

数理計画法 第7回

ネットワーク計画

3. 最小費用フロー問題

非線形計画

担当: 塩浦昭義

(情報科学研究科 助教授)

shioura@dais.is.tohoku.ac.jp

復習: 最小費用フロー問題の定義

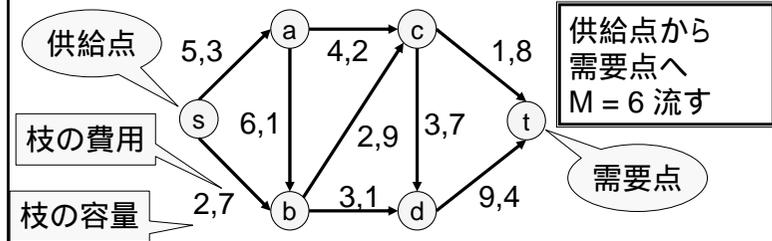
入力: 有向グラフ $G = (V, E)$

供給点 $s \in V$, 需要点 $t \in V$,

需要(供給)量 $M > 0$

各枝 $(i, j) \in E$ の容量 $u_{ij} \geq 0$, 費用 c_{ij}

出力: 需要供給を満たすフローで総費用が最小のもの



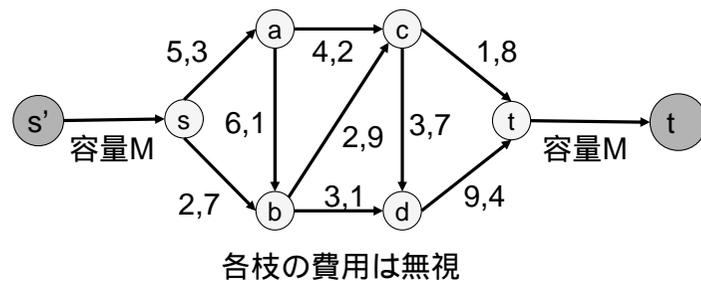
復習: 需要供給を満たすフローの求め方

(1) 人工問題として最大フロー問題を作る

(2) 人工問題の最大フローにおいて

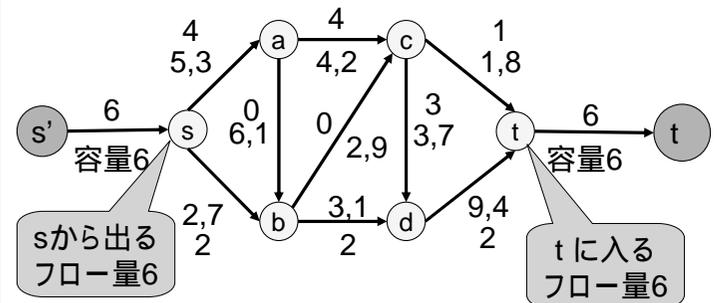
$f = M$ 現在のフローは需要供給を満たす

$f < M$ 需要供給を満たすフローは存在しない



復習: 需要供給を満たすフローの求め方

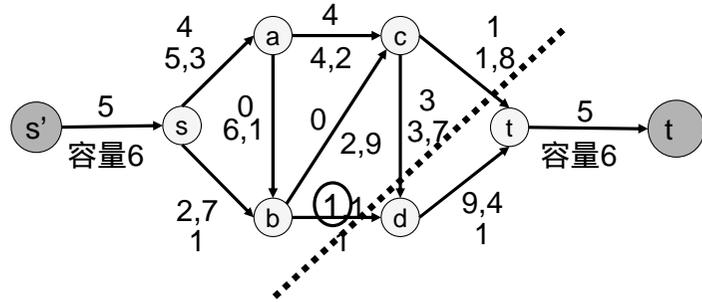
人工問題の最大フローを求める



t' への供給量 = M 需要供給を満たすフローが得られた

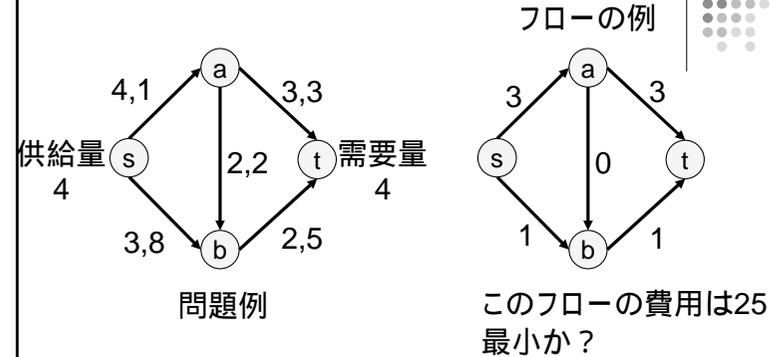
復習: 需要供給を満たすフローの求め方

人工問題の最大フローを求める



t' への供給量 $< M$
 需要供給を満たすフローは存在しない(証拠: 最小カット)

フローの最適性判定



どうやって最小費用フローであることを判定するか?
 - - - 残余ネットワークの利用

残余ネットワークの作り方(その1)

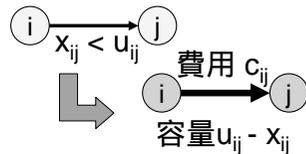
