

「基礎OR」／「OR演習」 第5回

10/31/2017

中間試験のお知らせ

- 中間試験日程
2017／11／14(火)
- 時間： 13:00～14:30(3限)
- 場所(変更ありえます)
 - 56-103, (56-102)教室 (座席指定制)
 - 001～070まで
 - 071～ (過年度を含む)
- 11／14の4限はこれまでの講義の補足
- 招聘講師による特別講義(出席をとります)
- 所健一先生(電力中央研究所、博士(工学))

主なポイント

- 線形計画法
 - 単体法で解けること
 - 最適性、感度分析、基底形式、基底解など用語
- 双対問題
 - ラグランジュ緩和による導出
 - 相補スラック条件の説明
- DEA
 - 入力-出力表からLP定式化、双対問題
 - ソルバー結果(与えられている)から効率的か
 - 効率的でない場合の目標を結果から読み記述
- ネットワーク最適化
- 整数計画法、組合せ最適化

ネットワーク上の最適化 (ネットワーク計画)の 代表的問題

グラフの定義

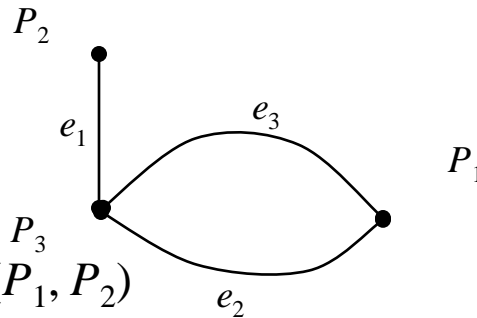
定義 集合 $V(\neq\emptyset)$ と、 $V\times V$ (非順序対で考える*)の元と対応をもつ集合 E の組 $G=(V,E)$ を (無向) グラフといい、 V の要素を点または頂点、 E の要素を辺という。辺に方向を考えると、有向グラフとよぶ。
*)順序対で考える場合は点と点の順番を考慮するため、有向グラフになる。

$$G_1=(V_1,E_1),$$

$$V_1=\{P_1, P_2, P_3\},$$

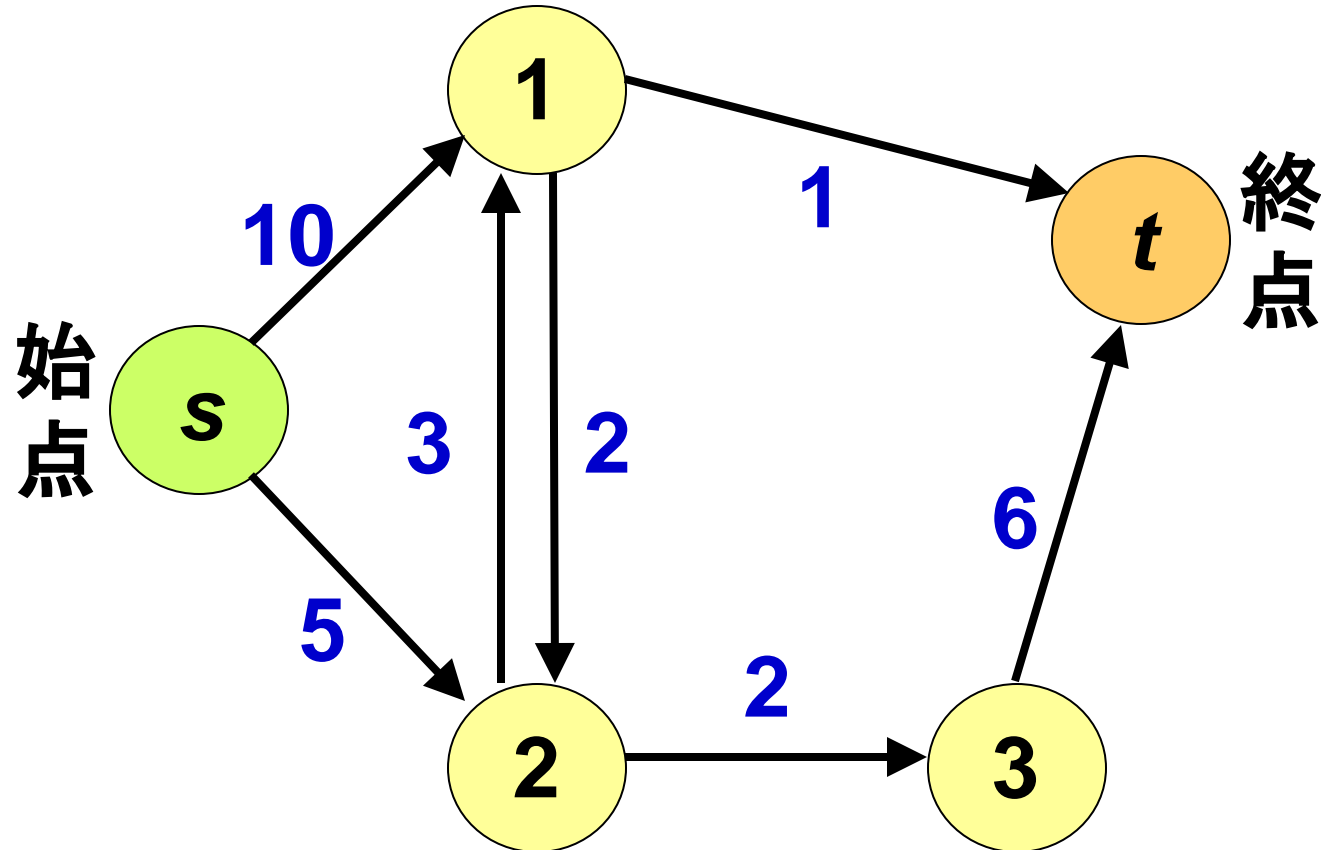
$$E_1=\{e_1, e_2, e_3\},$$

$$e_1=(P_2, P_3), e_2=(P_1, P_2), e_3=(P_1, P_2)$$



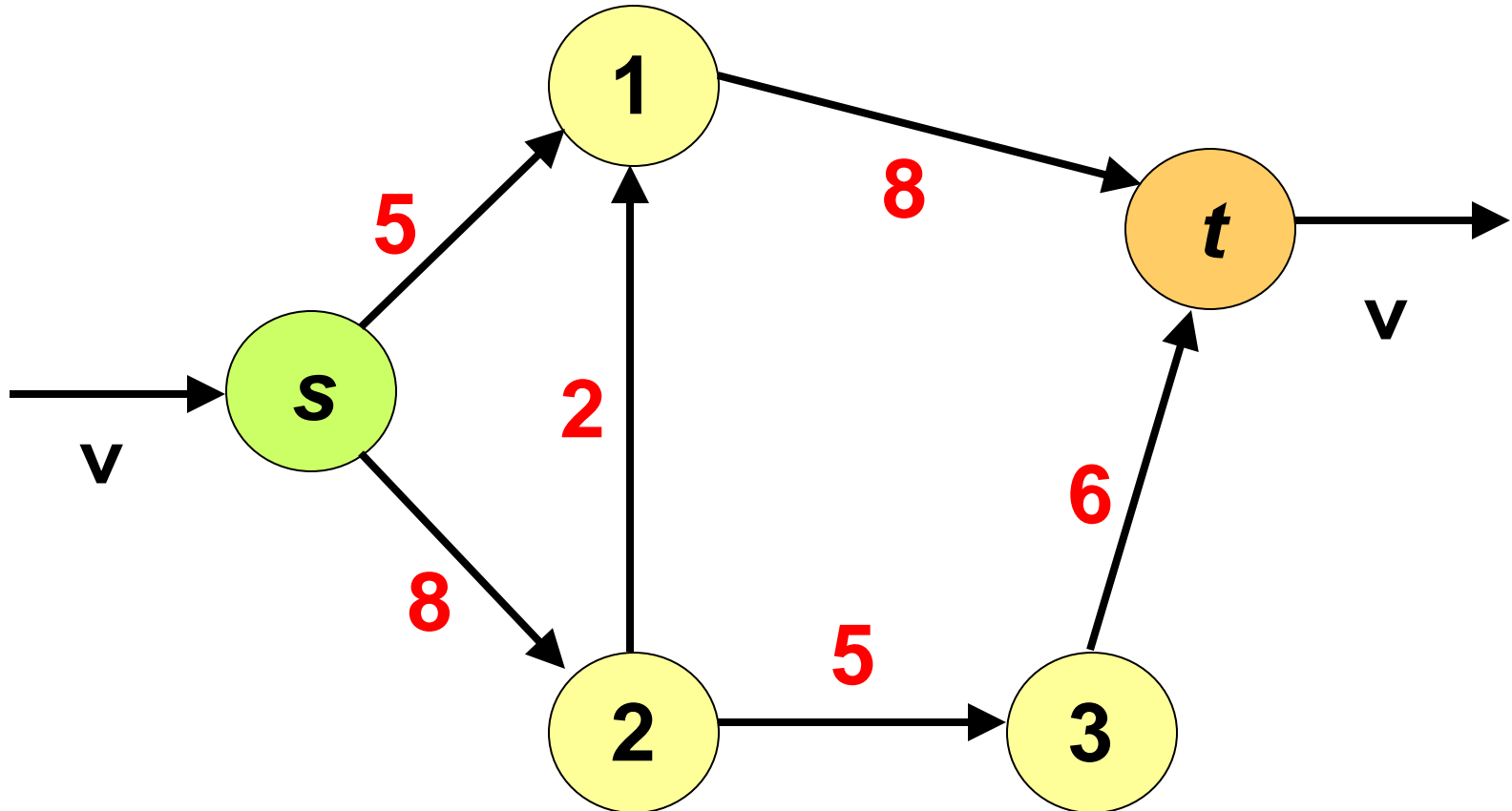
- 辺 e に対し、 $e=(P,Q)$ のとき、「 P,Q は辺 e の端点である」「 P,Q は辺 e に接続する」「 P,Q は隣接する」「辺 e は P または Q に接続する」という。また辺 e_1, e_2 が同じ点 P に接続するとき、 e_1 と e_2 は隣接するという。
- 同じ端点をもつ辺が複数あるとき、それらを多重辺といい、端点が同じ点をループという。多重辺やループをもたないグラフを単純グラフ、単純グラフでないグラフを多重グラフという。 $V\times V$ の元と E の要素との対応は1対1ではない(多重辺が存在する場合)。

最短路問題



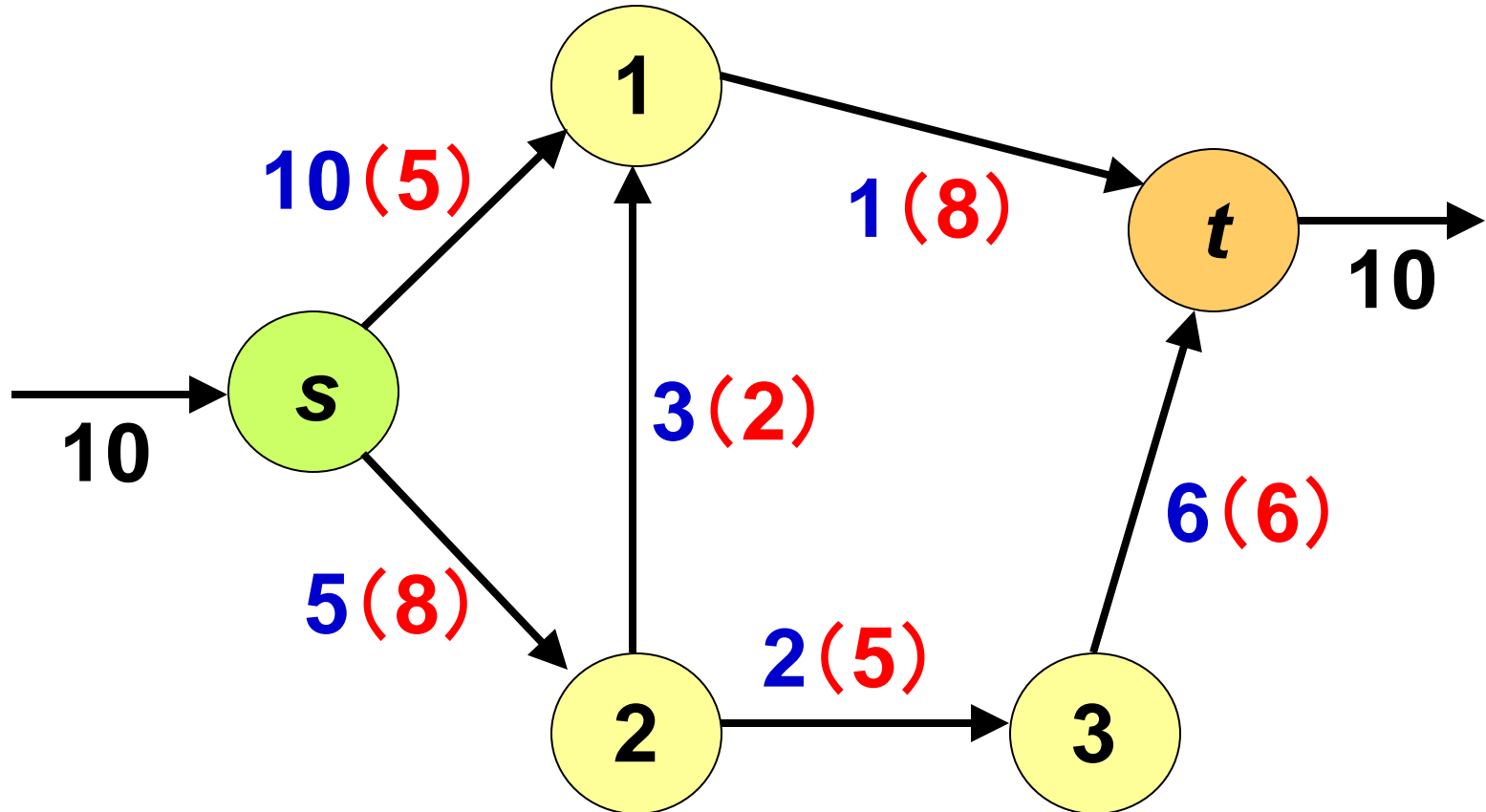
各枝の数字は、枝の距離(費用)を表す

最大流問題



各枝の数字は、枝の容量を表す

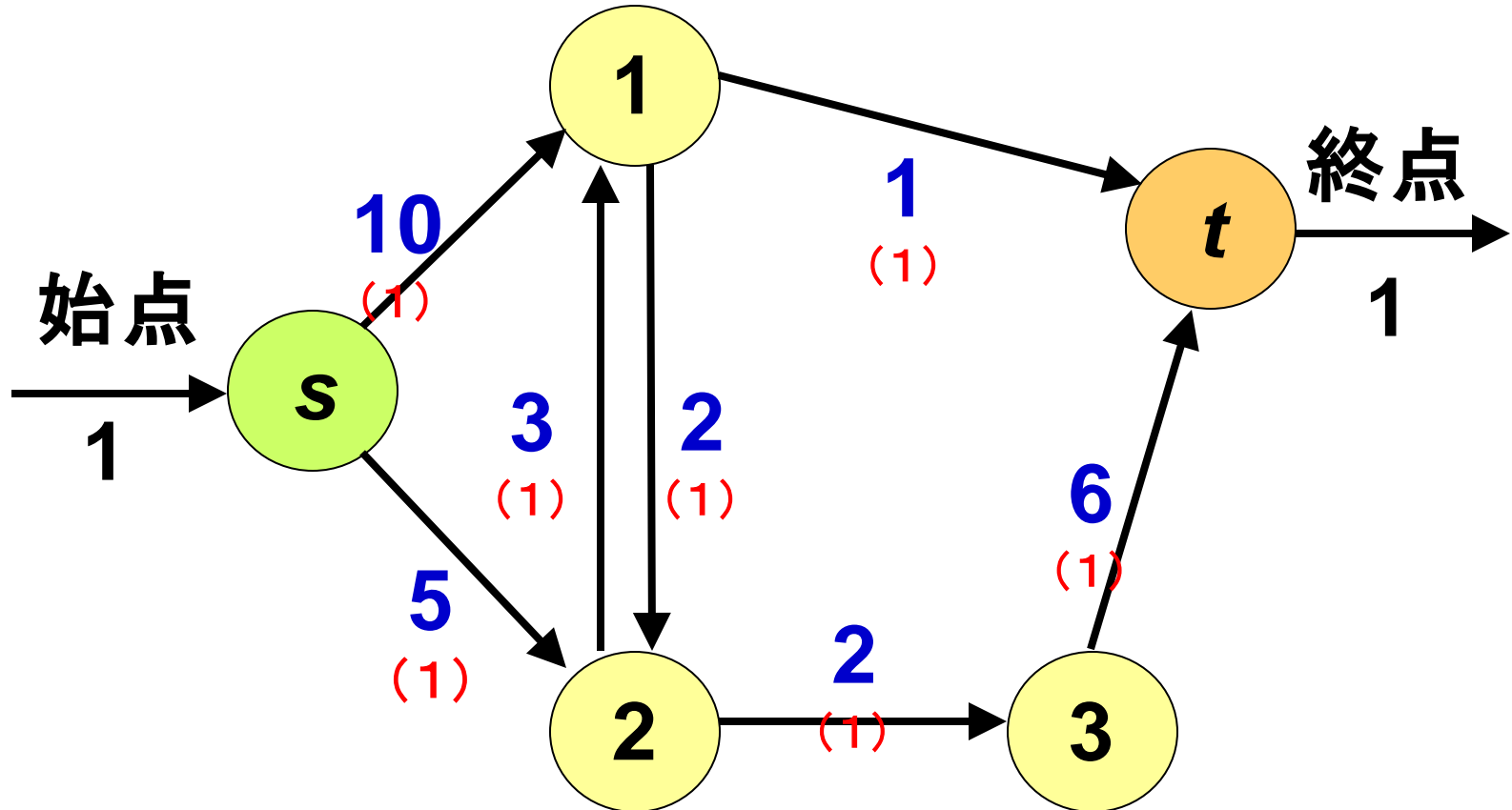
最小費用流問題



各枝の数字は、各点間の単位当たり費用、
()内の数字は、各枝の容量を表す

最短路問題

(=流量1の最小費用流問題)



