数理計画法第6回組合せ計画問題と分枝限定法

塩浦昭義 情報科学研究科 准教授

shioura@dais.is.tohoku.ac.jp
http://www.dais.is.tohoku.ac.jp/~shioura/teaching

中間試験について

- 日時:11月29日(木)13:00~14:30
- 11/22までにレポートを一度も出していない場合、受験不可
- 手書きのA4用紙一枚のみ持ち込み可(印刷やコピーは不可)
 - これも採点の対象, 試験終了後に回収します
- 教科書, ノート等の持ち込みは不可
- 座席はこちらで指定
- 試験内容: 11/15(第6回目, 今日)までの講義で教えたところ
 - 様々な数理計画モデル
 - 線形計画問題の標準形,単体法,各種定理
 - ・組合せ計画問題(分枝限定法)
- 50点満点, 29点以下は原則として不合格

組合せ計画

分枝限定法を中心として

組合せ計画問題(組合せ最適化問題)

- 組合せ計画問題とは:
 - 有限個の「もの」の組合せの中から、 目的関数を最小または最大にする組合せを見つける問題
 - 例1: 整数計画問題全般(整数の組合せ)
 - 例2: グラフの最小木問題, 最短路問題, (グラフの枝の組合せ)
 - 例3: 巡回セールスマン問題(都市の順列)
- 解きやすい問題と解きにくい問題
 - 解きやすい問題 = 多項式時間で解ける問題
 - 解きにくい問題 = NP困難な問題

(多項式時間で解けないと信じられている問題)

※注意:組合せ計画問題の解は有限個→有限時間で必ず解ける!

生産計画問題の定式化

• 最大化: $70x_1 + 120x_2 + 30x_3$

• 条件:
$$5x_1 + 6x_3 \le 80$$

 $2x_2 + 8x_3 \le 50$

$$7x_1 + 15x_3 \le 100$$

$$3x_1 + 11x_2 \leq 70$$

$$x_1 \ge 0, x_2 \ge 0, x_3 \ge 0$$

$$x_1, x_2, x_3$$
 は整数

変数(の一部)に 整数条件が付加 →整数計画問題

整数計画問題の例2:ナップサック問題

- ハイキングの準備
- n個の品物の中から持って行くものを選択
- ナップサックには b kg まで入れられる
- 品物 i=1,2,...,n の重さは a_i kg, 利用価値は c_i
- 利用価値の合計を最大にしたい



