Міністерство освіти і науки України Національний технічний університет України «Київський політехнічний інститут імені Ігоря Сікорського"

Факультет інформатики та обчислювальної техніки

Кафедра інформатики та програмної інженерії

Звіт

з лабораторної роботи № 4 з дисципліни «Проектування алгоритмів»

"Проектування і аналіз алгоритмів для вирішення NP-складних задач
ч.1"

Виконав(ла)	<u>III-321 Клименко М. М.</u> (шифр, прізвище, ім'я, по батькові)	
Перевірив	<u>Головченко М.Н.</u> (прізвище, ім'я, по батькові)	

3MICT

1	MET	А ЛАБОРАТОРНОЇ РОБОТИ	3
2	3AB Д	[АННЯ	4
3	вик	ОНАННЯ	5
	3.1 ПР	ОГРАМНА РЕАЛІЗАЦІЯ АЛГОРИТМУ	5
	3.1.1	Вихідний код	5
	3.1.2	Приклади роботи	8
	3.2 TE	СТУВАННЯ АЛГОРИТМУ	8
	3.2.1	Значення цільової функції зі збільшенням кількості ітерацій	8
	3.2.2	Графіки залежності розв'язку від числа ітерацій І	0
В	виснов	3ОК1	1
К	РИТЕР	ІЇ ОШНЮВАННЯ1	2

1 МЕТА ЛАБОРАТОРНОЇ РОБОТИ

Мета роботи — вивчити основні підходи формалізації метаеврестичних алгоритмів і вирішення типових задач з їхньою допомогою. Зокрема мурашиного алгоритму, для розв'язування задачі комівояжера. Це включає в себе розробку алгоритму, програмну реалізацію та аналіз його ефективності шляхом тестування. Основна увага зосереджується на вивченні поведінки алгоритму в залежності від числа ітерацій та визначенні якості отриманих розв'язків.

2 ЗАВДАННЯ

Згідно варіанту 5, розробити алгоритм вирішення задачі і виконати його програмну реалізацію на будь-якій мові програмування.

Задача, алгоритм і його параметри наведені в таблиці 2.1.

Зафіксувати якість отриманого розв'язку (значення цільової функції) після кожних 20 ітерацій до 1000 і побудувати графік залежності якості розв'язку від числа ітерацій.

Зробити узагальнений висновок.

Таблиця 2.1 – Варіанти алгоритмів

№	Задача і алгоритм
5	Задача комівояжера (150 вершин, відстань між вершинами
	випадкова від 5 до 50), мурашиний алгоритм ($\alpha = 2$, $\beta = 3$, $\rho = 0.4$,
	Lmin знайти жадібним алгоритмом, кількість мурах M = 35,
	починають маршрут в різних випадкових вершинах).

3 ВИКОНАННЯ

3.1 Програмна реалізація алгоритму

```
3.1.1 Вихідний код
      import random
     import numpy as np
     # Параметри
     num nodes = 150
     num ants = 35
     alpha = 2
     beta = 3
     rho = 0.4
      iterations = 1000
     distance range = (5, 50)
     # Функція для генерації матриці відстаней
     def generate distance matrix(num nodes, distance range):
                      np.random.randint(distance range[0],
                                                             distance range[1],
        matrix
size=(num nodes, num nodes))
        np.fill diagonal(matrix, 0)
        return matrix
     # Жадібний алгоритм для знаходження Lmin
     def greedy algorithm(distance matrix, start node=0):
        path = [start node]
        total distance = 0
        while len(path) < num nodes:
          last node = path[-1]
          next node = np.argmin([distance matrix[last node][i] if i not in path
else float('inf') for i in range(num nodes)])
          path.append(next node)
          total distance += distance matrix[last node][next node]
        total distance += distance matrix[path[-1]][path[0]] # Повернення до
початкової точки
        return total distance
```

```
# Функція для розрахунку ймовірності
            calculate probability(from node,
      def
                                                to node,
                                                            pheromone matrix,
distance matrix):
        pheromone = pheromone matrix[from node][to node] ** alpha
        inverse distance = (1.0 / distance matrix[from node][to node]) ** beta
        return pheromone * inverse distance
      # Клас мурахи
      class Ant:
        def init (self):
          self.path = []
          self.total distance = 0
        def find path(self, distance matrix, pheromone matrix):
             self.path = [random.randint(0, num nodes - 1)]
             self.total distance = 0
             for in range(num nodes - 1):
               current node = self.path[-1]
               probabilities
                               =
                                      [calculate probability(current node,
pheromone matrix, distance matrix) if i not in self.path else 0 for i in
range(num nodes)]
               if sum(probabilities) > 0:
                 next node = random.choices(range(num nodes), probabilities,
k=1)[0]
               else:
                    Всі ймовірності рівні нулю, обираємо випадковий
невідвіданий вузол
                 unvisited nodes = [i for i in range(num nodes) if i not in
self.path]
                 next node = random.choice(unvisited nodes)
               self.path.append(next node)
               self.total distance += distance matrix[current node][next node]
             # Повернення до початкової точки
             self.total distance += distance matrix[self.path[-1]][self.path[0]]
```

```
# Функція для оновлення феромону
     def update pheromone(pheromone matrix, ants, rho):
        pheromone matrix *= (1 - rho) # Випаровування феромону
        for ant in ants:
          for i in range(num nodes - 1):
             pheromone matrix[ant.path[i]][ant.path[i+1]]
                                                              +=
                                                                      1.0
ant.total distance
      # Ініціалізація
      distance matrix = generate distance matrix(num nodes, distance range)
      pheromone matrix = np.ones like(distance matrix, dtype=float)
     ants = [Ant() for in range(num ants)]
     best path = None
      best distance = float('inf')
      # Жадібний алгоритм для знаходження Lmin
     lmin = greedy algorithm(distance matrix)
      # Основний цикл алгоритму
     for iteration in range(iterations):
        for ant in ants:
          ant.find path(distance matrix, pheromone matrix)
          if ant.total distance < best distance:
             best distance = ant.total distance
             best path = ant.path[:]
        update pheromone(pheromone matrix, ants, rho)
        if iteration \% 20 == 0:
          print(f''Iтерація {iteration}: Краща відстань = {best distance}'')
     # Вивід найкращого знайденого шляху
     print(f"Найкращий шлях: {best_path}")
     print(f"Найкраща відстань: {best distance}")
```

