

Оптимизация с помощью алгоритма роя частиц

Евгений Ильин

Обо мне и контакты

Евгений Ильин

МАИ, Институт №4 «Радиоэлектроника,
инфокоммуникации и информационная безопасность»

E-mail: jenyay.ilin@gmail.com

Сайт: <https://jenyay.net>

Github: <https://github.com/jenyay>

Телеграм: [@jenyay](https://t.me/@jenyay)

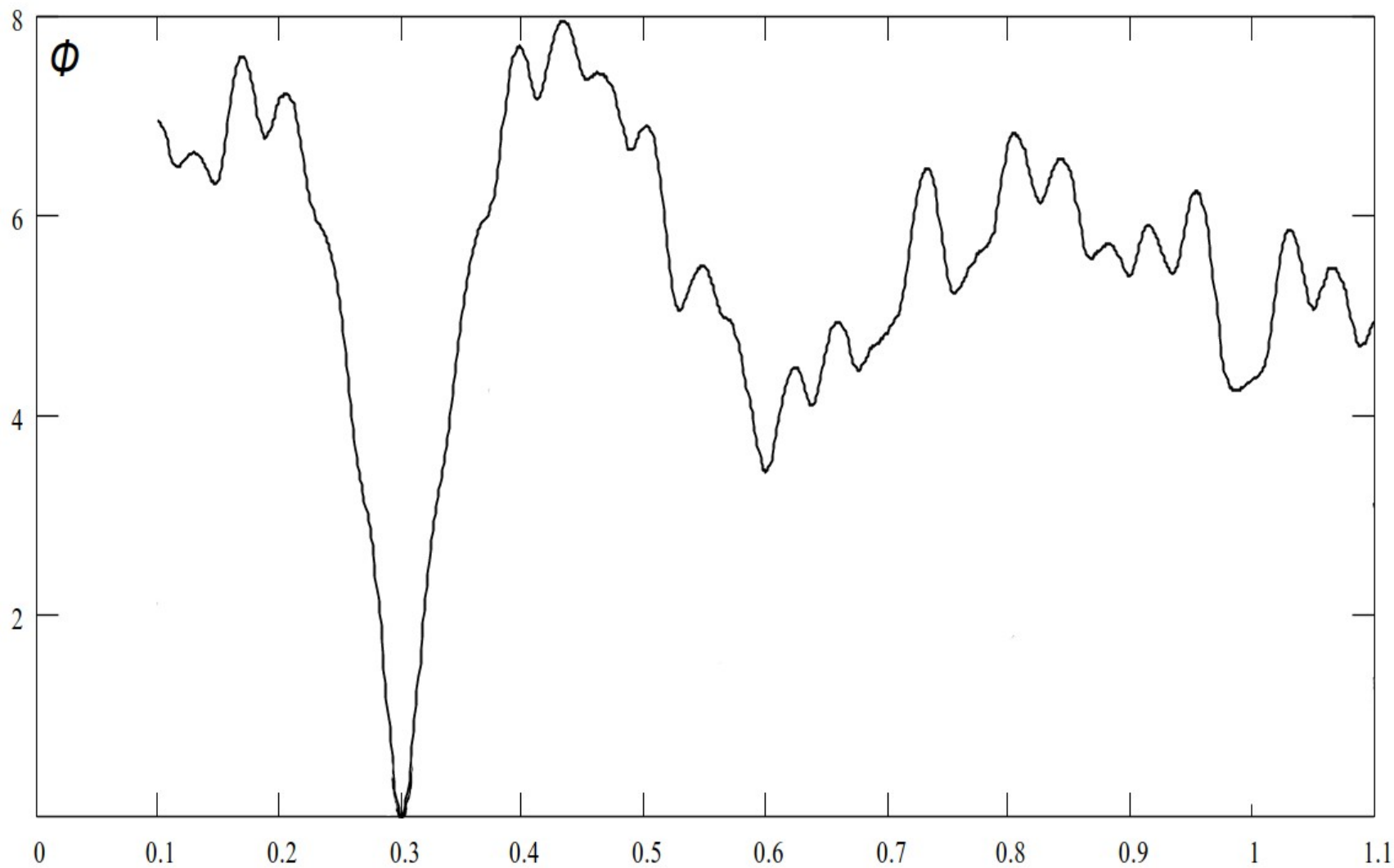
VK: <https://vk.com/jenyay>

FB: <https://www.facebook.com/jenyay.ilin>

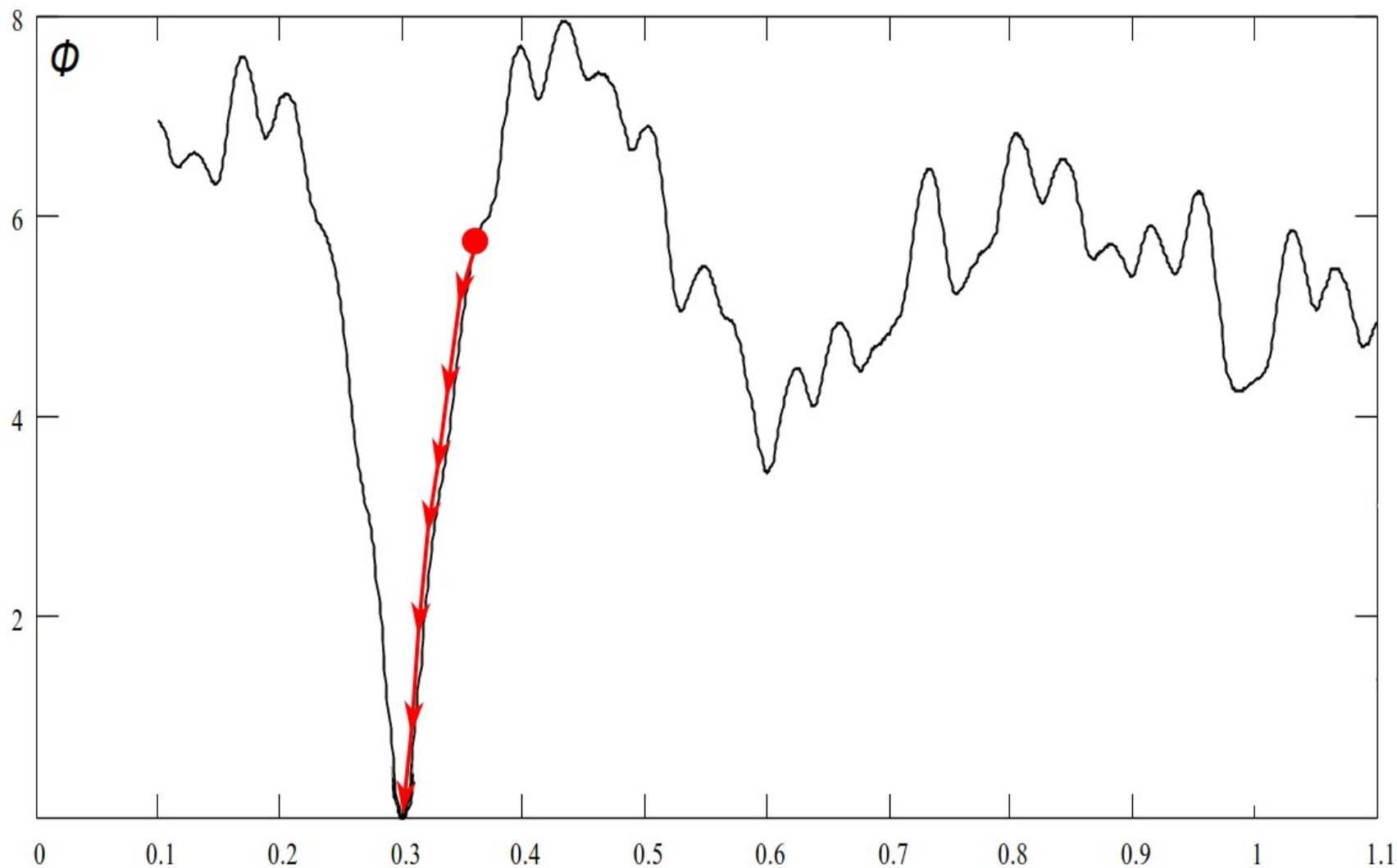
Оптимизация

Оптимизация — (от лат. *optimus* — наилучший) задача нахождения экстремума (максимума или минимума) целевой функции в некоторой области конечномерного векторного пространства, ограниченной набором линейных и/или нелинейных равенств и/или неравенств.

