

<<城市环境中虚拟共同配送系统构建>>

图书基本信息

书名：<<城市环境中虚拟共同配送系统构建研究>>

13位ISBN编号：9787504742834

10位ISBN编号：750474283X

出版时间：2012-7

出版时间：中国财富出版社

作者：杨浩雄

页数：252

字数：296000

版权说明：本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问：<http://www.tushu007.com>

## <<城市环境中虚拟共同配送系统构建>>

### 内容概要

《城市环境中虚拟共同配送系统构建研究》在城市化的大背景下，从城市物流入手。研究内容涵盖了城市环境中虚拟共同配送系统构建的库存控制、协同运输、配送资源动态配置以及系统的鲁棒性、风险、共生和信用问题，既有必要的定性分析又有大量的定量模型，理论简明扼要，重点突出城市环境中虚拟共同配送系统的构建问题。

《城市环境中虚拟共同配送系统构建研究》可供物流相关专业的研究生和本科学生阅读，也可作为供应链及物流管理从业人员的参考书。

本书由杨浩雄著。

#### 作者简介

杨浩雄，博士，副教授，硕士生导师，北京工商大学商学院副院长，中国仓储协会专家，中国物流与采购联合会采购委员会专家，北京市青年骨干教师，研究方向为城市物流、电子商务物流、复杂系统建模等。

