```
In [11]: # Importar la división futura (para garantizar que la división de números enteros sea de punto flotante)
         from __future__ import division
         # Importar el módulo 'random' para generar números aleatorios
         import random
         # Importar el módulo 'math' para operaciones matemáticas
         import math
         # Definir la nueva función a optimizar
         def func_to_optimize(x):
             return (1.5 - x[0] + x[0] * x[1])**2 + (2.25 - x[0] + x[0] * x[1]**2)**2 + (2.625 - x[0] + x[0] * x[1]**3)**2
         # Definición de la clase Particle (Partícula)
         class Particle:
             # Constructor de la clase
             def __init__(self, x0):
                 self.position_i = []
                                               # posición de la partícula
                                               # velocidad de la partícula
                 self.velocity_i = []
                 self.pos_best_i = []
                                               # mejor posición individual
                                               # mejor error individual
                 self.err_best_i = -1
                 self.err_i = -1
                                               # error individual
                 # Inicializar la posición y velocidad de la partícula
                 for i in range(0, num_dimensions):
                     self.velocity i.append(random.uniform(-1, 1))
                     self.position_i.append(x0[i])
             # Evaluar la aptitud actual
             def evaluate(self, costFunc):
                 self.err_i = costFunc(self.position_i)
                 # Comprobar si la posición actual es la mejor individual
                 if self.err_i < self.err_best_i or self.err_best_i == -1:</pre>
                     self.pos_best_i = self.position_i
                     self.err_best_i = self.err_i
             # Actualizar la velocidad de la partícula
             def update_velocity(self, pos_best_g):
                 W = 0.5
                               # peso de inercia constante (cuánto pesar la velocidad anterior)
                 c1 = 1
                               # constante cognitiva
                 c2 = 2
                               # constante social
                 for i in range(0, num_dimensions):
                     r1 = random.random()
                     r2 = random.random()
                     vel_cognitive = c1 * r1 * (self.pos_best_i[i] - self.position_i[i])
                     vel_social = c2 * r2 * (pos_best_g[i] - self.position_i[i])
                     self.velocity_i[i] = w * self.velocity_i[i] + vel_cognitive + vel_social
             # Actualizar la posición de la partícula en función de las nuevas actualizaciones de velocidad
             def update_position(self, bounds):
                 for i in range(0, num_dimensions):
                     self.position_i[i] = self.position_i[i] + self.velocity_i[i]
                     # Ajustar la posición máxima si es necesario
                     if self.position_i[i] > bounds[i][1]:
                         self.position_i[i] = bounds[i][1]
                     # Ajustar la posición mínima si es necesario
                     if self.position_i[i] < bounds[i][0]:</pre>
                         self.position_i[i] = bounds[i][0]
         # Definición de la clase PSO (Optimización por Enjambre de Partículas)
         class PS0:
             def __init__(self, costFunc, x0, bounds, num_particles, maxiter):
                 global num_dimensions
                 num\_dimensions = len(x0)
                 err_best_g = -1
                                                   # mejor error para el grupo
                 pos_best_g = []
                                                   # mejor posición para el grupo
                 # Establecer el enjambre (swarm)
                 swarm = []
                 for i in range(0, num_particles):
                     swarm.append(Particle(x0))
                 # Comenzar el bucle de optimización
                 i = 0
                 while i < maxiter:</pre>
                     # Recorrer las partículas en el enjambre y evaluar la aptitud
                     for j in range(0, num_particles):
                         swarm[j].evaluate(costFunc)
                         # Determinar si la partícula actual es la mejor (globalmente)
                         if swarm[j].err_i < err_best_g or err_best_g == -1:</pre>
                             pos_best_g = list(swarm[j].position_i)
                             err_best_g = float(swarm[j].err_i)
                     # Recorrer el enjambre y actualizar las velocidades y posiciones
                     for j in range(0, num particles):
                         swarm[j].update position(bounds)
                         swarm[j].update_velocity(pos_best_g)
                     i += 1
                 # Imprimir los resultados finales
                 print('FINAL:')
                 print('Mejor Posición:', pos_best_g)
                 print('Mejor Error:', err_best_g)
         # Definir la ubicación inicial y los límites iniciales
         initial = [random.uniform(-4.5, 4.5), random.uniform(-4.5, 4.5)] # Ubicación inicial dentro del rango especificado
         bounds = [(-4.5, 4.5), (-4.5, 4.5)] # Limites de entrada dentro del rango especificado
         # Utilizar la nueva función 'func_to_optimize' con la ubicación inicial y límites modificados
         PSO(func_to_optimize, initial, bounds, num_particles=100, maxiter=100)
        FINAL:
        Mejor Posición: [3.000000000019655, 0.5000000000002108]
        Mejor Error: 2.382147939725129e-24
Out[11]: <__main__.PSO at 0x10b27b750>
```

In [ ]:

In [ ]: