

|  |
| --- |
| МИНОБРНАУКИ РОССИИ |
| Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение  высшего образования  **"МИРЭА** - **Российский технологический университет"**  **РТУ МИРЭА** |

**Институт** Информационных Технологий

**Кафедра** Вычислительной Техники

**ПРАКТИЧЕСКАЯ РАБОТА №4**

**«Алгоритм муравьиной колонии»**

**по дисциплине**

**«Системный анализ данных СППР»**

Студент группы: ИКБО-04-22 Егоров Л.А. *(Ф. И.О.студента)*

Преподаватель \_\_Железняк Л.М.\_\_ *(Ф.И.О. преподавателя)*

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  |  |

Москва 2024

# СОДЕРЖАНИЕ

[ВВЕДЕНИЕ 3](#_Toc183614493)

[1 АЛГОРИТМ РОЯ ЧАСТИЦ 4](#_Toc183614494)

[1.1 Описание алгоритма 4](#_Toc183614495)

[1.2 Постановка задачи 5](#_Toc183614496)

[1.3 Ручной расчёт алгоритма 6](#_Toc183614497)

[1.4 Программная реализация 9](#_Toc183614498)

[ЗАКЛЮЧЕНИЕ 11](#_Toc183614499)

[СПИСОК ИНФОРМАЦИОННЫХ ИСТОЧНИКОВ 12](#_Toc183614500)

[ПРИЛОЖЕНИЯ 13](#_Toc183614501)

[Приложение А 14](#_Toc183614502)

# ВВЕДЕНИЕ

В основу алгоритма оптимизации роем частиц положена социально-психологическая поведенческая модель толпы. Развитие алгоритма инспирировали такие задачи, как моделирование поведения птиц в стае и рыб в косяке. Целью было обнаружить базовые принципы, благодаря которым, например, птицы в стае ведут себя удивительно синхронно, меняя как по команде направления своего движения, так что стая движется как единое целое. К современному времени концепция алгоритма роя частиц развилась в высокоэффективный алгоритм оптимизации, часто составляющий конкуренцию лучшим модификациям генетического алгоритма.

В настоящее время роевой алгоритм применяются при решении задач численной и комбинаторной оптимизации, обучении искусственных нейронных сетей, построении нечетких контроллеров и т.д. в различных областях науки техники:

* управление энергетическими системами;
* решение NP-трудных комбинаторных проблем;
* задачи календарного планирования;
* оптимизация в мобильной связи;
* оптимизация процессов пакетной обработки;
* оптимизация многокритериальных задач;
* обработка изображений; распознавание образов;
* кластеризация данных;
* биоинформатика;
* проектирование сложных технических систем и т.д.

# 1 Алгоритм муравьиной колонии

Алгоритм роя частиц — это метод поиска оптимального решения, который позволяет оперирует популяцией агентов (частиц), которые являются возможными решениями. Эти частицы стремятся перемещаться к наилучшему решению, найденному одной из частиц роя, но также помнят свою оптимальную позицию – за счёт этого достигается то, что алгоритм менее склонен застревать в локальных минимумах.

## 1.1 Описание алгоритма

Сначала происходит инициализация начальных параметров и самой муравьиной колонии – для алгоритма муравьи создаются в количестве, равном количеству вершин в графе, и каждый из них начинает свой путь со своей вершины.

Важно отметить, что на каждую дугу графа «наносят» феромон – число, сгенерированное псевдослучайным образом в интервале от 0 до 1. Оно является одинаковым для всех дуг перед начальной итерацией.

Далее происходит построение пути для каждого муравья в колонии. Выбор муравьём новой вершины определяется с помощью вероятности, определяемой по Формуле 1.1.1.

(1.1.1)

где i — номер текущей вершины муравья;

j — номер вершины, куда муравей может перейти;

— количество феромона на дуге;

— априорная эффективность перехода по дуге из i в j;

— множество доступных вершин для перемещения;

— свободные параметры алгоритма (вес фермента и коэффициент эвристики).

После построения пути для каждого муравья высчитывается длина его пути.

Далее на каждой дуге происходит испарение феромона (1.1.2).

(1.1.2)

где — коэффициент испарения, .

Для каждой дуги происходит изменение феромона в зависимости от того, насколько оптимальный путь получился у муравьёв (1.1.3).

Точкой останова алгоритма является выполнение заданного числа итераций.

## 1.2 Постановка задачи

Цель работы: реализовать задачу коммивояжера муравьиным алгоритмом для нахождения приближённого оптимального маршрута.

Поставлены следующие задачи:

* изучить муравьиный алгоритм;
* выбрать предметную область для задачи коммивояжера;
* произвести ручной расчёт двух итераций алгоритма для двух муравьёв;
* разработать программную реализацию муравьиного алгоритма для задачи коммивояжера.

