rBAS 使用文档

王江宇

2018-08-18

目录

第一章	R 以及 rBAS 安装	7
1.1	R 安装	7
1.2	Rstudio 安装	7
1.3	rBAS 安装	9
第二章	算法原理 1	1
2.1	BAS	1
	2.1.1 算法流程	1
	2.1.2 不足与改进	2
2.2	BSAS	3
	2.2.1 与 BAS 不同之处	3
	2.2.2 不足与改进	4
2.3	BAS-WPT	5
	2.3.1 与 BAS 不同之处	5
	2.3.2 约束问题抽象形式	6
	2.3.3 不足与改进	7
第三章	函数使用 19	9
3.1	BASoptim	9
	3.1.1 BASoptim 参数说明	0

iv	目录
----	----

	3.1.2	BASoptim 管	前单案例	列 .	 ٠			 		 21
3.2	BSAS	optim						 		 24
	3.2.1	BSASoptim	参数说	明				 		 25
	3.2.2	BSASoptim	取值摸	索	 •			 		 26
	3.2.3	BSASoptim	案例.		 •			 		 27
3.3	BSAS-	-WPT			 •			 		 33
	3.3.1	BSAS-WPT	参数说	的明				 		 34
	3.3.2	BSAS-WPT	案例.		 ٠			 		 34
第四章	BAS	案例								37
4.1	多杆机	L构优化问题						 	•	 37
第五章	更新及	货维护计划								39
5.1	待加入	的功能						 		 39
5.2	联系方	式						 		 40
附录										41

表格

vi 表格

插图

1	用户界面作者信息 6
1.1	R 界面
1.2	Rstudio 界面
1.3	devtools 手动安装示意图
2.1	BAS 寻优过程示意
2.2	BSAS 寻优过程示意
3.1	Michalewicz 函数示意
3.2	Michalewicz 函数示意

viii 插图

前言

手册内容概述

本手册是为了大家更好地使用 \mathbf{rBAS} (Wang et al., 2018) 包而撰写,内容如下:

- 第一章介绍了如何安装 R语言的环境,来使用 rBAS 包。不用担心, R的语法很简单,各种功能是按照自身的需要安装各种 packages, 所以比 matlab 体积更小,入门时间成本也较低。哪怕你无意于 R 的学习,也可以看看本手册的原理篇 (第二章),应用篇 (第四章) 以及后续的更新计划 (第五章),来了解算法的原理,出现了哪些变种,以及有着什么样的工程应用。
- 第二章介绍了 **BAS** 算法以及在其基础上出现的各种**改进算法**的 **原理**,当然,随着算法的不断改进和发展,这个文档还需要随之不 断更新。
- 第 三 章讲述了如何在 R 中使用 rBAS 包调用收录的算法的对应 函数,以及一些简单的案例 (大部分是 BAS 相关文献中的算例和 benchmark functions)。每一句出现的代码我都会尽我所能去注释,让大家了解每一步的意义,以及 R 的简单易用。我也希望,自己的语言能尽力通俗,对于其他工具的使用者来说。
- 第四章主要介绍的是BAS及变体算法在各种领域的应用,当然,少不了对应的案例描述和代码。可能有些涉及到各位作者的研究,不会做到完全的开源,但在李帅老师的组织下,我相信这会是最完善全面的BAS应用大全。

2 插图

• 第 五 章讲述了 rBAS 包的开发和使用手册更新的计划。因为算法 总是会不断地推陈出新,所以 rBAS 包也必须和目前的研究保持一 致。如果你有好的想法,可以看此章的内容,然后把自己的建议传 达给我们。

好了, 冗长的章节介绍完毕。大家可以开始浏览正文了。

夹带私货

如果你对这本手册本身的撰写环境感兴趣的话,那我可能还要啰嗦两句。 第一句:照搬 Yihui¹ 的一句话:我用了两个 R 包编译这本书,分别是

knitr (Xie, 2015) 和 bookdown (Xie, 2018)。

第二句: 感谢 Yihui。嗯..., 因为这个男人, R 用户的读书笔记, 文章, 学位论文, 个人网站等等都可以在 R 里面撰写或者开发。不得不感慨他的天才和对需求的把握。

致谢

感谢提倡者李帅老师,以及姜向远博士。他们是 BAS 的提出者,也在算法原理与改进上,给了我这个做暖通的门外汉以启发。

此外,还感谢李晓晓,王甜甜,莫小娟,阮月同学贡献自己的算法代码和应用案例,他(她)们改进了算法,并且让其应用部分变得更加丰富。

当然,还得感谢 Yihui 的 bookdown。

老实讲,2018/07,也就是一个月以前,我刚开始用 R 编写这个算法,然后用在自己的建筑系统辨识研究中,没想到 ... 所以,这个手册是比较仓促的产物,再加之自身关于优化算法理论水平较低,如果大家发现了本手册的各种问题,欢迎在 QQ 群 (437958608) 内留言,或者是在 rBAS的 github 上提出 issues²。

总之,谢谢上述老师及同学,也谢谢未来给我提供问题或建议的同学,你 们的帮助,让手册更加完善。

¹http://yihui.name/

²https://github.com/jywang2016/rBAS/issues

插图 3

王江宇 2018/08/18 华中科技大学

作者简介

作者信息

- 包作者
 - 王江宇: BSAS 算法, 创建维护 rBAS 包。Github³
 - 李帅: 提出 BAS 以及 BAS-WPT 算法。个人主页4 & 谷歌学术5
 - 姜向远: 提出 BAS 以及 BAS-WPT 算法。
- 贡献者
 - 李晓晓: 二阶 BAS
 - 王甜甜: 天牛群体优化算法 BSO
 - 阮月: Binary-BAS
 - 莫小娟: 多杆机构优化问题

