

一种混合搜索的粒子群算法

连志刚^{1,2}, 焦 斌¹

(1. 上海电机学院 电子信息学院, 上海 200240; 2. 上海交通大学 机械与动力工程学院, 上海 200240)

摘要: 本文通过对粒子群算法个体极值、全局极值和种群极值的结合, 提出一种混合搜索粒子群算法. 用典型的非线性测试函数进行仿真, 其实验数据和收敛曲线验证了该算法的有效性, 具有快速收敛效果和寻优能力.

关键词: 粒子群优化算法; 混合搜索; 优化

中图分类号: TP301 **文献标识码:** A

Particle-swarm optimization algorithm with mixed search

LIAN Zhi-gang^{1,2}, JIAO Bin¹

(1. School of Electronic and Information Engineering, Shanghai Dianji University, Shanghai 200240, China;

2. School of Mechanical Engineering, Shanghai Jiao Tong University, Shanghai 200240, China)

Abstract: A mixed search particle-swarm optimization algorithm(MSPSO) is proposed by combining the algorithms for individual optimization, global optimization and generation-population optimization. In the simulations by using benchmark non-linear test functions, experiment data and convergence curves show that this new algorithm is effective, rapidly convergent in optima search.

Key words: PSO algorithm; mixed search; optimization

1 引言(Introduction)

自然界中一些生物的行为呈现群体特征, 一定情况下可以在计算机中用简单的规则来建立个体运动模型. 生物学家Frank Heppner建立了鸟群运动模型, 与其他模型不同的是该鸟群模型中鸟会受到食物地的吸引. Kennedy和Eberhart将食物地类比为所求问题解空间中可能解的位置, 通过个体间的信息传递, 导引整个群体向可能解的方向移动. 他们1995年提出了粒子群优化算法(PSO), 引起了学者和工程技术人员的研究兴趣. 如Shi和Eberhart在基本PSO算法中加上惯性因子和约束因子, 提出了带有惯性权重的PSO算法模型^[1]. Clerc证明了采用收敛因子能确保PSO算法的收敛, 并提出了收敛因子模型PSO算法的速度递推方程^[2]. Lovbjerg等将进化算法中的交叉操作引入HPSO算法模型^[3]. 文献[4,5]分别提出了一种新型粒子群优化算法和动态惯性权重的PSO算法. 作者曾在博士论文中提出了局部与全局相结合的粒子群算法^[6], 文献[7]也对其进行了验证分析, 实验表明该算法搜索效率较好. 除了以上改进的PSO算法还有协同PSO算法^[8]、混沌PSO算法^[9]、量子PSO算法^[10]、智能PSO算法^[11]等. 在前辈们研究成果的基

础上, 本文提出一种全局与局部搜索相结合的混合型粒子群算法, 它在共享个体和全局粒子良好信息外, 还共享了种群中最优粒子的信息. 应用一些典型非线性测试函数进行试验, 其仿真数据和收敛曲线验证了该算法优化中、大规模问题的有效性, 具有快速收敛效果和寻优能力.

2 初始粒子群算法(Original PSO)

初始PSO算法在每一次迭代中, 粒子通过跟踪粒子本身所找到的个体最优 p_{best} 和整个种群目前找到的全局最优 g_{best} 两个“极值”来更新自己的位置. 假设在一个 D 维目标搜索空间中种群粒子的规模为 m , 粒子 $\vec{X}_i = (x_{i1}, x_{i2}, \dots, x_{iD}) (i = 1, 2, \dots, m)$ 是 D 维向量. $\vec{V}_i = (v_{i1}, v_{i2}, \dots, v_{iD})$ 是粒子 i 飞行速度, $\vec{P}_i = (p_{i1}, p_{i2}, \dots, p_{iD})$ 是粒子 i 个体历史最优位置 p_{best} , $\vec{P}_g = (p_{g1}, p_{g2}, \dots, p_{gD})$ 是整个粒子群当前为止搜索到的全局最优位置 g_{best} . 初始粒子群算法(original particle-swarm optimization algorithm, OPSO)的递推方程如下^[12]:

$$v_{id}(k+1) = \\ wv_{id}(k) + c_1r_1(p_{id}(k) - x_{id}(k)) +$$

收稿日期: 2009-3-25; 收修改稿日期: 2009-8-17.

