

Computação Bio-Inspirada

Fabrcio Olivetti de Franca

01 de fevereiro de 2020



1. Particle Swarm Optimization
2. Variações

Particle Swarm Optimization

Comportamento Coordenado

Em 1987, Reynolds se interessou pelo comportamento coordenado de alguns animais como:

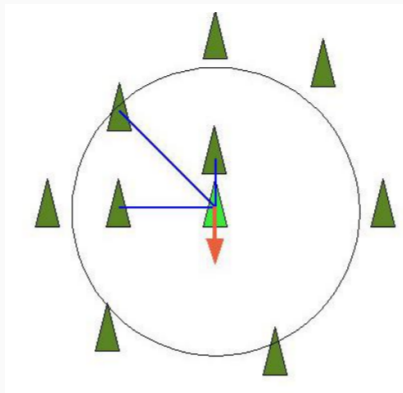
- voo de bando de pássaros
- nado sincronizado de cardume de peixes



Comportamento Coordenado

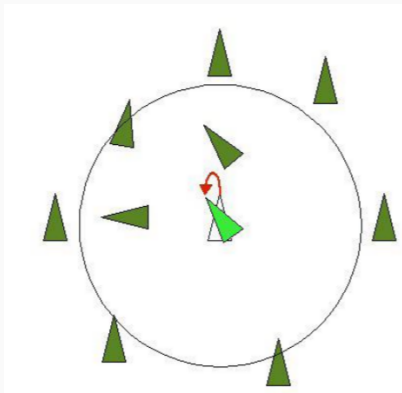
Ele propôs o seguinte modelo comportamental baseado em 3 regras:

- **Separação:** cada agente tenta se distanciar de seu vizinho se estiver muito próximo.



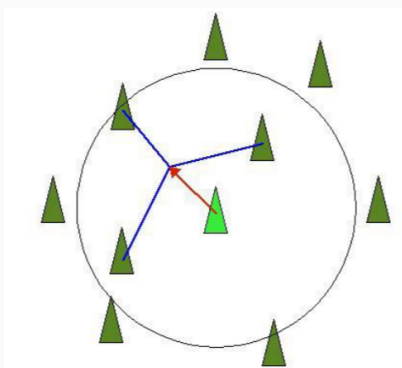
Comportamento Coordenado

- **Alinhamento:** cada agente segue a direção média de seus vizinhos.



Comportamento Coordenado

- **Coesão:** cada agente tenta seguir na posição média de seus vizinhos.



Kennedy e Eberhart, em 1995 , incluíram um alvo (ex.: ninho) no modelo de Reynolds de tal forma que:

- Cada agente fosse atraído para esse alvo
- O agente tivesse memória do local onde ele ficou mais próximo ao alvo
- Cada agente compartilhasse essa informação com seus vizinhos

Com esse simples modelo, eventualmente todos os agentes atingiram o alvo.

E se a métrica de distância até o alvo fosse substituída por uma função de minimização (com alvo desconhecido)?

Os agentes chegariam até o mínimo?