用户界面里的作者信息

在 R 里面输入以下代码:

rBAS::run_BAS_App(theme = 'united')
从 rBAS 包中调用 run_BAS_App 函数, theme 参数是用户界面的主题

上面的代码,与下述代码等价:

³https://github.com/jywang2016/rBAS

⁴http://www4.comp.polyu.edu.hk/~cssli/

 $^{^5 {\}tt http://scholar.google.com/citations?hl=zh-CN\&user=H8UOWqoAAAAJ}$

6 插图

library(rBAS) # 加载 rBAS 包,此后调用函数就不需要 rBAS::run_BAS_App(theme = 'united') # 直接调用函数

可以看到 rBAS 的用户界面,里面有关于 rBAS 的作者信息。 Rstudio-connect 支持网页上嵌入 shiny 界面的骚操作,有待之 后探究,所以用截图1来展示该作者信息界面。



图 1: 用户界面作者信息

第一章 R 以及 rBAS 安装

R 以及其集成开发环境 (IDE)Rstudio 加起来都不到 200M, 所以大家放心下载安装, 不会是需要 10+G 的庞然大物。当然, matlab 也是很好的科学计算软件, 这里仅仅是说明安装的大小。

总体来说,R 的安装十分简单,类似于把大象装进冰箱只需要三步。

1.1 R 安装

Step1: 进入 R 的网站 https://www.r-project.org/, 然后点击左上角 Download 底下的 CRAN。

Step2: 选择并点击 China 底下的镜像网址,方便下载。然后点击 Download R for windows, 出现的界面右上角有 install R for the first time, 点击即可下载。

Step3: 安装,不需要各种复杂的配置,按照给定提示操作即可。

但是, 打开 R, 你会发现是如图1.1这样过于简洁的界面。

这并不符合新手的操作和开发习惯。因此,你可能需要一个集成开发环境,最好是有函数、变量的提示,方便浏览代码和结果等等优势的软件。那么,我想你说的应该是 Rstudio。

1.2 Rstudio 安装

Step1: 进入下载页面 https://www.rstudio.com/products/rstudio/download/。

Step2: 选择 free 版本的下载。



图 1.1: R 界面

Step3: 安装,无需配置特别的环境变量等。

那么,打开 Rstudio后,会看到如图1.2这样的界面。

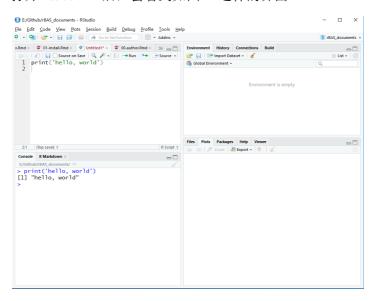


图 1.2: Rstudio 界面

左上角是撰写代码脚本的区域,左下角是结果输出的窗口。右下角的files 可以查看工作路径下的文件,和 matlab 左侧的栏目是类似的; plots 用于查看使用代码绘制的图像,packages 可以用于安装 CRAN 上发布,或者是本地的 packages,也就类似 matlab 的 toolbox; help则是用来显示各个函数的帮助文档; Viewer则是用来预览 R 生成的交互图像 (比如 plotly 绘制的图),生成的网页 (比如我现在正在使用

1.3 RBAS 安装 9

bookdown 包来写本手册,那就可以预览生成的 gitbook 电子书的内容) 等等。右上角的 Environment 显示被加载进来的函数,变量等信息,和 matlab 的 workspace 是类似的。剩下的和本手册无关,可以在后面的 开发中慢慢了解。

1.3 rBAS 安装

在 Rstudio 的 Console 框内输入:

```
install.packages('devtools')
```

因为目前 rBAS 包还不在 CRAN 内,所以需要通过 devtools 包,来从 github 上安装。所以我们先在本地安装 devtools 包。如果觉得代码敲 的累,那么有个更直观的方式,如图1.3:

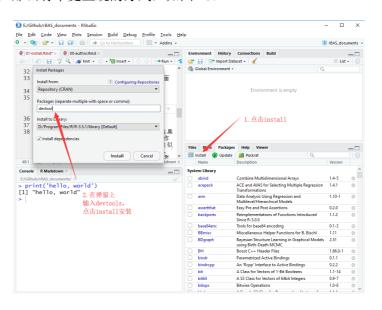


图 1.3: devtools 手动安装示意图

最后,有了 devtools 包,我们可以从 github 上安装 rBAS 包了。

不加载 deutools, 只调用其中的函数

devtools::install_github("jywang2016/rBAS")

接下来,我们可以使用 rBAS 的函数了。

第二章 算法原理

本章讲述目前 rBAS 集成的三种算法的原理。如有错漏,还请指出。

2.1 BAS

关于 BAS, 主要的参考资料为姜向远博士和李帅老师在 arXiv 上的论文, BAS: beetle antennae search algorithm for optimization problems¹。而我是在知乎上看到一篇文章²后,才开始复现 BAS 算法。

2.1.1 算法流程

1. 随机生成方向向量,标准化

$$\overrightarrow{\mathbf{b}} = \frac{\operatorname{rnd}(n,1)}{\|\operatorname{rnd}(n,1)\|} \tag{2.1}$$

