سرفصل مطالب

مقدمه

مفاهیم بهینه سازی تک هدفه

الگوریتم بهینه سازی توده ذرات

الگوریتم بهینه سازی زنبور عسل

فازى سازى الگوريتمها

بهینه سازی چند هدفه

الگوریتم بهینه سازی کرم شب تاب

الگوریتم بهینه سازی رقابت استعماری

الگوریتم بهینه سازی جستجوی گرانشی

سرفصل مطالب

الگوریتم بهینه سازی ازدحام گربهها الگوریتم بهینه سازی گرگ خاکستری الگوریتم بهینه سازی نهنگ الگوريتم بهينه سازى فاخته الگوریتم بهینه سازی قطره آب هوشمند الگوریتم بهینه سازی خفاش الگوريتم بهينه سازي عنكبوت الگوریتم بهینه سازی قورباغه جهنده بهینه سازی چند هدفه در محیط پویا

هوش مصنوعي

هوش مصنوعی به علمی گفته میشود که سعی در شبیه سازی هوش موجودات زنده در ابعاد مختلف را دارد.

علم هوش مصنوعی را می توان به زیر شاخههایی از جمله شبکههای عصبی، الگوریتمهای بهینه سازی، شناسایی الگو، روشها و سیستمهای فازی، هوش ازدحامی، هوش توضیع شده و ... تجزیه نمود.

محاسبات نرم - هوش محاسباتی

محاسبات نرم (Soft Computing) شامل اجزایی همچون الگوریتمهای ژنتیک، بهینه سازی هوش ازدحامی، منطق فازی، شبکههای عصبی و ... میباشد که در کاربردهای مختلفی از آنها استفاده شده است.

دسته بندی دیگری با نام هوش محاسباتی (Computational Intelligence) نیز وجود دارد که از همین اجزا تشکیل شده است و از برخی دیدگاهها به مفهوم محاسبات نرم شباهت دارد.

محاسبات نرم - هوش محاسباتی

هوش محاسباتی و محاسبات نرم هر دو از اجزاء مشابه تشکیل شدهاند. به عبارت دیگر هر دو منطق فازی، یادگیری تقویتی، کلونی مورچهها، الگوریتم ژنتیک، بهینه سازی توده ذرات، شبکههای عصبی و ... را شامل میشوند.

تاکید اصلی در محاسبات نرم در ترکیب این روشها به منظور بهبود علمکرد و بهره برداری از قابلیت این روشها میباشد، حال آنکه در هوش محاسباتی تاکید بر روی کارایی منفرد هر یک از روشهای مذکور به عنوان یک روش هوشمند است.

در مسائل مرتبط با علوم و مهندسی منظور از بهینهسازی (بهینه یابی)، یافتن راهحل(های) کمینه یا بیشینه برای یک یا چندین تابع هدف است.

در حالتهای ساده می توان راه حل(های) بهینه سراسری تابع (توابع) هدف را بطور تعداد تحلیلی با استفاده از گرادیان به دست آورد ولی در صورت زیاد بودن تعداد متغیرها، ناپیوسته بودن تابع (و در نتیجه مشتق ناپذیر بودن)، تصادفی بودن متغیرها و سایر مشکلات نمی توان با استفاده از روشهای تحلیلی راه حل مسئله بهینه سازی را محاسبه کرد.

در این گونه مواقع حتی روشهای عددی نیز معمولا به خاطر زیاد بودن تعداد نقاط بهینه محلی از کارآیی لازم برخوردار نیستند.

بنابراین می توان گفت که در عمل، راه حل (های) بهینه سراسری این مسائل را نمی توان با آزمودن تمام اعضای موجود در دامنه تعریف مسئله به دست آورد، زیرا انجام این کار در اکثر موارد نیازمند صرف زمانهای فوق العاده طولانی است که در توان پردازنده های امروزی نیست.

آنالیز ریاضی دقیق مسایل بهینهسازی در طی قرن بیستم انجام شده است درحالیکه پیشینه مفهوم بهینه سازی به سیصد سال پیش از میلاد برمی گردد، زمانی که اقلیدوس کمترین فاصله میان یک نقطه و یک خط را اندازه گیری کرد.

