

Лекция 9. Метаэвристики

Екатерина Вячеславовна Алексеева

Новосибирский Государственный Университет
Механико-математический факультет
<http://math.nsc.ru/~alekseeva/>

08 ноября 2012 г.

Содержание лекции

Окрестности

Метаэвристики

Рекомендуемая литература

Обозначения

$$\min_{s \in S} f(s)$$

f — целевая функция

S — множество допустимых решений

$s \in S$ — допустимое решение

$\mathcal{N} \subseteq S \times S$ — окрестность на множестве S

$\mathcal{N}(s) = \{s' \in S | \mathcal{N}(s, s')\} \subseteq S$ — окрестность решения s

$$f^* = \min\{f(s') | s' \in \mathcal{N}(s)\}$$

$$\mathcal{N}^*(s) = \{s' \in \mathcal{N}(s) | f(s') \leq f(s)\}$$

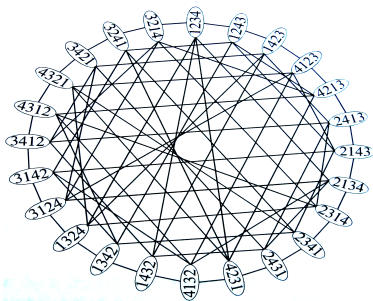
$s \in S$ (строгий) локальный минимум

если $(f(s) < f(s')) \implies f(s) \leq f(s') \forall s' \in \mathcal{N}(s)$

Разновидности окрестностей

окрестность k -замена

решения отличаются в k компонентах $\mathcal{N}_k(s) = \{s' \in S \mid d(s, s') = k\}$,
 $1 \leq k \leq n$ где d — расстояние Хэмминга, n — число компонент в решении.

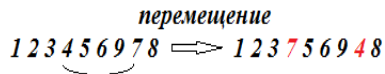


Множество всех
решений заданных
перестановкой и их
соседи по окрестности
2-замена,
$$|\mathcal{N}_2(s)| = \frac{n(n-1)}{2}$$

