

箱制約非凸2次計画問題に対する多面体アプローチ

02501520 東京工業大学 *藤江 哲也 FUJIE Tetsuya
 01703730 東京工業大学 矢島 安敏 YAJIMA Yasutoshi

1 はじめに

本稿では、箱制約非凸2次計画問題 (Nonconvex Quadratic Programming Problem with Box Constraints):

$$(QP) \left\{ \begin{array}{l} \text{Minimize } \mathbf{x}^T \mathbf{Q} \mathbf{x} + \mathbf{c}^T \mathbf{x} \\ = \sum_{i=1}^n \sum_{j=i}^n q_{ij} x_i x_j + \sum_{j=1}^n c_j x_j \\ \text{subject to } 0 \leq x_j \leq 1 \quad (1 \leq j \leq n) \end{array} \right.$$

(ただし、 $\mathbf{x} = (x_1, \dots, x_n)^T$, $\mathbf{c} = (c_1, \dots, c_n)^T$, \mathbf{Q} は $n \times n$ 対称行列) に対する多面体アプローチを提案する。まず、新たな変数 $y_{ij} (1 \leq i \leq j \leq n)$ を用いた(QP)と同値な問題:

$$(QP_E) \left\{ \begin{array}{l} \text{Minimize } \sum_{i=1}^n \sum_{j=i}^n q_{ij} y_{ij} + \sum_{j=1}^n c_j x_j \\ \text{subject to } 0 \leq x_j \leq 1 \quad (1 \leq j \leq n), \\ y_{ij} = x_i x_j \quad (1 \leq i \leq j \leq n) \end{array} \right.$$

を導入する。(QP_E)の目的関数は線形であるため、実行可能解集合

$$QP_n \equiv \left\{ (\mathbf{x}, \mathbf{y}) \left\{ \begin{array}{l} 0 \leq x_j \leq 1 \quad (1 \leq j \leq n), \\ y_{ij} = x_i x_j \quad (1 \leq i \leq j \leq n). \end{array} \right. \right\} \\ \subseteq R^n \times R^{n(n+1)/2}$$

を多面体で近似すれば、LPを解くことで(QP)の近似解を得ることができる。以下、QP_nに対する妥当な不等式を示す。

2 LP緩和

補題 1

$$CQP_n \equiv \left\{ (\mathbf{x}, \mathbf{y}) \left\{ \begin{array}{l} x_i - y_{ij} \geq 0, \quad x_j - y_{ij} \geq 0, \\ 1 - x_i - x_j + y_{ij} \geq 0, \\ y_{ij} \geq 0 \quad (1 \leq i \leq j \leq n). \end{array} \right. \right\} \\ \subseteq R^n \times R^{n(n+1)/2}$$

は有界であり、 $QP_n \subseteq CQP_n$ 。またCQP_nの任意の解を $(\bar{\mathbf{x}}, \bar{\mathbf{y}})$ とすると、 $\bar{\mathbf{x}}$ は(QP)の実行可能解である。■

したがって、LP:

$$(CQP) \left\{ \begin{array}{l} \text{Minimize } \sum_{i=1}^n \sum_{j=i}^n q_{ij} y_{ij} + \sum_{j=1}^n c_j x_j \\ \text{subject to } (\mathbf{x}, \mathbf{y}) \in CQP_n. \end{array} \right.$$

の最適値は(QP_E)の下界(すなわち(QP)の下界)を与える。CQP_nの各不等式は、Sheraliら[4, 5]の方法の特殊な場合とみなすことができる。

QP_nにはさらに妥当な不等式が存在する。以下では、 $S \subseteq N \equiv \{1, \dots, n\}$ に対し

$$V_S(\mathbf{x}) \equiv \sum_{i \in S} x_i, \quad E_S(\mathbf{y}) \equiv \sum_{i, j \in S, i < j} y_{ij}$$

とし、また $S \cap T = \emptyset$ である $S, T \subseteq N$ に対し

$$E_{S:T}(\mathbf{y}) \equiv \sum_{\substack{i < j \text{ and} \\ i \in S, j \in T \text{ or } j \in S, i \in T}} y_{ij}$$

と定義する。

定理 2 (クリーク不等式) 任意の $S \subseteq N$ と $0 \leq \alpha \leq |S|$ なる任意の整数 α に対して

$$\alpha V_S(\mathbf{x}) - E_S(\mathbf{y}) \leq \frac{\alpha(\alpha+1)}{2}$$

はQP_nに対する妥当不等式である。■

系 3 (三角不等式 (1)) 任意の異なる $i, j, k \in N$ に対して

$$\begin{aligned} x_i + x_j + x_k - y_{ij} - y_{ik} - y_{jk} &\leq 1 \\ 2(x_i + x_j + x_k) - y_{ij} - y_{ik} - y_{jk} &\leq 3 \end{aligned}$$

