Лабораторна робота №2
"Реалізація алгоритму оптимізації роєм часток для пошуку глобального мінімуму функції."

Роботу виконав: Климентьєв Максим 3-го курсу групи ФІ-21

## Contents

Ĺ	Опис головних гіперпараметрів та їх значення (розмір популя	цiï,
	елітизм,) для кожного експерименту, графічні результати	1
2	Опис експериментів для кожної функції	1
3	Опис результатів експериментів	<b>2</b>
1	Висновки	15

# 1 Опис головних гіперпараметрів та їх значення (розмір популяції, елітизм, ...) для кожного експерименту, графічні результати

**Розмір популяції** — Просто кількість частинок **Кількість ітерацій** — Просто кількість ітерацій **Швидкість руху** — обмеження в швидкості для частинок

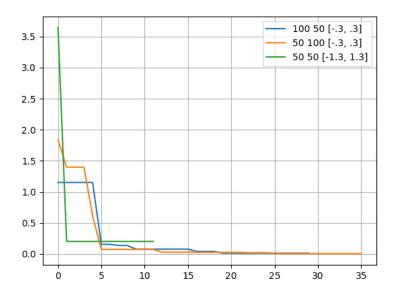
### 2 Опис експериментів для кожної функції

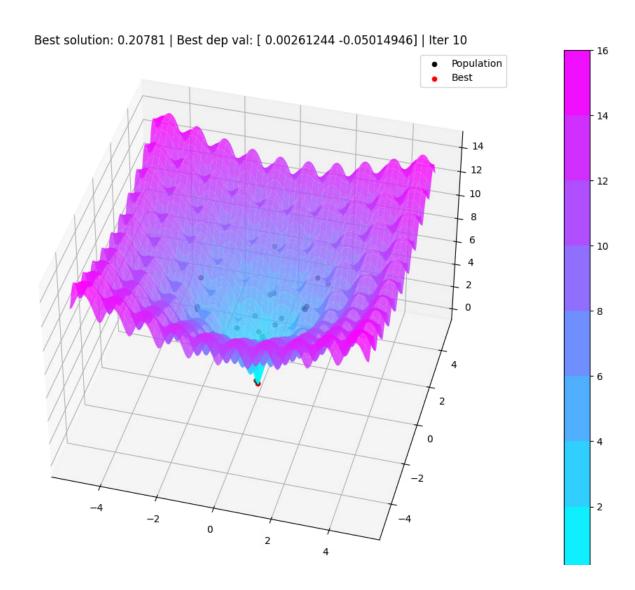
**Вони були однакові** — Для кожної функції було проведено по 3 експерименти:

- 1. Коли кількість частинок велика
- 2. Коли кількість ітерацій велика
- 3. Коли швидкість руху велика

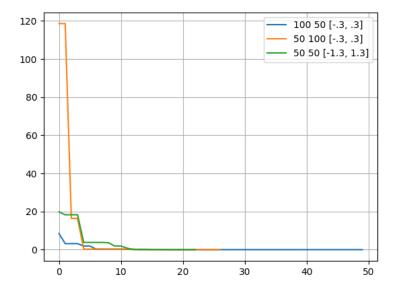
# 3 Опис результатів експериментів

**Ackley** — має мінімум в точці 0



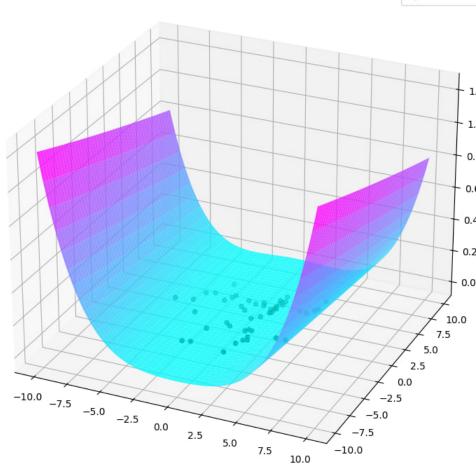


#### $\mathbf{Rozenbrock}$ — має мінімум в точці 0

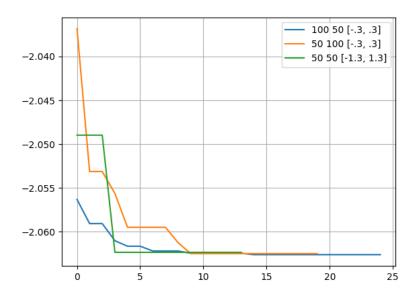


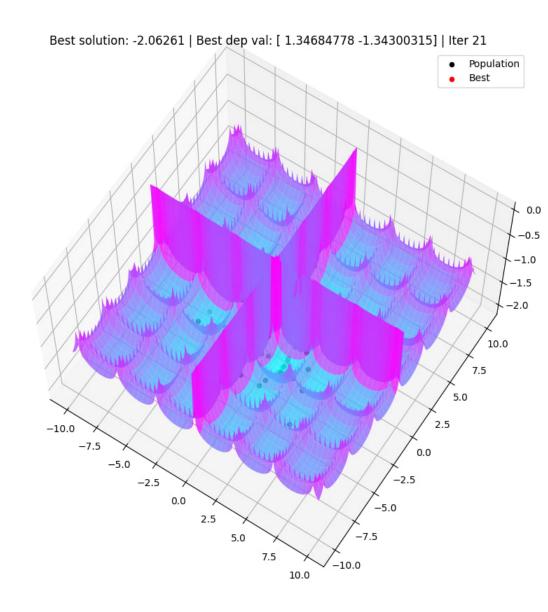
Best solution: 0.42035 | Best dep val: [1.57693756 2.45715261] | Iter 17