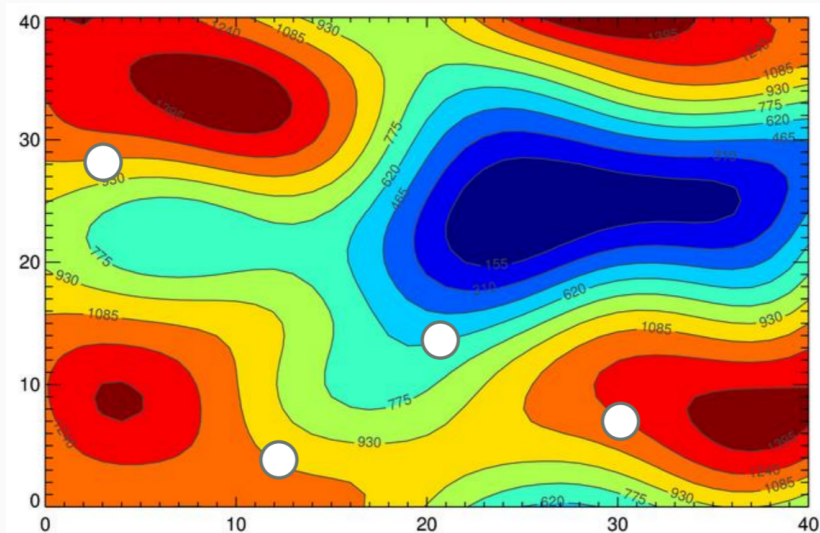
Particle Swarm Optimization

O algoritmo Particle Swarm Optimization (PSO) pode ser descrito da seguinte maneira:

```
pso = do
  particles <- random()
  velocities <- random()
  pBest      <- particles
  while not converged do
    particles <- updateParticles(particles)
    velocities <- updateVelocities(velocities)
    pBest      <- best(pBest, particles)
```

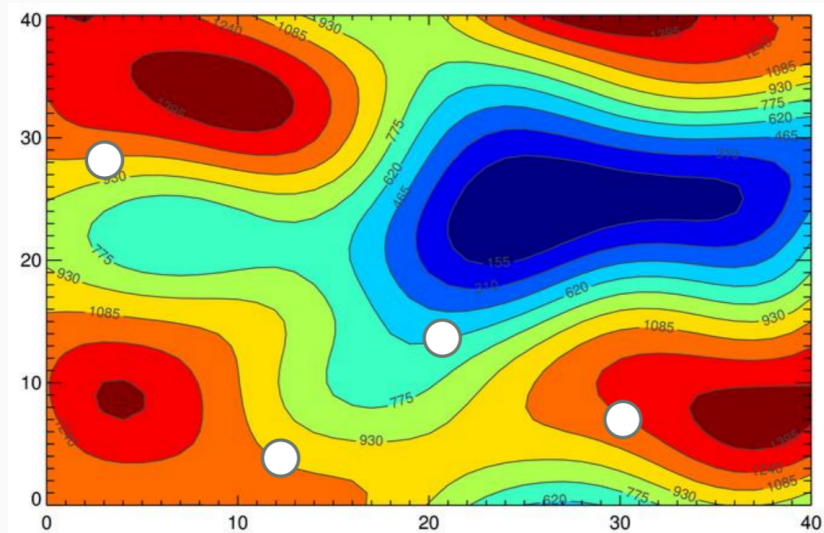
Algoritmo Passo a Passo

Cria uma população de partículas aleatoriamente.



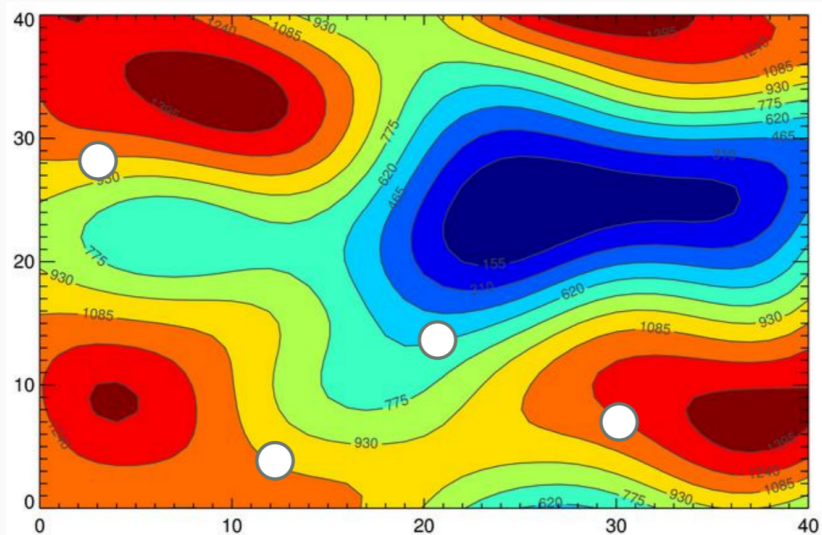
Algoritmo Passo a Passo

Avalia cada partícula com a função de fitness.



