genetik alg:

şimdiye kadar en iyisi:

P=5000; % populasyon buyuklugu

mu=0.01; % mutasyon orani

G=200; % nesil sayisi

cross=2; % crossover 1: tek noktadan 2: cift noktadan

BK=P-P/2;

0.2233, 70 sn.



yorumlar:

fikirler:

tüm path için tek bir fitness üretmek yerine, parçaları için üretebiliriz. böylece nerelerde değişim gerektiği / gerekmediği belli olur. uzun path ler için daha iyi bir yol gibi bu. path uzunluğunda bir değişim olasılığı vektörü hesaplayıp mutasyonları / çaprazlama noktalarını buna göre üret. Ama her path için ayrı ayrı hesaplanmalı değişim vektörü. Bu sebeple tepe tırmanma için daha hızlı yapılır gibi. bunu deniyorum tepe\_tirmanma\_tarama\_1robot\_v2.m de şimdi. pek işe yaramadı.

tepe tırmanmada mu oranını zamanla değiştirdim. iyileşme yoksa arttır, varsa azalt yada default e çek.

bu konuyu ödev olarak ver. genetik, tepe ve simulated annealing ile yapsınlar.