



CAP 254

Otimização Combinatória

Professor: **Dr. L.A.N. Lorena**

Assunto: Metaheurísticas

Antonio Augusto Chaves



Conteúdo

C01 – Simulated Annealing (20/11/07).

C02 – Busca Tabu (22/11/07).

C03 – Colônia de Formigas (27/11/07).

C04 - GRASP e VNS (29/11/07).

C05 – Metaheurísticas Híbridas – CS (04/12/07).



Métodos de Otimização



Métodos de Otimização

- **Algoritmos Exatos**

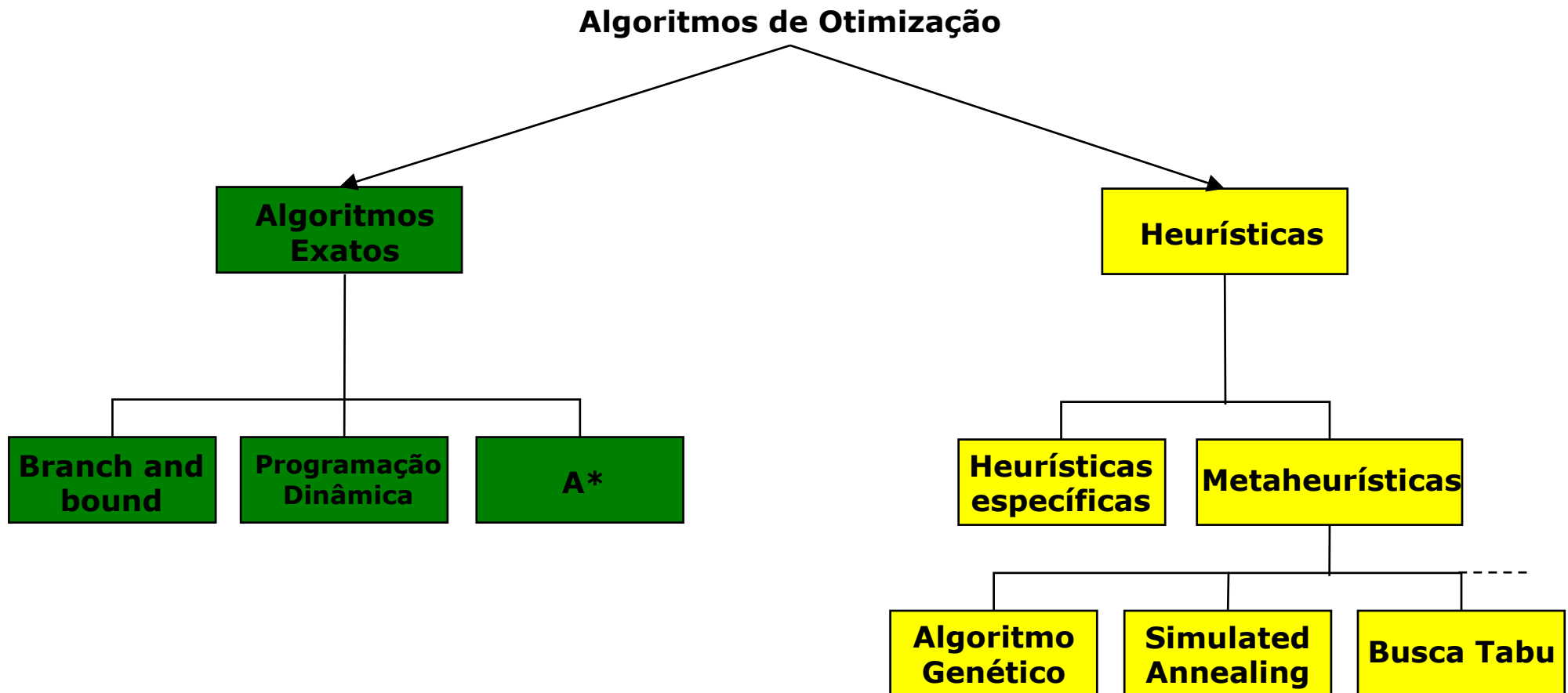
- Fundamentação: na matemática
- Vantagem: garantem a solução ótima (menor custo)
- Desvantagens:
 - Modelagem mais complexa
 - Podem gastar um tempo proibitivo para gerar a solução ótima
 - Nem sempre conseguem produzir uma (boa) solução viável rapidamente

