

1 Introduction

Le Whale Optimization Algorithm est une nouvelle métaheuristique introduite en 2016 par Mirjalili et Lewis basée sur l'intelligence en essaim. Cet algorithme est inspiré d'une stratégie d'alimentation des baleines à bosse connue sous le nom de L'alimentation au filet à bulles. Une tactique qui leur permet d'attraper le plus de poissons possibles en un seul coup. Après avoir détecté ses proies, la baleine libère des bulles en nageant dans un mouvement spirale vers la surface pour encercler la proie pour la capturer. Les bulles libérées peuvent prendre 2 formes : une forme de cercles rétrécissants [figure 01] ou une forme spirale [figure 02]. Dans cet algorithme, La recherche des proies représente l'exploration de l'espace de recherche et La libération des bulles représente l'exploitation.

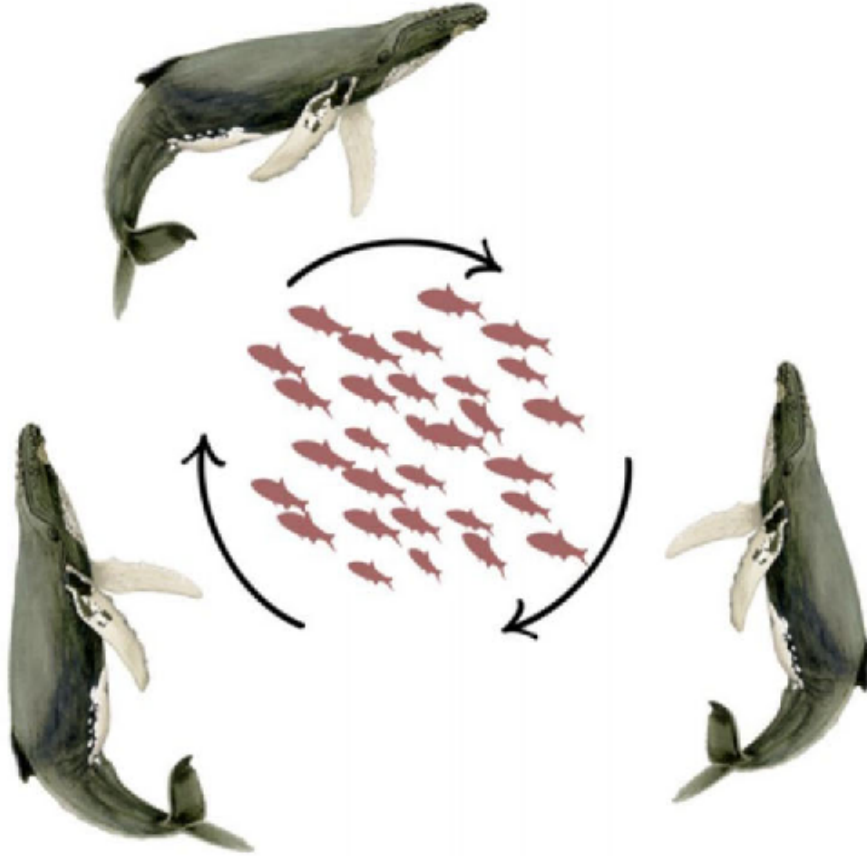


Figure 1: Libération des bulles en cercles rétrécissants

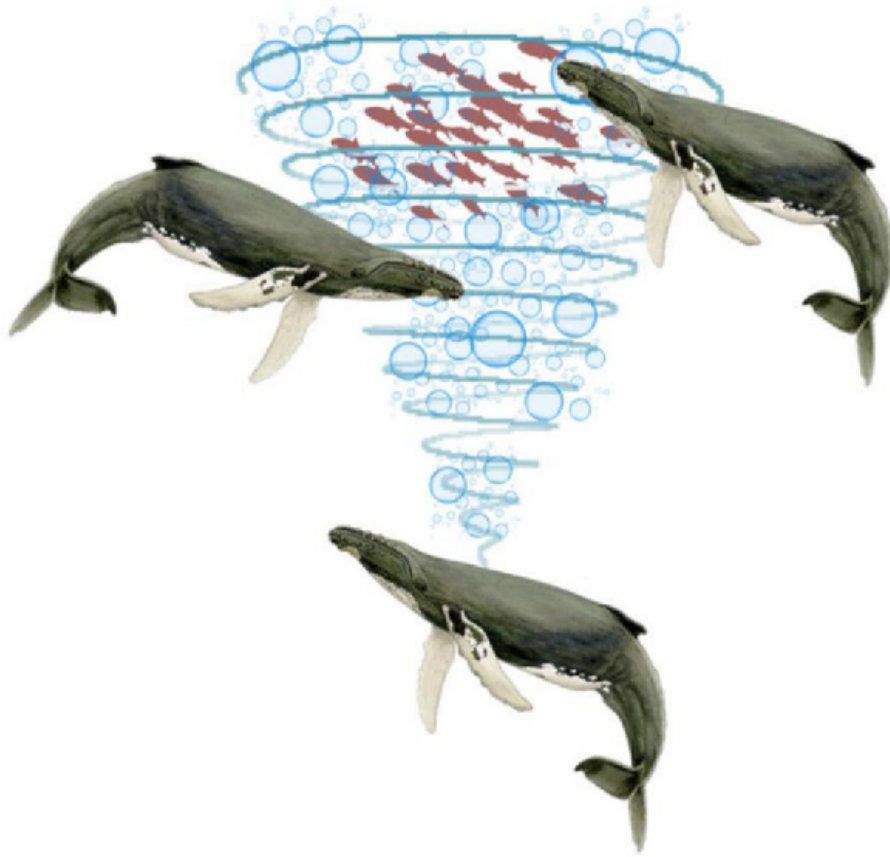


Figure 2: Libération des bulles en spirale

2 Représentation mathématique :

2.1 Encerclement avec bulles en cercles rétrécissants :

Soient:

- $x^*(t)$ la meilleure solution courante.
- t le numéro de l'itération courante.
- \vec{D} indique la distance du i ème baleine (i ème solution candidate) à la proie (la meilleure solution actuelle).
- $x(t)$ une solution de la population à l'itération t , et $x(t+1)$ le résultat de sa mise à jour.
- $x_r(t)$ une solution choisie aléatoirement de la population courante.

- A et C des coefficients calculés par les formules suivantes:

$$A = 2ar - a$$

$$C = 2r$$

Avec r un nombre aléatoire appartenant à $[0, 1]$.
et a un nombre décrémenté linéairement à chaque itération de 2 à 0, de la façon suivante: $a = a_{init} - a_{init} * i / max_iter$ avec i numéro de l'itération courante, max_iter le nombre maximal des itération et a_{init} la valeur initiale de a .

