非分割フローを考慮した容量制約をもつ ネットワーク設計問題の MIP 近傍探索法

片山直登

1 はじめに

ネットワーク設計問題は、アークにかかる固定費用とものの移動にかかる変動費用を 考慮して、ネットワークを適切な形状と異なる始点と終点をもつ複数のものの適切な移 動経路を決める問題である.通信ネットワーク上のパケット通信では同一の始点と終点 をもつパケットは必ずしも単一の経路上で送信されるとは限らず、トラフィックの状態 に応じて複数の経路上で分割されて送信されることが一般的である.一方、ロジスティ クスネットワーク上では、同一の発地と着地をもつ同一の品種の荷物が複数に分割され、 別々の経路で輸送されることはまれであり、単一の経路上で輸送される.

このような同一の品種の経路が分割されないフローを非分割フローとよび、この非分 割フローを考慮した問題を非分割フローを考慮した容量制約をもつネットワーク設計問 題(UCND: Unsplittable Capacitated Network Design Problem)とよぶ。

この問題では、アークのデザイン変数のみならずパスやアーク上のフロー変数も0-1 変数となり、すべての変数が変数である大規模な組合せ最適化問題となるため、最適に 解くことが困難な問題となる.

近年,非分割フローを考慮した容量制約をもつネットワーク設計問題に関する研究 が行われ始めており,Hewitt et al. (2010)のIP探索法,Yaghini and Kazemzadeh (2012)のシミュレーテッドアニーリング法,Hewitt et al. (2013)の分枝価格法とガイ ドつき探索法,片山 (2013)の容量スケーリング法と局所分枝法・パス再結合法,片山 (2016)の容量スケーリング法と貪欲法が開発されている。一方,容量制約をもつ設計 問題に対する高速な近似解法として,片山(2017)は容量スケーリング法と MIP 近傍 探索法を組み合わせた高速解法を提案しており,精度の高い近似解を短時間で生成する ことに成功している。

本研究では、非分割フローを考慮した容量制約をもつ設計問題に対して、容量スケー リング法と MIP 近傍探索法を組み合わせた高速解法を提案する.

2 問題の定式化

Nをノード集合, Aを向きをもつアーク集合, Kをネットワーク上で移動する品種 集合とする.また, f_{ij} をアーク(i, j)上においてアークを選択したときに発生する非 負のアーク費用, c_{ij}^{k} をアーク(i, j)上を移動する品種 kの需要量に対する非負のフロー 費用, C_{ij} をアーク(i, j)上のアーク容量, d^{k} を品種 kの始点 O^{k} と終点 D^{k} 間を流れ る品種 kとする. x_{ij}^{k} をアーク(i, j)上を移動する品種 kのフローが存在するとき1, そうでないとき0を表す0-1変数であるアークフロー変数とし, y_{ij} をアーク(i, j)上 のアークを選択するとき1,そうでないとき0である0-1変数であるデザイン変数とす る.このとき,アーク集合 Aに関する UCND のアークフローによる定式化 UCNDA は 次のように表すことができる.

(UCNDA)

$$\Phi = \min \sum_{(i,j)\in A} \sum_{k\in K} c_{ij}^k x_{ij}^k + \sum_{(i,j)\in A} f_{ij} y_{ij}$$
(1)

subject to

$$\sum_{i \in N_n^+} x_{in}^k - \sum_{j \in N_n^-} x_{nj}^k = \begin{cases} -1 & \text{if } n = O^k \\ 1 & \text{if } n = D^k \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases} \quad \forall n \in N, \ k \in K$$

$$(2)$$

$$\sum_{k \in K} d^k x_{ij}^k \le C_{ij} y_{ij} \quad \forall (i,j) \in A$$
(3)

