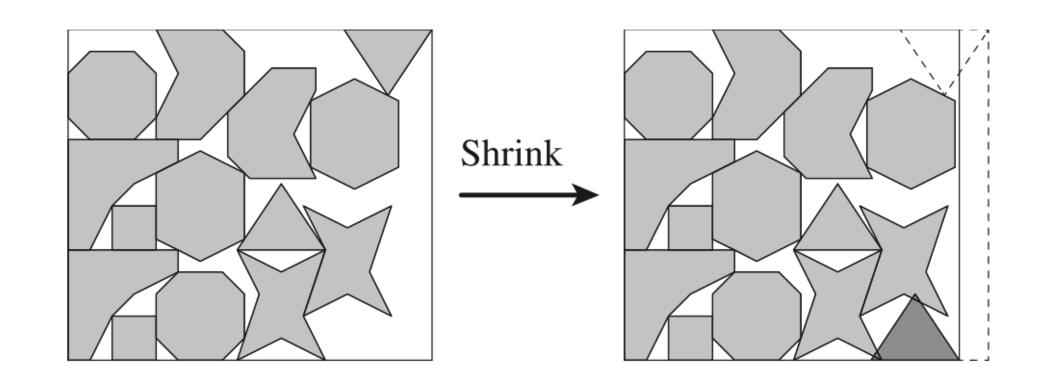
通过修正的渗透深度和引导检索解决二维排样问题

Use modified penetration depth and guided search to solve nesting problem

羊山,王子路 2020.6.28

研究简介

Introduction to our research



基于布局的优化

在二维排样问题中,逐步并重复为每个形状寻找产生重叠更小的位置,从而实现整体优化,这是现在的最优思路

- 二维排样问题 [2D irregular packing problem]
- 一种常见的组合优化问题,一般通过左底部算法获得初始解,再通过基于布局优化寻找更优的解(如上),该问题为NP-Hard。



研究问题

在为形状寻找更优位置时,现阶段算法均只能够实现局 部检索或近似全局检索,导致计算效率低下且效果不佳

我们做了什么?

1. 建立了全局线性检索模型

首先证明了凸多边形全局检索可行性,其次通过对重叠评价标准进行调整,建立了凹多边形的全局检索模型。

2. 在凸集实现了接近最优的效果

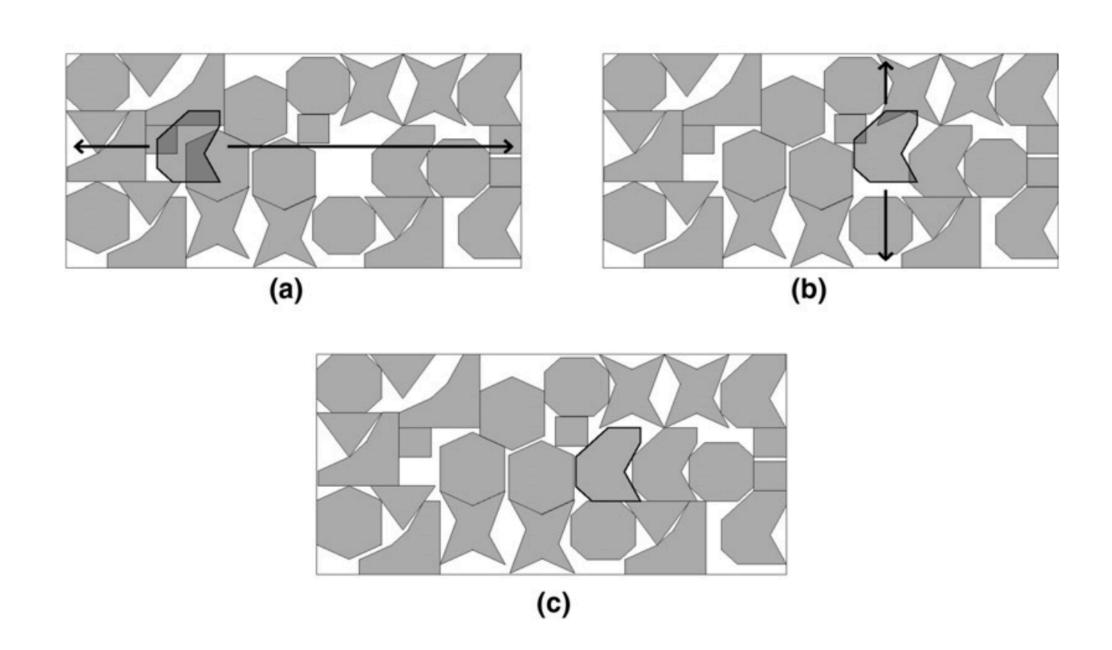
在凸多边形数据集fu上实现了90%±0.5%的实验效果,接近近年算法最佳结果91%-92%,同时需要检索位置的数目下降了80%

理论上可以实现而非接近最佳结果,原因正在分析中

相关研究

Related researches





引导邻域检索

随机选择形状,通过水平和垂直平移到重叠最小的地方以实现优化,同时在计算总重叠的时候,调整不同形状的重叠权重,避免陷入局部最优[11]