基金项目: 教育部人文社会科学青年基金资助项目(09yjc630151); 上海市科委基础研究重点资助项目(10JC1405800); 上海高校选拔培养优秀青年教师科研专项基金资助项目(sdju200903); 上海电机学院科研启动基金资助项目(09C403).

$$c_2 r_2 (p_{gd}(k) - x_{id}(k)), \quad (1)$$

$$\begin{cases} x_{id}(k+1) = x_{id}(k) + v_{id}(k+1), \\ i = 1, 2, \dots, m, d = 1, 2, \dots, D. \end{cases} \quad (2)$$

在式(1)和(2)中, k 为迭代代数; 学习因子 c_1 和 c_2 为非负常数, 一般取值为2; w 是惯性系数, 取值一般小于1大于0; r_1 和 r_2 是均匀分布于[0,1]之间的两个随机数。

OPSO算法主要通过3部分来更新粒子 i 的新速度: 即粒子 i 前一次迭代时刻的速度, 粒子 i 当前位置与自己最好位置之间的方向, 粒子 i 当前位置与群体最好位置之间的方向. 粒子 i 通过公式(1)更新位置坐标, 通过递推方程决定下一步的运动位置. 在图1中, 以二维空间为例描述粒子根据递推方程从位置 $\vec{X}_i(k)$ 到 $\vec{X}_i(k+1)$ 的移动原理。

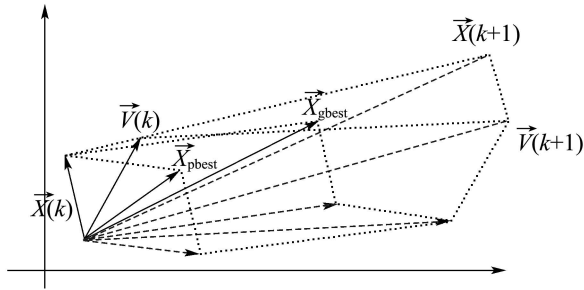


图 1 初始粒子群算法的粒子移动原理

Fig. 1 The particle move theory of OPSO

3 混合搜索粒子群算法(Mixed search PSO)

3.1 MSPSO算法递推方程(Recurrence equation of MSPSO)

采用全局和局部不同极值更新粒子的迭代方程, 称为全局版和局部版的PSO算法. 它们各有利弊, 前者收敛速度快但有时会陷入局部最优, 后者收敛速度慢一点, 但很容易跳出局部最优. 为了克服OPSO算法的缺点, 本文提出全局和局部相结合的混合搜索粒子群算法(mixed search particle-swarm optimization algorithm, MSPSO), 其继承了全局和局部PSO算法的各自优点。

假设在一个 D 维目标搜索空间中, m 个粒子组成一个种群, 粒子

$$\vec{X}_i = (x_{i1}, x_{i2}, \dots, x_{iD}), i = 1, 2, \dots, m$$

表示 D 维向量。

$$\vec{V}_i = (v_{i1}, v_{i2}, \dots, v_{iD})$$

为粒子 i 的飞行速度,

$$\vec{P}_i = (p_{i1}, p_{i2}, \dots, p_{iD})$$

是粒子 i 迄今为止搜索到的个体历史最优 p_{best} , $\vec{P}_l = (p_{l1}, p_{l2}, \dots, p_{lD})$ 是每代种群搜索到的最优位置 l_{best} , $\vec{P}_g = (p_{g1}, p_{g2}, \dots, p_{gD})$ 是整个粒子群迄今为止搜索到的最优位置 g_{best} . MSPSO算法的递推方程如下:

$$\begin{aligned} v_{id}(k+1) = & wv_{id}(k) + c_1 r_1 [(1 - \alpha^k)(p_{id}(k) - \\ & x_{id}(k)) + \alpha^k(p_{ld}(k) - x_{id}(k))] + \\ & c_2 r_2 (p_{gd}(k) - x_{id}(k)), \end{aligned} \quad (3)$$

$$\begin{cases} x_{id}(k+1) = x_{id}(k) + v_{id}(k+1), \\ i = 1, 2, \dots, m, d = 1, 2, \dots, D. \end{cases} \quad (4)$$

在式(3)和(4)中, 迭代代数 k 惯性系数 w , r_1 和 r_2 及学习因子 c_1 和 c_2 与OPSO相同; α 为在[0,1]之间的一个常数; $v_{id} \in [-v_{max}, v_{max}]$ v_{max} 是用户自己设定的常数; $v_{id}(k)$ 为第 k 代迭代粒子 i 飞行速度矢量的第 d 维分量; $x_{id}(k)$ 是第 k 代迭代粒子 i 位置矢量的第 d 维分量; $p_{id}(k)$ 是粒子 i 个体最好位置的第 d 维分量; $p_{ld}(k)$ 是第 k 代种群中粒子最好位置的第 d 维分量; $p_{gd}(k)$ 为全体粒子最好位置的第 d 维分量; 迭代终止条件根据具体问题一般选为最大迭代代数或(和)粒子群迄今为止搜索到的最优位置满足预定最小适应阈值。

