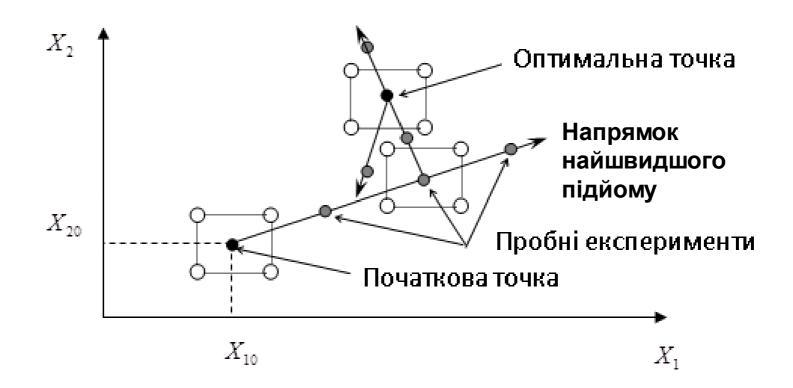
Методи оптимізації імітаційних моделей

Методи оптимізації імітаційних моделей: Метод найшвидшого підйому



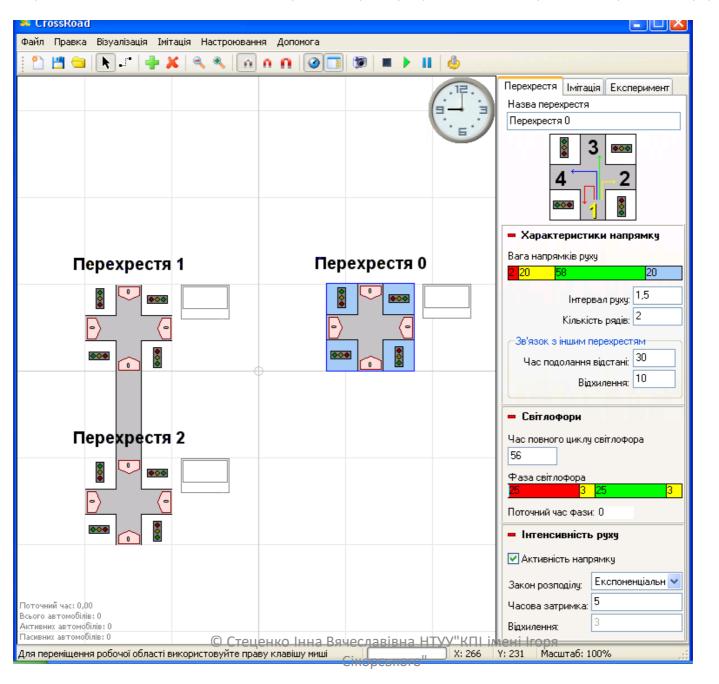
Еволюційні методи пошуку оптимального значення

- Елементом популяції є набір параметрів, пошук яких здійснюється.
- Початкова популяція (генерування 0) формується з випадкових значень, розкиданих в області допустимих значень параметрів.
- Кожний елемент популяції запускається у «життя», тобто в імітаційну модель. Результатом такої життєдіяльності елемента популяції є відгук моделі. Набори параметрів, які виявились «неспроможними», тобто дістали в процесі імітації великі значення відгуку моделі, «гинуть» або знищуються. Таким чином за значенням відгуку моделі здійснюється відбір елементів популяції.
- Елементи популяції, що пройшли відбір, допускаються до схрещування. Схрещування здійснюється для випадково обраних пар елементів популяції склеюванням частин наборів параметрів. Нехай для схрещування обрані елементи популяції A_j та A_k . В результаті роботи оператора кросовера випадковим чином обираються компоненти, параметри яких в елементінащадку будуть прийняті такими, як в елементі A_j , інші компоненти елемента-нащадка приймають значення параметрів такі, як в елементі A_k :
- Мутація здійснюється додаванням випадкового відхилення до результату, який отриманий в результаті схрещування, наприклад, додаванням з рівною ймовірністю -1, 0 або 1.
- Кожна наступна популяція (генерування *j*) формується з елементів, що пройшли відбір на попередньому генеруванні (генерування *j*-1), та з елементів, що створені в результаті схрещування та мутації.
- У правилі зупинки еволюційного пошуку користувач задає точність визначення оптимального значення (перехід до наступної популяції не суттєво поліпшує оптимальне значення) та максимальну кількість генерувань.