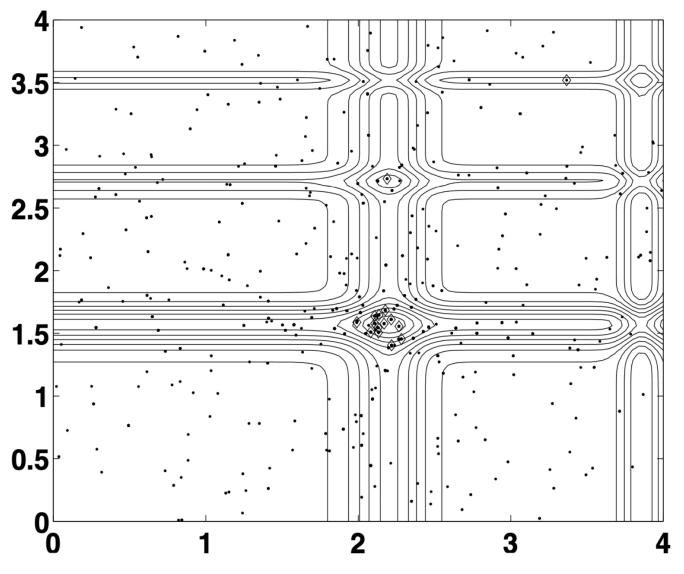


Fig. 3. Search paths of nests using Cuckoo Search. The final locations of the nests are marked with \diamondsuit in the figure.

引导布谷鸟检索

对邻域检索进行了改进,通过布谷鸟检索算法,在全局寻找最优位置,每次检索450个点[7]

几何概念

Geometry concept



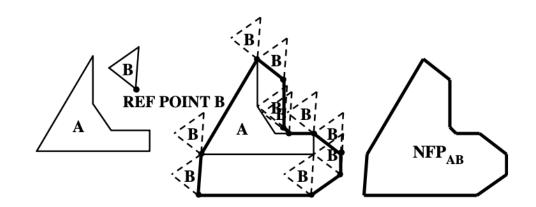


Fig. 1. The no-fit polygon of two shapes A and B.

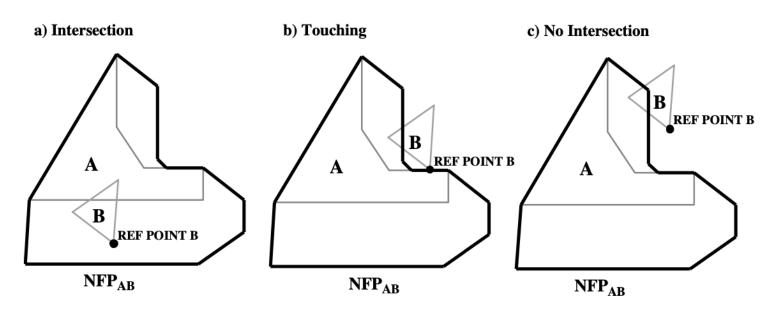


Fig. 2. Using the no-fit polygon to test for intersection between polygons A and B.

NFP[No-fit Polygon]

NFP用于判断形状是否重叠。上图所示,NFPAB是形状B绕形状A一圈,其参考点REF POINT B的轨迹,若该点在NFPAB内,则形状重叠[1][4]

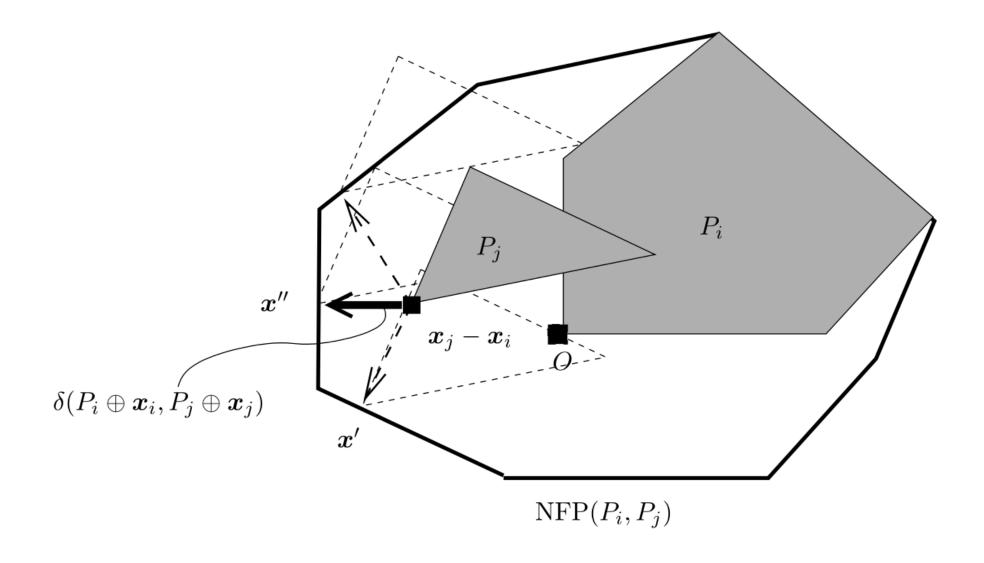


Fig. 6. The no-fit polygon NFP(P_i, P_j) and the penetration depth $\delta(P_i \oplus \mathbf{x}_i, P_j \oplus \mathbf{x}_j)$.

