

DİNAMİK PROGRAMLAMA (*)

Daniel TEICHROEW

Çeviren : İnş. Müh. Erdal AKAN

Dinamik programlama n değişkenli bir fonksiyonun optimizasyonunu sağlayan bir tekniktir. Bu n değişkenli fonksiyon birbirini takip eden safhalar içinde optimize edilir ve her safha sadece bir değişkenli fonksiyonun optimizasyonunu ihtiva eder.

GERİYE DOĞRU ÇÖZÜM METODU

i) Analitik Çözüm

Bu çözüm yolunun temel kavramlarını en iyi şekilde bir örnek üzerinde gösterebiliriz.

Örnek 1.

Bir firma aynı kalem malı birbirini takip eden üç devre içinde üretmektedir. Gereken üretim miktarları birinci devrenin sonunda 5 birim, ikinci devrenin sonunda 10, ve üçüncü devre sonunda da 15 birimdir. Her hangi bir devre içinde üretilen x birim malın maliyeti;

$$C(x) = x^2 \text{ olarak hesaplanmaktadır.}$$

Bir devre içinde üretilen mal miktarı takip eden devreye taşınmakta ve bunun için her birim mala 2 birimlik bekletme maliyeti binmektedir. Başlangıçta elde hiç mal olmadığı varsayıldığında bekletme ve üretim maliyetleri toplamını minimize edecek ve yukarıda istenen üretim miktarlarına uyacak şekilde her devre içinde üretilen birim miktarları ne olacaktır?

(*) «Dynamic Programming», An Introduction to Management Science, Deterministic Models. John Wiley & Sons, Inc., New York, 1964, s. 610-634.

x_1, x_2, x_3 sırasıyla birinci, ikinci ve üçüncü devrelerdeki üretimi gösterirse;

Toplam maliyet = üretim maliyeti + bekletme maliyeti

$$C(x_1, x_2, x_3) = x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 + 2(x_1 - 5) + 2(x_1 + x_2 - 15)$$

uygun çözüm bölgesi ise;

$$x_1 \geq 5$$

$$x_1 + x_2 \geq 15 ; x_2 \geq 0$$

$$x_1 + x_2 + x_3 = 30 ; x_3 \geq 0 \text{ ile belirlenecektir.}$$

Bunlara göre minimize edilecek gaye fonksiyonu :

$$F(x_1, x_2, x_3) = x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 + 2(x_1 - 5) + 2(x_1 + x_2 - 5) - \lambda(x_1 + x_2 + x_3 - 30)$$

şeklinde kurulabilir. Çözüme geçtiğimizde;

$$\frac{\partial F}{\partial x_1} = 0 ; 2x_1 + 2 - 2 - \lambda = 0 \qquad 2x_1 = -4 - \lambda$$

$$\frac{\partial F}{\partial x_2} = 0 ; 2x_2 + 2 - \lambda = 0 \qquad 2x_2 = -2 + \lambda$$

$$\frac{\partial F}{\partial x_3} = 0 ; 2x_3 - \lambda = 0 \qquad 2x_3 = + \lambda$$

$$\frac{\partial F}{\partial \lambda} = 0 ; x_1 + x_2 + x_3 = 30$$

$$-4 + \lambda - 2 + \lambda + \lambda = 60 ; \lambda = 22$$

$x_1 = 9 ; x_2 = 10 ; x_3 = 11$ gibi bir optimal çözüme

varırız.

Üçüncü devre içinde ne miktarda üretim yapılacaktır gibi bir kararın aslında üçüncü devre başına kadar verilmesi şart değildir. Üçüncü devre başında elde bulunan birim miktarına z_3 diyelim. Bu devrede gereken üretim miktarı 15 birim olduğu için, üçüncü devrede optimal karar, kalamı üretmektir; yani :

$$x_3^* = 15 - z_3 \dots \dots \dots (1)$$

Üçüncü devreye ait maliyet $f_3(z_3, x_3)$ ile verilir ve üretim artı bekletme maliyetlerini ifade eder.

$$f_3(z_3, x_3) = 2z_3 + x_3^2$$

Şayet optimal karar üçüncü devrede veriliyor ise, maliyet;

$f_3(z_3; x_3^*)$ ile gösterilir ve şöyledir :

$$f_3(z_3; x_3^*) = 2z_3 + (15 - z_3)^2 \quad x_3^*, z_3 \geq 0 \dots \dots \dots (2)$$

Burada $f_3(z_3, x_3^*)$ ün sadece z_3 ün fonksiyonu olduğuna dikkatimizin çekilmesi gerekir. Bu z_3 ten sonra noktalı virgül ve x_3 ün üstüne konan yıldız işareti ile belirtilmiştir.

Şimdi ikinci devrenin başındaki durumu ele alalım. z_2 yi devre başındaki envanter olarak alırsak herhangi x_2 kararı için ikinci devredeki maliyet $f_2(z_2, x_2)$ bekletme ve üretim maliyetlerinin toplamıdır, veya

$$f_2(z_2, x_2) = 2z_2 + x_2^2 \dots \dots \dots (3)$$

x_2 kararı üçüncü devre başındaki envanteri etkiler;

$$z_3 = z_2 + x_2 - 10 \quad z_2 \geq 0 \dots \dots \dots (4)$$

İkinci devrede yapılan miktar üçüncü devrenin maliyetini etkileyecektir ve x_2 nin optimal değeri, ikinci ve üçüncü devreler maliyetlerinin toplamını minimize eden değer olacaktır. $F_2(z_2, x_2; x_3^*)$ ikinci ve üçüncü devreler maliyetlerinin toplamını verir ise, x_2 kararı ikinci devrede verilir ve optimal karara üçüncü devrede varılır. (1) kullanarak;

$$F_2(z_2, x_2; x_3^* = f_2(z_2, x_2) + F_3(z_3; x_3^*) \dots \dots \dots (5)$$

$$= f_2(z_2, x_2) + F_3(z_2 + x_2 - 10; x_3^*) \quad (4) \text{ den}$$

$$= 2z_2 + x_2^2 + 2z^3 + (15 - z_3)^2$$

$$= 2z_2 + x_2^2 + 2(z_2 + x_2 - 10) + (25 - z_2 - x_2)^2 \dots (6)$$

(1), (2), (3) ve (4) den

Burada $F_3(z_3; x_3^*) = f_3(z_3; x_3^*)$ dir, çünkü üçüncü devre son devredir.

x_2 nin optimal değeri $\frac{dF_2}{dx_2} = 0$ denkleminin çözümüdür.

$$\frac{dF_2}{dx_2} = 0 ; 2x_2 + 2 - 2(25 - z_2 - x_2) = 0$$

Burada z_2 verilen bir sabit gibi muamele görmüştür.

$$x_2^* = 12 - \frac{z_2}{2} \dots \dots \dots (7)$$

Buna göre F_2 nin minimum değeri;

$$F_2(z_2; x_2^*, x_3^*) = 2z_2 + (12 - \frac{z_2}{2})^2 + 2(z_2 + 12 - \frac{z_2}{2} - 10)$$

$$+ (25 - z_2 - 12 + \frac{z_2}{2})^2$$

$$= 3z_2 + 4 + (12 - \frac{z_2}{2})^2 + (13 - \frac{z_2}{2})^2 \dots \dots \dots (8)$$

