# Introdução à otimização evolucionária com objetivos múltiplos

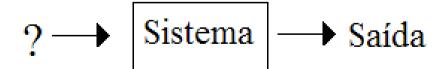
Aluízio Fausto Ribeiro Araújo Arthur Gonçalves de Carvalho

### Roteiro

- Otimização
  - Objetivo Único
  - Objetivos Múltiplos
- Geração de Soluções
  - Métodos Clássicos
  - Otimização Evolucionária
- Métricas
  - Corretude
  - Diversidade
- Softwares & Frameworks
- Conclusões & Trabalhos Futuros

# Otimização

- Procedimento de busca por soluções ótimas
- Qualidade mensurada de acordo com objetivo(s) [Funções]
  - Qual a entrada fornecida ao sistema que o leva a uma saída ótima?

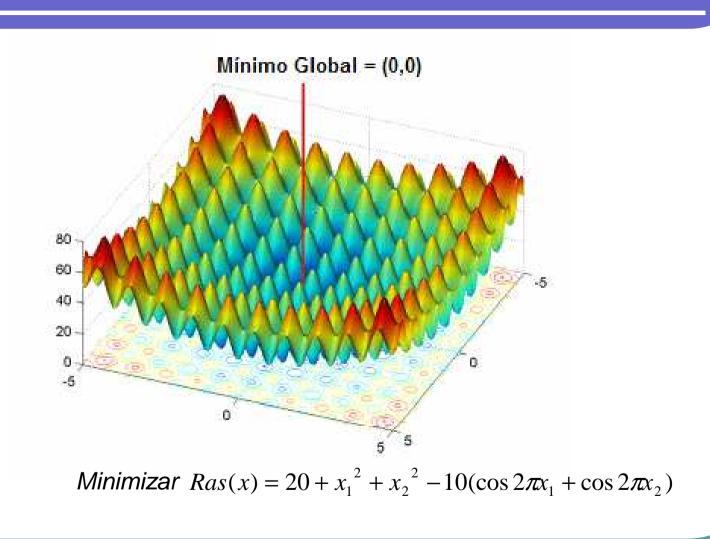


# Otimização - Objetivo Único

- Resulta na busca pela melhor solução (Mínimos ou Máximos Globais)
- Técnicas baseadas em gradientes, algoritmos evolucionários, busca com heurísticas...
- Formalização:

Dada uma função f:A->R desejamos encontrar um elemento em A tal que  $f(x_0) \le f(x)$  para todo  $x \in A$ 

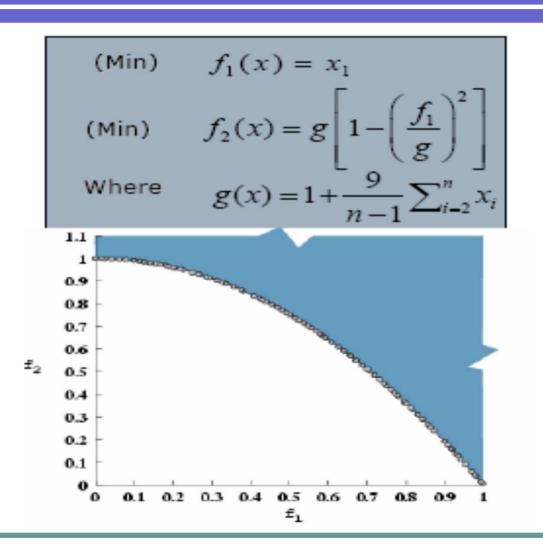
# Otimização - Objetivo Único



• Exemplo: Pareto-optimal front Multi-Objective Comfort Optimization Using **Evolutionary** Algorithms 40% Kalyanmoy Deb 10k 100k Cost

- Objetivos múltiplos e possivelmente conflitantes:
  - Decisões;
  - Estruturas.

 Diversas soluções plausíveis (Tradeoffs).



