



Heuristické optimalizačné procesy

Lokálne prehl'adávanie

prednáška 4
Ing. Ján Magyar, PhD.
ak. rok. 2022/2023 ZS

Lokálne prehľadávanie

cieľom je hľadať riešenie v rámci celého priestoru kandidátov

globálne riešenie

- optimalizácia: $x \in S \mid f(x) < f(y)$, kde $y \in S \wedge x \neq y$
- rozhodovanie: $x \in S \mid \text{valid}(x)$

sústred'uje sa iba na malý podpriestor

Lokálne riešenie s ohľadom na okolie

optimalizácia: $\text{lok}(x) \neq \text{glob}(x)$

rozhodovanie: $\text{lok}(x) = \text{glob}(x)$

Okolie

okolie N je časť priestoru kandidátov S ($N \subset S$)

- zahŕňa validných aj nevalidných kandidátov
- podmnožina kandidátov “blízkyh” nejakému kandidátovi:
 $N(s), s \in S$

definovanie okolia

- na základe vzdialenosti
- na základe vymenovania
 - explicitné (pre diskretný priestor)
 - pomocou mapovania (procedúrou alebo vlastnosťou)

Okolie - vzdialenosť

existencia funkcie vzdialenosti $dist: S \times S \rightarrow R$

okolie je dané ako $N(x) = \{y \in S \mid dist(x, y) \leq \varepsilon\}$ pre $0 \leq \varepsilon, x \in S$

štandardné okolia: $dist(x, y) = (\sum (|x_i - y_i|)^n)^{1/n}$

- Euklidova vzdialenosť ($n = 2$)
- Hammingova vzdialenosť ($n = 1$)

Okolie - mapovanie

existencia mapovej funkcie $map: S \rightarrow 2^S$

okolie $N(x)$ je dané ako zoznam tých kandidátov, ktorí sú mapovaní ako súčasť okolia kandidáta x

štandardné okolia: k-exchange okolie

- 1-flip (SAT)
- 2-swap (TSP)

Graf okolia

relácia okolia indukuje orientovaný graf na priestore kandidátov
vlastnosti

- ak relácia okolia je symetrická, tak graf je neorientovaný
- stupeň vrcholu = veľkosť okolia
- regulárnosť grafu
- dostupnosť grafu
- priemer grafu

Komponenty lokálneho prehľadávania

algoritmus lokálneho prehľadávania pre inštanciu π vyžaduje komponenty:

- $S(\pi), N(\pi), M(\pi)$
- inicializačná funkcia $init(\pi): \square \rightarrow D(S(\pi) \times M(\pi))$
- kroková funkcia $step(\pi): S(\pi) \times M(\pi) \rightarrow D(S(\pi) \times M(\pi))$
- ukončovací predikát $term(\pi): S(\pi) \times M(\pi) \rightarrow D(\{\top, \perp\})$

Štruktúra LS - rozhodovací problém

input: π

output: $s \in S$ ☐

$(s, m) = \text{init}(\pi)$

while(**not** $\text{term}(s, m)$)

$(s, m) = \text{step}(s, m)$

endwhile

if($\text{valid}(s)$) **then**

return s

else

return ☐

endif

Štruktúra LS - optimalizačný problém

input: π

output: $r \in S[\]$

$(s, m) = \text{init}(\pi)$

$r = s$

while(**not** $\text{term}(s, m)$)

$(s, m) = \text{step}(s, m)$

if($f(s) < f(r)$) **then**

$r = s$

endif

endwhile

if($\text{valid}(r)$) **then**

return r

else

return $[\]$

endif

Prehľadávajúca trajektória

závisí od použitých funkcií $init()$ a $step()$

krok hľadania: $(s_1, s_2) \in S \times S$, kde $s_2 = step(s_1)$

trajektória: $(s_0, s_1, \dots, s_n) \mid s_0 \in S, (s_i, s_{i+1}) \in S \times S$, teda
 $step(\dots (step(init()))))$

príklady

- URP (uninformed random picking)
- URW (uninformed random walk)

otázky?