

返却および追加注文を許す動的在庫モデル

九大経済 岐玉正憲 (Masanori Kodama)

本論文では、需要量が連続的な動的在庫モデルについて、返却および追加注文を考慮し、過剰需要が後期需要として取扱われる場合の最適政策を検討する。

発注コストを考慮する必要なく、需要が各期に一回限りと仮定できる多期間の購入・販売在庫モデルを取り上げる。記号と前期条件を以下のように設定する。

(i) 前期からの線越し在庫量を x とし、初期発注量 y は期首に入荷する (単価 C_1) 各期の発注は期首に行われ、直ちに入荷するものとする。各期の需要は期間(t)内の任意の時点 t_0 ($\leq t$) に発生し、単価 r_1 で販売する。 $r_1 > C_1$ で $x+y$ とおく

(ii) 需要の発生時点で在庫残りがあると供給者はあるまわりに許容範囲 R_1 以内でこれを引き受ける。このときの返却単位価格を r_2 とする。 $0 < r_2 \leq C_1$

(iii) 余剰品に対して 単位当たりの在庫コストがかからずも

のとする。

(iv) 品切れが起った場合は、ある許容範囲 R_2 以内であれば単価 C_2 ($C_1 \leq C_2$) で購入・入荷できるものとする。

(v) 品切れが R_2 をこえた場合は単位当たり $p (> 0)$ の品切損失が発生するものとする。ただし、 $C_2 > Y_1 + (1 - \frac{t_0}{T}) p$ のときは追加注文せず ($R_2 = 0$) 品切れを起したほうが有利となり、このモデルの仮定に反するので $C_2 \leq Y_1 + (1 - \frac{t_0}{T}) p$ とする。 $C_1 < p$

(vi) 各期の需要量を表わす確率変数は互いに独立で同じ分布に従うものとする。需要量 B の確率密度関数を $\phi(b)$ 、累積分布関数を $\Phi(b)$ 、平均値を m とする。

$$\Phi(b) = P\{B \leq b\} = \int_0^b \phi(x) dx, \quad m = \int_0^\infty b \phi(b) db$$

利益とコストのパラメータ間の関係を整理すると次のようになります。

$$\begin{cases} 0 < Y_2 \leq C_1 \leq C_2 \leq Y_1 + (1 - \frac{t_0}{T}) p \\ 0 < \alpha \\ C_1 < Y_1, \quad C_1 < p \end{cases} \quad (1)$$

$f_n(x)$ ：初期在庫量を x としたとき、 n 期間にわたる期待割引費用を最小にするという意味での最適購入政策をとったときの費用関数

δ ：割引率 ($0 < \delta < 1$)

需要量 B 、実現値 b 、期首在庫量 x およびモデルの仮定に

よって種々の在庫状態を考えられる。一期平均在庫量、不足する一期平均在庫量および一期平均費用をそれぞれ $I_1(b, z)$, $I_2(b, z)$, $C(b, z)$ とすれば次のようになる。

$$(1) \quad z \leq -R_2 \quad (R_2 > 0, b > 0)$$

$$I_1(b, z) = 0, I_2(b, z) = -\frac{t_0}{T}z + (b - z - R_2)(1 - \frac{t_0}{T})$$

$$C(b, z) = C_1(z - x) + p[-z + (1 - \frac{t_0}{T})(b - R_2)] + C_2 R_2 - r_1 R_2$$

ところで需要量 B は連続確率変数で
あるので期待期平均費用 $E\{C(B, z)\}$

は次式で与えられる。

$$E\{C(B, z)\} = \int_0^\infty C(b, z) \phi(b) db = -C_1 z + H_1(z)$$

$$H_1(z) = C_1 z + p\left\{(1 - \frac{t_0}{T})m - [z + (1 - \frac{t_0}{T})R_2]\right\} + (C_2 - r_1)R_2$$

$$(2) \quad -R_2 < z \leq 0$$

$$(i) \quad 0 \leq b < z + R_2$$

\therefore $b < z$, $b - z (< R_2)$ 加在庫不足,

直ちに入荷

$$\therefore I_1(b, z) = 0, I_2(b, z) = -\frac{t_0}{T}z$$

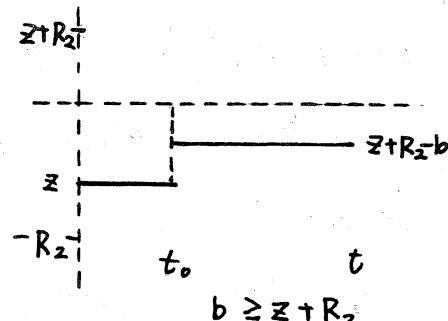
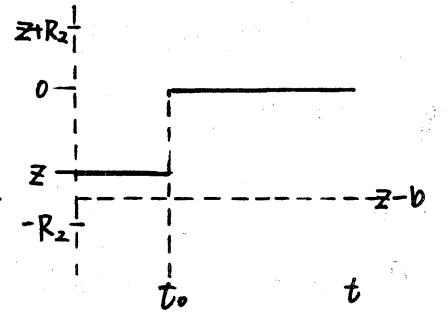
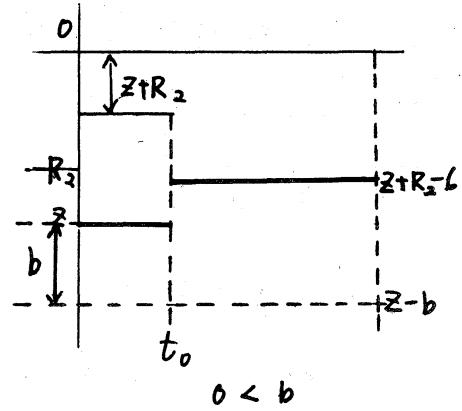
$$C(b, z) = C_1(z - x) - p\frac{t_0}{T}z + C_2(b - z) - r_1(b - z)$$

