

青 山 学 院 大 学 理 工 学 部
経 営 シ ス テ ム 工 学 科

卒 業 論 文

並列機械モデルにおける
最大待ち時間最小化問題の計算論的分析

2 0 1 7 年 度

天本 祐希

15713004

指導教員

宋 少秋

印

目次

第1章	はじめに	3
1.1	研究背景	3
1.2	研究目的	4
1.3	章構成	4
第2章	諸定義	5
2.1	最大待ち時間最小化問題	5
2.2	待ち時間制約付きスケジューリング問題	6
2.2.1	既存のスケジューリング問題との対応	7
2.3	計算複雑性クラス	8
第3章	従来研究	11
3.1	JIT ジョブ荷重和最大化問題	11
3.2	処理開始可能時刻付き最大遅れ時間最小化問題	17
第4章	最大待ち時間最小化問題の計算複雑さ	23
4.1	無関連並列機械モデルにおける NP 完全性の証明	23
4.2	最大待ち時間最小化問題の計算複雑さのまとめ	31
第5章	解法の提案と実験的評価	33
5.1	厳密解法の提案	33
5.2	ヒューリスティックの提案	40
5.3	提案解法の評価と分析	43
第6章	結論	50
6.1	研究成果	50
6.2	今後の課題	51

参考文献	51
付 録 A 提案ヒューリスティックと提案厳密解法の実験結果	54

第1章 はじめに

1.1 研究背景

受注生産方式では、顧客注文を受けてから、その受注製品の生産を全体の生産計画に組み込むため、どの生産拠点でいつ製造開始するかを決定する。高級自動車メーカー、SIerなど、受注生産方式を採用しており、Web サービスなどのタスク処理も受注生産方式とみなすことができる。保有する生産拠点の数と受注状況によって、受注から製造開始までの待ち時間が長くなることがあり、顧客満足度の低下や注文のキャンセルなどに繋がる。よって、製造開始までの待ち時間を短縮させるための生産計画を立てることは重要な課題である。

また、受注生産方式では、いつ、どの製品を、いくつ製造するかなどの、顧客の注文情報をあらかじめ把握することができない。顧客の注文を受けてから、どの製品をいくつ製造する必要があるか、また、その製品がいつ注文されたのか、などの情報を把握することができる。さらに、その製品の正確な製造完了日時は、実際に製造が完了するまで把握できない。このように、注文情報があらかじめ把握できない環境をオンライン環境という。つまり、受注生産方式において、製造開始までの待ち時間を短縮させるための生産計画を立てることは、オンラインスケジューリング問題として捉えることができる。

ここで、各注文をジョブに対応させ、受注日時を処理開始可能時刻、製造期間を処理時間、受注日時と製造期間の和を納期とすると、処理開始可能時刻付き最大遅れ時間最小化問題における最大遅れ時間は最大待ち時間に対応し、JIT ジョブ荷重和最大化問題において全てのジョブを JIT で処理することは最大待ち時間が 0 の場合に対応する。処理開始可能時刻付き最大遅れ時間最小化問題は単一機械モデルにおいて、JIT ジョブ荷重和最大化問題は無関連並列機械モデルにおいて機械数が入力の一部の場合、それぞれ強 NP 困難であることが示されている。しかし、直接的に目的関数を待ち時間とするスケジューリング問題を扱う従来研究は、調査した限り存在しない。

1.2 研究目的

本研究では、上記の問題を最大待ち時間最小化問題として定式化した。最大待ち時間最小化問題の拡張問題である処理開始可能時刻付き最大遅れ時間最小化問題は単一機械モデルにおいても強 NP 困難である。そのため、最大待ち時間最小化問題も NP 困難であることが予想されるが、明らかではない。本研究では、オフライン環境における最大待ち時間最小化問題に対して以下を目的とする。

目的 1： 最大待ち時間最小化問題の計算複雑さを明らかにする。

最大待ち時間最小化問題を決定問題として定義し、機械モデルおよび機械数に着目することで、どのような特徴が問題の難しさに影響を与えるかを明らかにする。

目的 2： 最大待ち時間最小化問題に対する効率的解法の提案を行う。

各機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題の計算複雑さを踏まえて、解法の提案を行う。また、計算機を用いて解法の実験的評価を行う。

1.3 章構成

本論文の章構成は以下である。

- 第 2 章では、最大待ち時間最小化問題の定式化を行なう。また、既存のスケジューリング問題との対応づけ、NP 完全性の証明のために、最大待ち時間最小化問題を決定問題として定義し、定式化を行う。
- 第 3 章では、最大待ち時間最小化問題に関連する、JIT ジョブ荷重和最大化問題と処理開始可能時刻付き最大遅れ時間最小化問題に対する従来研究の成果を、計算複雑さの観点、解法の観点からそれぞれまとめる。
- 第 4 章から第 5 章にかけて、本研究の成果を述べる。第 4 章では、最大待ち時間最小化問題の計算複雑さについて述べる。
- 第 5 章では、提案解法の紹介と、分析規模拡大のために改良した分枝限定法の紹介を行う。また、実験より得たデータから提案解法の評価を行う。
- 第 6 章では、結論として、本研究の成果と今後の課題を述べる。
- 付録 A では、第 5 章で提案した解法の分析に用いた実験結果を載せる。

第2章 諸定義

この章では，最大待ち時間最小化問題と待ち時間制約付きスケジューリング問題を定式化する．また，計算複雑性クラスについて，例を挙げて紹介する．

定式化に先立ち，スケジューリング問題における機械モデルを紹介する．各ジョブを処理する機械の性能によって，機械モデルは次のように分類される．まず，ジョブを処理する機械の台数について，一つの機械で処理する単一機械モデルと，複数の機械で処理を行なう並列機械モデルに分類される．並列機械モデルはさらに，全ての機械の性能が等しい同一並列機械モデル，機械ごとに処理速度が異なる一様並列機械モデル，ジョブと機械の組み合わせによって処理時間が異なる無関連並列機械モデルに分類される．

2.1 最大待ち時間最小化問題

最大待ち時間最小化問題とは，各ジョブの処理開始可能時刻を制約とし，処理開始可能時刻と処理開始時刻の差の最大値の最小化を目的とするスケジューリング問題である．以下では，無関連並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題を定式化する．

最大待ち時間最小化問題

入力：ジョブの集合 \mathcal{J} ，無関連機械の集合 \mathcal{M} ，処理開始可能時刻を返す関数 $r : \mathcal{J} \rightarrow \mathbb{N}$ ，処理時間を返す関数 $p : \mathcal{J} \times \mathcal{M} \rightarrow \mathbb{N}$ からなる 4 項組 $(\mathcal{J}, \mathcal{M}, r, p)$ ．

解：問題の前提に基づき，スケジュールを定式化する．スケジュールは以下の条件を満たす $A : \mathcal{J} \rightarrow \mathcal{M}$ と $s : \mathcal{J} \rightarrow \mathbb{N}$ の対 (A, s) であり，スケジュールによって，各ジョブを，どの機械で，いつ処理するかを決める．

- $\forall J \in \mathcal{J} [s(J) \geq r(J)]$
 - 各ジョブは処理開始可能時刻以降に処理を開始する．
- $\forall J, J' \in \mathcal{J} \left[[J \neq J' \wedge A(J) = A(J')] \Rightarrow [s(J), s(J) + p(J, A(J))] \cap [s(J'), s(J') + p(J', A(J'))] = \emptyset \right]$

- 各機械は同時に複数のジョブを処理しない.
- 各ジョブの処理を開始すると, 完了するまで中断しない.

目的関数: 実行可能なスケジュール (A, s) のうち, 最大の待ち時間,

$$\varphi(A, s) = \max_{J \in \mathcal{J}} \{s(J) - r(J)\}$$

を最小とするスケジュールを求める.

2.2 待ち時間制約付きスケジューリング問題

待ち時間制約付きスケジューリング問題とは, 各ジョブの処理開始可能時刻を制約とし, 処理開始可能時刻と処理開始時刻の差の最大値が w 以下となるスケジュールが存在するかを判定する問題である. 以下では, 無関連並列機械モデルについて, 待ち時間制約付きスケジューリング問題を定式化する.

待ち時間制約付きスケジューリング問題

インスタンス: ジョブの集合 \mathcal{J} , 無関連機械の集合 \mathcal{M} , 処理開始可能時刻を返す関数 $r: \mathcal{J} \rightarrow \mathbb{N}$, 処理時間を返す関数 $p: \mathcal{J} \times \mathcal{M} \rightarrow \mathbb{N}$, 待ち時間 w からなる 5 項組 $(\mathcal{J}, \mathcal{M}, r, p, w)$.

問題: 実行可能なスケジュール (A, s) のうち, 以下の条件を満たすスケジュール (A, s) が存在するかどうか.

- $\max \{s(J) - r(J) \mid J \in \mathcal{J}\} \leq w$
 - ジョブの処理開始可能時刻からその処理を開始するまでの待ち時間は w 以下.

待ち時間制約付きスケジューリング問題を繰り返し解くことによって, 最大待ち時間最小化問題も解くことができる. 以下では, その手法について簡単に紹介する.

例えば, 処理開始可能時刻の昇順で, 任意の機械に割り当てることで, 1 つ実行可能なスケジュールを作ることが可能である. このスケジュールにおける最大待ち時間 W_h は, 最適解における最大待ち時間以上の値となる. 次に, 0 と W_h の中間の値 $W_h/2$ を制約付きスケジューリング問題のインスタンスとして, 問題を解く. 判定が Yes のとき, 最大待ち時間の値を半分 $W_h/4$ にして, 制約付きスケジューリング問題のインスタンスとし

て、問題を解く。判定が No のとき、 $W_h/2$ と W_h の中間の値 $W_h/2$ と $W_h/4$ の和を制約付きスケジューリング問題のインスタンスとして、問題を解く。この操作を繰り返し行うことで、最適解における最大待ち時間を有限ステップで求めることができる。つまり、制約付きスケジューリング問題の待ち時間に対して、二分探索を有限ステップ行うことで、最大待ち時間最小化問題の最適解における最大待ち時間を求めることができる。

2.2.1 既存のスケジューリング問題との対応

以下では、最大待ち時間最小化問題もしくは待ち時間制約付きスケジューリング問題と JIT ジョブ荷重和最大化問題、処理開始可能時刻付き最大遅れ時間最小化問題との共通部分と差分をまとめる。

- JIT ジョブ荷重和最大化問題との共通部分

待ち時間制約付きスケジューリング問題において、待ち時間 w の制約が最も強い場合、つまり、 $w = 0$ のとき、各ジョブは処理開始可能時刻ちょうどで処理を開始しなければならない。このとき、待ち時間制約付きスケジューリング問題におけるすべてのジョブが JIT ジョブであるかという判定に等しい。JIT ジョブ荷重和最大化問題を決定問題として定義する。つまり、荷重和が W 以上となるスケジュールが存在するかという問題に置き換える。このとき、 W の制約が最も強い場合、つまり、 $W = \sum_{J \in \mathcal{J}} w_J$ のとき、すべてのジョブが JIT ジョブであるかという判定に等しい。

つまり、待ち時間制約付きスケジューリング問題に対して、 $w = 0$ のスケジュールが存在するとき、そのインスタンスにおける JIT ジョブ荷重和最大化問題に対して、 $W = \sum_{J \in \mathcal{J}} w_J$ となるスケジュールが存在する。また、 $W = \sum_{J \in \mathcal{J}} w_J$ となるスケジュールが存在するとき、そのインスタンスにおける待ち時間制約付きスケジューリング問題に対して、 $w = 0$ のスケジュールが存在する。

以上より、ある一部のインスタンスに対して、待ち時間制約付きスケジューリング問題と JIT ジョブ荷重和最大化問題は、同じアルゴリズムで解け、同じ判定結果になる。

- JIT ジョブ荷重和最大化問題との差分

JIT ジョブ荷重和最大化問題は、納期以前に処理を完了したジョブ、つまり JIT ジョブの荷重和を最大化する問題であり、すべてのジョブが JIT ジョブである必要はな

い。対して、待ち時間制約付きスケジューリング問題は、すべてのジョブの待ち時間が w 以下となる必要がある。

- 処理開始可能時刻付き最大遅れ時間最小化問題との関係

最大待ち時間最小化問題において、ジョブの納期を処理開始可能時刻 + 処理時間としたとき、目的関数である最大待ち時間は、最大納期遅れ時間としても捉えることができる。つまり、最大待ち時間最小化問題は、処理開始可能時刻付き最大遅れ時間最小化問題において、納期を処理開始可能時刻と処理時間の和と設定した問題と同じ問題である。つまり、最大待ち時間最小化問題は処理開始可能時刻付き最大遅れ時間最小化問題の部分問題である。

2.3 計算複雑性クラス

この節では、計算複雑性クラスの紹介を行う。また、第 3, 4 章で計算複雑さの証明に用いる問題の定式化も行う。

決定問題は、インスタンスと問題によって定義され、決定問題は判定として Yes または No のいずれかを持つ。決定問題が定義されると、アルゴリズムによってどれくらい早くその問題を正しく解くことができるかを考える。一般に、アルゴリズムの計算時間は問題のインスタンスの大きさに比例する。あるアルゴリズムの計算時間がインスタンスの大きさの多項式関数ならば、そのアルゴリズムは効率的と呼ばれる。少なくとも一つ効率的なアルゴリズムが存在する問題のクラスは P で表される。

NP は問題のクラスの一つであり、 NP は、問題のインスタンスについての判定が Yes ならば、その時、多項式サイズの証拠が存在し、その証拠が Yes の証拠であることが多項式時間で判定することができるすべての決定問題のクラスである。クラス NP は P をふくむ、そして一般的に NP と P はそれぞれ異なるクラスの問題として受け入れられている。 NP に属する任意の問題と少なくとも同じくらい難しい問題を NP 困難 であるといい、そのうち NP に属するものを NP 完全問題という。

次に、決定問題の 1 つである 3-SATISFIABILITY (3-SAT) と 3-PARTITION を紹介する。

3-SATISFIABILITY (3-SAT)

インスタンス： ブール型の変数集合 $X = \{x_1, \dots, x_n\}$ と、 X 上の 3 つのリテラルの集合 h の集合 H からなる 2 項組 (X, H) 。

問題： H を充足する真理値割り当て $f : X \rightarrow \{0, 1\}$, つまり,

$$\bigwedge_{h \in H} \left(\bigvee_{x \in h} f(x) \vee \bigvee_{\bar{x} \in h} \neg f(x) \right) = 1$$

を満たす f が存在するか？

例えば, $X = \{x_1, x_2, x_3\}$, $H = \{\{x_1, x_2, x_3\}, \{\bar{x}_1, \bar{x}_2, \bar{x}_3\}\}$ のとき, $f(x_1) = 1, f(x_2) = 0, f(x_3) = 0$ が存在するので, 判定は Yes となる.

3-PARTITION

インスタンス： 以下の条件を満たす, 整数の集合 $S = \{a_1, \dots, a_{3t}\}$ と 整数 b からなる 2 項組 (S, b) .

- $b/4 < a_i < b/2$
- $\sum_{i=1}^{3t} a_i = tb$

問題： 以下の条件を満たす $\mathcal{A} \subseteq 2^S$ が存在するか？

- $\forall A \in \mathcal{A} [|A| = 3 \wedge \sum_{a \in A} a = b]$
- $\bigcup_{A \in \mathcal{A}} A = S$
- $\forall A, A' \in \mathcal{A} [A \neq A' \Rightarrow A \cap A' = \emptyset]$

例えば, $a_1 = 6, a_2 = 6, a_3 = 7, a_4 = 8, a_5 = 9, a_6 = 10, S = \{a_1, a_2, a_3, a_4, a_5, a_6\}$, $b = 23$ のとき, $\mathcal{A} = \{\{a_1, a_4, a_5\}, \{a_2, a_3, a_6\}\}$ が存在するので, 判定は Yes となる. 以下の図は, 上記例における解を示したものである.

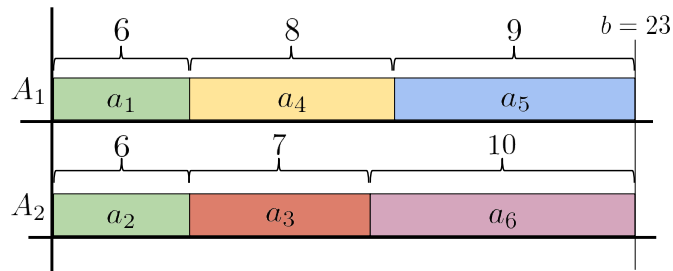


図 2.1: 3-PARTITION の問題の解のイメージ

3-SAT と 3-PARTITION の計算複雑さは NP 完全であることが Garey and Johnson [2] により証明されている. ある決定問題が NP 完全であるとは, 以下の二つが成立することを示す.

- その問題が NP に属す.
- その問題が NP 困難である.

