

組合せ最適化問題の準最適解の生成方法

6R-4

日立 野中久典 小林康弘

1. はじめに

Hopfieldネットやボルツマンマシンに代表される相互結合型のニューラルネットワークを用いて、組合せ最適化問題を解く試みが行われている。本研究ではTSP(巡回セールスマン問題)を例題として、Hopfieldネットの求解プロセスの収束条件を明らかにし、その条件を用いて、得られる解の質を制御できることを示す。

2. TSPの定式化

今、i行j列にあるニューロンの状態を U_{ij} と表す。 $U_{ij}=1$ でi番目の都市がj番目に訪問されることを、 $U_{ij}=0$ でそれ以外の場合を示す。

まず、ニューラルネットの持つ、系としてのエネルギーEは次の式で定義される。

$$E = -\frac{1}{2} \sum_i \sum_j \sum_{i'} \sum_{j'} W_{ij, i'j'} \cdot U_{ij} \cdot U_{i'j'} + \sum_i \sum_j S_{ij} \cdot U_{ij} \quad (1)$$

ここで、 $W_{ij, i'j'}$ はニューロン間の結合係数、 S_{ij} は状態変化のしきい値である。

巡回路長E1、および「全ての都市を一回ずつ訪れる」という制約条件が満足された場合に最小値0をとる制約関数E2は各々、

$$E1 = \sum_i \sum_j \sum_{i'} \sum_{j'} d_{ij, i'j'} \cdot U_{ij} \cdot (U_{i'j'+1} + U_{i'j'-1}) \quad (2)$$

$$E2 = \sum_i (\sum_j U_{ij} - 1)^2 + \sum_j (\sum_i U_{ij} - 1)^2 \quad (3)$$

と表すことができる。ここで $d_{ij, i'j'}$ は都市iと都市i'間の距離である。次に、最適化の目的関数Eを次のように定義する。

$$E' = E1 + \lambda \cdot E2 \quad (4)$$

EとE'とを係数比較することによって、 $W_{ij, i'j'}$ および S_{ij} の式を求めることができる。この $W_{ij, i'j'}$ と S_{ij} を用いるHopfieldネットを動作させることにより、EすなわちE'を最小化するような U_{ij} の組合せを求め、都市の訪問順序を決定することができる。

3. Hopfieldネットの収束条件

Hopfieldネットの収束状態では、全てのi, jについて次の式が成り立つ。

$$\begin{aligned} \text{if } U_{ij} = 0 \text{ then } I_{ij} &\leq 0 \\ \text{if } U_{ij} = 1 \text{ then } I_{ij} &\geq 0 \end{aligned} \quad (5)$$

$$I_{ij} = \sum_{i'} \sum_{j'} W_{ij, i'j'} \cdot U_{i'j'} - S_{ij}$$

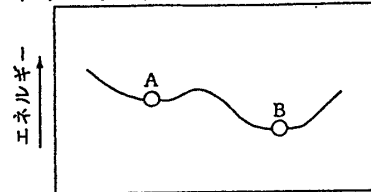
$$\therefore (2U_{ij} - 1) \cdot I_{ij} \geq 0 \quad (6)$$

先に求めた $W_{ij, i'j'}$ と S_{ij} の式を(6)式に代入して式変形することにより、結局、実行可能解が収束状態となるための必要十分条件として、

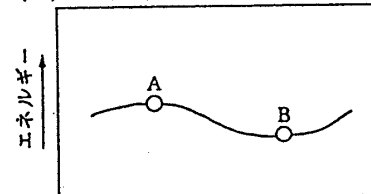
$$\lambda \geq [\text{巡回路上で連続した3都市間の距離の最大値}] \quad (7)$$

を導くことができる。すなわち、この条件を満たさない実行可能解はHopfieldネットの収束状態にはなり得ない。この性質は、Hopfieldネットの持つエネルギー構造が、図1に模式的に示すように、 λ の大きさによって変化する

(a) λ -大: 実行可能解A, Bは収束状態



(b) λ -中: 実行可能解Bのみが収束状態



(c) λ -小: 不可能解Cが収束状態

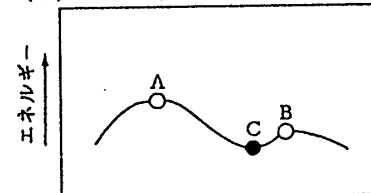


図1 λ による系のエネルギーの変化

ことに起因する。これを利用して、 λ の値に基づいて、得られる解の質を制御することが可能である。例えば、図1(b)のように λ の値を設定することにより、実行可能解A, Bのうち、よりエネルギーの低い(質の良い)解であるBを選択的に求めることができる。

