

HW2 第二次作业解答

更新: 2025 年 11 月 4 日

项目复现见 README.md, 使用 `sh main.sh` 或 `\main.bat` 命令。

Exercise 1

结合教材例 3.1 的基因图谱案例, 现提供 96 条模拟染色体序列数据 (每条序列长度为 12, 详见附件)。请基于这些数据, 估计遗传距离和基因位点顺序。

- a 估计遗传距离。
- b 计算基因位点顺序全局最优解 $([2, 4, 12, 6, 3, 7, 1, 11, 9, 8, 5, 10])$ 的负对数似然。(注意: 若将其顺序完全颠倒, 表示的依然是同一个解)
- c 使用 15 个随机初始值进行随机下降 (邻域大小取 20) 求解基因位点顺序并可视化算法收敛过程。
- d 使用禁忌搜索求解基因位点顺序, 比较不同禁忌期限的影响并可视化。
- e 使用模拟退火求解基因位点顺序, 找出一组合适的温度控制参数并可视化。
- f 使用遗传算法, 交叉算子选择边缘重组交叉求解基因位点顺序并可视化。

解答 (a) 针对目前的 12 个基因点位, 标记 $l = 1, 2, \dots, p$, 其中 $p = 12$ 。设 $\boldsymbol{\theta} = (\theta_1, \dots, \theta_p)$ 为目标参数, 其中 $\theta_j = l$ 意味着真实的第 j 个点位为 loc_l 基因。针对某一个解 $\boldsymbol{\theta}$, 设它的相邻 θ_j, θ_{j+1} 的基因发生断裂的概率为 $d(\theta_j, \theta_{j+1})$ 称为遗传距离。

我们现在有 n 组样本 $\{\mathbf{x}_i : i = 1, \dots, n\}$, 其中 $n = 96$ 。每一个样本形如

$$\mathbf{x}_i = (x_{i,l})_{l=1, \dots, p} \in \{0, 1\}^{1 \times p}, \quad x_{i,l} \in \{0, 1\}$$

那么针对某一解 $\boldsymbol{\theta}$ (即 $l = 1, \dots, p$ 的某一排列) 有 $d(\theta_j, \theta_{j+1})$ 的估计为

$$\hat{d}(\theta_j, \theta_{j+1}) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n |x_{i,\theta_j} - x_{i,\theta_{j+1}}|, \quad j = 1, 2, \dots, p-1$$

例如, 若按照 $\boldsymbol{\theta} = [1, 2, \dots, 12]$ 排序, 得到的估计为

$$\hat{\mathbf{d}} = (0.28, 0.24, 0.21, 0.39, 0.35, 0.06, 0.33, 0.05, 0.18, 0.20, 0.28)^T \in \mathbb{R}^{p-1}$$

解答 (b) 若给定相邻 θ_j, θ_{j+1} 的基因发生断裂的概率为 $d(\theta_j, \theta_{j+1})$, 那么

$$\sum_{i=1}^n |x_{i,\theta_j} - x_{i,\theta_{j+1}}| \sim B(n, d(\theta_j, \theta_{j+1}))$$

于是, 似然函数为

$$L(\boldsymbol{\theta}; \mathbf{x}) = \prod_{j=1}^{p-1} \prod_{i=1}^n d(\theta_j, \theta_{j+1})^{|x_{i,\theta_j} - x_{i,\theta_{j+1}}|} (1 - d(\theta_j, \theta_{j+1}))^{1-|x_{i,\theta_j} - x_{i,\theta_{j+1}}|}$$

在估计值 $\hat{d}(\theta_j, \theta_{j+1})$ 条件下的对数似然为

$$l(\boldsymbol{\theta}|\hat{\mathbf{d}}) = \sum_{j=1}^{p-1} n\hat{d}(\theta_j, \theta_{j+1}) \log \hat{d}(\theta_j, \theta_{j+1}) + \sum_{j=1}^{p-1} (n - n\hat{d}(\theta_j, \theta_{j+1})) \log(1 - \hat{d}(\theta_j, \theta_{j+1}))$$

这是因为之前的估计值 $n\hat{d}(\theta_j, \theta_{j+1}) = \sum_{i=1}^n |x_{i,\theta_j} - x_{i,\theta_{j+1}}|$ 。为了提供计算效率, 改为矩阵运算

$$l(\boldsymbol{\theta}|\hat{\mathbf{d}}) = n \cdot [\hat{\mathbf{d}}^T \log \hat{\mathbf{d}} + (\mathbf{1} - \hat{\mathbf{d}})^T \log(\mathbf{1} - \hat{\mathbf{d}})] \in \mathbb{R}$$

