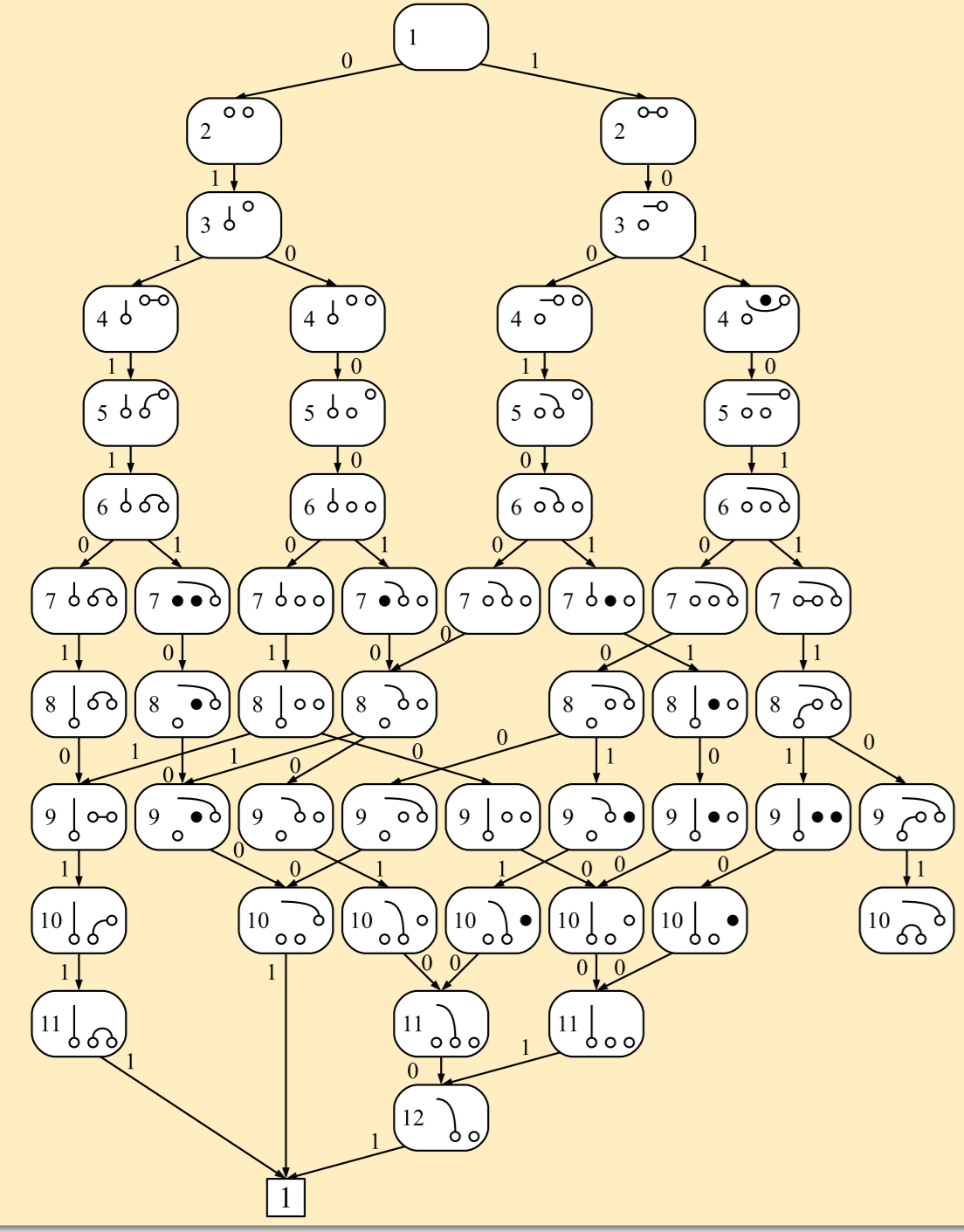


フロンティア法に応用に適したメモリ効率の良いZDD構築手法

JST ERATO 湊離散構造処理系プロジェクト

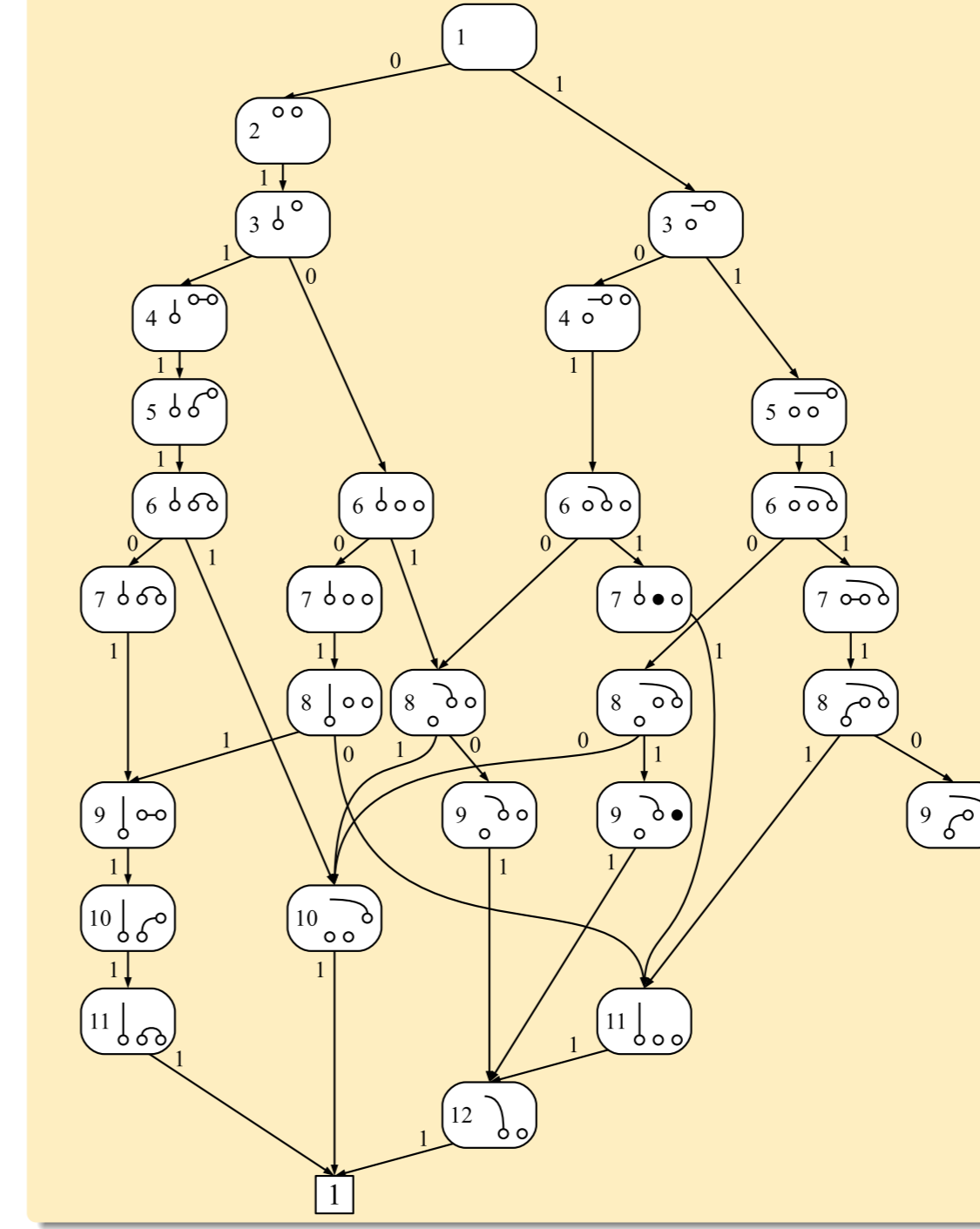
岩下 洋哲

フロンティア法によるZDD構築



- 左の図は、 3×3 グリッドグラフにおける v_1 から v_9 への全てのパスを表現するZDDを構築した様子。
- 初期状態から開始し、 e_1 を使うかどうかで状態分岐、 e_2 を使うかどうかで状態分岐...
- 同じ状態を一つの節点にまとめる。
- パスが完成したら1終端節点、パス完成の可能性が無かったら0終端節点へ。

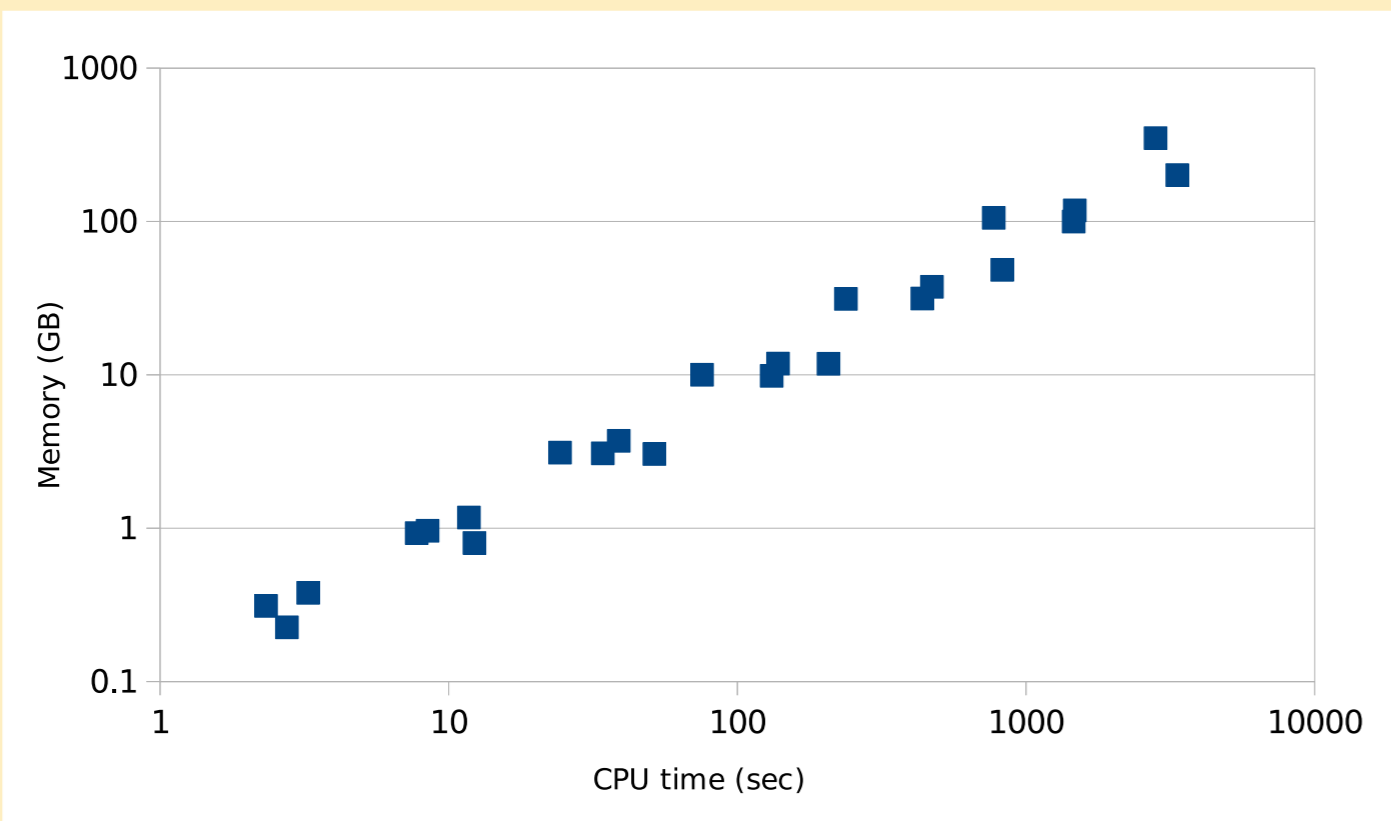
参考: ZDDの簡約化規則を考慮した改善手法



- 新しい状態を求めたとき、その1枝側の状態を「先読み」する。
- 1枝側が0終端節点であれば、さらに0枝側に状態を進める。
→ 冗長な節点をスキップ

課題

フロンティア法は高速だが、メモリを使い果たすのも早い。



≒ 100MB/sec

標準的なPCでは計算パワーに対してメモリが不足する傾向。

例: 仮想ZDD → ZDD構築

$Construct(P, p)$

- 1: if $p = 0$ return 0;
- 2: if $p = 1$ return 1;
- 3: if $opCache$ has entry $p \mapsto r$ return r ;
- 4: $i \leftarrow p.level$;
- 5: $r_0 \leftarrow Construct(P, P.getChild(p, 0))$;
- 6: $r_1 \leftarrow Construct(P, P.getChild(p, 1))$;
- 7: $r \leftarrow GetNode(i, r_0, r_1)$;
- 8: add $p \mapsto r$ to $opCache$;
- 9: return r .

例: 仮想ZDD \cup 仮想ZDD → ZDD構築

$ConstructUnion(P, p, Q, q)$

- 1: if $p = 0$ and $q = 0$ return 0;
- 2: if $p = 1$ or $q = 1$ return 1;
- 3: if $opCache$ has entry $\langle p, q \rangle \mapsto r$ return r ;
- 4: if $p.level > q.level$ then
- 5: $i \leftarrow p.level$;
- 6: $r_0 \leftarrow ConstructUnion(P, P.getChild(p, 0), Q, q)$;
