

## ЛАБОРАТОРНА РОБОТА №7

### ДОСЛІДЖЕННЯ МУРАШИНИХ АЛГОРИТМІВ

**Мета:** використовуючи спеціалізовані бібліотеки та мову програмування Python, дослідити метод мурашиних колоній.

Посилання на проект: <https://github.com/ipz202-rev/AI-lab7>

#### Хід роботи:

**Завдання №7.1.** Дослідження мурашиного алгоритму на прикладі рішення задачі комівояжера.

Лістинг файлу LR\_7\_task\_1.py:

```
import numpy as np
from matplotlib import pyplot as plt
from numpy.random import choice as np_choice

class AntColony(object):

    # Ініціалізація
    def __init__(self, distances, n_ants, n_best, n_iterations, decay, alpha=1, beta=1):
        self.distances = distances # Квадратна матриця відстаней
        self.pheromone = np.ones(self.distances.shape) / len(distances)
        self.all_inds = range(len(distances))
        self.n_ants = n_ants # Кількість мурах, що запускаються за ітерацію
        self.n_best = n_best # Кількість найкращих мурах, які відкладають феромон
        self.n_iterations = n_iterations # Кількість ітерацій
        self.decay = decay # Швидкість розпаду феромону
        self.alpha = alpha # Показник для феромону, вищий alpha надає феромону
        # більшої ваги
        self.beta = beta # Показник для відстані, вищий beta надає відстані біль-
        # шій ваги

    # Пошук шляху
    def run(self, start=0):
        shortest_path = None
        all_time_shortest_path = ("placeholder", np.inf)
        for i in range(self.n_iterations):
            all_paths = self.gen_all_paths(start)
            self.spread_pheromone(all_paths, self.n_best,
            shortest_path=shortest_path)
            shortest_path = min(all_paths, key=lambda x: x[1])
            if shortest_path[1] < all_time_shortest_path[1]:
                all_time_shortest_path = shortest_path
            self.pheromone = self.pheromone * self.decay
        return all_time_shortest_path

    # Задання значення феромонів
    def spread_pheromone(self, all_paths, n_best, shortest_path):
```

					ДУ«Житомирська політехніка».23.121.23.000 – Лр7			
Змн.	Арк.	№ докум.	Підпис	Дата				
Розроб.		Рябова Є.В.			Звіт з лабораторної роботи		Літ.	Арк.
Перевір.		Голенко М.Ю.						1
Керівник								5
Н. контр.							ФІКТ Гр. ІПЗ-20-2[2]	
Зав. каф.								

```

        sorted_paths = sorted(all_paths, key=lambda x: x[1])
        for path, dist in sorted_paths[:n_best]:
            for move in path:
                self.pheromone[move] += 1.0 / self.distances[move]

# Обрахунок відстані
def gen_path_dist(self, path):
    total_dist = 0
    for ele in path:
        total_dist += self.distances[ele]
    return total_dist

# Генерація всіх шляхів
def gen_all_paths(self, start):
    all_paths = []
    for i in range(self.n_ants):
        path = self.gen_path(start)
        all_paths.append((path, self.gen_path_dist(path)))
    return all_paths

# Переміщення у наступний пункт
def gen_path(self, start):
    path = []
    visited = set()
    visited.add(start)
    prev = start
    for i in range(len(self.distances) - 1):
        move = self.pick_move(self.pheromone[prev], self.distances[prev],
visited)
        path.append((prev, move))
        prev = move
        visited.add(move)
    path.append((prev, start)) # повернення на початок
    return path

# Вибір наступного пункту
def pick_move(self, pheromone, dist, visited):
    pheromone = np.copy(pheromone)
    pheromone[list(visited)] = 0

    row = pheromone ** self.alpha * ((1.0 / dist) ** self.beta)

    norm_row = row / row.sum()
    move = np.choice(self.all_inds, 1, p=norm_row)[0]
    return move

# Відстань між містами
distances = np.array([
    [np.inf, 645, 868, 125, 748, 366, 256, 316, 1057, 382, 360, 471, 428, 593,
311, 844, 602, 232, 575, 734, 521, 120,
    343, 312, 396],
    [645, np.inf, 252, 664, 81, 901, 533, 294, 394, 805, 975, 343, 468, 196, 957,
446, 430, 877, 1130, 213, 376, 765,
    324, 891, 672],
    [868, 252, np.inf, 858, 217, 1171, 727, 520, 148, 1111, 1221, 611, 731, 390,
1045, 591, 706, 1100, 1391, 335, 560,
    988, 547, 1141, 867],
    [125, 664, 858, np.inf, 738, 431, 131, 407, 1182, 257, 423, 677, 557, 468,
187, 803, 477, 298, 671, 690, 624, 185,
    321, 389, 271],
    [748, 81, 217, 738, np.inf, 1119, 607, 303, 365, 681, 833, 377, 497, 270, 925,
365, 477, 977, 1488, 287, 297, 875,