MSPSO算法主要通过3部分来更新粒子 i 的新速度: 粒子 i 前一次迭代速度; 粒子 i 当前位置与自己最好位置之间的方向; 第 k 代种群中粒子最好位置与自己位置之间的方向, 再结合粒子 i 当前位置与群体最好位置之间的方向. 该算法将个体最优粒子和种群最优粒子采用了动态结合方式, 开始主要共享种群最优粒子信息, 随着代数的增加, 更多的共享个体最优粒子的信息. 充分共享全局最优 $p_{gd}(k)$ 、个体最优 $p_{id}(k)$ 和种群最优即局部最优 $p_{ld}(k)$ 的信息, 故具有全局和局部较强的寻优能力. 在图2中, 以二维空间为例描述MSPSO算法的粒子从位置 $\vec{X}_i(k)$ 到 $\vec{X}_i(k+1)$ 的移动原理。

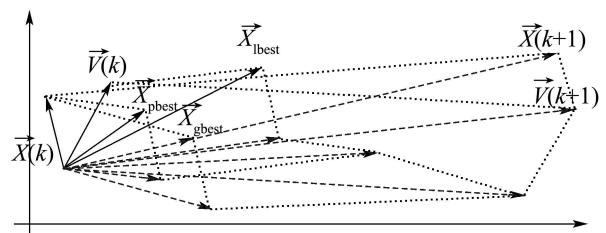


图 2 混合搜索粒子群算法粒子移动原理

Fig. 2 The particle move theory of MSPSO

3.2 MSPSO算法流程图(Flow chart of MSPSO)

MSPSO 算法主要通过 $\vec{x}_{pbest}(k)$, $\vec{x}_{lbest}(k)$ 和 $\vec{x}_{gbest}(k)$ 3部分来传递和共享信息, 更新粒子*i*的新速度和位置, 其流程如图3所示.

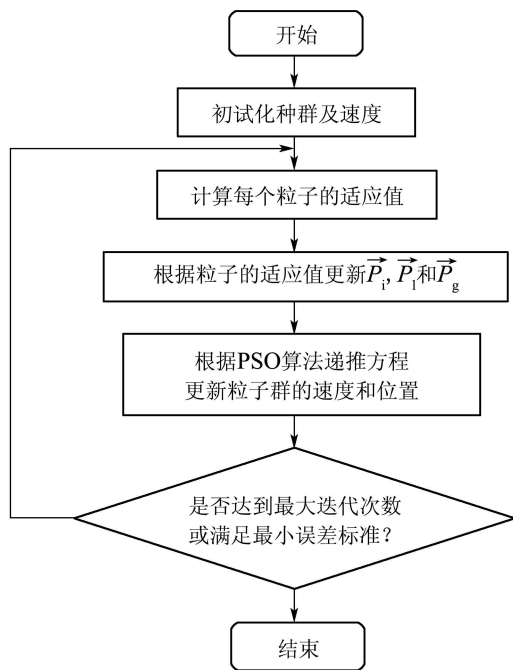


图3 MSPSO算法流程

Fig. 3 Flow chart of MSPSO

4 仿真实验(Simulation experiment)

4.1 测试函数(Test functions)

为了验证MSPSO算法优化连续函数的效率, 将它和OPSO算法优化经典测试函数在不同维数情况下进行比较, 观察它们优化连续函数的效率差别. 用来实验的经典非线性测试函数有:

- 1) Sphere model: f_1 ;
- 2) Schwefel's Problem 1.2: f_2 ;
- 3) Schwefel's Problem 2.21: f_3 ;
- 4) Generalized Rosenbrock's function: f_4 ;
- 5) Ackley's function: f_5 ;
- 6) Generalized Griewank function: f_6 ;
- 7) Generalized Penalized Functions: f_1, f_8 , 具体相关模型参数等见文献[5].

4.2 试验比较(Experiment comparison)

在MSPSO算法效率测试实验过程中, 为了实验结果科学, 更具说服力, 将它与OPSO算法优化8个经典连续函数的结果进行比较. 对每个例子各运行10次, 对10次运行结果中各自的最优值Min、最差值Max和平均值Average进行比较分析, 如表1所示.

注1 在表1中, Fun指测试函数, Dim为该函数要测

试的维数, Best指该函数的最优值, PS和EG分别为算法的种群规模和停止迭代的代数; MSPSO和OPSO算法在不同的惯性系数下, 运行10次所求到的最优平均值用斜体表示, 最优极值用黑体表示; $e \sim \pm n$ 表示 $\times 10^{\pm n}$.