در قرن هفدهم میلادی، پیر دو فرمت ریاضیدان فرانسوی بنیان حساب را بنا نهاد. او نشان داد که شیب یک تابع در نقطه بیشینه یا کمینه ناپدید می شود.

بنیان حساب دیفرانسل به لاگرانژ و اویلر در قرن هجدهم نسبت داده می شود که آنها جزئیات ریاضی دقیق در این موضوع را ارائه کردند.

به دنبال آن گاوس و لوژاندر روش کمترین مربعات (Least Square) را ایجاد کردند که امروزه به طور وسیعی در حل مسائل بهینه سازی استفاده می شود.

کوشی از روش تندترین شیب (Steepest Descent) در حل مسائل بهینهسازی نامقید استفاده کرد.

اولین کتاب مرجع بهینهسازی توسط هریس هنکوک نوشته شد و در سال ۱۹۱۷ منتشر شد. در سال ۱۹۳۹ لئونید کانتروویچ مدل برنامه ریزی خطی و یک الگوریتم برای حل آن را ارائه داد.

چند سال بعد در سال ۱۹۴۷ جرج دانتزیک روش Simplex را برای حل مسائل LP ارائه داد. کانتروویچ و دانتزیک به عنوان پیشگامانی مورد توجه هستند که باعث پیشرفت در توسعه تکنیکهای بهینهسازی شدند.

شرایط بهینهسازی مقید بهوسیله هارولد کوهن و آلبرت توکر درسال ۱۹۵۱ جمعآوری شد.

ریچارد بلمن اصول برنامه ریزی پویا را پایه گذاری کرد که در آن یک مساله پیچیده به مسائل کوچکتر شکسته می شود.

با ظهور کامپیوترها شخصی در سالهای دههی ۱۹۸۰، متعاقبا بسیاری از مسائل با مقیاس بزرگ حل شدند. مسائل امروزی در زمینه بهینهسازی، عموما چند هدفه هستند.

روشهای حلی که امروزه برای مسائل پیچیده به کار برده می شوند تنها الگوریتمهای بر پایه گرادیان نیستند، بلکه شامل روشهای غیر سنتی مانند الگوریتم ژنتیک، بهینه سازی کلونی مورچه ها و بهینه سازی توده ذرات که الهام گرفته از طبیعت هستند، نیز می شوند.

امروزه در زمینههای مختلف مانند تحقیق در عملیات، الکترونیک، مکانیک و... با مسائلی روبهرو هستیم که پیچیدگی آنها رو به افزایش است. در تمامی این زمینهها می توان مسائل را به صورت مساله بهینه سازی بیان کرد.

دریک مساله بهینهسازی تابعی وجود دارد که بیشینه یا کمینه میشود. تابعی که بهینه میشود میتواند تابع هدف (Objective Function) یا شاخص عملکرد (Performance Index) باشد. این تابع یک کمیت مانند هزینه، سود، بهرهوری، اندازه، شکل، وزن، خروجی و... است.

بدیهی است که کمینه کردن هزینهها و بیشینه کردن سود دیدگاه اصلی اکثر سازمانها و صنایع است.

در این راستا برخی از تجهیزات رزومره نظیر تهویه کنندههای هوا و یخچالها با معیارهای بهینهسازی متفاوتی طراحی شدهاند تا بالاترین بهرهوری را به لحاظ کاهش نیازمندی مصرف انرژی توسط مصرفکننده دارا باشند، با این حال این بالاترین بهرهوری مشخصا هزینه بالاتری را نیز برای مصرفکننده خواهد داشت.

متغیرهای تابع هدف توسط متغیرهای طراحی یا متغیرهای تصمیم مشخص میشوند که معمولا برای یک مساله بهینهسازی ساختار، این متغیرها ابعاد یک ساختار یا ویژگیهای مواد سازنده آن میتوانند باشند.