つまり，すべての NP である問題から還元でき，加えて，Yes となる証拠が与えられた時その証拠が正しいことを多項式時間で確認できることを示す必要がある．ただし全ての NP である問題は推移性が成り立つためどれか1つから還元することが出来れば良い．

本研究では，3-SAT からの多項式時間還元により 無関連並列機械モデルにおいて機械数が入力の一部の場合，待ち時間制約付きスケジューリング問題が NP 完全であることを示す．つまり，3-SAT のインスタンスから待ち時間制約付きスケジューリング問題のインスタンスが多項式時間で構成可能であり，加えて，3-SAT の判定結果が Yes ならばかつその場合に限り構成された 待ち時間制約付きスケジューリング問題のインスタンスに対し判定結果が Yes であることを示す．加えて，スケジュールを証拠とし，待ち時間制約付きスケジューリング問題のインスタンスとスケジュールが与えられたとき，そのスケジュールにおける最大待ち時間が w 以下を満たすかの判定が多項式時間で行えることを示すことにより，待ち時間制約付きスケジューリング問題が NP 完全であることを示す．以下の図において， A を 3-SAT， B を待ち時間制約付きスケジューリング問題とする．

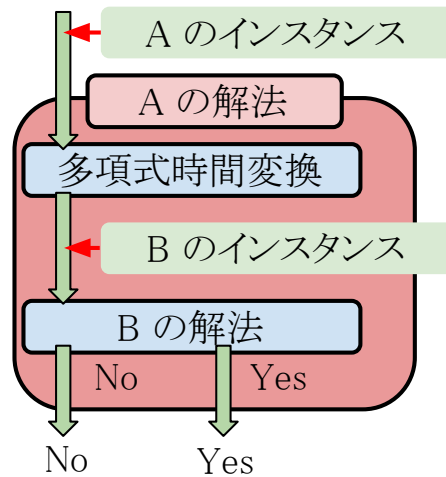


図 2.2: 多項式時間還元の流れ

この章では，最大待ち時間最小化問題と待ち時間制約付きスケジューリング問題を定義した．また，最大待ち時間最小化問題と既存のスケジューリング問題の共通部分，差分をそれぞれまとめた．次の章では，最大待ち時間最小化問題の関連問題である JIT ジョブ荷重和最大化問題と処理開始可能時刻付き最大遅れ時間最小化問題の従来研究の成果を紹介する．

第3章 従来研究

第3章では，従来研究の成果を紹介する．第3.1節では，JIT ジョブ荷重和最大化問題について，計算複雑さの観点から紹介する．第3.2節では，処理開始可能時刻付き最大遅れ時間最小化問題について，計算複雑さと解法の観点から紹介する．

3.1 JIT ジョブ荷重和最大化問題

この問題は 3-SAT からの還元により，強 NP 困難であることが Sung and Vlach [9] によって証明されている．以下では，JIT ジョブ荷重和最大化問題を定式化し，問題が NP 困難であることの証明を示す．以下で，JIT ジョブ荷重和最大化問題の定式化を紹介する．

JIT ジョブ荷重和最大化問題

入力： n 個のジョブ J_1, \dots, J_n を m 台の同一機械 M_1, \dots, M_m で処理する．入力は，各 $i \in \{1, \dots, n\}$ におけるジョブ J_i の処理時間 p_i ，処理開始可能時刻 r_i ，納期 d_i ，荷重 w_i であり，それぞれの値は自然数である．各ジョブにおける処理時間の n 次元ベクトル $P = (p_1, \dots, p_n) \in \mathbb{N}^n$ ，処理開始可能時刻の n 次元ベクトル $R = (r_1, \dots, r_n) \in \mathbb{N}^n$ ，納期の n 次元ベクトル $D = (d_1, \dots, d_n) \in \mathbb{N}^n$ ，荷重の n 次元ベクトル $W = (w_1, \dots, w_n) \in \mathbb{N}^n$ からなる 4 項組 (P, R, D, W) ．

解：問題の前提に基づき，スケジュールを定式化する．スケジュールは以下の条件を満たす $\forall j \in \{1, \dots, m\} [A_j \subseteq \{1, \dots, n\}]$ と $C : \{1, \dots, n\} \rightarrow \mathbb{N}$ の対 (A, C) であり，スケジュールによって，各ジョブを，どの機械で，いつ処理をするかを定める．

- $\forall i, i' \in \{1, \dots, n\} \left[[i \neq i' \wedge A_i = A_{i'}] \Rightarrow [C(i) - p_i, C(i)) \cap [C(i') - p_{i'}, C(i')) = \emptyset \right]$
- $\forall i \in \{1, \dots, n\} [C(i) - p_i \geq r_i]$

目的関数：実行可能なスケジュール (A, C) のうち、納期以前に処理を完了するジョブの荷重和,

$$\varphi(A, C) = \sum_{i \in Q(A, C)} w_i$$

を最大とするスケジュールを求める．ただし、 $Q(A, C)$ はスケジュール (A, C) において納期以前に処理を完了するジョブの集合である ($Q(A, C) = \{i \in \{1, \dots, n\} | C(i) \geq d_i\}$).

以下では、3-SAT からの還元により、JIT ジョブ荷重和最大化問題の計算複雑さの証明を紹介する．

ブール型変数の集合 $X = \{x_1, \dots, x_\beta\}$ と、 X 上の 3 つのリテラルからなる集合 $H = h_1, \dots, h_\lambda$ の 2 項組、 (X, H) を任意の 3-SAT 問題の入力とする．議論に先立ち、いくつかの表記を導入する．各 $k \in \{1, \dots, \beta\}$ について、 γ_k を H において x_k が現れる回数を表す自然数とし、 γ を $\gamma_k (k \in \{1, \dots, \beta\})$ の最大値に 1 を加えた値とする ($\gamma = \max_{k \in \{1, 2, \dots, \beta\}} \{\gamma_k\} + 1$). (X, H) に基づき、以下のように JIT ジョブ荷重和最大化問題の入力を設定する． $2\beta_\gamma$ 個のジョブを $\lambda + \beta$ 台の無関連機械で処理する．各ジョブの処理時間、納期ズレ幅、納期、荷重を以下のように設定する．

納期ズレ幅の設定：各ジョブ $i \in \{1, \dots, 2\beta_\gamma\}$ の納期ズレ幅 α_i を 0 とする．

納期の設定： $\{1, 2, \dots, \beta_\gamma\}$ の β_γ 個ジョブの納期について、昇順で γ 個ずつとった β 個のグループについて、機械を順に対応させる．各グループ $k \in \{1, 2, \dots, \beta\}$ の γ 番目のジョブの納期を $2\gamma - 1$ 、 ℓ 番目のジョブ ($\ell \neq \gamma$) の納期を ℓ とする．つまり、各 $k \in \{1, 2, \dots, \beta\}$ と $\ell \in \{1, 2, \dots, \gamma\}$ について、以下となる．

$$d_{(k-1)\gamma+\ell} = \begin{cases} \ell & \text{if } \ell < \gamma \\ 2\gamma - 1 & \text{if } \ell = \gamma \end{cases}$$

$\{\beta_\gamma + 1, \dots, 2\beta_\gamma\}$ の β_γ 個のジョブの納期についても、同様に対応させる．各グループ $k \in \{1, 2, \dots, \beta\}$ の γ 番目のジョブの納期を γ 、 ℓ 番目のジョブ ($\ell \neq \gamma$) の納期を $\gamma + \ell$ とする．つまり、各 $k \in \{1, 2, \dots, \beta\}$ と $\ell \in \{1, 2, \dots, \gamma\}$ について、以下となる．

$$d_{(\beta+k-1)\gamma+\ell} = \begin{cases} \gamma + \ell & \text{if } \ell < \gamma \\ \gamma & \text{if } \ell = \gamma \end{cases}$$

荷重和の設定：各ジョブを納期昇順に基づき 2β 個のグループに分ける．グループ $k \in \{1, 2, \dots, \beta\}$ と、グループ $k + \beta$ について、グループの γ 番目のジョブの荷重を

γ とし、それ以外のジョブの荷重を 1 とする．つまり、各 $k \in \{1, 2, \dots, \beta\}$ と $\ell \in \{1, 2, \dots, \gamma\}$ について、以下となる．

$$w_{(k-1)\gamma+\ell} = w_{(\beta+k-1)\gamma+\ell} = \begin{cases} 1 & \text{if } \ell < \gamma \\ \gamma & \text{if } \ell = \gamma \end{cases}$$

処理時間の設定：各ジョブを納期昇順に基づき 2β 個のグループに分けるグループ $k \in \{1, 2, \dots, \beta\}$ に機械を k に対応させ、グループ $k + \beta$ にも同様に機械 k を対応させる．各グループの各ジョブについて、グループに対応した機械以外の各機械における処理時間を 2γ とする．各グループの γ 番目のジョブの、グループに対応する機械における処理時間を γ とし、 γ 番目のジョブをのぞいた各ジョブの、グループに対応する機械における処理時間を 1 とする．つまり、各 $j \in \{1, 2, \dots, \beta\}$ と $k \in \{1, 2, \dots, \beta\}$ と $\ell \in \{1, 2, \dots, \gamma\}$ について、以下となる．

$$p_{(k-1)\gamma+\ell,j} = p_{(\beta+k-1)\gamma+\ell,j} = \begin{cases} 1 & \text{if } \ell < \gamma \text{ and } j = k, \\ \gamma & \text{if } \ell = \gamma \text{ and } j = k, \\ 2\gamma & \text{otherwise} \end{cases}$$

残りの各機械 $j \in \{\beta+1, \dots, \beta+\gamma\}$ について、各ジョブの処理時間を設定する各グループ $k \in \{1, 2, \dots, \beta\}$ について、 x_k を対応させる．各グループ $k \in \{1, 2, \dots, \beta\}$ について、 $\ell \in \{1, 2, \dots, \gamma-1\}$ 番目の各ジョブについて、 $x_k \in h_{j-\beta}$ であれば $d_{(k-1)\gamma+1}$ とし、そうでない場合は 2γ とする．また、 γ 番目のジョブの処理時間は 2γ とする．グループ $k + \beta$ について \bar{x}_k を対応させる． $\ell \in \{1, 2, \dots, \gamma-1\}$ 番目の各ジョブについて、 $\bar{x}_k \in h_{j-\beta}$ であれば $d_{(\beta+k-1)\gamma+\ell}$ とし、そうでない場合は 2γ とする．また、 γ 番目のジョブの処理時間は 2γ とする．つまり、各 $j \in \{\beta+1, \dots, \beta+\gamma\}$ と $k \in \{1, 2, \dots, \beta\}$ と $\ell \in \{1, 2, \dots, \gamma\}$ について、以下となる．

$$p_{(k-1)\gamma+\ell,j} = \begin{cases} d_{(k-1)\gamma+1} & \text{if } \ell < \gamma \text{ and } x_k \in h_{j-\beta}, \\ 2\gamma & \text{otherwise} \end{cases}$$

$$p_{(\beta+k-1)\gamma+\ell,j} = \begin{cases} d_{(\beta+k-1)\gamma+\ell} & \text{if } \ell < \gamma \text{ and } \bar{x}_k \in h_{j-\beta}, \\ 2\gamma & \text{otherwise} \end{cases}$$

このように設定した (P, a, D, W) は JIT ジョブ荷重和最大化問題の入力である．以降、 (X, H) に基づいて前述のように設定した (P, a, D, W) を区別して $I_{(X,H)}$ と表す ($I_{(X,H)} = (P, a, D, W)$)．以下、 H を充足する真理値割り当て $f : X \rightarrow \{0, 1\}$ が存在することと、 $I_{(X,H)}$ を入力とする JIT ジョブ荷重和最大化問題に対して $\varphi(A, C) \geq \beta(2\gamma - 1) + \lambda$ を満たす実行可能なスケジュール (A, C) が存在することが、同値であることを示す．

補題 1 H を充足する真理値割り当て $f : X \rightarrow \{0, 1\}$ が存在するならば, $I_{(X,H)}$ を入力とする JIT ジョブ荷重和最大化問題に対して $\varphi(A, C) \geq \beta(2\gamma - 1) + \lambda$ を満たす実行可能なスケジュール (A, C) が存在する.

証明 (X, H) を任意の 3-SAT 問題の入力とし, $f : X \rightarrow \{0, 1\}$ を H を充足する真理値割り当てとする. つまり, f は以下を満たす.

$$\bigwedge_{h \in H} \left(\bigvee_{x \in h} f(x) \vee \bigvee_{\bar{x} \in h} \neg f(x) \right) = 1$$

各 $k \in \{1, \dots, \beta\}$ について, $f(x_k) = 1$ ならばグループ $\beta+k$ の全てのジョブを, グループ $\beta+k$ に対応する機械 k に割り当て, そうでなければグループ k の全てのジョブを, グループ k に対応する機械 k に割り当てる. また, 機械 k に割り当てた各ジョブの完了時刻を納期とする. つまり, $f(x_k) = 1$ ならば, 各 $\ell \in \{1, \dots, \gamma\}$ について $A_k := A_k \cup \{(\beta+k-1)\gamma + \ell\}$ かつ $C((\beta+k-1)\gamma + \ell) = d(\beta+k-1)\gamma + \ell$, $f(x_k) = 0$ ならば, 各 $\ell \in \{1, \dots, \gamma\}$ について $A_k := A_k \cup \{(k-1)\gamma + \ell\}$ かつ $C((k-1)\gamma + \ell) = d(k-1)\gamma + \ell$. $I_{(X,H)}$ の定義より, ここまでのスケジュールにおいて, 機械 $1, \dots, \beta$ に割り当てたジョブの処理時間は重複せず (図 3.1), 完了時刻は納期であることから, $k \in \{1, \dots, \beta\}$ に割り当てたジョブは JIT ジョブである. よって, ここまでのスケジュール (A, C) における JIT ジョブの荷重和は, 以下となる.

$$\varphi(A, C) = \sum_{k \in \{1, \dots, \beta\}} \left(\sum_{i \in Q(A, C) : i \in A_k} w_i \right) = \sum_{k \in \{1, \dots, \beta\}} (2\gamma - 1) = \beta(2\gamma - 1)$$

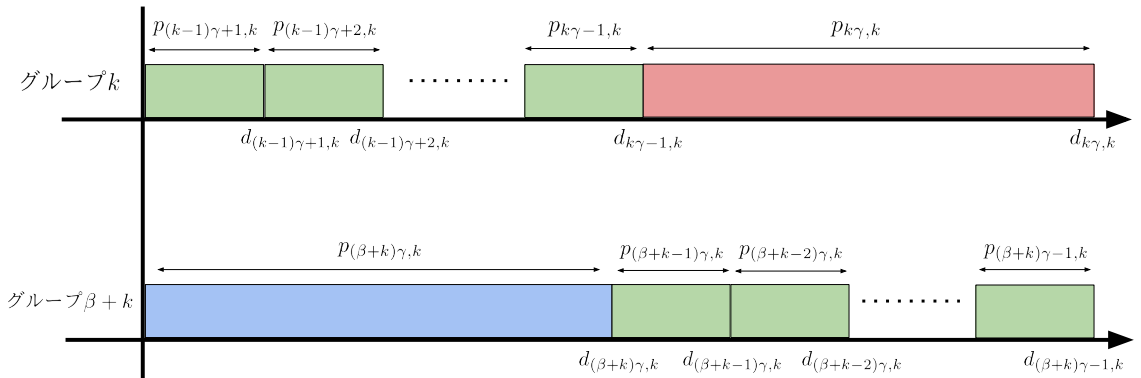


図 3.1: 機械 $k \in \{1, \dots, \beta\}$ に対応するグループ k とグループ $\beta+k$ の各ジョブ

各 $j \in \{1, \dots, \lambda\}$ について, $f(x_k) = 1$ を満たす $x_k \in h_j$ か, $f(x_k) = 0$ を満たす $\bar{x}_k \in h_j$ をひとつ見つける. f が H を充足することから, 各 $j \in \{1, \dots, \lambda\}$ について, 上記を

満たすリテラルは必ず存在する. 与えられた $j \in \{1, \dots, \lambda\}$ について, $f(x_k) = 1$ を満たす $x_k \in h_j$ を見つけたと仮定する. グループ k のジョブのうち, いずれの機械にも割り当てられていない $\ell \in \{1, \dots, \gamma - 1\}$ を見つける. グループ k のジョブは, $f(x_k) = 1$ であることから, $\{1, \dots, \beta\}$ のいずれの機械にも割り当てられておらず, また, 各リテラルが現れる回数は高々 $\gamma - 1$ であることから, そのような ℓ 番目のジョブは必ず存在する. $A_{j+\beta} := A_{j+\beta} \cup \{(k-1)\gamma + \ell\}$ とし, $C((k-1)\gamma + \ell) = d((k-1)\gamma + \ell)$ とする. 次に, 与えられた $j \in \{1, \dots, \lambda\}$ について, $f(x_k) = 0$ を満たす $\bar{x}_k \in h_j$ を見つけたと仮定する. グループ $\beta + k$ のジョブのうち, いずれの機械にも割り当てられていない $\ell \in \{1, \dots, \gamma\}$ を見つける. 先ほどと同様の議論で, そのような ℓ は必ず存在する. $A_{j+\beta} := A_{j+\beta} \cup \{(\beta+k-1)\gamma + \ell\} = j + \beta$ とし, $C((\beta+k-1)\gamma + \ell) = d((\beta+k-1)\gamma + \ell)$ とする. 各グループの $\ell \in \{1, \dots, \gamma - 1\}$ 番目のジョブの荷重が 1 であることから, 各 $j \in \{1, \dots, \lambda\}$ について j に割り当てられた JIT ジョブの荷重和は,

$$\sum_{i \in Q(A, C): A(i) = j + \beta} w_i = 1$$

となる. ここまでのスケジュール (A, C) においていずれの機械にも割り当てられていないジョブを, $\max\{d_i | i \in \{1, \dots, 2\beta\gamma\}\}$ のあと, 任意の順, 任意の機械で処理するものとする. 明らかにスケジュール (A, C) は実行可能であり, 以下を満たす.

$$\varphi(A, C) = \sum_{j \in \{1, \dots, \beta\}} \sum_{i \in Q(A, C): i \in A_j} w_i + \sum_{j \in \{\beta+1, \dots, \lambda+\beta\}} \sum_{i \in Q(A, C): i \in A_j} w_i = \beta(2\gamma - 1) + \lambda$$

■

ここで, $I_{(X, H)}$ を入力とする JIT ジョブ荷重和最大化問題における実行可能なスケジュールについて, いくつかの性質を示す. (A, C) を $I_{(X, H)}$ を入力とする JIT ジョブ荷重和最大化問題における任意の実行可能なスケジュールとする. 実行可能性の制約により, 各ジョブは機械の稼働開始時刻以降に処理を開始することから, 各 JIT ジョブ $i \in Q(A, C)$ について, $C(i) - p_i = d_i - p_i \geq 0$ である. このことから, $p_i, j \geq 2\gamma$ かつ $d_i \leq 2\gamma - 1$ を満たす $i \in \{1, \dots, n\}$ と $j \in \{1, \dots, m\}$ について, $i \in Q(A, C)$ のとき, $i \notin A_j$ である. したがって, $I_{(X, H)}$ の定義より, 各 $k \in \{1, \dots, \beta\}$ について,

- $i \in Q(A, C)$ かつ $i \in A_k$ ならば, $(k-1)\gamma + 1 \leq i \leq k\gamma$ または $(\beta+k-1)\gamma + 1 \leq i \leq (\beta+k)\gamma$ である.
- $k\gamma \in Q(A, C)$ ならば $k\gamma \in A_k$ であり, $(\beta+k)\gamma \in Q(A, C)$ ならば $(\beta+k)\gamma \in A_k$ である.