表1 MSPSO与OPSO算法优化测试函数比较

Table 1 The comparison results of MSPSO and OPSO algorithm for test functions

Min/Max/Average			
<i>w</i>	OPSO	<i>a</i>	MSPSO
0.1	1.4516e+9/	0.99	1.2528e-13/3.0954e-4/3.1294e-5
	4.7293e-4/	0.995	1.539e-20/8.6202e-8/8.7686e-9
	8.9251e-5	0.999	3.8904e-21/5.4135e-18/9.5162e-19
0.2	8.933e-6/	0.99	2.9609e-20/0.0011/1.1838e-4
	2.4332/	0.995	6.592e-14/2.9706e-7/3.0146e-8
	0.2475	0.999	3.4308e-25/9.0369e-23/1.7939e-23
0.3	1.0912e-35/	0.99	1.2931e-36 /8.7945e-8/9.7903e-9
	1.1266e-32/	0.995	5.637e-35/2.7626e-20/2.8057e-21
	5.2723e-33	0.999	7.5105e-26/1.3705e-23/4.9872e-24
0.4	6.7803e-25/	0.99	4.6988e-26/3.6438e-23/5.3027e-24
	5.1332e-22/	0.995	8.9845e-27/4.0722e-24/8.9337e-25
	9.2853e-23	0.999	3.0364e-23/9.7341e-21/2.6667e-21
0.5	5.4532e-15/	0.99	3.1704e-16/2.5845e-14/8.1655e-15
	2.5376e-13/	0.995	2.8225e-18/1.2911e-15/3.8379e-16
	4.8343e-14	0.999	1.0594e-16/8.4929e-14/1.4377e-14
Fun= f_1 , Dim=30, Best=0, PS=100, EG=1000			
<i>w</i>	OPSO	<i>a</i>	MSPSO
0.1	20.499/	0.99	22.8468/202.6571/77.2275
	108.9765/	0.995	8.106/76.5457/27.6106
	53.1929	0.999	1.4009e-4/0.0177/0.0073
0.2	0.1395/	0.99	0.0263/1.4385/0.5168
	3.8792/	0.995	0.0142/0.8972/0.1533
	1.3891	0.999	5.9124e-8/2.261e-6/7.7363e-7
0.3	0.0515/	0.99	0.0063/0.1807/0.0802
	0.3006/	0.995	5.3284e-4/0.0429/0.0122
	0.1588	0.999	8.7859e-10 /3.6843e-7/1.0195e-7
0.4	0.344/	0.99	0.019/0.3608/0.1579
	3.1586/	0.995	0.0043/0.157/0.0489
	0.9316	0.999	1.9729e-8/1.4355e-6/4.538e-7
0.5	2.5381/	0.99	1.409/32.9093/7.1717
	23.079/	0.995	0.1031/4.5568/1.8675
	10.4773	0.999	8.7562e-5/0.0045/0.0014
Fun= f_2 , Dim=30, Best=0, PS=150, EG=2000			

(转下页)

(接上页)

w	OPSO	a	MSPSO
0.1	1.3206/	0.99	0.5084/1.8239/1.1503
	7.328/	0.995	0.3215/1.8537/0.7121
	3.6149	0.999	3.9648e-4/0.0055/0.0022
0.2	0.05/	0.99	0.0034/0.1028/0.027
	0.2297/	0.995	0.0019/0.0278/0.0129
	0.1118	0.999	2.0251e-7/2.4716e-5/4.8998e-6
0.3	2.4735e-4/	0.99	2.5251e-4/0.0077/0.0031
	0.053/	0.995	9.138e-5/0.0018/0.0011
	0.012	0.999	4.6562e-9 /1.9145e-7/3.9337e-8
0.4	0.0011/	0.99	3.2694e-004/0.0116/0.0027
	0.0213/	0.995	3.6434e-5/0.0013/4.1507e-4
	0.0086	0.999	8.8118e-9/4.9825e-8/2.2776e-8
0.5	0.0485/	0.99	0.0113/0.4077/0.0662
	0.6536/	0.995	0.0035/0.1034/0.0278
	0.2644	0.999	4.1982e-7/1.6134e-5/4.5272e-6
Fun= f_3 , Dim=20, Best=0, PS=150, EG=2500			
w	OPSO	a	MSPSO
0.1	3.4031/	0.99	0.0034/452.9054/137.2951
	1.1515e+3/	0.995	0.5257/3.2293e+3/507.6061
	141.7273	0.999	0.321/481.4141/120.124
0.2	2.5243/	0.99	0.0502/297.7689/36.8927
	249.0349/	0.995	0.0024/189.5679/22.0506
	33.338	0.999	1.2301e-4/3.0825e+3/313.3669
0.3	4.5776/	0.99	0.3937/629.8227/122.4108
	85.5203/	0.995	0.0773/465.6484/54.5788
	17.6426	0.999	5.739e-5 /272.3007/30.6536
0.4	0.0209/	0.99	1.8046/88.6499/17.264
	481.1329/	0.995	0.0058/55.1685/13.0651
	56.1045	0.999	0.0054/19.5187/5.6797
0.5	4.6799/	0.99	0.7523/245.655/37.9698
	203.955/	0.995	0.0191/945.7564/119.2539
	28.2054	0.999	0.0681/18.268/6.6254
Fun= f_4 , Dim=20, Best=0, PS=150, EG=2500			
w	OPSO	a	MSPSO
0.1	17.812/	0.99	1.0557/20.9481/18.7725
	20.1651/	0.995	0.7624/20.8443/14.8518
	19.179	0.999	0.9066/20.8983/16.92
0.2	18.9906/	0.99	1.772/19.5426/12.6075
	20.0748/	0.995	2.3525/19.1579/15.8684
	19.2255	0.999	1.9499/20.952/17.6407

