

Mahdavi.Mina

۹۷, ۱۱, ۳۰

PSO الگوریتم

(Particle Swarm optimization)

ابتدا در مورد روش جستجی صحبت می کنیم

Random search:

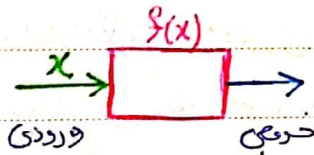
مسائل بهینه سازی
مسائلی که پارامتر max و یا min هستند

الگوریتم های هوشمند جمعی و تکاملی برای مسائل بهینه سازی به کار می روند

مثال: پیدا کردن وزن های بهینه برای شبکه های عصبی

موضوعی که برای تابع $f(x)$ می خواهیم max تابع را پیدا کنیم

به ازاء کدام x مقدار $f(x)$ بیشترین مقدار



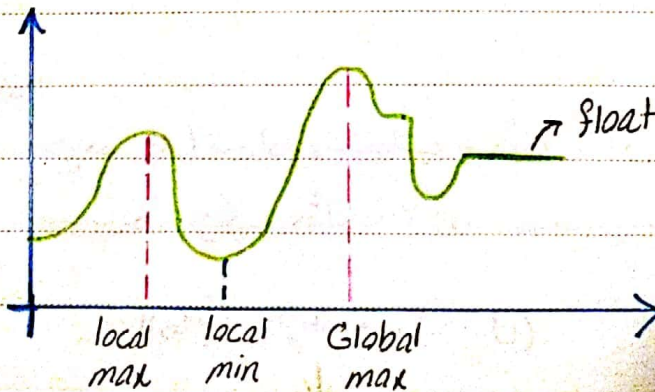
بسیار مسائل است (حاکمیت مقدار) را دارد (زمان الی)

استفاده می کنیم الگوریتم بهینه است و

از روش های معمول می توان استفاده کرد و یا تقوینی از تابع مداریم

لاهای تاملاتی می دهیم و $f(x)$ های را حاصل کرده و از بین آن ها بیشترین

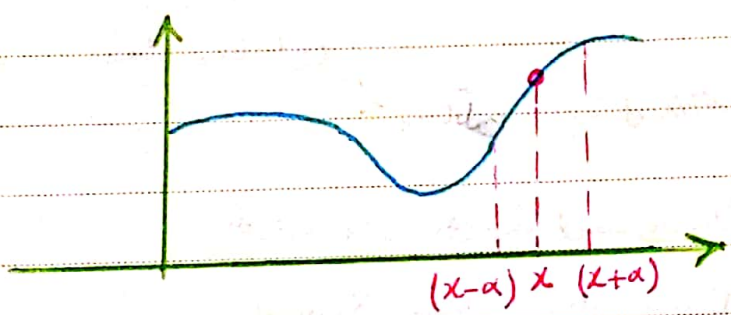
و یا کمترین را پیدا کرده البته جواب قطعی نیست بلکه $local$ را می توان یافت



این Random search بدون }
 کاربرد در float }
 کاربرد در local }
 (جواب local را به جای جواب Global میگرداند)

الگوریتم تپه خوردن:

یک نقطه به صورت تصادفی پیدا کرده و بعد همسایه‌ها (فرزندان) را پیدا کرده ، سپس از بین فرزندان هر کدام بهتر بود انتخاب می شود ، در جایی که فرزندان از والد بهتر نباشند متوقف می شود



معادله حرکت است

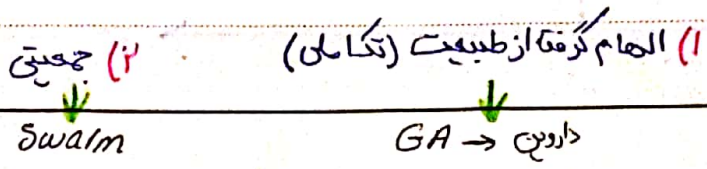
الگوریتم SA:

مانند الگوریتم تپه خوردن است با این تفاوت که یکی از فرزندان به صورت تصادفی انتخاب می شود اگر بهتر بود به سمتش رفته وگرنه با یک شانسی به سمتش حرکت کرده (این شانس به مرور کم می شود)

اگر در local Bin search استوارگی گذاری اطلاعات داشته باشد می‌تواند الگوریتم جمعیتی

الگوریتم جمعیتی:

خبر فقط را تصادفی انتخاب می کنند که این نقاط در کنار هم یک جمعیت می‌شود از یک دیدگاه به ۲ گروه تقسیم می شود



اولین الگوریتم هوشمند یعنی PSO

گام اول طراحی ← Particle solution

که با ابزار نسل‌های می‌دهیم (البته بستگی به سوال دارد)

تعیین ساختار پارتنیکل و ایجاد جمعیت اولیه

مثال: $\min f(x_1, x_2, x_3) = x_1^2 + x_2^2 + x_3^2$

$-5 \leq x_i \leq 5$

$i=1, 2, 3$

Position	x_1	x_2	x_3
----------	-------	-------	-------

$-5 \leq x_i \leq 5$

$i=1, 2, 3$

یعنی ما از این x_3 ما $Popsize = 10$ → ایجاد جمعیت اولیه

ایجاد کنیم و به هر کدام

عدد تصادفی در بازه داده شده

حسب داده (این جمعیت را کاملاً تصادفی مقدار می‌دهیم)

در الگوریتم PSO برخلاف الگوریتم ژنتیک هر ذره با ۳ پارامتر نسل‌ها داده می‌شود

برای هر ذره ۳ پارامتر تشکیل داده

1- Position

2- سرعت

3- PBest

x			
-----	--	--	--

v			
-----	--	--	--

Pb			
------	--	--	--

$Pbest$ در لحظه اول همان x است.

