

```
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt

class Particle:
    def __init__(self, dim):
        self.position = np.random.uniform(-10, 10, dim)
        self.velocity = np.random.uniform(-1, 1, dim)
        self.best_position = np.copy(self.position)
        self.best_score = float('inf')

def objective_function(x):
    x1, x2 = x
    return (1.5 - x1 + x1*x2)**2 + (2.25 - x1 + x1*x2**2)**2 + (2.625 - x1 + x1*x2**3)**2

def update_velocity(particle, global_best_position, w=0.6, c1=0.8, c2=0.9):
    inertia = w * particle.velocity
    cognitive_component = c1 * np.random.random() * (particle.best_position - particle.position)
    social_component = c2 * np.random.random() * (global_best_position - particle.position)

    new_velocity = inertia + cognitive_component + social_component
    return new_velocity

def pso(dimensions=2, n_particles=30, n_iterations=150):
    particles = [Particle(dimensions) for _ in range(n_particles)]

    global_best_position = None
    global_best_score = float('inf')

    # Lista para almacenar los valores de la función objetivo
    convergence_values = []

    for _ in range(n_iterations):
        for particle in particles:
            score = objective_function(particle.position)
            # Crear una malla de puntos para graficar
            x1_vals = np.linspace(-10, 10, 100)
            x2_vals = np.linspace(-10, 10, 100)
            X1, X2 = np.meshgrid(x1_vals, x2_vals)
            Z = objective_function([X1, X2])

            if score < particle.best_score:
                particle.best_score = score
                particle.best_position = np.copy(particle.position)

            if score < global_best_score:
                global_best_score = score
                global_best_position = np.copy(particle.position)

        for particle in particles:
            particle.velocity = update_velocity(particle,
                                                global_best_position)
            particle.position += particle.velocity
            np.clip(particle.position, -10, 10, out=particle.position)

        print(f"Mejor posición hasta ahora: {global_best_position}, Valor en la mejor posición: {global_best_score}")
        # Guarda el mejor puntaje global en la lista de convergencia
        convergence_values.append(global_best_score)

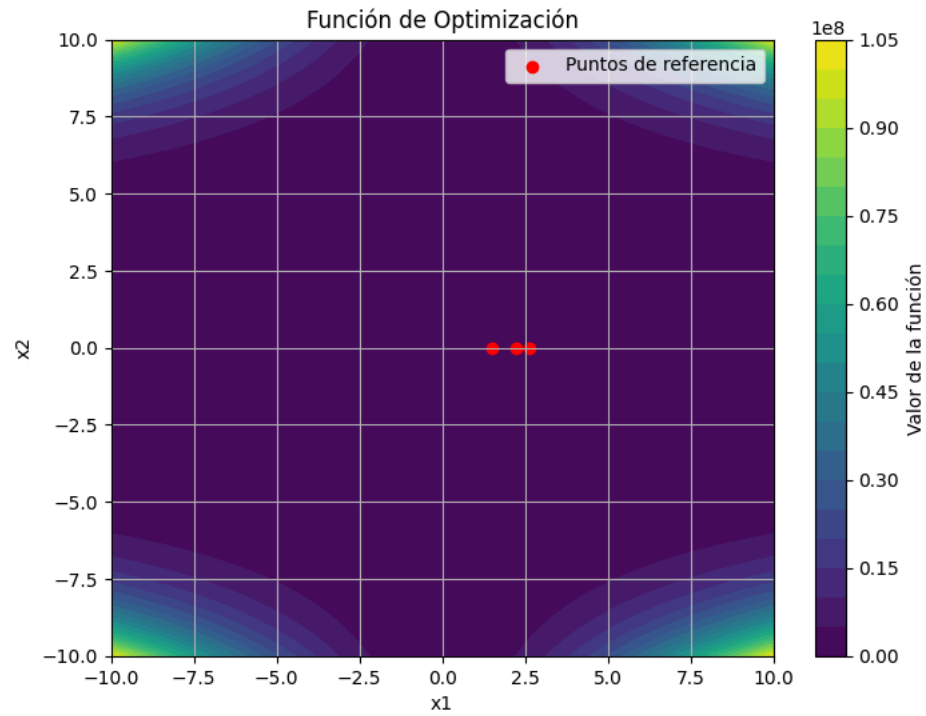
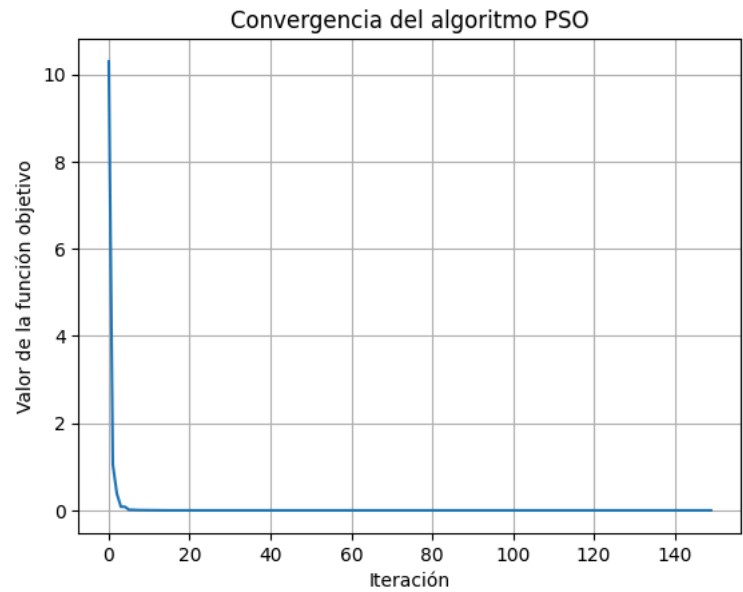
    # Grafica la convergencia
    plt.plot(convergence_values)
    plt.xlabel('Iteración')
    plt.ylabel('Valor de la función objetivo')
    plt.title('Convergencia del algoritmo PSO')
    plt.grid(True)
    plt.show()

pso()

# Graficar la función
plt.figure(figsize=(8, 6))
plt.contourf(X1, X2, Z, levels=20, cmap='viridis')
plt.colorbar(label='Valor de la función')
plt.xlabel('x1')
plt.ylabel('x2')
plt.title('Función de Optimización')
plt.scatter([1.5, 2.25, 2.625], [0, 0, 0], color='red', marker='o', label='Puntos de referencia')
plt.legend()
plt.grid(True)
plt.show()
```