#### Formalização:

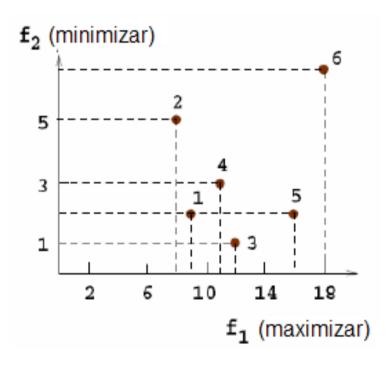
$$ext{Min/Max} \quad (f_1(\mathbf{x}), f_2(\mathbf{x}), \dots, f_M(\mathbf{x}))$$
 Restrições  $g_j(\mathbf{x}) \geq 0$   $h_k(\mathbf{x}) = 0$   $\mathbf{x}^{(L)} \leq \mathbf{x} \leq \mathbf{x}^{(U)}$ 

$$X = \{x_1, x_2, ..., x_n\}$$

$$\begin{array}{c} x \\ \text{Espaço de} \\ \text{Decisão} \end{array} \begin{array}{c} x \\ \text{Busca} \end{array}$$

- Procedimento "ideal" na otimização com múltiplos objetivos:
  - Encontrar soluções ótimas;
  - Encontrar soluções esparsas.
- Tomada de Decisão Multi-critério (Multiple criterion decision-making -MCDM)

- Soluções ótimas são obrigatoriamente soluções não- dominadas:
- X domina Y se:
  - X não é pior que Y em todos os objetivos
  - X é melhor que
     Y em ao menos
     um objetivo



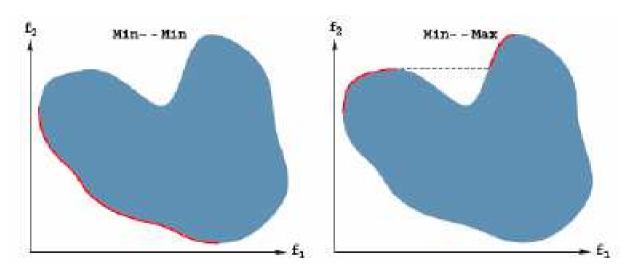
 Pontos Ótimos de Pareto = Conjunto de todas as soluções não-dominadas do espaço.

Formalização:

Um ponto  $x^*$  será ótimo de Pareto se e somente se não existe outro ponto x tal que  $F(x) < F(x^*)$  e exista ao menos uma função objetivo tal que  $f_i(x^*) < f_i(x)$ 

**A1** Arthur; 23/11/2007

 Fronteira de Pareto = Curvas formadas pelo conjunto de pontos ótimos de Pareto.



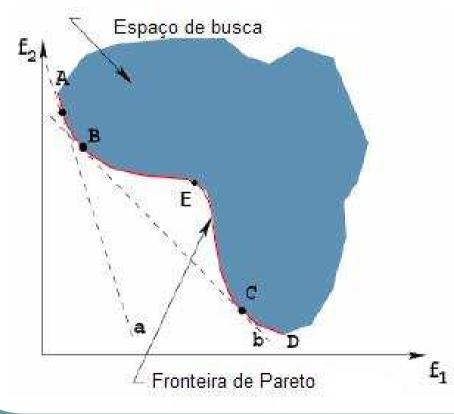
- Estratégia da otimização com múltiplos objetivos:
  - Encontrar um conjunto de soluções mais próximas da fronteira de Pareto;
  - Encontrar o conjunto de soluções mais diversas possível.

# Geração de Soluções

- Métodos clássicos: Transformação do problema
  - Soma ponderada
  - E-constraint
- Métodos modernos: Populações
  - Algoritmos Genéticos
  - Teoria dos Jogos

### Métodos Clássicos

#### Soma Ponderada



Minimizar/Maximizar

$$F(x) = \sum_{m=1}^{M} W_m f_m(x),$$

Relativo às restrições

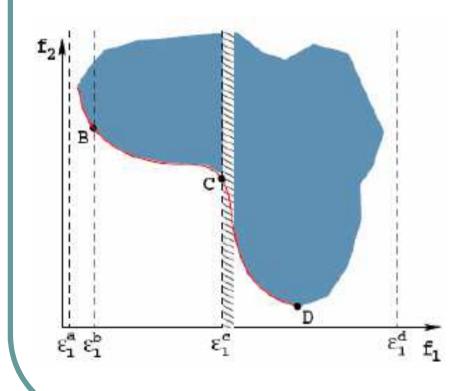
$$g_{j}(x) \ge 0, \quad j = 1, 2, ..., J;$$

