

TÜBİTAK–****2209-A ÜNİVERSİTE ÖĞRENCİLERİ ARAŞTIRMA PROJELERİ DESTEĞİ PROGRAMI****

**Başvuru formunun Arial 9 yazı tipinde, her bir konu başlığı altında verilen açıklamalar göz önünde bulundurularak hazırlanması ve ekler hariç toplam 20 sayfayı geçmemesi beklenir (Alt sınır bulunmamaktadır). Değerlendirme araştırma önerisinin özgün değeri, yöntemi, yönetimi ve yaygın etkisi başlıkları üzerinden yapılacaktır.**

****ARAŞTIRMA ÖNERİSİ**** FORMU

2019

… Dönem Başvurusu

**A. GENEL BİLGİLER**

|  |
| --- |
| **Başvuru Sahibinin Adı Soyadı:** |
| **Araştırma Önerisinin Başlığı:** |
| **Danışmanın Adı Soyadı:** |
| **Araştırmanın Yürütüleceği Kurum/Kuruluş:** |

**ÖZET**

Klasik optimizasyon teknikleri, problem boyutunun, yani tasarım değişkenlerinin sayısının çok olması, problemin lineer olmaması, arama uzayının büyük olması durumlarında kabul edilebilir bir çözüm bulmakta yetersiz ve etkisiz kalmaktadırlar. Karmaşıklık düzeyi yüksek optimizasyon problemleri için en uygun çözümü bulmak zor bir görevdir. Günümüzde karmaşıklık düzeyi yüksek arama uzaylarına sahip optimizasyon problemlerinin çözümlenmesinde sıklıkla meta-sezgisel arama algoritmaları kullanılmaktadır. Meta sezgisel arama (MSA) algoritmaları doğadan esinlenilerek geliştirilmiş yöntemlerdir [1].

MSA algoritmalarının tatbik edildiği alanlar optimizasyon problemleri ile de sınırlı değildir. MSA algoritmaları başta tahmin, sınıflandırma ve kümeleme problemlerinin modellenmesinin yanı sıra melez yapay zekâ algoritmalarının tasarımında ve geliştirilmesinde de yaygın ve başarılı bir şekilde uygulanmaktadırlar. Özellikle yapay sinir ağlarının optimizasyonu [2], k-en yakın komşu sınıflandırıcının [3], karar ağaçlarının [4-5] ve bulanık mantık-temelli algoritmaların [6] melezleştirilmesi ve son dönemlerin popüler araştırma konularından derin öğrenme [7], büyük veri uygulamalarında [8], Endüstri 4.0 [9-10] gibi modern otomasyon sistemlerinin ve uygulamalarının geliştirilmesinde meta-sezgisel optimizasyon tekniklerinden faydalanılmaktadır.

MSA algoritmalarının performansları, komşuluk araması ve çeşitlilik görevlerini yerine getirmelerindeki başarılarına bağlıdır. Özellikle, karmaşıklık düzeyi yüksek problemlerin çözümlenmesinde MSA algoritmalarının üstesinden gelmeleri gereken iki zorluk bulunmaktadır. Bunların ilki, çok modlu problemlerin (multi-modal) arama uzaylarında çok sayıda yer alan yerel minimum tuzaklarını aşamamak iken, ikincisi ise arama sürecinin sonunda küresel çözüme yeterince yakınsayamamaktır. Yerel çözüm tuzaklarına yakalanmanın başlıca nedeni, algoritmaların çeşitlilik görevlerini etkili bir şekilde yerine getirememeleridir. Yakınsama konusundaki problemler ise algoritmaların komşuluk aramasını hassas bir şekilde gerçekleştirememelerinden kaynaklanmaktadır. Mevcut yöntemlerden daha güçlü arama performansı sergileyen MSA algoritmaları geliştirmek için 1980’li yıllardan bu yana yüzlerce çalışma yapılmıştır. Bu çalışmaların bir kısmı doğadan esinlenilerek geliştirilen yeni MSA algoritmaları iken, büyük bir bölümü ise mevcut MSA algoritmalarının çeşitli yöntemlerle yeniden tasarlanarak (modifiye edilerek) performanslarının iyileştirilmesi esasına dayanmaktadır [11-25]. MSA algoritmalarının yeniden tasarlanmalarında ve melezleştirilmelerinde ise çoğunlukla doğadan esinlenilerek geliştirilmiş çeşitli yöntemler kullanılmaktadır. Bu yöntemleri üç başlık altında toplamak mümkündür. Bunlar, “dağılım”, “seçim” ve “kontrol” (DSK) olarak adlandırılan yöntemlerdir.

Günümüzde, üzerinde yoğun bir şekilde çalışılan optimizasyon uygulamalarının başında kısıtlı mühendislik tasarım problemleri gelmektedir. Mevcut MSA algoritmalarının baz modelleri ile bu problemlerin birçoğu çözümlenememekte ya da kabul edilebilir bir çözüme ulaşılamamaktadır. Araştırmacılar bu durumda MSA algoritmalarını kendi problemlerine yönelik olarak özelleştirmek suretiyle modifiye etmekte ve daha iyi çözümleri keşfetmeye çalışmaktadırlar. Algoritmaların probleme özgü olarak tasarlanması ise uzmanlık isteyen ve zorluklarla dolu bir süreçtir. Bu süreçte MSA algoritmaları çok çeşitli tekniklerin tatbik edilebildiği DSK yöntemleri ile esnek ve etkili bir şekilde tasarlanabilmeli, test edilebilmeli ve doğrulanabilmelidirler. Böylesi bir çalışma ise ancak, yazılım tasarım prensiplerine bağlı olarak modüler yapıda geliştirilmiş bir yazılım mimarisini, DSK (dağılım, seçim ve kontrol) yöntemlerini, çeşitli karşılaştırma ve mühendislik test problemlerini, güçlü ve çok sayıda alternatif MSA algoritmalarını içeren ve algoritmaların performanslarını karşılaştırmak için istatistiksel analiz yöntemlerinin tatbik edilebildiği bir platformda gerçekleştirilebilir.

Bu proje çalışmasının amacı, DSK yöntemlerini kullanarak melez ve güçlü MSA algoritmaları geliştirmektir. Böylelikle, günümüzde üzerinde yoğun olarak çalışılan mühendislik tasarım problemlerini mevcut tekniklerden daha başarılı bir şekilde çözümleyen MSA algoritmalarının geliştirilmesi hedeflenmektedir. Proje kapsamında, MSA algoritmalarının performanslarını iyileştirme amacıyla araştırma ve geliştirme faaliyetleri yürütülecektir. Araştırma sürecinde literatürdeki en popüler teknikler (güçlü ve güncel 15 MSA algoritması), çeşitli DSK yöntemleri, 90 adet klasik karşılaştırma problemi, 5 adet mühendislik tasarım problemi (MSA makalelerinde 2-4 arası probleme yer verilmektedir) [26-29]. Wilcoxon [30] ve Friedman [31] test ve analiz yöntemleri kullanılacaktır. Bu süreçte üzerinde çalışmalar yürütülecek olan MSA algoritmalarının kaynak kodları MATLAB File Exhange platformundan elde edilmiştir. Çalışma sürecinin ilk adımında, literatürdeki en güncel ve en yaygın kullanılan MSA algoritmaları arasından 15’i (on beşi) seçilecektir. Hâlihazırda bu algoritmaların belirlenmesi için ön çalışma yapılarak 26 MSA algoritmasının makalelerine ve MATLAB kodlarına erişilmiştir[28, 29, 32-55]). Bu 26 algoritma arasından 15’i seçilecektir. Bu algoritmalar arasından ise mühendislik tasarım problemlerinde en iyi performansa sahip olan ilk 3’ü belirlenecektir (algoritmaların mühendislik tasarım problemlerindeki performansları Friedman yöntemiyle analiz edilecek ve sıralanacaklardır). İkinci adımda, bu üç (3) algoritmaya çeşitli DSK yöntemleri tatbik edilerek algoritmaların arama performansları iyileştirilmeye çalışılacaktır. DSK yöntemleri ile güçlendirilen algoritmaların mühendislik tasarım problemlerindeki performansları araştırılacaktır. Bu süreçte algoritmaların komşuluk araması ve çeşitlilik görevlerini dengeli ve daha etkili bir şekilde yerine getirebilmeleri için DSK yöntemlerinden faydalanılacaktır. Üçüncü adımda, modifiye edilmiş MSA algoritmalarının CEC 2014 problem havuzu [56], CEC 2017 problem havuzu [57] ve mühendislik tasarım problemleri üzerindeki performansları araştırılacaktır. Bu süreçte algoritmaların baz modelleri ile yeniden tasarlanmış modelleri arasında performans karşılaştırmaları yapılacaktır. Dolayısıyla toplamda altı (6) rakip yöntem arasından en başarılı olanı belirlenmiş olacaktır. Son olarak algoritmaların performansları istatistiksel test ve analiz yöntemleri (wilcoxon ve friedman testleri) ile analiz edilerek kısıtlı mühendislik problemleri için en güçlü MSA algoritması literatüre kazandırılacaktır. Geliştirilecek algoritmaların ve yapılacak çalışmaların uluslararası konferanslarda ve saygın akademik dergilerde yayınlanması için gerekli hazırlıklar ve başvurular yapılacaktır.