$$(ii) \quad b \geq z + R_2$$

\therefore $b > z$, $b - z (> R_2)$ 加在庫不足

R_2 単位入荷

$$I_1(b, z) = 0$$



$$I_1(b, z) = \frac{t_0}{t} z + (1 - \frac{t_0}{t})(b - z - R_2)$$

$$C(b, z) = C_1(z - x) + p \left\{ -z + (1 - \frac{t_0}{t})(b - R_2) \right\} + C_2 R_2 - r_1 R_2$$

$$E\{C(B, z)\} = \int_0^\infty C(b, z) \phi(b) db = -C_1 x + H_2(z)$$

$$H_2(z) = (C_1 - p)z + [r_1 + (1 - \frac{t_0}{t})p - C_2] [(z + R_2) \Phi(z + R_2) - R_2] + (C_2 - r_1) \int_0^{z+R_2} b \phi(b) db + (1 - \frac{t_0}{t})p \int_{z+R_2}^\infty b \phi(b) db$$

(3) $0 < z \leq R_1$

(i) $0 \leq b < z$

\therefore おとし在庫 加 $z - b (< R_1)$ 上なり

直ちに $z - b$ 戻り返却, 在庫量 = 0

$$I_1(b, z) = \frac{t_0}{t} z, \quad I_2(b, z) = 0$$

$$C(b, z) = C_1(z - x) + p \frac{t_0}{t} z - r_1 b - r_2(z - b)$$

(ii) $z < b \leq z + R_2$

$b - z (< R_2)$: 在庫不足量, 直ちに

購入, 在庫は 0

$$I_1(b, z) = \frac{t_0}{t} z, \quad I_2(b, z) = 0$$

$$C(b, z) = C_1(z - x) + p \frac{t_0}{t} z + C_2(b - z) - r_1 b$$

(iii) $z + R_2 \leq b$

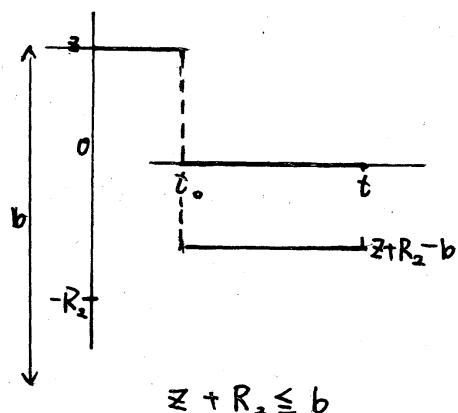
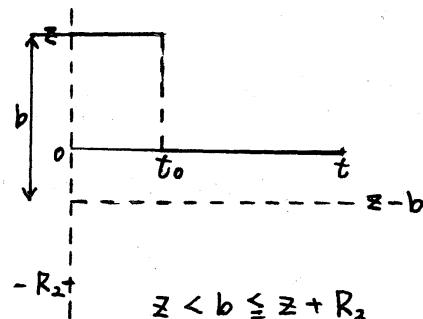
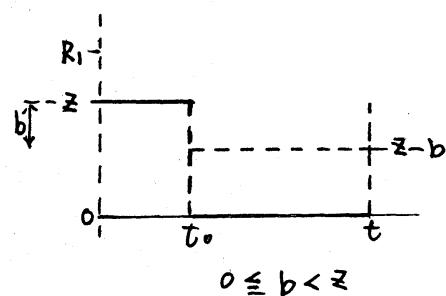
$b - z (\geq R_2)$: 在庫不足量, 直ちに R_2

戻り即時購入, 納入, $b - (z + R_2)$ 戻り

、在庫不足上なれ。

$$I_1(b, z) = \frac{t_0}{t} z, \quad I_2(b, z) = (1 - \frac{t_0}{t})(b - z - R_2)$$

$$C(b, z) = C_1(z - x) + p \frac{t_0}{t} z + p(1 - \frac{t_0}{t})(b - z - R_2) - r_1(z + R_2) + C_2 R_2$$



$$E\{C(B, z)\} = \int_0^\infty C(b, z) \phi(b) db = -C_1 z + H_3(z)$$

$$\begin{aligned} H_3(z) &= [C_1 + h \frac{t_0}{t} - \gamma_1 - (1 - \frac{t_0}{t}) p] z + (C_2 - \gamma_2) z \Phi(z) + [\gamma_1 + (1 - \frac{t_0}{t}) p - C_2](z + R_2) \Phi(z + R_2) \\ &\quad + (\gamma_2 - \gamma_1) \int_0^z b \phi(b) db + (C_2 - \gamma_1) \int_z^{z+R_2} b \phi(b) db + (1 - \frac{t_0}{t}) p \int_{z+R_2}^\infty b \phi(b) db + [C_2 - \gamma_1 - (1 - \frac{t_0}{t}) p] R_2 \end{aligned}$$

