

---

# Генетические алгоритмы

---

# План доклада

1. Введение
2. История
3. Классический ГА
4. Теория
5. Настройка ГА
6. Различные модификации ГА
7. Некоторые модели ГА
8. Факторы, создающие сложность для ГА

# Введение

# Формальное определение

- **Генетический алгоритм** — это алгоритм, который позволяет найти удовлетворительное решение к аналитически неразрешимым проблемам через последовательный подбор и комбинирование искомых параметров с использованием механизмов, напоминающих биологическую эволюцию.

# «Мягкие вычисления» (Soft computing techniques)

- Термин был введен Лофти Заде в 1994 году.
- Объединяет такие области как:
  - нечёткая логика
  - нейронные сети
  - вероятностные рассуждения
  - сети доверия
  - эволюционные вычисления
- Используются для создания гибридных интеллектуальных систем в различных комбинациях или самостоятельно.

# Эволюционные вычисления

- Объединяют различные варианты использования эволюционных принципов для достижения поставленной цели
- Выделяют следующие направления:
  - Генетические алгоритмы
  - Эволюционные стратегии
  - Генетическое программирование
  - Эволюционное программирование

# Зачем нужны ГА?

- Генетические алгоритмы применяются для решения следующих задач:
  - Оптимизация функций
  - Разнообразные задачи на графах (задача коммивояжера, раскраска, нахождение паросочетаний)
  - Настройка и обучение искусственной нейронной сети
  - Составление расписаний
  - Игровые стратегии
  - Аппроксимация функций
  - Искусственная жизнь
  - Биоинформатика

# История



# Несколько открытий в биологии

- В 1859 году Чарльз Дарвин опубликовал "Происхождение видов", где были провозглашены основные принципы эволюционной теории:
  - наследственность
  - изменчивость
  - естественный отбор
- Баричелли Н.А. - первые публикации, относящиеся к ГА:
  - "Symbiogenetic evolution processes realised by artificial methods" (1957)
  - "Numerical testing of evolution theories" (1962)

Работы были направлены прежде всего на понимание природного феномена наследственности.

# Ключевые работы

- Родителем современной теории генетических алгоритмов считается **Д.Х. Холланд (J. Holland)**. Однако сначала его интересовала, прежде всего, способность природных систем к адаптации, а его мечтой было создание такой системы, которая могла бы приспосабливаться к любым условиям окружающей среды.
- В **1975** году Холланд публикует свою самую знаменитую работу **«Adaptation in Natural and Artificial Systems»**. В ней он впервые ввёл термин «генетический алгоритм» и предложил схему классического генетического алгоритма (*canonical GA*). В дальнейшем понятие «генетические алгоритмы» стало очень широким, и зачастую к ним относятся алгоритмы, сильно отличающиеся от классического ГА.
- Ученики Холланда - Кеннет Де Йонг (Kenneth De Jong) и Дэвид Голдберг (David E. Goldberg) - внесли огромный вклад в развитие ГА. Наиболее известная работа Голдберга - **«Genetic algorithms in search optimization and machine learning» (1989)**.

# Классический ГА

# Постановка задачи и функция приспособленности

- Пусть перед нами стоит задача оптимизации.
- Переформулируем её как задачу нахождения максимума некоторой функции  $f(x_1, x_2, \dots, x_n)$ , называемой **функцией приспособленности** (fitness function). Она должна:
  - быть определена на ограниченной области определения
  - принимать неотрицательные значения
  - при этом совершенно не требуются непрерывность и дифференцируемость
- Каждый параметр функции приспособленности кодируется строкой битов.
- Особью будет называться строка, являющаяся конкатенацией строк упорядоченного набора параметров:  
1010 10110 101 ... 10101  
| x1 | x2 | x3 | ... | xn |

# Принцип работы ГА

- Популяция – совокупностью всех «особей», представляющих собой строки, кодирующие одно из решений задачи.
- С помощью функции приспособленности:
  - наиболее приспособленные (более подходящие решения) получают возможность скрещиваться и давать потомство
  - наихудшие (плохие решения) удаляются из популяции и не дают потомства
- Таким образом, приспособленность нового поколения в среднем выше предыдущего.
- В классическом ГА:
  - начальная популяция формируется случайным образом
  - размер популяции (количество особей  $N$ ) фиксируется и не изменяется в течение работы всего алгоритма
  - каждая особь генерируется как случайная  $L$ -битная строка, где  $L$  — длина кодировки особи
  - длина кодировки для всех особей одинакова

