

特別研究報告書

コンテナ積載計画問題における 重量バランスを考慮した解の ZDDによる列挙

指導教員：川原 純 准教授

京都大学工学部情報学科

古渡 健太

2024/01/30

コンテナ積載計画問題における 重量バランスを考慮した解の ZDD による列挙

古渡 健太

内容梗概

☒ 内容梗概 (和文) ☒

english title

KOWATARI Kenta

Abstract

☒ 内容梗概 (英文) ☒

コンテナ積載計画問題における 重量バランスを考慮した解の ZDD による列挙

目次

1	はじめに	1
2	準備	2
2.1	BDD	2
2.2	ZDD	3
2.3	BDD・ZDD の演算	4
2.4	BDD・ZDD による \Rightarrow を含む論理式の表現	5
2.5	ZDD による線型重み最小化	5
2.5.1	各種関数	5
3	既存手法	6
3.1	CSPP の定式化	6
3.2	解集合を表現する BDD の構築方法	7
3.2.1	バイナリエンコード	8
3.2.2	制約条件の表現	8
3.2.3	解集合を表現する BDD の構築	11
4	提案手法	11
4.1	解集合を表現する ZDD の構築方法	11
4.1.1	制約条件の表現	11
4.1.2	解集合を表現する ZDD の構築	13
4.2	コンテナ重量の表現と重心の最適化	14
4.2.1	コンテナ重量の表現	15
4.2.2	重心の最適化	15
5	実験結果	18
5.1	実験 1: BDD と ZDD による解集合の表現	18
5.1.1	インスタンス	18
5.1.2	結果	19

5.1.3	考察	19
5.2	実験 2: 重量バランスを考慮した解の ZDD による列挙	20
5.2.1	インスタンス	20
5.2.2	結果	20
5.2.3	考察	24
6	おわりに	24
	謝辞	24
	参考文献	24

1 はじめに

コンテナ積載計画問題 (CSPP; Container Stowage Planning Problem) とは、各種の制約条件を満たしながら、コンテナ船へのコンテナの最適な積載配置を決定する問題である。古くは 1984 年の J. J. Shields による研究で、コンテナ船の能力を最大限活用するためにコンテナの積載計画を最適化させる重要性が述べられている [1]。最適化の目的は、荷役コストを最小化しながらコンテナ船の利用効率を最大化することであるが、この目的に従ってコンテナの配置を決定することは、非常に幅広く複雑な制約条件と目的を併せ持つ最適化問題である。

この複雑性を具体的に述べると、まずコンテナには次のような性質の幅広さがある。すなわち長さ (主に 20ft, 40ft, 45ft)、高さ (主に 8.6ft, 9.6ft)、種類 (DRY; 通常のコンテナ, REEFER; 冷蔵・冷凍機能を備えたコンテナ, OOG; 上部や側部に天井や壁が存在しないコンテナ, TANK; タンク形状のコンテナ)、内容物の重量、内容物の種類 (IMDG Codes; The International Maritime Dangerous Goods Codes に定められたコンテナ内容物の区別) [2] などの性質が存在し、その性質に伴う船との間の制約条件や、コンテナ同士の制約条件が存在する。また、コンテナが船から下される予定の港と、コンテナ船がある港を出港してからが寄港する港の順番との兼ね合いによって生まれる、コンテナの積載順番の制約なども存在する。これら以外にも、コンテナ船の構造の違い、港によって異なる荷役機器の種類など、現実の CSPP には考慮しなければならない制約条件が非常に多く存在する。

また、このような制約条件複雑の他に、目的の複雑さも存在する。具体的には、荷役機器の動きにかかる時間の最小化、シフト回数 (積み下ろしたい対象のコンテナ以外のコンテナを移動させる作業) の最小化 [3]、使うことができなくなるスペースの最小化 [4]、重量の分配の最適化 [4]、などが目的とされるほか、これらの多目的最適化の研究 [4] も存在する。

こういった複雑な CSPP を解く研究では、様々なアプローチと問題の単純化の手法が試されている。すなわち、混合整数計画モデル [5]、タブーサーチ法 [6]、大近傍探索法 [7]、遺伝的アルゴリズム [8] などを用いた研究が存在する。

問題の単純化の手法としては、REEFER の存在を考慮しないもの、OOG の存在を考慮しないもの、IMDG による内容物の違いを考慮しないもの、などが存在する。また、CSPP を解くアプローチとしては、厳密アルゴリズム、貪欲法、

ヒューリスティクス，決定木ベースのアルゴリズム，機械学習など，様々なアプローチが検討されている．中でも，決定木ベースのアプローチの1つとして，R. M. Jensen らによる，決定木の一種である BDD (Binary Decision Diagram) を用いた CSPP の解列挙の研究 [9] があり，制約条件を満たすコンテナ配置の解を表現する BDD の構築を行なっている．

本研究では，BDD の派生系である ZDD (Zero-suppressed BDD) を用いた CSPP の解列挙とそれを用いた最適化の手法を提案する．重量を考慮しない問題設定において，同じ解集合を表現する BDD・ZDD について，ほとんど全ての場合で ZDD の節点数が BDD の節点数よりも少なくなることを確認した．また，ZDD を用いた線型重み最適化の手法によって，コンテナ重量による重量バランスを考慮した解の列挙を行なった．

2 準備

2.1 BDD

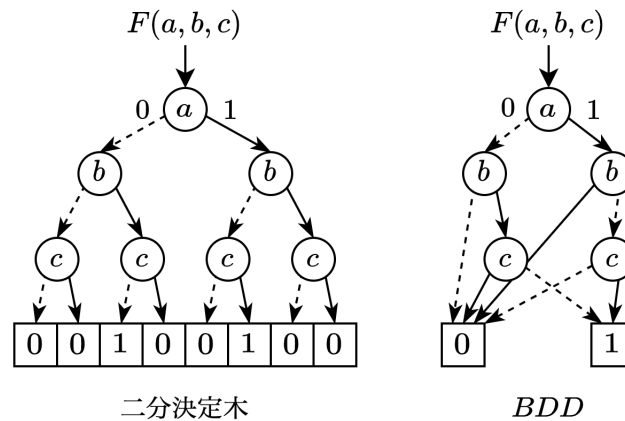


図 1: 二分決定木, BDD

BDD は論理関数を DAG (Directed Acyclic Graph; 有効非巡回グラフ) で表現する手法である． $F(a, b, c) = abc \vee \bar{a}\bar{b}\bar{c}$ を二分決定木・BDD で表現した例を図 1 に示す．破線の矢印が 0-枝，実線の矢印が 1-枝を表す．BDD は，論理関数の値を全ての変数について場合分けした結果を表す二分決定木に対して，簡約化処理を可能な限り加えることによって得られる．これによって，論理関数をコンパクトかつ一意に表せることが知られている．

まず、二分決定木においては、各節点の1-枝と0-枝は、その節点が表現する変数に1を割り当てかどうかの場合分けを表し、値の0である葉(0-終端節点)と1である葉(1-終端節点)はそれぞれその葉に対応する変数割り当てが偽となるか真となるかに対応する。この二分決定木に対して、場合分けする変数の順序を固定し、(1)冗長な節点を削除する(図2)、(2)等価な節点を共有する、という簡約化規則を可能な限り加えることで、BDDを得ることができる。

