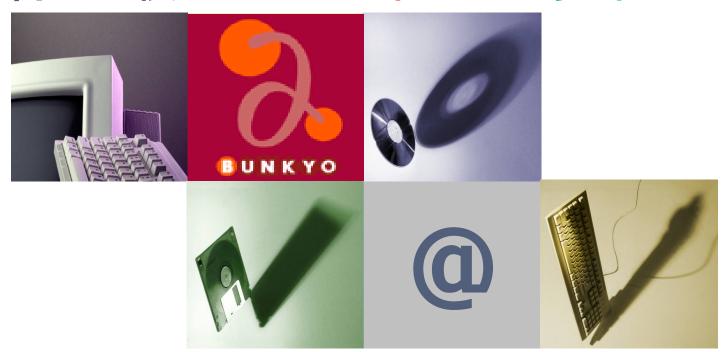
意思決定科学

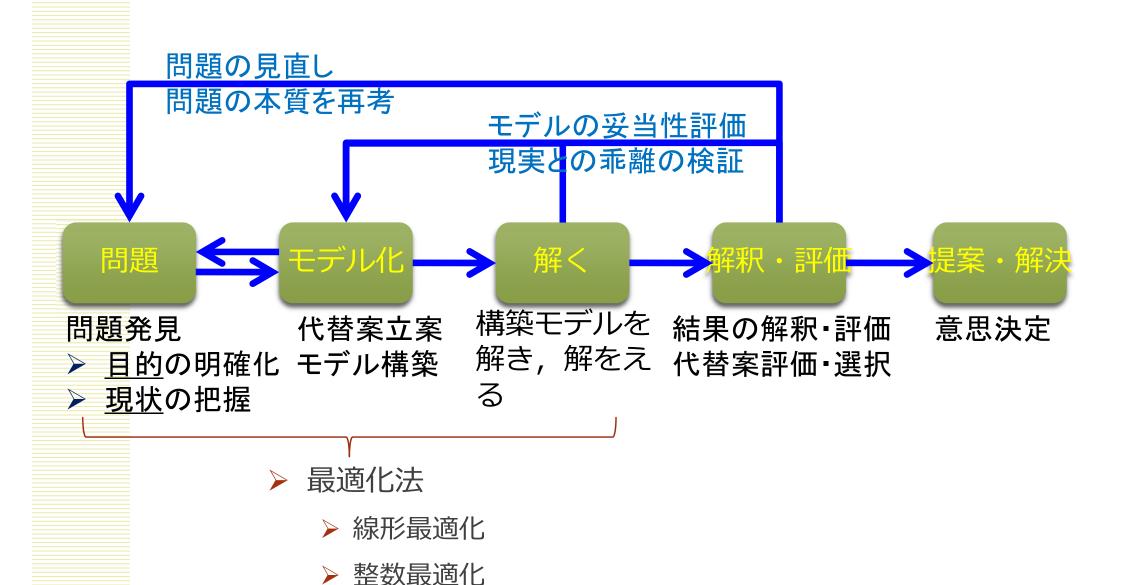
線形最適化:一目的と多目的



堀田敬介

はじめに: 意思決定の流れ

> etc.



(一目的)線形最適化 Linear Optimization

- 例題:効率的なアルバイト
 - 時給1200円の清掃作業, 時給900円のウェイター2つ
 - 仕事を行うとストレスがたまり 各々時間あたり5,3である



- アルバイトをする時間は、週末に5時間である
- 健康のため、ストレス許容量を21とする
- これらの条件のもとで最大のアルバイト料を得るには、どちらのアルバイトをどれ だけすればよいか?

時給1200円 ≧ 時給900円 だから, <u>5時間全てを清掃作業</u>で! でも...,

ストレス:5×5=25>21(許容量)

(一目的)線形最適化 Linear Optimization

例題:効率的なアルバイト

- 時給1200円の清掃作業, 時給900円のウェイター2つ
- 仕事を行うとストレスがたまり各々時間あたり5,3である
- アルバイトをする時間は, 週末に5時間である
- 健康のため, ストレス許容量を21とする

変数設定:清掃作業を x_1 時間,ウェイターを x_2 時間実施する定式化:

最適化モデル







参考:(一目的)線形最適化の図的解法

例題:効率的なアルバイト

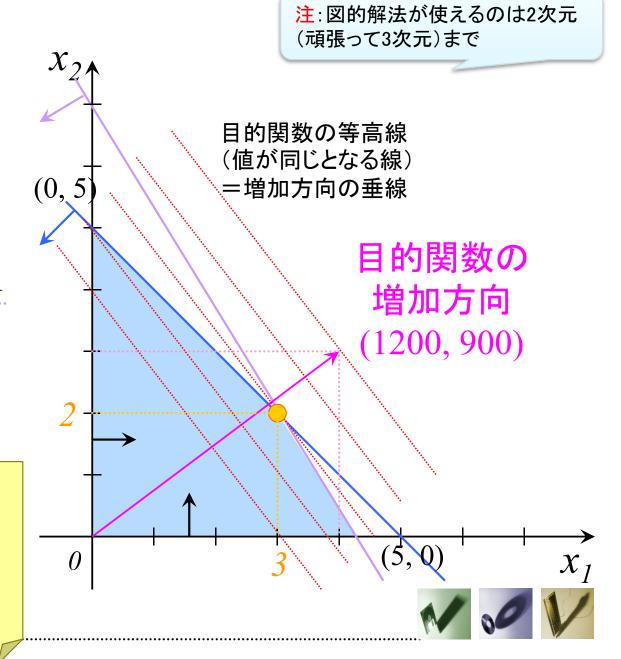
max.
$$1200x_1 + 900x_2$$

s. t.
$$x_1 + x_2 \le 5$$

 $5x_1 + 3x_2 \le 21$
 $x_1, \quad x_2 \ge 0$

最適解: $(x_1, x_2) = (3, 2)$ 「清掃作業を3時間 ウェイターを2時間

最適值: ¥5,400



演習:一目的線形最適化

最適勉強時間

- 太郎君は期末試験に備えて2科目A, Bの勉強をしたい
 - Aの勉強時間1時間あたり期末試験15点アップできる
 - Bの勉強時間1時間あたり期末試験20点アップできる
 - Aの勉強時間1時間あたり20の疲労度がたまる
 - Bの勉強時間1時間あたり30の疲労度がたまる
 - 太郎君に残された勉強時間は最大10時間
 - 太郎君の許容できる蓄積総疲労度は最大240
 - 単位取得のために、AもBも60点以上が必要
- 2科目の総得点が最大となるように A, B の勉強時間を割り振りたい. それぞれ何時間ずつ勉強すればよいか?
 - 変数設定 何を変数にするか?
 - 定式化 目的関数はどうなるか? 最大化か?最小化か? 制約条件は何か? 非負条件は必要か?







演習:一目的線形最適化

最適生産量問題

- ある工場では3つの製品A, B, Cを作っている
- A, B, Cを1単位作るのに各々以下の材料が必要
 - 材料Pが其々 6kg, 2kg, 3kg,
 - 材料Qが其々 3kg, 2kg, 5kg,
 - 材料Rが其々 4l, 3l, 2l,
 - 材料Sが其々 5g, 1g, 9g
- この工場で使用できる材料P, Q, R, Sの量は, 其々2500kg, 3000kg, 1800l, 5000gである
- A, B, Cを1単位売って得られる利益が各々7万円, 4万円, 5万円
- 総利益を最大にする製品A, B, Cの生産単位を求めよ
 - 変数設定 何を変数にするか?
 - 定式化 目的関数はどうなるか? 最大化か?最小化か?

制約条件は何か?

非負条件は必要か?







