

離散最適化基礎論 第 5 回
性能保証 (1): 厳密近傍岡本 吉央
okamotoy@uec.ac.jp

電気通信大学

2013 年 11 月 8 日

最終更新: 2013 年 11 月 8 日 17:39

岡本 吉央 (電通大)

離散最適化基礎論 (5)

2013 年 11 月 8 日

1 / 44

局所探索法の評価観点: 復習

離散最適化問題とは?: 一般論

離散最適化問題 (discrete optimization problem) とは?

離散最適化問題は以下に挙げる S, f を使って表される最適化問題

$$\begin{array}{ll} \text{最小化} & f(x) \\ \text{条件} & x \in S \end{array}$$

のことで、ただし、

- ▶ S は有限集合
- ▶ $f: S \rightarrow \mathbb{R}$ は関数

である

岡本 吉央 (電通大)

離散最適化基礎論 (5)

2013 年 11 月 8 日

3 / 44

局所探索法の評価観点: 復習

最適解

最適解 (optimal solution) とは?

離散最適化問題

$$\begin{array}{ll} \text{最小化} & f(x) \\ \text{条件} & x \in S \end{array}$$

の**最適解**とは許容解 $x \in S$ で、次を満たすものこと任意の許容解 $x' \in S$ に対して、 $f(x) \leq f(x')$

注意

- ▶ 最適解は複数存在するかもしれない
- ▶ $S \neq \emptyset$ ならば、最適解は必ず存在する (「連続最適化」では、これが成り立つとは限らない)

岡本 吉央 (電通大)

離散最適化基礎論 (5)

2013 年 11 月 8 日

5 / 44

局所探索法の評価観点: 復習

近傍関数と近傍

近傍関数 (neighborhood function) とは?

離散最適化問題

$$\begin{array}{ll} \text{最小化} & f(x) \\ \text{条件} & x \in S \end{array}$$

に対する**近傍関数**とは、関数 $N: S \rightarrow 2^S$ で、
任意の $x \in S$ に対して $x \in N(x)$ を満たすものこと復習: 2^S は S の部分集合を全部集めた集合 (S の冪集合 (べき集合))

近傍 (neighborhood) とは?

 N に関する許容解 $x \in S$ の**近傍**とは $N(x)$ のこと

岡本 吉央 (電通大)

離散最適化基礎論 (5)

2013 年 11 月 8 日

7 / 44

局所探索法の評価観点: 復習

離散最適化問題とは?: 一般論 続き

離散最適化問題 (discrete optimization problem) とは?

離散最適化問題は以下に挙げる S, f を使って表される最適化問題

$$\begin{array}{ll} \text{最小化} & f(x) \\ \text{条件} & x \in S \end{array}$$

のことで、ただし、...

用語

- ▶ S : **許容集合** (feasible set)
 - ▶ 「入力」と「何が許容解であるかという条件」によって定まる
- ▶ S の各要素: **許容解** (feasible solution)
- ▶ f : **目的関数** (objective function)
 - ▶ 「目的」によって定まる

岡本 吉央 (電通大)

離散最適化基礎論 (5)

2013 年 11 月 8 日

2 / 44

局所探索法の評価観点: 復習

最適値

最適値 (optimal value) とは?

離散最適化問題

$$\begin{array}{ll} \text{最小化} & f(x) \\ \text{条件} & x \in S \end{array}$$

の**最適値**とは、最適解の目的関数値のこと

「最適解」と「最適値」は異なる概念であり、明確に使い分ける

事実 (演習問題)

 $x_1, x_2 \in S$ が最適解 $\Rightarrow f(x_1) = f(x_2)$

最適解の目的関数値は常に等しい (最適値はただ 1 つしか存在しない)

岡本 吉央 (電通大)

離散最適化基礎論 (5)

2013 年 11 月 8 日

6 / 44

局所探索法の評価観点: 復習

局所最適解

局所最適解 (local optimal solution) とは?