1. **ÖZGÜN DEĞER** 
   1. **Konunun Önemi**
   2. **Araştırma Önerisinin Özgün Değeri**
   3. **Araştırma Sorusu/Hipotezi**

Literatürdeki MSA algoritmaları üzerindeki iyileştirmeler incelendiğinde, çalışmaların birçoğu mevcut MSA tekniklerinin çeşitli yöntemlerle iyileştirilmesini ve varyasyonlarının geliştirilmesini konu almaktadır. Algoritmalarda arama performansları üzerinde etkili olan iki temel öğe seçim yöntemleri ve arama operatörleridir ve iyileştirme çalışmaları bu noktalar üzerinde yoğunlaşmaktadır. MSA algoritmalarının performanslarını etkileyebilecek noktalar olan popülasyon yaratma (D: dağılım), çözüm adayı seçimi (S: seçim) ve algoritma parametrelerinin kontrol (K: kontrol) bölümlerini DSK başlığı altında toplayarak iyileştirme yaklaşımlarını daha sistematik hale getirmek mümkündür. MSA algoritmalarına DSK yöntemlerinden biri ya da birkaçı kullanılarak algoritmaların baz modelleri üzerinde iyileşme elde etmek mümkündür.

* 1. **Amaç ve Hedefler**

Araştırma önerisinin amacı ve hedefleri açık, ölçülebilir, gerçekçi ve araştırma süresince ulaşılabilir nitelikte olacak şekilde yazılır.

Optimizasyon, mühendislik tasarımından finansal piyasalara, bilgisayar bilimlerinden endüstriyel uygulamalara kadar çok geniş alanda uygulanmaktadır. Geliştirilen MSA algoritmaları karmaşıklık düzeyi yüksek olan optimizasyon problemlerini yerel çözüm tuzaklarına takılarak kabul edilebilir çözümlere ulaşamamaktadır. Literatürde MSA algoritmalarının performanslarını artırarak yerel çözüm tuzaklarına takılma problemleri, çoğunluğunu doğadan esinlenerek geliştirilen tekniklerin tatbik edilmesiyle çözülmeye çalışılmıştır.

MSA algoritmalarını geliştirmek için kullanılan teknikleri ve MSA algoritmalarının yaşam döngülerinin adımlarını üç başlık altında toplanacaktır. Bu çalışmayla birlikte daha sistematik bir çalışma ortamı hazırlanarak optimizasyon ve kısıtlı mühendislik tasarım problemlerini başarılı bir şekilde çözümleyebilen melez MSA algoritmaları geliştirilecektir.

1. **YÖNTEM**
   1. **DSK Yöntemi**

MSA algoritmaları doğadaki işleyişlerin taklit edilmesiyle oluşturulmuştur. Bu algoritmaların yetenekleri ve özellikleri farklı olsa da temel olarak algoritma yaşam döngüleri aynı adımlardan oluşmaktadır. Bir problemin MSA algoritma ile çözümlenmesi algoritma 1’de verilmiştir.

|  |
| --- |
| Algoritma 1. MSA algoritmalarının arama süreci |
| 1. Problemin yaratılması (uygunluk fonksiyonunun, ceza fonksiyonunun tanımlanması) 2. Çözüm adayının tasarımı ve çözüm adayları topluluğunun yaratılması 3. Adayların uygunluk değerlerinin hesaplanması 4. İteratif süreç    1. Komşuluk Araması    2. Çeşitliliğin Sağlanması    3. Çözüm adayı topluluğunun güncellenmesi 5. Sonlandırma kriteri sağlandı mı?    1. Hayır (Adım 4’e dön)    2. Evet (Arama sürecini sonlandır ve en iyi çözüm adayını kaydet) |

Arama sürecinde verilen 1, 2, 3 ve 5 numaralı adımlar MSA algoritmaları için ortak adımlardır. 4 numaralı adım ise MSA algoritmalarına özgü operatörlerin ve işlemlerin uygulandığı adımdır. Arama sürecinin başarısı bu adıma bağlıdır.

MSA algoritmalarının yerine getirmesi gereken iki gereksinimi olan komşuluk araması ve çeşitliliği başarılı bir şekilde yerine getirmesi için birçok faktör bulunmaktadır. Bu faktörler dört ana başlık altında toplanabilir. Bunlar sırayla dağılım yöntemleri [68], seçim yöntemleri [69], arama operatörleri [70] ve arama stratejisidir [71-72]. Algoritmalar kendi içlerinde DSK yöntemine göre bölünecektir. Bu bölümler MSA algoritmaları için temel adımlar olan dağılım, seçim ve kontrol bölümlerinden oluşmaktadır.

* + 1. **Dağılım Prosedürü**

MSA algoritmaların yaşam döngüsü, algoritmalarının arama sürecinde 2 numaralı adım olan çözüm adayının tasarımı ve çözüm adayları topluluğunun yaratılması ile başlar. Çözüm adayları alternatif dağılım yöntemleri kullanılarak arama uzayında konumlandırılırlar. Bu adım **dağılım** prosedürlerine dahil olmaktadır. Algoritmalarda iyileştirme elde edebilmek için çözüm adaylarının oluşturulmasında tatbik edilecek teknikler Levy Uçuşları, Gauss Dağılımı, Düzgün Dağılım ve Kaos Haritalarıdır. Dağılım prosedüründe yapılacak iyileştirme ile çözüm adaylarının arama uzayında iyice yayılması hedeflenmektedir.

* + 1. **Kontrol Prosedürü**

MSA algoritmalarında sezgisel arama sürecine 4 numaralı adıma eşlik eden algoritmalara ait tasarım parametreleri bulunmaktadır. Bu tasarım parametrelerine yerçekimsel arama algoritmasında kullanılan yerçekimi sabiti örnek verilebilir. Bu adım **kontrol** prosedürlerine dahil olmaktadır. Kontrol işleminde amaç MSA algoritmalarına ait tasarım parametrelerinin optimize edilmesidir. Kontrol prosedürlerinde iyileşme elde edebilmek için tatbik edilecek teknikler Levy Uçuşları ve Kaos Haritalarıdır. Kontrol prosedüründe tatbik edilen teknikler ile MSA algoritmalarının keşif ve sömürü arasındaki dengenin, algoritmaların arama yaşam döngülerinde bozulmadan kabul edilebilir sonuçların bulunması hedeflenmektedir.

* + 1. **Seçim Prosedürü**

Sezgisel arama sürecinde 4 numaralı adımda bulunur. Arama sürecini yönlendirecek – rehberlik edecek konumlar belirlenir. Bu adım **seçim** prosedürlerine dahil olmaktadır. Komşuluk araması ve çeşitlilik formüllerinde kullanılan çözüm adaylarını kapsamaktadır. Seçim prosedürlerinde iyileşme elde edebilmek için tatbik edilecek teknik Rulet Tekerleğidir. Seçim prosedürlerinde belirlenen hedef kontrol prosedürleri ile aynıdır. MSA algoritmalarının arama sürecine etki edecek konumların belirlenmesinde sürekli aç gözlü yaklaşımın uygulandığı MSA algoritmalarında çözüm adayları, çözüm adayları topluluğu içerisindeki en uygun çözüm bireyine yönelmektedir. Bu yönelim ile algoritmaların rasgele hareketlerinde daralma olmaktadır. İteratif süreç ile birlikte en uygun çözüm bireyine yaklaşan çözüm adayları topluluğu, çeşitlilik ve sömürü arasındaki dengenin, sömürüye doğru kaymasından dolayı çeşitlilik özelliğini kaybederek prematüre yakınsama problemine takılmaktadır. Seçim prosedürleri ile hedeflenen MSA algoritmalarının arama sürecini yönlendirecek konumların belirlenmesinde rasgele hareketliliklerinde daralma oluşumunu önleyerek keşif ve sömürü arasındaki dengenin korunmasını sağlamaktır.

* 1. **Tatbik Edilecek Teknikler**
     1. **Levy Uçuşu**

Geliştirilen optimizasyon tekniklerinde genel olarak 2 tip randomizasyon kullanılmıştır. Bunlardan birisi klasik rasgele hareket, yani işlemcinin üreteceği rasgele sayıya dayalı randomizasyon, diğeri ise Levy Uçuş mekanizmasıdır. Bu mekanizmada da yine işlemcinin üreteceği rasgele sayı vardır fakat mekanizma bir istatistiksel matematik formülüne dayanmaktadır. Kullanılan her iki yöntem de problemlerin çözümünde önemli iyileştirmeler sağlamıştır [59].

Levy uçuşları, Levy hareketi olarak da bilinir. Gauss olmayan rasgele işlemlerin sabit artışlarla Levy sabit dağılımına göre dağıtıldığı Fransız matematikçi Pierre Lévy tarafından çalışılmış bir sınıfı temsil etmektedir [73]. Akışkanlar dinamiği, deprem analizi, ışınır moleküllerin difüzyonu gibi birçok doğal ve yapay olay Levy uçuşları ile tanımlanabilmetedir [74].