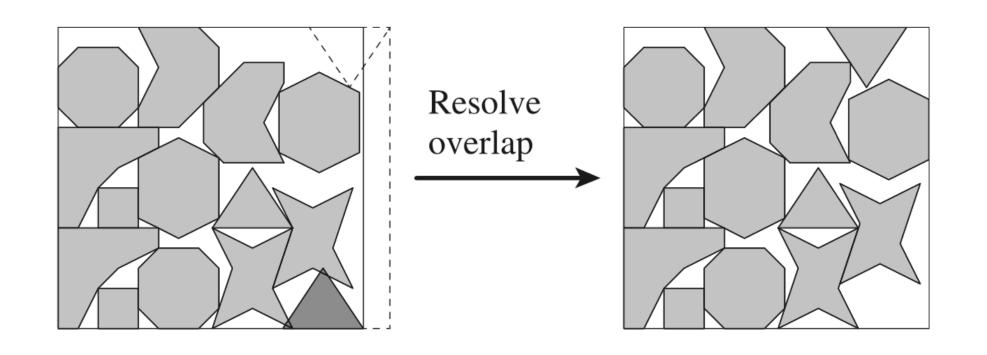
PD[Penetration Depth]

渗透深度一般用于替代重合,计算复杂度为**6**(Number of NFP's Edges)。上图中,PD即P;与P:没有重叠P;所需要移动的最短距离,为P:参考点到NFP所有边的最短距离[7][8][10]

如何检索潜在的重叠更小的位置

How to search for the potential best position





问题:如何为深色的三角形寻找到重叠更小的位置?

检索过程本质

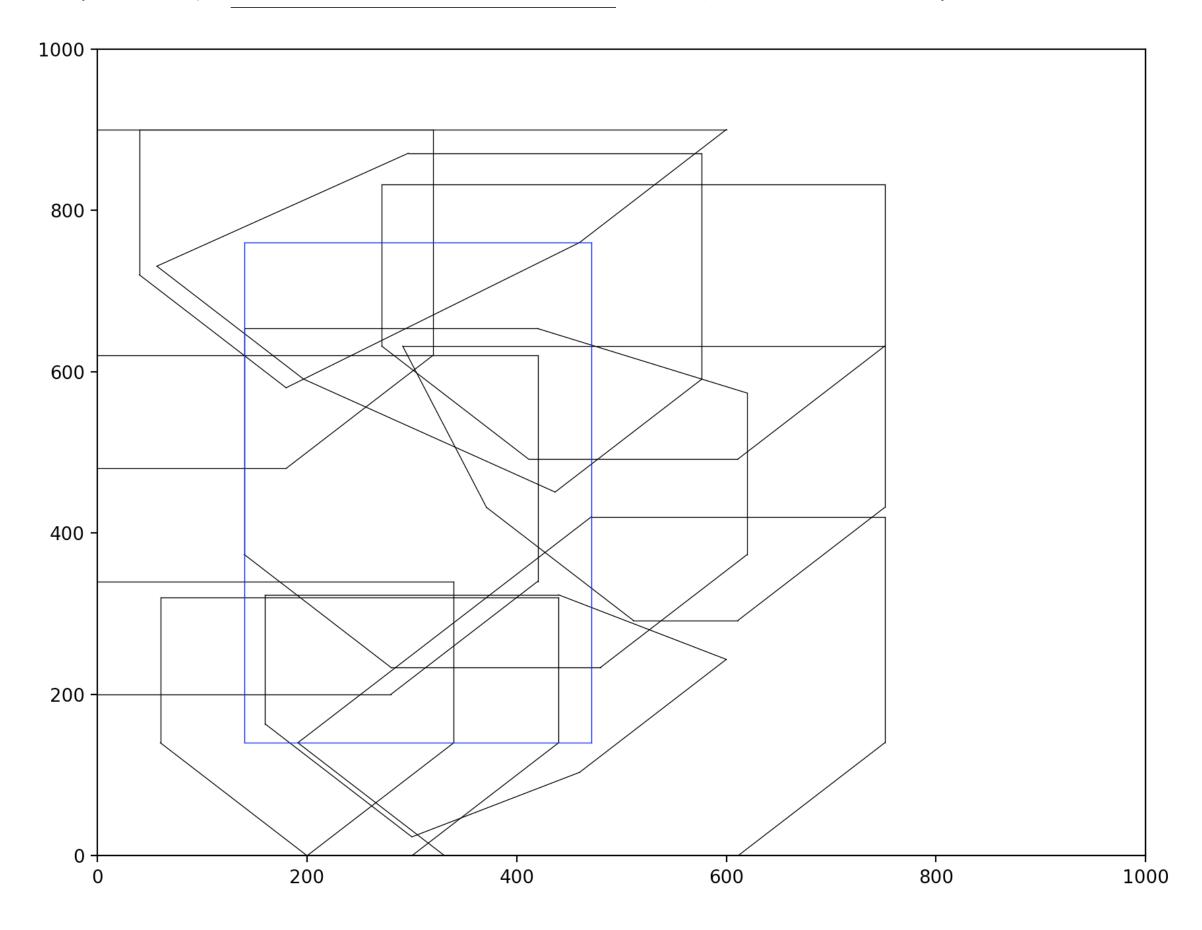
需要在蓝色区域内寻找某个位置,该位置到包含该位置的所有多边形的最短距离之和最短

算法局限性原因分析

现阶段无法进行全局检索的原因是,研究人员认为没有办法对蓝色区域内点进行枚举[10]