最大フローのときとほとんど同じ作り方

$x = (x_{ij} \mid (i, j) \in E)$: 現在のフロー

➡ フロー x に関する残余ネットワーク $G^x = (V, E^x)$
 $E^x = F^x \cup R^x$

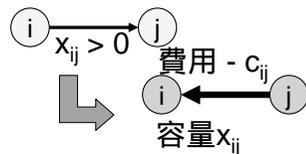
順向きの枝集合

$F^x = \{ (i, j) \mid (i, j) \in E, x_{ij} < u_{ij} \}$
 容量 $u^x_{ij} = u_{ij} - x_{ij}$, 費用 c_{ij}

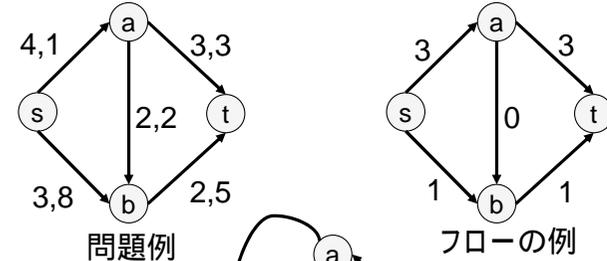


逆向きの枝集合

$R^x = \{ (j, i) \mid (i, j) \in E, x_{ij} > 0 \}$
 容量 $u^x_{ji} = x_{ij}$, 費用 $-c_{ij}$



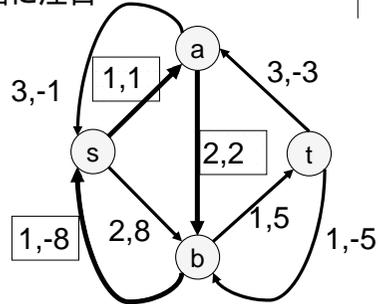
残余ネットワークの作り方(その2)



残余ネットワーク

残余ネットワークの性質(その1)

残余ネットワークの閉路に注目

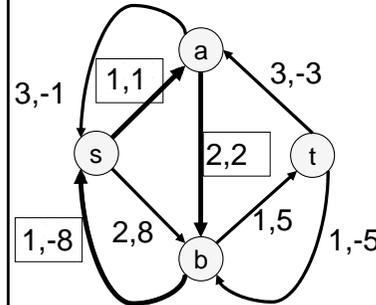


閉路の容量
= 閉路に含まれる枝の容量の最小値=1
閉路の費用
= 閉路に含まれる枝の費用の和=-5

残余ネットワークの性質(その2)

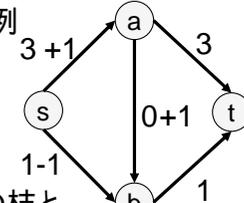
残余ネットワークの閉路を用いてフローを更新

残余ネットワーク



閉路の容量 =1
閉路の費用 =-5

フローの例



閉路の枝と
同じ向き フロー値に+
逆の向き フロー値に-
無関係 フロー値は不変

この更新により、フローの費用は (= -5) 増加

残余ネットワークの性質(その3)