各枝の数字は、各点間の距離(費用)、
()内の数字は、各枝の容量を表す

木(tree)の定義

定義 閉路をもたない連結グラフを木(tree)グラフという。

定理 2個以上の頂点を持つグラフ T において、次の命題は同値である。

- (i) T は木グラフである。
- (ii) T の任意の2頂点に対し、それらを結ぶただ一つの道が存在する。
- (iii) T は連結であり、かつ T のどの辺を除いても連結ではなくなる。
- (iv) T は閉路を含まず、かつ辺をどのように1本加えても閉路を1つもつグラフとなる。

定理 n 個の頂点からなる連結グラフが木グラフであるための必要十分条件は $n-1$ 個の辺をもつことである。

全域木 (spanning tree)

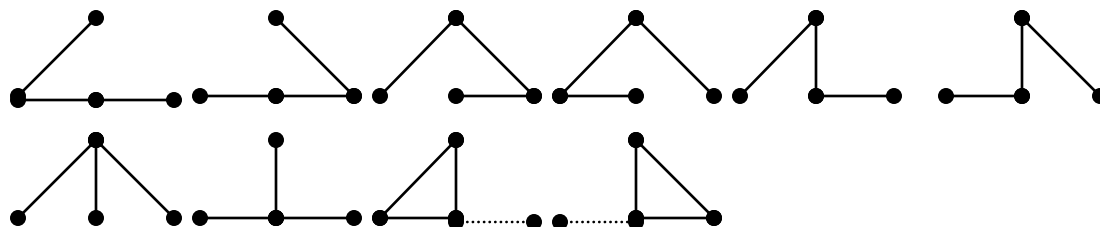
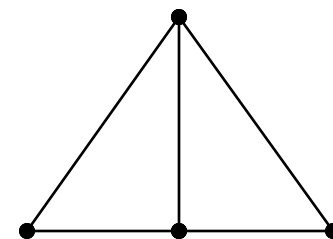
定義 グラフ G の部分グラフ T が G の全ての頂点を含む木グラフであるとき、 T を G の全域木という。

- 次のグラフの全域木を全て求めよ。

頂点の数は4つなので、全域木は3つの辺をもつ。

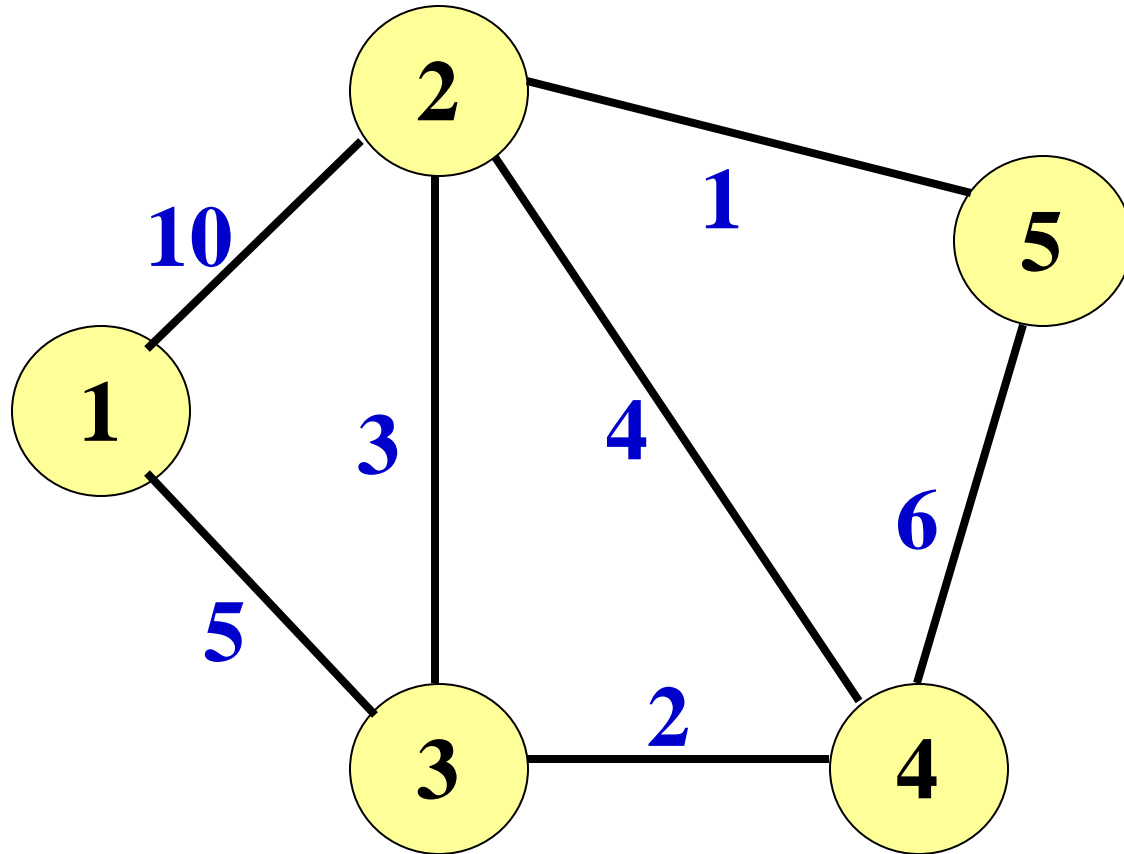
対象とするグラフは5つの辺を持つため、全域木の辺となる3つの辺の選び方は ${}_5C_3=10$ 通りである。

- このうち木となるのは8通りである。



最小木問題

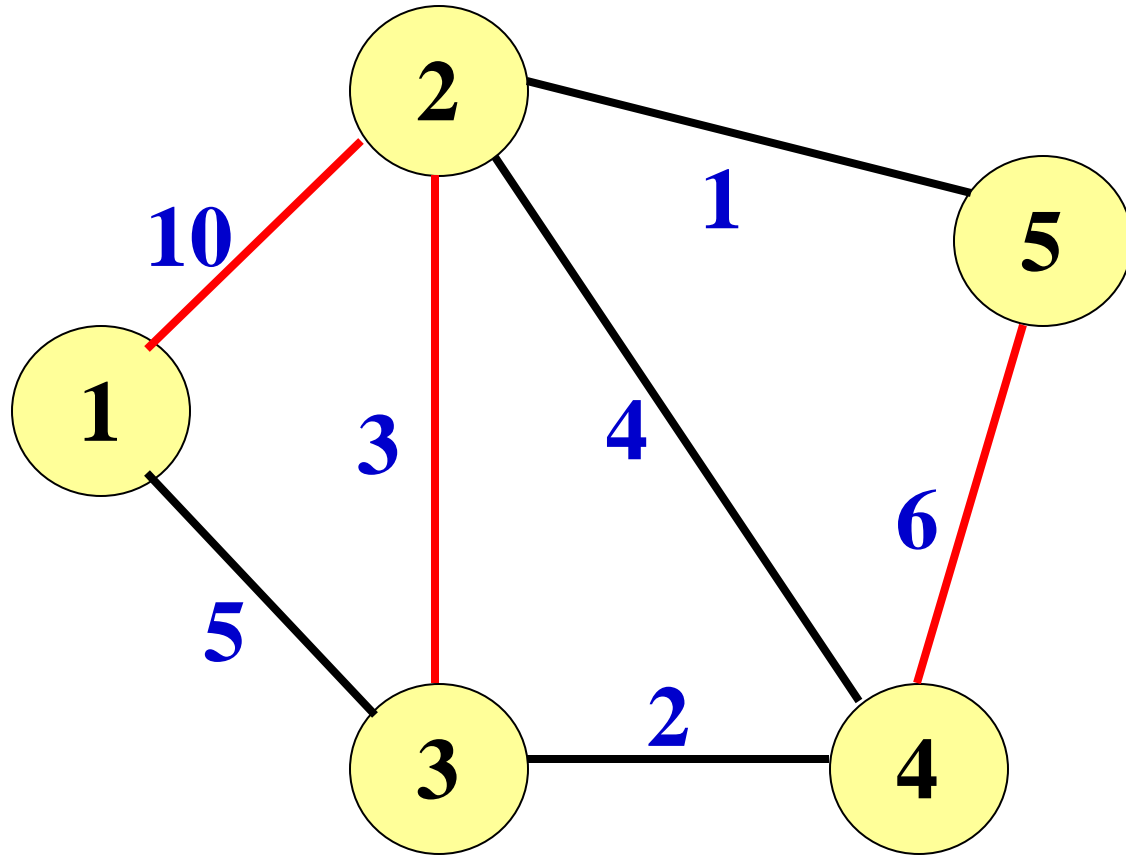
無向グラフ上で、すべての点を張る最小コストの木
(閉路を構成しない、連結な枝の集合)を選ぶ問題



各枝の数字は、各点間の距離(費用)

最小木問題

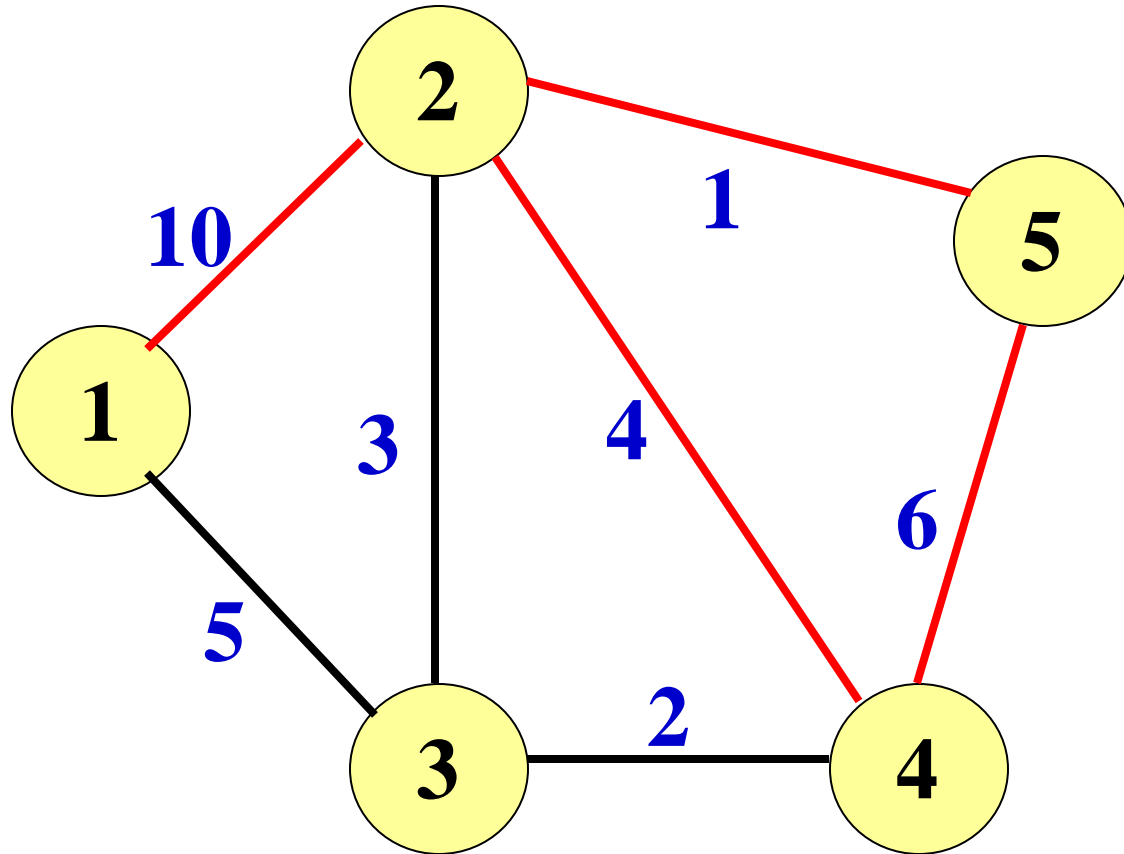
無向グラフ上で、すべての点を張る最小コストの木
(閉路を構成しない、連結な枝の集合)を選ぶ問題



木ではない: 連結していない

最小木問題

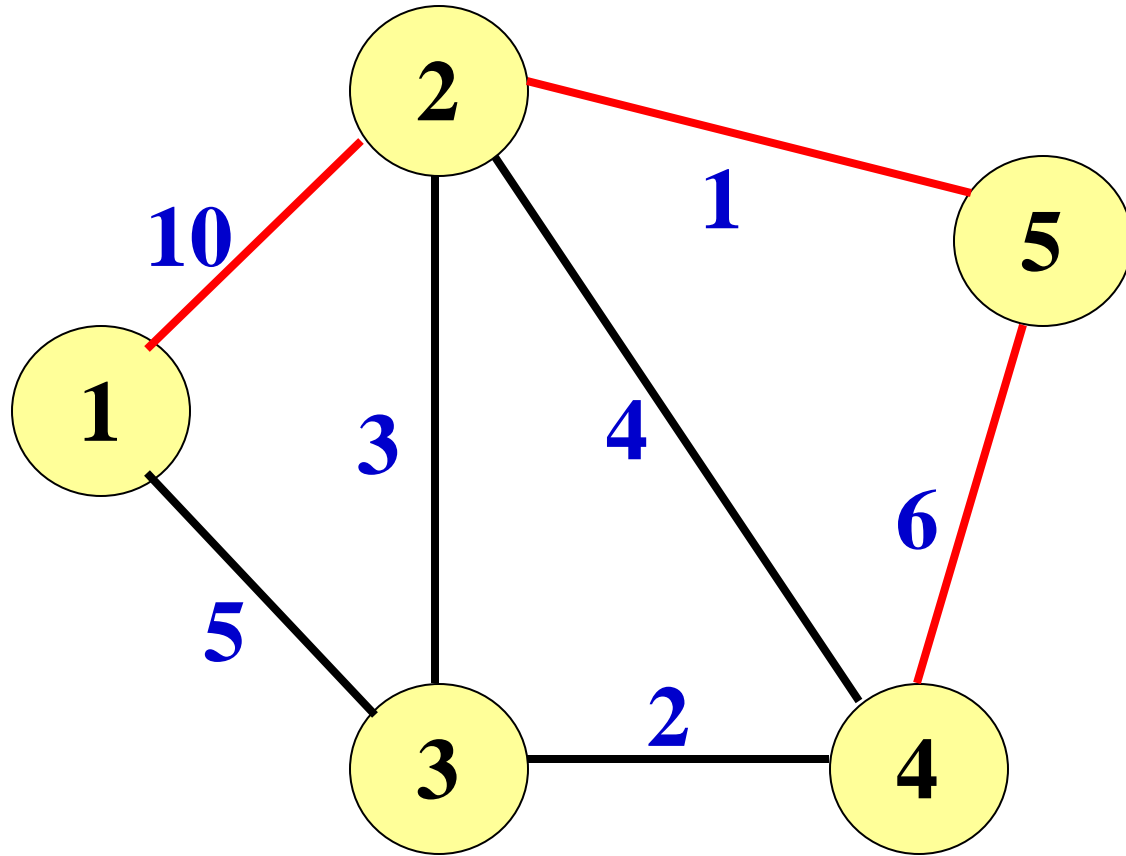
無向グラフ上で、すべての点を張る最小コストの木
(閉路を構成しない、連結な枝の集合)を選ぶ問題



木ではない：閉路が存在する

最小木問題

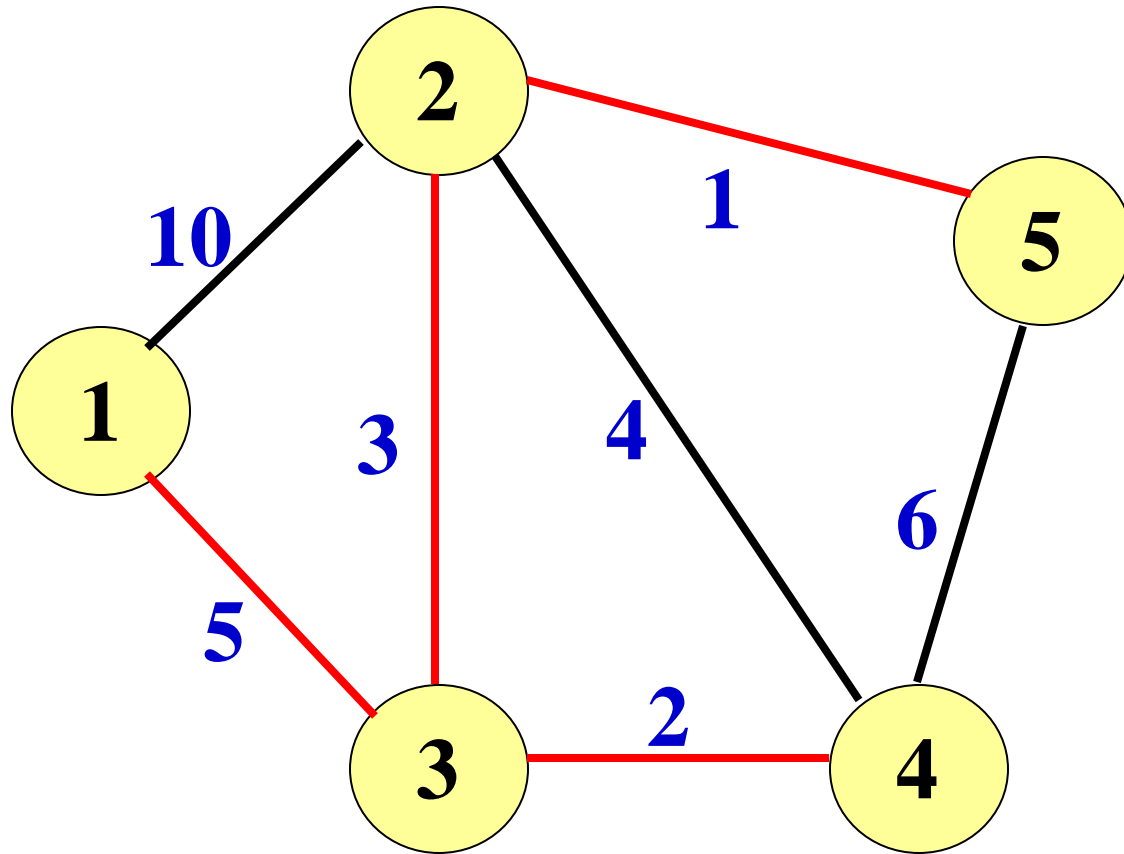
無向グラフ上で、すべての点を張る最小コストの木
(閉路を構成しない、連結な枝の集合)を選ぶ問題



