Exercício 02

Renan Salles de Freitas CPE 723 - Otimização Natural

19 de março de 2018

Exercício 1.a. Temos que a distribuição de probabilidade de X(1) é:

$$\mathbf{p}_1 = M\mathbf{p}_0$$

E ainda:

$$\mathbf{p}_2 = M\mathbf{p}_1 = M^2\mathbf{p}_0$$
$$\mathbf{p}_n = M^n\mathbf{p}_0$$

Portanto:

$$\mathbf{p}_3 = M^3 \mathbf{p}_0$$

$$\mathbf{p}_3 = \begin{bmatrix} 0.3328 \\ 0.3344 \\ 0.3328 \end{bmatrix}$$

Exercício 1.b. Supondo que estamos no estado X(t), construímos uma lista com os possíveis próximos estados, considerando a distribuição de probabilidade, conforme a matriz de transição de estados M: $X(t+1) = [X(t) \ 0 \ 1 \ 2]$. Sorteamos um índice de zero a quatro com o MatLab e atualizamos X(t+1). Observe que, dessa forma, a transsição para o estado o estado atual sempre possui probabilidade 0.5 e os outros estados possuem probabilidade 0.25.

$$X(0) = 1$$
 (1)
 $list = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$
 $r = randi(4) = 3$
 $X(1) = list(r) = 2$

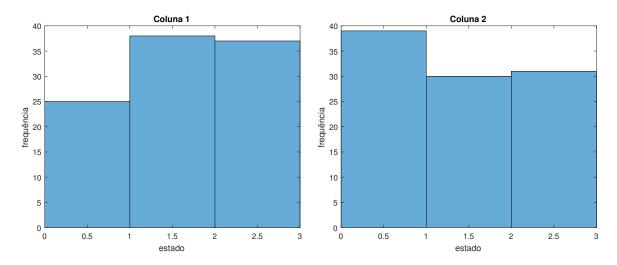
$$X(1) = 2$$
 (2)
 $list = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 & 2 \end{bmatrix}$
 $r = randi(4) = 3$
 $X(2) = list(r) = 2$

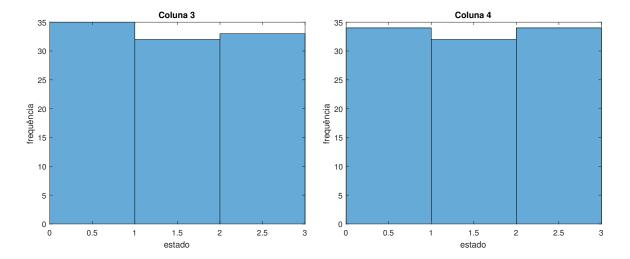
$$X(2) = 2$$
 (3)
 $list = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 & 2 \end{bmatrix}$
 $r = randi(4) = 4$
 $X(3) = list(r) = 2$

Exercício 1.c. Código MatLab abaixo:

```
clear all
  clc
2
3
  init = [0 1 2];
  n = 100;
  x = zeros(n,4);
6
  for i = 1:n
7
       x(i,1) = init(randi(3));
8
       for j = 2:4
9
            list = [0 \ 1 \ 2 \ x(i,j-1)];
10
            r = randi(4);
11
            x(i,j) = list(r);
12
       end
13
  end
14
```

Exercício 1.d. Os histogramas estão representados abaixo:





O código MatLab para calcular as probabilidades está abaixo:

```
M = [0.5 \ 0.25 \ 0.25;
1
2
         0.25 0.5 0.25;
         0.25 \ 0.25 \ 0.5;
3
  p0 = [sum(x(:,1)==0)/100 sum(x(:,1)==1)/100 sum(x(:,1)==2)/100];
5
  p1 = [sum(x(:,2)==0)/100 sum(x(:,2)==1)/100 sum(x(:,2)==2)/100]';
  p2 = [sum(x(:,3)==0)/100 sum(x(:,3)==1)/100 sum(x(:,3)==2)/100]';
7
  p3 = [sum(x(:,4)==0)/100 sum(x(:,4)==1)/100 sum(x(:,4)==2)/100];
  p0g = [1/3 1/3 1/3]';
10
  p1g = M*p0g;
11
  p2g = M*p1g;
12
  p3g = M*p2g;
```

Sabemos que o estado inicial é equiprovável para os três estados:

$$\mathbf{p}_0 = \begin{bmatrix} 0.3333 & 0.3333 & 0.3333 \end{bmatrix}$$

E ainda:

$$\mathbf{p}_1 = M\mathbf{p}_0 = \begin{bmatrix} 0.3333 & 0.3333 & 0.3333 \end{bmatrix}$$

 $\mathbf{p}_n = M^n\mathbf{p}_0 = \mathbf{p}_0 = \begin{bmatrix} 0.3333 & 0.3333 & 0.3333 \end{bmatrix}$

Calculamos as probabilidades pela frequência do histograma e obtemos:

$$\mathbf{p}_0 = [0.25 \quad 0.38 \quad 0.37]$$
 $\mathbf{p}_1 = [0.39 \quad 0.30 \quad 0.31]$
 $\mathbf{p}_2 = [0.35 \quad 0.32 \quad 0.33]$
 $\mathbf{p}_3 = [0.34 \quad 0.32 \quad 0.34]$

Vale observar que, conforme aumentamos o número de iterações, o estado se aproxima para o estado estacionário $\mathbf{p}_n = \begin{bmatrix} 0.333 & 0.333 \end{bmatrix}$, autovetor da matriz M.

Exercício 2.a.

$$M = \begin{bmatrix} 0 & \frac{1}{4}e^{-3} & \frac{1}{4}e^{-2} & \frac{1}{4}e^{-4} & \frac{1}{4}e^{-1} \\ \frac{1}{4} & \frac{1}{4}(3 - e^{-1} - e^{-2} - e^{-3}) & \frac{1}{4} & \frac{1}{4}e^{-1} \\ \frac{1}{4} & \frac{1}{4}e^{-1} & \frac{1}{4}(2 - e^{-1} - e^{-2}) & \frac{1}{4}e^{-2} & \frac{1}{4} \\ \frac{1}{4} & \frac{1}{4}e^{-2} & \frac{1}{4}e^{-1} & \frac{1}{4}(4 - e^{-1} - e^{-2} - e^{-3} - e^{-4}) & \frac{1}{4} \\ \frac{1}{4} & \frac{1}{4}e^{-2} & \frac{1}{4}e^{-1} & \frac{1}{4}e^{-3} & \frac{1}{4}(1 - e^{-1}) \end{bmatrix}$$

O código MatLab para calcular as probabilidades está abaixo:

```
% Exerc[icio 2a
   k = (1/4);
   ex1 = exp(-1);
3
   ex2 = exp(-2);
   ex3 = exp(-3);
5
   ex4 = exp(-4);
6
7
   M = [0 \ k*ex3 \ k*ex2 \ k*ex4 \ k*ex1;
8
       k k*(3-ex1-ex2-ex3) k k*ex1 k;
9
       k * ex1 k*(2-ex1-ex2) k*ex2 k;
10
       k k k * (4-ex1-ex2-ex3-ex4) k;
11
       k * ex2 k* ex1 k* ex3 k* (1-ex1)];
12
13
   % {
14
   M =
15
16
                               0.0338
                                           0.0046
                                                       0.0920
17
             0
                   0.0124
        0.2500
                               0.2500
                                                       0.2500
                   0.6117
                                           0.0920
18
        0.2500
                   0.0920
                               0.3742
                                           0.0338
                                                       0.2500
19
20
        0.2500
                   0.2500
                               0.2500
                                           0.8572
                                                       0.2500
        0.2500
                   0.0338
                               0.0920
                                           0.0124
                                                       0.1580
21
^{22}
   %}
23
```