$$h_k(x) = 0, \quad k = 1, 2, ..., K;$$

$$x_i^{(L)} \le x_i \le x_i^{(U)}, \quad i = 1, 2...n$$

### Métodos Clássicos

#### E-Constraint



#### Minimizar/Maximizar

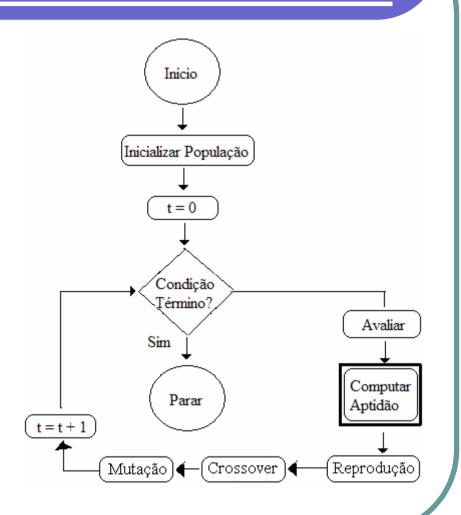
$$f_{\mu}(x)$$

#### Relativo às restrições

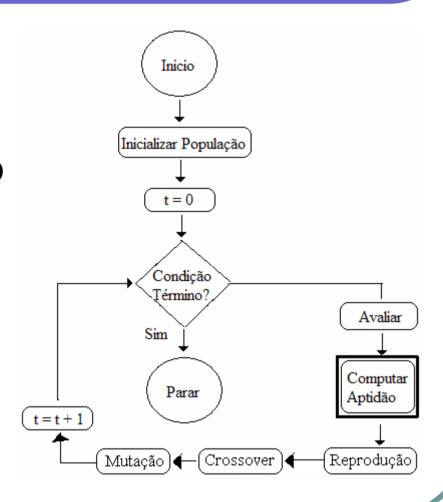
$$f_m(x) \le \varepsilon_m, \quad m = 1, 2, ..., M \quad e \quad m \ne \mu$$
 $g_j(x) \ge 0, \quad j = 1, 2, ..., J;$ 
 $h_k(x) = 0, \quad k = 1, 2, ..., K;$ 
 $x_i^{(L)} \le x_i \le x_i^{(U)}, \quad i = 1, 2, ..., n$ 

- Computação Evolucionária: Abordagem inspirada no processo evolucionário aqui empregada para solucionar problemas de otimização. Ela considera:
  - Aptidão (indivíduos mais aptos);
  - Tentativa-e-erro (caráter estocástico);
  - Populações;
  - Operadores evolucionários (Seleção e Variação).

- 1. Representação
- 2. Inicialização
- 3. Função de aptidão
- 4. Seleção
- 5. Operadores genéticos



- 6. Sobreviventes (Próxima Geração)
- 7. Condição de término



- Metas Genéricas de um MOEA
  - Meta 1: Preservação de pontos não-dominados (elitismo X não elitismo);
  - Meta 2: Progressão ou condução da fronteira do Pareto conhecida (FP<sub>C</sub>) para a fronteira do Pareto verdadeira (FP<sub>v</sub>);
  - Meta 3: Geração e manutenção de diversidade de pontos sobre a Fronteira do Pareto;
  - Meta 4: Entrega de número limitados do FP<sub>C</sub> para o tomador de decisões.

- Passos de Projeto do Procedimento Geral (meta-nível) de um MOEA
  - Passo 0: Defina o MOP
    - Função objetivo, representação, restrições, integração ao MOEA.
  - Passo 1: O MOEA gera a fronteira do Pareto (FP<sub>C</sub>)
    - Determinação de conjuntos não-dominados (FP<sub>conh</sub>)s a cada geração, convergindo para próximo de FP<sub>V</sub>, executada um número de vezes que permita atingir alguma métrica.
  - Passo 2: O MOEA busca gerar distribuição uniforme ao longo da fronteira do Pareto
    - Isto ocorre no final de cada geração.

