

## عنوان مقاله:

کنترل پیش بین تطبیقی سیستم های مدیریت زنجیره تامین دارای چرخه های اطلاعاتی

## محل انتشار:

هشتمین کنفرانس بین المللی مدیریت (سال: 1389)

تعداد صفحات اصل مقاله: 15

## نویسندگان:

محمد میران بیگی - دانشجوی دکتری مهندسی کنترل

محمدتقی حمیدی بهشتی - دانشیار مهندسی کنترل دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر دانشگاه تربیت مدرس

## خلاصه مقاله:

یک چارچوب محکم بر ای تحلیل دینامیکهای زنجیره تامین و در نظرگرفتن تصمیم های مناسب اساسا می تواند عملکرد سیستم ها را بهبود بخشد به علت تشابه زنجیره های تامین با سیستم های دینامیکی مهندسی این چارچوب بوسیله نظریه کنترل فراهم می شود در نیم قرن اخیر ابزارهای ریاضی متعددی در مدلسازی و کنترل مسئله مدیریت زنجیره تامین بکارگرفته شده اند. کنترل پیش بین مبتنی بر مدل MPC به عنوان یک روش کنترل افق دورشونده یا کنترل افق متحرک تطبیقی شناخته می شود که به یک استراتژی فیدبک مناسب خصوصا به جای سیستمهای خطی و غیرخطی با محدودیتهای حالت و ورودی تبدیل شده است دراین مقاله از یک کنترل کننده پیش بین تطبیقی برای مدیریت یک زنجیره تامین دارای چرخه های اطلاعاتی به کار گرفته می شود عمل تطبیق نیز در برابر اغتشاشات وارد بر مدل در نظر گرفته می شود.

## کلمات کلیدی:

مدیریت زنجیره تامین، کنترل پیش بین، چرخه های اطلاعاتی، موجودی کالا، تقاضا

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/99499>