Levy Uçuşları’nda, varsayılan rastgele yürüyüş yaklaşımından farklı olarak, hareketin yapılması aşamasında olasılık dağılımlarından faydalanılması söz konusu olmaktadır. Levy Uçuşları’nda hareket halindeki unsurun atacağı adımın (konum değiştirmenin) boyutu değişkenlik göstermektedir. Bu değişkenlik, konum değişikliği süreci boyunca fraktal ve fraktal olmayan bir akış seyri ortaya koymaktadır [75]. Araştırmalar genel olarak bu davranışın doğadaki birçok canlı tarafından ortaya konulduğunu göstermiştir [76 – 77]. Doğadaki rastgele canlı hareketlerini daha hassas açıklayan bu yaklaşımı, varsayılan rastgele yürüyüş yerine tercih etmişlerdir. Yang ve Deb [78] Guguk Kuşu Arama’da oluşturmak için Levy uçuşu dağılımını kullandı, ayrıca Xin-She Yang [79] Ateş Böceği Algoritmasının yeni bir versiyonu olan Levy uçuşu Ateş Böceği Algoritmasını, bu algoritmanın rasgeleleştirmesini düzeltmek için Levy uçuşu arama stratejisi ile kombine etti. Bu alandaki diğer bir çalışma ise, Heidari ve Pahlavani’nin 2016 yılındaki çalışmalarıdır [80]. Çalışmalarında, sezgisel bir optimizasyon algoritması olan Gri Kurt Optimizasyonu’na Levy Uçuş Mekanizması’nı adapte etmişlerdir ve PSO’daki soruna benzer şekilde, kurtların konum çeşitliliğinin fazla olmamasının lokal minimaya sebep olduğunu öngörmüşlerdir ve bu sorunu Levy Uçuş Mekanizması ile çözmüşlerdir. Seyedali Mirjalili tarafından 2016 yılında geliştirilen Yusufçuk Algoritması’nda Levy Uçuş Mekanizması kullanılmıştır [81].

Levy uçuşu kullanılarak dağılımın nasıl yapıldığını biraz ayrıntılı şekilde inceleyelim. Levy uçuşu ile çözüm adayının yeni konumu;

|  |  |
| --- | --- |
|  | 1 |

Denklem 1 kullanılarak hesaplanır. α parametresi, çözüm adayına Levy uçuş’unun uygulandıktan sonra ne kadar sapacağını başka bir deyişle Levy uçuşundan dönecek sayının adım boyutunu kontrol etmektedir. α parametresi için genellikle kullanılan 0.01 değeri için Levy uçuş’unun formülü denklem 6’da verilmiştir. Bu ⊕ sembol çoklu çarpım anlamına gelmektedir.

|  |  |
| --- | --- |
|  | 2 |

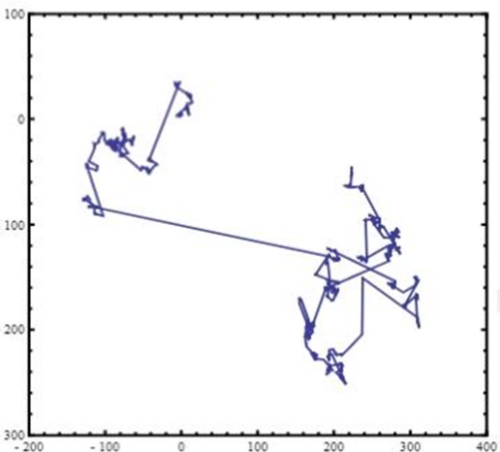
Denklem 2’de verilen R1 ve R2 [0 – 1] aralığında rasgele sayılardır. β parametresi ise Levy uçuşu için önemli noktalardan bir tanesi olup sabit bir değerdir. β parametresinin farklı değerlerde farklı sonuçlar vermektedir. Farklı karakteristikteki test fonksiyonları için ayrı bir β parametresinin kullanılması daha etkili sonuçların verebileceği söylenebilir. Lee and Yao [82] Evrim Algoritmasında Levy uçuşun β parametresinin 4 farklı durumu ile 4 farklı çözüm adayı oluşturmuştur. Oluşturulan 4 çözüm adayı kendi içlerinde kıyaslanarak en iyisi seçilerek mutasyon işlemi gerçekleştirilmiştir. δ parametresi denklem 3’de verilmiştir.

|  |  |
| --- | --- |
|  | 3 |

Denklem 3’de verilen standart gamma fonksiyonudur. Matematiksel ifadesi denklem 4’de verilmiştir.

|  |  |
| --- | --- |
|  | 4 |

Şekil 5’de Levy uçuşunun ilk 1000 adımdaki örneği gösterilmektedir:



**Şekil 5. Levy Uçuşu’nun İlk 100 Adımdaki Simülasyonu [59]**

* + 1. **Kaotik Haritalar**

Meta sezgisel optimizasyon algoritmalarının stokastik yapılarından dolayı rastgele sayı dizileri bu alanda sıkça kullanılmaktadır. Rastgele üretilen sayı dizilerinin dağılımları algoritmaların global optimuma yakınsamalarında oldukça etkili olmaktadır. Bu nedenle rastgele sayı üreteci olarak kaotik haritalar meta sezgisel optimizasyon algoritmaları ile kullanılabilmektedir [62].

Kaotik haritalar kaotik davranış sergileyen ayrık zamanlı sistemlerdir ve kaotik haritalarla üretilen sayıların tahmin edilemez, yayılmış spektrumlu karakteristiğe sahip olduğu ve periyodik olmadığı teorik olarak kanıtlanmıştır [83]. Temelinde kaotik haritalar olarak adlandırılan fonksiyonlar bulunmaktadır [84].

Kaotik sistemler başlangıç değerlerine aşırı bağımlıdır. Kaotik bir sistem birbirine çok yakın iki farklı başlangıç noktasından başlatılırsa bu küçük farklılık zamanla üstel olarak artar [85]. Ancak kaotik olmayan bir sistemde ise fark zamanla doğrusal olarak artan bir hataya dönüşebilmektedir. Kaotik sistemlerin hesaplama maliyetleri düşüktür. Üretilen sayılar için fazla depolama alanı kullanılmamalı ve istenen bir doğruluğa ulaşmak için fazla zamana gereksinim duyulmamalıdır. Yapılan çalışmalar kaotik sayı dizilerinin üretilmelerinin ve depolanmalarının kolay ve hızlı olduğunu göstermektedir [86].

Kaotik haritalar, algoritmaların performansını hem yerel optimumdan kaçınma hem de yakınsama hızı açısından geliştiren en iyi yöntemlerden biridir [87]. Sezgisel algoritmaların performansını arttırmak için kaotik haritaları kullanan çalışmalar literatürde mevcuttur. Global optimizasyon için Kaotik Arı Kolonisi Algoritmaları [83], Kaotik Haritalı Parçacık Sürü Optimizasyon Algoritmaları [88], Kaotik Haritalı Hibrit Parçacık Sürü Optimizasyon Algoritması [89], Kaotik Ateş Böceği Algoritması [90], Kaotik Gri Kurt Optimizasyon Algoritması [91], Kaotik Big-Bang Optimizasyonu [92], Kaotik Armoni Arama Algoritmaları [93], Kaotik Haritalı Balina Optimizasyon Algoritması [94] bu çalışmalara örnek olarak verilebilir.

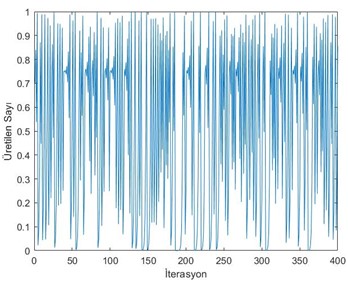
Genellikle arama operatörleri üzerinde tatbik edilen Kaos Haritalarının literatürde on (10) farklı versiyonu bulunmaktadır. Bunlar: Chebyshev, Daire, Gauss, İteratif, Lojistik, Parçalı, Sinüs, Singer, Sinüsoidal ve Çadır [41]. Kaos Haritalarının grafikleri ve matematiksel formülleri verilmiştir.

* + - 1. **Lojistik Harita**

En basit ve en çok kullanılan haritalardan birisidir. Genellikle Lojistik harita ayrık zamanlı dinamik bir sistemdir. Tek boyutludur ve doğrusal değildir. Lojistik haritanın matematiksel ifadesi Denklem 5’de verilmiştir.

|  |  |
| --- | --- |
|  | 5 |

Denklemde verilen n iterasyon sayısını, Xn n. Kaotik sayıyı, a parametresi ise bifürkasyon parametresi olup 3.57 ≤ a ≤ 4 için kaotik davranış göstermektedir. a = 4 ve 0.7 başlangıç noktası ile 400 iterasyon sonunda lojik haritanın ürettiği sayılar Şekil 6’da verilmiştir.