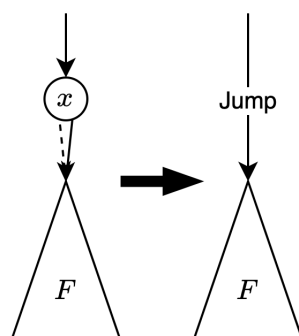


図2: BDDにおける冗長な接点の削除規則

また、BDDを用いて組合せ集合を表現することもできる。組合せ集合は、特性関数と呼ばれる論理関数に対応付けることができるが、この特性関数をBDDで表すことにより、その組合せ集合を非明示的に表現できる。

2.2 ZDD

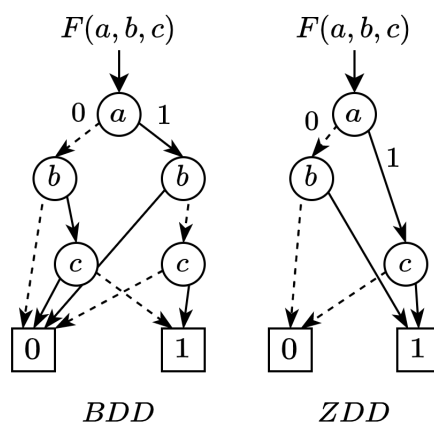


図3: BDD, ZDD

ZDD は、組合せ集合データを表現・操作するのに特化した BDD の派生系である。 $F(a, b, c) = \bar{a}bc \vee a\bar{b}c$ を BDD・ZDD で表現した例を図 3 に示す。等価な節点を共有する規則は BDD と同様であるが、図 4 に示す通り冗長な節点を削除する規則が異なる。ZDD の場合は、1-枝が 0-終端節点を指している場合に、これを取り除くという規則を用いる。この規則を用いた場合でも、表現の一意性は失われない。

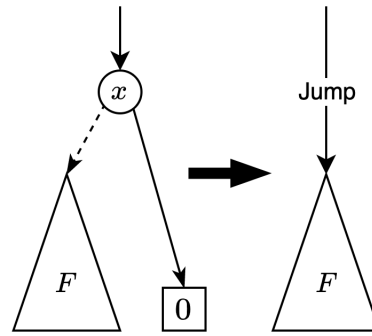


図 4: ZDD における冗長な接点の削除規則

一般に、組合せ集合に類似する部分組合せが多数含まれる場合、それを表現する BDD には等価なサブグラフが多く出現する。これらが互いに共有されることによって、コンパクトに圧縮された表現が可能となる、特に疎な組合せ集合の場合、ZDD ではその簡約化規則から、組合せ集合に登場しない要素に関する節点が削除されるため、同じ組合せ集合を表現する BDD よりも効率よく組合せ集合を表現・操作することができる。BDD と ZDD のデータ圧縮率の違いは、組合せ集合の各要素に含まれるアイテムの出現頻度に依るが、例えばアイテムの出現頻度が 1% である場合、ZDD は BDD よりも 100 倍コンパクトになる可能性がある。

2.3 BDD・ZDD の演算

論理関数を BDD・ZDD で表現したとき、この論理関数の AND/OR 演算は、同じ論理関数を特性関数とした組合せ集合の交わり (intersection)/結び (union) の演算にそのまま対応する。従って、多数の要素を含む集合同士の演算を、BDD 処理系で一挙に実行することが可能である。

ZDD の場合も同様であり、ZDD は ZDD 同士の様々な演算を、圧縮された

データ量にほぼ比例する計算時間で実行できるという利点も持つ。すなわち、圧縮されたデータを、元のデータ量に戻すことなく、圧縮されたままの状態ですべて高速に演算処理が可能である。

2.4 BDD・ZDD による \Rightarrow を含む論理式の表現

論理関数 f と g が与えられたとき、 $f \Rightarrow g$ は $\bar{f} \vee g$ と等価である。また、論理関数は BDD で表現することができ、 \wedge や \vee の論理演算を BDD のまま計算するアルゴリズムが知られている。従って、 f と g を表現する BDD が与えられたときに、 $\bar{f} \vee g$ を計算することで、 $f \Rightarrow g$ を表現する BDD が構築できる。

2.5 ZDD による線型重み最小化

ZDD を用いることで、線型重み最適化が可能である。ZDD の各変数に対して重みを設定することで、ZDD が表現する組合せ集合の中から、重みの総和が最小・最大の組合せを取得したり、上位複数個の解を表現する ZDD を取得したり、重みの総和が指定した値以上・以下・未満・より大きい組合せを表現する ZDD を取得したりすることができる。

本研究では、SBDD_helper ライブラリに用意された `getMinimum` 関数、`weightGE` 関数、そして `getKLightest` 関数を使用する。以下に、それぞれの関数のアルゴリズムを説明する。

2.5.1 各種関数

`getMinimum` 関数

ZDD 変数毎の重みを指定するための、整数を要素とするベクトル $weights$ と ZDD 変数を要素とする空の集合を引数とするメソッドで、 $ZDDf$ に含まれる集合のうち、重み最小の集合とその重みを返す。

Algorithm 1 `getMinimum`

1: something

`weightGE` 関数

$ZDDf$ 、整数 $bound$ 、そして ZDD 変数毎の重みを指定するための、整数を要素とするベクトル $weights$ を引数とし、 f に含まれる集合のうち、重みが $bound$ 以上の集合からなる ZDD を返す関数である。

内部的には、区間メモ化探索技法 [10] と呼ばれる手法を用いている。区間メモ化探索技法を用いて、まず f に含まれる集合のうち、重みが $bound - 1$ 以下の集合からなる ZDD を構築し、これを $\text{weightLE}(bound - 1)$ とする。 f と $\text{weight}(bound - 1)$ の差集合を求めることで、目的の ZDD を得る。

Algorithm 2 weightGE

1: something

weightRange 関数

ZDD f , 整数 $lower_bound$, 整数 $upper_bound$, そして ZDD 変数毎の重みを指定するための、整数を要素とするベクトル $weights$ を引数とし、 f に含まれる集合のうち、重みが $lower_bound$ 以上、 $upper_bound$ 以下である集合のみからなる ZDD を返す関数である。

Algorithm 3 weightRange

1: something

getKLightest 関数

ZDD 変数毎の重みを指定するための、整数を要素とするベクトル $weights$ と整数 k , 整数 $strict$ を要素とする空の集合を引数とするメソッドで、 ZDD f に含まれる集合のうち、重み最小の集合とその重みを返す。

Algorithm 4 getKLightest

1: something

3 既存手法

3.1 CSPP の定式化

CSPP の解列挙の問題を、 Jensen に基づき定式化する。セル (コンテナが置かれる可能性がある位置) の配置については簡単のため 2 次元とし、水平方向 T , 垂直方向 V の $T \times V = M$ 箇所のセルとする。セルの位置を表現する変数として $c_i (i \in \{1, 2, \dots, M\})$ を用意する。図に示す通り、添え字は下左端セルを 1 と