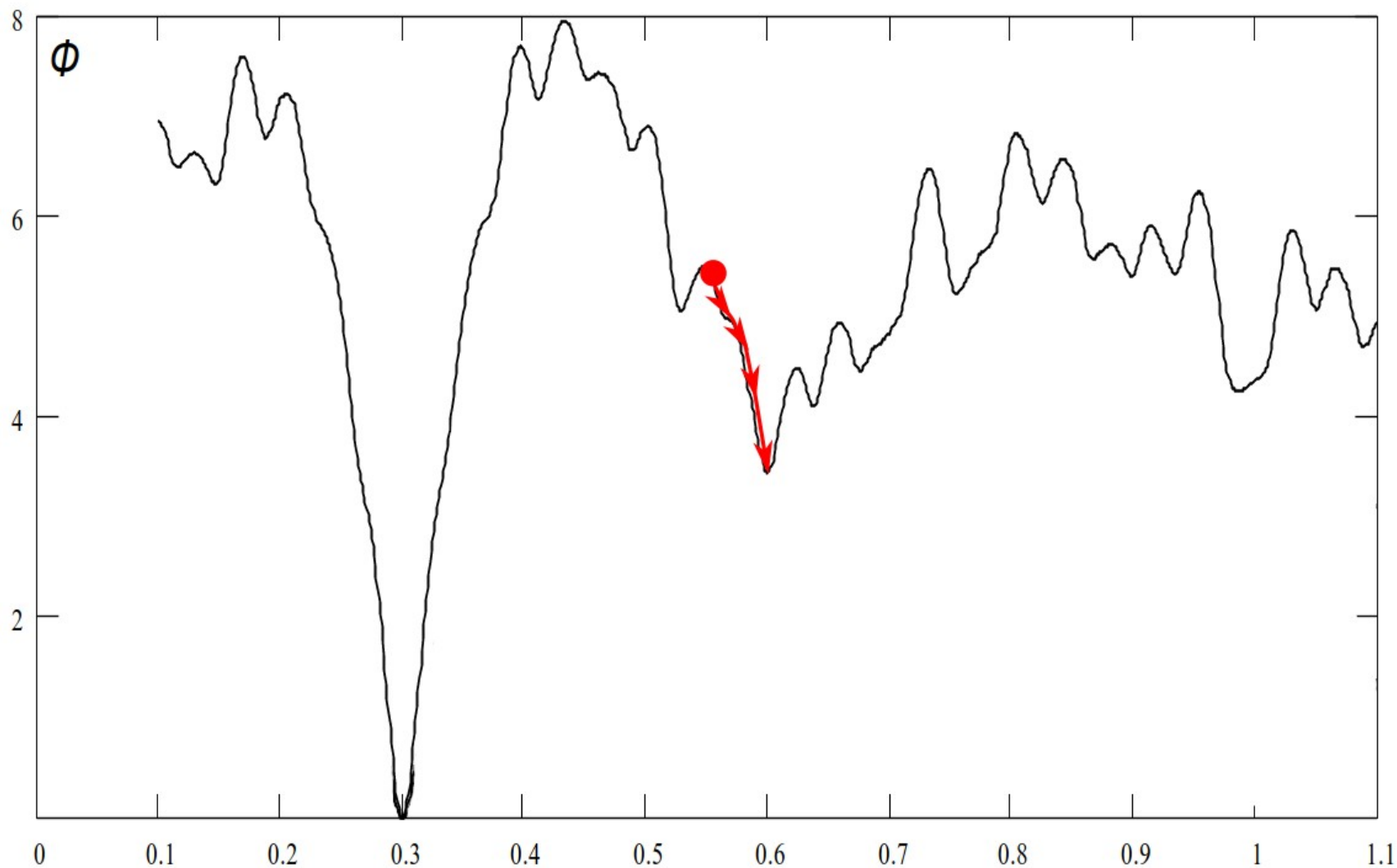
Примеры целевых функций



Сходимость градиентного метода



Сходимость градиентного метода



Алгоритмы глобальной оптимизации

- Генетический алгоритм
- **Алгоритм роя частиц**
- Метод Нелдера-Мида
- Алгоритм случайного поиска
- Алгоритм имитации отжига
- Алгоритм колонии искусственных пчел
- И многие другие

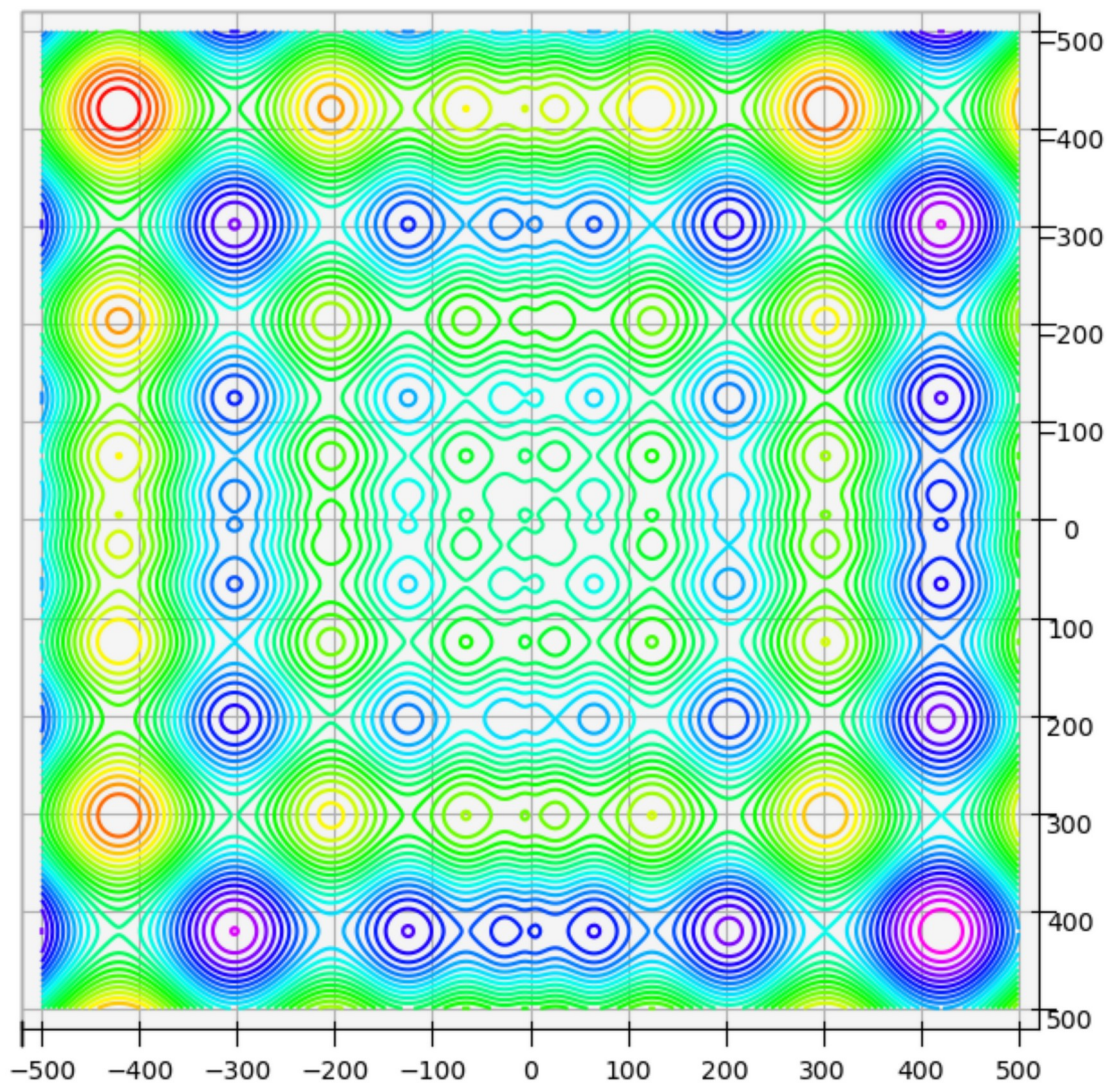
Алгоритм роя частиц

**Kennedy J., Eberhart R. "Particle Swarm Optimization".
Proceedings of IEEE International Conference
on Neural Networks. IV. 1995**