Пример. Соседи на перестановках

- ▶ перестановка местами двух разных компонент

перемещение
 $1\ 2\ 3\ 4\ 5\ 6\ 9\ 7\ 8 \Rightarrow 1\ 2\ 3\ 7\ 5\ 6\ 9\ 4\ 8$



Пример. Соседи на перестановках

- ▶ перестановка местами двух разных компонент

перемещение
 $1\ 2\ 3\ 4\ 5\ 6\ 9\ 7\ 8 \Rightarrow 1\ 2\ 3\ 7\ 5\ 6\ 9\ 4\ 8$

- ▶ $|\mathcal{N}_{tran}(s)| = \frac{n(n-1)}{2}$

Пример. Соседи на перестановках

- ▶ перестановка местами двух разных компонент

перемещение

$$1\ 2\ 3\ 4\ 5\ 6\ 9\ 7\ 8 \Rightarrow 1\ 2\ 3\ 7\ 5\ 6\ 9\ 4\ 8$$

- ▶ $|\mathcal{N}_{tran}(s)| = \frac{n(n-1)}{2}$

- ▶ перестановка двух рядом стоящих компонент

инверсия

$$1\ 2\ 3\ 4\ 5\ 6\ 9\ 7\ 8 \Rightarrow 1\ 2\ 3\ 5\ 4\ 6\ 9\ 7\ 8$$

Пример. Соседи на перестановках

- ▶ перестановка местами двух разных компонент

перемещение
 $1\ 2\ 3\ 4\ 5\ 6\ 9\ 7\ 8 \Rightarrow 1\ 2\ 3\ 7\ 5\ 6\ 9\ 4\ 8$

- ▶ $|\mathcal{N}_{tran}(s)| = \frac{n(n-1)}{2}$

- ▶ перестановка двух рядом стоящих компонент

инверсия
 $1\ 2\ 3\ 4\ 5\ 6\ 9\ 7\ 8 \Rightarrow 1\ 2\ 3\ 5\ 4\ 6\ 9\ 7\ 8$

- ▶ $|\mathcal{N}_{inv}(s)| = n - 1$

Пример. Соседи на перестановках

- ▶ перестановка местами двух разных компонент

перемещение

$123456978 \Rightarrow 123756948$

- $|\mathcal{N}_{tran}(s)| = \frac{n(n-1)}{2}$

- ▶ перестановка двух рядом стоящих компонент

инверсия

1 2 3 4 5 6 9 7 8 \Rightarrow 1 2 3 5 4 6 9 7 8

- $|\mathcal{N}_{inv}(s)| = n - 1$

- ▶ перестановка компоненты на любое другое место в перестановке

вставка

1 2 3 4 5 6 9 7 8 → 1 2 3 7 4 5 6 9 8

Пример. Соседи на перестановках

- ▶ перестановка местами двух разных компонент

перемещение

1 2 3 4 5 6 9 7 8 \Rightarrow 1 2 3 7 5 6 9 4 8

- $|\mathcal{N}_{tran}(s)| = \frac{n(n-1)}{2}$

- ▶ перестановка двух рядом стоящих компонент

инверсия

1 2 3 4 5 6 9 7 8 \Rightarrow 1 2 3 5 4 6 9 7 8

- $|\mathcal{N}_{inv}(s)| = n - 1$

- ▶ перестановка компоненты на любое другое место в перестановке

вставка

1 2 3 4 5 6 9 7 8 → 1 2 3 4 5 6 9 8

- $|\mathcal{N}_{ins}(s)| = n(n-2) + 1$

Разновидности окрестностей

окрестность Лина-Кернигана $\mathcal{N}(k, s)$

$s^0 := s, i := 1, Tabu := \emptyset;$

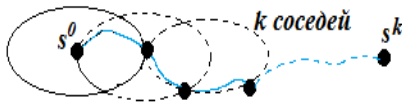
пока $i \leq k$

выбрать $s^i | f(s^i) = \min_{s' \in \mathcal{N}_2(s^{i-1}) \setminus Tabu} f(s')$,

обновить $Tabu$, добавив компоненты, которые участвовали
в перестроении решения s^{i-1} в s^i ;

$i := i + 1$;

2-замена



Важно учитывать при выборе окрестности:

- ▶ мощность
- ▶ сложность оценивания соседнего решения
- ▶ окрестность называется *точной*, если любой локальный оптимум является глобальным

Пример точной и полиномиальной окрестности

Важно учитывать при выборе окрестности:

- ▶ мощность
- ▶ сложность оценивания соседнего решения
- ▶ окрестность называется *точной*, если любой локальный оптимум является глобальным

Пример точной и полиномиальной окрестности

- ▶ *Линейное программирование. Переход от одного базисного решения к другому в симплекс-методе.*

Важно учитывать при выборе окрестности:

- ▶ мощность
- ▶ сложность оценивания соседнего решения
- ▶ окрестность называется *точной*, если любой локальный оптимум является глобальным

Пример точной и полиномиальной окрестности

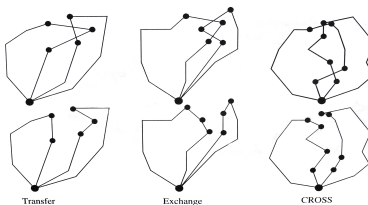
- ▶ *Линейное программирование. Переход от одного базисного решения к другому в симплекс-методе.*
- ▶ *Минимальное остовное дерево. Операция локальной перестройки остовного дерева.*

Задача о маршрутизации транспортных средств

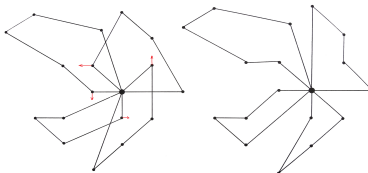
- ▶ Дано: бесконечное множество грузовиков, вместимостью V кг
 m грузов, весом v_i кг, $i = 1, \dots, m$
 m клиентов
 d_{ij} — расстояние между клиентами i и j
грузовики выезжают из депо и возвращаются обратно
- ▶ Найти: такие маршруты развозки грузов клиентам, чтобы суммарное пройденное расстояние было минимальным.

Построение окрестности для задачи о маршрутизации Выталкивающие пути

Наиболее часто используемые окрестности



Новая окрестность на основе выталкивающих путей



Построение окрестности для задачи о маршрутизации Выталкивающие пути.

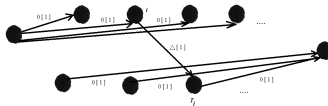
Задача о потоке минимальной стоимости в двухслойной сети

Вершины сети: источник, сток, клиенты и обходы.

Дуги сети:

единичной пропускной способности и нулевой стоимости между источником и клиентами, между вершинами, соответствующими обходам и стоку

между вершинами-клиентами и вершинами-обходами, если клиента i можно переместить в обход T_j (согласно *TabuList*), стоимость дуги определяется выгодой от перемещения клиента в новый обход.



Решается задача о поиске потоков минимальной стоимости.

Общая схема алгоритма локального спуска (LS)

- Шаг 1. Выбрать начальное решение $s \in S$, вычислить $f(s)$;
Шаг 2. **Выбрать** соседнее решение s' из окрестности $\mathcal{N}(s)$;
Шаг 3. Если $f(s') < f(s)$, то $s := s'$ и вернуться на шаг 2
иначе STOP.

Правила замещения

- *Спуск в направлении наилучшего элемента.* На каждом шаге локального спуска в множестве \mathcal{N}^* выбирается допустимое решение с наименьшим значением целевой функции.
⊖ требует просмотра всей окрестности.

Правила замещения

- ▶ *Спуск в направлении наилучшего элемента.* На каждом шаге локального спуска в множестве \mathcal{N}^* выбирается допустимое решение с наименьшим значением целевой функции.
⊖ требует просмотра всей окрестности.
- ▶ *Спуск в направлении наихудшего элемента.* В \mathcal{N}^* выбирается элемент с наибольшим значением целевой функции.
⊕ пологий спуск к локальному минимуму
⊖ может потребоваться больше шагов, чем в предыдущем случае

Правила замещения

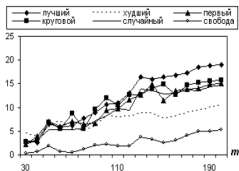
- ▶ *Спуск в направлении наилучшего элемента.* На каждом шаге локального спуска в множестве \mathcal{N}^* выбирается допустимое решение с наименьшим значением целевой функции.
⊖ требует просмотра всей окрестности.
- ▶ *Спуск в направлении наихудшего элемента.* В \mathcal{N}^* выбирается элемент с наибольшим значением целевой функции.
⊕ пологий спуск к локальному минимуму
⊖ может потребоваться больше шагов, чем в предыдущем случае
- ▶ *Спуск в направлении случайного элемента* в \mathcal{N}^* выбирается элемент случайным образом, например, с равномерным распределением.

Правила замещения

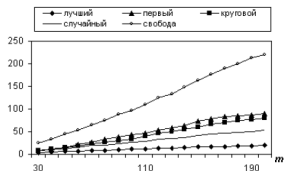
- ▶ **Спуск в направлении наилучшего элемента.** На каждом шаге локального спуска в множестве \mathcal{N}^* выбирается допустимое решение с наименьшим значением целевой функции.
⊖ требует просмотра всей окрестности.
- ▶ **Спуск в направлении наихудшего элемента.** В \mathcal{N}^* выбирается элемент с наибольшим значением целевой функции.
⊕ пологий спуск к локальному минимуму
⊖ может потребоваться больше шагов, чем в предыдущем случае
- ▶ **Спуск в направлении случайного элемента** в \mathcal{N}^* выбирается элемент случайным образом, например, с равномерным распределением.
- ▶ **Спуск в направлении первый подходящий.** Поиск соседнего решения завершается, как только обнаружен первый элемент из множества \mathcal{N}^* .
⊕ не требуется просмотра всей окрестности.
Если просмотр окрестности начинается со случайной точки, то близко к правилу *случайного элемента*. Чаще используется один и тот же порядок, например, лексикографический, и просмотр начинают с наименьшего элемента.

Сравнение правил замещения

p -медиана с предпочтениями

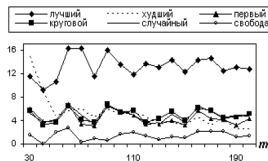


Средняя относительная погрешность (%), $p = m/10$

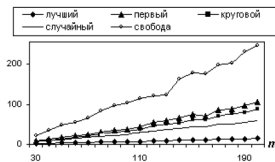


Среднее число шагов, $p = m/10$

p -медиана



Средняя относительная погрешность(%), $p = m/10$



Среднее число шагов, $p = m/10$

Алгоритм имитации отжига (SA: S. Kirkpatrick, C. Gelatt, M. P. Vecchi, 1982)

Выбрать начальное решение $s \in S$, вычислить $f(s)$

Задать начальную температуру T

Пока не выполнен критерий остановки выполнить:

 выбрать решение $s' \in \mathcal{N}(s)$ случайным образом;

 если $f(s') < f(s)$, то $s := s'$

 иначе с вероятностью $e^{\frac{f(s) - f(s')}{T}}$ положить $s := s'$;

 понижить температуру $T := T \cdot r$;

Выдать в качестве ответа s — локальный оптимум.

