

離散凸解析 *beyond \mathbb{Z}^n*

平井広志

東京大学 情報理工学系研究科 数理情報学専攻

JST, さきがけ

hirai@mist.i.u-tokyo.ac.jp

ワークショップ「離散凸解析と最適化」

京都大学数理解析研究所

2019年11月2日

離散凸解析 (Murota 1990年代 ~)

Fujishige, Shioura, Tamura,...

~ \mathbb{Z}^n 上の凸関数の理論

効率良く解ける離散最適化問題に対する枠組み

ネットワークフロー, マトロイド・劣モジュラ最適化etc

- M凸関数 ($\equiv M^{\natural}$ 凸関数)

- (付値)マトロイドの交換公理

- 数理経済学/ゲーム理論

- L凸関数 ($\equiv L^{\natural}$ 凸関数)

- マトロイドランク関数/劣モジュラ関数

- 電気回路のポテンシャル

ルジャンドル共役



離散凸解析 *beyond* \mathbb{Z}^n (H. 2012 ~)

\mathbb{Z}^n (\approx グリッドグラフ) のようなグラフ上で
離散凸解析のアナロジーを展開

ルーツ：マルチフローの双対理論^{H. 2007~}, ゼロ拡張問題
ターゲット：マルチフロー・ネットワークデザイン
モジュラ束上の劣モジュラ最適化
関連：Valued CSP, CAT(0)空間上の凸最適化,
束っぽいグラフの理論,
ユークリッド的ビルディング, ...

本発表：離散凸*beyond*の世界を紹介する

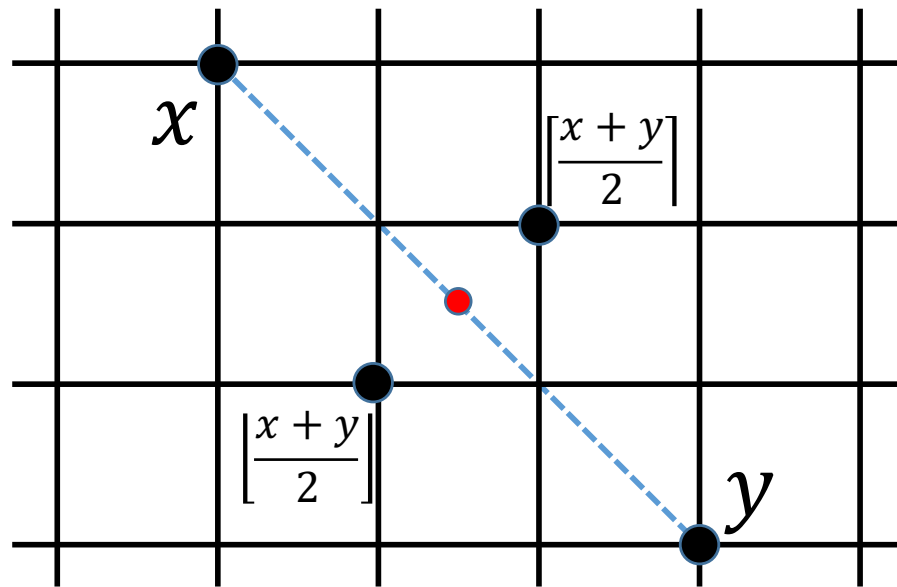
L^{\sharp} 凸関数 (Favati-Tardella 90, Murota 98, Fujishige-Murota 00)

～劣モジュラ関数の「凸な」貼り合わせ

Def. $g: \mathbb{Z}^n \rightarrow \mathbb{R} \cup \{\infty\}$: L^{\sharp} 凸

離散中点凸性

$$\Leftrightarrow g(x) + g(y) \geq g\left(\left\lceil \frac{x+y}{2} \right\rceil\right) + g\left(\left\lfloor \frac{x+y}{2} \right\rfloor\right) \quad (x, y \in \mathbb{Z}^n)$$