Exercício 2.b. Coonstruímos uma lista com os possíveis estados: list = $\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \end{bmatrix}$. Utilizamos o MatLab para fornecer um número inteiro randômico (distribuição uniforme) entre 1 e 4: randi(4). Removemos o estadoo atual da lista: list = $\begin{bmatrix} 2 & 3 & 4 & 5 \end{bmatrix}$. O número randômico será o índice do elemento que utilizaremos como próximo candidato para estado X(1):

randi(4) = 4
list =
$$\begin{bmatrix} 2 & 3 & 4 & 5 \end{bmatrix}$$

 $X(1) = \text{list}(4) = 5$
 $J(5) < J(1)$
 $X(1) = 5$

(4)

randi(4) = 4
list = [1 2 3 4]

$$X(2) = list(4) = 4$$

 $J(4) < J(5)$
 $X(2) = 4$ (5)

randi(4) = 3
list = [1 2 3 5]

$$X(3) = \text{list}(3) = 3$$

rand = $0.0975 > \frac{1}{4}e^{-0.2/0.1} = 0.0338$
 $X(3) = 4$ (6)

randi(4) = 2
list =
$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 5 \end{bmatrix}$$

 $X(4) = \text{list}(2) = 2$
rand = $0.5469 > \frac{1}{4}e^{-0.1/0.1} = 0.092$
 $X(4) = 4$ (7)

Exercício 2.c. Fazemos [v, a] = eig(M). O vetor invariante é autovetor correspondente ao autovalor 1, dividido pela soma de seus elemento:

$$v = \begin{bmatrix} 0.0117 \\ 0.2341 \\ 0.0861 \\ 0.6364 \\ 0.0317 \end{bmatrix}$$

Exercício 2.d. Calculando os fatores de Boltzmann, obtemoos:

$$B = \begin{bmatrix} e^{-5} & e^{-2} & e^{-3} & e^{-1} & e^{-4} \end{bmatrix}$$

$$B = \begin{bmatrix} 0.0067 & 0.1353 & 0.0498 & 0.3679 & 0.0183 \end{bmatrix}$$

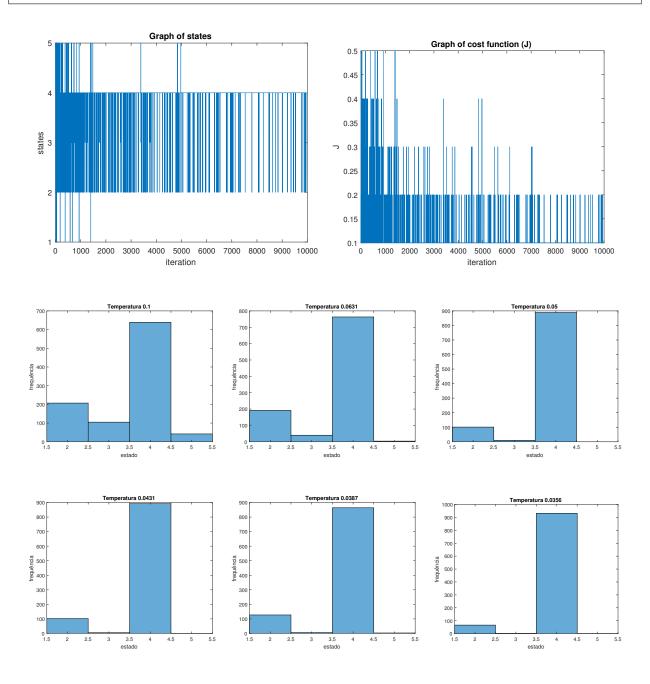
Dividindo o vetor por sua soma, obtemos:

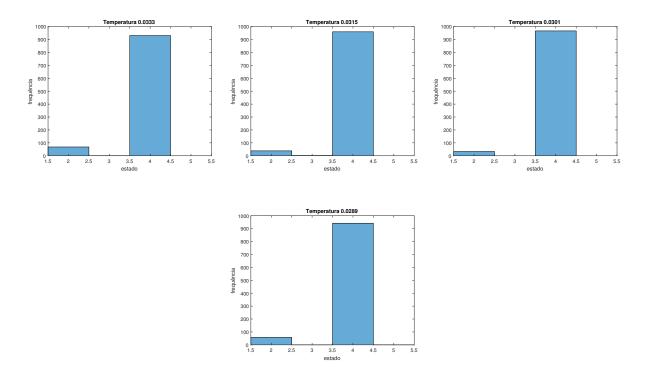
$$B = \begin{bmatrix} 0.0117 & 0.2341 & 0.0861 & 0.6364 & 0.0317 \end{bmatrix}$$

Que é o mesmo vetor invariante.

Exercício 2.e. O código MatLab para SA está abaixo:

```
% Exercicio 2e
2
  clear all
3
4
  clc
5
  x0 = 1;
  number_of_iteration = 1000;
  number_of_temperature_iteration = 10;
  T = [0.1 \ 0.0631 \ 0.05 \ 0.0431 \ 0.0387 \ 0.0356 \ 0.0333 \ 0.0315 \ 0.0301
      0.0289];
10
  x = zeros(number_of_iteration * number_of_temperature_iteration, 1);
11
  x(1) = x0;
12
13
   costs = [0.5 \ 0.2 \ 0.3 \ 0.1 \ 0.4];
14
   J = @(n) costs(n);
15
16
   B = 0(n,t) \exp(-n/t);
17
18
  counter = 1;
19
   counter_temperatures = 1;
   Jmin = J(x(counter));
21
   xmin = x(counter);
22
   while counter_temperatures <= number_of_temperature_iteration</pre>
23
       while counter < number_of_iteration * counter_temperatures</pre>
24
            states = 1:5;
25
            states(x(counter)) = [];
26
            r = randi(4);
27
            xk = states(r);
28
            Jxk = J(xk);
29
            dJ = Jxk - J(x(counter));
30
            counter = counter + 1;
31
            if dJ < 0
32
                 x(counter) = xk;
33
            else
34
                 a = rand;
35
                 if B(dJ,T(counter_temperatures)) > a
36
                     x(counter) = xk;
37
                 else
38
                     x(counter) = x(counter - 1);
39
                 end
40
            end
41
            if Jxk < Jmin</pre>
42
                 Jmin = Jxk;
43
                 xmin = xk;
44
            end
45
```





As probabilidades foram calculadas e estão abaixo:

$$v[1] = \begin{bmatrix} 0.007 & 0.207 & 0.105 & 0.639 & 0.042 \end{bmatrix}$$

$$v[2] = \begin{bmatrix} 0.001 & 0.192 & 0.04 & 0.763 & 0.04 \end{bmatrix}$$

$$v[3] = \begin{bmatrix} 0 & 0.101 & 0.01 & 0.889 & 0 \end{bmatrix}$$

$$v[4] = \begin{bmatrix} 0 & 0.102 & 0.005 & 0.892 & 0.001 \end{bmatrix}$$

$$v[5] = \begin{bmatrix} 0 & 0.127 & 0.006 & 0.864 & 0.003 \end{bmatrix}$$

$$v[6] = \begin{bmatrix} 0 & 0.066 & 0.002 & 0.932 & 0 \end{bmatrix}$$

$$v[7] = \begin{bmatrix} 0 & 0.068 & 0.001 & 0.931 & 0 \end{bmatrix}$$

$$v[8] = \begin{bmatrix} 0 & 0.038 & 0.002 & 0.96 & 0 \end{bmatrix}$$

$$v[9] = \begin{bmatrix} 0 & 0.033 & 0 & 0.967 & 0 \end{bmatrix}$$

$$v[10] = \begin{bmatrix} 0 & 0.058 & 0 & 0.942 & 0 \end{bmatrix}$$

Inicialmente, a distribuição v[1] se assemelha à probabilidade estacionária (vetor invariante). Porém, conforme resfriamos o sistema (diminuímos a temperatura), o estado converge para o mínimo global.