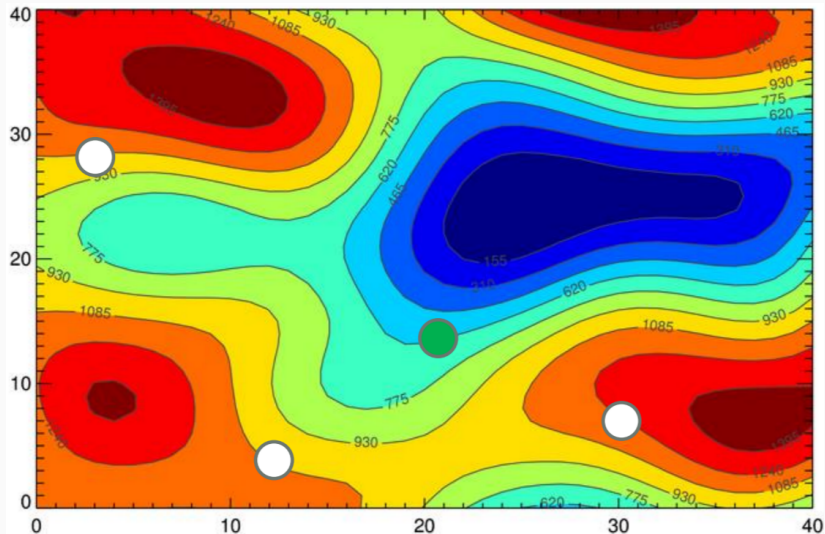
Algoritmo Passo a Passo

Pbest será a posição atual das partículas.



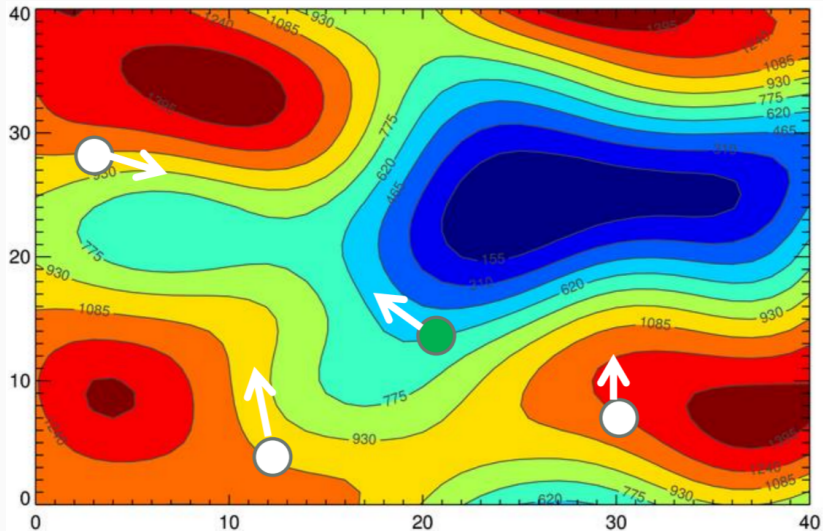
Algoritmo Passo a Passo

Determina a **melhor** partícula.



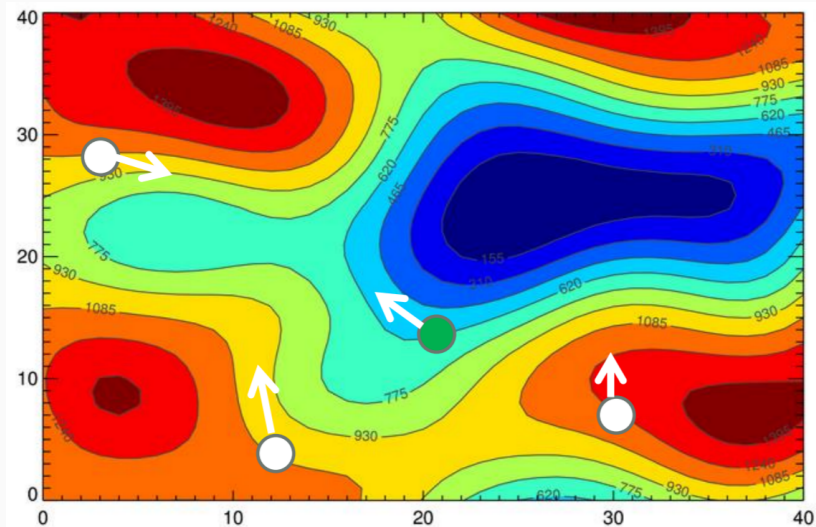
Algoritmo Passo a Passo

Inicializa a velocidade aleatoriamente.