但是其实可以简单证明,潜在最佳位置是可以枚举的-》

说明:下图为检索过程的NFP(黑色)与IFR(蓝色)的截图,参考点必在IFR(Inner-fit polygon)蓝色多边形的内部



Use modified penetration depth and guided search to solve nesting problem

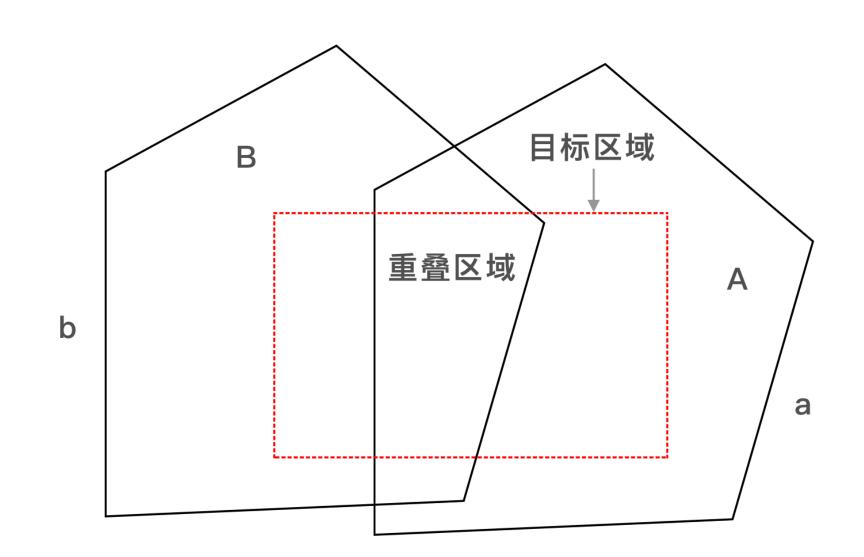
凸多边形情况下如何求解目标位置?

Target position in case of convex polygon

基础定理

定理: 凸多边形内任画某区域,该区域到多边形边界距离最短的位置,必有该区域顶点

证明:该定理可以很简单用线性规划的性质证明,具体参考P12





延伸推导:

PD 表示该位置的Penetration Depth,即该位置到NFP边界的最短距离,若Target Region为凸集时,那么(x,y)必为目标区域与NFP的交点、NFP之间的交点、目标区域和NFP的顶点中的一个。

Minimize
$$f(x,y) = \sum_{i=0}^{i=n} PD_i$$

Subject to
$$(x, y) \in Target \ Region$$

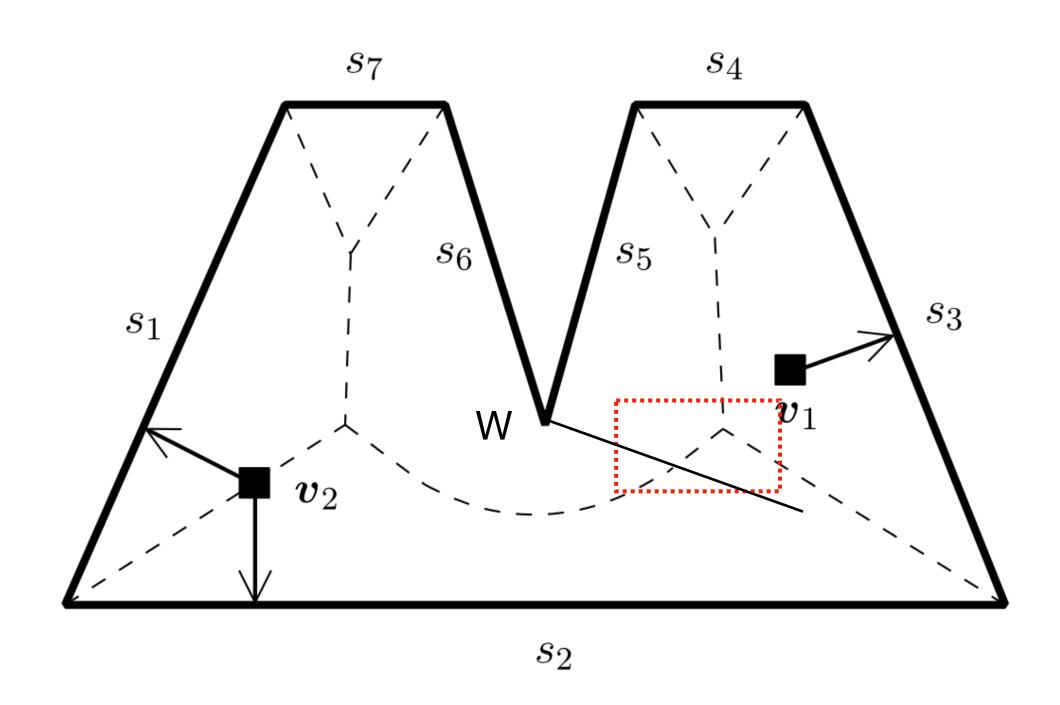
$$PD_i = Min\{distance_{(x,y),NFP_i}\}$$

