





Ingeniero Electrónico, Magister en Ingeniería con énfasis en electrónica y estudiante del doctorado en ingeniería con énfasis en eléctrica y electrónica de la UDFJC

Diego Alejandro Barragán Vargas

Docente de electrónica Universidad Santo Tomás de Aquino

#### **Enlace de Interés:**

https://scholar.google.com/citations?hl=es&user=Bp3QMQMAAAAJ



# Sesión 6-Árboles de Búsqueda

4 de Septiembre, Bogotá D.C.

# CONTENIDO TEXTO COMPLEMENTARIO

Algoritmos de Enjambre

Greedy

Search

A\* (Consistencia y Admisibilidad)

### **Algoritmos de Enjambre**

La inteligencia de enjambre es un enfoque computacional que resuelve problemas complejos imitando el comportamiento descentralizado y auto-organizado que se observa en los enjambres naturales [1].

Estos algoritmos se basan en la interacción de múltiples agentes simples (partículas, hormigas, abejas, etc.) que siguen reglas básicas y que, de manera colectiva, pueden resolver problemas complejos sin necesidad de un control centralizado [2].

El principio fundamental es que el comportamiento emergente del grupo es más inteligente que el de cualquier individuo por separado, permitiendo encontrar soluciones óptimas o casi óptimas a problemas de optimización [3].

La inteligencia de enjambre es una parte de la inteligencia artificial en la que muchos agentes simples trabajan juntos para resolver problemas utilizando el comportamiento de grupo. [4].

# **Características Principales**



No existe una entidad de control central.

Auto-Organización Las soluciones emergen de

interacciones locales

Robustez El sistema puede adaptarse a fallos individuales

### Flexibilidad

Capacidad de responder a cambios en el entorno

### **Escalabilidad**

Funciona bien con diferentes tamaños de población

**Optimización** 

Optimización de funciones continuas y discretas.

### **Funcionalidades**



Resolución de problemas NP-difíciles y el desarrollo de optimizaciones de funciones continuas y discretas.

Aprendizaje automático y minería de datos.

Planificación de rutas y scheduling.

Clustering y clasificación.

### **Conceptos Clave**



### **Tipo de Algoritmo de Enjambres**

Optimización por enjambre de Partículas Inspirado en el comportamiento de bandadas de pájaros o cardúmenes de peces.

Algoritmo de Colonias de Hormigas Basado en el comportamiento de búsqueda de alimento de las hormigas.

Algoritmo de Abejas Artificiales

Inspirado en el comportamiento de búsqueda de néctar de las abejas.

Algoritmo de Luciérnagas

Basado en los patrones de destello de las luciérnagas.

Algoritmo de Murciélagos

Inspirado en la eco localización de los murciélagos.

**Búsqueda Cuco** 

Inspirado en el comportamiento reproductivo de los cucos, que ponen sus huevos en los nidos de otras aves

### Optimización por enjambre de Partículas

Es una técnica de optimización basada en población, inspirada en el comportamiento social de grupos de animales como bandadas de pájaros o cardúmenes de peces [5].

Desarrollado por Eberhart y Kennedy en 1995, simula el proceso mediante el cual estos grupos se mueven colectivamente hacia una dirección óptima para encontrar alimentos o evitar depredadores.

Cada "partícula" en el enjambre representa una solución potencial al problema de optimización, y el conjunto de partículas colabora para encontrar la mejor solución global mediante la combinación de conocimiento individual y colectivo.

La optimización por enjambre de partículas (*Particle Swarm Optimization, PSO*) es un método de optimización heurística orientado a encontrar mínimos o máximos globales.

### **Características Principales**

#### Basado en Población

Trabaja con múltiples soluciones simultáneamente

Sin gradientes

No requiere información derivativa de la función objetivo

Estocástico Jtiliza componentes aleatorios en la búsqueda



Mejora progresivamente las soluciones a través de generaciones

### Colaborativo

Las partículas comparten información sobre buenas soluciones

### **Optimización**

Bueno para la optimización continua y sencillo y fácil de aplicar

# Breve Resumen del Modelo Matemático

### Para cada partícula i en la iteración t:

#### Ecuación de Velocidad:

$$oxed{v_i^{(t+1)} = w \cdot v_i^{(t)} + c_1 \cdot r_1 \cdot (pbest_i - x_i^{(t)}) + c_2 \cdot r_2 \cdot (gbest - x_i^{(t)})}$$