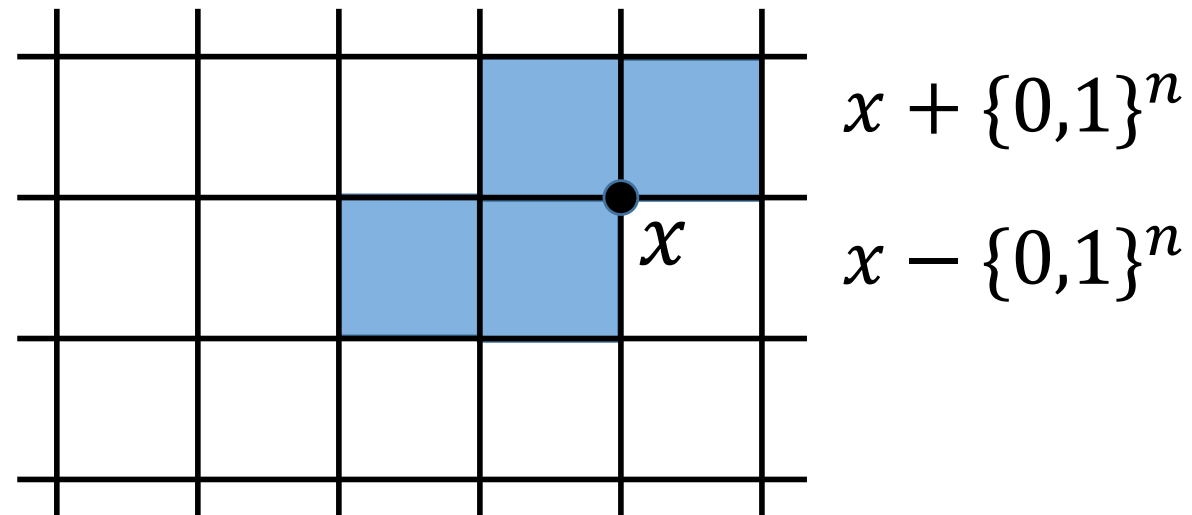


Rem. $\{0,1\}^n \ni u \mapsto g(x+u)$ は劣モジュラ

$$\text{i. e., } g(x+u) + g(x+v) \geq g(x + \min(u, v)) + g(x + \max(u, v))$$

最急降下法(SDA)による L_1 凸最小化の枠組み

- 局所最適 = 大域最適 → 最急降下法



- 局所最適性 → 劣モジュラ関数最小化

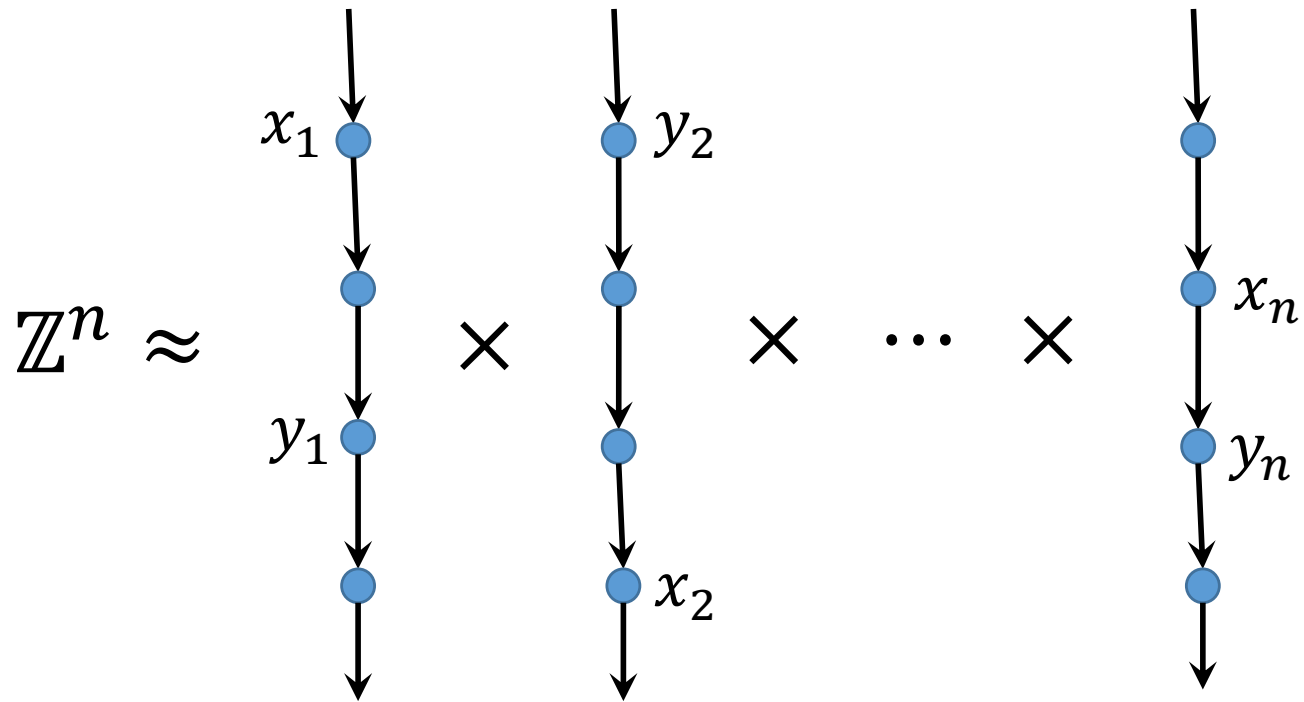
Lovasz-Grotchel-Schrijver 1981, Schrijver 2000, Iwata-Fleischer-Fujishige 2001,...

- 反復回数 \approx 初期点 x と opt との l_∞ -距離

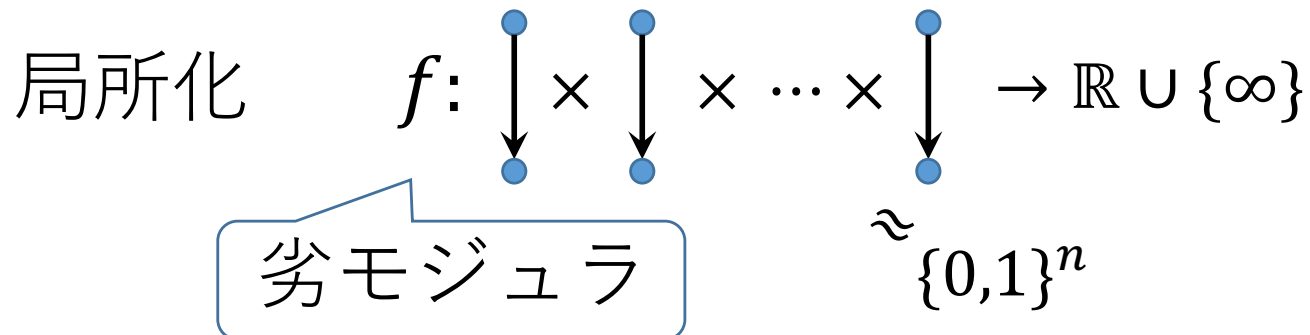
Kolmogorov-Shioura 2009, Murota-Shioura 2014

- 領域スケールリング

L^1 凸関数 + SDA はグラフ的に定式化できる

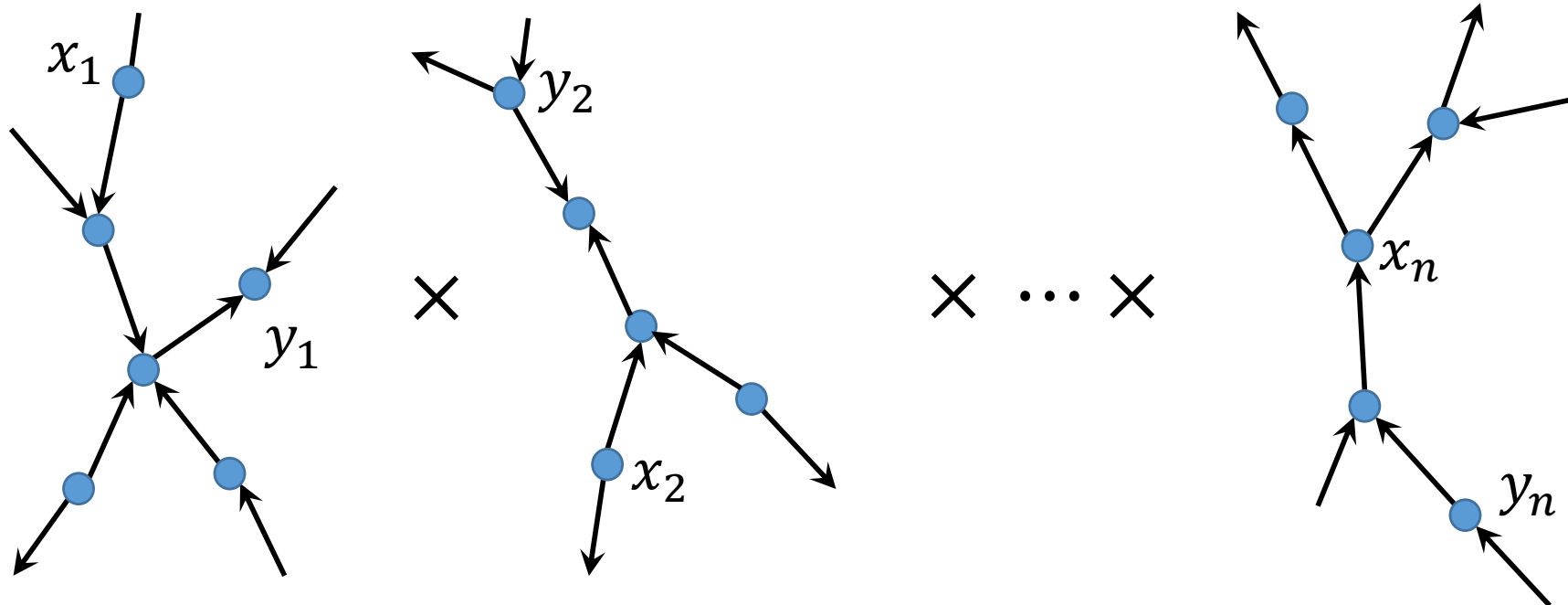


$$g(x) + g(y) \geq g\left(\left\lceil \frac{x+y}{2} \right\rceil\right) + g\left(\left\lfloor \frac{x+y}{2} \right\rceil\right)$$



L凸関数 + SDA は「向き付けられた木の直積」上に定式化可能

c.f. Kolmogorov 11



$$g(x) + g(y) \geq g\left(\left\lceil \frac{x+y}{2} \right\rceil\right) + g\left(\left\lfloor \frac{x+y}{2} \right\rceil\right)$$