其中 $\log \hat{\mathbf{d}} = (\log \hat{d}(\theta_j, \theta_{j+1}))_{j=1, \dots, p-1}^T \in \mathbb{R}^{p-1}$ 及 $\mathbf{1} = (1, \dots, 1)^T \in \mathbb{R}^{p-1}$ 均为向量。

代入 $\boldsymbol{\theta}^* = (2, 4, 12, 6, 3, 7, 1, 11, 9, 8, 5, 10)$ 的解, 其负对数似然为 298.3949。

解答 (c) 设置邻域大小为 20, 不妨设每次生成邻域时交换 1 次 (两个位点)。从 15 个初始点开始, 随机组合以生成邻域, 每次直接更新到邻域最优处, 并行优化 (进程数等于 CPU 核数)。设置迭代次数为 200 次, 收敛过程见图 1 所示。

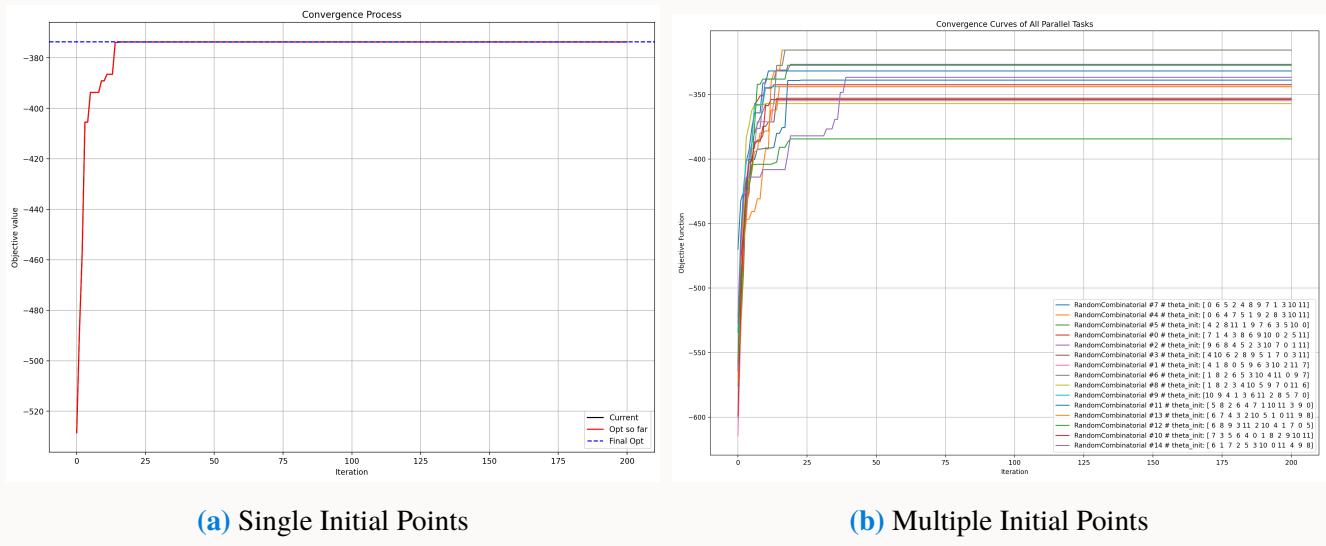


图 1: Random Combin Optim

此方法得到的最优解为 $\boldsymbol{\theta}^* = (2, 4, 12, 6, 3, 7, 1, 11, 9, 8, 5, 10)$, 对数似然为 -298.3949 。程序日志写入文件 `log/q1_c.log` 中。

经过测试, 单起点优化, 很难收敛到最优解, 例如本题运行的一个单起点优化的解为 $\boldsymbol{\theta}^* = (9, 11, 1, 7, 6, 3, 10, 5, 8, 12, 4, 2)$, 对数似然为 -373.6973 。

注 特别注意，本项目代码编写，解的形式均是从0开始的记号，故最终结果应是 $\theta_{\text{real}} = \theta_{\text{code}} + 1$ 。

