未知のグラフにおけるレジリエンス向上のための アンカーノード探索手法に関する一検討

A Study on Identifying Anchor Nodes for Maximizing Resilience on Unknown Graphs

37022497 石本 哲郎

関西学院大学 工学部 情報工学課程 2025 年度 卒業研究 審査資料

1 はじめに

現代の高度情報化社会において、通信ネットワークや 社会基盤システムは不可欠な存在であり、そのロバスト すなわちレジリエンスを確保することは極めて重要 な課題である。

ネットワークレジリエンスを向上させるための一つ のアプローチとして、ネットワークの機能維持のために 固定するアンカーノードの戦略的配置が提案されてい る [?]。Teng らの研究では、ネットワークのレジリエン ス向上を目的としたアンカーノードの戦略的配置をフォロワー最大化問題として定式化し、限られたコストでレ ジリエンス向上に最も寄与するノードを逐次的に選択す る貪欲アルゴリズム AdvGreedy の有効性を示している。

既存研究ではネットワーク全体のトポロジとノードの 状態が既知であることを前提としている。本研究では、 単一エージェントがランダムウォークにより未知のネッ トワークを局所的に探索し、その部分的な情報のみを用 いてアンカーノードを選定するシナリオを想定し、不完 全情報下におけるアンカー選定戦略の有効性を明らかに することを目的とする。

2 フォロワー最大化問題

フォロワー最大化問題は、ネットワークのレジリエン スを定量的に評価し、その向上策を最適化するための理 論的枠組みである [?]。

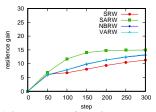
本問題では、ネットワークを構成するノードを「アン カー」と「フォロワー」の2種類に分類している。 カーとは、障害の影響を受けない特別なノード群を指 す。一方、フォロワーとは、アンカー以外のすべての-般ノードであり、これらは潜在的な障害のリスクに晒さ れている。あるフォロワーノードが保護されている状態 とは、そのノードから少なくとも一つのアンカーノード に対して、障害のない安定した経路上で到達可能である ことを意味する。

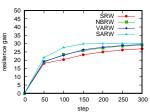
本問題の目的は、限られた予算内で保護されるフォロ ワーの総数を最大化するアンカーノード集合を発見する ことにある。形式的には、グラフG = (V, E)とアンカー 設置の総予算bが与えられたとき、 $|A| \leq \hat{b}$ を満たすア ンカー集合 $A \in V$ のうち、保護されるフォロワーノー ドの総数、すなわちレジリエンス利得を最大化するもの を求める組合せ最適化問題として定式化される。

3 ランダムウォークによるアンカーノード探索

本研究では、未知のネットワークにおいて、その構造 情報を獲得する現実的な手段としてランダムウォークを 用いる。ランダムウォークは、エージェントが現在位置 するノードの近傍情報に基づき、次に遷移するノード を確率的に選択するプロセスであり、訪問したノードと エッジは部分グラフとして記録される。

アンカーノードの選定は、ランダムウォークで得られ た部分グラフ上で行う。具体的には、探索エージェント がステップ数 k の探索後、その軌跡から構築された部分グラフ $G_k^* = (V_k^*, E_k^*)$ に、フォロワー最大化問題を解く AdvGreedy アルゴリズム [?] を適用する。これにより、 不完全な情報に基づくアンカー候補集合 A_k を得る。





レジリエンス利得

ランダムグラフでの 図2 BA グラフでのレジリ エンス利得

ランダムウォークによるアンカーノード探索の有効性 を検証するため、構造的特徴が異なる2種類のグラフ モデル (ランダムグラフ、BA: Barabási–Albert グラフ) を用い、それぞれについてグラフを一つずつ生成してシ ミュレーションを実施した。それぞれのグラフは、ノー ド数を 100、平均次数を約 4.5 として生成し、アンカー 選定の予算 b は全ノード数の 5%、すなわち 5 とした。

本実験では、アンカー選定の前提となる探索戦略とし て、単純ランダムウォーク (SRW)、非後退ランダムウ ォーク (NBRW)、近傍回避ランダムウォーク (VARW)、 そして自己回避ランダムウォーク (SARW) を用意し、 それぞれのグラフに対し、10 個の異なる始点から各ランダムウォークを 10 回ずつ実行し、探索ステップ数 k=50,100,150...300 ごとに得られた部分グラフから アンカー集合 A_k を決定した。決定したアンカーノードを元グラフに適用したときに得られるレジリエンス利得 の平均値と95%信頼区間を計測した。信頼区間は極めて 小さく、プロットから識別できなかったため、図示を省 略した。

評価指標として元のグラフで得られるレジリエンス利 得を計測した。元のグラフに対して AdvGreedy を用い て得たアンカーノードによるレジリエンス利得は、ランダムグラフで 15、BA グラフで 30 である。

図1および図2に示す実験結果から、本研究で設定 した条件下においては、いずれのグラフモデルにおいて も、より広い範囲を効率的に探索できるランダムウォー ク戦略ほど、早期に高いレジリエンス利得を達成する傾 向が見られた。

謝辞

本研究の一部は JSPS 科研費 24K02936 の助成を受け たものである