

最適化・シミュレーション演習

第4回 分枝限定法

- ・ 授業サポートページ
<http://www.shiina.mgmt.waseda.ac.jp/optsim/>
- ・ 数理計画による最適化と(離散事象型)シミュレーションに関する演習を行う。使用するソフトウェアは、AMPL(+ GurobiまたはCPLEX), および, Simul8を想定している。
- ・ 演習では, 数理計画による最適化やシミュレーションの実践的能力を身につけることを目指す。履修者は, Cを使用できる環境を有するPCを持参すること。受講者は, 実験室にて, 演習で使用する C, AMPL, Simul8をダウンロードできる。

数理計画問題を解く解法(アルゴリズム)

- ・ 「定式化」された問題は、適当な解法で解き、解を求める
- ・ ソフトウェアを利用して解くか、自分でプログラムを作成
- ・ 解法の種類(数理計画法)
 - 厳密解法(最適性を保証する解を求める解法)
 - 近似解法(最適性は保証しないが、良い解を早く求める)
- ・ 列挙法: いかにか「すべての」解を『列挙』するか(直接/間接)
 - 陽に(explicit)列挙/陰に(implicit)列挙
- ・ バックトラック法(backtrack algorithm)
 - プログラムは比較的容易(列挙順序は固定)
- ・ 分枝限定法(branch and bound method)
 - 解の列挙順序は解法の詳細に大きく依存

ナップサック問題の緩和問題

連続緩和: 整数条件を緩め、 $0 \leq x_j \leq 1$ とする

(KP-LP) $\max \sum_{j=1}^n c_j x_j$
s.t. $\sum_{j=1}^n a_j x_j \leq b, 0 \leq x_j \leq 1, \forall j$
 $c_j/a_j \geq c_{j+1}/a_{j+1}, j=1, \dots, n-1$ が成り立つと仮定してよい(効率順)

例: (KP-LP) 最大化 $z = 7x_1 + 8x_2 + 3x_3$
制約 $3x_1 + 4x_2 + 2x_3 \leq 6$
 $0 \leq x_j \leq 1, \forall j$

- ・ 2.33(万円/kg) \geq 2(万円/kg) \geq 1.5(万円/kg)
- ・ 緩和問題の最適解は効率順に品物を詰め込み、入りきらない品物を一部分だけ入れる $x_1 = \quad, x_2 = \quad, x_3 = \quad$
- ・ 緩和問題の最適解は0-1条件を満たしていない。
- ・ よって、 $x_1 = \quad, x_2 = \quad, x_3 = \quad$ へと小数値を切り捨てると(KP)の実行可能解が得られるが、最適解ではない。
- ・ 緩和問題の最適解を、四捨五入、切上げ、切下げなどにより整数値に丸めても、対応する整数計画問題の最適解が得られるとは限らない
- ・ 緩和問題の最適目的関数値 \geq 元問題の最適目的関数値

ナップサック問題の連続緩和問題(貪欲解) 効率の良い品物から(小数解を許し)詰め込む

(KP1) 最大化 $z = 10x_1 + 6x_2 + 2x_3$
制約 $4x_1 + 3x_2 + 2x_3 \leq 5, 0 \leq x_j \leq 1, \forall j$

緩和問題の最適解: $x_1 = \quad, x_2 = \quad, x_3 = \quad$

ナップサック問題の最適解: $x_1 = \quad, x_2 = \quad, x_3 = \quad$

緩和問題の最適目的関数値 \geq 元問題の最適目的関数値

(KP2) 最大化 $z = 18x_1 + 15x_2 + 6x_3 + 2x_4$

制約 $5x_1 + 4x_2 + 2x_3 + x_4 \leq 6, 0 \leq x_j \leq 1, \forall j$

効率 $\geq \geq \geq$ なので、 \quad の順に入れる

緩和問題の最適解: $x_1 = \quad, x_2 = \quad, x_3 = \quad, x_4 = \quad$

ナップサック問題の最適解: $x_1 = \quad, x_2 = \quad, x_3 = \quad, x_4 = \quad$

緩和問題の最適目的関数値 \geq 元問題の最適目的関数値

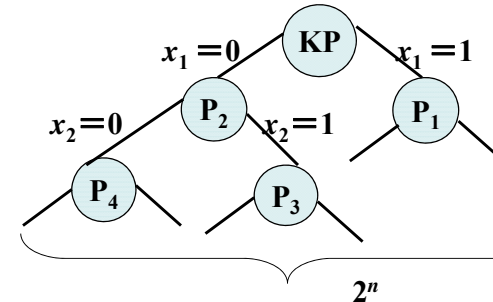
∴

緩和問題は、条件を緩めているので良い値が出る

分枝限定法 Branch and Bound Method

- **分枝(branching)** 変数値を枝分かれしながら固定
====> 子問題、部分問題へ分枝
- **限定(bounding)** 条件を考慮して解の範囲を限定
====> 全列挙を行う必要がない場合もある
- 基本的用語(z^* : 元問題の最適目的関数値)
- **下界値 $\leq z^* \leq$ 上界値**
- 最大化問題では、下界値は実行可能解から、上界値は緩和問題から得られる
 - 暫定(目的関数)値: これまでに見つかった最良の解の目的関数値
 - 暫定解: これまでに見つかった最良解
 - 分枝変数: 分枝の対象となる変数
 - 分枝頂点: 分枝の対象となる頂点(子問題)
 - 未分枝頂点: まだ探索が終わっていない頂点(子問題)

分枝操作(branching operation)



- ある問題(「親問題」)の実行可能領域をいくつか分割して、複数の「子問題(部分問題)」を生成する操作。
- **分枝変数**: 分割に用いた変数
- **列挙木**
- **子問題=列挙木の頂点**

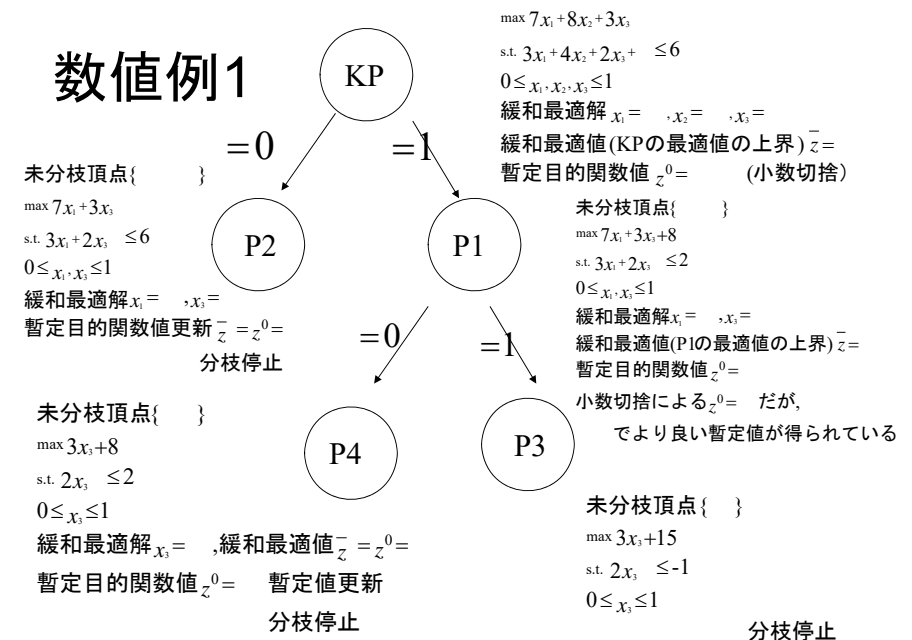
限定操作(bounding operation) <最大化の場合>

- ある子問題に分枝操作を施す必要があるか否かを判定
- 具体的には、緩和問題から得られる上界値が、手元にある暫定値より小さい場合、分枝を停止
- 緩和してもこれまでに得られた解より悪い値しか得られない

0-1ナップサック問題に対する分枝限定法の設計例

- 1) **上界値の算出方法**
線形緩和(LP)
- 2) **下界値(実行可能解)の算出方法** (KPは容易)
LP最適解の切り下げ
- 3) **分枝変数の選択** (どの変数で枝分かれするか?)
LP最適解で小数値をとる変数=0 問題番号を大きく(左子問題)
LP最適解で小数値をとる変数=1 問題番号を小さく(右子問題)
- 4) **分枝頂点(分枝子問題)の選択** (どの頂点から分枝するか?)
深さ優先規則(未分枝頂点リストから最も番号の大きいもの)
- 5) **分枝が停止する場合**
0-1条件を満たす
実行不可能な場合
限定操作

数値例1



分枝限定法の実装

- 分枝限定法(BB)は、混合整数計画問題に対しては、一般的なソルバーでも使用可能
- 分枝限定法のカスタマイズ
 - 分枝切除法(分枝限定法+切除平面法)
 - 分枝価格法(分枝限定法+列生成法)
- 他にも、特定の細かい分枝ルールを制御したい、あるいはLPベースでない場合など
- これまではLPに基づくBBですら、実装は困難
 - 各子問題のデータ、未分枝頂点の管理が難しい
- AMPL(second edition以降)によると、反復計算(データ置換(定数、係数)、制約式、変数追加など)容易に

ナップサック問題(緩和問題)のモデルファイル

- 次のような3つのファイルを作業フォルダAMPLWORK(C:\%amplcm%\%amplwork%)に作成する。
- knapsack-relax.mod ファイル: ナップサック問題の連続緩和問題を記述したファイル
- knapsack-relax.dat ファイル: ナップサック問題のデータを記述したファイル
- knapsack-relax.run ファイル: AMPL のコマンドを記述したファイル
- ファイル knapsack-relax.mod の内容(以降はコメント)

```
param Nitem;           #品物数をNitem と定義
param weight{i in 1..Nitem}; #各品物に重さ(weight)を定義(各定数、変数の次元はNitem でよい)
param value{i in 1..Nitem}; #各品物に価値(value)を定義
param l{i in 1..Nitem};   #0-1 制約の緩和制約における下限
param u{i in 1..Nitem};   #0-1 制約の緩和制約における上限
param capacity;          #ナップサックの容量
var x{i in 1..Nitem} >= 0; #各品物(入れる/入れない)に対応する変数、binary にすればMIP
maximize Profit: sum{i in 1..Nitem} value[i]*x[i];           #目的関数Profit
subject to Capacity_Constraint: sum{i in 1..Nitem} weight[i]*x[i] <= capacity; #ナップサックの容量制約
subject to Upper_Lower_Bound {i in 1..Nitem}: l[i] <= x[i] <= u[i]; #0-1 制約を緩和した上下限
```

ナップサック問題(緩和問題)のコマンドスクリプト

- knapsack-relax.run ファイル: AMPL のコマンドを記述したファイル

```
model knapsack-relax.mod ;      #モデルファイル指定
data knapsack-relax.dat ;       #データファイル指定
option display_round 6;         #小数点以下6桁表示
option solver cplex;            #ソルバにCPLEXを指定、これがないとMINOSが動く
solve;                          #問題の求解(貪欲解だが、ソルバで解く)
expand > knapsack-relax.sol;     #ファイル(knapsack-relax.sol)に定式化表示
display Profit > knapsack-relax.sol; #ファイル(knapsack-relax.sol)に目的関数値
display x > knapsack-relax.sol;   #ファイル(knapsack-relax.sol)に最適解
display Capacity_Constraint.dual > knapsack-relax.sol; #ナップサック制約の双対変数
display Upper_Lower_Bound.dual > knapsack-relax.sol;  #0-1緩和制約の双対変数
#制約名.dualで双対変数
#>ファイル名を省略すると、表示は画面に
```
- コマンドプロンプトにおいて、「ampl knapsack-relax.run」と入力
- 最適解情報ファイル(knapsack-relax.sol)が作成される
- 演習問題の解を確認しよう

結果ファイル(knapsack-relax.sol)

Profit = 13.000000 #最適目的関数値

x [*] := #最適なxの値;

1 1.000000

2 0.750000

3 0.000000

;

#双対変数yの値

Capacity_Constraint.dual = 2.000000

#双対変数zの値

Upper_Lower_Bound.dual [*] :=

1 1.000000

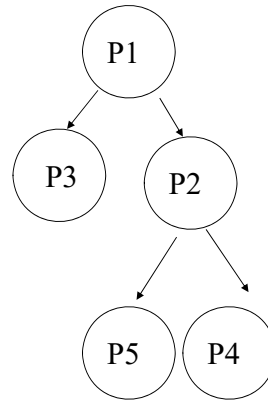
2 0.000000

3 0.000000

;