解答 (d) 使用禁忌搜索求解基因位点顺序，与题 (c) 设置相同的参数，设置不同的禁忌期限，分别为 3, 5, 7, 9, 11，得到的结果如图 2 所示。

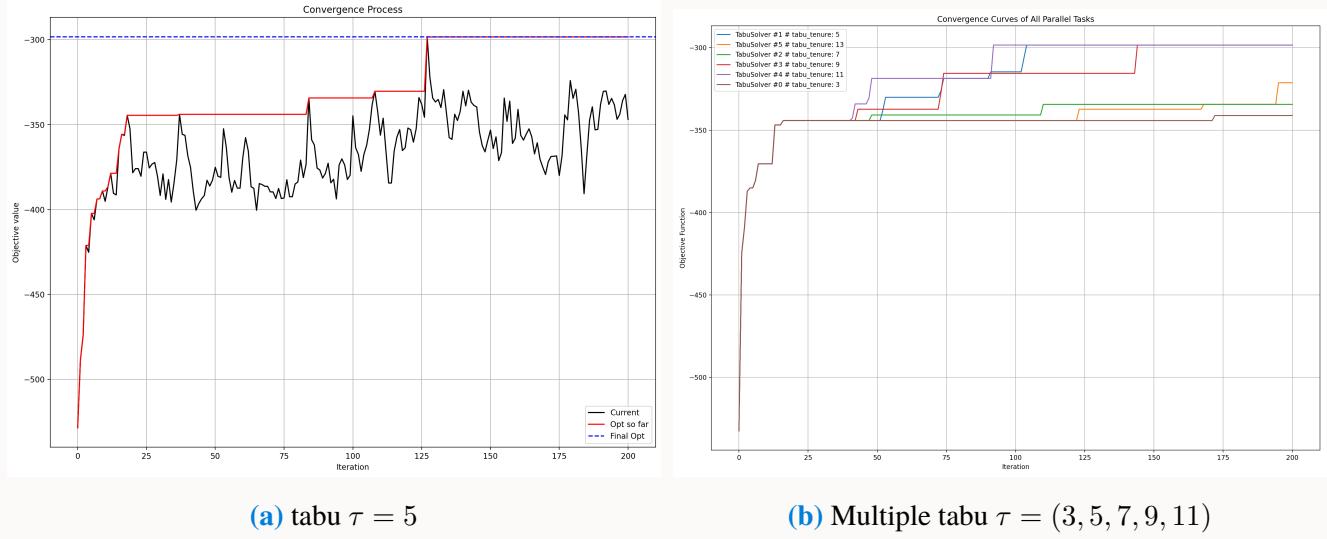


图 2: Tabu Combin Optim

由此同样可解出最优解为 $\boldsymbol{\theta}^* = (10, 5, 8, 9, 11, 1, 7, 3, 6, 12, 4, 2)$ (恰好相反，是同一个解)，对数似然为 -298.3949 。程序日志写入文件 `log/q1_d.log` 中。由图可知，当禁忌期限取 $\tau = 5, 9, 11$ 时，收敛到最优解。

解答 (e) 使用模拟退火，是否更新遵循概率为

$$\min \left\{ 1, \exp \left(\frac{f(\boldsymbol{\theta}^*) - f(\boldsymbol{\theta}^{(t)})}{\tau_j} \right) \right\}$$

其中 $\tau_j = \alpha(\tau_{j-1})$ ，且持续 $m_j = \beta(m_{j-1})$ 次。而 $\boldsymbol{\theta}^*$ 为 $\mathcal{N}(\boldsymbol{\theta}^{(t)})$ 中最优的解。

