HILL CLIMBING

Debemos dividir las 150 observaciones en 3 grupos.

Vamos a minimizar la distancia de cada observación al centroide de su grupo.

Se empleará la distancia Manhatan.

Toda observación debe pertenecer a un conjunto, y todo conjunto debe tener al menos una observación.

Se empleará hill climbing.

Paso 0.

Lectura de datos. Guarden las medidas de cada observación en una matriz Obs[150][4]

Ahora normalicen los datos mediante la siguiente fórmula

$$Obs[i][j] = \frac{Obs[i][j] - C_{min}(j)}{C_{max}(j) - C_{min}(j)}$$

Donde

Obs[i][j], es el valor de la observación i en la columna j

 $C_{min}(j)$, es el mínimo valor de la columna j

 $C_{max}(j)$, es el máximo valor de la columna j

obs1	5.1	3.5	1.4	0.2
obs2	4.9	3	1.7	0.4
obs3	7	3.2	4.7	1.4
obs4	6.4	3.2	4.5	1.5
obs5	5.8	2.7	5.1	1.9
obs6	7.1	3	5.9	2.1

Mínimo	4.9	2.7	1.4	0.2
Máximo	7.1	3.5	5.9	2.1

Normalizados

obs1	0.09090909	1	0	0
obs2	0	0.375	0.06666667	0.10526316
obs3	0.95454545	0.625	0.73333333	0.63157895
obs4	0.68181818	0.625	0.68888889	0.68421053
obs5	0.40909091	0	0.8222222	0.89473684
obs6	1	0.375	1	1

Paso 1.

Representación de las soluciones:

$$Sol_act[150] = (x_0, x_1, x_2, x_3, ..., x_{148}, x_{149})$$

Donde $x_i \in \{0,1,2\}$.

Por ejemplo

$$Sol_act[150] = (2,2,0,1,...,1,1)$$

obs1	0.09090909	1	0	0	2
obs2	0	0.375	0.06666667	0.10526316	2
obs3	0.95454545	0.625	0.73333333	0.63157895	0
obs4	0.68181818	0.625	0.68888889	0.68421053	1
obs5	0.40909091	0	0.8222222	0.89473684	0
obs6	1	0.375	1	1	1

Paso 2.

Generación de solución inicial.

Sol_Inicial()

- int Solucion[150]
- For i = 0 to 149
- $Solucion[i] \leftarrow rnd(0,1,2)$
- return(Solucion)

Al final debe revisar que cada uno de estos valores aparece al menos una vez.

Paso 3.

Generar la función objetivo.

```
Func_Obj(Solucion[150])
```

- Calculamos los centroides de cada grupo
- $float C[3][4] = \overline{0}$ //Son 3 centroides, cada uno de 4 dimensiones
- $int contador[3] = \overline{0}$
- For i = 0 to 2
- For j = 0 to 149
- if Solucion[j] == i
- C[i] += Obs[j]
- \circ contador[i] += 1
- \circ For i = 0 to 2
- C[i] = C[i]/contador[i] //Ya calculamos los centroides

```
Paso 3. (continuación...)

• float\ distancia = 0

• For i = 0 to 2

• For j = 1 to 150

• if Solucion[j] == i

• distancia += \sum_{k=0}^{3} abs(C[i][k] - Obs[j][k])

• return\ (distancia)
```

obs1	0.09	1	0	0	2
obs2	0	0.38	0.07	0.11	2
obs3	0.95	0.63	0.73	0.63	0
obs4	0.68	0.63	0.69	0.68	1
obs5	0.41	0	0.82	0.89	0
obs6	1	0.38	1	1	1

$$C[0] = [(0.95,0.63,0.73,0.63) + (0.41,0,0.82,0.89)]/2$$

= (0.68, 0.315, 0.775, 0.76)

obs1	0.09	1	0	0	2
obs2	0	0.38	0.07	0.11	2
obs3	0.95	0.63	0.73	0.63	0
obs4	0.68	0.63	0.69	0.68	1
obs5	0.41	0	0.82	0.89	0
obs6	1	0.38	1	1	1

$$C[1] = [(0.68, 0.63, 0.69, 0.68) + (1, 0.38, 1, 1)]/2$$

= (0.84, 0.505, 0.845, 0.84)

obs1	0.09	1	0	0	2
obs2	0	0.38	0.07	0.11	2
obs3	0.95	0.63	0.73	0.63	0
obs4	0.68	0.63	0.69	0.68	1
obs5	0.41	0	0.82	0.89	0
obs6	1	0.38	1	1	1

$$C[0] = (0.68, 0.315, 0.775, 0.76)$$

$$distancia += abs(0.68 - 0.95) + abs(0.315 - 0.63)$$

 $+abs(0.775 - 0.73) + abs(0.76 - 0.63)$

obs1	0.09	1	0	0	2
obs2	0	0.38	0.07	0.11	2
obs3	0.95	0.63	0.73	0.63	0
obs4	0.68	0.63	0.69	0.68	1
obs5	0.41	0	0.82	0.89	0
obs6	1	0.38	1	1	1

$$C[1] = (0.84, 0.505, 0.845, 0.84)$$

$$distancia += abs(0.84 - 0.68) + abs(0.505 - 0.63)$$

 $+abs(0.845 - 0.69) + abs(0.84 - 0.68)$

Paso 4.

Main()

- float Obs[150][4]
- Leer, cargar y normalizar los datos
- Sol_act[150], Vecinos[3][150]
- float Costo_act
- Sol_act = Sol_Inicial() //Generar solución inicial
- Costo_act = Func_Obj(Sol_act)
- 0

```
// Inicia hill climbing
• For it = 0 \text{ to } 100

    //Generamos y evaluamos todos los vecinos

  for j = 0 to 150
• for i = 0 to 3
      if i! = Sol\_act[j]
        aux = Sol\_act[j]
        Sol\_act[j] = i
        Vecinos[i][j] = Func\_Obj(Sol\_act)
        Sol\_act[j] = aux
       else
0
        Vecinos[i][j] = 1000000
   Sea Vecinos[m][n] una solución vecina de menor costo
   if\ Vecinos[m][n] \leq Costo\_act
        Sol\_act[n] = m
       Costo act = Vecinos[m][n]
print(Costo_act)
print(Soll_act)
```