分析:将基础定理应用到多个重合时是一致的,这里不给出细致证明。但是,基于该原理,我们可以只对有限目标点检索,即可获得重叠最小的位置。

PD算法修正及凹多边形检索目标

How to modify pd algorithm in non-convex case





凹多边形中轴线

中轴线(Medial axis)将形状划分成不同的区域,比如V1的PD 渗透深度必然为其到S3[线段]的距离。但是在凹点W所对应的区域,其PD渗透深度可能为其到S6/S5或凹点W的距离。

凹多边形的差异性

- 1. 红色区域内到边界距离最短的位置,可能是到凹点W的距离最短
- 2. 红色区域内对边做垂线,若垂足在延长线上,可能该直线不通过其他边,导致上页的定理不成立

PD修正方式

将点到点的距离,由欧式距离修改为曼哈顿距离,比如某点到w(x0,y0)的距离用下述公式,为分阶段一次线性函数

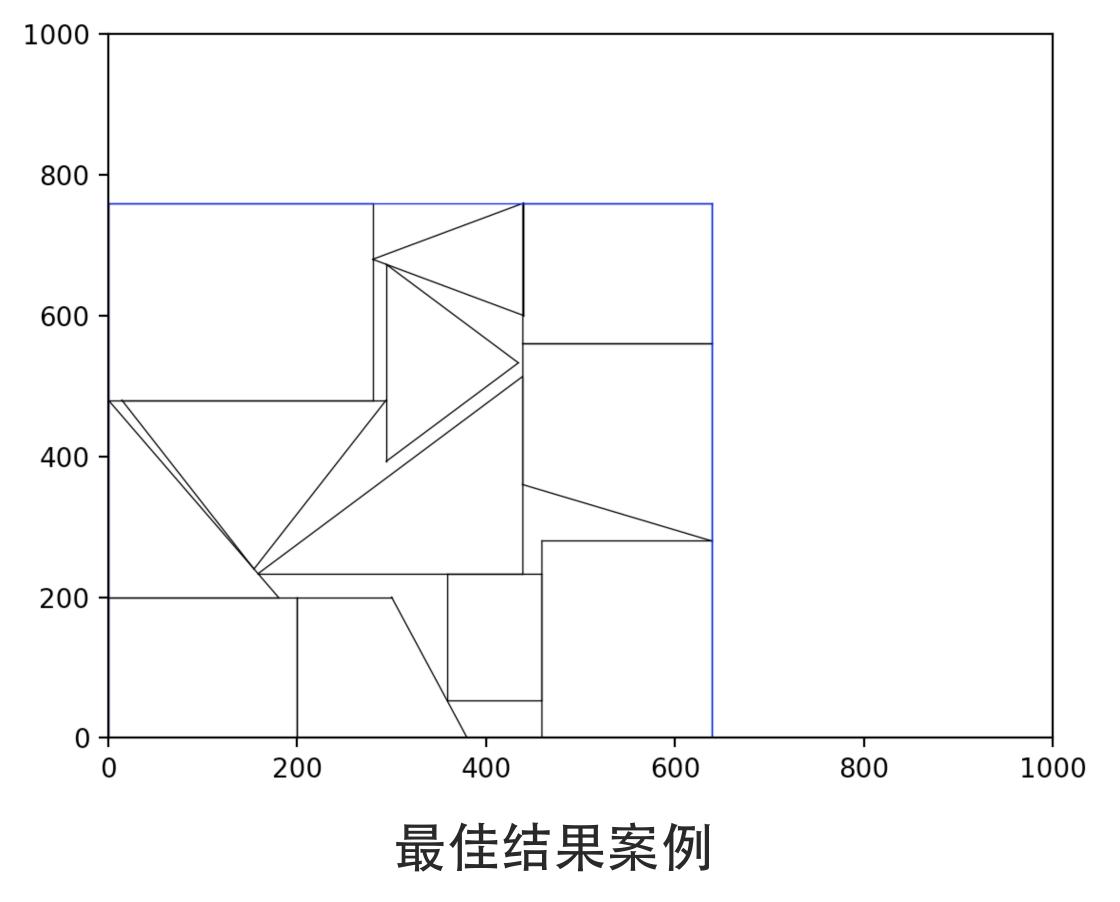
$$PD(x, y) = |x - x_0| + |y - y_0|$$

检索目标修正

- 1. 由于垂线问题,需要将顶点的垂线与目标区域的交点纳入潜在最优位置[证明]
- 2. 求解PD过程中,需要判断垂足是否在线段上

实验情况

Experimental Results



当前主要在只有凸多边形的数据集Fu和Dighe上进行了测试,Fu的最佳排样效果如上



实验结果说明与分析

1. fu的最佳结果90%±0.5%,接近最佳结果

凸集理论上可以检索到最优位置,在观察数据中我们发现 也不存在因为全局检索陷入局部最优情况,所以理论上可 以达到最优结果,仍在分析原因。

2. 相对于布谷乌检索,需要检索的位置下降了80%+检索点的数目随形状数目增加是线性增长,PD的计算速度也能提升,主要时间将花费在判断NFP重叠,理论分析,该方案可以确实提高检索效率。