از دیدگاه عملی متغیرهای تصمیم فقط میتوانند مقادیر مابین کمترین و بیشترین محدوده تعریف شده برای آن متغیر را اختیار کنند. این متغیرها میتوانند اعداد حقیقی، صحیح و یا کمیتهای دودویی باشند.

اگرچه اکثریت متغیرهای تصمیم در مسائل بهینهسازی حقیقی هستند، اما در مواردی بعضی از متغیرها میتوانند گسسته باشند. برای مثال اندازه استاندارد لوله ها ۱، ۲ یا ۵ اینچ است، بنابراین اگر اندازه لولهها در مسائل بهینهسازی متغیر تصمیم باشند، اعداد صحیح تلقی میشوند.

مولفههای پایهای در مسائل بهینه سازی

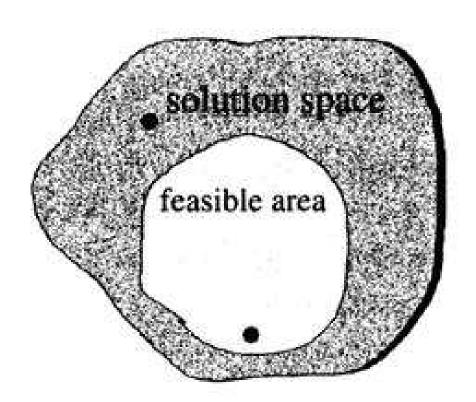
تابع هدف: بیان کننده کمیتی است که باید کمینه یا بیشینه شود. اگر f بیان کننده تابع f خواهد بود. کننده تابع f خواهد بود.

مجموعه متغیرها: مقدار تابع هدف را تحت تاثیر قرار می دهد. اگر x مشخص کننده متغیرهای مسأله باشد، آنگاه f(x) نشان دهنده کیفیت پاسخ x می باشد.

مجموعه قیود مسأله: محدود كننده مقادیری است كه متغیر مسأله می تواند اختیار كند. بیشتر مسائل حداقل دارای مجموعه قیود مرزی برای متغیرها می باشند كه دامنه مقدار هر متغیر را مشخص می كند.

مولفههای پایهای در مسائل بهینه سازی

هدف اصلی یک الگوریتم بهینه سازی تعیین مقادیری از متغیرها در محدوده مرزی مشخص است بطوریکه تابع هدف بهینه شده و همه قیود ارضا شوند.



مولفههای پایهای در مسائل بهینه سازی

برای رسیدن به این هدف الگوریتم بهینه سازی درفضای جستجوی S شروع به جستجو می کند تا پاسخ های مناسب را پیدا نماید.

همچنین در مسائل دارای قید یک راه حل در فضای جستجوی F که زیرمجموعهای از فضای جستجوی S است، یافت می شود.

مسائل بهینه سازی بر اساس مشخصات و ویژگیهای زیر تقسیمبندی میشوند:

تعداد متغیرها: یک مسأله بهینه سازی با تنها یک متغیر، مسأله تک متغیره نامیده می شود. در صور تیکه تعداد متغیرها بیش از یکی باشد، با مسأله چند متغیره روبرو هستیم.

نوع متغیرها: یک مسأله بهینه سازی پیوسته دارای متغیرهایی با مقادیر پیوسته می باشد. درصورتیکه متغیرهای مسأله متعلق به اعداد صحیح باشند، مسأله بهینه سازی، گسسته و یا صحیح نامیده می شود.

یک مسأله ترکیبی دارای هر دو نوع متغیر میباشد. مسائل بهینه سازی که راه حلهای آنها جایگشتی از متغیرهایی با مقادیر صحیح میباشند نیز مسائل بهینه سازی ترکیبی نامیده میشوند.

درجه غیرخطی بودن تابع هدف: مسائل خطی دارای تابع هدفی هستند که دارای متغیرهای خطی هستند. مسائل درجه دو از توابع درجه دو (مربعی) استفاده میکنند. سایر مسائل بهینه سازی بهصورت مسائل غیرخطی مطرح میشوند.

قیود: مسائلی که تنها از قیود محدود کننده کران متغیرها استفاده می کنند مسائل بدون قید نامیده می شوند و این در حالی است که در مسائل مقید از قیدهای برابری و نابرابری نیز استفاده می شود.