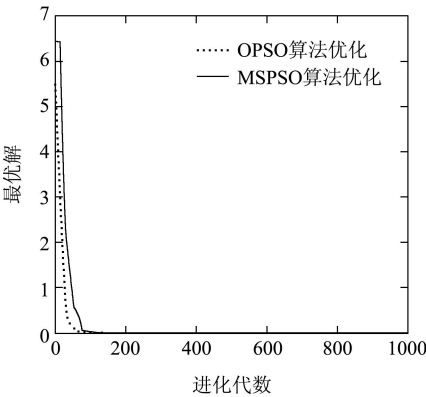
0.3	5.3919/	0.99	2.2097e-5 /19.3164/4.2292
	19.4215/	0.995	0.0022/19.157/6.1123
	15.6091	0.999	1.8767/19.205/7.0285
0.4	2.5561e-4/	0.99	7.7184e-5/7.4804/0.7634
	19.2963/	0.995	5.8996e-5/0.085/13.0651
	13.4944	0.999	0.811/18.8865/3.6245
0.5	16.6545/	0.99	0.0273/18.837/12.642
	19.4214/	0.995	0.0461/19.1409/12.4507
	18.4312	0.999	1.7452/20.8859/12.6183
Fun= f_5 , Dim=100, Best=0, PS=150, EG=2500			
w	OPSO	a	MSPSO
0.1	5.1566e+3/	0.99	0.5766/4.6271e+3/464.3464
	5.5765e+3/	0.995	0.0514/0.6502/0.264
	5.3574e+3	0.999	1.0788/47.9959/9.8066
0.2	4.6073e+3/	0.99	0.0477 /92.2861/28.8496
	5.5016e+3/	0.995	3.5112/394.7064/241.9447
	5.1537e+3	0.999	9.0387/136.0747/63.2605
0.3	5.0957e+003/	0.99	0.259/137.3871/15.4753
	5.4118e+003/	0.995	0.8680/302.4841/158.9036
	5.2722e+3	0.999	5.784/103.7519/52.2795
0.4	4.8707e+3/	0.99	0.0972/0.4535/0.2067
	5.5464e+3/	0.995	0.3204/25.4048/3.0797
	5.28e+3	0.999	0.7405/27.1906/6.2224
0.5	5.0722e+3/	0.99	3.4191/3.1955e+3/334.5516
	5.4679e+3/	0.995	1.711/2.8684/2.223
	5.3236e+3	0.999	1.1121/5.1068/2.5369
Fun= f_6 , Dim=200, Best=0, PS=150, EG=2500			
w	OPSO	a	MSPSO
0.1	1.7774e+9/	0.99	18.1293/1.2967e+9/1.8199e+8
	2.7663e+9/	0.995	6.5832/358.3108/53.6927
	2.3549e+9	0.999	0.5039/3.2196/1.8706
0.2	1.9814e+9/	0.99	4.9507/6.2884e+8/6.2884e+7
	2.7999e+9/	0.995	1.8364/16.3723/7.4575
	2.3182e+9	0.999	0.187/2.3223/1.3681
0.3	1.4125e+9/	0.99	0.8148/5.5739/3.1983
	2.8113e+9/	0.995	0.2308/6.1238/3.03
	2.3795e+9	0.999	0.0015/1.9817/0.536
0.4	1.835e+9/	0.99	1.167/7.9968/3.2991
	2.633e+9/	0.995	3.1727e-4/2.8202/1.3172
	2.4368e+9	0.999	6.6459e-10 /0.2497/ 0.0717
0.5	1.9809e+9/	0.99	18.3986/2.1726e+9/1.1857e+9
	2.5539e+9/	0.995	2.2136/1.2806e+9/2.0675e+8
	2.2965e+9	0.999	2.6637e-5/0.5308/0.1605
Fun= f_7 , Dim=100, Best=0, PS=150, EG=2500			

(转下页)