- **Heurísticas**

- Fundamentação: na Inteligência Artificial
- Vantagens:
 - De fácil implementação
 - Produzem boas soluções rapidamente
- Desvantagem:
 - Não garantem a otimalidade da solução obtida



Métodos de Otimização





Heurísticas

- Processo de otimização busca encontrar a **melhor solução viável**, considerando o objetivo do problema e o conjunto de restrições.
- Os problemas podem ser modelados como problemas de **maximizar** ou **minimizar** uma **função** cujas variáveis estão sujeitas a certas **restrições**.
- Encontrar soluções **ótimas** ou mesmo aproximadas para problemas **NP-difíceis** é um desafio nem sempre fácil de ser alcançado.
- A partir deste cenário, as **heurísticas** surgem como uma ferramenta eficiente (rápida) para resolver problemas reais.



Heurísticas

- Em otimização, **heurísticas** são definidas como sendo uma técnica que procura **boas soluções** (próximas da otimalidade) a um custo computacional razoável, sem, no entanto, estar capacitada a garantir a **otimalidade**, bem como garantir quão próxima uma determinada solução está da solução ótima.
- A grande **desvantagem** das heurísticas reside na **dificuldade de escapar de ótimos locais**, o que deu origem à outra metodologia, chamada de **metaheurística**, que possui ferramentas que possibilitam **sair** destes ótimos locais, permitindo a busca em regiões mais promissoras.
- O grande desafio da **Otimização Combinatória** é produzir, em **tempo competitivo**, soluções tão **próximas** quanto possíveis da **solução ótima**.



Como representar uma solução de um problema?

- Problema da Mochila:

Representação de uma solução

Objeto	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
	0	1	0	1	1	0	0	1	0	0

- Problema do Caixeiro Viajante:

Representação de uma solução

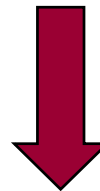
Cidades	1	6	3	5	9	7	2	10	8	4
---------	---	---	---	---	---	---	---	----	---	---



O que é Vizinhaça?

- Um vizinho s' de uma solução s é uma solução na qual foi aplicado um movimento (definido a priori) modificando a solução corrente

Objeto	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
(s)	0	1	0	1	1	0	0	1	0	0



Aplicar um movimento de trocar bit

Objeto	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
(s')	0	1	0	1	1	1	0	1	0	0



Metaheurísticas

- **Metaheurísticas:**
 - **Solução única:** Simulated Annealing, Busca Tabu (Tabu Search), GRASP, VNS...
 - **População:** Algoritmos Evolutivos, Scatter Search, Colônia de Formigas



Simulated Annealing (SA)



Fundamentação do método

- Simulated Annealing (Recozimento Simulado)
- Proposto por Scoot Kirkpatrick et al. (1983)
S. Kirkpatrick, C. D. Gelatt and M. P. Vecchi
Optimization by Simulated Annealing, Science,
Vol 220, Number 4598, p. 671-680, 1983.
<http://citeseer.ist.psu.edu/kirkpatrick83optimization.html>.
- Simular o processo de **recozimento de metais**;
- Resfriamento **rápido** conduz a produtos **meta-estáveis**, de maior energia interna;
- Resfriamento **lento** conduz a produtos **mais estáveis**, estruturalmente fortes, de menor energia;
- Durante o **recozimento** o material passa por **vários estados** possíveis
- Num tempo suficientemente longo um elemento qualquer do *ensemble* passa por todos os seus estados acessíveis