```

		Рябова Є.В.			ДУ«Житомирська політехніка».23.121.23.000 – Лр7	Арк.
		Голенко М.Ю.				
Змн.	Арк.	№ докум.	Підпис	Дата		2

```

    405, 957, 747],
    [366, 901, 1171, 431, 1119, np.inf, 561, 618, 1402, 328, 135, 747, 627, 898,
296, 1070, 908, 134, 280, 1040, 798,
    246, 709, 143, 701],
    [256, 533, 727, 131, 607, 561, np.inf, 298, 811, 388, 550, 490, 489, 337, 318,
972, 346, 427, 806, 478, 551, 315,
    190, 538, 149],
    [316, 294, 520, 407, 303, 618, 298, np.inf, 668, 664, 710, 174, 294, 246, 627,
570, 506, 547, 883, 387, 225, 435,
    126, 637, 363],
    [1057, 394, 148, 1182, 365, 1402, 811, 668, np.inf, 1199, 1379, 857, 977, 474,
1129, 739, 253, 1289, 1539, 333, 806,
    1177, 706, 1292, 951],
    [382, 805, 1111, 257, 681, 328, 388, 664, 1199, np.inf, 152, 780, 856, 725,
70, 1052, 734, 159, 413, 866, 869, 263,
    578, 336, 949],
    [360, 975, 1221, 423, 833, 135, 550, 710, 1379, 152, np.inf, 850, 970, 891,
232, 1173, 896, 128, 261, 1028, 1141,
    240, 740, 278, 690],
    [471, 343, 611, 677, 377, 747, 490, 174, 857, 780, 850, np.inf, 120, 420, 864,
282, 681, 754, 999, 556, 51, 590,
    300, 642, 640],
    [428, 468, 731, 557, 497, 627, 489, 294, 977, 856, 970, 120, np.inf, 540, 741,
392, 800, 660, 1009, 831, 171, 548,
    420, 515, 529],
    [593, 196, 390, 468, 270, 898, 337, 246, 474, 725, 891, 420, 540, np.inf, 665,
635, 261, 825, 1149, 141, 471, 653,
    279, 892, 477],
    [311, 957, 1045, 187, 925, 296, 318, 627, 1129, 70, 232, 864, 741, 665,
np.inf, 1157, 664, 162, 484, 805, 834, 193,
    508, 331, 458],
    [844, 446, 591, 803, 365, 1070, 972, 570, 739, 1052, 1173, 282, 392, 635,
1157, np.inf, 896, 1097, 1363, 652, 221,
    964, 696, 981, 1112],
    [602, 430, 706, 477, 477, 908, 346, 506, 253, 734, 896, 681, 800, 261, 664,
896, np.inf, 774, 1138, 190, 732, 662,
    540, 883, 350],
    [232, 877, 1100, 298, 977, 134, 427, 547, 1289, 159, 128, 754, 660, 825, 162,
1097, 774, np.inf, 338, 987, 831, 112,
    575, 176, 568],
    [575, 1130, 1391, 671, 1488, 280, 806, 883, 1539, 413, 261, 999, 1009, 1149,
484, 1363, 1138, 338, np.inf, 1299,
    1065, 455, 984, 444, 951],
    [734, 213, 335, 690, 287, 1040, 478, 387, 333, 866, 1028, 556, 831, 141, 805,
652, 190, 987, 1299, np.inf, 576, 854,
    420, 1036, 608],
    [521, 376, 560, 624, 297, 798, 551, 225, 806, 869, 1141, 51, 171, 471, 834,
221, 732, 831, 1065, 576, np.inf, 641,
    351, 713, 691],
    [120, 765, 988, 185, 875, 246, 315, 435, 1177, 263, 240, 590, 548, 653, 193,
964, 662, 112, 455, 854, 641, np.inf,
    463, 190, 455],
    [343, 324, 547, 321, 405, 709, 190, 126, 706, 578, 740, 300, 420, 279, 508,
696, 540, 575, 984, 420, 351, 463,
    np.inf, 660, 330],
    [312, 891, 1141, 389, 957, 143, 538, 637, 1292, 336, 278, 642, 515, 892, 331,
981, 883, 176, 444, 1036, 713, 190,
    660, np.inf, 695],
    [396, 672, 867, 271, 747, 701, 149, 363, 951, 949, 690, 640, 529, 477, 458,
1112, 350, 568, 951, 608, 691, 455, 330,
    695, np.inf]
])