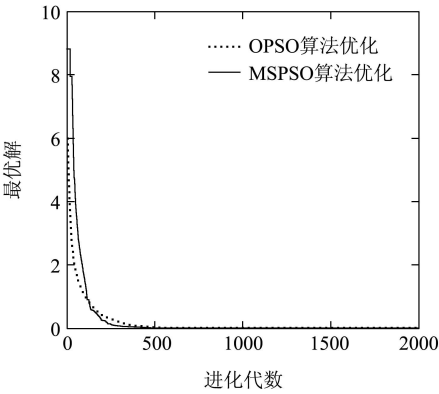
(接上页)

w	OPSO	a	MSPSO
0.1	2.0169e+9/	0.99	80.3299/1.6411e+9/4.6903e+8
	2.9576e+9/	0.995	23.51/2.2528e+9/2.2528e+8
	2.5022e+9	0.999	1.0054/7.5395/2.9729
0.2	2.1738e+9/	0.99	11.2527/9.0641e+8/9.0641e+7
	2.8269e+9/	0.995	11.3236/38.8072/18.7422
	2.5121e+9	0.999	1.6533/8.819/4.8169
0.3	2.1738e+9/	0.99	1.8924/27.1742/8.4305
	2.6814e+9/	0.995	6.8786e-4 /15.7887/6.8938
	2.4292e+9	0.999	0.0971/4.5465/1.9147
0.4	1.9752e+9/	0.99	0.7673/11.9368/7.6444
	2.787e+9/	0.995	0.0011/11.0721/3.2545
	2.2897e+9	0.999	2.3104/10.4719/5.9088
0.5	1.8155e+9/	0.99	23.9771/2.4618e+9/1.3709e+9
	2.4058e+9/	0.995	18.4184/4.6873e+8/4.6903e+7
	2.1745e+9	0.999	1.0485e-4 /0.4217/0.0887
Fun= f_8 , Dim=100, Best=0, PS=150, EG=2500			

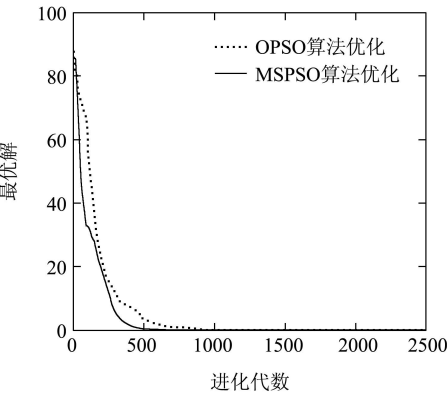
从表1的优化结果比较来看, MSPSO算法优化得到的10次最小极值Min、最差值Max和平均值都小于OPSO所搜索到的, 特别是MSPSO算法优化中、大规模问题相对更为有效. 另外从表1可以发现, 惯性系数 $w \in [0.15, 0.45]$ 时MSPSO算法有更高的效率, 此时它优化连续函数获得的极值都比采用其他惯性系数更优. 通过单峰、多峰经典函数在不同维数情况下的仿真, 发现惯性系数 $w \approx 0.3$ 时, MSPSO算法效率最高. MSPSO算法优化某些低维连续函数效果不明显, 甚至没有OPSO效率高, 但对相同的问题, 当为中、大规模时它的优势就明显的表现出来了. 对于不同的优化问题, 应选取不同的参数 α , 其优化效率会更好.