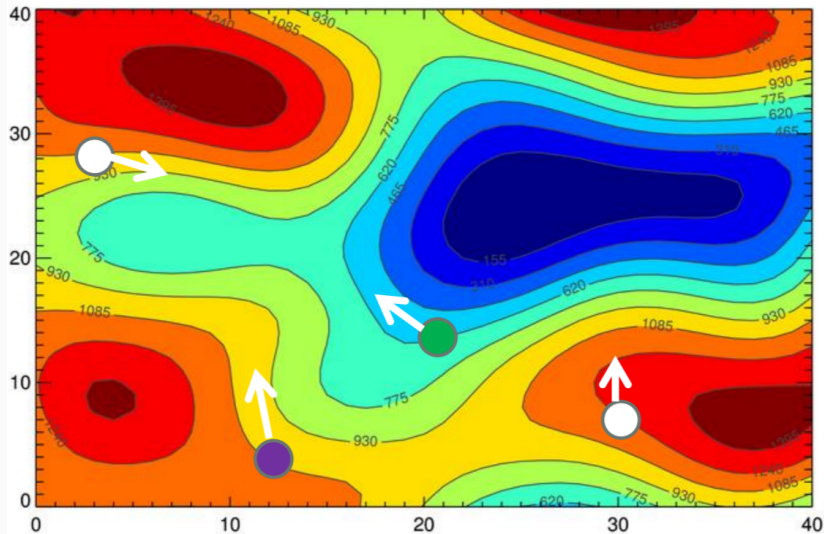
Algoritmo Passo a Passo

Para cada partícula faça:



Algoritmo Passo a Passo

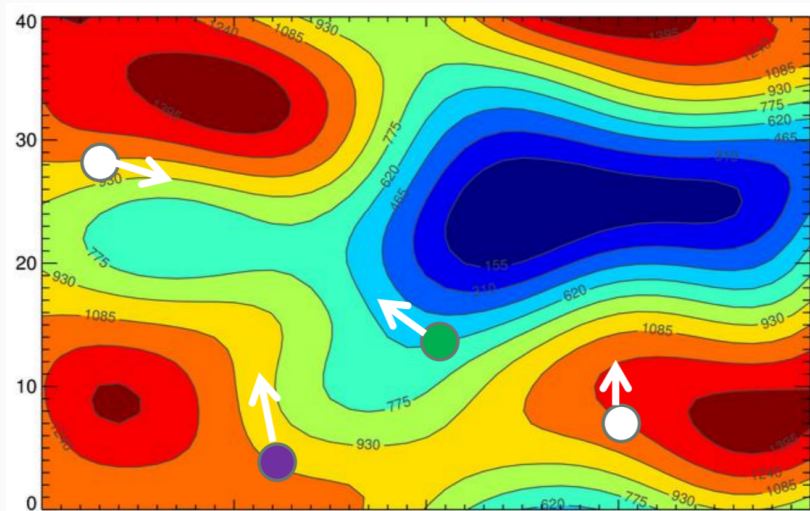
sorteie dois números aleatórios r_1 e r_2