離散最適化問題

$$\begin{array}{ll} \text{最小化} & f(x) \\ \text{条件} & x \in S \end{array}$$

とそれに対する近傍関数 $N: S \rightarrow 2^S$ を考えたとき、
 $x \in S$ が N に関する**局所最適解**であるとは、次を満たすこと任意の $x' \in N(x)$ に対して、 $f(x) \leq f(x')$

局所最適解と対比させて、最適解のことを大域最適解と言うことがある

注意

 N に関する局所最適解がただ 1 つしか存在しない \Rightarrow それは最適解

岡本 吉央 (電通大)

離散最適化基礎論 (5)

2013 年 11 月 8 日

8 / 44

局所探索法 (local search) : 一般的枠組み

- 0 許容解 $x \in S$ を適当に見つける (この x を初期解と呼ぶ)
- 1 以下を繰り返し
 - ① $N(x)$ に x よりもよい解 x' が存在するならば (すなわち, ある $x' \in N(x)$ が存在して $f(x') < f(x)$ ならば) $x \leftarrow x'$
 - ② そうでなければ繰り返しを終了
- 2 x を出力 (この x は N に関する局所最適解 (定理 1.1))

局所探索法の出力は N に関する局所最適解

局所探索法を評価する観点

- ▶ 性能保証 (performance guarantee)
局所最適解が最適解に (目的関数値で) どれだけ近いか?
- ▶ 計算量 (computational complexity)
局所探索法がどれだけ速く局所最適解に収束するか?

今日の目標

今日の目標

厳密近傍の定義と性質を理解する

- ▶ 定義：局所最適解が必ず最適解となる
- ▶ つまり：局所探索法により、最適解が必ず見つかる

厳密近傍の例

厳密近傍

厳密近傍 (exact neighborhood) とは？

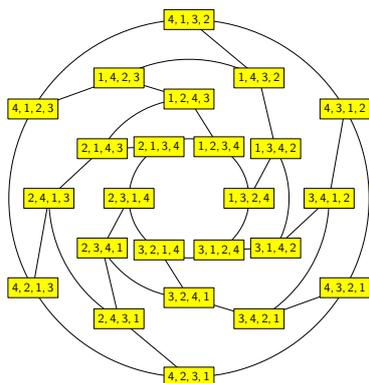
離散最適化問題

$$\begin{array}{ll} \text{最小化} & f(x) \\ \text{条件} & x \in S \end{array}$$

に対する近傍関数 $N: S \rightarrow 2^S$ が厳密 (exact) であるとは、 N に関する任意の局所最適解が最適解であること
つまり、任意の x に対して、次が成り立つこと

$$\boxed{\text{任意の } x' \in N(x) \text{ に対して } f(x) \leq f(x')} \quad \text{ならば} \quad \boxed{\text{任意の } x' \in S \text{ に対して } f(x) \leq f(x')}$$

整列問題：近傍グラフ



局所探索法 (local search) : 一般的枠組み

- 0 許容解 $x \in S$ を適当に見つける (この x を初期解と呼ぶ)
- 1 以下を繰り返し
 - ① $N(x)$ に x よりもよい解 x' が存在するならば (すなわち, ある $x' \in N(x)$ が存在して $f(x') < f(x)$ ならば) $x \leftarrow x'$
 - ② そうでなければ繰り返しを終了
- 2 x を出力 (この x は N に関する局所最適解 (定理 1.1))

最悪の場合の近似の度合いで、性能保証を評価する

$$\text{近似比} = \frac{\max_{x: \text{局所最適解}} f(x)}{f(\text{最適解})}$$

- ▶ 近似比 ≥ 1
- ▶ 近似比が小さいほどよい

目次

- ① 局所探索法の評価観点：復習
- ② 厳密近傍
- ③ 最小全域木問題
- ④ 今日のまとめと補足

厳密近傍：例 1

整列問題 (降順)

▶ 許容解は $\{1, 2, \dots, n\}$ 上の順列

$$S = \{\pi \mid \pi \text{ は } \{1, 2, \dots, n\} \text{ 上の順列}\}$$

▶ 目的関数 f は次で定義

$$f(\pi) = \sum_{i=1}^n i \cdot \pi_i$$

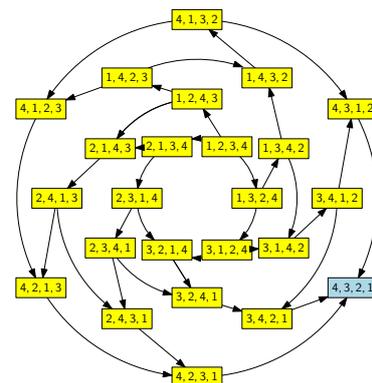
局所操作：隣接する 2 要素の入れ替え (隣接互換)

$$\pi = (3, 2, \underline{5}, 1, 4) \rightarrow \pi' = (3, 2, \underline{1}, 5, 4)$$

$$f(\pi) = 46 \qquad f(\pi') = 50$$

この局所操作が誘導する近傍関数を N とする

整列問題：遷移グラフ



補題 5.1

許容解 $(n, n-1, \dots, 2, 1)$ は N に関する局所最適解である

証明： $\pi = (n, n-1, \dots, 2, 1)$ とする

- ▶ π に局所操作を適用して得られる許容解を考える
- ▶ π における π_j と π_{j+1} を交換して得られた解を π' とする ($j \in \{1, \dots, n-1\}$)
- ▶ $f(\pi') = f(\pi) + 1 > f(\pi)$ (計算の詳細は次のページ)
- ▶ したがって、 π は N に関する局所最適解である □