局所化 $f: \text{tree}_1 \times \text{tree}_2 \times \dots \times \text{tree}_k \rightarrow \mathbb{R} \cup \{\infty\}$

k-劣モジュラ
Huber-Kolmogorov 12

人工的なモデルに見えるが... 7

最小コストマルチフロー

Karzanov 79: 半整数性 + 擬多項式時間アルゴリズム

Karzanov 94: 強多項式時間アルゴリズム(楕円体法使用)

Goldberg-Karzanov 97: 組合せ的弱多項式時間アルゴリズム $O(?)$

$$\text{Max. } \|f\|_1 - \sum_{e \in E} a_e f_e \quad G = \overset{\text{無向}}{(V, E, T, c, a)}$$

$$\text{s.t. } f: \{T\text{-paths}\} \rightarrow \mathbb{R}_+, f_e \leq c_e (e \in E)$$

LP-双対 + 半整数性 + uncrossing

$$= \text{Min. } g(x)$$

$$\text{s.t. } x \in \left(\begin{array}{c} \text{Diagram} \end{array} \right)^n$$



H. 15: SDA + スケーリング $\rightarrow O(n \log n AC MF(kn, km))$ -time algo.

点容量型最大マルチフロー

Garg-Vazirani-Yannakakis 94: ノードマルチウェイカットの弱双対

Pap 08, 09: 半整数性 + 強多項式時間アルゴリズム (楕円体法使用)

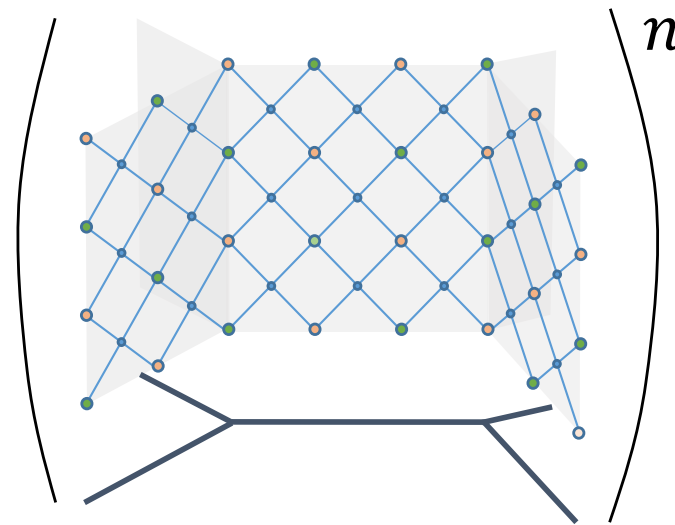
Babenko-Karzanov 08: 組合せ的弱多項式時間アルゴリズム

$$\text{Max. } \|f\|_1 \quad \text{s.t. } f: \{T\text{-paths}\} \rightarrow \mathbb{R}_+, f_v \leq c_v \quad (v \in V)$$

LP双対 + 半整数性 + 摂動

$$\approx \text{Min. } g(x)$$

$$\text{s.t. } x \in$$

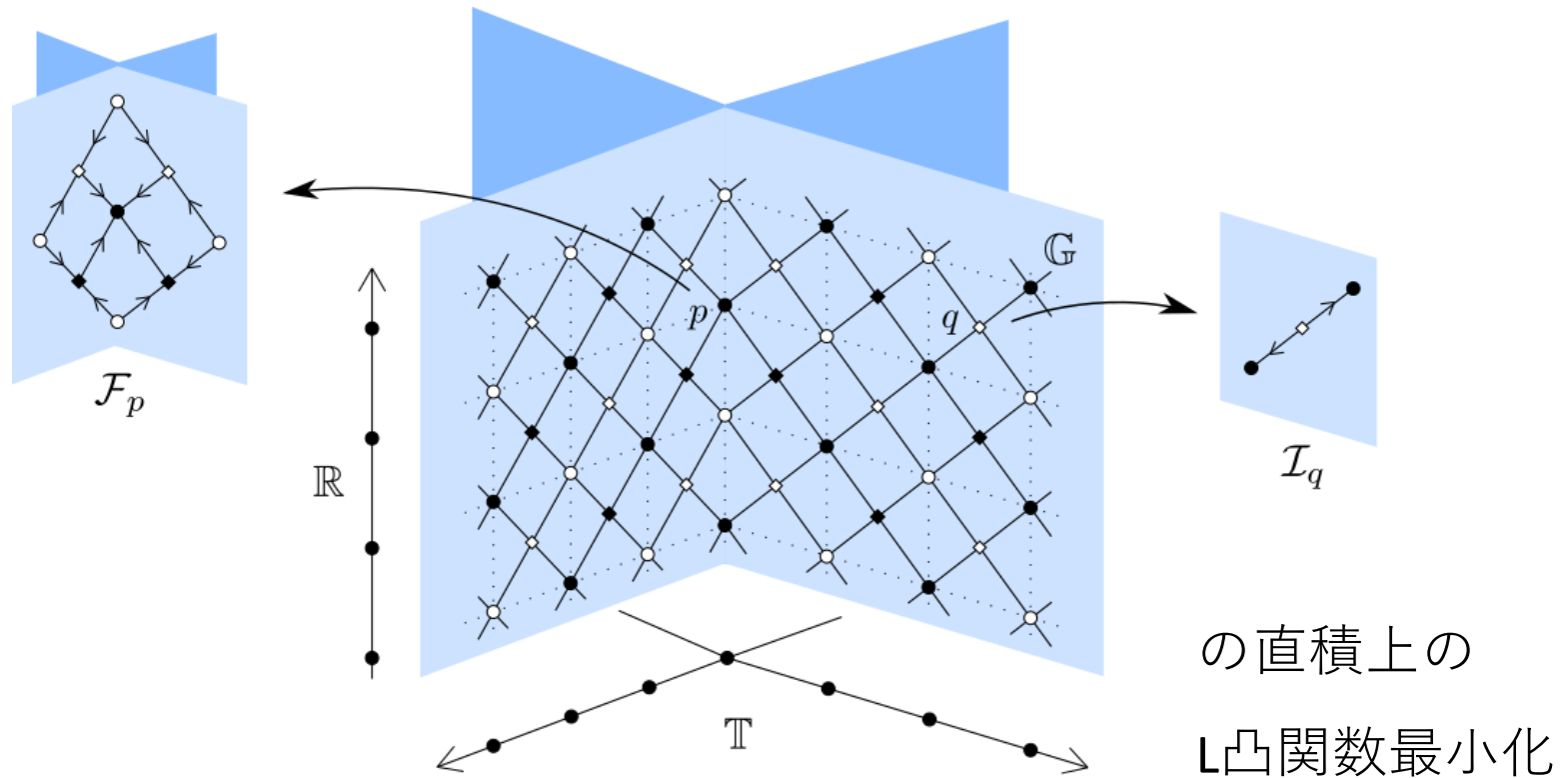


H. 18: SDA $\rightarrow O(n \log k \text{ SF}(n, m, 1))$ -time algo.

劣モジュラフロー

点容量型最小コストマルチフロー

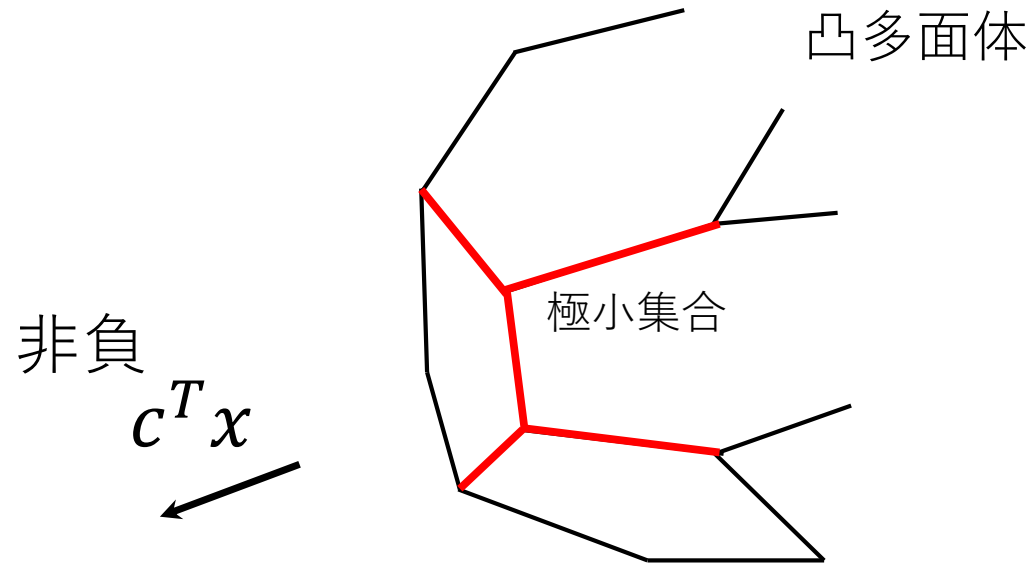
Babenko-Karzanov 12: 半整数性 + 強多項式時間アルゴリズム (楕円体法使用)



H-Ikeda 19: SDA+スケーリング

→ $O(m \log n AC SF(nk, m, k))$ -time algo.

なぜ、LPの双対なのにこんな問題になるのか？



- 非負線形目的関数のもとでは、最適解は極小集合のなかにある。
- 多面体の極小集合は、（非凸な）面白い図形になる（タイトスパンの教訓）

有向/向き付け可能モジュラグラフ (Karzanov 98)

≧ マルチフローLP双対の極小集合の離散化として現れる構造

有向モジュラグラフのルーツ

最小ゼロ拡張問題（多重施設配置問題）

Γ : 無向グラフ, グラフ距離 d

$$\text{Min. } \sum_{v \in \Gamma} \sum_i b_{vi} d(v, x_i) + \sum_{i < j} c_{ij} d(x_i, x_j)$$

$$\text{s.t. } x = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in \Gamma^n$$

- $\Gamma = K_2 \Leftrightarrow$ 最小カット問題 $\rightarrow P$
- $\Gamma = K_m \Leftrightarrow$ マルチウェイカット問題 $\rightarrow NP$ 困難
- $\Gamma =$ フレーム \Leftrightarrow マルチフローLP双対になる $\rightarrow P$ (Karzanov 1998)
- $\Gamma =$ メディアングラフ $\rightarrow P$ (Chepoi 1996)

特殊な
向き付け可能
モジュラグラフ

2分定理

[H. 2016] $\Gamma =$ 向き付け可能モジュラグラフ

\Rightarrow ゼロ拡張問題 $\in P$

[Karzanov 1998] そうでなければ NP困難

有向モジュラグラフ上のL凸関数

&

その局所化：モジュラ半束上の劣モジュラ関数

- $x \mapsto \sum_{v,i} b_{vi} d(v, x_i) + \sum_{i,j} c_{ij} d(x_i, x_j)$ が $\vec{\Gamma} \times \vec{\Gamma} \times \dots \times \vec{\Gamma}$ 上のL凸
- SDA: 局所問題

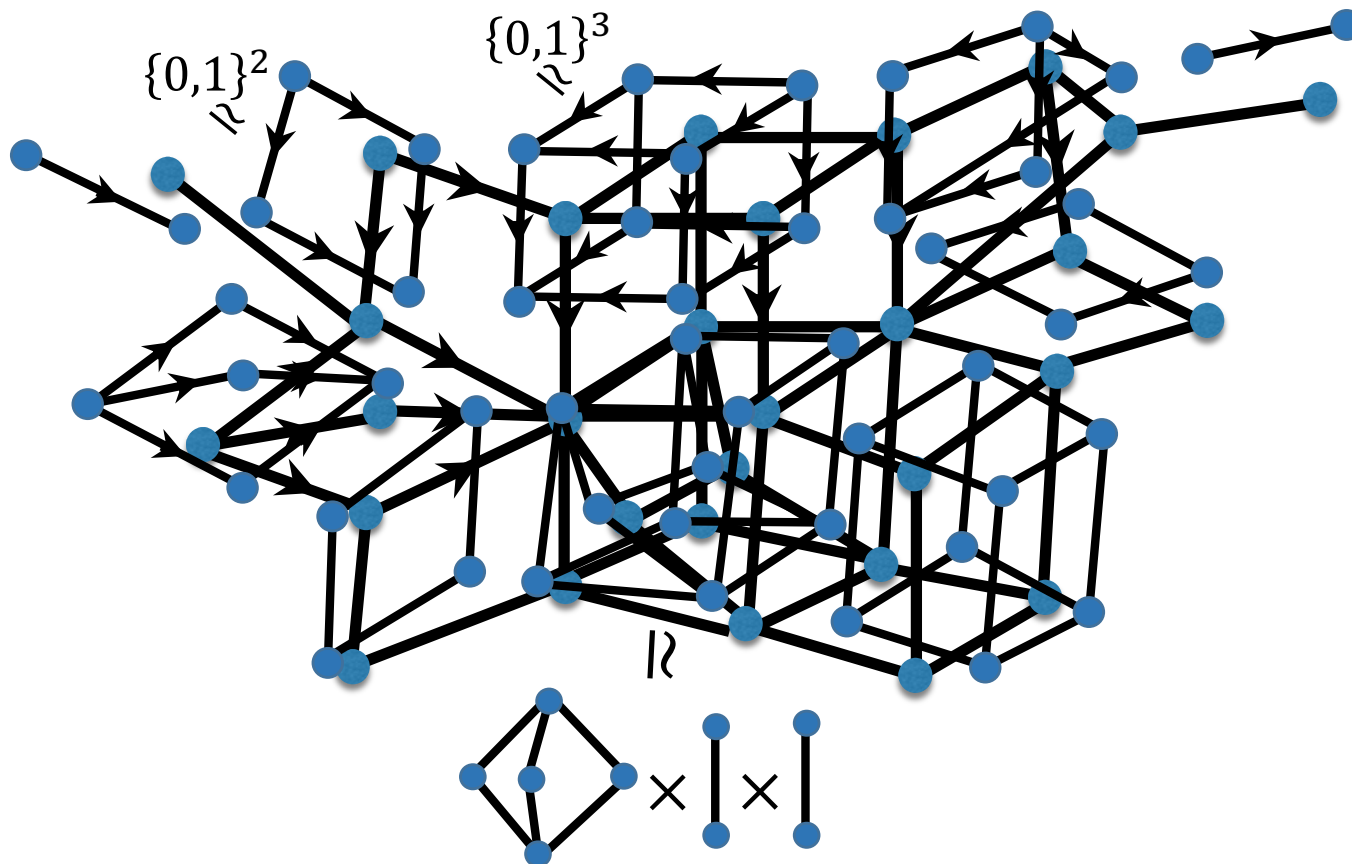
= SFM on モジュラ半束 (\leftarrow tractable in VCSP model)