以上の議論より、以下が成り立つ

性質: 残余ネットワークに費用が負の閉路が存在
フローの費用を減少させることが可能
現在のフローは費用最小でない

実は、逆も成り立つ(証明は後で)

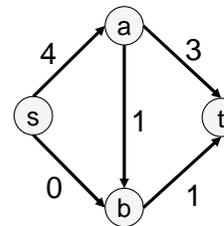
性質: 現在のフローは費用最小でない
残余ネットワークに費用が負の閉路が存在

2つの性質をまとめると

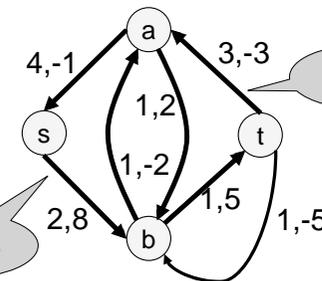
定理: 現在のフローは費用最小
残余ネットワークに費用が負の閉路が存在しない

残余ネットワークの性質(その4)

修正後のフロー



残余ネットワーク



費用が負の閉路がない
現在のフローは費用最小

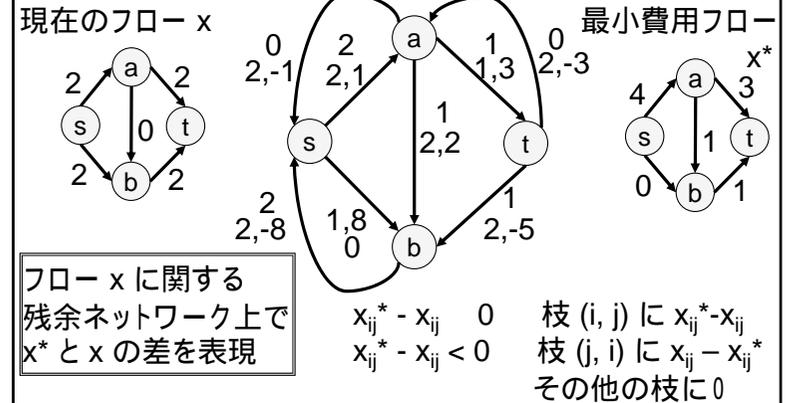
負閉路消去法

最小費用フローを求めるためのアルゴリズム

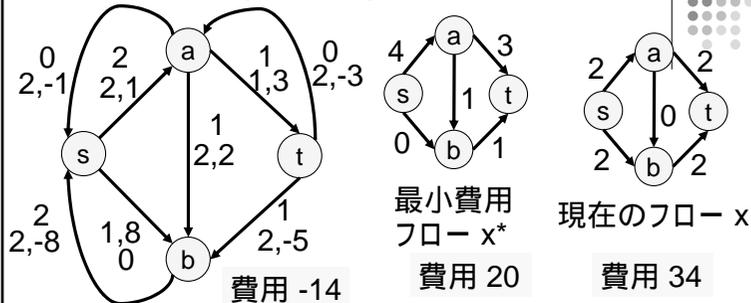
- ステップ0: 人工問題を解いて、需要供給量を満たすフローを求める
- ステップ1: 現在のフローに関する残余ネットワークを作る
- ステップ2: 残余ネットワークに費用が負の閉路が存在しない 現在のフローは費用最小(終了)
- ステップ3: 残余ネットワークの費用が負の閉路を求め、それを用いて現在のフローを更新する
- ステップ4: ステップ1へ戻る

性質の証明(その1)