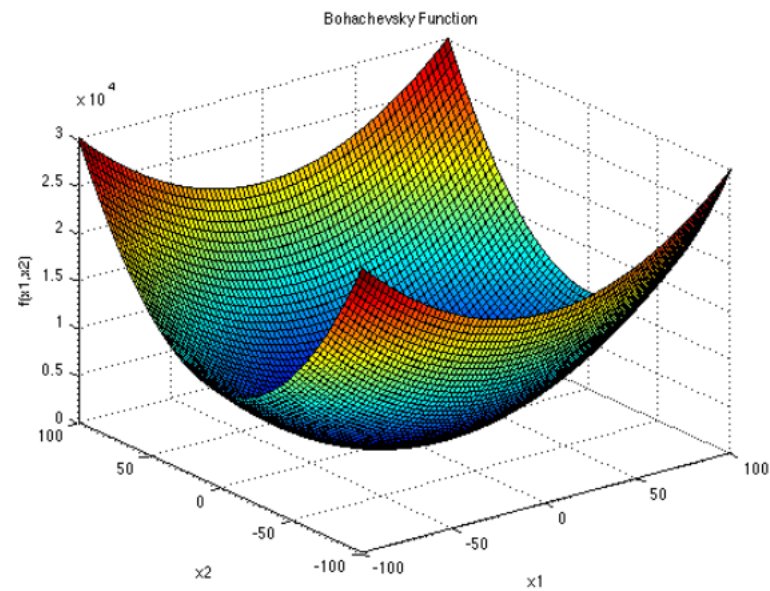
[illegible]