Algoritmo Passo a Passo

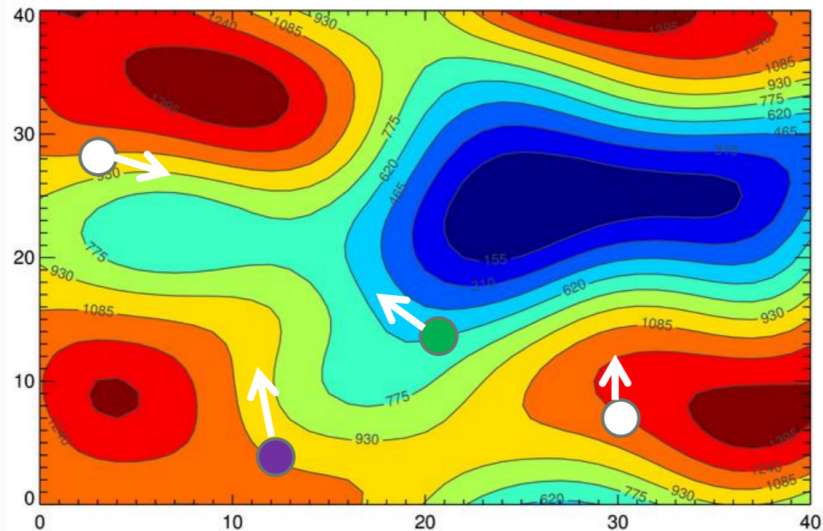
Atualiza a velocidade dela como:

$$v_i = wv_i + \phi_1 r_1 (pBest_i - p_i) + \phi_2 r_2 (pgBest - p_i)$$



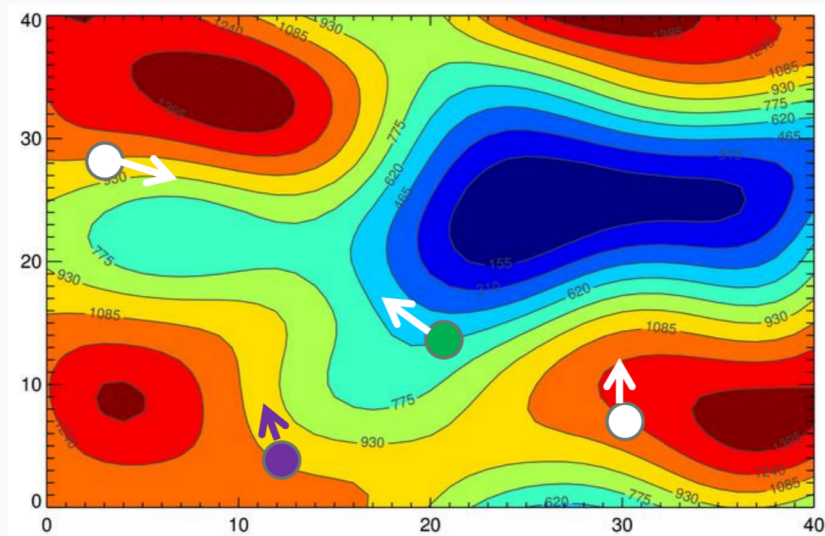
Algoritmo Passo a Passo

WV_i



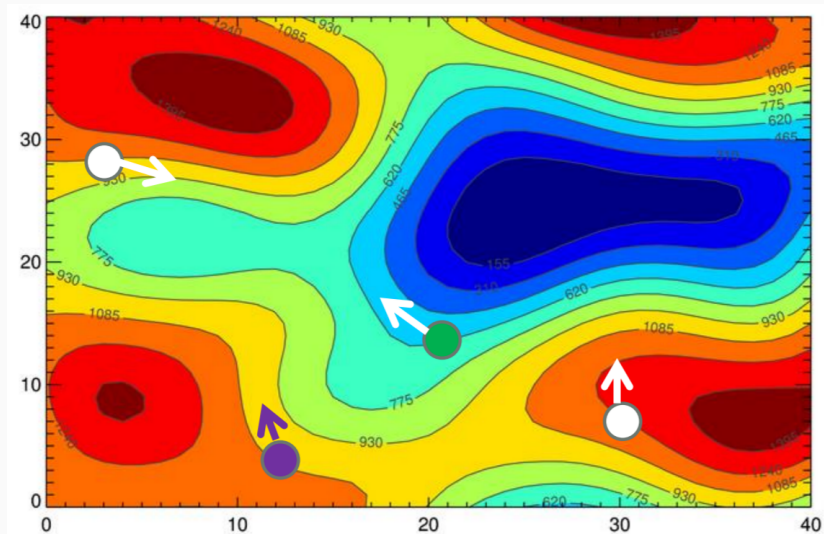
Algoritmo Passo a Passo

$\phi_1 r_1(pBest_i - p_i)$ (inicialmente = 0)



