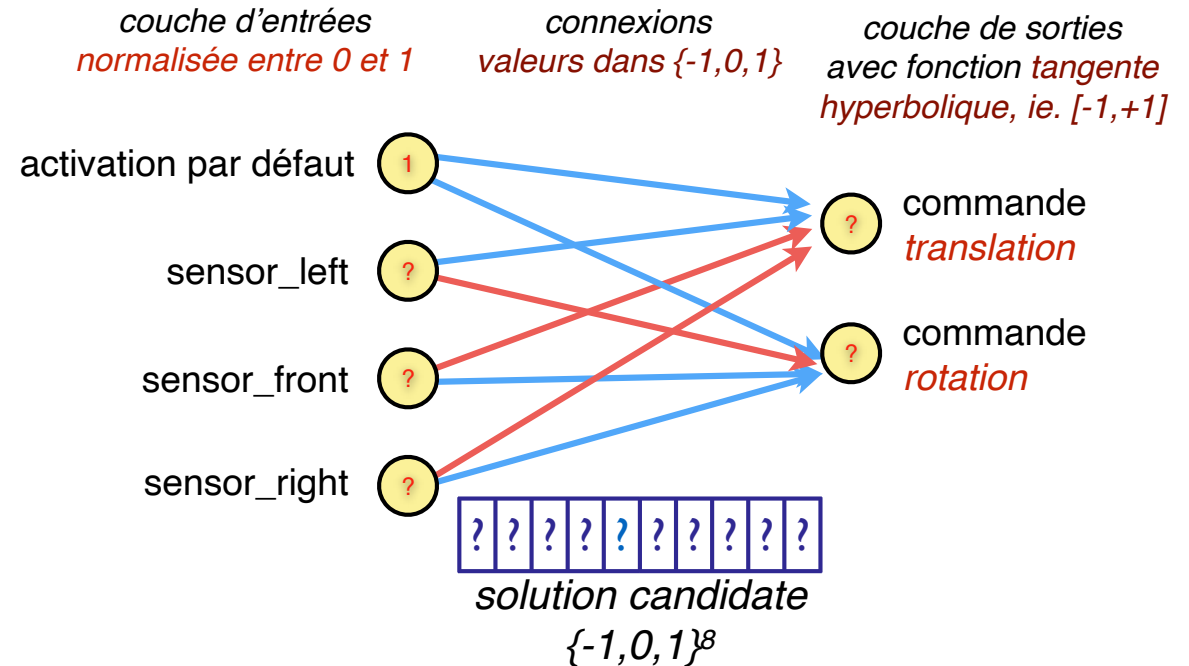
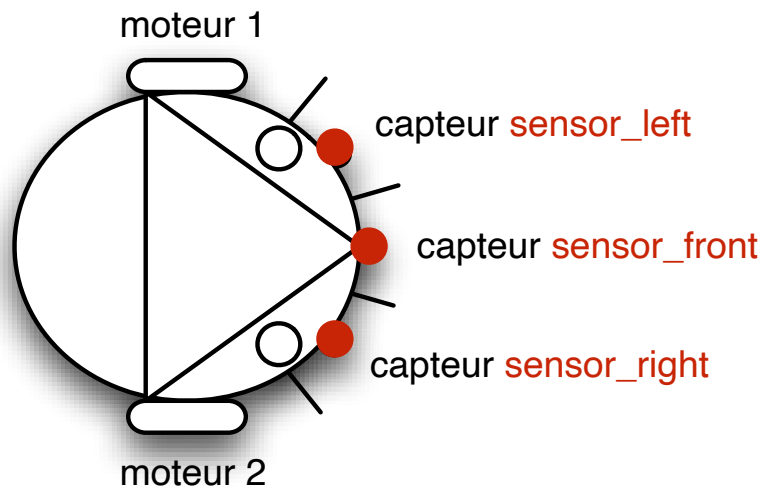