(4) $z > R_1$

(i) $0 \leq b < z - R_1$

$z - b (> R_1)$ より R_1 未返却, その

後 $z - (R_1 + b)$ の左庫

$$I_1(b, z) = \frac{b}{t} z + (1 - \frac{b}{t})(z + R_1 - b), \quad I_2(b, z) = 0$$

$$C(b, z) = C_1(z - x) + h \left[z + (1 - \frac{b}{t})(R_1 - b) \right] - \gamma_1 b - \gamma_2 R_1$$

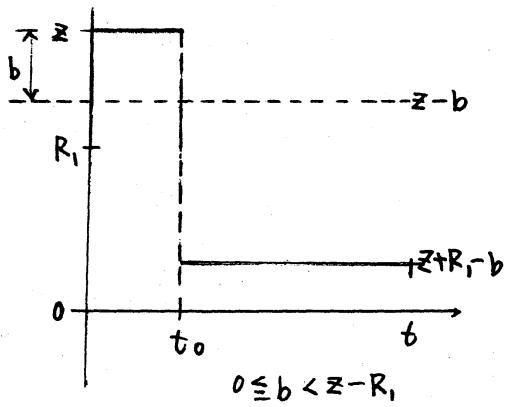
(ii) $z - R_1 \leq b < z$

$z - b (< R_1)$ 未返却, その後左庫は 0

$$I_1(b, z) = \frac{t_0}{t} z, \quad I_2(b, z) = 0$$

$$C(b, z) = C_1(z - x) + h \frac{t_0}{t} z - \gamma_1 b - \gamma_2(z - b)$$

(iii) $z \leq b < z + R_2$



$b - z (< R_2)$: 左庫不足量, 直ちに購入,

左庫は 0

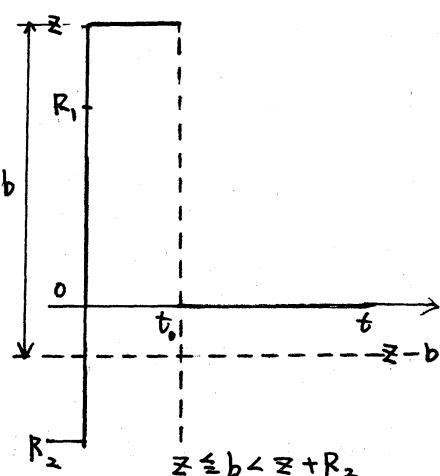
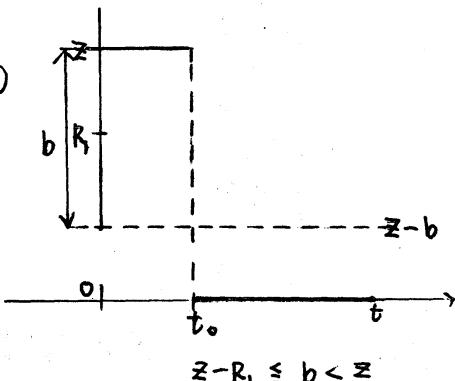
$$I_1(b, z) = \frac{t_0}{t} z, \quad I_2(b, z) = 0$$