実行可能性の制約より、同じ機械に割り当てられた複数のジョブの処理は重複しないことから、各 $k \in \{1, \dots, \beta\}$ について、

- $k\gamma \in \mathcal{Q}(A, C)$ ならば、 $i \in A_k$ である任意の $i \in \mathcal{Q}(A, C)$ について、 i は $(k-1)\gamma - 1 \leq k\gamma$ を満たす (図 3.1).
- $(\beta+k)\gamma \in \mathcal{Q}(A, C)$ ならば、 $i \in A_k$ である任意の $i \in \mathcal{Q}(A, C)$ について、 i は $(\beta+k-1)\gamma - 1 \leq i \leq (\beta+k)\gamma$ を満たす.

以上の議論より、各 $k \in \{1, \dots, \beta\}$ について、 k に割り当てられた JIT ジョブの荷重和は以下を満たし

$$\sum_{i \in \mathcal{Q}(A, C): i \in A_k} w_i \leq 2\gamma - 1 \quad (\text{A.1})$$

、以下のいずれかを満たす場合にのみ、 $\sum_{i \in \mathcal{Q}(A, C): i \in A_k} w_i = 2\gamma - 1$ となる.

$$\{i \in \mathcal{Q}(A, C) \mid i \in A_k\} = \{(k-1)\gamma + 1, (k-1)\gamma + 2, \dots, k\gamma\} \quad (\text{A.2})$$

$$\{i \in \mathcal{Q}(A, C) \mid i \in A_k\} = \{(\beta+k-1)\gamma + 1, (\beta+k-1)\gamma + 2, \dots, (\beta+k)\gamma\} \quad (\text{A.3})$$

さらに、各 $j \in \{\beta+1, \dots, \beta+\lambda\}$ について、各ジョブ $i \in \{1, \dots, 2\beta\gamma\}$ の処理時間は $p_{ij} \in \{d_i, 2\gamma\}$ であり、機械 j に割り当てられるジョブは高々 1 つである ($|\{i \in \mathcal{Q}(A, C) \mid i \in A_j\}| \leq 1$). 既に述べたように、各 $k \in \{1, \dots, \beta\}$ について $k\gamma \in \mathcal{Q}(A, C)$ ならば $k\gamma \in A_k$ であり、 $(\beta+k)\gamma \in \mathcal{Q}(A, C)$ ならば、 $(\beta+k)\gamma \in A_k$ である. これらのジョブをのぞいた各ジョブの荷重は 1 であることから、各 $j \in \{\beta+1, \dots, \beta+\lambda\}$ について、以下となる.

$$\sum_{i \in \mathcal{Q}: i \in A_j} w_i \leq 1. \quad (\text{A.4})$$

補題 2 $I_{(X, H)}$ を入力とする JIT ジョブ荷重和最大化問題に対して $\varphi(A, C) \geq \beta(2\gamma-1) + \lambda$ を満たす実行可能なスケジュール (A, C) が存在するならば、 H を充足する真理値割り当て $f: X \rightarrow \{0, 1\}$ が存在する.

証明 (A, C) を $I_{(X, H)}$ を入力とする JIT ジョブ荷重和最大化問題に対して $\varphi(A, C) \geq \beta(2\gamma-1) + \lambda$ を満たす実行可能なスケジュールとする. 式 (A.2) と式 (A.4) より $\varphi(A, C) \leq \beta(2\gamma-1) + \lambda$ であり、このことから、 $\varphi(A, C) = \beta(2\gamma-1) + \lambda$ である. 各機械 $k \in \{1, \dots, \beta\}$ について、式 (A.2) または式 (A.3) が満たされ、各 $j \in \{\beta+1, \dots, \beta+\lambda\}$ について、 $|\{i \in \mathcal{Q}(A, C) \mid i \in A_j\}| = 1$ である. (A, C) に基づき、 $f: H \rightarrow \{0, 1\}$ を以下の

ように設定する．各 $k \in \{1, \dots, \beta\}$ について，式 (A.3) が満たされるならば $f(x_k) = 1$ とし，そうでなければ $f(x_k) = 0$ とする．明らかに，各 $j \in \{\beta+1, \dots, \beta+\lambda\}$ について j に割り当てられたただ一つの JIT ジョブ $i \in \mathcal{Q}(A, C)$ が存在し， $i \geq \beta\gamma$ ならば $f(x_k) = 1$ を満たすある $x_k \in h_{j-\beta}$ が存在し， $i < \beta\gamma$ ならば $f(x_k) = 0$ を満たすある $\bar{x}_k \in h_{j-\beta}$ が存在する．したがって， f は H を充足する真理値割り当てである． ■

補題 1 と補題 2 より， H を充足する真理値割り当て $f : X \rightarrow \{0, 1\}$ が存在することと， $I_{(X, H)}$ を入力とする JIT ジョブ荷重和最大化問題に対して $\varphi(A, C) \geq \beta(2\gamma - 1) + \lambda$ を満たす実行可能なスケジュール (A, C) が存在することは，同値である．3-SAT 問題の入力 (X, H) に基づく $I_{(X, H)}$ の生成に要する計算時間は，明らかに多項式時間であり，入力 $I_{(X, H)}$ の長さは， (X, H) の長さに関する多項式で表すことができる．したがって，無関連並列機械モデルにおいて機械数が入力の一部の場合，JIT ジョブ荷重和最大化問題は強 NP 困難である．

関連研究として，川俣 [10] は，JIT ジョブ荷重和最大化問題に納期ずれ幅を導入した擬似 JIT ジョブ荷重和最大化問題について，解法と計算複雑さの観点からまとめている．

3.2 処理開始可能時刻付き最大遅れ時間最小化問題

この問題は 3-PARTITION からの還元により，強 NP 困難であることが Garey and Johnson [2] によって，証明されている．以下では，処理開始可能時刻付き最大遅れ時間最小化問題を定式化し，問題が NP 困難であることの証明を示す．以下では，処理開始可能時刻付き最大遅れ時間最小化問題の定式化を紹介する．

処理開始可能時刻付き最大遅れ時間最小化問題

入力： n 個のジョブ J_1, \dots, J_n を 1 台の機械で処理する．入力は，各 $i \in \{1, \dots, n\}$ におけるジョブ J_i の処理時間 p_i ，処理開始可能時刻 r_i ，納期 d_i であり，それぞれの値は自然数である．各ジョブにおける処理時間の n 次元ベクトル $P = (p_1, \dots, p_n) \in \mathbb{N}^n$ ，処理開始可能時刻の n 次元ベクトル $R = (r_1, \dots, r_n) \in \mathbb{N}^n$ ，納期の n 次元ベクトル $D = (d_1, \dots, d_n) \in \mathbb{N}^n$ からなる 3 項組 (P, R, D) ．

解：問題の前提に基づき，スケジュールを定式化する．スケジュールは以下の条件を満たす $C : \{1, \dots, n\} \rightarrow \mathbb{N}$ であり，スケジュールによって，各

ジョブ, をいつ処理をするかを定める.

- $\forall i, i' \in \{1, \dots, n\} \left[[i \neq i'] \Rightarrow \right.$
 $\left. [C(i) - p_i, C(i)) \cap [C(i') - p_{i'}, C(i')) = \emptyset \right]$
 - 機械は同時に複数のジョブを処理しない.
 - 各ジョブの処理を開始すると, 完了するまで中断しない.
- $\forall i \in \{1, \dots, n\} [C(i) - p_i \geq r_i]$
 - 各ジョブは処理開始可能時刻以降によりを開始する.

目的関数: 実行可能なスケジュール C のうち, 最大の納期遅れ,

$$\varphi(C) = \max_{i \in \{1, \dots, n\}} \{C(i) - d_i\}$$

を最小とするスケジュールを求める.

以下では, 3-PARTITION からの還元により, 処理開始可能時刻つき最大遅れ時間最小化問題の計算複雑さを証明を紹介する.

整数の集合 $S = \{a_1, \dots, a_{3t}\}$ と 整数 b の 2 項組 (S, b) を 3-PARTITION の任意の入力とする. (S, a) に基づき, 以下のように最大遅れ時間最小化問題の入力を設定する. $4t - 1$ 個のジョブを 1 台の機械で処理する. 各ジョブの処理時間, 納期ズレ幅, 納期を以下のように設定する.

集合 S の冪集合の部分集合 $\mathcal{A} \subseteq 2^S$ が以下を満たすとき, 3-PARTITION の解は Yes.

- $\forall A \in \mathcal{A} [|A| = 3 \wedge \sum_{a \in A} a = b]$
- $\bigcup_{A \in \mathcal{A}} A = S$
- $\forall A, A' \in \mathcal{A} [A \neq A' \Rightarrow A \cap A' = \emptyset]$

処理時間開始可能時刻の設定: 各 $i \in \{1, \dots, 4t - 1\}$ におけるジョブ J_i の処理開始可能時刻について, $1 \leq i \leq t - 1$ のとき, $r_i = ib + (i - 1)$, $t \leq i \leq 4t - 1$ のとき, $r_i = 0$ とする.

$$r_i = \begin{cases} ib + (i - 1) & \text{if } 1 \leq i \leq t - 1 \\ 0 & \text{if } t \leq i \leq 4t - 1 \end{cases}$$

処理時間の設定: 各 $i \in \{1, \dots, 4t - 1\}$ におけるジョブ J_i の処理時間について, $1 \leq i \leq t - 1$ のとき, $p_i = 1$, $t \leq i \leq 4t - 1$ のとき, $p_i = a_{i-t+1}$ とする.

$$p_i = \begin{cases} 1 & \text{if } 1 \leq i \leq t-1 \\ a_{i-t+1} & \text{if } t \leq i \leq 4t-1 \end{cases}$$

納期の設定：各 $i \in \{1, \dots, 4t-1\}$ におけるジョブ J_i の処理時間について、 $1 \leq i \leq t-1$ のとき、 $d_i = ib + i$ 、 $t \leq i \leq 4t-1$ のとき、 $d_i = tb + (t-1)$ とする。

$$d_i = \begin{cases} ib + i & \text{if } 1 \leq i \leq t-1 \\ tb + (t-1) & \text{if } t \leq i \leq 4t-1 \end{cases}$$

このように設定した (P, R, D) は最大遅れ時間最小化問題の入力である。以降、 (S, b) に基づいて前述のように設定した (P, R, D) を区別して $I_{(S,b)}$ と表す。以下、上記の条件を満たす $\mathcal{A} \subseteq 2^S$ が存在することと、 $I_{(S,b)}$ を入力とする最大遅れ時間最小化問題に対して $\varphi(C) = 0$ を満たす実行可能なスケジュール C が存在することは、同値であることを示す。

補題 3 上記の条件を満たす $\mathcal{A} \subseteq 2^S$ が存在するならば、 $I_{(S,b)}$ を入力とする最大遅れ時間最小化問題に対して $\varphi(C) = 0$ を満たす実行可能なスケジュール C が存在する。

証明 各 $1 \leq i \leq t-1$ におけるジョブ J_i を機械に割り当てる。各 $1 \leq i \leq t-1$ におけるジョブ J_i の処理時間は 1 であることから、 $[0, tb + (t-1)]$ の区間は、 $t-1$ 個のジョブによって、 t 個区間に分断され、それぞれの長さは b である。(図 3.2)

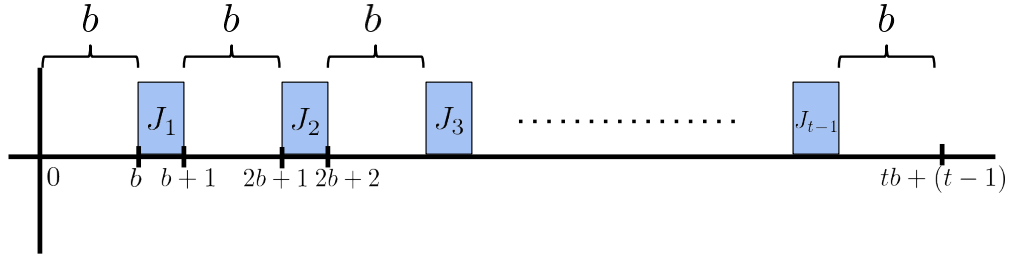


図 3.2: 各 $1 \leq i \leq t-1$ におけるジョブ J_i の配置による区間の分割

ここで、上記の条件を満たす $\mathcal{A} \subseteq 2^S$ が存在することから、 $\forall A \in \mathcal{A} [|A| = 3 \wedge \sum_{a \in A} a = b]$ である。このとき、各 $t \leq i \leq 4t-1$ におけるジョブ J_i は長さ b の t 個の区間のいずれかに割り当てられる。また、各区間に割り当てられた 3 つのジョブの処理時間の和は $I_{(S,b)}$ より、 b である。

以上より、上記の条件を満たす $\mathcal{A} \subseteq 2^S$ が存在するならば、 $I_{(S,b)}$ を入力とする最大遅れ時間最小化問題に対して $\varphi(C) = 0$ を満たす実行可能なスケジュール C が存在する。■

補題 4 上記の条件を満たす $\mathcal{A} \subseteq 2^S$ が存在しないならば, $I_{(S,b)}$ を入力とする最大遅れ時間最小化問題に対して $\varphi(C) \leq 0$ を満たす実行可能なスケジュール C が存在しない.

証明 各 $1 \leq i \leq t-1$ におけるジョブ J_i を機械に割り当てる. 各 $1 \leq i \leq t-1$ におけるジョブ J_i の処理時間は 1 であることから, $[0, tb + (t-1)]$ の区間は, $t-1$ 個のジョブによって, t 個区間に分断され, それぞれの長さは b である. (図 3.2)

ここで, 上記の条件を満たす $\mathcal{A} \subseteq 2^S$ が存在しないことから, $\forall A \in \mathcal{A} [|A| = 3 \wedge \sum_{a \in A} a \neq b]$ である. これより, 各 $t \leq i \leq 4t-1$ におけるジョブ J_i は長さ b の t 個の区間のいずれかに割り当てるとき, 各区間のジョブの処理時間の和が b でない区間が少なくとも 1 つ存在する. 以上より, 上記の条件を満たす $\mathcal{A} \subseteq 2^S$ が存在しないならば, $I_{(S,b)}$ を入力とする最大遅れ時間最小化問題に対して $\varphi(C) = 0$ を満たす実行可能なスケジュール C は存在しない. ■

補題 3 と補題 4 より, 上記の条件を満たす $\mathcal{A} \subseteq 2^S$ が存在することと, $I_{(S,b)}$ を入力とする最大遅れ時間最小化問題に対して $\varphi(C) \leq 0$ を満たす実行可能なスケジュール C が存在することは, 同値である. 3-PARTITION 問題の入力 (S, b) に基づく $I_{(S,b)}$ の生成に要する計算時間は, 明らかに多項式時間であり, 入力 $I_{(S,b)}$ の長さは, (S, b) の長さに関する多項式で表すことができる. したがって, 単一機械モデルにおいて, 最大遅れ時間最小化問題は強 NP 困難である.

処理開始可能時刻付き最大遅れ時間最小化問題は, 各制約により制限を加えることで多項式時間で最適解が求まることが Lawler [7], Lageweg, Lenstra, and Rinnooy Kan [5] によって証明されている. 各部分問題に対する解法は以下の通り.

- 処理開始可能時刻の制約に対する制限 : $\forall j \in \{1, \dots, n\} [r_j = r]$

ジョブを納期の昇順で処理する (EDD ルール). このとき, スケジュールにおける任意の 2 つのジョブは以下の条件を満たす.

$$\forall i, j \in \{1, \dots, n\} [d_i \leq d_j \Rightarrow C(i) \leq C(j)]$$

- 処理時間の制約に対する制限 : $\forall j \in \{1, \dots, n\} [p_j = p]$

スケジュール可能なジョブの中で, 納期が最も小さいジョブ順に処理する.

- 納期の制約に対する制限 : $\forall j \in \{1, \dots, n\} [d_j = d]$

ジョブを処理開始可能時刻の昇順で処理する．このとき，スケジュールにおける任意の 2 つのジョブは以下の条件を満たす．

$$\forall i, j \in \{1, \dots, n\} [r_i \leq r_j \Rightarrow C(i) \leq C(j)]$$

ここで，処理開始可能時刻を一定とした最大遅れ時間最小化問題の部分問題に対して，EDD ルールを適用することで最適解が求まることの証明を示す．

補題 5 処理開始可能時刻を一定とした最大遅れ時間最小化問題の部分問題に対して，EDD ルールを適用することで最適解が求まる．

証明 スケジュール S をある 2 つの連続するジョブ J_i, J_k について納期順に並んでいないジョブを含むスケジュールとし， S' を納期の昇順で並んでいるスケジュールとする．ただし，全てのジョブの処理時間は 0 以上とする．つまり，スケジュール S におけるジョブ J_i, J_k の納期は， $d_i > d_k$ であり，スケジュール S' におけるジョブ J_i, J_k の納期は， $d_i < d_k$ である．上記の条件をまとめた図は以下の通りである．(図 3.3)

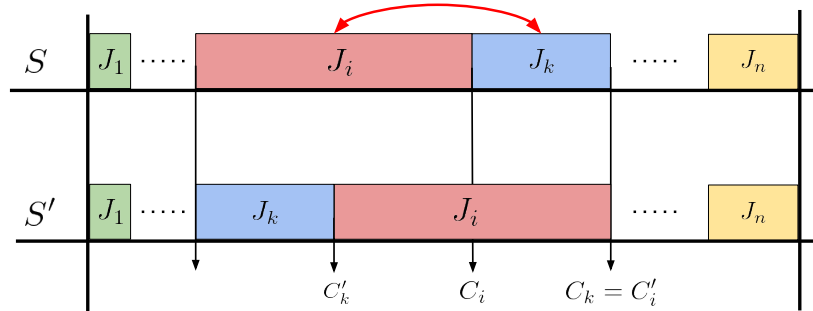


図 3.3: 納期順に割り当てられていないスケジュール S と納期順に割り当てられたスケジュール S'

前提より，すべてのジョブの処理開始可能時刻が等しいことから，スケジュール S における，ジョブ J_i の処理開始時刻とスケジュール S' におけるジョブ J_k の処理開始時刻は等しい．つまり， $C_i - p_i = C'_k - p_k$ である．同様に，スケジュール S における，ジョブ J_k の完了時刻とスケジュール S' におけるジョブ J_i の完了時刻は等しい．つまり， $C_k = C'_i$ である．以上より，スケジュール S におけるジョブ J_i の遅れ時間 $L_i(S)$ は， $L_i(S) = C_i - d_i$ ，ジョブ J_k の遅れ時間 $L_k(S)$ は $L_k(S) = C_k - d_k$ となる．同様に，スケジュール S' におけるジョブ J_i の遅れ時間 $L_i(S')$ は， $L_i(S') = C'_i - d_i = C_k - d_i \leq C_k - d_k = L_k(S)$ ，ジョブ J_k の遅れ時間 $L_k(S')$ は， $L_k(S') = C'_k - d_k \leq C_k - d_k = L_k(S)$ と表すことができる．ここで，ジョブ J_i, J_k を除いたジョブにおける最大遅れ時間を $L(S)$ とする．つ

まり, $L(S) = \max_{j \in \{1, \dots, n\} \setminus \{i, k\}} L_j(S)$. よって, スケジュール S , スケジュール S' における最大遅れ時間はそれぞれ, 次のように表すことができる.

$$\begin{cases} L_{\max}(S) = \max \left\{ L(S), L_i(S), L_k(S) \right\} \\ L_{\max}(S') = \max \left\{ L(S), L_i(S'), L_k(S') \right\} \end{cases}$$

今までの議論より, $L_{\max}(S') \leq L_{\max}(S)$ であることは明らかである.