最大化: $\sum_{i=1}^{n} c_i x_i$

条件: $\sum_{i=1}^{n} a_i x_i \leq b$

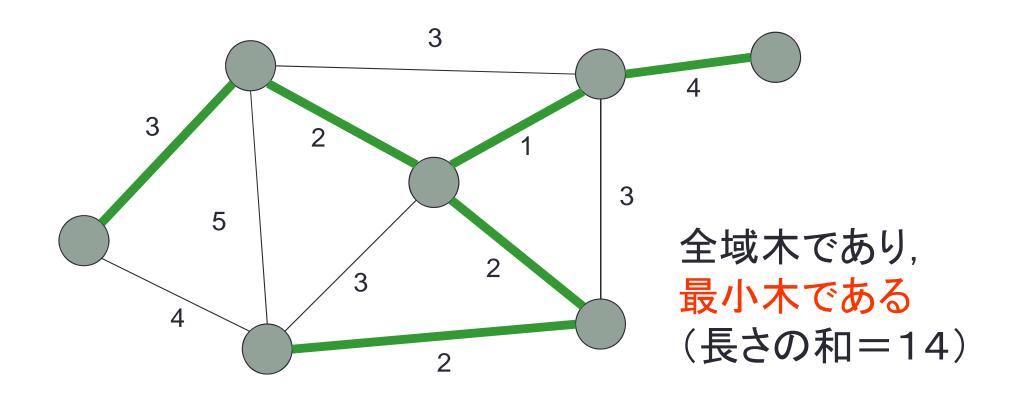
 $x_1, x_2, \dots, x_n \in \{0, 1\}$

変数の全てが Oまたは1

→0-1整数計画問題

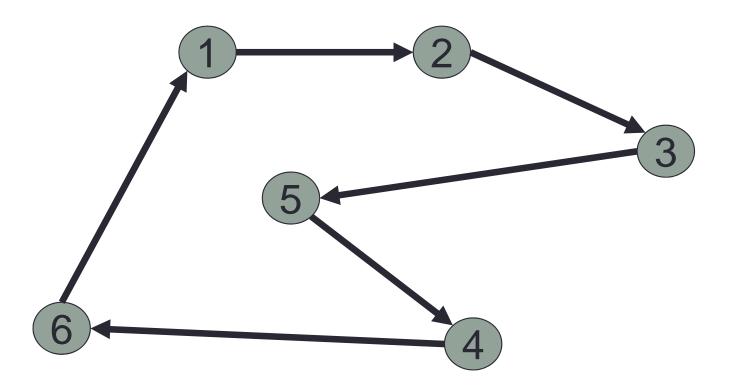
最小木問題

- 入力:無向グラフG=(V,E), 各枝の長さd(e)(e ∈ E)
- 出力:Gの最小木(Gの全域木で、枝の長さの和が最小のもの)



巡回セールスマン問題

- セールスマンが n 都市をちょうど一回ずつ巡回する
- 都市 i から j への距離は c_{ij} (平面上の距離で与えられるケースも多い)
- 目的:都市を巡回する際の総距離を最小にする



組合せ計画問題に対するアプローチ

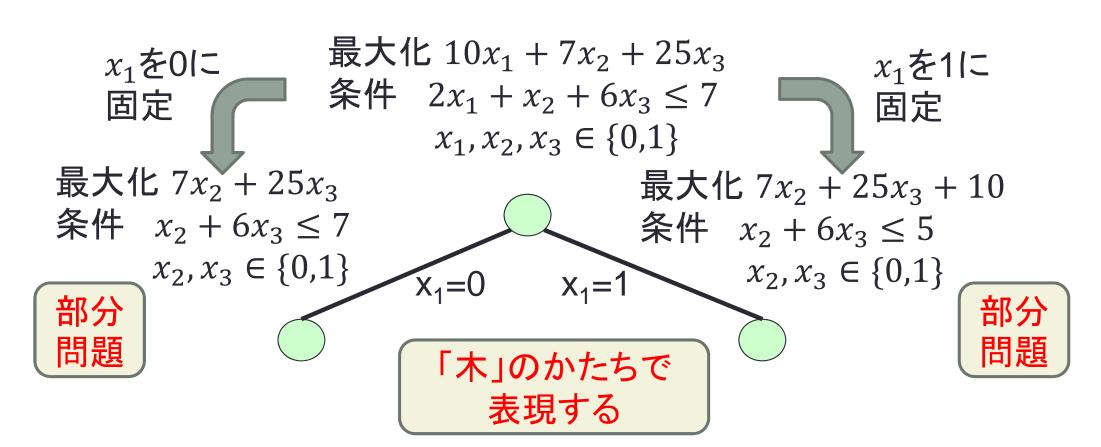
- 組合せ計画問題をどのように解くか?
- 解きやすい問題の場合
 - 多項式時間アルゴリズムを構築→より高速な解法へ
- 解きにくい問題の場合
 - 絶対に最適解が必要な場合→厳密解法
 - 分枝限定法(授業で説明) ←現在の主流
 - 動的計画法(「アルゴリズムとデータ構造」の講義)
 - ある程度良い解であれば十分という場合
 - 精度保証付き近似アルゴリズム (解の良さに対する理論保証あり)
 - ヒューリスティックス(解の良さは実験的に証明)