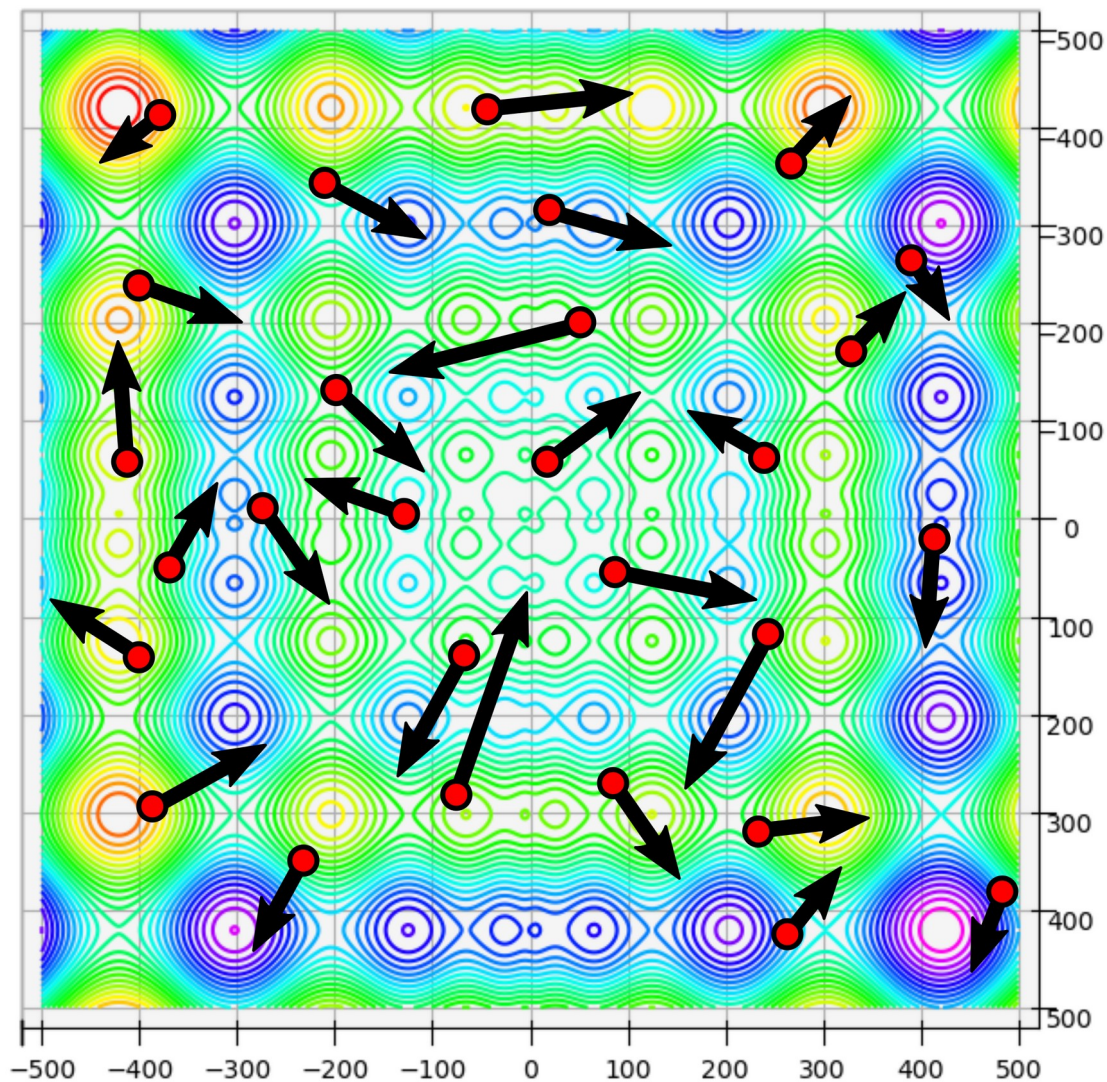
Идея алгоритма



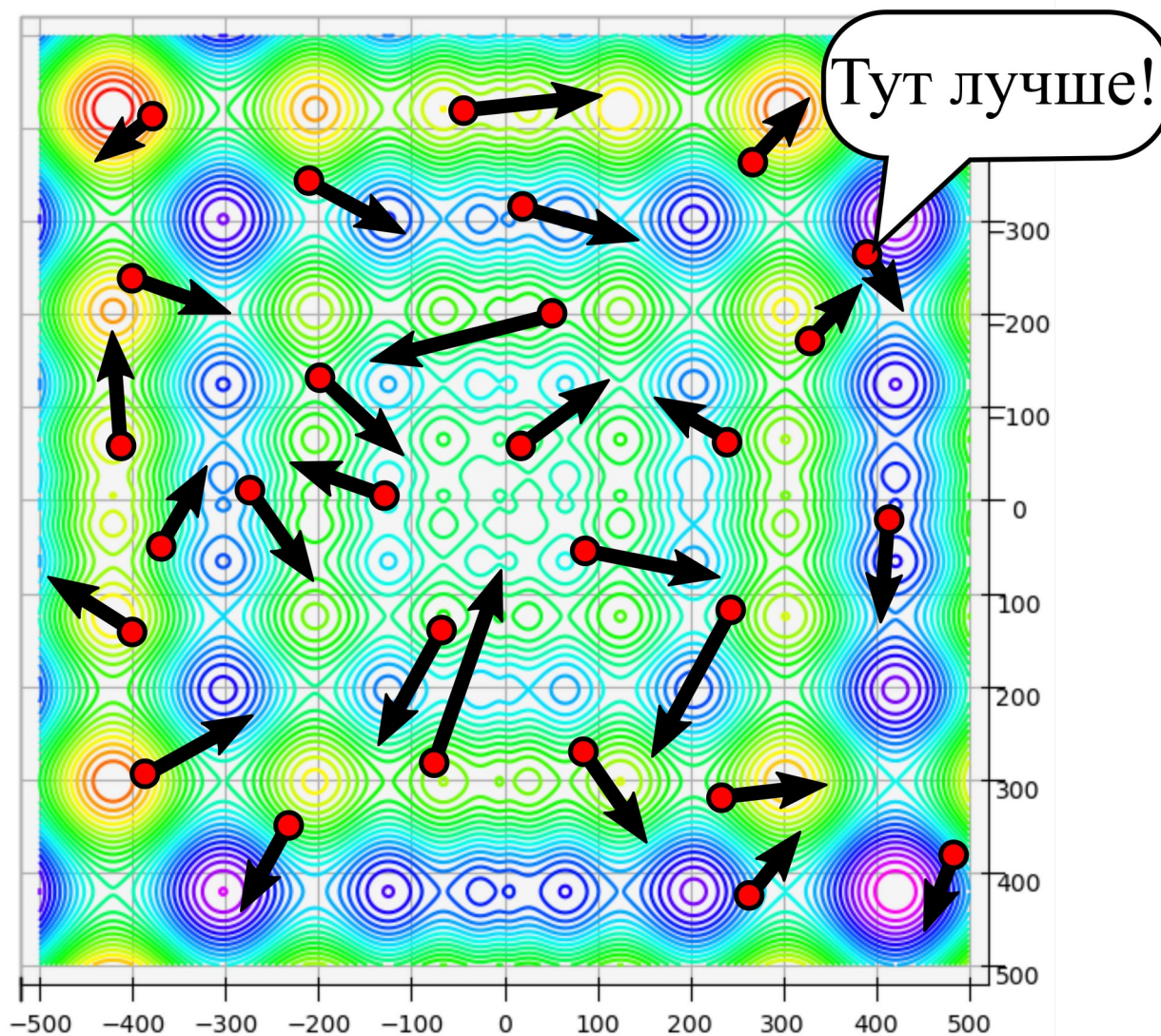
Алгоритм роя частиц



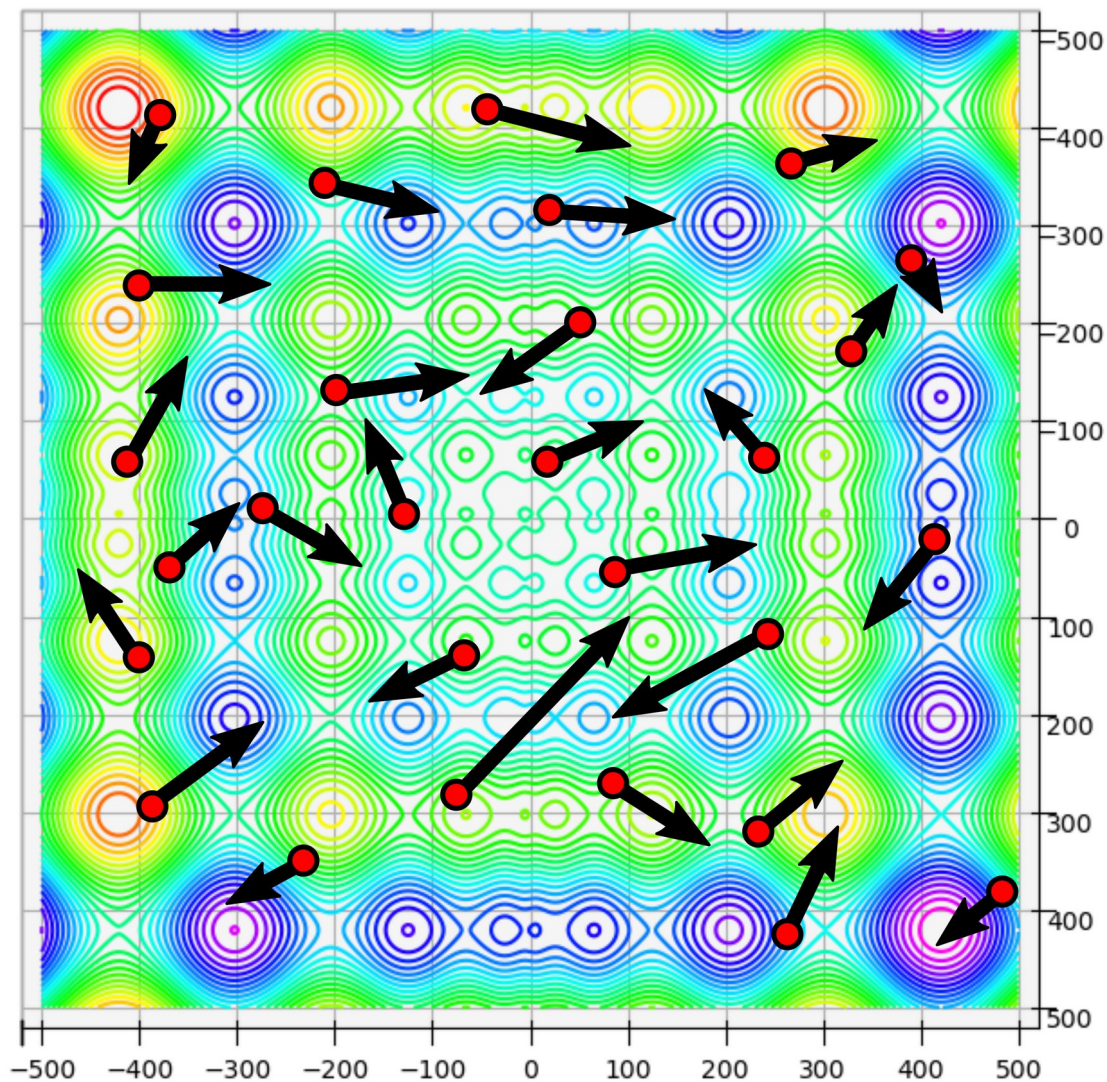
Алгоритм роя частиц



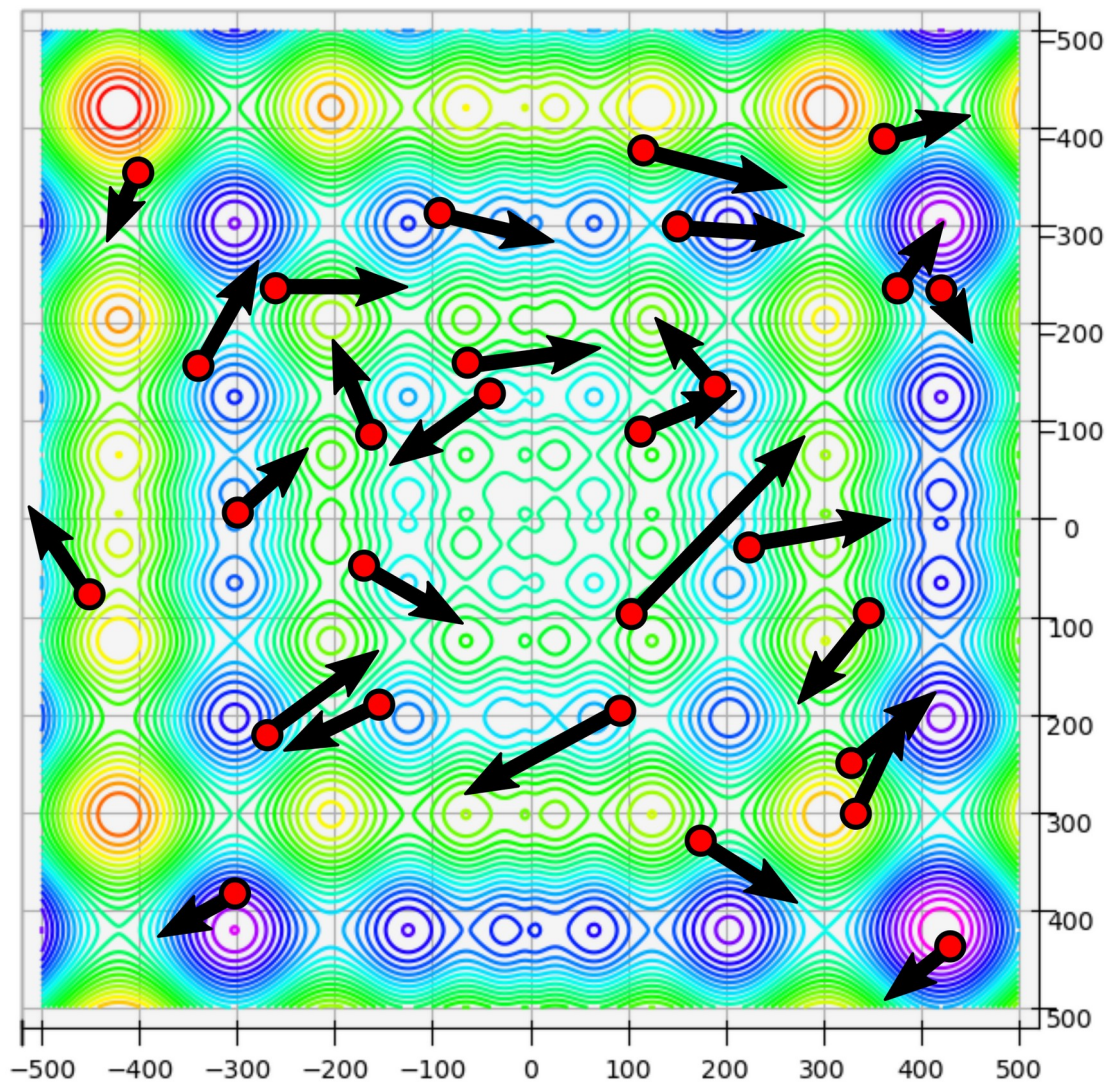
Алгоритм роя частиц



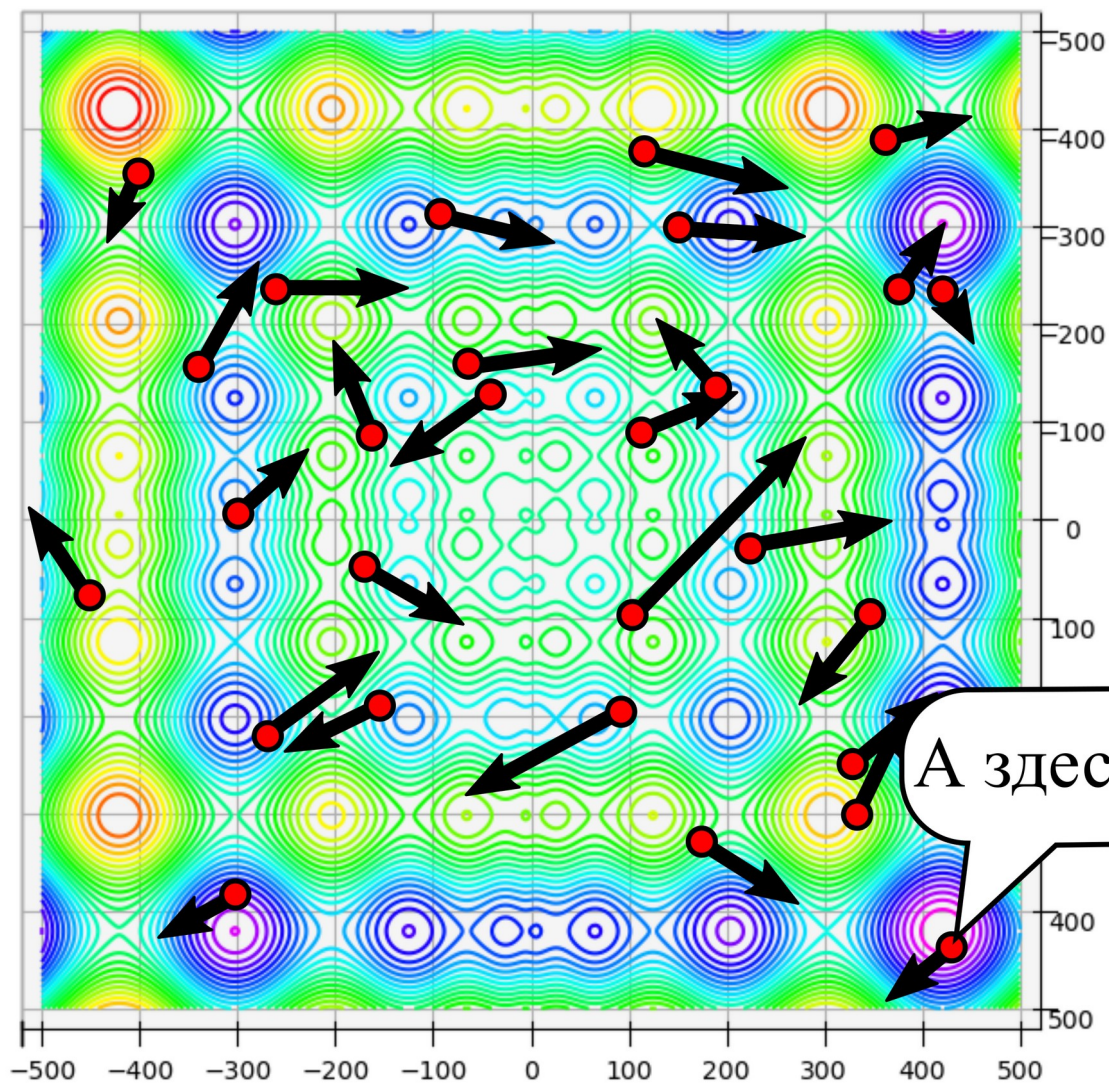
Алгоритм роя частиц



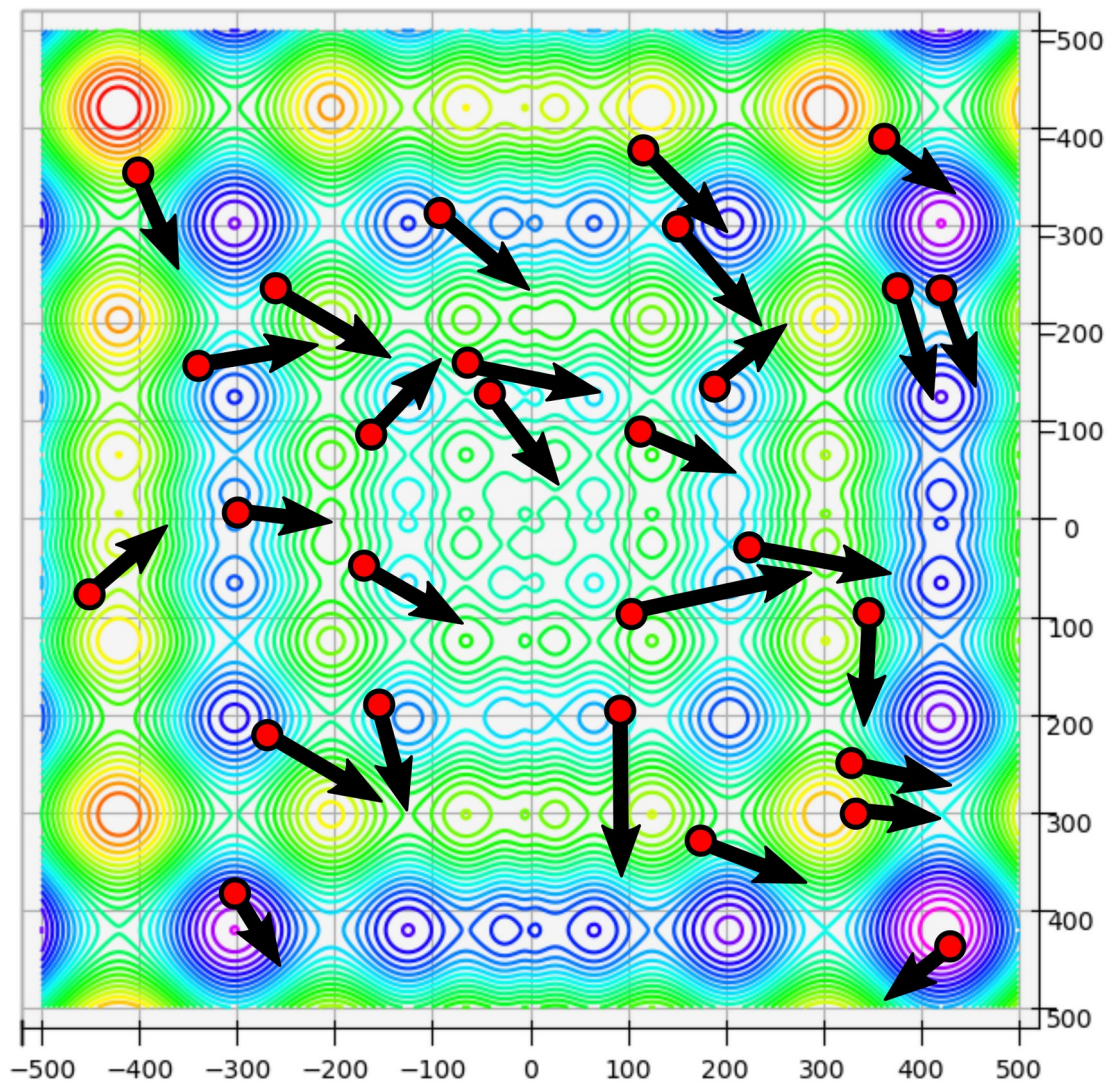
Алгоритм роя частиц



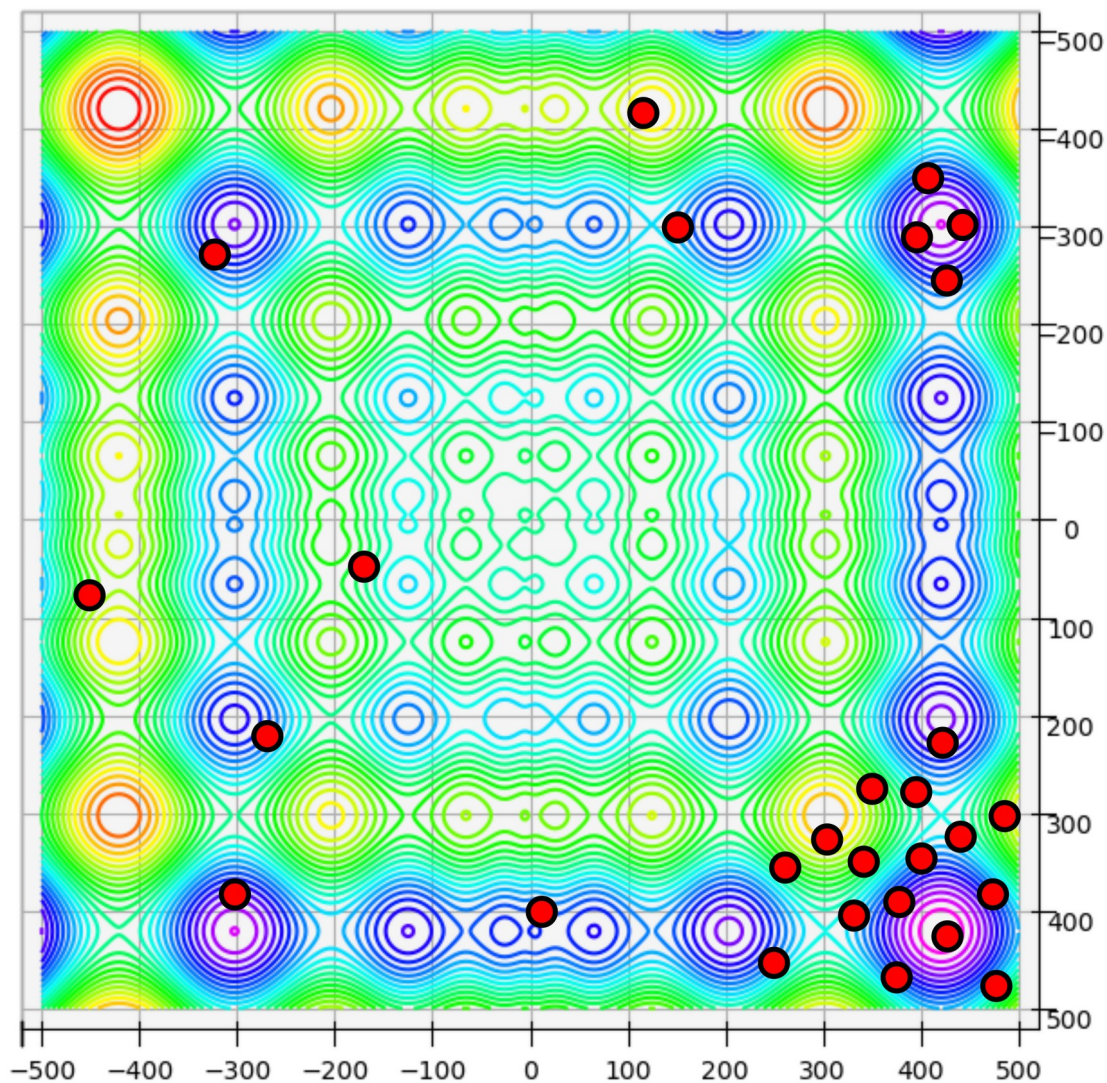
Алгоритм роя частиц



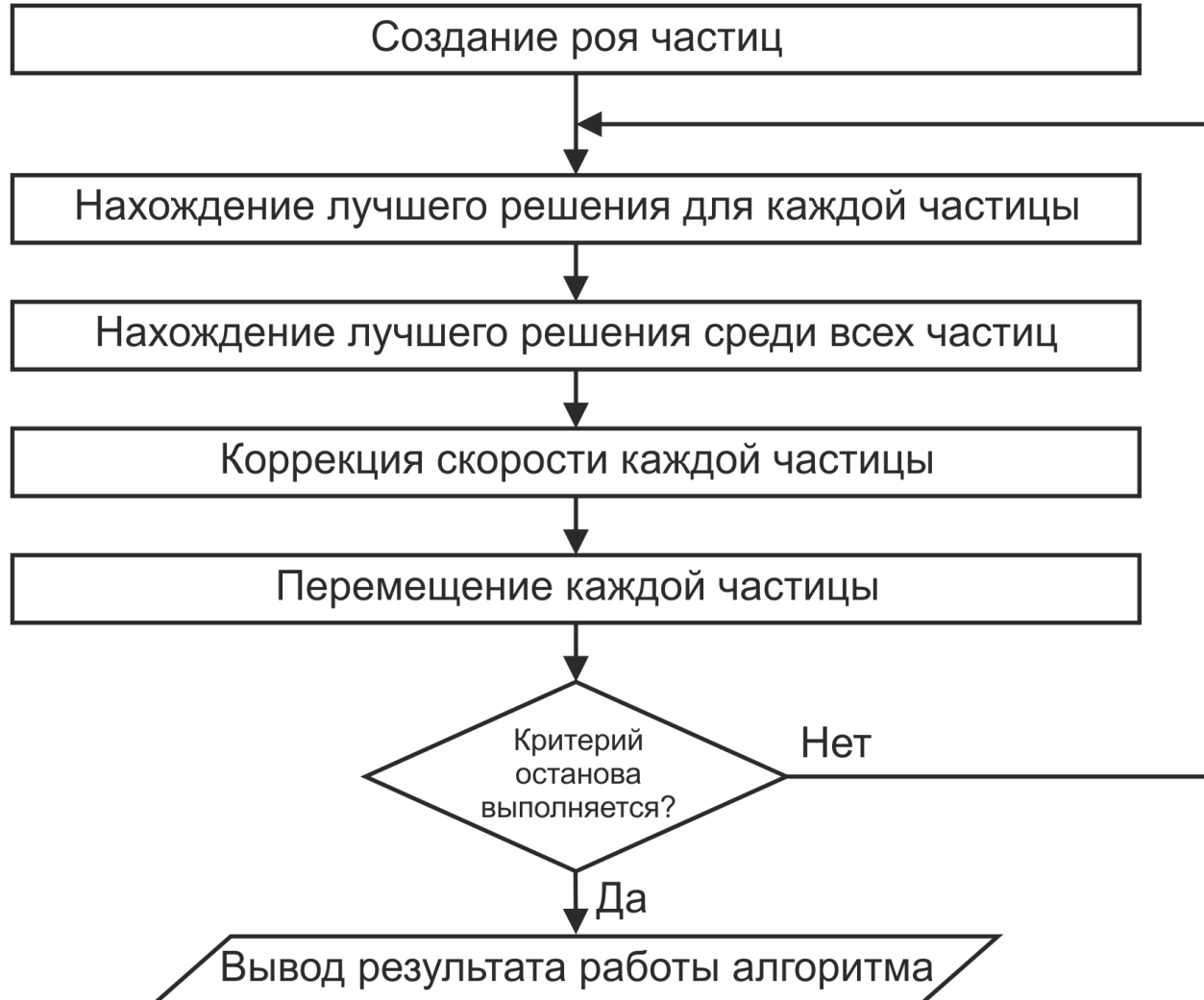
Алгоритм роя частиц



Алгоритм роя частиц



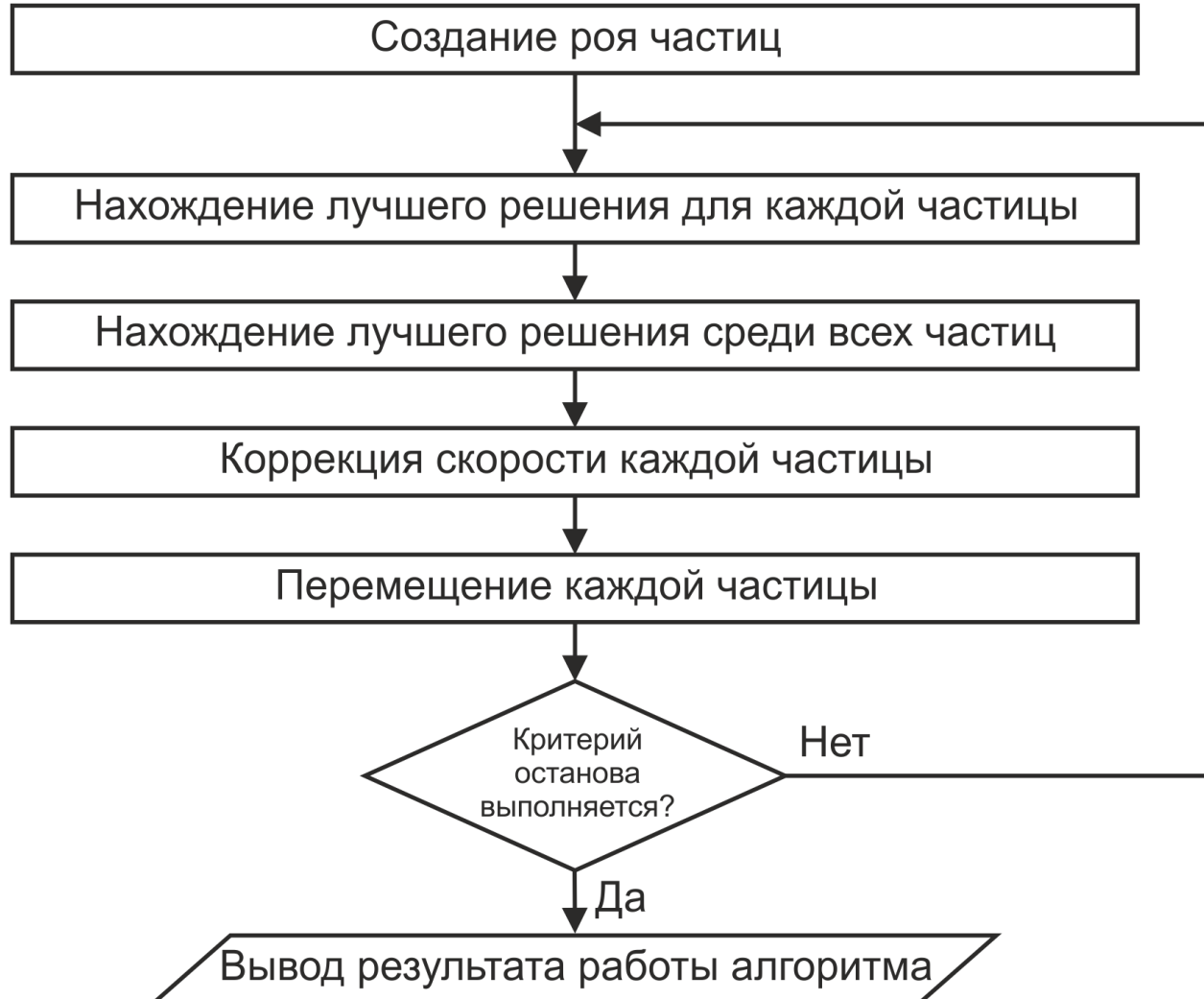
Алгоритм роя частиц



Критерии останова

- Постоянство целевой функции.
- Достижение заданного значения целевой функции.
- Достижение определенного номера итерации.
- Все частицы сошлись в одну точку.

Алгоритм роя частиц



Расчет скорости частиц. Классический алгоритм

