109 126 110	
144 2 50 51 145 91 57 61 62 69 33 35 32 74 94 64 70 34 71 1	
141 60 11 56 52 53 42 93 3 6 5 9 7 92 63 142 30 133 147 59	
75 148 43 4 8 10 138 105 132 12 14 16 15 139 44 140 65 99 100 66	
17 97 67 119 13 73 19 58 82 83 143 84 96 68 98 89 90 146 95 85	
104 18 20 21 24 23 22 26 28 101 27 25 86 103 29 102 31 36 127 37	
38 39 45 46 47 49 40 41 55 48 76 54 72 87 77 88 111 134 78 112	
79 113 80 116 135 114 117 136 115 81 120 118 106 121 122 126 128 107 129 123	
108 124 130 131 109 125 137 110	
11 2 32 64 92 30 94 52 33 93 35 12 60 59 42 65 50 141 91 43	
66 132 57 138 139 74 58 144 75 142 44 145 1 147 13 105 97 51 53 61	
119 70 133 69 3 6 140 148 5 9 82 83 89 90 56 7 99 34 100 143	
62 73 86 84 85 96 146 4 8 63 71 104 10 14 16 15 17 67 19 18	
20 24 23 22 68 21 95 98 26 27 101 103 28 102 25 29 127 31 36 37	
38 39 40 41 45 46 47 49 55 48 88 54 76 72 111 77 87 78 112 79	
113 80 120 81 121 116 128 114 122 106 115 134 129 123 107 124 130 131 117 108	
118 109 126 110 135 137 136 125	
144 11 2 64 70 33 59 61 42 71 74 94 56 132 73 145 3 138 91 30	
50 92 93 58 84 75 62 51 85 105 97 69 32 34 4 1 43 8 10 96	
65 99 139 12 44 140 13 86 52 5 63 104 66 57 60 119 141 82 83 67	
68 98 142 100 143 6 146 9 7 14 16 95 89 90 35 148 101 103 15 147	
102 53 127 17 133 18 19 20 24 23 22 21 26 27 25 28 29 31 36 37	
45 46 38 47 49 39 40 41 48 55 87 76 77 88 72 54 111 134 78 112	
79 113 80 120 81 106 116 114 121 135 123 107 122 108 109 115 136 110 124 117	
128 125 129 130 131 137 118 126	







ตารางที่ ข.84 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 306 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	32 74 94 92 50 33 35 57 52 34 70 51 53 133 69 64 1 71 30 11
	144 59 12 132 141 42 75 138 139 140 13 93 2 65 58 43 61 62 99 100
	56 66 97 73 86 63 145 84 60 85 142 148 44 91 67 68 98 95 101 105
	119 103 82 146 89 90 143 102 3 6 127 96 104 7 5 4 83 9 8 10
	147 14 16 15 17 18 19 20 24 22 21 23 27 28 26 25 29 31 36 37
	38 45 39 40 41 46 47 49 48 55 88 54 76 72 87 77 111 78 112 79
	113 80 114 134 120 135 115 123 81 116 106 117 107 118 136 121 124 125 128 122
	108 126 109 129 110 130 131 137
	144 92 74 91 94 59 57 138 33 75 70 105 132 60 1 32 35 58 119 42
	30 139 140 93 2 34 97 141 145 52 11 64 71 50 142 148 12 13 43 61
	44 147 56 73 86 96 104 62 65 84 85 51 53 133 69 82 3 6 9 7
	5 4 99 100 83 143 89 90 66 8 10 14 16 15 17 19 18 63 20 24
	22 23 21 67 68 98 146 95 27 28 25 26 101 102 103 29 127 31 36 37
	45 38 39 40 41 46 47 49 48 55 88 54 76 72 87 77 111 78 112 79
	113 80 114 134 120 81 123 124 106 121 115 125 107 116 108 128 117 135 109 122
	110 129 130 136 131 118 126 137
	59 50 42 43 32 58 70 44 34 33 93 51 92 60 74 144 64 11 12 2
	71 57 69 75 30 61 82 3 141 56 13 52 89 91 105 119 132 97 62 90
	94 1 5 63 4 142 53 133 146 8 145 73 86 138 143 84 148 10 6 85
	96 147 83 9 7 14 104 139 35 140 65 66 67 99 68 98 95 15 100 16
17 18 19 20 24 22 21 101 23 25 26 103 27 28 29 102 31 36 127 37	
38 45 39 46 40 41 47 49 48 55 72 87 54 76 88 134 111 77 112 78	
113 79 116 120 80 128 81 117 135 106 114 123 118 107 115 108 136 109 121 110	
129 124 122 125 130 131 137 126	
144 11 33 74 59 61 138 30 94 58 75 42 52 93 139 91 35 57 62 92	
1 105 56 119 141 145 97 60 64 43 132 12 13 73 86 142 148 2 96 104	
3 147 50 140 51 53 133 69 82 146 89 90 65 66 6 9 70 71 32 63	
5 4 99 67 68 95 84 8 10 83 143 100 34 85 7 98 14 16 44 15	
17 19 18 20 24 22 21 23 25 28 26 101 102 103 27 29 127 31 36 37	
38 45 39 46 47 49 40 41 48 55 88 54 76 72 87 77 111 78 112 79	
113 80 123 81 128 124 134 120 106 129 107 130 108 131 109 114 137 121 110 122	
116 135 115 125 136 117 118 126	
70 74 58 92 42 43 61 30 1 57 62 52 64 50 51 53 133 2 94 11	
141 65 71 56 93 59 33 35 138 12 132 144 91 145 75 32 99 34 142 97	
63 44 147 105 119 73 86 84 85 69 82 146 89 90 143 3 4 6 5 100	
60 13 66 67 68 98 95 101 8 10 9 103 83 102 96 7 139 14 16 127	
148 140 15 17 18 19 20 24 22 21 23 25 28 26 27 29 104 31 36 37	
38 45 39 40 41 46 47 49 48 55 88 54 76 72 87 77 111 78 112 79	
113 80 116 117 114 134 128 81 123 129 106 130 107 115 108 118 131 135 120 136	
121 109 124 110 122 137 126 125	



























### 3.3.2 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธีเจเนติกอัลกอริทึม

ตารางที่ ข.94 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี NSGA-II ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408

ลำดับชั้นงาน	91 93 141 94 138 139 57 92 140 61 62 63 70 132 64 65 99 100 66 67
	32 71 58 59 74 144 145 52 68 95 98 101 102 103 127 34 105 119 75 97
	142 148 147 33 35 60 50 51 53 133 69 30 82 83 146 143 89 90 11 12
	13 42 43 44 56 73 86 96 84 104 85 2 3 4 1 6 7 8 10 9
	5 14 15 16 17 19 18 20 21 23 22 24 25 27 26 28 29 31 36 37
	38 39 40 41 45 46 47 49 48 55 72 88 87 111 112 113 116 123 120 134
	76 77 78 79 124 54 114 115 125 121 122 128 129 130 137 131 80 81 135 136
	106 107 108 109 110 117 118 126
	91 141 138 94 42 132 57 33 35 43 93 52 64 44 74 65 99 100 66 70
	71 58 60 92 1 59 75 97 56 73 96 84 86 85 104 61 62 63 67 68
	98 32 34 11 30 142 139 140 144 145 148 147 12 13 50 51 69 82 146 89
	90 83 143 53 133 95 101 103 102 127 2 3 5 6 7 4 9 8 10 14
16 15 17 18 19 20 23 21 24 22 25 27 26 28 29 31 36 37 45 46	
47 49 38 39 40 48 55 72 134 135 136 87 76 88 111 54 112 77 78 79	
41 113 114 115 128 123 124 125 129 130 131 137 116 117 118 120 121 122 126 80	
81 106 107 108 109 110 105 119	
144 94 138 50 132 139 2 56 11 92 33 140 91 61 58 145 74 70 93 62	
63 3 141 142 147 59 4 51 69 148 35 42 43 44 64 71 65 66 99 100	
67 68 98 95 52 53 133 101 102 57 75 97 60 103 127 32 34 73 86 96	
84 85 104 105 119 82 146 89 143 90 83 30 12 13 1 8 10 7 6 9	
5 14 16 15 17 19 18 20 22 24 23 21 26 28 25 27 29 31 36 37	
38 39 40 45 46 47 55 88 111 112 87 72 134 76 77 78 79 48 113 116	
114 115 128 129 130 137 131 123 124 125 120 121 122 117 118 126 41 49 80 81	
106 107 108 109 135 136 110 54	
32 144 138 56 73 132 11 74 30 96 104 94 145 50 42 61 70 34 64 71	
65 99 100 66 62 63 67 58 86 57 84 85 60 59 12 68 95 98 101 103	
102 127 43 44 75 97 92 51 69 82 89 83 90 141 142 147 146 148 143 52	
53 133 91 105 119 93 13 139 140 33 35 2 3 4 1 6 8 9 10 7	
5 14 16 15 17 19 18 20 24 22 21 23 28 25 27 26 29 31 36 37	
38 45 46 47 49 39 40 55 88 111 112 87 54 76 77 78 79 80 81 72	
134 113 120 116 117 118 128 129 121 122 126 106 48 41 123 124 135 136 107 108	
109 110 114 115 125 130 131 137	



ตารางที่ ข.96 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบ  
เวลาการทำงานเท่ากับ 408 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	91 105 119 64 70 71 144 2 57 60 56 73 32 34 1 33 35 50 96 104
	92 132 74 59 75 51 61 62 138 93 11 12 13 42 43 44 97 141 94 69
	63 52 139 140 142 145 58 86 84 85 147 148 53 133 82 83 89 90 146 3
	4 8 10 6 9 5 7 14 16 15 17 19 18 20 22 21 24 23 27 28
	143 25 65 66 99 100 26 29 31 36 37 45 46 47 49 38 39 30 67 68
	95 98 101 103 102 127 40 48 41 55 87 76 88 77 111 112 78 54 79 113
	80 128 81 116 72 120 106 117 121 118 134 114 135 107 115 136 129 108 130 131
	109 122 110 137 123 126 124 125
	93 42 43 44 61 62 138 57 91 105 119 59 63 139 1 11 12 60 74 94
	75 58 92 64 70 71 144 65 97 145 30 56 73 86 50 96 104 2 51 140
	33 84 132 52 35 13 99 66 100 141 67 142 147 148 53 69 133 82 83 89
	90 146 3 5 6 9 4 8 10 7 14 15 16 17 19 18 20 22 21 24
	23 68 95 98 25 85 28 143 26 27 32 34 29 31 36 37 45 101 103 102
	127 46 38 47 49 39 40 48 41 55 87 76 88 77 111 112 78 54 79 113
	80 128 81 116 123 72 120 134 114 106 129 135 107 117 121 118 108 122 136 115
124 125 126 109 130 131 110 137	
91 105 119 60 42 43 44 138 139 140 2 32 34 1 33 35 94 57 52 132	
74 58 56 73 84 86 85 141 96 104 92 144 30 11 12 13 59 75 50 51	
53 69 133 82 83 89 90 142 145 143 3 5 6 146 4 8 10 148 7 9	
14 16 147 61 62 63 93 64 70 71 97 15 17 19 18 20 22 21 24 23	
28 25 27 26 29 31 36 37 45 46 38 47 49 39 40 48 41 55 87 76	
88 77 65 66 99 78 67 111 112 72 113 79 120 134 114 135 136 115 123 80	
116 81 117 106 128 107 124 125 100 54 121 118 108 122 109 126 110 129 130 137	
131 68 95 98 101 103 102 127	
91 105 119 64 70 71 144 132 74 94 138 42 43 44 61 62 63 59 75 60	
50 52 58 32 57 97 145 141 139 1 140 51 53 69 133 82 83 89 90 142	
147 148 143 2 33 35 30 34 11 12 13 92 3 5 6 146 4 93 7 9	
8 10 14 16 15 17 19 18 20 22 23 24 21 27 28 25 26 29 56 73	
84 96 85 86 31 36 37 45 46 47 49 38 65 66 99 104 67 100 68 95	
98 101 103 102 127 39 40 48 41 55 87 76 88 77 111 112 78 54 79 113	
80 128 81 72 120 106 129 107 134 114 135 121 123 122 136 130 131 137 124 108	
116 117 115 125 118 109 126 110	
93 33 70 91 105 119 64 42 43 44 59 57 35 132 74 75 92 11 12 13	
58 138 139 1 140 94 97 56 73 84 86 85 61 62 63 52 71 144 65 66	
99 60 67 32 34 145 141 100 142 147 148 68 95 98 96 104 2 101 103 50	
51 53 69 133 82 83 89 90 146 3 5 6 9 7 4 8 10 14 16 15	
17 19 18 20 22 23 24 21 27 143 25 26 28 102 127 29 31 36 37 38	
39 30 45 46 47 49 40 48 41 55 87 76 88 77 111 112 78 54 79 113	
80 116 123 72 120 81 114 106 117 121 118 115 124 125 107 122 108 126 109 110	
134 128 129 130 131 135 137 136	



ตารางที่ ข.96 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	93 64 70 71 144 65 66 138 33 57 32 34 132 60 52 145 42 43 44 61 139 74 94 92 140 91 105 119 50 58 141 99 56 73 30 11 12 13 59 75 51 53 69 133 82 83 89 90 142 147 1 143 96 104 2 148 3 5 7 146 4 8 10 6 9 14 16 86 84 85 15 17 19 18 35 97 62 63 67 20 23 24 21 22 26 27 68 95 98 100 28 25 29 31 36 37 38 45 101 103 102 39 40 127 46 47 49 48 41 55 87 76 88 77 111 112 78 54 79 113 80 120 81 116 106 128 107 117 121 118 108 122 109 126 110 129 114 130 115 123 72 124 125 131 137 134 135 136
	59 64 70 71 144 65 66 30 56 33 52 94 57 92 11 12 13 58 32 73 61 62 63 67 86 35 50 96 132 74 91 105 119 60 104 51 53 69 133 145 75 138 139 140 99 1 97 68 95 98 42 43 44 100 141 84 82 83 89 90 142 147 148 143 2 101 103 102 127 3 7 4 8 10 6 9 5 14 16 15 34 17 19 93 85 18 20 22 21 24 23 25 27 26 28 29 31 36 37 146 45 46 38 47 49 39 40 48 41 55 87 76 88 77 111 112 78 54 79 113 80 128 81 114 106 129 107 123 72 120 134 121 135 122 136 115 108 124 130 125 137 109 131 110 116 117 118 126
	91 105 119 64 70 71 144 132 74 42 43 44 57 52 92 1 33 145 11 12 56 73 35 50 51 53 69 133 82 83 89 90 30 58 32 94 61 62 63 84 86 2 96 104 93 65 66 99 85 141 100 142 147 148 143 138 139 140 60 146 3 5 7 4 8 10 6 9 14 15 16 59 75 97 34 17 19 18 20 23 24 21 22 26 25 27 28 67 68 95 98 29 31 36 37 45 46 47 49 101 103 102 127 38 39 40 48 41 55 87 76 88 77 111 112 78 54 79 113 80 116 123 72 120 134 121 124 122 135 81 117 13 114 106 128 107 118 108 126 109 136 115 129 130 125 131 137 110

ตารางที่ ข.97 ผลลัพธ์ของการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408

สถานีงาน	1 2 1 2 2 2 1 2 2 2 1 2 1 1 2 2 2 2 2 2 1 1 1 1 1 1 2 2 2 4 1 3 3 3 3 3 3 3 3 4 3 4 4 4 4 4 3 4 3 4 4 4 4 3 4 3 4 3 4 6 5 6 5 5 6 5 5 5 6 5 5 6 6 5 6 6 6 6 6 5 5 6 6 5 6 5 5 5 6 5 6 6 5 5 6 6 6 5 5 6 5 6 6 6 6 6 8 8 7 8 8 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 8 7 8 8 7 8 7 8 7 7 7 7 7 7 8 7 8 7 7 8 7 8 8
	1 2 1 2 2 2 1 2 1 2 2 2 1 1 2 2 2 1 2 2 1 2 1 2 2 1 1 1 1 1 2 2 2 1 1 3 2 3 2 4 4 3 4 4 4 4 3 3 3 3 3 4 3 3 4 4 4 4 4 4 3 6 5 6 6 5 6 5 6 5 5 6 5 5 5 6 6 5 5 5 5 6 6 6 6 5 6 6 6 6 6 5 5 5 5 6 6 6 6 6 6 6 5 6 5 6 6 5 8 8 7 8 8 8 7 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 8 7 8 8 7 8 7 7 8 7 7 7 7 7 8 8 7 7 8 7 7







ตารางที่ ข.98 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	58 60 56 73 84 86 85 96 94 104 42 43 44 61 62 141 63 57 32 34 52 70 64 71 144 65 99 100 66 59 33 35 92 145 138 139 50 140 91 105 93 132 119 142 147 148 51 53 133 69 82 83 89 90 146 2 143 67 68 98 3 4 1 6 9 5 7 8 10 14 16 15 17 18 19 20 21 24 22 23 28 11 12 13 74 30 95 101 103 102 127 27 25 75 97 26 29 31 36 37 38 45 39 40 41 46 47 48 49 55 54 87 88 76 77 111 78 112 79 113 80 120 81 116 106 121 107 128 117 129 72 123 134 130 131 137 135 114 118 108 122 109 126 110 115 136 124 125
	58 52 64 70 144 74 32 93 59 75 33 35 11 12 13 61 62 63 57 56 73 84 86 85 96 2 104 65 99 100 66 50 138 139 132 140 91 3 4 34 105 141 119 92 145 1 60 42 43 44 8 10 5 7 142 147 148 51 53 133 69 82 83 89 90 146 6 9 143 97 94 30 14 15 16 17 18 19 20 21 24 23 22 26 25 28 67 68 98 95 101 103 102 127 27 29 31 36 37 38 45 39 40 41 46 47 48 55 54 87 88 76 77 111 78 112 79 113 80 120 81 116 106 121 107 128 117 114 118 108 122 109 126 110 129 72 123 134 130 131 124 135 115 49 137 136 125 71
	58 52 70 64 71 74 32 34 11 12 13 94 93 91 105 141 119 142 61 62 63 57 42 43 44 65 99 100 66 59 75 97 144 30 138 139 33 35 92 145 2 60 148 50 140 147 51 53 133 69 82 83 89 90 146 3 4 143 67 68 98 95 101 103 102 127 56 73 84 86 85 96 1 7 8 10 5 6 9 14 15 16 17 18 19 20 23 21 22 24 104 28 26 27 25 29 31 36 37 38 45 46 47 49 39 40 41 48 55 54 87 88 76 77 111 78 112 79 113 80 120 81 116 106 121 107 128 117 114 118 108 122 109 126 110 129 72 123 134 124 132 115 125 130 131 135 137 136
	30 94 93 92 144 11 12 13 32 34 56 57 145 58 52 60 70 64 71 74 138 139 50 140 141 65 99 61 62 63 33 35 91 105 1 119 142 147 148 51 53 2 100 66 67 68 98 95 101 103 102 127 3 4 6 9 5 7 8 10 14 73 84 86 85 96 15 16 17 18 19 20 59 75 97 42 43 44 132 133 69 82 83 89 90 146 21 143 22 24 23 27 25 28 104 26 29 31 36 37 38 45 39 40 41 46 47 48 49 55 54 87 88 76 77 111 78 112 79 113 80 120 81 116 106 121 107 128 117 114 118 108 122 109 126 110 129 72 123 134 130 131 135 115 136 124 125 137
	58 52 60 11 12 13 74 138 139 70 144 64 71 57 2 33 35 92 65 99 100 66 42 43 32 34 44 132 1 56 94 93 91 105 145 73 84 86 85 96 59 75 97 141 104 142 147 148 50 140 30 51 53 133 69 82 83 89 90 146 3 4 8 10 5 143 7 6 9 14 16 15 17 18 19 20 23 21 22 24 119 61 62 63 67 68 26 27 25 28 29 31 36 37 38 45 46 47 39 40 41 48 49 55 54 87 88 76 77 111 78 112 79 113 80 120 81 116 106 121 107 128 108 122 109 72 114 134 123 135 115 110 124 136 125 98 95 129 117 130 131 101 103 102 127 137 118 126