ここで, スケジュールの全体集合を \mathcal{S} , EDD ルールを適用したスケジュールの集合を \mathcal{S}' とすると, 前述の議論より, $\forall S \in \mathcal{S}, \exists S' \in \mathcal{S}', L_{\max}(S') \leq L_{\max}(S)$ と表すことができる. また, どのスケジュールに対しても, EDD ルールを適用することで, 一つの解に収束するので, $\forall S, S' \in \mathcal{S}', L_{\max}(S) = L_{\max}(S')$ と表すことができる. 以上より, $\forall S \in \mathcal{S}, \forall S' \in \mathcal{S}', L_{\max}(S') \leq L_{\max}(S)$ となる. ■

補題 5 より, 処理開始可能時刻を一定とした最大遅れ時間最小化問題の部分問題に対して, EDD ルールを適用することで最適解が求まることを示せた.

全てのジョブにおける処理時間や納期が常に一定であるときも, 同様に証明できる. 以降, これらの証明と解法に着目して, 最大待ち時間最小化問題の計算複雑さの証明, 解法の提案を行う.

第4章 最大待ち時間最小化問題の計算複雑さ

最大待ち時間最小化問題は、どの機械モデルにおいても、計算複雑さが明らかでない。第 4.1 節では、無関連並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題の NP 完全性の証明を行う。第 4.2 節では、最大待ち時間最小化問題の計算複雑さについてまとめる。

4.1 無関連並列機械モデルにおける NP 完全性の証明

以下は、最大待ち時間最小化問題を w 以下となるスケジュールが存在するかという決定問題として定義した待ち時間制約付きスケジューリング問題に対する証明である。

ブール型変数の集合 $X = \{x_1, x_2, \dots, x_n\}$ と、 X 上の 3 つのリテラルからなる節 h の集合 $H = \{h_1, h_2, \dots, h_\lambda\}$ の 2 項組、 (X, H) を任意の 3-SAT 問題の入力とする。各 $i \in \{1, 2, \dots, n\}$ について、 α_i を H において x_i が現れる回数を表す自然数とし、 β_i を H において \bar{x}_i が現れる回数を表す自然数とする。つまり、 $\alpha_i = |\{h \in H \mid x_i \in h\}|$ 、 $\beta_i = |\{h \in H \mid \bar{x}_i \in h\}|$ 。また、 $\sum_{i \in \{1, \dots, n\}} \alpha_i = A$ 、 $\sum_{i \in \{1, \dots, n\}} \beta_i = B$ とする。ただし、各 $i \in \{1, 2, \dots, n\}$ について、 α_i, β_i は 3 以上とする。

(X, H) に基づき、以下のように待ち時間制約付きスケジューリング問題の入力を設定する。 $2(A + B) + (n + \lambda)$ 個のジョブ \mathcal{J} を $n + \lambda$ 台の無関連機械 \mathcal{M} で処理する。ジョブの全体集合 \mathcal{J} の部分集合を以下のように定義する。

- $\mathcal{J}^t \subset \mathcal{J}$ s.t. $|\mathcal{J}^t| = A + B$.
- $\mathcal{J}^f \subset \mathcal{J}$ s.t. $|\mathcal{J}^f| = A + B$.
- $\mathcal{J}^d \subset \mathcal{J}$ s.t. $|\mathcal{J}^d| = n + \lambda$.

ただし、 $\mathcal{J} = \mathcal{J}^t \cup \mathcal{J}^f \cup \mathcal{J}^d$ 、 $\mathcal{J}^t \cap \mathcal{J}^f = \emptyset$ 、 $\mathcal{J}^f \cap \mathcal{J}^d = \emptyset$ 、 $\mathcal{J}^d \cap \mathcal{J}^t = \emptyset$ 。つまり、 $\{\mathcal{J}^t, \mathcal{J}^f, \mathcal{J}^d\}$ は \mathcal{J} の分割である。

待ち時間の設定：

$$w = 2$$

$n + \lambda$ 個のジョブ $\mathcal{J}^d = \{J^d(1), \dots, J^d(n + \lambda)\}$ について，処理開始可能時刻関数 r ，処理時間関数 p を以下のように設定する．

$$r(\mathcal{J}^d) = 3(\mathcal{A} + \mathcal{B}), \quad p(\mathcal{J}^d, A(\mathcal{J}^d)) = 3$$

次に， $2(\mathcal{A} + \mathcal{B})$ 個のジョブ \mathcal{J}^t と \mathcal{J}^f の処理開始可能時刻関数，処理時間関数を以下のように設定する．

処理開始可能時刻関数の設定：各ジョブを添え字の昇順に基づき $2n$ 個のグループに分ける．各 $i \in \{1, 2, \dots, n\}$ について， i 番目グループにおけるジョブの集合を $\mathcal{J}^t(i)$ とし， $n + i$ 番目のグループにおけるジョブの集合を $\mathcal{J}^f(i)$ とする．また，グループ i におけるジョブの集合 $\mathcal{J}^t(i)$ の ℓ 番目の要素を $J^t(i, \ell)$ と表記する．また，各グループ i におけるジョブの集合 $\mathcal{J}^t(i)$ を リテラル x_i に対応させ，グループ $n + i$ におけるジョブの集合 $\mathcal{J}^f(i)$ を \bar{x}_i に対応させる．

- ジョブの集合 \mathcal{J}^t について，各グループ $i \in \{1, 2, \dots, n\}$ の ℓ 番目のジョブの処理開始可能時刻関数を各 i における $\ell \in \{1, 2, \dots, \alpha_i + \beta_i\}$ について，以下のように設定する．

$$r(J^t(i, \ell)) = \begin{cases} 3 \sum_{j \in \{1, \dots, i-1\}} (\alpha_j + \beta_j) + \ell - 1 & \text{if } \ell < \beta_i + 1 \\ 3 \sum_{j \in \{1, \dots, i-1\}} (\alpha_j + \beta_j) + \alpha_i + \ell - 2 & \text{otherwise} \end{cases}$$

- ジョブの集合 \mathcal{J}^f について，各グループ $i \in \{1, 2, \dots, n\}$ の ℓ 番目のジョブの処理開始可能時刻を各 i における $\ell \in \{1, 2, \dots, \alpha_i + \beta_i\}$ について，以下のよう設定する．

$$r(J^f(i, \ell)) = \begin{cases} 3 \sum_{j \in \{1, \dots, i-1\}} (\alpha_j + \beta_j) + \ell - 1 & \text{if } \ell = 1 \\ 3 \sum_{j \in \{1, \dots, i-1\}} (\alpha_j + \beta_j) + \alpha_i + \ell & \text{if } 1 < \ell < \alpha_i + 1 \\ 3 \sum_{j \in \{1, \dots, i-1\}} (\alpha_j + \beta_j) + (\alpha_i + \beta_i + 4) + \ell & \text{otherwise} \end{cases}$$

処理時間関数の設定：処理開始可能時刻の設定により分けた各グループにおけるジョブの集合に対して処理時間を設定する．

- 各 $i \in \{1, 2, \dots, n\}$ におけるグループ i に機械 i に対応させ、グループ $n+i$ にも同様に機械 i に対応させる．グループ i の ℓ 番目のジョブの処理時間を各 i における $\ell \in \{1, 2, \dots, \alpha_i + \beta_i\}$ について、以下のように設定する．ただし、機械 i に対応しないジョブの集合の要素、つまり、 $A(\mathcal{J}^t) \neq i$ または $A(\mathcal{J}^f) \neq i$ を満たす $J^t \in \mathcal{J}^t$ または $J^f \in \mathcal{J}^f$ を引数として与えたとき、処理時間関数 p は $3(\mathcal{A} + \mathcal{B}) + 3$ を返す．また、 $i = A(\mathcal{J}^t)$ または $i = A(\mathcal{J}^f)$ を満たす \mathcal{J}^t または \mathcal{J}^f に対する処理時間関数は以下の通り．ただし、以下の式では、 $\alpha_i + \beta_i = A_i$ とする．

$$p(J^t(i, \ell), A(\mathcal{J}^t)) = \begin{cases} 1 & \text{if } \ell < \beta_i \\ \alpha_i + 4 & \text{if } \ell = \beta_i \\ 1 & \text{if } \beta_i < \ell < A_i \\ 3(\mathcal{A} + \mathcal{B}) - \left\{ 3 \sum_{j \in \{1, \dots, i-1\}} A_j + (2\alpha_i + \beta_i - 2) \right\} + 2 & \text{if } \ell = A_i \end{cases}$$

$$p(J^f(i, \ell), A(\mathcal{J}^f)) = \begin{cases} \beta_i + 2 & \text{if } \ell = 1 \\ 1 & \text{if } 1 < \ell < \alpha_i \\ \alpha_i + 5 & \text{if } \ell = \alpha_i \\ 1 & \text{if } \alpha_i < \ell < A_i \\ 3(\mathcal{A} + \mathcal{B}) - \left\{ 3 \sum_{j \in \{1, \dots, i-1\}} A_j + (2A_i + 4) \right\} + 2 & \text{if } \ell = A_i \end{cases}$$

- 残りの各機械 $k \in \{n+1, \dots, n+\lambda\}$ における各ジョブの処理時間関数を設定する．各 $k \in \{n+1, \dots, n+\lambda\}$ について、 h_{k-n} に含まれるリテラルに対応するジョブを処理開始可能時刻の昇順で $\mathcal{T}(h_{k-n})$, $\mathcal{F}(h_{k-n})$ に入れる． $x_i \in h_{k-n}$ のとき、グループ $\mathcal{J}^t(i)$ のジョブを $\beta_i + 1$ 番目から順に $\mathcal{T}(k-n)$ に、 $\mathcal{J}^f(i)$ のジョブを 1 番目から順に $\mathcal{F}(k-n)$ に加える．また、 $\bar{x}_i \in h_{k-n}$ のとき、グループ $\mathcal{J}^f(i)$ のジョブを $\alpha_i + 1$ 番目から順に $\mathcal{T}(k-n)$ に、 $\mathcal{J}^t(i)$ のジョブを 1 番目から順に $\mathcal{F}(k-n)$ に加える．このとき、各 $i \in \{1, \dots, n\}$ と各 $k \in \{n+1, \dots, n+\lambda\}$ について、 $\text{count}(x_i, h_{k-n}) = |\{x_i \in h_l \mid l \in \{1, \dots, (k-n)-1\}\}|$ を用いて、 $\mathcal{T}(k-n)$, $\mathcal{F}(k-n)$ を以下のように設定する．

$$\begin{aligned} \mathcal{T}(h_{k-n}) = & \{J^t(i, \beta_i + 1 + \text{count}(x_i, h_{k-n})) \mid x_i \in h_{k-n}\} \cup \\ & \{J^f(i, \alpha_i + 1 + \text{count}(\bar{x}_i, h_{k-n})) \mid \bar{x}_i \in h_{k-n}\} \end{aligned}$$

$$\mathcal{F}(h_{k-n}) = \{J^f(i, 1 + \text{count}(x_i, h_{k-n})) \mid x_i \in h_{k-n}\} \cup$$

$$\{J^t(i, 1 + \text{count}(\bar{x}_i, h_{k-n})) \mid \bar{x}_i \in h_{k-n}\} \cup \{J^d(k-n)\}$$

このとき, $k \in \{n+1, \dots, n+\lambda\}$ について, 処理時間関数を以下のように設定する.

$$p(J, A(J)) = \begin{cases} \min \left\{ r(J') \mid J' \in \mathcal{F}(h_{k-n}) \wedge (r(J') > r(J)) \right\} - r(J) & \text{if } J \in \mathcal{T}(h_{k-n}) \\ \min \left\{ r(J') \mid J' \in \mathcal{F}(h_{k-n}) \wedge (r(J') > r(J)) \right\} - r(J) + (4 - |h_j|) & \text{if } J \in \mathcal{F}(h_{k-n}) \\ 3(\mathcal{A} + \mathcal{B}) + 3 & \text{otherwise} \end{cases} \quad (\text{B.1})$$

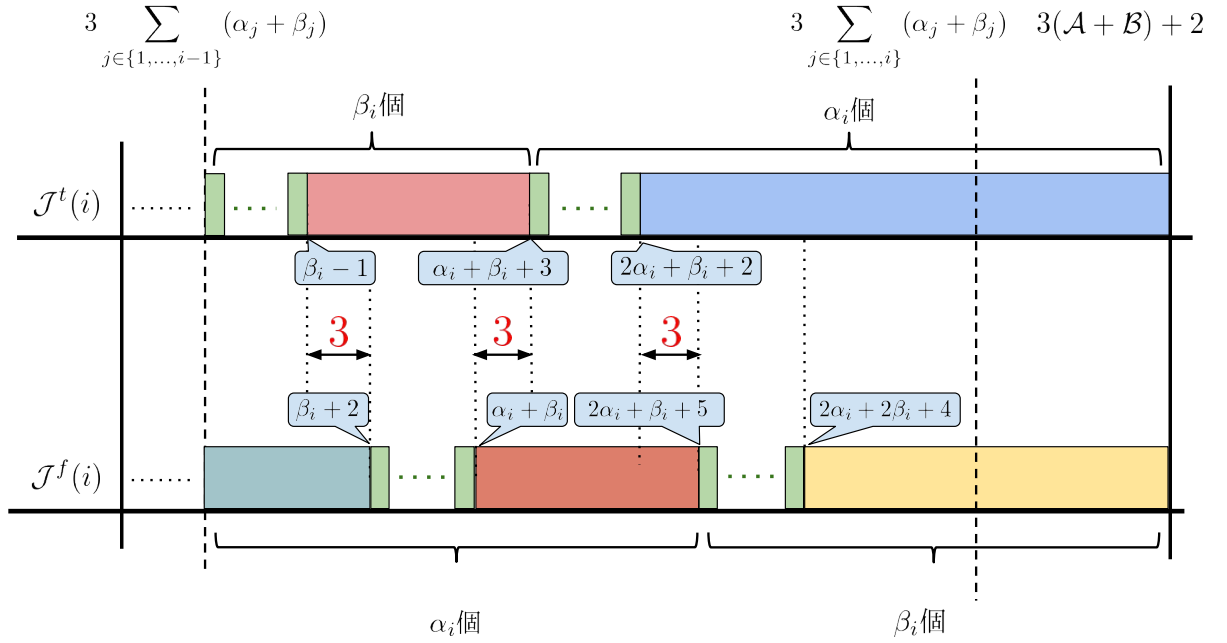


図 4.1: 各 $i \in \{1, \dots, n\}$ における機械 i に対応するジョブの集合 $\mathcal{J}^t(i)$ または $\mathcal{J}^f(i)$ を機械 i に割り当てたときのスケジュール

このように設定した $(\mathcal{J}, \mathcal{M}, r, p, w)$ は待ち時間制約付きスケジューリング問題の入力である. 以降, (X, H) に基いて前述のように設定した $(\mathcal{J}, \mathcal{M}, r, p, w)$ を区別して $I_{(X, H)}$ と表す. つまり, $I_{(X, H)} = (\mathcal{J}, \mathcal{M}, r, p, w)$.

以下, H を充足する真理値割り当て $f: X \rightarrow \{0, 1\}$ が存在することと, $I_{(X, H)}$ を入力とする待ち時間制約付きスケジューリング問題に対して, $\varphi(A, s) \leq 2$ を満たす実行可能なスケジュール (A, s) が存在することが, 同値であることを示す.

補題 6 H を充足する真理値割り当て $f: X \rightarrow \{0, 1\}$ が存在するならば, $I_{(X, H)}$ を入力とする待ち時間制約付きスケジューリング問題に対して $\varphi(A, s) \leq 2$ を満たす実行可能なスケジュール (A, s) が存在する.

証明 各 $i \in \{1, \dots, n\}$ について, $f(x_i) = 1$ ならばグループ $n+i$ におけるジョブの集合 $\mathcal{J}^f(i)$ を機械 i に割り当て, そうでなければグループ i におけるジョブの集合 $\mathcal{J}^t(i)$ を機械 i に割り当てる. つまり, 各 $i \in \{1, \dots, n\}$ について, $f(x_i) = 1$ ならば, $A_i := A_i \cup \mathcal{J}^f(i)$, $f(x_i) = 0$ ならば, $A_i := A_i \cup \mathcal{J}^t(i)$ となる. 上記のように, 各 $i \in \{1, \dots, n\}$ における機械 i にジョブの集合を割り当てた後に, 各 i における $J^d(i)$ を機械 i に割り当てる. $I_{(X,H)}$ の定義より, ここまでのスケジュールにおいて, 機械 $\{1, \dots, n\}$ に割り当てたジョブの集合 $\mathcal{J}^t(i)$ または $\mathcal{J}^f(i)$ の各要素であるジョブは処理開始可能時刻と納期の間で重複せず処理される. よって, このとき, 機械 $\{1, 2, \dots, n\}$ に割り当てられた $A+B$ 個のジョブの待ち時間は 0 である. また, $I_{(X,H)}$ より, 各 $i \in \{1, \dots, n\}$ について, $J^d(i)$ における待ち時間は 2 となる. (図 4.1)

上述の割り当てにより, 各 $i \in \{1, \dots, n\}$ について, x_i または \bar{x}_i に対応するジョブの集合 $\mathcal{J}^t(i)$ または $\mathcal{J}^f(i)$ のどちらか一方が機械 i に割り当てられた. このとき, 上図より, 機械 i におけるジョブ $J^d(i)$ の待ち時間は 2 であるので, いずれのジョブも機械 i に割り当てることができない. よって, 残りのジョブについては, 各 $k \in \{n+1, \dots, n+\lambda\}$ における機械 k に割り当てる.