して水平方向に増えていき、 T 個ずつ垂直方向に重なるように並ぶ。

コンテナは1つずつ個別にではなく、コンテナ複数を含むグループ単位で区別されるものとし、グループの番号を $1, 2, \dots, G$ とする。また、値 0 を ”コンテナが置かれていない” を表現する特別なグループ番号とする。 $c_i = g (g \in \{0, 1, \dots, G\})$ によってセル c_i にグループ g のコンテナが置かれていることを表現する。グループごとのコンテナの個数については、インスタンスごとに定められているものとし、グループ 0 も含めたグループ毎のコンテナの数の合計がセルの総数 M になるものとする。

以上のように表現されるセルへのコンテナの配置に対して、様々な制約条件を考え、制約条件を満たすコンテナの配置を全て求める問題が、CSPP の解列挙の問題である。

先行研究において考慮される制約条件としては、次のようなものが存在する。

1. 1つのセルに 20ft と 40ft のコンテナを同時に置くことはできない。
2. 20ft コンテナは 40ft コンテナの上に置くことはできない。
3. あるセルに 20ft コンテナが置かれるならば、同じセルにもう 1つの 20ft コンテナが必ず置かれる。
4. コンテナは宙に浮かない (高さ 2 以上の位置のセルにコンテナが置かれたとき、その下には必ず別のコンテナが置かれている)。
5. 1つのコンテナは 1つのセルにのみ置かれる。
6. 1つの列 (水平座標が等しいセルの集合) に置かれるコンテナの総重量は、重量上限を超えない。
7. 荷下ろしされる港の番号を、寄港する順番に $1, 2, \dots$ とすると、水平座標が等しいセル集合の中で、垂直座標が小さい方から順に、コンテナの荷下ろし港の番号は降順に並ぶ。

本研究では簡単のため、コンテナのサイズの 20ft と 40ft を区別しないこと、コンテナを個別にではなくグループで区別すること、列ごとの重量制限を考慮しないこと、コンテナの輸送先港を区別しないこととする。従って、上記 4. の制約条件のみを採用する。

3.2 解集合を表現する BDD の構築方法

以上の問題設定の上で、解集合を表現する BDD を構築するための方法を述べる。

3.2.1 バイナリエンコード

セルを表現する変数 c_i に割り当てるグループ番号は2値よりも多い場合がある。一方、BDDとZDDはともに0-1論理変数のみを扱うことができる。取りうる値が2値よりも多い変数をBDD・ZDDで扱うことは、次のように変数のバイナリエンコードを行うことによって実現できる。

1. 変数 x_i が取りうる値の数を N とした時、1変数あたり $\log\lfloor N \rfloor + 1$ 個の0-1変数を用意して、 $x_i^{\log\lfloor N \rfloor}, x_i^{\log\lfloor N \rfloor - 1}, \dots, x_i^0$ とする。
2. $x_i^{\log\lfloor N \rfloor}, x_i^{\log\lfloor N \rfloor - 1}, \dots, x_i^0$ とした時、これを x_i がとる値の2進数表示であるとする。

以上より、取りうる値が0から G である本問題設定では、1つのセルあたり $\log\lfloor G \rfloor + 1$ 個の0-1論理変数でバイナリエンコードを行う。

3.2.2 制約条件の表現

次の2つの制約条件をBDDで表現する。

(1) コンテナは宙に浮かない

(2) あるグループのコンテナの数を k_g とした時、値 k を取る変数 c_i の数は k_g 個である。

まず、(1)の制約条件条件については、コンテナは下から床または別のコンテナによる支えがない限り、置くことはできないということを意味するものである。この制約条件は、次のように言い換えることができる。すなわち、あるセルにコンテナが置かれなければ、その上のセルにもコンテナは置かれられない、ということである。さらにこれを言い換えると、あるセル変数にグループ番号0が割り当てられたならば、垂直方向でそのセルの1つ上のセルを表す変数にも、グループ番号0が割り当てられなければならない、と言い換えることができる。これを論理式で表現すると。

$$c_i = 0 \Rightarrow c_{i+T} = 0, \forall i \quad (1)$$

と表現できる。この論理式に対応するBDDを構築する。

続いて、(2)の制約条件については、インスタンス毎に定められたグループ毎のコンテナの数に対し、セル変数に割り当てられるグループ番号との間に、誤差が生まれないようにする、というものである。これは、次のように表現できる。

まず、 n 個の論理変数のうち、 k 個の論理変数が1を取る時に真、それ以外るとき偽となる論理関数を考える。図5のように、論理変数に対応する節点を規

則的に配置し．また，0-枝と1-枝は，0-終端節点と1-終端節点を配置するようにする．この時，終端節点を左端から $0, 1, \dots, k, \dots, n$ 番目の終端節点とすると， k 番目の終端節点のみを1-終端節点，それ以外を0-終端節点とする．こうして構築された DAG に対して BDD の簡約化規則を用いて得られた BDD は目的の論理関数を表現している．これを， nC_k を表現する BDD であることから nC_kBDD と呼ぶこととする．

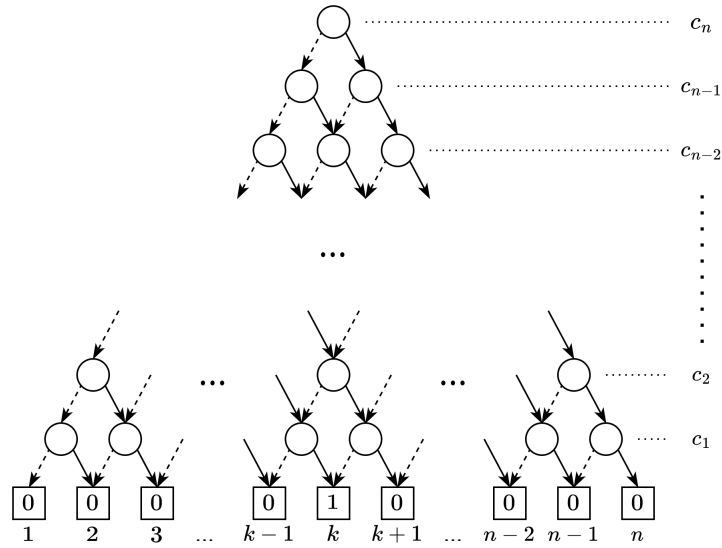


図 5: nC_k を表現する DAG

次に，変数がバイナリエンコードされている場合を考える．ここでは，バイナリエンコードする前の変数をメタ変数，バイナリエンコードした変数をバイナリ変数と呼ぶこととする． n 個のメタ変数のうち， k 個のメタ変数が値 v を取る時真，それ以外の時偽となる論理関数を考える．例として1つのメタ変数あたり，3個のバイナリ変数によってバイナリエンコードがされている場合に，図6のような BDD は，「メタ変数が5すなわち2進数表示で101を取る時に真，それ以外の時偽となる」という論理関数を表現する．これを，バイナリエンコードする前の， nC_kBDD の簡約化前の DAG の節点の位置にそれぞれ配置することで，図7のような DAG を得る．これは $n = 3, b = 3, k = 2, v = 5$ の場合の例である．この DAG に対して BDD の簡約化規則を用いて得られた BDD は，目的の論理関数を表現している．任意の $n(n \leq 1), k(k \leq n), b(1 \leq b), v(0 \leq v \leq 2^b - 1)$ に対して，「1 個のメタ変数あたり b 個のバイナリ変数でバイナリエンコードさ