未分枝頂点リスト ACTIVE_NODELIST

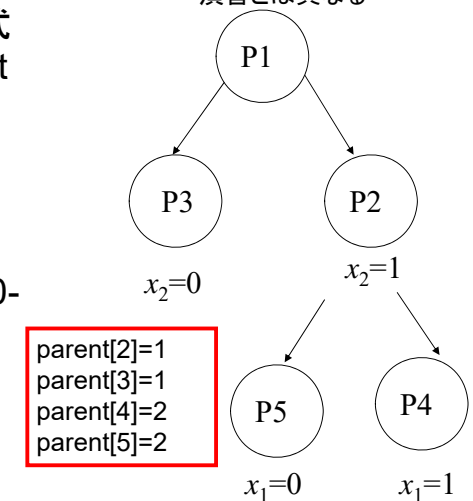
- 未分枝頂点を配列 ACTIVE_NODELIST に保存
- 子問題を解く場合、その頂点番号が削除
- 分枝する場合、新たな頂点番号が追加
- ACTIVE_NODELIST={1}
- ACTIVE_NODELIST={2,3}
- ACTIVE_NODELIST={2}
- ACTIVE_NODELIST={5,4}
- ACTIVE_NODELIST={4}
- ACTIVE_NODELIST= \varnothing
- 未分枝頂点リストが空集合ならば終了
- 配列のサイズ size_activenode
- 子問題を解くと、サイズは1減少
- 分枝すると、サイズは2つ増加
- size_activenode=1
- size_activenode=2
- size_activenode=1
- size_activenode=2
- size_activenode=1
- size_activenode=0
- 配列のサイズが0ならば終了



各頂点でのデータ保存

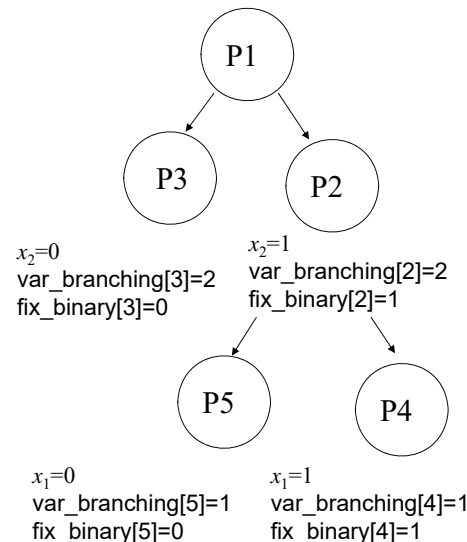
根ノードを問題1と定義
演習とは異なる

- 各子問題のデータ(定式化、knapsack-relax.dat に対応するデータ)をすべての子問題について保存すると膨大な記憶領域必要
- 各子問題に加えられる0-1限定制約のみを保存
- 各頂点の親頂点を保存



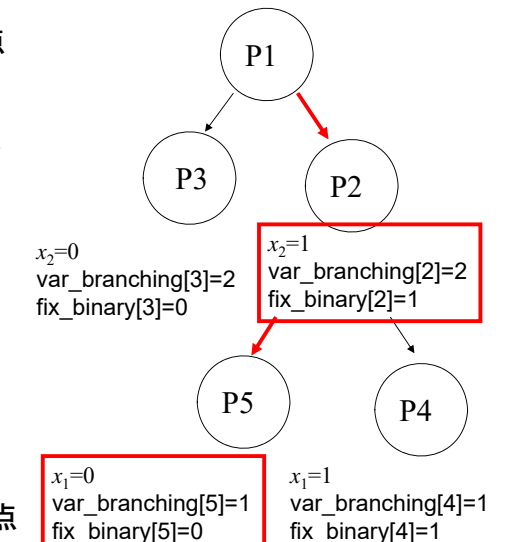
子問題のデータ作成: データ構造

- 同時に解ける問題は1つ
- 子問題のデータをその都度作成
- 分枝制約を等式制約として加えるのではなく、
 $l[i] \leq x[i] \leq u[i]$
の $l[i], u[i]$ を書き換える
- var_branching[i] : 子問題 i で変数 $x_{\text{var_branching}[i]}$ が分枝変数
- fix_binary[i] : 子問題 i で分枝変数 $x_{\text{var_branching}[i]}$ が固定される値



子問題のデータ作成: 子問題一根への道

- 子問題選択は、未分枝頂点リストの末尾(奥行優先)
ACTIVE_NODELIST[size_activenode]
- 当該子問題より、親ノードを根ノードまで探索
- 子問題5で、 $0=l[1] \leq x_1 \leq u[1]=0$
 $l[\text{var_branching}[5]] := \text{fix_binary}[5];$
 $u[\text{var_branching}[5]] := \text{fix_binary}[5];$
- 子問題2=parent[5]を探索
- 子問題2で、 $1=l[2] \leq x_2 \leq u[2]=1$
 $l[\text{var_branching}[2]] := \text{fix_binary}[2];$
 $u[\text{var_branching}[2]] := \text{fix_binary}[2];$
- 子問題2の親問題は根(頂点1)なので終了