前提条件より, f が H を充足することから, 各 $i \in \{1, \dots, n\}$, $j \in \{1, \dots, \lambda\}$ について, $f(x_i) = 1$ を満たす $x_i \in h_j$ か, $f(x_i) = 0$ を満たす $\bar{x}_i \in h_j$ を満たすリテラルは必ず存在する. ここで, 与えられた $j \in \{1, \dots, \lambda\}$ について, $f(x_i) = 1$ を満たす $x_i \in h_j$ を見つけたと仮定する. グループ i におけるジョブの集合 $\mathcal{J}^t(i)$ は, $f(x_i) = 1$ であることから, $\{1, \dots, n\}$ のいずれの機械にも割り当てられていないので, そのようなグループ i におけるジョブの集合 $\mathcal{J}^t(i)$ は必ず存在する. 同様に, $f(x_i) = 0$ を満たす $\bar{x}_i \in h_j$ を見つけたと仮定する. グループ $n+i$ におけるジョブの集合 $\mathcal{J}^f(i)$ のうち, いずれの機械にも割り当てられていないグループ $n+i$ を見つける. 先程と同じ議論で, そのようなグループ $n+i$ におけるジョブの集合 $\mathcal{J}^f(i)$ は必ず存在する.

各 $j \in \{1, \dots, \lambda\}$ における h_j に対応するジョブの集合 $\mathcal{T}(h_j)$ または $\mathcal{F}(h_j)$ のジョブを処理開始可能時刻の昇順で機械 j に割り当てる. このとき, 1 に割り当てられたリテラルに対応するジョブが少なくとも 1 つ各機械に割り当てられているので, 各機械におけるジョブの完了時刻は高々 $3(A+B)+2$ である. ここで, 各 $k \in \{n+1, \dots, n+\lambda\}$ における $J^d(k)$ を各機械 k に 1 つずつ割り当てる. このとき, J^d の処理開始可能時刻は $I_{(X,H)}$ より, $3(A+B)$ であるので, 待ち時間は高々 2 である.

今までの議論より, 各 $i \in \{1, 2, \dots, n\}$, $k \in \{n+1, \dots, n+\lambda\}$ について, $(A+B)+n$

個のジョブを機械 i に, $(A+B)+\lambda$ 個のジョブを機械 k に割り当てた. このとき, 全てのジョブをいずれかの機械に割り当てており, 全てのジョブに関して, 待ち時間は高々 2 であることから, f が H を充足するとき, $I_{(X,H)}$ において, $\varphi(A,s) \leq 2$ を満たすスケジュールが存在する. ■

補題 7 H を充足する真理値割り当て $f: X \rightarrow \{0,1\}$ が存在しないならば, $I_{(X,H)}$ を入力とする待ち時間制約付きスケジューリング問題に対して $\varphi(A,C) \leq 2$ を満たす実行可能なスケジュール (A,s) が存在しない.

証明 f が H を充足しないことから, 各 $i \in \{1, \dots, n\}$, $k \in \{n+1, \dots, n+\lambda\}$ について, $f(x_i) = 1$ を満たす $x_i \in h_{k-n}$ か, $f(x_i) = 0$ を満たす $\bar{x}_i \in h_{k-n}$ が 1 つも存在しない節 h_a が必ず存在する. 以下では, 節 h_{a-n} に対応する機械 a 上のスケジュールについて述べる.

- h_{a-n} に対応するジョブの集合 $\mathcal{T}(a-n)$ または $\mathcal{F}(a-n)$ の要素であるジョブの中で最も処理開始可能時刻が早いジョブを機械 a に割り当てた場合, $I_{(X,H)}$ の B.3 より, そのジョブは, スケジュールにおける次のジョブの処理開始可能時刻を 1 超える処理時間を持つ. h_{a-n} に含まれる x_i 以外の残りの 2 つのリテラルに対応するジョブについても同様に機械 a に割り当てる. $I_{(X,H)}$ より, 機械 a におけるジョブの完了時刻は $3(A+B)+3$ となる. ここで, 機械 a におけるジョブ $J^d(a)$ をそれらのジョブの後に割り当てるとき, ジョブ $J^d(a)$ に 3 の待ち時間が発生する. また, $|h| = 2, |h| = 1$ のとき, B.1 より, それぞれの場合において $J^d(a) \in \mathcal{J}^d$ に 4 または 3 の待ち時間が発生する. (図 4.2)
- $x_i \notin h_{a-n}$ または $\bar{x}_i \notin h_{a-n}$ に対応するジョブを 1 つでも割り当てた場合, $I_{(X,H)}$ より, 機械 a におけるそのジョブの完了時刻は $3(A+B)+3$ 以上となる. 機械 a におけるジョブ $J^d(a)$ をそのジョブの後に割り当てるとき, ジョブ $J^d(a)$ にジョブに 3 以上の待ち時間が発生する.
- h_{a-n} に対応するジョブの集合 $\mathcal{T}(a-n)$ または $\mathcal{F}(a-n)$ の要素であるジョブを 1 つ, a 以外の機械に割り当てる. 各 $i \in \{1, \dots, n\}$ における機械 i に割り当てたとき, そのジョブに対応する機械に割り当てたとしても, 処理時間は 1 以上であることから, その機械における最後のジョブの待ち時間が 3 となる. 各 $k \in \{n+1, \dots, n+\lambda\}$

における機械 k に割り当てたとき、そのジョブは、機械 k に対応していないため、処理時間は $3(A+B+3)$ である。このとき、機械 k におけるジョブ $J^d(k)$ に 3 以上の待ち時間が発生する。

以上より、各 $k \in \{n+1, \dots, n+\lambda\}$ における機械 k にどのジョブをどのように割り当てたとしても、少なくとも 1 つの機械におけるスケジュールで待ち時間が 3 以上になるジョブが存在する。よって、 H を充足する真理値割り当て f が存在しないとき、待ち時間が 2 以下となるスケジュールは存在しない。 ■

補題 6 と補題 7 より、 H を充足する真理値割り当て $f: X \rightarrow \{0, 1\}$ が存在することと、 $I_{(X,H)}$ を入力とする待ち時間制約付きスケジューリング問題に対して $\varphi(A, s) \leq 2$ を満たす実行可能なスケジュール (A, s) が存在することは、同値である。3-SAT 問題の入力 (X, H) に基づく $I_{(X,H)}$ の生成に要する計算時間は、明らかに多項式時間であり、入力 $I_{(X,H)}$ の長さは、 (X, H) の長さに関する多項式で表すことができる。したがって、無関連並列機械モデルにおいて機械数が入力の一部の場合、待ち時間制約付きスケジューリング問題は 3-SAT から多項式時間還元可能である。

ここで、無関連並列機械モデルにおける待ち時間制約付きスケジューリング問題のインスタンスと、スケジュールが与えられたとき、与えられたスケジュールにおける最大待ち時間が w 以下となるかの判定は、明らかに多項式時間で判定可能である。したがって、無関連並列機械モデルにおいて機械数が入力の一部の場合、待ち時間制約付きスケジューリング問題は NP 困難かつ、NP に属するので、NP 完全である。

また、 H を充足する真理値割り当てが存在する場合、待ち時間制約付きスケジューリング問題における最大待ち時間は高々 2 である。 H を充足する真理値割り当てが存在しない場合、待ち時間制約付きスケジューリング問題における最大待ち時間は最小でも 3 である。したがって、無関連並列機械モデルにおいて機械数が入力の一部の場合、 $P \neq NP$ である限り、近似率 1.5 未満の定数近似アルゴリズムは存在しない。

この証明では、各 $i \in \{1, \dots, n\}$ において $\alpha_i \geq 3$, $\beta_i \geq 3$ という前提のもと行った。しかし、各 $i \in \{1, \dots, n\}$ において $\alpha_i < 3$, $\beta_i < 3$ のときでも、多項式時間還元可能である。各 $i \in \{1, \dots, n\}$ において α_i , β_i が 3 未満となるリテラルを x_i とすると、 x_i を要素とする節と同じ節を α_i もしくは β_i が 3 以上となるまで作る。このとき、新しく作った節は、本来 H の要素である節と同じリテラルを要素とする節であることから、真理値割り当ての結果に影響を与えない、また、真理値割り当ての結果に影響を与えないことから、

判定結果にも影響を与えない．よって，各 $i \in \{1, \dots, n\}$ において α_i, β_i が 3 以上となるように，ダミー節を作ることによって，この章で紹介した還元方法を適用することができる．

待ち時間制約付きスケジューリング問題は最大待ち時間最小化問題を決定問題として定義した問題である．そのため，待ち時間制約付きスケジューリング問題が NP 完全であることから，最大待ち時間最小化問題は NP 困難である．

図 4.2 は， $h_{a-n} = \{x_i, \bar{x}_j, x_k\} \in H$ において， H を充足する真理値割り当てが存在するとき，存在しないときの機械 a 上のスケジュール S_a^t と S_a^f である．ここで，節 h_{a-n} とリテラル x_i, \bar{x}_j, x_k に対応するジョブの集合 $\mathcal{T}(h_{a-n})$ と $\mathcal{F}(h_{a-n})$ は $I_{(X,H)}$ より以下のように表すことができる．

$\mathcal{T}(h_{a-n})$ の要素

- $J^t(i, \beta_i + 1 + \text{count}(x_i, h_{a-n})) \cdots J_1$
- $J^f(j, \alpha_j + 1 + \text{count}(\bar{x}_j, h_{a-n})) \cdots J_2$
- $J^t(k, \beta_k + 1 + \text{count}(x_k, h_{a-n})) \cdots J_3$

$\mathcal{F}(h_{a-n})$ の要素

- $J^f(i, 1 + \text{count}(x_i, h_{a-n})) \cdots J_4$
- $J^t(j, 1 + \text{count}(\bar{x}_j, h_{a-n})) \cdots J_5$
- $J^f(k, 1 + \text{count}(x_k, h_{a-n})) \cdots J_6$
- $J^d(a)$

ここで，真理値割り当てが， $f(x_i) = 0, f(x_j) = 0, f(x_k) = 0$ のとき，機械 a 上のスケジュールを S_a^t ， $f(x_i) = 0, f(x_j) = 1, f(x_k) = 0$ のとき，機械 a 上のスケジュールを S_a^f とする．このとき， $S_a^t = (J_4, J_2, J_6, J^d(a))$ ， $S_a^f = (J_4, J_5, J_6, J^d(a))$ となる．また，機械 a に割り当てられなかったジョブは (X, H) における各変数に対応する機械に割り当てられている．ここで，各ジョブの処理時間は以下になる．

$$\begin{cases} p(J_1) = r(J_5) - r(J_1) \\ p(J_2) = r(J_6) - r(J_2) \\ p(J_3) = r(J^d(a)) - r(J_3) \\ p(J_4) = r(J_5) - r(J_4) + 1 \\ p(J_5) = r(J_6) - r(J_5) + 1 \\ p(J_6) = r(J^d(a)) - r(J_6) + 1 \end{cases}$$

以下の図 4.2 はスケジュール S_a^t と S_a^f を表したものである．

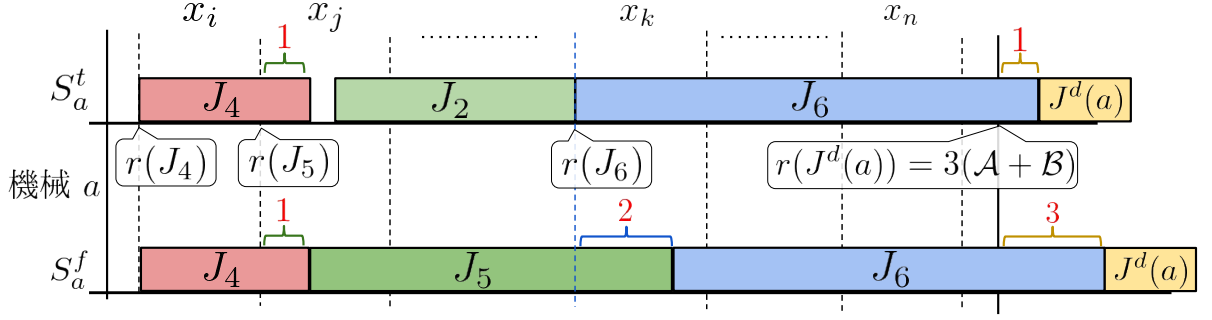


図 4.2: $h_{a-n} = \{x_i, x_j, x_k\}$ のとき, 各リテラルに対応するジョブのスケジュール

4.2 最大待ち時間最小化問題の計算複雑さのまとめ

本研究で, 無関連並列機械モデルにおいて, 機械数が入力の一部の場合, 最大待ち時間最小化問題は, NP 困難であることが明らかになった. しかし, 他の機械モデルにおける計算複雑さは明らかになっていない.

しかし, $w = 0$ のとき, この問題は JIT スケジューリング問題に対応し, 単一機械モデルと同一機械モデルにおいて, 多項式時間で判定できることが明らかになっている.

以下で, 単一機械モデルにおける待ち時間制約付きスケジューリング問題について, $w = 0$ のとき, 以下の条件を満たすとき, 決定問題の解は Yes, 満たさないとき No であることは明らかである.

$$\forall J, J' \in \mathcal{J} \left[[r(J), r(J) + p(J)) \cap [r(J'), r(J') + p(J')) = \emptyset \right]$$

$w = 0$ となるスケジュールとは, すべてのジョブが処理開始可能時刻と 処理開始可能時刻 + 処理時間 の間で処理されなければならない. つまり, すべてのジョブに関して各ジョブの処理開始可能時刻と, 処理開始可能時刻と処理時間の和で表される区間が被ってはいけない. この判定にかかる時間は高々 $\mathcal{O}(n^2)$ であることから, 多項式時間で判定が可能である. 同様に, 同一並列機械モデルにおける待ち時間制約付きスケジューリング問題についても多項式で判定可能である.

以下の条件を満たす \mathcal{J} の部分集合 \mathcal{J}' が $|\mathcal{J}'| \leq |\mathcal{M}|$ を満たすとき, 決定問題の解は Yes, 満たさないとき No である.

$$\forall J, J' \in \mathcal{J}' \left[[s(J), s(J) + p(J)) \cap [s(J'), s(J') + p(J')) \neq \emptyset \right]$$

第 2 章で紹介した機械モデルの関係より, 各機械モデルにおけるスケジューリング問題は, 互いに部分問題と拡張問題の関係にある. つまり, 単一機械モデルにおける最大待

ち時間最小化問題が NP 困難であれば，残りの機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題についても NP 困難であることが言える．しかし，本研究では，無関連並列機械モデルにおける計算複雑さのみ明らかにしたため，他の機械モデルにおける問題の計算複雑さは明らかでない．

単一機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題は第 3 章で紹介した，処理開始可能時刻つき最大遅れ時間最小化問題と対応する．最大待ち時間最小化問題において，納期を処理開始可能時刻と処理時間の和とすると，最大待ち時間は，最大遅れ時間に対応する．したがって，最大待ち時間最小化問題は処理開始可能時刻付き最大遅れ時間最小化問題に，より制限を加えた問題であり，処理開始可能時刻付き最大遅れ時間最小化問題に対する効率的な解法存在すれば，最大待ち時間最小化問題も解くことができる．つまり，最大待ち時間最小化問題は処理開始可能時刻付き最大遅れ時間最小化問題の部分問題として捉えることができる．第 3 章より，処理開始可能時刻付き最大遅れ時間最小化問題は単一帰化モデルにおいても強 NP 困難であることから，最大待ち時間最小化問題も NP 困難であることが予想されるが，本研究では示せていない．そのため，最大待ち時間，最大遅れ時間の 2 つの観点から，単一機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題の計算複雑さを明らかにすることは今後の課題である．

第5章 解法の提案と実験的評価

この章では，最大待ち時間最小化問題に対する解法の提案とその実験的評価を行う．第 5.1 節では，最大待ち時間最小化問題に対する厳密解法を紹介する．第 5.2 節では，最大待ち時間最小化問題に対するヒューリスティックを紹介する．第 5.3 節では，第 5.2 節で紹介したヒューリスティックの評価と分析を行う．また，第 5.1 節で紹介した厳密解法の計算時間の分析も行う．

5.1 厳密解法の提案

同一並列機械モデル，無関連並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題に対する厳密解法を開発した．第 4 章で，無関連並列機械モデルにおいて機械数が入力の一部の場合，最大待ち時間最小化問題が NP 困難であることを示した．NP 困難な問題に対する効率的なアルゴリズムは発見されていない．そのため，NP 困難な問題に対する厳密解法の開発においてよく用いられる発想の 1 つに，分枝限定法を用いる，という発想がある．

分枝限定法は最適化問題に対するアルゴリズムを設計するための方法である．この方法は計算時間がどうであろうと，無条件で最適解を見つけたいときに用いる．分枝限定法は，すべての実行可能解の空間をしらみつぶしに探索する手法のバックトラッキングに基づいている．分枝限定法の大まかなアイデアは，しらみつぶし探索において，解を生成するある部分に達したとき，その部分に最適解が含まれていないことがわかったときには，実行可能解の空間のその部分の探索を省略することによってバックトラッキングを早くすることである．

ここで，バックトラッキングを適用するための表記法を導入する． $\mathcal{M}(x)$ を最適化問題の入力インスタンス x に対するすべての実行可能解の集合とする． $T_{\mathcal{M}(x)}$ を以下のような性質を持つラベル付き木と定義する．

- $T_{\mathcal{M}(x)}$ の任意の頂点 v は集合 $S_v \subseteq \mathcal{M}(x)$ によってラベル付けられている．
- $T_{\mathcal{M}(x)}$ の根は $\mathcal{M}(x)$ によってラベル付けられている．

- $T_{\mathcal{M}(x)}$ において v_1, \dots, v_m が v の親の全ての子である, つまり, v は S_v の分割である.
- $T_{\mathcal{M}(x)}$ の各葉 u に対して, $|S_u| \leq 1$. つまり, 葉が $\mathcal{M}(x)$ の実行可能解に対応している.