すべての点を張らない木

最小木問題

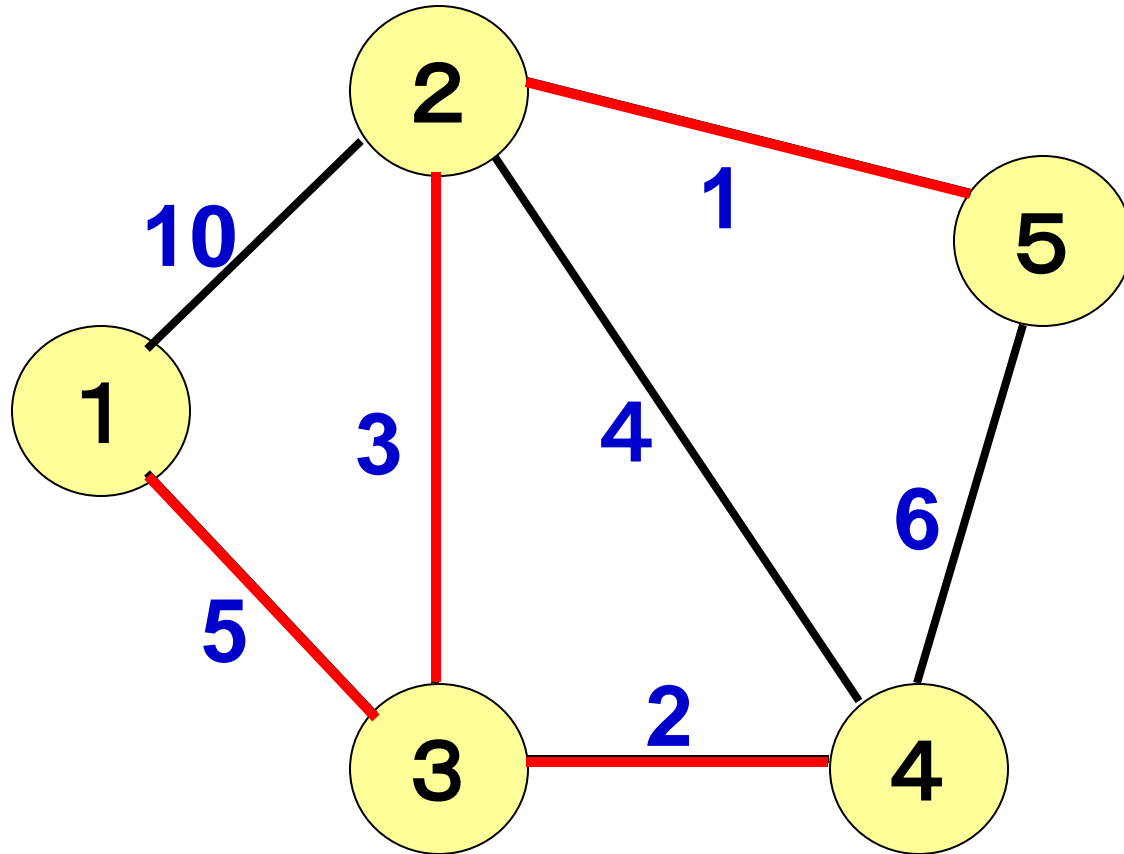
無向グラフ上で、すべての点を張る最小コストの木
(閉路を構成しない、連結な枝の集合)を選ぶ問題



最小木: 各枝の数字は、各点間の距離(費用)

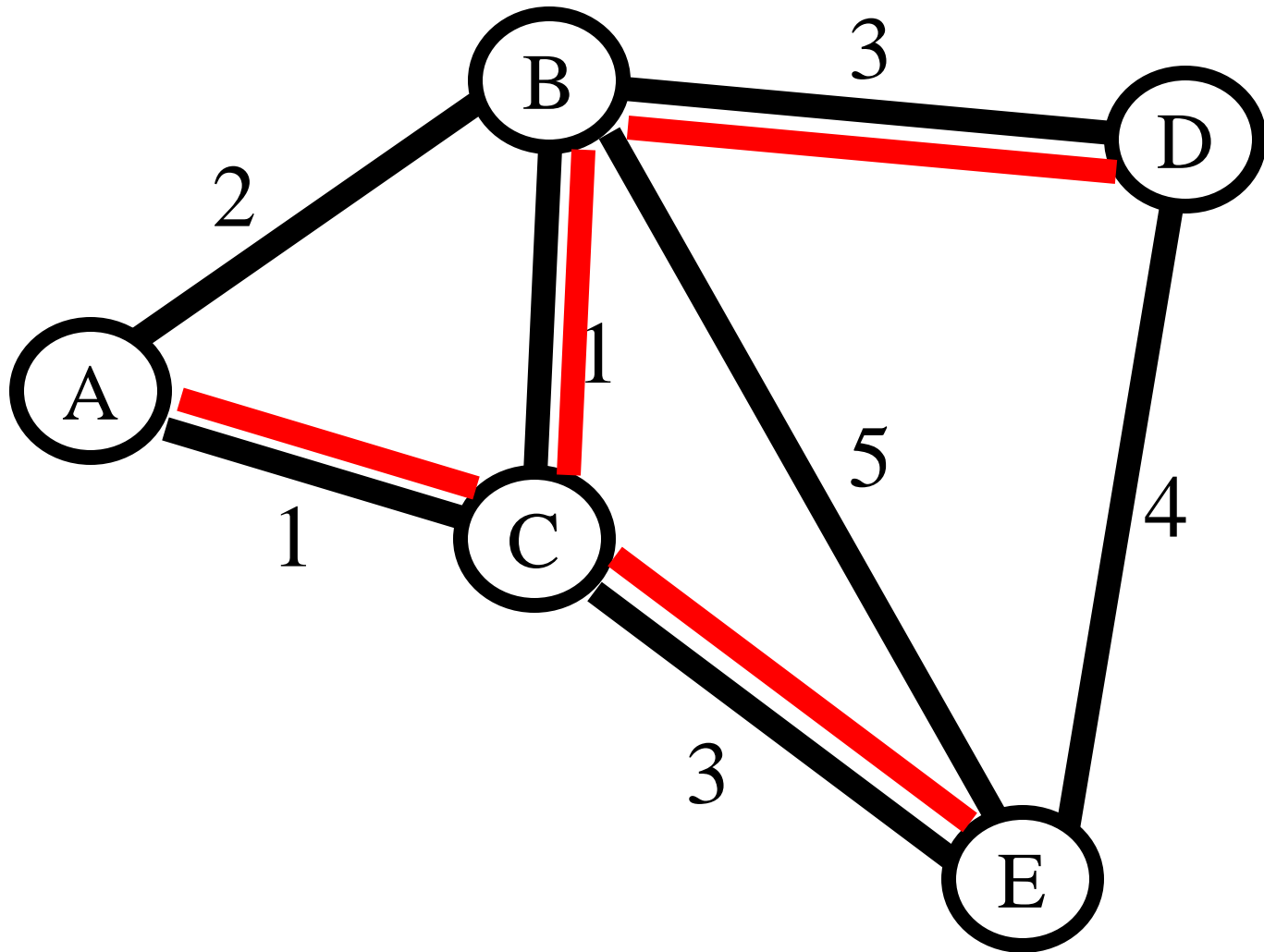
最小木問題

無向グラフ上で、すべての点を張る最小コストの木
(閉路を構成しない、連結な枝の集合)を選ぶ問題

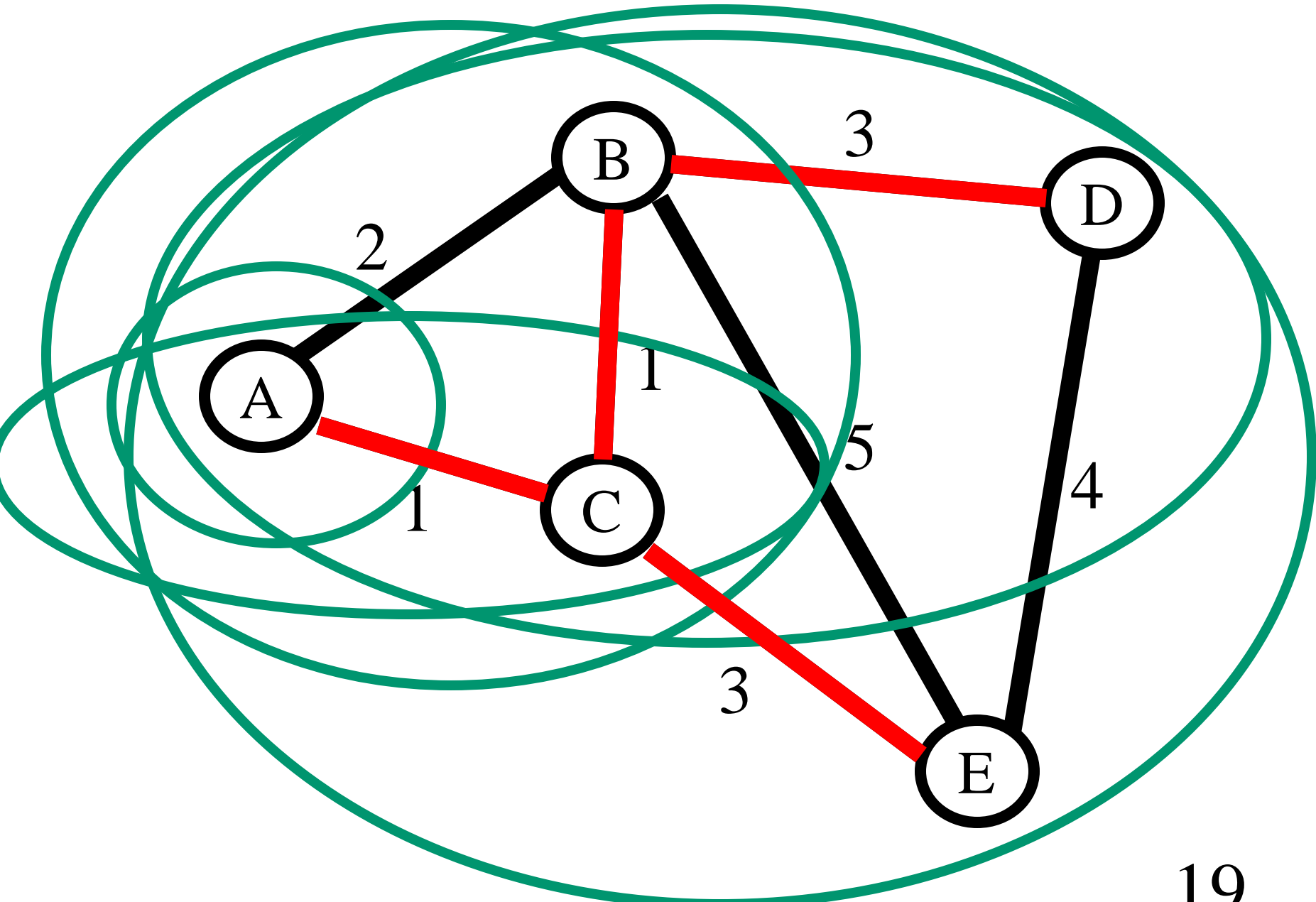


各枝の数字は、各点間の距離(費用)

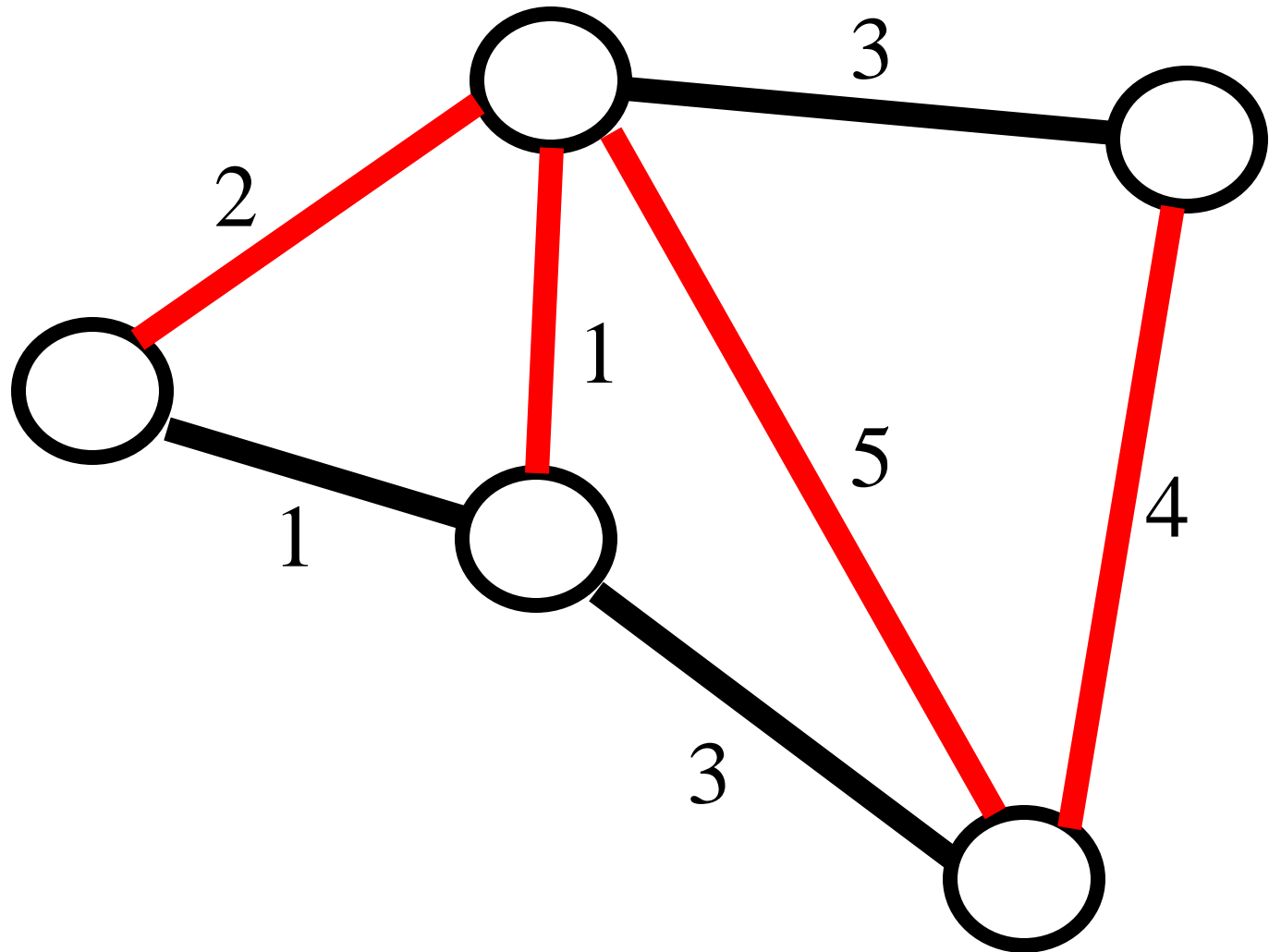
貪欲アルゴリズム (Kruskal法)



貪欲アルゴリズム (Prim法)



