

مدل سازی تخصیص کاربری های شهری با رویکرد عدالت فضایی براساس روش های بهینه سازی چند هدفه

پروانه ژاله رجبی^۱ - دانشجوی دکتری شهرسازی، دانشکده هنر و معماری، واحد علوم و تحقیقات، دانشگاه آزاد اسلامی، تهران، ایران.
دکتر رضا احمدیان^۲ - استادیار گروه شهرسازی، دانشگاه آزاد اسلامی، زنجان، ایران.
دکتر زهرا سادات سعیده زربادی - دانشیار گروه شهرسازی، دانشکده هنر و معماری، واحد علوم و تحقیقات، دانشگاه آزاد اسلامی، تهران، ایران.

تاریخ دریافت: ۱۳۹۸/۰۶/۰۸

تاریخ پذیرش: ۱۳۹۸/۱۱/۱۶

چکیده

یکی از مهم ترین دغدغه های برنامه ریزان و مدیران شهری، نحوه توزیع و تخصیص منابع و خدمات شهری به صورت عادلانه در سطح مناطق مختلف شهر برحسب نیازهای جامعه شهری است. تخصیص بهینه خدمات، ارتباط مستقیمی با برنامه ریزی کاربری اراضی دارد. موفقیت در عرصه برنامه ریزی کاربری اراضی شهری نیز وابسته به وجود قوانین مناسب در زمینه نحوه استفاده از زمین و همچنین استفاده از روش های کارآمد در تهیه و اجرای طرح های شهری و برنامه کاربری زمین است. این مقاله با هدف ارائه مدلی بر مبنای روش های بهینه سازی چند هدفه انجام گرفته است تا تخصیص کاربری های شهری را از منظر عدالت فضایی در سطح پلاک شهری و در طبقات هر قطعه زمین مدل سازی کند. به این منظور الگوریتم ژنتیک رتبه بندی نامغلوب و یک کد کامپیوتری در نرم افزار Matlab R2018a استفاده شده است. مدل بر مبنای پنج تابع هدف شامل بهینه سازی سازگاری، وابستگی، دسترسی به خدمات، تنوع و تناسب فیزیکی، در طبقات و در همجواری ها و نیز تعداد مشخصی شرایط مورد نیاز پیکربندی شده است. از میان نتایج حاصل از پیاده سازی الگوریتم که مجموعه ای از راه حل های بهینه پارتو است، یک جبهه جواب انتخاب و سپس برای انتخاب مناسب ترین چینه کاربری ها از میان این راه حل های بهینه، روش تحلیل فرایند سلسله مراتبی، برای تعیین وزن هر یک از اهداف تخصیص کاربری زمین به کار رفته است. وزن حاصل در مقادیر برآزش اهداف ضرب شده و پس از اعمال روش مجموع وزن دار جوابی که بیشترین وزن را در جبهه جواب های بهینه به دست آورده، به نقشه کاربری زمین تبدیل شده و به عنوان چینه پیشنهادی ارائه گردیده است. ارزیابی کمی نتایج حاصل از تخصیص نشان داد که کاربری های تجاری، آموزشی، درمانی، ورزشی و فرهنگی هم از نظر سرانه و هم از نظر توزیع در سطح محلات و ناحیه مورد مطالعه به خوبی تخصیص داده شده اند و سطح برخورداری محلات را در محدوده مطالعه افزایش داده اند.

واژگان کلیدی: تخصیص کاربری زمین، عدالت فضایی، روش های بهینه سازی چند هدفه، الگوریتم ژنتیک رتبه بندی نامغلوب.

۱ این مقاله از رساله دکتری نویسنده نخست با عنوان «توسعه الگوی مبتنی بر الگوریتم های هوش مصنوعی در راستای تخصیص بهینه کاربری اراضی شهری» استخراج شده است که به راهنمایی رضا احمدیان و مشاوره زهرا سادات سعیده زربادی، در گروه شهرسازی دانشکده عمران، معماری و هنر، واحد علوم و تحقیقات تهران، دانشگاه آزاد اسلامی، در حال انجام است.

۲ نویسنده مسئول مقاله: Reza.ahmadian@iauz.ac.ir

برنامه‌ریزی کاربری زمین فرایند تخصیص فعالیت‌ها یا کاربری‌های مختلف (صنعتی، کشاورزی، تفریحی و ...) به واحدهای معین زمین در یک منطقه جغرافیایی خاص یا یک مقیاس فضایی خاص است (Ligmann-Zielinska, 2016:2). اثرات منفی تخصیص نامناسب زمین مانند تخریب زیست‌محیطی، جدایی‌گزینی اجتماعی و اقتصادی (بی‌عدالتی) و پراکندگی رشد شهری همگی بر لزوم توجه به پایداری در فرایند برنامه‌ریزی کاربری زمین و تخصیص آن تأکید دارند (Cao et al. 2012: 257). تخصیص پایدار کاربری زمین، دارای ابعاد مختلف اجتماعی، اقتصادی و زیست‌محیطی است؛ که یکی از مهم‌ترین مؤلفه‌های مطرح در بعد اجتماعی آن، مفهوم عدالت است. جوهره اصلی عدالت فضایی در کاربری اراضی شهری، عدالت در توزیع و تخصیص فضایی کاربری‌هاست. در این راستا کاربری‌ها و خدمات شهری از جمله عوامل مؤثر و مفیدند که می‌توانند ابعاد عدالت فضایی را برقرار نمایند (Dadashpoor & Alvandipoor, 2017: 68).

در تخصیص کاربری‌های شهری با رویکرد عدالت فضایی، معیارها و اهداف مختلفی در مقالات مرتبط با موضوع تخصیص کاربری زمین به کار رفته است. دسترسی به راه‌های ارتباطی و مراکز عمده اقتصادی و اجتماعی (Dadashpoor et al., 2014, 2015a,b,c), Dadashpoor & Rostami, 2012, Aminzade & Roshan, 2015). توزیع فضایی خدمات و جمعیت (Dadashpoor et al., 2014), Hataminejad et al., 2014, Nazmfar, et al., 2014), و ابستگی فضایی خدمات (Dadashpoor & rostami, 2012), تنوع یا کاربری‌های مختلط (Saeedi Rezvani, 2014:145) و تناسب فیزیکی یک مکان برای استقرار یک کاربری خاص (Dadashpoor & Alvandipoor, 2017: 75), همه معیارها و اهداف تخصیص کاربری زمین با رویکرد عدالت فضایی هستند. مقالات متعدد در حوزه تخصیص کاربری زمین و عدالت فضایی، هر یک تعدادی از معیارهای یادشده را در تخصیص کاربری‌ها به کار برده‌اند. در حالی که تخصیص کاربری زمین از جمله مسائل بهینه‌سازی ترکیبی چند هدفه و غیر خطی است که باید چندین هدف به طور همزمان در نظر گرفته شوند (Porta et al. 2013:46). در این مقاله اهداف مرتبط با عدالت فضایی به طور همزمان برای بهینه‌سازی تخصیص کاربری زمین در نظر گرفته شده و مسئله به صورت یک مسئله بهینه‌سازی ترکیبی چند هدفه با استفاده از الگوریتم ژنتیک چند هدفه نامغلوب حل شده است. این الگوریتم از پُرکاربردترین روش‌های بهینه‌سازی چندهدفه فراابتکاری در حل مسائل تخصیص کاربری زمین است (Porta et al. 2013, Dai and Ratick 2014; Li and parrott, 2016, Mohammadi et al., 2015, Haque and Asami, 2011, 2014). تحقیقات زیادی این روش را در تخصیص کاربری‌ها به کار برده‌اند؛ در برخی، تخصیص کاربری زمین برای یک نوع کاربری خاص انجام گرفته است (Yoon et al, 2019). در برخی دیگر تخصیص کاربری زمین در مقیاس‌های کلان و برای کاربری‌های منطقه‌ای به

کار رفته است (Datta et al., 2007; Cao et al., 2011; Shaygan et al. 2013). در تعدادی از مطالعات نیز رویکرد خاصی مانند کاهش آسیب پذیری در برابر زلزله (Delaviz et al, 2016) و یا ملاحظات پایداری (Mohammadi et al., 2015; Cao et al., 2011; Datta et al. 2018, Yao et al., 2007, al., 2007) مد نظر بوده است. در جدول شماره ۱ علاوه بر جمع‌بندی معیارها و اهداف مختلف که در مطالعات تخصیص کاربری زمین با رویکرد عدالت فضایی به کار رفته‌اند، سنجه‌های به کار رفته در مقاله حاضر نشان داده شده است.