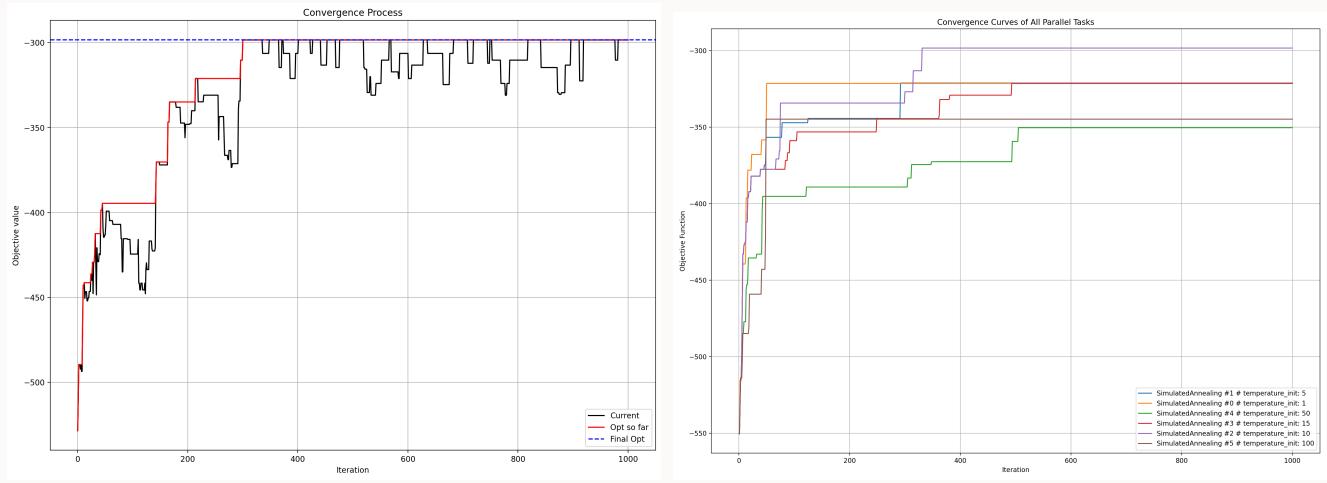


图 3: Simulated Annealing Combin Optim

这里为了凸显模拟退火的优势，我们选则较小的邻域大小（本项目选择为 2），初始温度选择为 $\tau_0 = 10$ ，初始持续次数为 $m_0 = 100$ 。冷却函数设置为 $\alpha(\tau) = 0.9\tau$ ，而次数递增函数为 $\beta(m) = m + 40$ 。总迭代次数 1000 次，观察收敛过程如图 3 所示。

同样，得到的最优解为 $\theta^* = (10, 5, 8, 9, 11, 1, 7, 3, 6, 12, 4, 2)$ （恰好相反，是同一个解），对数似然为 -298.3949 。程序日志写入文件 `log/q1_e.log` 中。

注 这里邻域大小取为 $\#\{\mathcal{N}(\theta^{(t)})\} = 2$ ，同样能够收敛到最优解。这提高了计算效率，因为取邻域相当于“枚举”，减少邻域大小，则需要计算的可能种类减少，真正的优化了过程。

解答 (f) 设置参数：迭代次数 500 次，族群数量 40 个，采用顺序编码，交叉互换概率为 0.8，变异率为 0.01，更新替代率为 0.3，更新策略采用替代双亲，交叉互换点位为 2，以概率 0.1 保留本族群最优，抽取双亲采用锦标赛方法，分 8 组。结果如图 4 所示。

同样，得到的最优解为 $\theta^* = (10, 5, 8, 9, 11, 1, 7, 3, 6, 12, 4, 2)$ （恰好相反，是同一个解），对数似然为 -298.3949 。程序日志写入文件 `log/q1_f.log` 中。

