

点過程による基本方程式のフィードバック型待ち行列 への応用

東京理科大・理工 宮次政清(Masakiyo Miyazawa)

§1 概要

待ち行列ネットワークは、应用上重要なモデルとして広く研究されてきた。理論的な面からは、解析的に解けるモデルについての研究は、ほぼやりつくされた感がある。一方、应用面からは、もっと広い範囲のモデルが必要とされ、それらに対する近似解法の研究が、近年、盛んにおこなわれてきた。また、これら近似解法にもとづいたソフトウェアパッケージの開発も盛んである。この論文では、近似解法の一つとしてよく用いられる分解近似法について理論的な面からの考察をおこなう。

この論文で考察されるモデルは、次ページの図1にある2つの待ち行列がサイクル型に結合した簡単な待ち行列ネットワークである。ここに、オ1の待ち行列系を退去した客は、他の状態に独立な一定の確率で退去するか、または、オ2の

待₂行列系へ入る。また、オ₂の待₂行列系を退去した客は、再びオ₁の待₂行列に加わる。オ₂の待₂行列系のサービス時間が0であれば、このモデルは、ベルヌイフィードバック待₂行列となる(図2)。ここで、これからは、このモデルを、オ₂窓口をもつベルヌイフィードバック待₂行列と呼ぶことにする。このモデルに対して、単純な分解近似を適用すると、図3のようなく₂つの待₂行列系になる。ただしこの場合の到着は、適当な修正が必要である。また、このとき、各系への到着(到着₁と₂)は、独立なものとみなすが、そもそも、オ₁待₂行列系とオ₂待₂行列系は強い相関をもつはずであるから、このような分解には無理があるように思われる。実際に、ソフトウェアパッケージの1つであるQNAなどにおいては、

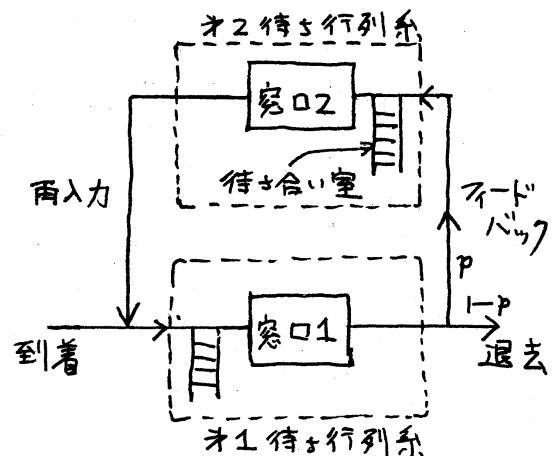


図1：オ₂窓口をもつベルヌイ
フィードバック待₂行列

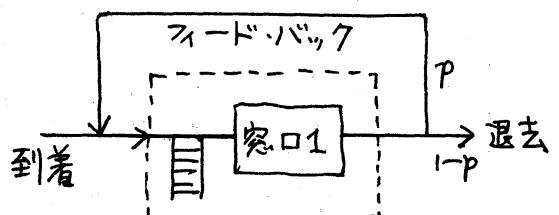


図2：ベルヌイフィードバック
待₂行列

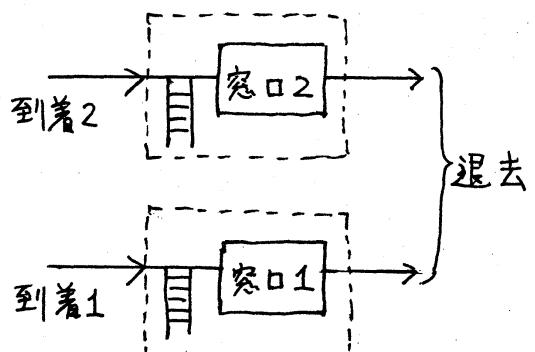


図3：分解された待₂行列

図2のようなベルヌイフィードバック待 τ 行列に対しては、待 τ 人
数分布に対して等価となるフィードバックを持たない待 τ 行列で置
きかえることによって、フィードバックループを除去していく。
しかし、図1の場合には、QNAでも、単純な分解をしていく
ように思われる。