れた n 個のメタ変数のうち、 k 個のメタ変数が値 v を取るとき真、それ以外のとき偽となる」という論理関数を ${}_nC_k(b, v)$ とし、以降、これを表現する BDD を ${}_nC_k(b, v)\text{BDD}$ と呼ぶこととする。

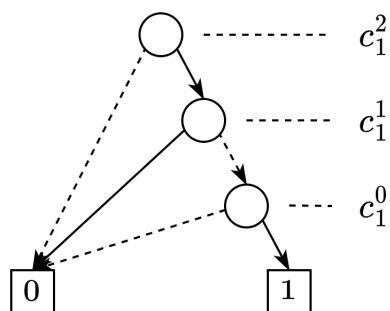


図 6: $c_1 = 5 = 101_2$ を表現する BDD

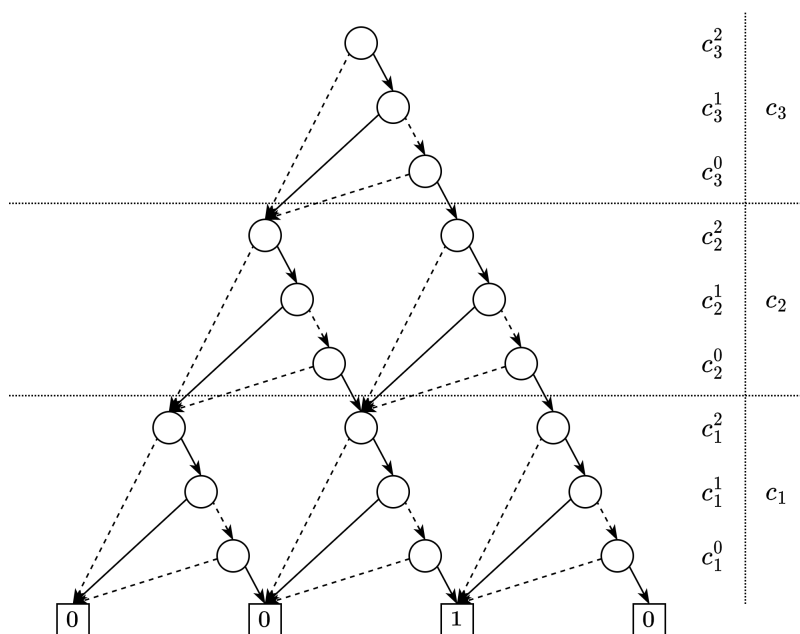


図 7: ${}_3C_2(3, 5)$ を表現する DAG

3.2.3 解集合を表現する BDD の構築

解集合を表現する BDD は、次の疑似コードで示すように、解が満たすべき制約条件を表す BDD 全ての intersection を取ることで得られる。

Algorithm 5 解集合を表現する BDD の構築

```
1: {コ}ンテナは宙に浮かない を表現する BDD の構築
2:  $BDDNoFloating \leftarrow BDD(1)$ 
3: for  $i = 1; i \leq M - T; i++$  do
4:    $NoFloating \leftarrow NoFloating \text{ and } (c_i = 0 \Rightarrow c_{i+T} = 0 \text{ を表現する BDD})$ 
5: end for
6: { 解集合を表現する BDD の構築 }
7:  $BDDtargetBDD \leftarrow NoFloating$ 
8: for  $g = 0; g \leq G; g++$  do
9:    $targetBDD \leftarrow targetBDD \text{ and } (nCk(b, g) \text{ を表現する BDD})$ 
10: end for
```

4 提案手法

既存手法の場合と同様の問題設定に対して、ZDD によって解集合を表現する手法と、コンテナに対して重量を導入し、線型重み最適化を行う手法を提案する。

4.1 解集合を表現する ZDD の構築方法

既存手法の場合と同様の問題設定に対して、ZDD によって解集合を表現する手法を提案する。

4.1.1 制約条件の表現

BDD の場合と同様、以下 2 つの制約条件を考える。

(1) コンテナは宙に浮かない

(2) あるグループのコンテナの数を k_g とした時、値 k を取る変数 c_i の数は k_g 個である。

まず、(1) については、 $c_i = 0 \Rightarrow c_{i+T} = 0, \forall i$ に論理式に対応する ZDD を構築する。続いて、(2) については、nCkBDD を元に考える点は BDD の場合と同

じであるが、バイナリエンコードされている場合の ZDD の構築方法が異なる。例として 1 つのメタ変数あたり、3 個のバイナリ変数によってバイナリエンコードされているとき、例えば図 8 のような ZDD は、「メタ変数が 5 すなわち 2 進数表示で 101 を取る時に真、それ以外るとき偽となる」という論理関数を表現する。これを、バイナリエンコードする前の、 $_nC_k$ BDD の簡約化前の DAG の節点の位置にそれぞれ配置することで、図 9 のような DAG を得る。この DAG に対して ZDD の簡約化規則を用いて得られた ZDD は、目的の論理関数、すなわち $_nC_k(b, v)$ を表現している。以降、 $_nC_k(b, v)$ を表現する ZDD を $_nC_k(b, v)$ ZDD と呼ぶこととする。