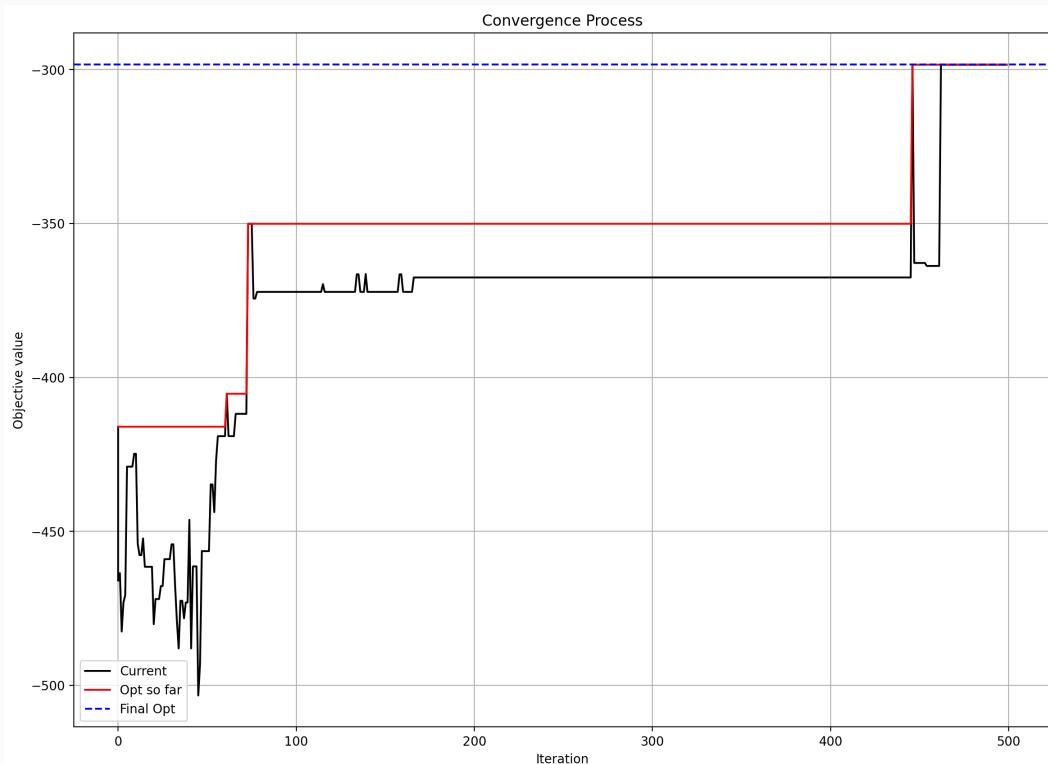


图 4: Genetic Algorithm Method

由图可知，有几处较为平坦的值，可以间接说明遗传算法可能是在寻找某些范式。在测试过程中，经常出现陷入局部最优，或是多样性太小，导致一直无法跳出局部最优，可以尝试多起点，或改变族群进化方式（只需修改代码中 `GeneticAlgorithm._evolution()` 方法，其他常用操作均已实现）。

注 本项目实现的 `ParallelSolver` 类，可以传入任何优化器，并行进行优化。

Exercise 2

附录一给出了一个“蛋白质构象搜索”的案例。这里将问题规模进一步扩展，附件的 Python 代码用于在 3D HP 格子模型中求解一个 64-mer 序列的折叠方式，该序列目前已知的最优能量值为 -59。

- a 尝试修改参数、运行代码，找到较优的解。
- b 本案例中使用的建模方式为相对转向编码。是否可以直接使用绝对方向编码进行建模？（例如 2D 场景中为 $\pm x, \pm y$ 四种选择，3D 场景中为 $\pm x, \pm y, \pm z$ 六种选择）。
- c 附件给出的代码实现是否存在不足之处可以进一步优化？

解答 (a) 对于经典遗传算法，因为时间有限，只尝试了部分参数，最终选择：种群大小为 100，迭代次数为 3000。得到结果如图 5 所示，求解的最优函数值为 -29。

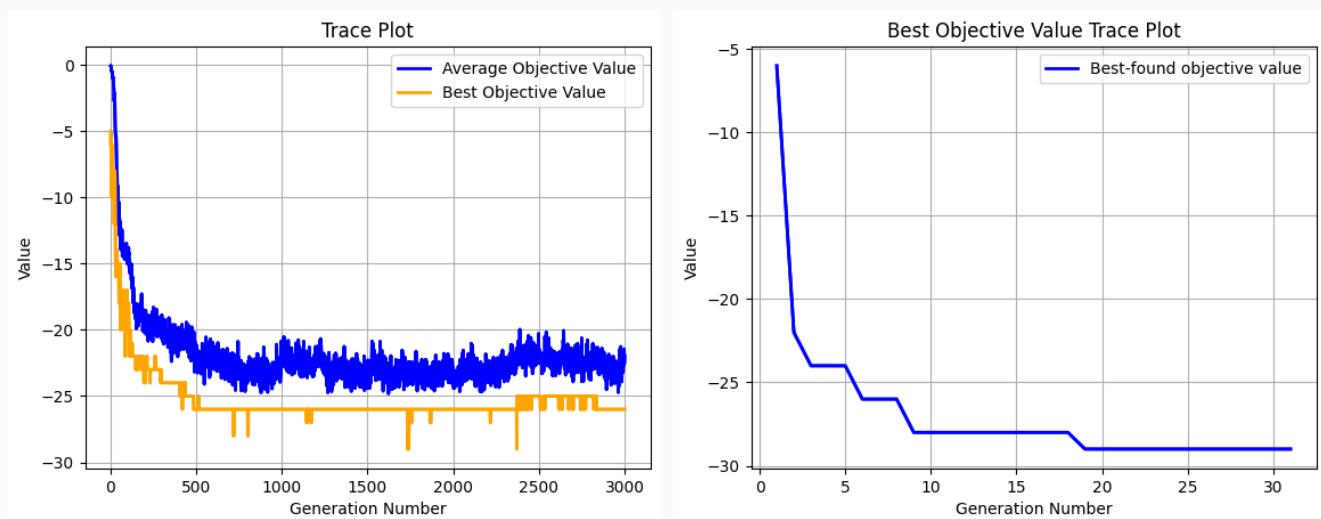


图 5: Simple Genetic Algorithm

对于多种群精英保留遗传算法，选择参数：种群个数为 10，种群大小为 5000，迭代次数为 3000，迁移频率为 30。得到结果如图 6 所示。求解的最优函数值为 -48。