ここでは、図1のオ2窓口をもつベルヌイフィードバック待 τ 行
列に対して、通常使われる積形式に代りうる分解法がある
かを検討する。このために、点過程の理論から導かれる定常
状態方程式である基本方程式を利用する。まず、オ2節で、
モデルの基本的仮定を述べる。オ3節では、基本方程式を導
き、それを簡単な形にまとめよ。オ4節では、2つの特性量
に対して分解表現を導く。特に、到着がポアソン過程であ
るときには、システム内の総人数分布が、割合に簡単な形に
分解されることがわかった。これらの結果は、数値計算など
にすぐ使えるわけではないが、近似式などを考える際に役に
立つと思われる。

§2 モデルの仮定

オ2窓口をもつベルヌイフィードバック待 τ 行列では、次の二
とを仮定する。

- i) 客の到着 --- 到着時間々隔が、独立、同一分布 (GI型) で

ある。その分布を F で表す。

ii) サービス --- 待ち行列系 1, 2 は共に、無限の大きさの待ち合い室をもつ。また、サービスは、共に、先着順であるこなわれる。サービス時間は、共に、GI 型であるとし、その分布を、オ 1 及びオ 2 待ち行列系についてそれぞれ、 G_1 及び G_2 で表す。

iii) フードバック --- 外部からの客は、オ 1 待ち行列に入る。オ 1 待ち行列系を退去した客は、系の状態と独立に、確率 p でオ 2 待ち行列系へ入るか、又は、確率 $1-p$ で、系から退去する。オ 2 待ち行列系を退去した客は、オ 1 待ち行列へ入る。

このモデルに対して、定常状態の存在を仮定して、定常状態における系の状態確率について考察する。この場合、系の状態を表すために、次の変数を導入する。

$u(t)$ --- 時刻 t で次の客が到着するまでの時間

$v_1(t)$ --- 時刻 t で窓口 1 でサービス中の客の残りサービス時間

$v_2(t)$ --- 同じく窓口 2 での残りサービス時間

$l_1(t)$ --- 時刻 t でオ 1 待ち行列系にいる客の数

$l_2(t)$ 同じくオ 2 待ち行列系の客の数

$l_1(t), l_2(t)$ は、サービス中の客も含むとする。また、これら

が、 t に依存しない表現をもつときには、 (t) を省略することもある。

モデルの仮定より、 $\{(u(t), v_1(t), v_2(t), l_1(t), l_2(t))\}_{t=-\infty}^{+\infty}$ は、マルコフ過程となっている。さらに、この論文では、この過程が強定常であると仮定する。この仮定は、この系が平衡状態をもつということとほぼ同値である。

§3 基本方程式

この節では、定常過程 $\{(u(t), v_1(t), v_2(t), l_1(t), l_2(t))\}$ に関する定常方程式を立てる。前節で述べたように、これは、マルコフ過程であるから、いくつかの正則条件を付け加えるならば、Kolmogorov の方程式を立てることは可能である。しかし、それは、たりへん繁雑なものになってしまふ。ここでは、点過程を導入することにより、もう少し分りやすい表現をもつ方程式系を求める。まず、この待 \pm 行列系には、次のような点過程があることに注意しよう。

N_a --- 客の到着時点よりなる点過程

N_d --- 客の退去時点よりなる点過程

N_f --- 客がオ 2 待 \pm 行列系へ入る時点よりなる点過程.

N_r --- オ 2 待 \pm 行列系を退去した客が、オ 1 待 \pm 行列系へ再び入る時点よりなる点過程.