- 7: $r_1 \leftarrow P.getChild(p, 1)$;
- 8: else if $p.level < q.level$ then
- 9: $i \leftarrow q.level$;
- 10: $r_0 \leftarrow ConstructUnion(P, p, Q, Q.getChild(q, 0))$;
- 11: $r_1 \leftarrow Q.getChild(q, 1)$;
- 12: else
- 13: $i \leftarrow p.level$;
- 14: $r_0 \leftarrow ConstructUnion(P, P.getChild(p, 0), Q, Q.getChild(q, 0))$;
- 15: $r_1 \leftarrow ConstructUnion(P, P.getChild(p, 1), Q, Q.getChild(q, 1))$;
- 16: end if
- 17: $r \leftarrow GetNode(i, r_0, r_1)$;
- 18: add $\langle p, q \rangle \mapsto r$ to $opCache$;
- 19: return r .

我々のアプローチ: 仮想ZDD

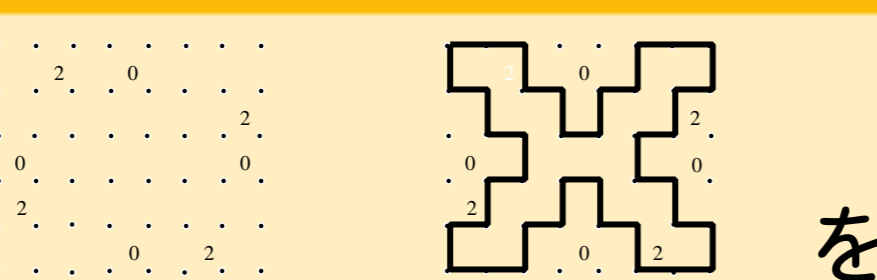
本当に必要になるまではZDD構築を作らないことにする。

- 必ずしも完成したZDD構築を持たない。
- 仮想ZDDオブジェクト P は次の機能を持つ:
 $P.getRoot()$... P の根節点を得る。
 $P.getChild(p, 0)$... 節点 p の0枝側の子節点を得る。
 $P.getChild(p, 1)$... 節点 p の1枝側の子節点を得る。
- 節点 p は変数レベルの情報 $p.level$ を持つ。
(変数順序に対して降順、終端節点はレベル0)
- 仮想ZDDの形式でフロンティア法を実装しておく。