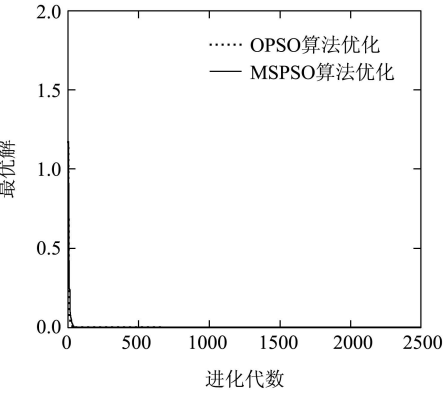
(a) PSO和OPSO算法优化函数 f_1 收敛对比图



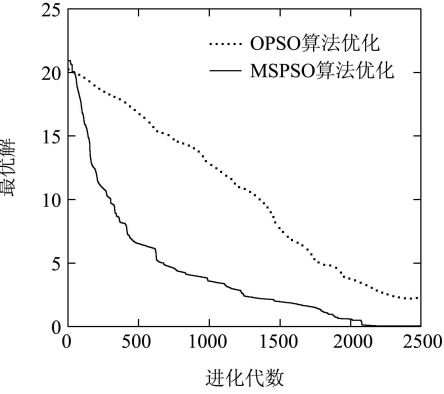
(b) MSPSO和OPSO算法优化函数 f_2 收敛对比图



(c) MSPSO和OPSO算法优化函数 f_3 收敛对比图



(d) MSPSO和OPSO算法优化函数 f_4 收敛对比图



(e) MSPSO和OPSO算法优化函数 f_5 收敛对比图

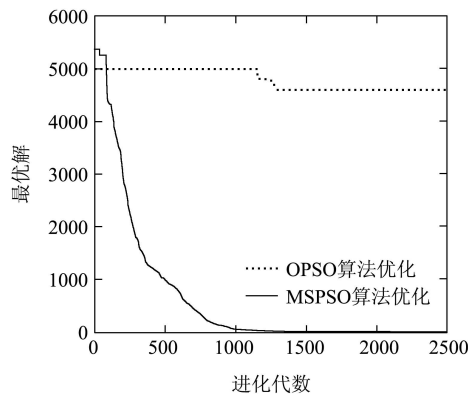
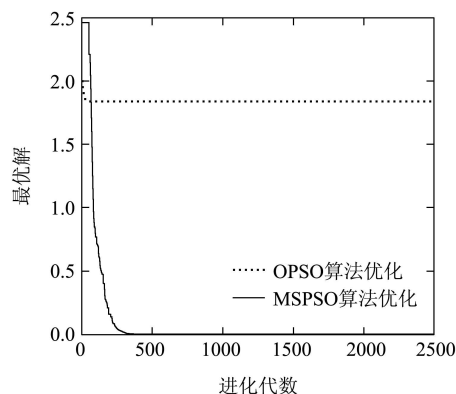
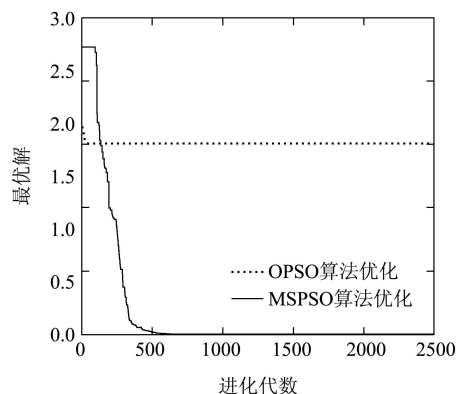
(f) MSPSO和OPSO算法优化函数 f_6 收敛对比图(g) MSPSO和OPSO算法优化函数 f_7 收敛对比图(h) MSPSO和OPSO算法优化函数 f_8 收敛对比图

图 4 MSPSO与OPSO算法优化测试函数的收敛比较

Fig. 4 The convergence comparison of MSPSO and OPSO algorithm for test functions

文中给出MSPSO和OPSO算法使用不同惯性系数优化8个典型非线性连续函数时, 搜索最优解过程的收敛曲线图(见图4所示)。

从图4来看, MSPSO比OPSO算法优化连续函数的收敛速度明显更快。OPSO算法优化中、大维数的连续函数时容易陷入局部最优, 如优化维数为150的函数 f_1, f_5 , 维数为200的函数 f_6 , 维数为100的函数

f_7, f_8 , 很早地陷入了局部最优值, 但采用MSPSO算法优化同样维数的相同问题时, 更容易趋近全局最优值。从实验结果来分析, 优化高维连续函数时MSPSO比OPSO算法明显更为有效。

5 结论(Solution)

粒子群优化算法是一种优良的优化工具, 由于其容易理解、易于实现, 其发展速度很快, 在众多领域得到了深入广泛的应用。本文实验结果表明初始PSO算法对优化小规模问题具有快速收敛的能力, 但对中、大规模的问题容易陷入局部最优, 几乎很难收敛到全局最优。基于初始PSO算法的原理, 本文提出全局和局部相结合的混合搜索粒子群算法, 这种新模型在一定程度上继承了全局和局部PSO算法的各自优点, 通过实验测试, 发现该算法优化中、大规模问题效果明显比初始PSO算法优良。

本文对参数 α 在小范围内进行了实验, 发现其优化不同问题时取值不同算法的效率较好, 将来可以继续研究它对算法性能的影响。今后一方面的工作可以探讨该算法的收敛性能, 及优化更大规模问题的效率。另一方面将MSPSO算法进行移植, 用于优化其他类型的优化问题, 如TSP、分配问题、最短路问题、调度问题等。

参考文献(References):

- [1] SHI Y, EBERHART R C. Modified particle-swarm optimizer[C] //IEEE International Conference of Evolutionary Computation. Anchorage, Alaska, [s.n.], 1998: 69 – 73.
- [2] CLERC M. The swarm and queen towards a deterministic and adaptive particle-swarm optimization[C] //Proceedings of Congress on Evolutionary Computation. Washinton DC, USA: [s.n.], 1999: 782 – 786.
- [3] LOVBJERG M, RASMUSSEN TK, KRINK T. Hybrid particle-swarm optimization with breeding and subpopulations[C] //IEEE International Conference on Evolutionary Computation. San, Diego: IEEE, 2000: 1217 – 1222.
- [4] 巩敦卫, 张勇, 张建华, 等. 一种新型粒子群优化算法[J]. 控制理论与应用, 2008, 25(1): 111 – 114, 119.
(GONG Dunwei, ZHANG Yong, ZHANG Jianhua, et al. Novel particle-swarm optimization algorithm[J]. Control Theory & Applications, 2008, 25(1): 111 – 114, 119.)
- [5] JIAO B, LIAN Z G, GU X S. A dynamic inertia weight particle-swarm optimization algorithm[J]. Chaos, Solitons and Fractals, 2008, 37: 698 – 705.
- [6] 连志刚. 粒子群优化算法及其在生产调度中的应用[D]. 上海: 华东理工大学, 2006, 12.
- [7] 胡乃平, 宋世芳. 一种局部与全局相结合的微粒群优化算法[J]. 计算机工程, 2008, 34(17): 205 – 207.

- [8] 周苗, 陈义保, 刘加光. 一种新的协同多目标粒子群算法[J]. 山东理工大学学报(自然科学版), 2008, 22(5): 6 – 10.
(ZHOU Miao, CHEN Yibao, LIU Jiaguang. A new kind of cooperative multi-objective particle-swarm optimization algorithm[J]. *Journal of Shandong University of Technology (Natural Science Edition)*, 2008, 22(5): 6 – 10.)
- [9] 高鹰, 谢胜利. 混沌粒子群优化算法[J]. 计算机科学, 2004, 31(8): 13 – 15.
(GAO Ying, XIE Shengli. Chaos particle-swarm optimization algorithm[J]. *Computer Science*, 2004, 31(8): 13 – 15.)
- [10] 方伟, 孙俊, 须文波. 基于微分进化算子的量子粒子群优化算法及应用[J]. 系统仿真学报, 2008, 20(24): 6740 – 6744.
(FANG Wei, SUN Jun, XU Wenbo. Improved Quantum-behaved particle swarm optimization algorithm based on differential evolution operator and its application[J]. *Journal of System Simulation*, 2008, 20(24): 6740 – 6744.)
- [11] CIUPRINA G, IOAN D, MUNTEANU I. Use of intelligent-particle-swarm optimization in electromagnetics[J]. *IEEE Transactions on Magnetics*, 2002, 38(2): 1037 – 1040.
- [12] EBERHART R, KENNEDY J. A new optimizer using particle-swarm theory[C] // *Proceedings of the 6th International Symposium on Micro Machine and Human Science*. Nagoya, Japan: [s.n.], 1995: 39 – 43.

作者简介:

连志刚 (1975—), 男, 博士, 研究方向为优化算法、MES、生产计划与调度、港口调度、物流工业工程, E-mail: llzg@163.com;

焦斌 (1958—), 男, 博士, 教授, 目前研究方向为自动控制、智能优化算法、生产计划与调度, E-mail: binjiaocn@163.com.

下 期 要 目

- 基于Delta算子的永磁直线同步电机非脆弱保性能速度控制器设计 林瑞全, 陈四连, 丁旭玮
- 基于混合量子进化计算的混沌系统参数估计 任子武, 熊 蓉
- 球形对象族最优鲁棒镇定问题 吕 斌, 伍清河, 徐 粒
- 基于支持向量机的电弧炉逆内模控制器 李 磊, 毛志忠, 贾明兴, 刘 芳
- 转炉煤气柜位的多输出最小二乘支持向量机预测 张晓平, 赵 珺, 王 伟, 冯为民, 陈伟昌
- 氧化铝回转窑制粉系统磨机负荷智能控制方法 张立岩, 柴天佑
- 基于蚁群系统的参数自适应粒子群算法及其应用 杨 帆, 胡春平, 颜学峰
- 粒子群算法随机数参数的设置与实验分析 刘志雄, 梁 华
- 多个线性时滞系统的关联稳定与协调控制 邓小飞, 年晓红, 潘 欢
- 多模型切换系统 H_∞ 鲁棒控制器的设计与应用 宋 磊, 杨剑影, 段志生
- 含离散与分布时滞的不确定中立型系统鲁棒稳定性新判据 李 涛, 张合新, 孙 鹏
- 一类时滞广义非线性系统 H_∞ 可靠跟踪控制 任 洁, 陆国平, 张小美
- 快速气动力伺服系统的控制 盛朝强, 赵 婷
- 时间依赖型车辆路径问题的一种改进蚁群算法 段征宇, 杨东援, 王 上
- 基于一种变结构RBF网络的船舶运动预测PID控制 尹建川, 东 昉, 李铁山, 胡江强