مسائل بهینه سازی نامقید

در مسائل بهینه سازی نامقید هیچ گونه قیدی برای متغیرها وجود ندارد. قابل ذکر است در تعریف استاندارد قیدهای مرزی برای متغیرها جزء قیدهای مسأله نمی باشد. یک مسأله بهینه سازی نامقید به صورت زیر تعریف می شود:

minimize
$$f(X)$$
, $X = (x_1, x_2,..., x_{nx})$
Subject to $x_j \in dom(x_j)$

برای مسائل پیوسته دامنه هر یک از متغیرها، R و برای یک مساله صحیح، Z میباشد قابل ذکر است که یک مسأله صحیح نوع خاصی از مسأله گسسته است.

مسائل بهینه سازی مقید

بسیاری از مسائل بهینه سازی در دنیای واقعی با درنظر گرفتن مجموعهای از قیود قابل حل میباشند. این قیود نواحی از فضای جستجو را که قابل استفاده نیستند را از مجموعه فضای جستجو حذف میکند و جستجو را در فضای امکان پذیر (Feasible) انجام میدهد. در یک مسأله کمینه سازی داریم:

minimize
$$f(X)$$
, $X = (x_1, x_2, ..., x_{nx})$
Subject to $g_m(X) \le 0$, $m = 1, ..., n_g$
 $h_m(X) = 0$, $m = n_g + 1, ..., n_g + n_h$
 $x_i \in dom(x_i)$

در تعریف بالا n_{g} و n_{h} به ترتیب تعداد قیود نامساوی و مساوی هستند و $\mathrm{dom}(\mathbf{x}_{j})$ دامنه متغیر $\mathrm{dom}(\mathbf{x}_{j})$

به صورت کلی در مسائل مقید سه نوع قید مرزی، برابری و نابرابری وجود دارد. همچنین قیود می توانند خطی و یا غیر خطی باشند.

برای بررسی و اداره کردن قیود در مسائل مقید از تکنیکهای ردکردن پاسخهای امکان ناپذیر، تکنیک تابع جریمه، تبدیل مسأله مقید به نامقید، محدود کردن راه حلها برای حرکت در فضای امکان پذیر و ... استفاده می شود.

استفاده از روشهای هم-تکاملی (Co-Evolutionary) نیز یکی از جدیدترین روشهای حل مسائل مقید میباشد که در این روش الگوریتم هم-تکاملی با استفاده از دو الگوریتم تکاملی بهصورت همزمان تلاش می کند مسأله مقید را حل نماید.

تعداد بهینه: اگر تنها یک راه حل مشخص وجود داشته باشد، مسأله Unimodal و اگر بیش از یک راه حل وجود داشته باشد، مسأله Multi-Modal نامیده می شود.

مسائل با چند پاسخ

این مسائل دارای تعدادی نقطه بهینه میباشند که این بهینهها میتوانند شامل بیش از یک بهینه سراسری و تعدادی بهینه محلی باشند. هدف بهینه سازی چندپاسخه، یافتن همه این بهینهها تا حد امکان است.

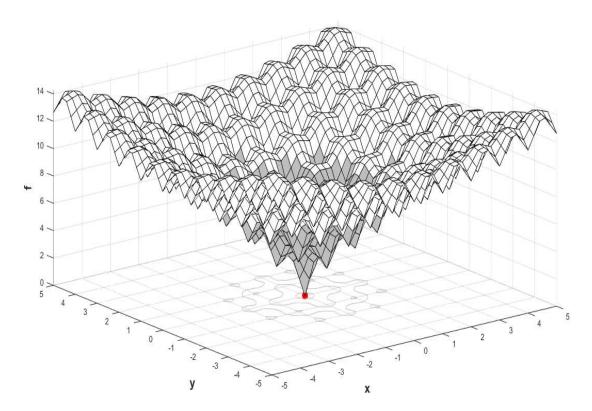
 x^* یافتن مجموعهای از راه حلهای X (X برداری از متغیرهای X) بطوریکه X متعلق به X یک پاسخ بهینه مسأله بهینه سازی است.