$$x_{ij}^k \le y_{ij} \quad \forall k \in K, (i,j) \in A \tag{4}$$

$$x_{ij}^k \in \{0,1\} \quad \forall k \in K, (i,j) \in A \tag{5}$$

$$y_{ij} \in \{0,1\} \quad \forall (i,j) \in A \tag{6}$$

(1)式は目的関数であり、フロー費用とデザイン費用の総和を最小化する. なお、 Φ

は目的関数の最適値である. (2)式はフロー保存式であり、ノードに流入するフロー変 数値と流出するフロー変数値の差が、品種 k の始点であれば-1,終点であれば1,そ の他のノードであれば0であることを表す. (3)式は、容量制約式である.アーク(*i*, *j*)が選択されるとき、アーク上のフロー量の合計が7ーク容量以下であることを表す. また、アークが選択されないときはフロー量の合計が0であることを表す. (4)式は、 アーク(*i*, *j*)における品種 k に関する強制制約式である.アーク(*i*, *j*)が選択される ときには品種 k のアークフロー変数値が最大で1であり、アーク(*i*, *j*)が選択されな いときには0となることを表す. (5)式はアークフロー変数の0-1条件、(6)式はデザイ ン変数の0-1条件である.

0-1条件である (5) 式と(6) 式を線形緩和した問題を UCNDAL とする. UCNDAL は線形緩和問題であるために, MIP ソルバーにより容易に最適解を求めることができる. P^{k} を品種 kの取りうるパス集合, z_{p}^{k} を品種 kのフローがパス p上を移動するとき1, そうでないと0を表す0-1変数であるパスフロー変数, δ_{ij}^{p} をパス pにアーク (i, j) が 含まれるとき1, そうでないとき0を表す定数とする. このとき, アーク集合 A, パ ス集合 P, アーク容量 Cに対する UCND のパスフローによる定式化 UCNDP (A, P, C) は次のように表すことができる.

(UCNDP (A, P, C))

$$\min \quad \sum_{(i,j)\in A} \sum_{k\in K} c_{ij}^k \sum_{p\in P^k} \delta_{ij}^p z_p^k + \sum_{(i,j)\in A} f_{ij} y_{ij} \tag{7}$$

subject to

$$\sum_{p \in P^k} z_p^k = 1 \quad \forall k \in K \tag{8}$$

$$\sum_{k \in K} \sum_{p \in P^k} \delta^p_{ij} d^k z^k_p \le C_{ij} y_{ij} \quad \forall (i,j) \in A$$
(9)

$$\sum_{p \in P^k} \delta_{ij}^p z_p^k \le y_{ij} \quad \forall k \in K, (i,j) \in A$$
(10)

$$z_p^k \in \{0,1\} \quad \forall p \in P^k, k \in K$$
(11)

$$y_{ij} \in \{0,1\} \quad \forall (i,j) \in A \tag{12}$$

(7)式は目的関数であり、フロー費用とデザイン費用の総和を最小化する.(8)式は、 品種 k のパスフロー変数値の合計が1,すなわち単一のパス上のみにフローが流れるこ とを表す.(9)式は、アーク(*i*, *j*)が選択されるときはアーク上を移動するフロー量の 合計がアーク容量以下であり、アークが選択されないときは0であることを表す容量制 約式である. (10)式は、アーク(*i*, *j*)における品種 kに関する強制制約式である. (11) 式はパスフロー変数の0-1条件、(12)式はデザイン変数の0-1条件である.

0-1条件である(11)式と(12)式を線形緩和した問題を UCNDPL(A, P, C)とする. UCNDPL(A, P, C)は線形緩和問題であるために, MIP ソルバーにより容易に最適 解を求めることができる.

アークフロー変数は |A||K|個,パスフロー変数は指数個と膨大な数であり,UCNDA や UCNDP(A, P, C)は膨大な数の0-1変数を含む大規模な組合最適化問題となる.一 方,アークフロー変数およびパスフロー変数がの0-1条件を緩和すれば,UCND は容量 制約をもつネットワーク設計問題に帰着される.そこで,容量制約をもつネットワーク 設計問題に対する近似解法である容量スケーリング法と MIP 近傍探索法を適用する.

3 近似解法

0-1条件を線形緩和した問題に対して容量スケーリング法を適用し,デザイン変数解 を求める.正であるデザイン変数解をもとにフロー変数解の0-1条件を満たす実行可能 なデザイン変数解を探索し,この解をもとに限定した分枝限定法と MIP 近傍探索法を 適用する.