$$C(b, z) = C_1(z - x) + h \frac{t_0}{t} z + C_2(b - z) - \gamma_1 b$$

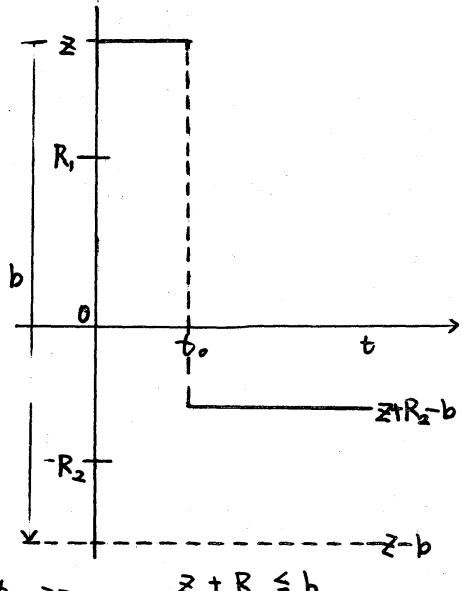
(iv) $z + R_2 \leq b$

$b - z (> R_2)$: 左庫不足量, R_2 未返却

納, 左庫は $z + R_2 - b$ となる。



$$\begin{aligned}
 I_1(b, z) &= \frac{t_0}{t} z, \quad I_2(b, z) = (1 - \frac{t_0}{t})(b - z - R_2) \\
 C(b, z) &= C_1(z - z) + h \frac{t_0}{t} z + p(1 - \frac{t_0}{t})(b - z - R_2) + C_2 R_2 Y_1(z + R_2) \\
 E\{C(B, z)\} &= \int_0^\infty C(b, z) \phi(b) db = -C_1 z + H_4(z) \\
 H_4(z) &= [C_1 - Y_1 - (1 - \frac{t_0}{t})p + \frac{t_0}{t} h] z + [Y_2 + (1 - \frac{t_0}{t})R_2] \\
 &\quad \cdot (z - R_1) \bar{\Phi}(z - R_1) + (C_2 - Y_2) z \bar{\Phi}(z) \\
 &\quad + [Y_1 - C_2 + (1 - \frac{t_0}{t})p](z + R_2) \bar{\Phi}(z + R_2) \\
 &\quad - [Y_1 + (1 - \frac{t_0}{t})R_2] \int_0^{z - R_1} b \phi(b) db + (Y_2 - Y_1) \int_{z - R_1}^z b \phi(b) db \\
 &\quad + (C_2 - Y_1) \int_z^{z + R_2} b \phi(b) db + (1 - \frac{t_0}{t})p \int_{z + R_2}^\infty b \phi(b) db + [C_2 - Y_1 - (1 - \frac{t_0}{t})p] R_2
 \end{aligned}$$



$H(z)$ は 次式で定義する

$$H(z) = \begin{cases} H_1(z) & z \leq -R_2 \\ H_2(z) & -R_2 < z \leq 0 \\ H_3(z) & 0 < z \leq R_1 \\ H_4(z) & z > R_1 \end{cases}$$

$H(z)$ は z の連続関数となる。 $H_i(z)$ ($i = 1, \dots, 4$) の性質を列

記 1 と 3

$$H'_1(z) = C_1 - p, \quad H''_1(z) = 0$$

$$H'_2(z) = C - p + [Y_1 + (1 - \frac{t_0}{t})p - C_2] \bar{\Phi}(z + R_2), \quad H'_2(-R_2) = C_1 - p = H'_1(-R_2)$$

$$H'_2(0) = C_1 - p + [Y_1 + (1 - \frac{t_0}{t})p - C_2] \bar{\Phi}(R_2), \quad H''_2(z) = [Y_1 + (1 - \frac{t_0}{t})p - C_2] \phi(z + R_2) \geq 0$$

$$H'_3(z) = C_1 - p - Y_1 + \frac{t_0}{t}(h + p) + (C_2 - Y_2) \bar{\Phi}(z) + [Y_1 + (1 - \frac{t_0}{t})p - C_2] \bar{\Phi}(z + R_2)$$

$$H'_3(0) = C_1 - p - Y_1 + \frac{t_0}{t}(h + p) + [Y_1 + (1 - \frac{t_0}{t})p - C_2] \bar{\Phi}(R_2)$$

$$H'_3(0) \neq H'_1(0), \quad H'_3(R_1) = C_1 - p - Y_1 + \frac{t_0}{t}(h + p) + (C_2 - Y_2) \bar{\Phi}(R_1) + [Y_1 + (1 - \frac{t_0}{t})p - C_2] \bar{\Phi}(R_1 - R_2)$$

$$H_3''(z) = (C_2 - Y_2)\phi(z) + [Y_2 + (1 - \frac{t_0}{T})P - C_2]\phi(z+R_2) \geq 0$$

$$H_4'(z) = C_1 - P - Y_1 + \frac{t_0}{T}(h+P) + [Y_1 + (1 - \frac{t_0}{T})h]\Phi(z-R_1) + (C_2 - Y_2)\Phi(z) + [Y_1 + (1 - \frac{t_0}{T})P - C_2]\Phi(z+R_2)$$

$$H_4'(R_1) = H_3'(R_1), \quad H_4''(z) = [Y_2 + (1 - \frac{t_0}{T})h]\phi(z-R_1) + (C_2 - Y_2)\phi(z) + [Y_1 + (1 - \frac{t_0}{T})P - C_2]\phi(z+R_2) \geq 0$$

$$\lim_{z \rightarrow \infty} H_4''(z) = C_1 + h > 0$$

次に曲線 $H(z)$, $H_2'(0)$, $H_3'(0)$, $H_4'(R_1)$ の符号は $\downarrow \rightarrow \uparrow \rightarrow \downarrow$

の $\downarrow \rightarrow \uparrow$ に分類される。

$$(i) \quad H_2'(0) < 0, \quad H_4'(R_1) < 0 \quad (\text{すなはち } H_3'(0) < 0)$$

$$(ii) \quad H_2'(0) < 0, \quad H_3'(0) < 0, \quad H_4'(R_1) > 0$$

$$(iii) \quad H_2'(0) > 0, \quad H_3'(0) < 0, \quad H_4''(R_1) < 0$$

$$(iv) \quad H_2'(0) > 0, \quad H_3'(0) < 0, \quad H_4'(R_1) > 0$$

多期間モデルを考察するため以下の仮定を設ける

$$\text{仮定 } 1 \quad H_4'(R_1) < 0$$

$$\text{仮定 } 2 \quad H_2'(0) \leq H_3'(0)$$

仮定2のもとで $H(z)$ は全区間 $(-\infty < z < \infty)$ で凸関数となる。

仮定1, 2より $H_2'(0) < 0$ となる。 $H_2'(0) < 0$ のとき, $C_1 - P < 0$ となる。仮定2は $\frac{t_0}{T}(h+P) - Y_1 \geq 0$ のときしかなり成立する。