Exercício 3. Para este exercício vamos utilizar a função Rosenbrock para N = 10:

$$f(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{N-1} 100(x_{i+1} - x_i^2)^2 + (x_i - 1)^2$$

O mínimo está em $x_{\min}=1$ e $J_{\min}=0.$ O código Mat Lab para SA está abaixo:

```
% Exercicio 3
1
2
  clear all
3
  clc
4
  number_of_variables = 10;
6
  number_of_iteration = 5000;
  number_of_temperature_iteration = 30;
  epsilon = 0.05;
  TO = 1;
10
11
  T = TO;
12
  x0 = zeros(1, number_of_variables);
13
  x = zeros(number_of_iteration * number_of_temperature_iteration, 10);
14
  x(1,:) = x0;
15
16
  B = Q(n,t) \exp(-n/t);
17
18
  counter = 1;
19
  counter_temperatures = 1;
20
  Jmin = J(x(counter,:));
21
  xmin = x(counter,:);
^{22}
   while counter_temperatures <= number_of_temperature_iteration</pre>
23
       while counter < number_of_iteration * counter_temperatures</pre>
24
            r = randn(1, number_of_variables);
25
           xk = x(counter,:) + epsilon * r;
26
            Jxk = J(xk);
27
           dJ = Jxk - J(x(counter,:));
28
            counter = counter + 1;
29
30
            if dJ < 0
                x(counter,:) = xk;
31
            else
32
                a = rand;
33
                if B(dJ,T) > a
34
                    x(counter,:) = xk;
35
36
                else
                    x(counter,:) = x(counter - 1,:);
37
                end
38
            end
39
            if Jxk < Jmin
40
                Jmin = Jxk;
41
                xmin = xk;
42
            end
43
44
       counter_temperatures = counter_temperatures + 1;
45
       T = TO / log2(counter_temperatures + 1);
46
47 | end
```

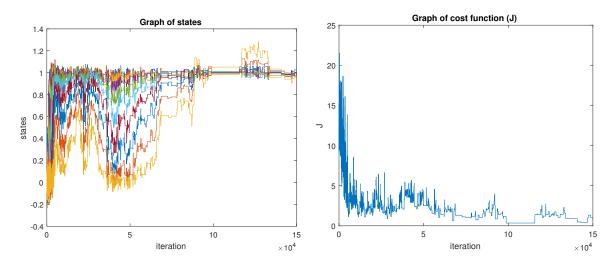
A função custo:

```
function y = J(x)
n = size(x);
y = zeros(n(1),1);
for i=1:n(2)-1
y = y + 100*(x(:,i+1) - x(:,i).^2).^2 + (1 - x(:,i)).^2;
end
```

Encontramos:

$$x_{min} = \begin{bmatrix} 0.9887 \\ 0.9877 \\ 0.9884 \\ 0.9997 \\ 1.0082 \\ 1.0121 \\ 1.0005 \\ 0.9981 \\ 1.0034 \\ 1.0511 \end{bmatrix}$$

 $e J_{min} = 0.3474.$



Verificou-se que o SA teve certa dificuldade em encontrar o mínimo global peloo grande número de mínimos locais. O algoritmo necessitou de 5000 iterações para temperaturas baixas. Com um número menor de iterações (como 4000) o algoritmo SA não foi capaz de encontrar o mínimo. Além disso, o algoritmo é sensível ao resfriamento (variável Temperatura), pois um resfriamento rápido ou temperaturas iniciais baixas imopossibilitaram a convergência.