其中, n 是待优化参数的维度。

2. 计算左右须的坐标

$$\mathbf{x}_r = \mathbf{x}^t + d^t \overrightarrow{\mathbf{b}}$$

$$\mathbf{x}_l = \mathbf{x}^t - d^t \overrightarrow{\mathbf{b}}$$
(2.2)

其中, \mathbf{x}^t 为 t 时刻天牛的位置, d^t 则是 t 时刻, 质心到须的距离。

¹https://arxiv.org/abs/1710.10724

²https://zhuanlan.zhihu.com/p/30742461

3. 根据两须对应函数值,决定天牛下一时刻移动位置

$$\mathbf{x}^{t} = \mathbf{x}^{t-1} + \delta^{t} \overrightarrow{\mathbf{b}} \operatorname{sign}(f(\mathbf{x}_{r}) - f(\mathbf{x}_{l}))$$
 (2.3)

其中 $, δ^t$ 为 t 时刻的步长, f 为待优化目标函数。

4. 步长与搜索距离更新

$$d^t = \eta_d d^{t-1} + d_0 (2.4)$$

$$\delta^t = \eta_\delta \delta^{t-1} \tag{2.5}$$

其中, d_0 是人为设定的距离的常数, η_d 与 η_δ 分别是搜索距离和步长的 更新衰减系数。

为了避免参数过多,姜向远博士在 BAS-WPT 算法中是按照式(2.7)来更新搜索距离和步长的。其中, c_2 是人为设定的常数。

$$\delta^t = \eta_\delta \delta^{t-1} \tag{2.6}$$

$$d^t = \frac{\delta^t}{c_2} \tag{2.7}$$

2.1.2 不足与改进

在对 BAS 算法的复现与案例应用中,我个人认为,其可能存在如下的缺点。

- 步长更新策略(反馈)
 - 缺点: 无论每一步得到的结果是否变得更优, 步长总会衰减;
 - 改进:带有反馈的步长更新,在无法找到更优的位置时,才进行步长的更新:
 - 关键: 反馈
- 初始步长选取(参数标准化)
 - 缺点:对于多参数且量纲相差较大的问题,步长 δ 的初始值并不好选取;

2.2 BSAS 13

- 改进:标准化参数后,再进行调节,这也是 BAS-WPT 的技巧所 在:

- 关键:标准化

• 群体寻优

- 缺点: 1 只天牛在随机方向上搜索更优的位置,容易迷失;
- 改进: 多只天牛寻优,设定的回合内无法找到更优位置,再考虑步长更新:
- 关键: 群体智能
- 约束处理能力不足
 - 缺点: 在约束边界上优化目标突变问题的处理上表现不佳
 - 改进: 二阶 BAS
 - 关键: 暂时没有能力归纳, 有待学习二阶 BAS

2.2 BSAS

在2.1.2节中提及,BAS 可能在步长更新和群体寻优两个方面的策略上有一定的不足。因此,我比较莽撞地改出一个粗糙的算法,那就是所谓的BSAS,即 beetle swarm antennae search。在 BSAS: Beetle Swarm Antennae Search Algorithm for Optimization Problems³中, 我给出了更为详细的材料。至于具体和王甜甜同学的 BSO,即 beetle swarm optimization 有何不同,我需要进一步研究她的论文材料。

2.2.1 与 BAS 不同之处

此部分没有公式,因为和 BAS 算法核心公式思路是一致的。而图2.1与图2.2描述了一种假设的寻优场景,能比较清晰地体现 BSAS 与 BAS 之间的不同。

假定,天牛要找到图中**最蓝的点**。图2.1 中,天牛的起点在距离最优点较远处。由于位置更新只与时间有关,也就是每一步,天牛的步长都会缩减(为了可视化效果,天牛的大小我并没有缩放)。如果初始位置距离最优点较远,那在给定的步长缩减情况下,天牛只能在一个**局部最优点**处

³https://arxiv.org/abs/1807.10470

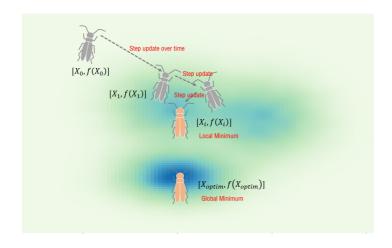


图 2.1: BAS 寻优过程示意

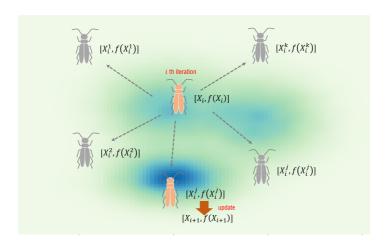


图 2.2: BSAS 寻优过程示意

收敛。而图2.2中,每回合天牛会派出 k 只天牛在外试探,如果有更优的点,那么更新天牛位置。这样天牛可以更好地到达**全局最优点**。

2.2.2 不足与改进

虽然解决了步长更新和群体寻优的策略问题,但是还有两点并未解决。

• 初始步长选取(参数标准化)

2.3 BAS-WPT 15

- 缺点:对于多参数且量纲相差较大的问题,步长 δ 的初始值并不好选取;

- 改进:标准化参数后,再进行调节,这也是 BAS-WPT 的技巧所 在:

• 约束处理能力不足

- 缺点: 在约束边界上优化目标突变问题的处理上表现不佳
- 改进: 二阶 BAS

好的是,在 rBAS 0.1.5 中,我们吸收了 BAS-WPT 中参数标准化的想法,加入了 BSAS-WPT 算法,来解决步长调参的问题,并取得了一定的改进效果。

