

動的計画法による配分過程

九大理 数学 北川敏男

§ I . はしがき

この報告の目的は、動的計画法による配分過程に関するいくつかの基本的な定理の拡張に関する結果を述べることである。問題は、次の関数方程式に関する。

「連続関数 $g(x), h(x), 0 \leq x < \infty$, 定数 $a, b, 0 \leq a < b < 1$ が与えられるとき, $0 \leq x < \infty$ において関数方程式

$$(A) \quad f(x) = \text{Max}_{0 \leq y \leq x} \left[g(y) + h(x-y) + f(ay + b(x-y)) \right]$$

を満足する解 $f(x), 0 \leq x < \infty$ を求めること。」

そして、これに関する基本的定理というのは、次の四つをここでは意味する。

定理 I (Bellman [1], §9, Theorem 1, p. 12) 次のことを仮定する。

- a) $g(x)$ および $h(x)$ は, $x \geq 0$ において x の連続関数とし $g(0) = h(0) = 0$ とする。
- b) $c = \text{Max}(a, b)$ としかつ

$$m(x) = \text{Max}_{0 \leq y \leq x} \text{Max} (|g(y)|, |h(y)|)$$

とすると、すべての $x \geq 0$ に対して

$$\sum_{n=0}^{\infty} m(c^n x) < \infty$$

とする。

$$c) \quad 0 \leq a < 1, \quad 0 \leq b < 1$$

以上の仮定 a) - c) のもとにおいて、原点 $x = 0$ において連続でありかつ 0 となる解は存在し、ただ一通りに定まる。この解は $x \geq 0$ において連続である。

定理 II. (Bellman [1] § 12. Theorem 4, p 19)

定理 I の諸仮定に加えて、 $x \geq 0$ において $g(x)$ および $h(x)$ は x の凸関数とする。すると上述の解 $f(x)$ は $x \geq 0$ において x の凸関数であり、(A) 右辺において最大値に到達する y は、0 或は x に等しい。

定理 III (Bellman [1] § 13 Theorem 5, p 20)

定理 I の諸仮定に加えて、 $x \geq 0$ において $g(x)$ および $h(x)$ は x の狭義の凹関数とする。すると上述の解 $f(x)$ は、 x の狭義の凹関数である。

定理 IV (Bellman [1], § 14, Theorem 6, p. 22)

R のことを仮定する。

(1)(a) $x \geq 0$ において $g(x)$ および $h(x)$ は狭義の凹関数とし、単調増加とし、かつ連続な導関数をもつとする。また $g(0) = h(0) = 0$ とする。

$$(b) \quad g'(0)/(1-a) > h'(0)/(1-b)$$

$$h'(0) > g'(\infty)$$

$$b > a$$

すると最適政策、すなわち (A) の右辺の最大値に到達する $y(x)$ は次の形になる。

(2)(a) $0 \leq x \leq \bar{x}$ では、 $y(x) = x$ ただしここに \bar{x} は次の方程式の根である。

$$h'(0) = g'(x) + (a-b)g'(ax) + (a-b)ag'(a^2x) \\ + (a-b)a^2g'(a^3x) + \dots$$

(b) $x > \bar{x}$ では、 $0 < y(x) < x$ であり、所与の x に対して、 $y(x)$ は、次の y に関する方程式の根である。

$$g'(y) - h'(x-y) + (a-b)f'(ay + b(x-y)) = 0$$

さて、この報告では、§2 において何故に拡張が望ましいと考えられるかについて、私見を述べる。

§3 においてそのような拡張のために、この報告で採用した方法について述べる。§4 では拡張の方向を、§5 では若干の具体的な結果を紹介する。

§2. 動的計画法の基本定理に関して小文は、具体的な結

果としてあげるものは、専ら関数方程式(A)及びその拡張にあたるものであるが、この論文の意図からいうと、動的計画法全般の現状について、私どものもつ感想について、いくらか触れなければならぬかと思う。これは次の三頁にかかわっている。

(1°) 動的計画法の主要な結果といわれるあるものについて、充分厳格には証明されていないといわれるものが少なくない。或いは少なくとも証明に一般と洗練すべきものがある。