$$\mathbf{V}_{i,t+1} = \mathbf{V}_{i,t} + \underbrace{\varphi_p r_p (\mathbf{p}_{i,t} - \mathbf{x}_{i,t})}_{\Delta_{v \text{ собств}}} + \underbrace{\varphi_g r_g (\mathbf{g}_t - \mathbf{x}_{i,t})}_{\Delta_{v \text{ глоб}}}$$

$\mathbf{V}_{i,t}$ – вектор скорости i -й частицы при t -й итерации алгоритма.

$\mathbf{x}_{i,t}$ – вектор координат i -й частицы при t -й итерации алгоритма.

\mathbf{p}_i – вектор координат лучшего решения, найденного i -й частицей.

\mathbf{g} – вектор координат лучшего решения, найденного всеми частицами при t -й итерации алгоритма.

r_p, r_g – случайные числа в интервале (0, 1).

φ_p, φ_g – весовые коэффициенты.

Модификации алгоритма роя частиц. Реализация «LBEST»

$$\mathbf{V}_{i,t+1} = \mathbf{V}_t + \varphi_p r_p (\mathbf{P}_{i,t} - \mathbf{X}_{i,t}) + \varphi_l r_l (\mathbf{l}_{i,t} - \mathbf{X}_{i,t})$$

\mathbf{l}_i – вектор координат лучшего решения, найденного среди соседних частиц.

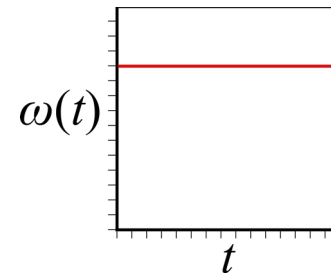