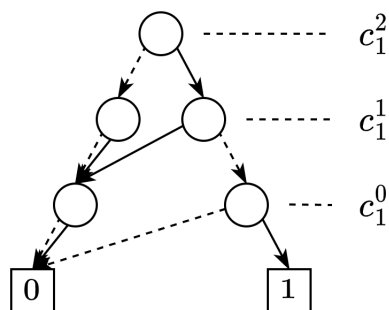


図 8: $c_1 = 5 = 101_2$ を表現する ZDD

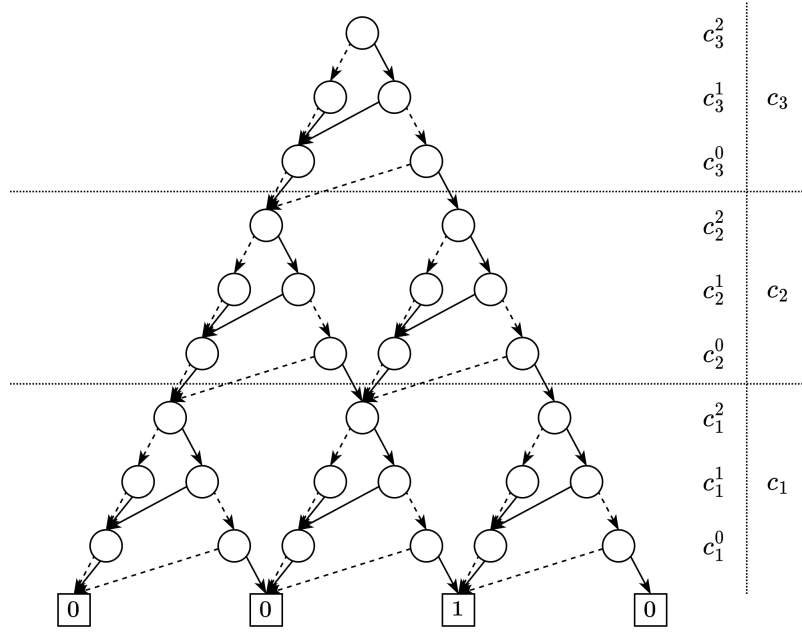


図 9: ${}_3C_2(3,5)$ を表現する DAG

4.1.2 解集合を表現する ZDD の構築

解集合を表現する ZDD は、次の疑似コードで示すように、解が満たすべき制約条件を表す ZDD 全ての intersection を取ることで得られる。

Algorithm 6 解集合を表現する ZDD の構築

- 1: {コンテナは宙に浮かない を表現する ZDD の構築}
 - 2: $ZDD_{NoFloating} \leftarrow getPowerSet(M \times b)$ {初期 ZDD として, }
 - 3: **for** $i = 1; i \leq M - T; i++$ **do**
 - 4: $NoFloating \leftarrow NoFloating \text{ and } (c_i = 0 \Rightarrow c_{i+T} = 0 \text{ を表現する BDD})$
 - 5: **end for**
 - 6: { 解集合を表現する ZDD の構築 }
 - 7: $BDD_{targetBDD} \leftarrow NoFloating$
 - 8: **for** $g = 0; g \leq G; g++$ **do**
 - 9: $targetBDD \leftarrow targetBDD \text{ and } (nCk(b, g) \text{ を表現する BDD})$
 - 10: **end for**
-

4.2 コンテナ重量の表現と重心の最適化

ここまでの問題設定では、グループ毎の値は、「コンテナを置かない」を表現する0という値を除いて、グループ間の区別以上の情報を持たないものだった。そこで、グループ毎の値に何らかの意味を付与することによって、より複雑な問題設定を検討する。ここでは、グループ毎の値がコンテナの重量に対応した値であるという設定を導入する。コンテナの重量は、コンテナが持つ情報の中でも、船の安定性や構造上の制約を考える上で重要な性質である。これを考慮することで、現実に近い問題を考えることができる。

本研究では、グループ番号 g のコンテナは $5 \cdot g$ トンであるとする。

コンテナの重量を導入した際に、制約条件と目的のそれぞれで新たに考慮すべき点が生まれる。

まず、新たな制約条件として、

(3) あるコンテナの上には、そのコンテナより重いコンテナをおいてはならない

という制約条件を考える。これは、コンテナの構造上の制約条件や積まれたコンテナ集合の安定性などを考慮する上で用いられる制約条件である。この制約条件は、あるセル変数にグループ番号 $j (j \in \{1, 2, \dots, G\})$ が割り当てられたならば、垂直方向でそのセルの1つ上のセルを表す変数には、グループ番号 $0, 1, \dots, j$ のいずれかが割り当てられなければならない、と言い換えることができる。これを論理式で表現すると、

$$c_i = j \Rightarrow \bigvee_{k=0, \dots, j} c_{i+T} = k, i \in \{1, 2, \dots, M-T\}, j \in \{1, 2, \dots, G\}$$

と表現できる。この論理式に対応する ZDD を構築する。

続いて、重心の位置が最適になるようにするという目的を考える。重心の位置は船の航行の安全上重要な指標の一つである。垂直方向と水平方向2つの重心を考えることとし、それぞれ次のように定義する。 i 番目のセルに置かれたコンテナの重量を w_i とし、 i 番目のセルの垂直方向の座標を $v_i (0 \leq v_i \leq V, \forall i)$ 、水平方向の座標を $t_i (t_i \text{ は整数, } T \text{ が偶数のとき } (-T/2 \leq t_i < 0, 0 < t_i \leq T/2), T \text{ が奇数のとき } (-T-1/2 \leq t_i \leq T-1/2), \forall i)$ とし、

$$\text{垂直重心} = \frac{\sum_{i=1, \dots, M} w_i \cdot v_i}{\sum_{i=1, \dots, M} w_i} \quad (2)$$

$$\text{水平重心} = \frac{\sum_{i=1,\dots,M} w_i \cdot t_i}{\sum_{i=1,\dots,M} w_i} \quad (3)$$

とする。また、本問題設定においては、インスタンス毎のコンテナの総重量は、コンテナの積載の仕方によらず定数であるため、最適化のための計算の際には、

$$\text{垂直モーメント} = \sum_{i=1,\dots,M} w_i \cdot v_i \quad (4)$$

$$\text{水平モーメント} = \sum_{i=1,\dots,M} w_i \cdot t_i \quad (5)$$

を用いる。

4.2.1 コンテナ重量の表現

b 個のバイナリ変数によってバイナリエンコードされたセル変数 c_i の l ($1 \leq l \leq b$) 桁めが $5 \cdot 2^{l-1}$ トン分の重量を表現しているものとし、これをバイナリ重量と呼ぶことにする。グループ番号 g のコンテナは $5 \cdot g$ トンであるとしている設定と、次の等式によって結びつく。

$$i \text{ 番目のセルに置かれたコンテナの重量} = \sum_{l=1,2,\dots,b} c_i^l \cdot (5 \cdot 2^{l-1}), \forall i \quad (6)$$

すると、このバイナリ重量と垂直方向の座標および水平方向の座標の積によって、垂直方向と水平方向それぞれにおける、最適化のためのバイナリ変数毎の重みを次のように設定することができる。すなわち、

$$\text{垂直重み} = 5 \cdot 2^{l-1} \cdot v_i, \forall i, \forall l \quad (7)$$

$$\text{水平重み} = 5 \cdot 2^{l-1} \cdot t_i, \forall i, \forall l \quad (8)$$

とする。

4.2.2 重心の最適化

ZDD を用いると、getMinimum 関数を利用することで線型重み和が最小の解を得られるだけでなく、weightGE 関数や getKLightest 関数を用いることで、

線型重み和が一定の値以上の複数の解を表現する ZDD を得たり、線型重み和最小化の複数の上位解を表現する ZDD を得ることができる。また、weightRange 関数を用いることで、線型重み和が一定の範囲内の値を取る複数の解を表現する ZDD を得ることができる。実用上、多様な解を選択肢として提示することができることは、解の決定を行う上で有用であると考えられる。

次の方法で、解集合を表現する ZDD の中から、垂直モーメントが最小の解を 1 つおよび上位解を複数、水平モーメントの絶対値が最小の解を 1 つおよび上位解を複数取得する。また、水平モーメントが一定の範囲内の値を取る解を取得したのち、その中から垂直モーメントが最小の解を 1 つおよび上位解を複数取得する。

求解 (I) 垂直モーメントが最小の解 1 つの取得は、次の方法で行う。

- (a) 解集合を表現する ZDD を構築する。これを targetZDD とする。
- (b) 式 7 で定められるバイナリ変数毎の重みを引数とし、getMinimum 関数を targetZDD に適用する。