3.1 容量スケーリング法

はじめに、パスフローによる定式化 UCNDP (A, P, C) を線形緩和した問題 UCNDPL (A, P, C) に対して容量スケーリング法を適用する.容量スケーリング法は、 線形緩和問題の解をもとに、アーク容量を変更して繰り返し線形緩和問題を解き、デザ イン変数の0-1変数解を導く近似解法である.解法の中では、列生成法を実施する.列 生成法は限定主問題を解き、被約費用が負となる変数を生成する方法である.

容量スケーリング法では、繰り返しともに多くのデザイン変数解が0または1に収束 する一方で、いくつかの変数は0または1には収束しないことが知られている。そこで、 0または1に収束しないデザイン変数の数が一定値α以下となったときに、容量スケー リングを終了する.なお、パスフロー変数も線形緩和しているため、得られるパスフ ロー変数は0または1になるとは限らない。

容量スケーリング法のアルゴリズムを Algorithm1に示す.容量スケーリング法およ び列生成法については、片山(2013)に詳細が記載されている.

3.2 アーク付加と限定分枝限定法

容量スケーリング法ではデザイン変数およびフロー変数を線形緩和した問題を対象と

しているため,得られたデザイン変数解は UCNDP(A, P, C)や UCNDAの実行可能 解とは限らない.加えて,容量スケーリング法から得られるフロー変数解も0または1 となることは期待できない.そこで,1に収束したデザイン変数解からなるアーク集合 から始め,フロー変数の0-1条件のもとで,このアーク集合に0または1に収束しな かった変数に対応するアークを付加していき,実行可能なアークを含むアーク集合を選 定する.これによってアークを選別し,問題規模の縮小を図る.

容量スケーリング法により得られたデザイン解を \hat{y} とし、1に収束した \hat{y}_{ij} =1であるアークからなるアーク集合を \overline{A} とする、アークフローによる定式化を線形緩和した UCNDALにおいて、 \overline{A} に含まれるアークのデザイン変数を1に固定する次の条件を付加した問題 UCNDALF(\overline{A})を解く、

$$y_{ij} = 1 \quad \forall (i,j) \in \bar{A} \tag{13}$$

 $UCNDALF(\overline{A})$ は線形計画問題であるので,容易に解くことができる. $UCBDALF(\overline{A})$ の最適なデザイン解を \tilde{y} とおく.

アーク集合 \overline{A} に含まれるアーク(i, j)については1に固定されているため、 $\tilde{y}_{ij}=1$ となる.続いて、フロー変数の0-1条件のもとで実行可能解を含むアーク集合を得るために、 \overline{A} に含まれていない $\tilde{y}_{ij}>0$ であるアークを \overline{A} に付加していく、 \tilde{y}_{ij} の降順に該当するアークをソートする。 \tilde{y}_{ij} が1に近いアークは解に含まれる可能性が高く、0に近いアークは解に含まれる可能性が低いと考えることができる.

UCNDAのデザイン変数の0-1条件である(6)式のみを線形緩和し、アーク集合 \overline{A} に対する(13)式を付加した問題をUCNDALY(\overline{A})とする.UCNDALY(\overline{A})をMIP ソルバーを用いて解く.しかし、この問題には多数の0-1変数であるアークフロー変数 が含まれるため、最適に解くことは困難である.そこで、最適に解くのではなく、実行 可能解が存在するか否かのみを判定する.1つの実行可能解を探索するのみであるので、 相対的に短い時間で判定することができる.

適当な整数を Hとし、デザイン変数 \tilde{y}_{ij} の値の降順に上位の H本のアークを選択し、 アーク集合 \overline{A} に付加して、 \overline{A} に対する UCNDALY (\overline{A}) を解く、 \overline{A} に対して、実行可 能解が存在すると判定された場合は、手順を終了する。そうでない場合は、 $\tilde{y}_{ij} > 0$ であ るすべてのアークを付加するまで、順次、次の H本のアークを選択して、同様な手順 を繰り返す。

列生成法にて容量スケーリング法を解いた場合に生成されたパス集合を \overline{P} とする. 設定した計算時間 Tのもとで,実行可能解を含むアーク集合 \overline{A} と \overline{P} に限定された UCNDP($\overline{A}, \overline{P}, C$)を MIP ソルバーを用いて解く. この問題はアークとパス集合が限 定されているため,比較的容易に解を求めることができる. この方法を限定分枝限定法 とよぶ. 設定した計算時間 T以内で実行可能解解を算出できた場合は, この解を \overline{y} と する. 実行可能解が算出できない場合は, \overline{A} に含まれるすべてのアークを y_{ij} =1とした UCNDA を解く. 実行可能解が得られた場合は,得られた解を \overline{y} とする. それでも実行可能解が求まらない場合は, \hat{y} を切り上げたものを \overline{y} とする.