现阶段研究情况

凸集的利用率无法提升原因正在分析,可能是几何计算问题; 凸集的C++版本仍然测试,暂时不考虑差集计算效率; 凹集划分实验正在落实,相对复杂,理论上可以实现较好的效果。

Reference



文献综述

排样问题的几何原理、概述以及分类

- [1] Bennell J A, Oliveira J F. The geometry of nesting problems: A tutorial[J]. European Journal of Operational Research, 2008, 184(2): 397-415.
- [2] Bennell J A, Oliveira J F. A tutorial in irregular shape packing problems[J]. Journal of the Operational Research Society, 2009, 60(1): S93-S105.
- [3] Wäscher G, Haußner H, Schumann H. An improved typology of cutting and packing problems[J]. European journal of operational research, 2007, 183(3): 1109-1130.

NFP求解算法

常用旋转求解方案进行求解,或者为明可夫斯基和进行求解

[4] Burke E K, Hellier R S R, Kendall G, et al. Complete and robust no-fit polygon generation for the irregular stock cutting problem[J]. European Journal of Operational Research, 2007, 179(1): 27-49.

初始解获得方案

采用左底部算法或者是重心最低算法获取初始解

- [5] Liu H, He Y. Algorithm for 2D irregular-shaped nesting problem based on the NFP algorithm and lowest-gravity-center principle[J]. Journal of Zhejiang University-Science A, 2006, 7(4): 570-576.
- [6] Dowsland K A, Vaid S, Dowsland W B. An algorithm for polygon placement using a bottom-left strategy[J]. European Journal of Operational Research, 2002, 141(2): 371-381.

参考文献

Reference



基于Layout的检索优化

通过为形状寻找更优位置,达到优化整体布局的结果

- [7] Elkeran A. A new approach for sheet nesting problem using guided cuckoo search and pairwise clustering[J]. European Journal of Operational Research, 2013, 231(3): 757-769.
- [8] Imamichi T, Yagiura M, Nagamochi H. An iterated local search algorithm based on nonlinear programming for the irregular strip packing problem[J]. Discrete Optimization, 2009, 6(4): 345-361.
- [9] Egeblad J, Nielsen B K, Odgaard A. Fast neighborhood search for two-and three-dimensional nesting problems[J]. European Journal of Operational Research, 2007, 183(3): 1249-1266.
- [10] Leung S C H, Lin Y, Zhang D. Extended local search algorithm based on nonlinear programming for two-dimensional irregular strip packing problem[J]. Computers & Operations Research, 2012, 39(3): 678-686.
- [11] Umetani S, Yagiura M, Imahori S, et al. Solving the irregular strip packing problem via guided local search for overlap minimization[J]. International Transactions in Operational Research, 2009, 16(6): 661-683.

基于Layout的线性规划模型

通过限制形状相对位置,实现建立全局线性规划模型,进行持续优化

- [12] Gomes A M, Oliveira J F. Solving irregular strip packing problems by hybridising simulated annealing and linear programming[J]. European Journal of Operational Research, 2006, 171(3): 811-829.
- [13] Bennell J A, Dowsland K A. Hybridising tabu search with optimization techniques for irregular stock cutting[J]. Management Science, 2001, 47(8): 1160-1172.