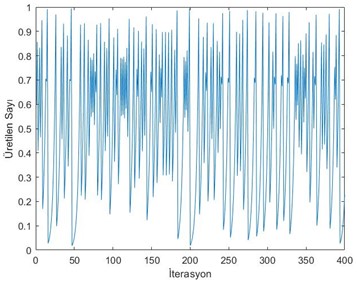


**Şekil 6. Lojik Harita Grafiği**

* + - 1. **Çadır Harita**

Çadır harita Logistic haritaya benzerliği ile bilinmektedir. Çadır haritanın matematiksel ifadesi Denklem 6’da verilmiştir. Başlangıç noktası 0.6 ve 400 iterasyon sonunda lojik haritanın ürettiği sayılar Şekil 7’de verilmiştir.

|  |  |
| --- | --- |
|  | 6 |

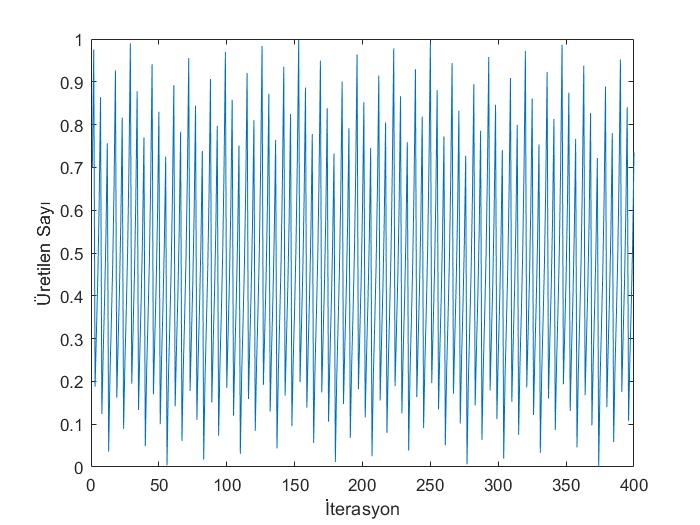


**Şekil 7. Çadır Harita Grafiği**

* + - 1. **Çember Harita**

İlk olarak Andrey Kolmogorov tarafından geliştirilen Çember harita denklemi aynı zamanda elektronikteki faz kilitlemeli döngü denklemini de ifade etmektedir [95]. Çember haritanın matematiksel ifadesi Denklem 7’de verilmiştir. Kontrol parametreleri a = 0.5, b = 0.2, X0 = 0.7 ve 400 iterasyon sonunda lojik haritanın ürettiği sayılar Şekil 8’de verilmiştir.

|  |  |
| --- | --- |
|  | 7 |

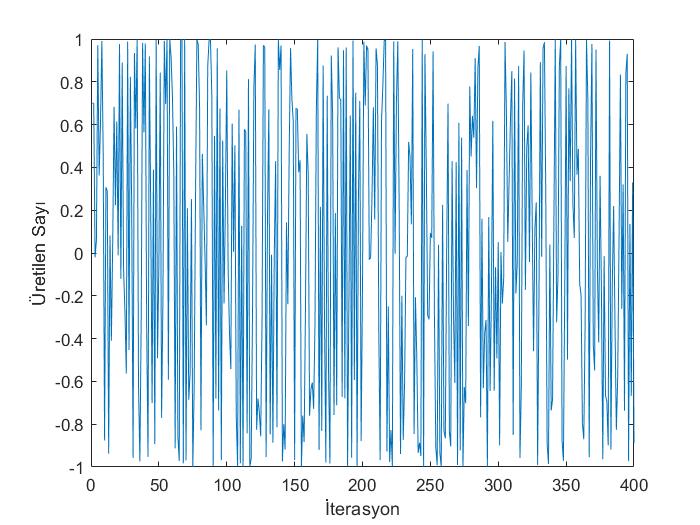


**Şekil 8. Çember Harita Grafiği**

* + - 1. **Çebişev Haritası**

Matematikte Pafnuty Chebysev’in adını taşıyan çebişev polinomları moivre formülü ile ilişkili ve iteratif şekilde tanımlanabilen ortogonal polinomlar dizisidir[96]. Çerbişev haritanın matematiksel ifadesi Denklem 8’de verilmiştir. Başlangıç noktası 0.7 ve 400 iterasyon sonunda lojik haritanın ürettiği sayılar Şekil 9’da verilmiştir.

|  |  |
| --- | --- |
|  | 8 |

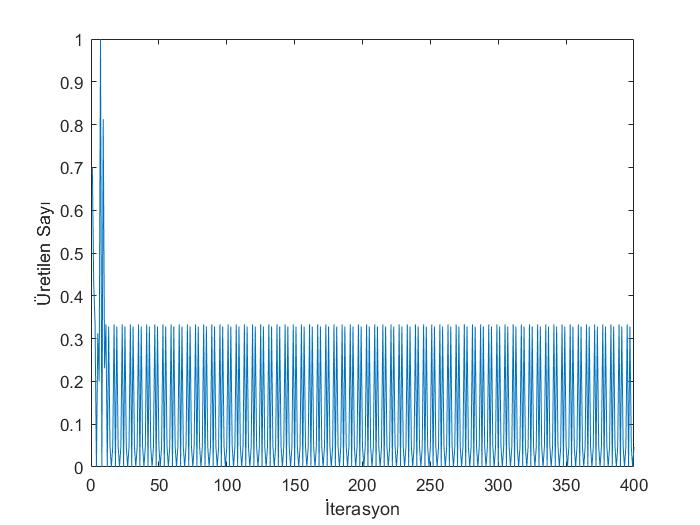


**Şekil 9. Çebişev Harita Grafiği**

* + - 1. **Gaus Harita**

Gaus haritanın matematiksel ifadesi Denklem 9’da verilmiştir. Başlangıç noktası 0.7 ve 400 iterasyon sonunda lojik haritanın ürettiği sayılar Şekil 10’da verilmiştir.

|  |  |
| --- | --- |
|  | 9 |

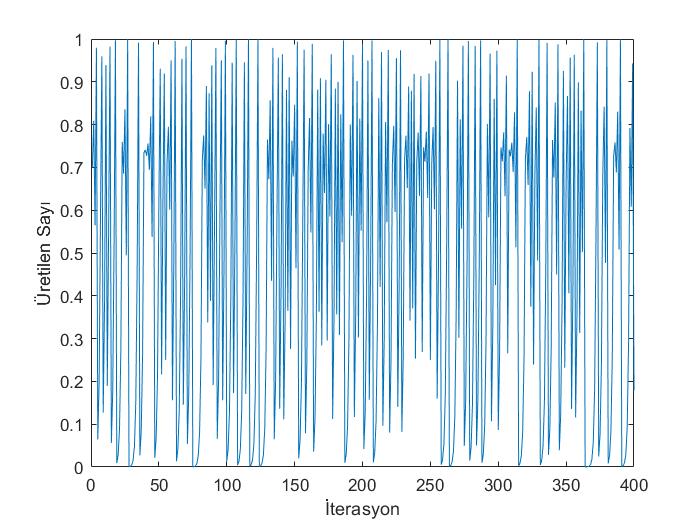


**Şekil 10. Gaus Harita Grafiği**

* + - 1. **Sinüs Harita**

Sinüs haritanın matematiksel ifadesi Denklem 10’da verilmiştir. Başlangıç noktası 0.7 ve 400 iterasyon sonunda lojik haritanın ürettiği sayılar Şekil 11’de verilmiştir.

|  |  |
| --- | --- |
|  | 10 |

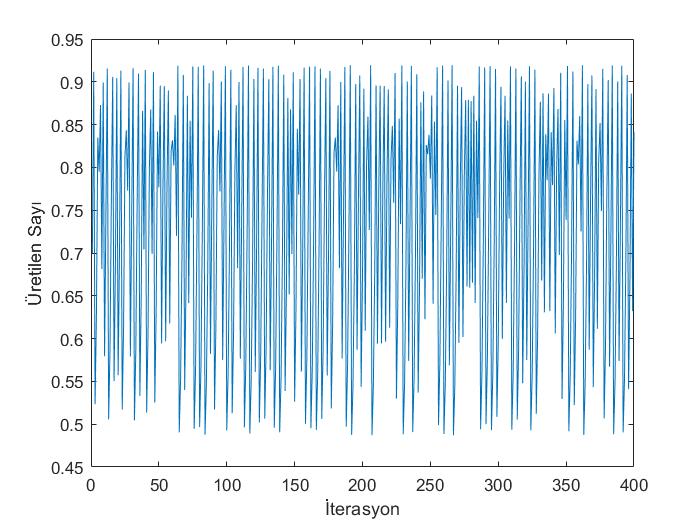


**Şekil 11. Sinüs Harita Grafiği**

* + - 1. **Sinüsoidal Harita**

Sinüsoidal haritanın matematiksel ifadesi Denklem 11’de verilmiştir. Başlangıç noktası 0.7, a=2.3 ve 400 iterasyon sonunda lojik haritanın ürettiği sayılar Şekil 12’de verilmiştir.

|  |  |
| --- | --- |
|  | 11 |

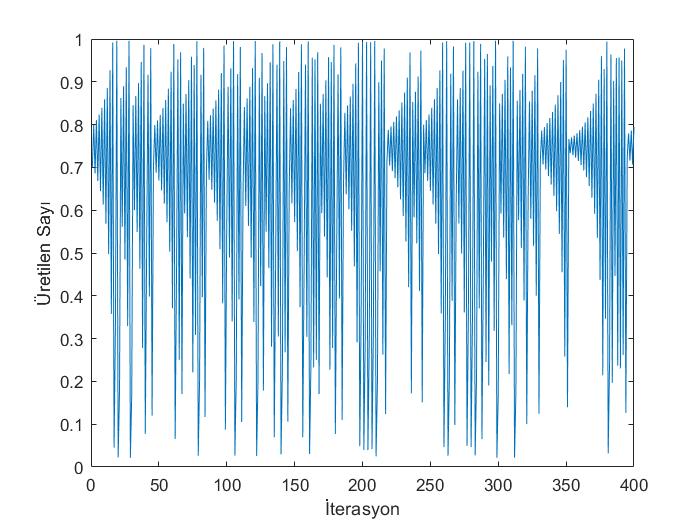


**Şekil 12. Sinüsoidal Harita Grafiği**

* + - 1. **Singer Harita**

Singer haritanın matematiksel ifadesi Denklem 11’de verilmiştir. Başlangıç noktası 0.7, µ=1.07 ve 400 iterasyon sonunda lojik haritanın ürettiği sayılar Şekil 12’de verilmiştir.