Population
 Best

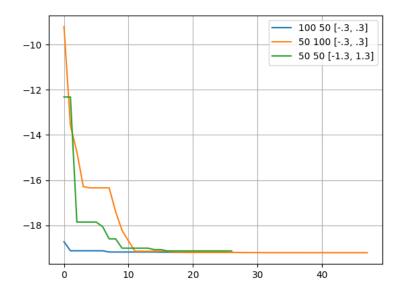


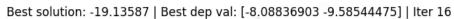
#### ${f CrossInTray}-$ має мінімум в точці -2.06261

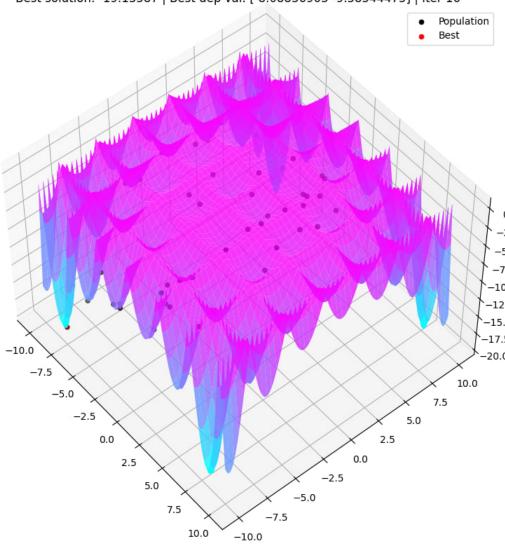




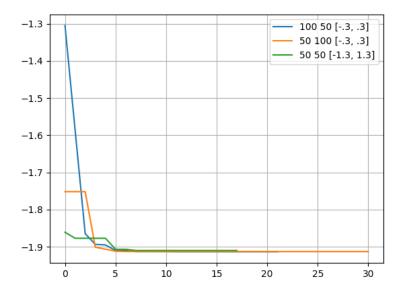
**Holder** — має мінімум в точці -19.2085





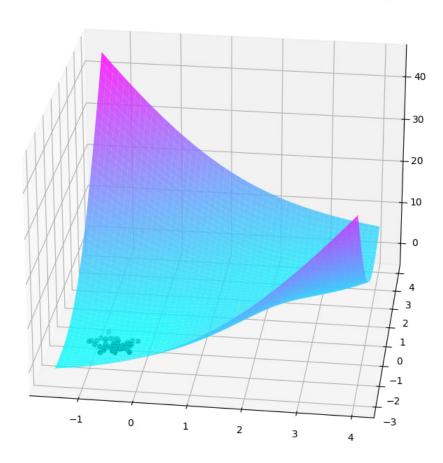


#### **McCormick** — має мінімум в точці -1.9133

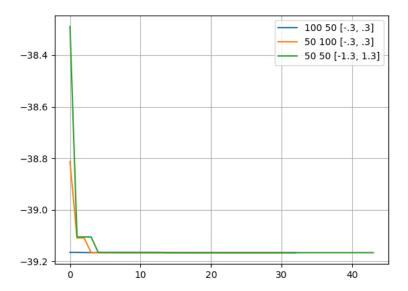


Best solution: -1.91317 | Best dep val: [-0.55364548 -1.55003047] | Iter 28

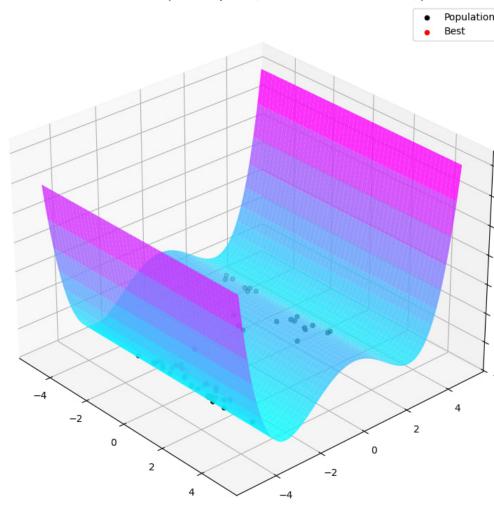




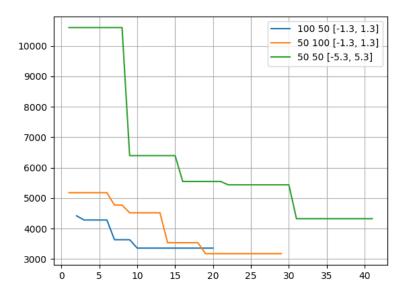
StyblinskiTang — має мінімум в точці -39.1661...



Best solution: -39.16614 | Best dep val: [ 1.45519703 -2.90229435] | Iter 12



#### Reductor — шукаємо мінімальну вагу



#### 4 Висновки

Велика кількість популяції зазвичай краща, ніж кількість ітерацій чи швилкість

Велика кількість ітерацій або швидкість зазвичай гірше, але швидкість інколи допомагає знайти результат, головне не переборщити.