

عنوان مقاله:

کنترل غیرمتمرکز دولایه ای پیش بین سیستم های مدیریت زنجیره تامین

محل انتشار:

هفتمین کنفرانس بین المللی مدیریت (سال: 1388)

تعداد صفحات اصل مقاله: 13

نویسندگان:

محمد میران بیگی - دانشجوی کارشناسی ارشد مهندسی کنترل

علی اکبر جلالی - دانشیار و عضو هیئت علمی گروه کنترل دانشکده برق

خلاصه مقاله:

کنترل پیش بین مبتنی بر مدل MPC از طریق بکارگیری مدلی صریح و واضح از فرایند و اعمال ورودی های کنترلی بدست آمده از حل یک مساله بهینه سازی در یک افق کنترلی رفتار آینده یک سیستم در یک افق مشخص را کنترل می کند دراین مقاله یک بهینه سازی مبتنی بر اصول کنترل کننده پیش بین مبتنی بر مدل غیرمتمرکز DMPC روی شبکه زنجیره تامین بکارگرفته شده است هدف از این روش کنترلی تنظیم متغیرهای تصمیم در زنجیره تامین روی یک افق زمانی همواره معین با استفاده از یک مدل تفاضلی تفصیلی از سیستم برای ارضا کردن دستورات مشتری با کوچکترین هزینه عملیاتی است مدلی که بکار گرفته شده است باید در جهت حفظ یک سطح موجودی از کارا برای ارضا تقاضای مشتری کارآمد باشد یک بخش توقیف حرکت که سرعت تغییر در کمیت های منتقل شده از طریق شبکه را جریمه می کند مقاومت سیستم کنترلی را افزایش می دهد.

کلمات کلیدی:

کنترل کننده پیش بین غیر متمرکز، شبکه زنجیره تامین، موجودی کالا، تقاضا

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/100387>