### **Ecuación de Posición:**

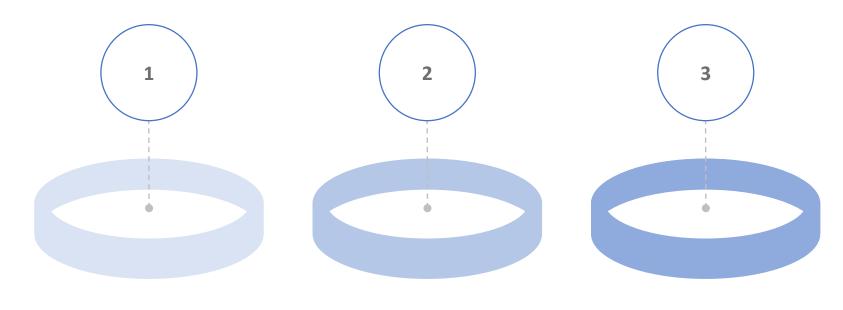
$$x_i^{(t+1)} = x_i^{(t)} + v_i^{(t+1)}$$

#### Donde:

- $ullet v_i^{(t)}$ : Velocidad de la partícula i en la iteración t
- $ullet x_i^{(t)}$ : Posición de la partícula i en la iteración t
- w: Factor de inercia (controla la influencia de la velocidad anterior)
- $c_1, c_2$ : Coeficientes de aceleración (cognitivo y social)
- $r_1, r_2$ : Valores aleatorios uniformemente distribuidos en [0,1]
- ullet  $pbest_i$ : Mejor posición histórica encontrada por la partícula i
- *gbest*: Mejor posición global encontrada por todo el enjambre

Fuente: https://www.mdpi.com/1099-4300/22/3/362

# Base de Inspiración



**Evaluación** 

Cada individuo evalúa su entorno (función de fitness)

Comparación

Compara su situación actual con experiencias pasadas (pbest)

**Imitación** 

Tiende a moverse hacia los individuos con mejor desempeño (gbest)

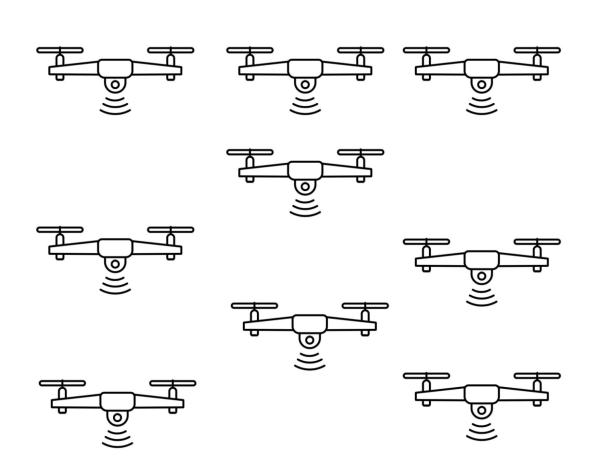
# Ejemplo 1: La búsqueda del tesoro en el océano

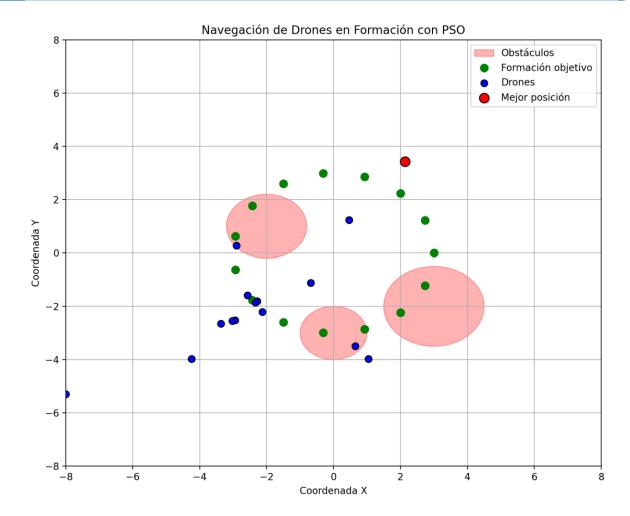
Imagine que somos un grupo de buceadores buscando un tesoro en el fondo del océano. Cada buceador representa una partícula, y el tesoro es la solución óptima que buscamos.