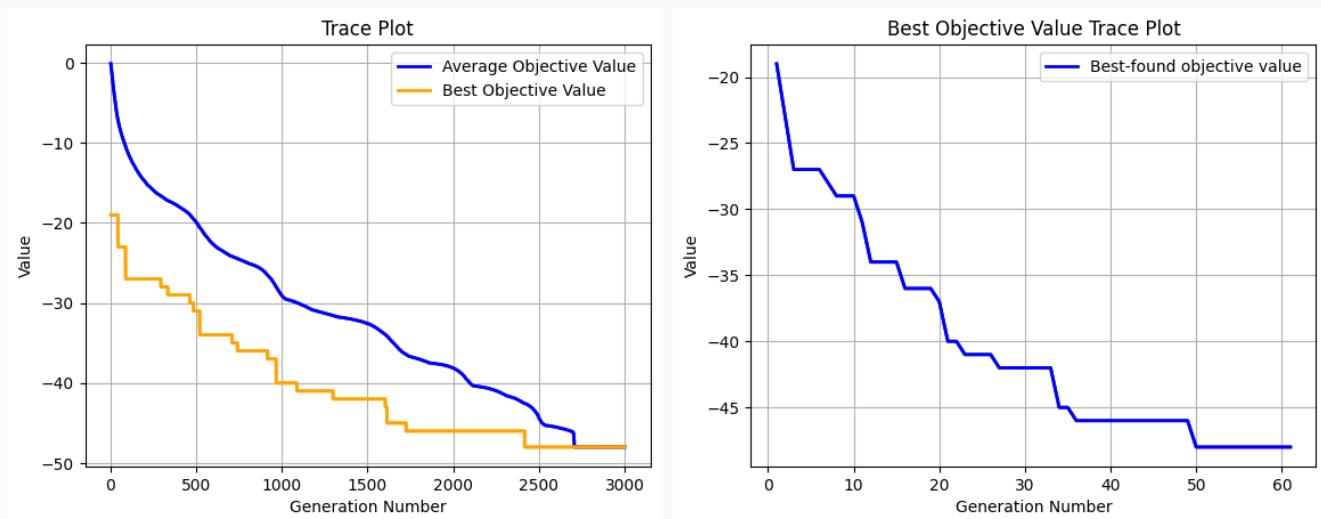


图 6: Multi-Subpopulation Evolution Genetic Algorithm

解答 (b) 可以使用绝对方向编码。但效率不如相对方向编码：

1. 绝对方向会比相对方向多一个选择，即“向后”，复杂度更高；
2. 正是因为绝对方向中会选择“向后”，使得出现重叠，本应该避免重叠的情况，浪费计算资源。

不过对应的，绝对方向编码可省略“解码”部分。

解答 (c) `get_absolute_direction` 函数和 `obj_function` 函数处：

(1) 根据前一个绝对方向和相对方向，计算新的绝对方向：可以使用字典映射的方式，减少 `if-else` 语句。因为 `if-else` 仍然是逐步向下进行的，浪费了许多时间进行比较。

(2) 计算目标函数时，使用两层 `for` 循环寻找 H-H 键个数，复杂度为 $O(n^2)$ ，其中 n 为肽链序列长度。

可以采用“用空间换时间”的思想：维护字典 $D : \mathcal{C} \rightarrow \mathcal{I}$ ，其中 \mathcal{C} 为 H 的坐标集合， \mathcal{I} 为某个或某些 H 在原序列的索引集合（可行性由整数格点有限，且元组可哈希保证：由于序列长度有限，且位于整点处，可将坐标转为元组）。