سرعت را در لحظه اول برابر صفر یا مقداری نزدیک به صفر در نظر می گیرند.

سرعت در واقع خلاصه است PSO است زیرا:

$$x_i(t+1) = x_i(t) + v_i(t+1)$$

$GBest \rightarrow Best \text{ Personal Best}$

یک $Global Best$ داریم که بهترین است
 (star) $\leftarrow GBest$ (۱) توپولوژی } PSO توپولوژی
 یک $Local Best$ (بهترین) داریم که بهترین است
 (ring) $\leftarrow LBest$ (۲) توپولوژی }
 چیزی $Global Best$ داریم

* PSO یا برای حل مسائل پیوسته است.

مثال) مساله TSP را با PSO حل کنید؟

جواب: TSP یک مساله گسسته است و PSO یا برای حل مساله

پیوسته پس قابل حل نیست.

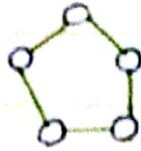
که چون ۲ محدودی بین (اوه) داریم پس امکان داریم.
 * گامهای اصلی PSO :

(۱) تعیین مسافت $Particle$ و ایجاد جمعیت اولیه

(۲) تعیین $Fitness$

(۳) تعیین $Pbest$ و $gbest$

(۴) $update v$ و $update x$



• توپولوژی $LBest$
 ring

کما

• همگی با هم در ارتباط نیستند و یک محدوده همسایگی داریم. یک سانسز همسایگی
 تعریف می کنیم پس در آن محدوده $Best$ $Personal Best$ می شود
 $Global Best$ ، ملینه $gbest$ داریم.

ن

• در الگوریتم تکاملی ۲ مفهوم اصلی وجود دارد

(۱) $Exploration$ ← (یعنی فضای را خوب می بینم) مفهوم تنوع را در بر دارد

(۲) $Exploitation$ ← (یعنی محدوده مورد نظر را خوب می گردم) با انجام عمل کوچک کاری کند

$exploration$ کی دارد (متوز) $Exploitation$ بهترین دارد	} $GBest$
$Exploration$ بهترین دارد (چون همسایگی را دارم و همسایگان دارند) $exploitation$ کی دارد	} $LBest$

• پارامترهای آزاد:

Swarm size (اندازه جمعیت):

هرچه بیشتر باشد (فضای بیشتری را اسکن کرده) و در نتیجه *exploration* بیشتری داریم، محاسبات *fitness* بیشتر شده و هزینه بالاتر رود. اندازه جمعیت به نوع مساله بستگی دارد (اگر پیچیده و سخت باشد جمعیت را بیشتر گرفته).

اندازه همسایگی در Lbest:

هرچه اندازه همسایگی بیشتر باشد \leftarrow *exploitation* بالاتر رود
اگر همسایگی کم باشد در نتیجه *exploration* بالاتر می رود و بهتر است ابتدا همسایگی را کم گرفت که *exploration* بالا بیرون رود بعد همسایگی را افزایش دهیم که *exploitation* افزایش یابد.

تعداد تکرارها:

هرچه کمتر باشد

که متبل از رسیدن به پاسخ الگوریتم را پایان داده و صریح پایان یافت

هرچه بیشتر باشد

که هزینه بالاتر رود

C_1 و C_2

بسته به مساله در نظر گرفتاری شود و معمولاً برابر می گیرند

اگر $C_1 = 0$ \leftarrow *Gbest* حذف می شود \leftarrow *exploitation* را داریم

اگر $C_2 = 0$ \leftarrow *Pbest* حذف می شود \leftarrow *exploration* را داریم

این الگوریتم بر مبنای Exploration و Exploitation هستند

و به عبارتی سرعت اکتشاف کندتر

۹۸، ۱، ۲۷

	الگوریتم PSO A	الگوریتم B
f جواب بهینه $\min(0)$	$\min \ 2 \times 10^{-8}$	$\min \ 5 \times 10^{-2}$
که اختلاف معیار	std 10	std 10^{-2}

سؤال) کدام الگوریتم بهتر است؟

جواب:

چون جواب بهینه کمینه سازی است. هرچه جواب به معنی نزدیکتر باشد بهتر است در این جا استاندارد PSO کمتر است و این با توجه به اختلاف معیار (زمانی که اختلاف معیار زیاد باشد با آن الگوریتم می توان اعتماد کرد - اختلاف معیار یعنی جواب بهینه روی یک حوله و صوفی می گذرد) همین الگوریتم B بهتر است.

سؤال) PSO را برای $\min f(x_1, x_2, x_3)$ تعریف کنید.

$$-1 \leq x_1 \leq 1$$

$$-2 \leq x_2 \leq 2$$

$$-5 \leq x_3 \leq 5$$

۱) جمعیت اولیه و تعریف

گرفزارتی که ۳ پارامتر دارد:

Position	$-1 \leq x_1 \leq 1$	$-2 \leq x_2 \leq 2$	$-5 \leq x_3 \leq 5$	1×3	$nvar = 3$
\checkmark				1×3	$ns = 10$
Pbest				1×3	$C_1, C_2 = 4$
				1×3	$maxgen = 100$

γ ← در ابتدا صفر و با نزدیک به صفر
 P_{best} ← در لحظه اول برابر $Position$
 G_{best} ← در لحظه اول برابر P_{best}

آیدی γ

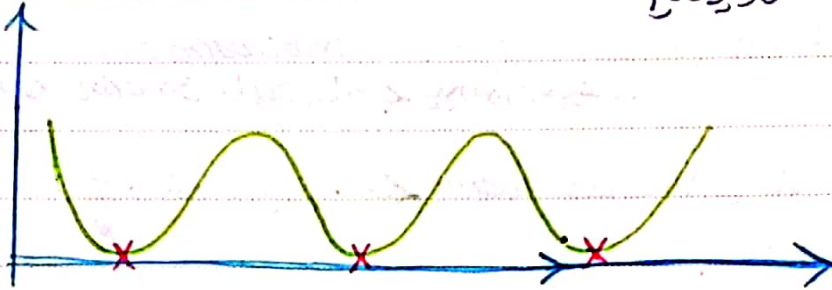
آیدی x

(توی لوزی را انتخاب کرده اگر LBST بود ، اندازه همسانی را در نظر گرفته)

: Nicheing PSO

از خانواده PSO است .