なお、 N が点過程であるとは、 N が $(R, \mathcal{B}(R))$ 上のランダムな整数値測度であることをいう。ここに、 $R = (-\infty, +\infty)$, $\mathcal{B}(R)$ は、 R 上のボレル集合族とする。詳細については、Miyazawa(1985) を参照してほしい。 $N_a \sim N_r$ をもつて、

$$N_i = N_a + N_r, \quad N_o = N_d + N_f, \quad N = N_i + N_o$$

を定義する。ここに、「+」は、点過程の重ね合せを意味する。 N_i は、オ₁待₂行列系への客の入力時点を表し、一方 N_o は、そこからの退去時点を表す。

前節での定常性の仮定より、 $N_a, N_d, N_f, N_r, N_i, N_o, N$ は、過程 $\{(u_i(t), v_i(t), u_2(t), l_1(t), l_2(t))\}$ と共に、同時に定常な点過程となっている。この論文では、これら点過程に対し次の仮定を加える。

(*) N_a, N_d, N_f, N_r の各点は、同じ時刻に重なることはない。すなわち、 N は、単純点過程である。

後での計算のために、いくつかの基本的記号を説明しておこう。

T --- 客の到着間隔 (その分布は F , ラプラス変換は \tilde{F})

S_1 --- 窓口₁のサービス時間 (G_1, \tilde{G}_1)

S_2 --- 窓口₂のサービス時間 (G_2, \tilde{G}_2)

$\lambda = (E(T))^{-1}$ (客の外部からの到着率)

$\lambda_f = E(N_f(0, 1))$ (オ₂待₂行列系へのフィードバック率)

$$\lambda_d = E(N_d(0,1)) \quad (\text{客の外部への退去率})$$

$$\lambda_r = E(N_r(0,1)) \quad (\text{客のオーダ待行列への再入力率})$$

定常であることより、

$$\lambda = \lambda_d, \quad \lambda_f = \lambda_r$$

$$(\lambda_d + \lambda_f)(1-p) = \lambda_d$$

したがって、

$$\lambda_f = \lambda_r = \frac{p}{1-p} \lambda$$

が成り立つ。さて、仮定(*)が成り立つことより、次の強度保存則が成り立つ（仮定(*)が成立しないときにも同様な法則を作ることが可能である）。

補題1 (Miyazawa (1985a))

5つの変数をもつ実数値関数 f に対し、

$$X(t) = f(u_1(t), v_1(t), v_2(t), l_1(t), l_2(t))$$

とおくとき、 $\{X(t)\}$ が確率上で右微分可能な標本関数をもつならば、次の式が成り立つ。

$$\begin{aligned} (1) \quad E(X'(0)) &= \lambda \{E_a(X(0^-)) - E_a(X(0^+))\} \\ &\quad + \lambda \{E_d(X(0^-)) - E_d(X(0^+))\} \\ &\quad + \lambda_f \{E_f(X(0^-)) - E_f(X(0^+))\} \\ &\quad + \lambda_r \{E_r(X(0^-)) - E_r(X(0^+))\} \end{aligned}$$

ここで、 E_a, E_d, E_f, E_r は、 N_a, N_d, N_f, N_r に関する

Palm 分布 P_a, P_d, P_f, P_r についての期待値を表す。

(注) Palm 分布とは、時刻 0 において対応する点過程の点が存在したという条件のもとでの確率分布である。

また、モデルの仮定より、次の関係が成り立つ。

補題 2.

$$(2) E_o(X(0-)) = E_d(X(0-)) = E_f(X(0-))$$

$$(3) E_o(X(0+)) = pE_f(X(0+)) + (1-p)E_d(X(0+))$$

ここで、 E_o は、 N_0 に関する Palm 分布 P_0 についての期待値である。

補題 1 を適用して、基本方程式を得るために、 $X(t)$ を次のように定めよ。任意の実数 $\beta, \theta_1, \theta_2$ 及び整数 i, j に対し、

$$(4) X(t) = e^{-\beta u(t) - \theta_1 v_1(t) - \theta_2 v_2(t)} \chi_{\{l_1(t)=i, l_2(t)=j\}}$$