1. 设肽链序列为 $T = \{H, P\}^n$ 。存储其中 H 的索引为 $I_H \in \mathbb{N}^p$ ，其中 p 为 T 中 H 的个数。
2. 对每一个 H ，通过 $D^{-1}(i) = (x, y, z) \in \mathcal{C}$ 获取其坐标，其中 $i \in \mathcal{I}$ 为其在原序列的索引。检查其 6 个方向，距离为 1 的点 $\mathcal{N}(H) = \{H_1, \dots, H_6\}$ 。
3. 通过 $D(\mathcal{N}(H)) = \{i_1, \dots, i_6\} \in \mathcal{I}$ 得到其邻点在原序列的位置。若 $|i - i_j| > 1$, $j = 1, \dots, 6$ ，则加入目标函数。
4. 遍历 I_H 即可。因为每个符合条件的 H-H 键都会被考虑两次，故最后目标函数除以 2。

伪代码如下

```
1 [INPUT]
2   T (List[int]): The sequence of 'HP'
3   C (Dict[int, np.ndarray]): Mapping index to coordinates
4   D (Dict[Tuple[int], int]): Mapping coordinates to index
5   M (np.ndarray): Movements Matrix, defaults to [[x, y, z]], shape = (6, 3)
6
7 [OUTPUT]
8   f (int): Objective Function Value
9
10 [Algorithm]
11   1. Index list of 'H'
12     I_H <- []
13     for i = 1 to len(T):
14       if T[i] == 'H':
15         I_H.append(i)
16   2. Neighborhood function
17   def neighborhood(idx: int) -> np.ndarray:
```

```

18     curr <- C[idx] # current coordinates
19     return curr + M # broadcast rule
20
21 3. Check whether adjacent or not
22  def isAdjacent(idx: int, cor: tuple) -> bool:
23      if abs(idx - D[cor]) > 1:
24          return False
25      return True
26
27 4. Main: calculate the objective function
28  f <- 0
29  for idx in I_H:
30      neighbors <- neighborhood(idx)
31      for cor in neighbors:
32          if not isAdjacent(idx, cor):
33              f <- f - 1
34
35  return f / 2

```

类似地，在索引所有 H ，然后生成字典 D 时，复杂度为 $O(n)$ 。后续遍历 p 个 H ，找出其 6 个邻点，然后比较每个邻点的索引和 H 的索引，总复杂度为 $O(6p)$ 。注意到字典映射复杂度平均意义下为 $O(1)$ 。故最后的总时间复杂度为 $O(n + 6p) \sim O(n)$ 。

Exercise 3

模因算法 (Memetic Algorithm, MA) 是一种结合了全局搜索和局部优化的进化算法。其核心思想是模仿文化演进的过程，即好的想法（“模因”）会在人群中传播和改进。

在算法实现上，它通常融合了遗传算法和局部搜索。具体来说：在全局探索层面，像遗传算法一样，通过选择、交叉和变异等操作在整个解空间中进行广泛搜索，以发现有潜力的区域；在局部利用层面，对通过全局探索产生的个体（即候选解），应用一个局部搜索方法（如爬山法、模拟退火等），在其邻域内进行深度挖掘和优化，以提高解的精度。两者交替进行。

简单来说，模因算法就是“遗传算法 + 局部搜索”，旨在利用前者进行全局漫游，利用后者进行局部爬山，从而实现更高效的寻优。

虽然模因算法融合了全局探索与局部利用的优点，但其中一个关键挑战在于如何有效运用局部搜索。如果对每个个体都进行强度过大的局部搜索，会消耗巨大的计算资源，并可能导致种群过早收敛（即多样性丧失，算法陷入局部最优），从而使算法性能退化。

请你设计一种策略，用于决定“何时”以及“对哪些个体”应用局部搜索。请具体阐述你的策略。

解答 设第 t 时刻，族群中的解集为 $\boldsymbol{\theta}^{(t)} = \{\boldsymbol{\theta}^{(t)}\}$ ，记 f 为适应度函数或为目标函数。记 $\boldsymbol{\Theta}^{(t)} = \{\boldsymbol{\theta}^{(\tau)} : \tau = 1, 2, \dots, t\}$ 为截止当前的所有族群。不妨设，我们关注的是最大化问题。

“何时”应用局部搜索

(1) 当最优适应度有显著提升时, 即

$$\max_{\theta \in \boldsymbol{\theta}^{(t)}} f(\theta) > \Gamma(\boldsymbol{\Theta}^{(t-1)})$$

时, 开始局部搜索。其中 $\Gamma(\boldsymbol{\Theta}^{(t-1)})$ 是此时的一个阈值函数。例如可以取

$$\Gamma(\boldsymbol{\Theta}^{(t-1)}) = \frac{1}{t-1} \sum_{\tau=1}^{t-1} \max_{\theta \in \boldsymbol{\theta}^{(\tau)}} f(\theta)$$

