

Problem des Handlungsreisenden mit Ameisenkolonien lösen

12. Dezember 2023

Uwe Kölbel | OTH Amberg-Weiden





Einführung

Problem des Handlungsreisenden

Ant System

Referenzen

Einführung

Ant System

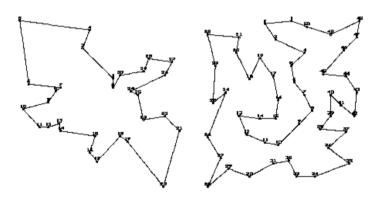


- Von Marco Dorigo in seiner PhD thesis 1991 vorgestellt [1]
- Algorithmus zur n\u00e4herungsweisen L\u00f6sung von kombinatorischen Problemen (Metaheuristik)[2]
- Multiagentensystem (Partikelfilter, Genetische Algorithmen)
- Lösen des Problem des Handlungsreisenden (Traveling Salesman Problem, TSP)

Das Problem des Handlungsreisenden (TSP)



- Finden eines möglichst kurzen geschlossenen Pfads, der alle Knoten nur einmal besucht
- Für 15 Städte gibt es $\frac{14!}{2}$ = 43.589.145.600 kombinatorische Möglichkeiten



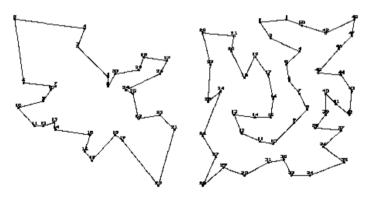
Quelle: [1]

Das Problem des Handlungsreisenden (TSP)



Metrisches euklidisches TSP

- vollständig verbundener ungerichteter Graph
- Knoten haben zufällig generierte Positionen
- ullet Kantengewichte $\delta_{ij}=rac{1}{\eta_{ii}}$ werden mithilfe der Euklidischen Distanz bestimmt



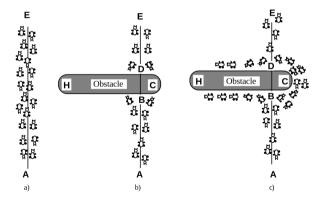
Quelle: [1]

Ant System

Ostbayerische Technische Hochschule Amberg-Weiden

Inspiration aus der Natur

- Einzelne Individuen treffen simple Entscheidungen
- Ameisen hinterlassen eine Pheromon Spur au_{ij}
- Das Kollektiv findet eine gute Lösung



Ant System

Ostbayerische Technische Hochschule Amberg-Weiden

Pseudocde

- Ursprünglich drei Versionen vorgestellt
 - ANT-quantity
 - ANT-density
 - ANT-cycle
- Viele Verbesserungen wurden vorgestellt (z.B. [3], [4])
- Alle haben die selbe Struktur

Pseudocode

```
init_ants()
init_pheromones()
while not converged():
    move_ants()
    update_pheromones()
```

Ant System: ANT-cycle

Ostbayerische Technische Hochschule Amberg-Weiden

Bewegung der Ameisen

- Starten in einer von *n* Städten
- Haben eine closed Liste
- Wechselt von Stadt i zu j mit Wahrscheinlichkeit $p_{ij} = rac{[au_{ij}]^{lpha}\cdot[\eta_{ij}]^{eta}}{\sum_{j=1}^n[au_{ij}]^{lpha}\cdot[\eta_{ij}]^{eta}}$
 - $ightharpoonup \alpha$ steuert Gewicht der Pheromone au_{ij}
 - ightharpoonup eta steuert Gewicht der Sichtbarkeit $\eta_{ij}=rac{1}{\delta_{ij}}$
- Alle Ameisen laufen einen kompletten Pfad

Ant System: ANT-cycle

Ostbayerische Technische Hochschulk Amberg-Weiden

Pheromon Update

- Jede der m Ameisen legt auf ihren Pfad eine Pheromon Spur
- $\Delta au_{ij} = \sum_{k=1}^m rac{Q}{L_k}$ wenn Kante ij im Pfad der Ameise k ist
 - $ightharpoonup L_k$ ist die länge des Pfads der k-ten Ameise
 - Q legt die Pheromon Intensität fest
- $\tau_{ij} \leftarrow \rho \cdot \tau_{ij} + \Delta \tau_{ij}$
 - ightharpoonup
 ho legt fest, wie viele Pheromone verdampfen





Live Demo!

Bonus

Ostbayerische Technische Hochschule Amberg-Weiden

Max-Min Ant System [4]

- Nur die beste (elite) Ameise darf Pheromone legen
- Beste gefundene Lösung beeinflusst Pheromone ebenfalls
- Pheromon Werte sind auf Intervall beschränkt

Referenzen



- [1] A. Colorni, M. Dorigo und V. Maniezzo, "Distributed Optimization by Ant Colonies,", Jan. 1991.
- [2] M. Dorigo, V. Maniezzo und A. Colorni, "Ant system: optimization by a colony of cooperating agents," *IEEE transactions on systems, man, and cybernetics, part b* (cybernetics), Jg. 26, Nr. 1, S. 29–41, 1996.
- [3] M. Dorigo und L. M. Gambardella, "Ant colony system: a cooperative learning approach to the traveling salesman problem," *IEEE Transactions on evolutionary computation*, Jg. 1, Nr. 1, S. 53–66, 1997.
- [4] T. Stützle und H. H. Hoos, "MAX–MIN ant system," *Future generation computer systems*, Jg. 16, Nr. 8, S. 889–914, 2000.