Birinci devre içinde aynı safhalar sırasıyla takip edilir. Birinci periyodun başındaki envantere z_1 dersek ve bekletme maliyetinin bu devre içinde varit olduğunu düşünürsek;

$$f_1(z_1, x_1) = 2z_1 + x_1^2 \dots \dots \dots (9)$$

z_1 birinci devre başındaki envanter, x_1 birinci devre içinde yapılan üretim olduğuna göre ikinci devre başındaki envanter;

$$z_2 = z_1 + x_1 - 5 \quad z_1 \geq 0; x_1 \geq 0 \dots \dots \dots (10)$$

olacaktır. Buna göre birinci, ikinci ve üçüncü devreler maliyetlerinin toplamı şöyle gösterilir :

$$\begin{aligned} F_1(z_1, x_1; x_2^*, x_3^*) &= f_1(z_1, x_1) + F_2(z_2; x_2^*, x_3^*) \\ &= 2z_1 + x_1^2 + 3z_2 + 4 + \left(12 - \frac{z_2}{2}\right)^2 + \left(13 - \frac{z_2}{2}\right)^2 \dots \dots \dots (11) \end{aligned}$$

x_1 e göre türevi alınır, z_2 (10) da gösterildiği gibi z_1 ve x_1 cinsinden yazılır ve z_1 de baştan verilen bir sabit olarak kabul edilirse türev ifadesi sıfıra eşitlendiğinde;

$$\begin{aligned} 2x_1 + 3 - \left(12 - \frac{z_1 + x_1 - 5}{2}\right) - \left(13 - \frac{z_1 + x_1 - 5}{2}\right) &= 0 \\ x_1^* &= 9 - \frac{z_1}{3} \dots \dots \dots (12) \end{aligned}$$

elde edilecektir. z_1 gibi bir başlangıç envanteri ile başlanıp ve her devrede optimal karar verildiği hale göre bütün devreler için toplam minimum maliyet;

$$\begin{aligned} F_1(z_1; x_1^*, x_2^*, x_3^*) &= 4z_1 + 16 + \left(9 - \frac{z_1}{3}\right)^2 + \left(10 - \frac{z_1}{3}\right)^2 \\ &\quad + \left(11 - \frac{z_1}{3}\right)^2 \end{aligned}$$

olacaktır.

Başlangıç envanteri sıfır olduğunda yani $z_1 = 0$ olarak alındığında (12) den $x_1^* = 9$, (10) dan $z_2 = 4$, (7) den $x_2^* = 10$, (4) den $z_3 = 4$ ve (1) den $x_3^* = 11$ bulunacaktır.

Bu sonuç daha evvel elde ettiğimiz aynıdır. Ancak, burada bir değişkenli üç fonksiyonu optimize ederek sonuca vardık, daha evvel ise üç değişkenli bir fonksiyonun optimizasyonu yoluyla sonuca gitmiştik. (12), (10), (7) ve (4) numaralı formüller başlangıç envantere tâbi optimal üretimin tayininde de kullanılabilir. Bu çözümün uygun çözüm olması ortaya çıkan z ler ve x lerin bütün ve sınırlanmaları sağlanması şartına bağlıdır. Dinamik programlama tekniği takip eden örnekte gösterildiği gibi optimal çözümün uygun çözüm bölgesinin sınırı üzerine düştüğü durumlarda da kullanılabilir.

Örnek 2.

Önceki örnekte verilen gerekli üretim miktarlarını her üç devrede de 5 birim olarak alalım. Önceki örnekte aynı çözüme vardığımız ilk çözüm tekniği bu örnek için yeterli değildir. Buna rağmen dinamik programlama ile optimal çözüm elde edilebilir.

İlk yaklaşımımız önceki örnekte gösterilen analitik metod olacaktır. x_3 ün optimal değeri gene gerekli üretim miktarı ile devre başındaki envanterin farkı olacaktır. Dördüncü devrenin başındaki optimal envanterin sıfır olduğu açık olduğu için;

$$x_3^* = 5 - z_3$$

üçüncü devrede toplam maliyet şöyle verilir;

$$F_3(z_3; x_3^*) = f_3(z_3, x_3^*) = 2z_3 + (5 - z_3)^2$$

ikinci devre için :

$$z_3 = z_2 + x_2 - 5$$

$$\begin{aligned} F_2(z_2, x_2; x_3^*) &= f_2(z_2, x_2) + F_3(z_3; x_3^*) \\ &= 2z_2 + x_2^2 + 2(z_2 + x_2 - 5) + (10 - z_2 - x_2)^2 \end{aligned}$$

$$\frac{dF_2}{dx_2} = 0; 2x_2 + 2 - 2(10 - z_2 - x_2) = 0$$

$$\text{veya } x_2^* = \frac{9 - z_2}{2}$$

Birinci devre için :

$$z_2 = z_1 + x_1 - 5 \quad z_1 \geq 0; \quad x_1 \geq 0$$

$$f_1(z_1, x_1) = 2z_1 + x_1^2$$

$$F_1(z_1, x_1; x_2^*, x_2^*, x_3^*) = f_1(z_1, x_1) + F_2(z_1 + x_1 - 5; x_2^*, x_3^*)$$

$$= 2z_1 + x_1^2 + 3z_2 + 1/4 (9 - z_2)^2 - 1 + (11/2 - \frac{z_2}{2})^2$$

$$= 2z_1 + x_1^2 + 3(z_1 + x_1 - 5) + 1/4 (14 - z_1 - x_1)^2 - 1 + (8 - \frac{z_1}{2} - \frac{x_1}{2})^2$$

$$\frac{dF_1}{dx_1} = 0; \quad 2x_1 + 3 - 1/2 (14 - z_1 - x_1) - (8 - \frac{z_1}{2} - \frac{x_1}{2}) = 0$$

$$x_1^* = 4 - \frac{z_1}{3}$$

$$F_1(z_1; x_1^*, x_2^*, x_3^*) = 2z_1 + (4 - \frac{z_1}{3})^2 + 3(z_1 + 4 - \frac{z_1}{3} - 5)$$

$$+ 1/4 (14 - z_1 - 4 + \frac{z_1}{3})^2 - 1$$

$$+ (8 - \frac{z_1}{2} - 2 + \frac{z_1}{6})^2$$

$$= 4(z_1 - 1) + (4 - \frac{z_1}{3})^2 + 1/4 (10 - \frac{2z_1}{3})^2 + (6 - \frac{z_1}{3})^2$$

Bu analitik metod ile optimal çözüm ($z_1 = 0$ için) $x_1^* = 4$, $z_2 = -1$ dir. Baştan yaptığımız tarif ile z_2 negatif olamayacağından bu çözüm uygun değildir. Aşağıda anlatacağımız tablosal metod dinamik programlamanın sadece uygun alternatifleri gözönüne alacak şekilde nasıl geliştirilebileceğini gösterecektir.

ii) Tablosal Metot

Direkt olarak uygulanan analitik metod, kayıtlanmamış optimal uygun değil ise, uygun bir optimal çözüm sağlamamaktadır. Bir önceki örnekte elde edilen çözüm şart olduğu gibi bir tam sayı ve pozitif değildir. Ancak dinamik programlamanın kullanılabilirdiği bir yol vardır. Bazı alternatiflerin sıralandırılmasından ibaret olan metod aynı örnek üzerinde yani gerekli üretim miktarlarının her üç devrede de 5 birim olduğu örnekte gösterilecektir.

Örnek 3.

İlk safha, son devrede, o devrenin başlangıç envanterinin fonksiyonu olmak üzere, bütün uygun alternatiflerin listelenmesinden ibarettir.

$$x_3^* = 5 - z_3 \dots \dots \dots (13)$$

Bu alternatiflere göre devre içindeki maliyetler şöyle hesaplanır;

$$f_3(z_3, x_3^*) = 2z_3 + (5 - z_3)^2 \dots \dots \dots (14)$$

ve tablo üzerinde gösterilir.

TABLO 1.

z_3	x_3^*	$F_3(z_3; x_3^*)$
0	5	$0 + 25 = 25$
1	4	$2 + 16 = 18$
2	3	$4 + 9 = 13$
3	2	$6 + 4 = 10$
4	1	$8 + 1 = 9$
5	0	$10 + 0 = 10$

Bundan sonraki safhada ikinci devredeki maliyetler hesaplanır, bu daha evvel de verildiği gibi şöyledir :

$$F_2(z_2, x_2; x_3^*) = 2z_2 + x_2^2 + F_3(z_3; x_3^*) \dots\dots\dots (15)$$

Her z_2 başlangıç envanteri için bir dizi uygun x_2 değerleri vardır ve böyle her uygun çift (z_2, x_2) için üçüncü period ile ilgili başlangıç envanteri şöyle belirlenir :

$$z_3 = z_2 + x_2 - 5 \dots\dots\dots (16)$$

Tablo 2. uygun çiftler için z_3 değerlerini gösteriyor. Sağ alt taraftaki (z_2, x_2) ikilileri uygundur fakat dördüncü devre başındaki envanter sıfırdan büyük olacağı için bunların optimal olmadığı açıktır.

TABLE 2
 $z_3(z_2, x_2, 5) = z_2 + x_2 + 5$

$z_2 \backslash x_2$	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
0	Uygun olmayan bölge					0	1	2	3	4	5
1					0	1	2	3	4	5	
2				0	1	2	3	4	5		
3			0	1	2	3	4	5			
4		0	1	2	3	4	5				
5	0	1	2	3	4	5					
6	1	2	3	4	5						
7	2	3	4	5							
8	3	4	5								
9	4	5									
10	5										

(19) un hesaplanması ve mümkün olan z_2 değerleri için x_2 in optimal değerinin tayini Tablo 3. de gösterilmiştir. Tablonun ilk kısmı (A) maliyetleri göstermektedir. Üretim maliyeti sadece x_2 ye bağlıdır, ve x_2 nin altında gösterilmiştir. Bekletme maliyeti sadece z_2 ye bağlıdır ve z_2 nin yanında gösterilmiştir. Tablonun bünyesindeki maliyet, ikinci devrenin başlangıç envanterinin z_2 olması ve bu devre içinde x_2 kadar üretim yapılmış olması şartıyla, üçüncü devrenin maliyetini teşkil eder. Bu maliyet (z_2, x_2) için Tablo 2. den doğ-

(A)
 $2z_2; x_2^2; F_1(z_2 - x_2 - 5; x_3^*)$

Tablo 3

(B)
 $F_2(z_2, x_2; x_3^*)$

(C)

		x_2																				z_2	x_2^*	$F_2(z_2; x_2^*, x_3^*)$												
		0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10													
z_2	x_2^2																																			
0	0											25	18	13	10	9	10											0	5	50						
1	2											25	18	13	10	9	10											1	4	43						
2	4											25	18	13	10	9	10											2	4,3	38						
3	6											25	18	13	10	9	10											3	3	33						
4	8											25	18	13	10	9	10											4	3,2	30						
5	10	25	18	13	10	9	10											35	29	27	29	35	45											5	2	27
6	12	18	13	10	9	10											30	26	26	30	38											6	2,1	26		
7	14	13	10	9	10											27	25	27	33											7	1	25				
8	16	10	9	10											26	26	30											8	1	26						
9	19	9	10											27	29											9	0	27								
10	20	10											30											10	0	30										

ru z_3 ü elde etmek ve bunun karşılığı olan F_3 ü Tablo 1 den bulmakla, hesaplanır.

Örnek olarak;

$$\text{Şayet } z_2 = 4; \quad x_2 = 3 \text{ ise}$$

$$z_3 = 2; \quad F(2; x_3^*) = 13 \text{ bulunur.}$$

Üç ayrı maliyet tablonun ikinci kısmında (B) toplanır ve bu $F_2(z_2, x_2; x_3^*)$ yi verir. Meselâ :

$$\text{Şayet } z_2 = 4 \text{ bekletme maliyeti} = 8$$

$$x_2 = 3 \text{ production (üretim) maliyeti} = 9$$

$$z_3 = 2 \quad x_2^* = 2 \text{ ve } F_3(2; x_3^*) = 13 \text{ ise}$$

$$F_2(4, 3; x_3^*) = 8 + 9 + 13 = 30 \text{ olur.}$$

Herhangi bir z_2 için x_2 nin optimal değeri sadece Tablo 3 (B) nin bir sırasındaki bütün değerleri incelemek ve en küçüğünü seçmekle bulunabilir. Tekabül eden x_2 tablonun üçüncü kısmında x_2^* olarak gösterilir. Minimum maliyet $F_2(z_2; x_2^*, x_3^*)$ nin altında gösterilir.

Birinci devre için benzer safhalar sadece tablo 3 (C) yi kullanmakla yürütülür. Teorik olarak x_1 , 15 e kadar değerler alabilir. An-

Tablo 4

$$z_2(z_1, x_1, 5) = z_1 + x_1 - 5$$

$z_1 \backslash x_1$	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0						0	1	2	3	4
1	Uygun olmuyor					0	1	2	3	4
2	böyle				0	1	2	3	4	5
3			0	1	2	3	4	5	6	7
4		0	1	2	3	4	5	6	7	8
5	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9

çak bunlar optimal olmadıkları için hesaplamalar $x_1 = 8$ e kadar devam ettirilmiştir.

Tablo 5 (C) den şayet $z_1 = 0$ ise $x_1^* = 5$ olacağı ve bunun $z_2 = 0$ olarak sonuçlanacağı, Tablo 3 (C) den x_2 nin optimal değerinin 5 olduğu ve gene $z_3 = 0$ ve Tablo 1 den $x_3^* = 5$ olduğu neticesine varılır. Bu problemin optimal çözümü ($z_1 = 0$ için) :

$$x_1^* = x_2^* = x_3^* = 5 \text{ dir.}$$

Örnek, dinamik programlama tekniğinin, belirli sayıda bağımsız uygun alternatiflerin bulunduğu problemlerde optimal bir çözüm elde etmek için, kullanılabileceğini göstermektedir.

Dikkat edilmelidir ki, metod bekletme ve üretim maliyetlerinin devreden devreye aynı olmasına bağlı değildir. Şayet bunlar değişseydi hesaplama miktarı ve çözüm yolu aynı kalacaktı. Parametreler için nümerik değerler ve talep sarıh olarak verilmemiş olsaydı örnekte gösterilen tablosal metod kullanılamazdı. Buna rağmen analitik metod nümerik değerler belirtilmeden de kullanılabilir. Bu önümüzdeki kısımda gösterilecektir.

Örnek 4.

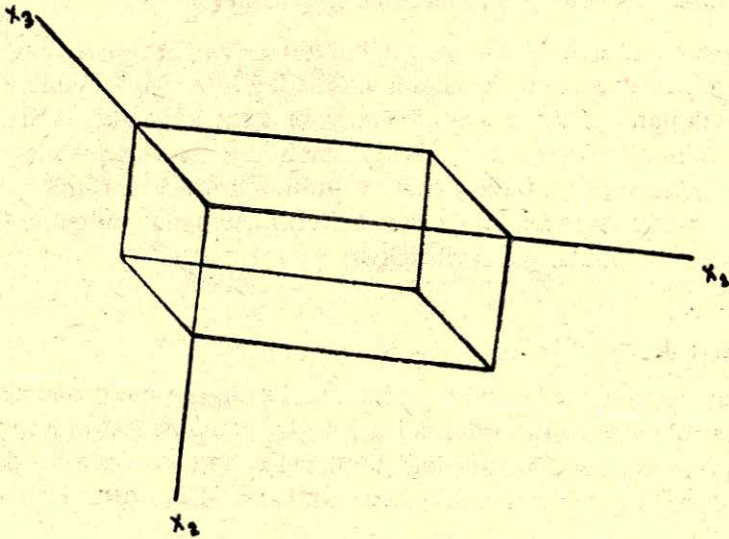
Daha önceki örneklerde problemin özelliğine bağlı olarak kararın belirli bir sıra takip ederek verildiği durumlar ele alınmıştı. Dinamik programlama karar değişkenlerinin zaman veya başka kriterlere göre doğal bir sıralamaların bulunmadığı durumlara da uygulanabilir.

Gayenin $S(x_1, x_2, x_3)$ fonksiyonunun bir R cümlesi içinde bulunan x_1, x_2, x_3 üzerinden minimize edilmesi olduğunu düşünelim. Minimum şöyle ifade edilebilir :

$$\begin{aligned} \min_{(x_1, x_2, x_3) \in R} [S(x_1, x_2, x_3)] &= \min \left[\min_{x_1 \in R_1} \left[\min_{x_2 \in R_2} \left[\min_{x_3 \in R_3} S(x_1, x_2, x_3) \right] \right] \right] \\ &= \min \left[\min_{x_1 \in R_1} \left[S_2(x_1, x_2; x_3^*) \right] \right] \\ &= \min_{x_1 \in R_1} S_1(x_1; x_2^*, x_3^*) \\ &= S_0 \end{aligned}$$

İç içe verilen parantezler bütün kabul edilebilir değerler için S in minimumunun ilk önce elde edilmesi gerektiğini belirtmektedir. x_1 ve x_2 ye bağlı olarak ortaya çıkan fonksiyonun minimumu bundan sonra elde edilir. Netice olarak en sonda x_1 e bağlı olan fonksiyonun minimumu elde edilir. Genel olarak kabul edilebilir değer cümlesi R_2 , x_1 e bağlı ve kabul edilebilir değer cümlesi R_3 , x_1 ve x_2 ye bağlı olacaktır.

Sabit bir hacimi olan bütün dikdörtgen prizmalar içinde en küçük yüzey alana sahip olanını bulma problemini ele alalım



Burada mesele şöyle formüle edilebilir :

$$\min S(x_1, x_2, x_3) = 2(x_1x_2 + x_2x_3 + x_1x_3)$$

$$R \text{ ise şöyle veriliyor; } x_1x_2x_3 = C$$

$$\text{Diğer kısıtlayıcılar; } x_1 \geq 0, \quad x_2 \geq 0 \quad \text{ve} \quad x_3 \geq 0$$

$$S_2(x_1, x_2; x_3^*) = \min [2(x_1x_2 + x_2x_3 - x_1x_3)] = 2\left(x_1x_2 + \frac{C}{x_1} + \frac{C}{x_2}\right)$$

$$x^3 = \frac{C}{x_1x_2}$$

Tablo 5.

(A)
 $z_1, x_1^2, F_1(z_1 + x_1 - 5; x_2^*, x_3^*)$

(B)
 $F_1(z_1, x_1; x_2^*, x_3^*)$

(C)

z ₁	x ₁	z ₁ + x ₁ - 5										z ₁										z ₁	x ₁ [*]	F ₁ (z ₁ ; x ₁ [*] ; x ₂ [*] ; x ₃ [*])		
		0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9					
0	0					50	43	38	33	30						75	79	87	97	111	0	5	75			
1	2				50	43	38	33	30	27				68	70	76	81	96	110	1	4	68				
2	4			50	43	38	33	30	27	26			63	63	67	71	82	95	111	2	3,4	63				
3	6		50	43	38	33	30	27	26	25			60	58	60	64	72	82	96	112	3	3	58			
4	8	50	43	38	33	30	27	26	25	26			60	55	55	57	63	81	83	97	115	4	2,3	55		
5	10	50	43	38	33	30	27	26	25	26	27		60	55	52	52	51	62	72	84	100	118	5	2,3	52	
6	12	43	38	33	30	27	26	25	26	27	30		55	52	49	51								6	2	49
7	14	38	33	30	27	26							52	49	48	50								7	2	48
8	16	33	30	27	26								49	48	47	51								8	2	47

Burada $x_3^* = \frac{C}{x_1 x_2}$ dir. Çünkü bu mümkün olan tek değerdir.

$$S_1(x_1; x_2^*, x_3^*) = \min [S_2(x_1, x_2; x_3^*)] = \min \left[2 \left(x_1 x_2 + \frac{C}{x_1} + \frac{C}{x_2} \right) \right]$$

$$0 < x_2 < \infty \quad \quad \quad 0 < x_2 < \infty$$

Bu safhada x_2 nin herhangi pozitif değeri kabul edilebilir. Minimum değer S_2 nin x_2 ye göre türevinin sıfıra eşitlenmesi ve x_2 için gözülmesi ile elde edilir.

$$2 \left(x_1 \frac{C}{x_2^2} \right) = 0; \quad x_2^* = \frac{\sqrt{C}}{\sqrt{x_1}}; \quad S_1(x_1; x_2^*, x_3^*) = 2 \left(2 \sqrt{C} \sqrt{x_1} + \frac{C}{x_1} \right)$$

Sonuç olarak;

$$S_0 = \min [S_1(x_1; x_2^*, x_3^*)] = \min 2 \left(2 \sqrt{C x_1} + \frac{C}{x_1} \right) = 6 C^{2/3}$$

$$0 < x_1 < \infty$$

$$0 < x_1 < \infty$$

diyebiliriz çünkü;

$$\frac{dS_1}{dx_1} = 2 \left(\frac{\sqrt{C}}{\sqrt{x_1}} - \frac{C}{x_1^2} \right) = 0 \quad \quad x_1^* = C^{1/3} \quad \text{ü verir.}$$

Gene herhangi bir pozitif değeri kabul edilebilir. Optimal çözüm şöyle verilir :

$$x_1^* = C^{1/3}; \quad x_2^* = \left(\frac{C}{x_1^*} \right)^{1/2} = C^{1/3} \quad \text{ve} \quad x_3^* = \frac{C}{x_1^* x_2^*} = C^{1/3}$$

Bu örnek metotta değişkenlerin simetrisini gösteriyor. Teorik olarak değişkenleri herhangi bir sırayla kullanabiliriz. Pratikte dinamik programlama yaklaşımının değeri, bunun gibi problemlerde R_3, R_2 ve R_1 bölgelerinin ve S_2, S_1 ve S_0 fonksiyonlarının elde edilebilme kolaylığına bağlıdır. Başka metodlarla çözülebilen problemlerde dinamik programlama yaklaşımı hesaplama yönünden daha az cazip görülür; ancak bazı durumlarda bölgeler ve gerekli fonksiyonlar doğal olarak ortaya çıkar ve dinamik programlama diğer metodlardan daha etkin olabilir.

İLERİYE-DOĞRU ÇÖZÜM METODU

Dinamik programlama ileriye doğru yani birinci devreden başlayıp ileriye doğru son devreye kadar giderek de uygulanabilir.

i) Analitik Çözüm

Gene örnek 1 ve örnek 2 de verilen envanter durumunu ele alalım. Üretim için gerekli miktarları 1, 2 ve 3 üncü devrelerde sırasıyla y_1, y_2 ve y_3 ile gösterelim. Önceki kısımda verdiğimiz tarifi aksine burada z_1 değişkeni i devresinin nihai envanterini temsil ediyor; z_0 sıfırıncı periodun sonundaki envanter ve birinci periodun (devrenin) başlangıç envanteridir. Bu örnekte envanter taşıma maliyeti devrenin sonunda elde bulunan envantere takdir edilir. Birinci devrede toplam maliyet, z_0 verilir ve optimal karar birinci devrede alınır ki bu z_1 e ulaşır, şöyledir :

$$F_1(z_1; x_1^*) = f_1(z_1; x_1^*) = x_1^* + 2z_1 = (y_1 + z_1 - z_0)^2 + 2z_1 \quad x_1^* z_1 \geq 0$$

$$\text{ve } x_1^* = y_1 + z_1 - z_0$$

(Çünkü z_1 ve y_1 verilen miktarlardır ve x_1 nin sadece bir tek değeri olabilir).

İkinci devrede x_2^* herhangi bir z_2 için, verilen bir z_1 değerine göre birinci ve ikinci devrelerdeki toplam maliyeti minimize edecek şekilde seçilecektir. z_1 ve z_2 arasındaki alâka;

$$z_1 = z_2 - x_2 + y_2 \text{ dir.}$$

$$\begin{aligned} F_2(z_2, x_2; x_1^*) &= f_2(z_2, x_2) + F_1(z_1; x_1^*) \\ &= f_2(z_2, x_2) + F_1(z_2 - x_2 + y_2; x_1^*) \\ &= x_2^2 + 2z_2 + (y_1 + y_2 + z_2 - x_2 - z_0)^2 \\ &\quad + 2(z_2 - x_2 + y_2) \end{aligned}$$

$$\frac{dF_2}{dx_2} = 0; \quad 2x_2 - 2(y_1 + y_2 + z_2 - x_2 - z_0) - 2 = 0$$

$$\begin{aligned} x_2^* &= 1/2 [y_1 + y_2 + z_2 - z_0 + 1] \\ &= 1/2 [Y_2 + z_2 - z_0 + 1] \end{aligned}$$

burada,

$$Y_2 = y_1 + y_2 \text{ dir.}$$

$$\begin{aligned} F_2(z_2; x_2^*, x_1^*) &= 1/4 [Y_2 + z_2 - z_0 + 1]^2 + (Y_2 + z_2 - z_0 - 1)^2 \\ &\quad + 3z_2 + (y_2 - y_1 + z_0 - 1) \end{aligned}$$

Üçüncü periodda gaye x_3^* ü, birinci, ikinci ve üçüncü periodlarda (devrelerde) toplam maliyeti minimize edecek şekilde seçmektedir. z_2 ile z_3 arasındaki alâka :

$$z_2 = z_3 - x_3 + y_3 \text{ dür.}$$

$$\begin{aligned} F_3(z_3, x_3; x_2^*, x_1^*) &= f_3(z_3, x_3) + F_2(z_2; x_2^*, x_1^*) \\ &= x_3^2 + 2z_3 + F_2(z_3 - x_3 + y_3; x_2^*, x_1^*) \\ &= x_3^2 + 2z_3 + 1/4 (Y_3 + 1 + z_3 - x_3 - z_0)^2 \\ &\quad + 3(z_3 - x_3 + y_3) + 1/4 (Y_3 - 1 + z_3 - x_3 - z_0)^2 \\ &\quad + y_2 - y_1 + z_0 - 1 \end{aligned}$$

burada,

$$Y_3 = y_1 + y_2 + y_3 \quad \text{dür.}$$

$$\frac{dF_3}{dx_3} = 0; 2x_3 - 1/2 (Y_3 + 1 + z_3 - x_3 - z_0) - 3 - 1/2 (Y_3 - 1 + z_3 - x_3 - z_0)$$

$$x_3^* = 1/3 [Y_3 + z_3 + 3 - z_0]$$

F_3 ün minimum değeri;

$$F_3(z_3; x_3^*, x_2^*, x_1^*) = x_3^{*2} + \left[x_2^* - \frac{z_3 - z_0}{2} \right]^2 + \left[x_1^* + \frac{z_3}{2} \right]^2 + 5z_3 + 2(y_3 - y_1)z_0 - 4$$

ile verilir. Varsayımlara göre $z_3 = 0$ ve $z_0 = 0$ ise;

$$x_3^* = \frac{Y_3}{3} + 1 = 1/3 (y_1 + y_2 + y_3) + 1$$

$$z_2 = y_3 - \frac{Y_3}{3} - 1 = 1/3 (2y_3 - y_1 - y_2) - 1$$

$$x_2^* = 1/2 (y_1 + y_2 + 1) + 1/6 (2y_3 - y_1 - y_2) - 1/2 = 1/3 (y_1 + y_2 + y_3)$$

$$z_1 = 1/3 (2y_3 - y_1 - y_2) - 1 - 1/3 (y_1 + y_2 + y_3) + y_2 = 1/3 [-2y_1 + y_2 + y_3] - 1$$

$$x_1^* = y_1 + 1/3 [-2y_1 + y_2 + y_3] - 1 = 1/3 (y_1 + y_2 + y_3) - 1$$

Özellikle, şayet $y_1 = 5$, $y_2 = 10$, $y_3 = 15$ ise;

$$x_3 = 11; x_2 = 10; x_1 = 9; z_2 = 4; z_1 = 4 \quad \text{olur.}$$

ii) Tablosal Metod

Bu metodu göstermek gayesiyle gene bir envanter örneğini ele alalım. Gerekli üretim miktarları her üç devre için de 5 birimdir. Burada da, z_1 devre sonundaki envanteri gösterecek ve envanter taşıma maliyeti devre sonunda tayin edilecektir.

Problemin başında başlangıç envanteri biliniyor varsayılmaktadır. O halde :

$$z_1 = z_0 + x_1 - 5$$

İleriye - doğru çözüm tekniği şu sorunun cevaplandırılmasına dayanır: eğer birinci devre sonunda z_1 durumunda ise, optimal kararların bir önceki devirlerde verildiği varsayıldığına göre birinci devre için optimal karar nedir? Tablo 6 A çeşitli (z_1, x_1) ikilileri için z_0 durumunu vermektedir.

Bu noktada z_0 ve z_1 ile ilgili maliyet biliniyor kabul edilmelidir; burada $z_0 = 0$ ve $F_0(z_0) = 0$. O halde herhangi z_1 için optimal x_1 aşağıdaki denklemler ile belirlenir.

$$x_1^* = z_1 + 5$$

$$f(z_1; x_1^*) = 2z_1 + (z_1 + 5)^2$$

$$F_1(z_1; x_1^*) = f_1(z_1; x_1)$$

Örnek olarak :

$$f_1(5, 10) = 10 - 100 = 110 \quad F_1(5, 10) = 110.$$

Bu değerler Tablo 6B ve Tablo 6C de gösterilmiştir.

Şayet z_0 sıfırdan başka bir değer olsa idi;

$$x_1^* = z_1 - z_0 + 5$$

olacaktı ve tablo 6B deki değerler ilgili olacaktı.

Aynı süreç şimdi ikinci devre için tekrarlanabilir. Herhangi bir z_2 için optimal x_2 , ikinci devrede, z_2 envanteri ile sonuçlanan maliyeti

Tablo 6A

$$z_0 = z_1 - x_1 + 5$$

$z_1 \backslash x_1$	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
0	5	4	3	2	1	0	Uygun olmayan bölge				
1	6	5	4	3	2	1	0				
2	7	6	5	4	3	2	1	0			
3	8	7	6	5	4	3	2	1	0		
4	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	
5	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
6	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1
7	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2
8	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3
9	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4

$$f_1(z_1, x_1) = 2z_1 + x_1^2 + F_0(z_0) \quad -16-$$

$z_1 \backslash x_1$	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
0	0	1	4	9	16	25	36	49	64	81	100	121	144	169	196	225
1	2	3	6	11	18	27	38	51	66	83	102	123	146	171	198	227
2	4	5	10	17	26	37	50	65	82	101	122	145	170	197	226	255
3	6	7	14	23	34	47	62	79	98	119	142	167	194	223	254	285
4	8	9	18	29	42	57	74	93	114	137	162	189	218	249	282	317
5	10	11	22	35	50	67	86	107	130	155	182	211	242	275	310	347
6	12	13	26	41	58	77	98	121	146	173	202	233	266	301	338	377
7	14	15	30	47	66	87	110	135	162	191	222	255	290	327	366	407
8	16	17	34	53	74	97	122	149	178	209	242	277	314	353	394	437
9	18	19	38	59	82	107	134	163	194	227	262	300	340	382	426	471
10	20	21	42	65	90	117	146	177	210	245	283	324	368	414	462	511

Eğer $z = 0$ ise ilgili z_0 değildir.

minimize eder; burada optimal kararın birinci devrede verildiği varsayılmaktadır.

$$\begin{aligned} z_1 &= z_2 - x_2 + 5 \text{ ve } F_2(z_2, x_2; x_1^*) = f_2(z_2, x_2) + F_1(z_1; x_1^*) \\ &= 2z_2 - x_2^2 + F_1(z_2 - x_2 + 5; x_1^*) \end{aligned}$$

örnek olarak;

$$F_2(4, 6; x_1^*) = 2(4) + 6^2 + 70 = 114 \text{ çünkü } F_1(3; x_1^*) = 70$$

TABLO 6C

z_1	x_1^*	$F_1(z_1; x_1^*)$
0	5	25
1	6	38
2	7	53
3	8	70
4	9	89
5	10	110
6	11	133
7	12	158
8	13	185
9	14	214
10	15	245

$F_2(z_2, x_2; x_1^*)$ değerleri Tablo 7A da, x_2^* ve $F_2(z_2; x_2^*, x_1^*)$ değerleri de Tablo 7B de verilmiştir.

Tablo 7A

$$F_2(z_2, x_2; x_1^*) = f_2(z_2, x_2) + F(z_1; x_1^*)$$

x_2		z_2										
		0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
z_2	x_2^*	0	1	4	9	16	25	36	49	64	81	110
	0	0	110	90	74	62	54	50	uygun olmayan bölge			
1	2	135	113	95	81	71	65	63	uygun olmayan bölge			
2	4	162	138	118	102	90	82	78	78	uygun olmayan bölge		
3	6	191	165	143	125	111	101	95	93	95	uygun olmayan bölge	
4	8	222	194	170	150	134	122	114	110	110	114	uygun olmayan bölge
5	10	255	225	199	177	159	145	135	129	127	129	135

TABLO 7B

z_2	x_2^*	$F_2(z_2; x_2^*, x_1^*)$
0	5	50
1	6	63
2	6,7	78
3	7	93
4	7,8	110
5	8	127

Üçüncü devrede,

$$z_2 = z_3 - x_3 + 5$$

ve

$$F_3(z_3, x_3; x_2^*, x_1^*) = f_3(z_3, x_3) + F_2(z_2; x_2^*, x_1^*)$$

$$= 2z_3 + x_3^2 F_2(z_3 - x_3 + 5)$$

örnek olarak,

$$F_3(3, 5; x_2^*, x_1^*) = 6 + 25 + 93 = 124$$

Bu değerler Tablo 8A da ve x_3^* ile $F_3(z_3; x_3^*, x_2^*, x_1^*)$ değerleri de Tablo 8B de verilmiştir.

Tablo 8A

$$F_3(z_3, x_2; x_2^*, x_1^*) = f_3(z_3, x_3) + F_2(z_2; x_2^*, x_1^*)$$

z_3	x_2	x_3										
		0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
	z_2	0	1	4	9	16	25	36	49	64	81	100
0	0	127	111	97	87	79	75	Uygun olmayan bölge				
1	2		130	116	104	96	90	88				
2	4			135	123	113	107	103	103			
3	6				142	132	124	120	118	120		
4	8					143	143	137	135	135	139	
5	10	Optimal değil					162	156	152	152	154	160

TABLO 8B

z_3	x_3^*	$F_3(z_3; x_3^*, x_2^*, x_1^*)$
0	5	75
1	6	88
2	6,7	103
3	7	118
4	7,8	135
5	7,8	152

C. GENEL TEORİ

Önceki bölümlerdeki örnekler geriye - doğru ve ileriye doğru dinamik programlama metodlarının birbirini takip eden olaylar şeklinde formüle edilen problemlere nasıl tatbik edildiğini göstermiştir. Bu bölümde daha genel bir teori verilecektir. Bir münfasıl (discrete) problemin elemanları şunlardır :

Safha veya Devreler. Göz önüne alınacak sistem belirli sayıda durum veya devrelerden müteşekkil olacaktır. Bu safhalar birbirini takip eden sayılar ile numaralanacaktır; 1, 2, 3, , n.

Sistemin Durumu. Her devre veya safhada sistem, «durum» diye adlandırılacak tek bir sayı ile tanımlanacaktır. Sistemin i devresindeki durumuna z_i denecektir; z_i devre içinde sistemin varolabildiği mümkün olan durumlar cümlesinin $[z_i]$ her hangi biri olabilir. Problem münfasıldır zira, z_i sadece münfasıl değerler alabilir.

Kontrolsüz Değişken. Bir devrenin sonunda sistemin durumu bir kontrolsüz değişkenin tesiriyle değiştirilebilir. i devresi sonunda değişkenin değeri y_i ile gösterilecektir.

Karar Değişkeni. Bir x değişkeni üzerinde karar vericinin kontrolü mevcuttur; karar verici tarafından i devresi için seçilen değer x_i ile gösterilir. Yapılan bu seçim bir sonraki devrenin durumunu etkiler.

Durum Değişmesi. Her devrenin başında sistem bir durumdan diğer duruma değişir. Yeni durum sistemin bir önceki devredeki du-

rumunun bir fonksiyonudur; i devresi içindeki kontrolsüz değişken ve i devresinin karar değişkeni, örnek olarak şunu yazabiliriz :

$$z_{i+1} = z_{i+1}(x_i, y_i, z_i)$$

Bu formulasyon devreden devreye geçecek şekilde yeni durumu belirleyen fonksiyonu meydana getirmektedir.

Devre	1	2	3	n
Durum	Z_1	z_2	$z_3 \dots \dots \dots z_n$	
Kontrolsüz değişken	y_1	y_2	$y_3 \dots \dots \dots y_n$	
Karar değişkeni	x_1	x_2	$x_3 \dots \dots \dots x_n$	

Belirli bir problemde bazen z_i , x_i ve y_i leri devre içinde yukarıda verilenlerden başka noktalarda olur şeklinde tanımlamak arzu edilir. Bu mümkündür. Ancak, x_i ve y_i nin meydana geldiği sıra açık bir şekilde belirtilmelidir.

Gaye. Maliyetler (kârlar), belirli bir devre içinde belirli durumda olan sistem ve kararın belli bir değeri ile alakalıdır. Genel maliyet fonksiyonu bütün değişkenlerin fonksiyonudur :

$$x_1, x_2, \dots, x_n; z_0, z_1, \dots, z_n; y_1, \dots, y_n$$

Maliyet fonksiyonu bir fonksiyonlar serisi olarak ifade edilir.

$f_i(z_i, x_i)$ = sistemin i devresinin başında z_i durumunda ve x_i kararının i devresi içinde verilmiş olduğu şartlardaki maliyet;

olarak kabul edelim.

Aslında f_i kontrolsüz fakat bilinen değişkenin de bir fonksiyonudur; y_i sembolü genellikle gerektiği zaman anlaşılır ve ilâve edilir. $F_i(z_i, x_i; X_{i+1}^*)$ = $i, i+1, \dots, n$ devreleri içindeki toplam maliyet. Burada sistemin i devresi başında z_i durumunda olması x_i kararının i devresi içinde verilmesi ve optimal kararın $i+1, i+2, \dots, n$ devrelerinde verilmesi şartı vardır.

Geriye - doğru çözüm metodu 1957 de Bellman tarafından ortaya atılan Optimalite Prensibine dayanmaktadır. Bellman şöyle demiştir : «Bir optimal politikanın öyle bir özelliği vardır ki, başlangıç durumu ve başlangıç kararları ne olursa olsun geriye kalan kararların ilk kararın neticesi olan duruma göre bir optimal politika oluşturması gerekir.» Bu $i = n, n-1, n-2, \dots, 1$ için fonksiyonlar sırasının optimizasyonuna yol açar.

$$F_i(z_i; X_i^*) = \underset{x_i}{\text{opt}} [F_i(z_i, x_i; X_{i+1}^*)] = \underset{x_i}{\text{opt}} ([f_i(z_i, x_i) + F_{i+1}(z_{i+1}; X_{i+1}^*)])$$

Optimizasyon x_i nin bütün uygun değerleri üzerinden olmalıdır ve kullanılan metod analitik veya tablosal olabilir.

İleriye - doğru çözüm metodu 1962 de Bhavnani ve Chen tarafından ortaya atılan Optimalite Prensibinin Dual'ine dayandırılmıştır. Bhavnani ve Chen şöyle demektedirler : «Bir optimal politikanın öyle bir özelliği vardır ki, takip eden durum ve kararlar ne olursa olsun, önce gelen kararlar son kararı takip eden duruma göre bir optimal politika oluşturmalıdır.» Bu aşağıdaki sıranın optimizasyonuna yol açar :

$$F_i(z_i; X_i^*) = \underset{x_i}{\text{opt}} [F_i(z_i, x_i; X_{i-1}^*)] = \underset{x_i}{\text{opt}} [f_i(z_i, x_i) + F_{i-1}(z_{i-1}; X_{i-1}^*)]$$

burada $i = 1, 2, \dots, n$ için $z_{i-1} = z_{i-1}(x_i, y_i, z_i)$ dir. X_i^* ise $1, 2, \dots, i$ devrelerindeki optimal kararları, F_i de $1, 2, \dots, i$ devreleri için toplam maliyeti gösterir.

Örnek 1 : Bir firma A birim büyüklüğünde bir kauçuk plantasyonu işletmektedir. Ancak bu plantasyonun bulunduğu ülkede, bir kanun çıkartılmış ve bu kanunun hükümlerine göre yabancılara ait bütün topraklar, bulunulan zamandan itibaren n yıl içinde herhangi bir bedel veya tazminat verilmemek üzere devletleştirilecektir. Bulunulan zamanda hükümet, teklif edilen herhangi miktar toprağı y verilen birim miktarı olmak üzere $g(y)$ toplam fiyatı üzerinden satın alacaktır. Fonksiyon konkavdır. Çünkü, hükümet verilmek is-

tenen bütün toprakları hemen almak istememektedir. Normal kullanımda birim başına gelir miktarı a dır.

z_i = i yılı başındaki elde kalan toprak, ve x_i de i devresi başında satılan toprak miktarıdır. O halde $z_i - x_i$ = i devresi içinde plantasyon için kullanılan toprak miktarı, olmaktadır. i devresi içindeki gelir satıştan gelen gelir ve normal kullanımdan gelen gelirdir :

$$f_i(z_i; x_i) = g(x_i) + (z_i - x_i) a$$

ve

$$z_i = z_{i-1} - x_{i-1}$$

Şimdi $A=4$, $a=1$, $n=3$ ve satış fiyatının $g(y)=1/2 [9y - y^2]$ ile verildiği belirli bir hâli ele alalım. Ayrıca satılan birim miktarının tam sayı olması gerektiğini düşünelim :

$F_3(z_3, x_3) = g(x_3) + (z_3 - x_3) = 1/2 [9x_3 - x_3^2] + (z_3 - x_3)$
 $f_3(z_3, x_3)$ ve x_3^* değerleri Tablo 9A, $F_3(z_3, x_3^*)$ değerleri ise Tablo 9B de verilmiştir. Örnek olarak $f_3(3, 1) = g(1) + (3 - 1) = 1/2 [9(1) - (1)^2] + 2 = 6$ dir.

$$F_3(z_3; x_3^*) = \max_{x_3} f_3(z_3, x_3)$$

$$= \max_{x_3} [1/2 (9x_3 - x_3^2) + (z_3 - x_3)]$$

Örnek olarak,

$$F_3(3; x_3^*) = \max_{x_3} [f_3(z_3; x_3)] = \max_{x_3} [3, 6, 8, 9] = 9; x_3^* = 3$$

Tablo 9A

$f_3(z_3, x_3)$

x_3 \ z_3	0	1	2	3	4		
0	0						
1	1	4	Uygun olmayan bölge				
2	2	5				7	
3	3	6				8	9
4	4	7				9	10

Tablo 9B

z_3	x_3^*	$F_3(z_3, x_3^*)$
0	0	0
1	1	4
2	2	7
3	3	9
4	3,4	10

2 nci ve 3 üncü yıllar için toplam gelir şöyle verilebilir;

$$\begin{aligned} F_2(z_2, x_2; x_3^*) &= f_2(z_2, x_2) + F_3(z_3; x_3^*) \\ &= f_2(z_2, x_2) + F_3(z_2 - x_2; x_3^*) \\ &= g(x_2) + (z_2 - x_2) + F_3(z_2 - x_2; x_3^*) \end{aligned}$$

Örnek olarak;

$$\begin{aligned} F_2(3, 2; x_3^*) &= f_2(3, 2) + F_3(z_2 - x_2; x_3^*) \\ &= 1/2 [18 - 4] + 3 - 2 + 4 = 7 + 1 + 4 = 12. \end{aligned}$$

$F_2(z_2, x_2; x_3^*)$ ve x_2^* değerleri Tablo 10A, $F_2(z_2; x_2^*, x_3^*)$ değerleri ise Tablo 10B de verilmiştir. $F_2(z_2; x_2^*, x_3^*)$ değerleri şöyle hesaplanmıştır :

$$\begin{aligned} F_2(z_2; x_2^*, x_3^*) &= \max_{x_2} \{ f_2(z_2, x_2) + F_3(z_3; x_3^*) \} \\ &= \max_{x_2} \{ f_2(z_2, x_2) + F_3(z_2 - x_2; x_3^*) \} \end{aligned}$$

Tablo 10 A
 $F_2(z_2, x_2; x_3^*)$

$x_2 \backslash z_2$	0	1	2	3	4			
0	0	Uygun Olmayan						
1	5					4		
2	9					9	7	
3	12					13	12	9
4	14					16	16	14

Tablo 10 B

z_2	x_2^*	$F_2(z_2; x_2^*, x_3^*)$
0	0	0
1	0	5
2	0,1	9
3	1	13
4	1,2	16

Birinci, ikinci ve üçüncü yıllar için toplam gelir şöyle verilir :

$$F_1(z_1, x_1; x_2^*, x_3^*) = f_1(z_1, x_1) + F_2(z_2; x_2^*, x_3^*)$$

$F_1(z_1, x_1; x_2^*, x_3^*)$ ve x_1^* değerleri Tablo 11A da, $F_1(z_1; x_1^*, x_2^*, x_3^*)$ değerleri de Tablo 11B de verilmiştir.