分枝するための条件

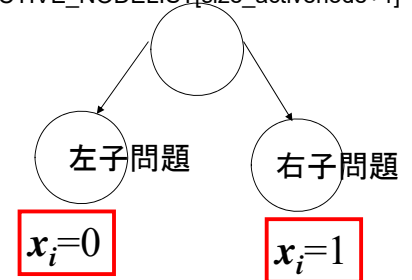
- 次の3つが同時に成り立つときのみ分枝(and条件)
- 整数解が得られない
exists {i in 1..Nitem}
 $x[i]*(1-x[i]) > \text{epsilon}$
 $x_i(1-x_i), i=1,...,n$ のうち、判定係数 ϵ より大きいものが存在
- 子問題が実行可能 (solve_result="solved")
- 子問題の目的関数値が暫定値よりよい(Profit > tmpprofit)
- 左の条件より次の3つのいずれかが成り立つとき分枝停止(or条件)
- 整数解が得られた
exists {i in 1..Nitem}
 $x[i]*(1-x[i]) \leq \text{epsilon}$
- 子問題が実行不可能 (solve_result="infeasible")
- 子問題の目的関数値が暫定値以下になる(これ以上分枝操作を続けても、暫定値よりよい解は得られない: **限定操作**) Profit <= tmpprofit

子問題への分枝

問題番号

ACTIVE_NODELIST[size_activenode+1]

- 解く問題は常に未分枝頂点リストの末尾
- 現在までに生成された問題総番号total_node_number
- 子問題解いた時点で
size_activenode =
size_activenode - 1



- 左子問題
total_node_number+2
- 分枝変数
var_branching[total_node_number+2]=i
fix_binary[total_node_number+2]=0
- 右子問題
total_node_number+1
- 分枝変数
var_branching[total_node_number+1]=i
fix_binary[total_node_number+2]=1

演習問題

- 分枝停止となる場合、分枝停止理由をファイルに表示させる
 - 整数解が得られた
 - 実行不可能
 - 暫定値よりよい解がない(限定操作)
- 施設配置問題への適用
- (発展的課題: 奥行優先以外の子問題選択規則(幅優先)は難しい...)

結果ファイル(.sol): 出力はカスタマイズできる

```

反復1
*****
Total number of subproblems 1
Current Problem 1
ACTIVE_NODELIST[1]=1
size_activenode = 1.000000

solve_result = solved

Profit = 13.000000

:   l   u   x   :=
1  0.000000  1.000000  1.000000
2  0.000000  1.000000  0.750000
3  0.000000  1.000000  0.000000
;

INTEGER CONSTRAINT VIOLATED
Subproblem 2 and 3 generated
TEMPORALLY objective value      -
10000000000.000000
  
```

```

反復2
*****
Total number of subproblems 3
Current Problem 3
ACTIVE_NODELIST[1]=2
ACTIVE_NODELIST[2]=3
size_activenode = 2.000000

solve_result = solved

Profit = 10.000000

:   l   u   x   :=
1  0.000000  1.000000  1.000000
2  0.000000  0.000000  0.000000
3  0.000000  1.000000  1.000000
;

BRANCHING stopped: integer solution obtained
TEMPORALLY objective value      -10000000000.000000
TEMPORALLY objective value refined 10.000000
  
```

分枝停止理由をファイルに表示させる

- 実行不可能

```
if (solve_result="infeasible") then
```

```
{  
    printf: "BRANCHING stopped: infeasibility ¥n" >bb-knapsack.sol;  
}
```

- 整数解が得られた

```
if ((forall {i in 1..Nitem} x[i]*(1-x[i]) < epsilon)  
    and (solve_result="solved")) then
```

```
{  
    printf: "BRANCHING stopped: integer solution obtained ¥n" >bb-knapsack.sol;  
}
```

- 暫定値よりよい解がない(限定操作)

```
if ( (Profit <= tmpprofit)
```

```
    and (solve_result="solved")) then
```

```
{  
    printf: "BRANCHING stopped: bounding procedure ¥n" >bb-knapsack.sol;  
}
```