تعداد اهداف: مسائل بهینهسازی از نظر تعداد اهداف به دو دسته زیر تقسیم میشوند:

- (Single Objective) تک هدفه
- چند هدفه (Multi Objective)

در مسائل بهینهسازی تک هدفه، تنها یک تابع کارایی وجود دارد. به عنوان مثال تابع آزمون Ackley یک مسئله کمینه سازی تک هدفه است که ارزش تنها راهحل بهینه آن برابر $\overrightarrow{0}$ و کمینه ارزش تابع هدف آن برابر صفر است.

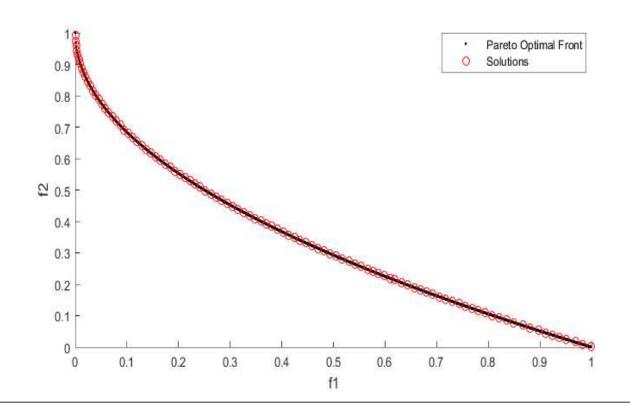
الگوریتمهای بهینهسازی برای حل مسائل تک هدفه در طول عملیات بهینهسازی سعی در همگرا کردن جمعیت راهحلها به تنها راهحل بهینه هستند.



در مسائل بهینهسازی چند هدفه، بیش از یک تابع کارایی وجود دارد. در حل مسائل جند هدفه، سعی در رسیدن به مجموعهای از راهحلها در قالب پیشانی بهینه پرتو (Pareto Optimal Front) میباشد.

از آنجا که در مسائل بهینهسازی چند هدفه، بیش از یک هدف وجود دارد و همچنین اهداف عموما با هم در تناقض هستند، در نتیجه نمی توان اهداف را با هم ترکیب کرد.

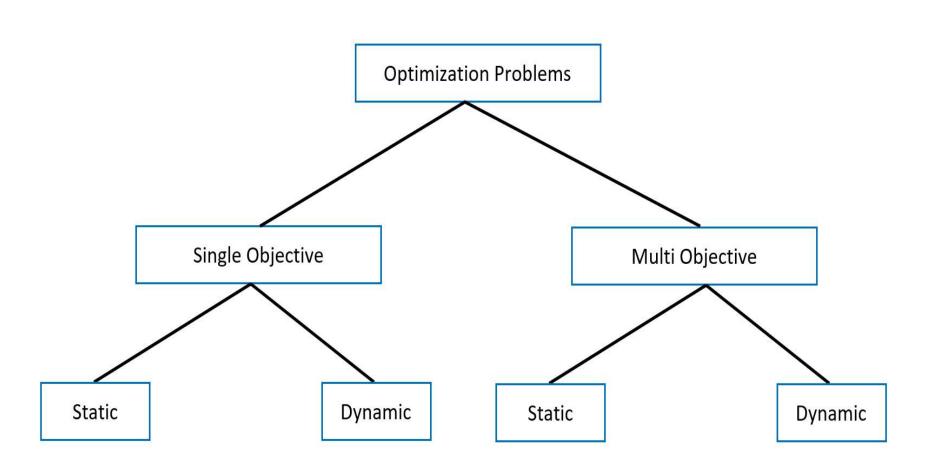
در شکل نمایی از پیشانی بهینه پرتو تابع آزمون چند هدفه ZDT1 به شکل نقطه و راهحلهای پیدا شده توسط یکی از روشهای بهینهسازی، به شکل دایره نمایش داده شده است.