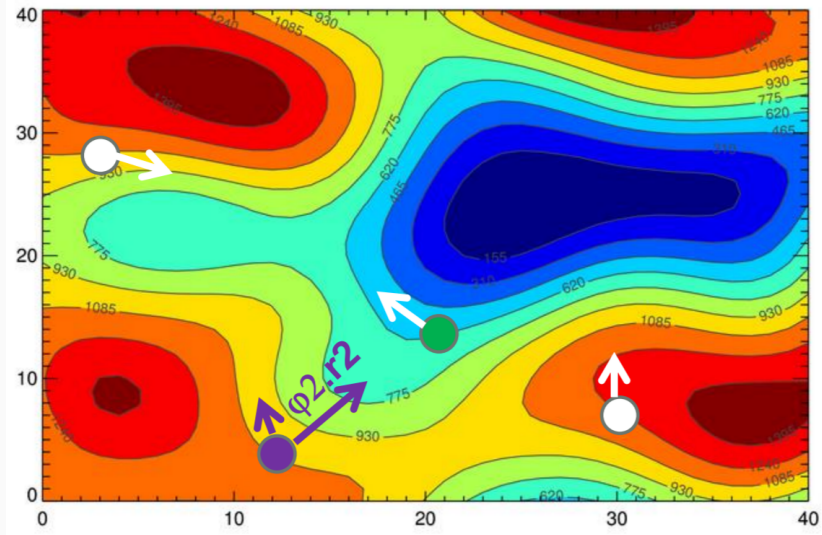
Algoritmo Passo a Passo

$$\phi_{2r_2}(pgBest - p_i)$$



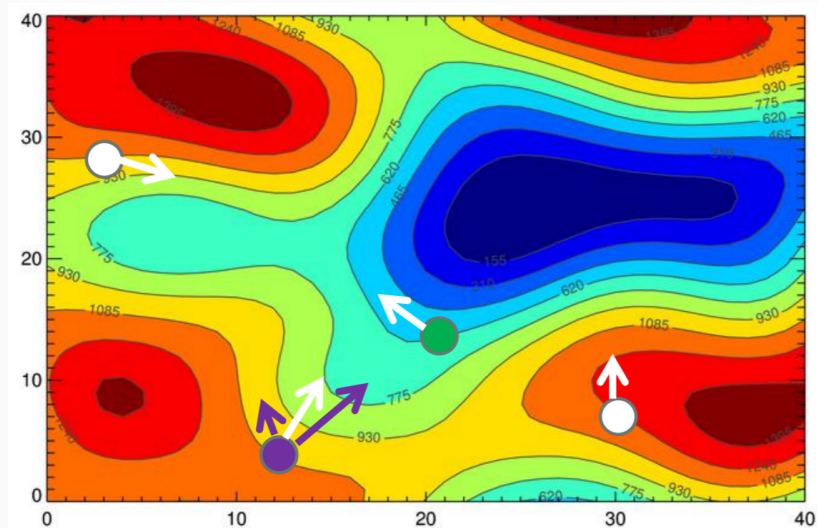
Algoritmo Passo a Passo

Resultado:



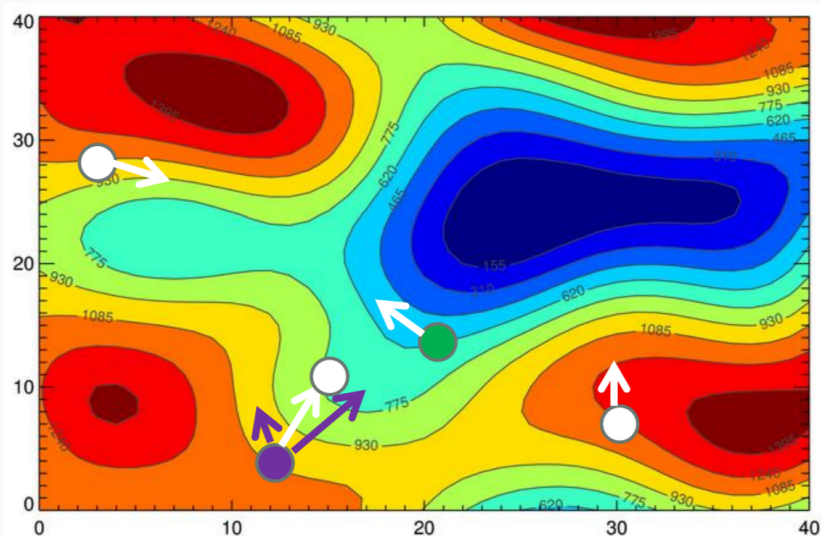
Algoritmo Passo a Passo

Atualiza a posição da partícula com $p_i = p_i + v_i$



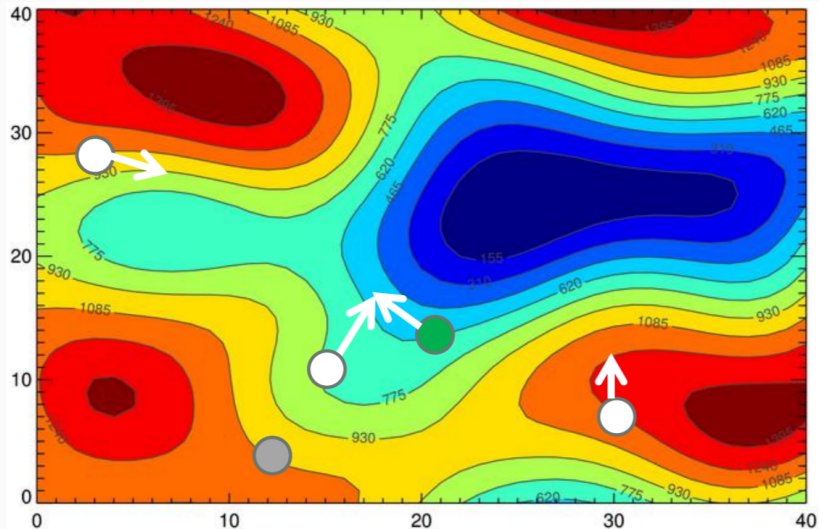
Algoritmo Passo a Passo

Atualiza a **melhor posição da partícula** e global se for o caso.



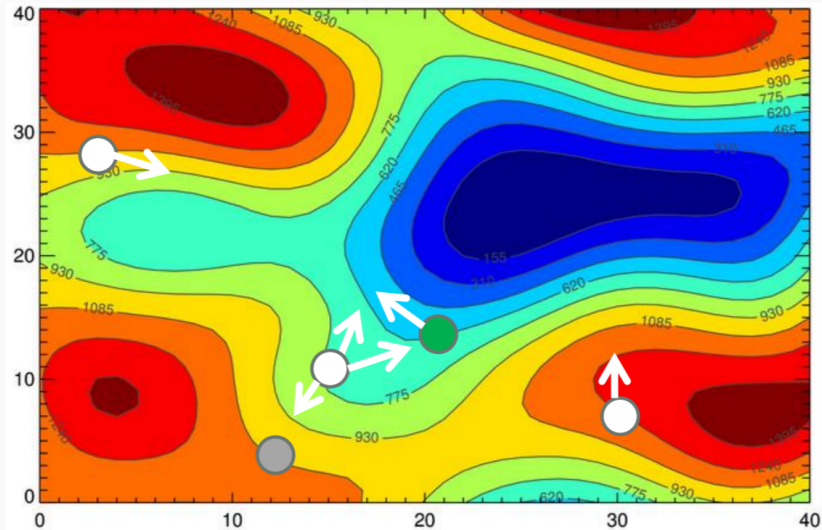
Algoritmo Passo a Passo

Em uma próxima iteração, para essa mesma partícula, teremos:



Algoritmo Passo a Passo

Em uma próxima iteração, para essa mesma partícula, teremos:



Pseudo-Algoritmo

- $\#w\#$ é a inércia, um valor entre $[0, 1]$
- r_1, r_2 são valores aleatórios do tamanho do passo $(0, 1]$
- ϕ_1, ϕ_2 são a influência pessoal e social.

