

SIMULIRANO KALJENJE (SIMULATED ANNEALING)

- + podvrsta stohastičkih optimizacijskih algoritama
- + drugi nazivi: *Monte Carlo kaljenje, stohastičko hlađenje*
- + način rada klasičnog (determinističkog) optimizacijskog postupka:
 - o kreće od jednog početnog rješenja
 - o postojeće rješenje zamjenjuje boljim, iz neposredne okoline
 - o uvijek nalazi najблиži lokalni optimum
- + simulirano kaljenje:
 - o kreće od jednog početnog rješenja
 - o postojeće rješenje zamjenjuje boljim, ali ga može zamijeniti i lošijim, uz određenu vjerojatnost prihvaćanja
 - o vjerojatnost prihvaćanja lošijeg rješenja opada kako algoritam napreduje
 - o nalazi (i) globalni optimum
- + priča o kaljenju metala...
- + preslikavanje u algoritamsku domenu:
 - o konfiguracija atomske rešetke - moguće rješenje problema
 - o energija - funkcija cilja
 - o temperatura - kontrolni parametar c

```

procedura simulirano_kaljenje( $i_0, c_0$ );
     $i := i_0$ ; // početno rješenje
     $C := C_0$ ;
     $C_i := C(i)$ ; // funkcija cilja
    ponavljam
        ponavljam
             $j := \text{susjedno\_rješenje}(i)$ ;
             $C_j := C(j)$ ;
             $\Delta C := C_j - C_i$ ;
             $\text{prihvati} := \text{FALSE}$ ;
            ako je  $\Delta C < 0$  tada
                 $\text{prihvati} := \text{TRUE}$ ;
            inače
                ako je  $\exp(-\Delta C/c) > \text{random}[0, 1]$  tada
                     $\text{prihvati} := \text{TRUE}$ ;
                ako je  $\text{prihvati} = \text{TRUE}$  tada
                     $i := j$ ; // prihvati susjedno rješenje
                     $C_i := C_j$ ;
            do termalne_ravnoteže
                smanji parametar  $c$ ;
            do zamrzavanja
        kraj.
    
```

- + u općenitom slučaju treba odabrati:
 - o početnu vrijednost c_0
 - o konačnu vrijednost c_F
 - o funkciju hlađenja, odnosno kako se mijenja c
- + određivanje početnog c

- zadajemo početnu vjerojatnost prihvaćanja koja je relativno velika ($>50\%$) - p_0
- odredimo prosječno pogoršanje (tj. povećanje) funkcije cilja za nekoliko susjednih rješenja - ΔC^+
- c_0 računamo kao: $c_0 = \Delta C^+ / \ln(1/p_0)$
- + Konačna vrijednost c_F se najčešće ne zadaje, nego se postupak ponavlja zadani broj puta (vanjska petlja)
- + funkcija hlađenja se najčešće realizira množenjem c sa brojem manjim od 1 (iz [0.5,0.99])
- + broj ponavljanja unutarnje petlje ("termalna ravnoteža") se obično zadaje kao brojčana vrijednost ovisna o veličini (složenosti) problema

RJEŠAVANJE TSP-A POMOĆU SIMULIRANOG KALJENJA

- + TSP (travelling salesman problem) - problem trgovačkog putnika; najpoznatiji problem kombinatoričke optimizacije
- + običi N gradova uz najmanji put
- + $(N-1)!$ mogućih rješenja (NP težak problem)
- + predstavljanje rješenja: niz indeksa gradova (4,7,2,...) duljine N
- + kako odrediti "susjedno rješenje"?
 - najjednostavnije: zamjena dva slučajno odabrana grada
 - $(4,7,2,3,5,8) \rightarrow (4,5,2,3,7,8)$
 - složenije ali učinkovitije (isprobajte!): zamjena redoslijeda podniza gradova
 - $(4,7,2,3,5,8) \rightarrow (4,5,3,2,7,8)$
- + kako odrediti početni parametar c_0 ? moramo odrediti prosječno povećanje puta (u nekoliko slučajnih promjena)
- + ulazni parametri:
 - N - broj gradova (100)
 - S - broj ponavljanja vanjske petlje (10-100)
 - p_0 - početna vjerojatnost prihvaćanja lošijeg rješenja (0.7-0.8)
 - α - faktor smanjenja 'temperature' (0.5-0.99)
 - KTL - koeficijent termalne ravnoteže: pomoću njega računamo broj ponavljanja unutarnje petlje (0.1-0.5)
- + ostale varijable:
 - G - matrica koordinata gradova (dimenzija Nx2)
 - D - matrica udaljenosti gradova (dimenzija NxN)
 - put - rješenje s kojim radimo, niz od N brojeva
 - dput - duljina puta (vrijednost funkcije cilja)
 - promjena - razlika duljina puteva

```
procedura TSP(N,S,p0,α,KTL) ;
    (slučajno) generiraj koordinate N gradova u kvadratnom području;
    // ili učitaj koordinate iz datoteke, npr.
    izračunaj matricu D(NxN); // udaljenosti svih mogućih kombinacija gradova
    put:=početno rješenje; // (1,2,3,...,N)
    dput:=duljina(put);

    // određivanje prosječnog povećanja puta - funkcije cilja
    prosjek_povecanja:=0; brojac:=0;
    za i:=1 do 100 radi
        put2:=slučajno_susjedno_rješenje(put);
        dput2:=duljina(put2); // ne računati za sve gradove!
        ako je dput2>dput tada // samo u slučaju povećanja duljine puta
            prosjek_povecanja+=(dput2-dput);
            brojac++;
        c:=(prosjek_povecanja/brojac)/ln(1/p0); // početni c

        za i:=1 do S radi {
            za j:=1 do KTL*N2 radi {
                put2:=slučajno_susjedno_rješenje(put);
                dput2:=duljina(put2);
                promjena:=dput2-dput;
                prihvati:=FALSE;
                ako je promjena<0 tada
                    prihvati:=TRUE;
                inače
                    ako je exp(-promjena/c)>random[0,1] tada
                        prihvati:=TRUE;
                ako je prihvati=TRUE tada
                    put:=put2;
                    dput:=dput2;
                } // unutarnja petlja
                c:=c*α;
            } // vanjska petlja
        kraj.
```