Fundamentação do método

- **Annealing Físico:**
 - **Sólido aquecido** além do seu ponto de fusão e resfriado lentamente
 - Se o resfriamento é suficientemente **lento** obtêm-se uma estrutura cristalina **livre de imperfeições** (estado de baixa energia)
- **Annealing Simulado:**
 - Algoritmo de **Metropolis** (Gibbs, 1953) empregado numa seqüência de temperaturas decrescentes para gerar soluções de um problema de otimização
 - O processo começa com um valor **T elevado** e a cada T geram-se soluções até que o **equilíbrio** àquela temperatura seja alcançado
 - A temperatura é então **rebaixada** e o processo prossegue até o **congelamento** (ou seja, não se obtêm mais uma diminuição de custo)
 - A **seqüência de temperaturas** empregada, juntamente com o **numero de iterações** a cada temperatura, constitui uma prescrição de annealing que deve ser definida empiricamente



Fundamentação do método

- Analogia com um problema combinatório:
 - Os **estados possíveis** de um metal correspondem a **soluções** do espaço de busca;
 - A **energia** em cada estado corresponde ao valor da **função objetivo**;
 - A **energia mínima** (se o problema for de minimização ou máxima, se de maximização) corresponde ao valor de uma **solução ótima local**, possivelmente global.



Fundamentação do método (problema de minimização)

- A cada iteração do método, um **novo estado** é gerado a partir do estado corrente por uma **modificação aleatória** neste;
- Se o **novo estado** é de **energia menor** que o **estado corrente**, esse novo estado passa a ser o estado corrente;
- Se o **novo estado** tem uma **energia maior** que o **estado corrente** em Δ unidades, a **probabilidade** de se mudar do estado corrente para o novo estado é:

$e^{-\Delta/(kT)}$, onde k = constante de Boltzmann

é a **constante física** que relaciona **temperatura** e **energia** de moléculas

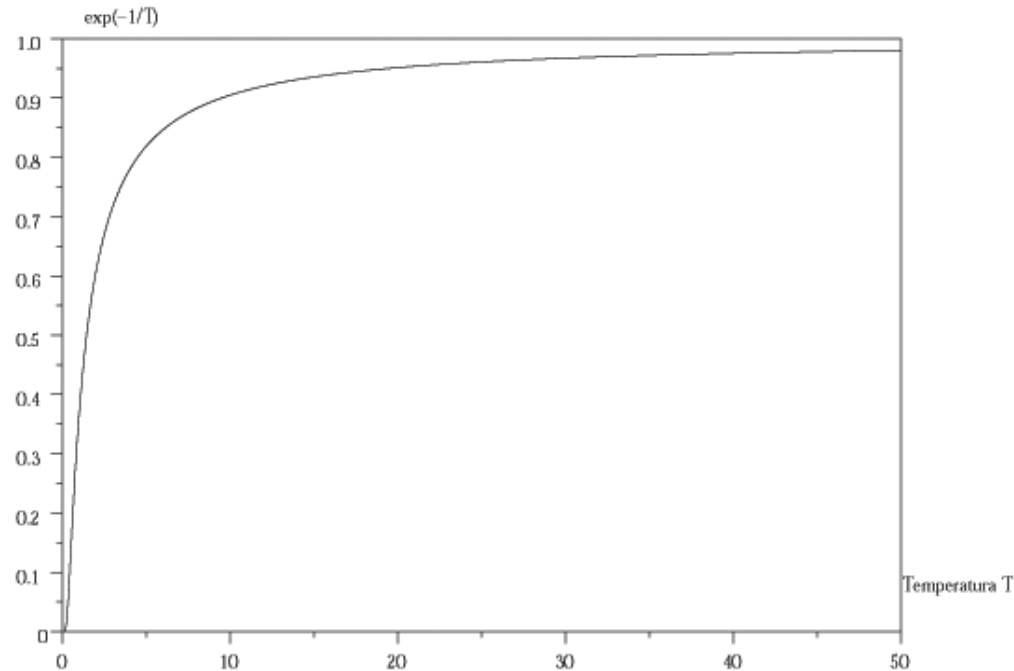


- Este procedimento é repetido até se atingir o equilíbrio térmico (algoritmo de Metropolis)



