

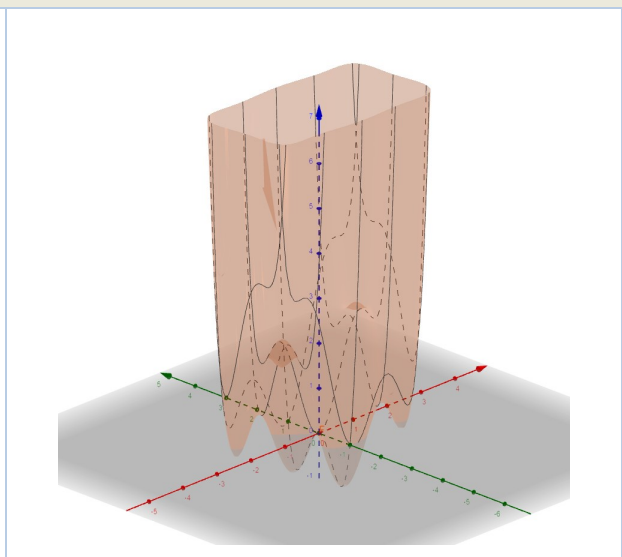
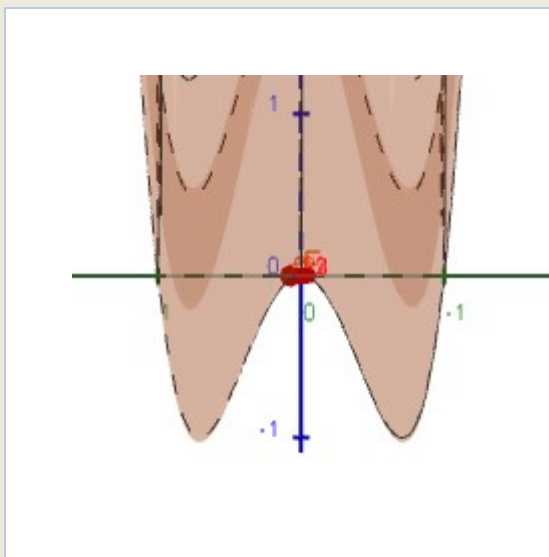
IE\_PRACTICA\_02

Búsqueda del valor mínimo de una función (método de partículas)

IE

Esta práctica consiste en buscar el mínimo de una función utilizando el método de optimización basado en cúmulos de partículas.

$$F(X, Y) = X^2 \left( 4 - 2.1 X^2 + \frac{X^4}{3} \right) + X Y + Y^2 (-4 + 4 Y^2)$$



Esta función tiene dos mínimos globales, en (0.09,-0.71) y en (-0.09,0.71), en los que la función toma el valor de -1.0316

### SOLUCIÓN

Definir las librerías a utilizar

```
# Importar librerías
from random import random
```

Definir la función que se quiere minimizar

```
# Función que se quiere minimizar
def funcion(x,y):
    sum1=x**2*(4-2.1*x**2+x**4/3.0)
    sum2=x*y
    sum3=y**2*(-4+4*y**2)
    return sum1+sum2+sum3
```

Función para generar números aleatorios en un rango (inf, sup)

```
def aleatorio(inf,sup):  
    return random()*(sup-inf)+inf
```

Definir la clase partícula que actualiza la posición y velocidad

```
# Clase que representa una partícula individual y que facilita  
# las operaciones necesarias  
class Particula:  
    # Algunos atributos de clase (comunes a todas las partículas)  
    # Parámetros para actualizar la velocidad  
    inercia=1.4  
    cognitiva=2.0  
    social=2.0  
    # Límites del espacio de soluciones  
    infx=-2.0  
    supx=2.0  
    infy=-1.0  
    supy=1.0  
    # Factor de ajuste de la velocidad inicial  
    ajusteV=100.0  
  
    # Crea una partícula dentro de los límites indicados  
    def __init__(self):  
        self.x=aleatorio(Particula.infx,Particula.supx)  
        self.y=aleatorio(Particula.infy,Particula.supy)  
        self.vx=aleatorio(Particula.infx/Particula.ajusteV,Particula.supx/Particula.ajusteV)  
        self.vy=aleatorio(Particula.infy/Particula.ajusteV,Particula.supy/Particula.ajusteV)  
        self.xLoc=self.x  
        self.yLoc=self.y  
        self.valorLoc=funcion(self.x,self.y)  
  
    # Actualiza la velocidad de la partícula  
    def actualizaVelocidad(self,xGlob,yGlob):  
        cogX=Particula.cognitiva*random()*(self.xLoc-self.x)  
        socX=Particula.social*random()*(xGlob-self.x)  
        self.vx=Particula.inercia*self.vx+cogX+socX  
        cogY=Particula.cognitiva*random()*(self.yLoc-self.y)  
        socY=Particula.social*random()*(yGlob-self.y)  
        self.vy=Particula.inercia*self.vy+cogY+socY  
  
    # Actualiza la posición de la partícula  
    def actualizaPosicion(self):  
        self.x=self.x+self.vx  
        self.y=self.y+self.vy  
        # Debe mantenerse dentro del espacio de soluciones  
        self.x=max(self.x,Particula.infx)  
        self.x=min(self.x,Particula.supx)  
        self.y=max(self.y,Particula.infy)  
        self.y=min(self.y,Particula.supy)  
        # Si es inferior a la mejor, la adopta como mejor  
        valor= funcion(self.x,self.y)  
        if valor<self.valorLoc:  
            self.xLoc=self.x  
            self.yLoc=self.y  
            self.valorLoc=valor
```

Definir la función de enjambre de partículas. Calcula los valores globales

```
def enjambreParticulas(particulas, iteraciones, reduccionInercia):  
    # Registra la mejor posición global y su valor  
    mejorParticula=min(particulas, key=lambda p:p.valorLoc)  
    xGlob=mejorParticula.xLoc  
    yGlob=mejorParticula.yLoc  
    valorGlob=mejorParticula.valorLoc  
    # Bucle principal de simulación  
    for iter in range(iteraciones):  
        # Actualiza la velocidad y posición de cada partícula  
        for p in particulas:  
            p.actualizaVelocidad(xGlob, yGlob)  
            p.actualizaPosicion()  
        # Hasta que no se han movido todas las partículas no se  
        # actualiza el mínimo global, para simular que todas se  
        # mueven a la vez  
        mejorParticula= min(particulas, key=lambda p:p.valorLoc)  
        if mejorParticula.valorLoc<valorGlob:  
            xGlob=mejorParticula.xLoc  
            yGlob=mejorParticula.yLoc  
            valorGlob=mejorParticula.valorLoc  
        # Finalmente se reduce la inercia de las partículas  
        Particula.inercia*=reduccionInercia  
        print("Iteración ", iter, " xGlobal:", xGlob, " yGlobal:", yGlob, " ValorGlobal:", valorGlob)  
    return (xGlob, yGlob, valorGlob)
```

## **PROGRAMA PRINCIPAL**

Definir número de partículas, iteraciones, inercia

```
# PROGRAMA PRINCIPAL  
# Parámetros del problema  
nParticulas=10  
iteraciones=100  
redInercia=0.9
```

Generar las partículas

```
# Genera un conjunto inicial de partículas  
particulas=[Particula() for i in range(nParticulas)]
```