اهمیت پژوهش حاضر در قیاس با پژوهش‌های مشابه از حیث انتخاب تکنیک، به کارگیری تلفیقی از تکنیک‌های پُرکاربرد در تخصیص کاربری زمین و بهینه‌سازی همزمان اهداف عدالت فضایی است؛ در حالی که سایر مطالعات مرتبط، ملاحظات پایداری را به طور کلی در تخصیص کاربری‌ها مد نظر قرار داده‌اند و به ابعاد مختلف پایداری نپرداخته‌اند. وجه تمایز دیگر این مقاله با سایر مطالعات انجام شده، تخصیص طیف وسیعی از کاربری‌ها و خدمات شهری است. در این مطالعه براساس مصوبه مورخ ۱۳۸۹ شورای عالی شهرسازی و معماری ایران با نام «تعاریف و مفاهیم کاربری‌های شهری و تعیین سرانه آنها» ۲۶ نوع کاربری مختلف برای تخصیص به ناحیه ۶ از منطقه ۵ طرح تفصیلی مصوب زنجان، متشکل از سه محله، با مساحت ۷۶۴ هزار و ۲۳۰ مترمربع، دو هزار و ۱۶۵ قطعه زمین و با جمعیت ۱۵ هزار و ۴۴۸ در نظر گرفته شده است. این کاربری‌ها به شرح زیر هستند: بایر، مسکونی، تجاری (محله، ناحیه، منطقه-شهر)، آموزشی (محله، ناحیه، منطقه، شهر)، مذهبی (محله، شهر)، درمانی (محله، ناحیه، منطقه)، اداری (ناحیه، منطقه)، فرهنگی (ناحیه، منطقه)، ورزشی (محله، ناحیه، منطقه)، تأسیسات شهری (محله، منطقه)، صنعتی کارگاهی و پارک (محله، ناحیه و منطقه). تخصیص این طیف از کاربری‌ها به قطعات زمین در سه طبقه انجام گرفته است؛ پیشتر در مطالعه حق‌گو و همکاران (۲۰۱۴) تا دو طبقه کاربری زمین تخصیص داده شده بود. به علاوه در این مطالعه روش‌های تحلیل تصمیم‌گیری چند معیاره با روش‌های بهینه‌سازی چند هدفه در مراحل مختلف از جمله کمی‌سازی توابع هدف سازگاری، وابستگی و تناسب فیزیکی زمین و در انتخاب جواب نهایی از جنبه جواب بهینه تلفیق شده‌اند.

۲. چارچوب نظری

بهینه‌سازی چند هدفه در تخصیص کاربری، علم چینش فضایی مطلوب، شامل شناسایی بهترین مکان‌ها برای فعالیت‌ها و منابع با توجه به اهداف و شرایط و محدودیت‌های مسئله است (Ligmann-Zielinska, 2016:1). علاوه بر تعدد اهداف مورد نظر برای تخصیص کاربری‌ها به واحدهای زمین، این اهداف چند گانه اغلب با یکدیگر در تعارض‌اند؛ مانند به حداقل رساندن هزینه‌های توسعه و آثار منفی زیست‌محیطی و به حداکثر رساندن منافع اقتصادی و اکولوژیکی (Yao et al., 2018:12). مسئله بهینه‌سازی چندهدفه^۲ در قالب مدلی که شامل مجموعه‌ای از توابع هدف

جدول شماره ۱: جمع بندی پیشینه پژوهش در ارتباط با اهداف تخصیص پایدار کاربری زمین با رویکرد عدالت فضایی توزیعی

رویکرد	اهداف	منابع مرتبط	سنجه های اندازه گیری	سنجه اندازه گیری منتخب
عدالت فضایی توزیعی	دسترسی	Dadashpoor et al., 2014, 2015a,b,c, Aminzade & Roshan, 2015, Dadashpoor & Rostami, 2012	ساختار شهری، اهمیت خدمات / پتانسیل خدماتی، تراکم برخوردار از خدمات، فاصله از خدمات	فاصله از خدمات
	توزیع فضایی خدمات و جمعیت	Dadashpoor et al., 2014, Nazmfar, et al., 2014, et al., 2014 Hataminejad	میزان جمعیت، مساحت کاربری ها/ سرانه کاربری ها، تراکم جمعیتی و تراکم ساختمانی، تراکم فعالیت ها	سرانه کاربری ها
	کارایی خدمات	Dadashpoor & rostami, 2012	سازگاری، ناسازگاری خدمات با کاربری های مجاور، مجاورت با شبکه دسترسی، کشش پذیری به جمعیت متقاضی	سازگاری و ناسازگاری کاربری ها بایکدیگر
	تنوع خدمات	Saeedi Rezvani, 2014	اختلاف کاربری ها	اختلاف کاربری ها
	وابستگی فضایی	Dadashpoor, & Alvandi pour, 2017	-	-
	تناسب فیزیکی زمین	Alaei Moghadam et al., 2015, Aerts & Heuvelink, 2002; Berke & Godschalk, 2006; Jiang-Ping & Qun, 2009; Stewart et al., 2004, Masoomi et al. 2013, Taleai et al., 2007, Cao et al. 2012	مساحت خدمات، دسترسی پذیری، تعداد لبه های هر قطعه زمین، شیب، نوع مالکیت، آلودگی صدا، آلودگی هوا، مقاومت در برابر تغییر، تفاوت بین اندازه لبه های قطعه زمین	مساحت، دسترسی پذیری، تعداد بر قیمت زمین، آلودگی هوا و آلودگی صدا

را همزمان بدون این که زوالی در حداقل یک هدف دیگر به وجود آورد، بهبود بخشد (Malczewski & Rinner, 2015:124). روش های متفاوتی برای حل مسائل بهینه سازی چند هدفه وجود دارد که به دو دسته کلی شامل روش های اسکالرزسازی و روش های مبتنی بر پارتو تقسیم می شوند. در روش های اسکالرزسازی، مسئله چند هدفه فضایی به مسئله خطی تبدیل شده و سپس در قالب یک مسئله بهینه سازی تک هدفه حل می شود (Kaim et al., 2018:82). روش های خطی کارایی زیادی در حل مسائل بهینه سازی غیرخطی و مسائل ترکیبی بزرگ مقیاس ندارند. جست و جویهای در سطح بسیار گسترده برای یافتن جواب های بهینه در مسائل بزرگ مقیاس در این روش ها ممکن نیست زیرا اندازه فضای جست و جو اغلب به صورت نمایی به موازات افزایش تعداد ابعاد مسئله افزایش می یابد. ماهیت برنامه ریزی کاربری زمین نیز چنین است. نیاز به ایجاد راه حل های سریع، افزایش اندازه مسئله و محدودیت های موجود در زمینه متغیرهای تصمیم گیری، کاربرد این روش ها را با مشکل مواجه می کند (Stewart et al., 2004). در روش های مبتنی بر پارتو (روش های فرا ابتکاری)، امکان یافتن چندین راه حل در یک اجرای الگوریتم وجود دارد. راه حل این روش ها در واقع مجموعه ای از جواب های بهینه پارتو یا جبهه جواب های نامغلوب برای مسئله پیش رو است (Kaim et al., 2018:83). طیف گسترده ای از روش های فرا ابتکاری از جمله الگوریتم های ژنتیک (Porta et al., 2013, Dai and Ratick 2014; Li and parrott, 2016, Mohammadi et al., 2015, Haque and Asami, 2011, 2014), بهینه سازی ازدحام ذرات (Ma et al., 2010, 2011, Masoomi et al., 2013, Liu et al., 2013, Liu et al., 2016), کلونی مورچگان (Liu et al., 2014), سیستم های ایمنی مصنوعی (Huang et al., 2013) و الگوریتم کلونی زنبورهای عسل (Yang et al., 2015) برای حل مسائل بهینه سازی چند هدفه تخصیص کاربری زمین مطالعه شده اند.

و مجموعه ای از محدودیت های اعمال شده بر متغیرهای تصمیم گیری است، تعریف می شود؛ تعریف ریاضی این مسائل به صورت رابطه شماره ۱ خواهد بود:

$$\begin{aligned} \text{maximize } F(x) &= \{f_1(x), f_2(x), \dots, f_m(x)\}, \\ \text{subject to: } x &\in X, \end{aligned} \quad (1)$$

در رابطه شماره ۱ $F(x)$ یک تابع هدف n بُعدی است؛ $f_k(x)$ یک تابع هدف (معیار) است $(k=1, 2, \dots, n)$ ؛ X مجموعه ای از گزینه های ممکن و x برداری از متغیرهای تصمیم گیری است و شامل x_1 تا x_m بوده $(x = x_1, x_2, \dots, x_n)$ و برای $i=1, 2, \dots, q$ داریم: $x_i \geq 0$ (Malczewski & Rinner, 2015:123). بنابراین مسئله چند هدفه شامل m هدف، n متغیر و q شرط است. مدل بهینه سازی به طور کلی به دنبال بیشینه سازی یا کمینه سازی توابع هدف با در نظر گرفتن شروط مسئله بهینه سازی است (Huang et al., 2008:507). هدف اصلی یک مسئله بهینه سازی چند هدفه، بهینه کردن تمامی اهداف به طور همزمان است. بنابراین در مسائلی از این دست، به جای به دست آوردن یک جواب برای مسئله، مجموعه ای از جواب ها که جبهه پارتو یا جواب های نامغلوب^۲ نامیده می شوند، به دست می آیند (Alaei Moghadam et al., 2015:49). در مجموعه بهینه پارتو چون هر دو جواب از مجموعه نسبت به یکدیگر نامغلوب اند، با حرکت از یک نقطه (جواب) به نقطه دیگر، دست کم یک تابع هدف بهتر می شود و یک تابع هدف دیگر بدتر (Shaygan et al. 2013:911). به بیان ریاضی نقطه بهینه پارتو، زمانی به بردار متغیرهای تصمیم گیری x^* اطلاق می شود که هیچ بردار ممکن دیگری مثل x نداشته باشیم که تابع هدف آن برای تمامی k ها بزرگتر یا مساوی تابع هدف x^* باشد، یعنی $f_k(x) \geq f_k(x^*)$ $(k=1, 2, \dots, n)$ و تابع هدف آن حداقل برای یکی از k ها بزرگتر از تابع هدف x^* باشد، یعنی $f_k(x) > f_k(x^*)$. این بدان معنی است که x^* نقطه بهینه پارتو است، اگر هیچ بردار ممکن دیگری موجود نباشد که برخی اهداف

