

# Evolutionäre Algorithmen AS1-7

---

---

---

---

---

---

---

---

## Evolutionäre Algorithmen

### Genetische Algorithmen

### Evolution neuronaler Netze

---

---

---

---

---

---

---

---

## Lernen durch Evolutionäre Algorithmen

**Lernziel:** Maximieren einer Zielfunktion  $R(g_1, \dots, g_n)$  durch Wahl von  $n$  Parametern  $g_1, \dots, g_n$

**Evolutionsschema** *creeping random search*

1. Wähle initial zufällige Werte  $\mathbf{g} = (g_1, \dots, g_n)$
2. Evaluiere die Lösung, bilde  $R(\mathbf{g})$  z.B. empirisch
3. Wähle zufällige Werte  $g'_1, \dots, g'_n$ , etwa leicht abweichend mit einer Normalverteilung  $N(\mathbf{g}, \mathbf{s})$
4. Evaluiere die Lösung, bilde  $R(\mathbf{g}')$
5.  $R(\mathbf{g}') > R(\mathbf{g})$ ? JA:  $\mathbf{g}' \leftarrow \mathbf{g}$  Nein: -
6. Lösung ausreichend gut? JA: STOP.

NEIN

---

---

---

---

---

---

---

---



## Lernen durch Genetische Algorithmen

### Lebewesen

Bauplan = Genotyp  $g = (g_1, \dots, g_n)$  mit  $g = \text{Chromosom}$ ,  $g_i = \text{Gen}$

Erscheinungsbild = Phänotyp ( $g$ )

Ziel-Bewertung = Fitness ( $g$ )

Mehrere Lebewesen  $g_i$  : Population  $G = \{g_i\}$

Lernziel: Maximieren der Zielfunktion (Fitness)

### Reproduktionsplan

1. Bewerte die Population G **GetFitness(G)**
2. Selektiere die Besten von G **SelectBest(G)**
3. Vermehre sie mit Änderungen **GenOperation(G)**

## Bewerten und Selektieren

PROCEDURE **GetFitness** (G: ARRAY OF TUPEL)

```
BEGIN
FOR i:=1 TO M DO      (* Bewerte die Population *)
  fitness[i] := R( G[i] )
ENDFOR;
```

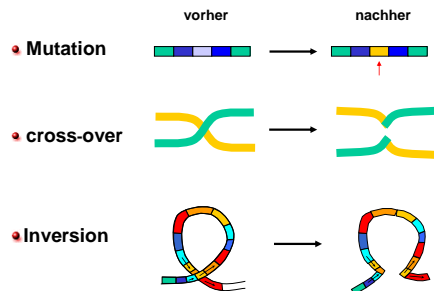
(\* Normiere Fitness auf 0..1 \*)

```
Rmin := MIN(fitness); Rmax:= MAX(fitness);
FOR i:=1 TO M DO fitness[i] := (fitness[i]-Rmin)/(Rmax-Rmin) ;
ENDFOR
END GetFitness;
```

PROCEDURE **SelectBest** (G: ARRAY OF TUPEL);

```
BEGIN      (* Lösche die Schlechtesten *)
FOR i:=1 TO M DO
  IF Random(0,1) > fitness[i] THEN delete(i,G) END
ENDFOR
END SelectBest;
```

## Genetische Operatoren

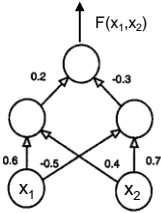






## Kodierung der Verbindungsgewichte

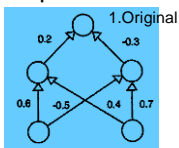
Kodierung eines Netzes **fester Struktur** durch seine Parameter



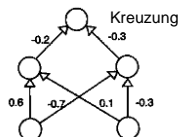
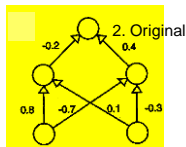
Individuum  $g = (0.2, -0.3, 0.6, -0.5, 0.4, 0.7)$