Условие задачи коммивояжёра: дан полный граф, т.е. из каждой вершины можно пройти в любую другую вершину. В этом графе нужно найти полный путь минимальной длины, т.е. обойти каждую вершину в графе по одному разу.

Выбранная предметная область для задачи коммивояжёра: в торговом центре расположено n магазинов. Человеку нужно пройтись по всем этим магазинам, при этом ему нужно затратить как можно меньше усилий на это, т.е. общий пройденный путь должен быть минимально возможным. Поэтому нужно определить минимальный путь, позволяющий обойти все магазины.

## 1.3 Ручной расчёт алгоритма

Для ручного расчёта число магазинов в задаче взято равным 6, число муравьёв — 2. Значения свободных параметров: .

Для каждого магазина случайным образом сгенерированы координаты в двумерном пространстве (диапазон координат от -100 до 100). Эти данные представлены заданы в Таблице 1.3.1.

Таблица 1.3.1 – Характеристики магазинов

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Номер магазина | Координата по x | Координата по y |
| 1 | 92 | -97 |
| 2 | -67 | 28 |
| 3 | -14 | -90 |
| 4 | -67 | 72 |
| 5 | 19 | 75 |
| 6 | 77 | -97 |

Для расчёта расстояний между вершинами в графе использовалось Евклидово расстояние для точек в двумерном пространстве (1.3.1).

|  |  |
| --- | --- |
|  | (1.3.1) |

Ниже приведены расчёты длины каждого ребра в графе, т.е. рассчитаны длины путей между каждой парой вершин.

Рассчитанные длины рёбер сведены в Таблицу 1.3.2 с указанием вершин, составляющих ребро.

Таблица 1.3.2 – Длины рёбер в графе

|  |  |
| --- | --- |
| Ребро | Длина ребра |
| 0 - 1 | 202.25 |
| 0 - 2 | 106.23 |
| 0 - 3 | 232.04 |
| 0 - 4 | 186.85 |
| 0 - 5 | 15.0 |
| 1 - 2 | 129.36 |
| 1 - 3 | 44.0 |
| 1 - 4 | 98.01 |
| 1 - 5 | 190.69 |
| 2 - 3 | 170.45 |
| 2 - 4 | 168.27 |
| 2 - 5 | 91.27 |
| 3 - 4 | 86.05 |
| 3 - 5 | 222.03 |
| 4 - 5 | 181.52 |

Также проинициализированы значения феромона на каждой дуге одним случайным значением: 0.254.

### 1.3.1 Первая итерация

Для упрощения расчётов муравьи начинают свой путь с первой вершины.

## 1.4 Программная реализация

Для реализации расчётов алгоритма роя частиц написан программный код на языке Python.

В программной реализации зафиксированы следующие параметры:

* количество частиц: 20;
* количество итераций: 30
* c1 и c2: 2.

Код реализации роевого алгоритма для нахождения оптимального значения функции представлен в Листинге Б.1.

На Рисунке 1.4.1 представлен результат выполнения программы для нахождения оптимального значения функции – график зависимости оптимального решения от номера итерации.

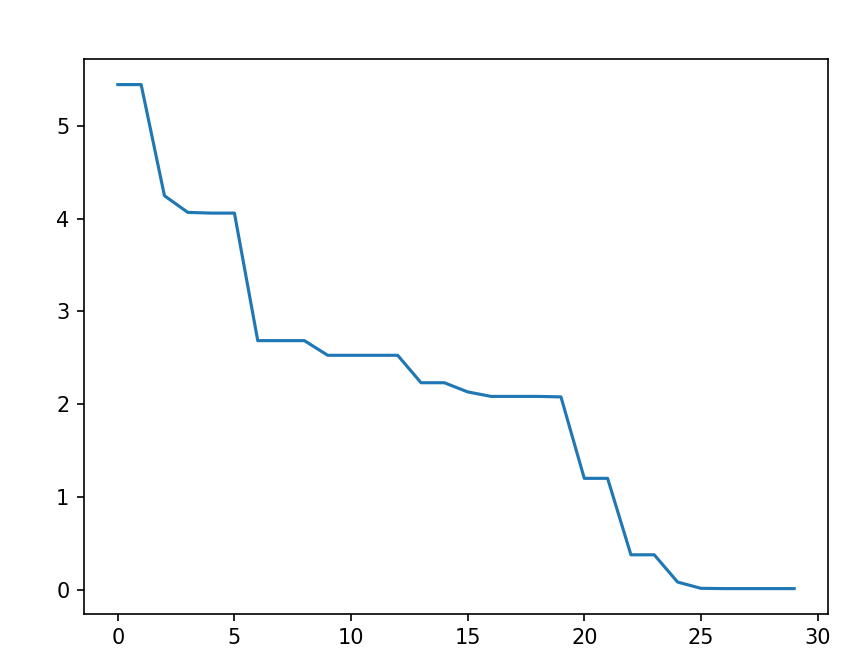


Рисунок 1.4.1 – График зависимости оптимального значения функции от номера итерации

# Заключение

В ходе выполнения данной работы выполнены поставленные задачи – изучен алгоритм роя частиц, произведён его ручной расчёт для решения задачи поиска глобального минимума функции, а также разработаны программы на языке Python для нахождения глобального минимума функции Растригина от двух переменных.