مسائل بهینهسازی تک هدفه و چند هدفه، به دو دسته زیر تقسیم میشوند:

- مسائل ایستا (Static)
- (Dynamic) مسائل پویا

توابع هدف در مسائل بهینهسازی ایستا در طول زمان تغییر نمی کنند ولی در مسائل بهینهسازی پویا توابع هدف در طول زمان تغییر می کنند. لازم به ذکر است که هر الگوریتم بهینهسازی برای حل یک نوع از ساختار مسائل بهینهسازی طراحی می شود.



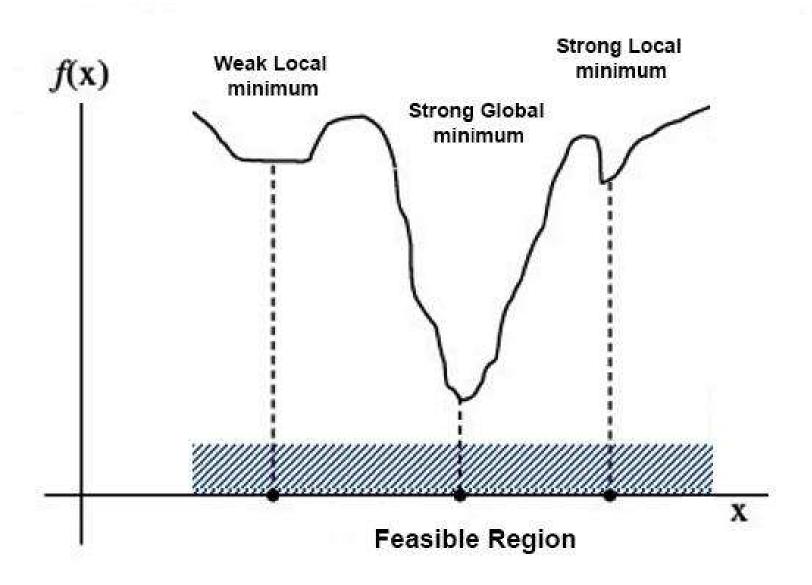
راه حلهایی که بهوسیله الگوریتمهای بهینه سازی یافت میشوند با درنظرگرفتن کیفیتشان تقسیم بندی میشوند.

انواع اصلی راه حلها، بهینه محلی و بهینه سراسری نامیده میشوند. در ادامه تعاریفی برای یک مسأله کمینه سازی درنظر گرفته شده است.

کمینه سراسری: راه حل x متعلق به فضای F (زیر مجموعه S) کمینه سراسری تابع F نامیده می شود اگر برای تمام F های درون فضای F داشته باشیم، $F(x^*) < f(x)$ بنابراین راه حل بهینه سراسری بهترین پاسخ مجموعه راه حلهای کاندید است.

کمینه محلی قوی: یک راه حل x متعلق به ناحیه X (زیر مجموعه X) یک کمینه محلی قوی است X مجموعه نقاط امکانپذیری است که در همسایگی پاسخ X قرار دارند) اگر برای همه اعضای درون X داشته باشیم X

کمینه محلی ضعیف: یک راه حل x^* متعلق به ناحیه N (زیر مجموعه X^* کمینه محلی قوی است X^* است X^* کمینه محلی قوی است X^* است X^* کمینه محلی قوی است X^* قرار دارند) اگر برای همه اعضای درون X^* داشته باشیم X^*



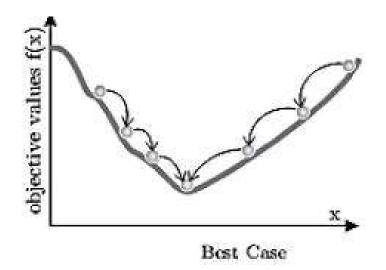
همچنین بر اساس سختی یک مسأله میتوان یک مسأله بهینه سازی را به چند دسته تقسیم بندی کرد:

