Algorithmes génétiques

Ivan Boelle
Joffrey Tourret
Ingénieurs 2000 – IR3

Algorithmes génétiques

Présentation

- Problèmes « non classiques »
- Algorithmes basés sur les heuristiques
- Algorithmes génétiques

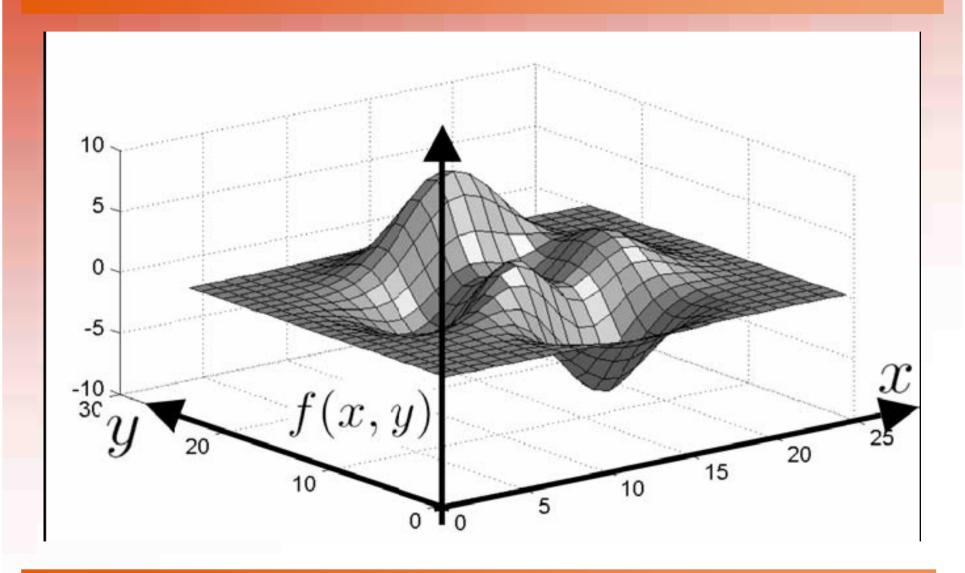
Fonctionnement

- Principes de base
- Optimisation

Utilisation

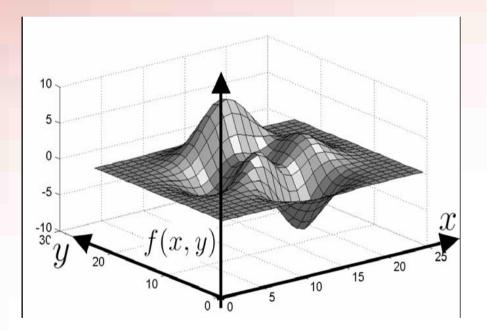
- Modélisation
- Démos
- Cas réels
- Conclusion
- Bibliographie

- Problèmes « non classiques »
 - Pas de méthode pour résoudre
 - Déplacement d'un robot
 - Modélisation trop complexe
 - Comportement social
 - Évolution / Adaptation / Tolérance à l'erreur
 - Systèmes de perception, d'analyse



 $R = \{x,y\}$ tel que g(f(x,y)) est optimal avec $(x,y) \in I$

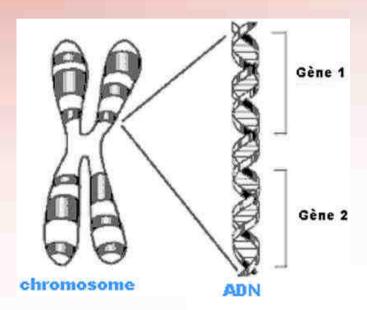
- R: Meilleure solution
- (x,y): Solution
- I: Ensemble des solutions
- f(x,y): Fonction coût
- g(): Fonction objectif

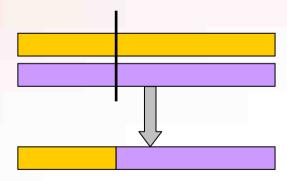


- Une solution: les heuristiques
 - Principaux algorithmes
 - Brute force (Monte Carlo)
 - Hill climbers(gradient descent, annealing, tabu search)
 - Evolutionary algorithm (Genetic, ant colony, neurals networks)
 - Constraints algorithms (Local consistency, hybrid algorithms)

- Algorithmes génétiques
 - Origine : Théorie Darwinienne de l'évolution
 - Struggle for life
 - Sélection naturelle
 - AG inspirés du paradigme
 - Terminologie identique (population, individu, chromosome, gène)
 - Traduction du phénomène
 - Opérateurs d'évolution
 - Sélection
 - Croisement
 - Mutation