4. モデル問題への適用

λ によって解の質が制御できることを、準最適解を持つ最小のTSPである4都市TSPについて確かめた。図2に示すTSPにおいては、(7)式に従うと、 $2 \leq \lambda \leq 1 + \sqrt{2}$ なる λ を用いることによって、最適解のみを収束状態とすることが可能なはずである。ここでは、確率的に動作するHopfieldネットワークであるBoltzmann Machineを長時間観察したときに、ネットワークのどの状態がどのような確率で出現するかを $\lambda = 1.5, 2.2, 3.5$ の場合について調べた。

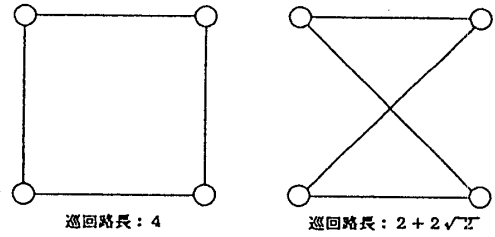


図2 4都市TSPの最適解と準最適解

- (1) $\lambda = 1.5$: 特定の状態に留まらず、多数の実行可能解でない状態が少数回づつ出現する。
- (2) $\lambda = 2.2$: 最適解のみが出現し、準最適解はほとんど現れない。ネットワークの温度Tに対する出現確率の変化を図3に示す。
- (3) $\lambda = 3.5$: 最適解と準最適解の両方が出現する。

以上の結果より、(7)式の収束条件から予想されたように、 $\lambda = 2.2$ の場合に最適解のみを選択的に求められることを確認した。

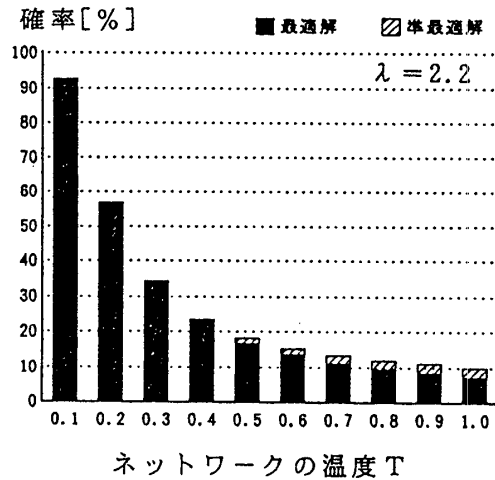
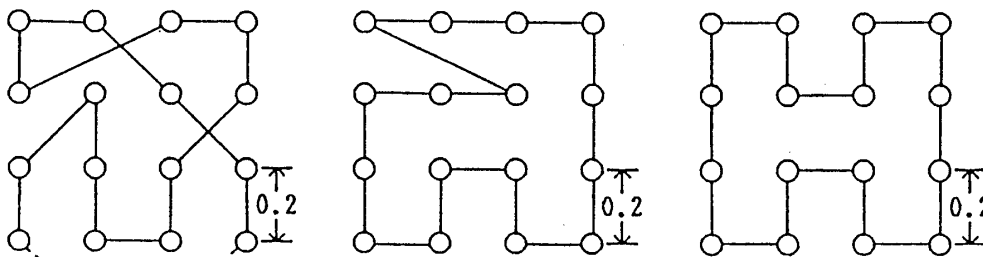


図3 最適解を得る確率の変化

さらに、 λ を利用して解の質を制御するボルツマンマシンを 4×4 の格子状に配置した16都市TSPに適用した。この数値実験においては、約16個のニューロンがON状態となるように温度Tを設定して固定し、乱数を用いて作成した10個の初期状態からネットワークを動作させ、これらのうち最初に求めた実行可能解を出力解とした。結果を図4に示す。この問題では(7)式より $0.4 \leq \lambda < 0.2 + 0.2\sqrt{2} (\approx 0.483)$ で最適解のみが実行可能解となると予想できる。 $\lambda = 0.90$ では、質の悪い解が短時間で求まる。 $\lambda = 0.70$ では、解の質が向上し、 $\lambda = 0.45$ で最適解が得られた。CPU時間は λ が小さくなるに従って長くなるが、 $\lambda = 0.70, 0.90$ では、初期状態を変えても最適解は求められなかった。

以上より、 λ を利用する解の質の制御が、実際的な規模の問題に対しても適用可能であり、特に一定水準以上の準最適解が求められる場合に有効であることを確認した。

[1] 小林他：組合せ最適化問題の準最適解の改良方法、本大会予行集



L : 巡回路長
t : CPU時間
[sec : S820]

(a) $\lambda = 0.90$	(b) $\lambda = 0.70$	(c) $\lambda = 0.45$
L = 4.18	L = 3.45	L = 3.20
t = 0.41	t = 0.65	t = 5.12

図4 λ に基づく解の質の変化