# Схема работы любого ГА

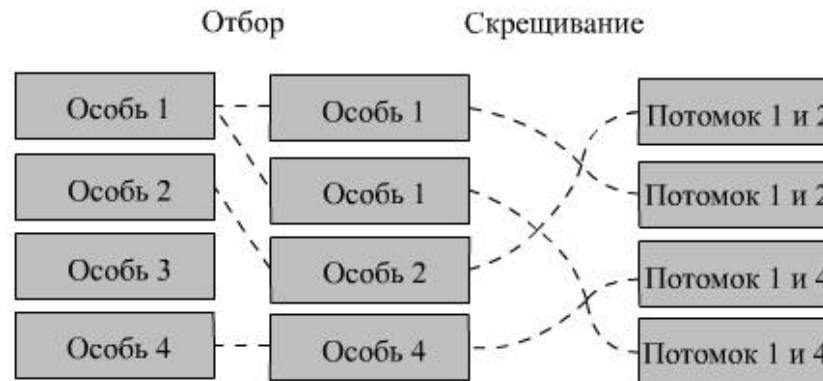


Шаг алгоритма состоит из трех стадий:

1. генерация промежуточной популяции (*intermediate generation*) путем отбора (*selection*) текущего поколения
2. скрещивание (*recombination*) особей промежуточной популяции путем *кроссовера* (*crossover*), что приводит к формированию нового поколения
3. мутация нового поколения

# Отбор

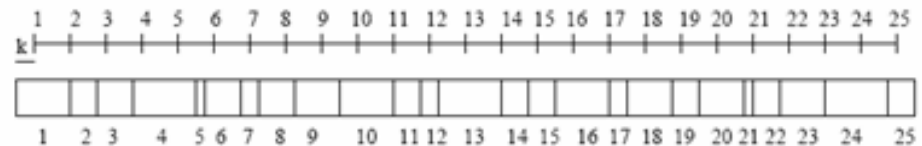
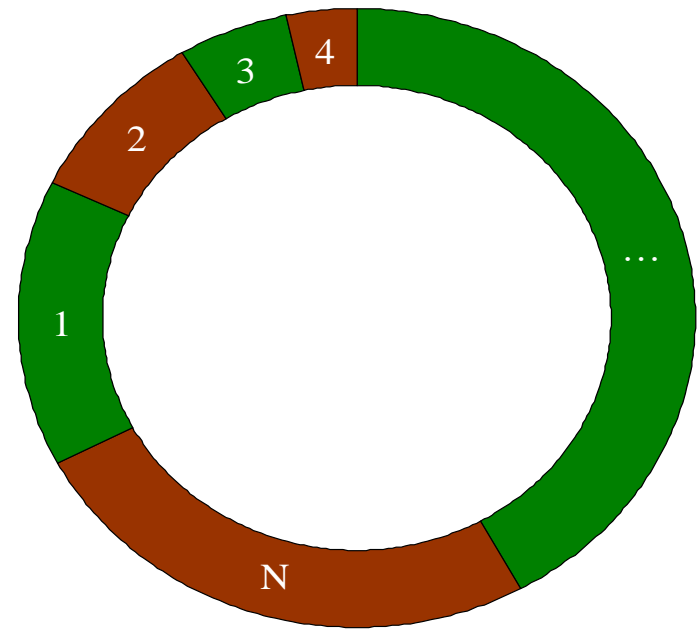
- На рисунке изображены отбор и скрещивание:



- Промежуточная популяция — набор особей, получивших право размножаться.
- В классическом ГА вероятность каждой особи попасть в промежуточную популяцию пропорциональна ее приспособленности, т.е. работает **пропорциональный отбор** (proportional selection).

# Пропорциональный отбор

- Существует несколько способов реализации пропорционального отбора:
- **stochastic sampling.** Особи располагаются на колесе рулетки так, что размер сектора каждой особи пропорционален ее приспособленности.  $N$  раз запуская рулетку, выбираем требуемое количество особей для записи в промежуточную популяцию.
- **remainder stochastic sampling.** Особи располагаются на рулетке так же, как и раньше. Но теперь у рулетки не одна стрелка, а  $N$ , причем они отсекают одинаковые сектора. За один запуск рулетки выбираем сразу все  $N$  особей.





