

bs2rv 参考资料

概要: 二进制串到实值的转换。

描述:

该函数把二进制种群解码成十进制实数种群（无论它是标准的二进制编码还是格雷码）。

语法: `Phen = bs2rv(Chrom, FieldD)`

详细说明:

`Phen = bs2int(Chrom, FieldD)` 根据区域描述器（又称译码矩阵）将用二进制/格雷码编码的种群矩阵 `Chrom` 解码成十进制的实数表示的种群矩阵 `Phen`。

二进制/格雷码种群 `Chrom` 是诸如下图所示的矩阵，矩阵的每一行代表种群中的一个个体的染色体。

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

译码矩阵 `FieldD` 具有下面的结构:

$$\begin{pmatrix} lens \\ lb \\ ub \\ codes \\ scales \\ lbin \\ ubin \end{pmatrix}$$

其中, `lens` 包含染色体的每个子染色体的长度。`sum(lens)` 等于染色体长度。

`lb` 和 `ub` 分别代表每个变量的上界和下界。

`codes` 指明染色体子串用的是标准二进制编码还是格雷编码。`codes[i] = 0` 表示第 i 个变量使用的是标准二进制编码; `codes[i] = 1` 表示使用格雷编码。

`scales` 指明每个子串用的是算术刻度还是对数刻度。`scales[i] = 0` 为算术刻度, `scales[i] = 1` 为对数刻度。对数刻度可以用于变量的范围较大而且不确定的情况, 对于大范围的参数边界, 对数刻度让搜索可用较少的位数, 从而减少了遗传算法的计算量。

`lbin` 和 `ubin` 指明了变量是否包含其范围的边界。0 表示不包含边界; 1 表示包含边界。

解码公式: 设二进制染色体的某个片段为: $b_k b_{k-1} b_{k-2} \cdots b_2 b_1$, 它解码后表示为一个范围在 $[lb, ub]$ 上的实数, 设解码得到的值为 X 则:

$$X = lb + \left(\sum_i^k b_i \cdot 2^{i-1} \right) \cdot \frac{ub - lb}{2^k - 1}$$

应用实例:

调用 `crtbp` 函数生成一个二进制种群 `Chrom`, 代表 2 个变量, 范围分别是 $[2,10]$ 和 $[2,10]$ 。用 `bs2rv` 函数将 `Chrom` 解码转换成整数表现型。

```
Chrom = crtbp(3, 5) # 调用crtbp创建一个3行6列的二进制种群矩阵
```

$$\text{Chrom} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

```
# 创建译码矩阵
```

```
FieldD = np.array([[3,3], [2,2], [10,10], [0,0], [0,0], [1,1], [1,1]])  
Phen = bs2rv(Chrom, FieldD) # 进行解码
```

解码后结果如下:

$$\text{Phen} = \begin{pmatrix} 6.57142857 & 2.0 \\ 2.0 & 10.0 \\ 4.28571429 & 3.14285714 \end{pmatrix}$$

若采用另一个译码矩阵, 则会解码得到不同的表现型:

```
# 创建译码矩阵
```

```
FieldD = np.array([[3,3], [2,2], [10,10], [0,0], [1,1], [0,1], [1,0]])  
Phen = bs2rv(Chrom, FieldD) # 进行解码
```

解码后结果如下:

$$\text{Phen} = \begin{pmatrix} 5.46872706 & 2.0 \\ 2.44568909 & 8.17765434 \\ 3.6571582 & 2.44568909 \end{pmatrix}$$

特别说明: 当使用对数刻度时, 对应的变量范围不能包含 0。

译码矩阵的结构比较复杂, 但作为一个开放式框架, 你可以手写比较复杂的译码矩阵 `FieldD`, 也可以调用 `crtfld` 函数来自动生成。详见“[crtfld 参考资料](#)”。

参考文献:

[1] R. B. Holstien, *Artificial Genetic Adaptation in Computer Control Systems*, Ph.D. Thesis, Department of Computer and Communication Sciences, University of Michigan, Ann Arbor, 1971.

[2] R. A. Caruana and J. D. Schaffer, “Representation and Hidden Bias: Gray vs. Binary Coding”, *Proc. 6th Int. Conf. Machine Learning*, pp153-161, 1988.

[3] W. E. Schmitendorgf, O. Shaw, R. Benson and S. Forrest, “Using Genetic Algorithms for Controller Design: Simultaneous Stabilization and Eigenvalue Placement in a Region”, Technical Report No. CS92-9, Dept. Computer Science, College of Engineering, University of New Mexico, 1992.