求解 (II) 垂直モーメント最小化における複数の上位解の取得は、次の方法で行う。

- (a) 解集合を表現する ZDD を構築する。これを targetZDD とする。
なお、求解 (I) で求めた targetZDD を再利用する。
- (b) 式 7 で定められるバイナリ変数毎の重みを引数とし、 $K=10$, $strict=1$ として getKLightest 関数を targetZDD に適用する。

求解 (III) 水平モーメントの絶対値が最小の解 1 つの取得は、次の方法で行う。

- (a) 解集合を表現する ZDD を構築する。これを targetZDD とする。
なお、求解 (I) で求めた targetZDD を再利用する。
- (b) 式 8 で定められるバイナリ変数毎の重みを引数とし、bound を 0 として weightGE 関数を targetZDD に適用する。これによって得られる水平重み和が 0 以上の解集合を表現する ZDD を GE0_targetZDD とする。
- (c) 式 8 で定められるバイナリ変数毎の重みを引数とし、getMinimum 関数を GE0_targetZDD に適用する。

求解 (IV) 水平モーメントの絶対値最小化における複数の上位解の取得は、次の方法で行う。

- (a) 解集合を表現する ZDD を構築する。これを targetZDD とする。

なお, 求解 (I) で求めた targetZDD を再利用する.

(b) 式 8 で定められるバイナリ変数毎の重みを引数とし, bound を 0 として weightGE 関数を targetZDD に適用する. これによって得られる水平重み和が 0 以上の解集合を表現する ZDD を GE0_targetZDD とする. なお, 求解 (III) で求めた GE0_targetZDD を再利用する.

(c) 式 8 で定められるバイナリ変数毎の重みを引数とし, $K=10$, strict=1 として getKLighest 関数を GE0_targetZDD に適用する.

求解 (V) 水平モーメントが一定の範囲内の値を取る解の中からの, 垂直モーメントが最小になる解の取得は, 次の方法で行う.

(a) 解集合を表現する ZDD を構築する. これを targetZDD とする. なお, 求解 (I) で求めた targetZDD を再利用する.

(b) 式 8 で定められるバイナリ変数毎の重みを引数とし, lower_bound を -10 , upper_bound を 10 として weightRange 関数を targetZDD に適用する. これによって得られる水平モーメントが -10 以上 10 以下の解集合を表現する ZDD を Range_targetZDD とする.

(c) 式 7 で定められるバイナリ変数毎の重みを引数とし, getMinimum 関数を Range_targetZDD に適用する.

求解 (VI) 水平モーメントが一定の範囲内の値を取る解の中からの, 垂直モーメント最小化における複数の上位解の取得は, 次の方法で行う.

(a) 解集合を表現する ZDD を構築する. これを targetZDD とする. なお, 求解 (I) で求めた targetZDD を再利用する.

(b) 式 8 で定められるバイナリ変数毎の重みを引数とし, lower_bound を -10 , upper_bound を 10 として weightRange 関数を targetZDD に適用する. これによって得られる水平モーメントが -10 以上 10 以下の解集合を表現する ZDD を Range_targetZDD とする. なお, 求解 (V) で求めた Range_targetZDD を再利用する.

(c) 式 7 で定められるバイナリ変数毎の重みを引数とし, $K=10$, strict=1 として getKLighest 関数を Range_targetZDD に適用する.

5 実験結果

5.1 実験 1: BDD と ZDD による解集合の表現

5.1.1 インスタンス

実験 1 として, BDD と ZDD による, コンテナ重量を考慮しない解集合の表現を行う. 表 1 で示すインスタンスに対して, 実験を行った.

T は水平方向のセルの数, V は垂直方向のセルの数, M は $M = T \cdot V$ で計算されるセル数の合計, b はバイナリエンコードの桁数, n はバイナリ変数の数, $k_g (0 \leq g \leq 2^b - 1, g \text{ は整数})$ は値 g を取るメタ変数の数すなわちグループ g のコンテナの数をそれぞれ表す.

表 1: 実験 1 のインスタンスのリスト

インスタンス	T	V	b	M	n	k_0	k_1	k_2	k_3	k_4	k_5	k_6	k_7
a	3	3	2	9	18	3	3	3	0	-	-	-	-
b	3	3	2	9	18	0	3	3	3	-	-	-	-
c	3	3	2	9	18	2	2	2	3	-	-	-	-
d	3	3	3	9	27	3	3	3	0	0	0	0	0
e	3	3	3	9	27	0	0	0	3	0	0	3	3
f	3	3	3	9	27	2	1	1	1	1	1	1	1
g	4	4	2	16	32	4	4	4	4	-	-	-	-
h	4	4	3	16	48	4	4	4	4	0	0	0	0
i	4	4	3	16	48	2	2	2	2	2	2	2	2
j	5	5	2	25	50	7	6	6	6	-	-	-	-
k	5	5	3	25	75	7	6	6	6	0	0	0	0
l	5	5	3	25	75	4	3	3	3	3	3	3	3
m	6	6	2	36	72	9	9	9	9	-	-	-	-
n	6	6	2	36	72	18	9	9	0	-	-	-	-
o	3	12	3	36	108	5	5	5	5	4	4	4	4
p	4	9	3	36	108	5	5	5	5	4	4	4	4
q	6	6	3	36	108	5	5	5	5	4	4	4	4
r	9	4	3	36	108	5	5	5	5	4	4	4	4
s	12	3	3	36	108	5	5	5	5	4	4	4	4

5.1.2 結果

表1で示すインスタンスに対して、制約条件を満たす解集合を表現する BDD・ZDD を構築した結果を表2に示す。インスタンス毎に、解集合を表現する BDD (targetBDD)・ZDD (targetZDD) の構築 (制約条件を表現する BDD・ZDD 全ての intersection を取る) にかかった時間 (単位は μs) と, targetBDD・targetZDD の節点数を示す。timeout は 120 秒以上としている。

表 2: 実験 1 の結果

インスタンス	BDD		ZDD	
	time (μs)	節点数	time (μs)	節点数
a	193	214	74	112
b	59	161	131	147
c	251	228	597	165
d	266	305	246	112
e	113	260	135	246
f	1,076	1,542	766	1,052
g	1,391	3,361	957	2,673
h	5,318	4,698	7,267	2,673
i	12,281	21,395	14,601	16,903
j	13,001	26,995	23,992	23,882
k	72,437	37,623	76,532	23,882
l	1,131,134	817,167	968,694	675,249
m	155,246	175,701	147,714	160,599
n	98,911	71,054	96,424	43,150
o	1,224,631	1,065,986	1,042,252	934,274
p	2,848,767	2,472,732	2,430,412	2,053,327
q	16,620,412	11,476,057	13,193,775	9,959,210
r	101,059,689	48,450,191	113,317,629	45,461,165
s	timeout	-	timeout	-

5.1.3 考察

全てのインスタンスについて、解集合を表現する BDD・ZDD の節点数については ZDD の節点数の方が BDD の節点数よりも少なくなっている。節点数の削減率を

$$1 - \frac{\text{ZDD の節点数}}{\text{BDD の節点数}} \quad (9)$$

とすると、インスタンス d において削減率が最大で 63.3%，インスタンス e において削減率が最小で 5.39% となっている．ZDD は，BDD との簡約化規則の違いから，値 0 を取る変数が多いほど，BDD と比較して節点数が少なくなる傾向があるが，このインスタンス d と e の違いとしては，前者はグループ番号が 2 進数表記で $000_2, 001_2, 010_2$ で表現されるコンテナが 3 つずつ，後者は前者はグループ番号が 2 進数表記で $011_2, 011_2, 111_2$ で表現されるコンテナが 3 つずつ，というインスタンスである．解となる変数への値の割り当てにおいて，0 を割り当てられる変数の数の違いが，削減率の違いの原因となっているものと考えられる．

5.2 実験 2: 重量バランスを考慮した解の ZDD による列挙

実験 2 として，重量バランスを考慮した解の ZDD による列挙を行う．表 3 で示すインスタンスに対して，実験を行った．

5.2.1 インスタンス

表 3: 実験 2 のインスタンス

インスタンス	T	V	b	M	n	k_0	k_1	k_2	k_3	k_4	k_5	k_6	k_7
A	5	4	3	20	60	5	5	5	5	0	0	0	0
B	5	4	3	20	60	4	4	4	4	4	0	0	0
C	5	4	3	20	60	3	3	3	3	2	2	2	2
D	5	4	3	20	60	1	3	5	2	1	1	5	2
E	5	5	3	25	75	5	5	4	4	3	3	1	0
F	5	5	3	25	75	10	5	5	1	1	1	1	1
G	5	5	3	25	75	3	2	1	5	3	4	0	7
H	5	6	3	30	90	6	6	6	6	6	0	0	0
I	5	6	3	30	90	0	0	0	6	6	6	6	6
J	5	6	3	30	90	6	8	5	7	4	0	0	0
K	5	6	3	30	90	5	8	4	7	3	1	1	1

5.2.2 結果

表 3 で示すインスタンスに対して，求解 (I) から (VI) を適用した結果を表 4 および表 5 に示す．

表 4 における getMinimum(I) ， getMinimum(III) ， getMinimum(V) はそれぞれ

れ求解 (I), (III), (V) において getMinimum 関数を適用した結果を意味し, 関数の実行にかかった時間を示している.

表 5 における targetZDD は制約条件を満たす解集合を表現する ZDD を意味し, この ZDD の構築にかかった時間およびこの ZDD の節点数とこの ZDD が表現する集合数 (解の数) を示している. getKLightest(II), getKLightest(IV), getKLightest(VI) は, それぞれ求解 (II), (IV), (VI) において getKLightest 関数を適用して得られた ZDD を意味し, また weightGE(III) は求解 (III) において weightGE 関数を適用して得られた ZDD を意味し, そして weightRange(V) は求解 (V) において weightRange 関数を適用して得られた ZDD を意味する. それぞれの ZDD の構築にかかった時間およびこの ZDD の節点数とこの ZDD が表現する集合数 (解の数) を示している.

表 4: 実験 2 の結果 (getMinimum 演算にかかる時間)

インスタンス	time (μs)		
	getMinimum(I)	getMinimum(III)	getMinimum(V)
A	29,366	31,705	31,991
B	116,583	144,203	134,525
C	855,183	2,185,709	1,896,322
D	355,147	535,266	688,213
E	1,132,836	3,403,397	3,241,819
F	249,196	581,228	496,420
G	1,529,394	4,661,351	4,168,104
H	1,032,662	2,488,406	2,698,113
I	1,642,553	3,811,678	3,923,955
J	594,585	1,507,056	1,504,209
K	1,598,877	6,811,277	5,900,422

表 5: 実験 2 の結果 (getMinimum 演算以外の演算にかかる時間と得られる ZDD の節点数とそれが表現する解の数)

	time (μs)					
インスタンス	targetZDD	getKLighest(II)	weightGE(III)	getKLighest(IV)	weightRange(V)	getKLighest(VI)
A	1,348,782	35,905	36,663	427,428	77,208	63,481
B	1,192,558	182,156	149,083	655,006	231,765	274,281
C	1,719,066	1,343,751	2,210,580	11,214,609	5,380,181	4,953,174
D	2,477,592	368,507	467,321	2,869,082	1,183,148	1,049,071
E	2,020,733	1,686,050	3,495,559	19,315,202	4,841,028	7,268,417
F	1,899,998	404,469	622,448	3,706,055	1,166,104	1,062,361
G	2,959,958	2,815,424	4,708,259	27,367,443	5,558,461	11,429,919
H	2,728,236	1,600,819	2,380,680	12,448,688	3,300,340	6,645,646
I	2,714,838	3,290,597	2,638,914	19,994,964	4,627,546	7,991,247
J	2,793,003	852,168	1,397,046	8,968,171	2,096,659	2,983,312
K	5,508,819	2,579,061	7,570,239	47,178,350	7,551,941	25,263,133

	節点数					
インスタンス	targetZDD	getKLighest(I)	weightGE(III)	GetKLighest(IV)	weightRange(V)	getKLighest(VI)
A	23,436	135	28,832	14,505	26,266	128
B	94,045	60	124,309	60,547	105,911	323
C	609,576	135	1,246,442	690,021	1,069,865	1,128
D	157,077	135	349,557	210,319	318,061	1,034
E	750,050	80	1,801,316	1,136,674	1,656,824	297
F	197,713	118	395,222	193,333	316,972	102
G	991,225	107	2,253,771	1,282,983	2,126,842	688
H	668,860	70	1,397,451	876,677	1,293,905	348
I	1,075,195	114	2,132,007	1,383,263	2,012,347	498
J	372,251	63	890,304	566,413	849,843	323
K	751,044	127	2,687,896	1,859,772	2,497,219	809

	集合数					
インスタンス	targetZDD	getKLighest(I)	weightGE(III)	GetKLighest(IV)	weightRange(V)	getKLighest(VI)
A	261,331	61	135,919	10,507	52,091	43
B	2,224,955	2,500	1,149,986	75,017	371,975	1,402
C	146,092,390	180,000	74,762,462	3,432,534	17,107,536	71,072
D	23,024,040	60,000	11,770,354	516,668	2,576,746	20,924
E	411,748,610	1,000	210,971,424	10,194,238	50,802,642	550
F	25,393,800	120	12,998,801	603,802	3,011,284	38
G	203,629,040	10,000	103,606,398	3,583,756	17,903,960	3,924
H	164,176,640	2,500	84,157,678	4,138,716	20,609,930	1,402
I	164,176,640	2,500	84,157,678	4,138,716	20,609,930	1,402
J	112,807,815	625	57,934,051	3,060,287	15,232,319	381
K	2,726,183,870	30,000	1,395,200,861	64,217,852	320,036,192	10,748

図 10 から図 15 に、例としてインスタンス O で得られた解を示す。なお、求解 (II), (IV), (VI) においては複数の上位解を列挙しているが、以下に示す解はそれらの中からランダムに 1 つを選んだものである。