Поведение алгоритма имитации отжига

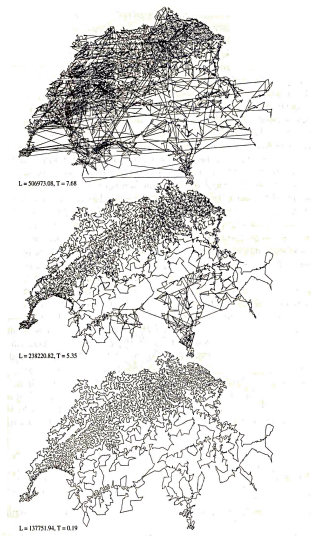


Fig. 1.2. The traveling salesman problem (13206 nodes of the Swiss road network):

Алгоритм поиска с запретами (TS: F. Glover, 1986)

Выбрать начальное решение $s \in S$, вычислить $f(s)$

Пока не выполнен критерий остановки выполнить:

 выбрать наилучшее решение $s' \in \mathcal{N}(s) \setminus TabuList$ с $f(s') < f(s)$

$s := s'$

 по решению s' обновить $TabuList$

Выдать в качестве ответа s — локальный оптимум.

Запрет повторяющихся решений

$$hash(x) = \sum_{i=1}^m x_i 3^{m-i}, \text{ где } x_i \in \{0, 1, 2\}$$

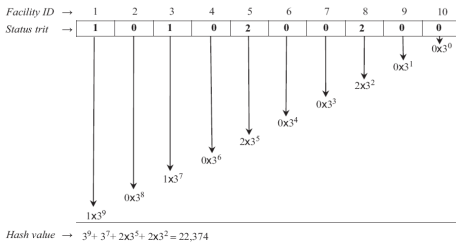


Fig. 1. The unique ternary string representation and hash value of a sample BFCLP solution σ .

Формирование Tabu List

Пусть решение задано перестановкой чисел от 1 до n .

$s = (... , \underline{i}, \underline{j}, k, p, ...)$

Формирование Tabu List

Пусть решение задано перестановкой чисел от 1 до n .

$s = (... , \underline{i}, \underline{j}, k, p, ...)$

- ▶ $s^1 = (... , j, i, \underline{k}, \underline{p}, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (j, i)$

Формирование Tabu List

Пусть решение задано перестановкой чисел от 1 до n .

$s = (... , \underline{i}, \underline{j}, k, p, ...)$

- ▶ $s^1 = (... , j, i, \underline{k}, p, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (j, i)$
- ▶ $s^2 = (... , j, i, p, \underline{k}, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (p, k)$

Формирование Tabu List

Пусть решение задано перестановкой чисел от 1 до n .

$s = (... , \underline{i}, \underline{j}, k, p, ...)$

- ▶ $s^1 = (... , j, i, \underline{k}, p, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (j, i)$
- ▶ $s^2 = (... , j, \underline{i}, \underline{p}, k, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (p, k)$
- ▶ $s^3 = (... , \underline{j}, p, i, \underline{k}, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (p, i)$

Формирование Tabu List

Пусть решение задано перестановкой чисел от 1 до n .

$s = (... , \underline{i}, \underline{j}, k, p, ...)$

- ▶ $s^1 = (... , j, i, \underline{k}, p, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (j, i)$
- ▶ $s^2 = (... , j, \underline{i}, p, k, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (p, k)$
- ▶ $s^3 = (... , \underline{j}, p, i, \underline{k}, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (p, i)$
- ▶ $s^4 = (... , \underline{k}, p, \underline{i}, j, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (k, j)$

Формирование Tabu List

Пусть решение задано перестановкой чисел от 1 до n .

$s = (... , \underline{i}, \underline{j}, k, p, ...)$

- ▶ $s^1 = (... , j, i, \underline{k}, p, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (j, i)$
- ▶ $s^2 = (... , j, \underline{i}, \underline{p}, k, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (p, k)$
- ▶ $s^3 = (... , \underline{j}, p, i, \underline{k}, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (p, i)$
- ▶ $s^4 = (... , \underline{k}, p, \underline{i}, j, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (k, j)$
- ▶ $s^5 = (... , i, \underline{p}, k, \underline{j}, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (i, k)$

Формирование Tabu List

Пусть решение задано перестановкой чисел от 1 до n .

$s = (... , \underline{i}, \underline{j}, k, p, ...)$

- ▶ $s^1 = (... , j, i, \underline{k}, p, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (j, i)$
- ▶ $s^2 = (... , j, \underline{i}, \underline{p}, k, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (p, k)$
- ▶ $s^3 = (... , \underline{j}, p, i, \underline{k}, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (p, i)$
- ▶ $s^4 = (... , \underline{k}, p, \underline{i}, j, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (k, j)$
- ▶ $s^5 = (... , i, \underline{p}, k, \underline{j}, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (i, k)$
- ▶ $s^6 = (... , i, j, k, p, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (j, p)$

Как нужно было формировать запреты, чтобы не было цикла?

