

Индивидуальными рисками можно воспользоваться, если объединить их в пары с самими показателями, например, вида $\langle Q_{i,nom}, R_{j,i} \rangle, i \in \{1, 2, \dots, M\}, j = 1, 2, \dots, K$, j – номер (индекс) вида риска или $\langle Q_{i,nom}; \{R_{j,i}\}, j = 1, 2, \dots, K \rangle, i \in \{1, 2, \dots, M\}$, если каждому из показателей сопоставить множество оценок рисков $\{R_{j,i}\}, j = 1, 2, \dots, K$, ему соответствующих. Такие пары порождают характеристики бизнес-процессов вида $\vec{Q}_R = (Q_{1R}, Q_{2R}, \dots, Q_{MR})^T$, где $Q_{iR} = \langle Q_{i,ii}; \{R_{j,i}\}, j = 1, 2, \dots, K \rangle, i \in \{1, 2, \dots, M\}$.

Оценивание (нахождение) областей R_Q и R_π (областей рисков) в пространствах показателей \vec{Q} и параметров π позволяет учесть их при управлении ИП и повысить эффективность такого управления.

Важной для практики представляется задача оценивания желаемых и допустимых областей в пространстве параметров π по известным областям в пространстве показателей \vec{Q} . Как и для задачи оценивания области R_π по области R_Q , когда требуется найти обратное преобразование для $\widehat{BP}_s^{\pi, \vec{Q}}$ (обозначим его условно через $(\widehat{BP}_s^{\pi, \vec{Q}})^{-1}$) и, таким образом, найти прообраз в пространстве параметров π области R_Q , т.е. $R_\pi = (\widehat{BP}_s^{\pi, \vec{Q}})^{-1}(R_Q)$, так и в данном случае области желаемых значений параметров π (D_π , от английского «Desirable») и допустимых значений этих параметров (P_π , от английского «Permissible»). Элементы этих множеств будем обозначать через $\pi_i^0 \in D_\pi, i = 1, 2, \dots, p_d$, и через $\pi_i^\Delta \in P_\pi, i = 1, 2, \dots, p_p$, соответственно. Для соответствующих областей в пространстве показателей \vec{Q} введем обозначение D_Q (для множества желаемых значений \vec{Q}) и P_Q (для множества допустимых значений \vec{Q}). Соответственно элементы этих двух множеств будем обозначать через $\vec{Q}_i^o \in D_Q, i = 1, 2, \dots, q_d$, и $\vec{Q}_i^\Delta \in P_Q, i = 1, 2, \dots, q_p$. Тогда задача по поиску областей D_π и P_π сводится к нахождению прообразов областей D_Q и P_Q относительно отображения $\widehat{BP}_s^{\pi, \vec{Q}}$. На Рис. проиллюстрированы множества D_Q, P_Q, D_π, P_π и отображение $\widehat{BP}_s^{\pi, \vec{Q}}$.

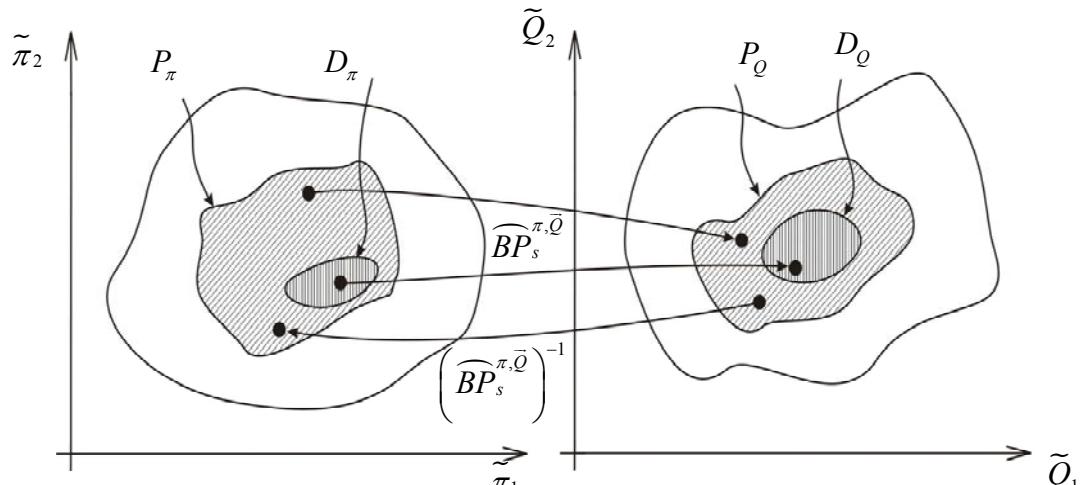


Рисунок 1 - Множества D_Q , P_Q , D_π , P_π и отображение $\widehat{BP}_s^{\pi,\bar{Q}}$.

Формально эти множества связаны между собой соотношениями $\widehat{BP}_s^{\pi,\bar{Q}}(D_\pi) = D_Q$ и $\widehat{BP}_s^{\pi,\bar{Q}}(P_\pi) = P_Q$. Поскольку на практике известны (задаются, назначаются) области P_Q и D_Q в пространстве показателей, то, для того чтобы найти соответствующие им области в пространстве параметров, требуется найти обратное отображение для $\widehat{BP}_s^{\pi,\bar{Q}}$ и с его помощью оценить области P_π и D_π : $(\widehat{BP}_s^{\pi,\bar{Q}})^{-1}: P_Q \rightarrow P_\pi$ и $(\widehat{BP}_s^{\pi,\bar{Q}})^{-1}: D_Q \rightarrow D_\pi$. Задача нахождения областей P_π и D_π по известным областям P_Q и D_Q относится к классу так называемых обратных задач. На основе таких преобразований могут быть решены задачи по нахождению: областей для рисков ИП; областей упущененной выгоды; областей сильной и слабой чувствительности ИП; областей сильной и слабой маневренности ИП и т.д.

Литература

- Наумов А.А. Теоретические и прикладные вопросы моделирования бизнес-процессов. Модели, алгоритмы, программы: Монография/ А. А. Наумов. – LAP LAMBERT Academic Publishing, 2012. – 464 с.
[<https://www.ljubljuknigi.ru/store/ru/book/Теоретические-и-прикладные-вопросы-моделирования-бизнес-процессов/isbn/978-3-8383-6534-3>]
- Список трудов [Электронный ресурс]. URL: <https://sites.google.com/site/anatolynaumov2011/home/spisok-trudov-list-of-papers> (дата обращения: 25.11.2013).