2.3 **BAS-WPT**

相比于2.1.1节中描绘的 BAS, Beetle Antennae Search without Parameter Tuning (BAS-WPT) for Multi-objective Optimization⁴一文给出了改进后的 BAS 是如何处理步长调节和约束问题抽象的。

2.3.1 与 BAS 不同之处

BAS-WPT 的小尾巴 without parameter tunning 已经说明了两者之间 的区别,即 BAS-WPT 是不需要进行参数调节的。当然,按照我现在的理解,是 BAS-WPT 一方面简化了每回合搜索距离(质心到须的距离)的更新,不需要再额外设定与调节诸如 d_0 , η_d 等参数,用户只需要按照式(2.7)来设置 c_2 便可;另一方面,参数标准化,让存在量级差异的参数之间不必再像 BAS 一样,共享一个你不知道该怎么设定的步长 δ^t (步长过大,小的参数可能经常处于在边界的状态;步长过小,大的参数可能搜索范围达不到)。

那么上述两方面的优势归纳起来是什么呢,那就是你可以设置一个在 1 附近 δ ,然后设定一个衰减率 η_{δ} ,以及步长与搜索距离之比 c_2 ,那么你的天牛就不会出太大的岔子,并且方便调整调节。也就是说,WPT 不是让你不用调参,而是减轻了调参的负担。

⁴https://arxiv.org/abs/1711.02395

"不必就纠结归一化处理,之所以这么处理,仅仅是为了调参 方便"

— 姜向远

果然,偷懒催生了这一技巧的诞生。不过,我还得再次啰嗦一句标准化的好(是不是我没有接触这个领域,所以喜欢大惊小怪.....)。我们在之后,压力容器约束问题(混合整型规划)中,可以看到,待优化参数存在量级差异时,标准化技巧下的步长会比原始的 BAS 步长设定要更加合理。

2.3.2 约束问题抽象形式

此外,BAS-WPT 还为 BAS 引入了约束问题处理的手段。不过,这和我做模型预测控制时候看到的抽象方式是相同的。我觉得 BAS 的用户们应该都早已了解,此处就照本宣科。

2.3.2.1 约束问题一般形式

$$\frac{\text{Minimize}}{\text{Maximize}} f(\mathbf{x})$$

$$s.t.g_j(\mathbf{x}) \le 0, j = 1, \dots, K$$

$$x_i^{\text{max}} \le x_i \le x_i^{\text{min}}, i = 1, \dots N$$
(2.8)

 $g_j(\mathbf{x}) \leq 0$ 和 $x_i^{\max} \leq x_i \leq x_i^{\min}$ 表示了参数本身的范围和更为精细具体的不等式约束控制。在 rBAS 包中,我们会有很**直观和简便**的方式,来设置这些约束。

2.3.2.2 惩罚函数

$$F(\mathbf{x}) = f(\mathbf{x}) + \lambda \sum_{j=1}^{K} h_j(\mathbf{x}) g_j(\mathbf{x})$$
 (2.9)

$$h_j(\mathbf{x}) = \begin{cases} 1, & g_j(\mathbf{x}) > 0 \\ 0, & g_j(\mathbf{x}) \le 0 \end{cases}$$
 (2.10)

2.3 BAS-WPT 17

其中,式(2.9)中的 λ 表示约束违背的惩罚因子,选取尽量大的正数。而后的 $h_j(\mathbf{x})$ 为 Heaviside 函数,即不等式约束满足时,该函数为 0,反之为 1。

2.3.3 不足与改进

- 约束处理能力不足
 - 缺点: 在约束边界上优化目标突变问题的处理上表现不佳
 - 改进: 二阶 BAS

此处的不足,还需要考虑步长反馈和群体搜索的问题。不过,既然 BSAS 把姜博的 WPT 给窃来了,摇身变为了 BSAS-WPT,那就不说上述两个问题了。等他日有闲,再去整合李晓晓同学的二阶 BAS。

第三章 函数使用

首先, 加载 rBAS 包,然后在3.1节到3.3节中,我们详细讲述每个参数的含义。如果可能的话, 我会加上调参时的经验(可能只对我的问题有用)。

library(rBAS)

打开网址¹,可以看到托管在 github 上的 rBAS 文档。大家可以通过 Reference 来访问里面所有函数的帮助文档,通过 Changelog 来看每次 包的更新及 bugs 修复记录。

文档网页是由 pkgdown²包制作而成, logo 由 hexSticker³包制作。

3.1 BASoptim

除了通过访问函数文档网站外,还可以在 R 中输入下面的命令,来查看文档。

help(BASoptim)

¹https://jywang2016.github.io/rBAS/

²http://pkgdown.r-lib.org/

³https://github.com/GuangchuangYu/hexSticker

3.1.1 BASoptim 参数说明

BASoptim 函数⁴(对应 BAS 算法) 调用的格式如下:

由于英文蹩脚,所以大家看起包自带的文档会比较吃力。因此,在此处给出中文说明。

- 已知条件: 目标函数与约束
 - fn 待优化的目标函数
 - init 参数初始值,默认为 NULL,即在上下限内随机选取,也可以自行指定
 - constr 不等式约束
 - lower/upper 上下限
 - pen 惩罚因子 λ
- BAS 待调参数
 - d0 参见式(2.4)中所述的搜索距离(也就是质心到须的距离)参数,一个比较小的值,默认为 0.001
 - d1 初始的搜索距离,默认为3
 - eta d 搜索距离的衰减系数
 - $-10/l1/eta_l$ 这一系列关于 l 的参数,来源于 **BAS** (Jiang Xiangyuan, 2017a) 论文中给出的 matlab 代码。 其作用在于每回合位置更新时,产生一个**随机抖动**x = x step*dir*sign(fn(left) fn(right)) + l*random(npars)

⁴https://jywang2016.github.io/rBAS/reference/BASoptim.html

3.1 BASOPTIM 21

- step/eta_step 步长以及步长的衰减率
- steptol 停止更新的步长临界值
- n 回合数或者迭代次数

其他

- seed 给定随机种子,用来固定寻优结果。不同的种子,对结果的影响**非常大**。
- trace 是否显示寻优过程信息

3.1.2 BASoptim 简单案例

这里采用 **BAS** (Jiang Xiangyuan, 2017a) 一文中给出的测试函数,即 Michalewicz function 与 Goldstein-Price function。

3.1.2.1 Michalewicz function

$$f(x) = \sum_{i=1}^{d=2} \sin(x_i) \left[\sin(\frac{ix_i^2}{\pi})\right]^{20}$$

图3.1为 Michalewicz 函数在给定的约束范围的三维示意图。可以看到,最小值在 x = -5, y = 1.5 的附近。

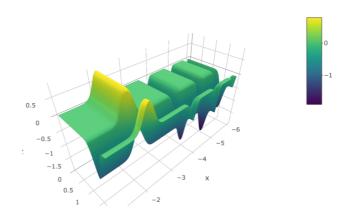


图 3.1: Michalewicz 函数示意

我们先在 R 的脚本中构建出函数:

```
# <- 可以视作 = 即用等于号在此处也是可以的
mich <- function(x){
    y1 <- -sin(x[1])*(sin((x[1]^2)/pi))^20
    y2 <- -sin(x[2])*(sin((2*x[2]^2)/pi))^20
    return(y1+y2)
}
```

然后利用 rBAS 包中的 BASoptim 函数求解:

```
## [1] -4.964687 1.575415
```

test\$value

```
## [1] -1.966817
```

可以看到,BAS 在 100 个回合内找到了全局的最小值。非 R 用户可能对上下限的声明有点陌生,c(-6,0) 中 c(),其实是声明了一个向量,这也是 R 里面最基本的数据类型,和 matlab 里面的 [-6 0] 效果类似。整体看来,代码还是很简洁的。

3.1 BASOPTIM 23

3.1.2.2 Goldstein-Price function

$$f(x) = [1 + (x_1 + x_2 + 1)^2 (19 - 14x_1 + 3x_1^2 - 14x_2 + 6x_1x_2 + 3x_2^2)][30 + (2x_1 - 3X_2)^2 (18 - 32x_1 + 12x_1^2 + 48x_2 - 36x_1x_2 + 27x_2^2)]$$

图3.2为 Goldstein-Price 函数在给定的约束范围的三维示意图。可以看到,最小值在 x=-5,y=1.5 的附近。图3.1与3.2均使用 plotly⁵绘制。

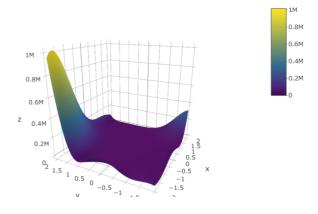


图 3.2: Michalewicz 函数示意

函数构造:

```
gold <- function(x){
    x1 <- x[1]
    x2 <- x[2]
    y1 <- 1 + (x1 + x2 + 1)^2*
        (19 - 14*x1+3*x1^2 - 14*x2 + 6*x1*x2 + 3*x2^2)
    y2 <- 30 + (2*x1 - 3*x2)^2*
        (18 - 32*x1 + 12*x1^2+48*x2-36*x1*x2 + 27*x2^2)
```

⁵https://plot.ly/r/

```
return(y1*y2)
}
```

其中, x[1] 表示向量 x 的第一个元素。举例, x = c(1,2), 那么 x[1] 等于 1, x[2] 等于 2。索引从 1 开始, 并不是从 0 开始 (python 和 C++ 用户可能需要在此处注意)。

优化代码:

[1] 0.001870855 -0.996496153

```
test$value
```

[1] 3.004756

同样,结果也是给出了全局最优点(或在此附近,继续迭代下去,可能会有更精确更小的值)。

3.2 BSASoptim

BSASoptim 函数⁶(对应 BSAS 算法),在 BAS 的基础上,加入了步长反馈和群体策略。调用的格式如下:

⁶https://jywang2016.github.io/rBAS/reference/BSASoptim.html

3.2.1 BSASoptim 参数说明

与 BAS 相比, BSAS 在下面几处不同参数:

- k 每回合的外出试探的天牛数目, 越多结果会越稳定 (多次执行, 结果更接近), 但是计算时长会相应增长。适当选取天牛数目, 有助于避免随机的初始值和方向带来影响的同时, 计算时长也可以接受。
- p_min 当 k 只外出的天牛存在超过 1 只找到了更优的位置,也就是比当前的最佳值要更小。那是否需要**更新到那 k 只天牛中最优的那一只所在的位置呢**?经过一些尝试,我片面地认为,未必是每次都最佳,最后的位置一定最佳。因此,给定一个概率 p_{min} 。当有 2 只或以上的天牛找到更好的位置时,会在 [0,1] 间生成一个随机数,如果大于 p_{min} ,那么就选 k 只天牛里最优天牛作为下次的更新位置牛;如果小于 p_{min} ,那么就在找到了更好的位置的天牛里面,随机选出一只天牛,作为下次的更新位置。
- p_step 想法与 p_min 类同,用于控制步长反馈策略。在 k 只天牛找不到更优位置时,算法认为是步长过大,下一回合天牛位置不更新,且会减小步长。反之,则更新天牛位置,并保持当前步长直至不能找到更优位置。那么,是否存在由于随机方向的原因,或者是k 过小,导致在当前步长条件下,存在更优位置,但是找不到。这个时候,我们设置一个更新概率 p_{step},即在找不到更优的天牛位置下,步长有 p_{step} 概率不更新,继续寻找。
- n_flag 为了防止设定过大的 p_step, 让数次产生的随机数都小于 p_step, 影响迭代的效率。我们给定了这个参数, 默认为 2, 只要

在同一个步长上的无效搜索 (因为找不到更优位置而反复搜索) 次数保持 3 次及以上,则会强制更新步长。

3.2.2 BSASoptim 取值摸索

好吧,用中文说明都这么绕口,何况是我撰写的可怜的英文文档。有同学会问了,为什么要后面那几个概率和什么次数的参数,这不是画蛇添足吗?回答是,这几个参数来源于生活•••

我在做建筑阻容模型系统辨识时,每回合的寻优,都是在用龙哥库塔法求解一次常微分方程组 (ODEs)。在我的问题规模下,每回合纯粹的 R 代码要**耗费 0.25s** 左右来求解一次这样的 ODEs。也就是说,在求解目标函数上,程序耗费的时间就有 k*n*0.25,还不算其他的计算开销。(换言之,用遗传算法,会带来更大的计算开销,因为每回合至少计算 10* 参数个数次的目标函数)

所以,我必须要结果较好的同时,尽量减少不必要的计算。因此,k 不能太大,但是这又会在随机方向的影响下,错失一些优化的位置,那就需要 p_step 参数了。但是初始位置或者说中间位置附近的最优,不代表在这附近或方向上,有全局最优,所以我还需要 p_min 来保证,我有那么一丝可能,跳出每次都找最优,可是收敛结果与全局最优背离的怪圈。至于 n_flag,是因为我之前设置了 p_step 为 0.5,所以算法效率极低,几乎每个找不到更优的夜,这些天牛都悲伤地多做数次运行,所以我设置了这个参数。

还是需要强调,在我的问题里,这些参数起到了较好的效果。但是换成大家的研究,这些参数可能就是被害妄想症的产物了。有意思的是,我在默认参数下执行 50 次 Michalewicz 函数的寻优,效果并没有 BASoptim 好。但在 RC 模型辨识上,BSASoptim 远好于 BASoptim。

接下来就是这几个参数的调节的一些小技巧了。

- 设置 k 为 1, 那就是带步长反馈的 BAS 了
- 如果求解目标函数速度快,可以设置较大的 k
- p_step 设置为 0, 只要 k 只天牛找不到最优位置, 步长就会更新; 不存在不更新继续找的可能

- p_step 设置为 1, 那算法会在一个步长下一直执行, 直到找到更优的位置, 才会更新步长
- p_min 设置为 0, 在 k 只出去试探的天牛中找到了更优的位置时,那么当前时刻的天牛,总会选择这 k 只中最好的一只的位置来作为下一时刻的位置
- p_min 设置为 1,下一时刻的位置是 k 只中更优天牛的位置的随机 选择
- 为了求解效率, p_step 会选择较小的值; p_min 我也没有摸清楚个规律, 但是在我的研究对象中, 为 0 得到的结果在多次试验中, 整体看来没有为较小值 0.2 好。

上述是我在自身研究方向上摸出的规律,可能问题的类型不同,需要做的取舍也不同。大家可以保持默认参数,然后进行符合自身情况的微调。更为详细的结果可以参见 **BSAS** (Wang Jiangyu, 2018) 论文。

3.2.3 BSASoptim 案例

3.2.3.1 Michalewicz function

不做过多的阐述对于此案例,可以参看3.1.2.1节。

[1] -4.970202 1.578791

result\$value

[1] -1.963534

3.2.3.2 Pressure Vessel function

使用 **BAS-WPT**(Jiang Xiangyuan, 2017b) 论文中压力容器优化函数来测试 BSASoptim 处理约束的能力。问题背景如下:

minimize
$$f(\mathbf{x}) = 0.6224x_1x_3x_4 + 1.7781x_2x_3^2$$

 $+ 3.1661x_1^2x_4 + 19.84x_1^2x_3$
 $s.t.$ $g_1(\mathbf{x}) = -x1 + 0.0193x_3 \le 0$
 $g_2(\mathbf{x}) = -x_2 + 0.00954x_3 \le 0$
 $g_3(\mathbf{x}) = -\pi x_3^2 x_4 - \frac{4}{3}\pi x_3^3 + 1296000 \le 0$
 $g_4(\mathbf{x}) = x_4 - 240 \le 0$
 $x_1 \in \{1, 2, 3, \dots, 99\} \times 0.0625$
 $x_2 \in \{1, 2, 3, \dots, 99\} \times 0.0625$
 $x_3 \in [10, 200]$
 $x_4 \in [10, 200]$
(3.1)