Kolmogorov-Thapper-Živný 2015

有向モジュラグラフとはどういうものか？

～ 相補モジュラ束の「非正曲率な」貼り合わせ

≈ ベクトル部分空間のなす束の直積

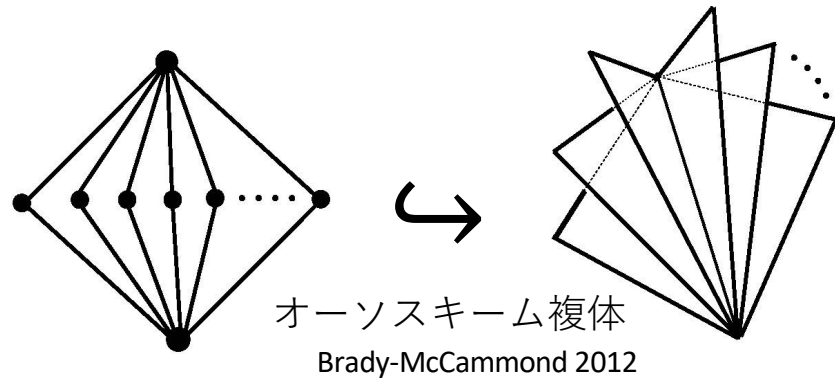


- \mathbb{L} 凸関数 ～ 各モジュラ束上の劣モジュラ関数の「凸な」貼り合わせ
- 各モジュラ束が高さ 2 のときがフレーム， マルチフロー問題に頻出

有向モジュラグラフの連続緩和

$\mathbb{Z}^n \hookrightarrow \mathbb{R}^n$ のアナロジー

構成する各モジュラ束に

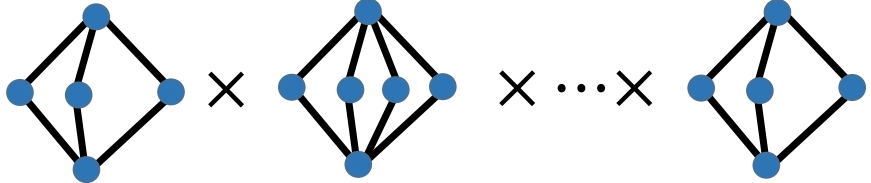


のようにして
ユークリッド面をつめる

一意測地的

- 得られる距離空間はCAT(0)空間になる (H. 2019)
- L凸関数 \hookrightarrow 測地的凸関数になることが多い (H. 2018)
Lovasz拡張
- CAT(0)空間上の凸最適化が連続緩和として使えるかも？
 - 非可換ランク計算への応用 (Hamada-H.2017)

モジュラ束上の離散凸最適化

-  上の劣モジュラ関数最小化
Kuivinen 2011
Fujishige-Kiraly-Makino-Takazawa-Tanigawa 2014

- 劣モジュラ最大化による部分空間選択
Maehara-Nakashima 2018

- 非可換Edmonds問題（非可換ランクの計算）
Garg-Gurvits-Oliveira-Wigderson 2015(FOCS16)
Ivanyos-Qiao-Subrahmanyam 2015(ITCS17)

相補モジュラ束上の劣モジュラ関数

- その重み付き版（Dieudonne行列式の次数計算）
H.2018

↑ 局所化

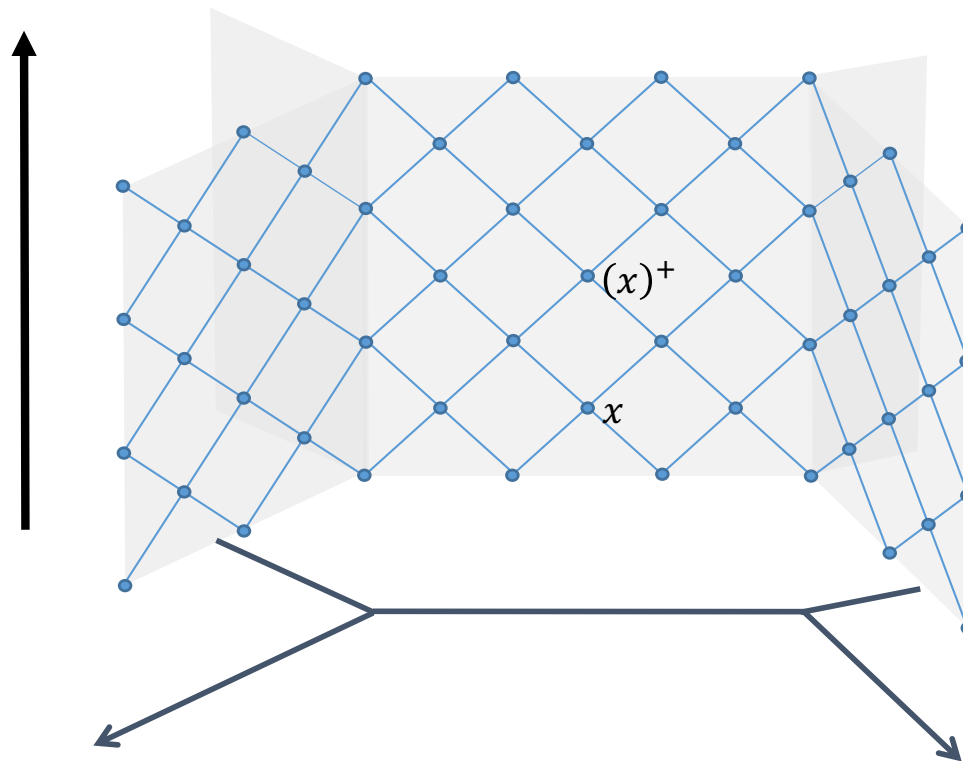
一様モジュラ束上のL凸関数

組合せ最適化の代数的拡張

一様モジュラ束 [H.17]

⇔ モジュラ束であって

$x \mapsto (x)^+ := \bigvee \{y \mid y: x \text{の直上の元}\}$ が順序保存全単射



Ex. \mathbb{Z}^n , $\wedge = \min$, $\vee = \max$, $(x)^+ = x + \mathbf{1}$

Rem. A型ユークリッド的ビルディングと等価 [H.17]

c.f. A型球面的ビルディング ⇔ 相補モジュラ束 (Tits, Birkhoff)

一様モジュラ束上のL凸関数[H. 17]