- Passos de Projeto do Procedimento Geral (meta-nível) de um MOEA (continuação)
  - Passo 3: Selecione alguns pontos ótimos na FP
    - Apresente estes pontos ao tomador de decisão.
  - Passo 4: Determine o conjunto de Pareto ótimo (FP<sub>conh</sub>)
    - Implemente valores de variáveis de decisão como selecionado pelo tomador de decisões.
  - Passo 5: Visualize o processamento do algoritmo e seus resultados como apropriado para melhorar desempenho do MOEA
    - Considere eficiência e efetividade.

- Operadores dos MOEAs organizados para atingir seus 4 objetivos primários:
  - Meta 1: Preservação de pontos não-dominados
    - Ordenamento baseado em dominância;
    - Abordagens Não-Pareto X Pareto;
    - Arquivamento e elitismo da população de cromossomos.
  - Meta 2: Progressão para FP<sub>v</sub>
    - Convergência para FP<sub>v</sub>;
    - Geração de pontos fenótipos não-dominados;
    - Manipulação de blocos construtivos explícita X Não-explícita;
    - Métricas de desempenho qualitativo X quantitativo e comparações visuais;
    - Modelos MOEA probabilísticos, incorporação de busca local, etc.

- Operadores dos MOEAs organizados para atingir seus 4 objetivos primários (cont):
  - Manutenção de diversidade nos pontos do FP<sub>conh</sub>
    - Preservação de diversidade;
    - Emprego de nichos e compartilhamento de aptidões a engatinhar na fronteira do Pareto;
    - Pontos diversos, uniformemente distribuídos no FP<sub>conh</sub>.
  - Meta 4: Disponibilização de um número limitado de pontos do Pareto para o tomador de decisões.

- Compartilhamento de Aptidão (Fitness sharing)
  - Motivação = ENCONTRAR e MANTER múltiplas soluções ótimas.
- Cenário
  - População = N
  - Soluções ótima = q ( q << N )</li>
  - m<sub>i</sub> = Ocupação de i

Função hipotética

$$f_i' = \frac{f_i}{m_i}, 1 \le i \le q$$

- Problema
  - Identificar soluções pertencentes aos ótimos (nichos).

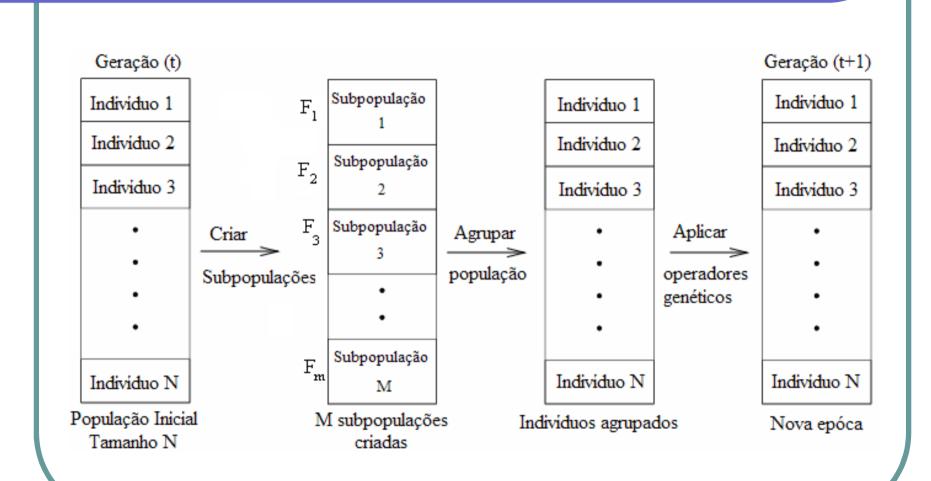
- Goldberg
  - Estimar número de soluções de cada nicho Nc

$$Sh(d) = \begin{cases} 1 - \left(\frac{d}{\sigma_{share}}\right)^{\alpha}, se \ d \leq \sigma_{share} \\ 0, caso \ contrário \end{cases}$$

Logo,

$$N_i = \sum_{j=1}^{N} Sh(d_{ij}) \in f_i' = \frac{f_i}{N_i}$$

- VEGA Vector Evaluated Genetic Algorithm
  - David Schaffer (1984) PhD thesis.
  - Pioneiro.
  - Não utiliza conceitos relacionados a ótimos de Pareto.
  - Divide população em blocos.
  - Cada bloco é reproduzido com uma função objetivo.