几何概念图示

Geometry concept



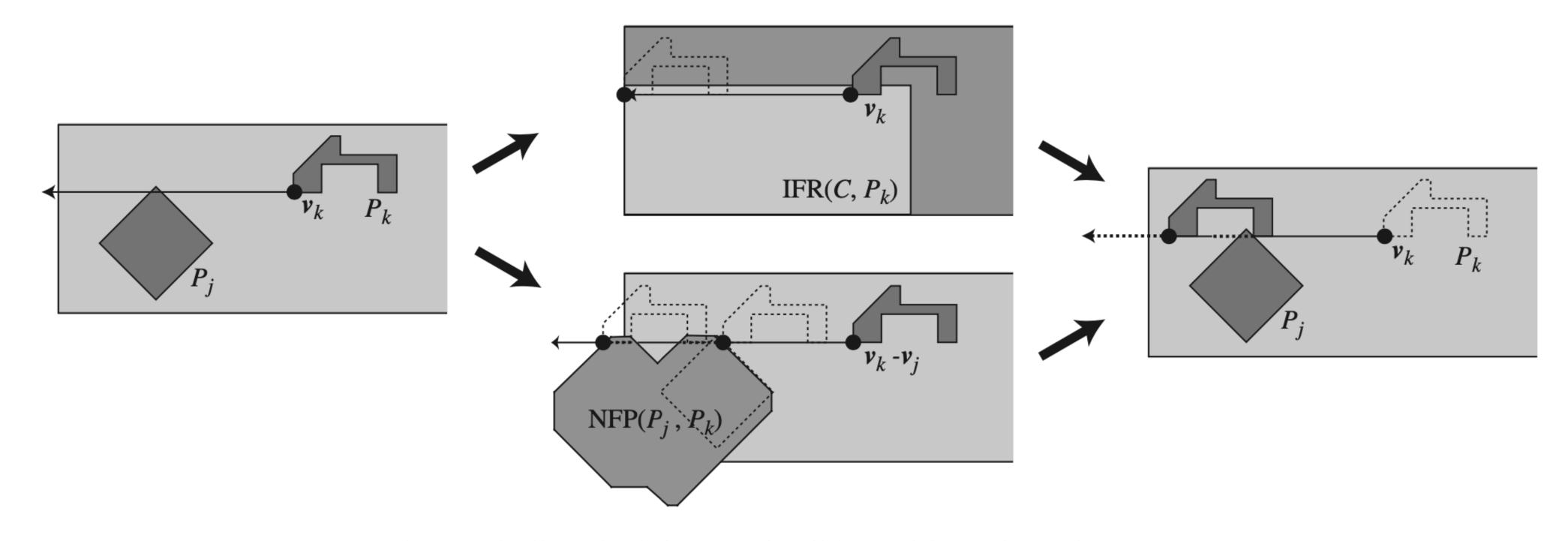


Fig. 5. Finding the left-most feasible position of a polygon P_k .

几个重要的几何概念图示

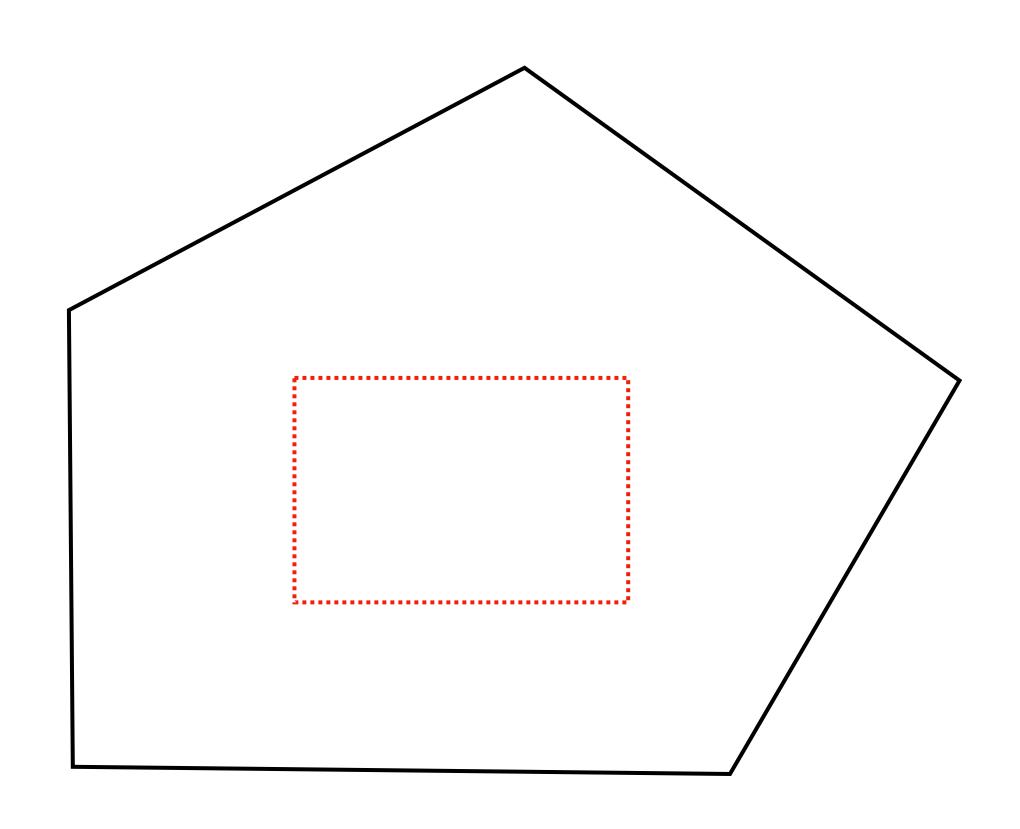
IFR是多边形在容器内绕着容器边界运动时,参考点形成的轨迹,只有参考点在IFR内形状才在容器内; NFP为某形状绕另一个形状旋转,参考点形成的轨迹,只有参考点在NFP外两个形状才没有重叠

Use modified penetration depth and guided search to solve nesting problem

定理证明

Proof in the case of convex polygons





定理: 凸多边形内任画某区域,该区域到多边形边界距离最短的位置,必有该区域顶点

证明过程

Step 1 点(x,y) 到某条直线的距离f(x,y) 为与x,y相关的线性函数,可以写为f(x,y)=ax+by+c,a/b/c为常数

Step 2 由凸多边形的性质可知,凸多边形内任取一点,对每条边做垂线,该垂线的垂足必在该边的线段上(记为Edge1)或通过另一条边的线段(记为Edge2),后一种情况中,该点到Edge2的距离小于其到Edge1的距离