バックトラッキングは, ラベルの付いた根付き木 $T_{\mathcal{M}(x)}$ に対する深さ優先探索, あるいは幅優先探索とみなすことができる, ここで葉は $\mathcal{M}(x)$ からの実行可能解でラベル付けされており, $T_{\mathcal{M}(x)}$ の全ての内部頂点 v には, v を根とする部分木 T_v の葉のラベルが付いた全ての実行可能解を含む $S_v \subseteq \mathcal{M}(x)$ でラベル付けされている. 分枝限定法は, アルゴリズムが v を訪れた時点で, T_v が最適解を持たないこと決定できるときに, $T_{\mathcal{M}(x)}$ から T_v を切り取ることに他ならない. このアプローチの効率はアルゴリズムの実行中に切断され得る $T_{\mathcal{M}(x)}$ の部分木の量とサイズに依存する.

分枝限定法は多くの NP 困難な組合わせ最適化問題に対して, その最適解を求めるための最も良い枠組みとして知られており, Land and Doig [6] によって提案され, Little, Murty, Sweeney and Karel [8] によって TSP にはじめて適用されている.

分枝限定法の最も単純な版は, 頂点 v に到達したとき, それまでに見つかった最良のコストと T_v の S_v における実行可能解の最小または最大 (ここでは最大) のコストを比較する. それまでの最良のコストが評価された範囲のどのコストよりも明らかに良ければ, T_v を切り取る (すなわち, T_v の探索を中断する).

この節では, 同一並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題に対する厳密解法に用いた分割生成アルゴリズムと分枝限定法を紹介する. 分枝限定法によるアプローチの効率はアルゴリズムの実行中に切断される $T_{\mathcal{M}(x)}$ の部分木の量とサイズ, プログラムに依存する.

以下では, 分割の生成方法, 分枝限定法のアルゴリズムと工夫部分について, 紹介する. その後, アルゴリズムの紹介を行う. 分割の生成方法については Kreher, Donald L. [4] によって, 紹介されている.

同一並列機械の場合, 全ての機械の性能が同じであることから, ジョブをどの機械に割り当てたとしても, 処理時間は変わらない. そのため, 同一並列機械では, どの機械に割り当てるかではなく, どのジョブと同じ機械で処理するかを考える必要がある. 各ジョブの処理は任意の 1 機械で処理を完了するため, 同一並列機械へのジョブの割り当ては, ジョブの分割として捉えることができる. 分割の定義は以下の通り. \mathcal{J} の分割 Π の要素 $\pi \in \Pi$ に対して, 以下の条件を満たす Π .

- $\bigcup_{\pi \in \Pi} \pi = \mathcal{J}$
- $\forall \pi, \pi' \in \Pi [\pi \neq \pi' \Rightarrow \pi \cap \pi' = \emptyset]$

議論に先立ち，表記を導入する．コストの下限を返す関数を $cost : \mathcal{J} \rightarrow \mathbb{N}$ とする．

分割生成アルゴリズムの改良

1. $|\Pi| = |\mathcal{M}|$ を満たす分割 Π のみ生成した．

機械数が m のとき，生成した分割の要素数が m 未満，または m より多いとき，その分割に対する探索を行う必要がないため，そのような分割を生成しないアルゴリズムに改良することで，考慮する分割を減らすことを可能にした．

2. 分割の各要素 $\pi \in \Pi$ におけるジョブの集合 \mathcal{J}_π のコストの下限 $cost(\mathcal{J}_\pi)$ を評価し，分割 Π において，スケジュールを生成するかどうかの判定を追加した．つまり，分割の各要素に対するコストを基に探索を中断する判定を追加し，考慮する分割を減らすことを可能にした．

分枝限定法の改良

1. 部分問題に対する多項式アルゴリズムの概念を導入することで， $cost(\mathcal{J}_{M_a} \setminus \mathcal{J}_{S_{M_a}})$ を評価し，探索を続行するか中断するかの判定を追加した．ただし，機械 M_a にスケジュールされたジョブの集合を $\mathcal{J}_{S_{M_a}}$ とする．また，分割の要素 π に対応するジョブの集合を機械 M_a に対応するジョブの集合とし， \mathcal{J}_{M_a} と表記する．

割り当てられたジョブだけでなく，割り当てられていないジョブに対するコストの下限の評価を加えることで，探索の中断，続行の判定を増やした．

その他の改良

1. 各 $\pi \in \Pi$ における $cost(\mathcal{J}_\pi)$ を降順でソートし，その順に π に対応する機械にジョブ $J \in \mathcal{J}_\pi$ を割り当てる．

各 $\pi \in \Pi$ における $cost(\mathcal{J}_\pi)$ の値が大きい機械から順に割り当てることで，その分割において，目的関数に影響を与える可能性が高いスケジュールから順に考慮することができるため，探索の中断を早い段階で行うことができる．

以下では，上記改良を加えた分割生成アルゴリズムと，分枝限定法の紹介を行う．議論に先立ち表記の導入を行う．

- ジョブの集合 $\mathcal{J} = \{J_1, \dots, J_n\}$.
- 機械の集合 $\mathcal{M} = \{M_1, \dots, M_m\}$.
- ジョブの処理開始可能時刻を返す関数 $r : \mathcal{J} \rightarrow \mathbb{N}$.
- ジョブの処理時間を返す関数 $p : \mathcal{J} \rightarrow \mathbb{N}$.
- スケジュールにおける最大待ち時間を返す関数 $w : S \rightarrow \mathbb{N}$.
- スケジュールにおけるジョブの完了時刻を返す関数 $C : \mathcal{J} \rightarrow \mathbb{N}$.
- 各 $j \in \{1, \dots, m\}$ に対する機械 $M_j \in \mathcal{M}$ におけるスケジュール S_{M_j} の集合 \mathcal{S} .
- それまでのスケジュールにおける最良の解 W .
- 要素数 n の分割を表す配列 b .
- 要素数 n の配列 b_{\max} は 各 $1 \leq i \leq n$ に対して, i 番目の要素は, それまでのジョブが割り当てられた機械の最大数を格納している. つまり, $b_{\max}[i] = \max_{1 \leq j \leq i-1} b[j]$.

以下に本研究で提案する厳密解法を示す.

STRICTSOLUTIONMETHOD

入力 : $I = (\mathcal{J}, \mathcal{M}, r, p, w, C, W)$

出力 : スケジュールの集合 \mathcal{S}

Step 1 $(\mathcal{J}, \mathcal{M}, r, p, C)$ を入力とし, HEURISTIC を実行する. 出力を \mathcal{S} とする. このとき, $W = \max_{S \in \mathcal{S}} w(S)$ とする. $W = 0$ のとき, スケジュール \mathcal{S} を出力して処理を終了する.

Step 2 組 (b, b_{\max}, n, m) を入力として, INCREMENT を実行し, 出力が FALSE となるまで, 以下の処理を繰り返す.

Step 2.1 (b) を入力として, SORT を実行する.

Step 2.2 各 $1 \leq i \leq n$ に対して, 以下の処理を繰り返す.

Step 2.2.1 ジョブの集合 \mathcal{J}' を定義する. ただし $\mathcal{J}' = \emptyset$.

Step 2.2.2 各 $1 \leq j \leq m$ に対して, 以下の処理を繰り返す.

Step 2.2.2.1 $order[i] = j$ のとき, $\mathcal{J}' := \mathcal{J}' \cup J_i$ とする.

Step 2.2.3 組 $(\mathcal{J}', r, p, w, C, 0)$ を入力として,

BRANCHANDBOUND を実行する.

Step 2.2.4 BRANCHANDBOUND の出力を S とする. このとき,

$\mathcal{S} := \mathcal{S} \cup S$ とする.

Step 3 スケジュール \mathcal{S} を出力する.

上記 STRICTSOLUTIONMETHOD では, NORMALIZE と INCREMENT により, 分割 Π の要素数が 機械数 m と等しくなるように, 分割を生成している. その後 BRANCHANDBOUND により, 各 $\pi \in \Pi$ に対して, 順列の生成を行っている.

NORMALIZE

入力: $I = (b, b_{\max}, m)$

出力: 分割 b

Step 1 各 $1 \leq i \leq n$ に対して, 以下の処理を繰り返す.

Step 1.1 $b_{\max}[n-i] \geq m-i$ のとき, 処理を終了する.

Step 1.2 $b[n-i] := m-i$, $b_{\max}[n-i] := m-i$ とする.

Step 2 b を出力する.

上記 NORMALIZE は, INCREMENT で生成した b のすべての要素が m 未満のとき, 割り当てていない機械が存在するので, その分割 b を m となる要素を少なくとも 1 つ持つ b に変換している. Step 1.1. では, $n-i$ 番目の 1 つ前のジョブまでが割り当てられた機械番号の最大値が m 以上のとき, すでに要素 m を持っているので, 変換せずに出力している.

Step 1.2. 割り当てられていない機械が存在するので, 各 $0 \leq i \leq n-1$ に対して, $n-i$ から順に $b[n-i] := m-i$ とすることで, 分割の要素が m となるように調整している.

INCREMENT

入力: $I = (b, b_{\max}, n, m)$

出力: b が更新されたとき TRUE を出力し, それ以外るとき FALSE を出力する.

Step 1 各 $n \geq i \geq 1$ に対して以下の処理を繰り返す.

Step 1.1 $b[i] = \min\{b_{\max}[i] + 1, m\}$ のとき, $b[i] := 1$ とする.

Step 1.2 $b[i] \neq \min\{b_{\max}[i], m\}$ のとき, $b[i] := b[i] + 1$ とする.

Step 1.2.1 $b[i] > b_{\max}[i]$ のとき, 各 $i + 1 \leq j \leq n$ に対して,
 $b_{\max}[j] := b[i]$ とする.

Step 1.2.2 $I = (b, b_{\max}, m)$ を入力として, NORMALIZE を実行する.

Step 1.2.3 TRUE を出力する.

Step 2 FALSE を出力する.

上記 INCREMENT は, 辞書式順で分割を生成している. 配列 b は分割を表しており, i 番目の要素 $b[i]$ は, ジョブ J_i が機械 $b[i]$ に割り当てられていることを表す. ここで, 分割の要素数は $\max_{1 \leq i \leq n} b[i]$ で表すことができる.

Step 1.1. では, 各 $n \geq i \geq 1$ における $b[i]$ が $\min\{b_{\max}[i] + 1, m\}$ のとき, それ以上新たな機械を追加することができないので, リセットして.

Step 1.2. では, i 番目のジョブを割り当てる機械を新たに追加することができるので, $b[i] := b[i] + 1$ としている. そのとき, Step 1.2.1 で i 番目までの機械の最大数を更新している.

新たな分割を生成したときに, TRUE を, 生成できなかったときに FALSE を返している.

SORT

入力 : $I = (b)$

出力 : 機械への割り当て順を表す配列 $order$

Step 1 要素数 m の配列 $cost$ と $order$ を定義する. ただし, $1 \leq j \leq m$ に対して, $order[j] = j$ とする.

Step 2 各 $1 \leq i \leq n$ に対して, 以下の処理を繰り返す.

Step 2.1 ジョブの集合 \mathcal{J}' を定義する. ただし $\mathcal{J}' = \emptyset$.

Step 2.2 $1 \leq j \leq m$ に対して以下の処理を繰り返す.

Step 2.2.1 $b[i] = j$ のとき, $\mathcal{J}' := \mathcal{J}' \cup J_i$ とする.

Step 2.3 $I = (\mathcal{J}', S_{M_j})$ を入力として, EVALUATION を実行する.

Step 2.4 EVALUATION により出力されたスケジュールを S'_{M_j} とし,
 $cost[j] := w(S'_{M_j})$ とする.

Step 3 $cost$ の降順となるように, $order$ をソートする.

Step 4 $order$ を出力する.

EVALUATION

入力 : $I = (\mathcal{J}', S)$

出力 : スケジュール S

Step 1 各 $1 \leq i \leq |\mathcal{J}'|$ における J'_i に対して, 以下の処理を繰り返す.

Step 1.1 $p(J'_i) = \min_{j \in \{1, \dots, |\mathcal{J}'|\}} p(J'_j)$ とする.

Step 1.2 $S := S \cup J'_i$ とする.

Step 2 S を出力する.

上記 EVALUATION は, 機械に割り当てられていないジョブの集合 \mathcal{J}' について, 部分問題に対する多項式アルゴリズムを用いて, 解を求めている.

それまでのスケジュールにおける最良の解のコスト W と, スケジュールされていない残りのジョブを最適にスケジュールして得られた解 w' を比較して $W \leq w'$ であれば, 探索を中断することができ, 効率を上げることができる. ここで, 最適なスケジュールの求める方法として, 第 3 章で紹介した部分問題に対する多項式アルゴリズムを用いる. また, 残りのジョブを本来の処理時間で最適にスケジュールして得られる解を W_{opt} とする.

すべてのジョブに関して, 処理時間が一定のとき, 処理開始可能時刻の昇順で処理することで最適なスケジュールが求まる. このとき, EVALUATION では全てのジョブの処理時間を残りのジョブの最小の処理時間 p_{\min} とした. ここで, 残りのすべてのジョブの中で最大の処理時間を p_{\max} としたとき, すべてのジョブの処理時間 p は $p_{\min} \leq p \leq p_{\max}$ である. ここで, 設定する処理時間が p_{\min} より大きいとき, 設定した処理時間より小さい値を持つジョブが少なくとも 1 つ存在する. このとき, $w' < W_{opt}$ とならない可能性がある. $W_{opt} < w'$ のとき, 最低でも w' 以上のコストがかかることを表しているので, 最適なスケジュールを含む部分木を切り取ってしまう可能性がある. そのため, 残りのジョブの処理時間を p_{\min} として設定することで, 最適なスケジュールを含む部分木を切り取ることなく探索できる.

BRANCHANDBOUND

入力 : $I = (\mathcal{J}', r, p, w, C, W, i)$

出力 : スケジュール S

$i = |\mathcal{J}'|$ のとき,

Step 1 $W = w(S)$ とし, スケジュール S を出力する.

$i \neq |\mathcal{J}'|$ のとき,

Step 2 \mathcal{J}' を処理開始可能時刻の昇順でソートする.

Step 3 各 $1 \leq j \leq |\mathcal{J}'|$ における J'_j に対して, 以下の処理を繰り返す.

Step 3.1 $S := S \cup J'_j$ とし, \mathcal{J}' から J'_j を取り除く.

Step 3.2 \mathcal{J}' に対して, (\mathcal{J}', S) を入力として, EVALUATION を適用し, 出力されたスケジュールを S' とする.

Step 3.2.1 $W \leq w(S')$ のとき, $(\mathcal{J}', r, p, w, C, W, i + 1)$ を入力として BRANCHANDBOUND を実行する.

Step 3.3 J'_j を \mathcal{J}' の取り除いた場所に戻す.

上記 BRANCHANDBOUND は, 再帰的に順列の生成を行っている. Step 3.2. では, 機械に割り当てられていないジョブの集合 \mathcal{J}' に対して, 部分問題に対する多項式アルゴリズムを用いて出力したスケジュール S' における最大待ち時間 $w(S')$ がそれまでの最良の解 W より良いとき, 探索を続行している. 全てのジョブをスケジュールしたとき, Step 1. で解の更新を行っている. それ以降の探索は更新した解を用いて判定を行う.

5.2 ヒューリスティックの提案

本研究では, 同一並列機械モデル, 無関連並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題に対して, 貪欲アルゴリズムを用いた解法を提案する. 貪欲アルゴリズムとは, 最適化問題に対する最も単純なアルゴリズムの 1 つとして知られており, Jura Hromkovic [3] で紹介されている. バックトラッキングや局所探索と類似点は, 実行可能解 (p_1, \dots, p_n) ($i \in \{1, \dots, n\} [p_i \in P_i]$) の仕様が必要であり, 任意の貪欲アルゴリズムは局所ステップの系列と見ることができる点である. しかし, 貪欲アルゴリズムは 1 つの実行可能解からもう 1 つの実行可能解には遷移しない. まず, 空の状態から始まり, 仕様における 1 つの局所パラメータを永久に確定する. 第 2 ステップでは, 局所アルゴリズムは仕様における第 2 のパラメータを確定する. この操作が実行可能解の完全な仕様に到達するまで繰り返される. 貪欲アルゴリズムは, 次の局所仕様を生成するために全ての可能性の

中から最も有望と思われるパラメータを選択する．後で、どのような状況が起ころうと、この決定は決して変えられることはない．また、貪欲アルゴリズムはバックトラッキングで生成される木 $T_{\mathcal{M}(x)}$ における根から葉までのちょうど 1 つの路を実現している．空仕様は全ての実行可能解の集合 $\mathcal{M}(x)$ を考えており、 $\mathcal{M}(x)$ が木 $T_{\mathcal{M}(x)}$ における根のラベルであることを意味している．第 1 のパラメータ p_1 を指定することは、 \mathcal{M} を集合 $S(p_1) = \{\alpha \in \mathcal{M}(x) \mid \alpha \text{ の仕様の第 1 パラメータは } p_1\}$ に制限することに対応する．この手続きを繰り返すと、実行可能解の集合の系列

$$S(p_1, p_2, \dots, p_n) \subseteq \dots \subseteq S(p_1, p_2) \subseteq S(p_1) \subseteq \mathcal{M}(x)$$

を得る．ここで、 $|S(p_1, p_2, \dots, p_n)| = 1$ である．

以下の HEURISTIC は、同一並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題に対する提案解法である．議論に先立ち表記を導入する．

- ジョブの集合 $\mathcal{J} = \{J_1, \dots, J_n\}$.
- 機械の集合 $\mathcal{M} = \{M_1, \dots, M_m\}$.
- ジョブの処理開始可能時刻を返す関数 $r : \mathcal{J} \rightarrow \mathbb{N}$.
- ジョブの処理時間を返す関数 $p : \mathcal{J} \rightarrow \mathbb{N}$.

ただし、無関連並列機械モデルのとき、 $p : \mathcal{J} \times \mathcal{M} \rightarrow \mathbb{N}$ となる．

- スケジュールにおける最大待ち時間を返す関数 $w : S \rightarrow \mathbb{N}$.
- スケジュールにおける完了時刻を返す関数 $C : S \rightarrow \mathbb{N}$.
- スケジュール S はジョブの順列を表す.
- 各 $M \in \mathcal{M}$ におけるスケジュール S_M の集合 \mathcal{S} . つまり、 $\mathcal{S} = \{S_M \mid M \in \mathcal{M}\}$.

HEURISTIC

入力 : $I = (\mathcal{J}, \mathcal{M}, r, p, C)$

出力 : スケジュールの集合 \mathcal{S} .

