AI-HWO2 Assignment/智慧型資訊系統

作業說明:

Q1: 測試函數主要用於評估演算法的性能,通常是數學上已知的基準問題。理論上,函數 $f(\vec{x})$ 在給定的變數範圍內有一個(或以上)最佳解位置(記為 \vec{x}^*),其對應的是最佳函數值 $f_{\min} = f(\vec{x}^*)$ 。給定三個可擴展維度的測試函數 $f_1(\vec{x}) \cdot f_2(\vec{x})$ 和 $f_3(\vec{x})$, 其詳細資訊如表 1 所示,其中, $\vec{x} = [x_1, x_2,, x_D]^T$ 是變數向量; x_i 表示向量 \vec{x} 的第 i 維分量(元素);D表示參數解空間的維度。 [註:測試函數之變數向量類比於 AI 模型的參數向量]

函數名稱	函數	空間維度 D	變數範圍	理論最小值 f_{\min} 及最佳解位置 $ec{x}^*$	
Rosenbrock	$f_1(\vec{x}) = \sum_{i=1}^{D-1} [100(x_{i+1} - x_i^2)^2 + (x_i - 1)^2]$	依題目設定	$x_i \in [-5, 10]$ for $i = 1, 2,, D$	$f_{\min} = 0 \text{ at } \vec{x}^* = [0,0,\dots,0]^T$	
Rastrigin	$f_2(\vec{x}) = 10 \times D + \sum_{i=1}^{D} [x_i^2 - 10\cos(2\pi x_i)]$	依題目設定	$x_i \in [-5.12, 5.12]$	$f_{\min} = 0 \text{ at } \vec{x}^* = [0,0,\dots,0]^T$	
Griewank	$f_3(\vec{x}) = 1 + \frac{1}{4000} \sum_{i=1}^n x_i^2 - \prod_{i=1}^n \cos(\frac{x_i}{\sqrt{i}})$	依題目設定	$x_i \in [-600, 600]$	$f_{\min} = 0 \text{ at } \vec{x}^* = [0,0,\dots,0]^T$	

表 1 測試函數相關資訊

作業結果須包含如下:

1. 在D=2的情形下,在給定變數範圍內,對 x_1 及 x_2 各自均勻取樣 10^3 點,對成 10^6 組(座標)數據對 $\{(x_{1,i},x_{2,j}),i=1,2,...,10^3,j=1,2,...,10^3\}$,並將座標數據對 $(x_{1,i},x_{2,j})$ 轉成一個向量,並將該座標數據對所形成的向量指定給向量 \vec{x} 。將 \vec{x} 代入函數 $f(\vec{x})$ 得出其值 y_k 。將 $(x_{1,i},x_{2,j})$ 與 y_k 組成三維座標數據對 $(x_{1,i},x_{2,j},y_k)$ 。繼續如此步驟直到完成 10^6 組三維座標數據對。為 $f_1(\vec{x})$ 、 $f_2(\vec{x})$ 和 $f_3(\vec{x})$ 的每一個函數,用其三維座標的 10^6 數據對繪製成三維的立體圖,及並繪製函數的等高線圖。

2.透過 RO、改良版 RO、PSO 以及 WOA 四種演算法搜尋 $f_1(\vec{x})$ 、 $f_2(\vec{x})$ 和 $f_3(\vec{x})$ 的最佳解位置 (\vec{x}^*) 與最小值 (f_{\min}) ,演算法疊代總次數 n_T 。 在 D=2、10 及 30的情況下, n_T 分別為 300、1500 及 3000。群大小(Swarm size,即粒子數量)記為 $n_{\rm swarm}$,依解空間的維度D不同而異。在 D=2、10 及 30的情況下, $n_{\rm swarm}$ 分別設為 10、30、70 的粒子數量。群的這些粒子的位置向量以均 勻隨機亂數在變數範圍內初始化。

實作結果呈現的部分,請將演算法之結果列於同張表格內,須包含四種演算法 RO、改良版 RO、PSO 以及 WOA,**重複實驗 15** 次,並計算這 15 次之最好、平均值、最差、標準差等 4 個實驗結果(詳細資訊如表 2 所示)。繪圖的部分,須將演算法隨疊代(Iterations)最佳化之過程繪製成學習曲線圖(The figure of learning Curve; 亦即水平軸(x軸)是疊代次數,垂直軸(y軸)是測試函數值)。

表 2 結果表格範例(以 RO 為例)

RO	D=2	D=10	D=30
最好 平均值 最差			
平均值			
最差			
標準差			

作業要求:

- (A) 每一題請測試程式的有效性並將測試結果依序詳細寫入作業報告。務求程式有效運作及正確測試結果。
- (B) 作業報告以能讓助教/老師清楚理解你的說明之邏輯為原則。
- (C) 作業說明未提及之部分參數可自行設定。
- (D) 自寫程式並將程式碼檔案(助教測試時使用)隨作業報告一起繳交,程式碼請以 Python/Matlab 為主,或是你熟悉的程式語言(請於 HW 報告中註明)。[勿使用內建函式、工具箱,須自寫程 式。]

學術倫理:不可抄襲或被抄襲(含全部或部分;不拘校內或校外),否則該成績歸零。

繳交期限:依照 eeclass 教學系統設定之繳交期限。

繳交方式:一律上傳到 eeclass 教學系統。

遲交處理規定:若遲交,該分數每2天扣10%,8天後分數歸零。

A. 作業/報告寫作格式

參考 eeclass 提供之報告格式(Single column; single space; 12pt font size; 2cm margins)

內容參考:封面頁(作業編號、題目、學生姓名、學號、日期等等),以詳細清楚為原則,內容 包含:{問題敘述、目標、理論方法說明、實作與結果、結論與心得、參考文獻、附件 ex.程式碼}

B. 作業報告命名規則

■ 作業: AI-HW-Number-YourName-ID

========== The End==========