\mathcal{L} : 一様モジュラ束

Def. $f: \mathcal{L} \rightarrow \mathbb{R} \cup \{\infty\}$ がL凸 \Leftrightarrow

$$f(x) + f(y) \geq f(x \wedge y) + f(x \vee y)$$

$$\exists \alpha, f((x)^+) = f(x) + \alpha$$

- $\mathcal{L} = \mathbb{Z}^n$ のとき通常の変義に一致
- 局所化 \rightarrow 相補モジュラ束上の劣モジュラ関数
- SDA + l_∞ -反復上界

nc-rank と deg-Det

Thm (Fortin-Reutenauer 2004)

$$\text{nc-rank} \sum_k x_k A_k = n + m - \text{Max. } r + s$$

非可換変数

\mathbb{K} 上

$$\text{s.t. } PA_k Q = \begin{array}{|c|c|} \hline * & * \\ \hline * & * \\ \hline \end{array} \quad (\forall k)$$

r

0

s

$*$

$P, Q: \mathbb{K}$ 上正則

相補モジュラ束上の劣モ最小化

Thm (H.2018)

$\mathbb{K}(t)$ 上

$$\text{deg}_t \text{Det} \sum_k x_k A_k(t) = \text{Min. } -\text{deg}_t \det P - \text{deg}_t \det Q$$

Dieudonne行列式

$$\text{s.t. } \text{deg}_t (PA_k Q)_{ij} \leq 0 \quad (\forall k, \forall ij)$$

$P, Q: \mathbb{K}(t)$ 上正則

一様モジュラ束上のL凸最小化

↑
局所化

Rem: rank/deg detでは, \leq 成立 (Lovasz 89/Murota 95)

$P = (p_1 \ p_2 \ \dots \ p_n): \mathbb{K}(t)$ 上正則

$\rightarrow \langle P \rangle := \sum_i \mathbb{K}(t)^{-} p_i \Leftrightarrow$ フルランク $\mathbb{K}(t)^{-}$ 自由加群 in $\mathbb{K}(t)^n$

$$\mathbb{K}(t)^{-} := \{ p/q \in \mathbb{K}(t) \mid \deg p/q \leq 0 \}$$

$$\deg \text{Det} = \text{Min. } -\deg L - \deg M$$

$$\text{s.t. } \deg A_k(L, M) \subseteq [-\infty, 0] \quad (\forall k)$$

$$L, M: \text{フルランク } \mathbb{K}(t)^{-} \text{自由加群} \subseteq \mathbb{K}(t)^n$$

$$\text{where } A_k(x, y) := x^T A_k y$$

- フルランク $\mathbb{K}(t)^{-}$ 自由加群の族は、一様モジュラ束になる

$$\text{where } \wedge = \cap, \vee = +, (L)^+ = tL$$

注： $\text{SL}(\mathbb{K}(t)^n)$ のユークリッド的ビルディングと呼ばれているもの

- 目的関数はL凸になる

deg Detを求めるSDA

Input: $A(t) = x_1A_1(t) + x_2A_2(t) + \cdots + x_mA_m(t)$

0: $\deg_t(PAQ)_{ij} \leq 0$ となる P, Q ($\mathbb{K}(t)$ 上正則)をとる

1: $PAQ = (PAQ)^0 + t^{-1}M$

2: Choose S, T s.t. $S(PAQ)^0T =$

$$r \begin{array}{|c|c|} \hline * & * \\ \hline 0 & * \\ \hline \end{array} \begin{array}{l} \\ s \end{array}$$

with maximum $r + s$

局所最適性:
可補モジュラ束上の
劣モ最小化= nc-rank計算

3: If $r + s \leq n \Rightarrow P, Q$ 最適; $\deg \text{Det } A = -\deg \det P - \deg \det Q$

4: If $r + s > n \Rightarrow$

$$P, Q \leftarrow \begin{pmatrix} I & 0 \\ 0 & tI_r \end{pmatrix} SP, QT \begin{pmatrix} I & 0 \\ 0 & t^{-1}I_{n-s} \end{pmatrix} ; \text{ go to } 1$$

部分加群 $\langle P \rangle, \langle Q \rangle$ が一様モジュラ束を移動しているとみなせる

Remarks

- $\deg \det$ を計算する組合せ緩和法 (Murota 1990,1995) の変種/簡単化
組合せ緩和法 \approx SDA + アパートメント ($\approx \mathbb{Z}^n$) 上の部分最適化
- 反復回数が A の Smith-McMillan 標準形を用いてシャープに評価できる
- 線形マトロイド交差 $A = \sum_k x_k t^{c_k} a_k b_k^T$ に適用すると,
Frank の weight splitting algorithm の新しい実装となる (Furue-H 2019)
- 歪多項式行列の $\deg \text{Det}$ 計算 (Oki 2019)

まとめ：離散凸解析 *beyond* \mathbb{Z}^n

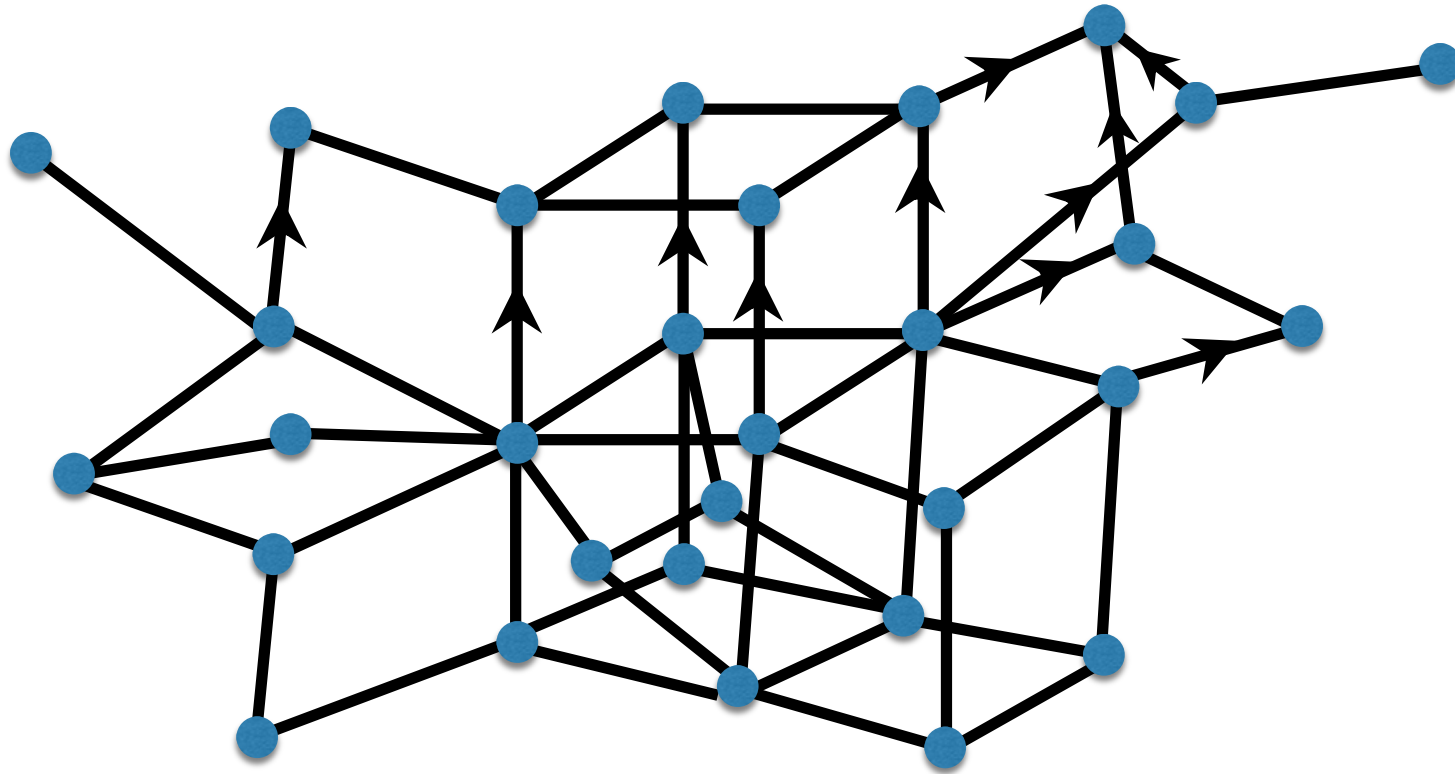
- 土台構造からのL/L^q凸性の追求 (M/M^q凸性をひとまず忘れて)
- 離散凸解析の射程の拡大
 - マルチフロー・ネットワークデザインのアルゴリズム設計
 - モジュラ束にかかわる最適化問題・組合せ最適化の代数バージョン
- 非ユークリッド的な凸性の活用
- 離散最適化の新しいパラダイムへの挑戦
～ さきがけ研究課題「新しい凸性に基づく最適化理論とアルゴリズム」