Mejor posición hasta ahora: [3. 0.5], Valor en la mejor posición: 3.491325803185181e-30  
Mejor posición hasta ahora: [3. 0.5], Valor en la mejor posición: 3.491325803185181e-30  
Mejor posición hasta ahora: [3. 0.5], Valor en la mejor posición: 1.2449211160519093e-30  
Mejor posición hasta ahora: [3. 0.5], Valor en la mejor posición: 1.2449211160519093e-30  
Mejor posición hasta ahora: [3. 0.5], Valor en la mejor posición: 1.2634100435180267e-31  
Mejor posición hasta ahora: [3. 0.5], Valor en la mejor posición: 1.2634100435180267e-31  
Mejor posición hasta ahora: [3. 0.5], Valor en la mejor posición: 1.2634100435180267e-31  
Mejor posición hasta ahora: [3. 0.5], Valor en la mejor posición: 1.2634100435180267e-31  
Mejor posición hasta ahora: [3. 0.5], Valor en la mejor posición: 6.162975822039155e-32  
Mejor posición hasta ahora: [3. 0.5], Valor en la mejor posición: 6.162975822039155e-32  
Mejor posición hasta ahora: [3. 0.5], Valor en la mejor posición: 0.0  
Mejor posición hasta ahora: [3. 0.5], Valor en la mejor posición: 0.0  
Mejor posición hasta ahora: [3. 0.5], Valor en la mejor posición: 0.0  
Mejor posición hasta ahora: [3. 0.5], Valor en la mejor posición: 0.0  
Mejor posición hasta ahora: [3. 0.5], Valor en la mejor posición: 0.0  
Mejor posición hasta ahora: [3. 0.5], Valor en la mejor posición: 0.0



Optimization Test Problems

BOHACHEVSKY FUNCTIONS



$$f_1(\mathbf{x}) = x_1^2 + 2x_2^2 - 0.3\cos(3\pi x_1) - 0.4\cos(4\pi x_2) + 0.7$$