书籍目录

第1章 城市物流概述

1.1 城市化进程与物流

1.1.1 城市化进程基本概况

1.1.2 城市化进程表现特征

1.1.3 城市化的本质

1.1.4 城市化进程基本规律

1.1.5 物流业与城市化的关系

1.2 城市物流概况

1.2.1 城市物流的产生

1.2.2 城市物流的特点

1.2.3 城市物流的形式

1.2.4 城市物流的作用

1.3 国内外城市物流的发展概况

1.3.1 国外城市物流

1.3.2 国内城市物流

1.4 城市物流的未来发展

1.4.1 城市物流的发展趋势

1.4.2 城市物流的发展内容

1.4.3 我国城市物流存在的主要问题

1.4.4 我国发展城市物流的对策

第2章 共同配送与虚拟共同配送

2.1 共同配送

2.1.1 共同配送的提出

2.1.2 共同配送的发展

2.1.3 共同配送的原因

2.1.4 共同配送的功能

2.2 虚拟企业

2.2.1 虚拟企业的概念

2.2.2 虚拟企业的特点

2.2.3 虚拟企业的运作模式

2.2.4 虚拟企业的管理模式

2.3 虚拟物流

2.3.1 虚拟物流的概念

2.3.2 虚拟物流的要素

2.3.3 虚拟物流的特点

2.4 虚拟共同配送系统

2.4.1 虚拟共同配送系统的定义

2.4.2 虚拟共同配送系统的主要特征

2.4.3 虚拟共同配送的三种运作模式

2.4.4 虚拟共同配送系统和传统配送企业的区别

2.4.5 建立虚拟共同配送系统的趋势

2.5 虚拟共同配送系统的内容

2.5.1 虚拟共同配送系统的库存管理

2.5.2 虚拟共同配送系统的运输管理

2.5.3 虚拟共同配送系统的鲁棒性与风险

## <<城市环境中虚拟共同配送系统构建>>

### 2.5.4 虚拟共同配送系统的共生关系和信任问题

## 第3章 虚拟共同配送系统的库存管理

### 3.1 虚拟库存概述

#### 3.1.1 虚拟库存含义

#### 3.1.2 虚拟库存管理模式

#### 3.1.3 虚拟共同配送库存

#### 3.1.4 虚拟共同配送库存的优势

#### 3.1.5 其他几种库存理论对比

### 3.2 虚拟库存控制

#### 3.2.1 库存控制概述

#### 3.2.2 虚拟共同配送库存控制

### 3.3 虚拟库存系统构建

#### 3.3.1 模型选址构建

#### 3.3.2 模型求解算法

#### 3.3.3 模型算例

### 3.4 虚拟库存预测

#### 3.4.1 虚拟库存预测概述

#### 3.4.2 虚拟库存预测模型构建

#### 3.4.3 虚拟库存量的预测算例

## 第4章 虚拟共同配送系统的运输管理

### 4.1 协同运输博弈

#### 4.1.1 协同运输的优势

#### 4.1.2 协同运输中存在的问题

#### 4.1.3 协同运输中的讨价还价博弈模型

### 4.2 需求驱动下配送资源动态配置

#### 4.2.1 城市配送车辆配置概述

#### 4.2.2 城市配送现有车辆配置方式的问题分析

#### 4.2.3 需求驱动下的虚拟共同配送车辆动态配置描述

#### 4.2.4 虚拟共同配送需求分析模型

#### 4.2.5 虚拟共同配送车辆动态配置模型

#### 4.2.6 案例分析

### 4.3 多车场多车型多任务的车辆调度(VRP)问题

#### 4.3.1 车辆调度问题概述

#### 4.3.2 多车场多车型多任务VRP模型

#### 4.3.3 自适应多态蚁群算法在多车场多车型多任务车辆调度问题中的应用

#### 4.3.4 实例仿真

## 第5章 虚拟共同配送系统的鲁棒性

### 5.1 虚拟共同配送系统中的鲁棒性概述

#### 5.1.1 鲁棒性与稳定性的比较分析

#### 5.1.2 鲁棒性与弹性的比较分析

#### 5.1.3 鲁棒性是一个系统的概念

### 5.2 虚拟共同配送系统的鲁棒性模型

#### 5.2.1 虚拟共同配送系统鲁棒性模型的相关概念

#### 5.2.2 虚拟共同配送系统鲁棒性模型的研究参数

#### 5.2.3 虚拟共同配送系统网络聚类系数

### 5.3 虚拟共同配送鲁棒模型的仿真情况

#### 5.3.1 对两种情况的定义

## <<城市环境中虚拟共同配送系统构建>>

- 5.3.2 仿真模拟实验流程及步骤
- 5.3.3 可能出现的仿真结果
- 5.4 虚拟共同配送系统鲁棒模型实践应用及优化
  - 5.4.1 虚拟共同配送系统鲁棒模型的实践应用
  - 5.4.2 虚拟共同配送系统鲁棒优化的几个侧重点
- 第6章 虚拟共同配送的风险及风险评价
  - 6.1 风险的基本概念
    - 6.1.1 风险的含义
    - 6.1.2 风险要素
    - 6.1.3 风险的特征
  - 6.2 风险管理及其过程
    - 6.2.1 风险管理的概念
    - 6.2.2 风险管理的过程
  - 6.3 虚拟共同配送系统风险识别及评价指标体系的构建
    - 6.3.1 虚拟共同配送风险因素识别
    - 6.3.2 城市虚拟共同配送风险指标体系构建
  - 6.4 虚拟共同配送系统中的风险评价及方法
    - 6.4.1 风险评价的内涵及作用
    - 6.4.2 风险评价方法
    - 6.4.3 基于三角模糊数原理确定指标权重的过程
  - 6.5 共同配送风险评价算例
    - 6.5.1 基本情况
    - 6.5.2 共同配送风险评价
    - 6.5.3 结果分析
- 第7章 虚拟共同配送系统共生问题研究
  - 7.1 共生理论概述
  - 7.2 虚拟共同配送的共生分析
    - 7.2.1 共生理论的基本要素
    - 7.2.2 共生界面的影响分析
    - 7.2.3 共生组织模式的分析
    - 7.2.4 共生行为模式的分析
  - 7.3 共生稳定的条件分析
    - 7.3.1 共生稳定的均衡条件分析
    - 7.3.2 共生稳定的分配条件分析
  - 7.4 共生进化的条件分析
- 第8章 虚拟共同配送系统信任问题研究
  - 8.1 信任的意义
    - 8.1.1 信任的概念
    - 8.1.2 信任的特点
    - 8.1.3 城市环境虚拟共同配送系统中信任的重要性
  - 8.2 信任机制的内涵及构成
    - 8.2.1 信任机制的内涵
    - 8.2.2 信任机制的构成
    - 8.2.3 信任机制的类别
  - 8.3 城市环境中虚拟共同配送系统和信任机制的关系
    - 8.3.1 信任机制对城市环境虚拟共同配送系统的重要作用
    - 8.3.2 城市环境虚拟共同配送系统中信任机制的特点

## <<城市环境中虚拟共同配送系统构建>>

- 8.4 城市环境中虚拟共同配送系统信任关系的建立
  - 8.4.1 建立虚拟共同配送系统信任关系的难点
  - 8.4.2 虚拟共同配送系统信任关系建立的条件
  - 8.4.3 虚拟共同配送系统伙伴间信任的建立过程
- 8.5 虚拟共同配送中心合作伙伴间信任建立的博弈分析
  - 8.5.1 约束机制不健全时的进化博弈分析
  - 8.5.2 约束机制健全时的进化博弈分析
- 8.6 虚拟共同配送系统的信任度分析
  - 8.6.1 虚拟共同配送系统相互信任的主要影响因素
  - 8.6.2 模糊综合评判的原理与方法
  - 8.6.3 运用模糊综合评判法确定信任度
- 8.7 虚拟共同配送系统信任关系的激励机制
  - 8.7.1 虚拟共同配送系统利益分配的博弈分析
  - 8.7.2 虚拟共同配送系统利益分配原则
  - 8.7.3 虚拟共同配送系统利益分配方法
  - 8.7.4 基于利益分配的激励机制
- 参考文献
- 附录 二级指标专家评价原始数值

## 章节摘录

5.1.1鲁棒性与稳定性的比较分析 一些学者认为,鲁棒性是稳定性的高级形式,认为鲁棒性与稳定性这两个概念都是用来定义一个给定系统在遇到了某些特定的扰动时所显现出来的特征,将二者混为一谈进行研究,实际上就概念的实质来讲,鲁棒性与稳定性是根本不同的两个概念。

在鲁棒性的研究中出现了许多与稳定性的基本框架相违背抵触的情形,例如:组织体系结构与动力学的相互影响、系统在多重功能之间转化的能力、过去与将来演化之间的关系、多重维度下多重扰动的预期、鲁棒性的花费与收益、功能的定义、创造力、意向性和同一性等。

大体来讲,鲁棒性是刻画系统在运作过程相对于初始条件变化的保持能力,而稳定性则是过程相对系统本身变化的保持能力。

近年来,关于鲁棒性或稳定鲁棒性的讨论在系统控制领域层出不穷,可见这两个概念的研究应该并且是有条件放在一起进行的。

鲁棒性和稳定性实际上是紧密相连的,对于某些系统,干扰或者扰动不是来自外部输入或内部系统参数上的变动,而是来自系统组成、拓扑结构或系统运行环境根本假设的变化,此时鲁棒性能够作为测量此类系统特征持续性的关键属性。

在稳定性理论中,基本上在假设时都选择单一扰动,而鲁棒性则是用来描述系统从多个角度的多重扰动性的,可见“功能”是鲁棒性与稳定性之间的差别所在。

综上所述,可以说鲁棒性已超越了稳定性,它是反映系统持久性的概念,它所面临的扰动与设计系统时所考虑到的不同或者与先前所遇到过的那些不同。

5.1.2鲁棒性与弹性的比较分析 “弹性”这一概念最早产生于材料科学领域,它是指材料变形之后能够重新恢复到初始形状的能力。

近年来,关于弹性的定义很多,来自不同领域的学者都对其进行过定义。

例如,现代汉语词典对于弹性的解释是,物体受到外力作用变形后,除去作用力时能恢复原来形状的性质。

马丁·克里斯多夫和克里斯坦·卢塞福特将弹性的理解提升到普通的系统层面,认为,弹性是指一个系统在中断(或发生故障)后回到原始或新的更理想状态的能力。

何轮·佩克从生态学角度将弹性定义为一个系统受到干扰后恢复到初始或理想状态的能力。

.....



版权说明

本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问:<http://www.tushu007.com>