仮想ZDDの特徴

- それ自体は非常にコンパクト。
- 深さ優先/幅優先のZDD演算アルゴリズムがほとんどそのまま適用できる。
- 複数の仮想ZDDを結合して新たな仮想ZDDを作ることができる。

適用事例: リンクパズルソルバー



- スリザーリンクパズル
次の2つの仮想ZDDの積と考えると解く。
 P : 選択した辺集合がヒントとして与えられた数字の制約を満たす。
 Q : 選択した辺集合が一つのサイクルを構成する。
- Q のZDD構造の構築はフロンティア法によるサイクル列挙そのもの。
- パズル本に掲載されている問題は 37×21 グリッドなど。
→ Q のZDD構造を主記憶上に構築することは不可能。
- 仮想ZDDを使えば Q のZDD構造を作らないで $P \cap Q$ を求めることが可能。

例: 仮想ZDD \cup 仮想ZDD → 仮想ZDD

$[P \cup Q].getRoot()$

- 1: return $\langle P.getRoot(), Q.getRoot() \rangle$.

$[P \cup Q].getChild(\langle p, q \rangle, c)$

- 1: $p' \leftarrow (p.level \geq q.level) ? P.getChild(p, c) : p$;
- 2: $q' \leftarrow (p.level \leq q.level) ? P.getChild(q, c) : q$;
- 3: if $p' = 0$ and $q' = 0$ return 0;
- 4: if $p' = 1$ or $q' = 1$ return 1;
- 5: return $\langle p', q' \rangle$.

$\langle p, q \rangle.level \equiv \max(p.level, q.level)$.

ZDD構造全体を構築することなく計算可能な性質は?

- より少ないメモリ使用量で計算したい。
- 例えば集合の要素数は上から下への幅優先探索で計算可能。
 - 根節点から各節点へのパス数をレベルごとに下へ伝播。
 - 合流したらパス数を加算。
 - 1終端節点に集まった数が答え。
 - 処理済みのレベルの情報は捨てて良いので、メモリ量はZDDの幅でほぼ決まる。
 - 1TBマシンでのZDD構築は $G_{19,19}$ まで → カウントだけなら $G_{22,22}$ も可能 (右表)。
- 最小コスト (最大コスト) も同様に計算可能。
- コスト最小 (最大) の要素を出力することは ...

パス数の計算結果

	CPU (sec)	Mem (MB)	#paths
$G_{1,1}$	0.0	1	2.00E+000
$G_{1,2}$	0.0	1	1.20E+001
$G_{1,3}$	0.0	1	1.84E+002
$G_{1,4}$	0.0	1	8.51E+003
$G_{1,5}$	0.0	1	1.26E+006
$G_{1,6}$	0.0	1	5.76E+008
$G_{1,7}$	0.0	2	7.89E+011
$G_{1,8}$	0.0	4	3.27E+015
$G_{1,9}$	0.1	4	4.10E+019
$G_{1,10}$	0.2	8	1.57E+024
$G_{1,11}$	0.8	20	1.82E+029
$G_{1,12}$	3.4	43	6.45E+034
$G_{1,13}$	13.8	124	6.95E+040
$G_{1,14}$	51.0	296	2.27E+047
$G_{1,15}$	177.7	788	2.27E+054
$G_{1,16}$	606.6	2,270	6.87E+061
$G_{1,17}$	2012.9	6,835	6.34E+069
$G_{1,18}$	6534.8	18,575	1.78E+078
$G_{1,19}$	23263.0	56,155	1.52E+087
$G_{1,20}$	81139.8	167,137	3.96E+096
$G_{1,21}$	266482.1	499,839	3.14E+106