```

		Рябова Є.В.			ДУ«Житомирська політехніка».23.121.23.000 – Лр7	Арк.
		Голенко М.Ю.				
Змн.	Арк.	№ докум.	Підпис	Дата		3

```
# Список міст
cities = [
    'Вінниця', 'Дніпро', 'Донецьк', 'Житомир', 'Запоріжжя', 'Івано-Франківськ',
    'Київ', 'Кропивницький',
    'Луганськ', 'Луцьк', 'Львів', 'Миколаїв', 'Одеса', 'Полтава', 'Рівне', 'Сімфе-
рополь', 'Суми', 'Тернопіль',
    'Ужгород', 'Харків', 'Херсон', 'Хмельницький', 'Черкаси', 'Чернівці', 'Черні-
гів'
]

ant_colony = AntColony(distances, 10, 1, 100, 0.95, alpha=1, beta=1)
result = ant_colony.run(22)
print(f"Відстань: {result[1]}")

path = "Шлях: "
for i in result[0]:
    path += f"{cities[i[0]]} -> "
path += f"{cities[result[0][-1][1]]}"
print(path)

fig = plt.figure(figsize=(13, 13))
plt.xticks([i + 1 for i in range(25)])
plt.yticks([i for i in range(25)], cities)
plt.xlabel("Номери міст")
plt.ylabel("Назви міст")
plt.title("Пройдений маршрут")
plt.plot([i + 1 for i in range(len(result[0]))], [i[0] for i in result[0]], ms=10,
marker='.', mfc='red', mew=2,
color='red')
plt.grid()
plt.show()
```

```
D:\course-4\semester-1\ai\lab7_project\venv\Scripts\python.exe D:\course-4\semester-1\ai\lab7_project\ma
Відстань: 5145.0
Шлях: Черкаси -> Кропивницький -> Миколаїв -> Херсон -> Одеса -> Сімферополь -> Запоріжжя -> Дніпро -> Д
Process finished with exit code 0
```

Рис.7.1.1. Отриманий шлях.

Відстань: 5145.0

Шлях: Черкаси -> Кропивницький -> Миколаїв -> Херсон -> Одеса -> Сімферополь -> Запоріжжя -> Дніпро -> Донецьк -> Луганськ -> Суми -> Харків -> Полтава -> Київ -> Чернігів -> Житомир -> Рівне -> Луцьк -> Львів -> Івано-Франківськ -> Чернівці -> Ужгород -> Тернопіль -> Хмельницький -> Вінниця -> Черкаси

		Рябова Є.В.			ДУ«Житомирська політехніка».23.121.23.000 – Лр7	Арк.
		Голенко М.Ю.				
Змн.	Арк.	№ докум.	Підпис	Дата		4