さて n 期間モデルを考察しよう。

最適性の原理より

$$f_1(x) = \min_{z \geq x} \{-C_1 z + H(z)\} \quad (1)$$

$$f_n(x) = \min_{z \geq x} \{-C_1 z + H(z) + \int_0^{\infty} f_{n-1}(z-b) \phi(b) db\} \quad (2)$$

上記のようにして求められた z を最適政策といふ。このと

ヨ、次の定理をうる。

定理1 最適政策は

$$z = \bar{x}_n, \quad x \leq \bar{x}_n$$

$$z = x, \quad x > \bar{x}_n$$

である。すなはち \bar{x}_n は

$$Y_1 + (1 - \frac{t_0}{T})P = C_1 + \frac{t_0}{T}h[Y_2 + (1 - \frac{t_0}{T})h]\Phi(z - R_1) + (C_2 - Y_2)\Phi(z) + [Y_1 + (1 - \frac{t_0}{T})P - C_2]\Phi(z + R_2) + \int_0^\infty f'_{n-1}(z - b)\phi(b)db \quad (3)$$

の唯一の根である。すなはち $f'_0 = 0$ とする。

証明 帰納法による

(i) $n=1$ の場合

$$H_1(R_2) = H_2(-R_2), \quad H'_1(z) = C_1 - P < 0, \quad H'_2(-R_2) = H'_1(-R_2) = C_1 - P < 0, \quad H_2(0) = H_3(0)$$

$$H'_2(z) < 0 \quad (\because H'_4(R) < 0) \quad H'_3(z) < 0 \quad (\because H'_4(R_1) < 0), \quad H_3(R_1) = H_4(R_1), \quad H'_4(R_1) < 0$$

となるので $z > R_1$ の場合を考慮すれば十分である。 $\bar{x}(>R_1)$

が(3)をみたすことは $\phi(b) > 0$ に対して $H''_4(z) > 0$ かつ $\lim_{z \rightarrow \infty} H'_4(z) = C_1 + h > 0$ より示される。 $\phi(b) \geq 0$ のときは $H''_4(z) \geq 0$ とおき、あ

る閉区間ににおけるすべての値が根となる場合があるからしかしれない。このとき最小値を唯一の根 \bar{x}_1 とする。以下の議論でもこのように唯一の根を定める。このとき

$$f'_1(x) = -C, \quad x \leq \bar{x} \quad (4)$$

$$f'_1(x) = [Y_2 + (1 - \frac{t_0}{T})h]\Phi(x - R_1) + (C_2 - Y_2)\Phi(x) + [Y_1 + (1 - \frac{t_0}{T})P - C_2]\Phi(x + R_2) - [Y_1 + (1 - \frac{t_0}{T})P - \frac{t_0}{T}h] \quad (5)$$

$$x \geq \bar{x}_1, \quad \lim_{x \rightarrow \infty} f'_1(x) = h > 0 \quad (5)$$

$$f''_1(x) = [Y_2 + (1 - \frac{t_0}{T})h]\phi(x - R_1) + (C_2 - Y_2)\phi(x) + [Y_1 + (1 - \frac{t_0}{T})P - C_2]\phi(x + R_2) \geq 0, \quad x \geq \bar{x} \quad (6)$$

$\phi(b) > 0$ のとき, $f_1''(z) > 0$ とする

(ii) $n=2$ の場合

$$\begin{aligned} -C_1\chi + H(z) + \alpha \int_0^\infty f_1(z-b) \phi(b) db \\ = -C_1\chi + H_1(z) + \alpha \int_0^\infty f_1(z-b) \phi(b) db & \quad z \leq -R_2 \quad (7) \\ = -C_1\chi + H_2(z) + \alpha \int_0^\infty f_1(z-b) \phi(b) db & \quad -R_2 < z \leq 0 \quad (8) \\ = -C_1\chi + H_3(z) + \alpha \int_0^\infty f_1(z-b) \phi(b) db & \quad 0 < z \leq R_1 \quad (9) \\ = -C_1\chi + H_4(z) + \alpha \int_0^\infty f_1(z-b) \phi(b) db & \quad z > R_1 \quad (10) \end{aligned}$$

$H_i(z), H'_i(z)$ ($i=1, \dots, 4$), (4) より

$$H_1(-R_2) = H_2(-R_2)$$

$$H'_1(z) + \alpha \int_0^\infty f'_1(z-b) \phi(b) db = C_1(1-\alpha) - p < 0$$

$$H'_2(-R_2) + \alpha \int_0^\infty f'_1(-R_2-b) \phi(b) db = C_1(1-\alpha) - p < 0$$

$$H_2(0) = H_3(0)$$

$$H'_2(z) + \alpha \int_0^\infty f'_1(z-b) \phi(b) db = H'_3(z) - \alpha C_1 < 0$$

$$H'_3(z) + \alpha \int_0^\infty f'_1(z-b) \phi(b) db = H'_4(z) - \alpha C_1 < 0$$

$$H_3(R_1) = H_4(R_1)$$

$$H'_4(R_1) + \alpha \int_0^\infty f'_1(R_1-b) \phi(b) db = H'_4(R_1) - \alpha C_1 < 0$$

