

fonksiyonunun minimum noktasını verilen sınırlılık durumlarını göz önünde bulundurarak optimize ediniz.

xi = [-100, 100]

Sınır şartları: x değeri mevcut sınırlar dışarısına çıkarsa sınır değer olarak kabul edilecek

n = 2, c1 = 2, c2 = 2 alınız.

1 – Programınız içerisinde bir sürü matrisi oluşturunuz.

2 – Sürüdeki her bir parçacık için amaç fonksiyonu hesapladığınız bir fonksiyon (obj\_hesapla) yazınız. Hesaplanan her bir sonuç obj\_dizi içerisinde tutulacak.

3 – her iterasyonda pbest ve gbest değerlerini yazdırınız.

4 – Her bir parça için hızlarını hesaplayınız (hiz\_hesapla fonksiyonu ile)

5 – Her parçanın yeni konumlarını hesaplayınız (konum\_hesapla fonksiyonu ile)

6 – 10000 iterasyon için yakınsama eğrisini çizdiriniz. En iyi sonucu ve en iyi parçacığı yazdırınız. (ciz fonksiyon ile)