计算机模拟实验报告

武子越 3170104155

1. 实验内容

完成针对 TSP 问题的遗传算法程序,并用 101 城市数据进行测试。简述问题、算子、参数设置及理由、实验数据分析、结论。

2. 基本思路描述

遗传算法涉及到的细节比较多,方便起见将每个步骤都分出一个函数来写:

- ◆ main.m: 用于运行和调参
- ◆ TSPGA.m: 遗传算法求解 TSP 问题的主程序。

程序包括数据导入处理、初始化种群、遗传的主要步骤、可视化,其中为了方便计算每个个体的总距离,主程序中计算了 101 个城市的距离矩阵,对于每一步迭代的种群,记录其中最优个体值和平均值。

◆ Gene_select.m: 选择函数。

每次迭代选择种群中的两个个体,其中使用了条件判断防止同一个个体选取两次。

◆ Gene_cross.m: 交叉操作函数。

随机产生两个交叉位 a, b, 根据交叉概率, 两个染色体交叉 Gca 到 Gcb 之间的位置, 在交叉的过程中, 判断染色体上是否有相同编码的情况, 即路径上有两个相同的城市, 如果有,则该编码不参与交叉的操作。

◆ Gene mute.m: 变异函数

随机产生两个变异位 a, b, 根据变异概率, 两个染色体变异 Gca 到 Gcb 之间的位置, 将该位置的染色体片段进行倒转。

- ◆ Genefit_value.m: 计算每个个体的适应度(距离)
- ◆ Genefit value_all.m: 计算种群的总适应度

由于距离越短的解越好,因此通过取倒数的方式实现距离小的适应度更大。同时该函数计算累计概率,适应度大的将会有更大的概率被选中,为了提升算法的效率,使得优秀的个体更容易被选中,可以将优劣个体的概率差距拉大(这里采用了距离相反数的 T 次方,实验中 T 取 16)

- ◆ plotcities.m: 绘制城市图(沿用上一次作业的绘图程序)
- ◆ Whether.m: 判断是否交叉或变异的函数。 输入 0-1 的概率值,返回 0 或 1。

3. 参数的选择

在本程序当中有四个输入参数,分别为初始化种群大小,迭代次数,交叉概率,变异概率,为了探究参数对遗传算法表现的影响,每次固定其他参数,改变一个参数观察结果的变化,对于每一组参数做五次实验,记录平均结果,同时记录所有参数中最好的结果。

3.1 交叉概率和变异概率

在遗传算法实施中,改变交叉概率 cross 和变异概率 mute,考虑生物进化的实际情况,交叉概率应当适中,从而使得比较容易找到更多片段的组合,而变异概率稍小,用于跳出局部最优解的情况进行新的尝试,而不至于将已有的较好的解大量破坏,因此这里选取的交叉概率为 0.3-0.75,变异概率为 0.01-0.25,控制初始种群数量为 100,即开始时随机生成 100组 TSP 城市路线方案,每个个体为长度 101的向量。同时每组进行 1000次迭代,五次实验

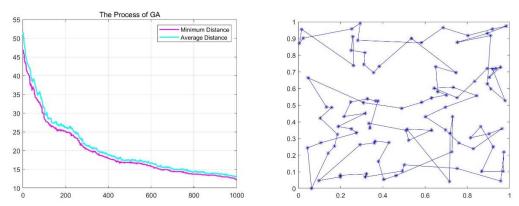
求得平均值,同时输出最好的结果及其对应参数。

实验结果如下,	第一列为交叉概率.	第二列为变异概率:
A 35 2H / N AH 1		71 - 717 X 71 194 - •

CROSS/MUTE	0. 01	0. 05	0. 75	0. 1	0. 15	0. 2	0. 25
0. 3	28. 2344	19. 4493	15. 9028	16. 3226	14. 2322	14. 724	13. 452
0.4	27. 1313	18. 9567	15. 9308	14. 9379	14. 5832	14. 1218	14. 3715
0. 5	25. 8333	18.066	16. 5064	16. 2716	13. 7253	14. 0702	12. 5663
0. 55	24. 0399	17. 5548	16.0098	15. 5846	14. 1467	13. 9323	13.7447
0. 6	24. 1932	17.6499	16. 9799	14. 2784	13. 4733	13. 2595	13. 275
0. 65	21. 4249	18. 4336	16. 499	15. 0351	14. 428	13. 0953	14. 3629
0. 7	25. 2668	18. 0286	16. 6383	15. 5965	14. 9915	13. 4153	15. 3083

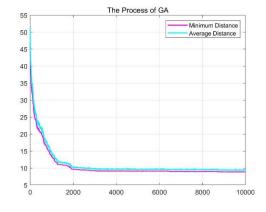
可以看到,在 1000 次迭代的情况下,交叉概率在 0.5 的时候得到的平均结果较好,不过各组结果差距不大,另外变异概率较小时,解的大小普遍在 20 多,增大变异概率,能够收敛到更好的解。

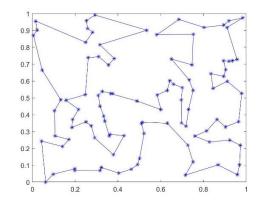
其中,在交叉概率等于0.5,变异概率等于0.25时得到一组最好的解,其距离为12.1730:



左图为遗传算法求得该解的过程,右图是实际的城市的分布情况,可以看到开始时总距 离下降较快,后来逐渐变慢,最终收敛到一个局部最优解。粉色为每一代种群中最好的解, 而蓝色为每一代解的平均值,可以看到二者的趋势基本一致。

另外考虑迭代次数的影响,这里迭代了 1000 次,但是从图上来看还有进一步下降的趋势,考虑到遗传算法也为一种穷举的方法,因此对于(num, cross, mute)=(100, 0.5, 0.25)的参数情况进行一万次迭代,可以得到更好的解,距离为 8.7353:



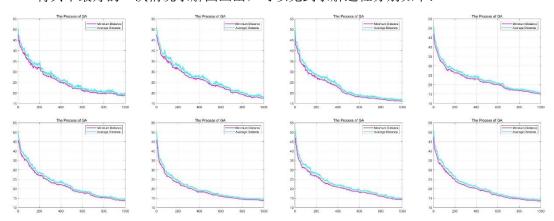


3.2 初始种群数量

上一步选出了一个较好的参数,即交叉概率 0.5,变异概率 0.25。保持这两个参数不变,改变初始种群数量进行 1000 次迭代,兼顾效果以及程序运行的效率,这里选择 30-100 的初始种群大小,进行五次实验求平均值,具体结果如下:

大小	30	40	50	60	70	80	90	100
结果	19. 1009	17. 4264	16.0073	14. 9506	13.4101	14. 4026	14. 1642	13. 3719

将其中最好的一次情况求解图画出,可以见到求解过程分别如下:



可以看到,初始种群较小的时候,折线更不平缓,变异对于种群整体的影响较大,随着种群数量的增加,更容易找到更好的解,求解过程也更为平缓。当然,种群大小过大也会导致每轮迭代的时间增加,计算开销将更大。

4. 结论

遗传算法中,初始种群数量,迭代次数,交叉率和变异率都会影响最后的结果,当然也和交叉算子,变异方式等选取有关,本实验选择跳过重复的编码的方法进行交叉,选择位点间片段翻转的方法进行变异,从上面的实验分析中我们可以看出:

◆ 初始种群数量

对于初始种群数量,从30到70左右时,解随着种群数量的增加在平均意义上逐渐变好,进一步增加种群数量则对于解的改善没有明显的效果,原因是迭代次数仍然小,较大种群数量理论上可以找到更好的解,但是时间开销也比较大,可能需要上万次迭代才能显示出改进的效果。

◆ 交叉概率

对于交叉概率,通常遗传算法会选择 0.5-0.99 之间的数字,实验中我们看到,遗传概率中等(在 0.5-0.6)左右的时候得到的解相对较好。

◆ 变异概率

通常的遗传算法变异概率设置较小,然而增大变异概率有助于尝试更多种组合,也有机会得到更好的解,然而变异概率过大会使得图上产生较多锯齿形,也容易丢到已经找到的比较好的路线组合。

◆ 变异概率

迭代次数,迭代次数越大越有可能找到更好的解,然而在一万次之后再增加迭代次数会 大大加大时间开销,对于解的改善反而不够明显,实际应用中也显得不够经济。

5. 参考文献

Genetic Algorithms Demystified [M] Peter Leow. 2016