参考:単体法による線形最適化問題の解法

$$max.12x_1 + 9x_2$$

s. t.
$$x_1 + x_2 \le 5$$

 $5x_1 + 3x_2 \le 21$
 $x_1, x_2 \ge 0$



$$max. 12x_1 + 9x_2$$
 $-z=0$

max.
$$12x_1 + 9x_2$$
 $-z = 0$ (x_1, x_2, s_1, s_2)
s. t. $x_1 + x_2 + s_1 = 5$ $(0, 0, 5, 21)$
 $5x_1 + 3x_2 + s_2 = 21$
 $x_1, x_2, s_1, s_2 \ge 0$

単体法

(simplex method)

の実行ループ

1.被約費用で正を見つける → ない場合終了

2.ratio test をし、最小値を見つける

3.pivot(掃き出し)で基底変数と非基底変数を交換

初期解



basic variable

reduced

pivot '

non<u>basic</u>variable

simplex tableau

ratio

test

	x1	<i>x2</i>	s1	s2	rhs
Obj	12	9	0	0	0
s1	1	1	1	0	5
<i>s2</i>	5	3	0	1	21
	7		_		





$$-12/5s_2$$
 -z = $-252/5$

max.
$$9/5x_2$$
 $-12/5s_2-z = -252/5 \frac{(x_1, x_2, s_1, s_2)}{(21/5, 0, 4/5, 0)}$

s. t.
$$2/5x_2 + s_1 - 1/5s_2 = 4/5$$

$$x_1 + 3/5x_2 + 1/5s_2 = 21/5$$

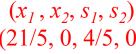
$$x_1$$
, x_2 , s_1 , $s_2 \ge 0$



$max. -9/2s_1 -3/2s_2 -z = -34$
$max = -9/2s_1 - 3/2s_2 - z = -54$

s. t.
$$x_2 + 5/2s_1 - 1/2s_2 = 2$$

 $x_1 - 3/2s_1 + 1/2s_2 = 3$
 $x_1, x_2, s_1, s_2 \ge 0$





最適解

 (x_1, x_2, s_1, s_2) (3, 2, 0, 0)



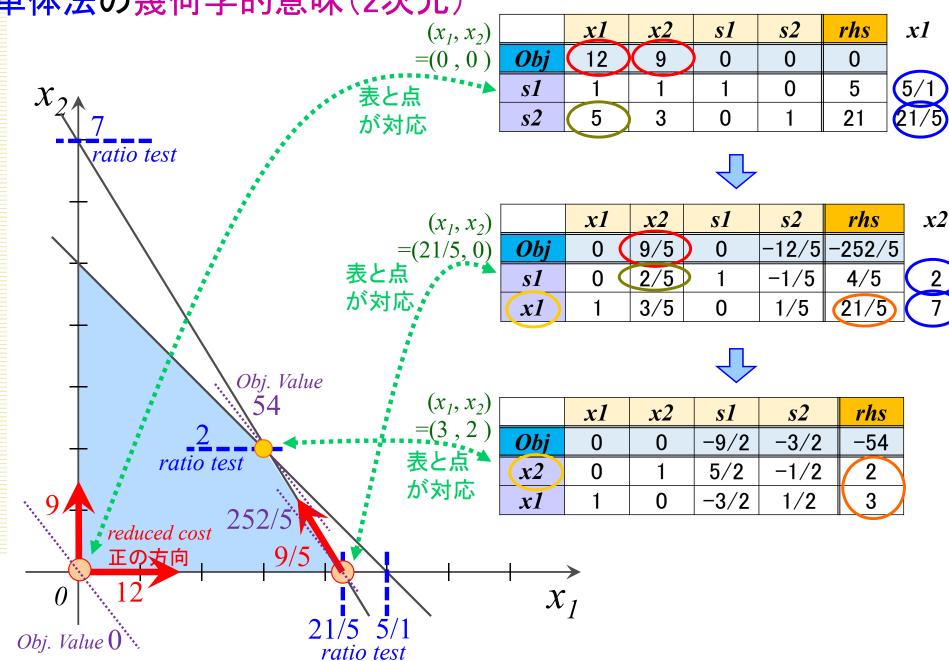
	x1	<i>x2</i>	s1	s2	rhs
Obj	0 (9/5	0	-12/5	-252/5
s1	0 (2/5	1	-1/5	4/5
xl	1	3/5	0	1/5	21/5



	x1	<i>x2</i>	s1	s2	rhs
Obj	0	0	-9/2	-3/2	-54
(x2)	0	1	5/2	-1/2	2
xI	1	0	-3/2	1/2	3

参考:単体法の解釈

■ 単体法の幾何学的意味(2次元)



参考:単体法の解釈

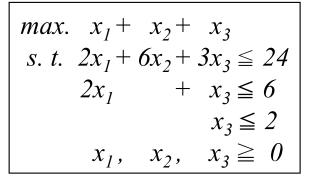
単体法の幾何学的意味(3次元)

$$\begin{bmatrix} max. & x_1 + x_2 + x_3 \\ s. t. & 2x_1 + 6x_2 + 3x_3 \le 24 \\ 2x_1 & + x_3 \le 6 \\ & x_3 \le 2 \\ x_1, & x_2, & x_3 \ge 0 \end{bmatrix}$$

	Z	x_I	x_2	x_3	x_4	x_5	x_6	rhs	ratio test	(x_1, x_2, x_3, \dots)	$(x_4, x_5, x_6; z)$
Obj	1	$\left(-1\right)$	-1	-1	0	0	0	0		(0, 0, 0, 2	24, 6, 2; 0)
x_4	0	2	6	3	1	0	0	24	24/2	1	
x_5	0	2	0	1	0	1	0	6	6/2	非基底 変数	基底 変数
x_6	0	0	0	1	0	0	1	2	2/0	友	交
	-								L		
	Z	x_I	x_2	x_3	x_4	x_5	x_6	rhs	ratio test	(3, 0, 0, 1	18, 0, 2; 3)
Obj	z 1	x_1	x_2	x_3	<i>x</i> ₄ 0	x ₅ 1/2	<i>x</i> ₆ <i>0</i>	rhs 3	ratio test	A	X 1
$\begin{array}{c} Obj \\ \hline x_4 \end{array}$		1			•		Ü		ratio test	非基底	基底
	1	0	-1	-1/2	0	1/2	0	3		A	X 1

参考:単体法の解釈

単体法の幾何学的意味(3次元)



 $max. x_1 + x_2 + x_3$ s. t. $2x_1 + 6x_2 + 3x_3 + x_4$ = 24 $2x_1 + x_3 + x_5$ =6 $+x_6 = 2$ $x_1, x_2, x_3, x_4, x_5, x_6 \ge 0$

 $[2x_1 + 6x_2 + 3x_3 \le 24]$

 $x_6 \ge 0 \ [x_3 \le 2]$

 $(0, \varepsilon, 0\varepsilon, -6\varepsilon, 0\varepsilon, 0)$

 $0 \le \varepsilon \le 3$

基底変数 X_4

↓入替↑

非基底変数 x_2

基底変数 x_6 ↓入替↑ 非基底変数 x_{3}

(0,3,2,0,4,0)(0,3,2)(2,0,2)(2,7/3,2,0,0,0)(2,7/3,2) $x_1 \ge 0$ $x_2 \ge 0$ $(-\frac{\varepsilon}{2}, \frac{\varepsilon}{3}, \varepsilon, 0, 0, -\varepsilon)$ $x_5 \ge 0$ (0,4,0) $[2x_1 + x_3 \le 6]$ $0 \le \varepsilon \le 2$

(3,3,0,0,0,2)

 $x_3 \ge 0$

 x_3

(0,0,2,18,4,0)(0,0,2)

※この例題では 全端点で非退化

参考:単体法の意図

単体法の考え方

最適解 (an optimal solution) x*=(6,0,0,0) 最適値 (the optimal value) 12

max.
$$2x_1 + 3x_2 + x_3 + 2x_4$$

s. t. $2x_1 + 7x_2 + 3x_3 + 3x_4 = 6 \longleftrightarrow x_1 = 6 - 7/2x_2 - 3/2x_3 - 3/2x_4$
 $x_1, x_2, x_3, x_4 \ge 0$



被約費用(reduced cost)

max.
$$z = 12 - 4x_2 - 2x_3 - x_4$$

s. t. $x_1 = 6 - 7/2x_2 - 3/2x_3 - 3/2x_4$
 x_1 , x_2 , x_3 , $x_4 \ge 0$

辞書(dictionary)

最適辞書 (an optimal dictionary)

基底変数(basic variable)

非基底変数(non-basic variable)

基底解 (an basic solution) x=(6,0,0,0)

実行可能基底解 (an feasible basic solution) $x \ge 0$ を満たす基底解

■ 例題:

パパは太郎君と次郎君にお小遣い600円をあげた. 2人はお菓子を買うことにしたお菓子はせんべいとドーナツで、せんべいは1枚100円、ドーナツも1個100円であるお店には、せんべいが4枚、ドーナツが4個あった

太郎はせんべいの方が好きで、せんべい1枚の効用は2,ドーナツ1個の効用は1次郎はドーナツの方が好きで、せんべい1枚の効用は1,ドーナツ1個の効用は2 2人は、それぞれ自身の効用を最大化したいと思っている

この問題を最適化問題として考えよ

> 変数設定

- x₁ せんべいの購入数
- x₂ドーナツの購入数

➤ 定式化(多目的線形最適化 MLP)

$$\begin{array}{ll}
\text{max.} & 2x_1 + x_2 \\
\text{max.} & x_1 + 2x_2 \\
\text{s.t.} & 100x_1 + 100x_2 \le 600 \\
& x_1 & \le 4 \\
& x_2 \le 4 \\
& x_1, & x_2 \ge 0
\end{array}$$



■ 例題:

> 定式化(多目的線形最適化 MLP)

max.
$$2x_1 + x_2$$

max. $x_1 + 2x_2$
s.t. $100x_1 + 100x_2 \le 600$
 $x_1 \le 4$
 $x_2 \le 4$
 $x_1, x_2 \ge 0$

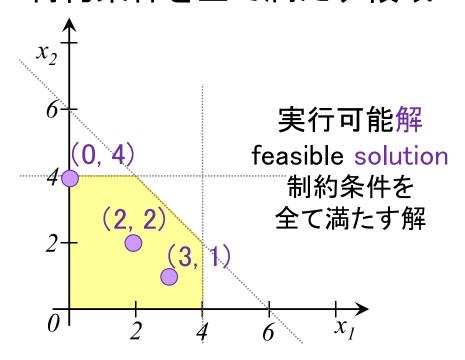
実行可能解の例

- (2,2)…せんべい2枚,ドーナツ2個
- (3,1)…せんべい3枚,ドーナツ1個
- (0,4)…せんべい0枚,ドーナツ4個
- etc.

実行可能解の中で、目的関数を最大にする解を最適解 optimal solution と言う

最適解を求めることが最適化の目的

➤ 実行可能領域 feasible region 制約条件を全て満たす領域









■ 例題:

- 太郎が600円持って、一人で買い物に行く場合
- 定式化(一目的線形最適化)

max.
$$2x_1 + x_2$$

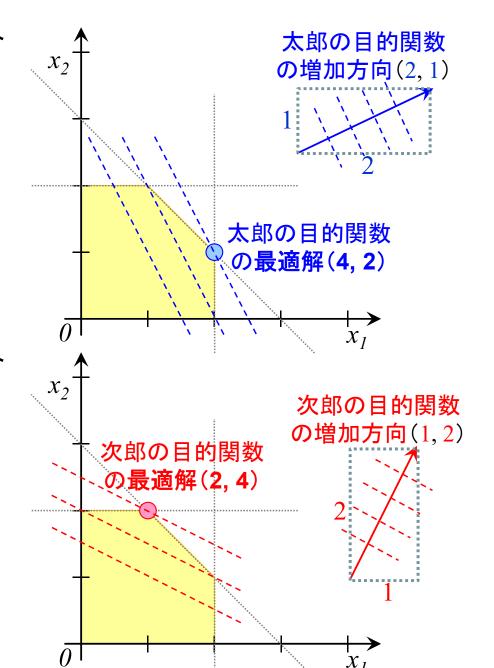
s.t. $100x_1 + 100x_2 \le 600$
 $x_1 \le 4$
 $x_2 \le 4$
 $x_1, x_2 \ge 0$

次郎が600円持って、一人で買い物に行く場合

定式化(一目的線形最適化)

max.
$$x_1 + 2x_2$$

s.t. $100x_1 + 100x_2 \le 600$
 $x_1 \le 4$
 $x_2 \le 4$
 x_1 , $x_2 \ge 0$



■ 例題:

太郎と次郎が600円持って、二人で買い物に行く場合

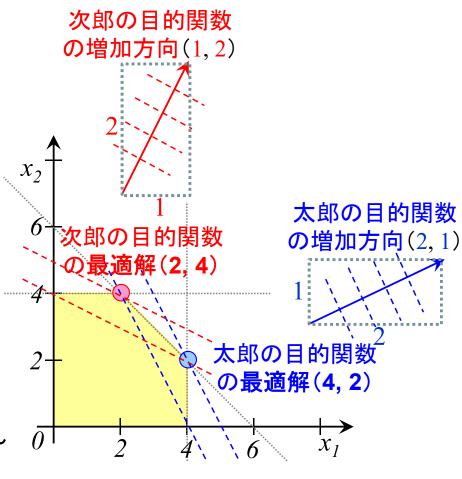
> 定式化(多目的線形最適化)

max.
$$2x_1 + x_2$$

max. $x_1 + 2x_2$
s.t. $100x_1 + 100x_2 \le 600$
 $x_1 \le 4$
 $x_2 \le 4$
 $x_1, x_2 \ge 0$

> 二人の最適解とは?

もし、2つの目的の各最適解が一致していれば、その解を「完全最適解」とよび、それが<u>多目的最適化問題の答え</u>となる そうでない場合は...? この例は (4,2) と (2,4) で異なっている









多目的最適化問題の目的は、パレート最適解(の1つまたは全部)を求めること

■ パレート最適解(Pareto optimal solution)

- 解 x* がパレート最適であるとは、パレート改善できない状態であること
- パレート改善とは、全員の効用を<u>下げず</u>に少なくとも1人の効用を<u>上げる</u>

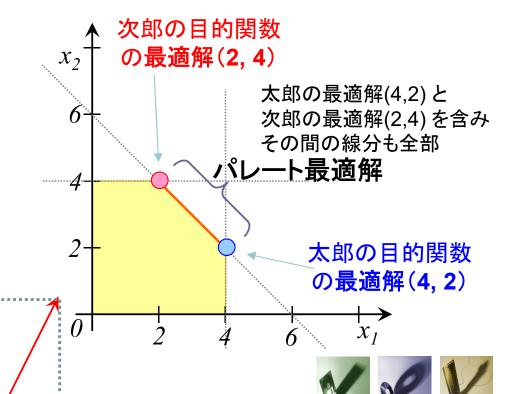
例では、太郎の効用を下げずに次郎の効用を上げるか、 次郎の効用を下げずに太郎の効用を上げるのがパレート改善

> 定式化(多目的線形最適化)

max.
$$2x_1 + x_2$$

max. $x_1 + 2x_2$
s.t. $100x_1 + 100x_2 \le 600$
 $x_1 \le 4$
 $x_2 \le 4$
 $x_1, x_2 \ge 0$

太郎の目的関数₁ の増加方向(2,1) 次郎の目的関数₂ の増加方向(1,2)



2人の社会(太郎・次郎)

が望む答え

2人の社会が 望まない答え

■ パレート最適解(Pareto optimal solution)



$$10 = 1*2 + 2*4$$

$$9 = 1*3 + 2*3$$

$$9 = 1*1 + 2*4$$

$$8 = 1*4 + 2*2$$

$$8 = 1*2 + 2*3$$

$$8 = 1*0 + 2*4$$



Pareto最適解ではない例

Pareto最適

=社会が望む必要条件

太郎の目的関数

max.
$$2x_1 + x_2$$

$$9 = 2*3 + 1*3$$

$$9 = 2*4 + 1*1$$

$$8 = 2*2 + 1*4$$

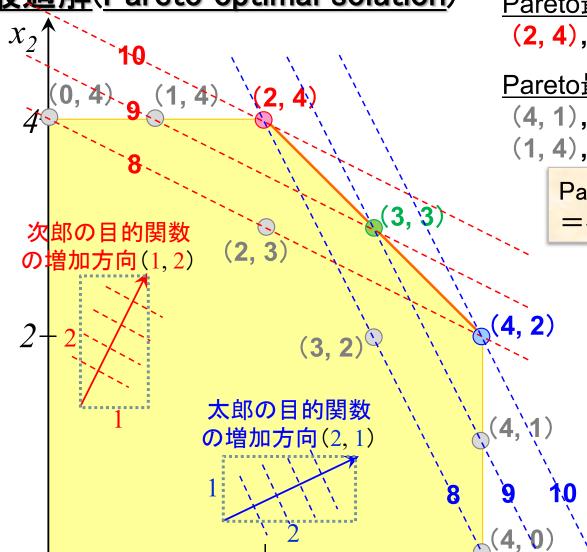
$$8 = 2*3 + 1*2$$

$$8 = 2*4 + 1*0$$









■ 多目的最適化問題

= 実行可能領域をXとし、目的関数がk本あるとすると、多目的最適化問題は、一般に次の形で書ける

max.
$$f_p(\mathbf{x})$$
 $(p = 1, \dots, k)$
s. t. $\mathbf{x} \in X$

このとき、パレート最適解の定義は以下となる

パレート最適解(Pareto optimal sol.)