Vamos ver como funciona:

<http://www.macs.hw.ac.uk/~dwcorne/mypages/apps/pso.html>

Variações

Alterar:

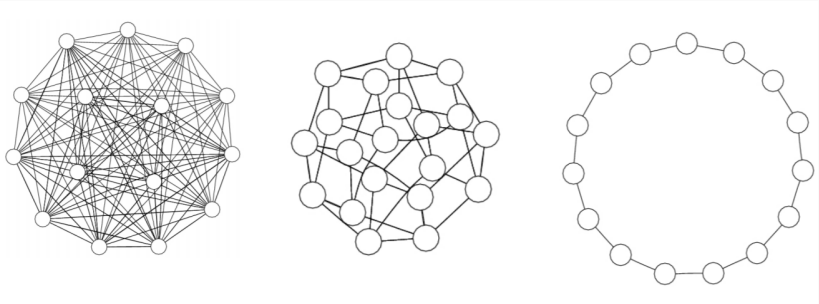
$$v_i = w \cdot v_i + \phi_1 \cdot r_1 \cdot (pBest_i - p_i) + \phi_2 \cdot r_2 \cdot (pgBest - p_i)$$

para

$$v_i = w \cdot v_i + \phi_1 \cdot r_1 \cdot (pBest_i - p_i) + \phi_2 \cdot r_2 \cdot (pBest - p_i)$$

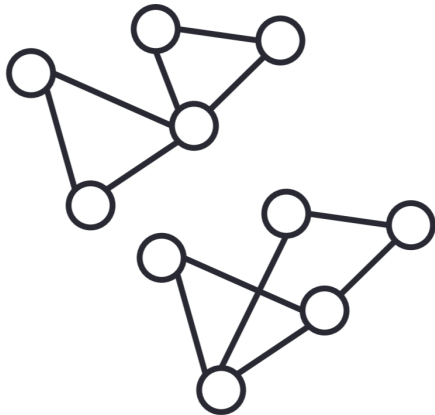
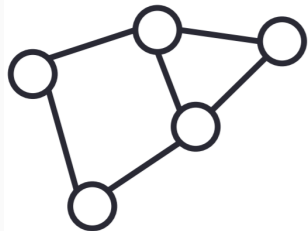
Vizinhança Local x Global

A definição de *pBest* pode ser definida como as n partículas mais próximas ou conectando inicialmente as partículas em rede:



Vizinhança Local x Global

Essa vizinhança pode se adaptar com as iterações:

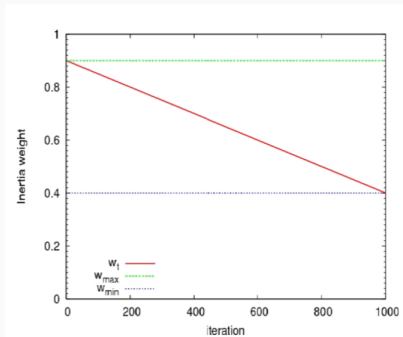


Inércia adaptativa

$$v_i = w \cdot v_i + \phi_1 \cdot r_1 \cdot (pBest_i - p_i) + \phi_2 \cdot r_2 \cdot (pgBest - p_i)$$

O valor de w pode ser reduzido com o passar das iterações:

- Linearmente
- Função não-linear
- Adaptativo (ES)



$$v_i = w \cdot v_i + \sum_{k \in N(i)} \phi_1 \cdot r_1 \cdot (pBest_k - p_i)$$

A velocidade é atualizada de acordo com todos os vizinhos de i .

Partículas que não contribuem para a melhoria da solução por um tempo: MATE-AS!!!!

A melhor solução não mudou por um certo tempo: CRIE NOVAS PARTÍCULAS A PARTIR DA(S) MELHOR(ES).

- Mantenha várias sub-populações em paralelo
- Comunicação entre populações é restrita
- Cada população tenta otimizar uma região

- A otimização da função-objetivo é tratada pelo PSO
- A otimização dos parâmetros do PSO é tratada por um Algoritmo Evolutivo