- VEGA
  - VANTAGENS
    - Intuitivo
  - DESVANTAGENS
    - Soluções tendenciosas

- MOGA Multi-Objective Genetic Algorithm (1993)
  - Carlos Fonseca e Peter J. Fleming (1993).
  - Pioneiro
    - Soluções não-dominadas.
  - Gera ranking de soluções.
  - Não garante diversidade.

- Para cada solução em uma dada geração:
  - Calcule o número de soluções que dominam a solução considerada;
  - Determine o rank de acordo com este cálculo.
- Organize a população de acordo com um rank

$$r_i = 1 + n_i$$

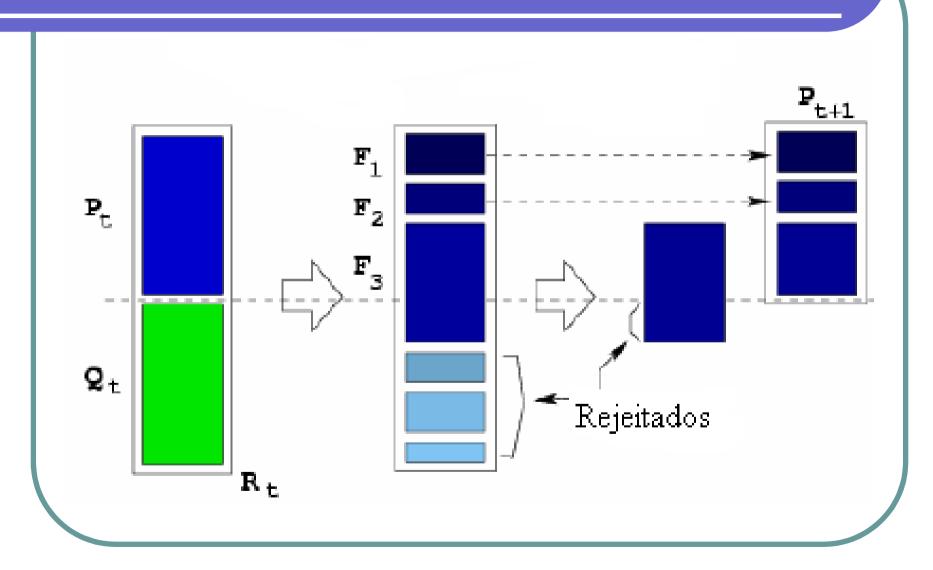
- Ordene em ordem crescente.
- Assinale aptidão a cada indivíduo através de interpolação do melhor (rank 1) para o pior (último rank) como aptidão compartilhada.

- MOGA
  - VANTAGENS
    - Intuitivo.
    - Encontra várias soluções não-dominadas.
  - DESVANTAGENS
    - Não garante diversidade.
    - Computacionalmente custoso.

- NSGA-II Elitist Nondominated Sorting Genetic Algorithm
  - Seguiu o NSGA de Srinivas e Deb (1994).
  - Deb et al. propuseram o NSGA-II (2000, 2002).
  - Algoritmo para encontrar múltiplas soluções ótimas do Pareto para resolver um problema de otimização multi-objetivo.

- NSGA-II Elitist Nondominated Sorting Genetic Algorithm
  - Possui três características:
    - Emprega um princípio elitista, com aptidão baseada em ordenamento (ranking);
    - Emprega um mecanismo explicito de preservação de diversidade, compartilhamento de aptidão (fitness sharing);
    - Enfatiza soluções não dominadas.

- Combina conjuntos de pais (P<sub>t</sub>) e filhos (Q<sub>t</sub>)
  - Considera grupos de soluções com ranks melhores F<sub>1</sub>>F<sub>2</sub>>F<sub>3</sub>>...
- Cria ranking
  - Baseado em dominância.
  - Ordena as soluções de acordo com este rank.
  - Rejeita soluções com rank mais baixo.
- Seleciona N melhores soluções
  - Soluções rejeitas com base em menor diversidade.