(2°) 最適性原理 *principle of optimality* の適用によって関数方程式を定立し、逐次近似法によって解くという方法が、動的計画法全般を通してよく用いられる。この点統一的でもあり、数値解法への結びつきからいっても電子計算機利用の便が大きいという利点がある。しかしその反面、解の性質を解析的に究明するのに役立つような、深味のある定理は割合少ないし、それらを与える場合でもその都度個別的方法を利用してきているという印象が免れがたい。体系的な方法論が要望される。

(3°) 動的計画法を計画論の視座に立ってみると、そこに得られた諸定理等は計画の場に移したとき、どのような場面において、どのようにして誰によって利用できるものであろうかという点から当然検討されるべきものである。動的計画法

はたしかに線型計画法につづいて、広く用いられている。応用面は広いし有効なことも認められている。しかし上述のような検討を綿密に行うときには、動的計画法の利用しうる前提としてどんな情報が設定されているか、それが有効に役立つたのになんか制御列管理の実行可能性が予想されているかという真からかりかえってみる必要があるように思われる。

以上の一般的な感想を当面の四つの基本定理に関連して、より具体的に述べよう。

Ad(1°) 定理I, II及びIIIに関しては証明が厳格でないという非難はまずないと思う。しかし定理IVの証明は少なくとも不親切である。これについては筆者などは講義のために、一歩一歩証明を埋めて理論のつながりの切れないように工夫したう Bellman 原著が二頁半弱のところを十数頁を必要とした経験がある。

Ad(2°) 定理II, IIIさらに進んで定理IVは、動的計画法の諸結果のなかでは、解の性質について、これでも多少は立入ったことを述べた方であるといえる。ただいったいこれだけの結果ならもう少し一般の場合にも拡張できないかという感想も当然起ってくる。定理IVの設定があまりにも特殊であるというふうな印象をあたえないでもない。

Ad(3°) 各定理における設定は既知情報として、計画主体

に与えられるとき、最適政策の形成の仕方がわかるというのであれば計画の方法が見出される。そういう点から見ると、計画論としては次のような問題が起る。

(i) 凸とか凹という関数 f, g については、最適政策の方も簡明なきまり方をする。ところで f, g のそういう性質は、どういう風にして前提しうるのであるか。又のある区間では凸、これにつづく区間では凹というような場合はどうなるであらうか。

(ii) 定数 a, b 従つて C の値が確実に知られていないという方がむしろ実際的ではないか。これらに関する不確実情報のもとでは、いったいどういう風に最適政策をとればよいか。

(iii) 関数方程式 (A) について、 $0 \leq x < \infty$ なるすべての実数 x についての解を問題にしている。所与の関数 $g(x), h(x)$ に関しても、 $0 \leq x < \infty$ のすべての x に関して与えられているという前提に立っている。数値解法では離散的な x に関して先ず解を求めざるを得ない。これらは関数方程式の伝統からいっても数学解析の方法からいっても当然のように思う。しかし、実際にこのプログラムを関数方程式 (A) について行つてみると、^{所要の}記憶量の膨大なのに驚くことが多いであらう。細分区間の巾を限りなく小さくというような極限操作よりも、まず何とか早く打切る論拠を求めたい。さらに動的計画

法の他の場面、例えば連続選択の過程などになると、実態はそもそも離散的な独立変数に対して構成されたものであるのに、これを数式型式に美しく書き上げるために連続変数を取り扱はなければならぬ羽目におち入ったのではないかと反省してみたい。

§3. 定理の拡張 数学における定理は、「AならばBである。」という内容をもつ。しかし証明があつての定理であるから、証明 ϕ によつて命題Aが

$$(3.1) \quad A \xrightarrow{\phi} B$$

によつて、命題Bへ広義の意味で変換される。

命題A, A', B, B'; 証明 $\phi, \phi', \psi_1, \psi_2$ があつて、次のような implication の関係があるとしよう。

$$(3.2) \quad \begin{array}{ccc} & A' \xrightarrow{\phi'} B' & \\ \psi_1 \uparrow & & \uparrow \psi_2 \\ & A \xrightarrow{\phi} B & \end{array}$$

いわゆる定理の拡張については、(3.2)におけるいろいろな場面がおこるであろう。

この小文で§4に述べるものは、 $A \xrightarrow{\phi} B$ の代りに $A' \xrightarrow{\phi'} B'$ をとることであるが拡張の主眼を証明 ϕ と証明 ϕ' とを同一のパターンにとるところにおくのである。二つの証明が同一のパターンということは、いまのところ、正確に定義したものがあるとも思われぬ。個々の定理の内容、その

基礎にある公理の内容を抽象して、公理群から定理群へ結んでゆく演繹機構そのものにおいてパターンの異同を調べるといふことは、興味のある課題と思う。報告者はまだ具体的な成案をもたないが、いったい何を言おうとするのかは、 $\S 4$ の記述から見ていただきたいと思う。

$\S 4$ 拡張の諸方向　ここでは、 $\S 1$ に述べた定理 I, II, III 及び IV の何れかを拡張すべきいくつかの方向について、着眼点を述べる。それらのうちのいくつかを組合せて得られる結果については、 $\S 5$ にその結果を例示する。

(1) 配分操作に関連する拡張　関数方程式 (A) の右辺において、 $y = u$, $x - y = v$, $ay + b(x - y) = au + bv = T(u, v)$ とおき、 $g(u) + h(v) = F(u, v)$ とおいてみれば

$$(A') \quad f(x) = \text{Max} [F(u, v) + f(T(u, v))] \\ u + v = x \\ u \geq 0 \\ v \geq 0$$

ということになる。Max の下にかかっている (u, v) の範囲規定を一般化すると共に、 $F(u, v)$ に関する前提をおく。例えは

(i) $F(u, v)$ は、 u に関して単調増加

(ii) $F(u, v)$ は, v に関して単調増加

(iii) $F(u, v)$ は, (u, v) に関して連続

これに対して, $0 \leq x < \infty$ に対して領域 Ω_x が定義され

(iv) $\Omega_x \subseteq \Omega_{x'}$, $x' \geq x$ のとき

(v) Ω_x の境界は Jordan 曲線

(vi) $\lim_{x' \rightarrow x} \Omega_{x'} = \Omega_x$

このような事情のもとにおいて

$$(A'') \quad f(x) = \text{Max}_{(u, v) \in \Omega_x} [F(u, v) + f(T(u, v))]$$

なる関数方程式を考えると, たしかに (A') 従って (A) の拡張になっている。

ただ, ここに問題になるのは配分操作が関数方程式 (A'') のなかには消えて見られないではないかということであろう。

(A) において x は所与の資材, 資源, 資金というような意味があったではないか, それが見当らないのではないか, (A')

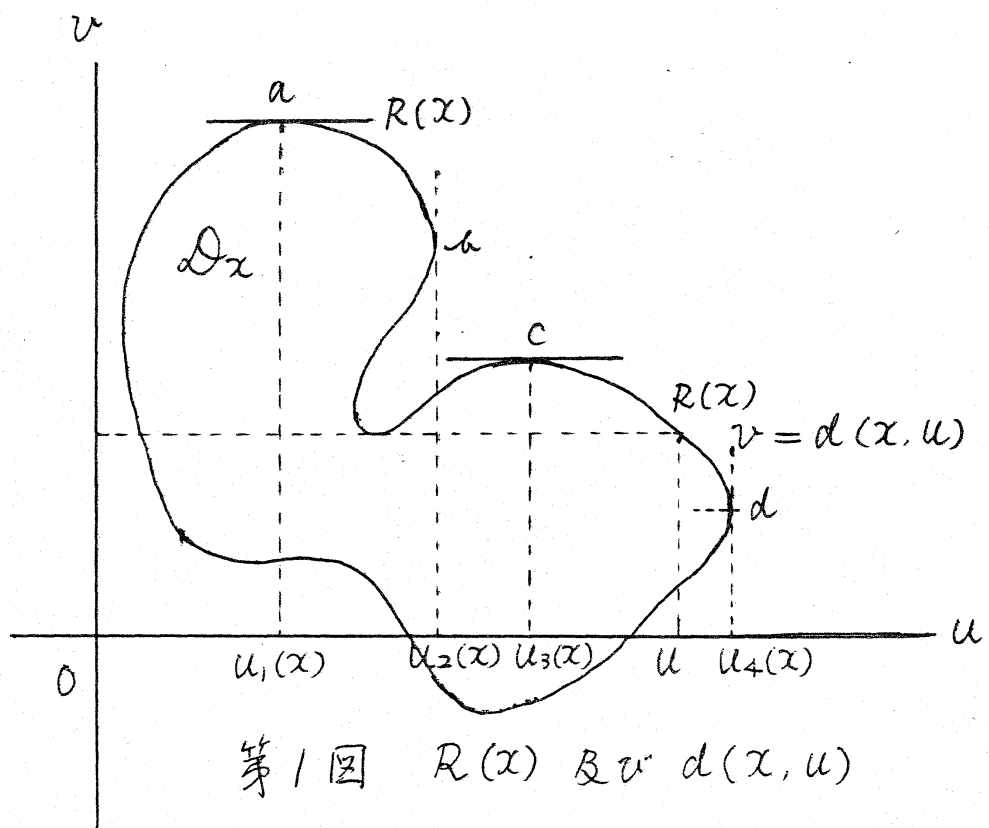
の拡張は, 配分過程の概念を越えているのではないか, それらの見方に対して, 次の事情を注意したい, 前述の (i), (ii), & (iii)