|  |  |
| --- | --- |
|  | 11 |

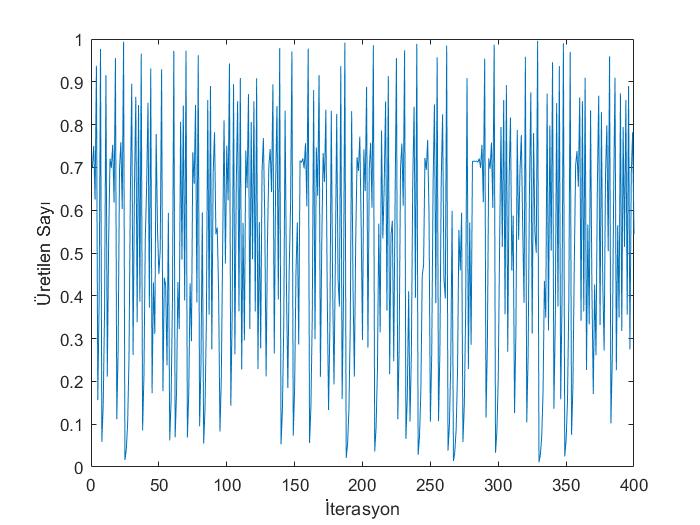


**Şekil 12. Singer Harita Grafiği**

* + - 1. **Parçalı Harita**

Parçalı haritanın matematiksel ifadesi Denklem 12’de verilmiştir. Başlangıç noktası 0.7, P=0.4 ve 400 iterasyon sonunda lojik haritanın ürettiği sayılar Şekil 13’te verilmiştir.

|  |  |
| --- | --- |
|  | 12 |

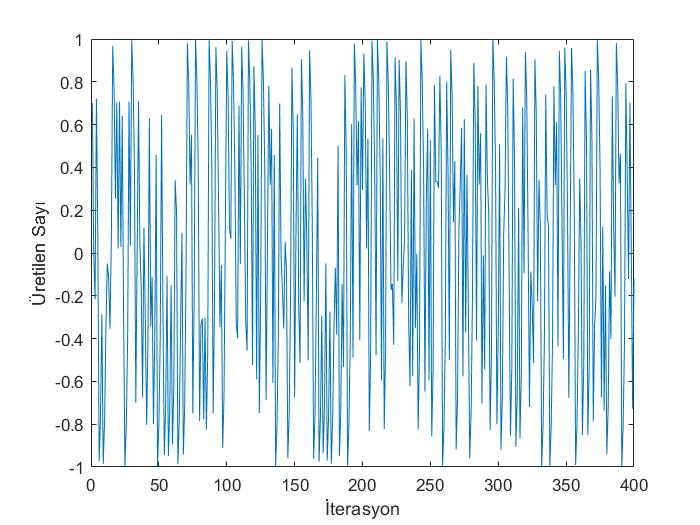


**Şekil 13. Parçalı Harita Grafiği**

* + - 1. **İteratif Harita**

İteratif haritanın matematiksel ifadesi Denklem 13’de verilmiştir. Başlangıç noktası 0.7, a=0.7 ve 400 iterasyon sonunda lojik haritanın ürettiği sayılar Şekil 14’te verilmiştir.

|  |  |
| --- | --- |
|  | 13 |



**Şekil 14. İteratif Harita Grafiği**

* + 1. **Rulet Tekerleği**

Rulet Tekerleği olasılıksal seçim yöntemidir. Topluluk içerisindeki çözüm adaylarının uygunluk değerlerine bağlı olarak seçilme olasılıkları hesaplanır. Seçim işlemi bu olasılıklara bağlı olarak tek adımda gerçekleşir. Rulet Tekerleğinin sözde kodu algoritma 2’de verilmiştir.

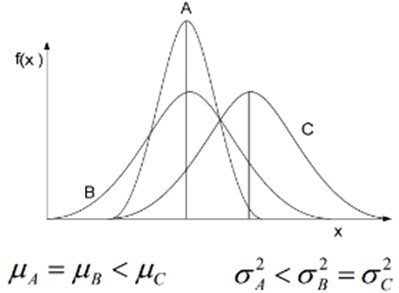
|  |
| --- |
| Algoritma 2. Rulet seçim yöntemi sözde kodu |
| n = MSA algoritmasında çözüm adayı sayısı  m = Optimizasyon probleminin boyutu  X[n,m] = Çözüm adayları topluluğu,  U[n] = Çözüm adaylarının uygunluk değerleri  R[n] = Çözüm adaylarının rulet tekerleği yüzdeleri  K[n] = Çözüm adaylarının rulet tekerleği konumları,  t = 0, K[0] = 0;  for i=1:n  t=t+ U[n]  end  for i=1:n  R[i]=U[i]/ U[n]  K[i]=R[i] + K[i-1]  end  konum=rand (0,1) // rulet tekerleğini döndür ve tekerleğin durduğu konumu belirle  for i=1:n  if (K[i-1]<konum<= K[i])  Seçilen çözüm adayı=X[i]  end |

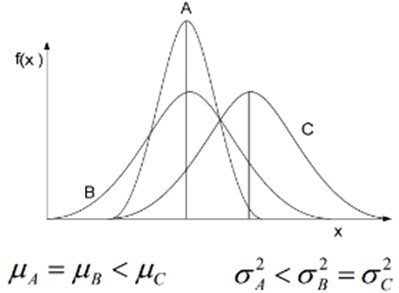
* + 1. **Gaus Dağılımı**

Rulet Tekerleği olasılıksal seçim yöntemidir. Topluluk içerisindeki çözüm adaylarının uygunluk değerlerine bağlı olarak seçilme olasılıkları hesaplanır. Seçim işlemi bu olasılıklara bağlı olarak tek adımda gerçekleşir. Rulet Tekerleğinin sözde kodu algoritma 2’de verilmiştir. Gauss istatistikteki en önemli ve en çok kullanılan dağılımlardan birisidir. De Moivre tarafından 1733’de bulunan bu dağılım 1800’lü yılların başlarında Fransız Pierre Simon LAPLACE ve Alman Carl Friedrich GAUSS tarafından geliştirilmiştir. Bu nedenle bu dağılıma literatürde normal dağılımın yarı sıra “Laplace-Gauss Dağılımı” ya da “Gauss Dağılımı” da denmektedir [97].

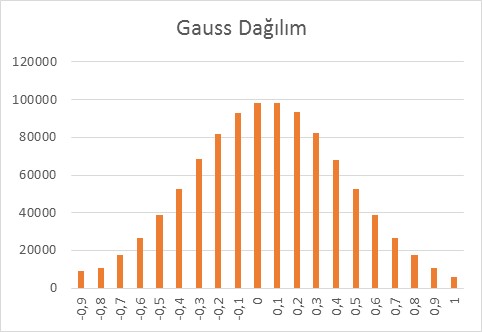
Sürekli dağılım türlerinden biridir ve pratikte birçok durumda verilerin normal dağılım gösteren bir ana kütleden geldiği varsayılır. Günlük yaşamda karşılaşılan pek çok sürekli rassal değişken normal dağılır. Gauss iki parametreye sahiptir. Bu parametreler konum (değer) bilgisini temsil eden μ ( aritmetik ortalama ) ve varyans bilgisini temsil eden ϭ2 yayılımdır [98-99]. Aritmetik ortalama parametresi çan eğrisinin tepe noktasını belirler. Normal dağılımın matematiksel ifadesi Denklem 14’de ve μ ve ϭ2 parametrelerinin dağılım üzerindeki etkisi Denklem 15’de verilmiştir.

(14)



………………………………………….(15)

Gauss dağılımında değerler [-1, 1] aralığında üretilmektedir. Değerleri bu aralıkta üretmek için mean=0, varyans=0,4 olarak belirlenmiştir. Elde edilen değerlerin yoğunluk grafiği Şekil 15’de gösterilmektedir [68].

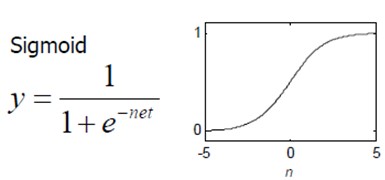
****

**Şekil 15**

* 1. **Tekniklerin Tatbik Edilme Stratejisi**

Levy Uçuşu, Kaos Haritaları ve Rulet Tekerleğinin MSA algoritmalarında tatbik ederken hangi oranda ve nasıl uygulanacağının bulunması gerekmektedir. Bunun için deney çalışması yapılacaktır. Bu deney çalışmaları:

1. Tatbik edilecek yöntemi belli oranlarda uygulayarak algoritmanın değişime verdiği tepkiyi test etmektir. Bu amaçla tatbik edilen yöntemleri % 0.1 - 100 arasında problemin boyutuna göre dinamik değişen veya sabit oran ile algoritma içerisinde uygulanması.
2. Tatbik edilecek yöntemi, algoritmanın yaşam döngüsü içerisinde azalan oranda veya artan oranda uygulamaktır. Bu oranı belirlemede kullanılacak yöntemler doğrusal veya doğrusal olmayan fonksiyonlardır. Bu amaçla kullanılacak ilk fonksiyon Şekil 16’ da verilen Sigmoid ‘ir.