よる $z > R_1$ の場合を考えれば十分である。 $\bar{\chi}_2$ は (10) を

z の微分 $z > 0$ と互いに得られる。 → 通り

$$\begin{aligned} C_1 = Y_1 + (1 - \frac{t_0}{T})p - \frac{t_0}{T}h - [Y_2 + (1 - \frac{t_0}{T})h]\bar{\Phi}(z-R_1) - (C_2 - Y_2)\bar{\Phi}(z) - [Y_1 + (1 - \frac{t_0}{T})p - C_2]\bar{\Phi}(z+R_2) \\ - \alpha \int_0^\infty f'_1(z-b) \phi(b) db \end{aligned} \quad (11)$$

また $t=0$ の場合 $F_1(z) < 0$, (4), (5), (6)

∴

$$F'_1(z) = -\left[\gamma_2 + \left(1 - \frac{t_0}{T}\right)h\right]\phi(z-R_1) - (C_2 - \gamma_2)\phi(z) - \left[\gamma_1 + \left(1 - \frac{t_0}{T}\right)p - C_2\right]\phi(z+R_2)$$

$$-\partial \int_0^\infty f_1''(z-b)\phi(b)db \leq 0$$

$$\phi(b) > 0 \text{ のとき}, \quad F'_1(z) < 0$$

$$F_1(R_1) = \gamma_1 + \left(1 - \frac{t_0}{T}\right)p - \frac{t_0}{T}h - (C_2 - \gamma_2)\bar{\Phi}(R_1) - \left[\gamma_1 + \left(1 - \frac{t_0}{T}\right)p - C_2\right]\bar{\Phi}(R_1 + R_2) + \alpha C$$

$$= -H'_1(R_1) + (1+\alpha)C_1 > C_1$$

$$\lim_{z \rightarrow \infty} F_1(z) = -(1+\alpha)h < 0$$

であるが、(ii) は唯一の根をもつ。最適政策は

$$z = \bar{z}_2, \quad z \leq \bar{z}_2$$

$$z = x, \quad x > \bar{z}_2$$

である。(i) と同様に

$$f'_2(x) = -C_1, \quad x \leq \bar{z}_2$$

$$f'_2(x) = \left[\gamma_2 + \left(1 - \frac{t_0}{T}\right)h\right]\bar{\Phi}(x-R_1) - (C_2 - \gamma_2)\bar{\Phi}(x) + \left[\gamma_1 + \left(1 - \frac{t_0}{T}\right)p - C_2\right]\bar{\Phi}(x+R_2)$$

$$- \left[\gamma_1 + \left(1 - \frac{t_0}{T}\right)p - \frac{t_0}{T}h\right] + \partial \int_0^\infty f'_1(x-b)\phi(b)db, \quad x \geq \bar{z}_2,$$

$$\lim_{x \rightarrow \infty} f'_2(x) > 0$$

$$f''_2(x) = \left[\gamma_2 + \left(1 - \frac{t_0}{T}\right)h\right]\phi(x-R_1) + (C_2 - \gamma_2)\phi(x) + \left[\gamma_1 + \left(1 - \frac{t_0}{T}\right)p - C_2\right]\phi(x+R_2)$$

$$+ \partial \int_0^\infty f'_1(x-b)\phi(b)db \geq 0, \quad x \geq \bar{z}_2$$

(iii) $n=k$ のとき 定理が成立する。このとき

$$f'_k(x) = -C_1, \quad x \leq \bar{z}_k \tag{12}$$

$$f'_k(x) = \left[\gamma_2 + \left(1 - \frac{t_0}{T}\right)h\right]\bar{\Phi}(x-R_1) + (C_2 - \gamma_2)\bar{\Phi}(x) + \left[\gamma_1 + \left(1 - \frac{t_0}{T}\right)p - C_2\right]\bar{\Phi}(x+R_2)$$

$$- \left[\gamma_1 + \left(1 - \frac{t_0}{T}\right)p - \frac{t_0}{T}h\right] + \partial \int_0^\infty f'_{k-1}(x-b)\phi(b)db, \quad x \geq \bar{z}_k,$$

$$\lim_{x \rightarrow \infty} f'_{k_n}(x) > 0 \quad (13)$$

$$f''_{k_n}(x) = [Y_2 + (1 - \frac{t_0}{T}) h] \phi(x - R_1) + (C_2 - Y_2) \phi(x) + [Y_1 + (1 - \frac{t_0}{T}) P - C_1] \phi(x + R_2) \\ + 2 \int_0^\infty f''_{k_n-1}(x-b) \phi(b) db \geq 0, \quad x \geq \bar{x}_{k_n} \quad (14)$$

ここで \bar{x}_{k_n} は次の方程式の唯一の根である。

$$C_1 = Y_1 + (1 - \frac{t_0}{T}) P - \frac{t_0}{T} h - [Y_2 + (1 - \frac{t_0}{T}) h] \Phi(x - R_1) - (C_2 - Y_2) \Phi(x) - [Y_1 + (1 - \frac{t_0}{T}) P - C_1] \Phi(x + R_2) \\ - 2 \int_0^\infty f'_{k_n-1}(x-b) \phi(b) db$$