即当前解相对于之前的平均值而言显著提升。类似地, 取分位数点可能更好。不过这过于依赖 f 函数值, 缺少了对“解”本身的考虑。

(2) 当族群与之前显著不同时, 即

$$D(\boldsymbol{\theta}^t, \boldsymbol{\Theta}^{(t-1)}) > \Gamma(\boldsymbol{\Theta}^{(t-1)})$$

简单起见, 可取 $\boldsymbol{\Theta}^{(t-1)}$ 为上一个族群 $\boldsymbol{\theta}^{t-1}$, 阈值也可以当作一个固定的超参数 Γ 。其中 $D(\cdot)$ 定义了 2 个族群间的距离 (差异)。例如, 采用简单的范数

$$\frac{1}{N} \sum_{\theta^{(t)} \in \boldsymbol{\theta}^{(t)}} \sum_{\theta^{(t-1)} \in \boldsymbol{\theta}^{(t-1)}} \frac{1}{\dim \boldsymbol{\theta}} \left(\sum_{j=1}^{\dim \boldsymbol{\theta}} |\theta_j^{(t)} - \theta_j^{(t-1)}|^p \right)^{\frac{1}{p}} > \Gamma$$

其中 N 为族群大小。对于普通的优化问题, 欧式距离 $p = 2$ 较为常见; 对于 0-1 编码问题, 可以使用 $p = 1$ 绝对值估计; 对于顺序编码的组合优化, 则需要定义特殊的“距离”, 例如使用机器翻译里常用的 BLEU 分数。

(3) 当族群自身多样性足够时, 即

$$D(\boldsymbol{\theta}^t) = \binom{N}{2}^{-1} \sum_{\hat{\theta}^{(t)} \neq \tilde{\theta}^{(t)}} d(\hat{\theta}^{(t)}, \tilde{\theta}^{(t)}) > \Gamma, \quad \hat{\theta}^{(t)}, \tilde{\theta}^{(t)} \in \boldsymbol{\theta}^t$$

或者考察函数值的方差

$$\frac{1}{N} \sum_{\theta^{(t)}} [f(\theta^{(t)}) - \bar{f}(\theta^{(t)})]^2 > \Gamma, \quad \theta^{(t)} \in \boldsymbol{\theta}^t$$

这里的距离函数 $d(\cdot)$ 也类似地可取 L_p , $p = 1, 2$ 范数, 或是 BLEU 分数。相比之前需要比较不同时刻 t 的族群, 这里只需考虑当前族群的多样性, 计算复杂度大幅降低。

最后, 也可以简单地将上面 3 个准则加权组合或者使用投票, 混合决定是否开始局部搜索。为了防止一直进行全局搜索, 可以手动设置时期 T , 要求每迭代 T 次至少局部搜索一次。

“对哪些个体”应用局部搜索

(1) 最简单地, 对最优个体进行局部搜索。

$$S = \{\theta^{(t)} : f(\theta^{(t)}) \in \{f_{(N)}, f_{(N-1)}, \dots, f_{(N-m+1)}\}\}$$

其中 $f_{(i)}$ 是次序量，满足 $f_{(1)} \leq \dots \leq f_{(N)}$ 。收敛速度可能会更快，但可能会陷入局部最优，减少族群多样性。

(2) 类似遗传算法双亲解的选取，可以采用锦标赛规则，选取分组最优的解进行局部搜索。

$$S = \left\{ \arg \max_{\theta^{(t)} \in \Theta_g^{(t)}} f(\theta^{(t)}) \right\}$$

其中 $\Theta_{g_1}^{(t)} \cap \Theta_{g_2}^{(t)} = \emptyset$, $g_1 \neq g_2$ 且 $\cup_g \Theta_g^{(t)} = \Theta^{(t)}$ 。

(3) 为不损失多样性，可以对最“特殊”个体进行局部搜索。

$$S = \{\theta^{(t)} : s(\theta^{(t)}) \in \{s_{(N)}, s_{(N-1)}, \dots, s_{(N-m+1)}\}\}, \quad s(\theta^{(t)}) = \frac{1}{N-1} \sum_{\tilde{\theta}^t \neq \theta^t} d(\theta^{(t)}, \tilde{\theta}^{(t)})$$

即前 m 个距离其他点最远的个体，他们可以理解为全局搜索时扩展出的点。

最后，也可以简单地将上面 3 个准则加权组合或者使用投票，混合使用来选择。