組合せ計画問題に対する厳密解法

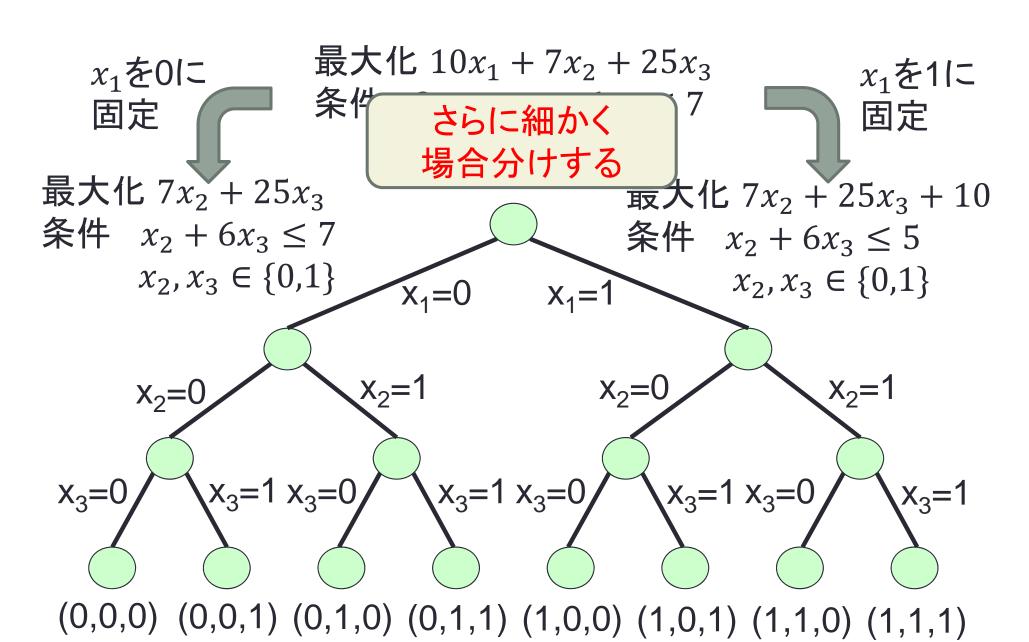
- •組合せ計画問題は解を全列挙すれば解ける
- •しかし、計算時間が膨大で現実には不可能
 - → 解の全列挙における無駄を出来るだけ省く
 - 動的計画法: 同一の部分問題を繰り返し解くことを避ける
 - 分枝限定法: ある部分問題から最適解が得られないことがわかったら、その部分問題は無視する

- 組合せ計画問題を,場合分けによって部分問題に分解 (分枝操作)
 - 0-1ナップサック問題:各変数について 0 の場合と 1 の場合に分ける
- 分枝の進行の様子は探索木により表現可能
- これだけでは、解の全列挙と同じで時間がかかる

0-1ナップサック問題の探索木



0-1ナップサック問題の探索木



- 分枝操作により、たくさんの部分問題が生成される
- 解く必要のない(解いても無駄な)部分問題が検出されたら、 さらなる分枝操作をストップ(限定操作) わかりやすい例:

最大化
$$100x_1 + 7x_2 + 25x_3$$

条件 $x_1 + x_2 + 6x_3 \le 7$
 $x_1, x_2, x_3 \in \{0,1\}$

品物1は価値が十分に大きく, 重さが小さい

- →最適解は品物1を必ず含む
- $\rightarrow x_1 = 0$ の場合は考える必要なし(限定操作)

- 分枝操作により、たくさんの部分問題が生成される
- 解く必要のない(解いても無駄な)部分問題が検出されたら、 さらなる分枝操作をストップ(限定操作)

判断が難しい例:

最大化 $32x_1 + 14x_2 + 30x_3$ 条件 $6x_1 + 2x_2 + 5x_3 \le 7$ $x_1, x_2, x_3 \in \{0,1\}$

限定操作を行うための 上手なチェック方法は?

品物1は価値も重さも大きい

- →最適解は品物1を必ず含むかどうか、わからない
- $\rightarrow x_1 = 0$ の場合と $x_1 = 1$ の場合の両方を考える必要があるかもしれない

- 限定操作を行うための上手なチェック方法は?
- チェック手段その1: 暫定解をつねに保持する
 - 暫定解: 分枝限定法の現時点までの計算により

得られた最良の許容解

- 解く必要のない部分問題の例
 - (部分問題の)最適解がすでに得られた
 - (部分問題に)許容解が存在しない

どうやって判定 する?