ここで、 χ_A は、集合 A の指示関数であるとする。計算過程は、繁雑であるので略し、最終的な結果を以下に述べる(この計算の途中で補題 2 が使われる)。まず、次の記号を定義しておこう。

$$\Phi(\beta, \theta_1, \theta_2, x, y) = \sum_{i,j=0}^{+\infty} E(e^{-\beta u - \theta_1 v_1 - \theta_2 v_2}; l_1=i, l_2=j) x^i y^j$$

$$\Phi_0(\beta, \theta_2, y) = \sum_{j=0}^{+\infty} E(e^{-\beta u - \theta_2 v_2}; l_1=0, l_2=j) y^j$$

$$\Phi_0(\zeta, \theta_1, x) = \sum_{i=0}^{+\infty} E(e^{-\zeta u - \theta_1 v_i}; l_1=i, l_2=0) x^i$$

$$\Phi^a(\theta_1, \theta_2, x, y) = \sum_{i,j=0}^{+\infty} E_a(e^{-\theta_1 u^- - \theta_2 v_i^-}; l_1^-=i, l_2^-=j) x^i y^j$$

$$\Phi^d(\zeta, \theta_2, x, y) = \sum_{i,j=0}^{+\infty} E_d(e^{-\zeta u^- - \theta_2 v_i^-}; l_1^+=i, l_2^+=j) x^i y^j$$

$$\Phi^r(\zeta, \theta_1, x, y) = \sum_{i,j=0}^{+\infty} E_r(e^{-\zeta u^- - \theta_1 v_i^-}; l_1^-=i, l_2^-=j) x^i y^j$$

Φ^a, Φ^d, Φ^r についても Φ と同様に $\Phi_{0.0}^a(\theta_2, y), \Phi_{0.0}^d(\theta_1, x)$ 等が定義される。また、 $E(X; A) = E(X X_A)$ であり、 $l_i^- = l_i(0-)$, $l_i^+ = l_i(0+)$ 等の略号をもついた。さすがに、次の記号を導入しておこう。

$$P_{0.0}^a = P_a(l_1^-=0, l_2^-=0)$$

$$\varphi(\zeta) = E(e^{-\zeta u^-}; l_1=0, l_2=0)$$

$$D(\zeta) = E_d(e^{-\zeta u^-}; l_1^+=0, l_2^+=0)$$

$$R(\zeta) = E_r(e^{-\zeta u^-}; l_1^-=0, l_2^+=1)$$

このとき、以下の 3 つの方程式が得られる。これらの方程式を基本方程式と呼ぶ。

$$(5) (\zeta + \theta_2) \Phi_{0.0}(\zeta, \theta_2, y) - \theta_2 \varphi(\zeta)$$

