Instituto Tecnológico de Aeronáutica - ITA Inteligência Artificial para Robótica Móvel - CT-213

Aluno: Rafael Camargo

Relatório do Laboratório 4 - Otimização com Métodos Baseados em População

1. Breve Explicação em Alto Nível da Implementação

1.1. Particle Swarm Optimization

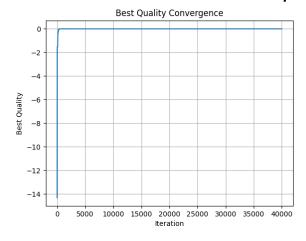
O particle swarm optimization é um método de otimização baseado em população para evitar que o algoritmo se prenda em máximos locais.

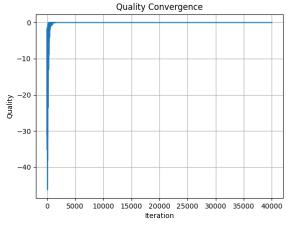
Inicialmente, as partículas são distribuídas de maneira aleatória no espaço, em seguida, algoritmo procura a partir de uma população de partículas que procuram a melhor solução a partir de uma fórmula que determina a direção da partícula a partir da melhor posição encontrada pela partícula, a melhor global, a posição atual e alguns fatores aleatórios.

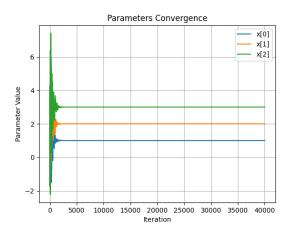
Assim, conforme as iterações passam, as partículas convergem ao valor ótimo do sistema, evitando convergir em um ótimo local devido à natureza do algoritmo.

2. Figuras Comprovando Funcionamento do Código

2.1. Teste do Particle Swarm Optimization

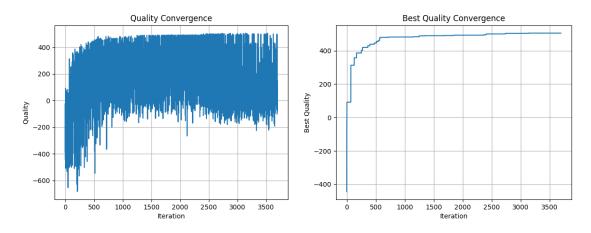


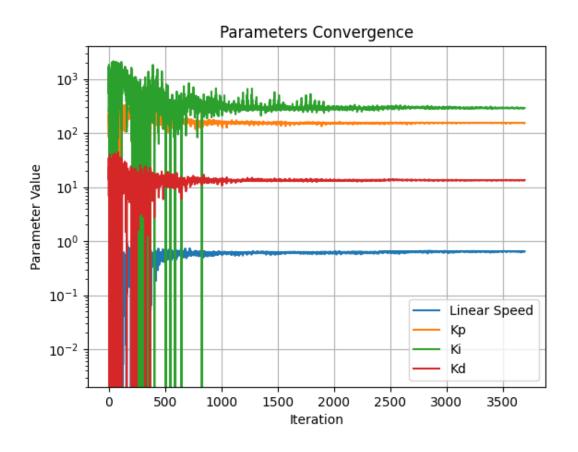




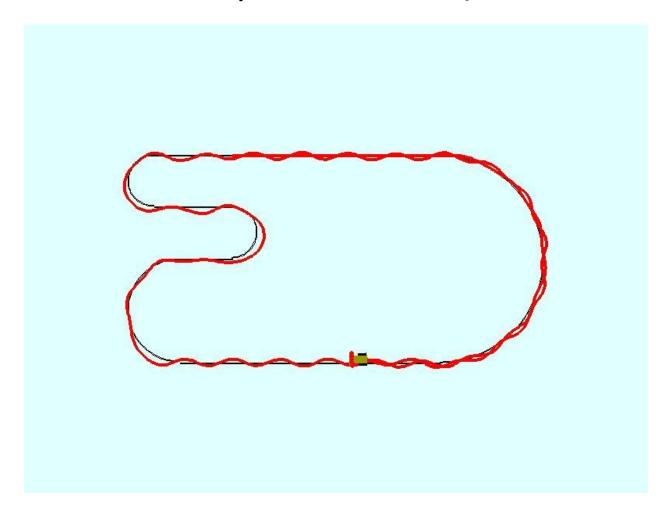
2.2. Otimização do controlador do robô seguidor de linha

2.2.1. Histórico de Otimização





2.2.2. Melhor Trajetória Obtida Durante a Otimização



3. Discussão sobre o observado durante o processo de otimização

Observa-se que é necessário colocar um alto valor de erro padrão no caso do robô não detectar a linha para a função fornecida pelo professor pois caso contrário o robô tenta compensar o erro aumentando significativamente a velocidade. Além disso, foi necessário colocar um valor mais alto de w que o sugerido pelo professor para gerar um bom resultado.