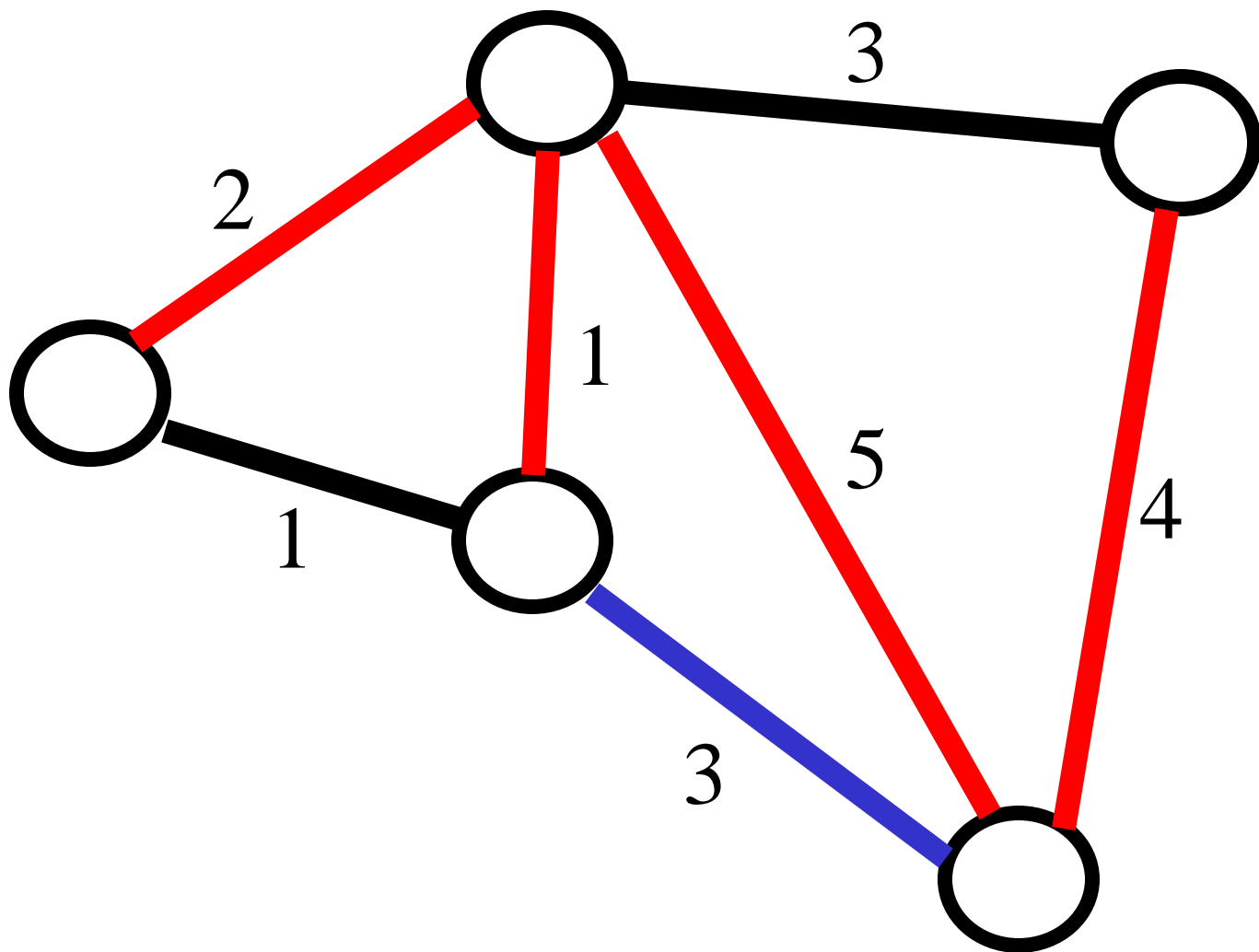
改善法(初期解生成)