$$= \lambda (\Phi_{0.0}^a(\theta_2, y) - \Phi_{0.0}^d(\zeta, \theta_2, y))$$

$$+ \lambda_f (\Phi_{0.0}^r(\zeta, y) - y \Phi_{0.0}^d(\zeta, \theta_2, y))$$

$$+ \lambda_f y (1 - \tilde{G}_2(\theta_2)) D(\zeta)$$

$$\begin{aligned}
 (6) \quad & (\zeta + \theta_1) \Phi_{\cdot 0}(\zeta, \theta_1, x) - \theta_1 \varphi(\zeta) \\
 = & \lambda (1 - x \tilde{F}(\zeta)) \Phi_{\cdot 0}^a(\theta_1, x) \\
 & + (\alpha + \lambda_f) x - \lambda \tilde{G}_1(\theta_1) \Phi_{\cdot 0}^d(\zeta, x) \\
 & - \lambda_f x \Phi_{\cdot 1}^r(\zeta, \theta_1, x) \\
 & + \lambda x F(\zeta) (1 - \tilde{G}_1(\theta_1)) P_{\cdot 0}^a \\
 & + \lambda (\tilde{G}_1(\theta_1) - 1) D(\zeta) \\
 & + \lambda_f x (1 - \tilde{G}_1(\theta_1)) R(\zeta)
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 (7) \quad & (\zeta + \theta_1 + \theta_2) \Phi(\zeta, \theta_1, \theta_2, x, y) \\
 & - \theta_1 \Phi_{\cdot 0}(\zeta, \theta_2, y) - \theta_2 \Phi_{\cdot 0}(\zeta, \theta_1, x) \\
 = & \lambda (1 - x \tilde{F}(\zeta)) \Phi^a(\theta_1, \theta_2, x, y) \\
 & + ((\lambda + \lambda_f)x - (\lambda + \lambda_f)y \tilde{G}_1(\theta_1)) \Phi^d(\zeta, \theta_2, x, y) \\
 & + \lambda_f (1 - xy^{-1} \tilde{G}_2(\theta_2)) \Phi^r(\zeta, \theta_1, x, y) \\
 & + \lambda x F(\zeta) (1 - \tilde{G}_1(\theta_1)) \Phi_{\cdot 0}^a(\theta_2, y) \\
 & + (\lambda + \lambda_f y) (\tilde{G}_1(\theta_1) - 1) \Phi_{\cdot 0}^d(\zeta, \theta_2, y) \\
 & + \lambda_f y \tilde{G}_1(\theta_1) (1 - \tilde{G}_2(\theta_2)) \Phi_{\cdot 0}^d(\zeta, x) \\
 & + \lambda_f xy^{-1} \tilde{G}_2(\theta_2) (1 - \tilde{G}_1(\theta_1)) \Phi_{\cdot 0}^r(\zeta, y) \\
 & + \lambda_f x (\tilde{G}_2(\theta_2) - 1) \Phi_{\cdot 1}^r(\zeta, \theta_1, x) \\
 & + \lambda_f y (\tilde{G}_1(\theta_1) - 1) (\tilde{G}_2(\theta_2) - 1) D(\zeta) \\
 & + \lambda_f x (\tilde{G}_1(\theta_1) - 1) (\tilde{G}_2(\theta_2) - 1) R(\zeta)
 \end{aligned}$$

§ 4 主な結果

(5)-(7) より以下の結果が導びかれる。

(i) 人数分布の関係式.

$$(8) \quad \lambda(x-1)E_a(x^{l_1^-}y^{l_2^-}) = ((\lambda+\lambda_f)x - (\lambda+\lambda_f)y)E_d(x^{l_1^+}y^{l_2^+}) \\ + \lambda_f(y-x)E_r(x^{l_1^-}y^{l_2^+}) \quad (|x|, |y| < 1)$$

(8) さは、到着、退去、再入力(N_t)の各時点における人数分布((l_1, l_2) の分布)の関係式である。3つの分布のうち、いづれか2つがわかれれば、残りの分布が計算できることを示している。

(ii) 到着がポアソン過程である場合の系内総人数分布

$$H(x) = \sum_{n=0}^{+\infty} (1-p)p^n G^{((n+1)*)}(x)$$

とおき、このラプラス変換を \tilde{H} で表す。このとき、 H をサービス分布とし、到着率入をもつ M/GI/1 待行列の待人数分布の母関数を $\phi_{M/H/1}(x)$ とすならば、すなはち

$$\phi_{M/H/1}(x) = \frac{\lambda(x-1)\tilde{H}(\lambda(1-x))}{x-\tilde{H}(\lambda(1-x))} \quad (|x| < 1)$$

なれば

$$(9) \quad E_a(x^{l_1^-+l_2^-}) = \phi_{M/H/1}(x) \cdot E_a(x^{l_2^-} | l_1^- = 0) \quad (|x| < 1)$$

が成り立つ。(9) さは、一つの分解式である。この分解が、

単純な分解ではなく、フィードバック部分 (ϕ_{M/HV_1}) と、付加的
部分 ($E_a(x^{l_i^-} | l_i^- = 0)$) に分れる点は注目してよいと思う。

(iii) 一般のGI入力の場合における総仕事量分布.

$w_1(t)$ --- 時刻 t で車内にいる客を待つ行列 1 がすべて
サービスするのに必要な時間.

$w_2(t)$ --- 同じく、待つ行列 2 が必要な時間.
とすれば:

$$(10) \quad E_a(e^{-\theta_1 w_1^- - \theta_2 w_2^-}) \\ = \frac{\theta_1 \tilde{G}_1(\theta_1) \Phi_0(3, \theta_2, y) + \theta_2 \tilde{G}_2(\theta_2) \Phi_0(3, \theta_1, x) + \lambda (1 - \tilde{G}_1(\theta_1)) (1 - \tilde{G}_2(\theta_2)) \varphi(3) - p_{a0}^A}{\lambda G_1(\theta_1) G_2(\theta_2) (x \tilde{F}(3) - 1)} \\ + \frac{[\theta_2 (\tilde{G}_1(\theta_1) - 1) + \theta_1 (\tilde{G}_2(\theta_2) - 1)] \varphi(3)}{\lambda G_1(\theta_1) G_2(\theta_2) (x \tilde{F}(3) - 1)}$$

$$(11) \quad E_a(e^{-\theta_1 w_1^-}) = \frac{\theta_1 \Phi_0(-\theta_1, 0, y)}{\lambda (x \tilde{F}(-\theta_1) - 1)}$$

$$(12) \quad E_a(e^{-\theta_2 w_2^-}) = \frac{\theta_2 \Phi_0(-\theta_2, 0, x)}{\lambda (x \tilde{F}(-\theta_2) - 1)}$$

(11), (12) は、(10) より、 $\theta_2 = 0, \theta_1 = 0$ とすれば"得られる。なお、

(10) ~ (12) において、

$$x = \frac{(1-p) G_1(\theta_1)}{1 - p G_1(\theta_1) G_2(\theta_2)}, \quad y = \frac{(1-p) G_1(\theta_1) G_2(\theta_2)}{1 - p G_1(\theta_1) G_2(\theta_2)}$$

とする。(11) より $\theta_2 = 0$, (12) より $\theta_1 = 0$ となる

(10) 式は (w_1, w_2) の結合分布が Ψ_0 と Ψ_0 により表わされることを示している。これも一種の分解表現である。

§5 おわりに。

この論文では、ベルヌイードバック型についてのみ考えたが、応用上は、フィードバック回数が一般分布に従う場合の方が重要であろう。この場合には、個々の客のフィードバック回数を変数に取り入れる必要があり基本方程式はたいへん複雑となる。しかし、著者の直観ではあるが、最終的関係式(9)～(12)は、同じような形で求まるのではないかと思う。今後研究を進めていきたいと考えている。

なお、(II), (III) のような結果が、系内人数の組 (l_1, l_2) に因して成り立てば、積形式との比較として面白いが、これらについては、簡単な表現を得ることはできなかった。これも今後の課題である。

REFERENCES

- Disney, R., König, D. and Schmidt, V. (1984) Stationary queue-length and waiting-time distributions in single-server feedback queues, *Adv. Appl. prob.* 16, 437-446.
 Disney, R. and König, D. (1985) Queueing networks: a survey of their random processes, *SIAM Review* 27, 335-403.

- Kimura, T. (1984) QNA: Queueing Network Analyzer (=7112, オペレーティン
スリサーチ, 6月-8月号.)
- Miyazawa, M. (1985a) The intensity conservation law for queues with
randomly changed service rate, *J. Appl. Prob.* 22, 408-418.
- Miyazawa, M. (1985b) The invariance relations of $GI/GI/1/k$ and its
applications to approximations, 京都大学数理解析研究所講究録
564, 198-209.
- Miyazawa, M. (1986) Approximations of the queue length distribution of an
 $M/GI/s$ queue by the basic equations, *J. Appl. Prob.* 23 (to appear).