Модификации алгоритма роя частиц. Реализация с учетом инерции

$$\mathbf{v}_{i,t+1} = \underline{\omega(t)} \mathbf{v}_{i,t} + \varphi_p r_p (\mathbf{p}_{i,t} - \mathbf{x}_{i,t}) + \varphi_g r_g (\mathbf{g}_t - \mathbf{x}_{i,t})$$

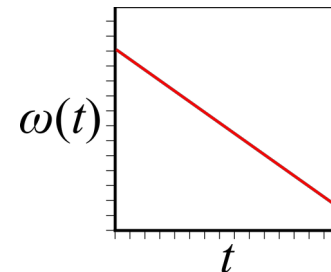
$\omega(t)$ – коэффициент инерции

Примеры зависимостей коэффициента инерции от номера итерации

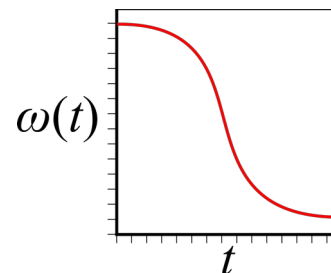
1. Постоянное значение. $w(t) = c$



2. Линейное убывание. $w(t) = w_{max} - \frac{w_{max} - w_{min}}{t_{max}} t$



3. Сигмоид. $w(t) = \frac{w_{start} - w_{end}}{1 + e^{-u(t - n \cdot t_{max})}} + w_{end}$, $u = 10^{\log(t_{max}) - 2}$



Bansal, Singh, Pramod et al. **Inertia Weight Strategies in Particle Swarm Optimization**. Proceedings of the 2011 3rd World Congress on Nature and Biologically Inspired Computing, NaBIC 2011. 633-640.
10.1109/NaBIC.2011.6089659.