- Algorithmes génétiques
 - Gène et génotype
 - Crossing over





Algorithmes génétiques

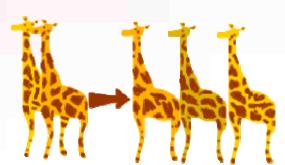
Individus différents



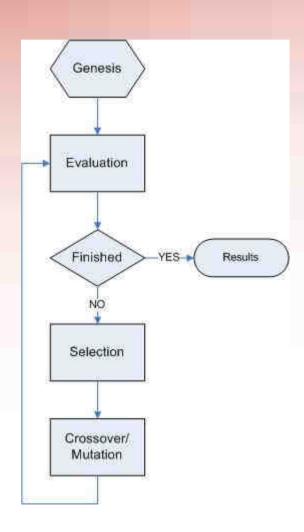
Sélection des mieux adaptés



Hérédité

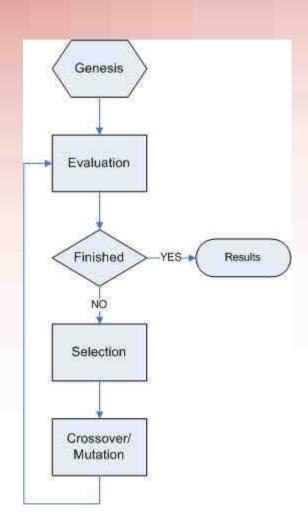


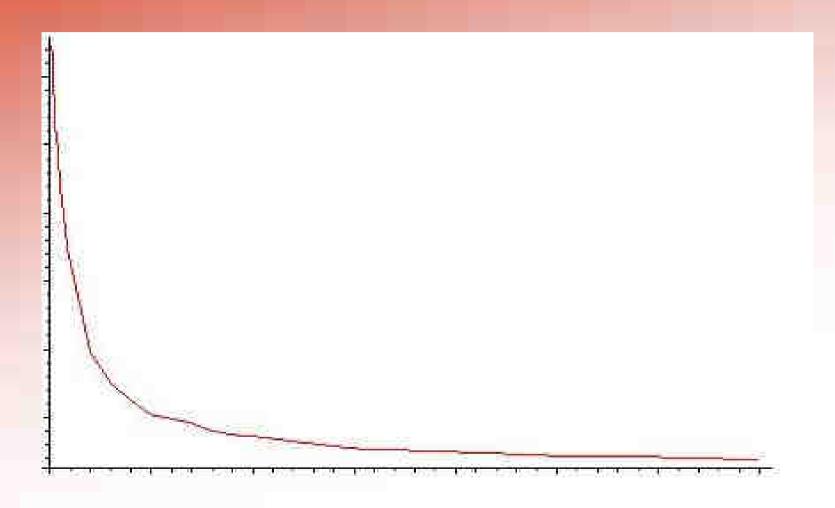
- Principes de base
 - Modélisation de la sélection naturelle
 - Etape d'évaluation
 - C'est donc une sélection artificielle
 - Intervention humaine



Principes de base

- Génération
 - Création d'un population aléatoire
- Evaluation
 - Comparaison des individus
- Sélection
 - On ne garde que les meilleurs
- Croisement/Mutation
 - On les fait se reproduire / Évoluer
- Retour à l'évaluation





- Optimisations: Implémentation
 - Gestion mémoire
 - Problèmes:
 - Algorithmes avec de très nombreuses itérations
 - Variables temporaires nombreuses
 - Solutions:
 - Utilisation de tampons (buffers)
 - Stratégies de réutilisation
 - Design pattern Flyweight

- Cas concret : Problème
 - $f(x_1, x_2, x_3, ..., x_n) = x_1 * x_2 + x_3 ... / x_n$
 - $f(x_1, x_2, x_3, ..., x_n) = 1000$
 - $-x_1 = ?, x_2 = ?, x_3 = ?, ..., x_n = ?$
 - La suite des opérations aléatoirement choisie en début d'algorithme
- Comment modéliser le problème ?
 - Que cherche-t-on?
 - On définit la population, les individus, les gènes

- Population
 - Ensemble de suites de valeurs (solutions potentielles)
- Individu
 - Suite de valeurs
- Gène
 - Une des valeurs
- On définit alors les opérateurs nécessaires à l'algorithme