ตารางที่ ข.98 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	58 52 70 64 71 59 30 11 12 13 65 99 100 1 91 105 93 92 119 60
	57 50 138 139 94 32 34 33 35 42 43 44 61 62 144 132 56 73 84 86
	85 96 2 104 141 145 74 66 51 53 133 69 82 83 89 90 3 4 142 147
	148 8 10 5 7 143 140 75 97 6 9 14 15 16 17 18 19 20 21 22
	24 23 27 25 28 26 29 31 146 63 67 68 98 95 101 103 102 127 36 37
	38 45 39 40 41 46 47 48 49 55 54 87 88 76 77 111 78 112 79 113
	80 120 81 116 106 121 107 128 117 114 118 108 122 109 126 110 129 72 123 134
	130 131 135 115 136 137 124 125
	42 58 60 56 73 84 86 1 144 94 93 85 96 132 2 141 145 91 52 138
	139 50 43 30 11 12 13 142 147 51 53 133 69 82 83 89 90 143 44 61
	62 57 32 34 63 70 140 74 33 35 92 146 64 71 59 75 97 3 4 8
	10 5 7 104 65 6 9 14 99 100 66 67 68 98 15 16 17 18 19 105
	148 20 23 95 101 119 103 102 127 22 24 21 25 28 26 27 29 31 36 37
	38 45 46 47 49 39 40 41 48 55 54 87 88 76 77 111 78 112 79 113
72 114 80 120 81 116 106 121 107 128 117 129 134 123 135 115 108 122 109 118	
126 110 124 136 125 130 131 137	

ตารางที่ ข.99 ผลลัพธ์ของการจัดสรรงานลงสถานีนงาน โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408

สถานีนงาน	1 2 2 2 1 1 2 1 2 1 2 1 2 2 1 2 1 1 1 2
	2 1 1 1 2 2 2 2 2 2 2 2 1 2 2 2 2 1 2 2
	1 4 3 3 3 4 3 3 4 4 4 4 4 4 3 4 4 4 3 3
	4 4 3 4 4 3 3 4 3 6 6 6 5 6 5 5 6 5 5 5
	5 6 6 5 5 6 5 6 5 5 6 5 6 5 5 6 6 6 6 5
	5 5 5 5 5 6 6 6 6 6 5 6 6 6 6 6 6 6 7 8 7
	8 7 8 8 8 7 8 7 8 7 8 8 7 8 7 8 7 8 7 8
	7 7 7 8 7 7 7 8
	1 2 2 2 1 2 2 2 2 2 2 1 1 2 1 1 2 2 1 2
	1 2 1 2 1 2 1 1 1 1 1 2 2 2 3 3 4 4 3
	4 4 3 4 4 3 3 4 4 3 4 3 4 3 3 3 4 4 4 4
	4 4 3 4 3 3 3 3 6 5 5 5 5 6 6 6 6 6 6 6
	5 6 5 6 5 6 5 6 6 5 5 5 5 6 6 5 6 6 6 6
	6 6 6 5 5 5 5 6 5 6 5 6 6 6 5 6 6 7 8 7
	8 7 8 8 8 7 8 7 8 7 8 8 7 8 7 8 7 8 7 8
	7 7 7 8 7 8 7 7
	1 1 2 2 2 1 1 2 1 1 1 2 2 2 2 2 2 1 2 2
	1 1 2 2 2 2 2 1 1 1 1 1 1 1 2 1 4 3 3 4
	4 4 3 4 3 3 3 4 4 4 4 4 4 4 3 4 3 3 3 4
	4 4 4 4 4 3 4 3 4 3 3 3 6 5 6 6 5 5 6 6
	6 6 5 5 5 5 6 5 6 5 6 5 6 5 6 5 6 5 6 6
	6 6 6 6 5 5 5 5 5 5 6 7 6 6 6 8 7 8 7 8 7
	7 8 7 7 7 8 7 7 8 7 8 7 8 7 8 7 7 8 7 8
	7 7 8 7 8 7 7 7















ตารางที่ ข.102 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลา  
การทำงานเท่ากับ 408 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	52 93 70 33 35 91 132 56 73 144 138 59 74 75 30 92 11 58 94 97
	64 71 61 62 63 84 85 1 96 104 32 34 42 43 65 66 99 100 145 141
	44 2 50 51 69 53 82 89 90 83 142 146 148 3 7 5 6 9 67 68
	98 95 143 147 60 57 101 103 102 127 86 4 8 10 12 13 14 16 15 17
	18 19 20 22 24 21 23 28 25 26 105 119 139 140 133 27 29 31 36 37
	45 46 38 47 49 39 40 48 41 55 87 54 76 88 111 77 112 78 113 79
	114 80 128 81 116 72 120 106 129 107 130 108 137 109 117 110 131 134 123 115
	118 135 121 136 122 124 125 126
	52 70 92 30 144 138 132 11 12 13 57 33 35 91 42 43 44 139 93 32
	34 61 62 63 1 140 2 94 105 119 58 56 73 86 145 84 85 141 96 104
	50 51 69 53 82 89 90 83 64 71 60 65 66 99 100 142 146 74 147 148
	133 67 68 98 95 101 3 7 102 103 127 4 8 6 9 5 143 59 75 97
	10 14 16 15 17 18 19 20 21 23 24 22 25 28 27 26 29 31 36 37
	45 46 38 47 49 39 40 48 41 55 87 54 76 88 111 77 112 78 113 79
	116 72 120 134 117 135 121 136 122 118 126 123 80 128 81 114 106 129 107 130
	108 137 109 131 110 115 124 125
	56 73 52 144 1 70 64 71 91 105 119 138 139 11 12 13 141 145 32 34
	42 43 44 65 66 142 147 148 93 33 140 58 30 99 100 50 51 69 53 82
	89 90 83 61 133 146 132 35 59 74 75 97 57 92 60 86 84 96 104 62
	63 85 94 67 143 2 68 98 3 5 6 9 4 8 10 7 14 16 15 17
18 19 20 22 21 23 24 27 28 25 26 29 31 36 37 45 46 38 47 49	
39 40 48 41 55 87 54 76 88 111 77 112 78 113 79 114 72 120 134 123	
80 128 81 129 135 115 106 121 136 122 107 130 108 124 125 109 137 110 131 95	
101 103 102 127 116 117 118 126	
52 70 33 58 93 35 144 64 71 2 32 34 61 65 66 59 74 75 97 50	
51 69 53 82 83 89 90 11 12 13 42 43 44 1 60 99 100 92 145 141	
62 63 67 68 98 56 133 30 138 132 94 57 73 86 84 96 104 142 147 148	
143 3 7 5 91 139 105 119 140 4 146 95 101 102 8 6 9 10 14 16	
103 127 15 17 18 19 85 20 22 24 23 21 28 27 26 25 29 31 36 37	
45 46 38 47 49 39 40 48 55 87 54 76 88 111 77 112 78 113 79 116	
72 123 80 114 81 120 115 106 124 125 134 117 135 121 107 118 108 122 109 126	
110 136 41 128 129 130 137 131	
70 64 71 61 57 58 60 33 35 32 34 42 43 138 52 44 59 74 75 91	
132 105 50 51 69 53 82 89 133 56 73 86 139 140 144 92 30 83 62 63	
96 84 85 94 145 65 66 99 100 141 67 142 143 93 68 98 95 101 1 103	
102 2 119 127 3 5 6 7 146 9 90 4 147 148 11 12 13 104 97 8	
10 14 16 15 17 19 18 20 23 24 22 21 28 27 25 26 29 31 36 37	
45 46 38 47 49 39 40 48 55 41 87 54 76 88 111 77 112 78 113 79	
128 129 123 80 114 72 120 134 116 130 137 131 117 135 118 136 124 81 121 106	
122 107 115 108 125 109 126 110	

ตารางที่ ข.102 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	52 60 138 59 70 64 71 61 62 63 58 94 91 105 119 2 139 140 74 132
	32 34 33 35 50 51 69 53 11 12 13 57 92 93 65 66 99 100 144 67
	68 95 98 1 75 97 141 145 56 133 82 89 90 83 142 147 148 143 3 5
	6 7 9 146 42 43 44 73 86 84 85 96 104 101 103 102 127 30 4 8
	10 14 16 15 17 18 19 20 22 23 24 21 27 25 26 28 29 31 36 37
	45 38 46 47 49 39 40 48 55 87 54 76 88 111 77 112 78 113 79 116
	72 120 80 128 81 123 106 129 107 117 134 114 115 118 135 121 136 122 124 125
	126 41 130 108 131 109 137 110
	74 2 70 92 57 52 30 144 138 139 60 11 12 13 58 56 73 86 50 51
	69 53 82 89 93 96 84 33 35 32 34 42 43 59 94 91 105 119 141 104
	145 3 4 44 64 71 132 1 133 85 6 83 142 147 148 146 65 66 99 100
	61 62 90 9 8 10 140 5 143 75 97 7 14 16 15 17 19 18 20 22
24 21 23 27 26 28 63 67 68 98 95 101 103 102 127 25 29 31 36 37	
45 46 38 47 49 39 40 48 41 55 87 54 76 88 111 77 112 78 113 79	
120 80 128 81 114 106 129 107 130 108 131 109 137 110 115 72 123 124 125 134	
116 117 135 121 136 122 118 126	
52 57 59 70 64 138 132 33 74 75 97 141 139 93 35 142 56 32 34 61	
62 63 140 58 11 12 13 42 43 44 1 94 91 60 30 105 119 2 144 71	
50 73 84 85 96 104 92 145 3 5 6 9 7 147 148 4 8 10 65 66	
99 100 67 68 14 16 15 17 19 98 95 101 102 103 127 51 69 53 82 89	
90 83 146 143 18 20 22 24 21 23 27 26 28 133 25 86 29 31 36 37	
38 45 46 39 40 47 49 41 55 87 54 76 88 111 77 112 78 113 79 116	
72 123 80 128 81 120 134 114 106 129 107 115 130 108 137 109 121 131 135 117	
136 122 118 110 124 125 126 48	

ตารางที่ ข.103 ผลลัพธ์ของการจัดสรรงานลงสถานีนงาน โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408

สถานีนงาน	1 1 2 1 1 1 2 2 2 2 2 1 2 1 1 2 2 2 2 2
	2 2 2 1 2 2 1 1 1 2 1 2 2 1 2 2 4 4 1
	3 3 3 3 3 4 4 4 3 4 3 3 3 4 4 4 3 3 3
	4 4 4 4 4 3 4 3 6 3 6 3 3 3 5 5 5 5 5
	6 5 5 6 5 5 5 6 5 6 5 6 6 5 5 6 6 6 6 5
	5 6 5 6 6 6 6 6 6 5 5 6 6 6 6 7 8 7 8
	7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8
	7 7 8 7 8 8 8 8
	1 1 2 2 2 1 2 2 2 1 2 2 2 2 2 2 1 1 2 2
	2 2 1 1 1 1 1 1 1 2 1 1 1 1 2 2 2 1 4 3
	3 3 4 3 4 3 4 4 4 4 4 4 4 3 3 3 3 3 3
	3 3 3 3 4 3 4 4 4 4 4 5 6 5 6 6 6 6 5 5
	5 6 5 5 6 6 5 5 6 6 6 5 6 6 5 5 6 5 6 6
	5 5 6 5 5 6 6 6 6 6 5 7 6 6 6 8 7 8 7 8
7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 7	
7 8 7 8 7 7 7 8	





ตารางที่ ข.104 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	132 91 105 144 119 138 139 140 33 35 56 73 11 12 13 94 58 70 32 92
	57 42 43 44 64 71 96 104 93 60 65 66 99 141 142 145 2 3 148 59
	84 30 52 74 34 85 1 5 6 9 7 4 100 50 86 51 69 53 82 83
	89 90 146 133 75 8 10 147 97 143 61 62 63 67 68 98 95 101 103 102
127 14 16 15 17 19 18 20 24 21 22 23 26 25 27 28 29 31 36 37	
38 39 40 41 45 46 47 49 48 55 88 76 87 72 134 135 77 111 78 112	
79 113 80 116 81 117 106 120 118 136 114 107 121 108 122 109 126 54 115 128	
110 123 124 125 129 130 137 131	
132 91 105 144 119 56 73 70 64 71 59 74 11 12 13 33 35 93 42 43	
44 96 104 57 32 34 65 66 99 92 100 145 94 52 60 138 139 140 30 58	
86 84 85 141 50 2 3 4 142 147 148 51 69 53 82 83 89 90 146 133	
143 61 62 63 67 68 98 95 101 103 102 127 75 1 5 8 97 6 9 7	
10 14 16 15 17 19 18 20 23 21 22 24 25 28 27 26 29 31 36 37	
38 39 40 41 45 46 47 49 48 55 88 76 87 72 134 135 77 111 78 112	
79 113 80 116 81 117 106 120 118 136 114 107 121 108 122 109 126 110 123 54	
124 115 128 125 129 130 137 131	
132 91 105 144 119 61 62 63 138 139 42 43 1 44 2 3 6 9 32 34	
52 70 64 71 92 4 145 50 7 58 56 73 86 84 85 141 140 142 147 148	
51 69 53 82 83 89 90 146 74 96 104 59 75 60 11 12 13 94 8 10	
65 66 99 30 93 97 33 35 67 68 98 95 100 101 103 102 127 5 14 16	
15 17 19 133 143 57 18 20 24 21 22 23 26 25 28 27 29 31 36 37	
38 39 45 40 41 46 47 49 48 55 88 76 87 72 134 135 77 111 78 112	
79 113 80 116 81 117 106 120 118 128 54 123 136 114 107 121 108 122 109 126	
110 115 129 130 137 124 125 131	
132 91 105 144 119 61 62 63 57 32 58 138 139 140 33 34 30 52 93 60	
11 12 70 64 71 50 59 51 69 53 82 83 89 90 74 75 42 43 44 97	
141 13 65 66 99 145 67 133 1 68 98 95 56 73 86 84 85 142 147 148	
96 104 100 146 2 35 143 101 103 102 127 3 6 9 7 4 92 8 10 5	
14 16 15 17 19 18 20 24 21 94 22 23 26 25 28 27 29 31 36 37	
38 39 40 41 45 46 47 49 48 55 88 76 87 72 134 135 77 111 78 112	
79 113 80 116 81 117 106 120 118 54 123 136 114 107 121 108 122 109 126 110	
115 128 129 130 137 124 125 131	

ตารางที่ ข.105 ผลลัพธ์ของการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 148 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 408

สถานีงาน	1 2 1 1 2 1 1 1 2 1 1 1 1 2 2 1 2 2 2 2
	1 1 2 2 1 1 2 1 2 1 1 2 1 2 2 2 1 2 1 1
	2 1 2 4 3 3 4 3 4 4 4 4 4 3 3 3 3 3 3
	3 3 4 3 3 4 3 4 3 5 4 4 4 4 6 5 5 5 5 6
	6 6 5 6 6 5 5 6 6 5 5 6 5 6 5 6 5 6 6 6
	6 6 6 6 5 5 5 5 6 6 6 6 6 6 6 5 6 5 6 7
	8 7 8 7 8 7 8 8 7 7 8 8 8 8 7 8 7 8 7 7
	8 8 7 8 7 7 7 7



































ตารางที่ ข.110 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบ  
เวลาการทำงานเท่ากับ 1888 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	1 20 21 19 22 23 25 34 2 4 6 24 26 27 3 5 7 28 29 30 33 32 201 31 13 8 14 9 10 35 15 16 17 18 11 12 36 75 41 42 37 40 62 63 38 111 64 68 65 69 70 110 71 72 43 112 73 74 66 76 79 44 77 67 83 54 78 82 39 55 59 60 61 56 57 58 45 80 46 81 51 84 52 48 49 50 85 47 53 86 90 91 88 87 89 92 99 93 95 97 94 96 98 100 134 103 130 104 101 105 102 131 132 106 133 107 109 108 113 174 169 116 115 163 120 204 171 162 203 117 122 121 119 161 205 124 114 123 118 125 126 128 127 129 135 144 137 149 138 152 150 158 147 139 151 159 142 153 141 148 154 145 146 140 143 136 160 170 155 172 184 179 173 156 164 165 166 178 175 167 168 157 180 181 183 176 177 182 195 187 196 185 188 194 197 198 202 186 189 191 190 192 193 199 200
	1 20 21 22 6 23 201 24 25 26 27 28 29 30 33 32 34 2 31 35 4 19 3 5 7 13 8 14 15 16 17 18 9 10 11 12 36 75 69 70 112 110 111 62 41 63 37 71 64 68 83 40 65 38 66 72 73 74 39 76 79 42 67 77 78 54 80 82 55 56 59 60 81 61 84 57 43 58 85 88 86 87 89 90 91 44 45 46 47 48 51 52 53 49 50 92 99 94 96 93 95 98 97 100 134 103 130 104 101 105 107 102 131 132 106 109 133 108 113 123 161 122 119 171 174 204 124 115 163 203 125 121 162 205 116 114 118 117 169 120 126 128 127 129 135 144 158 153 152 154 142 155 139 136 147 151 141 156 140 143 150 138 145 149 159 148 157 146 137 160 170 184 179 172 173 164 175 176 178 165 166 167 168 177 188 194 180 183 187 181 182 195 185 186 189 191 190 192 193 196 197 199 200 198 202
	1 20 21 19 22 6 23 25 34 2 24 3 26 4 27 201 28 29 30 33 32 31 35 5 7 13 8 14 9 10 15 11 12 16 17 18 36 75 62 63 64 40 111 41 112 65 66 72 110 69 70 71 73 74 67 37 76 83 79 38 68 42 78 39 77 54 43 55 59 60 61 56 57 58 44 80 45 81 53 46 82 48 49 50 84 47 85 90 91 88 89 86 51 87 52 92 99 93 95 97 94 96 98 100 134 103 130 104 101 105 109 102 131 132 106 133 107 108 113 124 119 117 171 163 204 205 123 161 162 115 122 121 114 118 125 203 120 116 126 128 127 129 135 174 147 144 158 152 150 141 159 148 153 139 142 140 143 151 138 145 149 146 154 136 169 155 137 160 170 156 179 157 164 184 178 172 165 166 173 175 167 168 176 180 177 188 194 187 195 186 181 185 189 191 190 192 196 197 198 183 193 182 199 202 200
	1 20 21 19 22 201 23 25 24 2 27 3 26 4 5 7 34 6 8 28 9 29 10 30 32 11 12 33 31 35 13 14 15 16 17 18 36 75 62 63 64 72 37 42 111 41 110 65 66 112 69 70 71 73 74 67 38 76 39 79 40 77 68 43 82 44 78 45 53 80 46 48 81 47 84 49 50 51 85 90 86 83 54 88 87 91 52 89 55 56 57 61 59 60 58 92 99 93 95 94 96 98 97 100 134 103 130 104 101 105 102 131 132 107 109 133 106 108 113 174 205 171 162 123 161 115 163 114 204 117 118 122 121 120 203 116 124 169 125 119 126 128 127 129 135 144 148 158 159 139 136 152 150 140 151 153 147 142 145 138 146 154 141 155 137 149 143 160 170 156 178 157 164 184 172 165 166 167 168 173 175 179 176 180 181 182 183 177 188 194 187 195 186 196 185 197 199 202 200 189 191 198 193 192 190



















