Funcion utilizada.

```
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
from mpl_toolkits.mplot3d import Axes3D

# Función a minimizar
def f(x):
    return x[0]**2 + 2*x[1]**2 - 0.3*np.cos(3*np.pi*x[0]) - 0.4*np.cos(4*np.pi*x[1]) + 0.7

# Algoritmo PSO
class Particle:
    def __init__(self, dim):
        self.position = np.random.uniform(-10, 10, dim)
        self.velocity = np.random.uniform(-1, 1, dim)
        self.best_position = np.copy(self.position)
        self.best_score = f(self.position)

def pso(n_particles, n_iterations, dim):
    particles = [Particle(dim) for _ in range(n_particles)]
    global_best = min(particles, key=lambda x: x.best_score)

    # Listas para almacenar los valores de la función objetivo en cada iteración
    iteration_values = []
    best_values = []

    for _ in range(n_iterations):
        for particle in particles:
            # Actualizar velocidad y posición
            w = 0.7 # Inercia
            c1 = 1.5 # Coeficiente cognitivo
            c2 = 1.5 # Coeficiente social

            r1, r2 = np.random.rand(dim), np.random.rand(dim)

            particle.velocity = (w * particle.velocity +
                                c1 * r1 * (particle.best_position - particle.position) +
                                c2 * r2 * (global_best.best_position - particle.position))

            particle.position += particle.velocity

        # Evaluar la nueva posición
        score = f(particle.position)

        if score < particle.best_score:
            particle.best_score = score
            particle.best_position = np.copy(particle.position)

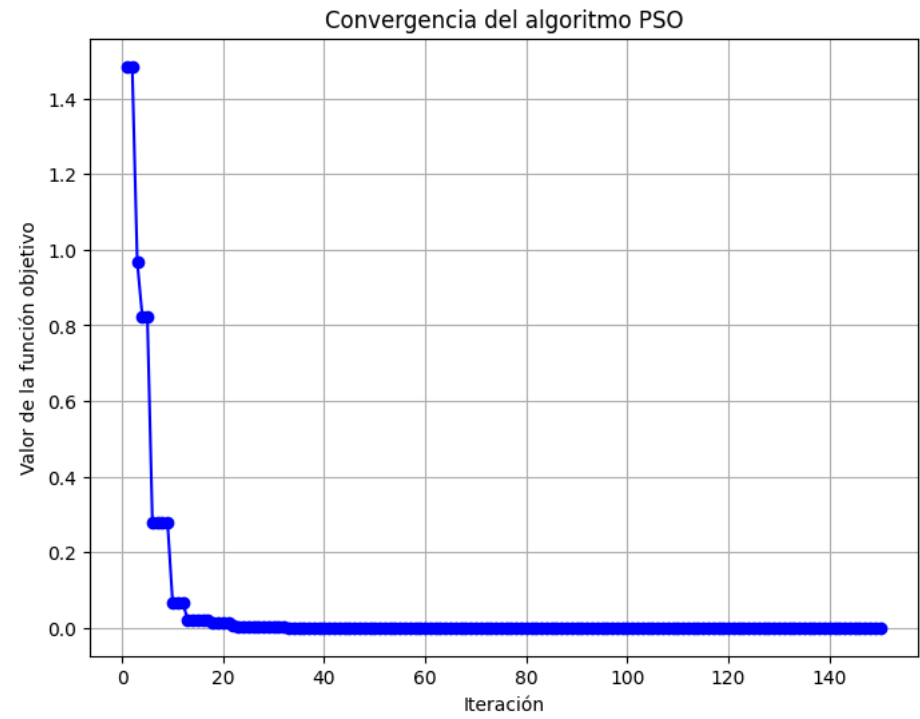
        if score < global_best.best_score:
            global_best = particle

    # Registrar los valores de la función objetivo
    iteration_values.append(global_best.best_score)
    best_values.append(global_best.best_position)

# Graficar la convergencia
plt.figure(figsize=(8, 6))
plt.plot(range(1, n_iterations + 1), iteration_values, marker='o', linestyle='-', color='b')
plt.xlabel('Iteración')
plt.ylabel('Valor de la función objetivo')
plt.title('Convergencia del algoritmo PSO')
plt.grid(True)
plt.show()

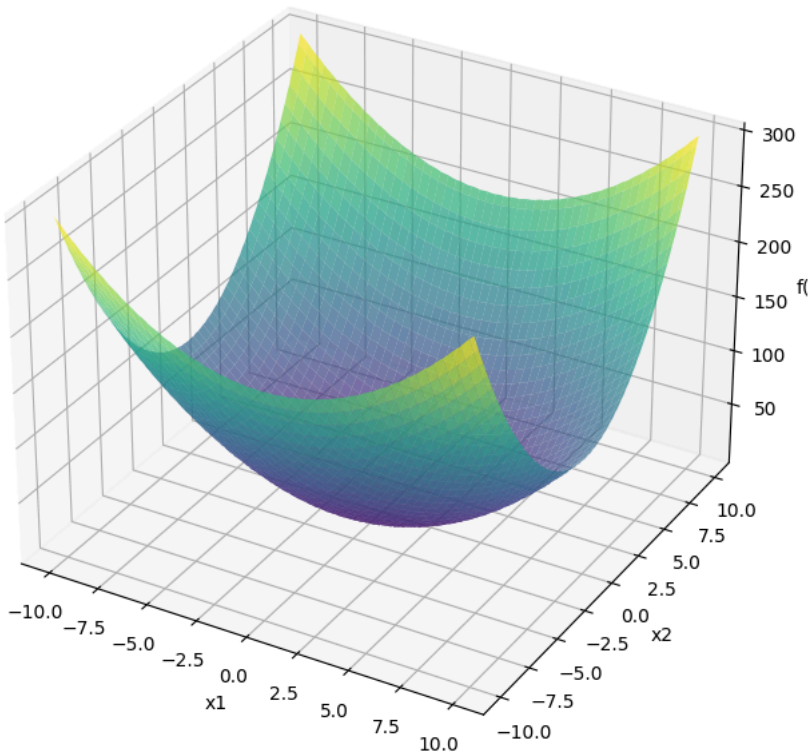
print("Mejor posición encontrada:", global_best.best_position)
print("Valor mínimo de la función:", global_best.best_score)

pso(n_particles=30, n_iterations=150, dim=2)
```