Формирование Tabu List

Пусть решение задано перестановкой чисел от 1 до n .

$s = (... , \underline{i}, \underline{j}, k, p, ...)$

- ▶ $s^1 = (... , j, i, \underline{k}, p, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (j, i)$
- ▶ $s^2 = (... , j, \underline{i}, \underline{p}, k, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (p, k)$
- ▶ $s^3 = (... , \underline{j}, p, i, \underline{k}, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (p, i)$
- ▶ $s^4 = (... , \underline{k}, p, \underline{i}, j, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (k, j)$
- ▶ $s^5 = (... , i, \underline{p}, k, \underline{j}, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (i, k)$
- ▶ $s^6 = (... , i, j, k, p, ...)$, $TabuList := TabuList \cup (j, p)$

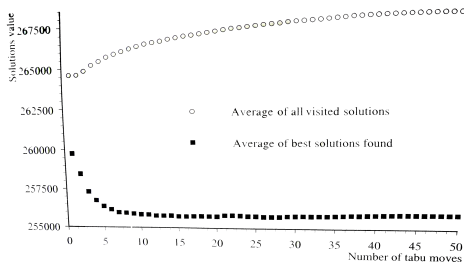
Как нужно было формировать запреты, чтобы не было цикла?

- ▶ Например, пусть p_i — место элемента i в перестановке. Тогда $TabuList := TabuList \cup (i, p_i), (j, p_j)$

Длина Tabu List.

Результаты экспериментов для квадратичной задачи о назначениях

$n = 12$, 3000 примеров, 50 итераций TS .



Варьирование длины Tabu List.

Результаты экспериментов для квадратичной задачи о назначениях

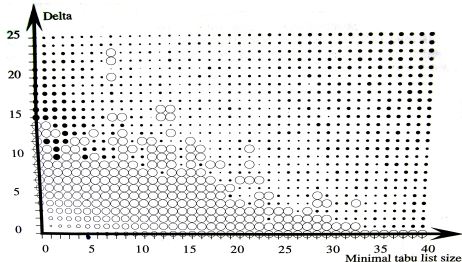
$n = 15$, 500 примеров

длина *TabuList* варьируется от минимального до (минимального + *Delta*).

Размер круга — среднее число шагов *TS* до получения оптимума.

Окружность означает заикливание.

Размер окружности — пропорционален количеству решенных задач.



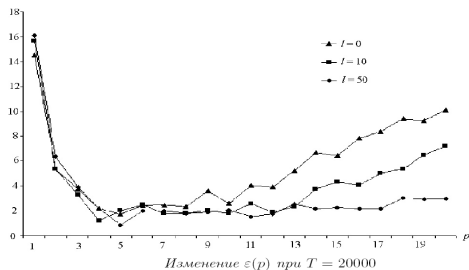
Погрешность получаемых решений при разной длине *TabuList* и степени рандомизации

Результаты экспериментов для многостадийной задачи размещения

l — длина *TabuList*, $l = 0, 10, 50$

$\varepsilon(T)$ — относительная погрешность после T шагов алгоритма

p — рандомизация окрестности



Поиск с чередующимися окрестностями (VNS: N. Mladenović, P. Hansen, 1997)

Задана система разнотипных окрестностей $\mathcal{N}_1, \dots, \mathcal{N}_k$.

Выбрать начальное решение $s \in S$, вычислить $f(s)$

Пока не выполнен критерий остановки повторять:

$i := 1$;

Пока $i \leq k$ выполнить:

выбрать решение $s' \in \mathcal{N}_i(s)$ случайным образом;

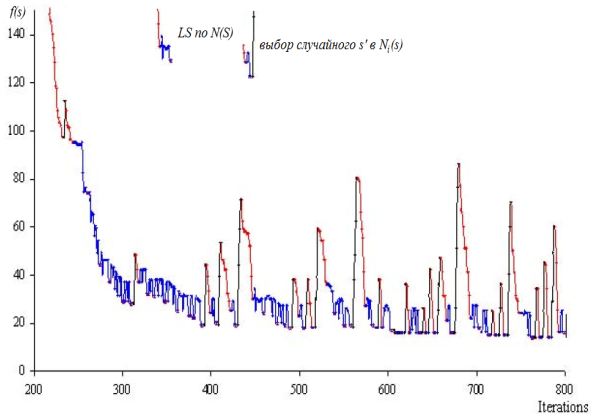
применить процедуру локального улучшения с окрестностью \mathcal{N} к s' ,
 s'' —полученное решение

если $f(s'') < f(s)$, то $s := s''$

иначе $i := i + 1$;

Выдать в качестве ответа s — локальный оптимум.