Le processus d'encerclement de la proie peut être représenté par les équations suivantes :

$$\vec{D} = |Cx^*(t) - x(t)|$$

Si $|A| < 1$:

$$x(t+1) = x^*(t) - A\vec{D} \quad (1)$$

Sinon:

$$x(t+1) = x_r(t) - A\vec{D} \quad (2)$$

Le comportement de l'encerclement avec bulles en cercle rétrécissant est obtenu en diminuant la valeur de a de a_{init} à 0 au cours des itérations. La variation de A peut être utilisée pour rechercher des proies, c'est-à-dire la phase d'exploration. Par conséquent, A peut être utilisé avec des valeurs aléatoires supérieures à 1 ou inférieures à -1 pour forcer les solutions à s'éloigner de la solutions de référence (la meilleure solution $|A| < 1$ ou une solution aléatoire sinon).

2.2 Encerclement avec bulles sous forme spirale :

Il est modélisé par les équations suivantes :

$$\vec{D} = |x^*(t) - x(t)| \quad (3)$$

$$x(t+1) = \vec{D}e^{bl} \cos(2\pi l) + x^*(t) \quad (4)$$

Où l est un nombre aléatoire appartenant à $[-1, 1]$ Et b une constante qui définit la forme de la spirale

Ces deux types définissent deux mécanismes d'explorations de l'espace recherche, ce qui permet une meilleure diversification de l'espace de recherche. Dans chaque itération du WOA, un de ces deux mécanismes est choisi avec une probabilité p égale à 50% pour mettre à jour la population des solutions candidates comme suit:

$$x(t+1) = \begin{cases} x^*(t) - A\vec{D} & r < p \\ \vec{D}e^{bl} \cos(2\pi l) + x^*(t) & r \geq p \end{cases}$$

avec $x^*(t)$ est la meilleure solution actuelle au temps t , p est égal à 0,5 et r est un nombre aléatoire entre $[0, 1]$

2.3 Pseudocode:

Algorithm 1: Whale Optimization Algorithm

Result: Nombre de boîte utilisées.