مفهوم کرده تابعی به شکل زیر داریم :



می خواهیم تمام min های این تابع را بدست آوریم ، در مثل (PSO) به دنبال یک min بودیم و در این جا چندین min را به این مسائل ، مسائل $multi\ solution$ گویند .

خود PSO به تنهایی قادر به پیدا کردن چند نقطه min نیست زیرا به دنبال $global\ best$ است و هر ذرات را به آن نقطه سون می دهد پس با آن نمی توان چند min را یافت .
پس باید PSO را طوری تغییر دهیم که بتواند تمام راه حل های ممکن را پیدا کند
روش پیشنهادی ، روش $Nicheing\ PSO$ می باشد .

در این روش

۱) ایجاد جمعیت اولیه تصادفی با نام $main\ swarm$

جزر روش PSO نمی توان جواب را یافت زیرا که ذرات به سمت یک پاسخ می روند
بنابراین در این روش ، هر ذره از طریق از تأثیر جمعیت به دنبال پاسخ می گردد .
پس بخش سونال (آیدیت سرعت سونال) را از جمعیت حذف می کنیم

ذرات را در لحظات مختلف بررسی می‌کنیم و بعد از تعدادی تکرار مشخصه می‌شود که fitness برتری
ذرات ثابت شده و زیاد تغییر نمی‌کند (جواب دیگری پیدا نمی‌کند) یعنی احتمالاً موقعیتی زیاد
تغییر نکرده که fitness این ثابت است، پس آن را به عنوان sub swarm
در نظر می‌گیریم. آن ذره را با نزدیکترین همسایه‌اش (در واقع همسایه‌ای که از لحاظ اولویت با آن
نزدیکتر باشد) برای تشکیل subswarm در نظر می‌گیرند. و از main swarm
حذف می‌شوند.

به حداقل پاسخ‌ها ← Subswarm تشکیل می‌شود

$$S = S \mid S^*$$

main swarm
sub swarm

حالا در Subswarm که خود ذره به دنبال یک جواب می‌گردند پس از رابطه کامل PSO
استفاده می‌کنیم (در ابتدا ذره هستند و با مرور می‌شوند می‌توان به صورت)

هر Subswarm این برای خود یکی یک شعاع دارد
یک ذره در اکثر تکرارها این وارد شعاع Subswarm می‌شود.

* شعاع ← فاصله هر ذره را با gbest در نظر گرفته، بیشترین فاصله می‌شود شعاع

فاصله ذرات داخل Subswarm
با gbest در آن لحظه رابطه دست آورده
بزرگترین فاصله می‌شود شعاع
Subswarm

ذره‌ای که برای اکثر تکرارها وارد شعاع Subswarm
شود به عنوان جواب وارد Subswarm می‌شود
و از main swarm حذف می‌شود.

* ذره و تکرار مقدار gbest
تغییر می‌کند *

* ذرات هستند که در هر لحظه gbest جدید می‌شود
پس شعاع هم جدید می‌شود *

اگر هر *Subswarm* حول وجودی یک مقدار باشد، بهتر است آن‌ها را با هم *merg* کنیم

* شرط *merg* کردن:

(۱) فاصله *gbest* هایستان را حساب کرده، اگر از مجموع سقاع *Subswarm* ها کمتر بود آن‌ها را با هم *merg* می‌کنند،

بعد از تعدادی تکرار روش هم‌افزایش یعنی سقاع مدفر

(۲) شرط دیگر اگر فاصله *gbest* از یک حدی کمتر بود آن زمان آن‌ها را با هم *merg* می‌کنند

* نحوه پیش‌بینی کردن جمعیت اولیه خلق مهم است

الگوریتم *BBO* =

- (۱) ایجاد جمعیت اولیه
- (۲) کروموزوم را *Sort* کرده
- (۳) به هر ذره بر اساس ارزشش (*fitness*) ۲ پارامتر اختصاص می‌دهند

$\left. \begin{array}{l} \mu - \text{معم} \text{ نرخ اطلاعات همی} \\ \sigma - \text{معم} \text{ نرخ اطلاعات گیری} \end{array} \right\}$

* ذره خوب μ بالا و σ پایین دارد

μ و σ ارتباط مستقیمی با *fitness* دارند (که یعنی آن موجودیت می‌تواند حقیقتاً اطلاعات دهد در حقیقت اطلاعات بگیرد)

در *BBO* به هر ذره یک *SI* می‌دهند \rightarrow
 به هر موجودیت یک *SI* می‌دهند \leftarrow

۲ عملگر اصلی BBO

Sharing اطلاعات را انجام می دهد

migration (1)

وجودیت H_i از یک موجودیت به نام H_j یک اطلاعات را می گیرد

mutation (2)

$$H_i(SLV) \leftarrow H_j(SLV)$$

non-deletion کارسوزی دارد اما همیشه

migration همانند copy \leftarrow replace را دارد.

