



دانشگاه صنعتی امیرکبیر
(پلی تکنیک تهران)
دانشکده ریاضی و علوم کامپیوتر

پروژه
علوم کامپیوتر

**بررسی روش خوشه بندی در مقاله Swarm
Intelligence for Self-Organized Clustering**

نگارش
مهدی عباسعلی پور

استاد راهنما
جناب آقای دکتر قطعی

استاد مشاور
جناب آقای یوسفی مهر

دی ماه ۱۴۰۲

بِسْمِ اللَّهِ الرَّحْمَنِ الرَّحِيمِ

چکیده

در این پروژه هدف بر بررسی یک روش مبتنی بر هوش جمعی برای خوشه بندی دیتا می باشد . این روش در مقاله ی Swarm Intelligence for Self-Organized Clustering توضیح داده شده است . روش Databionic که ترکیبی از هوش جمع یی همراه با نظریه بازی ها می باشد . روش مقاله ی مذکور به زبان R پیاده سازی شده است و در این گزارش بخش هایی از روش نیز با زبان پایتون پیاده سازی شده است .

واژه های کلیدی:

هوش جمعی ، خودسازمانی ، خوشه بندی ، Databionic

فهرست مطالب

صفحه

عنوان

۲	۱ معرفی روش
۳	۱-۱ مقدمه
۳	۲-۱ طرح مسئله
۴	۱-۲-۱ Pswarm
۴	۲-۲-۱ Generalized U-matrix
۴	۳-۲-۱ Clustering
۴	۳-۱ لینک گیت هاب کد
۵	۴-۱ جمع بندی
۶	۲ پیاده سازی و بررسی نتایج
۷	۱-۲ پیاده سازی
۷	۱-۱-۲ Databot Class
۷	۲-۱-۲ تبدیل مختصات
۷	۳-۱-۲ بروز رسانی موقعیت
۷	۴-۱-۲ تابع Pswarm
۷	۲-۲ جمع بندی
۱۰	مراجع

شکل	فهرست تصاویر	صفحه
۱-۱	الگوریتم کلونی مورچگان به عنوان یک الگوریتم هوش جمعی برگرفته شده از طبیعت	۳
۱-۲	پراکندگی اولیه ی عامل ها (دیتا بات ها)	۸
۲-۲	پراکندگی نهایی عامل ها (دیتا بات ها)	۹

فصل اول

معرفی روش

۱-۱ مقدمه

بسیاری از پیشرفت‌های فناوری با کمک الگوبرداری از طبیعت به صورت استفاده از روش‌ها و سیستم‌های بیولوژیکی موجود در طبیعت ظاهر می‌شود، پدید آمده‌اند [۲]. الگوریتم‌های متفاوت هوش مصنوعی همانند الگوریتم‌های ژنتیک و کلونی مورچگان با الهام از طبیعت مورد استفاده قرار گرفته‌اند. این موضوع به طور قابل توجهی در مورد الگوریتم‌های هوش جمعی صدق می‌کند. به یکی از این دسته الگوریتم‌ها در [۲] پرداخته شده است. هدف گزارش بر بررسی این روش و همین‌طور پیاده‌سازی بخش‌هایی از این الگوریتم با زبان پایتون و اعمال آن برای روی دیتاست Iris که داده‌های مربوط به گل هاست، می‌باشد. این داده شامل ۱۵۰ نمونه می‌باشد.



شکل ۱-۱: الگوریتم کلونی مورچگان به عنوان یک الگوریتم هوش جمعی برگرفته شده از طبیعت [۱]

۲-۱ طرح مسئله

الگوریتم مورد بحث در [۲] الگوریتم Databionic می‌باشد. هدف این الگوریتم خوشه‌بندی دیتا به صورت بدون نظارت می‌باشد با استفاده از روش‌های هوش جمعی می‌باشد. این الگوریتم در دسته‌ی الگوریتم‌های ACS یعنی الگوریتم‌هایی که عامل‌های هوشمند به صورت غیر مستقیم با هم در ارتباط‌اند قرار دارد. همچنین این الگوریتم ABC^۱ می‌باشد. این الگوریتم به وسیله‌ی پارامترهای کمی داده‌ها

^۱ ant-based clustering

را خوشه بندی می نماید . این الگوریتم از سه مرحله ی ۱- تصویر کردن داده ۲- ساخت Generalized U-matrix ۳- خوشه بندی تقسیم می شود . در ادامه به این مراحل خواهیم پرداخت .

