

## 2次割当問題に対する遺伝的復復貪欲法

Genetic Iterated Greedy with  $k$ -swap Local Search for QAP長谷部 晶久<sup>1</sup> 外山 史<sup>1</sup> 東海林 健二<sup>1</sup> 宮道 壽一<sup>1</sup>

Akihisa Hasebe Fubito Toyama Kenji Shoji Juichi Miyamichi

## 1 まえがき

代表的な組み合わせ最適化の問題の一つとして2次割当問題(Quadratic Assignment Problem, QAP)がある。QAPはLSIのレイアウト設計やノード配置問題などの多くの応用例がある問題として知られている。QAPはNP困難な問題であるため、問題の規模が大きくなると厳密な最適解を求めることは極めて困難である。したがって、これまでに数多くのメタ戦略アルゴリズムが提案されている。中でも、遺伝的復復局所探索法(Genetic Iterated Local Search, GILS)[1]がQAPに対して優れた探索性能を示している。GILSは、局所探索として探索能力に優れた $k$ -swap局所探索法を繰り返して行う復復局所探索法(ILS)に交叉操作を導入した手法である。ILSでは局所最適解からの脱出操作としてランダムベースで値を入れ替えるKickと呼ばれる処理が用いられている。

本手法では、 $k$ -swap局所探索法を用いるが、局所最適解からの脱出操作として貪欲法による解の再構成(Kick)を用いた復復貪欲法を遺伝的局所探索法の局所探索として組み入れた手法(Genetic Iterated Greedy with  $k$ -swap Local Search, GIGLS)を提案する。提案手法で用いる復復貪欲法は、解の再構成に貪欲法を用いるため、ランダムベースに行うよりも比較的良好な解を探索することができるという特徴を持っている。実験では、QAPに対する強力なメタ戦略アルゴリズムであるGILSおよびRobust Taboo Search(RTS)[2]と比較し、探索性能の評価を行った。

## 2 二次割当問題

QAPは、 $n \times n$ の距離行列 $D = [d_{ij}]$ とフロー行列 $F = [f_{kl}]$ が与えられたとき、式(1)の目的関数を最小化する $n$ 個の要素 $\{1, 2, \dots, n\}$ からなる順列 $\pi$ を求める問題である。

$$C(\pi) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n d_{ij} f_{\pi(i)\pi(j)} \quad (1)$$

## 3 QAPに対する遺伝的復復貪欲法

QAPに対する遺伝的復復貪欲法(GIGLS)の処理の流れを図1に示す。GIGLSでは、まず $P_{num}$ 個の初期集団 $\pi_i$ をランダムに生成し、復復貪欲法を適用する(Line2-5)。次に、集団の中から親個体としてランダムに2つの個体 $\pi_{p1}$   $\pi_{p2}$ を選ぶ(Line9)。ここで、選ばれた2個体の解の要素の共通部分が80%未満であれば交叉を行い、そうでなければそれぞれの解に対して突然変異(解の再構成)を行う。交叉を行う場合には、2つの親個体に対して巡回交叉(CX)[3]を適用し、新たに生成された2つの子個体 $\pi_{c1}$   $\pi_{c2}$ に対して復復貪欲法を適用する。そして、親個体と子個体の4個体の中から適応度の高い2個体が次の世代の集団に選択され、その他の個体は淘汰される(Line11-15)。突然変異を行う場合には、突然変異により再構成されたそれぞれの個体を、親個体と入れ替えることにより次世代の集団を生成する(Line16-17)。交叉または突然変異が行われた後、次の世代の集団に選択された解の評価値が、現集団中の最良解 $\pi_{best}$ 、探索中全体で発見された最良解 $\pi_{all\_best}$ よりも良ければ、それぞれ解の更新を行う(Line21-30)。また、本手法では解の探索に停滞が生じた場合、現在探索中の解空間にはより良い評価値の解はないものとして再スタート処理を行

う。再スタート処理は、新たに初期集団を生成することで解の再探索操作を行う処理である。再スタート処理は、10世代の間に解の更新がなければ実行される(Line32-38)。以上の処理(Line6-39)を終了条件が満たされるまで繰り返す。

```

procedure GeneticIteratedGreedy
begin
1:    $\pi_{all\_best} := \infty, \pi_{best} := \infty;$ 
2:   for  $i := 1$  to  $P_{num}$  do
3:     generate a random solution  $\pi_i;$ 
4:      $\pi_i :=$  IteratedGreedy( $\pi_i$ );
5:   endfor
6:   while (termination criterion not satisfied) do
7:      $P := \{1, 2, \dots, P_{num}\};$ 
8:     repeat
9:       select parents  $p1, p2$  from  $P;$ 
10:       $P := P \setminus \{p1, p2\};$ 
11:      if (crossover criterion satisfied)
12:        then  $\pi_{c1}, \pi_{c2} :=$  Crossover( $\pi_{p1}, \pi_{p2}$ );
13:          $\pi_{c1} :=$  IteratedGreedy( $\pi_{c1}$ );
14:          $\pi_{c2} :=$  IteratedGreedy( $\pi_{c2}$ );
15:         select solutions  $\pi_{np1}, \pi_{np2}$ 
           from  $\pi_{p1}, \pi_{p2}, \pi_{c1}, \pi_{c2}$ ;
16:        else  $\pi_{np1} :=$  Reconstruction( $\pi_{p1}$ );
17:          $\pi_{np2} :=$  Reconstruction( $\pi_{p2}$ );
18:      endif
19:       $\pi_{p1} := \pi_{np1};$ 
20:       $\pi_{p2} := \pi_{np2};$ 
21:      if  $C(\pi_{p1}) < C(\pi_{p2})$ 
22:        then  $\pi_{temp} := \pi_{p1};$ 
23:        else  $\pi_{temp} := \pi_{p2};$ 
24:      endif
25:      if  $C(\pi_{temp}) < C(\pi_{best})$ 
26:        then  $\pi_{best} := \pi_{temp};$ 
27:      endif
28:      if  $C(\pi_{best}) < C(\pi_{all\_best})$ 
29:        then  $\pi_{all\_best} := \pi_{best};$ 
30:      endif
31:    until  $P = \phi$ 
32:    if (restart criterion satisfied)
33:      for  $i := 1$  to  $P_{num}$  do
34:        generate a random solution  $\pi_i;$ 
35:         $\pi_i :=$  IteratedGreedy( $\pi_i$ );
36:      endfor
37:       $\pi_{best} := \infty;$ 
38:    endif
39:  endwhile
40:  return  $\pi_{all\_best};$ 
end;

```

図1: QAPに対する遺伝的復復貪欲法

## 3.1 復復貪欲法

復復貪欲法とは、貪欲法を用いた解の再構成処理を繰り返して行う手法である。一般的に復復貪欲法は局所探索法と組み合わせて用いられ、局所最適解からの脱出操作として解の再構成処理が使用される。解の再構成処理については3.2節で詳しく述べる。本手法では、復復貪欲法における局所探索として $k$ -swap局所探索法(KLS)[1]を用いている。KLSとは、与えられた解に対して解の二つの要素を交換して近傍解を得

<sup>1</sup>宇都宮大学大学院工学研究科

る 2-swap 近傍操作を連鎖的に適用することで得られる解集合  $\{\pi^1, \pi^2, \dots, \pi^k\}$  の中から最も評価値の高い近傍解  $\pi^k$  に移行していく局所探索法である。

反復貪欲法の擬似コードを図2に示す。反復貪欲法は、まず与えられた解  $\pi$  に対して  $k$ -swap 局所探索を適用し、得られた局所最適解を  $\pi_{best}$  に保持する (Line1-2)。次に、解  $\pi$  に対して解の再構成を行い、 $k$ -swap 局所探索を適用する (Line4-5)。得られた解  $\pi$  が反復貪欲法による探索中に発見された最良解より評価値が良ければ解の更新を行う (Line6-8)。この解の再構成と局所探索の処理を終了条件が満たされるまで繰り返す (Line3-9)。実験での終了条件は、この解の再構成と局所探索を行う繰り返し回数が、初期集団の生成後に適用される場合は20回以内、交叉後に適用される場合は5回以内に解の更新が行われなかったときとした。

```

procedure IteratedGreedy( $\pi$ )
begin
1:  $\pi := \text{LocalSearch}(\pi)$ ;
2:  $\pi_{best} := \pi$ ;
3: while (termination criterion not satisfied) do
4:    $\pi := \text{Reconstruction}(\pi)$ ;
5:    $\pi := \text{LocalSearch}(\pi)$ ;
6:   if  $C(\pi) < C(\pi_{best})$ 
7:     then  $\pi_{best} := \pi$ ;
8:   endif
9: endwhile
10: return  $\pi_{best}$ ;
end

```

図2: 反復貪欲法

### 3.2 解の再構成

解の再構成は、局所探索などによって得られた解を破壊する処理 (Destruction) と、破壊された解から貪欲法を用いて再び解を生成する処理 (Construction) からなる。貪欲法は、解を生成する各計算ステップで最も評価値の高い部分解を選択し、これを繰り返し行うことで解を生成する手法である。本手法は、全体に対するフロー量の大きい解の要素を、全体に対する距離が小さい解の位置に配置していくという考え方で解の再構成を行っていく。

解の再構成の流れを図3に示す。まず、Destruction では解  $\pi$  からランダムに選択された  $r$  番目の解の要素  $\pi(r)$  を  $kick\_size$  個取り除く。取り除かれた解の要素  $\pi(r)$  は  $P_{item}$  に、解の要素の位置  $r$  は  $P_{place}$  に保持する (Line1-6)。次に Construction では、取り除かれた解の要素の位置  $a \in P_{place}$  の中で全体に対する距離  $d_{sum}(a) = \sum_{k=1}^n (d_{ak} + d_{ka})$  の最も小さい解の要素の位置  $place$  に、取り除かれた解の要素  $b \in P_{item}$  の中で全体に対するフロー量  $f_{sum}(b) = \sum_{k=1}^n (f_{bk} + f_{kb})$  の最も大きい解の要素  $item$  を配置する (Line8-10)。選択された  $item$ ,  $place$  はそれぞれ  $P_{item}$ ,  $P_{place}$  から取り除き、再度選択されないものとする。この処理を  $kick\_size$  回繰り返し、解を生成していく (Line7-12)。

### 4 実験

提案手法の有効性を示すため、提案手法 GIGLS と提案手法の解の再構成をランダムベースに行った GIRLS、および強力なメタ戦略アルゴリズムである GILS, RTS の比較実験を行った。GILS については、文献 [1] に基づいてコード化したものを用いた。また RTS については É.D.Taillard によって公開されているソースプログラム<sup>2</sup> をそのまま使用した。対象とした問題は QAP のベンチマーク問題例集である QAPLIB<sup>3</sup> よ

<sup>2</sup>[http://mistic.heig-vd.ch/taillard/codes.dir/tabou\\_qap2.c](http://mistic.heig-vd.ch/taillard/codes.dir/tabou_qap2.c)

<sup>3</sup><http://www.opt.math.tu-graz.ac.at/qaplib/inst.html>

### Procedure Reconstruction( $\pi$ )

```

begin
1:  $P_{item} := \phi, P_{place} := \phi, P := \{1, 2, \dots, n\}$ ;
2: for  $i := 1$  to  $kick\_size$  do
3:    $r := \text{select an element randomly from } P$ ;
4:    $P_{item} := P_{item} \cup \{\pi(r)\}, P_{place} := P_{place} \cup \{r\}$ ;
5:    $P := P \setminus \{r\}$ ;
6: endfor
7: for  $i := 1$  to  $kick\_size$  do
8:   find  $item \in P_{item}$  with  $\max(f_{sum}(item))$ ;
9:   find  $place \in P_{place}$  with  $\min(d_{sum}(place))$ ;
10:   $\pi(place) := item$ ;
11:   $P_{item} := P_{item} \setminus \{item\}, P_{place} := P_{place} \setminus \{place\}$ ;
12: endfor
13: return  $\pi$ ;
end

```

図3: 解の再構成処理

り大規模な問題9例題を選択した。実験環境はすべて同じ計算機上 (CPU:Xeon E5420 2.50GHz, メモリ:48GB, コンパイラ:gcc Ver.4.1.2) で行った。実験に用いた提案手法 GIGLS と GIRLS のパラメータは、集団の数  $P_{num}$  は8、解の再構成のサイズ  $kick\_size$  は問題サイズ  $n$  の20%とした。また、すべての手法において終了条件は、既知の最適解が求まるか、20分が経過するまでとした。

各問題に対する試行回数を20回として比較実験を行った結果を表1に示す。表1には対象とした各問題名と各試行で得られた最良解の平均精度 (%) を示す。問題名中の数値はその問題サイズ  $n$  を表す。なお、表内の太字値は各問題において最も良好な結果を示している。最良解の精度は以下の式を用いて算出した。

$$\text{精度} (\%) := \frac{\text{各試行で得られた最良解の平均値} - \text{既知の最適解値}}{\text{既知の最適解値}} \times 100$$

表1より、すべての問題に対して提案手法が従来手法よりも良い結果が得られた。特に解の再構成に貪欲法を用いた提案手法 GIGLS は tai80a や tai100a のようなランダムに生成された、構造化されていない問題に対して有効であることを確認した。

表1: 実験結果

問題名	GIGLS	GIRLS	GILS	RTS
tai80a	<b>0.788</b>	0.813	1.619	0.891
tai100a	<b>0.820</b>	0.991	1.719	0.880
tai80b	<b>0.000</b>	<b>0.000</b>	0.021	0.076
tai100b	<b>0.000</b>	<b>0.000</b>	0.049	0.082
tai150b	0.196	<b>0.171</b>	0.315	0.383
tai256c	0.122	<b>0.103</b>	0.194	0.407
will100	0.090	<b>0.083</b>	0.210	0.100
sco100a	<b>0.005</b>	0.006	0.050	0.024
tho150	0.028	<b>0.022</b>	0.093	0.061
平均	<b>0.228</b>	0.243	0.474	0.323

### 5 おわりに

本論文では、QAP に対して遺伝的反復貪欲法を提案した。実験では、従来手法の中で優れた探索性能を持つ GILS と RTS と比較を行うことで、提案手法の有効性を確認した。

### 参考文献

- [1] 北田雅亨, 片山謙吾, 南原英生, 成久洋之: “2次割当問題に対する遺伝的反復局所探索法,” 第3回進化計算フロンティア研究会, pp.81-89, 2010.
- [2] É.D.Taillard, “Robust taboo search for the quadratic assignment problem,” Parallel Computing, vol.17, pp.443-455, 1991.
- [3] P.Merz and B.Freisleben, “Fitness Landscape Analysis and Memetic Algorithms for the Quadratic Assignment Problem,” IEEE Transactions on Evolutionary Computation, Vol.4, No.4, pp337-352, 2000.