- 解 x*∈Xがパレート最適であるとは、パレート改善できない状態であること
- 即ち, 全 k 本の不等式 $f_p(x) \ge f_p(x^*)$ ($p \in \{1, \dots, k\}$) を満たし, かつ, 少なくとも1本は厳密な不等号 $f_p(x) > f_p(x^*)$ を満たす解 $x \in X$ が 存在しない(=パレート改善できない)こと







- パレート最適解(Pareto optimal sol.)
 - 解 x*∈Xがパレート最適であるとは、パレート改善できない状態であること
 - 例)ケーキ(10)を4人で分配する4人は各々沢山ケーキが欲しい
- > 変数設定

 $x_i \dots i$ さんが貰うケーキの量

▶ 定式化



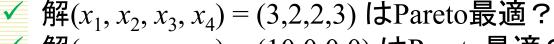
$$\max f_1(x) = x_1$$

$$\max f_2(x) = x_2$$

$$\max f_3(x) = x_3$$

$$\max f_4(x) = x_4$$
s.t. $x_1 + x_2 + x_3 + x_4 \le 10$

$$x_1, x_2, x_3, x_4 \ge 0$$



 \checkmark 解 $(x_1, x_2, x_3, x_4) = (10,0,0,0)$ はPareto最適?

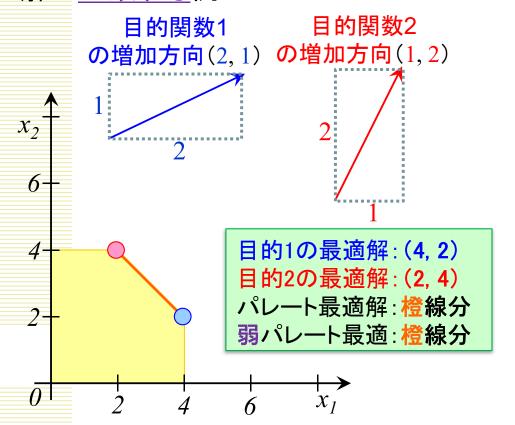
 \checkmark 解 $(x_1, x_2, x_3, x_4) = (2,2,2,2)$ はPareto最適?



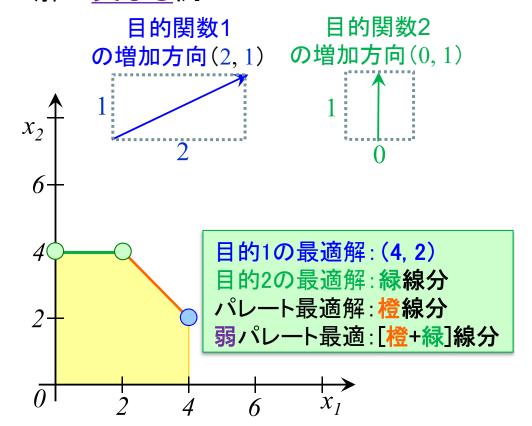




- 弱パレート最適解(weakly Pareto optimal solution)
 - = 解 $x^* \in X$ が弱パレート最適であるとは、全 k 本の不等式 $f_p(x) > f_p(x^*)$ $(p \in \{1, \dots, k\})$ を満たす $x \in X$ が 存在しない
- ◆ 例1) パレート最適解と弱パレート最適 解が一致する例



◆ 例2)パレート最適解と弱パレート最適 解が異なる例



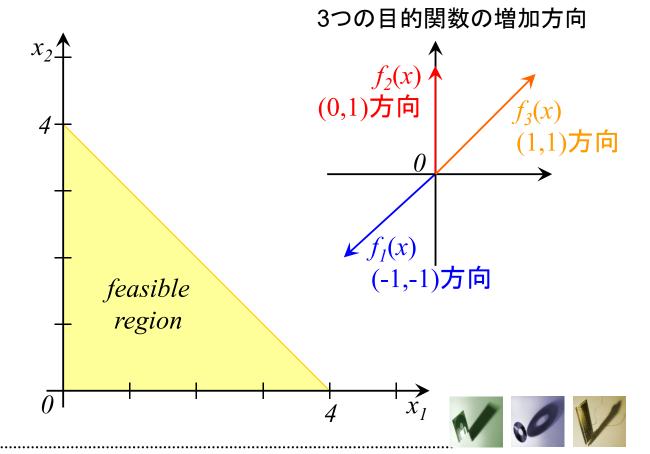
演習:パレート最適解と弱パレート最適解

■ 以下(1)(2)の各多目的最適化問題(MLP)の実行可能領域は共通で、下図の黄色領域となる.(1)の目的関数は $f_I(x)$, $f_2(x)$ の2つであり、(2)の目的関数は $f_I(x)$, $f_3(x)$ の2つである. それぞれ、パレート最適解、及び弱パレート最適解を求めよう

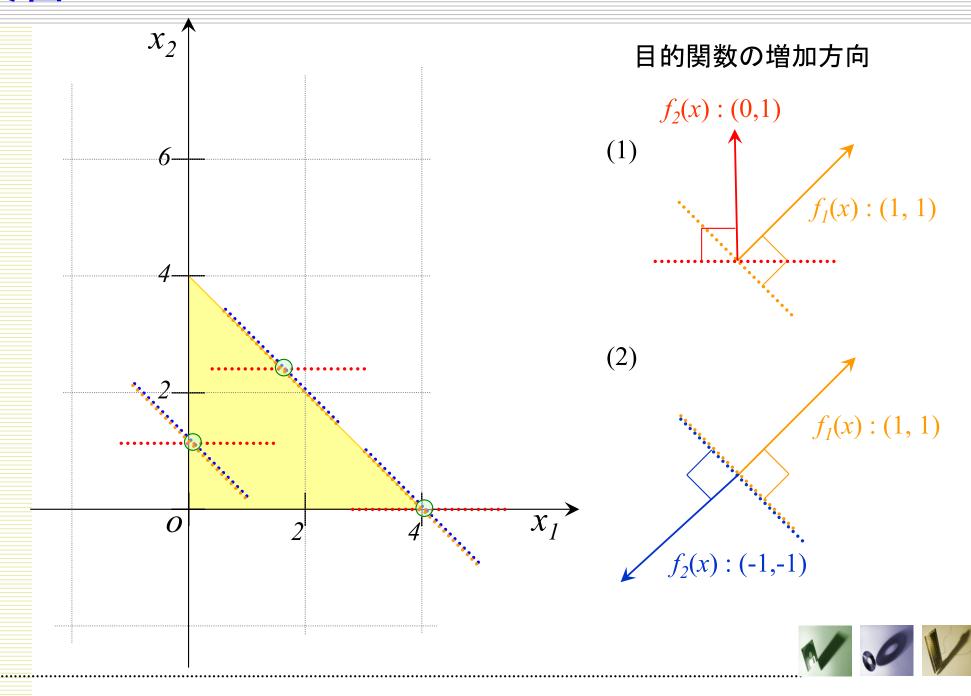
(1)
$$\max f_1(x) = -x_1 - x_2$$

 $\max f_2(x) = x_2$
s.t. $x_1 + x_2 \le 4$
 $x_1, x_2 \ge 0$

(2) $\max f_1(x) = -x_1 - x_2$ $\max f_3(x) = x_1 + x_2$ s.t. $x_1 + x_2 \le 4$ $x_1, x_2 \ge 0$



演習:ヒント



一目的化による解法(パレート最適解の1つを見つける方法)

■ 加重平均法 the weighting method

■ 制約化法 the constraint method

■ マキシミン法 the maximin method

その他

■ 目標計画法 the goal program

■ 多目的単体法 the multi-objective simplex method

■ パレート最適解の列挙(全列挙,部分列挙)

- 進化計算,遺伝的アルゴリズム
- 各種ヒューリスティクス



- 一目的化(1) 加重平均法(the Weighting Method)
 - 意思決定者の選好により 目的関数に重み付けを行い その総和を1目的 関数として解く.