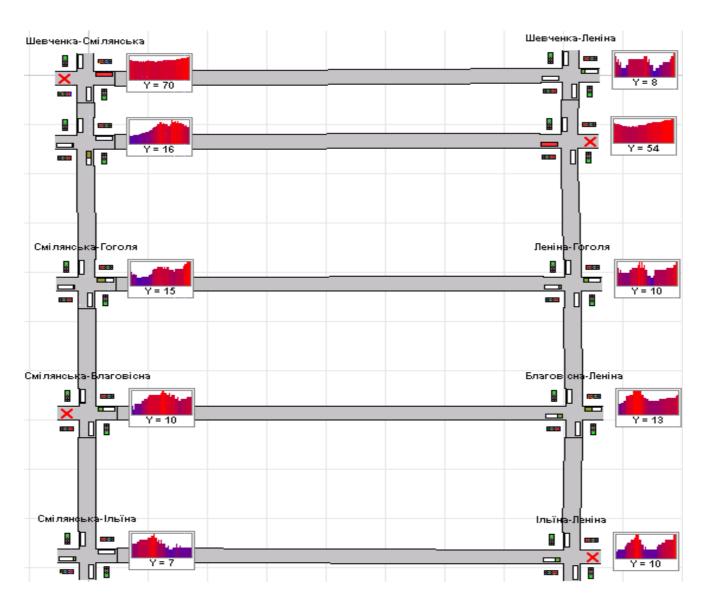
Алгоритм еволюційного методу пошуку оптимального значення

- Задати 2N елементів початкової популяції A_0 та точність arepsilon визначення оптимального значення.
- Доки не досягнута задана точність $(\Delta_j < \varepsilon)$ визначення оптимального значення:
 - Для кожного елемента популяції A_j розрахувати показник його життєдіяльності та визначити найліпше досягнуте на даному етапі еволюції значення
 - Упорядкувати елементи популяції за спаданням значення показника життєдіяльності та відкинути половину найгірших з них.
 - Оператором кросовера створити N нових елементів популяції, використовуючи схрещування тільки для елементів, що залишились після відбору.
 - Виконати мутацію нових елементів
 - Створити нову популяцію з N елементів, які виявились найкращими в результаті відбору, та N новостворених елементів.
 - Розрахувати Δ , тобто різницю між найліпшими значеннями показника життєдіяльності попередньої та нової популяції.
- Визначити найліпший елемент в останній популяції та значення його показника життєдіяльності

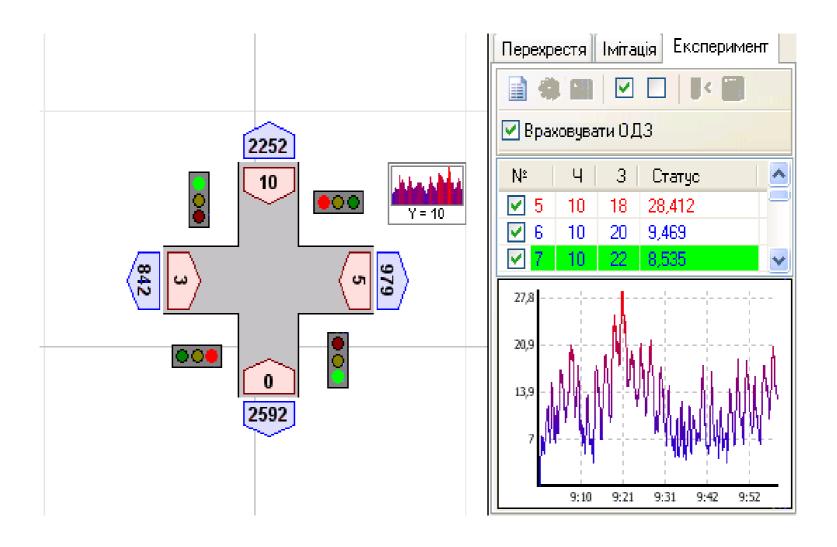
Приклад: оптимізація параметрів управління транспортним рухом



Результати імітаційного моделювання ділянки транспортного руху



Результати визначення оптимальних параметрів управління окремого перехрестя



Застосування еволюційної стратегії для визначення оптимальних параметрів управління світлофорними об'єктами

Елемент популяції

$$A = \begin{pmatrix} r_1, & g_1, & r_2, & g_2, & \dots & r_n, & g_n \end{pmatrix}$$

Початкова популяція: А1, А2, ...А20.