Поведение VNS



Вероятностный жадный алгоритм (GRASP: Feo, Resende, 1989)

Пока не выполнен критерий остановки выполнить:

- жадной стратегией покомпонентно построить решение s

- запустить процедуру локального поиска со стартовым решением s

Выдать в качестве ответа локальный оптимум.

GRASP для задачи MAX-SAT

Пусть L множество переменных,

$h(i, v)$ — количество выполненных дизъюнкций при $x_i = v$, $v \in \{0, 1\}$.

i выбирается из списка, состоящего из k -лучших компонент, т.е. с наибольшим значением $h(i, v)$.

Построение списка:

определить $h_{min} = \min\{h(i), i \in L\}$, $h_{max} = \max\{h(i), i \in L\}$

i -ая компонента попадает в список, тогда и только тогда, когда

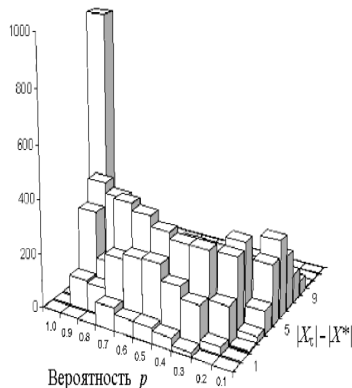
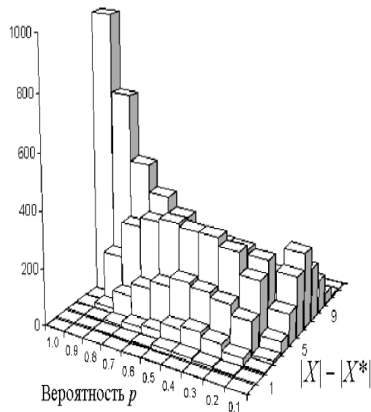
$h(i) \leq h_{min} + \alpha(h_{max} - h_{min})$

Алгоритм муравьиных колоний (ACO: M. Dorigo, V. Maniezzo, 1991)

1. Задать исходную статистическую информацию.
 2. Пока не выполнен критерий остановки делать следующее:
 - 2.1. Построить популяцию решений рандомизированным алгоритмом
 - 2.2. Применить процедуру локального поиска к решениям из популяции
 - 2.3. Выбрать часть наилучших решений из популяции
 - 2.4. По выбранным решениям обновить статистическую информацию
- В качестве ответа предъявить наилучшее найденное решение.

Влияние статистической информации на качество получаемых решений

Влияние статистической информации



Эволюционные алгоритмы

Гибридная схема генетического алгоритма

1. Выбрать начальную популяцию из k решений. Запомнить рекорд $f^* = \min_{i=1,\dots,k} f(s_i)$.
2. Пока не выполнен критерий остановки делать следующее:
 - 2.1. Выбрать "родителей" $s_{i_1} s_{i_2}$ из популяции.
 - 2.2. Применить к $s_{i_1} s_{i_2}$ оператор скрещивания и получить новое решение s' .
 - 2.3. Применить к s' оператор мутации и получить новое решение s'' .
 - 2.4. Применить к s'' оператор локального улучшения и получить новое решение s''' .
 - 2.5. Если $f(s''') < f^*$, то сменить рекорд $f^* := f(s''')$.
 - 2.6. Добавить s''' к популяции и удалить из нее наихудшее решение.

Генетический алгоритм (GA, Holland, 1975, Goldberg, 1989)

Имитационный алгоритм без вспомогательной процедуры локального улучшения на шаге 2.4.

Разновидности операторов кроссовера

► *Равномерный*

новое допустимое решение y' : если $y_i^1 = y_i^2$ для некоторого $i \in I$, то $y'_i = y_i^1 = y_i^2$. Для остальных $i \in I$ сначала полагается $y'_i = 0$, а затем выбирается одна из координат, для которой $y'_i = 0$ и полагается $y'_i = 1$. Выбор координаты проводится случайным образом с равномерным распределением.