- Algoritmo do NSGA-II
  - Crie a população intermediária através da união dos indivíduos em uma geração com seus filhos: R<sub>t</sub>=P<sub>t</sub> U Q<sub>t</sub>.
  - Ordene  $R_t$  e gere as frentes  $F_i$ , i=1, 2, ...
  - Faça  $P_{t+1} = P_{t+1} + F_i$ , enquanto  $P_{t+1} < |P_t|$ .
  - Complete a população com indivíduos da frente próxima frente, empregando crowding distance para ordenar indivíduos.
  - Crie próxima prole Q<sub>t+1</sub> empregando seleção por *crowding tournament*, operadores de mutação e cruzamento.

- Peculiaridade na seleção
  - Muitas soluções em um mesmo nível.
  - Soluções de nichos menores possuem prioridade.
  - Proporciona diversidade.
- Seleção Crowding Tournament
  - Uma solução i ganha um torneio com outra solução j uma das condições for verdadeira:
    - $r_i < r_j$ , melhor rank de *i* com respeito a j;
    - $r_i = r_i$ , e  $d_i > d_i$ , melhor crowding distance de i.

#### VANTAGENS

- Elitismo;
- Diversidade;
- Prova de convergência (seleção com torneio simples).

#### DESVANTAGENS

- Estimar parâmetro do compartilhamento de aptidão.
- Ordenação na população de tamanho 2N.
- Perda de convergência (Crowding tournament).

- SPEA-2 Elitist Nondominated Sorting Genetic Algorithm
  - Possui três características:
    - Emprega um princípio elitista, com aptidão baseada em ordenamento (ranking);
    - Emprega um mecanismo explicito de preservação de diversidade, compartilhamento de aptidão (fitness sharing);
    - Enfatiza soluções não dominadas.
    - http://www.ccs.neu.edu/home/kunkle/papers/techreports/moeaComparison.pdf
    - http://e-collection.library.ethz.ch/eserv/eth:24689/eth-24689-01.pdf
    - http://www.cleveralgorithms.com/nature-inspired/evolution/spea.html
    - https://www.google.com.br/url?sa=t&rct=j&q=&esrc=s&source=web&cd=7&cad=rja&uact=8&ved=0 CFcQFjAGahUKEwjy\_brpt4nJAhUJk5AKHcLhA6g&url=http%3A%2F%2Fwww.polymtl.ca%2Fnamp%2Fdocweb%2FModules\_Web%2FM15\_Part1\_Tier1\_MultiObjective.ppt&usg=AFQjCNHLHE8SejW1yjS30Bb2nR3TI7KDNQ
    - https://www.google.com.br/url?sa=t&rct=j&q=&esrc=s&source=web&cd=5&ved=0CEgQFjAEahUK42 EwiWz9XOtonJAhXIi5AKHd7xCWA&url=http%3A%2F%2Fwebspace.ulbsibiu.ro%2Fadrian.florea

### Métricas

- Comparar algoritmos
  - Correção
    - Set coverage Metric
    - Generational distance
  - Diversidade
    - Spacing
    - Spread

#### Métricas - Corretude

Set Coverage Metric:

$$C(P^*,Q) = \frac{|\{q \in Q \mid \exists p \in P^* : p \prec q\}|}{|Q|}$$

Generational Distance:

$$GD = \frac{\left(\sum_{i=1}^{|Q|} d_i^p\right)^{\frac{1}{p}}}{|Q|} d_i = \min_{k=1}^{|P^*|} \sqrt{\sum_{m=1}^{M} \left(f_m^{(i)} - f_m^{*(k)}\right)^2}$$

### Métricas - Diversidade

- Spacing
  - Distribuição
  - Não considera extensão

$$S = \sqrt{\frac{1}{|Q|}} \sum_{i=1}^{|Q|} \left(d_i - \overline{d}\right)^2$$

$$d_{i} = \min_{k \in Q^{\wedge} k \neq i} \sum_{m=1}^{M} |f_{m}^{i} - f_{m}^{k}| \quad \overline{d} = \sum_{i=1}^{|Q|} \frac{d_{i}}{|Q|}$$