构造一个列表,也就是 list()。其中包含有 2 个函数,一个是我们的目标函数 obj,一个是我们的不等式约束函数 con。为了方便起见,我并没有写每一个函数的返回值,那么,R 会自动返回计算的最后一个对象。比如,在 obj 函数中,是 result变量(标量)被返回。而在 con 函数中,是由 c()声明的向量被返回。

```
pressure_Vessel <- list(
  obj = function(x){
    x1 <- floor(x[1])*0.0625</pre>
```

3.2 BSASOPTIM 29

```
x2 \leftarrow floor(x[2])*0.0625
   x3 < -x[3]
   x4 < - x[4]
   result <- 0.6224*x1*x3*x4 +
      1.7781*x2*x3^2 +
      3.1611*x1^2*x4 +
      19.84*x1^2*x3
 },
 con = function(x){
   x1 \leftarrow floor(x[1])*0.0625
   x2 \leftarrow floor(x[2])*0.0625
   x3 < -x[3]
   x4 < -x[4]
   c(# 把所有的不等式约束,全部写为小于等于 0 的形式
      0.0193*x3 - x1
      0.00954*x3 - x2
      750.0*1728.0 - pi*x3^2*x4 - 4/3*pi*x3^3
    )
 }
)
```

使用 BSASoptim 函数进行优化。需要注意的是,pressure_Vessel 是一个列表,对于其中包含的元素,使用 \$ 符号进行访问。也可以使用 [[符号,即 pressure_Vessel\$obj 等价于 pressure_Vessel[[1]]。

```
pen = 1e6,
steptol = 1e-6,
n_flag = 2,
seed = 2,trace = FALSE)
result$par
```

[1] 14.92195 7.87620 43.51377 159.87104

```
result$value
```

[1] 6309.406

可以看到结果与论文 BAS-WPT(Jiang Xiangyuan, 2017b) 中 TABLE 1 给出的优化值还是有一定的差距。不过,这也让我意识到了,对于复杂的优化问题,调试其中的参数是个困难的活。歧路亡羊呀!

好在,改进后的 BSAS-WPT 能够比较好地得到不逊于 BAS-WPT(Jiang Xiangyuan, 2017b) 中的结果(在3.3.2节可以看到)。更多更优地结果,等 待你去调参,如果你还有勇气的话。

3.2.3.3 Himmelblau function

minimize
$$f(\mathbf{x}) = 5.3578547x_3^2 + 0.8356891x_1x_5$$

 $+ 37.29329x_1 - 40792.141$
 $s.t.$ $g_1(\mathbf{x}) = 85.334407 + 0.0056858x_2x_5$
 $+ 0.00026x_1x_4 - 0.0022053x_3x_5$
 $g_2(\mathbf{x}) = 80.51249 + 0.0071317x_2x_5$
 $+ 0.0029955x_1x_2 + 0.0021813x_3^2$
 $g_3(\mathbf{x}) = 9.300961 + 0.0047026x_3x_5$
 $+ 0.0012547x_1x_3 + 0.0019085x_3x_4$
 $g_1(\mathbf{x}) \in [0, 92]$
 $g_2(\mathbf{x}) \in [90, 110]$
 $g_3(\mathbf{x}) \in [20, 25]$
 $x_1 \in [78, 102]$
 $x_2 \in [33, 45]$
 $x_3 \in [27, 45]$
 $x_4 \in [27, 45]$
 $x_5 \in [27, 45]$
(3.2)

构造优化目标函数和约束:

```
himmelblau <- list(
obj = function(x){
    x1 <- x[1]
    x3 <- x[3]
    x5 <- x[5]
    result <- 5.3578547*x3^2 +
    0.8356891*x1*x5 +
    37.29329*x[1] -
```

```
40792.141
},
con = function(x){
 x1 <- x[1]
 x2 < -x[2]
 x3 < -x[3]
 x4 < - x[4]
 x5 <- x[5]
  g1 <- 85.334407 + 0.0056858*x2*x5 +
    0.00026*x1*x4 - 0.0022053*x3*x5
  g2 \leftarrow 80.51249 + 0.0071317*x2*x5 +
    0.0029955*x1*x2 + 0.0021813*x3^2
  g3 <- 9.300961 + 0.0047026*x3*x5 +
    0.0012547*x1*x3 + 0.0019085*x3*x4
  c(
    -g1,
    g1-92,
    90-g2,
    g2 - 110,
    20 - g3,
    g3 - 25
}
```

使用 BSASoptim 函数进行优化:

3.3 BSAS-WPT 33

```
step = 100,
d1 = 10,
pen = 1e6,
steptol = 1e-6,
n_flag = 2,
seed = 11,trace = FALSE)
result$par
```

[1] 78.01565 33.00000 27.07409 45.00000 44.95878

```
result<mark>$</mark>value
```

[1] -31024.17

这个结果,比 BAS-WPT(Jiang Xiangyuan, 2017b) 中 TABLE 2 记载的结果都要好。但只要你愿意调差,嘿嘿,总有更好的。

3.3 BSAS-WPT

在进行 BSAS-WPT 参数讲解的这一部分前,我想问个问题。在式(3.1)和式(3.2)中,我们可以看到,有些 x_i 的约束范围较小,有的较大。比如,压力容器中, x_1 和 x_2 就偏小,只是经过提取出 0.0625,勉强能达到 x_3 和 x_4 的一半。那么,如果某些优化问题,其参数约束范围之间,相差了量级,该如何选择步长呢?这就是 WPT 的便捷之处了。