# Скрещивание

- Особи промежуточной популяции случайным образом разбиваются на пары, которые с некоторой вероятностью
  - скрещиваются, в результате чего получаются два потомка, которые записываются в новое поколение
  - не скрещиваются, тогда в новое поколение записывается сама пара
- В классическом ГА применяется **одноточечный оператор кроссовера** (*1-point crossover*): для родительских строк случайным образом выбирается точка раздела, потомки получаются путём обмена отсечёнными частями.

011010.01010001101    =>    111100.01010001101  
111100.10011101001    =>    011010.10011101001

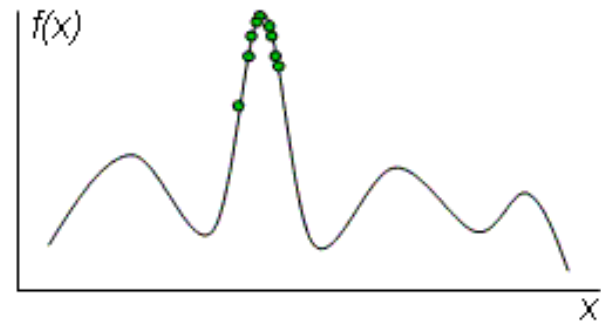
# Мутация

- К полученному в результате отбора и скрещивания новому поколению применяется оператор мутации, необходимый для "выбивания" популяции из локального экстремума и способствующий защите от преждевременной сходимости.
- Каждый бит каждой особи популяции с некоторой малой вероятностью (обычно меньше 1%) инвертируется

1110001010110 -> 1110001110110

# Критерии останова

- Критерием останова может служить заданное количество поколений или **схождение** (*convergence*) популяции.
- Схождением называется состояние популяции, когда все строки находятся в области некоторого экстремума и почти одинаковы.
- Таким образом, схождение популяции означает, что достигнуто решение близкое к оптимальному.
- Итоговым решением задачи может служить наиболее приспособленная особь последнего поколения.



# Теория

# Шаблоны

- **Шаблоном** (*schema*) называется строка длины  $L$  из символов 0, 1 и \* («don't care» символ). Строка является представителем данного шаблона, если все символы кроме \* совпадают. Например, у шаблона  $1*0*0$  есть 4 представителя:
  - $1\underline{0}0\underline{0}0$
  - $1\underline{0}0\underline{1}0$
  - $1\underline{1}0\underline{0}0$
  - $1\underline{1}0\underline{1}0$
- **Порядком** шаблона называется количество фиксированных в нём битов.
- **Определяющей длиной** шаблона называется расстояние между его крайними фиксированными битами.
- Например, для шаблона  $H = *0**10*$ :
  - порядок  $o(H) = 3$
  - определяющая длина  $\Delta(H) = 4$
- Очевидно, что количество представителей шаблона  $H$  равно  $2^{L-o(H)}$ , а количество шаблонов равно  $3^L$ .

# Шаблоны

- Приспособленностью шаблона называется средняя приспособленность строк из популяции, являющихся его представителями.
  - Зависит от популяции, и поэтому меняется со временем.
- **Неявный параллелизм** (*implicit parallelism*)
  - Генетический алгоритм при отборе выбирает строку, но при этом неявным образом происходит и выборка шаблонов, представителем которых она является. То есть на каждом поколении количество представителей шаблона изменяется в соответствии с его текущей приспособленностью. Одна строка может являться представителем сразу многих шаблонов, поэтому при отборе одной строки отбирается сразу целое множество шаблонов.
- Сколько шаблонов могут иметь своим представителем данную строку?
- $2^L$  - на каждой позиции мы либо оставляем бит строки, либо заменяем его на \*.