- Evaluation
 - Calcul de f(x,y,z,...) avec les opérandes de la fonction
 - Ecart du résultat / résultat attendu
- Sélection
 - On ne retient que les meilleurs solutions en les triant
- Croisement
 - Deux suites parent donnent deux suites enfant
 - Le début de l'une devient le début de l'autre en coupant aléatoirement
- Mutation
 - On modifie une des valeurs de certaines suites de manière aléatoire

```
générer population
Pour i de 0 a nb_essai_max{
    pour tous les individus{
        evaluer(individu)
    }
    Si meilleur_individu == resultat_attendu{
        arret
    }
    sélectionner(population)
    croiser(population)
    muter(population)
}
```

- Solution = meilleur_individu
- Il est possible de ne pas exiger l'égalité et de se contenter d'une valeur approchée

- Exemple JAVA avec JGAP
 - JGAP: Algorithme génétique « fin »
 - Problème:

$$f(x,y,z,...) = x / y * z + ...$$

 $f(x,y,z,...) = 10000$
 $x = ?, y = ? z = ?, ...$

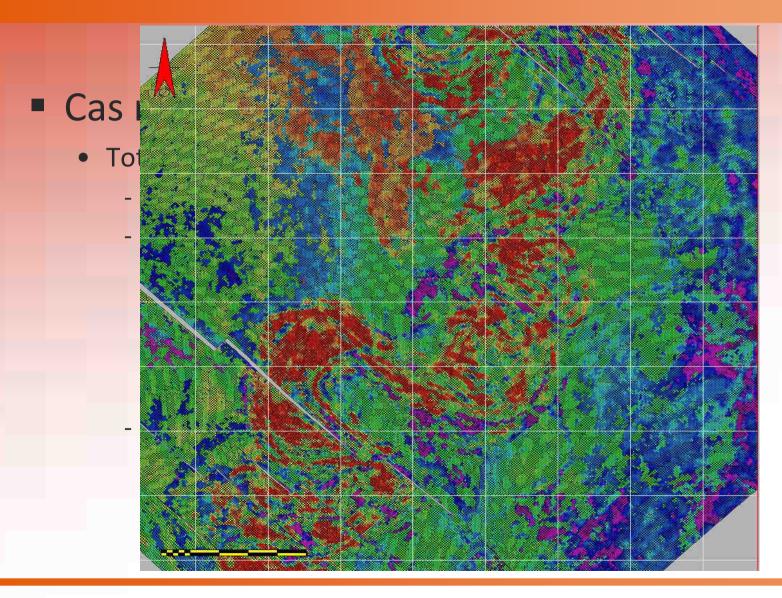
- Modélisation Java:
 - CalculChromosome
 - CalculGene
 - CalculFitnessFunction
 - Operation

Démo

- Problème classique : le voyageur de commerce:
- Recherche d'un cycle hamiltonien de plus courte distance dans un graphe
- Comparaison de l'algorithme Monte Carlo avec un algorithme génétique.

Démo: biobloc

- Évolution
- Problème: Apprendre a un robot a effectuer des opérations sans connaître ses capacités exactes.
- Modélisation subodorée:
 - Robot
 - « Biobloc »
 - Fonctions d'adéquations simples (meilleur performance retenue)



Conclusion

Conclusion

- Algorithmes génétiques:
 - Une solution basée sur l'optimisation
 - Un algorithme évolutionniste
- Problématiques associées
 - Modélisation
 - Optimisation
 - Algorithmique
 - Implémentation
- Applications / Avenir

Bibliographie

Démonstrations

- http://www.caplet.com/MannaMouse.html
- http://www.rennard.org/alife/french/gav.html
- http://www.lalena.com/AI/Ant/Ant.aspx
- http://math.hws.edu/xJava/GA/
- http://magnin.plil.net/anciensite/coursag/voyageur/voyageur.htm
 http://magnin.plil.net/anciensite/coursag/voyageur/voyageur.htm

Bibliographie

- Sites explicatifs
 - http://cs.felk.cvut.cz/~xobitko/ga/
 - http://en.wikipedia.org/
 - http://animatlab.lip6.fr/papers/Mouret LMag 05 ga.pdf
 - http://magnin.plil.net/spip.php?rubrique8
 - http://fr.wikipedia.org/wiki/Algorithme_g%C3%A9n%C3%A9tique

Bibliographie

- Sites pour le développement / API
 - http://www.genetic-programming.org/
 - http://jaga.sourceforge.net/
 - http://jgap.sourceforge.net/