

α -domination と θ -domination の比較
金美和

1 今月の研究内容

- α -domination の調査, 実装
- α -domination と θ -domination の比較

2 α -domination

α -domination とは, 個体をパレートランキングを用いて評価する際に, 個体の優越範囲をパラメータ α を用いて設定する手法である. 定義は次のとおりである.

【定義】K 目的最大化問題 $f_1(x), \dots, f_n(x)$ を考える. ここで f_j を一単位得ることは最低でも f_i を α_{ij} 単位得ること以上の値があるというような $\alpha_{ij} > 0$ を決定すると,

$$g_i(x, y) := f_i(x) - f_i(y) + \sum_{j \neq i}^{1..K} \alpha_{ij}(f_j(x) - f_j(y))$$

としたとき,

解 x が解 y を α -dominate する

$$\Leftrightarrow g_i(x, y) \geq 0, \text{ and } g_i(x, y) > 0$$

である.

上記の式で用いられるパラメータ α_{ij} は, すなわち f_j を一単位改善するとき f_i の改悪は最悪 α_{ij} 単位までであるような上下解を定める. つまり

$$\alpha_{ji} \leq \frac{\Delta f_i}{\Delta f_j} \leq \frac{1}{\alpha_{ij}}$$

と表すことができる.

3 α -domination と θ -domination の比較

個体を評価するパレートランキングにおいて, 個体の優越範囲をパラメータを用いて設定する α -domination と, 先月提案した角度パラメータを用いて個体の支配関係を設定する手法 θ -domination の比較を行う. 両手法の概念図を Fig. 1 に示す.

3.1 実験

離散最小化問題の非劣解に α -domination と θ -domination を導入した結果を Fig. 2 に示す. Fig. 2 より, α -domination の方が θ -domination よりも早く非劣解の数が減少していることが分かる. これはパラメータ θ と α の間には, 次式の関係が成り立つためである.

$$\begin{aligned} 0 \leq \theta < 28 \text{ のとき} & \quad \frac{d}{d\theta} \tan(\theta) < \alpha \\ 28 \leq \theta \leq 45 \text{ のとき} & \quad \frac{d}{d\theta} \tan(\theta) > \alpha \end{aligned}$$

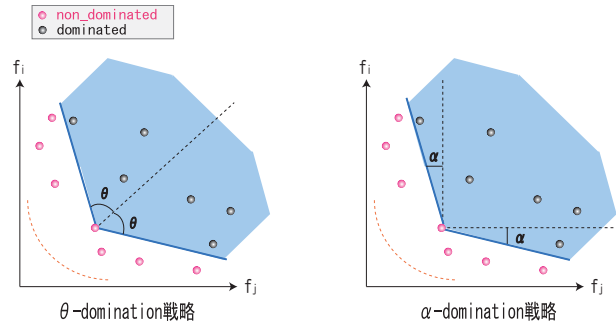


Fig. 1 各 dominate 戦略の概念図

以上のことから, 個体の減少スピードは, $\theta < 28$ のときには α -domination が速く, $\theta \geq 28$ のときは θ -domination の方が速い. しかし $\theta=28$ のとき, ほとんどの個体は dominate されており, non-dominated 個体は存在しない. よって傾きの大きい α -domination が, 先に大部分の個体を dominate する.

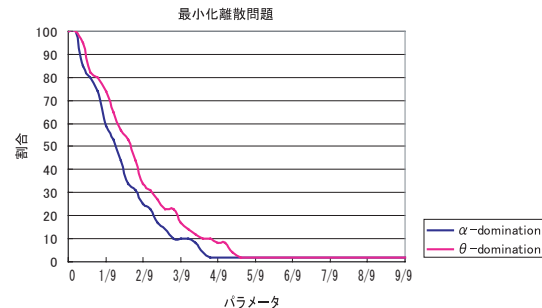


Fig. 2 非劣解の割合

3.2 まとめ

α -domination と θ -domination では dominate 範囲の拡大速度が異なる. その関係は支配範囲を角度で考えると $\arctan(\alpha)$ と θ の関係で示すことができる.

4 今後の課題

α -domination や θ -domination は全個体に対して優劣判定を行うため, 非劣解の両端に位置する個体をも dominate してしまう. よって今後は近傍解集合において解の優劣を判定する domination 手法を提案, 実装する.

参考文献

1) K.Ikeda, H.Kita, and S.Kobayashi, Failure of Pareto-Based MOEAs, Dose Non-Dominated Really Mean Near to Optimal? Congress on Evolutionary Computation pp.957-962(2001)