Breve Tutorial sobre a Biblioteca Python para GA

Além do Python com a biblioteca numpy, matplotlib e math é necessário instalar a biblioteca Python para GA: pip install geneticalgorithm2 (https://pypi.org/project/geneticalgorithm2/)

Informações sobre a biblioteca:

Na biblioteca a função f é a função objetivo que se deseja minimizar, onde a entrada é o conjunto de X (variáveis de decisão).

Caso exista alguma restrição ela pode ser incluída na função objetivo. No exemplo abaixo o exemplo indica como a avaliação para o caso a soma das duas primeiras variáveis X0 e X1 fossem inferior a 2.

```
def f(X):
```

```
penalidade=0
if X[0]+X[1]<2:
    penalidade =500+1000*(2-X[0]-X[1]) # quanto mais próximo de 2 menor será a punição.
return np.sum(X)+ penalidade
```

O modelo do algoritmo genético é projetado para minimizar a função dada.

Assim, para problemas de maximização é possível multiplicar a função objetivo por um sinal negativo. Assim, o valor absoluto da saída é o máximo da função. Exemplo:

def f(X):

return -np.sum(X)

As variáveis precisam ser identificadas:

- Os limites das variáveis devem ser definidos como um array numpy e, para cada variável, precisa-se de um limite identificado:
- Para três variáveis, todas tendo os mesmos limites: varbound=np.array([[0,10]]*3)
- Para variáveis reais (contínuas), usa-se a string 'real' para notificar o tipo real para as variáveis: variable_type='real'
- Para variáveis inteiras, usa-se a string 'int' para notificar o tipo inteiro para as variáveis:
 variable_type='int'
- Aceitando também Boolean, usa-se variable_type é igual a 'bool', não há necessidade de variable_boundaries ser definida.
- Caso de os limites sejam diferentes, veja o exemplo com variáveis mista:

Se as variáveis têm diferentes tipos, por exemplo:

```
x1 seja uma variável real (contínua) em [0.5,1,5],
```

x2 seja uma variável inteira em [1,100] e

x3 seja uma variável booleana (pode ser zero ou um).

Exemplo de definição do modelo com 3 variáveis:

```
varbound=np.array([[0.5,1.5],[1,100],[0,1]])
variable_type =np.array([['real'],['int'],['int']])
model=ga(function=f,dimension=3, variable_type_mixed= variable_type, variable_boundaries=varbound)
```

Observe que o comprimento de variable_boundaries deve ser igual a dimension: dimension=3.

A saída com a melhor resposta do problema de otimização definido e encontrada pelo algoritmo genético é do tipo dicionário e um relatório do progresso do algoritmo genético:

- convergence=model.report: é uma lista que inclui a convergência do algoritmo sobre as iterações
- **solution=model.ouput_dict**: é um dicionário incluindo o melhor conjunto de variáveis encontradas e o valor da função dada associada a ele ({'variável':, 'função':}).

Os parâmetros do algoritmo genético podem ser definidos em:

```
algorithm_param = {
          'max_num_iteration': 300,\
          'population_size':100,\
          'mutation_probability':0.08,\
          'elit_ratio': 0.01,\
          'crossover probability': 0.6,\
          'parents_portion': 0.3,\
          'crossover_type':'uniform',\
          'max_iteration_without_improv':None
          'selection_type': 'roulette'
          }
model=ga(function=f,\
      dimension=3,\
      variable_type='real',\
      variable_boundaries=varbound,\
      algorithm_parameters=algorithm_param)
```

max_num_iteration: número máximo de gerações;

é o parâmetro para o critério de finalização do algoritmo genético.

Se o valor deste parâmetro for **None**, o algoritmo define o número máximo de iterações automaticamente como uma função da dimensão, limites e tamanho da população.

O usuário pode inserir qualquer número de iterações que desejar. É altamente recomendável que o próprio usuário determine o max_num_iteration.

população_size: determina o número de soluções em cada iteração. O valor padrão é 100;

mutation_probability: determina a chance de cada gene em cada solução individual ser substituído por um valor aleatório. O padrão é "0,1", ou seja, 10 por cento (10%);

elit_ration: determina o número de membros que serão preservados na próxima população. O valor padrão é 0,01 (ou seja, 1 por cento). Por exemplo, quando o tamanho da população é 100 e elit_ratio é 0,01, então há um indivíduo na população (o melhor), que será mantido na próxima geração. Se este parâmetro for definido como zero, o algoritmo genético implementa um algoritmo genético padrão em vez do GA elitista;

crossover_probability: determina a chance de uma solução existente passar seu genoma para os filhos (também conhecido como descendência); o valor padrão é 0,5 (ou seja, 50 por cento);

parent_portion:

Função: Define a **fração da população** que será usada como **pais** para gerar novos indivíduos (offspring) por meio de recombinação (crossover).

Valor típico: entre 0 e 1.

Ex: parent portion = $0.3 \rightarrow 30\%$ dos **melhores indivíduos** serão selecionados como pais para cruzamento.

Importância: Controla o pool genético de onde os filhos virão. Um valor muito baixo pode causar falta de diversidade, e um valor muito alto pode causar perda de qualidade.

O valor ideal depende do problema.

Suponha que se tenha:

- População de 100 indivíduos
- elit_ratio = 0.1 → 10 indivíduos copiados diretamente
- parent_portion = 0.4 → 40 indivíduos selecionados como pais

A geração seguinte será composta por:

- 1. 10 indivíduos elitistas (sem alteração)
- 2. Os **90 restantes** serão gerados a partir da recombinação entre os 40 pais selecionados.

crossover_type: existem três opções incluindo **one_point**; **two_point** e **uniform**; o padrão é crossover uniform;

max_iteration_without_improv: se os algoritmos não melhorarem a função objetivo sobre o número de iterações sucessivas determinado por este parâmetro, o algoritmo genético finaliza e relata a melhor solução encontrada antes de max_num_iterations a serem atendidas. O valor padrão é None.

selection_type: há as seguintes opções para tipos de seleção de indivíduos: fully_random, roulette, tournament; entre outras. O linear_ranking(selection_pressure = 1.5) indica uma normalização linear com taxa 1.5. O padrão é roulette.

remove_duplicates_generation_step: intervalo para remover os duplicados; se 1 remove a cada geração;

[1] Rastrigin, L. A. "Systems of extremal control." Mir, Moscow (1974).