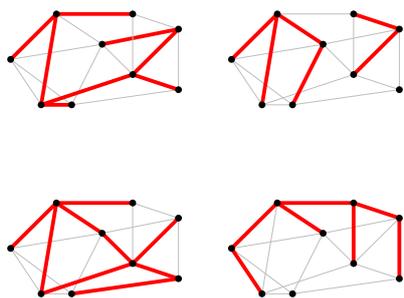
補題 5.2

$(n, n-1, \dots, 2, 1)$ 以外の許容解は N に関する局所最適解ではない

証明： π を $(n, n-1, \dots, 2, 1)$ 以外の許容解とする

- ▶ このとき、ある $j \in \{1, \dots, n-1\}$ が存在して、 $\pi_j < \pi_{j+1}$
- ▶ π における π_j と π_{j+1} を交換して得られた解を π' とする
- ▶ $f(\pi') = f(\pi) - 1 < f(\pi)$ (演習問題)
- ▶ したがって、 π は N に関する局所最適解ではない □

- 1 局所探索法の評価観点：復習
- 2 厳密近傍
- 3 最小全域木問題
- 4 今日のまとめと補足



$$\begin{aligned}
 f(\pi') &= \sum_{i=1}^n i \cdot \pi'_i \\
 &= \sum_{i=1}^n i \cdot \pi_i \\
 &\quad - j \cdot \pi_j - (j+1) \cdot \pi_{j+1} + j \cdot \pi_{j+1} + (j+1) \cdot \pi_j \\
 &= f(\pi) + \pi_j - \pi_{j+1} \\
 &= f(\pi) + (n-j+1) - (n-j) \\
 &= f(\pi) + 1
 \end{aligned}$$

補題 5.1

許容解 $(n, n-1, \dots, 2, 1)$ は N に関する局所最適解である

補題 5.2

$(n, n-1, \dots, 2, 1)$ 以外の許容解は N に関する局所最適解ではない

つまり、局所最適解はただ1つしか存在しない。よって、...

定理 5.3

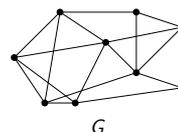
整理問題に対する近傍関数 N は厳密

$G = (V, E)$: 無向グラフ

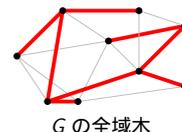
G の全域木とは？

G の全域木 (spanning tree) とは、 G の部分グラフ T で、次を満たすものこと

- ▶ その頂点集合は V (全域性)
- ▶ 連結であり (連結性)、閉路は含まない (非閉路性)



G



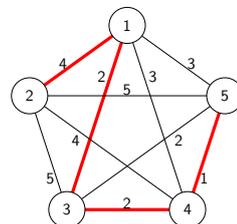
G の全域木

T の辺集合を $E(T)$ で表す

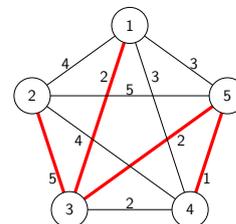
$G = (V, E)$: 連結無向グラフ, $c(e)$: 各辺 $e \in E$ に対する非負重み

G の最小全域木とは？

G の最小全域木とは、 G の全域木でその辺の重み和が最小のものこと



重み = $4 + 2 + 2 + 1 = 9$



重み = $5 + 2 + 2 + 1 = 10$

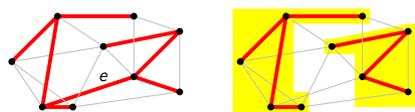
各辺 e の重みが $c(e)$ であるとき、全域木 T の重みを $c(T)$ で表す

全域木の性質

$G = (V, E)$: 連結無向グラフ, T : G の全域木, e : T の辺

事実

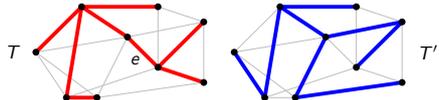
- ▶ T の辺の数は $|V| - 1$
- ▶ T から e を除去して得られるグラフ $T - e$ は非連結