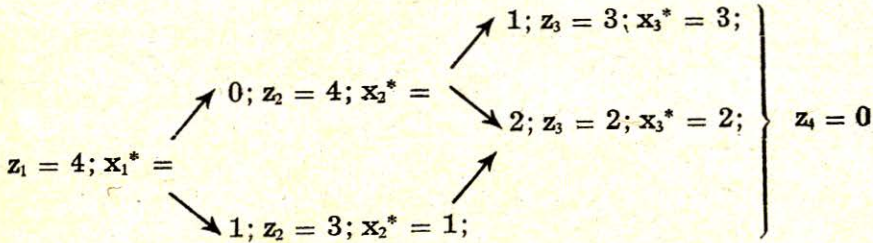
Tablo 11 A

$z_i \backslash x_i$	0	1	2	3	4
0	0	uygun olmayan bölge			
1	6	4			
2	11	10	7		
3	16	15	13	9	
4	20	20	18	15	10

Tablo 11 B

z_1	x_1^*	$F(z_1; x_1^*, x_2^*, x_3^*)$
0	0	0
1	0	6
2	0	11
3	0	16
4	0,1	20

$z_1 = 4$ olduğu için başlangıç durumları ve kararları şöyledir :



Örnek 2 : Aynı örnek ileriye - doğru çözüm metodu ile de çözülebilir. z_i , i yılı sonunda elde kalan toprak miktarını ve x_i , i yılı başında satılan toprak miktarını gösteriyor kabul edersek;

$$z_i = z_{i-1} \quad - \quad x_i \quad \text{veya} \quad x_i = -z_i + z_{i-1}$$

olacaktır. Bu alâka Tablo 12A da gösterilmiştir.

Birinci yılda gelir miktarını, $z_0 = 4$ olduğunu göz önüne alarak, şöyle hesaplayabiliriz;

$$\begin{aligned}
 F_1(z_1, x_1) &= g(x_1) + z_1 + F(z_0) \\
 &= 1/2 [9x_1 - x_1^2] + 3
 \end{aligned}$$

örnek olarak,

$$F_1(3, 1) = 1/2 [9 - 1] + 3 = 7$$

$F_1(z_1, x_1)$ değerleri Tablo 12B de verilmiştir. Herhangi bir z_1 değeri için optimal x_1 değeri; $z_0 = 4$ verildiği zaman geliri maks-

mize eden x_1 değeridir. Maksimum gelir sıra içindeki en büyük değerdir. Bu sebepten dolayı $F_1(z_1; x_1^*)$ her sıranın en büyük değeridir. x_1^* ise $F_1(z_1; x_1^*)$ in görüldüğü sütunun başındaki x değeridir. Bunlar Tablo 12C de görülmektedir.

Tablo 12

(A)	
$z_0 = z_1 + x_1$	
$z_1 \backslash x_1$	0 1 2 3 4
0	0 1 2 3 4
1	1 2 3 4
2	2 3 4
3	3 4 uygun olmayan bölge
4	4

(B)	
$F_1(z_1, x_1)$	
$z_1 \backslash x_1$	0 1 2 3 4
0	0 4 7 9 10
1	1 5 8 10
2	2 6 9
3	3 7
4	4

(C)		
z_1	x_1^*	$F_1(z_1, x_1^*)$
0	4	10
3	3	10
2	2	9
3	1	7
4	0	4

İkinci devrede,

$$z_2 = z_1 - x_2 \text{ ve } F_2(z_2, x_2; x_1^*) = g(x_2) + z_2 + F_1(z_1; x_1^*) \\ = 1/2 [9x_2 - x_2^2] + z_2 + F_1(z_2 + x_2; x_1^*)$$

Örnek olarak,

$$F(2, 2) = 1/2 [18 - 4] + 2 + 4 = 13$$

Bu değerler Tablo 13A da optimal değer ise Tablo 13B de gösterilmiştir.

TABLO 13

(A)	
$F_2(z_2, x_2; x_1^*)$	
$z_2 \backslash x_2$	0 1 2 3 4
0	10 14 16 16 14
1	11 14 15 14
2	11 13 13
3	10 11 uygun olmayan bölge
4	8

(B)		
z_2	x_2^*	$F_2(z_2; x_2^*, x_1^*)$
0	2, 3	16
1	2	15
2	1, 2	13
3	1	11
4	0	8

Üçüncü devrede,

$$z_3 = z_2 - x_3 \text{ ve } F_3(z_3, x_3; x_2^*, x_1^*) = g(x_3) + z_3 + F_2(z_2; x_2^*, x_1^*) \\ = 1/2 [9x_3 - x_3^2] + z_3 + F_2(z_3 + x_3; x_2^*, x_1^*)$$

Örnek olarak,

$$F_3(1, 3; x_2^*, x_1^*) = 1/2 [27 - 9] + 1 + 8 = 18$$

Bu değerler ve optimal sonuç Tablo 14A ve Tablo 14B de gösterilmiştir.

TABLO 14

(A)

$$F_3(z_3, x_3; x_2^*, x_1^*)$$

$z_3 \backslash x_3$	0	1	2	3	4
0	16	19	20	20	18
1	16	18	19	18	
2	15	17	17		
3	14	15	uygun olmayan bölge		
4	12				

(B)

z_3	x_3	$F_3(z_3; x_3^*, x_2^*, x_1^*)$
0	2,3	20
1	2	19
2	1,2	17
3	1	15
4	0	12

Optimal politika şöyledir :

Tablo 14B

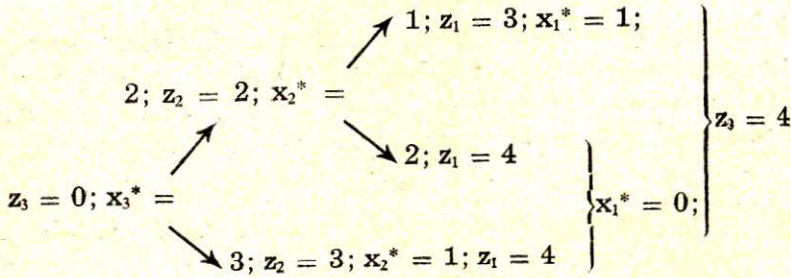
$$z_2 = z_3 + x_3^*$$

Tablo 13B

$$z_1 = z_2 + x_2^*$$

Tablo 12C

$$z_0 = z_1 + x_1^2$$



Bu optimal kararlar sırası örnek 1 de elde edilen sıra ile aynıdır.