ตารางที่ ข.116 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลา  
การทำงานเท่ากับ 1888 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	1 20 19 25 21 22 2 23 24 201 28 34 29 27 3 26 6 33 30 32
	31 35 4 5 7 13 14 15 16 17 18 8 9 10 11 12 36 75 62 69
	63 72 111 40 41 110 83 42 54 55 59 43 56 57 44 58 37 112 70 71
	60 73 64 68 65 61 74 66 76 38 67 79 39 77 45 78 48 82 51 80
52 81 46 49 47 84 50 85 90 91 86 53 87 88 89 92 95 94 96 93	
98 99 97 100 134 109 105 101 103 102 131 104 132 106 133 107 108 113 117 121	
114 118 204 115 169 120 124 119 122 116 163 171 125 123 162 205 203 161 130 126	
128 127 129 135 144 147 149 152 140 138 151 136 158 159 141 148 145 139 153 142	
143 146 150 154 155 174 137 160 170 184 156 179 172 164 173 157 165 175 166 176	
167 168 177 188 186 187 185 189 178 190 180 191 183 192 181 193 182 195 196 194	
197 202 199 200 198	
1 20 19 25 21 22 2 23 201 24 3 26 6 28 27 29 30 32 31 33	
34 35 4 5 7 8 13 9 10 11 12 14 15 16 17 18 36 75 111 69	
41 83 42 40 54 55 70 59 43 56 62 112 61 44 110 57 71 37 60 72	
73 74 38 39 58 76 63 64 68 65 77 82 45 78 51 48 79 53 46 49	
47 50 66 52 67 80 81 84 85 90 88 91 86 89 87 92 95 94 96 93	
98 99 97 100 134 109 105 101 103 102 131 104 132 107 133 106 108 113 117 116	
124 122 120 125 205 115 169 123 114 118 171 130 162 121 163 204 174 161 119 126	
128 127 129 135 144 147 149 152 148 153 136 203 154 151 145 139 146 138 142 137	
150 140 141 158 159 155 143 160 170 184 156 172 164 173 179 175 157 165 176 178	
166 180 167 168 177 188 186 187 185 183 189 195 193 196 191 190 181 182 192 194	
197 202 198 199 200	
1 20 19 25 21 22 2 23 24 201 28 3 26 34 29 30 32 31 33 6	
27 35 4 5 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 36 75 62 69	
63 64 68 72 111 112 70 71 37 38 73 39 74 110 76 42 78 83 77 65	
79 40 54 55 82 61 56 66 41 43 57 58 59 60 44 67 80 45 53 46	
48 49 50 81 47 84 85 90 88 91 86 89 51 87 52 92 95 94 96 93	
98 99 97 100 134 109 105 101 103 102 131 104 132 107 133 106 108 113 123 115	
162 119 203 130 117 120 114 124 161 121 174 171 118 125 116 169 204 122 205 163	
126 128 127 129 135 144 147 136 158 159 141 138 153 149 152 150 137 140 148 145	
139 146 142 143 151 154 160 170 184 155 178 156 172 173 157 175 164 176 165 166	
167 168 177 188 186 194 195 187 185 189 196 193 197 199 200 198 190 179 180 191	
183 192 181 202 182	
1 20 19 25 21 22 2 23 24 3 26 34 6 27 28 29 30 32 31 33	
35 4 5 7 8 13 14 15 16 17 9 10 11 12 18 36 75 41 110 69	
37 38 70 71 111 83 40 42 54 55 59 43 61 112 62 60 63 64 68 65	
72 73 39 74 66 76 56 77 67 57 82 78 44 58 79 45 80 51 81 53	
84 52 85 90 91 86 48 49 46 47 88 201 50 89 87 92 95 94 96 93	
98 99 97 100 134 130 101 103 102 131 104 132 109 105 133 106 107 108 113 124	
203 169 123 121 114 118 125 119 163 115 122 204 117 120 171 205 161 174 116 126	
128 127 129 135 144 147 149 152 153 150 162 140 138 141 158 159 137 148 145 139	
146 142 143 151 136 160 170 184 154 179 155 178 156 172 164 173 157 165 175 166	
176 180 167 168 177 188 186 194 187 185 189 195 191 183 192 196 193 181 197 202	
199 182 200 198 190	



































ตารางที่ ข.124 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบ  
เวลาการทำงานเท่ากับ 2266 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	19 21 1 20 22 25 6 23 201 24 2 28 34 29 27 4 33 3 26 30
	32 5 31 13 14 35 7 15 16 8 17 9 18 10 11 12 36 112 62 110
	42 72 69 70 111 41 40 75 54 71 55 43 59 56 57 58 60 44 73 37
	74 61 63 76 79 78 77 82 38 39 45 48 46 83 49 50 47 51 52 53
64 68 65 66 67 80 81 84 85 88 86 89 87 90 91 92 96 99 97 94	
93 95 98 100 103 109 130 101 104 134 131 105 132 102 133 107 106 108 113 117	
119 122 121 123 203 204 171 163 174 116 161 120 205 169 114 162 115 118 124 125	
126 128 129 127 135 153 144 136 158 154 140 150 138 149 147 151 148 152 139 155	
145 159 146 137 156 141 157 142 143 160 170 184 178 172 173 164 175 165 176 179	
180 181 166 167 182 168 177 183 188 187 186 195 194 196 197 198 185 202 199 189	
191 190 192 193 200	
19 2 25 1 4 3 201 5 13 20 14 6 15 16 17 21 22 23 24 34	
27 28 29 30 31 26 33 32 7 35 8 9 18 10 11 12 36 83 111 42	
41 72 75 69 70 110 112 62 63 37 40 71 73 43 38 54 39 74 44 45	
46 48 53 47 49 50 76 79 78 77 82 51 52 55 59 56 57 64 58 60	
61 65 68 66 67 80 81 84 85 90 88 86 89 91 87 92 96 99 95 97	
94 93 98 100 103 101 104 134 131 132 102 133 105 106 107 130 109 108 113 169	
114 163 204 119 162 161 123 203 171 121 174 115 122 120 118 124 205 116 125 126	
117 129 127 128 135 152 144 138 151 145 146 150 136 153 137 158 142 140 149 148	
159 139 147 154 155 141 143 160 170 172 173 178 175 164 179 156 176 180 181 157	
183 165 182 184 166 167 168 177 187 186 195 194 188 185 189 191 190 192 196 197	
193 198 199 200 202	
19 21 1 20 25 22 23 201 6 24 2 28 27 4 29 30 33 34 31 26	
3 32 5 35 7 8 9 13 14 15 16 10 11 12 17 18 36 111 41 69	
70 72 42 62 71 63 37 75 38 39 40 73 112 43 83 54 110 55 74 61	
56 57 76 58 78 77 82 59 44 60 79 45 46 53 47 64 68 65 66 67	
48 80 51 52 81 84 49 50 85 88 90 91 89 86 87 92 96 99 98 95	
97 100 103 101 104 130 109 131 93 132 102 133 94 134 105 106 107 108 113 203	
118 124 171 120 163 169 123 122 116 125 162 115 117 161 174 114 119 205 121 126	
204 127 129 128 135 144 153 137 151 141 154 148 149 145 158 142 146 136 155 156	
147 139 157 159 152 150 140 138 143 160 170 172 164 178 173 179 175 165 166 176	
180 167 183 168 177 181 194 187 186 195 188 196 182 197 198 185 184 202 189 191	
190 192 199 200 193	
19 21 1 20 22 25 23 201 24 2 28 26 3 6 4 29 5 30 34 27	
13 14 32 7 15 31 8 16 33 17 18 9 35 10 11 12 36 83 111 41	
40 62 63 110 64 37 69 68 65 112 70 71 42 54 55 66 59 67 75 38	
60 56 61 72 57 43 73 58 74 44 76 78 77 82 39 79 80 45 48 49	
50 51 52 81 84 85 88 86 89 46 53 87 90 91 47 92 95 96 98 94	
93 99 97 100 103 109 104 134 131 130 105 132 101 133 102 107 106 108 113 120	
123 114 115 122 203 161 116 117 171 118 163 119 162 205 121 174 124 125 204 126	
169 129 127 128 135 140 150 147 139 153 148 144 138 151 141 154 155 145 156 158	
142 143 157 137 146 136 152 149 160 170 179 184 159 164 178 172 173 180 181 175	
165 176 166 167 183 168 177 194 187 186 195 185 188 196 197 198 202 199 182 189	
190 191 192 193 200	









#### 4.2.4 การค้นหาคำตอบโดยใช้อัลกอริทึมการบรรจวน

ตารางที่ ข.126 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266

ลำดับชั้นงาน	1 21 20 22 201 23 2 24 25 4 28 3 26 6 27 19 5 7 13 29
	34 33 8 30 14 31 9 32 15 16 17 35 10 18 11 12 36 72 40 111
	69 70 42 41 75 110 112 37 62 54 55 71 56 73 63 64 57 74 59 61
	76 65 60 43 58 77 78 38 79 68 66 39 82 67 80 83 81 44 84 85
90 88 91 86 89 87 45 53 48 46 49 50 47 51 52 92 96 99 95 93	
94 97 98 100 103 130 104 109 131 134 132 101 133 105 102 107 106 108 113 119	
161 121 174 124 114 171 117 118 205 120 162 116 203 125 115 204 169 122 163 123	
126 127 129 128 135 153 150 140 137 154 152 149 138 141 155 145 156 146 157 142	
143 148 144 139 158 151 147 159 160 184 170 172 179 173 178 175 164 176 165 136	
166 167 180 181 182 168 177 188 194 187 195 186 196 185 197 198 189 202 183 199	
191 190 200 193 192	
1 21 20 22 201 23 2 24 3 26 6 34 19 27 4 25 5 7 28 29	
13 33 14 15 16 17 18 30 8 31 32 9 35 10 11 12 36 83 69 70	
62 72 42 41 75 40 111 54 55 71 37 59 61 73 60 63 43 112 110 74	
56 76 57 64 65 78 38 79 77 68 58 82 39 66 67 80 44 81 45 84	
85 90 88 91 86 51 89 87 46 53 48 47 49 50 52 92 94 97 98 93	
96 99 95 100 103 130 104 109 131 134 132 105 133 106 107 108 101 102 113 169	
118 203 119 174 120 117 122 115 123 124 205 116 171 114 162 163 121 161 125 126	
128 129 204 127 135 153 152 158 151 148 149 159 147 150 140 137 154 142 155 144	
139 141 156 145 157 136 143 138 146 160 184 170 172 179 173 164 175 178 176 180	
183 165 181 182 166 167 168 177 188 194 187 195 186 196 185 197 198 189 199 191	
190 200 193 202 192	
1 21 20 6 25 2 22 201 23 19 4 3 5 24 13 26 14 7 34 8	
15 16 9 10 11 12 17 18 28 27 29 33 30 32 31 35 36 75 40 111	
41 83 69 42 54 55 70 110 59 61 71 56 112 60 37 62 57 72 63 58	
43 73 38 44 74 39 76 79 78 64 68 65 77 66 82 67 80 81 84 45	
53 48 46 49 85 90 88 91 86 89 87 50 47 51 52 92 96 98 93 94	
97 99 95 100 103 130 104 109 131 134 132 105 133 106 107 108 101 102 113 114	
174 115 121 124 116 120 205 204 119 162 122 118 203 125 171 123 126 163 129 161	
128 127 135 153 150 140 151 152 137 147 149 154 142 155 144 156 145 157 146 141	
143 138 148 169 136 117 139 158 159 160 184 170 172 179 173 178 175 164 176 180	
165 183 166 167 181 182 168 177 194 187 188 195 186 196 185 197 198 189 191 190	
199 192 202 193 200	
1 21 20 22 19 25 6 23 201 34 2 24 3 26 4 28 29 5 7 30	
13 33 8 32 31 9 27 10 35 11 12 14 15 16 17 18 36 83 69 42	
41 75 72 111 40 62 110 63 54 55 70 56 71 57 37 59 61 73 60 74	
58 43 112 64 68 65 76 66 44 67 79 77 82 78 80 38 39 81 45 53	
48 46 49 50 47 84 85 90 88 89 86 91 87 51 52 92 94 97 98 93	
96 99 95 100 103 130 104 109 131 134 132 101 133 105 107 102 106 108 113 124	
205 203 119 174 120 204 169 123 125 115 118 114 161 121 122 163 126 116 127 129	
162 117 171 128 135 153 152 137 154 142 155 145 156 140 151 144 138 157 136 158	
147 150 149 159 141 139 148 143 146 160 184 170 172 179 164 173 178 175 165 176	
180 166 183 167 181 182 168 177 188 194 187 195 186 196 185 197 198 189 191 190	
199 192 202 193 200	



ตารางที่ ข.126 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	1 21 20 22 201 23 2 24 3 26 6 34 19 25 27 4 28 5 7 29 13 33 14 15 16 8 30 32 9 31 10 11 12 17 18 35 36 83 69 70 40 42 54 55 110 71 56 112 37 61 62 72 59 73 63 60 43 41 75 74 76 79 77 78 44 82 111 57 64 68 58 65 66 67 80 38 39 45 53 48 46 49 50 47 81 51 84 85 90 88 91 86 89 87 52 92 96 99 95 93 94 97 98 100 103 130 104 109 131 134 132 101 133 105 102 106 107 108 113 118 205 161 169 123 203 119 120 204 162 124 171 163 115 122 125 114 121 117 126 116 128 127 129 135 151 144 148 136 140 174 137 147 150 149 139 153 152 154 142 155 145 156 146 157 158 138 159 141 143 160 184 170 172 179 173 178 175 164 176 180 165 181 166 183 167 182 168 177 188 194 187 195 186 196 185 197 198 189 202 193 199 191 190 200 192
	1 21 20 22 201 23 2 24 25 27 3 26 6 34 19 28 4 29 5 13 33 7 30 31 8 32 14 15 16 9 35 10 11 17 18 12 36 83 69 111 42 41 72 70 112 110 71 75 62 40 43 73 63 64 68 65 74 76 79 78 44 54 55 66 59 61 77 67 80 82 81 84 85 90 88 91 86 89 87 37 60 38 39 56 45 48 46 49 50 47 53 57 58 51 52 92 96 99 95 93 94 98 97 100 103 130 104 109 131 134 132 101 133 102 105 106 107 108 113 119 117 118 204 120 161 205 121 122 163 171 124 123 114 162 174 125 126 116 128 129 169 115 203 127 135 153 137 154 142 155 144 138 141 158 140 159 149 136 143 147 148 152 156 151 157 145 139 150 146 160 184 170 172 179 173 178 175 164 176 180 165 181 182 166 183 167 168 177 188 194 187 195 186 196 185 197 198 189 191 190 192 199 193 202 200
	1 21 20 22 201 23 2 24 3 26 6 34 19 27 4 25 5 7 28 13 29 14 33 15 16 17 18 30 8 31 9 32 35 10 11 12 36 72 111 41 75 40 62 110 112 37 63 64 69 42 54 55 70 61 71 56 73 57 38 39 65 66 74 68 59 76 79 78 58 77 67 80 82 81 84 83 85 90 88 91 86 89 87 60 43 44 45 53 48 46 49 50 47 51 52 92 96 99 95 93 94 97 98 100 103 130 104 109 131 134 132 101 133 102 105 106 107 108 113 124 161 174 125 118 203 119 120 204 123 114 121 122 115 126 163 127 171 128 116 129 135 153 149 140 139 137 154 152 162 117 138 147 150 151 144 158 205 169 159 141 155 145 156 146 157 142 143 148 136 160 184 170 172 179 173 178 175 164 176 180 165 183 166 167 181 182 168 177 194 187 195 186 196 185 197 198 188 189 191 190 199 192 202 193 200
	1 21 20 22 201 19 2 25 6 23 34 4 24 3 26 27 5 7 28 13 29 30 14 33 15 16 17 18 32 31 8 9 10 35 11 12 36 83 69 70 112 110 71 72 40 62 63 64 37 75 42 54 55 73 111 74 41 61 38 39 56 68 57 76 65 77 78 58 66 82 67 79 59 80 60 43 81 44 84 85 90 88 91 86 89 87 45 53 48 46 49 47 50 51 52 92 94 97 98 93 96 99 95 100 103 130 104 109 131 134 132 101 133 102 105 106 107 108 113 124 120 162 174 115 121 123 125 203 119 122 118 161 204 126 114 171 129 163 127 169 205 128 135 153 150 149 154 136 155 145 156 146 157 142 116 151 152 137 141 158 147 159 148 139 138 117 140 143 144 160 184 170 172 179 173 178 175 164 176 165 180 166 167 181 182 168 183 177 194 187 195 186 196 185 197 198 188 189 191 190 193 202 192 199 200