全域木の交換可能性: 証明 (1)

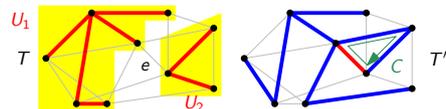
$e \in E(T) - E(T')$ を任意に選ぶ

- ▶ $T - e$ は非連結で, 頂点集合 V を連結な部分 U_1, U_2 に分ける
- ▶ $T' + e$ を考える
 - ▶ $T' + e$ の辺数は $(|V| - 1) + 1 = |V|$ ($\because e \notin E(T')$)
 - ▶ よって, $T' + e$ は全域木ではない
 - ▶ よって, $T' + e$ は閉路を含む (なぜ?)
 - ▶ その閉路を C とする



全域木の交換可能性: 証明 (2)

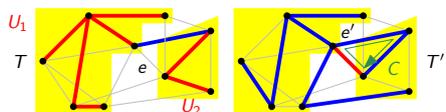
- ▶ 閉路 C は e 以外に U_1 と U_2 を結ぶ辺を持つ (なぜ?)
- ▶ その辺を e' として選ぶ
- ▶ このとき, $(T - e) + e'$ と $(T' + e) - e'$ が G の全域木であることを示す



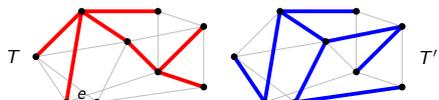
全域木の交換可能性: 証明 (3)

証明したいこと 1: $(T - e) + e'$ は G の全域木である

- ▶ 連結性
 - ▶ e' は U_1 と U_2 を結ぶので, $(T - e) + e'$ は連結
- ▶ 非閉路性: 背理法
 - ▶ $(T - e) + e'$ に閉路があると仮定する
 - ▶ その閉路は e' を通らないといけない ($\because T - e$ に閉路はない)
 - ▶ その閉路は e' 以外に U_1 と U_2 を結ぶ辺を持つ
 - ▶ $T - e$ が U_1 と U_2 を分けることに矛盾



全域木の交換可能性: 例

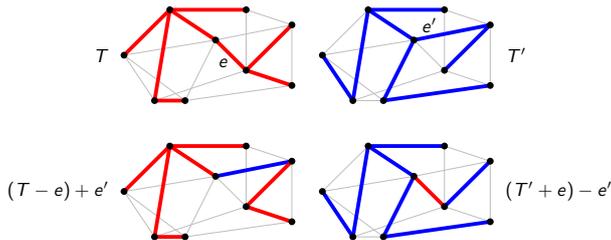


全域木の交換可能性

$G = (V, E)$: 連結無向グラフ, T, T' : G の異なる全域木

定理 5.4 (全域木の交換可能性)

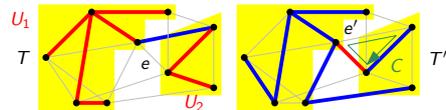
任意の $e \in E(T) - E(T')$ に対して, ある $e' \in E(T') - E(T)$ が存在して $(T - e) + e'$ と $(T' + e) - e'$ も G の全域木



全域木の交換可能性: 証明 (4)

証明したいこと 2: $(T' + e) - e'$ は G の全域木である

- ▶ 連結性
 - ▶ e' は閉路 C 上の辺なので, 除去しても連結性を保つ
- ▶ 非閉路性:
 - ▶ $T' + e$ には閉路が C 以外に存在しない (なぜ?)
 - ▶ e' は C 上の辺なので, $(T' + e) - e'$ に閉路はない \square



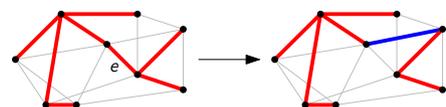
最小全域木問題に対する局所操作

$G = (V, E)$: 連結無向グラフ

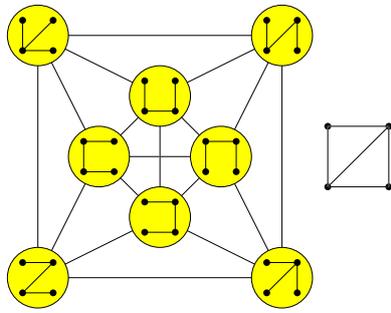
最小全域木問題に対する交換操作

T : 現在保持している G の全域木

- 1 T のある辺 e を選び, $T - e$ を考える
- 2 T に含まれない辺 e' を選び, 全域木 $(T - e) + e'$ を作る

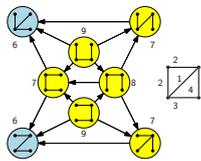


うまく e' を選ばないと $(T - e) + e'$ が G の全域木にならないので注意



定理 5.5 (最小全域木問題に対する交換近傍の厳密性)

最小全域木問題に対する交換近傍は厳密である



証明のアイデア：

- ▶ T を局所最適解, T' を最適解とする
- ▶ 証明の目標: $c(T) \leq c(T')$ (これを示せば十分)
- ▶ T と T' に対して定理 5.4 を使ってみる
- ▶ 実際は背理法を使う...