## Einfaches Crossover

Beispiel



$g_1 = (0.2, -0.3, 0.6, -0.5, 0.4, 0.7)$   
 $g_2 = (-0.2, 0.4, 0.6, -0.7, 0.1, -0.3)$   
 $g_i = (-0.2, -0.3, 0.6, -0.7, 0.1, -0.3)$



## Evolution der Verbindungsgewichte

Generation  $\leftarrow 0$

**Initialisierung** der  $g_j$ : Weise den Verbindungen in der Anfangspopulation des Netzwerks zufällige Gewichte zu

**while not Abbruchbedingung do**

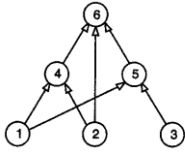
- Generation  $\leftarrow$  Generation +1
- Konstruiere zu jedem Genotyp  $g_j$  das zugehörige Netzwerk  $N_j$
- Trainiere jedes Netzwerk  $N_j$  mit den Trainingsdaten,
- Berechne die Fitness( $N_j$ ) anhand der Testdaten  $\{ (x_1, x_2) \}$ ,
- Wähle und reproduziere Netzwerke bzw.  $g_j$  gemäß ihrer Fitness,
- Rekombiniere und mutiere gewählte Individuen  $g_j$ .

**end while**



## Indirekte Kodierung

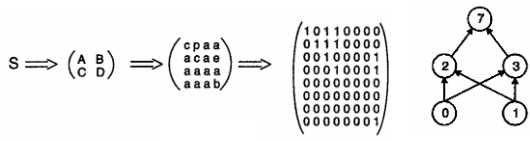
### Kodierung über Adjazenzmatrix



	1	2	3	4	5	6
1	0	0	0	1	1	0
2	0	0	0	1	0	1
3	0	0	0	0	1	0
4	0	0	0	0	0	1
5	0	0	0	0	0	1
6	0	0	0	0	0	0

$A_{ik} = 1 \iff$  Knoten  $i$  hat Verbindung zu Knoten  $k$

## Indirekte Kodierung



$$S \rightarrow \begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix}$$

$$A \rightarrow \begin{pmatrix} c & p \\ a & c \end{pmatrix} \quad B \rightarrow \begin{pmatrix} a & a \\ a & e \end{pmatrix} \quad C \rightarrow \begin{pmatrix} a & a \\ a & a \end{pmatrix} \quad D \rightarrow \begin{pmatrix} a & a \\ a & b \end{pmatrix}$$

$$a \rightarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad b \rightarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad c \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad d \rightarrow \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad e \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

## Indirektes Kodieren

### Allgemein 3-stufiges Kodierungs-Schema

Startsymbol

$$S \rightarrow \begin{pmatrix} W_1 & W_2 \\ W_3 & W_4 \end{pmatrix} \quad W_i \in \{A, B, \dots, Z\}$$

$$W_i \rightarrow \begin{pmatrix} v_1 & v_2 \\ v_3 & v_4 \end{pmatrix} \quad v_i \in \{a, b, \dots, p\}$$

$$v_i \rightarrow \begin{pmatrix} z_1 & z_2 \\ z_3 & z_4 \end{pmatrix} \quad z_i \in \{0, 1\}$$

Terminale



## Grammatik

Eine **Grammatik G** hat i.A. folgende Komponenten:

- ein endliches Alphabet  $\Sigma$  (Terminalzeichen)
- eine endliche Menge  $V$  von Variablen mit  $\Sigma \cap V = \emptyset$
- das Startsymbol  $S \in V$
- eine endliche Menge  $P$  von Produktionen

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

## Evolution von Neuronalen Netzen

### • Vorteile

- **Gewichte** können durch genet. Operationen verbessert werden, ohne in lokalen Optima stecken zu bleiben
- **Neue Strukturen** können entstehen, so dass lokale Optima überwunden werden können

### • Nachteile

- Die Simulationen sind **sehr aufwendig** und rechenintensiv
- Der Aufwand wächst **exponentiell** mit der Größe der Netze  
(Fluch der Dimensionen = Zahl der Gewichte)

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---