ตารางที่ ข.126 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 65 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 2266 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	1 21 19 20 22 201 23 2 3 34 4 24 5 27 7 6 25 26 28 29 13 33 14 15 16 17 18 30 8 31 32 9 35 10 11 12 36 83 69 70 62 71 112 110 42 40 75 37 54 55 38 61 59 56 72 41 57 43 60 39 73 63 44 58 74 76 79 77 78 45 53 48 82 64 68 51 111 49 46 52 47 50 65 66 67 80 81 84 85 90 86 91 88 89 87 92 94 97 98 93 96 99 95 100 103 130 104 105 101 107 109 131 134 132 106 108 102 113 122 174 171 118 119 163 120 162 123 114 203 205 161 121 169 117 115 204 124 125 126 116 128 129 133 127 135 153 141 154 152 155 144 150 142 158 151 137 148 140 159 139 138 156 145 157 143 147 149 136 146 160 184 170 172 179 173 178 175 164 176 180 165 166 167 181 182 168 177 183 194 186 195 185 196 188 197 199 187 189 191 190 193 202 198 192 200
	1 21 20 22 19 23 2 24 3 26 6 27 4 25 5 28 29 13 33 14 7 30 8 31 9 32 15 16 17 18 201 34 35 10 11 12 36 83 69 42 41 75 37 72 38 112 110 40 62 54 55 70 59 61 43 111 44 60 56 71 57 73 63 64 58 65 68 74 76 79 78 66 67 77 39 82 80 45 53 48 46 81 47 84 49 50 85 90 88 86 89 87 51 52 91 92 94 97 98 93 96 99 95 100 134 105 107 106 108 101 103 130 104 109 131 102 113 171 114 123 118 204 203 121 116 122 115 117 169 161 162 174 124 205 119 120 163 125 126 128 127 129 132 135 153 149 154 136 155 145 156 139 148 152 137 141 150 147 142 157 146 138 133 144 158 159 140 143 151 160 184 170 172 179 173 178 175 164 176 180 165 181 182 166 183 167 168 177 188 194 187 195 186 196 185 197 198 189 202 193 199 191 190 200 192
	1 21 20 22 201 23 25 24 19 34 2 4 27 3 28 6 5 29 7 30 8 32 9 31 10 11 33 26 35 12 13 14 15 16 17 18 36 72 111 42 41 75 69 70 112 110 62 71 63 40 73 83 37 54 55 56 38 59 43 60 39 74 61 57 76 58 77 78 44 79 64 68 82 45 53 48 46 49 47 50 51 65 52 66 67 80 81 84 85 90 88 91 86 89 87 92 96 99 95 93 94 97 98 100 103 130 104 105 106 101 107 108 102 134 131 109 113 204 203 205 119 162 117 114 124 171 120 123 118 174 115 121 169 161 125 163 122 116 126 132 128 129 133 127 135 152 139 150 137 138 149 153 141 158 148 159 147 142 154 136 140 143 155 145 156 146 157 151 144 160 184 170 172 164 173 178 175 179 176 180 165 166 183 167 168 177 194 187 188 195 181 185 196 186 197 198 189 191 190 193 202 182 192 199 200
	1 21 20 22 201 23 2 24 3 26 6 34 19 27 4 25 5 13 14 7 28 15 16 17 18 8 29 30 31 9 32 33 35 10 11 12 36 83 69 42 41 75 62 70 71 112 110 111 63 40 43 72 54 55 59 56 64 57 65 61 66 44 60 37 73 38 58 68 39 67 45 53 74 46 47 76 79 78 51 77 52 80 81 84 82 85 90 88 91 86 48 89 87 49 50 92 94 98 93 96 99 95 97 100 103 130 104 109 134 105 106 101 107 108 102 113 169 122 115 123 114 162 117 118 204 161 174 121 203 131 116 119 120 124 171 205 132 125 126 133 127 129 163 128 135 152 158 151 150 137 141 140 159 147 148 149 142 139 138 144 153 136 143 145 154 146 160 184 170 172 179 173 178 175 164 176 180 165 181 182 166 183 167 168 177 188 194 187 195 186 196 185 197 155 198 156 199 157 200 189 191 190 193 202 192





















ตารางที่ ข.130 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี PERSONK ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลา  
การทำงานเท่ากับ 2266 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	1 21 20 22 2 25 19 4 23 6 34 201 24 3 26 27 5 13 7 14 15 28 8 29 16 17 30 32 18 9 33 31 10 35 11 12 36 75 110 72 83 42 62 63 112 40 111 43 54 55 41 64 59 68 61 56 60 44 57 65 66 67 37 69 70 38 39 45 53 46 47 48 49 50 58 71 51 52 73 74 76 79 78 77 80 82 81 84 85 90 91 88 86 87 89 92 94 98 95 99 97 100 103 130 109 131 104 134 132 101 96 133 105 102 107 93 106 108 113 169 122 124 119 123 117 171 114 115 116 205 120 203 161 121 204 118 125 126 163 127 162 174 128 129 135 152 137 139 153 144 147 154 142 155 145 158 156 146 138 159 149 151 136 148 141 150 140 143 160 170 178 179 184 164 180 183 181 157 172 173 175 176 165 166 167 168 177 195 194 187 185 196 186 188 197 198 202 189 191 190 192 182 199 200 193
	1 21 20 22 2 23 201 24 6 4 27 25 28 19 26 34 29 30 31 3 33 5 13 32 14 7 35 8 9 10 11 12 15 16 17 18 36 75 62 112 42 110 72 37 111 69 70 40 54 38 55 71 56 41 57 43 58 63 64 59 73 60 74 61 65 76 79 78 66 77 67 82 39 44 68 45 53 46 47 83 51 80 52 81 84 85 90 91 88 86 89 87 48 49 50 92 94 99 97 98 95 93 96 100 103 130 109 131 104 134 132 105 133 106 101 107 108 102 113 169 123 119 161 174 203 204 115 117 114 171 124 120 125 163 205 122 162 118 116 121 126 128 127 129 135 153 144 137 158 147 149 138 148 139 142 151 140 136 152 150 159 154 155 145 156 146 157 141 143 160 170 172 164 173 175 178 165 176 179 166 184 167 168 177 186 195 194 187 185 196 180 197 183 202 188 198 181 199 182 189 191 190 192 200 193
	1 21 20 22 2 4 23 6 34 25 19 3 5 7 8 13 14 201 24 28 29 30 15 16 26 27 33 17 9 10 11 12 18 31 32 35 36 75 69 70 40 111 71 110 72 83 42 54 55 73 59 74 43 61 76 56 62 63 60 64 41 65 44 68 66 79 78 57 77 67 82 58 80 112 81 84 85 90 88 91 89 37 86 38 87 39 45 48 53 46 47 49 50 51 52 92 93 96 99 98 95 94 97 100 103 130 109 131 104 134 132 101 133 105 107 106 108 102 113 174 124 204 161 169 123 122 120 121 115 117 119 116 205 171 114 125 163 203 118 162 126 127 129 128 135 153 148 154 151 147 149 144 136 137 150 138 140 155 145 156 142 157 141 146 139 158 159 143 152 160 170 172 164 173 175 184 176 178 165 179 166 167 168 177 195 194 187 196 180 188 197 181 199 182 198 185 183 202 200 186 189 191 190 192 193
	1 21 20 22 2 23 201 24 6 34 3 19 26 27 25 28 4 29 5 13 33 7 30 14 31 8 32 35 9 15 16 10 17 11 12 18 36 75 62 41 83 42 110 63 111 72 40 112 43 54 69 70 44 64 65 68 55 71 56 73 59 74 57 76 79 78 66 67 60 77 80 81 82 58 37 61 38 84 39 45 53 46 47 85 90 88 86 91 89 87 51 52 48 49 50 92 94 97 99 98 95 93 96 100 103 130 109 131 104 134 132 101 133 102 105 107 106 108 113 203 205 124 115 163 123 120 119 114 117 171 174 122 121 169 118 204 161 162 125 126 127 129 128 116 135 153 147 154 142 155 141 144 137 152 149 148 150 138 158 159 136 156 140 143 139 157 151 145 146 160 170 172 164 173 175 179 176 184 165 166 167 168 177 186 195 194 187 185 178 196 188 189 191 190 192 197 180 198 193 199 200 183 202 181 182

ตารางที่ ข.130 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี PSONK ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลา  
การทำงานเท่ากับ 2266 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	1 21 20 22 2 23 6 34 201 24 25 28 19 29 33 27 3 26 4 5 13 14 30 7 32 8 31 9 35 10 15 11 12 16 17 18 36 75 69 70 110 37 38 39 42 72 83 62 41 111 40 54 55 71 63 73 112 56 64 57 68 61 65 43 58 74 76 79 78 66 77 67 59 82 44 80 81 45 53 46 48 84 60 85 90 49 88 89 47 91 86 87 50 51 52 92 94 98 95 93 96 99 97 100 103 130 109 131 104 134 132 101 133 102 105 106 107 108 113 169 163 120 123 205 203 174 122 121 161 119 114 116 115 204 171 162 124 125 117 118 126 128 129 127 135 153 141 149 140 136 148 145 137 138 151 147 154 152 142 155 146 139 150 158 144 159 143 160 170 172 164 173 178 184 165 175 179 176 180 183 181 166 167 168 177 195 182 188 196 186 194 187 185 197 198 199 156 200 202 157 189 191 190 192 193
	1 21 20 22 2 23 201 24 19 34 4 26 27 3 6 5 13 7 25 28 8 14 29 15 30 16 31 17 9 33 10 18 11 12 32 35 36 75 42 110 72 40 54 69 70 55 112 37 111 59 43 61 71 62 41 56 38 39 57 63 83 58 44 60 64 73 45 53 46 47 48 49 50 74 65 76 79 78 66 77 67 82 51 52 68 80 81 84 85 90 88 89 86 91 87 92 94 99 97 93 96 98 100 103 130 109 131 104 134 132 105 133 106 101 102 107 108 95 113 203 118 171 123 115 205 161 169 124 117 120 125 174 119 163 114 121 204 122 126 116 129 128 162 127 135 153 158 144 151 138 159 139 141 154 152 150 137 140 155 145 156 142 143 136 148 149 157 146 147 160 170 172 164 173 175 165 176 179 166 167 168 177 186 195 194 187 185 196 184 178 197 180 198 183 199 181 202 182 188 200 189 191 190 192 193
	19 21 20 22 25 23 6 1 34 24 27 201 28 29 30 33 31 2 32 26 3 35 4 5 13 14 15 16 17 18 7 8 9 10 11 12 36 69 70 110 40 42 43 111 83 62 71 41 75 37 72 44 54 63 64 68 38 112 39 65 45 53 48 55 49 50 59 56 60 61 57 51 66 73 46 67 52 74 76 58 77 47 79 78 80 82 81 84 85 90 88 86 91 87 89 92 94 98 97 95 93 96 99 100 103 130 109 101 102 105 134 107 104 106 108 113 203 124 204 121 131 122 117 115 114 125 120 118 169 123 119 171 174 126 161 163 116 127 128 132 129 205 162 135 133 150 148 153 149 152 154 147 138 145 158 142 136 159 140 155 139 137 151 144 146 156 141 143 160 184 170 172 173 175 176 179 178 157 164 165 180 183 181 182 166 167 168 177 195 194 187 185 186 188 189 193 190 191 196 192 197 202 198 199 200
	1 21 20 22 2 23 201 24 6 34 4 26 27 3 19 5 13 14 7 15 8 25 28 16 9 17 10 18 11 12 29 33 30 31 32 35 36 75 62 41 83 42 110 72 40 54 112 55 69 70 56 71 111 57 37 63 64 58 43 61 38 39 59 65 60 66 44 67 73 45 53 74 76 79 78 51 77 48 49 50 82 68 80 52 81 84 85 90 88 86 89 87 46 47 91 92 95 93 96 97 99 94 98 100 103 130 109 131 104 134 132 101 133 102 105 107 106 108 113 114 124 116 161 205 119 115 171 204 118 122 162 117 121 120 163 125 174 203 169 123 126 129 128 127 135 153 148 150 149 137 139 141 154 142 155 145 156 146 157 152 138 136 147 151 140 158 159 143 144 160 170 172 164 173 175 179 176 178 165 166 184 167 168 177 195 194 187 185 196 186 180 188 183 189 191 190 192 197 181 199 182 198 200 202 193













ตารางที่ ข.132 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบ  
เวลาการทำงานเท่ากับ 2266 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	6 25 1 20 19 21 22 201 23 34 24 28 26 2 29 3 33 4 30 5
	13 14 31 7 15 32 27 16 35 17 8 18 9 10 11 12 36 75 62 111
	63 40 42 54 110 64 55 68 72 41 59 69 60 70 61 112 83 43 56 65
	57 71 66 73 67 74 58 76 78 79 77 80 82 81 44 37 84 85 90 91
86 87 88 89 38 39 45 46 47 48 49 50 53 51 52 92 96 95 98 93	
99 94 97 100 103 131 104 134 132 101 133 109 105 130 107 102 106 108 113 121	
115 204 122 161 162 120 117 119 203 163 171 169 123 124 174 114 125 205 118 126	
116 128 127 129 135 148 137 152 138 151 136 149 153 150 147 140 144 139 154 142	
155 145 156 146 141 158 157 159 143 160 170 172 184 173 164 175 178 176 165 166	
179 167 168 177 187 188 185 180 194 181 186 183 189 191 190 195 193 196 192 197	
182 198 202 199 200	
6 25 1 20 21 22 19 23 24 28 34 29 201 30 2 27 31 26 3 33	
4 32 35 5 13 14 15 7 16 17 18 8 9 10 11 12 36 75 112 83	
40 41 42 111 62 63 69 72 110 43 37 64 70 44 38 54 65 39 45 46	
55 66 61 71 67 59 68 60 53 51 47 48 49 56 50 73 52 74 57 76	
79 77 78 58 82 80 81 84 85 90 91 86 87 88 89 92 96 95 98 93	
99 94 97 100 103 131 104 134 132 101 133 109 105 130 107 102 106 108 113 121	
115 174 204 203 122 161 205 171 120 117 119 123 163 162 118 114 169 124 125 126	
116 129 127 128 135 153 144 138 148 140 139 154 152 155 145 156 146 142 157 151	
150 141 158 137 136 149 159 147 143 160 170 172 184 173 164 175 178 176 165 166	
179 167 168 177 187 188 185 180 194 181 186 183 189 191 190 195 193 196 192 197	
182 198 199 200 202	
6 25 1 20 21 22 201 23 24 28 19 26 2 34 29 27 3 33 4 30	
5 32 7 8 13 14 15 16 9 10 11 12 17 31 35 18 36 75 72 41	
42 83 40 112 54 62 111 55 43 37 63 56 38 57 39 110 64 59 68 60	
65 61 66 69 58 70 44 67 45 46 48 49 50 53 51 52 47 71 73 74	
76 78 79 77 80 82 81 84 85 90 91 86 87 88 89 92 96 95 98 93	
99 94 97 100 103 131 104 134 132 101 133 109 105 130 106 102 107 108 113 169	
114 119 123 121 124 203 204 125 205 174 117 161 171 116 122 115 118 162 120 126	
163 129 128 127 135 153 144 150 137 147 139 154 152 155 145 156 146 140 149 136	
157 141 158 151 138 159 148 142 143 160 170 172 184 173 164 175 178 176 165 166	
179 167 168 177 187 188 185 180 194 183 186 189 191 190 195 193 196 192 197 181	
202 182 198 199 200	
6 25 1 20 201 19 21 22 2 23 24 28 26 3 34 29 27 30 4 32	
5 13 33 14 15 7 16 31 17 8 9 35 10 11 12 18 36 75 62 111	
41 42 83 112 69 40 54 43 44 37 63 110 55 38 59 56 70 60 39 57	
71 58 64 68 61 65 45 46 48 49 66 50 53 51 67 47 72 73 52 74	
76 78 79 77 80 82 81 84 85 90 91 86 87 88 89 92 96 95 98 93	
99 94 97 100 103 131 104 134 132 133 109 105 130 107 101 102 106 108 113 123	
174 122 203 204 121 115 161 169 114 119 205 120 116 162 117 163 171 124 118 125	
126 128 129 127 135 151 136 149 153 144 138 137 147 152 148 140 139 141 154 150	
142 143 158 159 155 145 156 146 157 160 170 172 184 173 164 175 165 176 166 179	
167 168 177 187 188 185 178 186 194 180 189 191 192 195 193 196 197 183 199 181	
202 182 198 190 200	

ตารางที่ ข.132 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบ  
เวลาการทำงานเท่ากับ 2266 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	6 25 1 20 21 22 19 23 24 28 201 29 2 26 30 3 31 4 32 27
	33 34 35 5 13 14 15 7 16 17 8 18 9 10 11 12 36 75 62 37
	63 40 41 42 54 111 55 64 110 59 60 69 112 38 56 65 39 61 70 57
	68 72 58 66 67 83 43 71 73 74 76 78 79 77 80 82 81 44 84 45
85 90 91 86 87 88 53 51 52 46 48 49 50 89 47 92 96 95 98 93	
99 94 97 100 103 131 104 134 132 101 133 109 105 130 106 102 107 108 113 169	
205 123 163 120 117 119 161 171 203 204 122 115 174 114 118 162 124 121 125 116	
126 128 127 129 135 138 151 136 141 150 137 153 144 139 148 140 154 152 155 145	
156 146 142 157 143 149 147 160 170 172 184 173 164 175 165 176 166 179 167 168	
177 187 188 185 178 158 194 180 159 195 196 183 197 181 186 182 202 199 198 200	
189 191 190 192 193	
6 25 1 20 21 22 23 24 28 26 2 27 29 201 33 34 30 19 31 3	
32 35 4 5 7 13 8 14 15 16 9 10 11 12 17 18 36 75 110 37	
62 112 69 63 40 41 83 72 42 54 43 64 68 55 44 59 56 38 57 65	
39 58 70 61 71 66 73 67 60 74 76 78 45 53 51 52 48 49 111 79	
77 80 82 81 84 50 85 90 91 86 88 46 47 89 87 92 96 95 94 97	
99 98 93 100 103 131 104 134 105 130 106 101 102 107 108 109 113 204 122 115	
203 119 161 118 162 114 163 120 169 123 124 125 205 174 171 121 117 126 116 128	
127 129 132 133 135 137 136 149 139 152 148 142 158 138 144 140 159 147 141 143	
151 150 153 154 155 145 156 146 160 170 172 184 173 164 175 165 176 166 167 168	
177 187 188 179 194 185 186 157 178 189 191 190 195 180 183 196 192 197 193 199	
181 182 198 200 202	
6 25 1 20 19 21 22 201 23 24 28 26 2 29 27 30 4 33 3 34	
31 5 32 7 13 14 15 8 16 35 17 9 10 18 11 12 36 75 110 37	
41 42 72 38 111 62 63 40 54 69 112 64 55 43 56 65 59 68 57 70	
61 66 71 58 83 67 60 73 74 76 44 39 78 79 77 80 82 81 84 45	
46 53 51 47 48 49 50 85 90 91 52 88 89 86 87 92 96 94 97 99	
93 95 98 100 105 130 106 107 108 101 102 103 131 104 134 132 133 109 113 121	
117 115 174 114 116 169 120 118 122 205 123 124 161 204 163 162 203 171 125 119	
126 127 128 129 135 153 144 138 141 154 152 155 145 156 146 142 136 150 137 157	
147 148 140 139 151 143 158 149 159 160 170 172 184 173 164 179 165 166 178 175	
176 167 168 177 187 188 185 180 194 181 186 182 189 191 190 195 193 196 192 197	
183 199 198 200 202	
6 25 1 20 201 19 21 22 2 4 23 24 28 26 3 34 29 27 30 5	
32 13 33 7 8 31 9 35 10 11 14 15 16 17 12 18 36 75 112 41	
83 72 110 69 111 70 40 37 62 63 64 42 54 38 65 71 66 55 61 39	
67 56 43 57 73 74 76 78 79 77 58 44 68 80 45 46 48 53 51 47	
81 82 49 50 59 84 52 85 90 91 86 87 88 89 60 92 96 95 98 93	
99 94 97 100 103 130 101 102 105 107 106 108 109 134 131 104 113 121 115 171	
169 123 163 174 114 203 205 120 118 117 119 161 162 122 204 124 125 126 116 128	
127 132 133 129 135 144 151 141 142 136 158 159 147 149 140 152 138 153 137 145	
154 146 143 155 150 148 139 156 157 160 170 172 164 173 179 175 178 176 180 183	
165 166 167 168 177 187 188 185 186 194 189 191 190 195 193 196 192 197 181 198	
182 202 199 184 200	



































