- 現在の暫定解より良い許容解を得られる可能性がない
- チェック手段その2: 緩和問題を使って最適値の上界値を計算 (最大化の場合)

緩和問題

•緩和問題:元の数理計画問題の

制約条件の一部を緩和して得られる問題

目的関数: $\sum_{i=1}^{n} c_i x_i \rightarrow$ 最大

制約条件: $\sum_{i=1}^{n} a_i x_i \leq b$

 $x_1, x_2, \dots, x_n \in \{0,1\}$

0-1ナップサック問題 (解きにくい)



 $x_j \in \{0,1\}$ を $0 \le x_j \le 1$ に緩和

目的関数: $\sum_{i=1}^{n} c_i x_i \rightarrow$ 最大

制約条件: $\sum_{i=1}^{n} a_i x_i \leq b$

 $0 \le x_i \le 1 \ (j = 1, 2, ..., n)$

連続ナップサック問題(解きやすい)

連続ナップサック問題は線形計画問題→多項式時間で解ける O(n)時間アルゴリズムが存在(「アルゴリズムとデータ構造」)

緩和問題の性質

- 緩和問題は元の問題より解きやすい(簡単に解ける)ことが多い
 - 通常, 簡単に解ける問題を緩和問題として選ぶ
- 緩和問題は元の問題の条件を緩和した問題
 - →緩和問題の実行可能解集合は、元の問題の 実行可能解集合を含む
 - →緩和問題の最大値≧元の問題の最大値
 - ・緩和問題の最適値(最大値)は、元の問題の最適値の上界
- 緩和問題の最適解を修正することにより、元の問題の実行可能解 を作ることが可能なケースが多い
 - 緩和問題の最適解が元の問題の実行可能解
 - →元の問題の最適解になっている!

0-1ナップサック問題の緩和問題:例

緩和問題の最適解は、 c_j/a_j の大きい方から順に変数を増やしていけば得られる

		2							b=102
$C_{\dot{j}}$	15	100	90	60	40	15	10	1	D=102
a_{j}	2	20	20	30	40	30	60	10	

*aj*の合計72≦b

(1,1,1,1,(102-72)/40,0,0,0)は最適解目的関数値=295

≥0-1ナップサック問題の最適値

 $x_5 = 0$ に置き換えた解(1,1,1,1,0,0,0,0)は元問題の実行可能解、目的関数値=265

解く必要のない部分問題の例: 最適解が得られた部分問題

最大化
$$10x_1 + 7x_2 + 25x_3$$

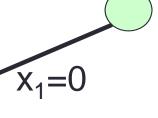
条件 $2x_1 + x_2 + 6x_3 \le 7$
 $x_j \in \{0, 1\} \ (j = 1, 2, 3)$

最大化
$$7x_2 + 25x_3$$

条件 $x_2 + 6x_3 \le 7$
 $x_2, x_3 \in \{0, 1\}$



最大化 $7x_2 + 25x_3$ 条件 $x_2 + 6x_3 \le 7$ $0 \le x_2, x_3 \le 1$



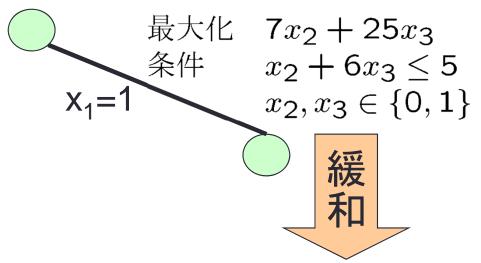
緩和問題の最適解は (x₂, x₃) = (1, 1)(整数解) →元の部分問題の最適解 (x₁,x₂,x₃) =(0,1,1) は暫定解, 目的関数値 =32