アーク付加と限定分枝限定法のアルゴリズムを Algoritm2に示す.

3. 3 MIP 近傍探索法

前節の手順で求めた解 y を初期の暫定解とし, UCNDA において, その近傍を MIP ソルバーを用いて探索し, 近傍解を算出していく.

本研究では、適時、暫定解を改善するように探索範囲を限定する条件を付加する MIP 近傍探索法を適用する、始めに、UCNDA に次の制約式を追加する。

$$\sum_{(i,j)\in A|\bar{y}_{ij}=1} y_{ij} \le L - 1$$
 (14)

ここで, *L* は暫定解において $\overline{y_{ij}} = 1$ であるアーク数である. (14)式は, 暫定解で選択 されたアークから少なくとも1本のアークはネットワークから取り除くことを表してお り,実行可能領域から暫定解を排除することができる. また,現在までの最良の上界値 を *UB* とおき, (14)式を付加した *UCNDA* の最適値が現在の上界値 *UB* 未満となる条 件である次の式も追加する.

$$\Phi < UB \tag{15}$$

(14)式と(15)式により暫定解と探索済み解を排除できることから,解の循環を防ぐこと ができる.なお,現在までの最良値よりも良い解が存在しなければ問題は実行不可能と なる.

計算時間に T の制限を設け, MIP ソルバーを用いて (14) 式と (15) 式を付加した問題 を解く。実行可能解が得られた場合は,改善された解が探索されたことになる.その場 合には,得られた解を暫定解 y として,更新する.そうでない場合は,解を更新しない.

続いて,(14)式と(15)式を取り除き,暫定解 y に対する(14)式と(15)式を加え,さら に次の制約式を追加する.

$$\sum_{(i,j)\in A|\bar{y}_{ij}=1} y_{ij} \ge L - M \tag{16}$$

(16)式は,暫定解で選択されたアークを高々 M本のアークをネットワークから取り除 くことを表す.なお,Mは正の整数であり,近傍の探索範囲である.Mが大きければ, 条件を付加した UCNDA の実行可能領域は広くなる.一方,Mが小さければ実行可能 領域は狭くなるため,相対的に短時間で実行可能解を探索できる可能性が高まることに なる。

UCNDA に(14)式,(15)式および(16)式を追加し,一定時間内で MIP ソルバーを用 22 いて実行可能解 \tilde{y} を求め、 $\tilde{y}=\tilde{y}$ とし、暫定解を更新する.続いて、追加した3本の制約式を削除して、更新された解に対応した3本の制約式を追加し、近傍探索を繰り返す.

この近傍探索において、実行不可能または暫定解よりも良い解が無いと判断できた場合は、探索を終了する.また、一定時間内に暫定解より良い解を算出することができない場合は、 $M:=\lfloor M/\beta \rfloor$ として、M を減少させ、実行可能領域を縮小する.<math>M > 0である間、同様の探索を繰り返す.ここで、 $\beta(>1)$ はMの変更基準であり、Mは単調減少することになる.

このような探索法を MIP 近傍探索法とよぶ. 従来の局所分枝法の制約と比べると, 削除するアーク数には制約があるが, 追加するアークには制限が無いのが特徴である. また,局所分枝法では領域を二分割しながら分枝・限定操作を行っていくが,この近傍 探索法は単に限定された近傍探索と解の移動を繰り返すのみである. (14)式と(15)式に より解の循環を防ぐことができ,得られる目的間数値は単調減少であり貪欲的な探索法 となるため,必要な計算時間を抑制することができる.

容量スケーリング法と MIP 近傍探索法を組み合わせた解法のアルゴリズムを Algoritm3に示す.