Step 1 \mathcal{J} を処理開始可能時刻の昇順でソートする．

Step 2 各機械 $M \in \mathcal{M}$ におけるスケジュールを $S_M \in \mathcal{S}$ と表記する．ただし， $\forall M, M' \in \mathcal{M} [M \neq M' \Rightarrow S_M \cap S_{M'} = \emptyset]$ ， $\bigcup_{S \in \mathcal{S}} S = \mathcal{S}$ を満たす．つまり， S_M は \mathcal{S} の分割である．

Step 3 各 $1 \leq i \leq n$ における J_i について以下の処理を繰り返す．

Step 3.1 最小完了時刻を持つスケジュール集合の要素

$S_{M_a} \in \left\{ \arg \min_{M \in \mathcal{M}} C(S_M) \right\}$ を 1 つ求める．
ここで， $S_{M_a} := S_{M_a} \cup J_i$ とする．

Step 4 $\mathcal{S} = \{S_M \mid M \in \mathcal{M}\}$ として， \mathcal{S} を出力する．

上記 HEURISTIC は，処理開始可能時刻が最も早いジョブから順に，処理をしていない機械，または処理が一番早く終わった機械に割り当てる．

Step 1. で，処理開始可能時刻が最も早いジョブから順に，処理をしていない機械，または処理が一番早く終わった機械に割り当てる．Step 3. で，処理をしていない機械，または処理が一番早く終わった機械 におけるスケジュールを取得し S_{M_a} と定義している．その後，スケジュール S_{M_a} にジョブ J_i を追加する．

本研究での提案解法は貪欲アルゴリズムに基づいた解法である．あるインスタンスに対する最適解から得られる最大待ち時間が 0 だった場合，本研究での提案解法により出力される最大待ち時間も 0 になる．Cepek and Sung [1] を参考に，その証明を紹介する．

補題 8 あるインスタンスに対する最適解から得られた最大待ち時間が 0 のとき，貪欲アルゴリズムに基づいた本研究での提案解法により出力された解から得られた最大待ち時間も 0 になる．

証明 待ち時間制約付きスケジューリング問題において， $w = 0$ のとき，すべてのジョブは JIT ジョブである．このとき JIT ジョブ荷重和最大化問題においても， $W = \sum_{J \in \mathcal{J}} w(J)$ となるスケジュールが存在する．ここで，JIT ジョブ荷重和最大化問題におけるすべてのジョブが JIT ジョブのとき，貪欲アルゴリズムに基づいた解法により，最適解，つまり， $W = \sum_{J \in \mathcal{J}} w(J)$ となるスケジュールを作ることができると Cepek and Sung [2004] [1] により証明されている．したがって，最大待ち時間最小化問題においても，すべてのジョブが JIT ジョブのとき，貪欲アルゴリズムに基づいた解法で，最適解を求めることができる． ■

5.3 提案解法の評価と分析

同一並列機械モデル，無関連並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題に対して，本研究で提案したヒューリスティックの実験的評価を行った．評価方法は，各インスタンスに対して，本研究で提案するアルゴリズムにより出力された解から得られた最大待ち時間 W_h と，厳密解法により出力された最適解から得られた最大待ち時間 W_{opt} を比較するものである．ここで， $\max\{W_h/W_{opt}\}$ を競合比という．

実験結果の紹介に先立ち，競合比の値の取りうる幅について紹介する．

\mathcal{J}	J_1	J_2	J_3	J_4	J_5	J_6
$r(J)$	2	3	11	16	23	26
$p(J)$	8	7	11	10	10	11

表 5.1: 各ジョブにおける処理開始可能時刻と処理時間

表 5.1 と同一並列機械の集合 $\mathcal{M}(|\mathcal{M}| = 2)$ がインスタンスとして与えられたとき，最適なスケジュールとそうでないスケジュールは以下の通り．

最適なスケジュール \mathcal{S} $S_1 : (J_1, J_3, J_5)$, $S_2 : (J_2, J_4, J_6)$ ．このとき， $w(\mathcal{S}) = 0$ となる．ただし， $\mathcal{S} = S_1 \cup S_2$ ．

最適でないスケジュール \mathcal{S}' $S'_1 : (J_1, J_3, J_6)$, $S'_2 : (J_2, J_4, J_5)$ ．このとき， $w(\mathcal{S}') = 3$ となる．ただし， $\mathcal{S}' = S'_1 \cup S'_2$ ．

上記のとき，競合比 $= \infty$ となる．つまり，最適でないスケジュールを生成したアルゴリズムの質は無限大となる．また， $w(\mathcal{S}) = w(\mathcal{S}')$ のとき，競合比 $= 1$ となる．つまり，本研究の実験において競合比は 1 から ∞ の値のいずれかを取る．しかし，第 5.2 節の証明より，本研究で提案したヒューリスティックでは，最適解から得られた最大待ち時間が 0 のとき，ヒューリスティックから出力された解から得られる最大待ち時間も 0 になる．したがって，本研究で提案したアルゴリズムの質は定数で収まることが保証されている．以上に基づいた実験結果は以下の通り．

厳密解法の評価

尺度 1：同一並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題に対する厳密解法に用いた分割生成アルゴリズムの改良前と改良後の計算時間の比較．

図 5.1 より，ジョブ数 14 のとき，改良前の計算時間は，3,121,089 ms，改良後の計算時間は，249,759 ms であった．つまり，分割生成アルゴリズムの改良により，約 92 % の計算時間の削減を可能にした．ジョブ数の増加に伴い，分割生成アルゴリズムの改良前と改良後の計算時間の差は拡大している．そのため，ジョブ数をさらに増やすことで削減率も上がると考えられる．また，機械数の増加に伴い，分割生成アルゴリズムの改良前と改良後の計算時間の差は拡大している．しかし，機械数とジョブ数が等しいとき，機械 1 台に対して，ジョブ 1 つ割り当てることができるため，分割生成アルゴリズムの改良に関係なく計算時間は 0 に近い値となる．本研究では，ジョブ数と機械数の関係が計算時間に与える影響については明らかにできなかった．

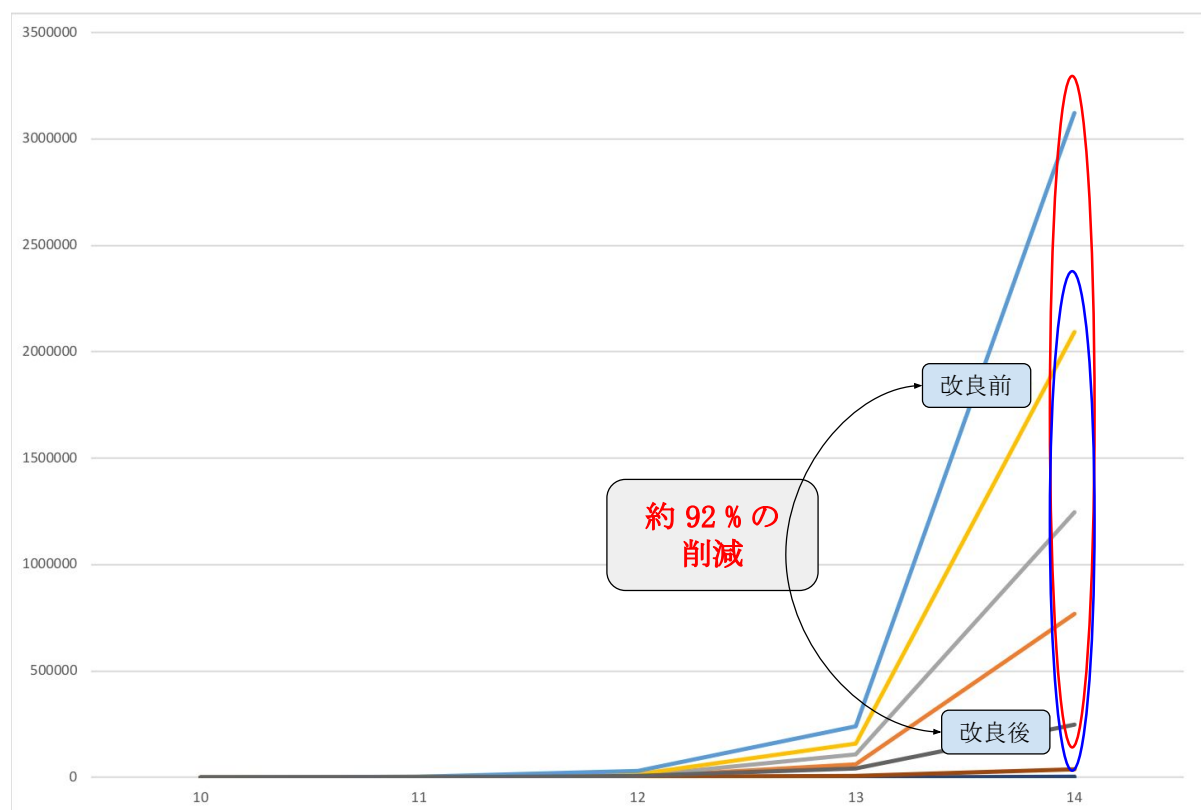


図 5.1: 尺度 1：同一並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題に対する厳密解法に用いた分割生成アルゴリズムの改良前と改良後の計算時間の比較．表 A.1 参照．

尺度 2： 同一並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題に対する厳密解法に用いた分枝限定法の改良前と改良後の計算時間の比較．

図 5.2 より，ジョブ数 16 のとき，改良前の計算時間は，6,864,541 ms，改良後の計算時間は，5,135,037 ms であった．つまり，分枝限定法の改良により，約 25 % の

計算時間の削減を可能にした．分枝限定法の改良は，機械数の増加に伴い，改良前と改良後の計算時間の差は縮小している．分枝限定法の改良は，各機械に割り当てられたジョブに対する評価であるため，機械数が増えることで，各機械に割り当てられたジョブ数が少なくなるためだと考えられる．そのため， $\text{ジョブ数} \div \text{機械数}$ の値の増加に伴い，計算時間の削減率は上がると考えられる．

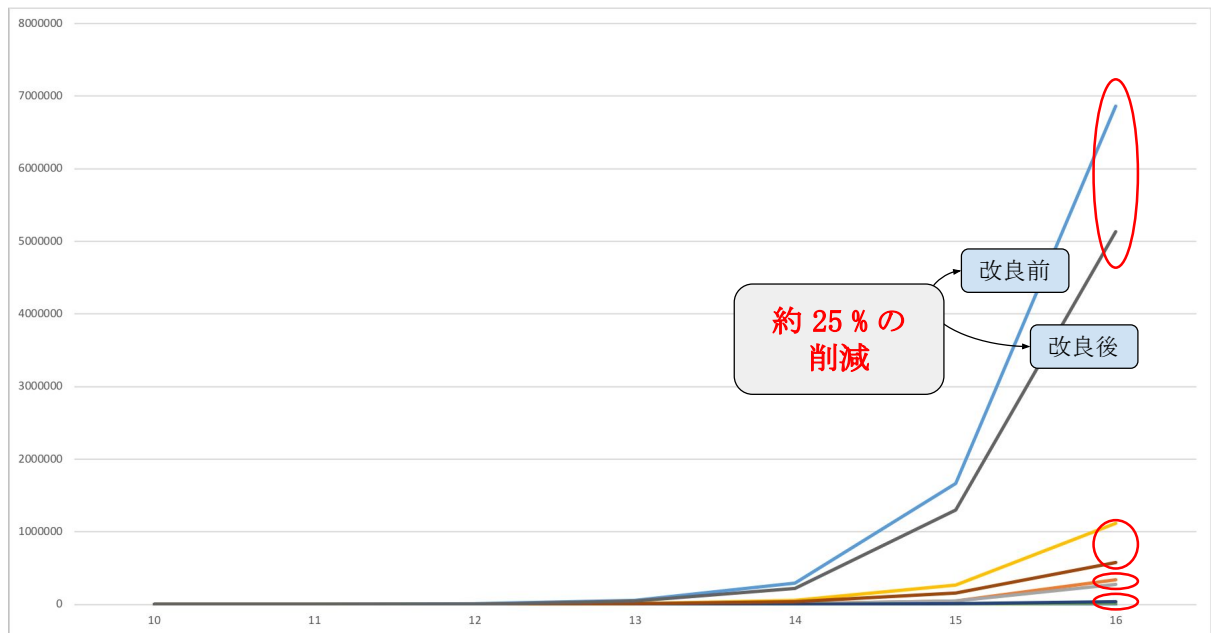


図 5.2: 尺度 2：同一並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題に対する厳密解法に用いた分枝限定法の改良前と改良後の計算時間の比較.. 表 A.2 参照.

尺度 3： 無関連並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題に対する厳密解法に用いた割り当て生成アルゴリズムの改良前と改良後の計算時間の比較.

図 5.3 より，ジョブ数 12 のとき，改良前の計算時間は，57,607 ms，改良後の計算時間は，13,042 ms であった．つまり，分割生成アルゴリズムの改良により，約 77 % の計算時間の削減を可能にした．ジョブ数の増加に伴い，割り当て生成アルゴリズムの改良前と改良後の計算時間の差は拡大している．そのため，ジョブ数をさらに増やすことで削減率も上がると考えられる．また，機械数の増加に伴い，割り当て生成アルゴリズムの改良前と改良後の計算時間の差は拡大している．しかし，機械数とジョブ数が等しいとき，機械 1 台に対して，ジョブ 1 つ割り当てることができると，割り当て生成アルゴリズムの改良に関係なく計算時間は 0 に近い値となる．本研究では，ジョブ数と機械数の関係が計算時間に与える影響については明らかにできなかった．

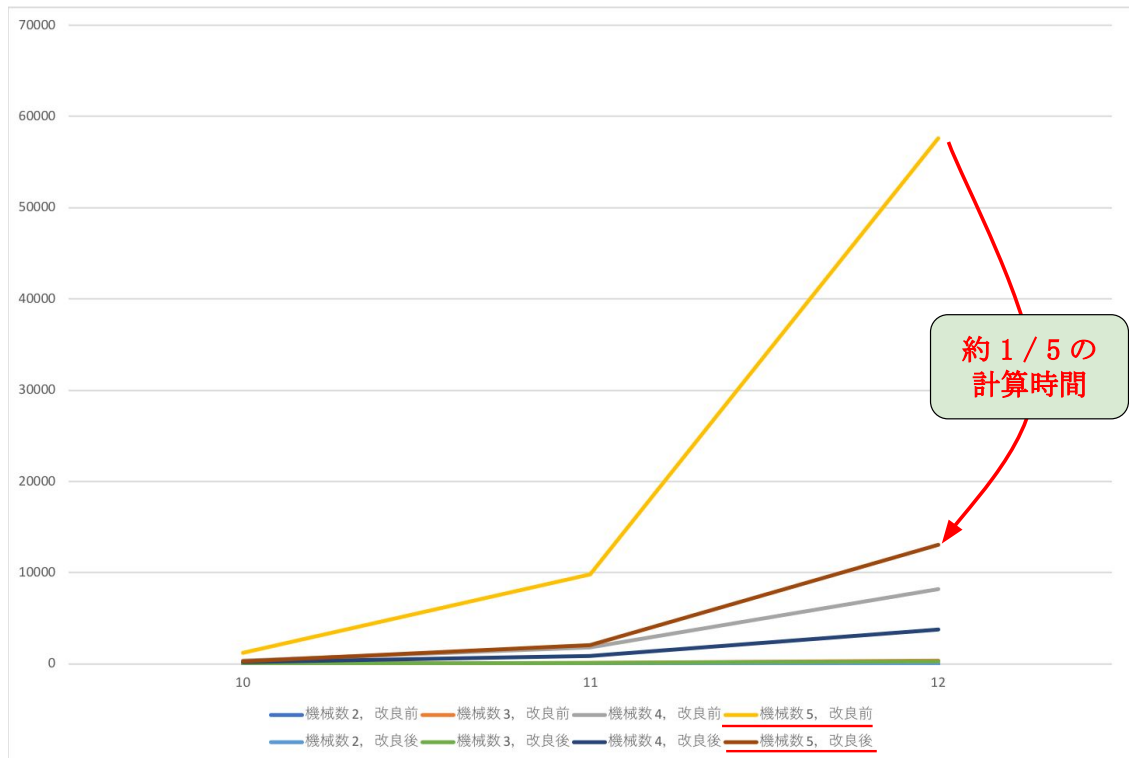


図 5.3: 尺度 3：無関連並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題に対する厳密解法に用いた割り当て生成アルゴリズムの改良前と改良後の計算時間の比較. 表 A.3 参照.

尺度 4：無関連並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題に対する厳密解法に用いた分枝限定法の改良前と改良後の計算時間の比較.

図 5.4 より, ジョブ数 13 のとき, 改良前の計算時間は, 92,378 ms, 改良後の計算時間は, 89,119 ms であった. つまり, 分枝限定法の改良により, 約 3 % の計算時間の削減を可能にした. 同一並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題に対する厳密解法と同様の改良を加えたが, 無関連並列機械モデルにおいては, 改良による計算効率の向上はあまり見られなかった. 原因としては, 無関連並列機械モデルの場合, ジョブの処理時間は割り当てられた機械によって異なる. 本研究で導入した多項式アルゴリズムの概念は, 1 機械におけるジョブのコストを評価するものである. そのため, 機械におけるジョブが同じであるときも, 割り当てられた機械によって異なる. したがって, 分枝限定法の改良に計算効率の向上は, 同一並列機械モデルのときと同様の結果が得られなかったと考えられる.