# Ejemplo 2: Navegación de drones en formación

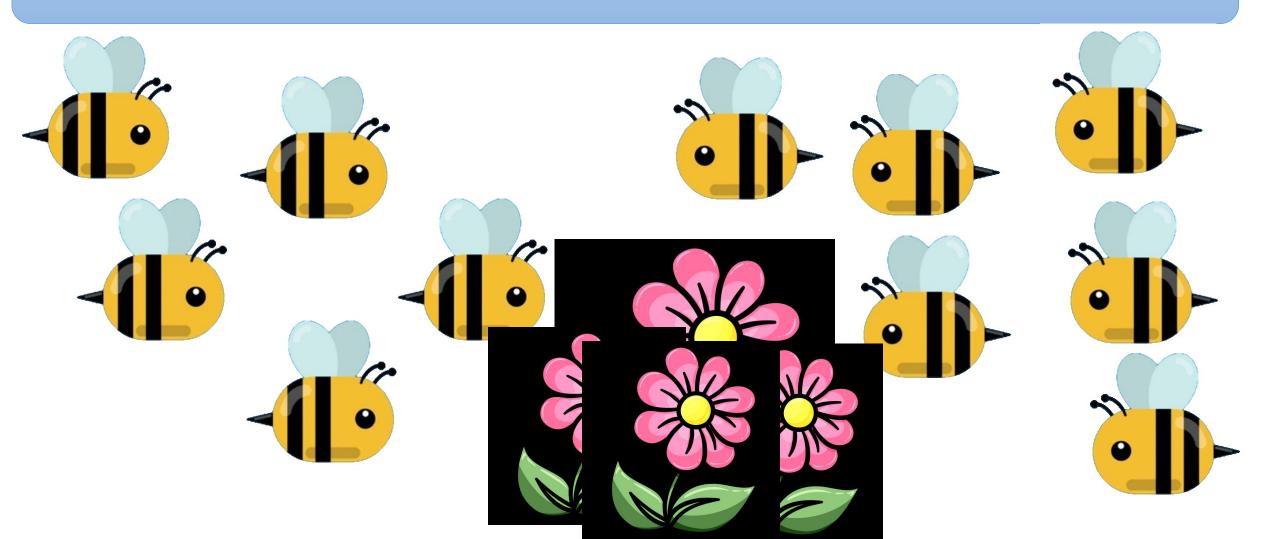
Un grupo de drones necesita formar una figura específica en el cielo mientras evitan obstáculos. Cada drone ajusta su posición basándose en su propia experiencia y en la del grupo.





Ejercicio 1: Guiando un enjambre de abejas hacia las flores más dulces.

Las abejas buscan flores con el néctar más dulce. Cada abeja explora por su cuenta, pero también comparte información sobre las mejores flores encontradas. Desarrollar un algoritmo de partículas para que las abejas encuentren las flores.



### Algoritmo de Colonias de Hormigas

La optimización de colonias de hormigas (ACO) es un algoritmo inspirado en el comportamiento de forrajeo de las hormigas que consiste en un conjunto de comportamientos que realizan los animales para encontrar, seleccionar y obtener su alimento.

Está diseñado para resolver problemas de optimización especialmente aquellos en los que hay que encontrar la mejor solución posible entre muchas [1].

Desarrollado por Marco Dorigo en 1992, se inspira en la capacidad de las hormigas para encontrar el camino más corto entre su colonia y una fuente de alimento mediante el uso de feromonas.

Las hormigas reales dejan un rastro de feromonas mientras caminan, y otras hormigas son más propensas a seguir caminos con mayor concentración de feromonas.

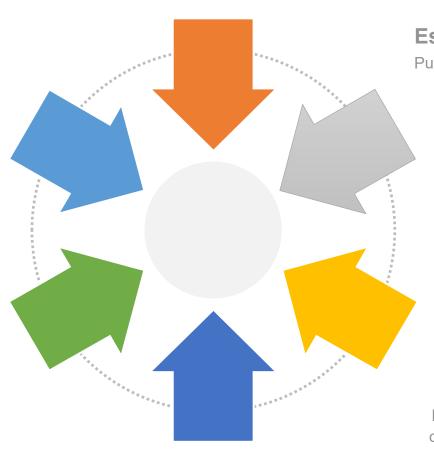
# **Características Principales**



Distribuido

No requiere control centralizado

Adaptativo
Se ajusta a cambios en el
entorno



### Escalable

Puede manejar problemas de gran tamaño

### **Paralelizable**

Fácil de implementar en arquitecturas paralelas

### Optimización

Bueno para la optimización continua y sencillo y fácil de aplicar

5

### Referencias

- [1] *Datacamp.com*. [En línea]. Disponible en: https://www.datacamp.com/es/tutorial/swarm-intelligence. [Consultado: 19-sep-2025].
- [2] A. Aguión, "La inteligencia de enjambre", *Fundación Aquae*, 13-ene-2019. [En línea]. Disponible en: https://www.fundacionaquae.org/la-inteligencia-enjambre-y-la-inteligencia-artificial/. [Consultado: 19-sep-2025]
- [3] *Scispace.com*. [En línea]. Disponible en: https://scispace.com/pdf/algoritmos-de-enjambre-35qf4hsf69.pdf. [Consultado: 19-sep-2025].
- [4] A. Vina, "Inteligencia de enjambre en la IA de visión: cómo funciona", *Ultralytics.com*. [En línea]. Disponible en: https://www.ultralytics.com/es/blog/what-is-swarm-intelligence-exploring-its-role-in-vision-ai. [Consultado: 19-sep-2025].
- [5] Cienciadedatos.net. [En línea]. Disponible en: https://cienciadedatos.net/documentos/49\_optimizacion\_con\_particle\_swarm. [Consultado: 19-sep-2025].