# Теорема шаблонов

- **Теорема шаблонов** (*The Schema Theorem*) показывает, как изменяется доля представителей шаблона в популяции.
- Она верна только для классического ГА с пропорциональным отбором и одноточечным кроссовером.
- Пусть  $M(H, t)$  — число представителей шаблона  $H$  в поколении  $t$ .
- Количество представителей шаблона  $H$  в промежуточном поколении:
$$M(H, t + intermediate) = M(H, t) \frac{f(H, t)}{\langle f(t) \rangle}$$
где  $f(H, t)$  — приспособленность шаблона  $H$  в поколении  $t$ , а  $\langle f(t) \rangle$  — средняя приспособленность поколения  $t$ .

# Теорема шаблонов

- Одноточечный кроссовер может разрушить шаблон из промежуточной популяции.
- Вероятность разрушения шаблона меньше, чем

$$\frac{\Delta(H)}{(L-1)} \left( 1 - P(H, t) \frac{f(H, t)}{\langle f(t) \rangle} \right)$$

- где  $P(H, t)$  — доля представителей шаблона  $H$  в поколении  $t$ . Первый множитель произведения равен вероятности попадания точки раздела между фиксированными битами шаблона, а второй — вероятности выбрать в пару представителя другого шаблона.
  - Но даже в случае, когда второй родитель не является представителем данного шаблона, и точка раздела попадает между фиксированными битами, шаблон не обязательно разрушается.
  - Например
    - рассматриваем шаблон 11\*\*\*
    - точка раздела попадает между первыми двумя битами
- 1.1011 => 1.1011  
1.0100      1.0100
- В этой ситуации шаблон не разрушается.



# Теорема шаблонов

- Переходя от количества представителей к их доле, получаем следующее неравенство:

$$P(H, t+1) \geq P(H, t) \frac{f(H, t)}{\langle f(t) \rangle} \left( 1 - p_c \frac{\Delta(H)}{(L-1)} \left( 1 - P(H, t) \frac{f(H, t)}{\langle f(t) \rangle} \right) \right)$$

- Учтём влияние мутации. В шаблоне  $o(H)$  фиксированных битов, и каждый не будет инвертирован с вероятностью  $(1 - p_m)$ .
- **Итоговая формула теоремы шаблонов:**

$$P(H, t+1) \geq P(H, t) \frac{f(H, t)}{\langle f(t) \rangle} \left( 1 - p_c \frac{\Delta(H)}{(L-1)} \left( 1 - P(H, t) \frac{f(H, t)}{\langle f(t) \rangle} \right) \right) (1 - p_m)^{o(H)}$$

- Полученное выражение не слишком удачно для анализа работы генетического алгоритма, т.к. в нём присутствует знак неравенства.
- Мы не учитывали случаи, когда рассматриваемый шаблон получается в результате кроссовера пары строк, не являющихся его представителями.
- Приспособленность шаблона и средняя приспособленность популяции быстро изменяются от поколения к поколению, поэтому полученное неравенство хорошо описывает ситуацию только для следующего поколения.
- На данный момент существуют более точные версии этой теоремы и другие рассуждения, доказывающие целесообразность использования генетических алгоритмов.

# Настройка ГА

# Настройка ГА

- Генетический алгоритм производит поиск решений с помощью:
  - **отбора гиперплоскостей** (*hyperplane sampling*) путём кроссовера
  - метода *hill-climbing* путём мутации
- Исследования показали, что на простых задачах с малым размером популяции ГА с мутацией (и без кроссовера) находят решение быстрее, а на сложных многоэкстремальных функциях лучше использовать ГА с кроссовером, поскольку этот метод более надежен.
- С точки зрения теоремы шаблонов, мутация только вредит росту количества представителей хороших шаблонов, лишняя раз разрушая их.
- Но мутация необходима для ГА с малым размером популяции, потому что для них свойственна **преждевременная сходимость** (*premature convergence*) – ситуация, когда в некоторых позициях все особи имеют один и тот же бит, не соответствующий глобальному экстремуму.

# Настройка ГА

- **Давление отбора** (*selection pressure*) — мера того, насколько различаются шансы лучшей и худшей особей популяции попасть в промежуточную популяцию. Для пропорционального отбора эта величина с увеличением средней приспособленности популяции уменьшается, стремясь к 1.
- Для эффективной работы генетического алгоритма необходимо поддерживать тонкое равновесие между **исследованием и использованием**:
  - При увеличении вероятностей скрещивания или мутации и уменьшении давления отбора (за счет использования других стратегий отбора) размножение представителей приспособленных шаблонов замедляется, но зато происходит интенсивный поиск других шаблонов.
  - Уменьшение вероятностей скрещивания или мутации и увеличение давления отбора ведет к интенсивному использованию найденных хороших шаблонов, но меньше внимания уделяется поиску новых.
- Необходимость сбалансированной сходимости ГА:
  - быстрая сходимость может привести к схождению к неоптимальному решению
  - медленная сходимость часто приводит к потере найденной наилучшей особи.
- Методология управления сходимостью классического ГА до сих пор не выработана.

# Различные модификации ГА

# Алфавит

- Аргументы в пользу кодирования бинарным алфавитом:
  - обеспечивает лучший поиск с помощью гиперплоскостей, т. к. предоставляет максимальное их количество.
    - Например, при кодировании  $2^L$  значений для бинарного алфавита количество гиперплоскостей будет  $3^L$ , а при использовании, четырехзначного алфавита –  $5^{L/2}$ .
  - для встречаемости каждого символа в каждой позиции требуется меньший размер популяции
    - Даже для двух строк, есть вероятность, что на каждой позиции в популяции есть и 0, и 1. Если же алфавит большей мощности, то до применения мутации большая часть пространства поиска будет недоступна с точки зрения кроссовера, после применения мутации станет недоступна другая часть.
- Однако небинарные алфавиты зачастую обеспечивают более наглядное представление решений задачи.

# Кодирование параметров

- Для большинства функций ГА будут работать лучше при кодировании параметров кодом Грея, а не прямым бинарным кодом. Это связано с тем, что расстояние Хэмминга не всегда является критерием близости – например, числа 7 и 8 различаются на 4 бита. Бинарное кодирование добавляет дополнительные разрывы, что осложняет поиск.
- Пример: пусть требуется минимизировать функцию  $f(x) = x^2$ 
  - Если в начальной популяции преобладали хорошие отрицательные решения, то скорее всего мы придём к решению  $-1 = 11\dots 1$ . Но достигнуть глобального минимума  $00\dots 0$  будет практически невозможно, поскольку изменение любого бита будет приводить к ухудшению решения. При кодировании кодом Грея такой проблемы не возникает.
- Иногда применяется кодирование с плавающей точкой, которое тоже является более удачным, чем прямое бинарное.

# Стратегии отбора

- **Ранковый отбор** (*rank selection*): для каждой особи ее вероятность попасть в промежуточную популяцию пропорциональна ее порядковому номеру в отсортированной по возрастанию приспособленности популяции. Такой вид отбора не зависит от средней приспособленности популяции.
- **Турнирный отбор** (*tournament selection*): из популяции случайным образом выбирается  $t$  особей, и лучшая из них помещается в промежуточную популяцию. Этот процесс повторяется  $N$  раз, пока промежуточная популяция не будет заполнена. Наиболее распространен вариант при  $t = 2$ . Турнирный отбор является более агрессивным, чем пропорциональный.
- **Отбор усечением** (*truncation selection*): популяция сортируется по приспособленности, затем берется заданная доля лучших, и из них случайным образом  $N$  раз выбирается особь для дальнейшего развития.



# Кроссовер

- **Двухточечный кроссовер:** выбираются 2 точки раздела, и родители обмениваются промежутками между ними:
  - При этом определяющая длина измеряется в кольце – для шаблона 1\*\*\*\*\*1 при двухточечном кроссовере она будет равна 1, хотя при односточечном была 6.
- **Однородный кроссовер:** один из детей наследует каждый бит с вероятностью  $p_0$  у первого родителя и с  $(1 - p_0)$  у второго, второй ребенок получает не унаследованные первым биты. Обычно  $p_0 = 0.5$ .
  - Однородный кроссовер в большинстве случаев разрушает шаблон, поэтому плохо предназначен для отбора гиперплоскостей, однако при малом размере популяции он препятствует преждевременному схождению.

# Стратегии формирования нового поколения

- Два основных типа формирования нового поколения после кроссовера и мутации:
  - дети замещают родителей
  - новое поколение составляется из совокупности и детей, и их родителей
- Также применяется **принцип элитизма**: в новое поколение включается заданное количество лучших особей предыдущего поколения (часто одна лучшая особь).
- Использование второй стратегии и элитизма не допускает потери лучших решений.
  - К примеру, если популяция сошлась в локальном максимуме, а мутация вывела одну из строк в область глобального, то при замещении родителей весьма вероятно, что эта особь в результате скрещивания будет потеряна, и решение задачи не будет получено. Если же используется элитизм, то полученное хорошее решение будет оставаться в популяции до тех пор, пока не будет найдено лучшее.

# Некоторые модели ГА

# Некоторые модели ГА

## Genitor (Whitley)

- В данной модели используется специфичная стратегия отбора. На каждом шаге только *одна* пара случайных родителей создает только *одного* ребенка. Этот ребенок заменяет не родителя, а одну из худших особей популяции.
- Таким образом, на каждом шаге в популяции обновляется только одна особь.
- Исследования показали, что поиск гиперплоскостей происходит лучше, а сходимость быстрее, чем у классического ГА.

# Некоторые модели ГА

## CHC (Eshelman)

- CHC – это *Cross generational elitist selection, Heterogenous recombination, Cataclysmic mutation*.
- Для нового поколения выбираются  $N$  лучших *различных* особей среди родителей и детей. Дублирование строк не допускается.
- Для скрещивания все особи разбиваются на пары, но скрещиваются только те пары, между которыми расстояние Хэмминга больше некоторого порогового (также возможны ограничения на минимальное расстояние между крайними различающимися битами).
- При скрещивании используется так называемый *HUX*-оператор (*Half Uniform Crossover*), разновидность однородного кроссовера - каждому потомку переходит ровно половина битов каждого родителя.
- Размер популяции небольшой. Этим оправдано использование однородного кроссовера.
- Данный алгоритм довольно быстро сходится из-за того, что в нем нет мутаций. В этом случае CHC применяет *cataclysmic mutation*: все строки, кроме самой приспособленной, подвергаются сильной мутации (изменяется около трети битов). Таким образом, алгоритм перезапускается и далее продолжает работу, применяя только кроссовер.

# Некоторые модели ГА

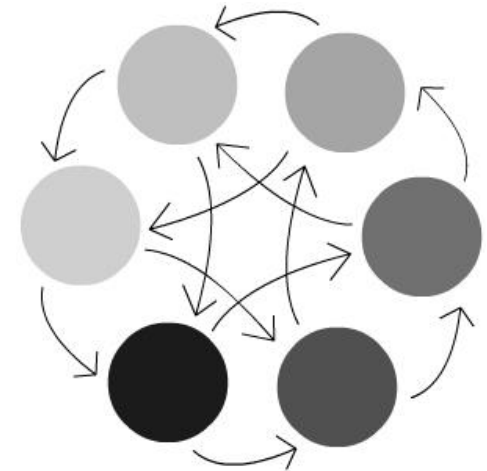
## Hybrid algorithm (Davis)

- Использование гибридного алгоритма позволяет объединить преимущества ГА с преимуществами классических методов.
- Дело в том, что ГА являются **робастными** алгоритмами, т.е. позволяют находить хорошее решение, но нахождение оптимального зачастую оказывается намного более трудной задачей в силу стохастичности принципов работы алгоритма. Поэтому возникла идея использовать ГА на начальном этапе для эффективного сужения пространства поиска вокруг глобального экстремума, а затем, взяв лучшую особь, применить один из "классических" методов оптимизации.
- Однако можно использовать "классические" методы (*hill-climbing*, например) и внутри самих ГА. На каждом поколении каждый полученный потомок оптимизируется этим методом, таким образом, каждая особь достигает локального максимума, вблизи которого она находится, после чего подвергается отбору, скрещиванию и мутации. Такой метод ухудшает способность алгоритма искать решение с помощью отбора гиперплоскостей, но зато возрастает вероятность того, что одна из особей попадет в область глобального максимума и после оптимизации окажется решением задачи.