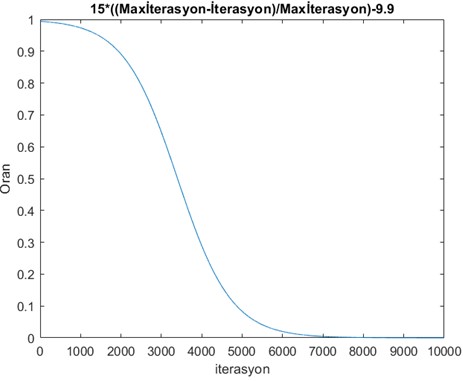
****

**Şekil 16. Sigmoid Fonksiyonu**

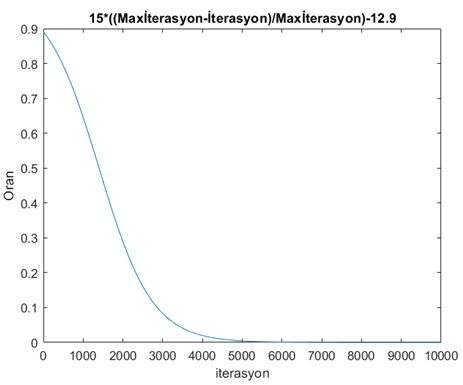
Sigmoid fonksiyonu yapay sinir ağlarında aktivasyon fonksiyonu olarak kullanılmaktadır. Verilen değişkeni farklı bir boyuta taşıyan doğrusal olmayan bir fonksiyondur. Sigmoid fonksiyonunda net değerin hesaplanması için önerilen formüller:

* Artan oranda Levy Uçuşu, Kaos Haritaları ve Rulet Tekerleğinin tatbik edilmesi için 15\*(İterasyon/Maxİterasyon)-A
* Azalan oranda Levy Uçuşu, Kaos Haritaları ve Rulet Tekerleğinin tatbik edilmesi için 15\*((Maxİterasyon-İterasyon)/Maxİterasyon)-A

Önerilen formüllerde normalizasyon işlemi kullanılarak iterasyon değeri 0-1 arasında ölçeklenmiştir. A katsayısı ile oranlardaki değişim kontrol edilmektedir. Bu değişim miktarları azalan oran için Şekil 17 ve 18 de görülmektedir.



**Şekil 17. Sigmoid Fonksiyon Grafiği**



**Şekil 18. Sigmoid Fonksiyon Grafiği**

* 1. **Deneysel Çalışmalar**

Literatürde sürekli değer optimizasyon problemleri tiplerine göre genellikle dört kategoriye ayrılmaktadır. Bunlar tek modlu, çok modlu, melez ve komposizyon (compostion) problemlerdir. Bu problem tipleri, 1994 yılından buyana her yıl düzenli bir şekilde gerçekleştirilen IEEE evrimsel hesaplama (IEEE CEC) konferanslarındaki çalışmaların da katkılarıyla ortaya çıkmıştır [56]. MSA algoritmalarını test etmek ve rakip algoritmalarla karşılaştırarak arama performanslarını doğrulamak amacıyla bu dört problem tipinden test fonksiyonlarını içeren karşılaştırma problemleri havuzu oluşturulmaktadır. Buna göre tek modlu problemlerde yerel çözüm tuzakları bulunmamaktadır. Bu problemler algoritmaların yakınsama hızlarının test edilmesi amacıyla kullanılmaktadırlar [100]. Komşuluk arama yeteneği yüksek algoritmalar bu problem türünde başarılı olmaktadırlar. Çok modlu problemler ise yerel çözüm tuzakları barındıran problem türüdür. Örneğin Michalewicz test fonksiyonunda yerel minimum sayısı, problem boyutuna (n) bağlı olarak faktöriyeli (n!) ifadesiyle değişmektedir. Yerel çözüm tuzakları çok modlu problemlerin optimizasyonu zorlaştırmaktadır [101]. Çok modlu problemlerin arama uzaylarındaki tuzaklardan kurtulmak algoritmaların çeşitlilik sağlama yeteneğine bağlıdır. MSA algoritmalarının çeşitlilik işlevlerini test etmek amacıyla çok modlu test fonksiyonları kullanılmaktadır. Melez ve derleme problem türleri ise algoritmaların hem komşuluk araması hem de çeşitlilik yeteneklerini dengeli bir şekilde yönetmelerini gerektirmektedir. Dolayısıyla bu iki problem türündeki test fonksiyonları da MSA algoritmalarının yakınsama hızı ve çeşitlilik dengesini ölçmek amacıyla kullanılmaktadırlar.

MSA algoritmalarında geliştirme çalışmaları Matlab R2018a programında yapılacaktır. Geliştirme çalışmalarında kullanılacak test ve doğrulama problemleri 30’u Klasik Benchmark, 30’u CEC 2014 [56] ve 30’u CEC 2017 [57] olmak üzere toplam 90 test problemi üzerinde çalışılacaktır. CEC2017 ve CEC2014 ‘de sürekli değerli ve dinamik yapılı test problemleri bulunmaktadır. Dolayısıyla problemlere ait tasarım parametrelerinin arama uzayındaki optimum konumlarının da kaydırma ve döndürme işlevleri yoluyla dinamik olarak değiştirilebildiği ve bu yolla MSA algoritmalarının çeşitli yollarla optimum noktaları yakalayacak avantajlar yaratmasının önüne geçilmeye çalışılacaktır. CEC konferanslarındaki test problemlerinin tamamı dinamik olarak boyutlandırılabilen problemlerle oluşturulmuştur. Böylelikle küçük boyutlu arama uzaylarında hızlı yakınsama özellikleri sayesinde başarılı görülen algoritmaların aynı problemlerin orta ve büyük boyutlu arama uzaylarındaki performanslarını da ortaya çıkarmak amaçlanmıştır.

Deneysel çalışmanın son aşamasında, modifiye edilmiş MSA algoritmalarının CEC havuzundaki ve mühendislik tasarım problemleri üzerindeki performansları araştırılacaktır.

* + 1. **Ayarlar**

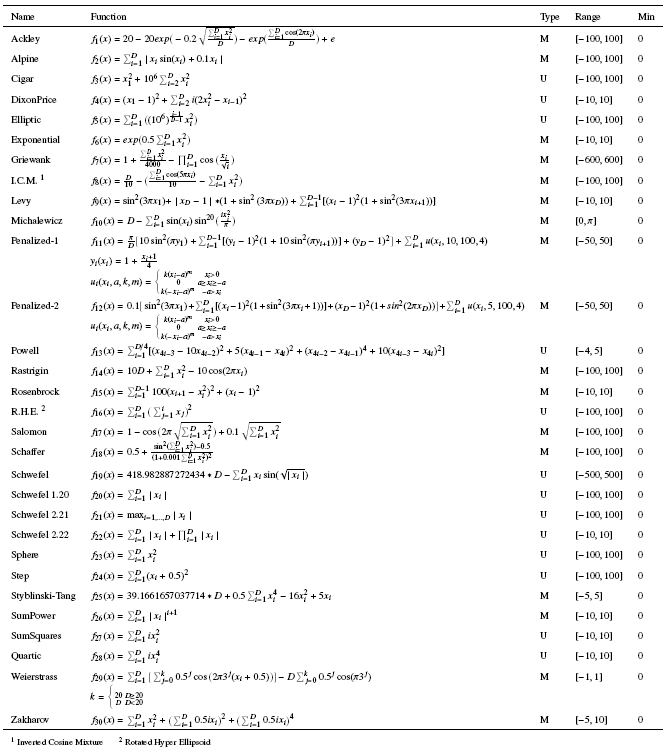
Deneysel çalışmada arama uzayı 30, 50 ve 100 boyutlu olarak tasarlanacaktır. Böylelikle algoritmaların küçük, orta ve büyük arama uzaylarındaki performansları test edilmiş olunacaktır. Arama süreci sonlandırma kriteri olarak uygunluk fonksiyonunu (fitness function) çağırma sayısı dikkate alınacaktır. Algoritmalar arasında böylelikle fırsat eşitliği ve adil bir karşılaştırma ortamı sağlanacaktır. Uygunluk fonksiyonunu azami çağırma sayısı 10.000\*d, yani problem boyutunun 10 bin katı olarak tatbik edilecektir. Tüm bu ayarların belirlenmesinde CEC konferanslarındaki standartlar referans alınmıştır [56-57].