(MLP)
$$\max f_1(x), \max f_2(x), \dots, \max f_k(x)$$

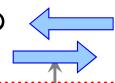
 $s.t. \quad x \in X$



(P(
$$\omega$$
))
$$\max_{(P(\omega))} \omega_1 f_1(x) + \omega_2 f_2(x) + \ldots + \omega_k f_k(x)$$
$$s.t. \quad \mathbf{x} \in X$$

$$(\omega_1 \geq 0, \cdots, \omega_k \geq 0)$$

$$x^* \in X$$
 が (MLP) の $x^* \in X$ がある ω パレート最適解 (P(ω)) の最適解



 $x^* \in X$ が(MLP)の $x^* \in X$ がある $\omega > \theta$ に対し,

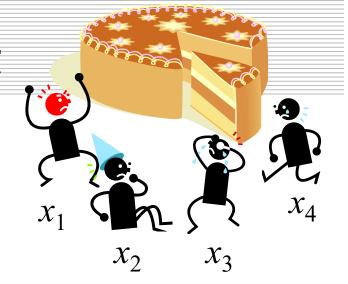






■ 加重平均法

■ 例題:ケーキを分配.4人は沢山ケーキが欲しい



(MLP)

max. x_1

max. x_2

max. x_3

max. x_4

s.t. $x_1 + x_2 + x_3 + x_4 \le 10$ $x_1, x_2, x_3, x_4 \ge 0$



 (w_1, w_2, w_3, w_4) =(0.5,0.3,0.1,0.1) とすれば



max. $0.5x_1+0.3x_2+0.1x_3+0.1x_4$ s.t. $x_1+x_2+x_3+x_4 \le 10$ $x_1, x_2, x_3, x_4 \ge 0$



Pareto Opt. Sol. x = (10, 0, 0, 0)

注)目的関数を省略せずに書くと以下

$$\begin{array}{l} \max. \ 1x_1 + 0x_2 + 0x_3 + 0x_4 \\ \max. \ 0x_1 + 1x_2 + 0x_3 + 0x_4 \\ \max. \ 0x_1 + 0x_2 + 1x_3 + 0x_4 \\ \max. \ 0x_1 + 0x_2 + 0x_3 + 1x_4 \\ \mathrm{s.t.} \quad x_1 + x_2 + x_3 + x_4 \leq 10 \\ x_1, \quad x_2, \quad x_3, \quad x_4 \geq 0 \end{array}$$

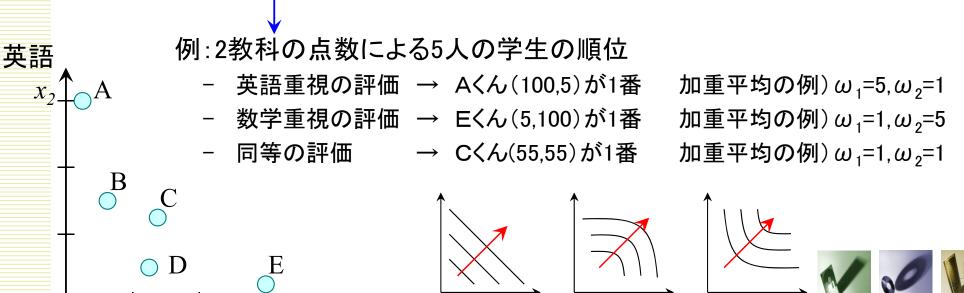






■ 加重平均法

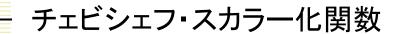
- 特徴
 - 重みが決まれば適用は簡単
- 問題点
 - 重みω=(ω₁,ω₂)をどう決定するか? そもそも事前に決定できるか?
 - 意思決定者の価値基準にあった解を出せるとは限らない。(実行可能解集合が非凸のとき、線形加重和は不適切)→乗法、maximin
 - 単体法では端点解しか出せない. →2目的なら連続変形法など



様々な評価法

加重平均法(補足)

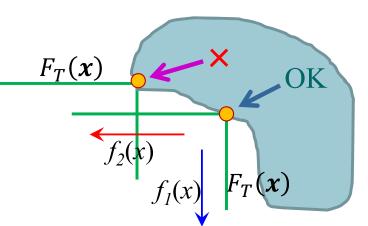
- 加重平均法(重みつき線形和)
 - $F_l(f(x)) = \sum_i w_i f_i(x)$
 - 問題点: Pareto解集合が非凸のとき、得られないPareto最適解がある



- $F_T(f(x)) = \min_i w_i f_i(x)$
- 問題点:弱Pareto最適解をひろってしまう



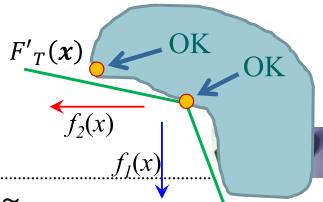
$$F'_T(f(x)) = \min_i w_i f_i(x) + \alpha \sum_i w_i f_i(x)$$



 $f_{l}(x)$

 $F_l(\mathbf{x})$

 $f_2(x)$





参考: 穴井宏和「数理最適化の実践ガイド」講談社(2013)p.112~

- 一目的化(2) 制約化法(the Constraint Method)
 - 目的関数を一つを除き、境界値を設定して制約条件にして解く。

(MLP)
$$\max_{x \in X} f_p(x) \quad (p = 1, \dots, k)$$



q番目の目的関数だけを目的として残し、 残りは境界条件 ϵ_k を設定して制約に入れる.

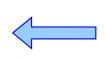
$$(P(\mathbf{\epsilon}))$$

$$\max f_q(\mathbf{x})$$

$$s.t. \quad \mathbf{x} \in X$$

$$f_p(\mathbf{x}) \ge \varepsilon_p \quad (p \ne q)$$

一意でない場合弱 パレート最適解



 $x^* \in X$ がある ε_p に対し、 $(P(\varepsilon))$ の一意最適解

 $x^* \subseteq X$ がある ε_p に対し、 ($\mathbf{P}(\varepsilon)$) の最適解

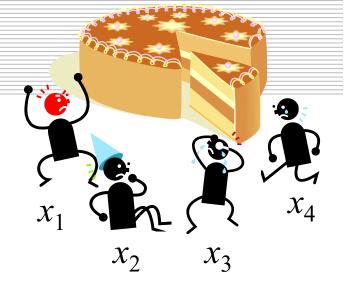






■ 制約化法

■ 例題:ケーキを分配.4人は沢山ケーキが欲しい



(MLP)

max. x_1

max. x_2

max. x_3

max. x_4

s.t. $x_1 + x_2 + x_3 + x_4 \le 10$ $x_1, x_2, x_3, x_4 \ge 0$ 例えば、目的関数として f_I を残し、 $(\varepsilon_2, \varepsilon_3, \varepsilon_4)$ =(2, 3, 2)とすれば

(LP)

max. x_1

s.t.
$$x_1 + x_2 + x_3 + x_4 \le 10$$

 $x_1, x_2, x_3, x_4 \ge 0$
 $x_2 \ge 2$
 $x_3 \ge 3$
 $x_4 \ge 2$



Pareto Opt. Sol. x = (3, 2, 3, 2)







- 制約化法 (εの取り方について,ある一つの方法)
 - <u>ペイオフ表(pay−off table)</u>を利用する.

$$(MLP)$$
 $\max_{x_1} f_p(x) (p = 1, \dots, k)$ $\max_{x_1, x_2, \dots, x_k} f_p(x)$ $\max_{x_1, x_2, \dots, x_k} f_$

 $\max_{\mathbf{x}} f_1(\mathbf{x}_1^*) \quad f_2(\mathbf{x}_2^*) \quad \cdots \quad f_k(\mathbf{x}_k^*)$

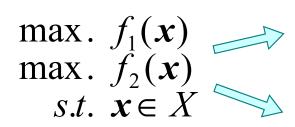






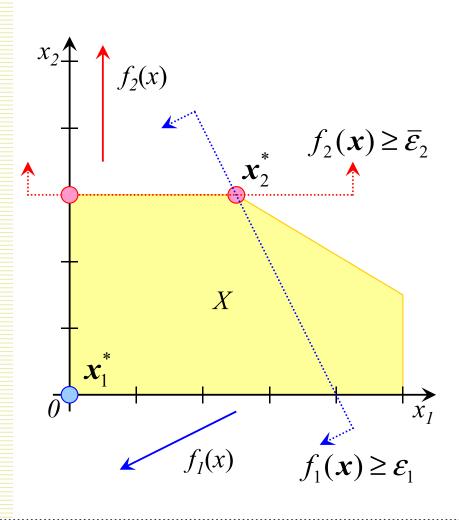
■ 制約化法

- 例題:



 $\max_{s.t.} f_1(\mathbf{x}) \mathbf{x}_1^*$

 $\max_{s.t.} f_2(\mathbf{x}) \mathbf{x}_2^*$



pay-off table

the Constrained Method

$$\max . f_2(\mathbf{x})$$

$$s.t. \ \mathbf{x} \in X$$

$$f_1(\mathbf{x}) \ge \varepsilon_1$$

$$\max . f_1(\mathbf{x})$$

$$s.t. \ \mathbf{x} \in X$$

$$f_2(\mathbf{x}) \ge \overline{\varepsilon}_2$$







- 一目的化(3) マキシミン法(the maximin method)
 - 目的関数をmaximinにして解く.

注:(MLP)が最小化問題ならminimax

(MLP)
$$\max f_p(\mathbf{x}) \quad (p = 1, \dots, k)$$

 $s.t. \quad \mathbf{x} \in X$



 $\max.\min\{f_1(\mathbf{x}), \dots, f_k(\mathbf{x})\}$ s.t. $\mathbf{x} \in X$

(Pm)

LPだよ

max. v s.t. $x \in X$ $f_n(x) \ge v \ (p = 1, \dots, k)$

> 一意でない場合弱 パレート最適解



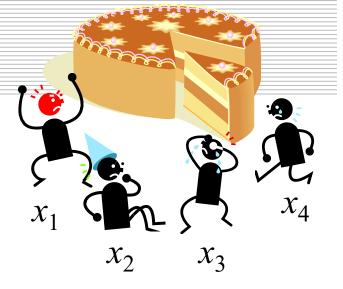






マキシミン法

- 例題:ケーキを分配.4人は沢山ケーキが欲しい



(MLP)

max.
$$x_1$$

max. x_2

max. x_3

max. x_4

s.t.
$$x_1 + x_2 + x_3 + x_4 \le 10$$

 $x_1, x_2, x_3, x_4 \ge 0$



max. min. $\{x_1, x_2, x_3, x_4\}$

s.t.
$$x_1 + x_2 + x_3 + x_4 \le 10$$

 $x_1, x_2, x_3, x_4 \ge 0$

(LP)

max. v

s.t.
$$x_1+x_2+x_3+x_4 \le 10$$

 $x_1, x_2, x_3, x_4 \ge 0$
 $x_1 \ge v$
 $x_2 \ge v$
 $x_3 \ge v$
 $x_4 \ge v$



Pareto Opt. Sol. x = (2.5, 2.5, 2.5, 2.5)







- 補足:一意最適解でない場合のパレート最適性の判定
 - 最適解x*の一意性が保証されない場合, x*がもとの問題(MLP)のパレート最適解であるかどうかをテストする(以下の問題を解く)

$$\max. \sum_{p=1}^{k} \varepsilon_{p}$$
 $s.t. \ f_{p}(\mathbf{x}) - \varepsilon_{p} = f_{p}(\mathbf{x}^{*}) \ (p = 1, \dots, k)$
 $\varepsilon_{p} \geq 0$
 $\mathbf{x} \in X$
実行可能解 \mathbf{x} に対し、
 $f_{p}(\mathbf{x}^{*})$ が最大ならば、 $\varepsilon_{p} = 0$



そうでなければ、あるpについて他の目的を犠牲にせずに $f_p(x)$ をもっと大きくできる!

上記テスト問題の最適解 $\hat{x}, \hat{\varepsilon}$ について, $(1)\hat{\varepsilon} = 0$ ならば, x^* は(MLP)のパレート最適解 $(2)\hat{\varepsilon} \neq 0$ ならば, \hat{x} が(MLP)のパレート最適解







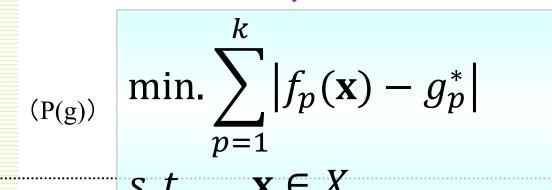
Charnes-Cooper(1961)

- 目標計画法 (goal program: goal attainment)
 - = 各目的関数 $f_{p}(x)$ に目標値 g_{p}^{st} を設定し、目標値との乖離を最小化.

(MLP)
$$\max f_p(\mathbf{x}) \quad (p = 1, \dots, k)$$

 $s.t. \quad \mathbf{x} \in X$

$$\begin{cases} f_p(x) \leq g_p^* & \dots & \text{目標値 } g_p^*$$
より以下にしたい場合 $f_p(x) \geq g_p^* & \dots & \text{目標値 } g_p^*$ より以上にしたい場合 $f_p(x) = g_p^* & \dots & \text{目標値 } g_p^*$ に等しくしたい場合



絶対値を外し、線形最適化 問題にして解く







- 例題:ケーキを分配.4人は沢山ケーキが欲しい

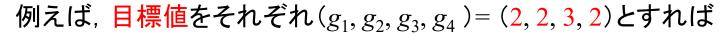
max. x_1 (MLP)

max. x_3

max. x_4

s.t.
$$x_1 + x_2 + x_3 + x_4 \le 10$$

 $x_1, x_2, x_3, x_4 \ge 0$





s.t.
$$x_1 + x_2 + x_3 + x_4 \le 10$$

$$x_1, x_2, x_3, x_4 \ge 0$$

[LP(t)]
$$\min_{t_1+t_2+t_3}$$

$$-t_1 \leq x_1 - 2 \leq t_1$$

s.t.
$$x_1 + x_2 + x_3 + x_4 \le 10$$
 $-t_2 \le$

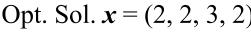
$$x_1, x_2, x_3, x_4 \ge 0$$

$$-t_3 \leq x_3 - 3 \leq t_3$$

$$t_1, t_2, t_3, t_4 \ge 0$$

$$t_1, t_2, t_3, t_4 \ge 0$$
 $-t_4 \le x_4 - 2 \le t_4$



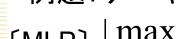












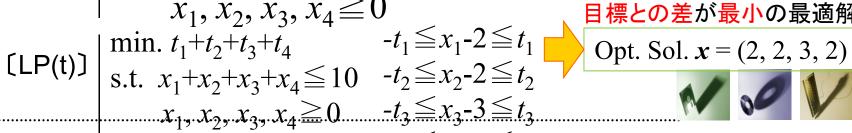
max.
$$x_2$$

$$\max x_3$$

max.
$$x_2$$

s.t.
$$x_1 + x_2 + x_3 + x_4 \le 10$$

 $x_1, x_2, x_3, x_4 \ge 0$



目標計画法

= 各目的関数 $f_p(x)$ に目標値 g_p^* を設定し、目標値との乖離を最小化。

$$\min \sum_{p=1}^k \left| f_p(\mathbf{x}) - g_p^* \right|$$



$$d_{p}^{+} := \frac{1}{2} \left\{ \left| f_{p}(\mathbf{x}) - g_{p}^{*} \right| + \left(f_{p}(\mathbf{x}) - g_{p}^{*} \right) \right\} \quad d_{p}^{+} = \begin{cases} f_{p}(\mathbf{x}) - g_{p}^{*} & \text{if } f_{p}(\mathbf{x}) \ge g_{p}^{*} \\ 0 & \text{o.w.} \end{cases}$$

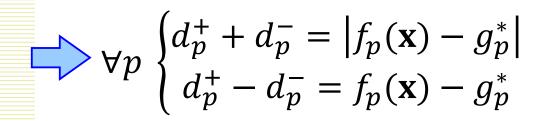
$$d_{p}^{-} := \frac{1}{2} \left\{ \left| f_{p}(\mathbf{x}) - g_{p}^{*} \right| - \left(f_{p}(\mathbf{x}) - g_{p}^{*} \right) \right\} \quad d_{p}^{-} = \begin{cases} -f_{p}(\mathbf{x}) + g_{p}^{*} & \text{if } f_{p}(\mathbf{x}) \le g_{p}^{*} \\ 0 & \text{o.w.} \end{cases}$$

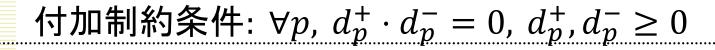
超過達成(over-attainment)

$$d_{p}^{+} = \begin{cases} f_{p}(\mathbf{x}) - g_{p}^{*} & \text{if } f_{p}(\mathbf{x}) \ge g_{p}^{*} \\ 0 & \text{o.w.} \end{cases}$$

$$d_{p}^{-} = \begin{cases} -f_{p}(\mathbf{x}) + g_{p}^{*} & \text{if } f_{p}(\mathbf{x}) \le g_{p}^{*} \\ 0 & \text{o.w.} \end{cases}$$

不足達成(under-attainment)











目標計画法

= 各目的関数 $f_p(x)$ に目標値 g_p^* を設定し、目標値との乖離を最小化.

(MLP)
$$\max f_p(x) \quad (p = 1, \dots, k)$$
 $g_p^* \quad (p = 1, \dots, k)$ $s.t. \quad x \in X$

$$g_p^*$$
 $(p=1,\cdots,k)$



(GA) min.
$$\sum_{p=1}^{k} (d_p^+ + d_p^-)$$
s.t. $\mathbf{x} \in X$

$$f_p(\mathbf{x}) - d_p^+ + d_p^- = g_p^* \quad (p = 1, \dots, k)$$

$$d_p^+, d_p^- \ge 0$$

 $\forall p, \ d_p^+ \cdot d_p^- = 0$ は、満たされるので、 制約から省ける.



LPとして解ける!







目標計画法

- 多目標の付順と加重

$$f_p(\mathbf{x}) - d_p^+ + d_p^- = g_p^*$$

min.
$$\sum_{p=1}^{k} (d_p^+ + d_p^-)$$

目的関数への付加変数

$$J_{p}(\mathbf{x}) - a_{p} + a_{p} = g_{p}$$
 目的関数への付加変数 (1)目標値をちょうど達成することが望ましい (2)目標値の超過は困るが、不足は構わない (3)目標値の不足は困るが、超過は構わない (4)目標値に関わりなく最大・最小 $d_{p}^{+} - d_{p}^{-}$, or $-d_{p}^{+} + d_{p}^{-}$

$$d_p^+ + d_p^- \Longrightarrow \left| f_p(x) - g_p^* \right|$$
 を最小化 $d_p^+ \Longrightarrow f_p(x) > g_p^*$ である限り、 $f_p(x) - g_p^*$ を最小化 $d_p^- \Longrightarrow f_p(x) < g_p^*$ である限り、 $g_p^* - f_p(x)$ を最小化 $d_p^+ - d_p^- \Longrightarrow f_p(x)$ を最小化 $-d_p^+ + d_p^- \Longrightarrow f_p(x)$ を最大化

例題) (MLP) max. $f_1(x) = 2x_1 - 5x_2$ max. $f_2(x) = -3x_1 + 2x_2$ $x_1 + 6x_2 \le 27$ $x_1 + 6x_2 \le 45$ $x_1 + x_2 \le 15$ $x_1 + x_2 \le 7$ $x_1, x_1 \ge 0$



(GA)
$$\min (d_1^+ + d_1^-) + (d_2^+ + d_2^-)$$

 $s.t. \quad 2x_1 + 6x_2 \le 27$
 $8x_1 + 6x_2 \le 45$
 $3x_1 + x_2 \le 15$
 $-2x_1 + 2x_2 \le 7$
 $f_1(x) = 2x_1 - 5x_2 - d_1^+ + d_1^- = g_1^*$
 $f_2(x) = -3x_1 + 2x_2 - d_2^+ + d_2^- = g_2^*$
 $x_1, x_1, d_1^+, d_1^-, d_2^+, d_2^- \ge 0$







■ 補足:目標計画法

- 目標値との乖離最小化において、目的関数のスケールが大幅に違う場合

$$\min \sum_{p=1}^k \left| f_p(\mathbf{x}) - g_p^* \right|$$

例:
$$f_1(\mathbf{x}) = 1234567x_1 + 2145915x_2$$
 $g_1^* = 3380482$ $f_2(\mathbf{x}) = 0.521x_1 + 0.034x_2$ $g_2^* = 0.086$

相対偏差を使う方がよい. 例えば, 目標値を最適値とすると,

$$\min \sum_{p=1}^{k} \frac{\left| f_p(\mathbf{x}) - g_p^* \right|}{\left| g_p^* \right|}$$

例:
$$\min \frac{|f_1(x) - 3380482|}{|3380482|} + \frac{|f_2(x) - 0.086|}{|0.086|}$$







目標計画法(多目標付順·加重)

ullet 各目的関数 $f_k(x)$ に目標値 f_k * を設定し,目標値との乖離を最小化.

(GA) min.
$$\sum_{p=1}^{k} (d_p^+ + d_p^-)$$

 $s.t.$ $\mathbf{x} \in X$
 $f_p(\mathbf{x}) - d_p^+ + d_p^- = g_p^* \ (p = 1, \dots, k)$
 $d_p^+, \quad d_p^- \ge 0$ 補助変数個々の重み
 $\omega_p^+, \omega_p^- \ (p = 1, \dots, k)$

 $\omega_{p}^{+}, \omega_{p}^{-} \quad (p=1,\dots,k)$



min.
$$\sum_{p=1}^{\kappa} P_{p}(\omega_{p}^{+}d_{p}^{+} + \omega_{p}^{-}d -_{p})$$
s. t. $\mathbf{x} \in X$

$$f_{p}(\mathbf{x}) - d_{p}^{+} + d_{p}^{-} = g_{p}^{*} \quad (p = 1, \dots, k)$$

$$d_{p}^{+}, \qquad d_{p}^{-} \ge 0$$

目的関数の絶対優先順位係数 (primitive priority factor)

$$P_p \ (p=1,\cdots,k)$$

 $**P_i, P_i (i < j)$ に対し、どんな自 然数nについても $nP_i \ge P_i$ と はならない







例題) (MLP) max. $f_1(x) = 2x_1 - 5x_2$ max. $f_2(x) = -3x_1 + 2x_2$ $x_1 + 6x_2 \le 27$ $x_1 + 6x_2 \le 45$ $x_1 + x_2 \le 15$ $x_1 + x_2 \le 7$ $x_1, x_1 \ge 0$



(GA(
$$\omega$$
)) min $P_1(\omega_1^+ d_1^+ + \omega_1^- d_1^-) + P_2(\omega_2^+ d_2^+ + \omega_2^- d_2^-)$
 $s.t. \quad 2x_1 + 6x_2 \le 27$
 $8x_1 + 6x_2 \le 45$
 $3x_1 + x_2 \le 15$
 $-2x_1 + 2x_2 \le 7$
 $f_1(x) = 2x_1 - 5x_2 - d_1^+ + d_1^- = g_1^*$
 $f_2(x) = -3x_1 + 2x_2 - d_2^+ + d_2^- = g_2^*$
 $x_1, x_1, d_1^+, d_1^-, d_2^+, d_2^- \ge 0$







- 目標計画法(希求水準[aspiration level] 達成)
 - $oldsymbol{=}$ 各目的関数 $f_p(oldsymbol{x})$ に希求水準 $lpha_p$ を設定し、目標値との乖離を最小化.

(MLP)
$$\max f_p(x) \quad (p = 1, \dots, k)$$

 $s.t. \quad x \in X$

 $\forall p, f_p(x) \geq \alpha_p$ を満たすxを求めることで満足しよう!



$$\max_{(MP_p)} f_p(\mathbf{x})$$

$$s.t. \quad \mathbf{x} \in X$$

$$f_q(\mathbf{x}) \ge \alpha_q \quad (q \in \{1, \dots, k\} / \{p\})$$

$$(p=1,\cdots,k)$$



それぞれ最適値 f_p * を導出







- 目標計画法(希求水準[aspiration level] 達成)
 - = 各目的関数 $f_p(\mathbf{x})$ に希求水準 $lpha_p$ を設定し、目標値との乖離を最小化.

$$\max_{(MP_p)} \left(\begin{matrix} \max_{x \in X} f_p(x) \\ s.t. \quad x \in X \end{matrix} \right)$$
 $\left(\begin{matrix} p = 1, \cdots, k \end{matrix} \right)$ $\left(\begin{matrix} p = 1, \cdots, k \end{matrix} \right)$ $\left(\begin{matrix} p = 1, \cdots, k \end{matrix} \right)$ は個の最適値 f_p^*

 \int \Rightarrow $\exists p, f_p^* < \alpha_p$ なら、その希求水準の要求が強すぎるので緩和し、全ての問題 (MP_p) を解き直す.

 $ightright
ightrightarrows orall p, \ f_p^* \geq lpha_p$ なら、全ての希求水準を満たしている

 $\forall p, f_p(x) \geq \alpha_p$ を満たすxが(1つ以上)存在し、かつこれを満たしながら、各目的の個々の最適値がわかっている状態







■ 目標計画法(希求水準[aspiration level] 達成)

 $orall p,\, f_p^* \geq lpha_p$ なら,全ての希求水準を満たしているしかし

本質的に 制約化法と同じ

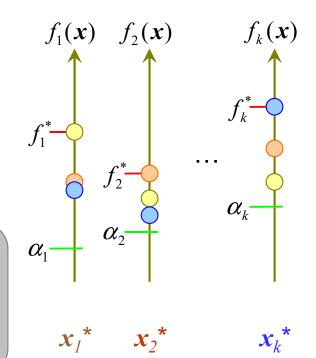
現在得られている解のどれかが「最良」とは限らない!

もっと良い解を見つけよう!

 $\theta \in (0,1)$ について以下の不等式系を考える.

$$\begin{cases} f_1(x) \ge (1-\theta)f_1^* + \theta\alpha_1 \\ \vdots \\ f_k(x) \ge (1-\theta)f_k^* + \theta\alpha_k \end{cases}$$

実行可能な 中で,最大 の θ を見つ けたい!



- $\triangleright \theta = 1$ のとき、実行可能解が存在.
- ▶ θ=0で実行可能なら、完全最適解が存在。

あるθに対し、実行可能かどうかは単 体法の *Phase I* で判定可能







■ 目標計画法(希求水準[aspiration level] 達成)

 $q\coloneqq 1, heta\coloneqq \hat{ heta}$ とし、 $\hat{ heta}$ に対応する実行可能解を $x_{q ext{-}l}$ とする.

 θ *の近似値

$$\max_{s.t.f_q(\mathbf{x}) \ge f_q(\mathbf{x}^{q-1}), q \in \{1, \dots, k\} / \{p\} \\ \mathbf{x} \in X$$

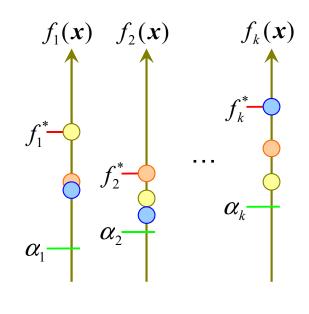
を解き、最適解を x^q とする。 q=k なら終了(x^q が(MLP)の最適解) そうでなければ、q:=q+1として繰返し.

 $\hat{ heta}$ は、k 個の解 $x_{l}^{*},...,x_{k}^{*}$ について

$$\hat{\theta} \coloneqq \min_{p \in \{1, \dots, k\}} \left\{ \frac{\min_{l \in \{1, \dots, k\}} \{f_p(x_l^*)\} - \alpha_p}{f_p^* - \alpha_p} \right\}$$

としてもよいし、簡単に1で始めても良い.

$$f_p(x) \ge (1-\theta)f_p^* + \theta\alpha_p$$





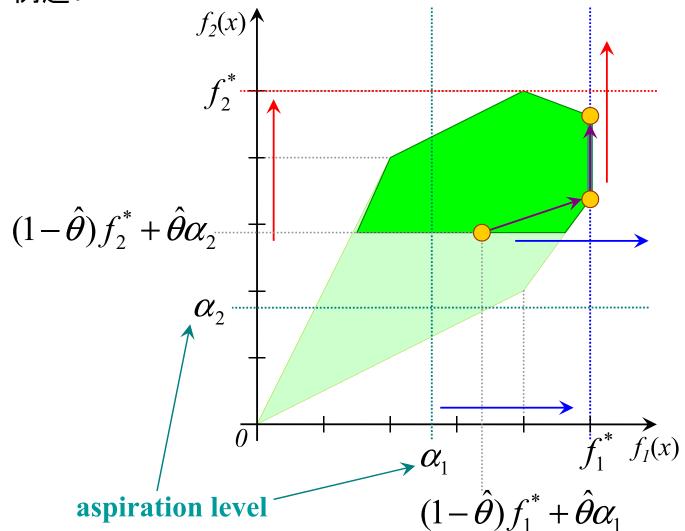






■ 目標計画法(希求水準[aspiration level] 達成)

- 例題:









M.Zeleny(1974)

- 多目的単体法(the multiobjective simplex method)
 - 通常の単体法を(MLP)用に素直に拡張
 - 多目的単体表 (multiobjective simplex tableau)

非基底

		x_1	x_2	• • •	\mathcal{X}_{m}	X_{m+1}	X_{m+2}	•••	x_n	\
基 底	X_1	1				$\overline{a}_{1,m+1}$	$\overline{a}_{1,m+2}$	• • •	$\overline{a}_{2,n}$	$\overline{b_{\scriptscriptstyle 1}}$
	\mathcal{X}_2		1			$\overline{a}_{2,m+1}$	$\overline{a}_{2,m+2}$	• • •	$\overline{a}_{2,n}$	
	•			٠.		•	•	٠.	:	:
	\mathcal{X}_{m}				1	$\overline{a}_{m,m+1}$	$\overline{a}_{m,m+2}$	• • •	$\overline{a}_{m,n}$	$\overline{b}_{\scriptscriptstyle m}$
目的関数	$\overline{-z_1}$	0	0	• • •	0	$\overline{C}_{1,m+1}$	$\overline{C}_{1,m+2}$	• • •	$\overline{c}_{2,n}$	$-\overline{z}_1$
	$-z_2$	0	0	•••	0	$\overline{c}_{2,m+1}$	$\overline{C}_{2,m+2}$	• • •	$\overline{c}_{2,n}$	$-\overline{z}_2$
	•	:	•	•••	:	•	:	•••	•	•
	$-Z_m$	0	0	•••	0	$\overline{c}_{l,m+1}$	$\overline{C}_{l,m+2}$	• • •	$\overline{c}_{l,n}$	$-\overline{z}_m$

非基底 *j* に対し,

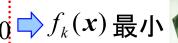
$$\overline{c}_{kj} = c_{kj} - \sum_{r=1}^{m} c_{kr} \overline{a}_{rj}$$

目的関数値は

$$z_k = \overline{z}_k = \sum_{r=1}^m c_{kr} x_r$$
$$= \sum_{r=1}^m c_{kr} \overline{b}_r$$

k番目の目的 $-z_k$

$$\overline{c}_{k,m+1} \leq 0 \leq 0 \qquad \cdots \qquad \overline{c}_{k,n} \leq 0 \qquad \Rightarrow f_k(x)$$
 最小







■ 多目的単体法(the multiobjective simplex method)

非基底
$$j$$
に対する ratio test $\theta_j = \min_{\overline{a}_{ij}>0} \frac{\overline{b}_i}{\overline{a}_{ij}}$

今, ある実行可能基底解 \overline{x} 非基底 x_j 新しい実行可能基底解 \overline{x}^* その目的関数値 \overline{z} を基底に その目的関数値 \overline{z}^*

$$\overline{z}^* = \overline{z} + \theta_j \overline{c}_j \quad \langle \overline{c}_j = (\overline{c}_{1j}, \dots, \overline{c}_{lj})^T \rangle$$

実行可能基底解 \bar{x} , ある非基底j に対し $\theta_i > 0$ であるとき

- (1) $\overline{c}_j \geq \mathbf{0}$ ならば、 \overline{x} はパレート最適解ではない (2) $\overline{c}_j \leq \mathbf{0}$ ならば、 \overline{x}^* はパレート最適解ではない.

$$\begin{array}{ccccc} \overline{c}_{1,m+1} & \overline{c}_{1,m+2} & \cdots & \overline{c}_{2,n} \\ \overline{c}_{2,m+1} & \overline{c}_{2,m+2} & \cdots & \overline{c}_{2,n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \overline{c}_{l,m+1} & \overline{c}_{l,m+2} & \cdots & \overline{c}_{l,n} \end{array}$$

実行可能基底解 \bar{x} に対し, $\theta_r \bar{c}_r \ge \theta_i \bar{c}_i (r \ne j)$ を満たす非基底 列 r,j が存在するとき、列 r の非基底変数を基底に入れて得ら れる実行可能基底解はパレート最適解にはならない







参考文献

- 坂和正敏「線形システムの最適化」森北出版(1984)
- 坂和正敏「離散システムの最適化」森北出版(2000)
- 今野浩「線形計画法」日科技連(1987)
- 中山弘隆・谷野哲三「多目的計画法の理論と応用」コロナ社(1994)
- 児玉正憲「多目的意思決定と経済分析」牧野書店(1996)
- 中山弘隆ほか「多目的最適化と工学設計」現代新書(2007)
- 穴井宏和「数理最適化の実践ガイド」講談社(2013)
- M. Zeleny ``Linear Multiobjective Programming'' Springer-Verlag, 1974
- Jared L. Cohon ``Multiobjective Programming and Planning'' Academic Press, 1978