# Некоторые модели ГА

## Island Models

- **Островная модель** (*island model*) — модель параллельного генетического алгоритма. Разобьем популяцию на несколько подпопуляций. Каждая из них будет развиваться отдельно с помощью некоего генетического алгоритма. Таким образом, можно сказать, что мы расселили особи по нескольким изолированным островам.
- Изредка (например, каждые 5 поколений) происходит миграция – острова обмениваются несколькими хорошими особями.
- Так как населённость островов невелика, то подпопуляции будут склонны к преждевременной сходимости. Поэтому важно правильно установить частоту миграции:
  - чересчур частая миграция (или миграция слишком большого числа особей) приведет к смешению всех подпопуляций, и тогда островная модель будет несильно отличаться от обычного ГА
  - если миграция будет слишком редкой, то она не сможет предотвратить преждевременного схождения подпопуляций
- Генетические алгоритмы стохастичны, поэтому при разных его запусках популяция может сходиться к разным хорошим решениям. Островная модель позволяет запустить алгоритм сразу несколько раз и совместить «достижения» разных островов для получения наилучшего решения.



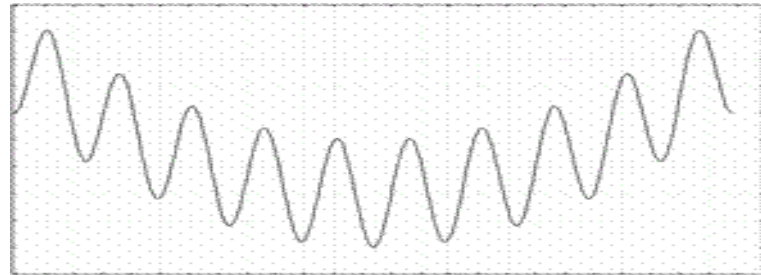
# Факторы, создающие сложность для ГА



# Свойства функций приспособленности, создающие сложность для ГА

- **Многоэкстремальность**: создается множество ложных аттракторов. Пример — функция Растргина:

$$f(x) = 10n + \sum_{i=1}^n (x_i^2 - 10 \cos(2\pi x_i))$$



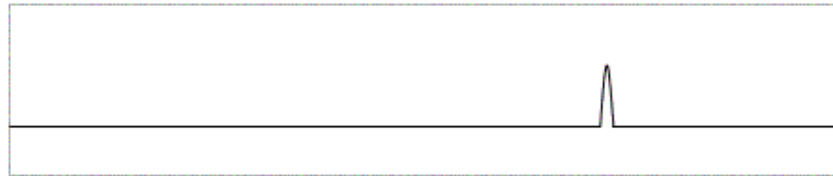
- **Обманчивость (deception)**: функция построена так, что шаблоны малого порядка уводят популяцию к локальному экстремуму.
  - Пример: пусть строка состоит из 10-ти четырехбитных подстрок. Пусть  $u_i$  равно количеству единиц в  $i$ -той подстроке. Зададим функцию  $g(u)$  следующей таблицей:

$u$	0	1	2	3	4
$g(u)$	3	2	1	0	4

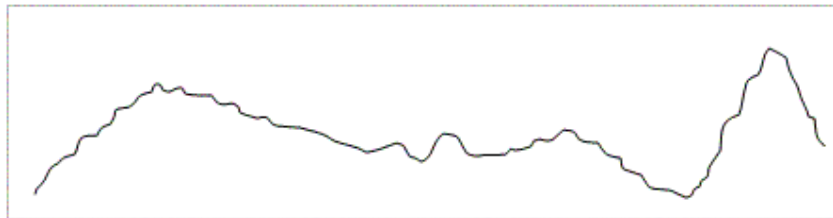
$$f = \sum_{i=1}^{10} g(u_i)$$

# Свойства функций приспособленности, создающие сложность для ГА

- **Изолированность** («поиск иголки в стоге сена»): функция не предоставляет никакой информации, подсказывающей, в какой области искать максимум. Лишь случайное попадание особи в глобальный экстремум может решить задачу.



- **Дополнительный шум** (*noise*): значения приспособленности шаблонов сильно разбросаны, поэтому часто даже хорошие гиперплоскости малого порядка не проходят отбор, что замедляет поиск решения.



# Заключение

# Выводы

- Генетические алгоритмы являются универсальным методом оптимизации многопараметрических функций, что позволяет решать широкий спектр задач.
- Генетические алгоритмы имеют множество модификаций и сильно зависят от параметров. Зачастую небольшое изменение одного из них может привести к неожиданному улучшению результата.
- Следует помнить, что применение ГА полезно лишь в тех случаях, когда для данной задачи нет подходящего специального алгоритма решения.