انگ تغییرها مستقل از هم باشند \leftarrow مشکل پیش نمی آید

انگ تغییرها مستقل از هم نباشند \leftarrow مشکل پیش می آید و خوب جواب نمی دهد

مشیت نمونه
اطلاعات تری
و
اطلاعات
شما

mutation \leftarrow تنوع، خروج از local \leftarrow امکان کمک به ژن ما برای بهتر شدن

فضان جستجو و استنتاج

ICA الگوریتم

ایده گرفته شده از روابط اجتماعی انسان ها ، مستورها و مستعمرو گورها سرچشمه گرفته

هدف استوار ← استفاده از منابع

بهر موجودیت ← کشور (Country) گفته می شود
- کشورهای بهتر ← استوارتر
- بانی کشورها ← مستعمرو

فرایند رقابت استقامتی وجود دارد رهرو استوارتری برای بقا خواهش عملی کند

بر پایه ۲ عملکرد
- عملکرد جذب
- عملکرد انقلاب

۱۱ ایجاد جهت ارتقا (بهر دن گفته می شود P) خصوصیت

$$Country = [P_1, P_2, \dots, P_{Nvar}]$$

که خصوصیات آن در خصوصیت

۱۲ ارزش هر موجودیت را محاسب کرده (تقسیم منتهی به سال بستگی دارد)

۱۳ بهره کشور یک حالت Power نسبت می دهیم

نمون کرده تعداد اعضا ، ده است و تعداد استوارگورها هاست

جهت را تولید کرده ، بر ارزش (P.F) هر یک را حساب کرده ، هاتای بهتر را استوارتر و

حال ، هاتای باقی مانده را مستوره می گذاریم حال باید بگوئیم بهره استوارتر چه مقدار

مستعمرو می رسد برای این کار باید Power هر یک را حساب کنیم

جهت مشخص بودن این که بهره استوارگر چند مستعمرو می رسد

برای محاسبه Power ، ابتدا Cost ها را باید شمال کرد آن هم از فرمول زیر

P4PCO $C_n = C_n - \max \{C_i\}$ Cost آن موجودیت Cost

ویا

$$C_n = \max_i \{C_i\} - C_n$$

حالت با به دست آوردن Cost نرمال شده از رابطه زیر می توان Power را محاسبه کرد

$$P_n = \frac{C_n}{\sum_{i=1}^N C_i}$$

تعداد استعمارگرها

حالت Power را نزدیک کردن منوط می کند

$$NC_n = \text{round} \{ P_n \cdot (N_{col}) \}$$

تعداد مستعمره های که در

استعمارگر می گردد

تعداد کلونی ها

||

تعداد مستعمره ها

۱) محگور جاب (Crossover) استعمارگر، مستعمره را به سمت خود جذب می کند هر استعمارگر دو مستعمره خودش را شبیه به خود کند (طنز لایس بوسونگ زبان و...)

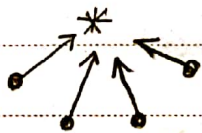
۲) محگور انقلاب (mutation) مستعمره از استعمارگر می جوایز جدا شود یکسری ریزش مستعمره را استعمارگر را تغییر می دهد

۹۷، ۲، ۱۷

اهدوارگر ← مستعمره را به سمت خود می کشد

محگور جاب:

از بین افتادن بین دارند در مورد مسائل رکن دیگری نیست



$$x + \beta (Im - Col)$$

که خنک استعمارگر

عاطله مستعمره

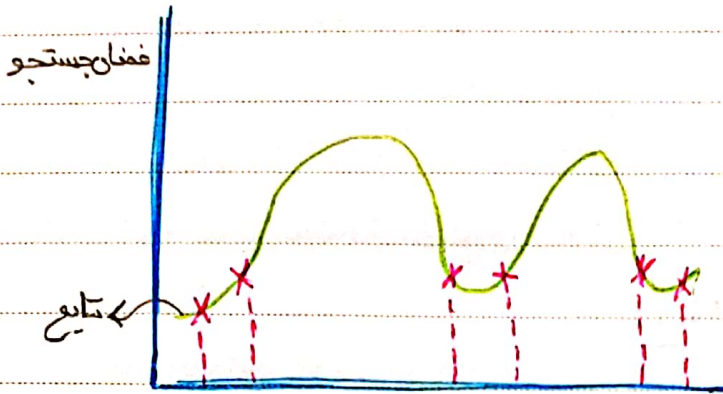
دلیل این که مستعمره را از اعصاب می برد و ملاکین نزدیک نیست

به این دلیل نزدیک و دوری مهم نیست که کل فضا رو ببیند لزوماً country S در است

طرح رجوی نیست و در واقع یک ستاسیو بدین می ران دهد

و اگر همسایه ها را کلون کند پس exploration را هدف می کند و باعث همگامی زودرس می شود

* ممکن است یک مسقطره از استوارگی قوی تر شود، در آن صورت جای مسقطره و استوارگی تغییر می کند



با صورت رندوم یکسری نقاط را انتخاب کرده و به یکسری نقاط از قبیل جهت رستند (شانس پیدا کردن Global Best)، بر حسب خوب بودن و ارزش نشان یکسری از جمعیت را به آن هانسب می دهد (هر کدام کلونی که بهترین است آن جا نیروی بیشتری می دهد)

فضا را اسکیمت می کند و Sub population ها را درست می کند

و در آن Sub ها شرح را انجام می دهد

• تابع برازیس (۶.۴)

$$\text{میزین از مستقراتش} + \text{میزین استوارگی} = \text{میزین آن وجودیت استوارگی}$$

(میانگین Cast مستقراتش) (خوشی)

بکارگیری:

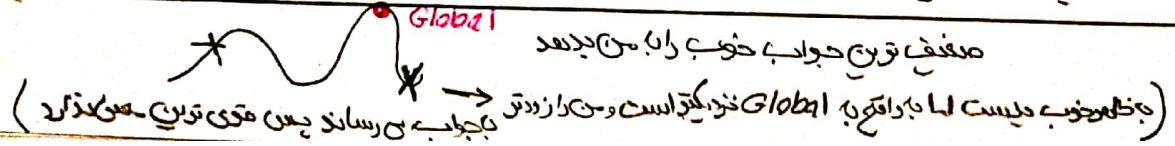
- ۱) جمعیت اولیه (۲ نسبت توان Power ۳) مشخص کردن کلونی ها (به تعداد مسقطره با هر استوارگی برسد)
- ۲) همگرایی جذب و تعادل (موجودیت ها را تغییر داده)
- ۳) اگر یک مسقطره بهتر بود یا استوارگی جایگزین شود
- ۴) حال ارزش کن استوارگی ها را بدست آورده

حال وضعیت کلونی ها مشخص شده، هم میزین را تابع یک استوارگی را حساب کرده این (هر بار) را در گذراندن کنند زیرا هموز ممکن است جای را خوب نگه دارد و حدت بسازد که حال در هر بار (در هر دور) منفی ترین مسقطره و منفی ترین استوارگی را شناسایی کرده

منخواهیم بررسی کنیم این منفی ترین به کدام استوارگی تعلق می گیرد حال - فرصت

را چکی کنیم: به قویترین و یا نزدیکترین ← ممکن در local بخازد، زیرا ممکن است

P4PCO



با یک شناسی (همان تصادفی بودن) Cost ها را دوباره خرد می کند. Power را دوباره محاسب کرده و در یک آرایه قرار می دهد.

$$R = [r_1, r_2, \dots, r_N]$$

حال عدد تصادفی ایجاد می کند

$$P = [P_1, P_2, \dots, P_N]$$

بعد حاصل اختلاف Power و عدد تصادفی

را محاسب کرده هر کدام که حاصل بیشترین

داد. ضعیفترین مستقره ضعیفترین استوارتر

$$D = P - R = [P_1 - r_1, P_2 - r_2, \dots, P_N - r_N]$$

را با آن می دهد.

$$= [P_1 - r_1, P_2 - r_2, \dots, P_N - r_N]$$

ضعیف ترین مستقره

ضعیف ترین استوارتر

یک عدد تصادفی ایجاد می کند و سپس حاصل اختلاف Power و عدد تصادفی را یک

را به دست آورده. هر کدام که حاصل بیشترین داشت (عدد بزرگتری بود) با آن نسبت می دهد

با این ترتیب کم کم کلون ها کم می شود و در نهایت یک امر واحدی باقی می ماند

در تکرارهای آخر هم ضعیف ها حذف می شوند زیرا ما این خواصیم به یک جواب بهینه برسیم

و با دنبال یک جواب هستیم و این با یک نقطه همگرا می شود

* از عادت این الگوریتم ← همگرا می زودرس *

ابتدا به یک دوره اجال با الگوریتم PSO داریم:

در هر تکرار، سرعت و موقعیت هر ذره با دو معادله زیر به روز می‌شوند:

$$v_{ij}(t+1) = v_{ij}(t) + C_1 r_{1j}(t) [y_{ij}(t) - x_{ij}(t)] + C_2 r_{2j}(t) [\hat{y}_j(t) - x_{ij}(t)]$$

$$x_{ij}(t+1) = x_{ij}(t) + v_{ij}(t+1)$$

gbest (بهترین موقعیت گشاکمرون متوسط کل ذرات یافت شده است)

C_1 و C_2 : (مستجاب‌گاری) ثابت اند

r_1 و r_2 : عدس تصادفی بین (0 و 1) هستند

الگوریتم PSO تکرار یک فضای جستجو چند بعدی را با یک دسته از افراد، که به عنوان *swarm* خوانده می‌شوند، بررسی می‌کند

هر ذره (پارتنیکل) را می‌توان جایگه گره از بردار (vector) تعریف کرد:

$$(x_{ij}, v_{ij}, \hat{y}_{ij})$$

$x_{ij} = (x_{i1}, x_{i2}, \dots, x_{id})$: Position of i th Particle

$v_{ij} = (v_{i1}, v_{i2}, \dots, v_{id})$: Velocity of i th particle

$\hat{y}_{ij} = (y_{i1}, y_{i2}, \dots, y_{id})$: Personal best position found by the i th Particle

: Neighborhood Topologies -

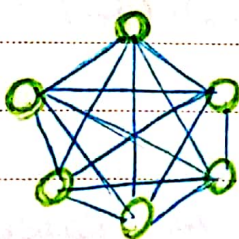
مسلکود PSO به سادگی به ساختار شبکه اجتماعی بستگی دارد

Star ← شبکه gbest داشتن - exploration بالا

ring ← exploration بالاست
wheel

(star) gbest

- تمام ذرات متصل هستند
- هر ذره می تواند با هر ذره دیگر ارتباط داشته باشد (برقرار کند)
- هر ذره با سبب بهترین راه حل که توسط کل ذرات یافت می شود جذب می شود
- در صورتی که سایر ساختارهای شبکه به گام می روند
- حساس به افتادن در local min خفگی اجتماعی در local
- PSO gbest برای unimodal problems بهترین performs را دارد
- که برای مشکلات دیگری بهترین کارایی کند



ring (lbest)

- هر ذره با همسایگان نزدیک خود ارتباط برقرار می کند
- هر ذره تلاش می کند تا بهترین همسایگان را پیدا کند و با آنها خود را با تولید بهترین راه حل که در حله پیدا می شود، تولید کند
- همسایگی همسایگان دارد
- اتصال می کند تبادل اطلاعات بین همسایگان
- حله ها

