

京都大学工学部 正員 春名 政

1.はじめに 本稿においては、ネットワーク・モ

デルを用いたプロジェクト・プランニングや交

通量配分において問題となるカットに着目し、
従来の研究においてすでに解明されているネし、その他の場合、
カット・ベクトルとルー・ベクトルとの間には
次式に示すような関係が成立することが求め

ツワークのトポロジカルな諸性質に基づき

$$(5) \sum_{k=1}^n x_k y_k = 0$$

その求め方について考察を加えるとともに、
くに応用という観点からプロジェクト・プランして、式(3)から明らかなように、ルー・ベクトル
の要素 y_k は、Incidence Matrix のランク r に従っ
て定まってくる $n-r$ 個の従属変数によって表

以下にその概略を示す。

わされる。

2. カットベクトル いま、 n 個の有向アークと、

$$(6) y_k = \sum_{t=1}^{n-r} \alpha_{kt} y_t$$

 m 個の結合点をもつネットワークの構造を次
式に示すような Incidence Matrix U を用いて表つぎに式(6)によって示された y_k を式(5)に代入
すると、

$$(1) \quad U = (u_{ik}^i), \quad (k=1, 2, \dots, n, \quad i=1, 2, \dots, m)$$

$$u_{ik}^i = \begin{cases} -1, & \text{結合点 } i \text{ がアーク } k \text{ の始点} \\ 1, & \text{結合点 } i \text{ がアーク } k \text{ の終点} \\ 0, & \text{その他の場合.} \end{cases}$$

$$(7) \sum_{k=1}^n x_k y_k = \sum_{t=1}^{n-r} y_t \left(\sum_{k=1}^n \beta_{kt} x_k \right) = 0$$

のようにあらわされる。ここで上式は y_t の値
のいかんにかかわらず成立することから、

$$(8) \sum_{k=1}^n \beta_{kt} x_k = 0, \quad t=1, 2, \dots, n-r$$

が成立する。上式を満たす解 X がネットワー
クにおけるカットを構成することが明らかでつぎにルー・ベクトルを表現するルー・ベクトルを Y
であらわす。

$$(2) \quad Y = (y_1, y_2, \dots, y_n)$$

ここで、 y_k はアーク k がルー・ベクトルに
よって分割される結合点のいくつかに特別な条件が付加されていることが多い。たと
えば、ネットワークの始点 N に終点は $\bar{N}$ に含このルー・ベクトル Y と Incidence Matrix U の
間には次式のような関係が成立する。れるようなカットと求める場合や、ある特定の
結合点と N の部分集合として必ず含むよう

$$(3) \sum_{k=1}^n u_{ik}^i y_k = 0, \quad i=1, 2, \dots, m$$

なカットだけと求めたい場合などである。こ
の問題に対しては、次式によって定められる Z さらに、カットと次式で示すようなカット・ベ
クトル X によって表わす。すなわち、カットによ
って分割される結合点の2つの集合を N およ

$$(9) \quad Z = (z_1, z_2, \dots, z_m)$$

$$(10) \quad z_i = \begin{cases} 1, & i \in N \text{ のとき} \\ 0, & i \in \bar{N} \text{ のとき} \end{cases}$$

 Z とカット X との間には次の関係が成立する。

$$(4) \quad X = (x_1, x_2, \dots, x_n)$$

$$(11) \quad x_k = \sum_{i=1}^m z_i u_{ik}^i, \quad k=1, 2, \dots, n$$

上記の関係に基づけば、制約条件の付された結

$$x_k = \begin{cases} 1, & \text{アーク } k \text{ の始点が } N \text{ に含まれ、終点が } \bar{N} \text{ に含まれるとき} \\ -1, & \text{アーク } k \text{ の始点が } \bar{N} \text{ に含まれ、終点が } N \text{ に含まれるとき} \end{cases}$$

合資 $l \in L$ に対する条件の記述は、次式のような x_k に関する方程式として書き表わせる。

$$(12) \sum_{k=1}^n x_k \bar{u}_k^l = z_l, \quad l \in L$$

ここで、 $\bar{u}_k^l$ は Incidence Matrix の逆行列 $\bar{U}^l$ の要素をあらわしてあり、 z_l には定数として 1 あるいは 0 の値が与えられている。

3. プロジェクト・プランニングへの応用例 以上で、カットに関する代数的な記述を示したが、ここでは、これらをネットワーク・プランニングの問題へ応用する場合について考察する。

(1) CPM にあけるミニマム・カット。CPM の主たる課題は、プロジェクト・ネットワークによって表現された工程計画のスケジュールを計算しクリティカルパスを求めることと、各計算ステップにおいて、クリティカルパスから構成されるサブネットワークにおいてミニマム・カットを求め、そこに含まれる作業(アーク)の所要時間を短縮($x_k=1$)、あるいは伸ばし($x_k=-1$)、最適

スケジュールを求めることにある。一般に、CPM 計算の労力は、その大部分がミニマム・カットを求めることに払われるが、多くの場合、クリティカルパスからサブネットワークは比較的簡単な形としてあり、上述した方程式の作成は容易である。一般のミニマム・カットを求める問題は次のように表わされる。「カットの条件式 (13)
$$\begin{cases} \sum_{k=1}^n \beta_{kt} x_k = 0, & t=1, 2, \dots, n-r \\ \sum_{k=1}^n x_k \bar{u}_k^l = z_l, & l \in L, \\ x_k = -1, 0 \text{ or } 1 \end{cases}$$

の下でカット値 (14) $M = \sum_{k=1}^n C_k x_k$ を最小にするような解 $X = (x_1, \dots, x_n)$ を求めよ。」

(2) PERT/MANPOWER, RAMPS. プロジェクト・ネットワーク上での資源配分問題の最適解を求めようとする場合、同時に作業(アーク)が遂行でき、かつ資源量の制約を満たすような作業の組合せを求め、かつ資源量の制約を満たすような作業の組合せは、ネットワークにおいて順方向のアークのみを含むカットの部分集合として

求められる。このような作業の組合せは、方程式系

$$(15) \begin{cases} \sum_{k=1}^n \beta_{kt} x_k = 0, & t=1, 2, \dots, n-r, \\ \sum_{k=1}^n x_k \bar{u}_k^l = z_l, & l \in L, \\ x_k = 0 \text{ or } 1 \end{cases}$$

および (16) $\sum_{k=1}^n b_{gk} x_k \leq B_g, \quad g=1, 2, \dots, r$ の解として求められる。ここで式 (16) にあける b_{gk} は作業 k が必要とする資源 g の量とあらわし、 B_g はプロジェクト全体に与えられた資源 g の量とあらわす。

4. Integer Programming による解法 以上の簡単な2例によって、カットを求める問題の定式

化的方法を例示したが、問題の解を得ようとする場合には、近年急速に進展した Implicit Enumeration Method を用いることができる。たとえば (1) の問題は、変数 x_k と、

$$(17) x_k = x_k^{(1)} - x_k^{(2)}, \quad x_k^{(1)}, x_k^{(2)} = 0 \text{ or } 1$$

のように変形し、もとの方程式に代入することにより、0-1 Integer Programming の問題にすることができ、Ballas の Additive Algorithm が直接適用できよう。さらに、第2, 第3のカット値をもつようなカットをも同時に得ることができる。また、(2) の問題において、すべての解を求めるには、システムティックな解の作成を行なわねばならないが、これに対して、ブランチ・ノードを用いる列挙法は非常に有効である。

5. 終わりに、近年、抽象・応用数学の分野においては、ネットワークに関する種々のトポロジカルな解析が行なわれてあり、工学分野への応用範囲も広まってきた。本稿においては、現在までに明らかにされているリニア・トポロジーの成果のほんの一部を用いて、われわれの対処する問題の定式化を試みるとともに、電子計算機の発達とともに著しく進展してきている整数変数の方程式の解法の応用の一例を示し