はQP_nに対する妥当不等式である。■

定理 4 (一般化カット不等式) $S \cap T = \emptyset$ である任意の $S, T \subseteq N$ と任意の整数 α に対して

$$\begin{aligned} E_S(\mathbf{y}) + E_T(\mathbf{y}) - E_{S:T}(\mathbf{y}) \\ - \alpha V_S(\mathbf{x}) + (\alpha + 1) V_T(\mathbf{x}) \geq 0 \end{aligned}$$

はQP_nに対する妥当不等式である。■

系 5 (三角不等式 (2)) 任意の異なる $i, j, k \in N$ に対して

$$x_i - y_{ij} - y_{ik} + y_{jk} \geq 0$$

は QP_n に対する妥当不等式である. ■

クリーク不等式と一般化カット不等式は, Boolean Quadric Polytope

$$BQP_n \equiv \left\{ (\mathbf{x}, \mathbf{y}) \left| \begin{array}{l} x_j \in \{0, 1\} \quad (1 \leq j \leq n), \\ y_{ij} = x_i x_j \quad (1 \leq i < j \leq n). \end{array} \right. \right\} \\ \subseteq R^n \times R^{n(n-1)/2}$$

のファセットを与える不等式である [3].

3 SDP 緩和と線形妥当不等式

$\mathbf{y} = (y_{ij} : 1 \leq i \leq j \leq n)$ に対し, y_{ij} を要素とする対称行列 $Mat(\mathbf{y}) \in R^{n \times n}$ が定義できる. さらに

$$\mathbf{Z}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) \equiv \begin{pmatrix} 1 & \mathbf{x}^T \\ \mathbf{x} & Mat(\mathbf{y}) \end{pmatrix} \in R^{(1+n) \times (1+n)}$$

とすると, SDP (SemiDefinite Programming) 緩和問題:

$$(SQP) \left| \begin{array}{l} \text{Minimize} \quad \sum_{i=1}^n \sum_{j=i}^n q_{ij} y_{ij} + \sum_{j=1}^n c_j x_j \\ \text{subject to} \quad (\mathbf{x}, \mathbf{y}) \in CQP_n, \\ \quad \quad \quad \mathbf{Z}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) : \text{対称} \\ \quad \quad \quad \text{半正定値行列.} \end{array} \right.$$

は (CQP) に比べ, より良い緩和を与える [1].

一方, (CQP) にクリーク不等式や一般化カット不等式が加わった線形計画問題の最適解を $(\bar{\mathbf{x}}, \bar{\mathbf{y}})$ としたとき, $\mathbf{Z}(\bar{\mathbf{x}}, \bar{\mathbf{y}})$ の最小固有値が負ならば, それに対する固有ベクトル \mathbf{v} を求めることによって

$$\mathbf{v}^T \mathbf{Z}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) \mathbf{v} \geq 0$$

なる (線形) 不等式が生成される ([2] など). また, 少ない計算の手間で同様の不等式を求めることも可能である.

補題 6 任意の $i \in N$ と $r \in R$ に対して

$$y_{ii} \geq 2rx_i - r^2$$

は QP_n に対する妥当不等式である.

補題 7 任意の $S \subseteq N$ に対して

$$2E_S(\mathbf{y}) \leq (|S| - 1) \sum_{i \in S} y_{ii}$$

は QP_n に対する妥当不等式である.

4 数値実験

線形計画問題 (CQP) に本稿で提案した不等式を加える切除平面法と, それに基づく分枝限定法による数値実験を行った. その結果, 上記の方法にさらに (QP) に対するヒューリスティック解法を加えることによって, 少ない分枝数で ϵ 最適解を求めることができた. 詳細は発表時に示す予定である.

参考文献

- [1] T. Fujie and M. Kojima, "Semidefinite programming relaxation for nonconvex quadratic programs," Research Report #298, Dept. of Mathematical and Computing Sciences, Tokyo Institute of Technology, 1995.
- [2] M. Kubo, K. Fujisawa and S. Morito, "Experimental analysis of a semidefinite programming approach to the graph partitioning problem," 日本OR学会春季研究発表会アブストラクト集 (1995) 244-245.
- [3] M. Padberg, "The boolean quadratic polytope: some characteristics, facets and relatives," *Mathematical Programming* 45 (1989) 139-172.
- [4] H.D. Sherali and A. Alameddine, "A new reformulation-linearization technique for bilinear programming problems," *Journal of Global Optimization* 2 (1990) 379-410.
- [5] H.D. Sherali and C.H. Tuncbilek, "A reformulation-convexification approach for solving nonconvex quadratic programming problems," *Journal of Global Optimization* 7 (1995) 1-31.