Разновидности операторов кроссовера

► *Равномерный*

новое допустимое решение y' : если $y_i^1 = y_i^2$ для некоторого $i \in I$, то $y'_i = y_i^1 = y_i^2$. Для остальных $i \in I$ сначала полагается $y'_i = 0$, а затем выбирается одна из координат, для которой $y'_i = 0$ и полагается $y'_i = 1$. Выбор координаты проводится случайным образом с равномерным распределением.

► *Жадный*

Среди претендентов выбирается та координата, для которой уменьшение целевой функции будет наибольшим. Если уменьшение целевой функции таким способом невозможно, то выбирается координата с наименьшим увеличением целевой функции. В остальном жадный оператор совпадает с равномерным. По сути данный оператор предполагает решение исходной задачи с помощью жадной процедуры на множестве координат, где родители отличаются друг от друга.

Разновидности операторов кроссовера

► Одноточечный

выбирается случайным образом одна координата i_0 , и полагается $y'_i = y_i^1$ для $i \leq i_0$ и $y'_i = y_i^2$ для $i > i_0$.

Недостатки:

единичные компоненты вектора y^2 с большими номерами имеют мало шансов быть унаследованными в векторе y'

вектор y' может отличаться от родителей по тем координатам, где $y_i^1 = y_i^2$.

Разновидности операторов кроссовера

► Одноточечный

выбирается случайным образом одна координата i_0 , и полагается $y'_i = y_i^1$ для $i \leq i_0$ и $y'_i = y_i^2$ для $i > i_0$.

Недостатки:

единичные компоненты вектора y^2 с большими номерами имеют мало шансов быть унаследованными в векторе y'

вектор y' может отличаться от родителей по тем координатам, где $y_i^1 = y_i^2$.

► Связывающих путей

Из двух решений y^1 и y^2 выбирается решение с меньшим значением целевой функции и строится последовательность допустимых решений $\bar{y}^1, \bar{y}^2, \dots, \bar{y}^k$, таких, что $\bar{y}^1 = y^1$, $\bar{y}^k = y^2$ и расстояние Хэмминга между соседними решениями равно двум. Решение y' выбирается среди элементов этой последовательности.

Разновидности операторов кроссовера

► Одноточечный

выбирается случайным образом одна координата i_0 , и полагается $y'_i = y_i^1$ для $i \leq i_0$ и $y'_i = y_i^2$ для $i > i_0$.

Недостатки:

единичные компоненты вектора y^2 с большими номерами имеют мало шансов быть унаследованными в векторе y'

вектор y' может отличаться от родителей по тем координатам, где $y_i^1 = y_i^2$.

► Связывающих путей

Из двух решений y^1 и y^2 выбирается решение с меньшим значением целевой функции и строится последовательность допустимых решений $\bar{y}^1, \bar{y}^2, \dots, \bar{y}^k$, таких, что $\bar{y}^1 = y^1$, $\bar{y}^k = y^2$ и расстояние Хэмминга между соседними решениями равно двум. Решение y' выбирается среди элементов этой последовательности.

► Сколько путей для заданных y^1, y^2 можно построить?

Разновидности операторов кроссовера

- ▶ **Одноточечный**

выбирается случайным образом одна координата i_0 , и полагается $y'_i = y_i^1$ для $i \leq i_0$ и $y'_i = y_i^2$ для $i > i_0$.

Недостатки:

единичные компоненты вектора y^2 с большими номерами имеют мало шансов быть унаследованными в векторе y'

вектор y' может отличаться от родителей по тем координатам, где $y_i^1 = y_i^2$.

- ▶ **Связывающих путей**

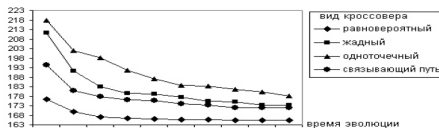
Из двух решений y^1 и y^2 выбирается решение с меньшим значением целевой функции и строится последовательность допустимых решений $\bar{y}^1, \bar{y}^2, \dots, \bar{y}^k$, таких, что $\bar{y}^1 = y^1$, $\bar{y}^k = y^2$ и расстояние Хэмминга между соседними решениями равно двум. Решение y' выбирается среди элементов этой последовательности.

- ▶ **Сколько путей для заданных y^1, y^2 можно построить?**

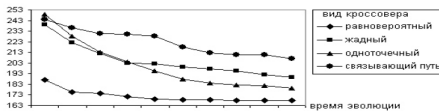
- ▶ **Какие пути стоит рассматривать?**

Влияние параметров ГА на примере задачи о p -медиане с предпочтениями клиентов

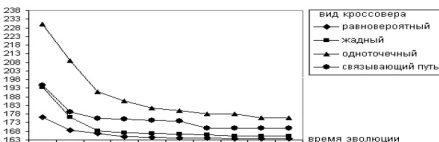
$m = n = 100$, $p = 14$ Среднее значение целевой функции для 10 примеров и 100 испытаний. Размер популяции 20 решений.