このとき

$$f'_{k_n+1}(z) = \min_{z \geq x} \left\{ -C_1 z + H(z) + 2 \int_0^\infty f'_{k_n}(z-b) \phi(b) db \right\} \quad (15)$$

$$H(z) + 2 \int_0^\infty f'_{k_n}(z-b) \phi(b) db \\ = H_1(z) + 2 \int_0^\infty f'_{k_n}(z-b) \phi(b) db, \quad z \leq -R_2 \quad (16)$$

$$= H_2(z) + 2 \int_0^\infty f'_{k_n}(z-b) \phi(b) db, \quad -R_2 < z \leq 0 \quad (17)$$

$$= H_3(z) + 2 \int_0^\infty f'_{k_n}(z-b) \phi(b) db, \quad 0 < z \leq R \quad (18)$$

$$= H_4(z) + 2 \int_0^\infty f'_{k_n}(z-b) \phi(b) db, \quad z > R, \quad (19)$$

(ii) と同様の議論より $z > R_1$ の場合を考えれば十分である。

\bar{x}_{k_n+1} は (19) を z で微分して 0 とおいて得られる。即ち

$$C_1 = Y_1 + (1 - \frac{t_0}{T}) P - \frac{t_0}{T} h - [Y_2 + (1 - \frac{t_0}{T}) h] \Phi(z - R_1) - (C_2 - Y_2) \Phi(z) - [Y_1 + (1 - \frac{t_0}{T}) P - C_1] \Phi(z + R_2) \\ - 2 \int_0^\infty f'_{k_n}(z-b) \phi(b) db \quad (20)$$

また $t = z$ のことである。 (20) の右辺を $F_{k_n}(z)$ とおくと、(12) ~ (14) より

$$F'_{k_n}(z) = -[Y_2 + (1 - \frac{t_0}{T}) h] \phi(z - R_1) - (C_2 - Y_2) \phi(z) - [Y_1 + (1 - \frac{t_0}{T}) P - C_1] \phi(z + R_2) \\ - 2 \int_0^\infty f''_{k_n}(z-b) \phi(b) db \leq 0 \quad (21)$$

$$F_{t_k}(R_1) = -H'_1(R_1) + (1+\delta)C_1 > C_1$$

$$\lim_{z \rightarrow \infty} F_{t_k}(z) < 0$$

とするとから (20) は唯一の根をもつ。最適政策は

$$z = \bar{x}_{k+1}, \quad x \leq \bar{x}_{k+1}$$

$$z = x, \quad x > \bar{x}_{k+1}$$

である。[証終]

この動的モデルににおける \bar{x}_n , $f_n(x)$ について次の定理をうる。

定理 2

(i) 点 \bar{x}_n を除いて $f_n''(x) \geq 0$, \bar{x}_n では非負の右 2 階微分係数, 非負の左 2 階微分係数が存在する。

$$(ii) \bar{x}_n \geq \bar{x}_{n-1}, \quad T=T^* \quad \bar{x}_0=R_1$$

$$(iii) n \geq 2 \text{ に対して} \quad$$

$$-[Y_1 + (1 - \frac{t_0}{T})P - \frac{t_0}{T}R] < f'_n(x) \leq f'_{n-1}(x) \quad x \leq \bar{x}_n$$

$$-[Y_1 + (1 - \frac{t_0}{T})P - \frac{t_0}{T}R] < f'_n(x) < f'_{n-1}(x) + \omega^{n-1}R \quad x > \bar{x}_n$$

$$n=1 \text{ に対して} \quad$$

$$-[Y_1 + (1 - \frac{t_0}{T})P - \frac{t_0}{T}R] < f'_1(x) < R$$

証明 (i) は定理 1 の証明の中で示されてる。 (ii), (iii) は帰納法による。

i) $n=1$ の場合

(5) $z=x=\bar{x}_1$ とおくと, (3) より $f'_1(\bar{x}_1) = -C_1$ となる。 (6) より

$x \geq \bar{x}_1$ に対して $f'_1(x) \geq 0$, (5) より $\lim_{x \rightarrow \infty} f'_1(x) = R$ とする注意】よ

i) すべて $x = \bar{x}_1$

$$\lambda > f'_1(x) \geq -C_1 > [r_1 + (1 - \frac{t_0}{T})p - \frac{t_0}{T}\lambda]$$

$\bar{x}_1 > R_1 = \bar{x}_0$ は定理 I の中で示されるとある。

ii) $n = 2$ の場合

このとき \bar{x}_2 は

$$C_1 = r_1 + (1 - \frac{t_0}{T})p - \frac{t_0}{T}\lambda - [r_2 + (1 - \frac{t_0}{T})\lambda] \Phi(\bar{x}_2 - R_1) - [r_2 + (1 - \frac{t_0}{T})p - C_2] \Phi(x + R_2) - 2 \int_0^\infty f'_1(\bar{x}_2 - b) \phi(b) db$$

をみる。右辺の関数 $F_1(\bar{x}_2)$ は \bar{x}_2 の単調減少関数である。

また $F_1(R_1) = -H'_4(R_1) + (1+\alpha)C_1 > (1+\alpha)C_1 > C_1$, $F_1(\bar{x}_1) = (1+\alpha)C_1 > C_1 = F(\bar{x}_2)$ ($T =$ 加算する $\bar{x}_1 < \bar{x}_2$ をみる)。