Алгоритм роя частиц с использованием коэффициента сужения

$$\mathbf{v}_{i,t+1} = \underline{K} \left(\mathbf{v}_{i,t} + \varphi_p r_p (\mathbf{p}_{i,t} - \mathbf{x}_{i,t}) + \varphi_g r_g (\mathbf{g}_t - \mathbf{x}_{i,t}) \right)$$

$$K = \frac{2\alpha}{\varphi_p + \varphi_g - 2}$$

$$\varphi_p + \varphi_g > 4$$

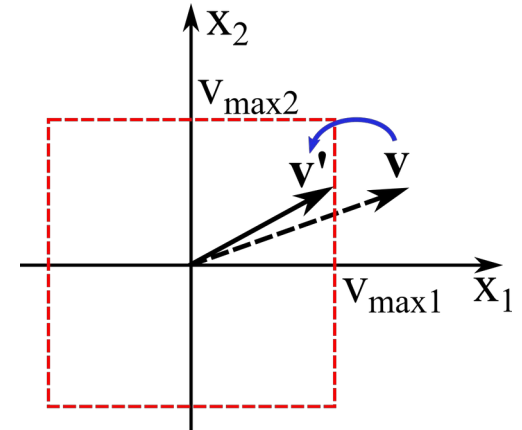
$$\alpha \in (0, 1), \quad \text{обычно } \alpha \approx 0.9$$

Способы ограничения скорости частиц

1. Ограничение проекций скорости по каждой координате.

if $v_{ik} > v_{\max k}$ **then**

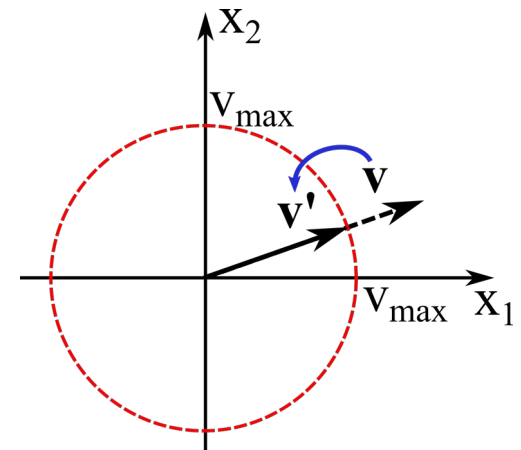
$$v_{ik} = v_{\max k}$$



2. Ограничение модуля скорости.

if $|\mathbf{v}_i| > v_{\max}$ **then**

$$\mathbf{v}_i = \mathbf{v}_i \cdot v_{\max} / |\mathbf{v}_i|$$



i — номер частицы;

k — номер размерности.

Перемещение частиц

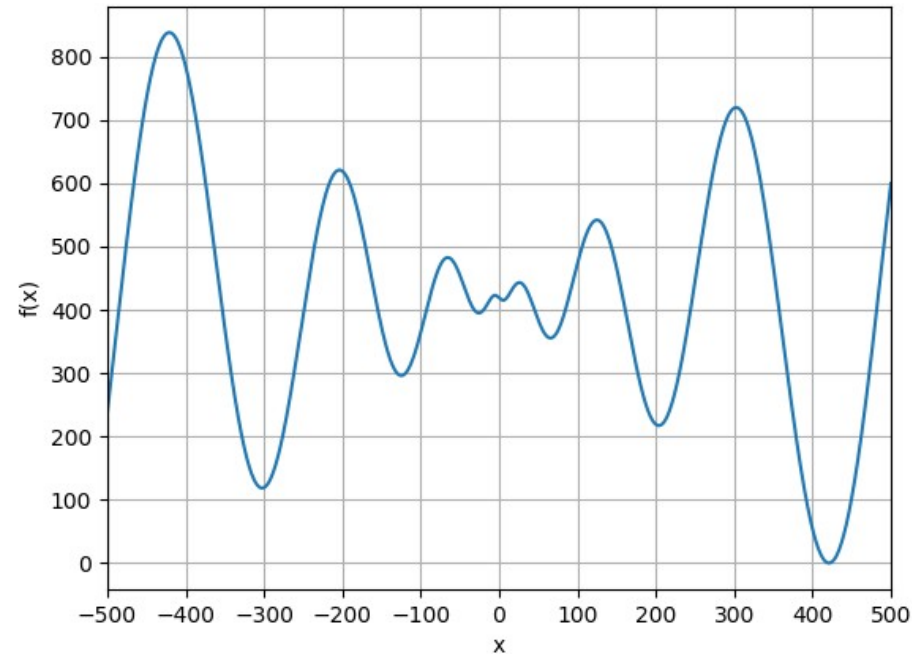
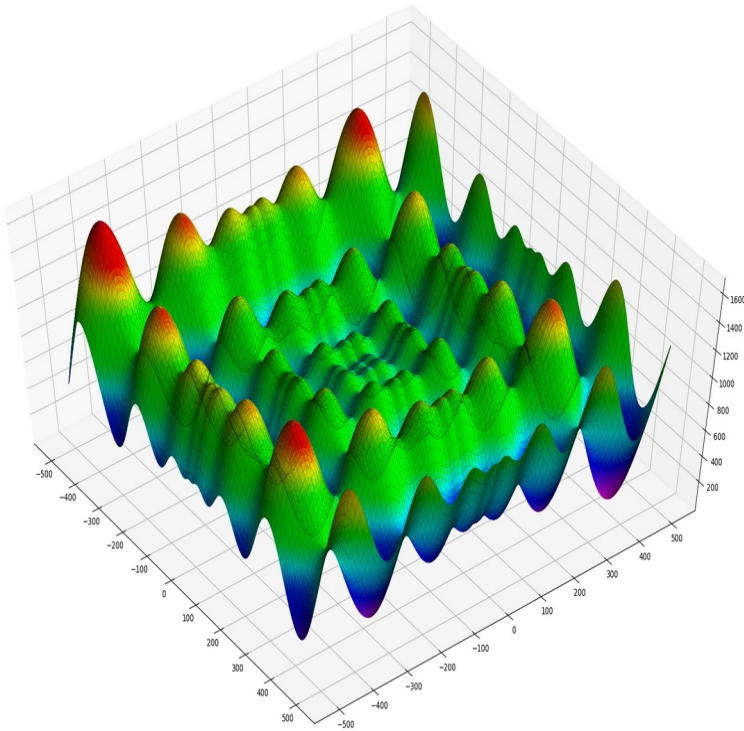
$$\mathbf{X}_{i,t+1} = \mathbf{X}_{i,t} + \mathbf{V}_{i,t+1}$$

Примеры работы алгоритма роя частиц

Тестовая функция. Функция Швевеля (Schwefel function)

$$f(\mathbf{x}) = 418.9829n + \sum_{i=1}^n \left(-x_i \sin \left(\sqrt{|x_i|} \right) \right)$$

Глобальный минимум: $f(\mathbf{x}) = 0$ при
 $x_i = 420.9687, i = 1, \dots, n; -500 \leq x_i \leq 500$



Реализация алгоритма роя частиц на языке C#

<https://jenyay.net/Programming/ParticleSwarm>



Демонстрация работы алгоритма роя частиц

Метод роя частиц

Параметры алгоритма

Целевая функция:

Размерность задачи:

Козфф. стабильности:

Козфф. собственного лучшего значения:

Козфф. глобального лучшего значения:

Количество частиц:

Управление

Решение

Лучшее решение:

```
X[0] = 431,063808448133  
X[1] = 415,167183891833  
X[2] = 424,80410690085
```

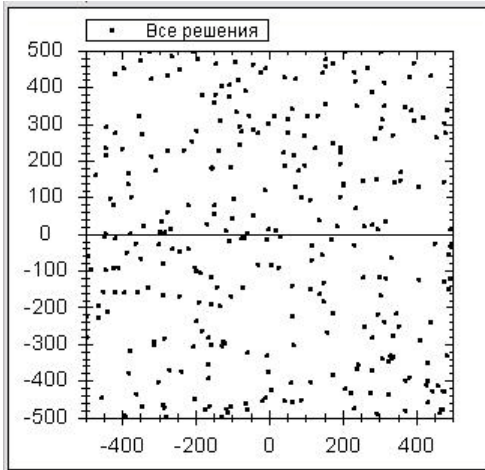
Значение целевой функции:

Область решения

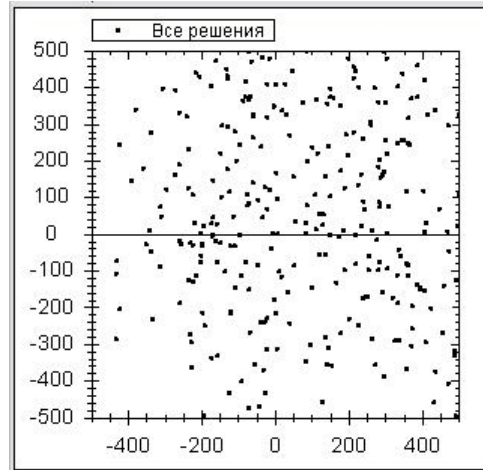
Все решения

Сходимость алгоритма роя частиц

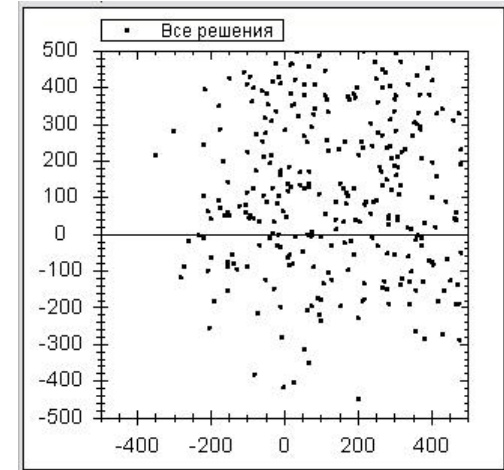
Итерация №0



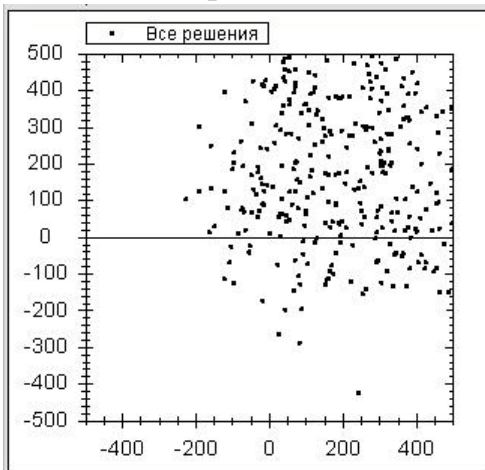
Итерация №1



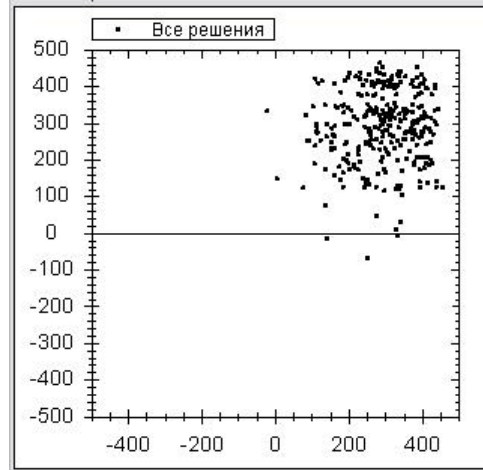
Итерация №2



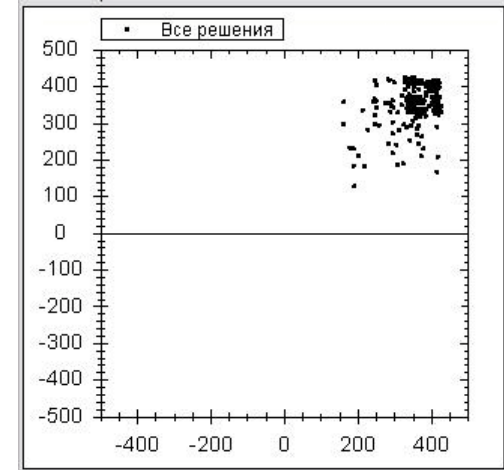
Итерация №3



Итерация №10



Итерация №30



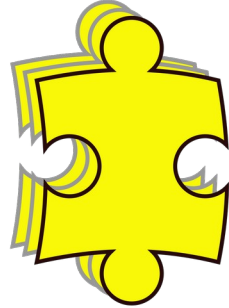
Реализация алгоритма роя частиц на языке Rust (библиотека optlib)