- ▶ T' は最適解なので,

$$c(T') \leq c((T' + e) - e')$$

すなわち, $c(e') \leq c(e)$

- ▶ したがって, $c(e) = c(e')$.
- ▶ したがって, $c(T') = c((T' + e) - e')$ であり, $(T' + e) - e'$ も最適解
- ▶ しかし,

$$|E(T) \cap E((T' + e) - e')| = |E(T) \cap E(T')| + 1 > |E(T) \cap E(T')|$$

- ▶ これは, T' の選び方に矛盾
- ▶ したがって, T は最適解である □

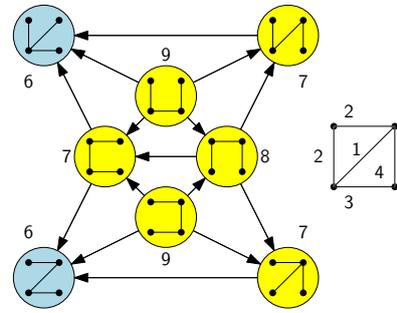
今日のまとめ

厳密近傍

- ▶ 定義: 任意の局所最適解が最適解
- ▶ 性質: 局所探索法により最適解が見つかる

厳密近傍の例

- ▶ 整列問題における隣接互換近傍
- ▶ 最小全域木問題における交換近傍



定理 5.5 の証明

- ▶ T を交換近傍に関する局所最適解とする
- ▶ 背理法: T が最適解ではないと仮定する
- ▶ T' は最適解で, $|E(T) \cap E(T')|$ が最大のものとする
 - ▶ T は最適解ではないので $T \neq T'$
- ▶ 定理 5.4 より, 任意の辺 $e \in E(T) - E(T')$ に対して, ある辺 $e' \in E(T') - E(T)$ が存在して, $(T - e) + e'$ と $(T' + e) - e'$ も全域木
- ▶ $(T - e) + e'$ は T に対して交換操作を施すことによって得られ, T は交換近傍に関する局所最適解なので

$$c(T) \leq c((T - e) + e')$$

すなわち, $c(e) \leq c(e')$

目次

- 1 局所探索法の評価観点: 復習
- 2 厳密近傍
- 3 最小全域木問題
- 4 今日のまとめと補足

補足

疑問

厳密近傍を持つ離散最適化問題はどんな問題なのか？

事実 (演習問題)

どんな離散最適化問題にも厳密近傍が存在する

??????????

どんな離散最適化問題も局所探索法により解ける？

これは正しいが, 効率も気にしないといけない

局所探索法 (local search) : 一般的枠組み

- 0 許容解 $x \in S$ を適当に見つける (この x を初期解と呼ぶ)
- 1 以下を繰り返し
 - ① $N(x)$ に x よりもよい解 x' が存在するならば (すなわち, ある $x' \in N(x)$ が存在して $f(x') < f(x)$ ならば) $x \leftarrow x'$
 - ② そうでなければ繰り返しを終了
- 2 x を出力 (この x は N に関する局所最適解 (定理 1.1))

近傍関数 N が厳密ならば, 出力 x は最適解

- ▶ 世の中には「多項式時間で最適解が見つけられない」と思われている問題が多く存在する (例えば, 巡回セールスマン問題)
- ▶ それらが局所探索法で解けるのか?

事実 (Savage, Weiner, Bagchi, '76)

巡回セールスマン問題に対する任意の厳密近傍において, その近傍の大きさは最悪の場合 $\left(\frac{(n-2)!}{2}\right)$ 以上 (n は都市数)

つまり, 巡回セールスマン問題の厳密近傍の大きさは, 多項式で収まらない

事実 (Papadimitriou, Steiglitz '77)

$P \neq NP$ ならば, 巡回セールスマン問題に対して局所操作を多項式時間で行える厳密近傍は存在しない

つまり, 局所探索法によって巡回セールスマン問題の最適解を多項式時間で見つけられなそう