

Алгоритмы поиска с бикритериальной оптимизацией

Проект по курсу "Эвристические методы планирования"

Угадяров Л.А.

<https://github.com/ugadiarov-la-phystech-edu/hs-project>

МФТИ, группа М05-006а

12 мая 2021 г.

Задача бикритериальной оптимизации

Поиск множества оптимальных решений с учётом нескольких неоднородных критериев, которые невозможно свести друг к другу.

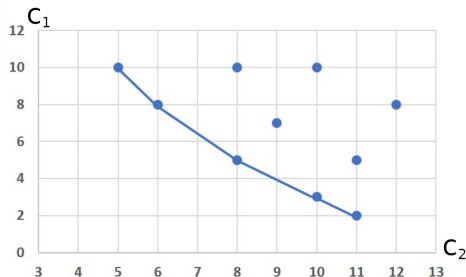
Пусть $p = (p_1, p_2)$ и $q = (q_1, q_2)$ — пары вещественных чисел, тогда:

- $p \prec q$ (p доминирует q), если $(p_1 < q_1) \wedge (p_2 \leq q_2)$ или $(p_1 = q_1) \wedge (p_2 < q_2)$
- $p \leq q$ (p слабо доминирует q), если $(p_1 \leq q_1) \wedge (p_2 \leq q_2)$

Маршрут $\pi(s_{start}, s_{goal})$ называется парето-оптимальным $\Leftrightarrow \nexists \pi' (s_{start}, s_{goal}) : \pi' \prec \pi$.

Решение задачи бикритериальной оптимизации — множество всех парето-оптимальных маршрутов с уникальной стоимостью.

Основная проблема адаптации A^* для многокритериальных задач — низкая производительность из-за большого количества проверок доминирования.



$$(10, 5) \prec (10, 8), (10, 5) \not\prec (8, 6)$$

Реализация алгоритмов NAMOA* и BOA*

Язык программирования: Python 3.6.

Используемая библиотека: NetworkX.

Особенности реализаций:

- Список OPEN реализован с помощью кучи. Вершина кучи — узел с лексикографически минимальным f-значением.
- Для NAMOA* реализовано ленивое удаление узлов из списка OPEN
- Если эвристическая функция неизвестна, то производится расчёт монотонной эвристической функция путём запуска алгоритма Дейкстры из целевой вершины для каждого веса - критерия
- Реализации возвращают парето-оптимальное множество весов кратчайших путей из стартовой вершины в целевую, множество родительских вершин, количество совершённых раскрытий вершин при выполнении алгоритма, время выполнения в секундах, максимальный размер списка OPEN. Также для NAMOA* возвращается максимальный размер списка OPEN без учёта вершин, помеченных как удалённые.

Проверка корректности реализаций NAMOA* и BOA*:

- ❶ **Проверка на случайном графе из 1000 вершин.** Проверка корректности на случайном графе, который был сгенерирован с помощью библиотеки NetworkX. Параметры графа:
 - ▶ Количество вершин — 1000
 - ▶ Вероятность создания ребра между вершинами — 0.1
 - ▶ Веса рёбер – кортежи из двух элементов — случайные целые числа от 1 до 1000
- ❷ **Проверка на подграфе дорожной сети New York City (DIMACS) из 10000 вершин.**

Сравнение производительности реализаций NAMOA* и BOA*

Производительность алгоритмов сравнивалась на 100 случайно выбранных парах вершин из графа дорожной сети New York City (DIMACS).

	Количество раскрытий	Время выполнения, с	Максимальный размер списка OPEN
Min	$4.9 * 10^1$	1.8	$2.8 * 10^1$
Mean	$4.9 * 10^5$	27.9	$2.2 * 10^4$
Max	$8.5 * 10^6$	521.7	$2.4 * 10^5$
Std	$1.3 * 10^6$	78.4	$3.6 * 10^4$

Производительность реализации BOA*

	Количество раскрытий	Время выполнения, с	Максимальный размер списка OPEN (без учёта удалённых вершин)	Максимальный размер списка OPEN
Min	$4.9 * 10^1$	1.6	$2.2 * 10^1$	$2.7 * 10^1$
Mean	$4.9 * 10^5$	189.9	$1.3 * 10^4$	$1.9 * 10^4$
Max	$8.5 * 10^6$	4236.6	$1.5 * 10^5$	$2.1 * 10^5$
Std	$1.3 * 10^6$	643.7	$2.3 * 10^4$	$3.2 * 10^4$

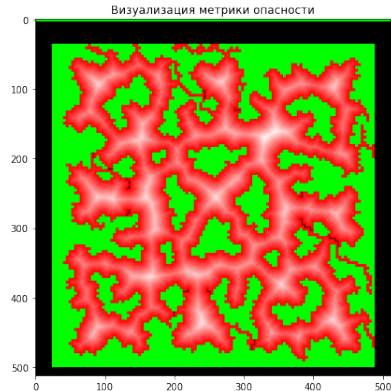
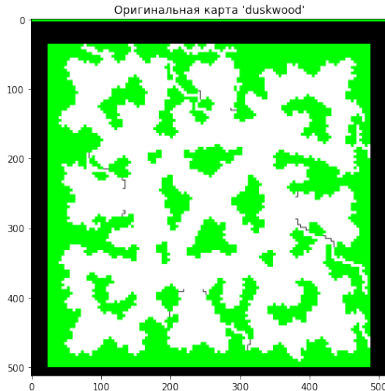
Производительность реализации NAMOA*

Применение ВОА* для поиска множества оптимальных путей

- Граф — 8-связная карта duskwood (Moving AI Lab)
- Поиск парето-оптимального множества путей, минимизирующего длину пути и максимизирующего безопасность пути
- Безопасность проходимой клетки — расстояние до ближайшей непроходимой клетки
- Безопасность маршрута — сумма значений метрики безопасности для каждой клетки маршрута

Переход от задачи максимизации безопасности к минимизации опасности:

$$\forall v \in V \Rightarrow danger(v) = -safety(v) + \max_{v^* \in V} safety(v^*) + 1$$



Применение ВОА* для поиска множества оптимальных путей

Множество парето-оптимальных маршрутов из клетки (100, 110) в клетку (430, 400).
Полученное множество содержит 258 маршрутов.