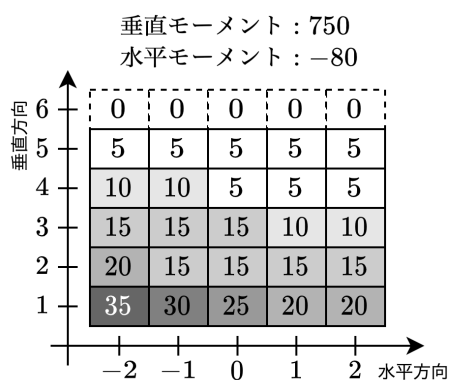


図 10: 求解 (I) で得られた解

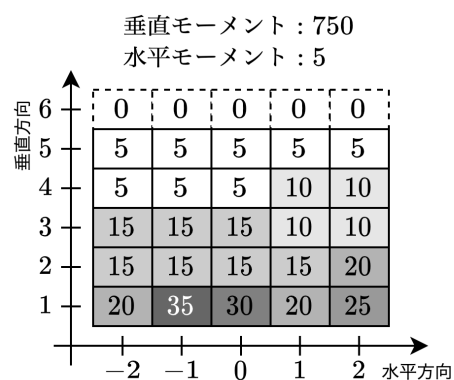


図 11: 求解 (II) で得られた解

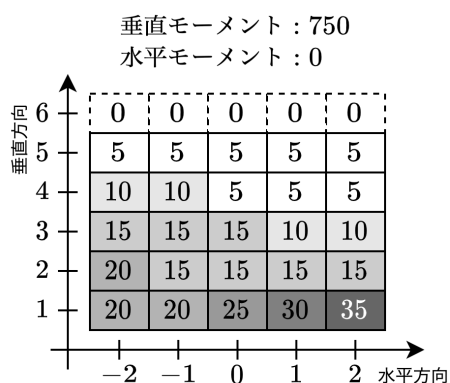


図 12: 求解 (III) で得られた解

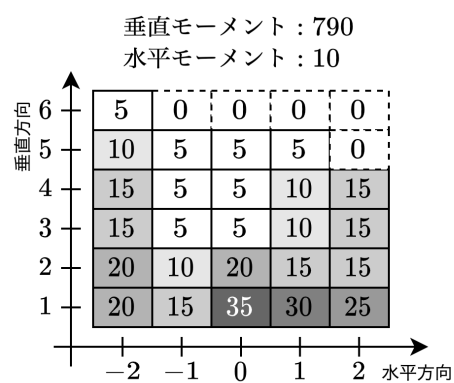


図 13: 求解 (IV) で得られた解

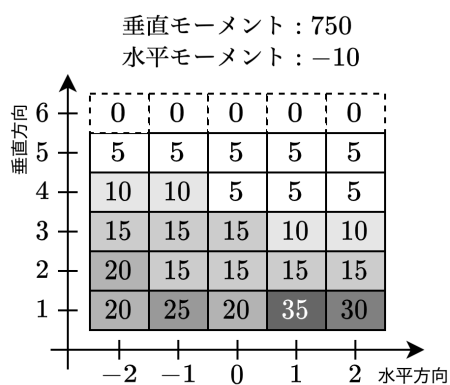


図 14: 求解 (V) で得られた解

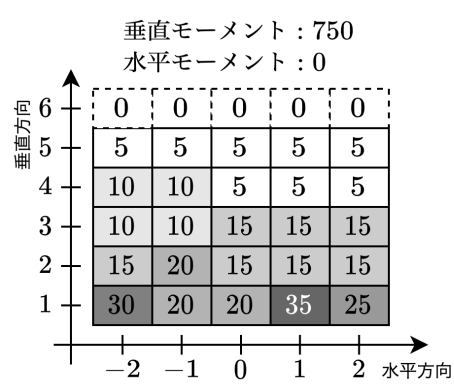


図 15: 求解 (VI) で得られた解

5.2.3 考察

6 おわりに

本研究では、CSPPの解列挙の問題にZDDを用いて、BDDを用いた場合と比較して多くの場合でノード数が少なくなることを確認した。また、適切に重みを設定し、ZDDを用いた線形重み最適化の手法を用いることで、水平・垂直方向でのモーメント、すなわち重心が最適である解や、水平モーメントが一定の範囲内にある解の中から垂直モーメントが最適であるような解、あるいは上位解を取得できることを確認した。

今後の課題としては、本研究で考慮できなかった制約条件の考慮が挙げられる。具体的には、3次元座標の導入のほか、位置ごとの重量上限の考慮、コンテナのサイズ(20ft, 40ft, 45ft)の区別、コンテナの種類(DRY, REEFER, OOG, etc.)の区別、コンテナの内容物のIMDGに基づく区別と、それらの区別に基づく制約条件、などが挙げられる。

これらの条件を考慮する拡張を行えば、現実のコンテナ積載計画を考える業務の支援を行うシステムの構築が検討できる。

謝辞

本論文の執筆にあたりご指導頂きました指導教員の川原純先生に深く感謝いたします。また、研究を進める上でご助言を頂いた湊真一先生をはじめ、研究会を通して様々な意見を下さり、議論を共にさせていただきました湊研究室の皆様にも心よりお礼申し上げます。

参考文献

- [1] Shields, J. J.: Containership stowage: A computer-aided preplanning system, *Marine Technology and SNAME News*, Vol. 21.04, pp. 370–383 (1984).
- [2] International Maritime Organization: IMDG code : International maritime dangerous goods code, Vol. 41-22 (2023).
- [3] Avriel, M., Penn, M., Shiprer, N. and Witteboon, S.: Stowage planning for container ships to reduce the number of shifts, *Annals of Operations*

- Research*, Vol. 76, pp. 55–71 (1998).
- [4] Liu, F.: Multi - objective optimization for stowage planning of large containership (2012).
 - [5] Ambrosino, D., Paolucci, M. and Sciomachen, A.: Experimental evaluation of mixed integer programming models for the multi-port master bay plan problem, *Flexible Services and Manufacturing Journal*, Vol. 27, pp. 263–284 (2013).
 - [6] Ambrosino, D., Anghinolfi, D., paolucci, M. and Sciomachen, A.: A new three-step heuristic for the Master Bay Plan Problem, *Maritime Economics Logistics*, Vol. 11, pp. 98–120 (2009).
 - [7] Pacino, D.: An LNS Approach for Container Stowage Multi-port Master Planning, *International Conference on Computational Logistics* (2013).
 - [8] Dubrovsky, O., Levitin, G. and Penn, M.: A Genetic Algorithm with a Compact Solution Encoding for the Container Ship Stowage Problem, *Journal of Heuristics*, Vol. 8, pp. 585–599 (2002).
 - [9] Jensen, R. M., Leknes, E. and Bebbington, T.: Fast Interactive Decision Support for Modifying Stowage Plans Using Binary Decision Diagrams, *Prceedings of the International MultiConference of Engineers and Computer Scientists 2012* (2012).
 - [10] Minato, S., Banbara, M. et al.: Interval-Memoized Backtracking on ZDDs for Fast Enumeration of All Lower Cost Solutions, *arXiv:2201.08118* (2022).