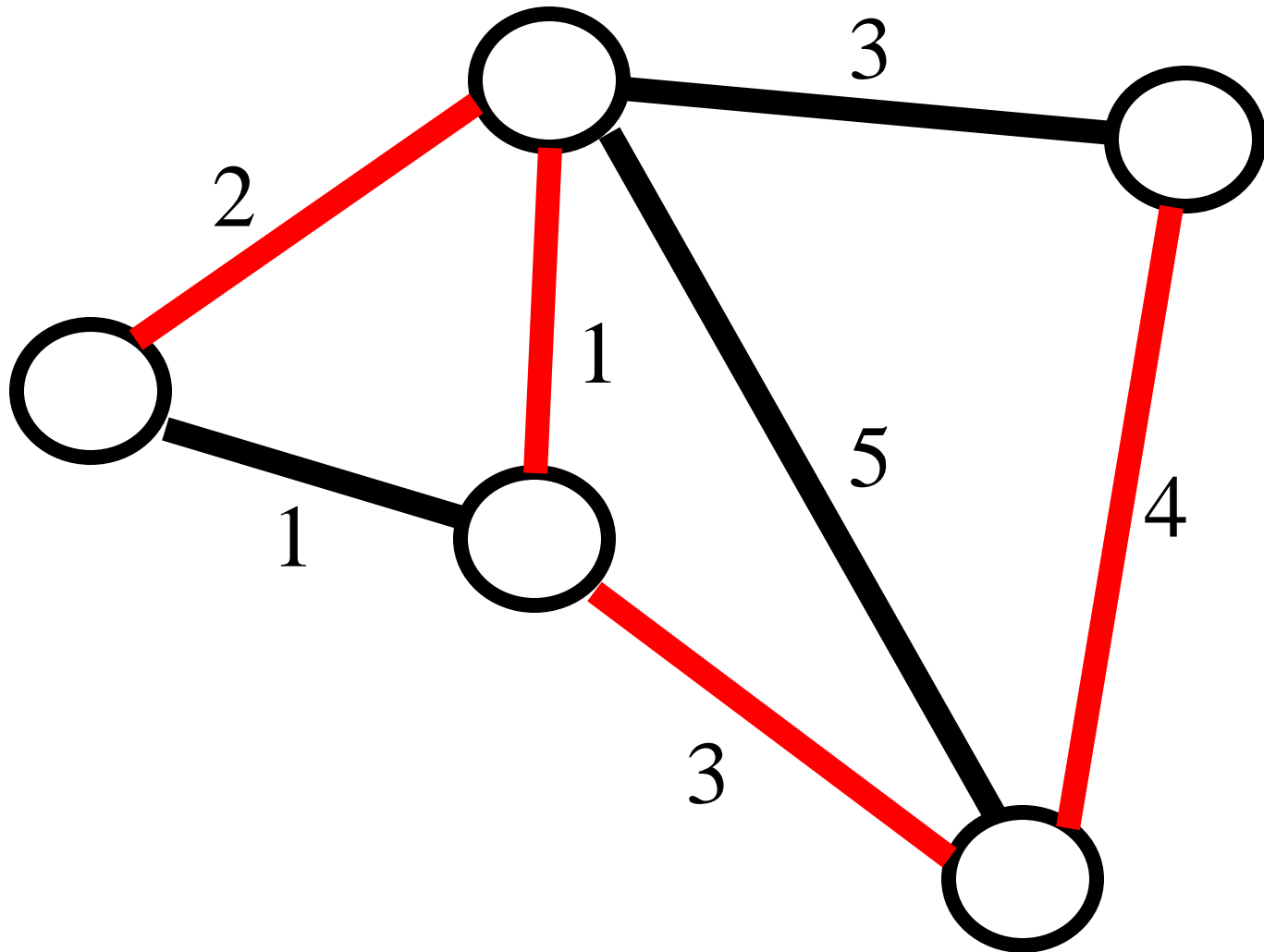
目的関数値 12

20

改善法



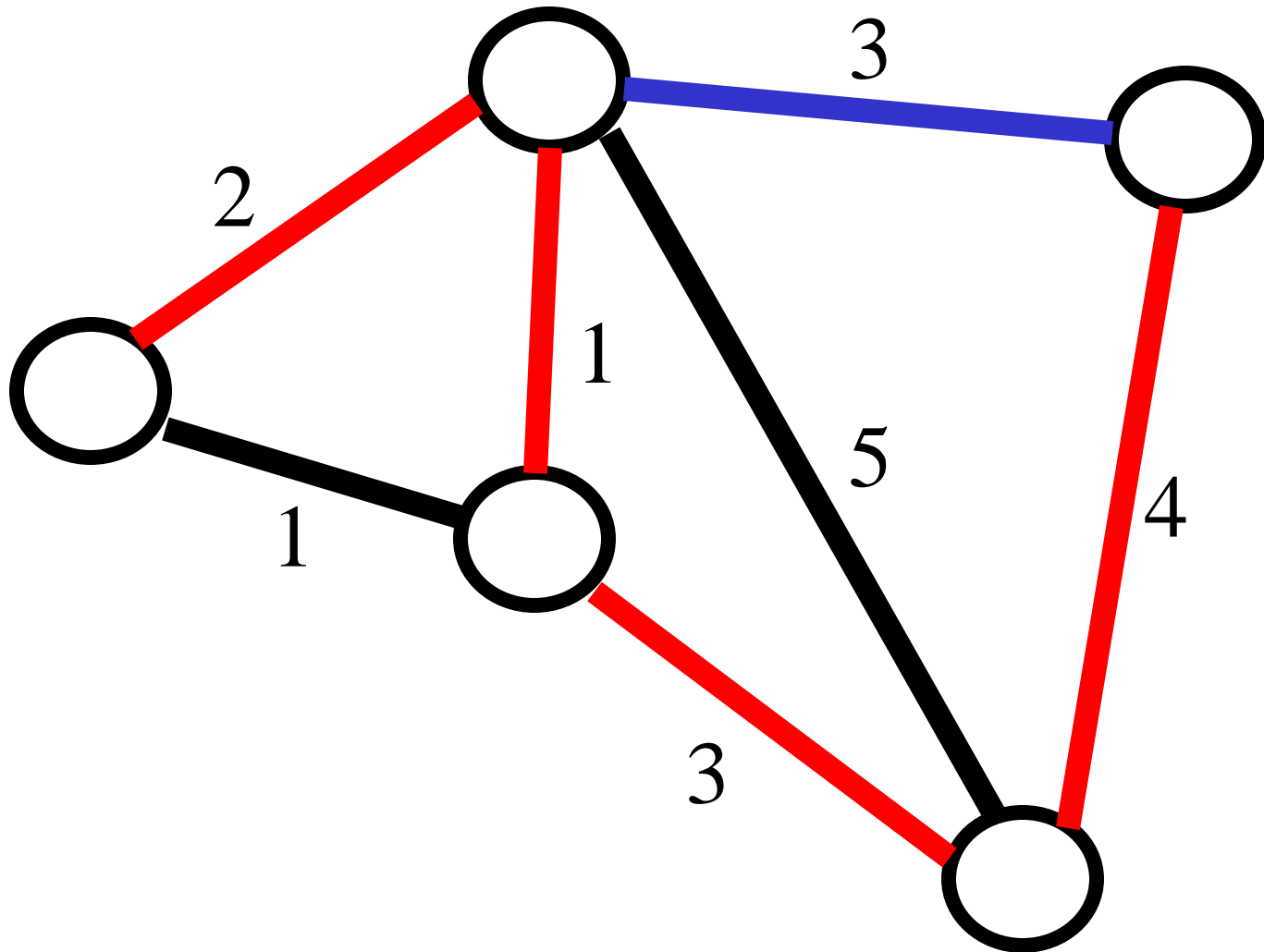
改善法



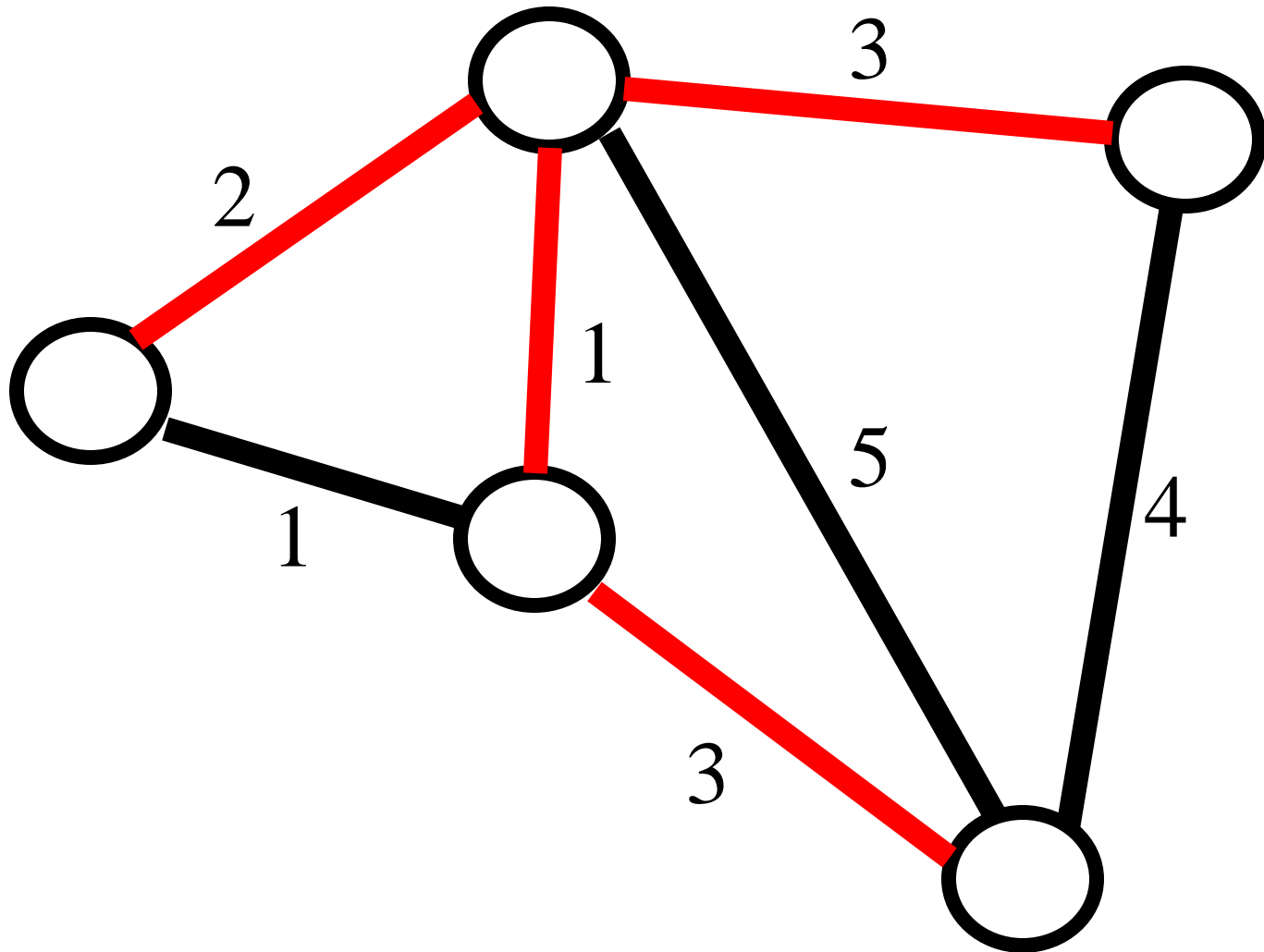
目的関数値 $10(12+3-5)$

22

改善法



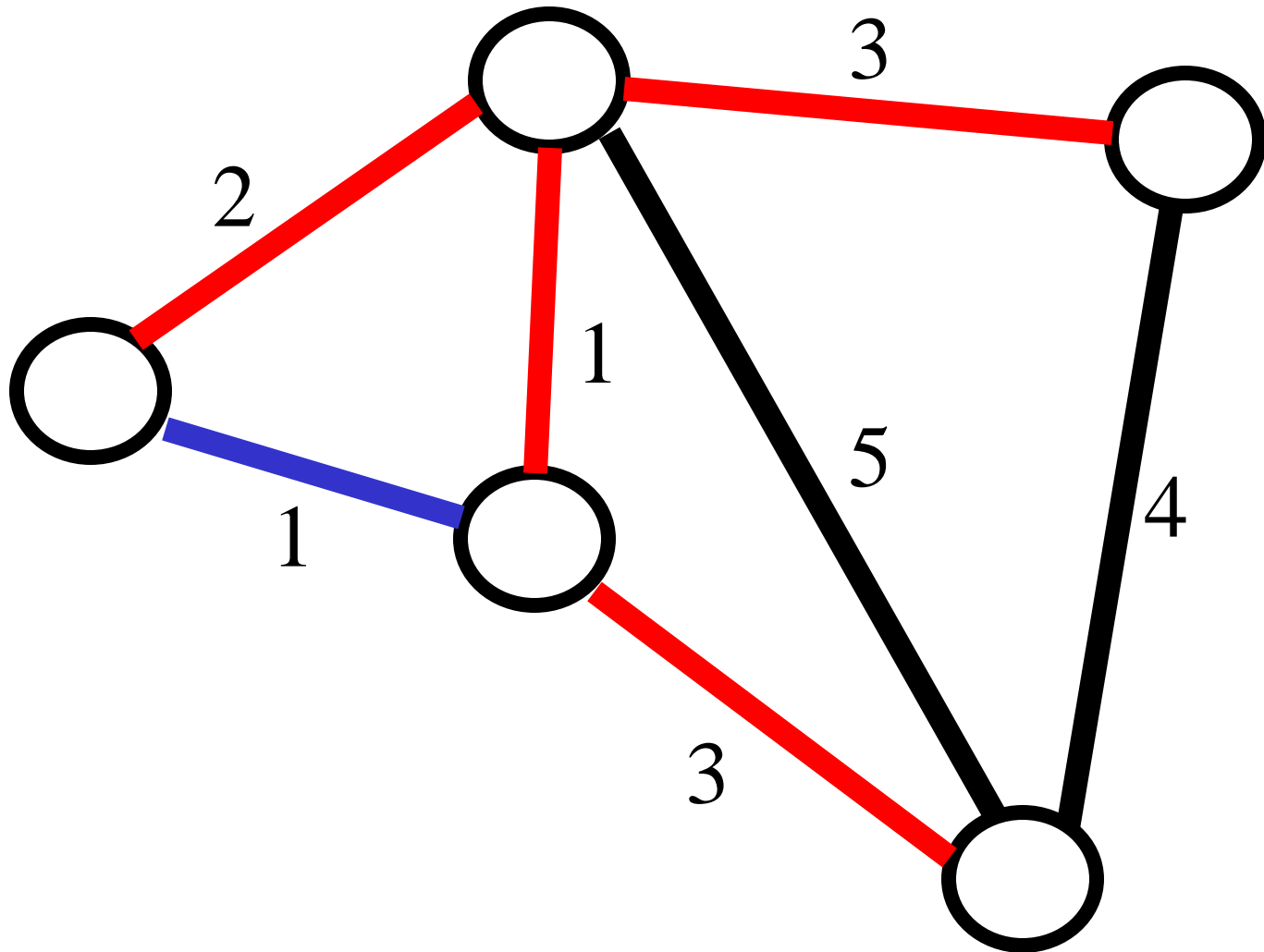
改善法



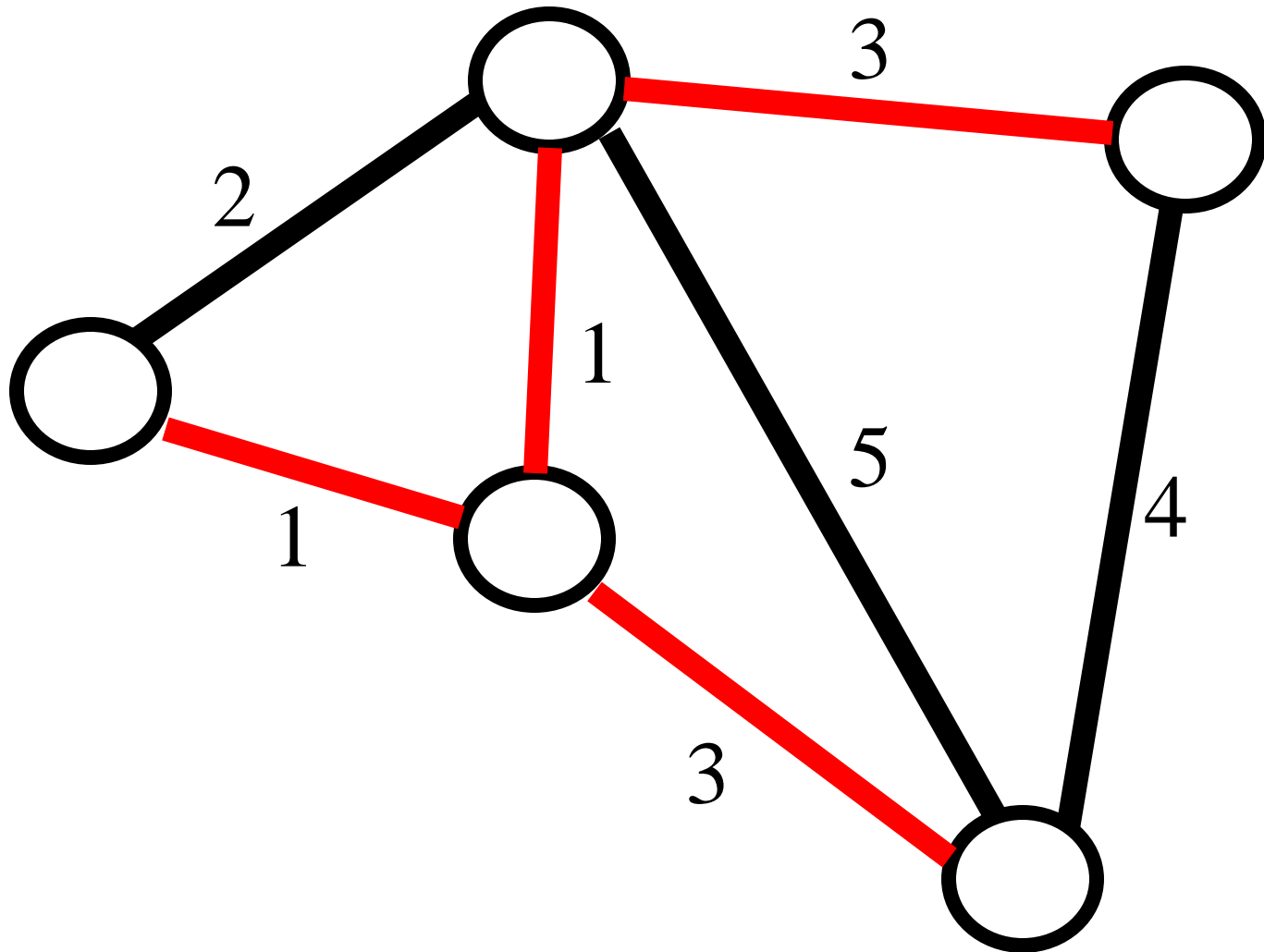
目的関数値 $9(10+3-4)$

24

改善法



改善法



目的関数値 $8(9+1-2)$

26

構築法と改善法

- **構築法**

解の存在しない状態から、順次、解を作成していく解法

例：貪欲解法（最小木問題に対するKruscal法やPrim法など）

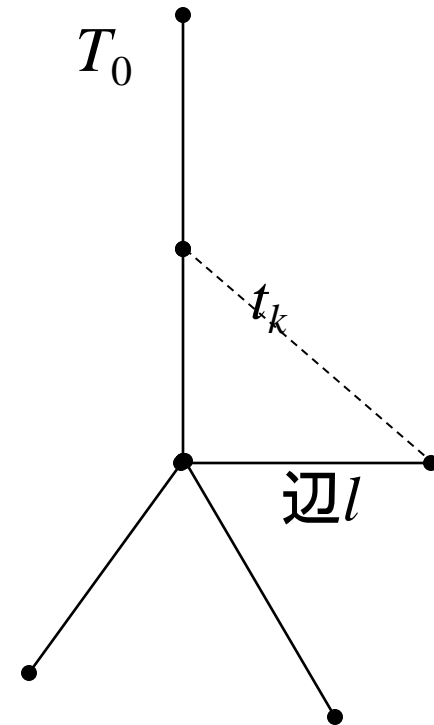
- **改善法**

与えられた実行可能解から出発して、順次、よりよい解を見つけていく解法

例：局所探索法（最小木問題に対する改善法、線形計画問題に対する単体法など）

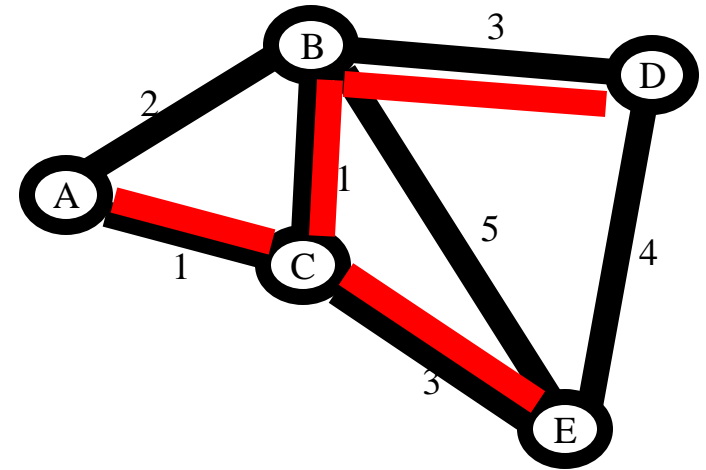
貪欲解法の妥当性(略証)

- 最適解が求められることを示す
- Kruskalの方法で得られた木を T 、第 k 反復で T に加えられる辺を t_k とする
- 任意の最小木 T_0 を考え、辺 $t_k \notin T_0$ となる最早の反復 k を考えると、 $T_0 \cup \{t_k\}$ は1つの閉路を必ず含み、その閉路中の t_k とは異なる辺を l とする
- 新たな木 $(T_0 - \{l\}) \cup \{t_k\}$ を考えると、辺 t_k の長さ \leq 辺 l の長さとなる
- もし、辺 t_k の長さ < 辺 l の長さとなる場合は、新たな木 $(T_0 - \{l\}) \cup \{t_k\}$ の長さは T_0 よりも小さくなるため、最小性に反する
- よって「辺 t_k の長さ=辺 l の長さ」となるため、 T の重みと T_0 の重みは変わらない。(この手続を繰り返す)



貪欲解法における閉路の検出

- 重みの小さい順に辺を加えるとき、閉路が生成されてはいけない。
- 図を見ると、閉路が存在するかどうかすぐわかる
- 実際の大規模データ、実ネットワークでは点の位置は座標のみ、図示されていないことも多く、データ数も膨大
- 閉路検出法



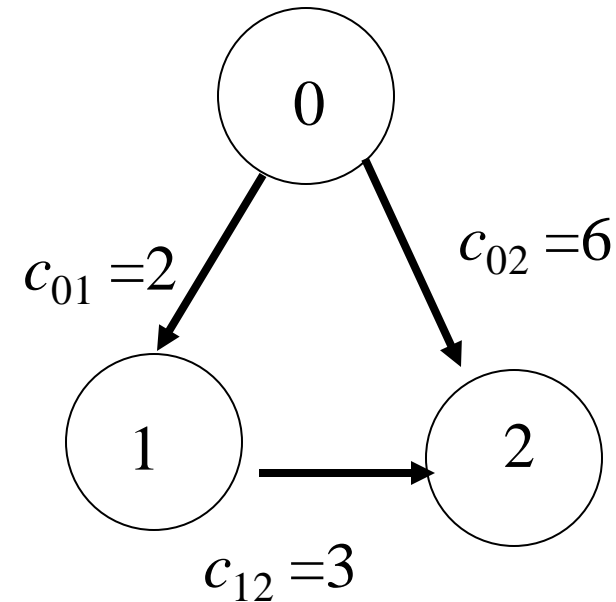
- 実装(プログラミング)は効率的に行うことが可能

最短路問題:

• ネットワークに関する定義

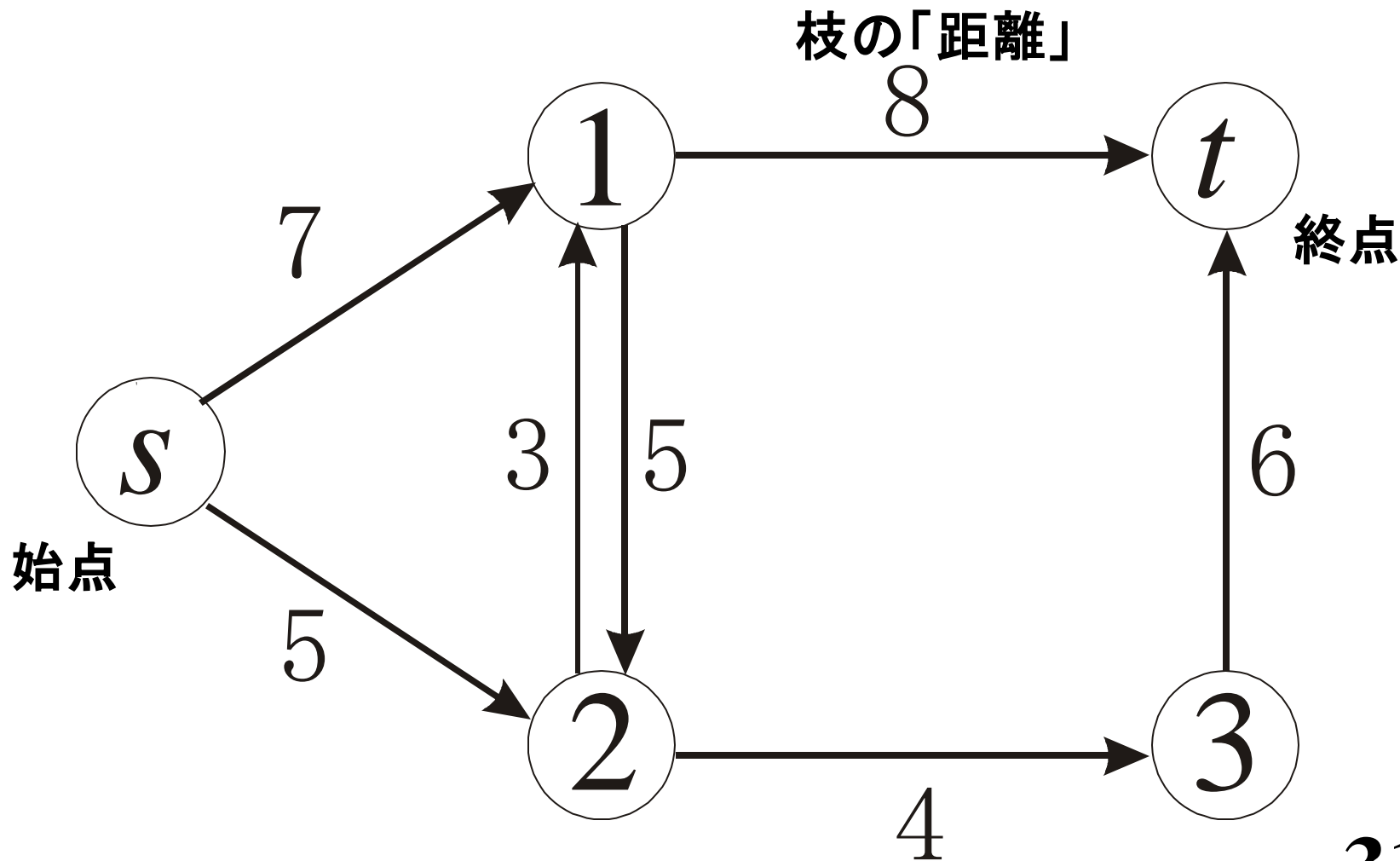
- 有向グラフ $G=(V,A)$ を考える (V : 点集合、 A : 辺集合)
- 各辺 $(i,j) \in A$ に対して辺の長さ c_{ij} が与えられている
- 例: 点集合 $V=\{0,1,2\}$ 辺集合 $A=\{(0,1),(1,2),(0,2)\}$
- 点0からすべての点への最短路を求めたい
- 次の π_j を点0から点 j への最短距離としよう

- (i) 任意の辺 (i,j) について、 $\pi_j \leq \pi_i + c_{ij}$
(点0から点 j までの最短路は点 j の直前に点 i を通るとは限らない)
- (ii) 任意の0でない点 j ($\neq 0$) に対して、
 $\pi_j = \pi_i + c_{ij}$ となる点 i が存在する。
(点0から点 j までの最短路は点 j の直前に点 i を通る)

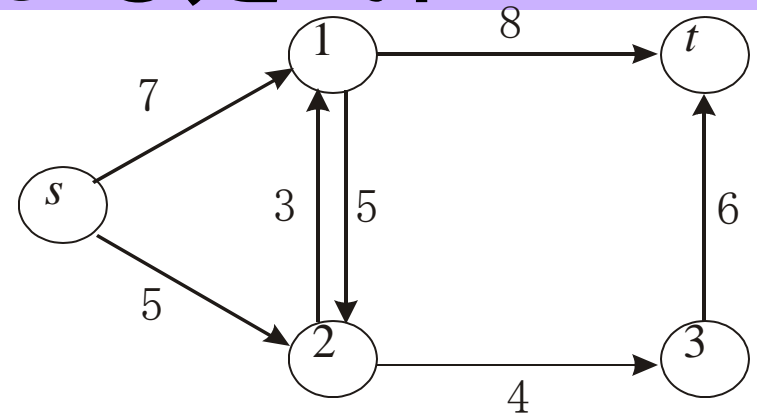


最短路問題

(始点sから終点tへの最短路を求める)



最短路問題の 線形計画問題による定式化



最小化 条件	$7x_{s1} + 5x_{s2} + 5x_{12} + 8x_{1t} + 3x_{21} + 4x_{23} + 6x_{3t}$	
	$-x_{s1} - x_{s2}$	$= -1$
	$x_{s1} - x_{12} - x_{1t} + x_{21}$	$= 0$
	$x_{s2} + x_{12} - x_{21} - x_{23}$	$= 0$
	$x_{23} - x_{3t}$	$= 0$
	$x_{1t} + x_{3t}$	$= 1$

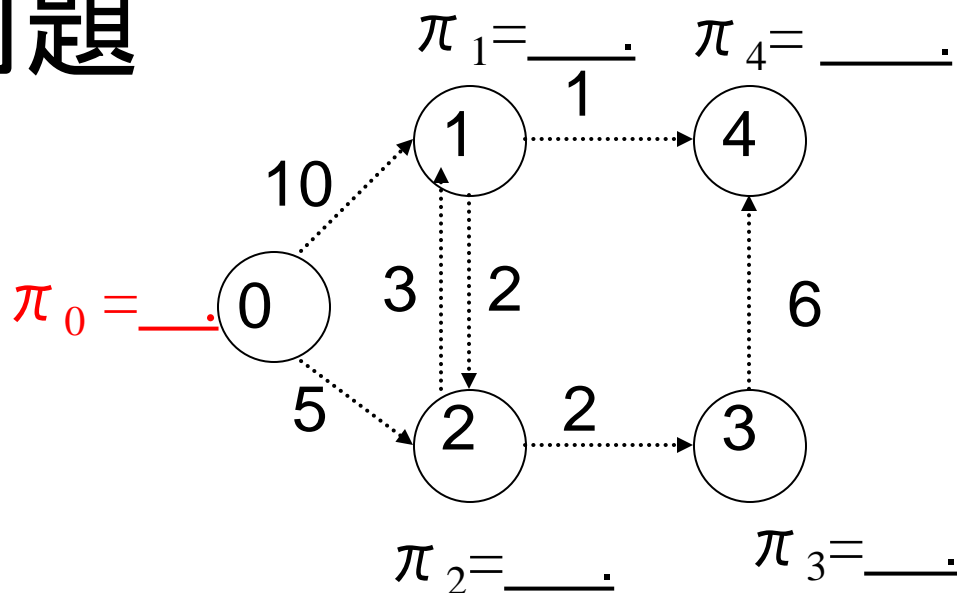
$x_{s1}, x_{s2}, x_{12}, x_{1t}, x_{21}, x_{23}, x_{3t} \geq 0$ 必ず0-1条件を満たす解が得られる

Dijkstra (ダイクストラ) 法

- ステップ1 : $\pi_0=0, \pi_j=\infty (j \in V - \{0\}),$
 $M=\{1,2,\dots,n\},$ 探索開始点 $i=0$
- ステップ2 : $M \neq \emptyset$ (空集合) でない場合 (i)(ii)(iii) を繰り返す
 - (i) $j \in M$ に到達する直前点を可能な仮に i とする
 $j \in M$ に対し $\pi_j > \pi_i + c_{ij}$ ならば $\pi_j = \pi_i + c_{ij}, p_j = i$
 - (ii) $j \in M$ への暫定的最短距離から最小の
 $\min_{j \in M} \pi_j = \pi_k$ となる k を求める
 - (iii) k を M から除く、 $i=k$ とする (k からの探索を行う)