۱-۲-۱ Pswarm

گام اول برای اجرای خوشه بندی تصویر کردن داده ها به فضای دوبعدی می باشد . Polar swarm این تصویر کردن را ممکن می سازد . Pswarm بر پایه ی سه موضوع هوش جمعی ، خود سازمان دهی (به معنای آن که تابع هدفی برای بهینه سازی در نظر گرفته نمی شود و خود سیستم به صورت خودمختار خودش را سازمان دهی می کند) و نظریه تعادل نش در بازی های بدون همکاری استوار است . این الگوریتم بر این مبنا عمل می کند که ساختار داده ی دارای ابعاد بالا را بر روی فضای تصویر شده حفظ نماید به این صورت که فواصل دو به دوی بین دیتای تصویر شده مشابه داده ورودی بماند .

ابتدا بر روی فضای خروجی تعدادی عامل هوشمند آزاد می کند و سپس این عوامل طبق سازوکار هوش جمعی حرکت می کنند و سعی در ساختن ساختار مشابه فضای ورودی دارند . در هر گام تعدادی از عامل ها با احتمالی انتخاب می شوند (این احتمال در گام های بعدی به تدریج کاهش می یابد تا دیگر هیچ عاملی انتخاب نشود) و سپس با توجه به تابع رایحه^۲ انتخاب می کند که به کدام موقعیت برود و فرایند بار ها انجام می شود . طبق نظریه ی نش این عمل همانند یک بازی غیرهمکارانه می باشد و تغییر وضعیت هر عامل بر روی تابع رایحه اثر می گذارد و طبق این نظریه پس از چندین گام همگرایی رخ می دهد و سیستم به تعادل می رسد یعنی این همگرایی طبق نظریه نش تضمین شده است . تابع سودمندی که برای بازی در نظر گرفته می شود در حقیقت همان تابع رایحه است که در مقاله به آن اشاره شده است و از آن با λ نام برده شده است .

از مشکلات مهم موجود در فضا به مشکلاتی که می توانند بر روی مرز ناحیه خروجی رخ دهد می توان اشاره کرد . فضای مسئله را به صورت متقارن و در مختصات قطبی در نظر گرفته می شود و همین طور شبکه را به صورت تناوبی تکرار می شود تا مشکلات مرزی رخ ندهد .

۲-۲-۱ Generalized U-matrix

۳-۲-۱ Clustering

۳-۱ لینک گیت هاب کد

با مراجعه به https://github.com/mahdialipoo/AI_project7 می توانید کد مربوط به پیاده سازی پروژه را مشاهده نمایید .

^۲scent

۴-۱ جمع بندی

فصل دوم

پیاده سازی و بررسی نتایج

۱-۲ پیاده سازی

به علت پیچیدگی بخش های دیگر الگوریتم تنها به پیاده سازی قسمت ابتدایی یعنی تصویر کردن داده ها به دو بعد اکتفا می کنم .

۱-۱-۲ Databot Class

برای پیاده سازی در ابتدا کلاس Databot تعریف شد . هر آبجکت دیتا بات یک موقعیت در صفحه دوبعدی دارد و مین طور با توجه به موقعیتش در متغیر payoff میزان رایحه scent را ذخیره می نماید . همچنین هر آبجکت یک تابع دارد تا با استفاده از موقعیت فعلی آبجکت دیتا بات و بادر نظر گرفتن موقعیت بقیه ی دیتا بات ها با استفاده از H-weight تابع سودمندی را بروز رسانی می نماید (متد update-payoff)

۲-۱-۲ تبدیل مختصات

تابعی برای تبدیل مختصات قطبی به دکارتی به نام distance-2D-polar در نظر گرفته شده است که مختصات را به دکارتی می برد .

