

数理計画と最適化 ーグラフとネットワークー

精密工学科

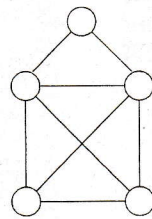
浅間 ー

袁原 凜, 徐 彬斌, 楊 寧嘉 (TA)

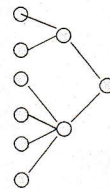
asama@robot.t.u-tokyo.ac.jp

グラフ理論

- オイラーグラフ (Eulerian Graph)
 - ー すべての辺をちょうど一回ずつ通って出発点に戻る道
- ハミルトングラフ (Hamiltonian Graph)
 - ー すべての点をちょうど一回ずつ通って出発点に戻る道
- 木 Tree
 - ー どの2点の間にも道が一本しかないグラフ

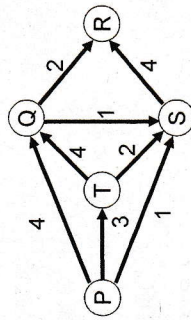
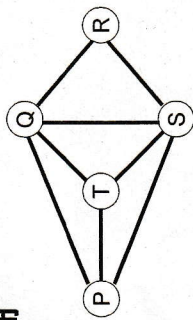


ハミルトン・グラフではあるが、
オイラー・グラフではない



グラフ理論

- 節点, 点, ノード (Vertex)
- 枝, 辺, アーク (Edge)
- グラフ (Graph) $G=(V, E)$
- 有向グラフ (Directed Graph)
- ネットワーク
 - ー グラフ上のフロー
 - ー 枝や節点に何らかの属性や数値が与えられている

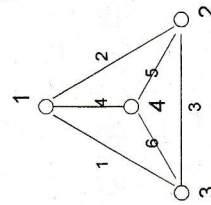


行列によるグラフ表現

- 隣接行列 Adjacency Matrix
 - ー 点iと点jを結ぶ辺の本数を第ij要素とする $n \times n$ の行列
- 接続行列 Incidence Matrix
 - ー 点iと辺jに接続している場合, 第ij要素が1であり, 接続していない場合0であるような $n \times m$ の行列

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \quad M = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

列合計 2 2 2 2 2 2



n: 節点数 4
m: 辺数 6

最短経路問題

グラフ $G=(V, E)$ の各枝 $(i, j) \in E$ が長さ a_{ij} をもつとき、ある節点 $s \in V$ から別の節点 $t \in V$ への路のなかで、最も長さの短いものを見つけた問題を最短経路問題という

節点 s から節点 t への路とは、節点の列

$$P=(s, i, j, \dots, k, t)$$

で、 $(s, i) \in E, (i, j) \in E, \dots, (k, t) \in E$ を満たすものをいい、それらの枝の長さの和

$$a_{si} + a_{ij} + \dots + a_{kt}$$

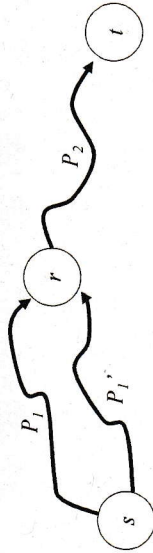
をこの路 P の長さとして定義する。

しばしば路を $s \rightarrow i \rightarrow j \rightarrow \dots \rightarrow k \rightarrow t$ のように表す。

S	V	$d(s, s)$	$d(s, 1)$	$d(s, 2)$	$d(s, 3)$	$d(s, 4)$	$d(s, 5)$
\emptyset	1	0	∞	∞	∞	∞	∞
$\{1\}$	2		50	∞	∞	∞	∞
$\{1, 2\}$	4			15	∞	∞	∞
$\{1, 2, 4\}$	3				20	∞	∞
$\{1, 2, 3, 4\}$	5					30	∞
$\{1, 2, 3, 4, 5\}$							85

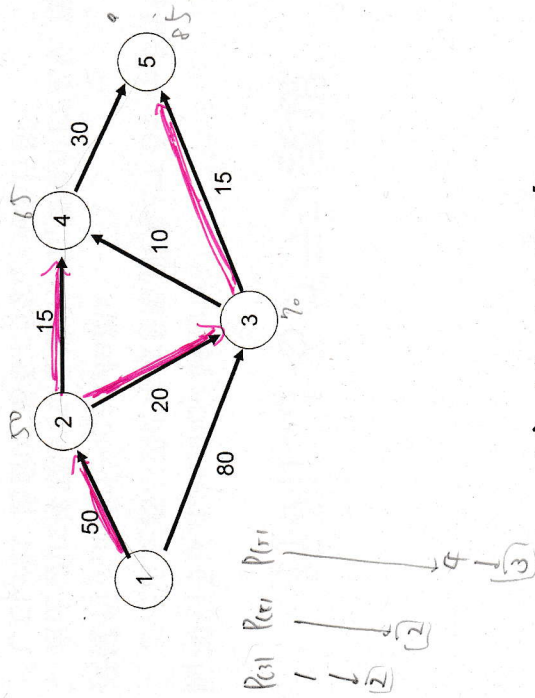
最適性の原理

いま仮に節点 s から r への最短経路 P がえられるものとし、路 P に含まれる節点の一つ任意に選ぶ。その節点を r とすれば、路 P は節点 s から r までの部分と r から t への部分に分割できる。前半と後半の部分に対応する路をそれぞれ P_1, P_2 とすれば、 P_1 は節点 s から r への最短経路であり、 P_2 は節点 r から t への最短経路になっているはずである。実際、もし節点 s から r へより短い路 P_1' が別に存在するとすれば、路 P_1' と P_2 をつないだ路 $P_1' \cup P_2$ は明らかに s から t への最短経路 P より短い。これは節点 s から r への最短経路が P であることに反する。節点 r から t への部分についても同様であるから、上に述べた性質は常に成り立つことがわかる。一般に節点 s から r への最短経路 P においては、そのどの一部分を取り出しても、それがその両端の節点間を結ぶ最短経路になっていることがわかる。



最短経路問題

- 下記のネットワークにおいて、節点1から節点5に到達する最短経路を求めよ。



ダイクストラ法

Dijkstra's algorithm

- 初期設定: $S := \emptyset, \bar{S} := V, d(s) := 0, d(i) := \infty (i \in V - \{s\})$ とおく。
 S は探索済接点の集合、 \bar{S} は未探索接点の集合。 s は始点ノード。
- 条件 $S \neq V$ が真である限り次の手続きを繰り返す。
 - $d(v) = \min\{d(i) \mid i \in \bar{S}\}$ であるような節点 $v \in \bar{S}$ を選ぶ。
 - $S := S \cup \{v\}, \bar{S} := \bar{S} - \{v\}$ とする。
 - すべての (v, j) に対して次の手続きを繰り返す。
 - 条件 $(v, j) \in E$ のとき、
 - 条件 $j \in \bar{S}$ かつ $d(j) > d(v) + a_{vj}$ ならば $d(j) := d(v) + a_{vj}, p(j) := v$ とする。
- S : 探索済みのリスト S : 探索すべきリスト
- a_{ij} : (i, j) の距離 $d(i)$: s から i までの距離
- $p(j)$ は s から j までの最短経路において、 j の直前に位置する節点を示す。(これが解を示す)