<u>Відбір та знищення</u>: А1, А2, ...А20 ⇒ імітаційна модель транспортного руху ⇒ у1, у2,...у20 ⇒

 \Rightarrow сортування за значенням відгуку моделі \Rightarrow знищення неспроможних елементів \Rightarrow

$$A^{(j)} = \begin{pmatrix} r_1^{(j)} & g_1^{(j)} & r_2^{(j)} & g_2^{(j)} & \dots & r_{n-1}^{(j)} & g_{n-1}^{(j)} & r_n^{(j)} & g_n^{(j)} \end{pmatrix}$$

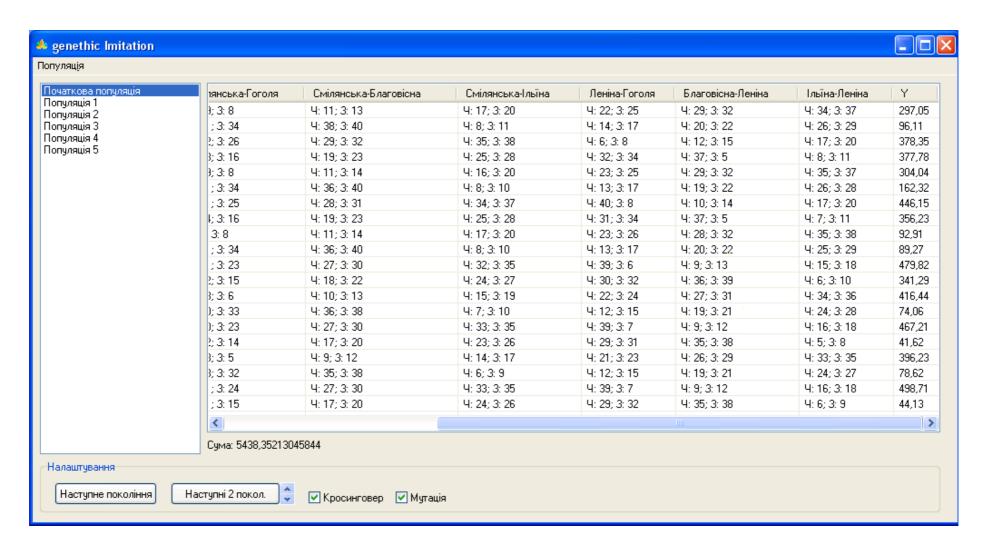
$$A^{(k)} = \begin{pmatrix} r_1^{(k)} & g_1^{(k)} & r_2^{(k)} & g_2^{(k)} & \dots & r_{n-1}^{(k)} & g_{n-1}^{(k)} & r_n^{(k)} & g_n^{(k)} \end{pmatrix} \Rightarrow$$

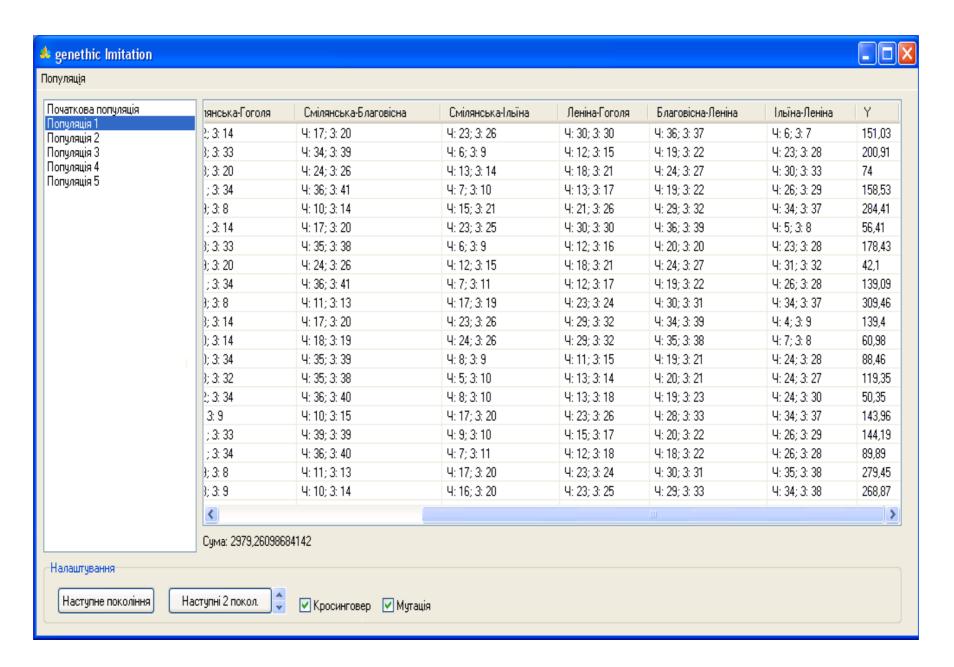
$$A^{(m)} = \begin{pmatrix} r_1^{(j)} & g_1^{(j)} & r_2^{(k)} & g_2^{(k)} & \dots & r_{n-1}^{(k)} & g_{n-1}^{(k)} & r_n^{(j)} & g_n^{(j)} \end{pmatrix}$$

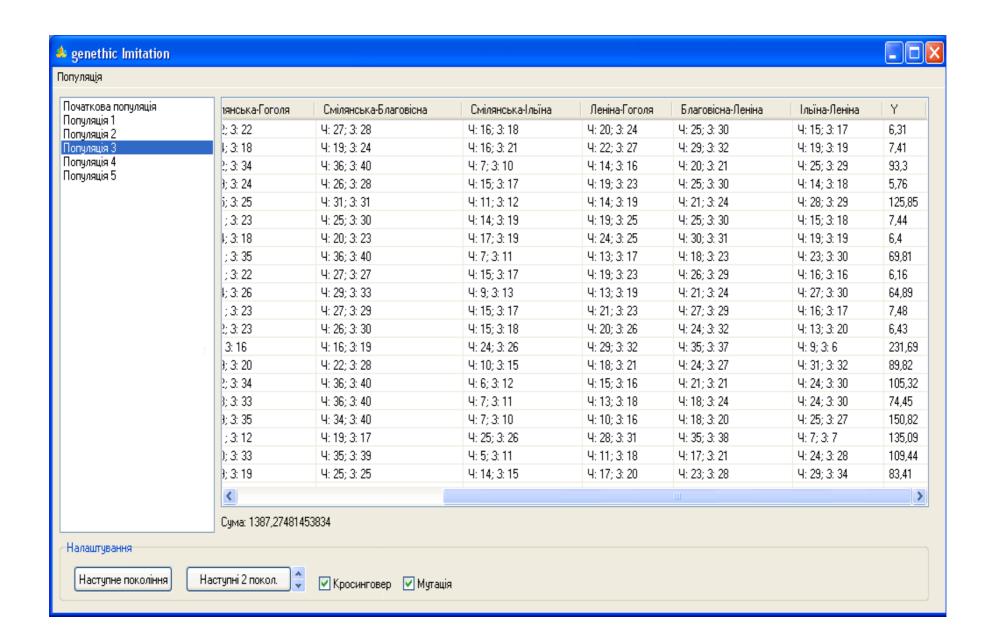
Мутація
$$A = (r_1 + \xi_1, g_1 + \xi_2, r_2 + \xi_3, g_2 + \xi_4, \dots r_n + \xi_{2n-1}, g_n + \xi_{2n})$$

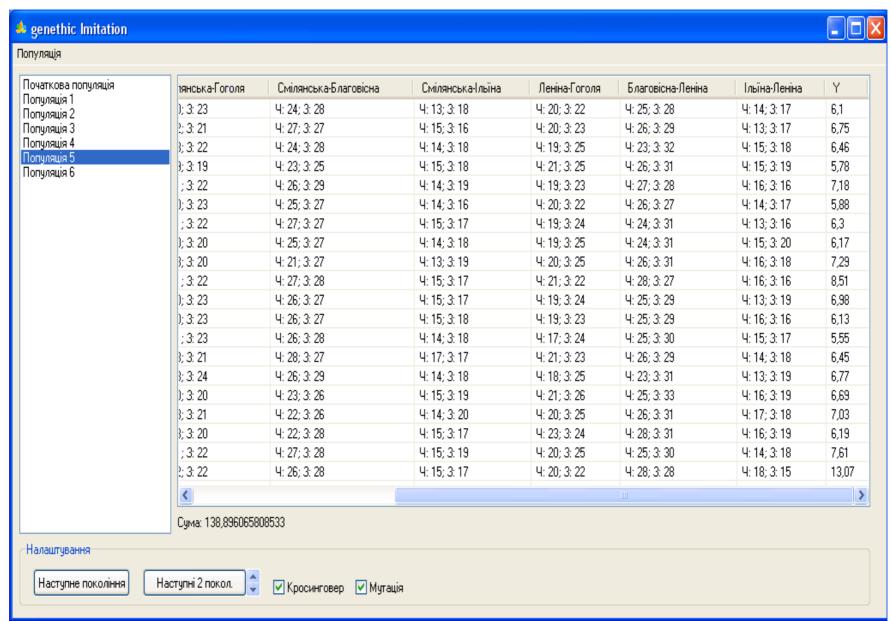
Наступна популяція: А1, А2, ...А10, А11, А12..., А20 – елементи попередньої популяції та знов створені елементи

Результати визначення оптимальних параметрів управління системи перехресть

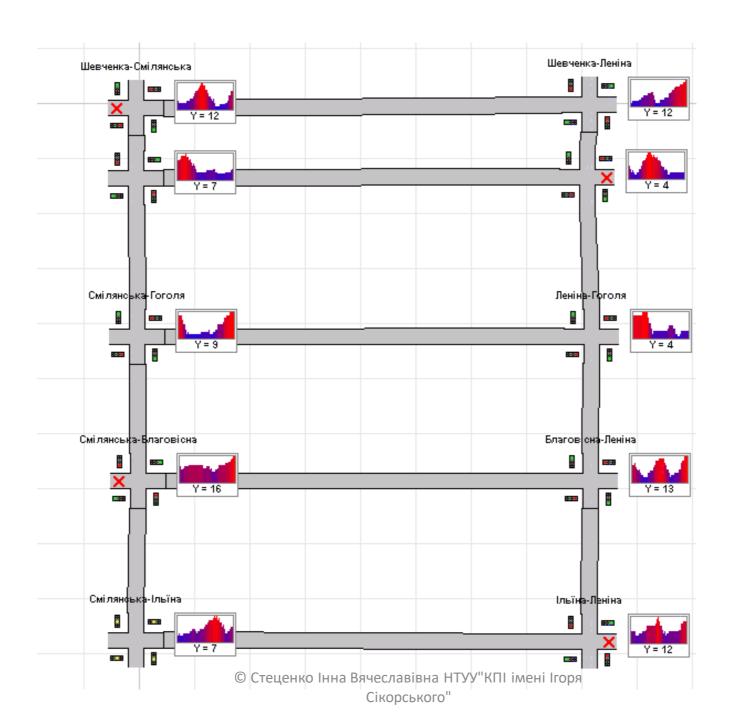








© Стеценко Інна Вячеславівна НТУУ"КПІ імені Ігоря Сікорського"



Висновки

- ✓ Факторний аналіз слід використовувати у випадку невеликої кількості факторів та дослідження лінійної залежності від факторів. Дисперсійний аналіз використовують для констатації факту залежності. Регресійний аналіз для кількісної оцінки впливу.
- ✓ Методи оптимізації слід використовувати для систем, в яких наявність оптимального значення обґрунтована.
- ✓ Для систем з великою кількістю факторів слід використовувати методи еволюційного пошуку.