3.1.2 Приклади роботи

На рисунку 3.1 показаний приклад роботи програми

```
Ітерація 0: Краща відстань = 1287
Ітерація 20: Краща відстань = 813
Ітерація 40: Краща відстань = 786
Ітерація 60: Краща відстань = 786
Ітерація 80: Краща відстань :
Ітерація 100: Краща відстань
Ітерація 120: Краща відстань
Ітерація 140: Краща відстань
Ітерація 140: Краща відстань
 Ітерація 160:
Ітерація 180:
                                       Краща відстань
Краща відстань
 Ітерація 200: Ітерація 220:
                                        Краща відстань
                                       Краща відстань
 Ітерація 240: Ітерація 260:
                                       Краща відстань
Краща відстань
 Ітерація 280: Ітерація 300:
                                       Краща відстань
Краща відстань
 Ітерація 320:
Ітерація 340:
                                       Краща відстань
Краща відстань
 Ітерація 360: Ітерація 380:
                                        Краща відстань
                                       Краща відстань
 Ітерація 400:
Ітерація 420:
                                       Краща відстань
Краща відстань
Ітерація 420:
Ітерація 440:
Ітерація 460:
Ітерація 480:
Ітерація 500:
                                       Краща відстань
Краща відстань
                                       Краща відстань
Краща відстань
 Ітерація 520:
Ітерація 540:
                                        Краща відстань
                                       Краша відстань
 Ітерація 560: Ітерація 580:
                                       Краща відстань
Краща відстань
 Ітерація 600: Ітерація 620:
                                       Краща відстань
Краща відстань
 Ітерація 640: Ітерація 660:
                                       Краща відстань
Краща відстань
 Ітерація 680:
Ітерація 700:
                                       Краща відстань
Краща відстань
 Ітерація 720:
Ітерація 740:
                                       Краща відстань
Краща відстань
 Ітерація 760: Ітерація 780:
                                       Краща відстань
Краща відстань
 Ітерація 800:
Ітерація 820:
                                       Краща відстань
Краща відстань
 Ітерація 840: Ітерація 860:
                                       Краща відстань
Краща відстань
 Ітерація 880: Ітерація 900:
                                       Краща відстань
Краща відстань
 Ітерація 920:
Ітерація 940:
                                       Краща відстань = 786
Краща відстань = 786
Ітерація 940: Краща відстань = 786
Ітерація 960: Краща відстань = 786
Ітерація 980: Краща відстань = 786
Ітерація 980: Краща відстань = 786
Найкращий шлях: [61, 124, 35, 123, 89, 102, 112, 19, 119, 76, 9, 91, 11, 134, 74, 21, 2, 107, 20, 75, 71, 141, 18, 79, 93, 28, 104, 90, 121, 142, 139, 39, 23, 62, 110, 53, 0, 97, 4, 42, 99, 135, 78, 144, 3, 24, 95, 120, 13, 146, 55, 49, 129, 30, 5, 85, 136, 51, 31, 1, 113, 73, 122, 148, 32, 94, 108, 56, 36, 116, 46, 130, 47, 101, 86, 105, 132, 103, 60, 38, 43, 54, 64, 66, 80, 127, 106, 40, 6, 58, 77, 29, 12, 118, 115, 63, 140, 50, 88, 44, 138, 45, 25, 87, 22, 41, 8, 109, 131, 37, 48, 117, 147, 98, 16, 70, 83, 111, 125, 96, 57, 34, 26, 128, 77, 100, 65, 149, 67, 145, 137, 7, 92, 133, 52, 14, 126, 33, 81, 72, 17, 82, 10, 114, 84, 69, 59, 15, 143, 68]
Найкраща відстань: 786
```