Step 3 由上一条可知,该点到多边形边界的最短距离必为其与某一条边的垂线的长度,即到该边/线段的距离

Step 4 由线性规划原理可知,二维线性目标函数在某区域内的最值,必在该边界的顶点或边界,所以任意区域到每条边的最短距离的位置必然在该区域的边界

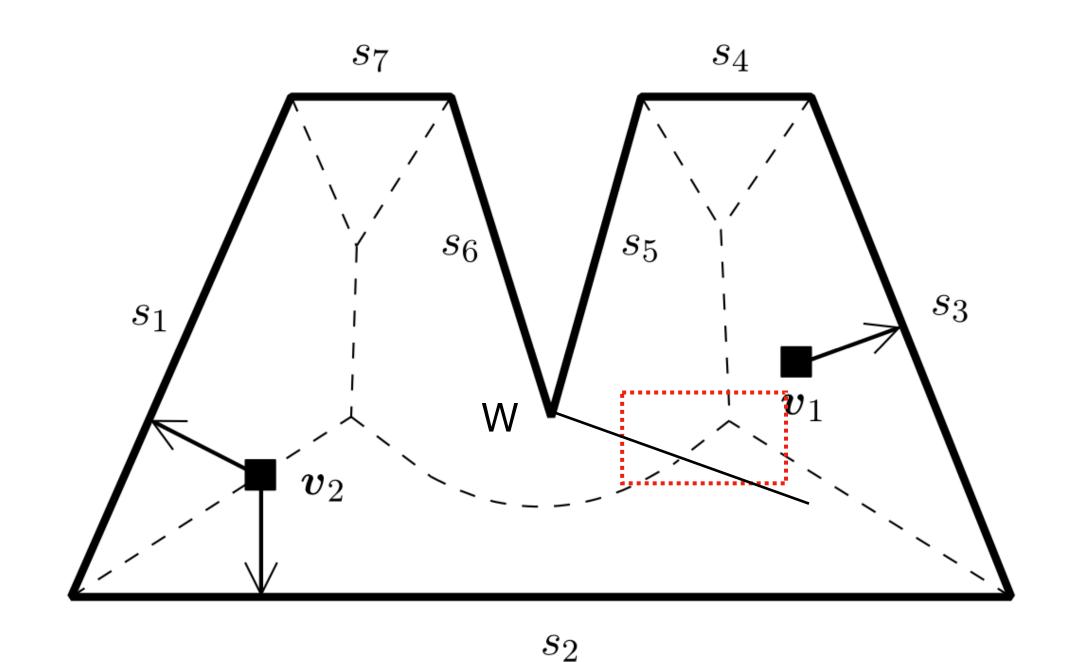
Step 5 由Step3/4可知,该区域内到边界的最短距离的位置必然有该区域的顶点

Use modified penetration depth and guided search to solve nesting problem

证明凹多边形最优点情况

Proof non-convex case





简要证明:最优点可能在某条边顶点的垂线与目标区域的交点

由于只有当某点的垂足在线段上时,朝该垂足方向平移点到直线的距离,能够去除重叠的距离

只有在垂线某一侧时,点到直线的距离才有计算PD渗透深度的 意义,即是一个关于x,y的线性函数

所以,最优位置可能在某条边顶点的垂线与目标区域的交点上

优化过程

Optimization Procedure

```
(\boldsymbol{v}_1, \boldsymbol{o}_1) = GenerateInitialSolution(\mathcal{P}, \mathcal{O}, W) // Section 6
 (\boldsymbol{v}_{best}, \boldsymbol{o}_{best}) = (\boldsymbol{v}_1, \boldsymbol{o}_1)
(\boldsymbol{v}_{cur}, \boldsymbol{o}_{cur}) = (\boldsymbol{v}_1, \boldsymbol{o}_1)
L_{best} = L(\mathbf{v}_1, \mathbf{o}_1) // Using Eq. (3)
L = (1 - r_{dec}) L_{best}
while time limit do
     (\boldsymbol{v}_{cur}, \boldsymbol{o}_{cur}) = MinimizeOverlap(\mathcal{P}, \mathcal{O}, W, L, \boldsymbol{v}_{cur}, \boldsymbol{o}_{cur})
    if (v_{cur}, o_{cur}) is feasible then
          (\boldsymbol{v}_{best}, \boldsymbol{o}_{best}) = (\boldsymbol{v}_{cur}, \boldsymbol{o}_{cur})
         L_{best} = L
         L = (1 - r_{dec})L_{best}
     else
         L = (1 + r_{inc})L_{best}
     end if
end while
return (\boldsymbol{v}_{best}, \boldsymbol{o}_{best}, L_{best})
```

Use modified penetration depth and guided search to solve nesting problem

Algorithm 5. *MinimizeOverlap*($\mathcal{P}, \mathcal{O}, W, L, v, o$)

```
n = size(\mathcal{P})
Initialize penalty weights \mu_{ij} to 1.0
it = 0
Fitness = + \infty
while it < N_{mo} do
  Generate random permutation Q of set S = \{1, 2, ..., n\}
  for i = 1 to n do
     F = F'(v_i, o_i) | Using Eq. (18)
     for each o \in O_i do
        v_i' = CuckooSearch(P_{Q_i}, o, W, L) // Find new position
       if F'(\boldsymbol{v}_i', o) < F then
          F = F'(v_i, o)
          (\boldsymbol{v}_i, \mathbf{o}_i) = (\boldsymbol{v}_i', \mathbf{o})
        end if
     end for
  end for
  F = F(\mathbf{v}, \mathbf{o}) | Using Eq. (5)
  if F = 0 then
     return (v,o) // The solution is feasible
  else if F < Fitness then
     Fitness = F
     it = 0
  end if
  Increase penalty weights \mu_{ij} according to rule (19)
  it = it + 1
end while
return (v,o)
```