性質: 現在のフローは費用最小でない
残余ネットワークに費用が負の閉路が存在



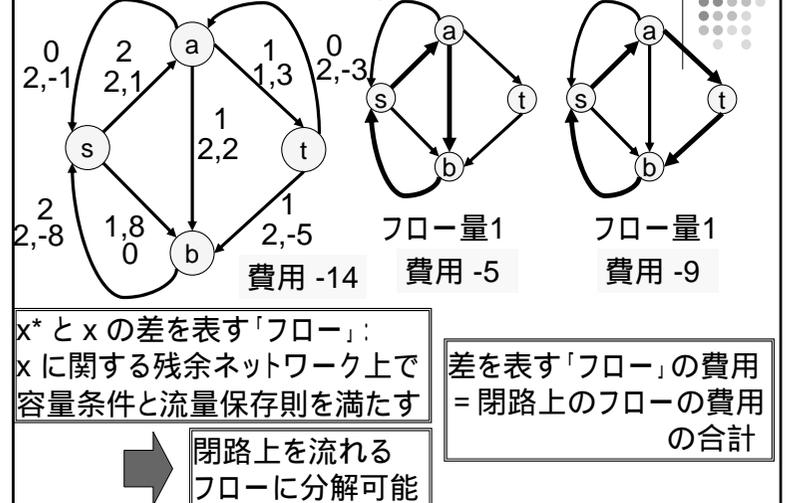
性質の証明(その2)



x^* と x の差:
 x に関する残余ネットワーク上で容量条件と流量保存則を満たす残余ネットワーク上の「フロー」

差を表す「フロー」の費用
 $= (x^* \text{の費用}) - (x \text{の費用})$
 < 0

性質の証明(その3)

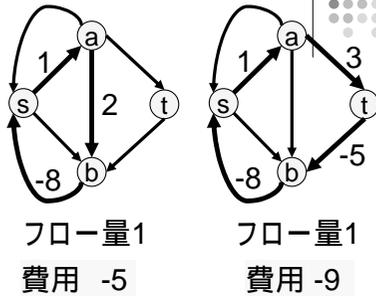


性質の証明(その4)

閉路上のフローの
費用の合計 費用 -14
= 差を表す「フロー」の費用
< 0

閉路上を流れるフロー
の費用
= (閉路の費用)
× (フロー量)

- ➡ いずれかの閉路の費用は負
- ➡ x の残余ネットワークに費用が負の閉路が存在 (証明終わり)



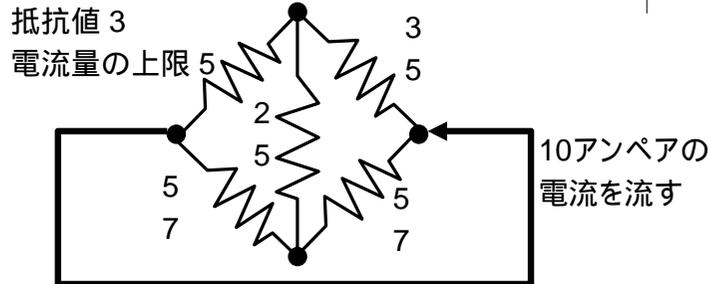
参考: 目的関数が非線形関数の 最小費用流問題

これまで扱ってきた最小費用流問題:
各枝の費用は線形関数 $f_{ij}(x_{ij}) = c_{ij} \times x_{ij}$

➡ 非線形関数 $f_{ij}(x_{ij})$ の場合に拡張

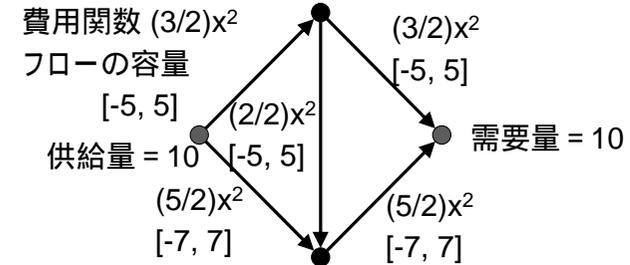
電気回路の例:
抵抗値 R の抵抗に電流が x アンペア流れると
消費されるエネルギー量は
 $f(x) = (1/2) R x^2$ (2次の非線形関数)