ตารางที่ ข.146 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 205 ชั้นงาน เมื่อรอบ  
เวลาการทำงานเท่ากับ 2454 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	1 20 201 19 21 22 25 23 24 6 34 27 2 26 3 4 5 7 28 8
	29 33 9 30 10 11 32 31 12 35 13 14 15 16 17 18 36 75 41 69
	111 72 83 112 62 110 63 64 65 66 67 42 37 38 39 68 40 43 44 45
	48 53 46 51 52 54 47 70 49 71 50 73 74 76 79 78 77 82 55 80
59 81 61 84 56 57 58 85 86 88 89 87 90 60 91 92 94 96 95 97	
99 98 100 134 105 130 107 93 106 101 109 102 103 131 132 104 133 108 113 117	
122 162 204 121 114 120 124 125 119 115 161 203 118 163 205 174 116 123 169 171	
126 128 127 129 135 144 137 150 139 141 153 147 151 152 149 142 158 138 154 159	
140 143 148 136 155 145 156 146 157 160 170 178 172 184 179 180 164 173 175 165	
176 181 182 166 167 168 177 195 194 187 186 196 197 188 198 185 199 189 202 190	
183 193 200 191 192	
1 20 201 19 21 22 25 23 24 6 34 27 2 26 3 4 5 7 28 8	
13 29 33 9 30 10 11 32 31 35 14 12 15 16 17 18 36 75 41 69	
111 72 42 37 62 63 64 65 66 67 68 38 39 40 83 112 43 44 45 48	
53 46 49 54 47 70 50 71 51 52 73 74 76 79 78 77 82 55 80 59	
81 56 57 58 110 60 84 85 86 88 89 87 90 61 91 92 94 96 95 97	
99 98 100 103 131 132 104 133 101 109 93 130 102 134 105 106 107 108 113 114	
115 203 162 161 205 124 125 123 119 174 116 204 121 169 118 120 122 126 163 127	
129 171 128 135 144 158 147 150 139 153 148 152 151 137 154 141 155 145 156 146	
157 142 159 140 143 136 138 117 149 160 170 178 172 164 173 179 180 165 166 167	
168 175 184 176 183 177 195 194 187 186 196 197 188 198 185 202 189 199 190 191	
200 193 192 181 182	
1 20 201 19 21 22 25 23 24 6 27 2 26 4 28 3 5 7 34 29	
33 8 13 14 15 30 9 31 10 11 32 12 35 16 17 18 36 75 41 42	
111 110 72 83 112 62 63 64 65 68 66 67 40 43 44 69 37 54 38 39	
45 48 53 46 51 52 70 71 73 74 76 79 78 77 82 55 80 56 57 58	
61 81 59 60 47 49 50 84 85 86 88 89 87 90 91 92 94 96 95 97	
99 98 100 134 105 130 107 93 106 108 101 109 102 103 131 132 104 133 113 174	
163 204 121 161 115 117 122 120 171 119 114 205 162 203 118 124 125 116 169 123	
126 129 128 127 135 144 153 150 142 140 151 137 149 147 138 154 141 155 145 156	
146 157 136 148 152 139 143 160 170 178 172 184 164 173 158 165 175 166 176 159	
179 167 168 177 195 194 187 186 196 197 180 185 202 188 198 181 182 183 189 199	
193 190 191 192 200	
1 20 201 19 21 22 25 23 24 6 26 2 27 3 4 5 7 28 8 13	
29 33 9 30 10 11 32 31 12 34 14 35 15 16 17 18 36 75 41 42	
111 72 83 112 40 43 44 54 69 37 110 38 39 45 48 70 49 71 51 52	
73 74 76 79 53 46 50 55 62 63 64 65 66 68 56 57 58 67 78 77	
82 59 80 61 81 84 85 86 88 89 87 90 60 91 47 92 94 96 95 97	
99 98 100 134 105 130 107 93 106 101 109 102 103 131 132 104 133 108 113 114	
118 123 161 124 125 117 121 203 122 115 174 116 169 119 163 204 205 171 162 120	
126 128 129 127 135 144 153 147 152 154 141 155 145 139 137 140 149 156 146 157	
142 158 150 138 148 159 143 136 151 160 170 184 164 172 178 173 179 175 176 180	
183 165 166 167 168 177 195 194 187 186 196 197 188 198 185 202 189 199 190 191	
200 193 192 181 182	







## 5. การค้นหาคำตอบของปัญหา 182 ชั้นงาน

### 5.1 การค้นหาคำตอบโดยใช้วิธี COMSOAL

ตารางที่ ข.148 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22

ลำดับชั้นงาน	25	52	156	170	1	22	4	23	32	5	35	15	12	28	17	37	34	3	24	8	
	20	2	26	27	10	42	31	48	129	7	124	45	33	11	21	19	14	41	43	128	
	30	49	58	47	135	51	39	126	6	18	13	138	57	44	134	143	16	56	9	36	
	155	137	79	29	73	78	53	46	99	55	77	38	84	101	139	114	153	125	115	40	
	154	76	100	116	149	127	150	152	151	133	50	72	136	132	71	54	142	74	140	59	
	141	60	144	61	148	75	62	145	64	63	146	65	66	67	68	69	83	89	85	86	
	87	70	130	90	80	94	93	91	81	147	92	88	96	111	95	82	112	97	98	102	
	103	104	118	105	131	106	107	108	117	109	110	163	119	113	120	157	121	160	123	164	
	122	165	161	158	166	162	167	168	169	171	159	172	173	174	175	176	179	177	181	180	
	178	182	183																		
	1	2	27	35	170	11	33	5	24	26	23	4	51	12	8	20	31	22	34	32	
	48	42	135	25	10	52	6	3	129	143	13	15	9	29	138	14	155	17	156	39	
	28	55	45	46	18	126	37	7	16	124	56	21	30	49	77	36	57	78	38	58	
	47	19	79	44	125	43	53	73	99	50	40	74	71	54	75	76	59	101	100	153	
	154	152	72	151	150	84	114	60	115	41	149	134	128	116	132	133	137	141	142	127	
	136	139	61	62	140	63	144	145	146	64	65	148	66	67	68	69	80	70	83	85	
	89	130	86	147	87	91	98	81	94	82	90	88	96	92	95	111	112	97	93	102	
	103	118	104	105	106	119	120	122	131	109	121	108	160	107	164	123	165	110	162	161	
157	113	117	163	166	158	167	159	168	169	171	172	173	174	175	176	177	179	181	178		
180	182	183																			

ตารางที่ ข.149 ผลลัพธ์ของการจัดสรรงานลงสถานีนงาน โดยใช้วิธี COMSOAL ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22

สถานีนงาน	2	2	2	2	1	1	2	2	1	1	1	1	1	1	1	2	1	1	2		
	2	2	1	1	1	2	2	4	4	1	1	1	1	4	3	3	4	3	3		
	3	4	4	3	4	3	3	3	4	4	4	3	3	4	3	4	6	5	6		
	5	6	5	6	6	6	5	6	5	5	5	6	5	6	6	5	5	8	5		
	8	7	7	8	7	8	8	8	7	8	7	8	7	7	9	10	9	9	10		
	10	10	10	9	9	9	10	10	10	9	10	10	9	10	11	12	11	12	12		
	12	11	12	12	11	11	13	13	14	14	13	14	13	13	14	14	13	14	14		
	14	16	15	16	16	15	16	15	16	18	17	18	17	18	18	17	19	18	18		
	18	20	19	19	20	20	20	20	21	21	20	22	22	21	24	23	24	24	24		
	23	23	23																		
	1	2	1	2	2	2	1	1	1	1	2	2	1	1	2	2	2	1	2	1	
	2	2	2	2	1	2	2	1	4	4	4	1	4	4	1	1	3	3	4	3	
	3	3	3	4	4	3	3	3	4	3	3	3	3	5	5	6	5	6	6	6	
	5	5	6	6	6	5	5	6	6	5	6	5	5	6	5	7	6	6	6	7	
	8	8	8	7	8	7	7	7	7	7	7	7	7	8	9	8	10	10	9	10	
	9	10	9	9	9	9	10	10	10	10	9	9	10	9	10	9	12	9	9	12	
	11	12	12	12	12	11	12	11	11	14	14	14	13	13	14	15	15	14	14	14	
	14	14	14	16	15	16	15	18	18	18	17	17	17	18	17	17	18	18	20	17	
19	20	19	20	19	19	20	20	19	21	21	22	22	21	24	23	24	24	24	23		
24	23	23																			







ตารางที่ ข.152 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบ  
เวลาการทำงานเท่ากับ 22 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	25 32 1 26 51 2 35 24 3 52 155 156 33 11 6 18 13 40 16 38 125 7 30 47 19 41 128 134 137 139 34 22 27 9 29 46 23 10 21 44 14 56 79 78 5 12 43 73 15 28 45 84 55 37 124 17 39 126 4 8 31 50 71 74 72 54 49 76 58 75 36 53 99 101 153 154 114 115 132 116 133 141 127 136 140 100 151 149 150 20 42 135 138 129 143 142 148 48 144 145 146 57 59 60 61 63 62 64 65 152 66 67 68 69 83 89 70 80 81 82 147 77 170 85 86 90 87 88 94 91 92 111 112 97 93 96 98 102 103 118 104 105 131 106 109 108 117 163 107 110 113 119 120 122 160 157 162 121 158 159 123 164 165 166 161 95 167 168 169 171 172 173 174 175 176 179 177 181 178 182 180 183 130
	25 32 1 26 51 2 35 24 3 52 156 155 33 11 6 18 13 40 16 38 125 7 30 47 19 41 134 137 139 34 22 27 9 29 46 23 128 10 21 44 14 56 79 78 5 12 43 73 15 28 45 84 55 37 124 17 39 126 4 8 31 50 71 74 72 54 49 76 58 75 36 53 99 101 154 114 115 116 127 133 140 136 153 132 141 100 150 152 151 149 20 42 129 135 142 143 144 138 145 146 48 57 59 60 61 63 62 64 65 148 66 67 68 69 83 89 70 80 81 82 147 77 170 85 130 86 90 87 88 94 91 92 111 112 97 93 96 98 102 103 118 104 105 131 106 109 108 117 163 107 110 113 119 95 120 160 157 123 162 158 159 121 164 161 122 165 166 167 168 169 171 172 173 174 175 176 179 177 181 178 182 180 183
	25 32 1 26 51 2 35 24 3 52 155 156 33 11 6 18 13 40 16 38 125 7 30 47 19 41 134 128 137 139 34 22 27 9 29 46 23 10 21 44 14 56 79 78 5 12 43 73 15 28 45 84 55 37 124 17 39 126 4 8 31 50 71 74 72 54 49 76 58 75 36 53 99 101 153 154 114 115 116 127 133 136 140 132 141 100 151 149 150 20 42 129 48 57 59 60 61 63 62 64 65 152 135 143 138 142 148 144 145 146 66 67 68 69 83 89 70 80 81 82 147 77 170 85 130 86 90 87 88 94 91 92 111 112 97 93 96 98 102 103 118 104 105 131 106 109 119 120 160 157 123 162 122 158 159 108 121 164 165 166 107 110 113 161 117 163 95 167 168 169 171 172 173 174 175 176 179 177 181 178 182 180 183
	25 32 1 26 2 35 24 3 52 156 51 155 33 11 6 18 13 40 16 38 125 7 30 47 19 41 128 134 137 139 34 22 27 9 29 46 23 10 21 44 14 56 79 78 77 5 12 43 15 73 28 55 45 84 37 124 17 39 126 4 8 31 50 72 71 49 76 54 36 53 99 101 153 154 114 115 116 133 132 141 127 136 140 100 151 149 150 20 42 129 135 143 138 142 148 48 144 145 146 152 58 74 75 57 59 60 61 64 62 63 65 66 67 68 69 83 80 89 81 82 147 70 170 85 86 90 87 88 94 91 92 111 112 97 93 96 98 102 103 118 104 105 131 106 109 119 120 160 157 123 162 122 158 159 108 121 164 165 166 107 110 113 161 117 163 95 167 168 169 171 172 173 174 175 176 179 177 181 178 182 180 183 130

ตารางที่ ข.152 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22 (ต่อ)

ลำดับชั้นงาน	32 170 22 1 25 24 35 2 3 11 33 6 13 18 40 7 19 30 47 41
	128 27 26 9 16 34 51 10 21 44 23 134 137 139 14 56 77 79 78 29
	46 5 12 43 73 15 37 124 17 39 126 28 45 84 55 4 8 36 53 99
114 115 132 101 154 153 31 49 76 116 133 136 127 48 100 152 151 150 58 57	
149 20 42 135 129 143 142 138 140 50 54 72 71 59 60 61 64 63 62 74	
75 65 66 67 68 69 83 80 89 81 82 85 130 86 87 94 88 91 95 96	
90 93 97 92 111 70 112 98 102 103 118 104 105 131 106 109 108 119 107 110	
113 117 163 120 157 121 164 123 122 165 166 167 168 169 171 160 162 161 172 173	
174 175 176 177 178 181 180 182 183 179 52 156 155 158 159 38 125 141 148 144	
145 146 147	
24 35 4 1 34 33 2 8 3 7 19 41 128 11 26 31 20 42 129 135	
143 138 51 48 134 137 139 30 47 27 23 22 25 52 155 156 32 49 58 57	
10 14 21 5 17 39 126 28 15 37 124 45 12 43 6 9 36 53 99 101	
153 154 114 115 132 142 13 44 73 76 56 79 29 55 46 84 100 151 149 150	
18 40 116 133 127 136 140 16 38 125 141 148 144 145 146 50 71 74 72 54	
59 60 61 63 64 65 62 75 152 66 67 68 69 83 89 70 80 81 82 147	
78 77 170 85 86 90 87 88 94 91 92 111 112 97 93 96 98 102 103 118	
104 105 131 106 109 119 120 160 157 123 162 122 158 159 108 121 164 165 166 107	
110 113 161 117 163 95 167 168 169 171 172 173 174 175 176 177 180 178 181 182	
183 179 130	
11 27 2 22 3 7 30 47 32 6 13 9 1 5 17 4 8 31 48 36	
39 126 34 35 49 33 57 25 52 156 29 24 170 26 51 155 53 28 50 74	
75 71 55 72 54 59 60 61 64 62 45 23 15 20 42 135 129 143 138 19	
41 134 137 128 139 18 40 16 38 125 12 10 21 44 14 56 78 79 77 63	
65 66 37 124 67 68 69 83 89 80 81 82 43 73 76 58 70 99 100 151	
150 149 152 114 115 116 133 140 136 127 101 153 154 132 142 141 144 145 146 147	
46 85 130 84 148 86 87 91 90 92 93 111 112 94 98 88 102 103 104 97	
96 118 105 106 107 109 119 120 160 161 157 123 162 121 164 108 117 163 122 158	
159 110 131 95 113 165 166 167 168 169 171 172 173 174 175 179 176 177 180 181	
178 182 183	

ตารางที่ ข.153 ผลลัพธ์ของการจัดสรรงานลงสถานีนงาน โดยใช้วิธี M-NSGA-II ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22

สถานีนงาน	2 1 1 1 1 2 2 1 1 2 1 2 1 2 2 2 2 2 2 2
	4 1 1 1 1 1 1 4 4 1 4 1 1 4 4 4 4 1 1 4
	1 1 3 4 3 3 3 4 3 3 3 3 3 3 3 5 5 5 6 6
	6 6 5 6 6 5 6 5 6 5 6 6 6 5 5 6 6 5 7 8
	8 7 8 7 8 7 7 8 8 8 8 8 8 7 7 7 8 8 8 8
	7 10 9 10 9 10 10 9 10 10 9 9 9 9 9 12 9 11 11 11
	12 11 12 12 12 12 12 14 13 13 13 13 13 14 14 13 14 14 14
	14 14 16 16 15 16 15 15 15 16 16 16 15 17 18 17 18 17 18 19
	20 19 20 19 20 20 19 20 19 19 19 22 22 21 24 23 24 24 24 23
	23 24 23









#### 5.4 การค้นหาคำตอบโดยใช้อัลกอริทึมการบรรจบ

ตารางที่ ข.154 ผลลัพธ์ของลำดับชั้นงาน โดยใช้วิธี COIN ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22