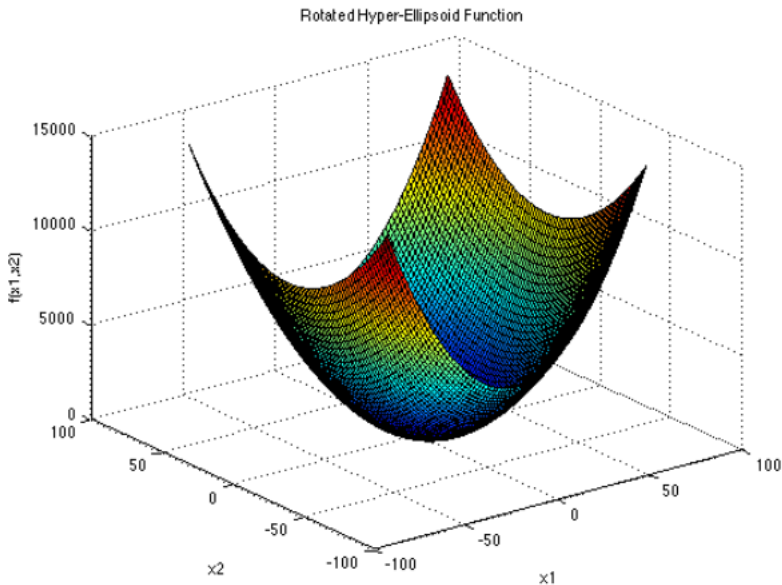
Mejor posición encontrada: [ 1.76581426e-09 -1.84728551e-10]  
Valor mínimo de la función: 0.0

Mínimo global de la función



Otra funcion que parece la misma pero no lo es.

## ROTATED HYPER-ELLIPSOID FUNCTION



$$f(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^d \sum_{j=1}^i x_j^2$$

```
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
from mpl_toolkits.mplot3d import Axes3D

# Función a minimizar
def f(x):
    return sum(sum(x[j]**2 for j in range(len(x))) for i in range(len(x)))

# Algoritmo PSO
class Particle:
    def __init__(self, dim):
        self.position = np.random.rand(dim)
        self.velocity = np.random.rand(dim)
        self.best_position = np.copy(self.position)
        self.best_score = f(self.position)

def pso(n_particles, n_iterations, dim):
    particles = [Particle(dim) for _ in range(n_particles)]
```

```
global_best = min(particles, key=lambda x: x.best_score)

# Listas para almacenar los valores de la función objetivo en cada iteración
iteration_values = []
best_values = []

for _ in range(n_iterations):
    for particle in particles:
        # Actualizar velocidad y posición
        w = 0.7 # Inercia
        c1 = 1.5 # Coeficiente cognitivo
        c2 = 1.5 # Coeficiente social

        r1, r2 = np.random.rand(dim), np.random.rand(dim)

        particle.velocity = (w * particle.velocity +
                             c1 * r1 * (particle.best_position - particle.position) +
                             c2 * r2 * (global_best.best_position - particle.position))

        particle.position += particle.velocity

    # Evaluar la nueva posición
    score = f(particle.position)

    if score < particle.best_score:
        particle.best_score = score
        particle.best_position = np.copy(particle.position)

    if score < global_best.best_score:
        global_best = particle

# Registrar los valores de la función objetivo
iteration_values.append(global_best.best_score)
best_values.append(global_best.best_position)

# Graficar la convergencia
plt.figure(figsize=(8, 6))
plt.plot(range(1, n_iterations + 1), iteration_values, marker='o', linestyle='-', color='b')
plt.xlabel('Iteración')
plt.ylabel('Valor de la función objetivo')
plt.title('Convergencia del algoritmo PSO')
plt.grid(True)
plt.show()

print("Mejor posición encontrada:", global_best.best_position)
print("Valor mínimo de la función:", global_best.best_score)
```

psa/n particles=20 n iterations=100 dim=2\