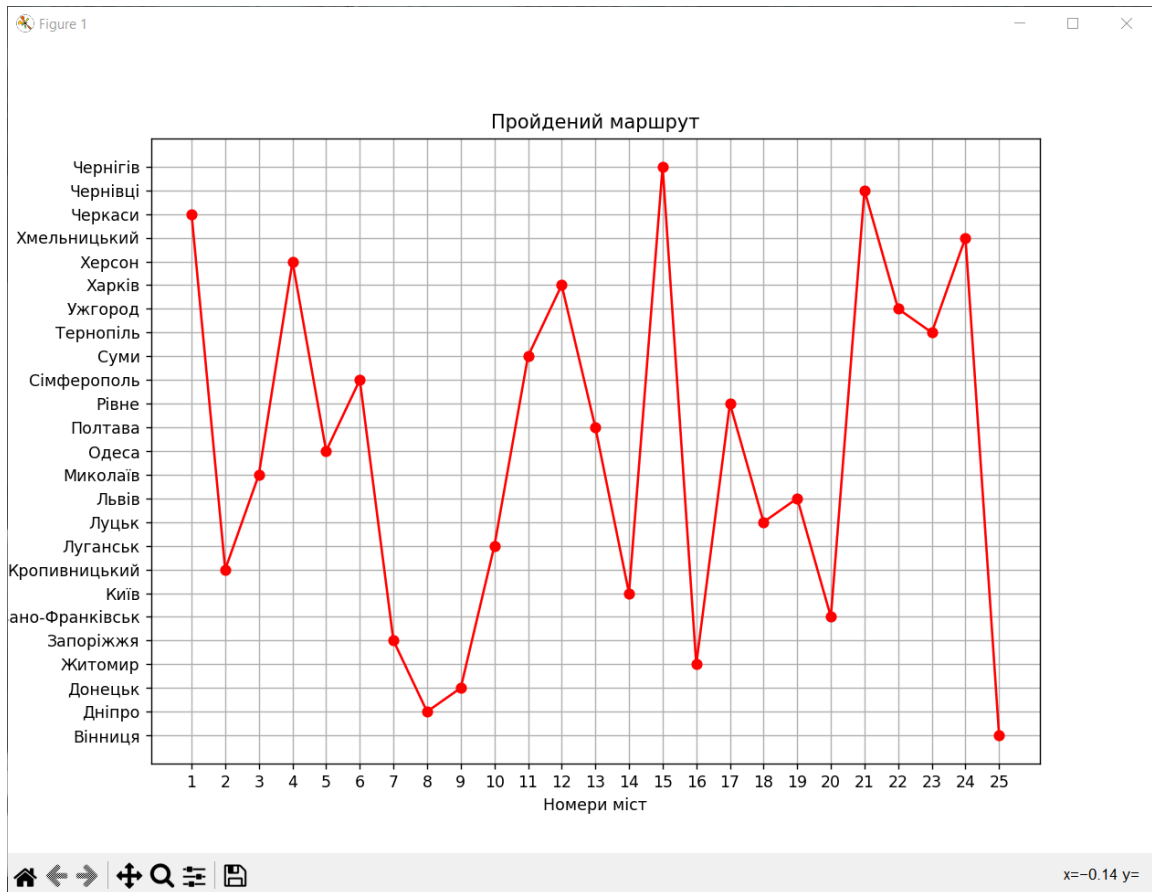


Рис.7.1.2. Графік.

У результаті виконання завдання було отримано модель, яка реалізує мурашиний алгоритм для задачі комівояжера, використовуючи клас AntColony.

**Висновки:** в ході виконання лабораторної роботи було досліджено метод мурашиних колоній, використовуючи спеціалізовані бібліотеки та мову програмування Python.

		Рябова Є.В.			ДУ«Житомирська політехніка».23.121.23.000 – Лр7	Арк.
		Голенко М.Ю.				
Змн.	Арк.	№ докум.	Підпис	Дата		5