Initialiser la population de baleines (l'ensemble initial des solutions candidates): X_i ($i = 1, 2, \dots, N$);

Évaluer les solutions de la population initiale;

X^* = la meilleure solution actuelle;

while $t < max_iter$ **do**

for $solution \in population$ **do**

 Mettre à jour a, A, C, l et r ;

if $r < 0,5$ **then**

if $|A| < 1$ **then**

 Mettre à jour la solution par Eq.(1);

else

 Sélectionnez une solution aléatoire X_r ;

 Mettre à jour la solution par Eq.(2);

end

else

 Mettre à jour la solution par l'Eq.(4);

end

end

 Vérifier si une solution dans la population dépasse l'espace de recherche et la modifier;

 Évaluer chaque solution;

 Mettre à jour X^* s'il existe une meilleure solution;

$t = t + 1$;

end

2.4 Ingrédients du WOA :

- Population initiale des solutions.
- Fonction d'évaluation qui permet de choisir la meilleure solution $x^*(t)$.
- Un mécanisme d'évolution:
 - Encerclement avec bulles en cercle rétrécissant.
 - Encerclement avec bulles sous forme de spirale.
- Critère d'arrêt du WOA: nombre maximal d'itérations.

2.5 Paramètres du WOA :

- La taille de la population des solutions candidates à évaluer dans chaque itération.

- La constante b qui définit la forme de la spirale.
- Le nombre maximal d'itérations: max_{iter} .
- le nombre a qui détermine le degré de diversification (exploration).

2.6 Application de l'algorithme au problème du bin packing :

2.6.1 Discrétisation de l'espace de recherche :

Cet algorithme a été proposé pour la résolution de problèmes à espace de recherche continu. Afin de l'adapter à notre problème discret nous allons utiliser une méthode appelée LOV qui permet de passer d'une solution continue à une solution discrète:

Algorithm 2: Discrétisation de l'espace de recherche par LOV

Result: Solution discrète $\tilde{X} = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ obtenue à partir de la solution continue $\tilde{X} = (\tilde{x}_1, \tilde{x}_2, \dots, \tilde{x}_n)$
 Ordonnez les valeurs du vecteur de \tilde{X} par ordre décroissant;
 L'indice d'ordre de chaque valeur est stocké dans un vecteur
 $\theta = \{\theta_i = \text{ordre de l'élément } \tilde{x}_i\};$

2.6.2 Représentation d'une solution :

Une solution est exprimée par un vecteur $x(t) = (a_1, a_2, \dots, a_n)$ représentant la distribution des articles dans les boîtes au moment t , avec n le nombre d'article et a_i est un article d'ordre i . Les articles sont ordonnés selon les boîtes dans lesquelles ils sont rangés, i.e. l'article a_1 est rangé dans la première boîte, s'il y'en a de l'espace dans cette boîte alors l'article a_2 est y rangé, sinon a_2 est rangé dans la deuxième boîte...ainsi de suite. (principe du Next Fit) Une solution $x(t)$ appartient au domaine de recherche tant qu'elle respecte les contraintes du problème: un objet ne peut pas être rangé dans plus d'une boîte, donc pas de doublons dans $x(t)$, l'autre contrainte concernant le respect de la capacité d'une boîte est vérifié trivialement par définition du vecteur $x(t)$.

2.6.3 La fonction objectif :

Afin de pouvoir évaluer les solutions, Nous avons opté pour la fonction suivante proposée par *Hyde et al* [add ref here], au lieu du nombre de boîtes utilisées, parce que avec cette dernière pour plusieurs solutions on peut avoir la même évaluation ce qui peut engendrer la stagnation de l'algorithme.

$$F_{min} = 1 - \frac{\sum_1^n (occup_i/c)^k}{n}$$