おわり

References

- H. Hirai: Discrete convexity and polynomial solvability in minimum 0-extension problems, SODA13, MPA16.
- J. Chalopin, V. Chepoi, H. Hirai, D. Osajda: Weakly modular graphs and nonpositive curvature, Mem. AMS, to appear
- H. Hirai: L-extendable functions and a proximity scaling algorithm for minimum cost multiflow problem, DISOPT15.
- H. Hirai: A dual descent algorithm for node-capacitated multiflow problems and its applications, TALG18
- H. Hirai: L-convexity on graph structures, JORSJ18
- M. Hamada and H. Hirai: Maximum vanishing subspace problem, CAT(0)-space relaxation, and block-triangularization of partitioned matrix, 2017, arXiv.
- H. Hirai: Uniform modular lattices and affine buildings, Adv. in Geometry, to appear,
- H. Hirai: Computing the degree of determinants via discrete convex optimization over Euclidean buildings, SIAGA, to appear.
- H.Hirai: A nonpositive curvature property of modular semilattices, 2019, arXiv.
- H.Furue and H.Hirai: On a weighted linear matroid intersection algorithm by deg-det computation, 2019, arXiv.
- H.Hirai and M.Ikeda: A cost-scaling algorithm for minimum-cost node-capacitated multiflow problem, 2019, arXiv.

Appendix

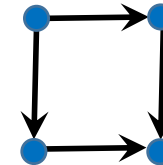


G : modular \Leftrightarrow

$$\forall v_1, v_2, v_3, \exists z, d(v_i, v_j) = d(v_i, z) + d(z, v_j) \quad (1 \leq i < j \leq 3)$$

G : orientable $\Leftrightarrow \exists$ orientation s.t.

\forall 4-cycle is oriented as

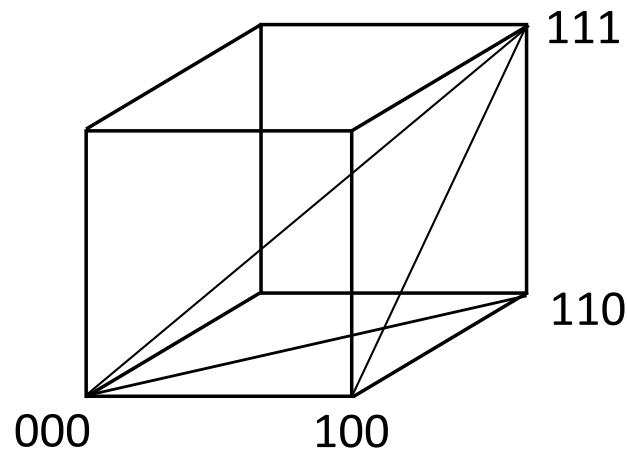


modular semilattice \Leftrightarrow Hasse diagram is oriented modular

Submodular / L-convex func.

is extended to a convex function on \mathbb{R}^n
via *Lovász extension*.

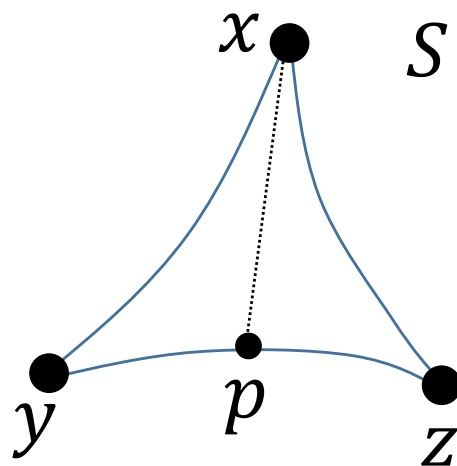
$$f: \{0,1\}^n \rightarrow \mathbb{R} \rightarrow \bar{f}: [0,1]^n \rightarrow \mathbb{R}$$



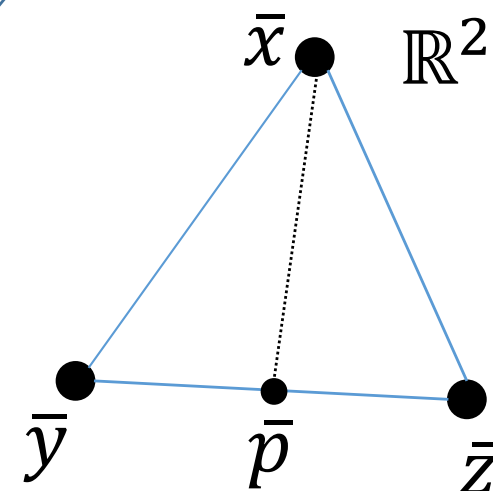
An analogous property (often) holds
for our new submodular / L-convex func.
by means of *CAT(0) space + convexity*

CAT(0)-space (Gromov 87)

\Leftrightarrow geodesic metric space (S, d) in which every triangle is “slimmer”