$x \leq \bar{x}_1$ のとき, $f'_1(x) = f'_2(x) = -C_1 > -[r_1 + (1 - \frac{t_0}{T})p - \frac{t_0}{T}\lambda]$, $\bar{x}_1 < x \leq \bar{x}_2$ のとき
 $f'_2(x) = -C_1$, $f'_1(x) \geq -C_1$ かつ $-[r_1 + (1 - \frac{t_0}{T})p - \frac{t_0}{T}\lambda] < f'_2(x) \leq f'_1(x)$
 $(x \leq \bar{x}_2)$

$x > \bar{x}_2$ のとき

$$\begin{aligned} f'_2(x) - f'_1(x) &= 2 \int_0^\infty f'_1(x-b) \phi(b) db \\ &= 2 \int_0^{x-\bar{x}_2} f'_1(x-b) \phi(b) db + 2 \int_{x-\bar{x}_2}^\infty f'_1(x-b) \phi(b) db \\ &\leq 2\lambda \int_0^{x-\bar{x}_2} \phi(b) db - 2C_1 \int_{x-\bar{x}_2}^\infty \phi(b) db < 2\lambda \end{aligned}$$

である。 $(T = \text{加算する} \rightarrow \text{注意 1 と用意する}, -[r_1 + (1 - \frac{t_0}{T})p - \frac{t_0}{T}\lambda] < f'_1(x) + 2\lambda)$

(iii) $n = k$ に対する定理が成立するとする。このとき

$$\bar{x}_k \geq \bar{x}_{k-1}$$

$$-[r_1 + (1 - \frac{t_0}{T})p - \frac{t_0}{T}\lambda] < f'_{k-1}(x) \leq f'_{k-1}(x) \quad x \leq \bar{x}_k$$

$$-[r_1 + (1 - \frac{t_0}{T})p - \frac{t_0}{T}\lambda] < f'_k(x) < f'_{k-1}(x) + 2^{k-1}\lambda \quad x > \bar{x}_k$$

とある。

このとき \bar{x}_{k+1} は (20) と $C_1 = F_k(\bar{x}_{k+1})$ をみたす。 $F_k(x)$ は x の単調減少関数であり、 $F_k(R_1) = -H'_q(R_1) + (1+\alpha)C_1 > C_1$

$$\begin{aligned} F_k(\bar{x}_k) &= \gamma_1 + (1 - \frac{t_0}{T})p - \frac{t_0}{T}h - [\gamma_2 + (1 - \frac{t_0}{T})h] \Phi(\bar{x}_k - R_1) - (C_2 - \gamma_2) \Psi(\bar{x}_k) - [\gamma_1 + (1 - \frac{t_0}{T})p - C_1] \Phi(\bar{x}_k + R_2) \\ &\quad - \alpha \int_0^\infty [f'(\bar{x}_k - b) \phi(b) db \\ &= C_1 + \alpha \int_0^\infty [f'_{k+1}(\bar{x}_k - b) - f'_{k+1}(\bar{x}_k - b)] \phi(b) db \\ &\geq C_1 = F_k(\bar{x}_{k+1}) \end{aligned}$$

であるから、 $\bar{x}_k \leq \bar{x}_{k+1}$ である。

$x \leq \bar{x}_k$ のとき、 $f'_{k+1}(x) = f'_{k+1}(x) = -C_1 > -[\gamma_1 + (1 - \frac{t_0}{T})p - \frac{t_0}{T}h]$ $\bar{x}_k < x \leq \bar{x}_{k+1}$ のとき、 $f'_{k+1}(x) = -C_1$, $f'_{k+1}(x) \geq -C_1$ となる $-[\gamma_1 + (1 - \frac{t_0}{T})p - \frac{t_0}{T}h] < f'_{k+1}(x) \leq f'_{k+1}(x)$ ($x \leq \bar{x}_{k+1}$)

$x > \bar{x}_{k+1}$ のとき

$$\begin{aligned} f'_{k+1}(x) - f'_{k+1}(x) &= \alpha \int_0^x [f'_{k+1}(x-b) - f'_{k+1}(x-b)] \phi(b) db \\ &= \alpha \int_0^{\bar{x}_k} [f'_{k+1}(x-b) - f'_{k+1}(x-b)] \phi(b) db + \alpha \int_{\bar{x}_k}^x [f'_{k+1}(x-b) - f'_{k+1}(x-b)] \phi(b) db \\ &\leq \alpha \int_0^{\bar{x}_k} \alpha^{k+1} h \phi(b) db + 0 = \alpha^{k+1} h \Psi(x - \bar{x}_k) < \alpha^{k+1} h \\ -[\gamma_1 + (1 - \frac{t_0}{T})p - \frac{t_0}{T}h] &< -C_1 \leq f'_{k+1}(x) \text{ である} \quad n=k+1 \text{ のとき成立する} \end{aligned}$$

[証終]

文献

[1] 梶玉正憲：「確率的左庫モデル最適政策(I), (II)」経済学研究 Vol.52, No.1~4.5 九州大学経済学会 1986.

[2] ———：「動的在庫モデルの最適政策(I), (II) 連続編」
経済学研究 Vol.53, No.4~6 九州大学経済学会 1987.

[3] 狙撃三十六, 有園育生, 太田宏：「返却方式と追加注文を許す一期間モデルの解法」 日本経営工学会誌 Vol.37,
No.2, 1986