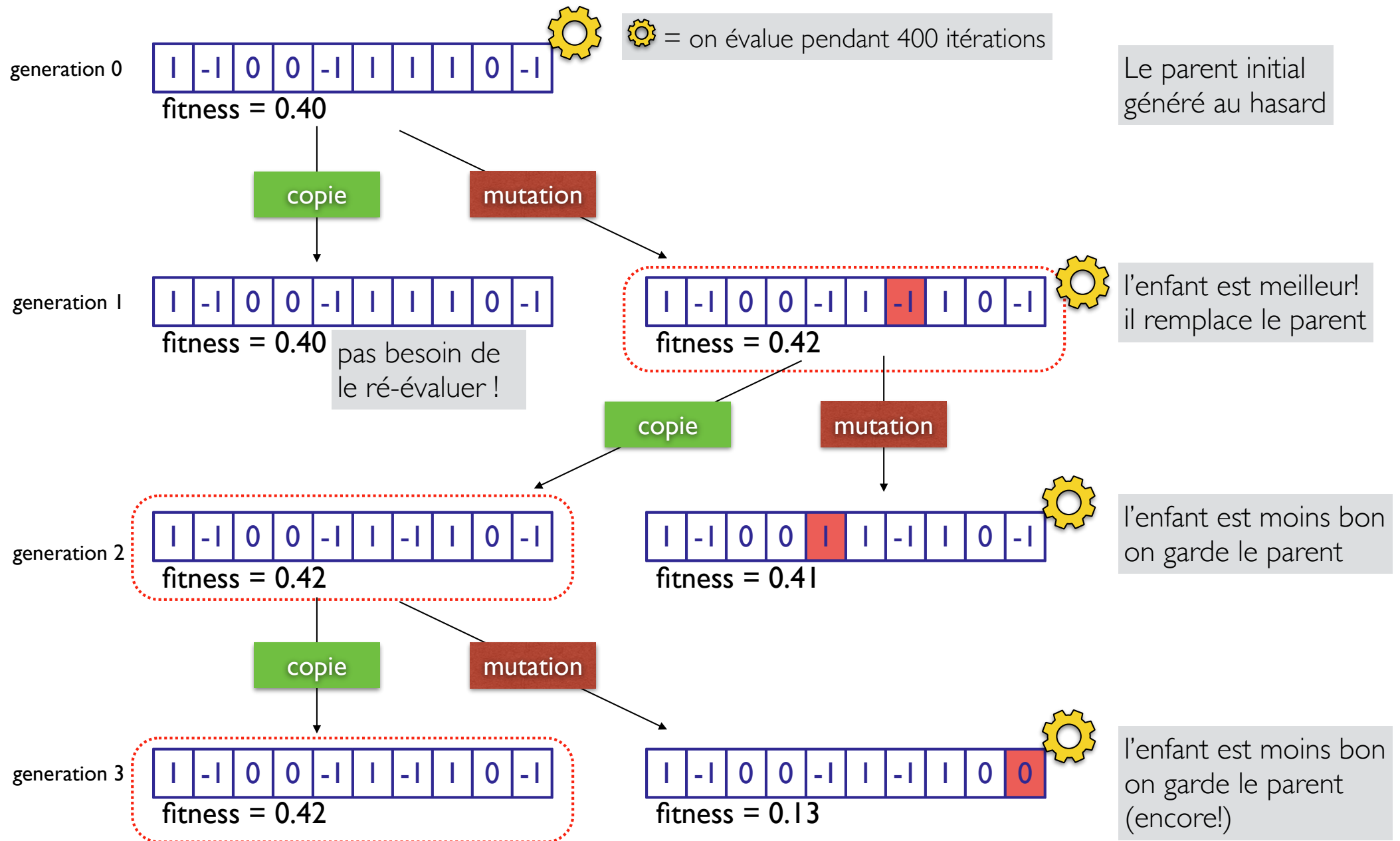
Application dans le TP2

(1+1)-GA et mutation
pour évoluer un robot explorateur

Cours “Algorithmes génétiques”, partie 3/3 (bis)



- **Objectif** : maximiser le déplacement effectif
 - **attention** : on mesure le déplacement dans l'arène, pas la commande
 - ie. un robot qui essaye d'avancer contre un mur n'avance pas en pratique
- **Population initiale** : 1 individu "parent"
- **Opérateur de Sélection** : (1+1)-GA — garde le meilleur
- **Opérateurs de Variation** : mutation
 - **one-point mutation** : modifie la valeur d'un paramètre choisi au hasard
 - **probabilité** de mutation $p=1.0$



...et ainsi de suite...