Ejecutar el algoritmo del enjambre de partículas

```
# Ejecuta el algoritmo del enjambre de partículas  
print(enjambreParticulas(particulas, iteraciones, redInercia))
```

```
Iteración 0  xGlobal: -0.3581419945007014  yGlobal: 0.694693580674274  ValorGlobal: -  
0.7683710057392615  
Iteración 1  xGlobal: -0.3581419945007014  yGlobal: 0.694693580674274  ValorGlobal: -  
0.7683710057392615  
Iteración 2  xGlobal: -0.3581419945007014  yGlobal: 0.694693580674274  ValorGlobal: -
```

```
0.7683710057392615
Iteración 3 xGlobal: -0.3581419945007014 yGlobal: 0.694693580674274 ValorGlobal: -
0.7683710057392615
Iteración 4 xGlobal: -0.3581419945007014 yGlobal: 0.694693580674274 ValorGlobal: -
0.7683710057392615
Iteración 5 xGlobal: -0.3581419945007014 yGlobal: 0.694693580674274 ValorGlobal: -
0.7683710057392615
Iteración 6 xGlobal: -0.3581419945007014 yGlobal: 0.694693580674274 ValorGlobal: -
0.7683710057392615
Iteración 7 xGlobal: -0.171338091342004 yGlobal: 0.590618595656766 ValorGlobal: -
0.8941607997848638
Iteración 8 xGlobal: -0.171338091342004 yGlobal: 0.590618595656766 ValorGlobal: -
0.8941607997848638
Iteración 9 xGlobal: -0.171338091342004 yGlobal: 0.590618595656766 ValorGlobal: -
0.8941607997848638
Iteración 10 xGlobal: -0.1957746861655315 yGlobal: 0.7265966380580742 ValorGlobal: -
0.9888813084937078
Iteración 11 xGlobal: -0.1957746861655315 yGlobal: 0.7265966380580742 ValorGlobal: -
0.9888813084937078
Iteración 12 xGlobal: -0.1957746861655315 yGlobal: 0.7265966380580742 ValorGlobal: -
0.9888813084937078
Iteración 13 xGlobal: -0.1957746861655315 yGlobal: 0.7265966380580742 ValorGlobal: -
0.9888813084937078
Iteración 14 xGlobal: -0.1957746861655315 yGlobal: 0.7265966380580742 ValorGlobal: -
0.9888813084937078
Iteración 15 xGlobal: -0.1957746861655315 yGlobal: 0.7265966380580742 ValorGlobal: -
0.9888813084937078
Iteración 16 xGlobal: -0.1957746861655315 yGlobal: 0.7265966380580742 ValorGlobal: -
0.9888813084937078
Iteración 17 xGlobal: -0.1957746861655315 yGlobal: 0.7265966380580742 ValorGlobal: -
0.9888813084937078
Iteración 18 xGlobal: -0.1957746861655315 yGlobal: 0.7265966380580742 ValorGlobal: -
0.9888813084937078
Iteración 19 xGlobal: -0.1957746861655315 yGlobal: 0.7265966380580742 ValorGlobal: -
0.9888813084937078
Iteración 20 xGlobal: -0.1957746861655315 yGlobal: 0.7265966380580742 ValorGlobal: -
0.9888813084937078
Iteración 21 xGlobal: -0.1957746861655315 yGlobal: 0.7265966380580742 ValorGlobal: -
0.9888813084937078
Iteración 22 xGlobal: -0.1957746861655315 yGlobal: 0.7265966380580742 ValorGlobal: -
0.9888813084937078
Iteración 23 xGlobal: -0.1957746861655315 yGlobal: 0.7265966380580742 ValorGlobal: -
0.9888813084937078
Iteración 24 xGlobal: -0.1957746861655315 yGlobal: 0.7265966380580742 ValorGlobal: -
0.9888813084937078
Iteración 25 xGlobal: -0.1957746861655315 yGlobal: 0.7265966380580742 ValorGlobal: -
0.9888813084937078
Iteración 26 xGlobal: -0.1957746861655315 yGlobal: 0.7265966380580742 ValorGlobal: -
0.9888813084937078
Iteración 27 xGlobal: -0.1957746861655315 yGlobal: 0.7265966380580742 ValorGlobal: -
0.9888813084937078
Iteración 28 xGlobal: -0.1957746861655315 yGlobal: 0.7265966380580742 ValorGlobal: -
0.9888813084937078
Iteración 29 xGlobal: -0.1957746861655315 yGlobal: 0.7265966380580742 ValorGlobal: -
0.9888813084937078
Iteración 30 xGlobal: -0.1957746861655315 yGlobal: 0.7265966380580742 ValorGlobal: -
0.9888813084937078
Iteración 31 xGlobal: -0.18522971155160556 yGlobal: 0.7175408976601017 ValorGlobal: -
0.9972444570111113
Iteración 32 xGlobal: -0.18522971155160556 yGlobal: 0.7175408976601017 ValorGlobal: -
0.9972444570111113