Probabilidade de aceitação de um movimento de piora (problema de minimização)

- Baseada na fórmula: $P(\text{aceitação}) = e^{-\Delta / T}$
- Δ = variação de custo (valor da FO); T = temperatura



- Temperatura $\uparrow \Rightarrow$ Probabilidade de aceitação \uparrow
- Temperatura $\downarrow \Rightarrow$ Probabilidade de aceitação \downarrow



Fundamentação do método

- A probabilidade de um dado estado com energia f_i ser o estado corrente é:
 - $e^{-f_i/(kT)} / \sum_j e^{-f_j/(kT)}$ (Densidade de Boltzmann)
- A **altas temperaturas**, cada estado tem (praticamente) **a mesma chance** de ser o estado corrente;
- A **baixas temperaturas**, somente estados com **baixa energia** têm **alta probabilidade** de se tornar o estado corrente;
- Atingido o **equilíbrio térmico** em uma dada temperatura, esta é **diminuída** e aplica-se novamente o passo de Metropolis.
- O método termina quando a **temperatura** se aproxima de **zero**.



Fundamentação do método

- No início do processo, a **temperatura** é **elevada** e a probabilidade de se aceitar soluções de piora é maior;
- As **soluções de piora** são aceitas para **escapar** de ótimos locais;
- A probabilidade de se **aceitar** uma solução de **piora** depende de um parâmetro, chamado **temperatura**;
- Quanto menor a **temperatura**, menor a **probabilidade** de se aceitar soluções de piora;



Fundamentação do método

- Attingido o **equilíbrio térmico**, a temperatura é **diminuída**;
- A **taxa de aceitação** de movimentos de piora é, portanto, **diminuída** com o decorrer das **iterações**;
- No **final** do processo, praticamente **não se aceita** movimentos de **piora** e o método se comporta como o método da **descida/subida**;
- O final do processo se dá quando a **temperatura se aproxima de zero** e nenhuma solução de **piora** é mais aceita, evidenciando o encontro de um **ótimo local**.



Algoritmo Simulated Annealing

```
procedimento SA ( $f(\cdot)$ ,  $N(\cdot)$ ,  $\alpha$ ,  $S_{Amax}$ ,  $T_0$ ,  $s$ )
   $s^* \leftarrow s$       {Melhor solução obtida até então}
  IterT  $\leftarrow 0$   {Número de iterações na temperatura T}
  T  $\leftarrow T_0$    {temperatura corrente}
  enquanto (T > 0.0001)
    enquanto (IterT <  $S_{Amax}$ ) faça
      IterT  $\leftarrow$  IterT + 1
      Gerar um vizinho ( $s'$ ) aleatoriamente na vizinhança  $N^k(s)$ 
       $\Delta = f(s') - f(s)$ 
      se ( $\Delta < 0$ ) então
         $s \leftarrow s'$ 
        se ( $f(s') < f(s^*)$ ) então  $s^* \leftarrow s'$ 
      senão
        Tome  $x \in [0,1]$ 
        se ( $x < e^{-\Delta/T}$ ) então
           $s = s'$ 
    fim-se
  fim-enquanto
  T = T x  $\alpha$ 
  IterT = 0
fim-enquanto
retorne  $s^*$ 
fim-procedimento
```



Prescrições para o resfriamento

- Geométrico:

$$T_k = \alpha T_{k-1}, \quad \forall k \geq 1$$

onde T_k representa a temperatura na iteração k do método, isto é, na k -ésima vez em que há alteração no valor da temperatura e α uma constante tal que $0 < \alpha < 1$

- SA normalmente incluem **reaquecimento**, seguido de novo resfriamento, quando a quantidade de movimentos consecutivamente rejeitados é alta
- É comum trabalhar nas **temperaturas mais altas** com uma **taxa de resfriamento menor** e **umenta-lá** quando a temperatura reduzir-se