$$d(x, p) \leq \|\bar{x} - \bar{p}\|_2$$



$$d(x, y) = \|\bar{x} - \bar{y}\|_2$$

$$d(y, z) = \|\bar{y} - \bar{z}\|_2$$

$$d(z, x) = \|\bar{z} - \bar{x}\|_2$$

FACT: CAT(0)-space is uniquely geodesic

----> convex function

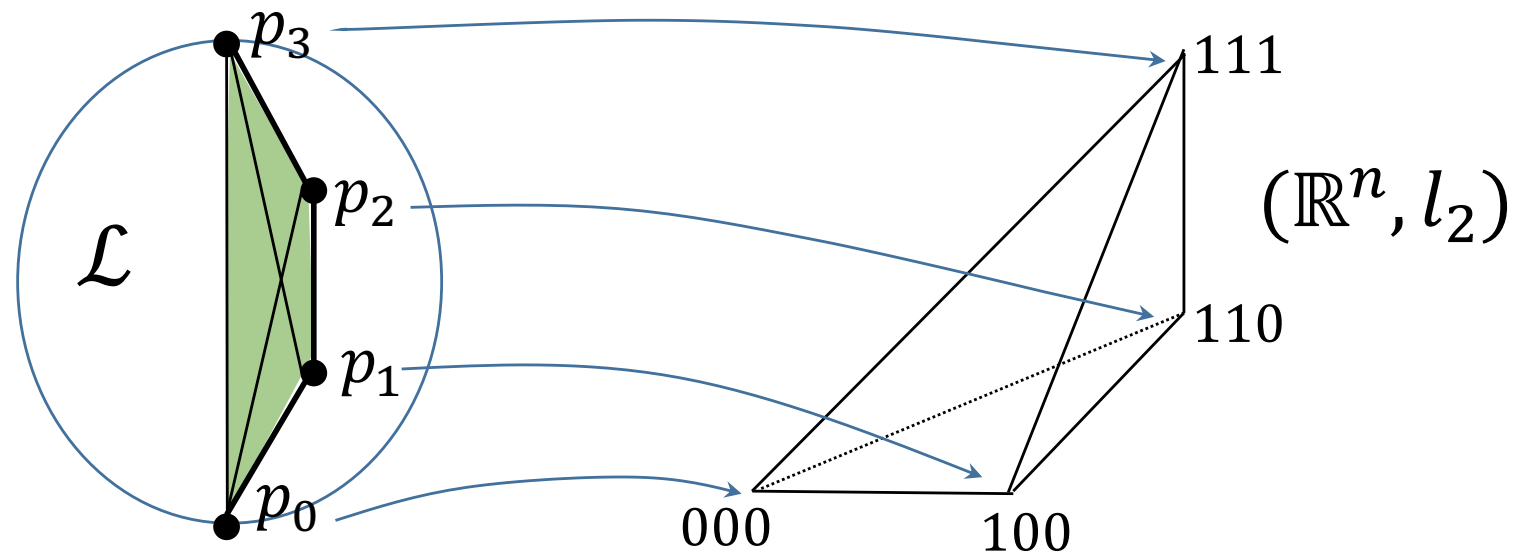
Modular lattice \hookrightarrow CAT(0)-space

orthoscheme complex

\mathcal{L} : modular lattice of finite rank

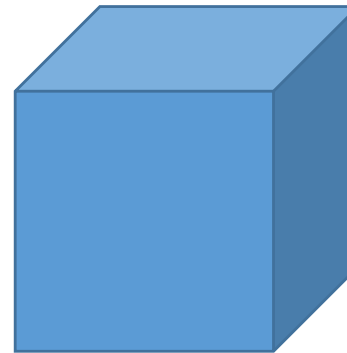
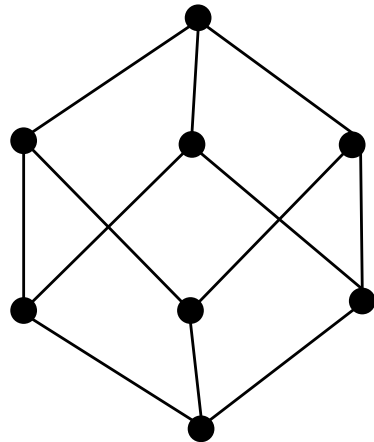
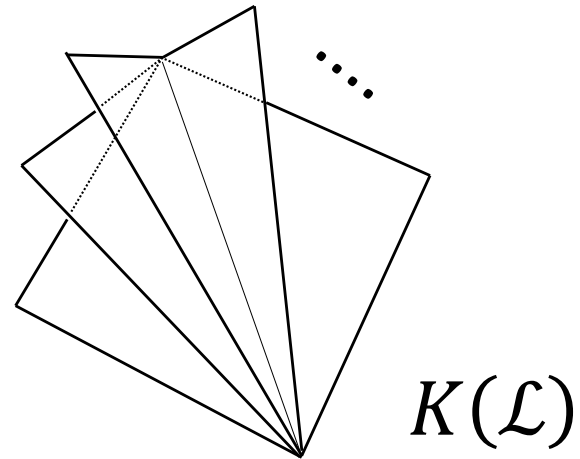
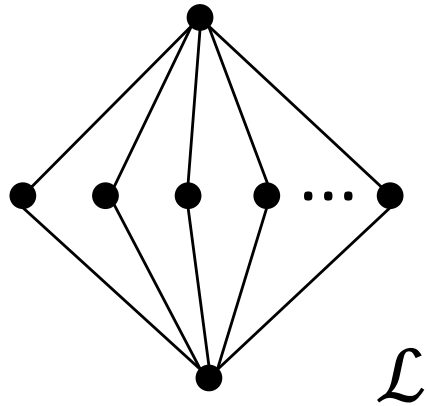
$K(\mathcal{L}) :=$ the set of convex combinations $\sum_{p \in \mathcal{L}} \lambda(p)p$ of \mathcal{L}
 s.t. $\text{supp } \lambda$ is a chain

(Brady-McCammond 2012)



Theorem (Chalopin-Chepoi-H-Osajda 2014, c.f. Haettel-Kielak-Schwer 2017)
 $K(\mathcal{L})$ is a complete CAT(0)-space.

Example



$$\mathcal{L} = 2^{\{1,2,\dots,n\}} \simeq \{0,1\}^n$$

$$K(\mathcal{L}) \simeq [0,1]^n$$

Submodular function

↪ convex function

\mathcal{L} : modular lattice of finite rank

Lovász extension $\bar{f}: K(\mathcal{L}) \rightarrow \mathbb{R}$ of $f: \mathcal{L} \rightarrow \mathbb{R}$

$$\bar{f}(x) := \sum_i \lambda_i f(p_i) \quad (x = \sum_i \lambda_i p_i \in K(\mathcal{L}))$$

Theorem (H. 2016)

f is submodular on \mathcal{L}

$\Leftrightarrow \bar{f}$ is convex on $K(\mathcal{L})$ (w.r.t. CAT(0)-metric)

original version: $\mathcal{L} = \{0,1\}^n, K(\mathcal{L}) \simeq [0,1]^n$

This suggests “continuous” optimization approach to submodular minimization on modular lattice.

Maximum Vanishing Subspace Problem (MVSP)

Input : $A_1, A_2, \dots, A_N \in \mathbb{K}^{m \times n}$ (\mathbb{K} : field)

Max. $\dim X + \dim Y$

s. t. $A_k(X, Y) = 0 \quad (\forall k)$

$X \subseteq \mathbb{K}^m, Y \subseteq \mathbb{K}^n$ vector subspaces

where $A_k(x, y) := x^T A_k y$

$A_k = E_{ij} \Rightarrow$ stable set in bipartite graph = dual of bipartite matching

$A_k = a_k b_k^T \Rightarrow$ dual of linear matroid intersection

Submodular optimization approach

Hamada-H 2017

- MVSP is viewed as a submodular optimization over the modular lattice of all vector subspaces:

$$\begin{aligned} \text{Min. } & -\dim X - \dim Y + M \sum_k \text{rank } A_k|_{X \times Y} \\ \text{s.t. } & (X, Y) \in \mathcal{L} \times \mathcal{M} \end{aligned}$$

- Apply CAT(0)-space relaxation + Lovász extension
→ convex optimization on CAT(0)-space
- Apply *Splitting Proximal Point Algorithm* (Bačák 2014)
+ its convergence rate (Ohta-Pálfia 2015)

M. Bačák: *Convex Analysis and Optimization in Hadamard Spaces*,
De Gruyter, Berlin, 2014.