- M : 最短路未確定な点の集合 (M から削除されると最短路確定)
- p_j : 点 j への最短路の直前点 (終了時)
- 点 i : 探索を行う点 (i は最短路決定、 i を直前点とする探索)

例題



- 辺上の数字は辺の長さ

ステップ1:

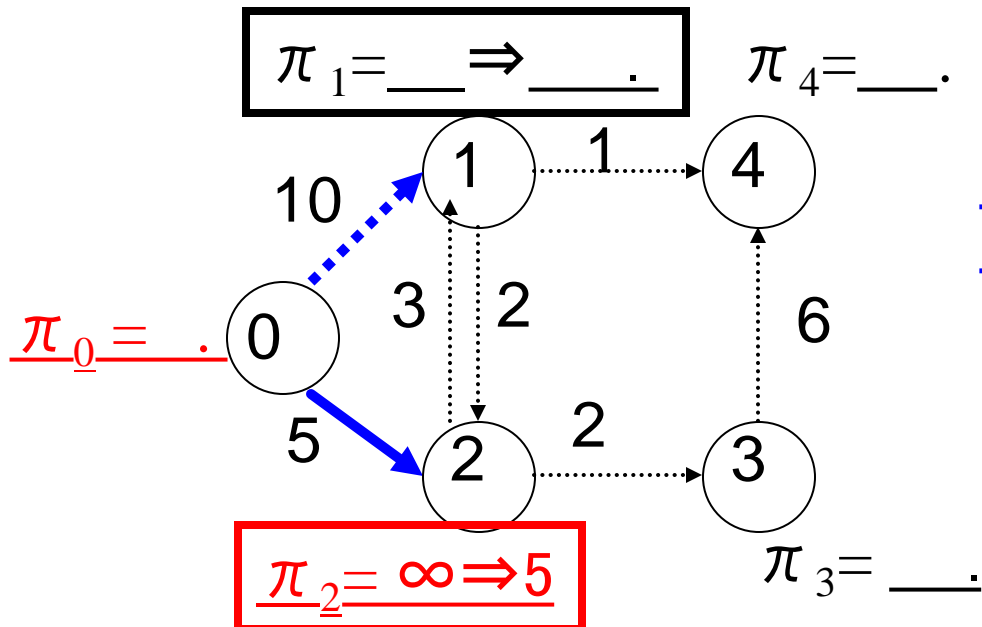
$\pi_0 = \underline{\quad}$, $\pi_i = \underline{\quad}$, ($i \in M$),

$M = \{ \underline{\quad} \}$

点 のみ最短路確定

$i = \underline{\quad}$ よりスタート

- M : 最短路未確定
- M から出ると最短路確定



青い実線:最短路が決まった
 青い点線:最短路候補が決まった

ステップ2(1回目): $i=$ ____, $M=\{$ _____ $\}$

(i) $M=\{$ _____ $\}$ に到達する直前点を可能なら仮に $i=0$ とする

$j=1$ については π_1 なので $\pi_1=$ _____, $p_1=$ ____.

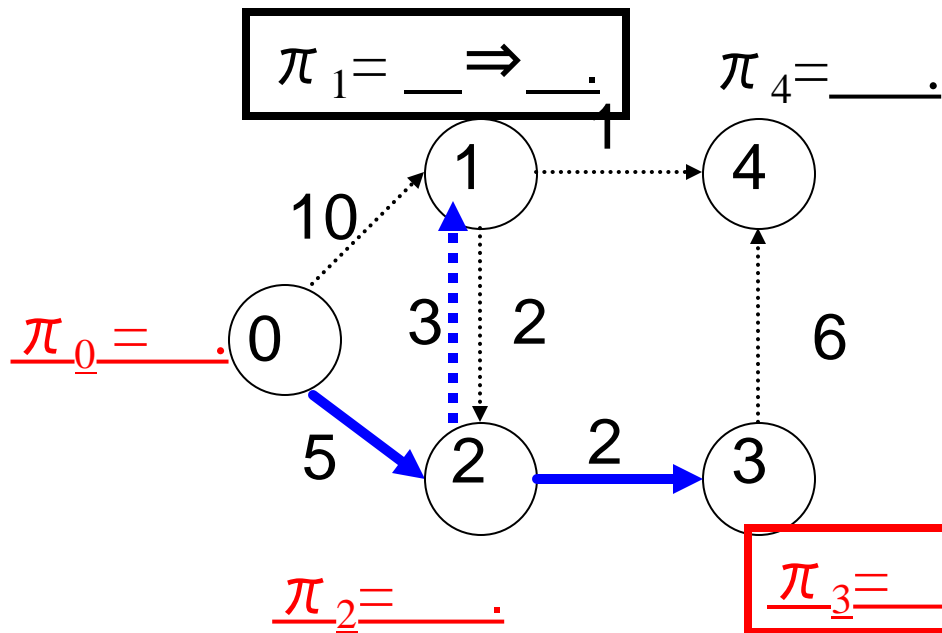
$j=2$ については π_2 なので $\pi_2=$ _____, $p_2=$ ____.

$j=3,4$ については、直接 $i=$ _____ と接続していないのでそのまま

(ii) $\min_{j \in M} \pi_j = \min \{$ _____ $\} =$ ____.

点 $k=$ __ の最短路確定: 1 に到達する直前点が $p_k=$ ____ となる

(iii) $k=$ __ を M から削除し、 $i=$ __ より再びステップ2を行う



青い実線:最短路が決まった
 青い点線:最短路候補が決まった

ステップ2(2回目): $i = \underline{\quad}$, $M = \{ \underline{\quad} \}$

(i) $M = \{ \underline{\quad} \}$ に到達する直前点を可能なら仮に $i = \underline{\quad}$ とする

$j=1$ については π_1 なので $\pi_1 = \underline{\quad}$, $p_1 = \underline{\quad}$.

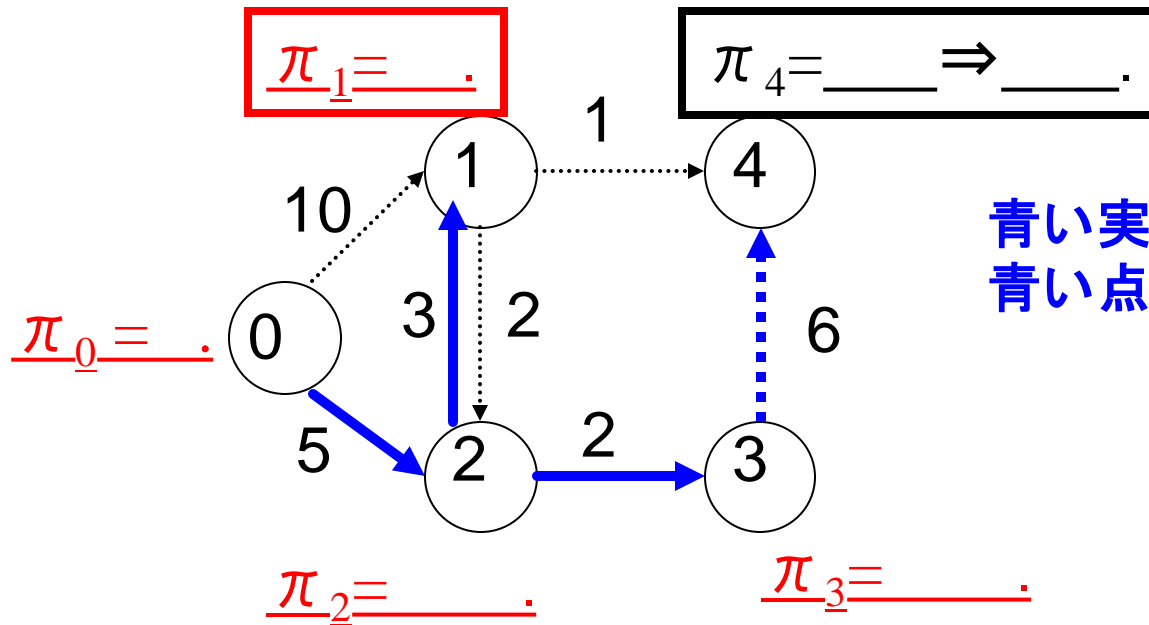
$j=3$ については π_3 なので $\pi_3 = \underline{\quad}$, $p_3 = \underline{\quad}$.

$j=4$ については、直接 $i = \underline{\quad}$ と接続していないのでそのまま

(ii) $\min_{j \in M} \pi_j = \min \{ \underline{\quad} \} = \underline{\quad}$.

点 $k = \underline{\quad}$ の最短路確定: に到達する直前点が $p_k = \underline{\quad}$ となる

(iii) $k = \underline{\quad}$ を M から削除し、 $i = \underline{\quad}$ より再びステップ2を行う



青い実線:最短路が決まった
 青い点線:最短路候補が決まった

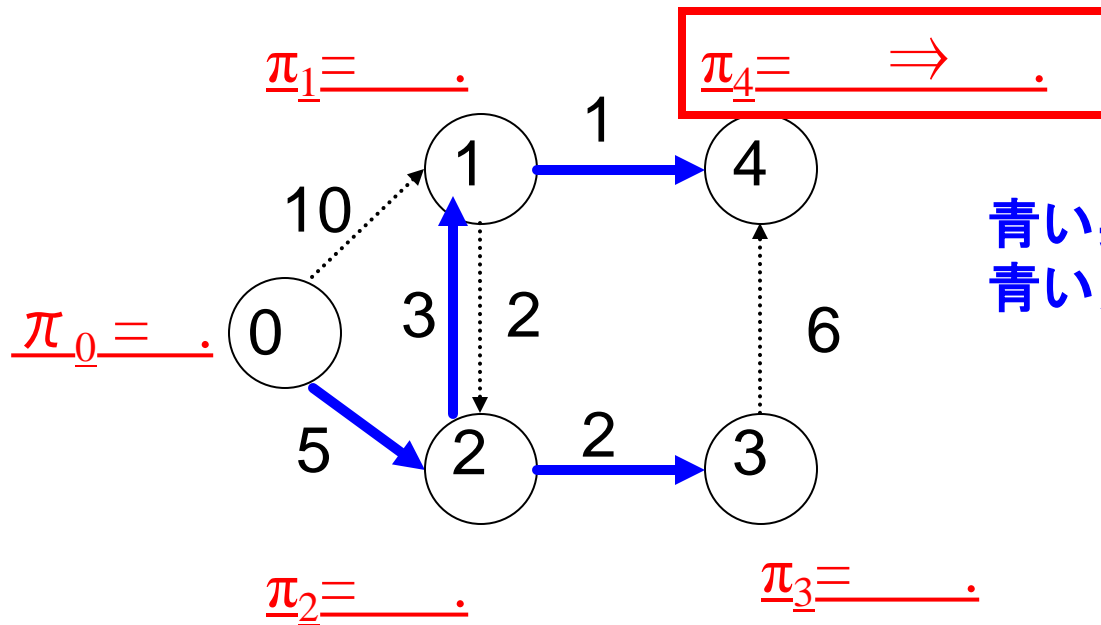
ステップ2(3回目): $i = \underline{\quad}$, $M = \{\underline{\quad}\}$

(i) $M = \{\underline{\quad}\}$ に到達する直前点を可能なら仮に $i = \underline{\quad}$ とする
 $j = 1$ については、直接 $i = \underline{\quad}$ と接続していないのでそのまま
 $j = 4$ については $\pi_4 = \underline{\quad}$ なので $\pi_4 = \underline{\quad}$, $p_4 = \underline{\quad}$.

(ii) $\min_{j \in M} \pi_j = \min \{ \underline{\quad} \} = \underline{\quad}$.

点 $k = \underline{\quad}$ の最短路確定: $\underline{\quad}$ に到達する直前点が $p_k = \underline{\quad}$ となる

(iii) $k = \underline{\quad}$ を M から削除し、 $i = \underline{\quad}$ より再びステップ2を行う



青い実線:最短路が決まった
 青い点線:最短路候補が決まった

ステップ2(4回目): $i = \underline{\quad}$, $M = \{\underline{\quad}\}$

(i) $M = \{\underline{\quad}\}$ に到達する直前点を可能な仮に $i = \underline{\quad}$ とする

$j = \underline{\quad}$ については $\pi_4 = \underline{\quad}$ なので $\pi_4 = \underline{\quad}$, $p_4 = \underline{\quad}$.

(ii) $\min_{j \in M} \pi_j = \min \{ \underline{\quad} \} = \underline{\quad}$.

点 $k = \underline{\quad}$ の最短路確定: $\underline{\quad}$ に到達する直前点が $p_k = \underline{\quad}$ となる

(iii) $k = \underline{\quad}$ を M から削除すると M は空集合になるため、最短路が得られた

双対問題(標準型)

$$\begin{aligned} \text{(P)} \quad & \min \quad z = c^T x \\ & \text{s.t.} \quad Ax = b \\ & \quad \quad x \geq 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{(D)} \quad & \max \quad w = y^T b \quad (w = b^T y) \\ & \text{s.t.} \quad y^T A \leq c^T \quad (A^T y \leq c) \\ & \quad \quad y \text{ の符号条件なし} \end{aligned}$$

双対定理: $\min z = c^T x \geq \max w = y^T b$

相補スラック定理: x, y が最適解 \Leftrightarrow

$$y^T (Ax - b) = 0, (y^T A - c^T) x = 0$$

最短路問題の双対問題

$$\max \pi_t - \pi_s$$

$$\text{subject to } \pi_j - \pi_i \leq c_{ij}, \forall (i, j) \in A$$

- 任意の a について π_i を π_i+a と置き換えても実行可能 \Rightarrow 始点で $\pi_s=0$ と定める
- π_i とは? \Rightarrow 始点 s から点 i への最短距離の下界
- π_i を s から i への最短距離と定めると双対問題の実行可能解なので、双対問題を解いても s から t への最短距離が求められることがわかる

最短路問題：双対問題

$$\max \pi_4 - \pi_0$$

$$\text{s.t. } \pi_1 - \pi_0 \leq 10$$

$$\pi_2 - \pi_0 \leq 5$$

$$\pi_2 - \pi_1 \leq 2$$

$$\pi_4 - \pi_1 \leq 1$$

$$\pi_1 - \pi_2 \leq 3$$

$$\pi_3 - \pi_2 \leq 2$$

$$\pi_4 - \pi_3 \leq 6$$

- $\pi_j - \pi_i \leq c_{ij}$

- 点 j までの最短路の距離
 \leq

(点 i までの最短路の距離
+ (i, j) 間の距離)

最短路問題での相補スラック定理

相補スラック定理: x, y が最適解 \Leftrightarrow

$$y^T(Ax - b) = 0 \text{ (明らか)}, (y^T A - c^T)x = 0$$

$$(\pi_1 - \pi_0 - 10)x_{01} = 0 \Rightarrow$$

$$(\pi_2 - \pi_0 - 5)x_{02} = 0 \Rightarrow$$

$$(\pi_2 - \pi_1 - 2)x_{12} = 0 \Rightarrow$$

$$(\pi_1 - \pi_2 - 3)x_{21} = 0 \Rightarrow$$

$$(\pi_4 - \pi_1 - 1)x_{14} = 0 \Rightarrow$$

$$(\pi_3 - \pi_2 - 2)x_{23} = 0 \Rightarrow$$

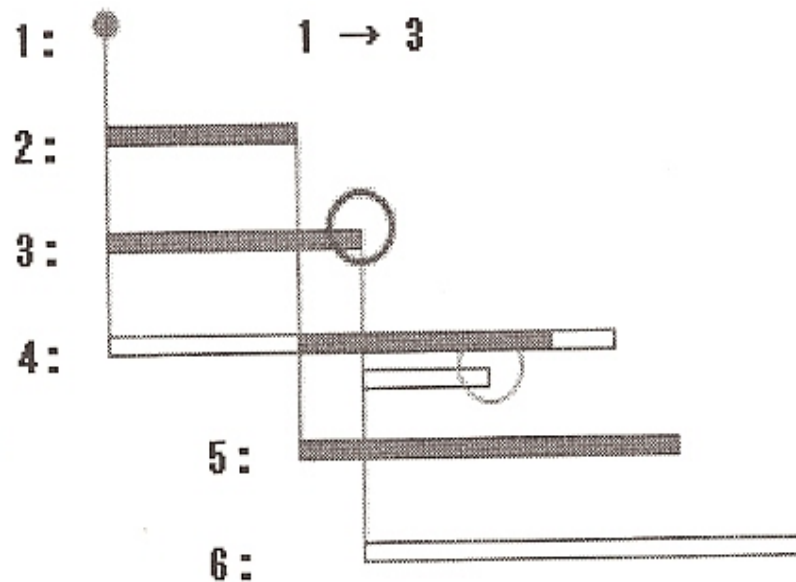
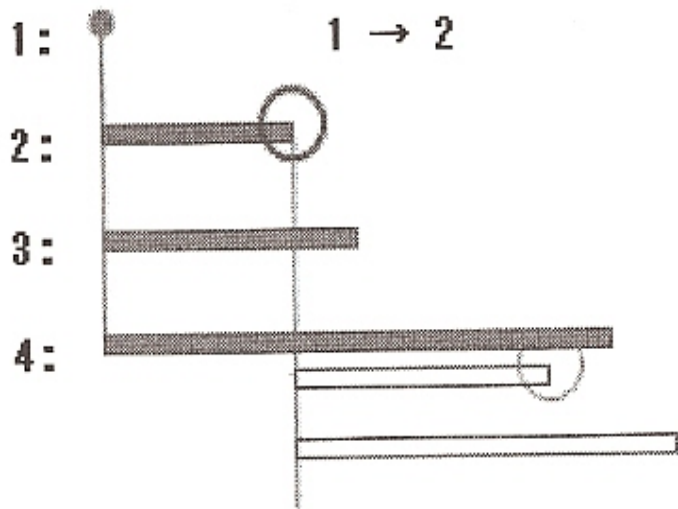
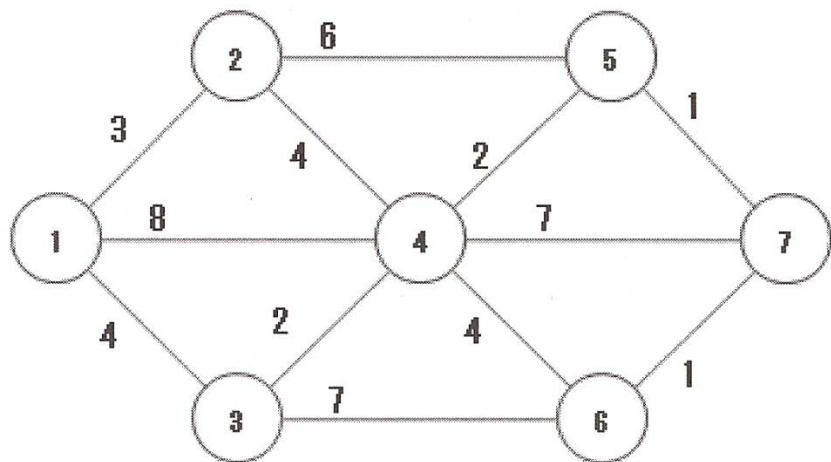
$$(\pi_4 - \pi_3 - 6)x_{34} = 0 \Rightarrow$$