	4	3	7	35	170	24	25	1	26	34	5	2	32	8	31	33	12	30	51	47	
	48	17	6	36	15	10	13	9	53	20	11	22	42	14	39	99	27	135	29	37	
	56	46	78	21	43	44	52	23	28	114	79	73	45	49	58	84	55	115	50	71	
	72	129	143	57	16	100	151	101	138	38	126	124	77	125	153	150	74	54	155	156	
	18	19	76	154	59	60	61	152	149	63	40	75	41	134	64	132	65	62	137	139	
	128	142	66	67	116	133	136	68	141	140	148	144	127	145	146	69	83	70	85	147	
	89	80	81	82	130	86	90	87	93	91	94	92	98	88	111	95	112	102	97	96	
	103	118	104	105	131	106	109	108	117	107	119	120	110	113	160	121	157	164	123	161	
	122	165	162	166	167	168	169	163	171	158	172	173	159	174	175	179	176	177	180	178	
	181	182	183																		
ลำดับชั้นงาน	24	32	10	27	23	14	22	3	33	11	7	1	34	5	17	4	28	45	30	26	
	51	35	39	126	8	31	2	15	37	12	21	20	43	6	13	56	25	49	48	44	
	42	129	47	52	79	73	77	78	124	36	16	9	53	29	55	170	57	38	46	135	
	19	138	143	99	100	152	149	150	84	58	114	156	41	134	101	154	128	153	50	71	
	54	72	74	155	18	75	115	151	59	137	132	142	60	61	125	76	63	64	40	65	
	139	62	116	127	133	141	140	136	66	144	145	146	148	67	68	69	80	83	70	85	
	81	82	86	90	130	89	87	94	93	91	92	98	111	112	88	97	95	96	102	103	
	118	104	105	131	106	109	108	117	119	107	110	113	120	121	147	160	123	122	164	157	
	163	165	162	161	166	167	168	169	171	158	172	173	174	175	179	176	177	178	159	181	
	182	183	180																		
		1	26	2	32	170	6	24	10	22	34	35	14	18	11	3	4	13	25	23	5
		33	52	16	51	17	12	21	9	15	37	155	56	156	40	7	28	27	124	38	79
		44	29	43	8	45	55	78	30	125	19	20	36	39	73	41	128	134	53	77	46
	84	31	48	49	126	42	135	129	58	143	47	138	76	57	99	100	101	152	149	151	
	153	50	71	72	54	59	154	60	61	63	114	115	137	62	132	64	65	142	116	127	
	133	136	150	139	74	66	75	67	141	140	148	144	68	69	83	145	70	89	80	81	
	82	85	146	130	86	90	147	87	94	91	93	88	98	102	97	95	96	92	111	112	
	103	118	104	105	131	106	109	108	117	163	119	107	110	120	123	113	122	121	157	164	
	160	158	162	165	166	167	168	159	169	171	172	161	173	174	175	179	176	177	180	178	
	181	182	183																		

จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย









ตารางที่ ข.161 ผลลัพธ์ของการจัดสรรงานลงสถานีงาน โดยใช้วิธี M-PSONK ในปัญหา 183 ชั้นงาน เมื่อรอบเวลาการทำงานเท่ากับ 22

สถานีงาน	1	2	2	1	1	2	1	2	1	1	2	2	1	1	2	1	2	1	1	2
	2	1	1	1	1	1	1	1	2	3	4	3	4	4	4	3	3	4	4	3
	3	4	4	3	3	4	3	3	3	4	3	4	3	4	4	3	4	3	4	6
	5	6	5	6	5	5	6	6	6	6	5	6	5	6	5	5	6	6	5	8
	5	5	5	5	8	7	7	7	7	8	7	10	7	7	7	10	7	10	7	7
	7	7	9	9	9	9	9	9	10	10	10	10	9	9	10	10	10	10	12	11
	12	11	11	12	11	11	12	12	13	12	12	12	12	12	14	14	14	13	13	13
	13	14	14	14	13	13	13	16	15	15	15	16	15	16	16	17	18	18	18	17
	18	17	17	17	17	17	17	19	20	20	19	19	19	20	22	22	21	22	22	21
	21	21	22																	
	1	2	1	1	2	1	1	1	2	2	1	2	2	1	1	1	2	2	2	2
	1	2	1	1	1	2	1	2	2	1	1	3	4	4	3	3	3	4	4	4
	3	3	3	4	4	4	4	4	4	6	6	6	3	3	3	6	6	6	6	3
	6	6	5	5	5	5	5	5	5	6	5	5	5	5	5	5	6	6	6	5
	5	5	5	7	8	8	7	7	7	7	7	8	7	7	8	8	8	8	8	10
	7	10	9	9	9	10	9	9	9	9	9	9	10	10	12	11	12	11	12	12
	12	11	12	11	12	12	12	12	12	11	11	12	13	13	12	12	13	12	12	14
	14	13	14	14	14	13	14	16	15	15	15	16	16	15	16	15	15	16	17	18
	17	18	17	18	18	17	18	18	17	19	19	20	20	19	22	22	21	22	21	21
	21	22	22																	
	1	2	2	1	2	1	1	1	2	2	2	2	2	2	1	2	1	1	1	1
2	2	2	4	4	1	1	4	1	1	1	4	1	1	1	1	1	1	1	4	
3	4	3	3	3	4	4	3	3	3	4	3	3	6	6	5	5	6	6	5	
6	6	5	5	5	5	5	6	5	5	5	5	6	7	6	6	7	7	8	8	
7	8	7	8	8	7	8	7	8	7	7	8	8	8	7	8	8	7	8	9	
8	9	10	10	10	10	9	10	10	9	9	10	10	10	10	9	12	9	11		
11	11	11	12	12	12	12	12	11	12	11	13	14	13	13	14	14	14	13	14	
14	14	14	14	15	16	15	16	16	15	15	15	15	16	16	16	17	18	18	17	
18	17	17	17	17	17	17	18	20	20	19	19	20	22	21	21	22	22	21	21	
22	21	22																		

จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย





ภาคผนวก ค  
ผลวิเคราะห์การทดลอง

ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

## ภาคผนวก ค

### ผลวิเคราะห์การทดลอง

จากการวิเคราะห์หาค่าเหมาะสมของพารามิเตอร์ในวิธีเจเนติกอัลกอริทึม อัลกอริทึมการบรรจบ และวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค โดยใช้โปรแกรม MATLAB R2009a คอมพิวเตอร์ Intel(R) Core2Duo CPU 2.93 GHz. / 3.5 GB of RAM มีรายละเอียดของฟังก์ชันวัตถุประสงค์ และตัวชี้วัดสมรรถนะ ดังนี้

#### วิธีเจเนติกอัลกอริทึม (NSGA-II)

ตารางที่ ค.1 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยวิธีเจเนติกอัลกอริทึม ในตัวชี้วัด Convergence to the Pareto-optimal set

ลำดับผลการทดลอง	ขนาดปัญหา	ความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์	ความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน	Convergence to the Pareto-optimal set	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
1	12	0.6	0.1	0.3167	0
2	12	0.6	0.2	0	0
3	12	0.6	0.3	0	0
4	12	0.6	0.4	0	0
5	12	0.7	0.1	0.0416	0
6	12	0.7	0.2	0	0
7	12	0.7	0.3	0	0
8	12	0.7	0.4	0	0
9	12	0.8	0.1	0.0416	0
10	12	0.8	0.2	0.0416	0
11	12	0.8	0.3	0	0
12	12	0.8	0.4	0	0
13	12	0.9	0.1	0	0
14	12	0.9	0.2	0	0
15	12	0.9	0.3	0	0
16	12	0.9	0.4	0	0

ตารางที่ ค.1 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยวิธีเจเนติกอัลกอริทึม ในตัวชี้วัด  
Convergence to the Pareto-optimal set (ต่อ)

ลำดับผลการทดลอง	ขนาดปัญหา	ความน่าจะเป็นในการครอบสโเวอร์	ความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน	Convergence to the Pareto-optimal set	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
17	65	0.6	0.1	0.0988	0.0988
18	65	0.6	0.2	0.2157	0.2157
19	65	0.6	0.3	0.0948	0.0948
20	65	0.6	0.4	0.1744	0.1744
21	65	0.7	0.1	0.2193	0.1583
22	65	0.7	0.2	0.2085	0.2234
23	65	0.7	0.3	0.2482	0.1788
24	65	0.7	0.4	0.1978	0.2441
25	65	0.8	0.1	0.1988	0.1947
26	65	0.8	0.2	0.1873	0.2113
27	65	0.8	0.3	0.2790	0.1653
28	65	0.8	0.4	0.1909	0.1909
29	65	0.9	0.1	0.1875	0.1875
30	65	0.9	0.2	0.1344	0.1344
31	65	0.9	0.3	0.1922	0.1922
32	65	0.9	0.4	0.1710	0.1710
33	148	0.6	0.1	0.2094	0.2094
34	148	0.6	0.2	0.2874	0.2874
35	148	0.6	0.3	0.2366	0.2366
36	148	0.6	0.4	0.3419	0.3419
37	148	0.7	0.1	0.2488	0.2488
38	148	0.7	0.2	0.3086	0.3086
39	148	0.7	0.3	0.2070	0.2547
40	148	0.7	0.4	0.1460	0.1460
41	148	0.8	0.1	0.2199	0.2199
42	148	0.8	0.2	0.1533	0.2089
43	148	0.8	0.3	0.2190	0.1981
44	148	0.8	0.4	0.4571	0.4571

ตารางที่ ค.1 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยวิธีเจเนติกอัลกอริทึม ในตัวชี้วัด  
Convergence to the Pareto-optimal set (ต่อ)

ลำดับผลการทดลอง	ขนาดปัญหา	ความน่าจะเป็นในการครอบสโเวอร์	ความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน	Convergence to the Pareto-optimal set	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
45	148	0.9	0.1	0.2072	0.1394
46	148	0.9	0.2	0.2035	0.2035
47	148	0.9	0.3	0.2372	0.2372
48	148	0.9	0.4	0.0488	0.2573
49	205	0.6	0.1	0.1169	0.1169
50	205	0.6	0.2	0.1161	0.1161
51	205	0.6	0.3	0.1410	0.1410
52	205	0.6	0.4	0.0863	0.0863
53	205	0.7	0.1	0.1019	0.1019
54	205	0.7	0.2	0.1147	0.0706
55	205	0.7	0.3	0.0765	0.1039
56	205	0.7	0.4	0.0812	0.0812
57	205	0.8	0.1	0.1252	0.1391
58	205	0.8	0.2	0.1019	0.0750
59	205	0.8	0.3	0.1194	0.1075
60	205	0.8	0.4	0.1262	0.1262
61	205	0.9	0.1	0.1429	0.0980
62	205	0.9	0.2	0.0936	0.1216
63	205	0.9	0.3	0.1244	0.1161
64	205	0.9	0.4	0.0980	0.0980
65	183	0.6	0.1	0.7844	0.7844
66	183	0.6	0.2	0.4493	0.4493
67	183	0.6	0.3	0.5859	0.5859
68	183	0.6	0.4	0.5314	0.5314
69	183	0.7	0.1	0.4247	0.4193
70	183	0.7	0.2	0.3061	0.6027
71	183	0.7	0.3	0.5260	0.5260
72	183	0.7	0.4	0.6798	0.6798

ตารางที่ ค.1 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยวิธีเจเนติกอัลกอริทึม ในตัวชี้วัด  
Convergence to the Pareto-optimal set (ต่อ)

ลำดับผลการ ทดลอง	ขนาดปัญหา	ความน่าจะเป็นใน การครอสโอเวอร์	ความน่าจะเป็นใน การมิวเตชัน	Convergence to the Pareto-optimal set	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
73	183	0.8	0.1	0.3926	0.3283
74	183	0.8	0.2	1	0.3161
75	183	0.8	0.3	0.2937	0.6355
76	183	0.8	0.4	0.3391	0.3391
77	183	0.9	0.1	0.4598	0.2495
78	183	0.9	0.2	0.3979	0.5006
79	183	0.9	0.3	0.3423	0.4747
80	183	0.9	0.4	0.2743	0.2743

ตารางที่ ค.2 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยวิธีเจเนติกอัลกอริทึม ในตัวชี้วัด  
Spread Measurement

ลำดับผลการ ทดลอง	ขนาดปัญหา	ความน่าจะเป็นใน การครอสโอเวอร์	ความน่าจะเป็นใน การมิวเตชัน	Spread Measurement	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
1	12	0.6	0.1	0.7500	0.6616
2	12	0.6	0.2	0.6616	0.6616
3	12	0.6	0.3	0.6616	0.6616
4	12	0.6	0.4	0.6616	0.6616
5	12	0.7	0.1	0.6040	0.6616
6	12	0.7	0.2	0.6616	0.6616
7	12	0.7	0.3	0.6616	0.6616
8	12	0.7	0.4	0.6616	0.6616
9	12	0.8	0.1	0.6040	0.6616
10	12	0.8	0.2	0.6040	0.6616
11	12	0.8	0.3	0.6616	0.6616
12	12	0.8	0.4	0.6616	0.6616
13	12	0.9	0.1	0.6616	0.6616
14	12	0.9	0.2	0.6616	0.6616
15	12	0.9	0.3	0.6616	0.6616

ตารางที่ ค.2 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยวิธีเงินเนติกอัลกอริทึม ในตัวชี้วัด Spread Measurement (ต่อ)

ลำดับผลการทดลอง	ขนาดปัญหา	ความน่าจะเป็นในการครอบสโเวอร์	ความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน	Spread Measurement	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
16	12	0.9	0.4	0.6616	0.6616
17	65	0.6	0.1	0.7253	0.7253
18	65	0.6	0.2	0.6683	0.6683
19	65	0.6	0.3	0.8399	0.8399
20	65	0.6	0.4	0.4938	0.4938
21	65	0.7	0.1	0.6331	0.7979
22	65	0.7	0.2	0.6433	0.5514
23	65	0.7	0.3	0.7873	0.8329
24	65	0.7	0.4	0.7697	0.6863
25	65	0.8	0.1	0.7377	0.4456
26	65	0.8	0.2	0.6348	0.4371
27	65	0.8	0.3	0.5931	0.5204
28	65	0.8	0.4	0.6979	0.6979
29	65	0.9	0.1	0.6005	0.6005
30	65	0.9	0.2	0.8486	0.8486
31	65	0.9	0.3	0.8805	0.8805
32	65	0.9	0.4	0.8420	0.8420
33	148	0.6	0.1	0.7541	0.7541
34	148	0.6	0.2	0.5798	0.5798
35	148	0.6	0.3	0.6670	0.6670
36	148	0.6	0.4	0.5932	0.5932
37	148	0.7	0.1	0.8390	0.8390
38	148	0.7	0.2	0.5296	0.5296
39	148	0.7	0.3	0.6978	0.4404
40	148	0.7	0.4	0.5752	0.5752
41	148	0.8	0.1	0.5605	0.5605
42	148	0.8	0.2	0.6218	0.6292
43	148	0.8	0.3	0.4084	0.7556
44	148	0.8	0.4	1	1

ตารางที่ ค.2 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยวิธีเงินเนติกอัลกอริทึม ในตัวชี้วัด Spread Measurement (ต่อ)

ลำดับผลการทดลอง	ขนาดปัญหา	ความน่าจะเป็นในการครอบสโเวอร์	ความน่าจะเป็นในการมีเดชัน	Spread Measurement	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
45	148	0.9	0.1	0.6703	0.5086
46	148	0.9	0.2	0.6865	0.6865
47	148	0.9	0.3	0.4437	0.4437
48	148	0.9	0.4	0.6042	0.6645
49	205	0.6	0.1	0.5216	0.5216
50	205	0.6	0.2	0.6022	0.6022
51	205	0.6	0.3	0.4288	0.4288
52	205	0.6	0.4	0.8193	0.8193
53	205	0.7	0.1	0.7891	0.7891
54	205	0.7	0.2	0.7079	0.8623
55	205	0.7	0.3	0.5674	0.8374
56	205	0.7	0.4	0.5411	0.5411
57	205	0.8	0.1	0.7535	0.7138
58	205	0.8	0.2	0.6904	0.7488
59	205	0.8	0.3	0.6839	0.8068
60	205	0.8	0.4	0.3699	0.3699
61	205	0.9	0.1	0.5451	0.6700
62	205	0.9	0.2	0.6592	0.7849
63	205	0.9	0.3	0.6553	0.7927
64	205	0.9	0.4	0.6854	0.6854
65	183	0.6	0.1	1	1
66	183	0.6	0.2	1	1
67	183	0.6	0.3	1	1
68	183	0.6	0.4	1	1
69	183	0.7	0.1	0.5206	0.6736
70	183	0.7	0.2	0.6371	1
71	183	0.7	0.3	0.5024	0.5024
72	183	0.7	0.4	0.9007	0.9007



ตารางที่ ค.2 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยวิธีเจเนติกอัลกอริทึม ในตัวชี้วัด Spread Measurement (ต่อ)

ลำดับผลการทดลอง	ขนาดปัญหา	ความน่าจะเป็นในการครอบสโเวอร์	ความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน	Spread Measurement	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
73	183	0.8	0.1	0.7500	0.6349
74	183	0.8	0.2	1	0.5409
75	183	0.8	0.3	0.5200	1
76	183	0.8	0.4	0.7500	0.7500
77	183	0.9	0.1	1	0.5543
78	183	0.9	0.2	0.7500	1
79	183	0.9	0.3	0.5769	0.7500
80	183	0.9	0.4	0.7887	0.7887

ตารางที่ ค.3 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยวิธีเจเนติกอัลกอริทึม ในตัวชี้วัด Ratio of Non-Dominated Solution

ลำดับผลการทดลอง	ขนาดปัญหา	ความน่าจะเป็นในการครอบสโเวอร์	ความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน	Ratio of Non-Dominated Solution	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
1	12	0.6	0.1	1	1
2	12	0.6	0.2	1	1
3	12	0.6	0.3	1	1
4	12	0.6	0.4	1	1
5	12	0.7	0.1	0.6667	1
6	12	0.7	0.2	1	1
7	12	0.7	0.3	1	1
8	12	0.7	0.4	1	1
9	12	0.8	0.1	0.6667	1
10	12	0.8	0.2	0.6667	1
11	12	0.8	0.3	1	1
12	12	0.8	0.4	1	1
13	12	0.9	0.1	1	1
14	12	0.9	0.2	1	1
15	12	0.9	0.3	1	1
16	12	0.9	0.4	1	1

ตารางที่ ค.3 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยวิธีเจเนติกอัลกอริทึม ในตัวชี้วัด

Ratio of Non-Dominated Solution (ต่อ)