- 3 Particle swarm optimization (PSO)
- 4 Ant Colony Optimization (ACO)
- 5 artificial immune systems
- 6 the artificial bee colony algorithm

- 1 Pareto Front
- 2 Non-dominated answers

۲.۲.۱. الگوریتم ژنتیک رتبه‌بندی نامغلوب

الگوریتم ژنتیک از اصول زیستی انتخاب طبیعی و بقای بهترین گونه‌ها در طبیعت الهام می‌گیرد. این الگوریتم با استفاده از اصل بقای بهترین، مجموعه‌ای از راه‌حل‌های بهبود یافته را در هر نسل ایجاد می‌کند. هر نسل^۱ حاوی مجموعه جدیدی از راه‌حل‌های ایجاد شده به وسیله فرایند انتخاب افراد (جمعیت) براساس سطح برازش^۲ آنها در محدوده مسئله، پرورش آنها با استفاده از عملگرهایی که از فرایندهای طبیعی الهام گرفته‌اند مثل انتخاب، ترکیب مجدد، جهش و جانشینی است. این فرایند به تکامل جمعیت افرادی منجر می‌شود که با محیط خود سازگاری بهتری (مسئله بهینه‌سازی) نسبت به افرادی که از آنها ایجاد شده‌اند (تولید نسل بهتر) دارند. فرایند زمانی به اتمام می‌رسد که برخی شرایط رضایت‌بخش حاصل شود (Memmah et al., 2015:982). مدل‌های مختلفی از الگوریتم ژنتیک چندهدفه به

همراه طرح‌های مختلفی برای نمایش کروموزومی، تابع برازش و عملگرهای انتخاب، توزیع و جهش ارائه شده است. نسخه دوم الگوریتم ژنتیک رتبه‌بندی نامغلوب یکی از شناخته شده‌ترین روش‌های ژنتیک است که به وسیله دب^۳ و همکارانش ایجاد شده است (Deb et al., 2002). تعریف فاصله ازدحام، استفاده از عملگر انتخاب و تورنمنت ذخیره و آرشیو کردن جواب‌های نامغلوب که در مراحل قبلی الگوریتم به دست آمده (نخبه‌گرایی)، از ویژگی‌های عمده این الگوریتم است (Malczewski & Rinner, 2015:174). مفاهیم اصلی الگوریتم ژنتیک در حل مسائل بهینه‌سازی چند هدفه شامل کدگذاری، ایجاد جمعیت اولیه، تخصیص برازش، انتخاب، توزیع، جهش و ایجاد جمعیت جدید (همان: ۱۸۰-۱۷۴) است. جدول شماره ۲ مفاهیم متناظر الگوریتم ژنتیک رتبه‌بندی نامغلوب و تخصیص کاربری زمین را نشان می‌دهد.

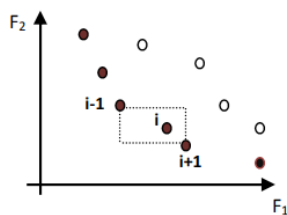
جدول شماره ۲: متناظرسازی مفاهیم الگوریتم ژنتیک رتبه‌بندی نامغلوب و تخصیص کاربری زمین

مفاهیم	تفسیر در تخصیص کاربری زمین
ژن	کاربری زمین هر قطعه
کروموزوم	نقشه کاربری زمین تمام قطعات (چینش بهینه کاربری‌ها)
جمعیت اولیه	تعداد مشخصی از نقشه‌های کاربری زمین
تغییر نسل	تغییر نقشه‌های کاربری زمین از طریق تلفیق دو نقشه کاربری (کروموزوم)
جهش	تغییر تخصیص کاربری زمین (تصادفی)
فضای جستجو	تمامی حالت‌هایی که میتوان کاربری‌ها را به زمین اختصاص داد
اکتشاف	پیدا کردن بخشی از فضای جستجو که گزینه‌های برتر در آن واقع شده‌اند
بهره‌برداری (جستجوی محلی)	جستجوی با دقت فضای اکتشاف و به دست آوردن بهترین گزینه‌های کاربری زمین
همگرایی	هنگامی که دیگر امکان تولید نقشه کاربری زمین بهتری وجود نداشته باشد
جبهه جواب بهینه پارتو	گزینه‌های برتر تخصیص کاربری زمین

نقطه به صورت زیر محاسبه می‌شود (Deb et al., 2002: 185):

(۲)

$$i_{dis} = \frac{f_1(x)_{i+1} - f_1(x)_{i-1}}{\max f_1(x) - \min f_1(x)} + \frac{f_2(x)_{i-1} - f_2(x)_{i+1}}{\max f_2(x) - \min f_2(x)}$$



تصویر شماره ۱: مفهوم فاصله ازدحام

Deb et al, 2002:185

گام پنجم، انتخاب براساس رتبه و فاصله ازدحام: در این مرحله از میان جواب‌های هر نسل تعدادی از آنها با استفاده از روش انتخاب تورنمنت باینری انتخاب می‌شوند. در روش انتخاب تورنمنت

روش کار الگوریتم ژنتیک رتبه‌بندی نامغلوب که یکی از حالت‌های چندهدفه الگوریتم ژنتیک بوده، به شرح زیر است (Coello et al., 2007:93):

گام نخست، تولید جمعیت اولیه یا والدین: در این گام مجموعه‌ای از کروموزوم‌های اولیه به شیوه تصادفی تولید می‌شوند.

گام دوم، ارزیابی و تخصیص برازش: مقادیر توابع هدف برای تمامی اعضای جمعیت محاسبه می‌شود.

گام سوم، مرتب‌سازی جمعیت: جمعیت براساس شرط‌های غلبه کردن، مرتب‌سازی می‌شوند.

گام چهارم، محاسبه فاصله ازدحامی: به گفته دب، فاصله ازدحام برآوردی از تراکم راه‌حل‌ها در همسایگی راه‌حل i در فضای هدف است، این فاصله به صورت نصف محیط مکعب محصور محاسبه می‌شود. از نظر تکنیکال، فاصله ازدحام تخمینی از اندازه بزرگ‌ترین مکعب احاطه‌کننده راه‌حل i است بدون این که هیچ نقطه دیگری از جمعیت را شامل شود. در یک مسئله دوهدفه فاصله ازدحام i آمین

۳. روش

روش تحقیق در این مقاله، توصیفی-تحلیلی و نوع تحقیق، کاربردی است. گردآوری اطلاعات مورد نیاز از طریق مطالعات کتابخانه‌ای و میدانی و استفاده از پرسشنامه‌ها و کاربرد فن دلفی انجام گرفته است. به منظور تعیین اهداف بهینه‌سازی ابتدا مقالات مرتبط با عدالت فضایی مطالعه و براساس جدول شماره ۱ اهداف مورد نظر انتخاب و دسته‌بندی شده‌اند. برای توابع هدف سازگاری و وابستگی، ماتریس سازگاری و وابستگی به عنوان روش پایه انتخاب و برای ارزیابی سازگاری و وابستگی میان کاربری‌های تفصیلی موجود و در ابعاد مکانی پلاک ساختمانی مورد استفاده قرار گرفته است. از آنجایی که ماتریس‌های یادشده در منابع و استانداردهای موجود براساس زون‌های شهری بوده، از مدل دلفی براساس نظر کارشناسان و منابع موجود برای استخراج ماتریس در سطح پلاک شهری استفاده شده است. روش دلفی با هیأت منصفه هفت نفره شامل دو نفر از کارشناسان شهرسازی شهرداری زنجان، یک نفر از اساتید هیأت علمی برنامه‌ریزی شهری دانشگاه علوم و تحقیقات تهران، یک نفر از اساتید هیأت علمی برنامه‌ریزی شهری دانشگاه تربیت مدرس، دو نفر از کارشناسان شرکت‌های مشاور شهرسازی با مدرک کارشناسی ارشد جغرافیا و برنامه‌ریزی شهری و یک نفر کارشناس ارشد محیط زیست به کار رفته است. سپس با استفاده از روش تحلیل سلسله مراتبی زوجی ساختار یافته مقادیر کیفی ماتریس سازگاری و وابستگی کمی‌سازی شده‌اند. برای تابع هدف مناسبت فیزیکی زمین از روش تحلیل مناسبت زمین استفاده شده و وزن هر یک از عوامل مؤثر بر تناسب فیزیکی زمین با روش تحلیل سلسله مراتبی محاسبه شده است. توابع هدف دسترسی به خدمات شهری و اختلاط کاربری‌ها نیز با تعریف مدل‌های ریاضی مناسب، در مدل‌سازی وارد شده‌اند. پس از مدل‌سازی ریاضی مسئله تخصیص کاربری زمین، الگوریتم ژنتیک رتبه‌بندی نامغلوب با استفاده از یک کد کامپیوتری در نرم‌افزار Matlab R2018a پیاده‌سازی شده است. از آنجایی که نتایج این الگوریتم مجموعه‌ای از راه‌حل‌های بهینه پارتو است، برای انتخاب مناسب‌ترین چینی کاربری‌ها از میان این راه‌حل‌های بهینه، روش تحلیل فرایند سلسله مراتبی، برای تعیین وزن هر یک از اهداف تخصیص کاربری زمین به کار رفته است. وزن حاصل در مقادیر برآزش اهداف ضرب شده و پس از اعمال روش مجموع وزن‌دار، جواب مرتبط با بیشینه‌سازی دسترسی به خدمات شهری بیشترین وزن را در جبهه جواب‌های بهینه به دست آورده و به نقشه کاربری زمین در محیط نرم‌افزار ArcGIS تبدیل شده است.