参考: 目的関数が非線形関数の 最小費用流問題



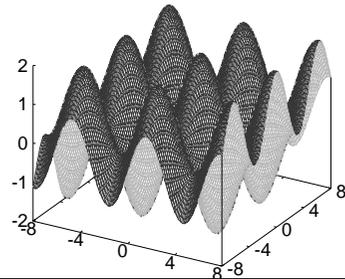
各抵抗に流れる電流量はどのように決まるか?
回路全体で消費される総エネルギー量を最小にする
最小費用流問題へ

参考: 目的関数が非線形関数の 最小費用流問題



対応する非線形最小費用流問題(費用が2次関数)
- 負閉路消去法の拡張版を使って解くことが可能

第3章 非線形計画



非線形計画問題とは？

目的関数や制約式が必ずしも線形でない
数理計画問題

例：長方形の外周最小化問題

最小化 $2x + 2y$

条件 $xy = 1$
 $x, y > 0$

x: 縦の長さ

y: 横の長さ



非線形の
不等式

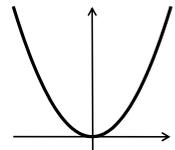
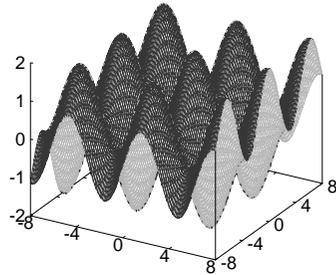
➔ 非線形計画問題

非線形関数の例(その1) [p.87]

非線形関数 — 線形でない関数

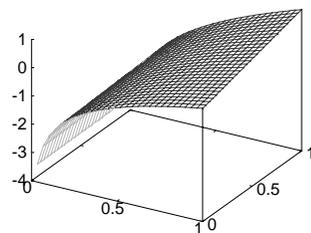
微分可能な非線形関数の例

$f_2(x_1, x_2) = \sin x_1 + \cos x_2$



$f_1(x) = x^2$

$f_3(x_1, x_2) = x_1 x_2 + \log x_1$

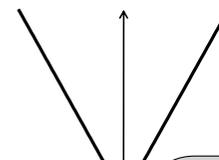


非線形関数の例(その2) [p.88]

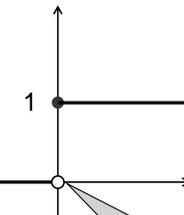
微分不可能な非線形関数の例

$f_4(x) = |x|$

$f_5(x) = \begin{cases} 1 & (x \geq 0 \text{ のとき}) \\ 0 & (x < 0 \text{ のとき}) \end{cases}$



x = 0 で
微分不可能



x = 0 で
微分不可能
不連続

この授業：
主に何回でも微分可能な関数を扱う

非線形計画問題の分類 [p.6,97,131]



制約なし最適化問題

入力: 目的関数 $f(x)$ のみ

$$\text{最小化 } f(x) \text{ 条件 なし } (x \in \mathbb{R}^n)$$

制約つき最適化問題

入力: 目的関数 $f(x)$
および制約を表す関数 $g_i(x)$ ($i = 1, 2, \dots, m$)

$$\text{最小化 } f(x) \text{ 条件 } g_i(x) \leq 0 \text{ (} i = 1, 2, \dots, m \text{)}$$

この講義では、制約なし問題を主に扱う

非線形計画問題の分類 [p.6,97,131]



制約つき問題と制約なし問題の関係

• 制約つき問題は制約なし問題に変形できる

$$\text{最小化 } f(x) \text{ 条件 } g_i(x) \leq 0 \text{ (} i = 1, 2, \dots, m \text{)}$$



$$\text{最小化 } f(x) + h(x) \text{ 条件 なし}$$

$$h(x) = \begin{cases} 0 & (g_i(x) \leq 0, i = 1, 2, \dots, m) \\ M & (\text{その他}) \end{cases} \quad \begin{matrix} M \text{ は十分に} \\ \text{大きい正数} \end{matrix}$$

この制約なし問題を直接解くことは難しい

• 制約なし問題を繰り返し解くことにより、制約つき問題を解くことが出来る

p.146 ペナルティ関数法、バリア関数法

勾配ベクトル [p.89]



関数 f の勾配ベクトル

$$\nabla f(x) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_1} \\ \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial x_n} \end{pmatrix}$$