最短路に含まれる辺 (i, j) では
このとき

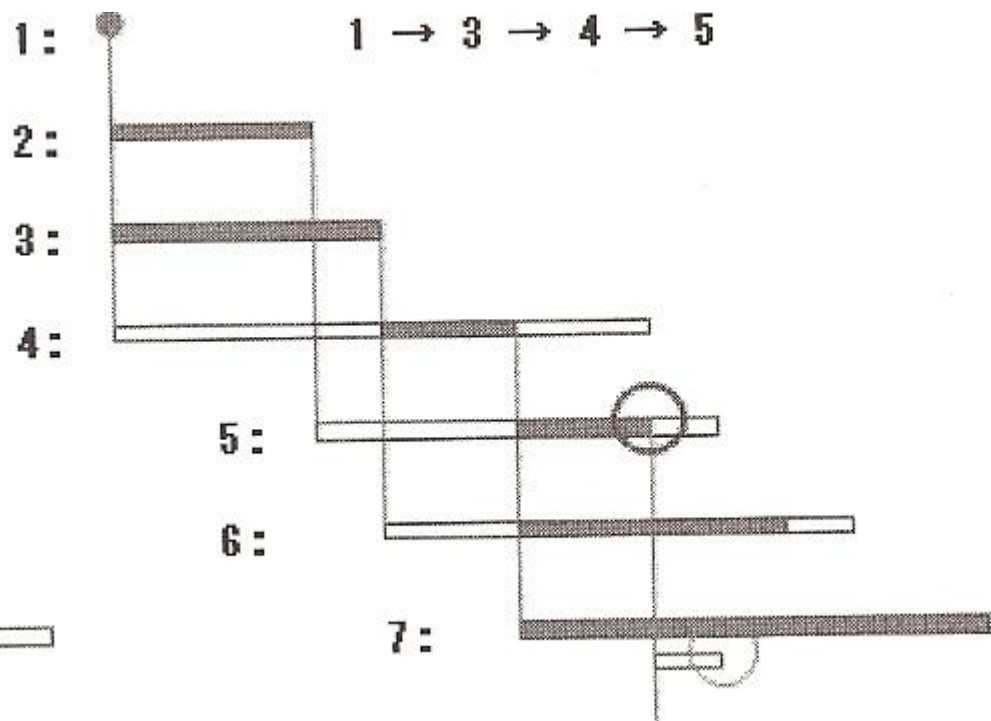
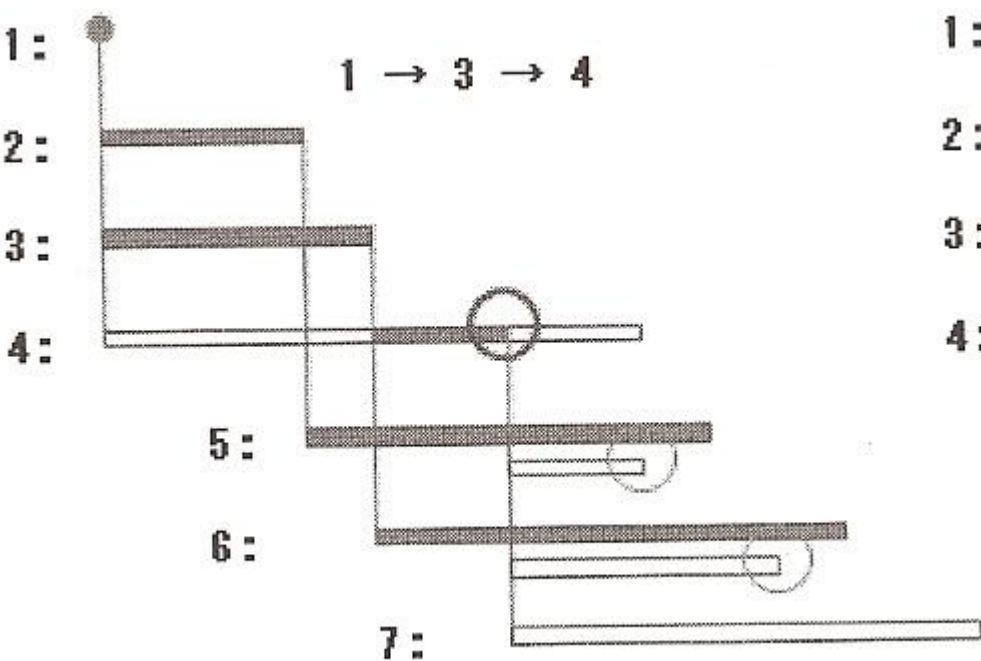
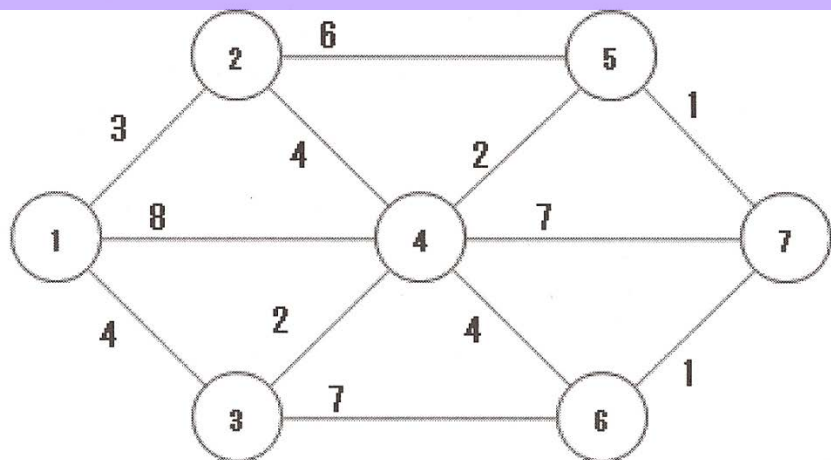
となり、

となる。

ガントチャートもどきの図による解法



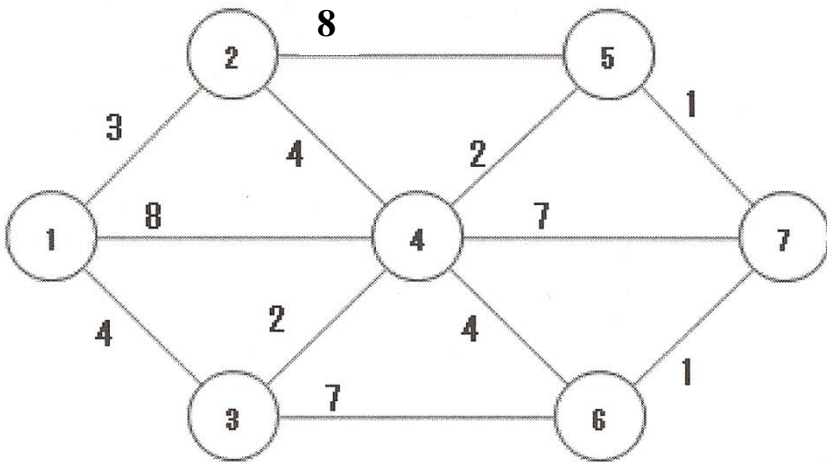
ガントチャートもどきの図による解法



任意の2点間の最短路 $d_{ij} \leftarrow \min\{d_{ij}, d_{ik} + d_{kj}\}$

	1	2	3	4	5	6	7
1	0	3	4	8	∞	∞	∞
2	3	0	∞	4	8	∞	∞
3	4	∞	0	2	∞	7	∞
4	8	4	2	0	2	4	7
5	∞	8	∞	2	0	∞	1
6	∞	∞	7	4	∞	0	1
7	∞	∞	∞	7	1	1	0

		1	2	3	4	5	6	7
k=1	1	0	3	4	8	∞	∞	∞
	2	3	0	∞	4	8	∞	∞
	3	4	∞	0	2	∞	7	∞
	4	8	4	2	0	2	4	7
	5	∞	8	∞	2	0	∞	1
	6	∞	∞	7	4	∞	0	1
	7	∞	∞	∞	7	1	1	0



		1	2	3	4	5	6	7
k=1	1	0	3	4	8	∞	∞	∞
	2	3	0	7	4	8	∞	∞
	3	4	7	0	2	∞	7	∞
	4	8	4	2	0	2	4	7
	5	∞	8	∞	2	0	∞	1
	6	∞	∞	7	4	∞	0	1
	7	∞	∞	∞	7	1	1	0

Warshall-Floyd法

任意の2点間の最短路

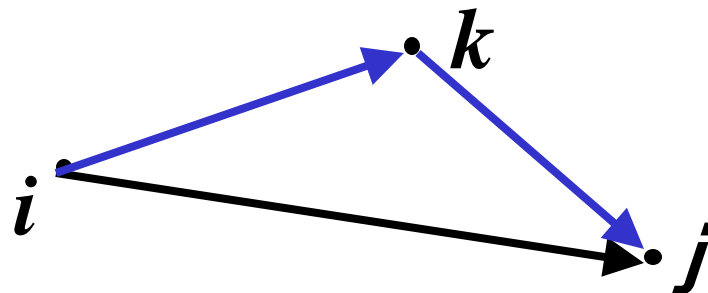
三角オペレーション

- 距離行列 $D = [d_{ij}]$

- 点 j に関する三角オペレーション

$$d_{ij} \leftarrow \min \{d_{ij}, d_{ik} + d_{kj}\}$$

for all $i, j = 1, \dots, n; i, j \neq k$



Warshall-Floyd法のアルゴリズム

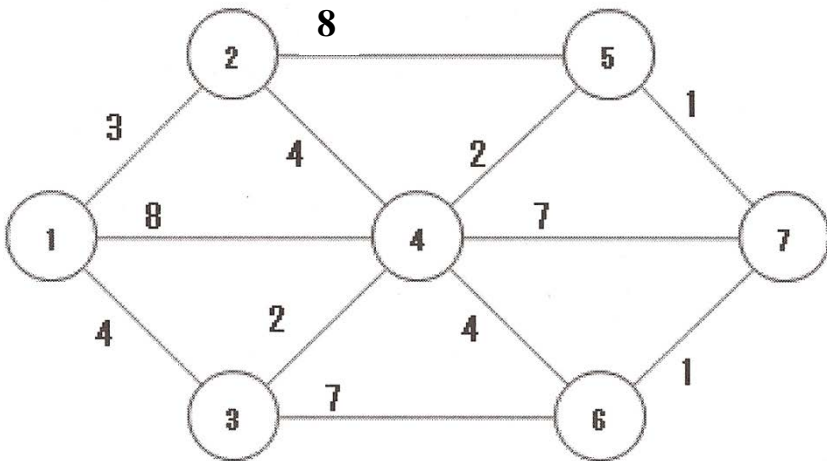
任意の2点間の最短路

- 元々の距離行列 $C = [c_{ij}]$
- 初期化
 - for all $i \neq j$ do $d_{ij} \leftarrow c_{ij}$
 - for $i = 1, \dots, n$ do $d_{ii} \leftarrow 0$
- 基本部分
 - for $k = 1, \dots, n$ do
 - for $i = 1, \dots, n ; i \neq k$ do
 - for $j = 1, \dots, n ; j \neq k$ do
 - $d_{ij} \leftarrow \min \{d_{ij}, d_{ik} + d_{kj}\}$

任意の2点間の最短路 $d_{ij} \leftarrow \min\{d_{ij}, d_{ik} + d_{kj}\}$

	1	2	3	4	5	6	7
1	0	3	4	8	∞	∞	∞
2	3	0	∞	4	8	∞	∞
3	4	∞	0	2	∞	7	∞
4	8	4	2	0	2	4	7
5	∞	8	∞	2	0	∞	1
6	∞	∞	7	4	∞	0	1
7	∞	∞	∞	7	1	1	0

		1	2	3	4	5	6	7
k=1	1	0	3	4	8	∞	∞	∞
	2	3	0	∞	4	8	∞	∞
	3	4	∞	0	2	∞	7	∞
	4	8	4	2	0	2	4	7
	5	∞	8	∞	2	0	∞	1
	6	∞	∞	7	4	∞	0	1
	7	∞	∞	∞	7	1	1	0



		1	2	3	4	5	6	7
k=1	1	0	3	4	8	∞	∞	∞
	2	3	0	7	4	8	∞	∞
	3	4	7	0	2	∞	7	∞
	4	8	4	2	0	2	4	7
	5	∞	8	∞	2	0	∞	1
	6	∞	∞	7	4	∞	0	1
	7	∞	∞	∞	7	1	1	0

		1	2	3	4	5	6	7
	1	0	3	4	8	∞	∞	∞
k=2	2	3	0	7	4	8	∞	∞
	3	4	7	0	2	∞	7	∞
	4	8	4	2	0	2	4	7
	5	∞	8	∞	2	0	∞	1
	6	∞	∞	7	4	∞	0	1
	7	∞	∞	∞	7	1	1	0

		1	2	3	4	5	6	7
	1	0	3	4	7	11	∞	∞
	2	3	0	7	4	8	∞	∞
k=3	3	4	7	0	2	15	7	∞
	4	7	4	2	0	2	4	7
	5	11	8	15	2	0	∞	1
	6	∞	∞	7	4	∞	0	1
	7	∞	∞	∞	7	1	1	0

		1	2	3	4	5	6	7
	1	0	3	4	7	11	∞	∞
k=2	2	3	0	7	4	8	∞	∞
	3	4	7	0	2	15	7	∞
	4	7	4	2	0	2	4	7
	5	11	8	15	2	0	∞	1
	6	∞	∞	7	4	∞	0	1
	7	∞	∞	∞	7	1	1	0

		1	2	3	4	5	6	7
	1	0	3	4	6	11	11	∞
	2	3	0	7	4	8	14	∞
k=3	3	4	7	0	2	15	7	∞
	4	6	4	2	0	2	4	7
	5	11	8	15	2	0	∞	1
	6	11	14	7	4	∞	0	1
	7	∞	∞	∞	7	1	1	0

		1	2	3	4	5	6	7
	1	0	3	4	6	11	11	∞
	2	3	0	7	4	8	14	∞
	3	4	7	0	2	15	7	∞
k=4	4	6	4	2	0	2	4	7
	5	11	8	15	2	0	∞	1
	6	11	14	7	4	∞	0	1
	7	∞	∞	∞	7	1	1	0

		1	2	3	4	5	6	7
	1	0	3	4	6	8	10	13
	2	3	0	6	4	6	8	11
	3	4	6	0	2	4	6	9
	4	6	4	2	0	2	4	7
k=5	5	8	6	4	2	0	6	1
	6	10	8	6	4	6	0	1
	7	13	11	9	7	1	1	0

		1	2	3	4	5	6	7
	1	0	3	4	6	8	10	13
	2	3	0	6	4	6	8	11
	3	4	6	0	2	4	6	9
k=4	4	6	4	2	0	2	4	7
	5	8	6	4	2	0	6	1
	6	10	8	6	4	6	0	1
	7	13	11	9	7	1	1	0