а) турнирная селекция, $p_m = 0,02$



б) селекция "лучший и случайный", $p_m = 0,02$



Задача об $(r|p)$ -центроиде

Две фирмы, Лидер и Конкурент, последовательно принимают решения о размещении предприятий.

Первым открывает p предприятий Лидер.

Затем, зная это решение, Конкурент открывает r предприятий в свободных местах.

Каждый клиент из $(p + r)$ предприятий выбирает одно, согласно собственным предпочтениям, и приносит доход одной из фирм.

В зависимости от размещения предприятий множество клиентов делится между двумя фирмами.

Каждая фирма стремится максимизировать свою долю рынка.

Необходимо выбрать p предприятий, позволяющие максимизировать суммарный доход Лидера.

Особенности гибридного алгоритма для задачи об $(r|p)$ -центроиде

Формирование начальной популяции

- Найти x^L — оптимальное решение задачи Лидера, минимизирующее суммарные расстояния до клиентов, в случае когда на рынке отсутствует Конкурент.

Особенности гибридного алгоритма для задачи об $(r|p)$ -центроиде

Формирование начальной популяции

- ▶ Найти x^L — оптимальное решение задачи Лидера, минимизирующее суммарные расстояния до клиентов, в случае когда на рынке отсутствует Конкурент.
- ▶ Пока популяция не сформирована в нужном объеме повторять:
выбрать случайным образом пару элементов $(i_1; i_0)$:
 $x_{i_1}^L = 1, x_{i_0}^L = 0$,
построить новое решение $x^{L'}$, в котором $x_{i_1}^{L'} = 0, x_{i_0}^{L'} = 1$;
применить к $x^{L'}$ процедуру локального улучшения;
добавить полученный локальный оптимум в популяцию.

Особенности гибридного алгоритма для задачи об $(r|p)$ -центроиде

Рандомизация окрестности

Пусть $S = \{i | x_i^L = 1\}$, $\bar{S} = \{i | x_i^L = 0\}$

Повторить t раз:

- для каждого $i \in S$ найти l ближайших предприятий из множества \bar{S} ;
- выбрать случайным образом $i_1 \in S$,
- выбрать случайным образом i_0 из l ближайших к i_1 предприятиям;
- решить задачу Конкурента на новом множестве открытых предприятий.

Если значение целевой функции Лидера окажется лучше на новом множестве, то алгоритм продолжает работу с новым решением. Иначе найти другую пару $(i_1; i_0)$ среди не участвовавших ранее.

Особенности гибридного алгоритма для задачи об $(r|p)$ -центроиде

Рандомизация окрестности

Пусть $S = \{i | x_i^L = 1\}$, $\bar{S} = \{i | x_i^L = 0\}$

Повторить t раз:

для каждого $i \in S$ найти l ближайших предприятий из множества \bar{S} ;
выбрать случайным образом $i_1 \in S$,
выбрать случайным образом i_0 из l ближайших к i_1 предприятиям;
решить задачу Конкурента на новом множестве открытых предприятий.
Если значение целевой функции Лидера окажется лучше на новом множестве, то алгоритм продолжает работу с новым решением.
Иначе найти другую пару $(i_1; i_0)$ среди не участвовавших ранее.

- Какова мощность такой окрестности?

Рекомендации при разработке метаэвристик

- Выбрать подходящую окрестность, чтобы быстро находить соседнее решение

Рекомендации при разработке метаэвристик

- ▶ Выбрать подходящую окрестность, чтобы быстро находить соседнее решение
- ▶ Изображать графически "посещаемые" решения при фиксированных параметрах алгоритма

Рекомендации при разработке метаэвристик

- ▶ Выбрать подходящую окрестность, чтобы быстро находить соседнее решение
- ▶ Изображать графически "посещаемые" решения при фиксированных параметрах алгоритма
- ▶ Проверять не стал ли метод похож на случайный поиск? Не установлены ли параметры алгоритма на максимум?

Рекомендуемая литература



Е.В. Алексеева, А.В. Орлов Генетический алгоритм для конкурентной задачи о p -медиане // Материалы XIV Байкальской международной школы-семинара "Методы оптимизации и их приложения". Северобайкальск. 2008