* + - 1. **Test ve Karşılaştırma Problemleri**

Geliştirilecek olan MHS algoritmalarını literatürdeki güçlü ve güncel MHS teknikleri ile karşılaştırmak ve arama performansını doğrulamak için 90 adet kıyaslama problemi ve 5 adet mühendislik tasarım problemi kullanılacaktır. Bunlar; 30 adet klasik kıyaslama problemi CEC 2014 (30) [56] ve CEC 2017 (30) [57] test problemi havuzlarıdır. Test havuzlarında 4 tipte problem bulunmaktadır. Bunlar tek modlu, çoklu modlu, melez ve komposizyon tipleridir. Tek modlu problemler algoritmaların yakınsama performansını, çok modlu problemler algoritmaların çeşitlilik sağlama performansını, melez fonksiyonlar her iki yeteneğini (yakınsama ve tuzaklardan kurtulma) ve kompozisyon fonksiyonlar ise algoritmaların dengeli arama yeteneklerini ölçmek amacıyla geliştirilmişlerdir. Devam eden alt bölümlerde problemler hakkında bilgi verilmektedir.

* + - * 1. **Klasik Test Problemleri**

Algoritmaların arama performanslarını belirlemek üzere literatürde en sık kullanılan problemlerden oluşan bir test seti kullanılacaktır. Bu sette 30 tane sınırsız optimizasyon problemi vardır. Bu kıyaslama problemlerinin 17 tanesi çok modlu, diğerleri ise tek modludur. Tüm test fonksiyonlarının isimleri, matematiksel ifadeleri, türleri, arama alanları (aralıkları) ve genel optimum değerleri dahil olmak üzere bilgiler Tablo 2’de verilmektedir.



* + - * 1. **CEC 2014 Test ve Karşılaştırma Problem Havuzu**

CEC 2014 test paketinde 3 adet tek modlu (f1-f3), 13 adet basit çoklu mod (f4-f16), 6 adet hibrit (f17-f22) ve 8 adet kompozisyon (f23-f30) tipi fonksiyon bulunmaktadır [56].

* + - * 1. **CEC 2017 Test ve Karşılaştırma Problem Havuzu**

CEC 2017 test takımında 3 tek modal (f1-f3), 7 basit çoklu modal (f4-f10), 10 hibrit (f11-f20) ve 10 kompozisyon (f20-f30) tipi fonksiyon bulunur. [57]:

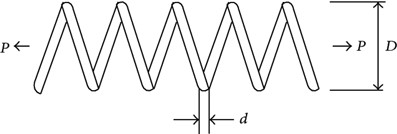
**Tablo 3. CEC2017 Çok Modlu Problemlerinin Birkaçı ve Bu Problemlere Ait Bilgiler**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Problem Adı** | **Grafiksel Gösterim ve Matematiksel İfade** | **Kountur Grafiği** | **Özellikleri** |
| Rastrigin |  |  | * Çok modlu (birden fazla yerel min.) * Ayrılmaz * İkinci daha iyi yerel optimum, küresel optimumdan uzaktır. |
| Schaffer |  |  | * Çok modlu (birden fazla yerel min.) * Ayrılmaz * Asimetrik |
| Rosenbrock |  |  | * Çok modlu (birden fazla yerel min.) * Ayrılmaz |

* + - * 1. **Mühendislik Tasarım Problemleri**

**Gerginlik / Sıkıştırma Yayı Tasarımı**

Bu sorunun asıl amacı yayın ağırlığını en aza indirmektir. Sorunun tanımında üç parametre vardır. Bunlar tel çapı (d), ortalama bobin çapı (D) ve aktif bobinlerin sayısı (P). Optimizasyon sürecinde, problem sınırlamaları dalgalanma frekansı, minimum sapma ve kayma gerilmesi dikkate alınmaktadır. Şekil 2.0 ‘da Gerginlik / Sıkıştırma Yayı Tasarım Sorunu [75] verilmiştir.

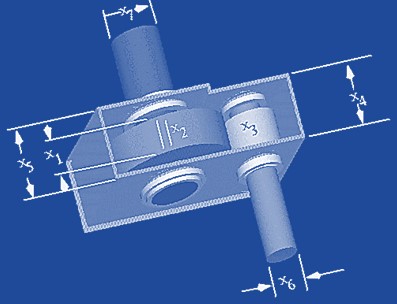


**Şekil 2.0 Gerginlik / Sıkıştırma Yayı Tasarım Problemi**

1. Parametreler
2. Formül
3. Kısıtlar
4. Parametre Çözüm Aralığı

**Hız Düşürücü Tasarımı**

Hız düşürücü tasarımı, minimize etme sorunudur. Bu sorunun amacı, asgari hız düşürücü ağırlığını bulmaktır. Yeni tasarım parametresine sahiptir. Bunlar yüz genişliği (x1), diş modülü (x2), piyondaki diş sayısı (x3), yataklar arasındaki ilk milin uzunluğu (x4), yataklar arasındaki ikinci milin uzunluğu (x5) ve iki şaftın çapları (x6, x7). Şekil 2.1’ de Hız Düşürücü Tasarım Problemi [76] verilmiştir.



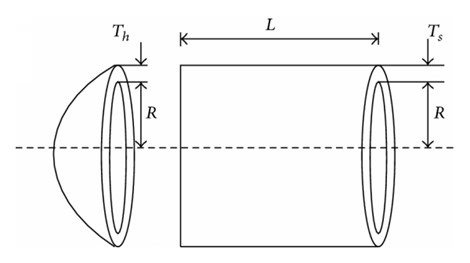
**Şekil 2.1 Hız Düşürücü Tasarım Problemi []**

Şekil 2.1, sorunun şematik gösterimini göstermektedir. Değişkenlerin aralıkları, amaç fonksiyonun matematiksel formülasyonu ve problemin kısıtlamaları aşağıdaki şekilde tanımlanır:

1. Formül
2. Kısıtlar
3. Parametre Çözüm Aralığı

**Basınçlı Kap Tasarımı**

Basınçlı kap problemi malzemelerin maliyetini, biçimlendirilmesini ve kaynağını içeren yapısal bir mühendislik optimizasyon problemidir. Dört adet tasarım değişkenine sahiptir. Bunlar basınç kabının kalınlığı (Ts), kafanın kalınlığı (Th), kabın iç yarıçapı (R) ve başsız kabın (L) uzunluğu. Şekil xx’de Basınçlı Kap Tasarım Problemi verilmiştir.



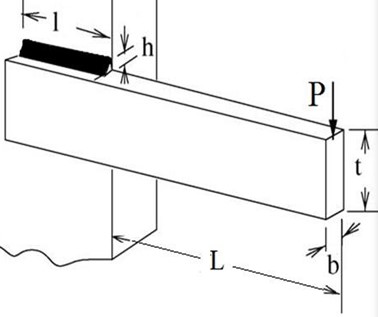
**Şekil X’ Basınçlı Kap Tasarım Problemi**

Şekil 2.1, sorunun şematik gösterimini göstermektedir. Değişkenlerin aralıkları, amaç fonksiyonun matematiksel formülasyonu ve problemin kısıtlamaları aşağıdaki şekilde tanımlanır:

1. Parametreler
2. Formül
3. Kısıtlar
4. Parametre Çözüm Aralığı

**Kaynaklı Kiriş Tasarımı**

Kaynaklı kiriş problemi yapısal mühendislik optimizasyon problemidir. Bu sorunun amacı, bir P yükünü taşımak ve minimum maliyetli üretim yapmak için kullanılan b, t, h ve l tasarım değişkenleri için en iyi boyutları bulmaktır. Verilen dört tasarım değişkeni: kaynak kalınlığı (h), çubuğun bağlı olduğu kısmın uzunluğu (l), çubuğun yüksekliği (t) ve çubuğun kalınlığıdır (b). Şekil xx’de Kaynaklı Kiriş Tasarım Problemi verilmiştir.



**Şekil X Kaynaklı Kiriş Tasarım Problemi**

Şekil 2.1, sorunun şematik gösterimini göstermektedir. Parametre aralıkları, amaç fonksiyonun matematiksel formülasyonu ve problemin kısıtlamaları aşağıdaki şekilde tanımlanır:

1. Parametreler
2. Formül
3. Kısıtlar
4. Parametre Çözüm Aralığı

Dişli Tren Tasarımı

Kaynaklı Bu tasarım probleminin amacı, dişli oranını en aza indirgemek için dört dişli (Ta, Tb, Td, Tf) için en uygun diş sayısını araştırmaktır. Parametre aralıkları, amaç fonksiyonun matematiksel formülasyonu ve problemin kısıtlamaları aşağıdaki şekilde tanımlanır:

1. Parametreler
2. Formül
3. Parametre Çözüm Aralığı

Tasarım problemleri hakkında detaylı bilgi için referanslara bakınız[].

* + 1. MSA Algoritmaları

Deneysel çalışmalarda kullanılması planlanan Meta-sezgisel arama (MSA) algoritmaları Tablo Z’de verilmektedir. Araştırmalar neticesinde daha güncel MSA algoritmalarına erişildiği takdirde Tablo Z güncellenecektir.