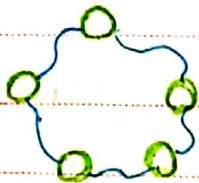
(۲) در نهایت ، همگامی به یک راه حل واحد

جدا کردن

همگامی

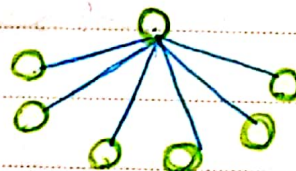
* ساختار Ring و Performance جهتوی از لحاظ کیفیت راه حل های موجود برای مشکلات

چند بعدی ، نسبت به ساختار Star (ghost) دارد



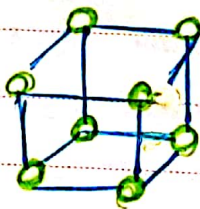
wheel

انتشار راه حل های خوب را از طریق Swarm کاهش می دهد



Von Neumann

نسبت به ساختارهای دیگر ، در حل a large number of problems بهتر عمل کرده



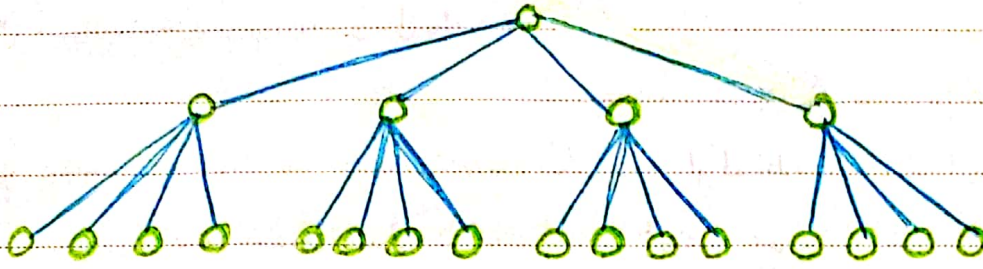
الگوریتم HPSO :

Hierarchical Particle Swarm optimizer

• تمام ذرات حرکتی درخت مرتب شده اند ، ساختار درخت از نوع سلسله مراتبی است به طوری که هر گره درخت حاوی دقیقاً یک پارتنیکل (ذره) است

این سلسله مراتب ساختار neighborhood را تقویت می کند

هر پارتنیکل در سلسله مراتب به خود و والدینش همسایه است



$h=3$

$d=4$ به طور مثال در این درخت m

$m=21$

h ← ارتفاع درخت (عمق درخت)

d ← تعداد فرزندان هر دود

m ← تعداد کل دودها در درخت

از بالا به پایین سرچ می‌کنند، از سطح اول شروع به مقایسه می‌کنند

در هر تکرار پس از ارزیابی هم‌کودر تابع هدف در موقعیت واقعی درخت

قبل از به‌روزرسانی سرعت و تعیین موقعیت‌های جدید در فضای جستجو، موقعیت‌های جدید درخت در سلسله مراتب به صورت زیر تعیین می‌شود:

برای هر ذره n در گره درخت، بهترین راه حل خود را با بهترین راه حل n توسط ذرات گره‌های فرزند پیدا کرده مقایسه می‌کنند (بزرگ‌ترین ذرات را مقایسه می‌کنند). اگر فرزند بهتر بود فرزند در جای خود را با هم جلب می‌کنند.

در هر تکرار این ساختار درخت تغییر می‌کند، با این صورت که پدر با فرزندان مقایسه می‌شود بهترین فرزند که از پدر هم بهتر بود جای خود را با پدر تغییر می‌دهد

exploration را آرام آرام جالبین برد

(exploration, exploitation به خاطر این که به یکه جالبین رود، خوب دیده می‌شوند)

این مقایسه‌ها از ابتدای سلسله مراتب (از اعلی درخت) آغاز می‌شود

یک ذره می تواند در سلسله مراتب در حین level یا شش زیاد اما بر این بالا رفتن حداکثر یک سطح
می تواند بالا برود.

repeat

for each Particle i do

Evaluate objective function $f(x_i)$ and update
Personal Best

if $(f(x_i) < f(y_i))$ then

$y_i = x_i$

end if

end for

for each Particle i do

Determine the best successor $j = \arg \min_{$

$\{f(y_k) \mid k \in S(i)\}$ / $*S(i)$ are the successors of $i*$ /

if $(f(y_j) < f(y_i))$ then

Swap particles i and j

end if

end for

for each Particle i do

update the velocity v_i in each dimension d :

$$v_{i,d} = \omega v_{i,d} + C_1 r_1 (y_{i,d} - x_{i,d}) + C_2 r_2 (y_{n(i),d} - x_{i,d})$$

move the particle: $x_{i,d} = x_{i,d} + v_{i,d}$

end for

until Stopping criterion is met

Evolutionary Dynamic Optimization

انواع مساله را به ۲ گروه تقسیم می کنند

- ۱- استاتیکی به تا الآن استاتیکی خوانده می شود، که تابع داریم و در یک بازه خاص به دنبال جواب هستیم
- ۲- دینامیک

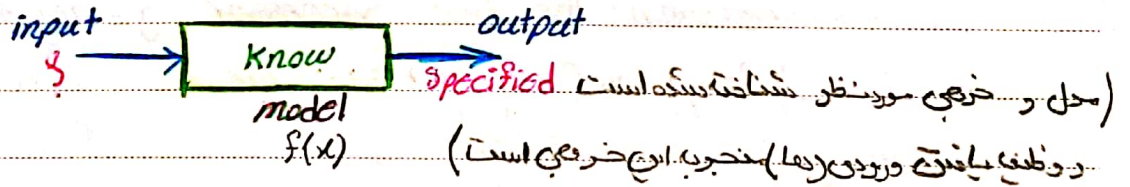
بهینه سازی

optimization

بهترین مقادیر برای *object function* ها

یا متن بهترین مقادیر برای متغیرها، یک مشکل خاص برای به حداقل رساندن یا حداکثر رساندن یک تابع هدف در یک مساله بهینه سازی