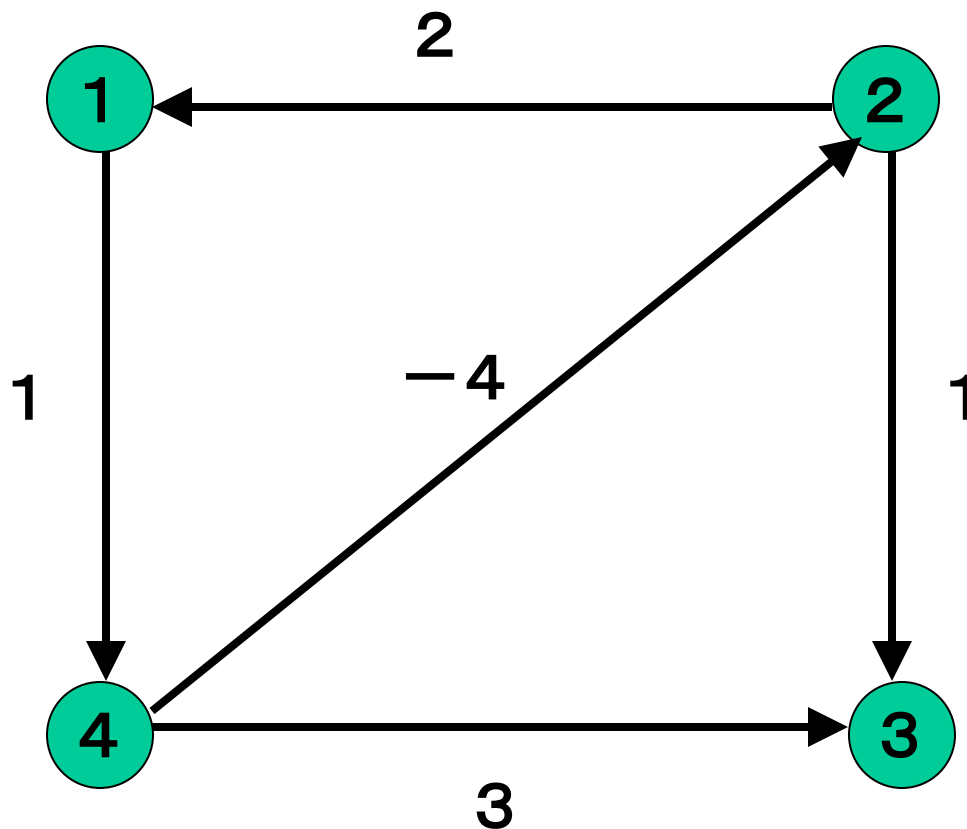
		1	2	3	4	5	6	7
	1	0	3	4	6	8	10	9
	2	3	0	6	4	6	8	7
	3	4	6	0	2	4	6	5
	4	6	4	2	0	2	4	3
k=5	5	8	6	4	2	0	6	1
	6	10	8	6	4	6	0	1
	7	9	7	5	3	1	1	0

		1	2	3	4	5	6	7
1	0	3	4	6	8	10	9	
2	3	0	6	4	6	8	7	
3	4	6	0	2	4	6	5	
4	6	4	2	0	2	4	3	
5	8	6	4	2	0	6	1	
k=6	6	10	8	6	4	6	0	1
7	9	7	5	3	1	1	0	

		1	2	3	4	5	6	7
1	0	3	4	6	8	10	9	
2	3	0	6	4	6	8	7	
3	4	6	0	2	4	6	5	
4	6	4	2	0	2	4	3	
5	8	6	4	2	0	6	1	
6	10	8	6	4	6	0	1	
k=7	7	9	7	5	3	1	1	0

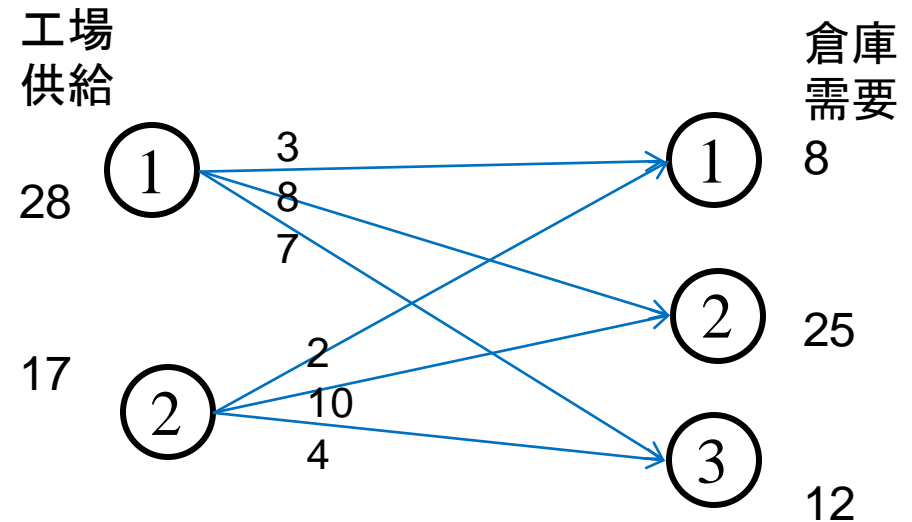
		1	2	3	4	5	6	7
1	0	3	4	6	8	10	9	
2	3	0	6	4	6	8	7	
3	4	6	0	2	4	6	5	
4	6	4	2	0	2	4	3	
5	8	6	4	2	0	2	1	
6	10	8	6	4	2	2	0	1
7	9	7	5	3	1	1	1	0

負の閉路を含む最短路問題



輸送問題

- ある製品を m 箇所の工場から n 箇所の倉庫に最も安い費用で輸送する
- 各工場からの供給可能量:
 $S_i (i=1, \dots, m)$
- 各倉庫の需要量:
 $D_j (j=1, \dots, n)$
- 工場 i から倉庫 j への製品1個あたりの輸送コストを c_{ij}
- 輸送費用を最小化する輸送量 $x_{ij} (i=1, \dots, m, j=1, \dots, n)$ を求める



実行可能解設定(ハウザッカー法)

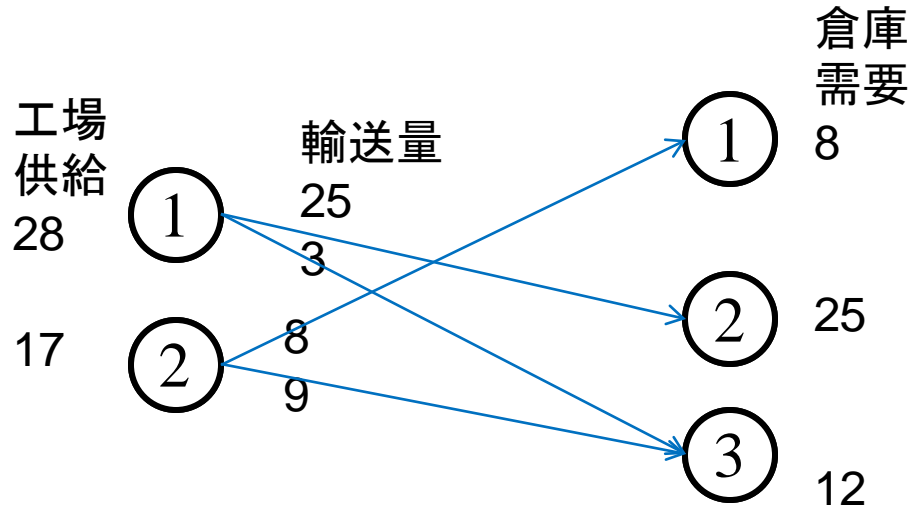
輸送費の安い枝(工場→倉庫)から輸送

工場 \ 倉庫	倉庫1	倉庫2	倉庫3	供給量(未達成量)
工場1	3	8	7	28
工場2	2	10	4	17
需要量(未達成量)	8	25	12	

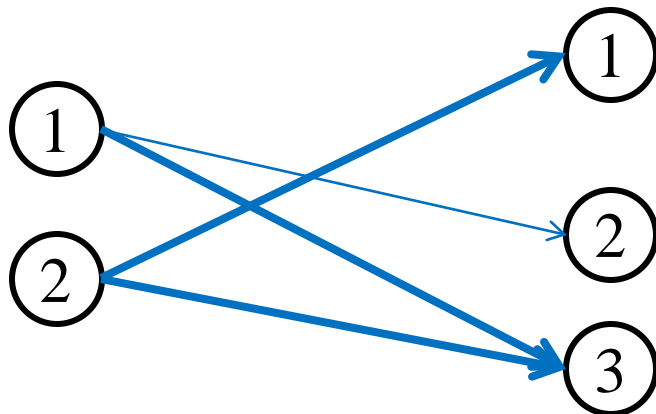
工場 \ 倉庫	倉庫1	倉庫2	倉庫3	供給量(未達成量)
工場1	3	8	7	28
工場2	2	10	4	17
需要量(未達成量)	8	25	12	

輸送費用は

飛び石法による解の改善1

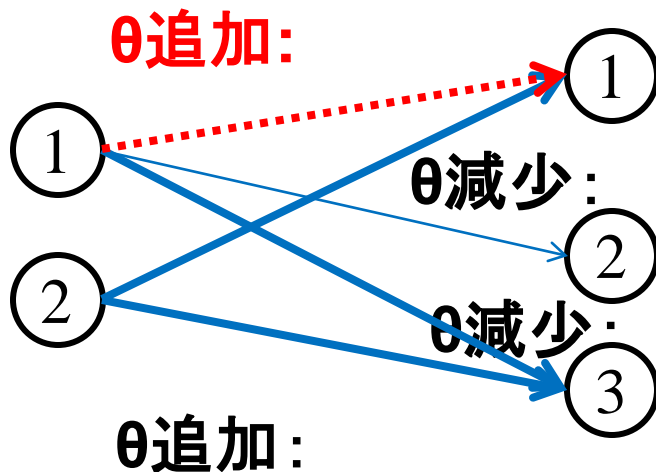
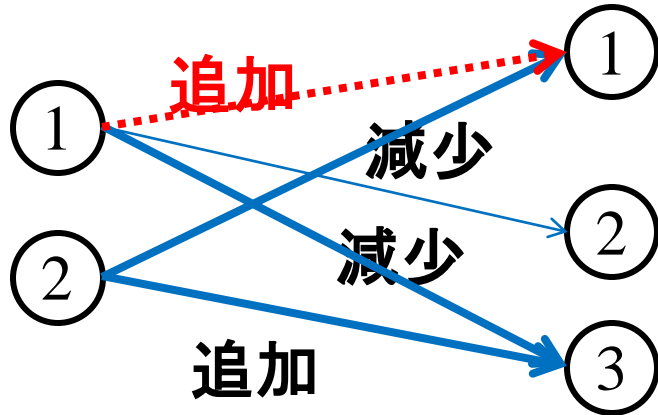


- ハウザッカー法で得られた解を改善
- **輸送量が0の枝()に注目**
(費用 で使われていない枝の中で最も安い)
- 輸送量は増加可能か？



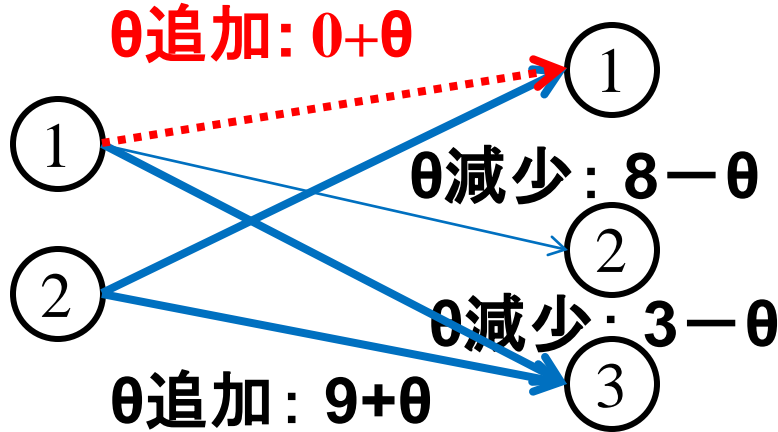
- **輸送量が** の枝を1つ選ぶと、輸送量が正の枝と閉路をなす
- 閉路(ループ): ある点から同じ点に戻る輸送経路

飛び石法による解の改善2



- θ ループとは何か？
- 輸送量の変動量を θ とする
- θ ループ: 閉路上では輸送量追加と減少の枝が交互に
- 各工場と倉庫には、輸送量追加と減少の枝が1本ずつ接続
- 各工場と倉庫の需要と供給を満足
- 輸送量が0の枝に輸送量 $\theta \geq 0$ を追加
- θ ループ: 閉路上では輸送量 θ 追加と θ 減少の枝が交互に
- 輸送費用の変動を計算
- 枝 _____ に輸送量 θ を増加させると
輸送費用は _____ 減少する

飛び石法による解の改善3



- 輸送量が0の枝に輸送量 $\theta \geq 0$ を追加
- θループ: 閉路上では θ 追加— θ 減少の枝が交互に

	倉庫1	倉庫2	倉庫3			
工場1	$0+\theta$	3	25	8	$3-\theta$	7
	増加				減少	
工場2	$8-\theta$	2	0	10	$9+\theta$	4
	減少				増加	

- 追加輸送量 $\theta \geq 0$ は

- _____ ≥ 0
- _____ ≥ 0
- _____ ≥ 0
- _____ ≥ 0

• を満たす最大の θ

- 輸送量 $\theta =$ _____ を追加
または減少

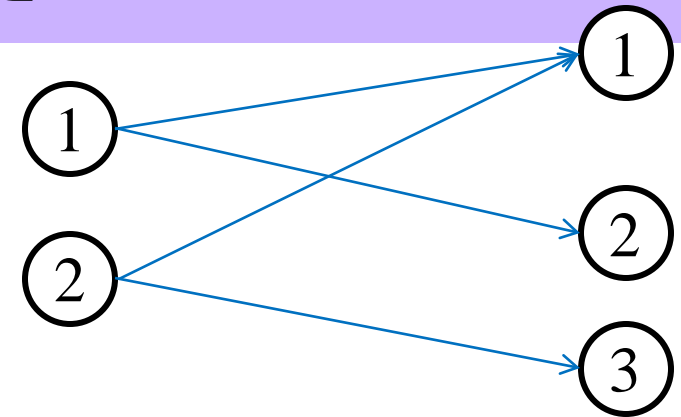
- 輸送費は _____ 減少
(273 \Rightarrow _____)

輸送費用
は

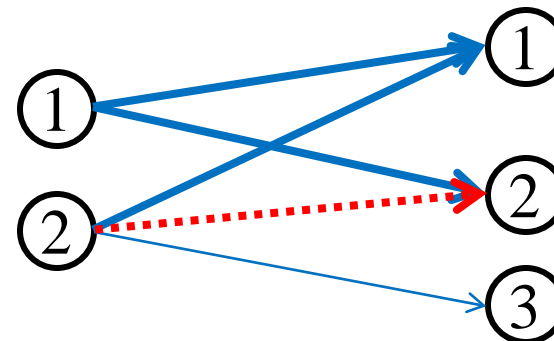
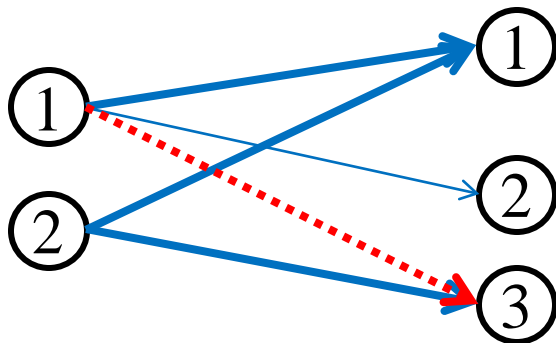
最適性の判定

	倉庫1	倉庫2	倉庫3
工場1	3	3	25
工場2	5	2	0

	倉庫1	倉庫2	倉庫3
工場1	8	0	7
工場2	10	12	4



- **θループ**: 費用の改善度を計算⇒改善できない場合(最適解が得られた)
- 輸送量が0である残りの6-4本の枝に輸送量θを追加できるかチェック
- (1)経路13をθ増加
- (2)経路22をθ増加



施設配置問題

関東地方を中心に営業を行ってきた輸入品販売業のK社では、関西地方に活動を拡大するため、京阪神地方に倉庫の賃借を行う計画を立てている。賃借の候補となる倉庫は m カ所にあつて、第 i 地点の倉庫 $W_i (i=1, \dots, m)$ の月間処理能力は a_i (トン/月)で、その経費(賃借料や維持費など毎月の固定費)は d_i (千円/月)である。また、関西一円に広がる消費地 $D_j (j=1, \dots, n)$ での輸入品の需要量 b_j (トン/月)と、 W_i から D_j へのトン当たり輸送費 c_{ij} (千円)が与えられたとして、すべての需要を満たし、毎月の総費用(倉庫経費+輸送費)を最小にする倉庫配置と輸送計画を求めたい。この問題を数理計画問題として定式化せよ。

施設配置問題 (p.100)

	需要地1	需要地2	需要地3	需要地4	需要地5	処理能力	固定費
倉庫1	4	9	5	10	5	120	120
倉庫2	7	10	3	4	12	110	110
倉庫3	10	11	4	6	2	80	80
倉庫4	9	5	13	5	10	60	60
倉庫5	4	6	12	9	3	60	60
需要	25	30	40	40	50		

施設配置問題の定式化

- 定数: d_i = 倉庫*i*の経費(固定費)
 c_{ij} = 倉庫*i*から需要地*j*への輸送単価
 a_i = 倉庫*i*を借りた場合の供給能力
 b_j = 需要地*j*の需要量
- 変数: y_i = 倉庫*i*を借りるとき1、さもなくば0
 x_{ij} = 倉庫*i*から*j*への輸送量 ($x_{ij} \geq 0$)
- 目的関数(総費用最小):
最小化 $z = \sum_i d_i y_i + \sum_i \sum_j c_{ij} x_{ij}$
制約
需要を満足しなければならない
倉庫を借りないならば、送り出してはいけない

変数の0-1制約、整数制約指定

EXCELソルバーでは制約条件の一部として指定

制約条件の追加

セル参照:(E)

制約条件:(N) **bin** **バイナリ**

0-1変数

OK 追加(A) キャンセル(C)

制約条件の追加

セル参照:(E)

制約条件:(N) **int** **整数**

整数変数

OK 追加(A) キャンセル(C)

0-1変数を含む ソルバーパラメータ設定

ソルバーのパラメータ ×

目的セルの設定:(I)

目標値: 最大値(M) 最小値(N) 指定値:(V)

変数セルの変更:(B)

制約条件の対象:(U)

\$B\$19:\$F\$19 >= \$B\$21:\$F\$21

\$G\$14:\$G\$18 = バイナリ

\$H\$14:\$H\$18 <= \$J\$14:\$J\$18

追加(A)

変更(C)

削除(D)

すべてリセット(R)

読み込み/保存(L)

制約のない変数を非負数にする(K)