В заключение можно отметить, что роевой алгоритм является мощным инструментом для решения задач оптимизации, в которых стандартные методы недостаточно эффективны из-за наличия множества локальных минимумов. При этом, алгоритм является простым в реализации и имеет мало свободных параметров, из-за чего алгоритм не нуждается.

# Список информационных источников

1. Сорокин, А.Б. Введение в роевой интеллект: теория, расчеты и приложения [Электронный ресурс]: Учебно-методическое пособие / А.Б. Сорокин. — М.: Московский технологический университет (МИРЭА), 2019.
2. Карпенко, А.П. Современные алгоритмы поисковой оптимизации. Алгоритмы, вдохновленные природой: учебное пособие / А. П. Карпенко. – Москва: Издательство МГТУ им. Н. Э. Баумана, 2021. – 446 c.
3. Пряжников, А. А. Имитация отжига: простое объяснение метода и его применение [Электронный ресурс]. URL: <https://pryazhnikov-com.turbopages.org/pryazhnikov.com/s/notes/simulated-annealing/> (Дата обращения: 12.11.2024).
4. Сорокин, А. Б. Безусловная оптимизация : учебно-методическое пособие / А. Б. Сорокин, О. В. Платонова, Л. М. Железняк ; — Москва : МИРЭА - Российский технологический университет, 2020.

# приложения

Приложение А — Реализация роевого алгоритма в задаче оптимизации на языке Python.

### Приложение А

Реализация роевого алгоритма в задаче оптимизации на языке Python.

Листинг А.1 – Реализация роевого алгоритма

import numpy as np

import matplotlib.pyplot as plt

def rastrigin(x: np.ndarray):

    return 10 \* len(x) + np.sum(x\*\*2 - 10 \* np.cos(2 \* np.pi \* x))

class Particle:

    def \_\_init\_\_(self):

        self.\_max = 5.12

        self.\_min = -self.\_max

        self.n = 2

        self.x = np.random.random(size=self.n) \* (self.\_max - self.\_min) + self.\_min

        self.best\_x = self.x.copy()

        self.speed = np.zeros(shape=(self.n,))

    def correct\_speed(self, global\_best: np.ndarray):

        c1 = 2

        c2 = 2

        alpha = np.random.random()

        self.speed += c1 \* alpha \* (self.best\_x - self.x) + c2 \* (1 - alpha) \* (global\_best - self.x)

    def correct\_position(self):

        self.x += self.speed

    def \_\_str\_\_(self):

        return f"Текущая позиция: {self.x} -- лучшая позиция: {self.best\_x}"

class Swarm:

    def \_\_init\_\_(self, particle\_count: int = 10):

        self.particles = [Particle() for \_ in range(particle\_count)]

        self.best\_solution: np.ndarray | None = None

    def solution\_step(self):

        if self.best\_solution is None:

            self.best\_solution = self.particles[0].best\_x.copy()

        for particle in self.particles:

            if rastrigin(particle.x) < rastrigin(particle.best\_x):

                particle.best\_x = particle.x.copy()

            if rastrigin(particle.best\_x) < rastrigin(self.best\_solution):

                self.best\_solution = particle.best\_x.copy()

        for particle in self.particles:

            particle.correct\_speed(self.best\_solution)

            particle.correct\_position()

        return rastrigin(self.best\_solution), self.best\_solution

    def draw\_swarm(self):

        particle\_x = [particle.x[0] for particle in self.particles]

        particle\_y = [particle.x[1] for particle in self.particles]

        ax = plt.gca()

        ax.set\_xlim(-5.12, 5.12)

        ax.set\_ylim(-5.12, 5.12)

Окончание Листинга А.1

        plt.scatter(particle\_x, particle\_y)

        plt.show()

class Solution:

    def \_\_init\_\_(self):

        self.swarm = Swarm(particle\_count=20)

    def solve(self):

        steps = 30

        history = []

        for step in range(steps):

            value, x = self.swarm.solution\_step()

            print(f'Итерация: {step + 1}. Значение: {value} в точке {x}')

            history.append(value)

        plt.plot(history)

        plt.show()

def main():

    solution = Solution()

    solution.solve()

if \_\_name\_\_ == '\_\_main\_\_':

    main()