۳-۱-۲ بروز رسانی موقعیت

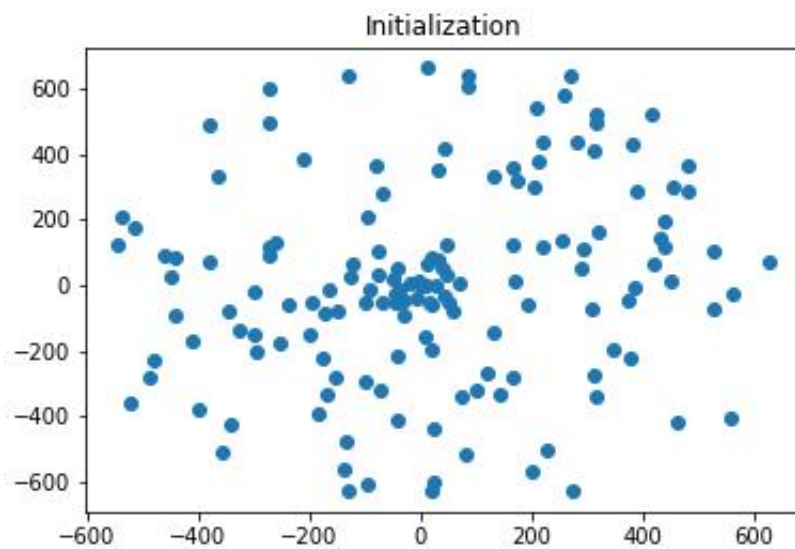
تابع update-positions مطابق روش مطرح شده به صورت تیریدی نمونه ای از دیتا بات ها را انتخاب می کند و در صورتی که بتوانند به موقعیتی با تابع سودمندی بهتری بروند موقعیت آن ها را تغییر می دهد .

۴-۱-۲ Pswarm تابع

این تابع به عملیات اصلی تصویر کردن می پردازد و تکرار های حل مسئله را انجام می دهد . به صورت تیریدی شروع به فراخوانی توابع بروز رسانی موقعیت می نماید و داده ها را تصویر می کند . در ۱-۲ و ۲-۲ تغییر مکان دیتا بات ها را مشاهده می نمایید .

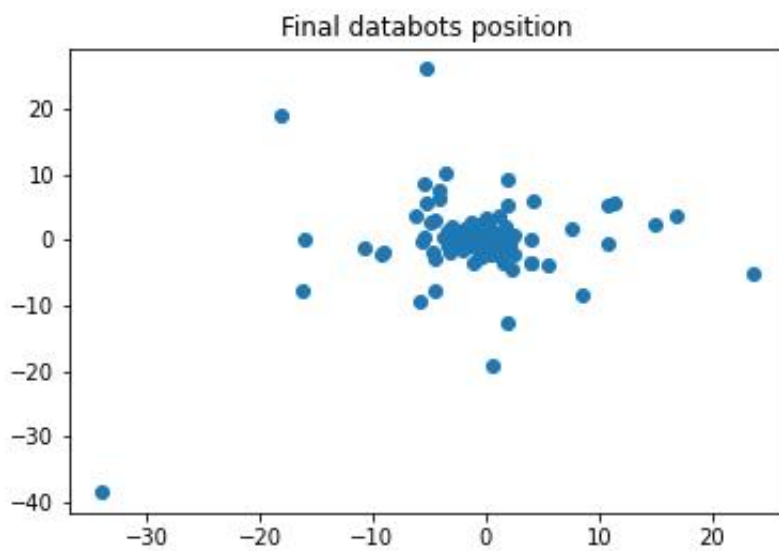
۲-۲ جمع بندی

در این بخش بررسی برخی از نتایج پیاده سازی بخش pswarm از الگوریتم خوشه بندی Databionic پرداختیم . همان طور که در ۱-۲ و ۲-۲ مشاهده می شود داده ها به سمت یک نقطه جمع شده اند مجموع تابع سودمندی دیتا بات ها از مقدار اولیه ی ۱۵.۳۷۹ به مقدار ۱۳.۳۸۰ رسید . مدت زمان اجرا شدن الگوریتم تنها برای ۱۵۰ داده در حدود ۱ دقیقه و ۴۰ ثانیه طول کشید که نشان می دهد بسیار کند عمل شده است . همین طور به نظر نمی رسد که تصویر کردن به این صورت با فرض ساده سازی



شکل ۲-۱: پراکندگی اولیه ی عامل ها (دیتا بات ها)

های انجام شده (مانند متناوب نگرفتن فضای خروجی) و در صورت ادامه ی باقی بخش های الگوریتم به نتایج مورد قبولی ختم شود .



شکل ۲-۲: پراکندگی نهایی عامل ها (دیتا بات ها)

مراجع

- [1] sda apa. Researchers develop robotic ants with swarm intelligence. , 2019.
- [2] Thrun, Michael C and Ultsch, Alfred. Swarm intelligence for self-organized clustering. *Artificial Intelligence*, 290:103237, 2021.