4 数值実験

容量制約をもつネットワーク設計問題で用いられるベンチマーク問題である C 問題 の内, UCND で実行可能な31問(Hewitt et al. 2010)を用いて,数値実験を行った. 数値実験で使用した設定した機器等は以下の通りである。

・使用 OS および言語: UBUNTU 17.04. C++

- ・最適化ソルバー: Gurobi 7.5
- · CPU AMD Ryzen7 1800X 3.6GHz 8Cores, RAM16GByte
- ・使用コア数:容量スケーリング1コア, MIP 近傍探索8コア
- また、数値実験で使用した設定したパラメータは以下の通りである.
- ・スケーリングパラメータ:0~1
- ·スケーリング法の終了判定アーク数α:200
- ・近傍 M:20
- ・近傍 M の変更基準β:2
- アークの付加本数 H:10
- ・MIP ソルバー計算時間の制限時間 T:60秒

近似解の誤差を算出するために、MIP ソルバーである Gurobi により、定式化 UCNDA を30時間解き、下界値を算出した.同時に上界値も算出した.

C問題に対しては多くの研究が行われ、その結果が公開されている.ここでは、IP探

索法 (IPS) (Hewitt et al 2010), シミュレーテッドアニーリング法 (SA) (Yaghini and Kazemzadeh 2012), 分枝価格・ガイドつき探索法 (BPGS) (Hewitt et al 2013), 容量ス ケーリング・限定分枝限定法 (CSRB), 容量スケーリング・局所分枝法 (CSLB), 容量ス ケーリング・パス再結合法 (CSPR) (片山2013), 容量スケーリング・貪欲解法 (CSGR) (片山2017) の結果を示す. これらに加え,本研究である容量スケーリング・MIP 近傍探 索法 (CSMNS),およびパラメータチューニングをした容量スケーリング・MIP 近傍探索 法 (CSMNST) の結果を示す. 前者では, Algorithm1に記載しているスケーリングパラ メータ λ を0.65と設定した. 後者は,問題ごとにスケーリングパラメータを変化させた中 の最良値である. なお,誤差 (Gaps) は「(各解法の上界値–下界値)/下界値」とし,平 均誤差はこれらの平均値である.

表1にC問題に対する上界値の平均誤差を示す.従来の研究では,IP探索法は平均 誤差2.22%,シミュレーテッドアニーリング法は14.42%,分枝価格・ガイド付き局所探 索法は1.26%,容量スケーリング・貪欲法は3.71%である.容量スケーリング・限定分 枝限定法は1.11%,容量スケーリング・局所分枝法は1.00%,容量スケーリング・パス再 結合法は0.90%である.従来の研究では,容量スケーリング・パス再結合法の誤差が最 小であり,1%以下となっている.なお,MIPソルバーであるGurobiは平均誤差0.89% であり,最も誤差が小さいが,後述のように膨大な計算時間を必要とする.

一方,本研究である容量スケーリング・MIP 近傍探索法は平均誤差1.24% であり,ス ケーリングラメータをチューニングした容量スケーリング・MIP 近傍探索法は0.92% であり,1%以下となった.容量スケーリング・MIP 近傍探索法は,容量スケーリン グ・局所分枝法や容量スケーリング・パス再結合法よりやや劣っているが,分枝価格・ ガイド付き局所探索法と同程度の誤差である.また,チューニングした容量スケーリン グ・MIP 近傍探索法は,最も良い容量スケーリング・パス再結合法より0.02% 劣ってい るが,その他の近似解法よりも良い解を算出している.

表2に、個別問題の上界値を示す. なお、LB は下界値または最適値であり、太字は 最適値,斜体文字は最良値を表している.分枝価格・ガイドつき探索法は最適値を9問 を算出している.容量スケーリング・局所分枝法は、8 問の最適値,最適値を除く6 問 の最良値を算出している.容量スケーリング・パス再結合法は、15問の最適値,2 問の 最良値を算出している.一方,容量スケーリング・MIP 近傍探索法は11問の最適値を 算出し、パラメータをチューニングした容量スケーリング・MIP 近傍探索法は14問の 最適値,4 問の最良値を算出している.なお、Gurobi は16問の最適値,6 問の最良値 を算出し、31問の内の23問の最良値を算出している.

表3にC問題に対する個々の計算時間と平均計算時間を示す.従来の研究の計算時 間は,各論文に掲載しているものであり,使用しているコンピュータが異なっているた め,計算時間を直接比較することはできない.使用している主なコンピュータは以下の 通りである.

· LB, Giurobi : AMD Ryzen 1800x (8-Core, 3.6GHz)

- ・IP 探索法:Intel Xeon CPUs (8-Core, 2.66GHz)
- ・シミュレーテッドアニーリング法:記載なし
- ・分枝価格・ガイドつき探索法: Intel Xeon CPUs (8-Core 2.66GHz)
- ・容量スケーリング・限定分枝限定法,容量スケーリング・局所分枝法,容量スケーリング・パス再結合法: Intel i7 2600 (4-Core, 3.4GHz)
- ・容量スケーリング・貪欲解法: Intel i7 3770K (4-Core, 3.5GHz)

平均誤差の最も小さい Gurobi では30時間の制限を付けているため、最適解を求めら れない場合は108000秒となり、平均計算時間は59252.3秒で、16時間を越えている。タ ブー探索法は900秒、分枝価格・ガイド付き局所探索法は1800秒の計算時間を設定し、 シミュレーテッドアニーリング法は1200秒の計算を10回繰り返しており、良好な解を算 出するためには大きな計算時間が必要としている。小さな誤差を算出できている容量 スケーリング・限定分枝限定法は5491.2秒、容量スケーリング・局所分枝法は7566.3秒、 容量スケーリング・パス再結合法は14503.2秒といずれも非常に大きな計算時間が必要 としている。また、容量スケーリング・貪欲解法の平均計算時間は87.8秒と大変短いが、 平均誤差は大きくなっている。

一方、本研究である容量スケーリング・MIP 近傍探索法の平均計算時間は451.2秒, パラメータをチューニングした容量スケーリング・MIP 近傍探索法の平均計算時間は 435.3秒であり、他の解法に比べて、大幅に計算時間を短縮することができている. な お、後者は、実際にはパラメータ選定のための事前の計算時間が必要である. 使用して いるコンピュータが異っているにしても、従来に研究に比べ、精度を保ちながら大幅に 計算時間が短縮できることが分かる.

5 おわりに

本研究では、非分割フローを考慮した容量制約をもつネットワーク設計問題に対して、 容量スケーリング法と MIP ソルバーによる近傍探索を組み合わせた高速で精度の高い 近似解法を提案した.また、ベンチマーク問題である C 問題に対して、数値実験を行 い、従来の研究との比較を行った.

本研究で提案した解法は、最良の解法の一つであり、容量スケーリング・パス再結合 法と比較すると誤差はわずかながら大きいが、計算時間は1/30以下と大幅に短縮するこ とができた.また、容量スケーリング・パス再結合法以外のいずれの近似解法よりも、 短い計算時間で精度の高い近似解を算出することができた.

本研究は科学研究費基盤研究C(課題番号17K01268)による成果の一部である.

参考文献

- M. Hewitt, G. L. Nemhauser, and M. W. P. Savelsbergh. Combining exact and heuristics approaches for the capacitated fixed charge network flow problem. *Journal on Computing*, 22: 314-325, 2010.
- M. Hewitt, G. L. Nemhauser, and M. W. P. Savelsbergh. Branch-and-price guided search for integer programs with an application to the multicommodity fixed charge network flow problem. *INFORMS Journal on Computing*, 25 (2): 302-316, 2013.
- M. Yaghini and M. R. A Kazemzadeh. A simulated annealing algorithm for unsplittable capacitated network design. *International Journall of Industrial Engineering & Production Research*, 23 (2): 91-100, 2012.
- 片山直登.非分割フローを考慮した容量制約をもつネットワーク設計問題.流通経済大学流通 情報学部紀要, 20 (1): 1-19, 2013.
- 片山直登. 容量制約をもつネットワークデザイン問題の貪欲解法. 流通経済大学流通情報学部 紀要, 20 (1): 1-24, 2015.
- 片山直登. 容量制約をもつネットワーク設計問題に対する MIP 近傍探索法. 流通経済大学流 通情報学部紀要, 22 (1): 1-18, 2017.

Algorithm 1: Capacity Scaling

```
Set \overline{P}, \alpha, \lambda, ITE_{min}, ITE_{max};
l \leftarrow 1;
C^1 \leftarrow C;
repeat
     Solve UCNDPL(A, \overline{P}, C^l);
     Get the solution \hat{y} of UCNDPL(A, \bar{P}, C^l);
     Add paths to \bar{P} by Column Genaration;
     n \leftarrow 0;
     for (i, j) \in A do
           C_{ij}^{l+1} \leftarrow \lambda C_{ij}^l \hat{y}_{ij} + (1-\lambda) C_{ij}^l;
           if 0 < \hat{y}_{ij} < 1 then
                n \leftarrow n+1;
           \mathbf{end}
     \mathbf{end}
until l \geq ITE_{min} and n \leq \alpha, or l \geq ITE_{max};
\bar{A} \leftarrow \emptyset;
for (i, j) \in A do
     if \hat{y}_{ij} = 1 then
           \bar{A} \leftarrow \bar{A} \cup \{(i, j)\};
     \mathbf{end}
\mathbf{end}
Return \hat{y}, \bar{A}, \bar{P};
```

Algorithm 2: Add Arcs and Restricted Branch-and-Bound $(\bar{A}, \bar{P}, \hat{y})$

Set H and T: Solve $UCNDALF(\bar{A})$ with equation (13) and get the solution \tilde{y} ; Sort the solution $\tilde{y}_{ij}, \forall (i, j) \in A \setminus \overline{A}$ in descending order; Set $1, \dots, |A \setminus \overline{A}|$ be the arc indexs in ascending order of \tilde{y} ; for l = 1 to $|A \setminus \overline{A}|$ do if $\tilde{y}_l = 0$ then break; end $\bar{A} := \bar{A} \cup arc_l$ if $l \mod H = 0$ then Solve $UCNDALY(\bar{A})$ within time T; if a feasible solution of $UCNDALY(\bar{A})$ is found then break; end end end Solve $UCNDP(\overline{A}, \overline{P}, C)$ within time T; if the feasible solution y of $UCNDP(\overline{A}, \overline{P}, C)$ is found then Get the upper bound UB of $UCNDP(\overline{A}, \overline{P}, C)$; $\bar{y} = y$; else Add equations (13) to UCNDA associated with \bar{A} ; Solve UCNDA within time T: if the solution y of UCNDA is found then Get the upper bound UB of UCNDA; $\bar{y} = y$; else $\bar{y} = \lfloor \hat{y} \rfloor;$ end \mathbf{end} return $\bar{y}, UB;$

Algorithm 3: MIP Neighborhood Search(\bar{y}, UB)

Set M, β, T : Add equations (14) and (15) to UCNDA associated with the solution \bar{y} ; Solve UCNDA within time T; if the solution \tilde{y} of UCNDA is found then Get the upper bound UB_{neigh} of UCNDA; $\bar{y} \leftarrow \tilde{y};$ $UB \leftarrow UB_{neigh};$ end Delete equations (14) and (15) from UCNDA; repeat Add equations (14), (15) and (16) to UCNDA associated with the solution \bar{y} ; Solve UCNDA within time T; if UCNDA has no feasible solution then break; else if the solution \tilde{y} of UCNDA is found then Get the upper bound UB_{neigh} of UCNDA; $\bar{y} \leftarrow \tilde{y};$ $UB \leftarrow UB_{neigh};$ else $M \leftarrow |M/\beta|;$ end end Delete equations (14), (15) and (16) from UCNDA; until M = 0; Return $\bar{y}, UB;$

表1: Average Gaps for C-Category Problems (%)

Gurobi	IPS	SA	BPGS	CSRB	CSLB	CSPR	CSGR	CSMIP	CSMIPT
0.89	2.22	14.42	1.26	1.11	1.00	0.90	3.71	1.24	0.92

表2: Results for C-Category Problems

Problem	LB/Gurobi	IPS	SA	BPGS	CSRB	CSLB	CSPR	CSGR	CSMIP	CSMIPT
20/230/040/V/L	0.3	900	12000	1800	0.3	1.6	2.9	0.4	0.7	0.7
20/230/040/V/T	0.3	000	12000	1800	2.3	2.3	2.5	1.2	0.7	0.7
$20/230/040/\mathrm{F}/\mathrm{T}$	0.4	000	12000	1800	2.4	2.2	3.7	1.0	1.4	1.4
20/230/200/V/L	51424.4	000	12000	1800	6387.1	6230.0	12633.9	75.2	642.2	672.1
$20/230/200/{\rm F/L}$	104375.0	000	12000	1800	8444.1	7894.7	18309.0	74.2	537.1	555.1
20/230/200/V/T	43441.6	000	12000	1800	7193.8	7317.8	13721.4	68.6	662.5	609.0
$20/230/200/{\rm F}/{\rm T}$	108000.0	000	12000	1800	8406.0	8821.9	23224.7	75.5	728.9	730.7
20/300/040/V/L	0.2	000	12000	1800	0.3	1.9	3.0	0.3	0.5	0.5
$20/300/040/\mathrm{F/L}$	0.8	000	12000	1800	1.4	3.1	6.3	1.4	2.5	2.4
20/300/040/V/T	0.6	000	12000	1800	0.5	0.5	2.5	1.4	1.5	1.4
20/300/040/F/T	0.5	000	12000	1800	0.9	2.6	3.2	0.7	1.2	1.2
20/300/200/V/L	108000.0	000	12000	1800	8057.3	14376.2	24778.3	77.1	633.8	628.4
$20/300/200/{\rm F/L}$	108000.0	000	12000	1800	10223.2	11707.4	26117.9	76.5	700.6	815.3
20/300/200/V/T	108000.0	000	12000	1800	12236.3	15756.4	22231.7	75.1	688.2	708.0
$20/300/200/\mathrm{F/T}$	108000.0	000	12000	1800	14141.9	11642.5	24045.8	77.3	770.6	788.3
$30/520/100/{ m V/L}$	129.0	000	12000	1800	28.4	69.1	1438.6	8.7	222.4	208.3
$30/520/100/{\rm F/L}$	108000.0	000	12000	1800	6591.0	6610.9	15656.3	67.3	891.3	489.2
30/520/100/V/T	23.6	000	12000	1800	7.9	18.8	120.7	10.9	46.7	42.6
$30/520/100/{\rm F}/{\rm T}$	108000.0	000	12000	1800	5373.8	3946.1	8074.3	66.3	663.9	510.2
30/520/400/V/L	108000.0	000	12000	1800	7588.5	13609.0	26018.1	372.6	792.6	785.6
$30/520/400/{ m F/L}$	108000.0	000	12000	1800	7353.9	22043.1	34450.8	163.0	705.4	630.7
$30/520/400/{ m V}/{ m T}$	108000.0	000	12000	1800	7552.4	32353.1	44761.0	189.2	694.6	767.4
$30/520/400/\mathrm{F}/\mathrm{T}$	108000.0	000	12000	1800	8156.1	8180.4	31161.2	220.9	671.4	749.4
30/700/100/V/L	23.9	000	12000	1800	17.4	17.4	324.1	4.4	40.3	40.2
$30/700/100/{ m F/L}$	15729.0	000	12000	1800	2581.2	1014.9	6419.0	18.8	473.9	480.4
30/700/100/V/T	92.5	000	12000	1800	36.3	37.9	845.0	11.7	293.7	223.6
$30/700/100/{ m F}/{ m T}$	1576.3	000	12000	1800	568.6	407.9	8344.5	26.3	546.5	425.8
30/700/400/V/L	108000.0	000	12000	1800	7436.4	12658.6	25126.7	114.9	622.4	629.2
$30/700/400/\mathrm{F/L}$	108000.0	000	12000	1800	22397.1	18378.7	29991.3	372.1	647.6	640.2
30/700/400/V/T	108000.0	000	12000	1800	7099.1	19107.2	27030.8	176.4	642.3	706.1
$30/700/400/{ m F}/{ m T}$	108000.0	900	12000	1800	12340.3	12340.3	24750.6	292.1	660.7	651.7
Average	59252.3	000	12000	1800	5491.2	7566.3	14503.2	87.8	451.2	435.3

表3: Computation Time for C-Category Problems (Seconds)

非分割フローを考慮した容量制約をもつネットワーク設計問題の MIP 近傍探索法