<https://github.com/jenyay/rust-optimization>



Структура библиотеки optlib

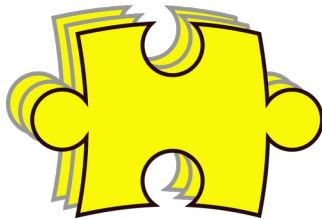
Goal



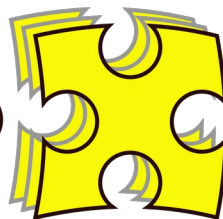
StopChecker



Statistics



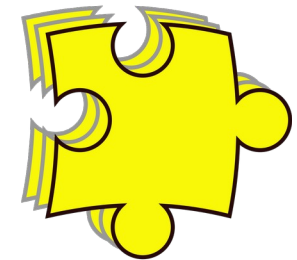
Logger



VelocityCalculator



Inertia



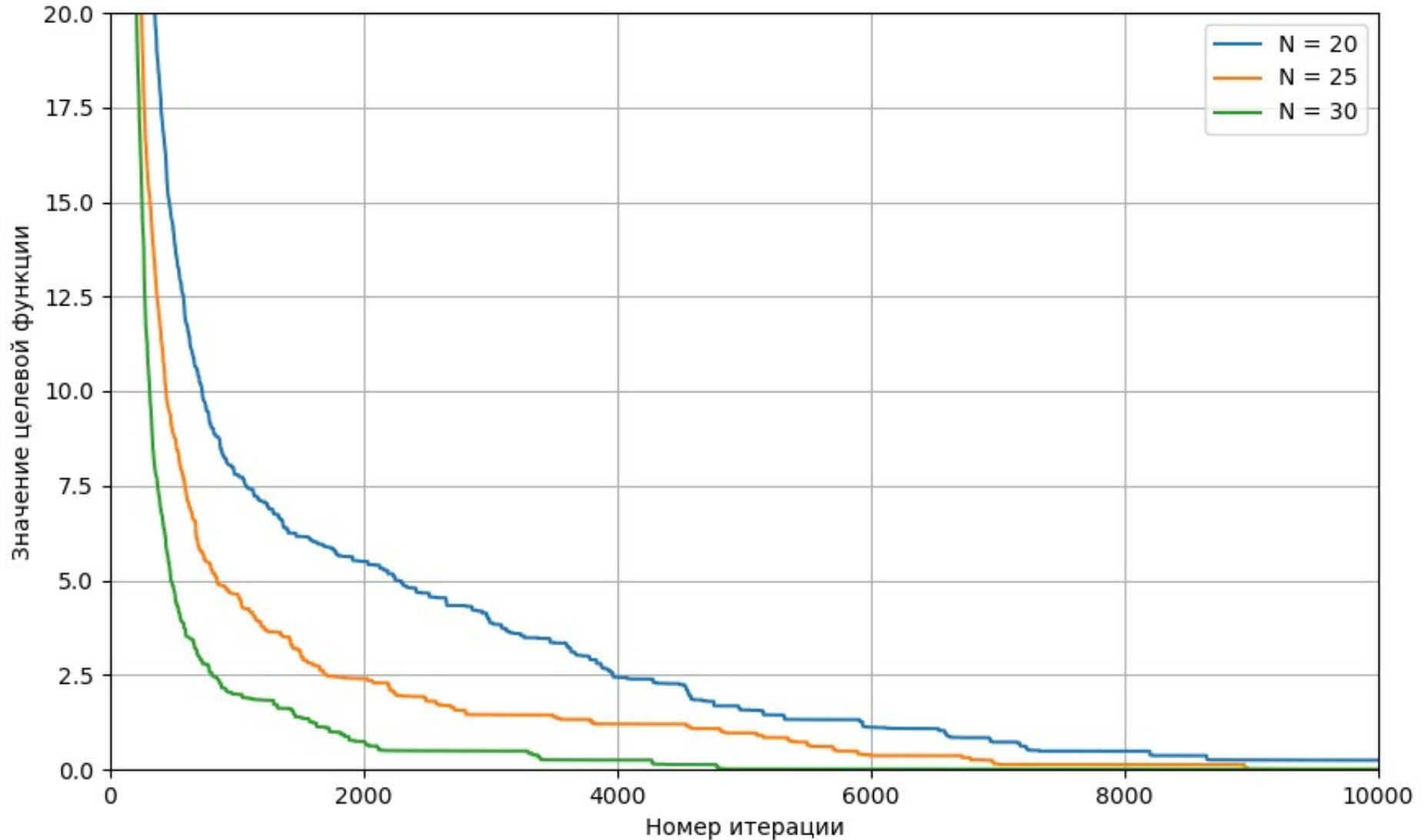
PostVelocity



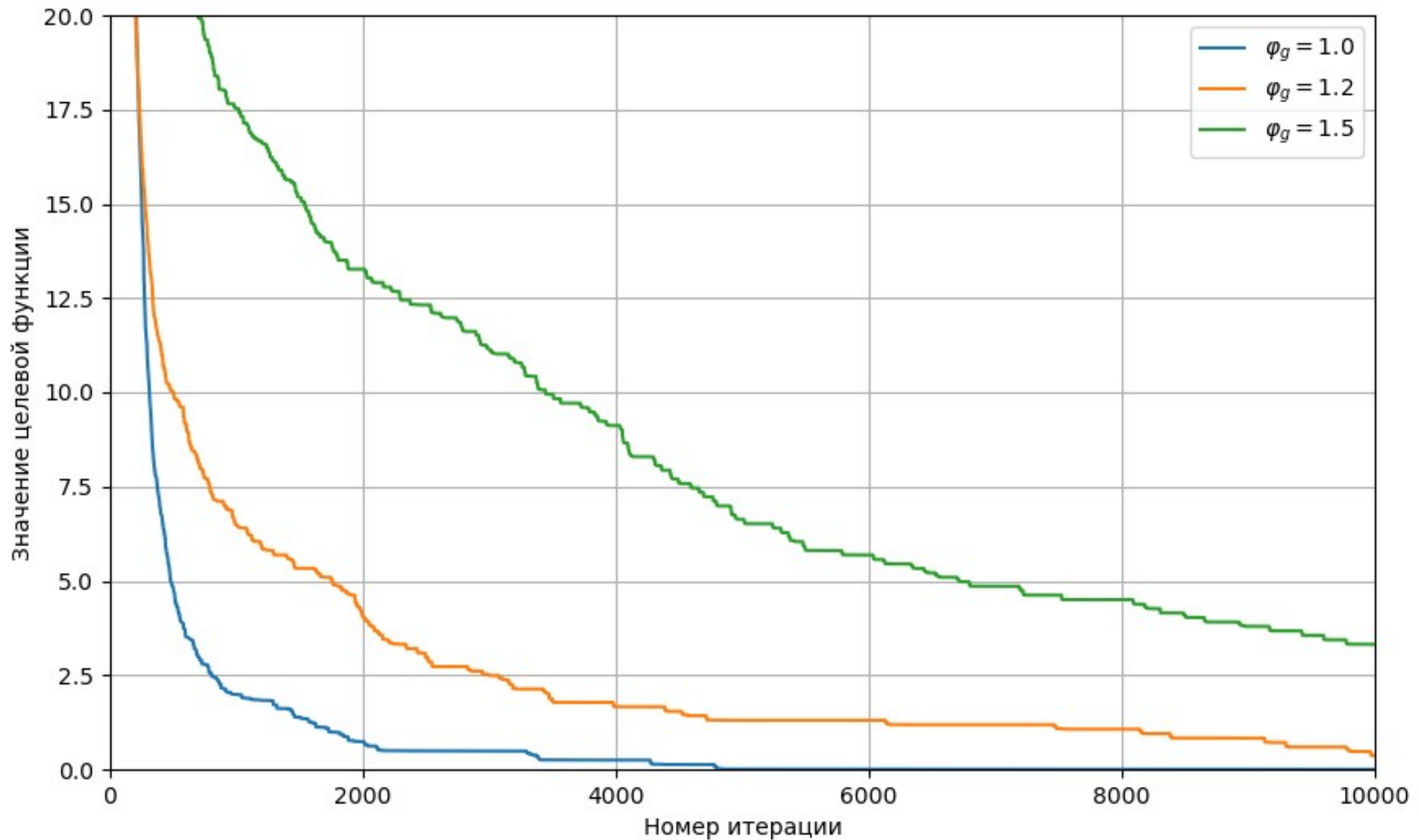
PostMove



Влияние количества частиц на СХОДИМОСТЬ



Влияние параметра φ_g на сходимость

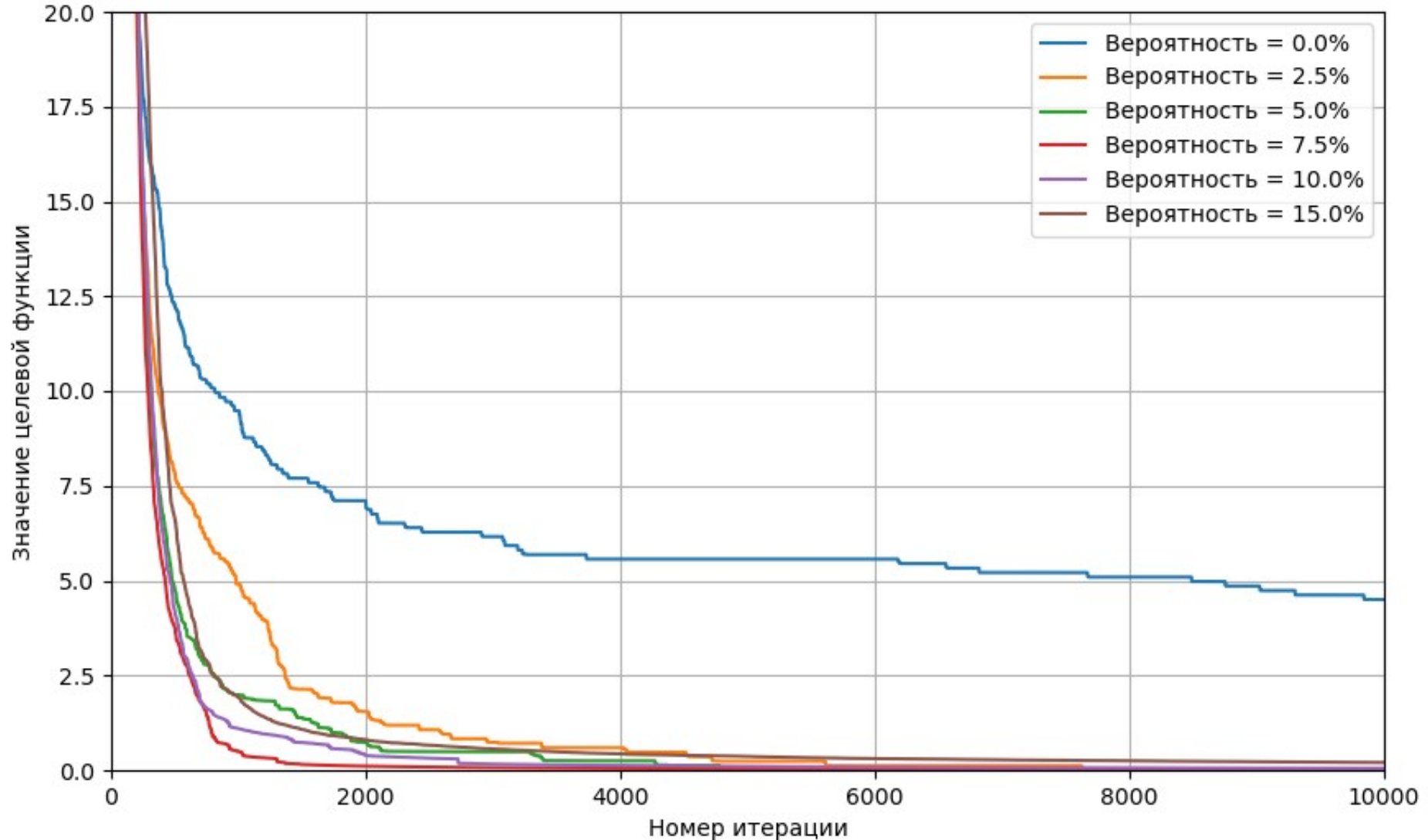


Модификации метода роя частиц

1. Добавление случайной телепортации (мутации).
2. Алгоритм с отрицательным подкреплением.
3. Совместное использование с другими алгоритмами оптимизации [1].
4. Разделение роя частиц на несколько групп.

1. Saptarshi Sengupta, Sanchita Basak, Richard II. (2018). **Particle Swarm Optimization: A survey of historical and recent developments with hybridization perspectives.** 10.3390/make1010010.

Влияние вероятности случайной телепортации на сходимость



Модификации метода роя частиц

1. Добавление случайной телепортации (мутации).
2. Алгоритм с отрицательным подкреплением.
3. Совместное использование с другими алгоритмами оптимизации [1].
4. Разделение роя частиц на несколько групп.

1. Saptarshi Sengupta, Sanchita Basak, Richard II. (2018). **Particle Swarm Optimization: A survey of historical and recent developments with hybridization perspectives.** 10.3390/make1010010.

Преимущества и недостатки метода роя частиц



Простота реализации



Сильная зависимость качества
сходимости от выбранных коэффициентов

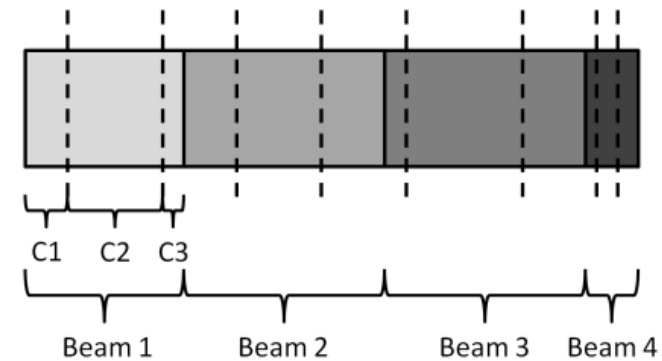
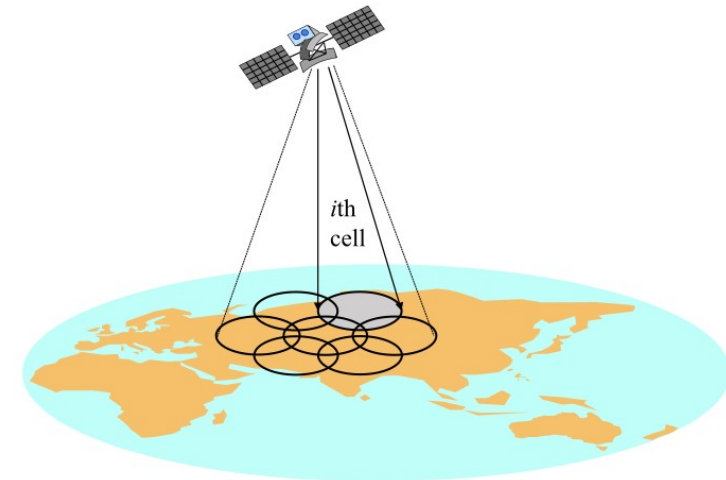
Примеры применения в радиотехнике

1. Fabio Renan Durand, Taufik Abrão.

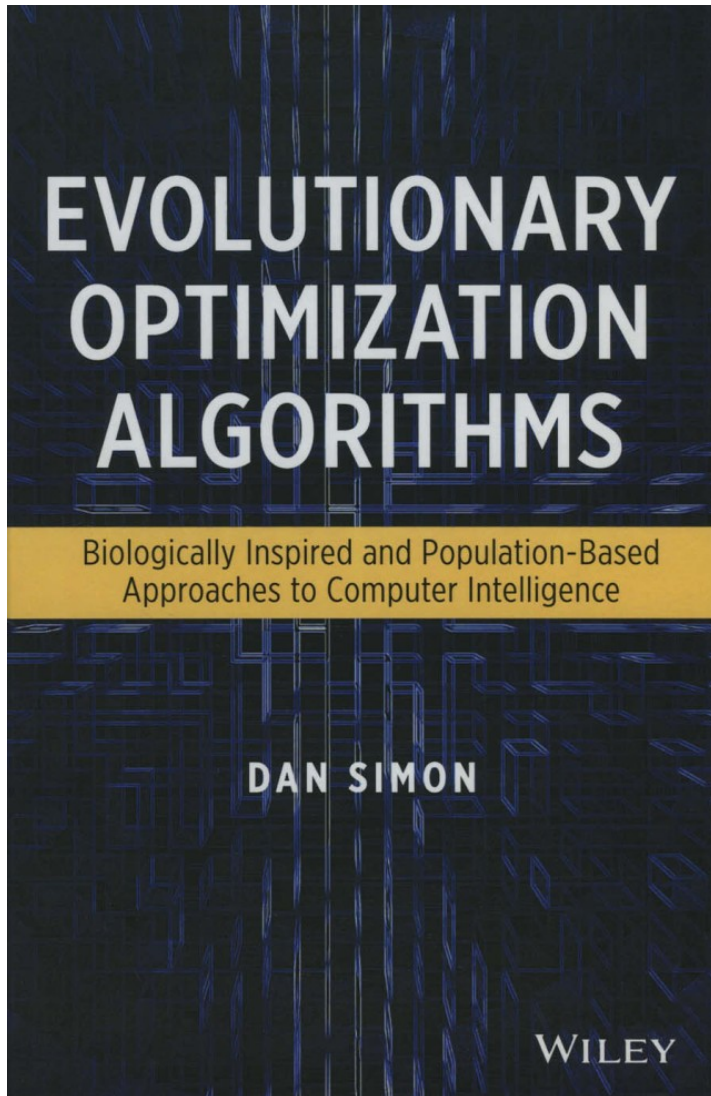
Power allocation in multibeam satellites based on particle swarm optimization.

AEU - International Journal of Electronics and Communications. August 2017

2. Pachler, Nils & Garau Luis, Juan Jose & Guerster, Markus & Crawley, Edward & Cameron, Bruce. **Allocating Power and Bandwidth in Multibeam Satellite Systems using Particle Swarm Optimization.** In 2020 IEEE Aerospace Conference, 2020.



Литература



Ссылки

Алгоритм роя частиц.

Описание и реализации на языках Python и C#:

<https://jenyay.net/Programming/ParticleSwarm>

Реализация алгоритмов оптимизации на языке Rust:

<https://github.com/Jenyay/rust-optimization>

Конспект доклада

- Что такое оптимизация.
- Алгоритм роя частиц.
- Способы расчета скорости частиц.
- Расчет скорости частиц с коэффициентом инерции.
- Способы ограничения скорости частиц.
- Реализация на языке C# (приложение с GUI).
- Реализация на языке Rust.
- Графики сходимости алгоритма роя частиц.
- Преимущества и недостатки алгоритма.
- Примеры применения алгоритма в радиотехнике.
- Ссылки и литература.