一変数関数の場合は $\nabla f(x) = f'(x)$

例:

$$f_1(x) = x^2 \implies \nabla f_1(x) = 2x$$

$$f_2(x_1, x_2) = \sin x_1 + \cos x_2$$

$$\implies \nabla f_2(x) = \begin{pmatrix} \cos x_1 \\ -\sin x_2 \end{pmatrix}$$

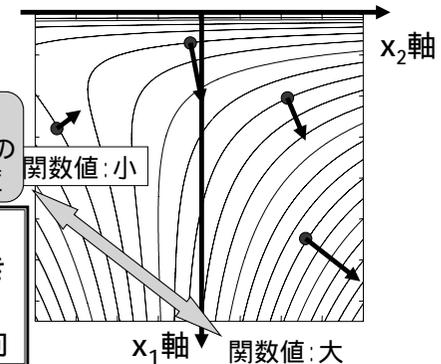
勾配ベクトル(続き) [p.89]



$$f_3(x_1, x_2) = x_1 x_2 + \log x_1$$

$$\nabla f_3(x) = \begin{pmatrix} x_2 + 1/x_1 \\ x_1 \end{pmatrix}$$

関数 f_3 の等高線と
勾配ベクトルの方向



等高線と
勾配ベクトルの
角度は90度

関数値: 小

関数値: 大

勾配ベクトルのイメージ:
■ 関数という山を登るとき
に最も急な方向
■ 関数値が増加する方向

勾配ベクトルとテイラー展開[p.89]



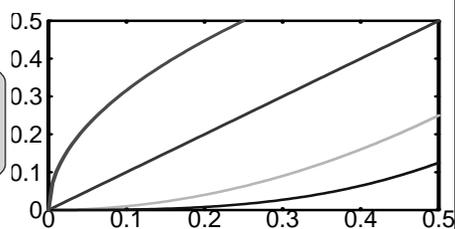
関数 f は勾配ベクトルを傾きとする線形関数により
 近似できる

(一次の)テイラー展開

$$f(x+d) = f(x) + \nabla f(x)^T d + o(\|d\|)$$

記号 $o(\)$: 0 のときに $g(\) / 0$ となる関数 $g(\)$ を表す.

$2, 3$ など、
 より速く 0 に
 近づく関数を表す



勾配ベクトルとテイラー展開[p.89]

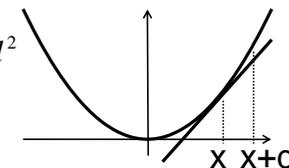


$$f(x+d) = f(x) + \nabla f(x)^T d + o(\|d\|)$$

例: $f_1(x) = x^2$ $\nabla f_1(x) = 2x$

$$f_1(x+d) = (x+d)^2 = x^2 + (2x)d + d^2$$

$$= x^2 + (2x)d + o(|d|)$$



関数 f を点 x において線形関数で近似

$(x+d)^2$ と $x^2 + 2xd$ の誤差 - $|d|$ が小さければ十分小さい

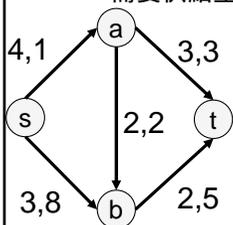
レポート問題(締め切り:12月15日)



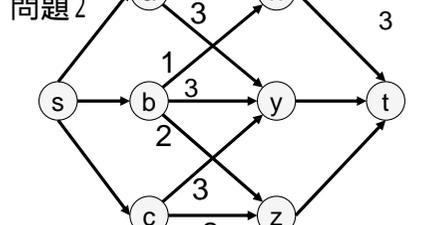
次の2つの最小費用フロー問題に対して、

- (1) 定式化せよ
- (2) 人工問題を作って、需要供給量を満たすフローを求めよ
- (3) 負閉路消去法を用いて最小費用フローを求めよ

問題1 需要供給量4



問題2 需要供給量3



各枝の容量は1
 s から出る枝と t に入る枝の費用は0
 それ以外は各枝の数値を参照