Iteración 33 xGlobal: -0.18522971155160556 yGlobal: 0.7175408976601017 ValorGlobal: -
0.9972444570111113
Iteración 34 xGlobal: -0.18522971155160556 yGlobal: 0.7175408976601017 ValorGlobal: -
0.9972444570111113
```



```

0.9972444570111113
Iteración 68 xGlobal: -0.18522971155160556 yGlobal: 0.7175408976601017 ValorGlobal: -
0.9972444570111113
Iteración 69 xGlobal: -0.18522971155160556 yGlobal: 0.7175408976601017 ValorGlobal: -
0.9972444570111113
Iteración 70 xGlobal: -0.18522971155160556 yGlobal: 0.7175408976601017 ValorGlobal: -
0.9972444570111113
Iteración 71 xGlobal: -0.18522971155160556 yGlobal: 0.7175408976601017 ValorGlobal: -
0.9972444570111113
Iteración 72 xGlobal: -0.18522971155160556 yGlobal: 0.7175408976601017 ValorGlobal: -
0.9972444570111113
Iteración 73 xGlobal: -0.18522971155160556 yGlobal: 0.7175408976601017 ValorGlobal: -
0.9972444570111113
Iteración 74 xGlobal: -0.18522971155160556 yGlobal: 0.7175408976601017 ValorGlobal: -
0.9972444570111113
Iteración 75 xGlobal: -0.18522971155160556 yGlobal: 0.7175408976601017 ValorGlobal: -
0.9972444570111113
Iteración 76 xGlobal: -0.18522971155160556 yGlobal: 0.7175408976601017 ValorGlobal: -
0.9972444570111113
Iteración 77 xGlobal: -0.18522971155160556 yGlobal: 0.7175408976601017 ValorGlobal: -
0.9972444570111113
Iteración 78 xGlobal: -0.18522971155160556 yGlobal: 0.7175408976601017 ValorGlobal: -
0.9972444570111113
Iteración 79 xGlobal: -0.18522971155160556 yGlobal: 0.7175408976601017 ValorGlobal: -
0.9972444570111113
Iteración 80 xGlobal: -0.18522971155160556 yGlobal: 0.7175408976601017 ValorGlobal: -
0.9972444570111113
Iteración 81 xGlobal: -0.18522971155160556 yGlobal: 0.7175408976601017 ValorGlobal: -
0.9972444570111113
Iteración 82 xGlobal: -0.18522971155160556 yGlobal: 0.7175408976601017 ValorGlobal: -
0.9972444570111113
Iteración 83 xGlobal: -0.18522971155160556 yGlobal: 0.7175408976601017 ValorGlobal: -
0.9972444570111113
Iteración 84 xGlobal: -0.18522971155160556 yGlobal: 0.7175408976601017 ValorGlobal: -
0.9972444570111113
Iteración 85 xGlobal: -0.18522971155160556 yGlobal: 0.7175408976601017 ValorGlobal: -
0.9972444570111113
Iteración 86 xGlobal: -0.18522971155160556 yGlobal: 0.7175408976601017 ValorGlobal: -
0.9972444570111113
Iteración 87 xGlobal: -0.08705395104114426 yGlobal: 0.6757284814120115 ValorGlobal: -
1.021100612430425
Iteración 88 xGlobal: -0.08705395104114426 yGlobal: 0.6757284814120115 ValorGlobal: -
1.021100612430425
Iteración 89 xGlobal: -0.08705395104114426 yGlobal: 0.6757284814120115 ValorGlobal: -
1.021100612430425
Iteración 90 xGlobal: -0.08705395104114426 yGlobal: 0.6757284814120115 ValorGlobal: -
1.021100612430425
Iteración 91 xGlobal: -0.0870543437893776 yGlobal: 0.7049150211185109 ValorGlobal: -
1.0311342323241315
Iteración 92 xGlobal: -0.0870543437893776 yGlobal: 0.7049150211185109 ValorGlobal: -
1.0311342323241315
Iteración 93 xGlobal: -0.0870543437893776 yGlobal: 0.7049150211185109 ValorGlobal: -
1.0311342323241315
Iteración 94 xGlobal: -0.0870543437893776 yGlobal: 0.7049150211185109 ValorGlobal: -
1.0311342323241315
Iteración 95 xGlobal: -0.0870543437893776 yGlobal: 0.7049150211185109 ValorGlobal: -
1.0311342323241315
Iteración 96 xGlobal: -0.0870543437893776 yGlobal: 0.7049150211185109 ValorGlobal: -
1.0311342323241315
Iteración 97 xGlobal: -0.0870543437893776 yGlobal: 0.7049150211185109 ValorGlobal: -
1.0311342323241315
Iteración 98 xGlobal: -0.0870543437893776 yGlobal: 0.7049150211185109 ValorGlobal: -
1.0311342323241315
Iteración 99 xGlobal: -0.0870543437893776 yGlobal: 0.7049150211185109 ValorGlobal: -
1.0311342323241315

```



$(-0.0870543437893776, 0.7049150211185109, -1.0311342323241315)$