3.1 Приклад роботи програми

- 3.2 Тестування алгоритму
- 3.2.1 Значення цільової функції зі збільшенням кількості ітерацій

У таблиці 3.1 наведено значення цільової функції зі збільшенням кількості ітерацій.

Табл. 3.1

Кількість ітерацій	0	20	40	60	80	100	120	140	160	180	200
Значення цільової	1287	813	786	786	786	786	786	786	786	786	786
функції											

Табл. 3.1

Кількість ітерацій	220	240	260	280	300	320	340	360	380	400	420
Значення цільової	786	786	786	786	786	786	786	786	786	786	786
функції											

Табл. 3.1

Кількість ітерацій	440	460	480	500	520	540	560	580	600	620	640
Значення цільової	786	786	786	786	786	786	786	786	786	786	786
функції											

Табл. 3.1

Кількість ітерацій	660	680	700	720	740	760	780	800	820	840	860
Значення цільової	786	786	786	786	786	786	786	786	786	786	786
функції											

Табл. 3.1

Кількість ітерацій	880	900	920	940	960	980	1000
Значення цільової	786	786	786	786	786	786	786
функції							

3.2.2 Графіки залежності розв'язку від числа ітерацій

На рисунку 3.3 наведений графік, який показує якість отриманого розв'язку.

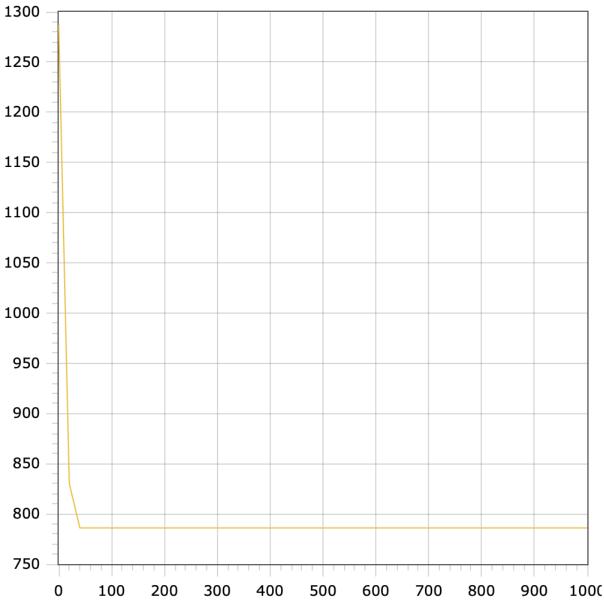


Рисунок 3.3 – Графік залежності розв'язку від числа ітерацій

ВИСНОВОК

В рамках даної лабораторної роботи було досягнуто встановленої мети через успішну реалізацію мурашиного алгоритму для задачі комівояжера. Програмна імплементація використовувала задані параметри алгоритму для оптимізації пошуку найкоротшого маршруту серед 150 вершин. Результати тестування підтвердили ефективність алгоритму, особливо відзначивши стабілізацію значення цільової функції на ранніх стадіях ітерацій. Графік залежності якості розв'язку від числа ітерацій ілюстрував цю стабілізацію, що свідчить про здатність алгоритму швидко знаходити ефективні рішення. Таким чином, лабораторна робота демонструє потенціал метаевристичних методів у розв'язуванні складних оптимізаційних задач та їх важливість для практичного застосування у різноманітних областях.

КРИТЕРІЇ ОЦІНЮВАННЯ

При здачі лабораторної роботи до 10.12.2023 включно максимальний бал дорівнює — 5. Після 10.12.2023 максимальний бал дорівнює — 4,5.

Критерії оцінювання у відсотках від максимального балу:

- програмна реалізація алгоритму 55%;
- − робота з гіт 20%;
- тестування алгоритму– 20%;
- висновок -5%.

⁺¹ додатковий бал можна отримати за виконання роботи до 3.12.2023