خری و مدل را می دانیم و به دنبال این هستیم که چگونه پارامترها را مقدار دهیم که با خری مدنظر میزنیم



* مساله بهینه سازی را می توان به ۲ گروه تقسیم کرد:

- Static problem (۱)
- Dynamic Problem (۲)

Static Problem

یک تابع داریم و در یک بازار خاص به دنبال جواب هستیم

نگران تغییر محیط نیستیم

$\Omega \rightarrow$ فضای جستجو بسته

$f: \Omega \rightarrow \mathcal{R}$ یک تابع کیویت

$\{<, >\} \rightarrow$ نسبت قایسه

وظیفه تعیین مجموعه‌ای از *global optima* ، $X \subseteq \Omega$ که تقریباً منسوخ:

$$X = \{x \in \Omega \mid \forall x' \in \Omega \ f(x) \geq f(x')\}$$

گلی شناسایی یک راه حل $x \in X$ برای بهینه سازی مرفوع کافی است

(DPP)

Dynamic Problem

که وابستگی به زمان

بازرهای زمانی داریم در آن بازار زمانی تابع *fix* زمان که از آن تابع ردی بشود

شکل تابع تغییر می‌کند

نگران این هستیم که تابع ، نقطه بهینه این کجاست

(دینامیک)

زندگی در زمین یک مؤسسه همیشه در حال تغییر است و اگرانیسیها باید با این تغییر

سازگار و در آن تازه بهمانند (تغییرات گاهی سریع و اندک، گاهی بزرگ و ...)

* الگوریتم بهینه سازی یویا داران توابع هدف است که با گذشت زمان تغییر می‌کند

* تغییرات در *objective function* باعث تغییر در *Position of optima*

و ویژگیهای فضای جستجو منسوخ

تغییر محیط بی‌مواظ بر اساس معیارهای زیر طبقه‌بندی شود:

- ۱- فرکانس تغییر
- ۲- شدت تغییر
- ۳- چسبندگی تغییرات
- ۴- طول حریف / دقت حریف

(Dynamic optimization Problem)

روش‌های تکاملی (EC) ، ابزارهای خوبی برای حل DOP ها
بدلیل الهام از سیستم‌های طبیعی ، که همیشه در محیط متغیر قرار گرفته اند
استند

EDD :-

استفاده از الگوریتم‌های تکاملی (EAs) و تکنیک‌های مشابه برای حل DOP ها
بهینه‌سازی تکاملی در محیط‌های پویا (EDO) نامیده می‌شود.
(Evolutionary Dynamic optimization)

۱۵۰ بار می‌خواهد یک global پیدا کند (با گذر زمان تنوع از بین رفته و به یک سبب
همگام شوند)
- در استاتیک به دنبال global هستیم
- در دینامیک این سوال مطرح می‌شود آیا محیط تغییر کرده اگر جواب مثبت باشد
باید جهت را راگرا کرد که به دنبال جواب بگردد

تشخیص تغییرات:

در بسیاری از applications ، زمان وقوع تغییر به سیستم شناخته
نشده است . در چنین صورت باید تغییرات شناسایی شود .

- ۱) تشخیص تغییرات با ارزیابی مجدد detector های اختصاصی
- ۲) تشخیص تغییرات بر اساس رفتار الگوریتم

تشخیص تغییرات محیط : ۱) detector ها
۲) رفتار الگوریتم

• شایع ترین روش تشخیص تغییرات محیط : تشخیص تغییرات با ارزیابی دوباره راه حل ها

انگلیسی برخی از راه حل های خاص (detectors) را برای تشخیص تغییرات در Function Values (ارزش های عملکرد) و یا feasibility (امکان پذیری) را دوباره ارزیابی می کند.

Re-evaluate → (دوباره ارزیابی کردن)

Detectors

که موجودیت هایی که می گویند محیط تغییر کرده است یا خیر

بهترین می توانند بخشی از جمعیت مانند : بر اساس بهترین راه حل های فعلی موجودیت ها

- memory based Sub-Population

- feasible Sub-Population

به صورت جداگانه از فضای جستجو باشد :

یک نقطه ثابت (a fix point)

یک یا یک مجموعه از راه حل های متصلی

• اگر Detectors ها با اندازه کافی نباشند تغییرات را حس نمی کنند

• اگر Detectors ها زیاد باشند Function call

بالا رود

: Detecting change by Re-evaluating Solutions

تشخیص تغییرات با ارزیابی مجدد راه حل ها

(بهترین راه حل های کنونی)

- برای PSO :

1) در هر generation ، موقعیت global optimum دوباره

ارزیابی می شود . اگر یک تغییر وجود داشته باشد به این معنی است که

evaluated function تغییر کرده است .

(۲) یکسری نقاط تصادفی را در فضای جستجو ارزیابی می‌کند

برای فرض استوار است که اگر کلن بهترین سیستم را پیدا می‌کند تغییر می‌کند.
مقدار بهترین آن هم تغییر می‌کند.

second-best

(۳) g_{best} و دومین بهترین g_{best} را برای تعداد مشخصی از تکرار (iteration) را ارزیابی می‌کند

(memory based sub-population)

Explicit memory

هر موجودیت همراه خود دیک حافظه دارد ، درون یک مخزن ریختنی

اگر یکی از موجودیت‌های درون مخزن فرستادن این تغییر کرده بود

دعای محیط تغییر کرده . (بهترین ها را با جهت جدید می دهیم)

بهترین ها در نسل های بعد ذخیره و دوباره وارد جاها می شود

یا در صفحه ۲۳

○ **Detectors** را می‌توان به طور جداگانه از جهت جستجو کرد.