この部分問題をさらに調べても、より良い解は得られない

→この部分問題の探索をストップ

解く必要のない部分問題の例: より良い解が得られない部分問題

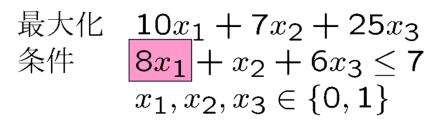
(x₁,x₂,x₃)=(0,1,1) は暫定解, 目的関数値=32

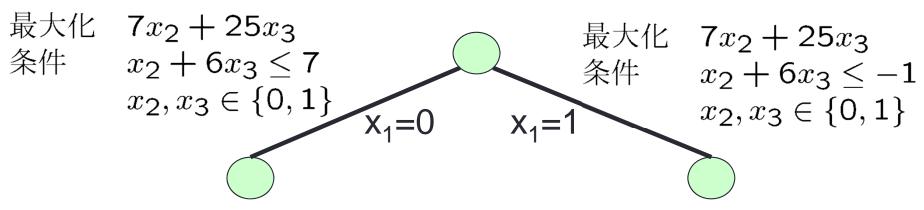


最大化 $7x_2 + 25x_3$ 条件 $x_2 + 6x_3 \le 5$ $0 \le x_2, x_3 \le 1$ 緩和問題の最適解は (x₂, x₃) = (1, 2/3) 目的関数値=23.6666... これは部分問題の上界値, ≦ 暫定解の目的関数値32

この部分問題をさらに調べても、 暫定解より良い解は得られない →この部分問題の探索をストップ

解く必要のない部分問題の例: 実行不可能な部分問題





この部分問題は実行不可能

→この部分問題の探索をストップ

分枝限定法の流れ

記号 L: 部分問題のリスト,

x*: 暫定解, z: 暫定値(暫定解の目的関数値)

ステップO:L={元問題}, z=-∞, x*は未定義とする.

ステップ1(探索):

Lが空ならば計算終了. 現在の x* が最適解.

Lが非空ならば、Lから部分問題P'を選び、削除、

ステップ2(限定操作):

2-a: P' が実行不可能であることがわかったら, ステップ1へ.

2-b: P'の最適解が得られたら, 必要に応じて x*, z を更新して ステップ1へ.

2-c: P'の緩和問題を解いた結果, 暫定解より良い許容解が得られないことがわかったらステップ1へ.

分枝限定法の流れ

ステップ2(限定操作):

2-a: P' が実行不可能であることがわかったら, ステップ1へ.

2-b: P'の最適解が得られたら, 必要に応じて x*, z を更新して ステップ1へ.

2-c: P'の緩和問題を解いた結果, 暫定解より良い許容解が得られないことがわかったらステップ1へ.

ステップ3(分枝操作):

P'を場合分けによってP'1, P'2, ..., P'kに分解.

Lにこれらの問題を入れ、ステップ1へ.

分枝限定法の実装における検討事項

分枝限定法の性能は、各々のステップを 如何に実現するかによって左右される

どのような順番で 部分問題を選ぶか? (部分問題の探索法)

ステップ1(探索):

Lが空ならば計算終了. 現在の x* が返週解. Lが非空ならば, Lから部分問題P'を選び, 削除.

ステップ2(限定操作):

どのように実行不可能 2-a: P'が実行不可能であることがわか 2-b: P'の最適解が得られたら、必要に定

ステップ1へ

2-c: P'の緩和問題を解いた結果, 習足 得られないことがわかったらステップ

どのような緩和問題を 解くか?

ステップ3(分枝操作):

P'を場合分けによってP'₁, P'₂, ..., P'_kに分解. L にこれらの問題を入れ, ステップ1へ.

どのように問題を 分解するか?

分枝限定法の実装における検討事項

- 部分問題の探索法
 - どのような順番で部分問題を選ぶか?
- ・限定操作のやり方
 - どのように実行不可能性を判定するか?
 - どのような緩和問題を解くか?
- 分枝操作のやり方
 - どのように問題を分解するか?

レポート問題

下記のナップサック問題を分枝限定法で解きなさい。 ただし、「ナップサックの容量=10」とする 注意事項:

- 変数をx_A, x_B, x_C, x_Dとする
- x_A, x_B, x_C, x_D の順に変数を0または1に固定して部分問題を 生成する
- 変数を0に固定した問題を優先して解く

品物	Α	В	C	D
価値	25	9	11	17
重さ	8	3	4	7