BSAS-WPT 函数⁷(对应 BSAS-WPT 算法) 调用的格式如下:

```
BSAS_WPT(fn,
    init = NULL,
    lower = c(-6, 0), upper = c(-1, 2),
```

⁷https://jywang2016.github.io/rBAS/reference/BSAS_WPT.html

```
k = 5, constr = NULL, pen = 1e+05,
c2 = 5,
step = 1, eta_step = 0.95, steptol = 0.001,
n = 200, seed = NULL, trace = T,
p_min = 0.2, p_step = 0.2, n_flag = 2)
```

3.3.1 BSAS-WPT 参数说明

与 BSAS 相比,除去我人为略去的抖动部分,减少了搜索距离 d 相关的 参数,这些用 c2 来替代。而初始步长 step,我们可以设定为一个在 1 附近的数。由于算法先标准化了参数,然后根据式(2.3)在计算位置后,再 根据上下限进行反标准化,而后导入目标函数。所以,你可以认为,BSAS中,把 step 变成一个 n 维的向量,假设 n 是参数个数,每个步长元素 都根据参数的约束范围大小来设定,那么算法就会变成 BSAS-WPT。

总之,现在要调节的参数,主要有 2 个,即 c2 和 step。

3.3.2 BSAS-WPT 案例

我们使用和 BSASoptim 函数相同的例子来对比效果。但是,这些效果都是不固定的,即给定不同的参数,结果也会不同,所以不能根据一次结果评价算法的优劣。

3.3.2.1 Pressure Vessel function

3.3 BSAS-WPT 35

```
n_flag = 3,
trace = FALSE,
steptol = 1e-6)
result$par
```

[1] 13.882270 7.434164 42.094999 176.932890

```
result$value
```

[1] 6065.478

3.3.2.2 Himmelblau function

 $\mbox{\#\# -----step} < \mbox{steptol--------stop the iteration------}$

```
result$par
```

[1] 78.00000 33.00000 27.07176 45.00000 44.96713

result\$value

[1] -31025.47

BSAS-WPT 没有做过多的参数调节,即可获得更畅快地优化体验。举例,在对 Himmelblau 函数进行优化时,我仅仅设定了随机种子 seed,然后把 step 从 1 调到了 2,看了看效果的变化。发现都不错,最后每隔 0.1 选取 step,试探最好的效果在哪里,于是就成了上面的例子。如果把这一套,放在 BSASoptim 函数上,对于复杂的优化问题,就**成了一种折磨**。

第四章 BAS 案例

4.1 多杆机构优化问题

由莫小娟同学提供案例,尚待补全

img/case3.gif

第五章 更新及维护计划

5.1 待加入的功能

算法:

- 加入 BSAS
- 加入 BSAS-WPT
- 加入 binary BAS (阮月)
- 加入二阶 BAS (李晓晓)
- add BSO(Beetle Swarm Optimizaiton) (王甜甜)
- ..

应用:

- 工程应用:
 - 多杆件机构优化
 - 建筑系统阻容模型辨识
 - 装配路径规划
 - 批量问题 (binary BAS)
 - **...**
- 基准测试
 - 计划超过 20 个基准测试
 - **–** ..

用户界面:

- 基本界面
 - 基本的 shiny 界面
 - 更新了约束处理功能

- ...

- 自动文档
 - 基于 rmarkdown¹的自动文档报告生成
 - 文档导出

- ...

算法部分与用户界面将会在 rBAS 包中不断更新。应用方面虽然有计划,但是除却基准测试外,更多的需要各位同学们的贡献。这部分暂时会选择几个重要的应用集成在 rBAS 包的案例库中,全部内容则会在本手册中更新。

5.2 联系方式

- 1. 大家可以加入 QQ 群 (437958608) 来讨论涉及 BAS 算法的各种问题。
- 2. 更进一步,如果大家有意愿将自己的研究纳入 rBAS 包或者是手册的应用案例上,欢迎大家给我发送邮件 (jywang2016@hust.edu.cn)或者群内私信。具体的代码(如果大家愿意开源的话)或者文档形式(没有代码也是十分欢迎的)都可以具体商议。我也会尽量尝试将大家的 matlab 或者 python 代码复现为 R,所以"语言阻碍"暂时还不是问题。
- 3. 如果对 rBAS 有什么建议,或者 bugs,欢迎大家在 issues²上发表 评论。

¹https://github.com/rstudio/rmarkdown

²https://github.com/jywang2016/rBAS/issues

结语

暂无

参考文献

- Jiang Xiangyuan, L. S. (2017a). Bas: Beetle antennae search algorithm for optimization problems. arXiv.
- Jiang Xiangyuan, L. S. (2017b). Beetle antennae search without parameter tuning (bas-wpt) for multi-objective optimization. arXiv.
- Wang, J., Li, S., and Jiang, X. (2018). rBAS: Implementation of the BAS algorithm and its mutation. R package version 0.1.5.
- Wang Jiangyu, C. H. (2018). Bsas: Beetle swarm antennae search algorithm for optimization problems. *arXiv*.
- Xie, Y. (2015). *Dynamic Documents with R and knitr*. Chapman and Hall/CRC, Boca Raton, Florida, 2nd edition. ISBN 978-1498716963.
- Xie, Y. (2018). bookdown: Authoring Books and Technical Documents with R Markdown. R package version 0.7.

44 参考文献

索引

```
BAS, 20, 21
BAS-WPT, 28, 30, 33
bookdown, 2
BSAS, 27
knitr, 2
rBAS, 1
```