ลำดับผลการทดลอง	ขนาดปัญหา	ความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์	ความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน	Ratio of Non-Dominated Solution	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
17	65	0.6	0.1	0	0
18	65	0.6	0.2	0.1667	0.1667
19	65	0.6	0.3	0.1111	0.1111
20	65	0.6	0.4	0.1429	0.1429
21	65	0.7	0.1	0	0
22	65	0.7	0.2	0	0
23	65	0.7	0.3	0	0.1111
24	65	0.7	0.4	0.1429	0
25	65	0.8	0.1	0	0
26	65	0.8	0.2	0.1667	0
27	65	0.8	0.3	0	0
28	65	0.8	0.4	0	0
29	65	0.9	0.1	0	0
30	65	0.9	0.2	0.1667	0.1667
31	65	0.9	0.3	0.2000	0.2000
32	65	0.9	0.4	0.1429	0.1429
33	148	0.6	0.1	0	0
34	148	0.6	0.2	0	0
35	148	0.6	0.3	0.2500	0.2500
36	148	0.6	0.4	0	0
37	148	0.7	0.1	0	0
38	148	0.7	0.2	0	0
39	148	0.7	0.3	0	0
40	148	0.7	0.4	0	0
41	148	0.8	0.1	0	0
42	148	0.8	0.2	0.1667	0
43	148	0.8	0.3	0	0
44	148	0.8	0.4	1	1

ตารางที่ ค.3 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยวิธีเจเนติกอัลกอริทึม ในตัวชี้วัด

Ratio of Non-Dominated Solution (ต่อ)

ลำดับผลการทดลอง	ขนาดปัญหา	ความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์	ความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน	Ratio of Non-Dominated Solution	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
45	148	0.9	0.1	0	0
46	148	0.9	0.2	0	0
47	148	0.9	0.3	0.2000	0.2000
48	148	0.9	0.4	0.5000	0
49	205	0.6	0.1	0.0833	0.0833
50	205	0.6	0.2	0	0
51	205	0.6	0.3	0	0
52	205	0.6	0.4	0.0909	0.0909
53	205	0.7	0.1	0.1111	0.1111
54	205	0.7	0.2	0	0
55	205	0.7	0.3	0.1818	0.2500
56	205	0.7	0.4	0.2857	0.2857
57	205	0.8	0.1	0	0
58	205	0.8	0.2	0.2000	0.0909
59	205	0.8	0.3	0	0.1667
60	205	0.8	0.4	0	0
61	205	0.9	0.1	0.0909	0
62	205	0.9	0.2	0	0
63	205	0.9	0.3	0	0
64	205	0.9	0.4	0.2000	0.2000
65	183	0.6	0.1	0	0
66	183	0.6	0.2	1	1
67	183	0.6	0.3	0	0
68	183	0.6	0.4	0	0
69	183	0.7	0.1	0	0
70	183	0.7	0.2	0	0
71	183	0.7	0.3	0	0
72	183	0.7	0.4	0	0
73	183	0.8	0.1	0.5000	0

ตารางที่ ค.3 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยวิธีเจเนติกอัลกอริทึม ในตัวชี้วัด  
Ratio of Non-Dominated Solution (ต่อ)

ลำดับผลการทดลอง	ขนาดปัญหา	ความน่าจะเป็นในการครอสโอเวอร์	ความน่าจะเป็นในการมิวเตชัน	Ratio of Non-Dominated Solution	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
74	183	0.8	0.2	0	0
75	183	0.8	0.3	0	0
76	183	0.8	0.4	0	0
77	183	0.9	0.1	0	0.5000
78	183	0.9	0.2	0	1
79	183	0.9	0.3	0	0
80	183	0.9	0.4	0	0

#### อัลกอริทึมการบรรจบ (COIN)

ตารางที่ ค.4 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยอัลกอริทึมการบรรจบ ในตัวชี้วัด  
Convergence to the Pareto-optimal set

ลำดับผลการทดลอง	ขนาดปัญหา	ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบ	ค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัลและการลงโทษ	Convergence to the Pareto-optimal set	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
81	12	0.1	0.1	0	0
82	12	0.1	0.2	0	0
83	12	0.1	0.3	0	0
84	12	0.1	0.4	0	0
85	12	0.15	0.1	0	0
86	12	0.15	0.2	0	0
87	12	0.15	0.3	0	0
88	12	0.15	0.4	0	0
89	12	0.2	0.1	0	0
90	12	0.2	0.2	0.0416	0
91	12	0.2	0.3	0.0416	0
92	12	0.2	0.4	0	0
93	65	0.1	0.1	0.1832	0.1932
94	65	0.1	0.2	0.1579	0.0947

ตารางที่ ค.4 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยอัลกอริทึมการบรรจบ ในตัวชี้วัด  
Convergence to the Pareto-optimal set (ต่อ)

ลำดับผลการทดลอง	ขนาดปัญหา	ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตรีงคำตอบ	ค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัลและการลงโทษ	Convergence to the Pareto-optimal set	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
95	65	0.1	0.3	0.1607	0.1272
96	65	0.1	0.4	0.1351	0.1738
97	65	0.15	0.1	0.3001	0.3001
98	65	0.15	0.2	0.1299	0.1814
99	65	0.15	0.3	0.1769	0.0926
100	65	0.15	0.4	0.1821	0.1581
101	65	0.2	0.1	0.2087	0.2988
102	65	0.2	0.2	0.1807	0.1655
103	65	0.2	0.3	0.1427	0.2592
104	65	0.2	0.4	0.1602	0.2203
105	148	0.1	0.1	0.2768	0.2768
106	148	0.1	0.2	0.2721	0.2285
107	148	0.1	0.3	0.2654	0.1288
108	148	0.1	0.4	0.1143	0.2476
109	148	0.15	0.1	0.2134	0.2654
110	148	0.15	0.2	0.1730	0.1715
111	148	0.15	0.3	0.1851	0.1474
112	148	0.15	0.4	0.1789	0.1431
113	148	0.2	0.1	0.1864	0.1864
114	148	0.2	0.2	0.1092	0.1700
115	148	0.2	0.3	0.1703	0.1147
116	148	0.2	0.4	0.1419	0.0791
117	205	0.1	0.1	0.2241	0.1583
118	205	0.1	0.2	0.1083	0.1744
119	205	0.1	0.3	0.1441	0.1612
120	205	0.1	0.4	0.1576	0.1330
121	205	0.15	0.1	0.1398	0.1682
122	205	0.15	0.2	0.0687	0.1434

ตารางที่ ค.4 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยอัลกอริทึมการบรรจบ ในตัวชี้วัด  
Convergence to the Pareto-optimal set (ต่อ)

ลำดับผลการทดลอง	ขนาดปัญหา	ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตรีงคำตอบ	ค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัลและการลงโทษ	Convergence to the Pareto-optimal set	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
123	205	0.15	0.3	0.1312	0.1096
124	205	0.15	0.4	0.1852	0.1648
125	205	0.2	0.1	0.1588	0.1588
126	205	0.2	0.2	0.1534	0.1546
127	205	0.2	0.3	0.1712	0.1761
128	205	0.2	0.4	0.0963	0.1677
129	183	0.1	0.1	0.3964	0.5966
130	183	0.1	0.2	0.3724	0.6360
131	183	0.1	0.3	0.6206	0.4233
132	183	0.1	0.4	0.9252	0.1944
133	183	0.15	0.1	0.6783	0.0663
134	183	0.15	0.2	1.0655	0.7458
135	183	0.15	0.3	0.7452	0.9008
136	183	0.15	0.4	0.3050	1.0759
137	183	0.2	0.1	0.8030	0.9056
138	183	0.2	0.2	0.3312	0.6221
139	183	0.2	0.3	0.5763	1
140	183	0.2	0.4	0.6559	0.6590

ตารางที่ ค.5 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยอัลกอริทึมการบรรจบ ในตัวชี้วัด Spread Measurement

ลำดับผลการทดลอง	ขนาดปัญหา	ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบ	ค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัลและการลงโทษ	Spread Measurement	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
81	12	0.1	0.1	0.6616	0.6616
82	12	0.1	0.2	0.6616	0.6616
83	12	0.1	0.3	0.6616	0.6616
84	12	0.1	0.4	0.6616	0.6616
85	12	0.15	0.1	0.6616	0.6616
86	12	0.15	0.2	0.6616	0.6616
87	12	0.15	0.3	0.6616	0.6616
88	12	0.15	0.4	0.6616	0.6616
89	12	0.2	0.1	0.6616	0.6616
90	12	0.2	0.2	0.6040	0.6616
91	12	0.2	0.3	0.6040	0.6616
92	12	0.2	0.4	0.6616	0.6616
93	65	0.1	0.1	0.6733	0.6348
94	65	0.1	0.2	0.6289	0.8092
95	65	0.1	0.3	0.8531	0.6208
96	65	0.1	0.4	0.7387	0.6232
97	65	0.15	0.1	0.5130	0.5130
98	65	0.15	0.2	0.6002	0.6021
99	65	0.15	0.3	0.7042	0.8184
100	65	0.15	0.4	0.6014	0.7118
101	65	0.2	0.1	0.5937	0.6055
102	65	0.2	0.2	0.7293	0.6981
103	65	0.2	0.3	0.8609	0.5135
104	65	0.2	0.4	0.5680	0.6384
105	148	0.1	0.1	0.6046	0.6046
106	148	0.1	0.2	0.4195	0.7576
107	148	0.1	0.3	0.4748	0.6566
108	148	0.1	0.4	0.7924	0.7479



ตารางที่ ค.5 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยอัลกอริทึมการบรรจบ ในตัวชี้วัด Spread Measurement (ต่อ)

ลำดับผลการทดลอง	ขนาดปัญหา	ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบ	ค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัลและการลงโทษ	Spread Measurement	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
109	148	0.15	0.1	0.5173	0.8016
110	148	0.15	0.2	0.7093	0.5644
111	148	0.15	0.3	0.4775	0.4214
112	148	0.15	0.4	0.5218	0.7600
113	148	0.2	0.1	0.5345	0.5345
114	148	0.2	0.2	0.6159	0.5098
115	148	0.2	0.3	0.5404	0.6446
116	148	0.2	0.4	0.6545	0.8674
117	205	0.1	0.1	0.3968	0.7552
118	205	0.1	0.2	0.8127	0.6398
119	205	0.1	0.3	0.8021	0.5931
120	205	0.1	0.4	0.4212	0.6575
121	205	0.15	0.1	0.5957	0.5339
122	205	0.15	0.2	0.8062	0.5247
123	205	0.15	0.3	0.5485	0.7147
124	205	0.15	0.4	0.6820	0.5377
125	205	0.2	0.1	0.7475	0.7475
126	205	0.2	0.2	0.5109	0.8838
127	205	0.2	0.3	0.7175	0.6630
128	205	0.2	0.4	0.7572	0.4909
129	183	0.1	0.1	0.5067	0.6627
130	183	0.1	0.2	0.8282	0.5924
131	183	0.1	0.3	0.5711	0.5738
132	183	0.1	0.4	1	0.5545
133	183	0.15	0.1	0.6558	0.5456
134	183	0.15	0.2	1	0.6054
135	183	0.15	0.3	0.7500	0.7500
136	183	0.15	0.4	0.4242	1

ตารางที่ ค.5 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยอัลกอริทึมการบรรจบ ในตัวชี้วัด Spread Measurement (ต่อ)

ลำดับผลการทดลอง	ขนาดปัญหา	ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบ	ค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัลและการลงโทษ	Spread Measurement	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
137	183	0.2	0.1	0.7500	0.7500
138	183	0.2	0.2	0.6772	0.6297
139	183	0.2	0.3	0.5429	1
140	183	0.2	0.4	0.5659	0.8710

ตารางที่ ค.6 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยอัลกอริทึมการบรรจบ ในตัวชี้วัด Ratio of Non-Dominated Solution

ลำดับผลการทดลอง	ขนาดปัญหา	ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบ	ค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัลและการลงโทษ	Ratio of Non-Dominated Solution	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
81	12	0.1	0.1	1	1
82	12	0.1	0.2	1	1
83	12	0.1	0.3	1	1
84	12	0.1	0.4	1	1
85	12	0.15	0.1	1	1
86	12	0.15	0.2	1	1
87	12	0.15	0.3	1	1
88	12	0.15	0.4	1	1
89	12	0.2	0.1	1	1
90	12	0.2	0.2	0.6667	1
91	12	0.2	0.3	0.6667	1
92	12	0.2	0.4	1	1
93	65	0.1	0.1	0	0
94	65	0.1	0.2	0	0
95	65	0.1	0.3	0	0
96	65	0.1	0.4	0	0
97	65	0.15	0.1	0	0
98	65	0.15	0.2	0	0

ตารางที่ ค.6 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยอัลกอริทึมการบรรจบ ในตัวชี้วัด  
Ratio of Non-Dominated Solution (ต่อ)

ลำดับผลการทดลอง	ขนาดปัญหา	ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบ	ค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัลและการลงโทษ	Ratio of Non-Dominated Solution	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
99	65	0.15	0.3	0	0.1250
100	65	0.15	0.4	0	0
101	65	0.2	0.1	0	1
102	65	0.2	0.2	0	0
103	65	0.2	0.3	0	0
104	65	0.2	0.4	0.1250	0
105	148	0.1	0.1	0	0
106	148	0.1	0.2	0	0
107	148	0.1	0.3	0	0
108	148	0.1	0.4	0	0
109	148	0.15	0.1	0	0
110	148	0.15	0.2	0	0
111	148	0.15	0.3	0.2000	0.1667
112	148	0.15	0.4	0	0.1111
113	148	0.2	0.1	0	0
114	148	0.2	0.2	0	0
115	148	0.2	0.3	0	0.2222
116	148	0.2	0.4	0	0.1429
117	205	0.1	0.1	0	0
118	205	0.1	0.2	0	0
119	205	0.1	0.3	0.1000	0.1667
120	205	0.1	0.4	0	0.2500
121	205	0.15	0.1	0.2000	0
122	205	0.15	0.2	0.0833	0
123	205	0.15	0.3	0.1250	0
124	205	0.15	0.4	0.2000	0
125	205	0.2	0.1	0.5000	0.5000
126	205	0.2	0.2	0	0

ตารางที่ ค.6 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยอัลกอริทึมการบรรจบ ในตัวชี้วัด Ratio of Non-Dominated Solution (ต่อ)

ลำดับผลการทดลอง	ขนาดปัญหา	ค่าความน่าจะเป็นในการเลือกสตริงคำตอบ	ค่าความน่าจะเป็นในการให้รางวัลและการลงโทษ	Ratio of Non-Dominated Solution	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
127	205	0.2	0.3	0	0
128	205	0.2	0.4	0	0
129	183	0.1	0.1	0	0
130	183	0.1	0.2	0	0
131	183	0.1	0.3	0	0
132	183	0.1	0.4	0	0.6667
133	183	0.15	0.1	0	0.8333
134	183	0.15	0.2	0	0
135	183	0.15	0.3	0	0
136	183	0.15	0.4	0	0
137	183	0.2	0.1	0	0
138	183	0.2	0.2	0	0
139	183	0.2	0.3	0	0
140	183	0.2	0.4	0	0

### วิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค (DPSO)

ตารางที่ ค.7 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค ในตัวชี้วัด Convergence to the Pareto-optimal set

ลำดับผลการทดลอง	ขนาดปัญหา	จำนวนฝูง	จำนวนอนุภาคในแต่ละฝูง	Convergence to the Pareto-optimal set	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
141	12	4	25	0	0
142	12	5	20	0	0
143	12	10	10	0	0
144	65	4	25	0.0612	0.0663
145	65	5	20	0.1417	0.0898
146	65	10	10	0.0970	0.0341
147	148	4	25	0.0848	0.0673

ตารางที่ ค.7 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค ในตัวชี้วัด Convergence to the Pareto-optimal set (ต่อ)

ลำดับผลการทดลอง	ขนาดปัญหา	จำนวนฝูง	จำนวนอนุภาคในแต่ละฝูง	Convergence to the Pareto-optimal set	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
148	148	5	20	0.0843	0.0843
149	148	10	10	0.0511	0.0463
150	205	4	25	0.1038	0.1069
151	205	5	20	0.1339	0.1135
152	205	10	10	0.0740	0.1321
153	183	4	25	0.3050	0.3312
154	183	5	20	0.3724	0.4233
155	183	10	10	0.0663	0.1944

ตารางที่ ค.8 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฝูงอนุภาค ในตัวชี้วัด Spread Measurement

ลำดับผลการทดลอง	ขนาดปัญหา	จำนวนฝูง	จำนวนอนุภาคในแต่ละฝูง	Spread Measurement	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
141	12	4	25	0.6616	0.6616
142	12	5	20	0.6616	0.6616
143	12	10	10	0.6616	0.6616
144	65	4	25	0.5611	0.7293
145	65	5	20	0.6459	0.5937
146	65	10	10	0.7735	0.6014
147	148	4	25	0.6278	0.5098
148	148	5	20	0.7093	0.7093
149	148	10	10	0.4300	0.7600
150	205	4	25	0.6901	0.8838
151	205	5	20	0.5339	0.5247
152	205	10	10	0.6768	0.5377
153	183	4	25	0.4242	0.6772
154	183	5	20	0.8282	0.5738
155	183	10	10	0.5456	0.5545

ตารางที่ ค.9 ผลการทดลองหาค่าพารามิเตอร์ที่เหมาะสมด้วยวิธีการหาค่าเหมาะสมแบบฟุ้ง  
อนุภาค ในตัวชี้วัด Ratio of Non-Dominated Solution

ลำดับผลการ ทดลอง	ขนาดปัญหา	จำนวนฝูง	จำนวนอนุภาคใน แต่ละฝูง	Ratio of Non-Dominated Solution	
				ทดลองครั้งที่ 1	ทดลองครั้งที่ 2
141	12	4	25	1	1
142	12	5	20	1	1
143	12	10	10	1	1
144	65	4	25	0.3000	0
145	65	5	20	0	0.1111
146	65	10	10	0.1667	0.5000
147	148	4	25	0	0
148	148	5	20	0.2222	0.2222
149	148	10	10	0.7500	0.5556
150	205	4	25	0.3750	0
151	205	5	20	0	0
152	205	10	10	0.5714	0.1429
153	183	4	25	0	0
154	183	5	20	0	0
155	183	10	10	0.8333	0.6667



ภาคผนวก ง  
ตัวอย่างการคำนวณตัวชี้วัดสมรรถนะ

ศูนย์วิทยพัทยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย



## ภาคผนวก ง

### ตัวอย่างการคำนวณตัวชี้วัดสมรรถนะ

ตัวชี้วัดสมรรถนะที่เสนอในงานวิจัยนี้มี 3 ตัว ได้แก่ การลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) การกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) และอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-Dominated Solution) โดยตัววัดสมรรถนะมีเป้าหมายสำคัญ คือ กลุ่มคำตอบที่ได้ (Obtained Pareto Optimal) ต้องมีค่าใกล้เคียงกับกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุดที่แท้จริง (True Pareto Optimal) หรือกลุ่มคำตอบที่ได้ควรมีลักษณะการกระจายตัวอย่างสม่ำเสมอ โดยในที่นี้จะเสนอวิธีการคำนวณของตัวชี้วัดสมรรถนะทั้ง 3 ตัว โดยมีกลุ่มคำตอบที่ได้และกลุ่มคำตอบที่แท้จริงดังตาราง

ตารางที่ ง.1 ตัวอย่างกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุดที่แท้จริงและกลุ่มคำตอบที่ได้

กลุ่มคำตอบ	$f_1(x)$	$f_2(x)$
กลุ่มคำตอบที่ดีที่สุดที่แท้จริง (True Pareto Optimal)	5.8333	0.0254
	5.8462	0.0186
	5.8500	0.0061
	5.8537	0.0029
	5.8571	0.0006
	5.8605	0.0003
	5.8667	0.0002
กลุ่มคำตอบที่ได้ (Obtained Pareto Optimal)	5.8421	0.0314
	5.8462	0.0190
	5.8500	0.0061
	5.8537	0.0029
	5.8571	0.0006
	5.8605	0.0003
	5.8667	0.0002

## 1. การวัดสมรรถนะของคำตอบด้านการเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง

การวัดสมรรถนะของคำตอบด้านการเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Convergence to the Pareto-optimal Set) เป็นการเปรียบเทียบระยะทางระหว่างกลุ่มคำตอบที่ได้ (Obtained Pareto Optimal Solution) กับกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุดหรือกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (true-Pareto Optimal Solution) (Gen และ Lin, 2005) โดยมีการสูตรคำนวณดังนี้

$$Convergence = \frac{1}{|S^*|} \sum_{y \in S^*} \min \{d_{xy} \mid x \in S_j\} \quad (ง.1)$$

$$\text{เมื่อ } d_{xy} = \sqrt{\sum_{i=1}^k \left( \frac{f_i(x) - f_i(y)}{f_i^{\max} - f_i^{\min}} \right)^2} \quad (ง.2)$$

โดยที่  $S_j$  คือ เซตคำตอบที่เปรียบเทียบ

$S^*$  คือ เซตคำตอบที่แท้จริง

$|S^*|$  คือ จำนวนคำตอบที่แท้จริง

$d_{xy}$  คือ ระยะทางระหว่างคำตอบที่หาได้  $x$  กับคำตอบที่แท้จริง  $y$

$f_i^{\max}$  และ  $f_i^{\min}$  คือ ค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่  $i$  ที่มีค่ามากที่สุดและน้อยที่สุด

$f_i(x)$  เป็นค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่  $i$  ของคำตอบที่หาได้

$f_i(y)$  เป็นค่าฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่  $i$  ของคำตอบที่แท้จริง

ถ้าตัวชี้วัดสมรรถนะนี้มีค่าเข้าใกล้ 0 แสดงว่ากลุ่มคำตอบของอัลกอริทึมที่ได้นั้นเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริง นั่นคืออัลกอริทึมนั้นเป็นอัลกอริทึมที่เหมาะสม โดยมีวิธีการคำนวณดังนี้

- 1) จากตารางที่ ง.1 ทำการหาค่าน้อยที่สุดและมากที่สุดของฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่ 1 และฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่ 2 ของการรวมกันระหว่างกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุดที่แท้จริง และกลุ่มคำตอบที่ได้ ซึ่งจากตัวอย่างจะได้  $f_1^{\max} = 5.8667$ ,  $f_1^{\min} = 5.8333$ ,  $f_2^{\max} = 0.0314$  และ  $f_2^{\min} = 0.0002$  จากนั้นคำนวณหาระยะทางของแต่ละคำตอบ โดยใช้สมการที่ (ง.2) ดังตารางที่ ง.2 ถึงตารางที่ ง.4
- 2) หาระยะทางการเข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริงที่ได้ที่มีค่าน้อยที่สุดของแต่ละคำตอบ เพื่อทำการรวมระยะทาง และค่าหาเฉลี่ยโดยการหารด้วยจำนวนสมาชิกกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุดที่แท้จริง ดังตารางที่ ง.4

ตารางที่ ง.2 ระยะทางระหว่างกลุ่มคำตอบที่ได้กับกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุดที่แท้จริงของฟังก์ชัน  
วัตถุประสงค์ที่ 1

true- Pareto	Obtained Pareto						
	5.8421	5.8462	5.8500	5.8537	5.8571	5.8605	5.8667
5.8333	0.0694	0.1492	0.2500	0.3731	0.5078	0.6632	1.0000
5.8462	0.0151	0.0000	0.0129	0.0504	0.1065	0.1833	0.3767
5.8500	0.0559	0.0129	0.0000	0.0123	0.0452	0.0988	0.2500
5.8537	0.1206	0.0504	0.0123	0.0000	0.0104	0.0415	0.1515
5.8571	0.2017	0.1065	0.0452	0.0104	0.0000	0.0104	0.0826
5.8605	0.3035	0.1833	0.0988	0.0415	0.0104	0.0000	0.0345
5.8667	0.5425	0.3767	0.2500	0.1515	0.0826	0.0345	0.0000

จากตารางที่ ง.2 แสดงระยะทางระหว่างกลุ่มคำตอบที่ได้กับกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุดที่แท้จริง  
ของฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่ 1 โดยมีตัวอย่างการคำนวณเช่น คำตอบที่ดีที่สุดที่แท้จริงเท่ากับ

$$5.8333 \text{ และคำตอบที่ได้เท่ากับ } 5.8421 \text{ จะได้ระยะทางเท่ากับ } \left( \frac{5.8421 - 5.8333}{5.8667 - 5.8333} \right)^2$$

$$= \left( \frac{0.0088}{0.0334} \right)^2 = 0.0694$$

ตารางที่ ง.3 ระยะทางระหว่างกลุ่มคำตอบที่ได้กับกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุดที่แท้จริงของฟังก์ชัน  
วัตถุประสงค์ที่ 2

true- Pareto	Obtained Pareto						
	0.0314	0.0190	0.0061	0.0029	0.0006	0.0003	0.0002
0.0254	0.0370	0.0421	0.3827	0.5201	0.6318	0.6472	0.6524
0.0186	0.1683	0.0002	0.1605	0.2532	0.3328	0.3440	0.3478
0.0061	0.6576	0.1710	0.0000	0.0105	0.0311	0.0346	0.0358
0.0029	0.8344	0.2663	0.0105	0.0000	0.0054	0.0069	0.0075
0.0006	0.9745	0.3478	0.0311	0.0054	0.0000	0.0001	0.0002
0.0003	0.9936	0.3592	0.0346	0.0069	0.0001	0.0000	0.0000
0.0002	1.0000	0.3631	0.0358	0.0075	0.0002	0.0000	0.0000

จากตารางที่ ง.3 แสดงระยะทางระหว่างกลุ่มคำตอบที่ได้กับกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุดที่แท้จริงของฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่ 2 โดยมีตัวอย่างการคำนวณเช่น คำตอบที่ดีที่สุดที่แท้จริงเท่ากับ

$$0.0254 \text{ และคำตอบที่ได้เท่ากับ } 0.0314 \text{ จะได้ระยะทางเท่ากับ } \left( \frac{0.0314 - 0.0254}{0.0314 - 0.0002} \right)^2$$

$$= \left( \frac{0.0060}{0.0312} \right)^2 = 0.0370$$

ตารางที่ ง.4 ระยะทางระหว่างแต่ละคำตอบจากการรวมกันของ 2 ฟังก์ชันวัตถุประสงค์

true-Pareto	Obtained Pareto							Minimum Distance
	1	2	3	4	5	6	7	
1	0.3262	0.4373	0.7954	0.9450	1.0675	1.1447	1.2854	0.3262
2	0.4282	0.0128	0.4165	0.5510	0.6628	0.7262	0.8512	0.0128
3	0.8447	0.4288	0.0000	0.1510	0.2762	0.3652	0.5346	0.0000
4	0.9773	0.5628	0.1510	0.0000	0.1257	0.2200	0.3987	0.0000
5	1.0845	0.6740	0.2762	0.1257	0.0000	0.1022	0.2877	0.0000
6	1.1389	0.7366	0.3652	0.2200	0.1022	0.0000	0.1857	0.0000
7	1.2420	0.8601	0.5346	0.3987	0.2877	0.1857	0.0000	0.0000
Total Minimum Distance								0.3390
Average Minimum Distance								0.0484

จากตารางที่ ง.4 แสดงระยะทางระหว่างแต่ละคำตอบจากการรวมกันของ 2 ฟังก์ชันวัตถุประสงค์ โดยมีตัวอย่างการคำนวณเช่น ระยะทางระหว่างคำตอบที่ดีที่สุดที่แท้จริงตัวที่ 1 กับคำตอบที่ได้ตัวที่ 1 มีค่าเท่ากับ  $\sqrt{(0.0694 + 0.0370)} = \sqrt{0.1064} = 0.3262$  และจากการเปรียบเทียบระยะทางโดยหารระยะทางที่น้อยที่สุด และทำการหาค่าเฉลี่ยในการลู่เข้า จะได้ค่าการลู่เข้าสู่กลุ่มคำตอบที่แท้จริงเท่ากับ 0.0484

## 2. การวัดสมรรถนะของคำตอบด้านการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้

การวัดสมรรถนะของคำตอบด้านการวัดการกระจายของกลุ่มคำตอบที่ได้ (Spread Measurement) เป็นการวัดระยะห่างระหว่างสมาชิกของกลุ่มคำตอบที่อยู่ต่อเนื่องกัน โดยมีการสูตรคำนวณดังนี้

$$Spread = \frac{d_f + d_l + \sum_{i=1}^{N-1} |d_i - \bar{d}|}{d_f + d_l + (N-1)\bar{d}} \quad (ง.3)$$

โดยที่  $d_f$  และ  $d_l$  คือ ระยะห่างของคำตอบปลายสุดทั้งสองด้าน (Extreme solution) ของเส้นของเขตของกลุ่มคำตอบที่หาได้

$\bar{d}$  คือ ค่าเฉลี่ยของระยะทาง  $d_i$

$d_i$  คือ ระยะห่างของคำตอบที่อยู่ต่อเนื่องกันในเขตคำตอบที่ดีที่สุด

เมื่อ  $i = 1, 2, \dots, N-1$

$N$  คือ จำนวนคำตอบที่หาได้

ถ้าตัวตัวชี้วัดสมรรถนะนี้มีค่าเข้าใกล้ 0 แสดงว่ากลุ่มคำตอบที่หาได้นั้นมีการกระจายสม่ำเสมอ โดยมีวิธีการคำนวณดังนี้

- 1) คำนวณระยะทางของคำตอบที่อยู่ต่อเนื่องกัน ( $d_i$ )
- 2) หาค่าเฉลี่ยของระยะทางระหว่างคำตอบที่อยู่ต่อเนื่องกัน ( $\bar{d}$ ) ที่อยู่ติดกันทั้งหมดซึ่งจะมี  $N-1$  คำตอบ
- 3) คำนวณหาผลต่างระหว่าง  $d_i$  และ  $\bar{d}$  และหาผลรวมของผลต่างที่ได้
- 4) แทนค่าที่ได้จากในขั้นตอนที่ (1) ถึง (3) ในสมการที่ (ง.3) เพื่อคำนวณหาระยะห่างระหว่างสมาชิกของกลุ่มคำตอบที่อยู่ต่อเนื่องกัน

ตารางที่ ง.5 การหาระยะทางระหว่างสมาชิกคำตอบที่อยู่ต่อเนื่องกัน

No.	Obtained Pareto		Normalized		Euclidean Distance	
	$f_1(x)$	$f_2(x)$	$f_1(x)$	$f_2(x)$		
1	5.8421	0.0314	0.0278	0.1580	$d_1 = d_f$	0.4310
2	5.8462	0.0190	0.0239	0.1710	$d_2$	0.4414
3	5.8500	0.0061	0.0226	0.0105	$d_3$	0.1820
4	5.8537	0.0029	0.0191	0.0054	$d_4$	0.1566
5	5.8571	0.0006	0.0191	0.0001	$d_5$	0.1385
6	5.8605	0.0003	0.0635	0.0000	$d_6 = d_l$	0.2521
7	5.8667	0.0002	$\bar{d}$			0.2669

จากตารางที่ ง.5 แสดงการหาระยะทางระหว่างสมาชิกคำตอบที่อยู่ต่อเนื่องกัน คำนวณได้จากสมการที่ (ง.3) โดยมีตัวอย่างการคำนวณเช่น การหาระยะทางระหว่างจุดที่ 1 และ 2 โดยที่  $f_1^{\max} = 5.8667$  ,  $f_1^{\min} = 5.8421$ ,  $f_2^{\max} = 0.0314$  และ  $f_2^{\min} = 0.0002$  จะได้ระยะทางของฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่ 1 เท่ากับ  $\left(\frac{5.8421-5.8462}{5.8667-5.8421}\right)^2 = 0.0278$  ระยะทางของฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่ 2 เท่ากับ  $\left(\frac{0.0314-0.0190}{0.0314-0.0002}\right)^2 = 0.1580$  และระยะทางระหว่างคำตอบเท่ากับ  $\sqrt{(0.0278+0.1580)} = 0.4310$

ตารางที่ ง.6 ผลต่างระหว่างระยะทางของคำตอบที่อยู่ต่อเนื่องกันและค่าเฉลี่ยของระยะทาง

No.	$d_i$	$d_i - \bar{d}$	$ d_i - \bar{d} $
1	0.4310	0.1640	0.1640
2	0.4414	0.1744	0.1744
3	0.1820	-0.0849	0.0849
4	0.1566	-0.1103	0.1103
5	0.1385	-0.1284	0.1284
6	0.2521	-0.0149	0.0149
7	$\sum_{i=1}^{N-1}  d_i - \bar{d} $		0.6769



$$\begin{aligned} \text{ดังนั้นจะได้การกระจายของกลุ่มคำตอบเท่ากับ } Spread &= \frac{d_f + d_l + \sum_{i=1}^{N-1} |d_i - \bar{d}|}{d_f + d_l + (N-1)\bar{d}} \\ &= \frac{0.4310 + 0.2521 + 0.6769}{0.4310 + 0.2521 + (7-1)(0.2669)} = 0.5953 \end{aligned}$$

### 3. การวัดสมรรถนะของคำตอบด้านอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง

การวัดสมรรถนะของคำตอบด้านอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง (Ratio of Non-Dominated Solution) เป็นการเปรียบเทียบจำนวนของคำตอบที่ได้ที่อยู่ในเส้นขอบเขตที่ดีที่สุด (Pareto Optimal Frontier) ว่ามีอัตราส่วนเป็นเท่าไรเมื่อเทียบกับจำนวนคำตอบที่แท้จริงทั้งหมด โดยมีการสูตรคำนวณดังนี้

$$Ratio = \frac{|S_j - \{x \in S_j \mid \exists y \in S : y \prec x\}|}{|S_j|} \quad (ง.4)$$

โดยที่  $S_j$  คือ เซตคำตอบที่  $j$  เมื่อ  $j = 1, 2, \dots, J$

$S$  คือ การรวมกันของ  $j$  เซตคำตอบ ซึ่ง  $S = S_1 \cup S_2 \dots \cup S_J$

$x$  คือ เซตคำตอบที่หาได้

$y$  คือ เซตคำตอบที่แท้จริง

$y \prec x$  คือ คำตอบ  $x$  ถูกข่มด้วยคำตอบ  $y$

ถ้าตัวชี้วัดสมรรถนะนี้มีค่าเข้าใกล้ 1 แสดงว่ากลุ่มคำตอบที่ได้นั้นมีคำตอบเทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง โดยมีวิธีการคำนวณดังนี้

- 1) สร้างเมตริกซ์ขนาด  $n \times m$  โดยที่  $n$  คือ จำนวนกลุ่มคำตอบที่ดีที่สุดที่แท้จริง และ  $m$  คือ จำนวนกลุ่มคำตอบที่ได้
- 2) เปรียบเทียบคำตอบที่หาได้ ( $x$ ) กับคำตอบที่แท้จริง ( $y$ ) ด้วยหลักการ Pareto Dominance ดังนี้
  - ถ้าคำตอบที่ได้เทียบเท่ากับคำตอบที่แท้จริงในฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่ 1 และ 2 จะให้ค่าเปรียบเทียบระหว่าง  $x$  และ  $y$  เท่ากับ 1



- ถ้าคำตอบที่ได้ไม่เท่ากับคำตอบที่แท้จริงในฟังก์ชันวัตถุประสงค์ที่ 1 และ 2 จะให้ค่าเปรียบเทียบระหว่าง  $x$  และ  $y$  เท่ากับ 0

3) หาผลรวมของแต่ละแถว โดยค่าที่ได้ก็คือจำนวนคำตอบที่อยู่บนเส้นขอบเขตที่ดีที่สุด จากนั้นหารด้วยจำนวนคำตอบที่ได้ เพื่อให้ทราบถึงอัตราส่วนของจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้ เทียบเท่ากับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง ดังตารางที่ ง.7

ตารางที่ ง.7 การเปรียบเทียบจำนวนกลุ่มคำตอบที่หาได้เทียบกับกลุ่มคำตอบที่แท้จริง

No.	true-Pareto	Obtained Pareto							Value
		1	2	3	4	5	6	7	
		5.8421	5.8462	5.8500	5.8537	5.8571	5.8605	5.8667	
		0.0314	0.0190	0.0061	0.0029	0.0006	0.0003	0.0002	
1	5.8333	0	0	0	0	0	0	0	0
	0.0254								
2	5.8462	0	0	0	0	0	0	0	0
	0.0186								
3	5.8500	0	0	1	0	0	0	0	1
	0.0061								
4	5.8537	0	0	0	1	0	0	0	1
	0.0029								
5	5.8571	0	0	0	0	1	0	0	1
	0.0006								
6	5.8605	0	0	0	0	0	1	0	1
	0.0003								
7	5.8667	0	0	0	0	0	0	1	1
	0.0002								
Total Value									5
Ratio of solution									0.7143

## ประวัติผู้เขียนวิทยานิพนธ์

นางสาวปาลิดา ฉิมคล้าย เกิดเมื่อวันที่ 2 กรกฎาคม พ.ศ.2529 ที่กรุงเทพมหานคร สำเร็จ การศึกษาระดับปริญญาตรี วิทยาศาสตร์บัณฑิต ภาควิชาสถิติประยุกต์ คณะวิทยาศาสตร์ ประยุกต์ จากมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ เมื่อปีการศึกษา 2551 และได้ เข้าศึกษาต่อในระดับปริญญาวิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต ภาควิชาวิศวกรรมอุตสาหการ คณะ วิศวกรรมศาสตร์ จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัยภายในปีเดียวกัน



ศูนย์วิทยทรัพยากร  
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย