

不確実性をもつ在庫管理問題に対するロバスト最適化手法の適用

2012SE006 青山貴彦

指導教員：福嶋雅夫

1 はじめに

在庫管理問題は、生産、物流、販売システムにおける根幹の問題として、古くから研究が進められてきた。特に、未来の状態が既知であり、確実であると仮定された問題については、多品目、多階層、多期間まで想定した発展が見られる。しかしながら、現実問題において一般に未来は未知であるため、不確実性を考慮しなければならない。不確実性を考慮するにあたり、しばしば確率的最適化手法が適用されるが、多くの付加条件を考えなければならない現実の問題においては、いわゆる次元の呪いにより適用が困難になる [2]。

本研究では不確実性を考慮するにあたり、確率的最適化手法とならぶ代表的な手法であるロバスト最適化手法を適用し、在庫管理問題の最適化を行う。

2 準備

2.1 2次錐

次式で定義される集合を $n+1$ 次元の 2 次錐と呼ぶ。

$$\mathcal{K} = \begin{cases} \{(t, x) \in \mathbb{R} \times \mathbb{R}^n : t \geq \|x\|\} & (n \geq 1) \\ \{t \in \mathbb{R} : t \geq 0\} & (n = 0) \end{cases}$$

ここで $\|x\|$ はベクトル x のユークリッド・ノルムである。

2.2 ロバスト最適化

ロバスト最適化では、不確実性をもつデータの生じうる範囲をあらかじめ設定し、その中でも最も都合の悪い状況が生じた場合を想定したモデル化が行われている。そのモデリング技法および解法を含めて、ロバスト最適化技法と呼ばれる。この考え方は、1973 年時点で既に Soyster によって用いられていたが、Ben-Tal と Nemirovski が 1998 年にロバスト最適化を提案して以来、不確定なデータの変動に対してロバストな意思決定を行なうための手法として注目され、さかんに研究が行われるようになった [1]。ある適当な仮定のもとで、ロバスト最適化問題は以下のように 2 次錐計画問題に変換できる。

つぎの不確実性をもつ線形計画問題を考える。

$$\begin{aligned} & \text{minimize} && \hat{c}^T x \\ & \text{subject to} && Ax \leq b \end{aligned} \quad (1)$$

不確実なデータがとりうる範囲を不確実性集合とよぶ。不確実性集合の与え方は多種存在し、代表的なものとしては矩形と楕円形が挙げられる。本研究においては楕円形の特異ケースである円形として与えるため、不確実なデータ \hat{c} に対して不確実性集合を $\mathcal{U} = \{\hat{c} | \hat{c} = c + \delta u, \|u\| \leq 1\}$ とする。ただし、 c と δ はそれぞれ与えられたベクトルと正数である。ロバスト最適化では、不確実性のもとでの最

悪の場合、すなわち $\max_{\hat{c} \in \mathcal{U}} \hat{c}^T x$ を問題 (1) の目的関数とする。この目的関数は

$$\max_{\hat{c} \in \mathcal{U}} \hat{c}^T x = c^T x + \delta \max_{\|u\| \leq 1} x^T u = c^T x + \delta \|x\|$$

と書けるので、この問題は

$$\begin{aligned} & \text{minimize} && c^T x + \delta \|x\| \\ & \text{subject to} && Ax \leq b \end{aligned}$$

と表される。ここで新たな変数 t を導入することで、この問題はさらに次のように書きかえられる。

$$\begin{aligned} & \text{minimize} && c^T x + \delta t \\ & \text{subject to} && Ax \leq b \\ & && \|x\| \leq t \end{aligned}$$

$\|x\| \leq t$ は $(t, x) \in \mathcal{K}$ と等価である。このように制約条件に 2 次錐が含まれる問題を 2 次錐計画問題という。

3 在庫管理のロバスト最適化モデル

本研究では、在庫管理問題における基本的な問題の 1 つである動的ロットサイズ決定問題 [3] を取り扱う。

$$\begin{aligned} & \text{minimize} && \sum_{t \in \mathcal{T}} (f_t y_t + c_t x_t + h_t I_t) \\ & \text{subject to} && I_t = I_{t-1} + x_t - d_t && t \in \mathcal{T} \\ & && I_0 = 0 \\ & && 0 \leq I_t \leq C_t && t \in \mathcal{T} \\ & && 0 \leq x_t \leq M_t y_t && t \in \mathcal{T} \\ & && y_t \in \{0, 1\} && t \in \mathcal{T} \end{aligned} \quad (2)$$

ここで、 x_t, I_t はそれぞれ t 期の生産量と在庫量を表す変数であり、 y_t は t 期に生産する場合 1、しない場合 0 となるバイナリ変数である。 c_t, h_t はそれぞれ t 期の生産、在庫コストを表し、 M_t, C_t はそれぞれ t 期の生産、在庫量の上限を表す。 f_t は t 期に生産する場合にかかる固定費用で、 d_t は t 期の需要量を表す。 $\mathcal{T} = \{1, 2, \dots, T\}$ とする。

$f = (f_t)_{t \in \mathcal{T}}, y = (y_t)_{t \in \mathcal{T}}, \hat{c} = (c_t)_{t \in \mathcal{T}}, x = (x_t)_{t \in \mathcal{T}}, \hat{h} = (h_t)_{t \in \mathcal{T}}, I = (I_t)_{t \in \mathcal{T}}$ とおき、さらに簡単のため、連続変数を $z = (x, I)$ 、その係数ベクトルを $\hat{k} = (\hat{c}, \hat{h})$ と表す。そのとき、他の定数行列とベクトルを適当に定義すると、問題 (2) は以下のように表すことができる。

$$\begin{aligned} & \text{minimize} && \hat{k}^T z + f^T y \\ & \text{subject to} && Az + Gy = b \\ & && z \geq 0, y \in \{0, 1\}^T \end{aligned} \quad (3)$$

この問題に対して、次のような 2 段階の最適化を行なう。

$$\text{minimize}_{y \in \{0, 1\}^T} \left\{ f^T y + \min_z \{ \hat{k}^T z | Az = b - Gy, z \geq 0 \} \right\} \quad (4)$$

ここで、 $\hat{\psi}(y) = \min_z \{ \hat{k}^T z | Az = b - Gy, z \geq 0 \}$ とすると問題 (4) は以下のように表される。