Tablo Z. Deneysel çalışmalarda kullanılması planlanan MSA algoritmaları

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| No | Algoritma Kısaltması ve Yılı | Algoritma Adı | Referans No |
|  | ASO  (2019) | Atom Search Optimization |  |
|  | AGDE (2019) | Adaptive Guided Differential Evolution |  |
|  | AEFA (2019) | Artificial Electric Field Algorithm |  |
|  | BOA  (2019) | Butterfly Optimization Algorithm |  |
|  | MFLA (2018) | Memetic Frog Leaping Algorithm |  |
|  | TLABC (2018) | Teaching-Learning-Based Artificial Bee Colony |  |
|  | MS  (2018) | Moth Search |  |
|  | COA  (2018) | Coyote Optimization Algorithm |  |
|  | WDE  (2018) | Weighted Differential Evolution |  |
|  | SSA  (2017) | Salp Swarm Algorithm |  |
|  | CGSA (2017) | Chaotic Gravitational Search Algorithm  (Chaotic Gravitational Constants) |  |
|  | EFO  (2016) | Electromagnetic Field Optimization |  |
|  | YYPO (2016) | Yin-Yang-Pair Optimization |  |
|  | CKGSA (2016) | Chaotic Gravitational Search Algorithm  (Chaotic Kbest) |  |
|  | CSA  (2016) | Crow Search Algorithm |  |
|  | WOA  (2016) | Whale Optimization Algorithm |  |
|  | SCA  (2016) | Sine Cosine Algorithm |  |
|  | SFS  (2015) | Stochastic Fractal Search |  |
|  | LSA  (2015) | Lightning Search Algorithm |  |
|  | MFO  (2015) | Moth-Flame Optimization |  |
|  | SOS  (2014) | Symbiotic Organisms Search |  |
|  | ABC  (2009) | Artificial Bee Colony |  |
|  | PSO  (2007) | Particle Swarm Optimization |  |
|  | DE  (1997) | Differential Evolution |  |

* + 1. **Test Çalışmaları**

Test çalışmalarının işlevi bir çeşit ön incelemedir. Test çalışmaları aşamasında 25 MSA algoritması arasından en iyi performansa sahip 15 algoritma belirlenecektir. Bunun için 90 adet problem kullanılacaktır. Bu problemler test problemleri başlığı altında açıklanmıştır. Algoritmaların sıralaması ise Friedman testi ile yapılacaktır. Test çalışmaları ayrıca algoritma geliştirme çalışmasında da işletilecektir. Algoritma geliştirme aşamasında, DSK yöntemiyle melezlenecek algoritmaların performansları araştırılacaktır.

* + 1. Doğrulama Çalışmaları

Doğrulama çalışmalarının amacı test çalışmalarından elde edilen sonuçların doğruluğunu araştırmak ve onaylamaktır. Bu proje çalışmasında iki defa doğrulama çalışması yapılacaktır. İlk çalışma, test aşamasında belirlenen 15 Algoritma arasından mühendislik tasarım problemleri üzerinde en iyi performans sergileyen ilk üç algoritma belirlenmesidir. Bunun için 15 algoritmanın mühendislik problemlerindeki performansı test edilecek ve birbirleriyle karşılaştırılacaktır. Belirlenen 3 MSA tekniği daha sonra DSK yöntemleriyle geliştirilmeye çalışılacaktır. Geliştirme çalışmaları testlerle incelenecektir. Yani üzerinde geliştirme çalışması yapılan algoritmalar tekrar testlere tabi tutulacaktır. Test çalışmaları neticesinde belirlenen MSA algoritmalarında geliştirmeler yapıldıktan sonra algoritmaların performanslarının doğrulanmasına ihtiyaç vardır. Dolayısıyla ikinci doğrulama çalışmaları bu aşamada gerçekleştirilecektir.

* + 1. Analiz Yöntemleri

Deneysel çalışma sonuçlarında algoritmaların performansları istatistiksel test ve analiz yöntemleri olan wilcoxon ve friedman testleri ile analiz edilecektir. Wilcoxon testi iki örneklem ortalamaları arasında anlamlı olan farklıları tespit etmeyi amaçlar. Eğer iki algoritmanın çıkışlarının kıyaslanması için kullanılacaksa, test pratik olarak iki algoritmanın karşılıklı davranışlarını değerlendirir. Friedman testi ise çoklu karşılaştırmalarda algoritmaları arama hatalarının performanslarına göre sıralamak için kullanılacaktır.

Araştırma önerisinde uygulanacak yöntem ve araştırma teknikleri (veri toplama araçları ve analiz yöntemleri dahil) ilgili literatüre atıf yapılarak açıklanır. Yöntem ve tekniklerin çalışmada öngörülen amaç ve hedeflere ulaşmaya elverişli olduğu ortaya konulur.

Yöntem bölümünün araştırmanın tasarımını, bağımlı ve bağımsız değişkenleri ve istatistiksel yöntemleri kapsaması gerekir. Araştırma önerisinde herhangi bir ön çalışma veya fizibilite yapıldıysa bunların sunulması beklenir.

1. **PROJE YÖNETİMİ** 
   1. **İş- Zaman Çizelgesi**

Araştırma önerisinde yer alacak başlıca iş paketleri ve hedefleri, her bir iş paketinin hangi sürede gerçekleştirileceği, başarı ölçütü ve araştırmanın başarısına katkısı “İş-Zaman Çizelgesi” doldurularak verilir. Literatür taraması, gelişme ve sonuç raporu hazırlama aşamaları, araştırma sonuçlarının paylaşımı, makale yazımı ve malzeme alımı ayrı birer iş paketi olarak gösterilmemelidir.

Başarı ölçütü olarak her bir iş paketinin hangi kriterleri sağladığında başarılı sayılacağı açıklanır. Başarı ölçütü, ölçülebilir ve izlenebilir nitelikte olacak şekilde nicel veya nitel ölçütlerle (ifade, sayı, yüzde, vb.) belirtilir.

**İŞ-ZAMAN ÇİZELGESİ (\*)**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **İP No** | **İş Paketlerinin Adı ve Hedefleri** | **Kim(ler) Tarafından Gerçekleştirileceği** | **Zaman Aralığı**  **(..-.. Ay)** | **Başarı Ölçütü ve** **Projenin Başarısına Katkısı** |
| 1 |  |  |  |  |
| 2 |  |  |  |  |
| 3 |  |  |  |  |
| 4 |  |  |  |  |
| 5 |  |  |  |  |

(\*) Çizelgedeki satırlar ve sütunlar gerektiği kadar genişletilebilir ve çoğaltılabilir.

* 1. **Risk Yönetimi**

Araştırmanın başarısını olumsuz yönde etkileyebilecek riskler ve bu risklerle karşılaşıldığında araştırmanın başarıyla yürütülmesini sağlamak için alınacak tedbirler (B Planı) ilgili iş paketleri belirtilerek ana hatlarıyla aşağıdaki Risk Yönetimi Tablosu’nda ifade edilir. B planlarının uygulanması araştırmanın temel hedeflerinden sapmaya yol açmamalıdır.

**RİSK YÖNETİMİ TABLOSU\***

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **İP No** | **En Önemli Riskler** | **Risk Yönetimi (B Planı)** |
| 1 |  |  |
| 2 |  |  |

(\*) Tablodaki satırlar gerektiği kadar genişletilebilir ve çoğaltılabilir.

* 1. **Araştırma Olanakları**

Bu bölümde projenin yürütüleceği kurum ve kuruluşlardavar olan ve projede kullanılacak olan altyapı/ekipman (laboratuvar, araç, makine-teçhizat, vb.)olanakları belirtilir.

**ARAŞTIRMA OLANAKLARI TABLOSU (\*)**

|  |  |
| --- | --- |
| **Kuruluşta Bulunan Altyapı/Ekipman Türü, Modeli**  (Laboratuvar, Araç, Makine-Teçhizat, vb.) | **Projede Kullanım Amacı** |
|  |  |
|  |  |
|  |  |

**(\*)** Tablodaki satırlar gerektiği kadar genişletilebilir ve çoğaltılabilir.

1. **YAYGIN ETKİ**

Önerilen çalışma başarıyla gerçekleştirildiği takdirde araştırmadan elde edilmesi öngörülen ve beklenen yaygın etkilerin neler olabileceği, diğer bir ifadeyle yapılan araştırmadan ne gibi çıktı, sonuç ve etkilerin elde edileceği aşağıdaki tabloda verilir.

**ARAŞTIRMA ÖNERİSİNDEN BEKLENEN YAYGIN ETKİ TABLOSU**

|  |  |
| --- | --- |
| **Yaygın Etki Türleri** | **Önerilen Araştırmadan Beklenen Çıktı, Sonuç ve Etkiler** |
| **Bilimsel/Akademik**  (Makale, Bildiri, Kitap Bölümü, Kitap) |  |
| **Ekonomik/Ticari/Sosyal**  (Ürün, Prototip, Patent, Faydalı Model, Üretim İzni, Çeşit Tescili, Spin-off/Start- up Şirket, Görsel/İşitsel Arşiv, Envanter/Veri Tabanı/Belgeleme Üretimi, Telife Konu Olan Eser, Medyada Yer Alma, Fuar, Proje Pazarı, Çalıştay, Eğitim vb. Bilimsel Etkinlik, Proje Sonuçlarını Kullanacak Kurum/Kuruluş, vb. diğer yaygın etkiler) |  |
| **Araştırmacı Yetiştirilmesi ve Yeni Proje(ler) Oluşturma**  (Yüksek Lisans/Doktora Tezi, Ulusal/Uluslararası Yeni Proje) |  |

1. **BELİRTMEK İSTEDİĞİNİZ DİĞER KONULAR**

Sadece araştırma önerisinin değerlendirilmesine katkı sağlayabilecek bilgi/veri (grafik, tablo, vb.) eklenebilir.

|  |
| --- |
|  |

1. **EKLER**

**EK-1: KAYNAKLAR**