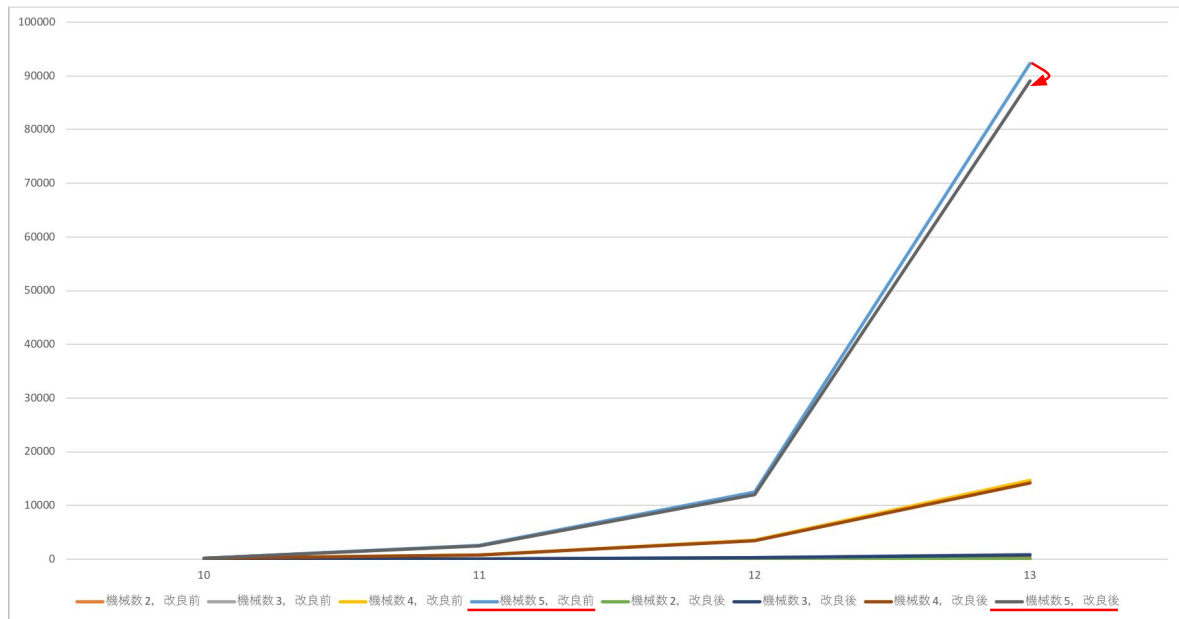


図 5.4: 尺度 4：無関連並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題に対する厳密解法に用いた分枝限定法の改良前と改良後の計算時間の比較．表 A.4 参照．

尺度 5： 同一並列機械モデルと無関連並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題に対する厳密解法の計算時間の比較．

図 5.5 より，ジョブ数 13 のとき，同一並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題に対する厳密解法の計算時間は 43,903 ms，同一並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題に対する厳密解法の計算時間は 89,119 ms であった．どちらの機械モデルにおいても，同様の改良を加えたが，計算時間に約 2 倍の差が見られた．同一並列機械モデルと無関連並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題の入力サイズは，ジョブ数や機械数の増加に伴うが，無関連並列機械モデルの場合，ジョブの処理時間のサイズは，同一並列機械モデルに対して，機械数倍ある．そのため，ジョブ数，機械数が増加するにつれて，本研究で開発した厳密解法の計算時間の差も拡大すると考えられる．

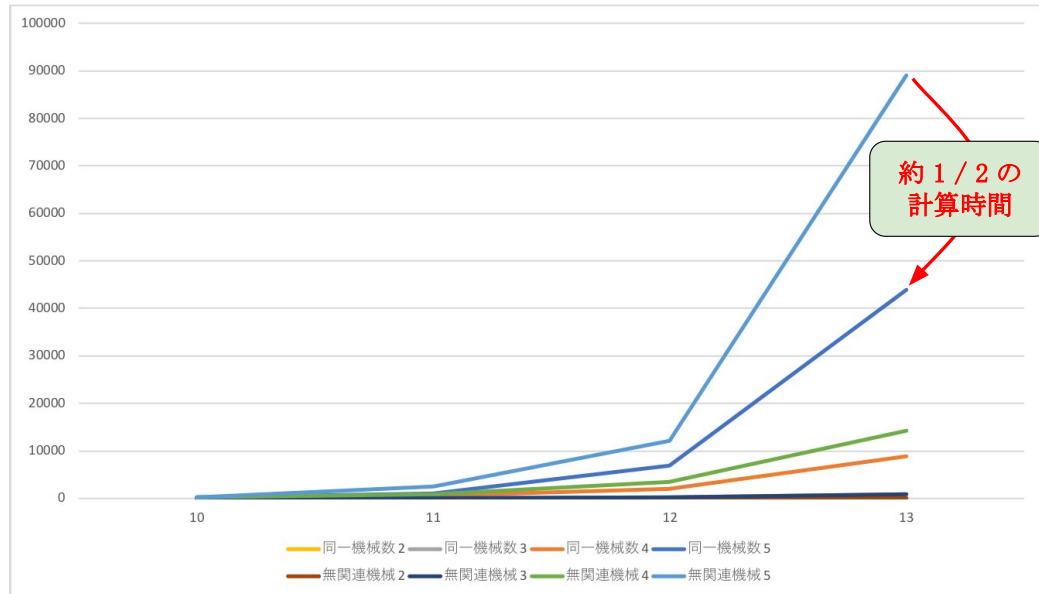


図 5.5: 尺度 5：同一並列機械モデルと無関連並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題に対する厳密解法の計算時間の比較．表 A.2, A.4 参照．

ヒューリスティックの評価

尺度 6： 同一並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題に対するヒューリスティックの競合比．

本研究で提案したヒューリスティックは，最適解における最大待ち時間との比率が無限大にならないことが保証されている．そのため，本研究で提案したヒューリスティックは，最適解における最大待ち時間の定数倍に収まる．表 A.5 より，ヒューリスティックによる解から得られた最大待ち時間と最適解における最大待ち時間の比率は 24 であった．また，ジョブ数が少ないときかつ機械数が少ないとき，もしくはジョブ数が多いときかつ機械数が多いときに競合比の値が小さくなる傾向があることがわかったが，その理由については示せていない．この実験結果より，本研究で提案したヒューリスティックは，最適解における最大待ち時間の定数倍に収まるが，最大待ち時間最小化問題に対する有効的な解法であるとは言えない．

尺度 7： 無関連並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題に対するヒューリスティックの競合比．

表 A.6 より，無関連並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題に対して，本研究で提案したヒューリスティックの競合比は多くの場合において ∞ となった．しかし，1 機械におけるジョブ数が多いとき，競合比が定数となることがわかった．そ

のような場合は、最適解における最大待ち時間が 0 にならない場合であると考えられる。この結果より、無関連並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題に対して本研究でのヒューリスティックは有効的ではないことが明らかになった。

この章で、本研究で提案した厳密解法とヒューリスティックの評価を行った。厳密解法については、同一並列機械、無関連並列機械モデルの両方で、従来の解法の計算時間に対して 50 %以上の改良が見られた。ヒューリスティックについては、無関連並列機械モデルでは、多くのインスタンスにおいて競合比が ∞ となり、有効性を示すことができなかった。そこで、並列機械モデルの中でより簡単なモデルである同一並列機械モデルに対して実験を行った結果、競合比が 24 と定数で収まった。同一並列機械モデルに対して、本研究で提案したヒューリスティックは、競合比が定数で収まることを第 5 章で証明した。しかし、競合比が 24 という結果は、最大待ち時間最小化問題に対する有効的な解法とは言えない。以上の結果より、解の質を保証した近似アルゴリズムの開発などが重要な課題であることが明らかになった。

第6章 結論

6.1 研究成果

本研究では，最大待ち時間最小化問題に関して以下の成果を得た．

成果 1： 無関連並列機械モデルにおいて機械数が入力の一部の場合，最大待ち時間最小化問題が NP 困難であることを明らかにした．

JIT ジョブ荷重和最大化問題における 3-SAT からの還元手法に着目し，待ち時間制約付きスケジューリング問題 の NP 完全性を示し，最大待ち時間最小化問題が NP 困難であることを示した．

成果 2： 同一並列機械モデル，無関連並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題に対する厳密解法を開発し，計算時間の評価を行った．

NP 困難な問題に対する効率的な解法は発見されていない．そのため，最適解を求めるためには，実行可能解を全列挙し比較する必要がある．そこで，本研究では，最大待ち時間最小化問題に対する厳密解法に分割生成アルゴリズムと分枝限定法を用いた．

同一並列機械モデルでは，ジョブの機械への割り当てに対応する分割生成アルゴリズムに対し，分割の要素数 = 機械数 となる改良を加えた．無関連並列機械モデルでは，上記の改良を加えた分割に対して，ジョブに対応する機械の入れ替えを加えることで，ジョブの機械への割り当てを実現させた．この改良により，考慮する分割の数を減らし，計算効率を向上させた．

また，分枝限定法に処理開始可能時刻付き最大遅れ時間最小化問題の部分問題に対する多項式アルゴリズムの概念を導入した．この改良により，列挙する順列を減らし，計算効率を向上させた．その結果，同じインスタンスに対して計算時間を最大 90 %削減することに成功した．

成果 3： 同一並列機械モデル，無関連並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題に対するヒューリスティックを開発し，精度評価を行った．

貪欲的解法に基づいたヒューリスティックを開発した．ヒューリスティックによる解から得られた目的関数の値を W_h ，厳密解法による最適解より得られた目的関数の値を W_{opt} とすると，異なるインスタンスに対して， W_h/W_{opt} を求めることで，提案解法の評価を行った． W_h/W_{opt} の値が 1 に近いほど，解法の質は良いと言える．本研究の実験によると， $\max \{W_h/W_{opt}\} = 24$ の結果を得た．

まとめ： 本研究では，無関連並列機械モデルにおいて，機械数が入力の一部の場合，最大待ち時間最小化問題が NP 困難であることを証明した．しかし，単一機械モデル，同一並列機械モデル，一様並列機械モデルにおける計算複雑さは明らかでない．

6.2 今後の課題

以下に，本研究で明らかにできなかった課題を今後の課題としてまとめる．

計算複雑さ： 本研究で，無関連並列機械モデルにおいて，機械数が入力の一部の場合，最大待ち時間最小化問題は NP 困難であることを証明した．しかし，単一機械モデル，同一並列機械モデル，一様並列機械モデルにおける計算複雑さは明らかでない．これらの機械モデルにおける計算複雑さを明らかにし，問題の難しさに与える影響の特徴づけは，今後の課題である．

還元方法の工夫： 本研究で開発した解法は，解の質を保証しないヒューリスティックである．計算複雑さの証明より，無関連並列機械モデルにおいて，機械数が入力の一部の場合，1.5 未満の定数近似ができないことを示した．還元方法を工夫し，3-SAT の存在判定が Yes の場合と No の場合の最大待ち時間の比率を調整することができれば，より定数近似ができないと言える幅を広げることができる．これは，今後の課題である．

解法： 還元方法の工夫の成果に基づき，近似アルゴリズムを開発することも今後の課題である．3-SAT の存在判定が Yes の場合と No の場合の最大待ち時間の比率が大きいほど，最大待ち時間最小化問題の難しさをより強めることができる．また，その比率に応じた近似アルゴリズム，もしくは，多項式時間近似スキームの開発も今後の課題である．

参考文献

- [1] Cepek, O., Sung, S.C.: Just-in-time scheduling with periodic time slots. *Scientiae Mathematicae Japonicae Online* 10, 431–437 (2004)
- [2] Garey, M.R., Johnson, D.S.: *Computers and Intractability; A Guide to the Theory of NP-Completeness*, pp. 13–18, 236–244. W. H. Freeman And Co, New York, NY, USA (1990)
- [3] Hromkovic, J.: *Algorithmics for Hard Problems : Introduction to Combinatorial Optimization, Randomization, Approximation, and Heuristics*, pp. 156–160. Springer-Verlag Berlin Heidelberg (2001)
- [4] Kreher, D.L., Stinson, D.R.: *Combinatorial algorithms : generation, enumeration, and search*, pp. 78–87. Boca Raton, Fla. ; London : CRC Press (1999)
- [5] Lageweg, B., Lenstra, J., Kan, A.: Minimizing maximum lateness on one machine: Computational experience and some applications, pp. 25–41. *Vereiniging voor Statistiek* (1976)
- [6] Land, A.H., Doig, A.G.: An automatic method of solving discrete programming problems. *The Econometric Society* 28, 497–520 (1960)
- [7] Lawler, E.L.: Optimal sequencing of a single machine subject to precedence constraints. *Management Science* 19, 544–546 (1973)
- [8] Little, Murty, S., Karel: An algorithm for the traveling salesman problem. *Operations Research* 11, 972–989 (1963)
- [9] Sung, S.C., Vlach: Maximizing weighted number of just-in-time jobs on unrelated parallel machines. *Jurnal of Scheduling* 8, 453–460 (2005)

- [10] 川俣友佳: 納期ズレ幅の導入による JIT スケジューリング問題の緩和とその解法. 修士論文, 青山学院大学 (2012)

付 録 A 提案ヒューリスティックと提案 厳密解法の実験結果

ジョブ数	機械数	改良前	改良後
10	2	53	3
	3	109	24
	4	249	101
	5	553	146
11	2	470	7
	3	857	76
	4	1,798	475
	5	3,436	943
12	2	4,543	25
	3	8,086	250
	4	15,523	2,085
	5	30,271	7,576
13	2	62,609	145
	3	107,357	872
	4	158,662	8,865
	5	240,917	40,748
14	2	767,835	677
	3	1,246,264	3,889
	4	2,091,361	39,538
	5	3,121,089	249,759

表 A.1: 同一並列機械モデルに対する厳密解法に用いた分割生成アルゴリズムの改良前と改良後の計算時間（単位：ms）の比較，実験回数：約 6,000 回

ジョブ数	機械数	改良前	改良後
10	2	8	3
	3	32	23
	4	131	99
	5	313	168
11	2	33	6
	3	120	74
	4	597	477
	5	1,709	971
12	2	188	25
	3	470	243
	4	2,672	2,044
	5	9,758	6,887
13	2	1,101	110
	3	2,041	834
	4	12,194	8,887
	5	54,966	43,903
14	2	7,118	649
	3	9,534	2,890
	4	56,564	37,492
	5	295,287	225,043
15	2	48,458	3,361
	3	49,636	1,012
	4	269,089	160,610
	5	1,668,411	1,301,890
16	2	341,440	22,094
	3	276,141	42,671
	4	1,115,957	581,852
	5	6,864,541	5,135,037

表 A.2: 同一並列機械モデルに対する厳密解法に用いた分枝限定法の改良前と改良後の計算時間（単位：ms）の比較，実験回数：約 6,000 回

ジョブ数	機械数	改良前	改良後
10	2	2	2
	3	33	29
	4	391	179
	5	1,182	254
11	2	2	2
	3	101	86
	4	1,828	834
	5	9,811	2,034
12	2	6	5
	3	327	280
	4	8,160	3,727
	5	57,607	13,042
13	2	14	12
	3	1,046	896
	4	34,673	15,670
	5	467,413	103,488
14	2	34	39
	3	3,348	2,870
	4	143,882	64,971
	5	2,837,512	582,135
15	2	99	113
	3	18,668	8,979
	4	605,621	273,581
	5		

表 A.3: 無関連並列機械モデルに対する厳密解法に用いた割り当て生成アルゴリズムの改良前と改良後の計算時間（単位：ms）の比較，実験回数：約 6,000 回

ジョブ数	機械数	改良前	改良後
10	2	4	3
	3	31	30
	4	170	169
	5	242	232
11	2	12	2
	3	86	81
	4	831	804
	5	2,568	2,490
12	2	58	6
	3	273	254
	4	3,538	3,468
	5	12,478	12,078
13	2	308	15
	3	907	824
	4	14,653	14,212
	5	92,378	89,119
14	2	1,542	36
	3	3,141	2,660
	4	61,943	59,976
	5	551,523	532,736
15	2	10,994	114
	3	10,741	8,278
	4	260,569	250,339
	5	2,904,854	2,810,304
16	2	62,903	326
	3	40,286	26,675
	4	1,006,631	963,819
	5		

表 A.4: 無関連並列機械モデルに対する厳密解法に用いた分枝限定法の改良前と改良後の計算時間（単位：ms）の比較，実験回数：約 6,000 回

ジョブ数	機械数	処理時間の上限				
		10	20	30	40	50
10	2	8	12	11	5.5	6.7
	3	3	11	11	22	12.5
	4	3	3.7	7	10	9
	5	2	1.5	2.7	6	13
11	2	7	11	15	6.5	7
	3	5	10	13	24	14
	4	3	6	11	9	7.5
	5	1	2	6	7	8
12	2	8	13	7	9	4.5
	3	5	10	8.5	15	14.5
	4	2	5	10	14	15
	5	2	3	5	12	14
13	2	8	10	14	3.9	4.3
	6	8	10	14	9.7	15
	4	2	7	7	13	6
	5	1.5	5	5	9	9
14	2	8	7	7.5	3	3.2
	3	5	9	10	9.5	6
	4	2.5	6	8	14	19
	5	1	3	5	11	8
15	2	8	9	3.7	3.4	3.7
	3	6	10	13	10	6
	4					
	5					
16	2	8	7	4	2.8	2.2
	3	5	13	9	7.4	3.2
	4					
	5					
17	2	8	7	4	2.8	2.6
	3	7	8	16	4	3.3

表 A.5: 同一並列機械モデルに対するヒューリスティックの競合比, 実験回数: 約 40 万回

ジョブ数	機械数	処理時間の上限				
		10	20	30	40	50
10	2	∞	∞	∞	∞	31
	3	∞	∞	∞	∞	∞
	4	∞	∞	∞	∞	∞
	5	∞	∞	∞	∞	∞
11	2	∞	∞	∞	25	34
	3	∞	∞	∞	∞	∞
	4	∞	∞	∞	∞	∞
	5	∞	∞	∞	∞	∞
12	2	∞	∞	24	18	30
	3	∞	∞	∞	∞	∞
	4	∞	∞	∞	∞	∞
	5	∞	∞	∞	∞	∞
13	2	∞	16	9.5	11	8
	3	∞	∞	∞	∞	50
	4	∞	∞	∞	∞	∞
	5	∞	∞	∞	∞	∞
14	2	∞	∞	10	9	7
	3	∞	∞	∞	34	45
	4	∞	∞	∞	∞	∞
	5	∞	∞			
15	2	∞	∞	14	15	9
	3	∞	∞	∞	∞	∞
	4	∞	∞	∞	∞	∞
	5	∞	∞	∞	∞	
16	2	∞	12	11	9	8
	3	∞	∞	∞	40	16
	4	∞	∞	∞	∞	27
	5	∞				
17	2	∞	18	8	8	\times
	3	∞	∞	∞	∞	∞

表 A.6: 無関連並列機械モデルに対するヒューリスティックの競合比，実験回数：約 40 万回

謝辞

本研究を進めるにあたり指導教員の宋教授には，研究に対する助言や熱心な指導をしていただきましたことを心から感謝致します．またゼミや日常で多くの知識や示唆をいただいた高橋先生，吉山先輩，田中先輩，丹羽先輩，牧石先輩と研究室の同期の方々に深く感謝致します

2018 年 1 月 31 日 天本 祐希

卒業論文 並列機械モデルにおける最大待ち時間最小化問題の計算論的分析 天本 祐希