Prescrições para determinar a temperatura inicial

- Pela **média dos custos** das soluções vizinhas:
 - Gerar uma solução inicial qualquer
 - Gerar um certo número de vizinhos
 - Para cada vizinho, calcular o respectivo custo
 - Retornar como temperatura inicial o maior custo das soluções vizinhas
- Por **simulação**
 - Gerar uma solução inicial qualquer
 - Partir de uma temperatura inicial baixa
 - Contar quantos vizinhos são aceitos em SA_{max} iterações nessa temperatura
 - Se o número de vizinhos aceitos for **alto** (por exemplo, 95%) retornar a temperatura corrente como a temperatura inicial do SA
 - Caso contrário, **umentar a temperatura** (por exemplo, em 10%) e **repetir o processo**



Considerações Finais

- Número **máximo de iterações** em uma dada temperatura deve ser calculado com base na **dimensão do problema**;
- **Temperatura de congelamento** do sistema: quando se atingir, p.ex., $T = 0,001$ ou quando a taxa de aceitação de movimentos cair abaixo de um valor predeterminado;
- Os parâmetros mais adequados para uma dada aplicação só podem ser obtidos por **EXPERIMENTAÇÃO**.



Implementação do Simulated Annealing

- **Decisões Genéricas: Prescrição de Annealing**

Temperatura Inicial, Temperatura Final, Taxa de Resfriamento e a Condições de Parada

- **Temperatura Inicial:** Deve ser alta o bastante para permitir movimentos livres entre soluções vizinhas

- Pode ser escolhida a partir do conhecimento da variação média de custo entre soluções vizinhas
- Alternativamente pode ser obtida por *simulação*, eg., fixando-se uma taxa de aceitação mínima de movimentos

- **Taxa de Resfriamento:** O equilíbrio térmico deve ser aproximado a cada temperatura (em teoria o número de iterações requerido cresce exponencialmente com o tamanho do problema)

a) Resfriamento Geométrico $T = \alpha T$, $\alpha < 1$

- Resfriamento lento ($0.8 < \alpha < 0.99$)
- O número de iterações a cada T pode ser variável, eg., ligado a uma taxa fixa de aceitação de movimentos: alta $T \rightarrow$ poucas iterações



Implementação do Simulated Annealing

- b) $T = T / (1+\beta T)$, com β pequeno
 - Resfriamento rápido uma só iteração por temperatura

- c) Prescrição de Hajek: $T = c / [\log (1+k)]$, $k \equiv$ iteração
 - Resfriamento muito lento
 - Para c da ordem da profundidade do mínimo local mais profundo, a convergência do algoritmo esta garantida se $k \rightarrow \infty$

- **Temperatura Final:** Em teoria a temperatura final deve ser zero. Na prática é suficiente chegar a uma temperatura próxima a zero devido a precisão limitada da implementação computacional
 - Especifica-se um numero máximo de iterações do algoritmo garantindo que ele atinja baixas temperaturas
 - Alternativamente identifica-se o congelamento do processo quando a taxa de aceitação de movimentos cai abaixo de um valor predeterminado

- **Regra Geral:** *Os parâmetros mais adequados para uma dada aplicação do algoritmo só podem ser estabelecidos por **experimentação***



Implementação do *Simulated Annealing*

- **Decisões Específicas do Problema**

Espaço de Soluções, Estrutura de Vizinhança, Função Custo

- Do resultado de **Hajek**: Espaço de soluções com topografia acidentada deve ser evitado, espaço com grandes áreas planas também, já que prejudica a evolução do algoritmo
- Estrutura de vizinhança deve garantir que qualquer solução seja alcançável a partir de qualquer outra, para garantir convergência
- Soluções não-plausíveis devem ser preferencialmente penalizadas ao invés de mantidas fora do espaço de soluções, para garantir a condição acima e também para facilitar o cálculo da função objetivo



Conteúdo do Curso

C01 – Simulated Annealing (20/11/07).



C02 – Busca Tabu (22/11/07).

C03 – Colônia de Formigas (27/11/07).

C04 - GRASP e VNS (29/11/07).

C05 – Metaheurísticas Híbridas – CS (04/12/07).