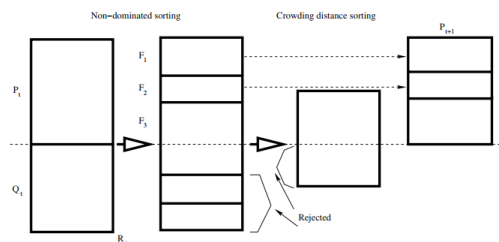
۴. مدل‌سازی مسئله با استفاده از الگوریتم ژنتیک رتبه‌بندی نامغلوب

در این بخش مسئله تخصیص کاربری زمین در الگوریتم فراابتکاری ژنتیک رتبه‌بندی نامغلوب مدل‌سازی شده است. در ادامه تعریف متغیرهای مسئله، تعریف توابع هدف و قیود مسئله به ترتیب ارائه می‌شود.

باینری، دو جواب به تصادف از میان جمعیت انتخاب و سپس میان این دو جواب، مقایسه‌ای انجام و در نهایت جواب برتر انتخاب معیارهای انتخاب در الگوریتم NSGA-II میان این دو جواب مقایسه‌ای انجام شده و در نهایت جواب برتر انتخاب می‌شود. معیارهای انتخاب، در درجه نخست، رتبه جواب و در درجه دوم فاصله ازدحام مربوط به جواب است. جوابی مطلوب‌تر است که دارای رتبه کمتر و فاصله ازدحام بیشتری باشد.

گام هشتم، انجام تقاطع و جهش برای تولید فرزندان جدید: در این گام با تکرار عملگر انتخاب تورنمنت بر روی جمعیت هر نسل، مجموعه‌ای از افراد آن نسل برای شرکت در تقاطع^۱ و جهش^۲ انتخاب می‌شوند. بر روی بخشی از مجموعه افراد انتخاب شده، عمل ترکیب و بر روی باقی، عمل جهش انجام و جمعیتی از فرزندان و جهش یافتگان ایجاد می‌شود.

گام نهم، ترکیب جمعیت اولیه و جمعیت به دست آمده از تقاطع و جهش به منظور ایجاد بهترین کروموزوم‌هایی که جمعیت جدید را تشکیل می‌دهند با بهترین اعضای جمعیت تلفیق شده در مراحل قبل. در مرحله نخست، اعضای رتبه‌های پایین‌تر جایگزین والد‌های قبلی می‌شوند و سپس براساس فاصله ازدحامی مرتب می‌شوند. جمعیت اولیه و جمعیت ناشی از تقاطع و جهش، ابتدا بر حسب رتبه دسته‌بندی می‌شوند و قسمتی از آنها که دارای رتبه پایین‌تری هستند، حذف می‌گردند. در مرحله بعد، جمعیت باقیمانده براساس فاصله ازدحامی مرتب می‌شوند. در اینجا مرتب‌سازی داخل یک جبهه انجام می‌شود. تصویر شماره ۲ نحوه ترکیب جمعیت در الگوریتم ژنتیک مرتب‌سازی نامغلوب را نشان می‌دهد.



تصویر شماره ۲: روش ترکیب در NSGA-II: جمعیت والدین و P_t جمعیت فرزندان است. P_{t+1} جمعیت جدید و F_1 بهترین راه‌حل‌های حاصل از ترکیب، F_2 رتبه دوم بهترین راه‌حل‌های حاصل از ترکیب و ...

Coello et al., 2007:94

گام هشتم، جایگزینی، در این مرحله جمعیت والدین با بهترین اعضای جمعیت تلفیق شده در مراحل قبل جایگزین می‌شوند. گام نهم، تمامی مراحل تا نسل (و یا شرایط بهینگی) مورد نظر تکرار می‌شوند.

- 1 crossover
- 2 mutation

۴.۱. متغیرهای مسئله بهینه سازی

ماتریس x_i^k با ۲۱۶۶ سطر (تعداد قطعات زمین یا پلاک ها در محدوده مطالعه) متغیر مسئله پیش رو است؛ که تعیین کننده کاربری ز تخصیص یافته به طبقه K ام از پلاک i ام است. گستره منطقه مورد مطالعه در اینجا، به صورت ماتریس در نظر گرفته شده است.

۴.۲. توابع هدف

تابع هدف نخست: حداکثرسازی کارایی خدمات

سازگاری به عنوان شاخص سنجش کارایی خدمات انتخاب شده و در قالب یکی از اهداف بهینه سازی وارد مدل سازی گردیده است. سازگاری در اینجا به معنی نداشتن اثر منفی کاربری های مجاور بر روی یکدیگر است. ماتریس سازگاری برای ارزیابی سازگاری کاربری های مجاور و در پنج سطح سازگاری زیاد، متوسط، خنثی و ناسازگاری متوسط و کاملاً ناسازگار استفاده شده است. این ماتریس با استفاده از روش دلفی و پرسش از کارشناسان برای محدوده مطالعه مناسب سازی شده و از آنجایی که الگوریتم برای حل مسئله با مقادیر عددی کار می کند، مقادیر کیفی به دست

آمده از روش دلفی با استفاده از روش مقایسه زوجی ساختار یافته در روش تحلیل سلسله مراتبی به مقادیر عددی تبدیل شده اند. خروجی این فرایند یک ماتریس ۲۷*۲۷ است که هر درایه از آن سازگاری دو کلاس کاربری را به صورت عددی مشخص می کند (S). در نهایت تابع هدف نخست به صورت حداکثرسازی سازگاری میان کاربری ها به دو صورت سازگاری درون پلاکی و سازگاری بین پلاکی به صورت رابطه ۳ تعریف شده است.

x_i^1, x_i^2 سازگاری بین طبقه نخست و طبقه دوم، x_i^2, x_i^3 سازگاری بین طبقات دوم و سوم و x_i^1, x_i^3 سازگاری بین طبقات نخست و سوم در یک پلاک است. جمله دوم در این رابطه بیانگر سازگاری بین پلاکی است. دو ماتریس فواصل پلاک ها از یکدیگر (D) و شعاع نفوذ کاربری ها یا شعاع تأثیر کاربری ها (R) برای محاسبه سازگاری بین پلاکی به کار رفته اند. کمترین فاصله تأثیر در همسایگی ها اتفاق می افتد و به عنوان شعاع تأثیر کامل در نظر گرفته شده است ($D_{i,l}$). همچنین شعاع تأثیرگذاری تا شعاع نفوذ کاربری ها در نظر گرفته شده است ($R(x_i^k)$).

$$\text{Max}; \sum_{i=1}^{2166} ((S(x_i^1, x_i^2) + S(x_i^2, x_i^3) + S(x_i^1, x_i^3)) + \frac{R(x_i^k) - D_{i,l}}{R(x_i^k)} * \sum_{a=1}^3 \sum_{b=1}^3 S(x_i^a, x_i^b)) \quad (3)$$

$$i \in \{1, 2, 3, \dots, 2166\} \in \{1, 2, 3, \dots, 2166\}$$

$$i \neq i$$

$$D_{i,l} \leq R(x_i^k)$$

ماتریس ۲۷*۲۷ است که هر درایه از آن وابستگی دو کلاس کاربری را به صورت عددی مشخص می کند (V). در تابع هدف دوم، باید میزان وابستگی فضایی میان کاربری های تعریف شده در مدل به حداکثر برسد. در اینجا نیز فواصل کاربری ها از یکدیگر و نیز شعاع نفوذ آنها در مدل سازی وارد شده است. وابستگی هم در طبقات و هم در همجواری ها مورد سنجش قرار گرفته است.