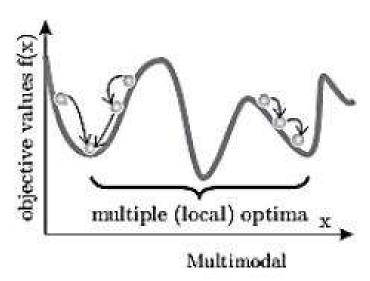
- ارزیابی مسائل بهینه سازی در حضور نویز
- مشكلات مربوط به افزايش ابعاد مسأله (نفرين ابعاد)
 - مشكلات مربوط به قيود مسأله
- مشکلات مربوط به تغییرات متغیرهای مسأله (پویایی)

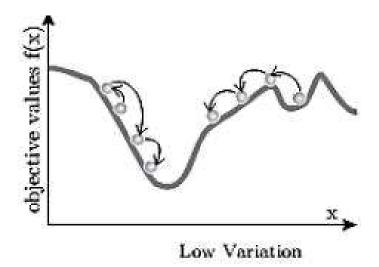
شرایط تابع هدف نیز بسته به نوع مسأله می تواند متفاوت باشد. در شکل زیر هشت مدل متفاوت از توابع هدف در مسائل مختلف نشان داده شده است.

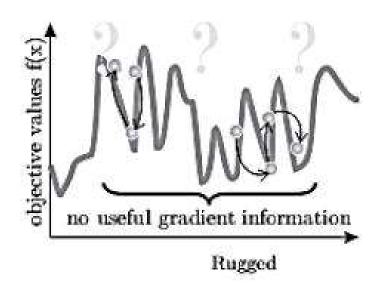
همانطور که در شکل نیز نشان داده شده است، یک نوع مسأله، در وضعیت بهترین حالت اتفاق می افتد.

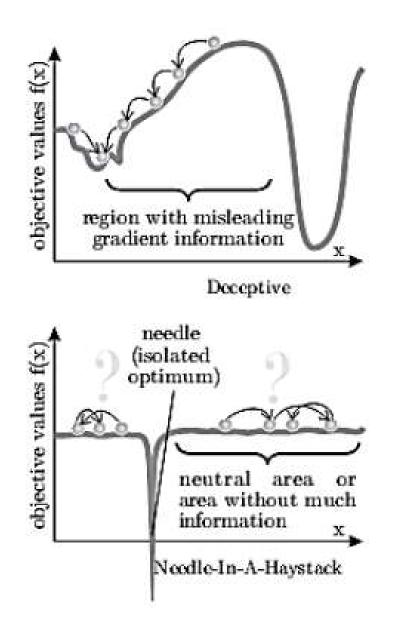
در این حالت تابع مدل سازی شده مسأله دارای یک نقطه کمینه مطلق (یک پاسخ سراسری) می باشد که می توان با استفاده از الگوریتمهای موجود آن را پیدا کرد.

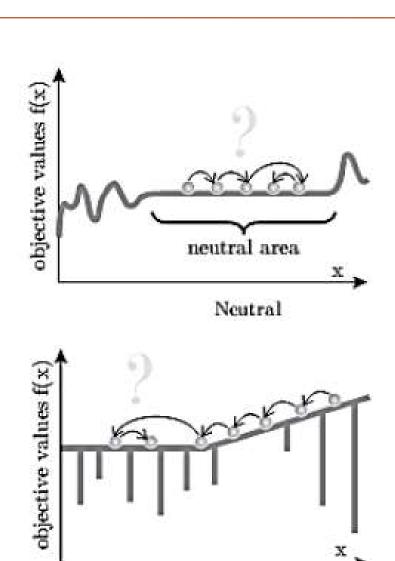












Nightmare

نوع دیگری از مسائل در مدل بهینه محلی چندتایی مطرح می شود. در این مدل، مسأله دارای چندین کمینه محلی متفاوت می باشد. بدین ترتیب پیدا کردن بهینه سراسری سخت می شود و اگر از استراتژی های مناسبی (مانند جهش با گام بلند) استفاده نشود ممکن است مسأله در کمینه محلی گیر کند.

مدل دیگری که در شکل مطرح شده است، مدل ناحیه خنثی می باشد. در این نوع مسائل، با چند پاسخ مختلف و متفاوت ولی با مقادیر هدف یکسان سر و کار داریم. یکی از مسائل پیچیده موجود این دسته از مسائل هستند.