### Métricas - Diversidade

Spread

$$\Delta = \frac{\sum_{m=1}^{M} d_{m}^{e} + \sum_{i=1}^{|Q|} |d_{i} - \overline{d}|}{\sum_{m=1}^{M} d_{m}^{e} + |Q| \overline{d}}$$

- $d_m^e$  = Distância entre extremos de Q e P\*
- $d_i$  = Menor distância entre soluções

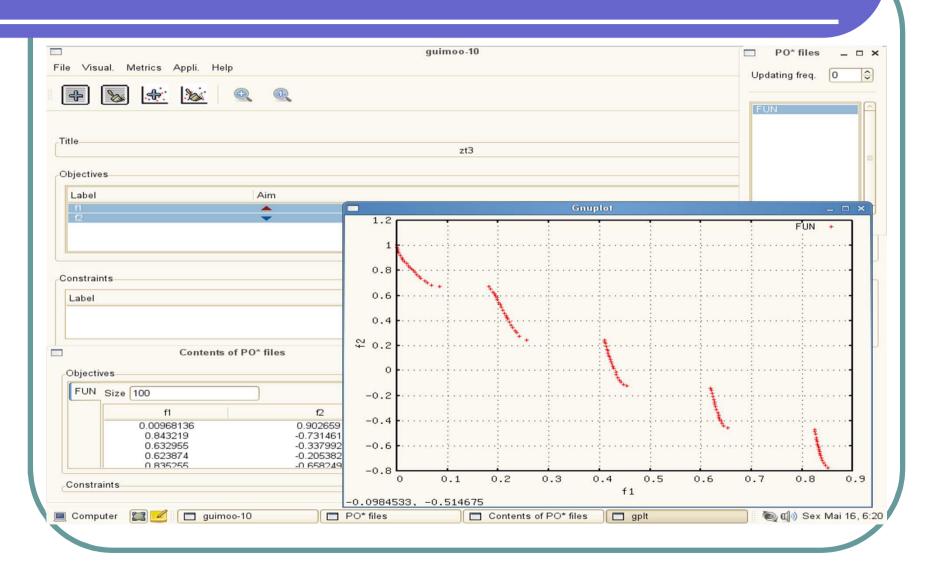
- JMetal
- PISA
- KEA
- GUIMOO

- JMetal Metaheuristic Algorithms in Java
  - Facilidade e reuso
  - NSGA-II, SPEA-II, PAES, AbYSS ...
  - ZT1-ZT6
  - Representação binária, real, permutação, real codificado em binário
  - Open e Free

- PISA
  - Dois módulos como programas independentes:
    - Específico ao problema (representação)
    - Específico ao algoritmo (seleção, aptidão)
  - Poucos algoritmos
    - NSGA-II, SPEA2
  - Muitos problemas
    - ZT1-ZT6, caxeiro-viajante
  - C/C++

- KEA Kit for Evolutionary Algorithms
  - Java (interface em c++)
  - Interface gráfica (vários bugs)
  - http://ls11-www.cs.unidortmund.de/people/schmitt/Daten/Kea/kea.jsp
- Visualização em tempo real
  - GNUPlot
- Vários problemas e algoritmos implementados

- Guimoo Graphical User Interface for Multi-Objective Optimization
  - Análise de resultados
  - Métricas
    - R-metics
    - Entropia
    - Hypervolume



#### Conclusões & Trabalhos Futuros

- AG como melhor técnica para solução de MOOP
  - Não-dominância
  - Diversidade (fitness sharing)
  - Elitismo
- Novas formas de elitismo em MOEA
- Novas funções fitness sharing
- Relação "Teoria dos jogos X Otimização com objetivos múltiplos"

#### Referências

#### Livros

- Evolutionary Algorithms in Solving Multi-Objective Problems – Coello Coello
- Multi-Objective Optimization Using Evolutionary Algorithms – Kalyanmoy Deb
- Introduction to Evolutionary Computing A. E. Eiben, J. E. Smith

#### Artigos

- Genetic algorithms with sharing for multimodal function optimization Goldberg
- On finding the maxima of a set of vector H. T. Kung, F. Luccio, F. P. Preparata