$$\text{Max}; \sum_{i=1}^{2166} ((V(x_i^1, x_i^2) + V(x_i^2, x_i^3) + V(x_i^1, x_i^3)) + \frac{R'(x_i^k) - D_{i,l}}{R'(x_i^k)} * \sum_{a=1}^3 \sum_{b=1}^3 V(x_i^a, x_i^b)) \quad (4)$$

$$i \in \{1, 2, 3, \dots, 2166\} \in \{1, 2, 3, \dots, 2166\}$$

$$i \neq i$$

$$D_{i,l} \leq R(x_i^k)$$

چند معیاره با مدل های بهینه سازی آینده مطالعات بهینه سازی تخصیص کاربری زمین خواهد بود (Memmah et al., 2015:993). معیارهای به کار رفته در مدل سازی تناسب زمین شامل مساحت، دسترسی قطعات زمین به شبکه حمل و نقل عمومی، تعداد بره های قطعه زمین، آلودگی هوا و قیمت زمین است. در نهایت تناسب کلی قطعه ی ز با کلاس کاربری C_i به صورت رابطه ۵ به دست آمده است:

$$(5)$$

تابع هدف دوم: حداکثرسازی وابستگی فضایی

ماتریس وابستگی که با استفاده از روش دلفی و پرسش از کارشناسان برای محدوده مطالعه مناسب سازی شده، برای محاسبه این تابع هدف به کار رفته است. از روش مقایسه زوجی ساختار یافته در روش تحلیل سلسله مراتبی نیز مقادیر کیفی این ماتریس به مقادیر عددی تبدیل شده اند. خروجی این فرایند یک

تابع هدف سوم: حداکثرسازی تناسب فیزیکی زمین

برای به دست آوردن امتیاز هر قطعه برای تخصیص یک کاربری به آن، از روش تصمیم گیری چند معیاره که مبتنی بر روش تحلیل مناسبت محیطی و تلفیق آن با AHP و دلفی است، استفاده شده و مناسبت اراضی برای استقرار هر یک از کاربری های شهری مشخص گردیده است. به عبارت دیگر در اینجا یک مدل ارزیابی (مبتنی بر تصمیم گیری چند معیاره) با یک مدل بهینه سازی ترکیب شده است. به اعتقاد مماه و همکاران (۲۰۱۵) تلفیق تصمیم گیری

داده شده در کل بلوک‌ها تعریف می‌شود. در این رابطه $i_b i_b$ شماره بلوک‌هاست.

$$\text{Max}; \sum_{i_b} \sum_{j=1}^{27} C^{-|\Pi(L_{i_b}(i)-j)|} \quad (8)$$

۴.۳. شرایط و محدودیت‌های مسئله

محدودیت‌ها، بخش مهمی از مدل‌سازی ریاضی تخصیص کاربری زمین هستند. آنها فضای راه‌حل‌های ممکن را محدود می‌کنند. کار کردن با محدودیت‌های دنیای واقعی یکی از موارد چالش برانگیز در فرایند بهینه‌سازی است؛ به ویژه که این محدودیت‌ها می‌توانند پیچیدگی محاسباتی مسئله را بیشتر کنند (Kaim et al., 2018: 84). در این مقاله هفت محدودیت برای تخصیص کاربری زمین تعیین شده‌اند که شامل عدم تخصیص کاربری بایر به طبقه نخست در قطعات زمین، تخصیص کاربری در طبقه سوم تنها در صورت وجود کاربری در طبقه دوم، امکان‌پذیری تخصیص کاربری‌ها در طبقات مختلف یک پلاک، رعایت حداقل و حداکثر تفکیک کاربری‌ها، تضمین عدم تخطی از سرانه در محلات، تضمین عدم تخطی از سرانه در ناحیه و در نهایت تخصیص کاربری‌های ضروری به محله است.

۵. بحث و یافته‌ها

به منظور حل مسئله مدل‌سازی شده در بخش ۴، از یک کد کامپیوتری الگوریتم NSGA-II در محیط نرم‌افزار Matlab R2018a استفاده شده است. مطابق با جدول شماره ۴ که پارامترهای الگوریتم ژنتیک رتبه‌بندی نامغلوب به منظور اجرای مدل تخصیص کاربری‌های شهری را نشان می‌دهد، این الگوریتم با ۳۰۰ تکرار اجرا و شرایط بهینه‌گی در تکرار ۲۵۶ محقق شد. در این تکرار، جواب‌ها از همگرایی خوبی برخوردار شدند. در پایان نیز ۵۰ چینش بهینه از کاربری‌ها که بهترین شرایط را در فضای ممکن تصمیم داشتند، به عنوان جواب الگوریتم به دست آمد. مسئله مفروض دارای پنج تابع هدف و بنابراین جبهه جواب کلی مسئله دارای فضای پنج بعدی است. از آنجا که نمایش جبهه جواب پنج بعدی ناممکن است، این فضا در فضاهای دو بعدی تصویر شده و مقادیر توابع هدف بیشینه‌سازی با هم مقایسه شده‌اند. نمودار شماره ۱۰ جبهه‌های جواب بهینه دو بعدی متناظر با توابع هدف را با استفاده از روش NSGA-II نشان می‌دهد. در این نمودارها هر یک از نقاط نمایش داده شده یک چینش بهینه از کاربری زمین را با توجه به مقادیر توابع هدف، نشان می‌دهند. تصمیم‌گیرنده با توجه به اولویت‌های خود می‌تواند هر یک از این ۵۰ نقطه را انتخاب کرده و چینش متناظر را در قالب نقشه ملاحظه کند. بهترین نقاط، نقاطی است که به ازای هر پنج تابع بیشینه شده است. از این رو تمامی چینش‌هایی از کاربری زمین که حداقل یکی از توابع هدف را بیشینه کرده‌اند، به عنوان بهینه‌ترین جبهه جواب انتخاب شدند. این جبهه جواب شامل چهار نقطه به شرح جدول شماره ۵ است. نقاط یادشده در همه توابع هدف بهترین نقاط نیستند ولی در مجموع پنج تابع هدف وضعیت بهتری نسبت به سایر نقاط دارند

$$S_{i,C_i} = w_1 A_{j,C_i} + w_2 AC_{j,C_i} + w_3 Ed_{j,C_i} + w_4 AP_{j,C_i} + w_5 OP_{j,C_i}$$

که در این رابطه j نشانگر قطعه مورد نظر، C_i کلاس کاربری مورد نظر، A مساحت، AC دسترسی به محورهای ارتباطی، Ed تعداد بره‌های قطعه، AP آلودگی هوا، و P مالکیت زمین هر قطعه و S_{i,C_i} مطلوبیت کلی قطعه Z با کلاس کاربری C_i است. همچنین w_1 تا w_5 وزن‌های نسبت داده شده به هر یک از معیارها هستند که از جدول شماره ۳ استخراج شده‌اند.

جدول شماره ۳: وزن هر یک از نقشه (معیار)ها براساس جمع بندی نظرات کارشناسان

معیارها (نقشه‌های پایه)	وزن
مساحت قطعه زمین	۰,۲۹۸
دسترسی به شبکه ارتباطی	۰,۲۹۸
قیمت زمین	۰,۱۵۸
آلودگی صوتی و هوا	۰,۱۵۸
تعداد بره‌های قطعه	۰,۰۸۸

خروجی همپوشانی نقشه‌های معیار در تحلیل تناسب زمین، براساس وزن‌های بیان شده در جدول شماره ۲، یک ماتریس ۲۶ (کلاس کاربری‌ها به جز بایر) در ۲۱۶۶ (تعداد پارسل‌ها) است (ماتریس M). هر یک از پارسل‌های زمین امتیازی را برای تخصیص هر یک از کاربری‌ها براساس تحلیل مناسبت به دست آورده‌اند. پس از به دست آوردن ماتریس مورد نیاز با استفاده از روش یادشده، تابع هدف در قالب حداکثر کردن کلی مناسبت فیزیکی در کل تخصیص‌های صورت گرفته براساس رابطه زیر تعریف شده است.

$$\text{Max}; \sum_{i=1}^{2166} \sum_{k=1}^3 M(i, x_i^k) \quad \forall_i \quad (6)$$

تابع هدف چهارم: دسترسی به خدمات شهری

در این تحقیق بیشینه‌سازی دسترسی به خدمات شهری برای کاربری‌های مسکونی از طریق حداقل کردن فاصله از خدمات اساسی انجام شده است. به بیان دیگر از شاخص فاصله در مدل‌سازی استفاده شده است. در واقع برای مدل تعریف می‌شود که فاصله کاربری‌های مسکونی تخصیص داده شده را از کاربری‌های خدماتی اساسی در محله و ناحیه، حداقل کند. E ماتریس خدمات اساسی است که با مطالعه منابع و مستندات تخصصی شهرسازی به دست آمده است.

$$\text{Max}; \sum_{i: x_i^k = \text{مسکونی}}^{2254} \sum_{i: x_i^k \in E}^3 \text{Min}(D_i, i) \quad (7)$$

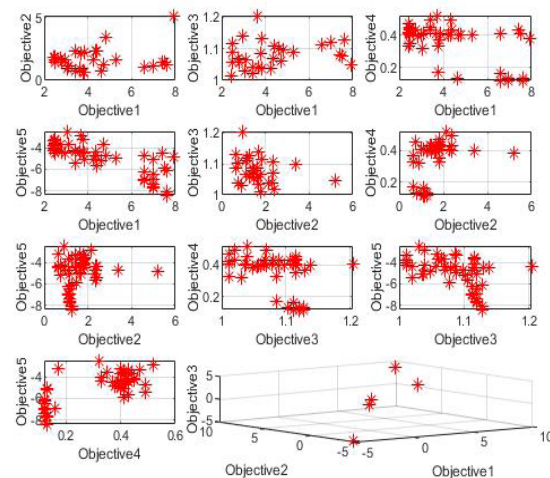
تابع هدف پنجم: تنوع

اختلاط کاربری به صورت تخصیص کاربری‌های متنوع در یک بلوک در طبقات و در همسایگی‌ها تعریف شده است. با تعریف مدل ریاضی که در رابطه شماره ۸ به آن اشاره شده، ابتدا تعداد کاربری‌های موجود در هر بلوک که به صورت تصادفی به وسیله الگوریتم تخصیص داده می‌شود، تعیین می‌گردد. سپس تابع هدف به صورت بیشینه‌سازی تعداد کاربری‌های سازگار تخصیص

و به عنوان نقاط بهینه انتخاب شده اند. سپس برای انتخاب یکی از چینش های کاربری زمین از میان چهار چینش یاد شده و نمایش آن در قالب نقشه کاربری زمین، ابتدا با استفاده از روش AHP و با توجه به هدف عدالت فضایی به هریک از توابع هدف وزنی اختصاص یافته است (جدول شماره ۶). پس از نرمال سازی مقادیر توابع هدف، وزن مورد نظر در مقدار نرمال شده ضرب شده و پس از محاسبه مجموع وزن دار، در نهایت جواب مرتبط با ماکزیم شدن تابع هدف دسترسی بیشترین مجموع وزن دار را کسب کرده است. این چینش بهینه از کاربری ها در محیط نرم افزار ArcGIS به نقشه کاربری اراضی (تصویر شماره ۳) تبدیل شده است. تصویر شماره ۳ نتایج تخصیص بهینه کاربری اراضی را در طبقه نخست از محدوده مطالعه نشان می دهد.

جدول شماره ۴: پارامترهای الگوریتم ژنتیک رتبه بندی نامغلوب به منظور اجرای مدل تخصیص کاربری های شهری

پارامترهای الگوریتم ژنتیک	مقادیر تعریف شده برای هرالمان رتبه بندی نامغلوب
جمعیت اولیه	۵۰
تعداد تکرار	۳۰۰
نسبت تقاطع	۰٫۴
نسبت جهش	۰٫۳
احتمال جهش	۰٫۰۲



نمودار شماره ۱: مقایسه مقادیر توابع هدف نسبت به یکدیگر

جدول شماره ۵: مقادیر توابع هدف به ازای نقاط جبهه جواب بهینه

مقادیر توابع هدف برای جبهه جواب بهینه				
سازگاری	وابستگی	تناسب فیزیکی زمین	دسترسی به خدمات شهری	اختلاط کاربری
۷٫۹۳	۵٫۱۹	۱٫۰۵	۰٫۳۸	-۴٫۸۱
۳٫۷۰	۲٫۱۳	۱٫۰۴	۰٫۵۲	-۲٫۸۸
۳٫۰۶	۰٫۹۱	۱٫۰۳	۰٫۳۲	-۲٫۴۹
۳٫۶۵	۰٫۹۸	۱٫۲	۰٫۴۱	-۴٫۴۳

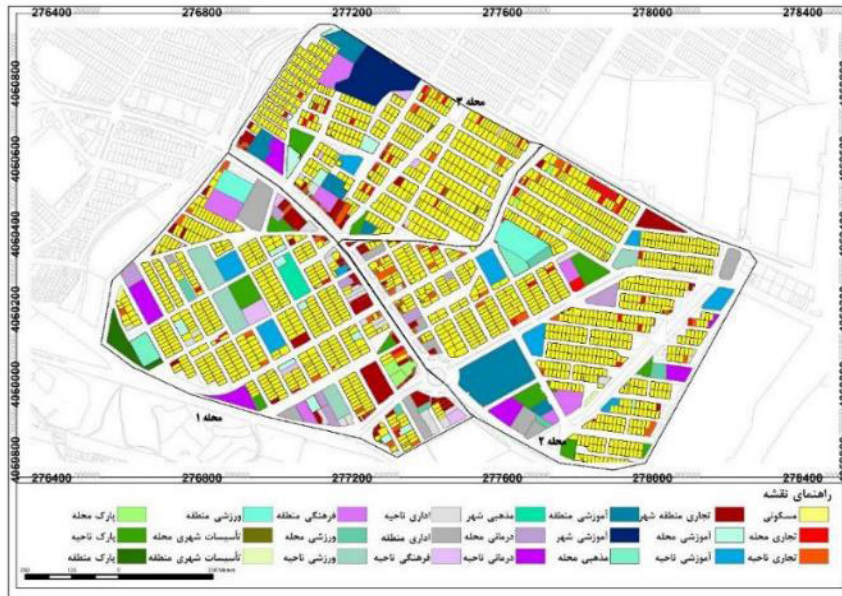
جدول شماره ۶: وزن محاسبه شده برای هر یک از توابع هدف با استفاده از روش های تحلیل تصمیم گیری چند معیاره با توجه به هدف عدالت فضایی

توابع هدف	سازگاری	وابستگی	تناسب فیزیکی زمین	دسترسی به خدمات شهری	اختلاط کاربری
وزن حاصل از AHP	۰٫۱۰۱	۰٫۰۷۷	۰٫۱۹۵	۰٫۴۴۹	۰٫۲۷۹

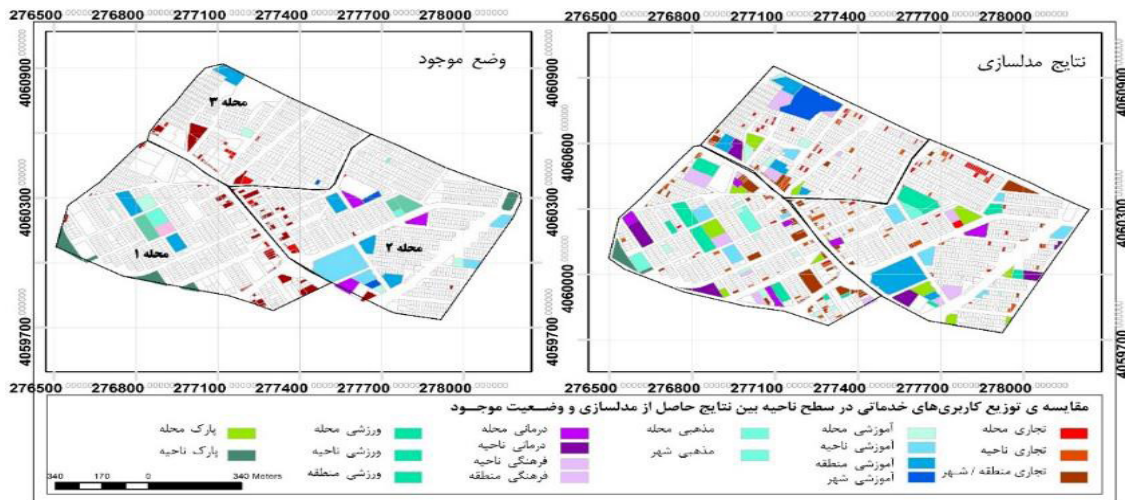
براساس تصویر شماره ۳، نتایج تفصیلی حاصل از پیاده سازی مدل به تفکیک تخصیص انجام شده به دست آمد. به منظور ارزیابی کفایت مدل توسعه داده شده، در خصوص تخصیص کاربری ها نتایج با وضع موجود از طریق دو سنجه مورد مقایسه قرار گرفت. با توجه به این که مدل پیشنهادی باید سرانه های استاندارد کاربری های شهری را تأمین کند، در درجه نخست نتایج تخصیص در طبقه اول با سرانه وضع موجود به تفکیک محلات موجود مقایسه گردید (جدول شماره ۸). مطابق با نمودار شماره ۳، مدل در تخصیص کاربری های تجاری، آموزشی، درمانی، ورزشی و فرهنگی در محلات ۱ و ۲، سرانه کاربری ها را به سرانه استاندارد و حتی بیش از آن افزایش داده است. در محله ۳ نیز سرانه کاربری های آموزشی، تجاری و فرهنگی بهبود پیدا کرده است.

از آنجایی که در بحث عدالت فضایی، توزیع کاربری ها در سطح محلات و نواحی از اهمیت زیادی برخوردار است، نتایج حاصل از مدل سازی از طریق سنجه LQ نیز بررسی شده است. این سنجه میزان تعادل یا نامتعادلی توزیع کاربری ها را با توجه به توزیع جمعیت نشان می دهد (Jahan & Oda, 2000: 868). حد متعارف ضریب مکانی عدد ۱ است که نشان می دهد تعادل بین سرانه کاربری ها برقرار است. این تعادل صرفاً نظری است و در عمل همواره با اعداد بیشتر یا کمتر از ۱ مواجه هستیم که نشان می دهد در مکان مدنظر، سرانه مدنظر بیشتر یا کمتر از سرانه سطح بالاتر از خود است. برای بررسی تمرکز فضایی کاربری های خدماتی در سطح ناحیه مورد مطالعه از رابطه شماره ۹ استفاده شد. هرچه LQ محاسبه شده بیشتر باشد، نشانه سطح برخورداری بیشتر است. براساس داده های جدول شماره ۷، مدل توزیع کاربری ها را در سطح محلات ۱ و ۲ به خوبی انجام داده است به گونه ای که مقایسه ی LQ قبل و بعد از مدل سازی، نشان دهنده برخورداری بیشتر محلات از کاربری های خدماتی نسبت به وضعیت قبل از مدل سازی است. اما در مورد محله ۳ هرچند مدل در کاربری های تجاری، آموزشی و درمانی برخورداری محله را از کاربری های خدماتی افزایش داده اما در سایر کاربری ها تفاوتی نسبت به وضعیت پیش از مدل سازی مشاهده نمی شود.

$$LQ = (n_i/p) / (N_i/P) \quad (9)$$



تصویر شماره ۳: نمایش چینش بهینه کاربری اراضی در طبقه نخست از محدوده مطالعه، حاصل از پیاده‌سازی مدل با الگوریتم ژنتیک رتبه‌بندی نامغلوب



تصویر شماره ۴: مقایسه توزیع کاربری‌های خدماتی در سطح ناحیه بین نتایج حاصل از مدل‌سازی و وضعیت موجود

در رابطه شماره ۹، مساحت کاربری خدمات رسان در محله P، جمعیت محله، Ni، مساحت کاربری خدمات رسان در ناحیه و P جمعیت ناحیه است.

جدول شماره ۷: بررسی میزان تعادل یا نامتعادلی توزیع کاربری‌ها با توجه به توزیع جمعیت با استفاده از ضریب مکانی در سطح محلات براساس نتایج

حاصل از مدل

نوع کاربری	تعادل در توزیع کاربری‌ها در محله ۱		تعادل در توزیع کاربری‌ها در محله ۲		تعادل در توزیع کاربری‌ها در محله ۳	
	وضع موجود	نتایج مدل	وضع موجود	نتایج مدل	وضع موجود	نتایج مدل
تجاری	۱,۷۷	۱,۵	۰,۳۵	۰,۷۹	۰,۷۶	۰,۷۹
آموزشی	۰,۵۶	۰,۶	۱,۴۰	۱,۰۷	۰,۲۵	۱,۲۷
مذهبی	۱,۳۴	۲,۷	۰,۳۱	۰,۶۵	۰	۰,۰۰
درمانی	۰	۱,۸	۰,۸۹	۱,۰۰	۰	۰,۳۳
اداری	۰,۴۹	۰,۵	۰,۰۳	۰,۰۳	۰,۱۳	۰,۰۰
فرهنگی	۰,۰۶	۰,۲	۰,۰۰	۰,۰۱	۰,۰۰	۰,۰۰
ورزشی	۰,۵۴	۲,۱	۰,۴۶	۱,۰۷	۰,۰۰	۰,۰۰
تأسیسات شهری	۰	۰	۰,۰۰	۰,۰۰	۰,۰۰	۰,۰۰
پارک و فضای سبز	۱,۲۳	۱,۷	۰,۲۶	۰,۰۱	۰	۰,۴۲

جدول شماره ۸: مقایسه سرانه کاربری‌های خدماتی حاصل از مدل‌سازی در طبقه نخست در سطح محلات با سرانه وضع موجود و سرانه استاندارد

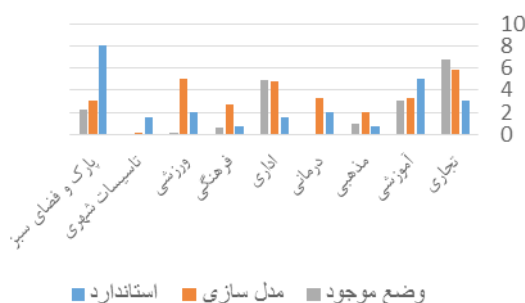
نوع کاربری	محله ۱			محله ۲			محله ۳		
	مساحت	تعداد	سرانه	مساحت	تعداد	سرانه	مساحت	تعداد	سرانه
مسکونی	۱۱۹۵۲۷,۴۲	۴۵۷	۲۵,۶	۱۷۵۴۹۲,۸۵	۷۲۵	۲۸,۶	۱۳۰۵۴۸,۵۱	۴۹۰	۲۳,۱
تجاری	۲۷۳۵۷,۶۹	۱۱۶	۵,۹	۱۸۶۲۰,۵۵	۹۹	۳	۱۶۹۹۰,۴۳	۱۲۹	۳
آموزشی	۱۵۱۲۸,۳۶	۱۳	۳,۲	۳۶۱۹۱,۱۵	۸	۵,۹	۳۹۴۱۳,۳۸	۱۱	۷
مذهبی	۹۳۹۶,۳۸	۲	۲	۲۹۸۱,۷۵	۱	۰,۵	۰	۰	۰
درمانی	۱۵۲۸۵,۶۹	۷	۳,۳	۱۱۱۷۴,۲۲	۵	۱,۸	۳۴۳۲,۴۵	۱	۰,۶
اداری	۲۲۵۷۰,۲۴	۲۵	۴,۸	۱۱۹۴۶,۲	۱۰	۱,۹	۲۸۴۶,۴۲	۵	۰,۵
فرهنگی	۱۲۸۲۳,۶۱	۶	۲,۷	۶۶۴۰,۷۶	۳	۱,۱	۹۰۹۸,۴۹	۶	۱,۶
ورزشی	۲۳۲۲۲,۵۳	۷	۵	۱۵۳۴۲,۲۸	۵	۲,۵	۰	۰	۰
تأسیسات شهری	۴۷۳,۴۱	۲	۰,۱	۱۳۴۲,۱۵	۵	۰,۲	۱۴۰۲,۱۸	۹	۰,۲
صنعتی کارگاهی	۳۴۰۵,۹۲	۲	۰,۷	۱۲۰۵,۷۸	۴	۰,۲	۰	۰	۰
پارک و فضای سبز	۱۲۳۰۲,۵۱	۵	۳,۱	۱۱۶۶,۶۸	۵	۰,۲	۴۳۹۵,۴۷	۲	۰,۸

۶. نتیجه‌گیری

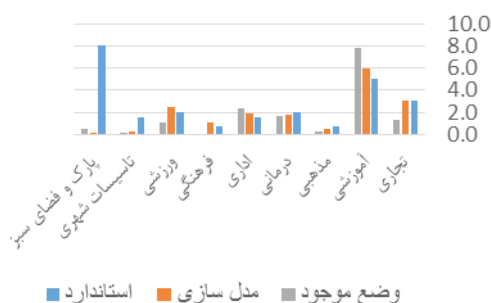
مهمترین دستاورد پژوهش حاضر، معرفی و ارائه مدلی کارآمد و مناسب برای حل مسائل تصمیم‌گیری چند هدفه در تخصیص کاربری زمین شهری است. انتخاب و نحوه تعریف توابع هدف نیز نقش بسیار مهمی در نتایج به دست آمده از مدل داشته است. تلفیق مدل‌های تحلیل تصمیم‌گیری چند معیاره با روش‌های بهینه‌سازی چند هدفه در مراحل مختلف مدل‌سازی موجب شده تا دانش کارشناسان در تعریف تمامی اجزای مدل مورد توجه قرار گیرد و نتایج مدل از کفایت لازم برخوردار شود. مدل پیشنهادی با وجود در تناقض بودن برخی توابع هدف، بهینه‌سازی همزمان انجام می‌دهد و به تصمیم‌گیران این امکان را می‌دهد که یک راه حل را از میان چندین راه حل بهینه با توجه به اولویت‌های خود برگزینند. در این مقاله چالش‌هایی از میان جنبه‌های بهینه‌سازی استفاده از دانش کارشناسان و روش تحلیل فرایند سلسله مراتبی انتخاب شد. مدل طراحی شده، یک مدل پشتیبان برنامه‌ریزی و تصمیم‌گیری است که در تمامی اجزای آن از تعریف مسئله تا انتخاب چالش بهینه از کاربری‌های شهری از دانش کارشناسان استفاده شده است. این مدل به تصمیم‌گیرنده کمک می‌کند تا با مشخص کردن اولویت‌ها، نتایج را مشاهده کند و بهترین تصمیم را بگیرد.

در این مقاله تخصیص کاربری‌های شهری از منظر عدالت فضایی در سطح پلاک شهری و در طبقات هر قطعه زمین، با استفاده از مفاهیم مسائل بهینه‌سازی چند هدفه مدل‌سازی و با الگوریتم فراابتکاری ژنتیک رتبه‌بندی نامغلوب پیاده‌سازی شد. توابع هدف برای تخصیص کاربری‌ها از جمله سازگاری، وابستگی، دسترسی به خدمات، تنوع و تناسب فیزیکی، در طبقات و در همجواری‌ها مورد سنجش قرار گرفتند. در آخر با انتخاب یک جنبه‌های بهینه از نتایج حاصل از پیاده‌سازی الگوریتم و با استفاده از روش‌های تحلیل تصمیم‌گیری چند معیاره، یکی از جواب‌های جنبه‌های بهینه مرتبط با حداکثرسازی دسترسی به خدمات شهری انتخاب و در محیط نرم‌افزار آرک جی‌اس به نقشه تخصیص کاربری تبدیل شد. ارزیابی کمی کاربری‌های تخصیص یافته و مقایسه آنها با وضع موجود نشان داد که مدل در تخصیص تمامی کاربری‌های خدماتی از جمله کاربری‌های مذهبی، درمانی، ورزشی، پارک و فضای سبز و کاربری فرهنگی سرانه‌های تخصیص کاربری زمین را بهبود داده است. تنها در تخصیص کاربری تأسیسات شهری تخصیص با سرانه مناسب صورت نگرفته است. در تمامی کاربری‌ها به جز کاربری‌های تأسیسات شهری و فضای سبز، سرانه‌های مدل بیش از سرانه مصوب است که این تفاوت به دلیل تخصیص کاربری در طبقات است و از آنجایی که محدوده مطالعه در طرح تفصیلی محدوده واجد شرایط بارگذاری جمعیت شناسایی شده، این مورد از این منظر قابل بحث است. با توجه به این که هدف اصلی این مدل‌سازی دستیابی به توزیع بهتری از کاربری‌ها در سطح ناحیه در مرحله تخصیص کاربری زمین بوده است، نتایج مدل‌سازی توزیع بهتری از کاربری‌های خدماتی را با توجه به سنجه LQ نشان می‌دهد.

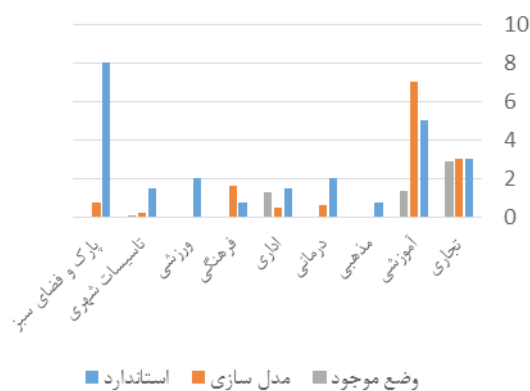
محلّه ۱



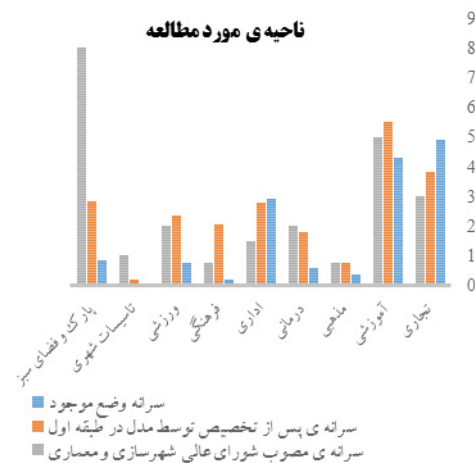
محلّه ۲



محلّه ۳



ناحیه ی مورد مطالعه



نمودار شماره ۳: نتایج مدل سازی در مقایسه سرانه های وضع موجود، سرانه حاصل از مدل سازی در طبقه نخست و سرانه استاندارد شورای عالی معماری و شهرسازی ایران به تفکیک محلات و ناحیه مطالعاتی

based Fast Genetic Algorithm. Computers, Environment and Urban Systems, 36(3), 257-269.

- Coello, C. A. C., Lamont, G. B., & Van Veldhuizen, D. A. (2007). Evolutionary algorithms for solving multi-objective problems (Vol. 5). New York: Springer.
- Dadashpoor, H. & Rostami, F. (2012). Investigation and analysis of urban public services distribution from the perspective of spatial equity: The case of Yasuj City, Journal Of Geography and Regional Development Reseach Journal, Volume:9 Issue: 16, 171-198. [in Persian]
- Dadashpoor, H. , Rostami, F. & Alizadeh, B. (2014). Analysis of Justice Distribution of Urban Services and the their Spatial Distribution Pattern in Hamadan City, Journal Of Urban Studies, Volume: 3, Issue: 12, 5-18. [in Persian]
- Dadashpoor, H. , Alizadeh, B. & Rostami, F. (2015a). Spatial justice dialectic in city. Azarkhsh: Tehran. [in Persian]
- Dadashpoor, H. , Alizadeh, B. & Rostami, F.

References:

- Alaei Moghadam, S., Karimi, M., & Mohammadzadeh, A. (2015). Modeling of Urban Land Use Allocation Using Reference-Point-Nondominated Sorting Genetic Algorithm II, Journal of Geomatics Science and Technology, Volume:4 Issue: 4,47-66. [in Persian]
- Aminzadeh, B & Roshan, M. (2015). Evaluation of Spatial Justice Measurement Methods in Urban Land-Use Distribution, Case Study: Qazvin , Journal of Architect, Urban Design & Urban Planning, Volume:7 Issue: 13, 243-258. [in Persian]
- Cao, K., Batty, M., Huang, B., Liu, Y., Yu, L., & Chen, J. (2011). Spatial multi-objective land use optimization: extensions to the non-dominated sorting genetic algorithm-II. International Journal of Geographical Information Science, 25(12), 1949-1969.
- Cao, K., Huang, B., Wang, S., & Lin, H. (2012). Sustainable land use optimization using Boundary-

optimal land-use allocation. *International Journal of Geographical Information Science*, 29(8), 1470-1489.

- Yao, J., Zhang, X., & Murray, A. T. (2018). Spatial Optimization for Land-use Allocation: Accounting for Sustainability Concerns. *International Regional Science Review*, 0160017617728551.
- Yoon, E. J., Kim, B., & Lee, D. K. (2019). Multi-objective planning model for urban greening based on optimization algorithms. *Urban Forestry & Urban Greening*, 40, 183-194.
- Ma, S., He, J., Liu, F., & Yu, Y. (2011). Land-use spatial optimization based on PSO algorithm. *Geospatial Information Science*, 14(1), 54-61.
- Malczewski, J., & Rinner, C. (2015). Multicriteria decision analysis in geographic information science. Springer.
- Masoomi, Z., Mesgari, M. S., & Hamrah, M. (2013). Allocation of urban land uses by Multi-Objective Particle Swarm Optimization algorithm. *International Journal of Geographical Information Science*, 27(3), 542-566.
- Memmah, M. M., Lescourret, F., Yao, X., & Lavigne, C. (2015). Metaheuristics for agricultural land use optimization. A review. *Agronomy for sustainable development*, 35(3), 975-998.
- Mohammadi, M., Nastaran, M., & Sahebgharani, A. (2015). Sustainable spatial land use optimization through non-dominated sorting Genetic Algorithm-II (NSGA-II):(Case Study: Baboldasht District of Isfahan). *Indian Journal of Science and Technology*, 8(S3), 118-129.
- Nazmfar, H., Eshghi chaharpar, A. & Ghasemi, M. (2014). Analysis of social justice in urban spatial structure (case study : maragheh city), *Journal of Geography and Environmental Studies*, Issue: 11,91-112. [in Persian]
- Porta, J., Parapar, J., Doallo, R., Rivera, F. F., Santé, I., & Crecente, R. (2013). High performance genetic algorithm for land use planning. *Computers, Environment and Urban Systems*, 37, 45-58.
- Saedi Rezvani, H. (2014). The transition to a fair city in the theories of urban planning and the teachings of Islam, the Sustainable City, No: 1, 135 - 163. [in Persian]
- Shaygan, M., Alimohammadi, A., Mansourian, A., Govara, Z. S., & Kalami, S. M. (2013). Spatial multi-objective optimization approach for land use allocation using NSGA-II. *IEEE Journal of Selected Topics in Applied Earth Observations and Remote Sensing*, 7(3), 906-916.
- Stewart, T. J., Janssen, R., & Herwijnen, M. V. (2004). A genetic algorithm approach to multiobjective land use planning. *Computers and Operation Research*, 31(14), 2293-2213.
- Yang, L., Sun, X., Peng, L., Shao, J., & Chi, T. (2015). An improved artificial bee colony algorithm for