- ۱- فقط یک نقطه است ← در فضای جستجو به طور منظم **evaluated** می‌شود
- ۲- یک یا مجموعه‌ای از راحل‌های تصادفی

که مجموعه‌ای از نقاط تصادفی برای **evaluated** استفاده می‌شود
 برای افزایش احتمال برابری مقابله با تغییرات محلی که ممکن است
 دره‌ها یا مقابله دشمنان نباشند

* تشخیص تغییرات با ارزیابی دوباره راحل‌ها :

additional function evaluation

○ نقاط قوت و ضعف

از آن جا که استفاده از **detectors** شامل ارزیابی تابع امنیتی است، ممکن است
 لازم باشد یک تعداد بهینه از **detectors** به کار برآید. به جدا کردن همگروهی
 شناسایی کنیم.

- استفاده از تعداد کمی از **detectors** ها :

✓ اجتناب از تحت تأثیر کمزیری‌های ارزیابی امنیتی

✗ عدم تعیین شناسایی تغییرات

- استفاده از تعداد زیادی از **detectors** ها :

✗ بالارفتن مزاحمتین مطلع

✓ تشخیص ۰۰٪

* تشخیص تغییرات بر اساس رفتار الگوریتم :

نقاط قوت و ضعف :

✓ نیازی به ارزیابی همگروه امنیتی ندارد

✗ به دلیل عدم استفاده از **detector** اختصاصی، هیچ تغییری وجود ندارد که
 تغییرات شناسایی می‌شود.

لیکن دیگر از صنف های احتمالی این است که

بعضی از روش های تشخیصی تغییر دینار چند الگوریتم خاص باشند (۲۸)

تا این جا روش های تشخیصی تغییرات را در محیط بررسی کردیم حال به بررسی EDO می پردازیم

EDO:

حفظ تنوع:

EAS می خوانند از مشکل همگرای زودرس رنج ببرند (یعنی جستجو را حرکت حفظ)

خاص از فضای راه حل انجام می دهند

در حال حاضر در نوبت ما بسیار سبک هم اند

همگرای زودرس با کاهش تنوع مرتبط است

از دست رفتن تنوع می تواند EA را در نتیجه غیر مطلوب حفظ کند

در مسائل داینامیک هم است که از همگرای زودرس جلوگیری شود و

حفظ تنوع یک مساله حیاتی است زیرا EA باید فضای جستجو را

به خوبی بررسی کند

یک راه حل: با توجه به هر تغییر رسیده شده از مسئله جهت ساز جدید باید حل شود

• برخی از عایب:

(زمان مجاز یافتن جواب کوتاه باشد)

- زمان یا سنگین برای پیدا کردن بهینه جدید ممکن است کوتاه باشد

- اطلاعات از دست رفتن از جستجوی قبلی:

زمانی که بهینه جدید نزدیک به قبلی است جستجو را می توان به

محدوده (همسایگی) بهترین بهینه قبلی محدود کرد، دانستن (اطلاعات)

در مورد فضای جستجو قبلی می تواند بسیار مفید باشد.

• یادآوری به همگرايي، رویکرد همای که با محیط های داینامیک برخورد می کنند را می توان به چهار دسته تقسیم کرد:

(1) ایجاد تنوع پس از یک تغییر

(2) حفظ تنوع در طول اجرا

(3) رویکردهای مبتنی بر حافظه

(4) رویکردهای حذف گانه

(1) ایجاد تنوع پس از یک تغییر:

یک EA به طور معمول اجرا می شود، اما هنگامی که یک تغییر شناسایی شد، اقدامات خاصی برای افزایش تنوع انجام می دهد.

(روش) - الگوریتم 1: ایجاد تنوع پس از یک تغییر:

(1) initialize (تشکیل جمعیت اولیه)

(2) برای هر نسل اعمال زیر را انجام می دهد:

(a) Evaluate (ارزیابی):

هر عضو از جمعیت را ارزیابی می کند

(b) check for change:

تست تغییرات تغییرات توسط نظارت کردن بر علائم احتمالی

تغییرات کلیدی ارزش بدترین fitness

Re-evaluation (ارزیابی مجدد) راه حل های قبلی (قدیمی)

(c) افزایش تنوع:

اگر تغییر رخ داده بود، تنوع جمعیت را با mutation (اقدامات یا ذخیره)

با انتقال افراد افزایش دهد

د توليد مجدد:

يك جمعيت جديد با استفاده از $mutation / learning / adaptation rate$ سازگان تنظيم شده آموزش نرخ جهش ايجاد كنند

ع بازگشت به مرحله 2a

يك انفرم سلكه‌اي است كه در آن بدني از $Swarm$ و يا كل $Swarm$ جدا جدا به صورت تصادفي پس از يك $تشخيص$ يك تغيير، متنوع مي‌شود

جهش بدني از حد $VL5$

مزایا:

لازم نيست كه هميشه تلاش خود را بران حفظ تنوع انجام دهيم مركز كامل در فرآيند جستجو دارند و زماني كه تغيير را حس كنند واكنش نشان مي‌دهند (حفظ تنوع)

نرخ مسائل با تغييرات بسيار مكرر كه تغييرات كوچك و متوسط هستند، خوب است.

زيرا جهش در اطراف يك پيروي نشيني به يك نوع جستجوي محلي است كه بران مشاهده گان هاي نزديك اين $optimum$ مي‌باشد و بنابراين اگر $optimum$ به گان هاي نزديك حركت كند ممكن است رديابي شود.

معایب:

- وابستگي به اين كه آنها تغييرات مشاهده شده است يا يا راضي تشخيص داده مي‌شود يا خير
- دشواري در شناسايي اندازه درست جهش ($mutation$)
- اطلاعات گن از جستجوي قبل حفظ مي‌كند