(iii) を前提するとき, (A'') の右辺における Max を与える (u, v)

は徒らに広漠たる閉領域 $\overline{\Omega_x}$ においてこれを求める必要はなく,

境界上の一部の集合に限定して求めればよい, この集合

を $R(x)$ としよう。これは、 $u \geq u'$, $v \geq v'$ なる限り、 $F(u, v) \geq F(u', v')$ という事実から由来することはいうまでもない。オノ図についていえば、弧 \widehat{ab} 及び弧 \widehat{cd} の和集合が上述の $R(x)$ である。このとき $(u, v) \in R(x)$ ならば、 u を与えるとき v が一意にきまる。これを $v = d(x, u)$ とおく。オノ図についていえば、 $u_1(x) \leq u \leq u_2(x)$ 或いは $u_3(x) \leq u \leq u_4(x)$ なる u に関しては、 $v = d(x, u)$ が一意にきまる。



このような考察から関数方程式 (A'') を拡張すると同時に、 $R(x)$ 及び $v = d(x, u)$ を導入して、次の関数方程式が導かれる。

$$(A^{(IV)}) \quad f(x) = \text{Max}_{\substack{(u, v) \in R(x) \\ v = d(x, u)}} F(u, d(x, u), f(\tau(u, v)))$$

ここまでくると、右辺 $F(u, v, w)$ の関数型について、どこまで拡張できるかが問題になる。

[2] 利得の加法関係の拡張 関数方程式 (A) の $g(y)$, $h(x-y)$, $f(ay + b(x-y))$ の三者が相加算されている。上述の $(A^{(IV)})$ に関していうと、例えば定理 I (§1) の証明のパターンを成立させるための充分条件を検討するならば、次の解答が得られる。

$$(4.1) \quad F(u, v, w) = \Phi^{-1} \left[\Phi(F_1(u, v)) + \Phi(w) \right]$$

この式の右辺は $F(u, v)$ と w との一般的な加算であるといえる。これらについては、J. Aczél [1] による成書がある。わが国では、数藤、南雲以来の組合せ関数方程式の伝統がある。いま当面の計画論に関連していうと、(4.1) の右辺のもつ加法関係と、関数 Φ に関する知識とが、分離して把握される。 Φ 変換が導入される時、最適政策がいかに転換されるかという問題がおこる。

[3] 関数の凸凹性 定理 II 及び III より見られるように、関数の凸凹性は最適政策の性質について重要な知見を与える。

しかし所与の関数 $g(x)$, 等について、たとえ凸凹性があり
 らかでなくとも次のような $g_1(x)$ 及び $g_2(x)$ が存在すれば
 最適政策に近似するものが求められはしまいかという問題が
 起る。

$$(i) \quad g_1(x) \leq g(x) \leq g_2(x)$$

$$(ii) \quad |g_2(x) - g_1(x)| \equiv \delta(x) < \delta$$

$$(iii) \quad g_i(x) (i=1,2) \text{ は共に連続凸関数(又}$$

は共に凹関数)

$$(iv) \quad g_i(x) = 0$$

れ (x) に關しても同様としよう。

[4] 定理IVの証明 動的計画法の諸結果のなかで、定理
 IVは比較的詳細な成果であるといえる。ただそれを成立さ
 せるための前提になっている定理IVの前提がいかにも特殊
 な感じが免れない。この制約を脱却するには、定理IVの証
 明を詳細に辿りながら、多分に述べた定理の拡張の起算を見
 出すのも一つの方法である。すでに述べたように、報告者は
 先ず定理IVの証明を克明につみあげることから始めてみた。
 その細かい論証をここに述べることはやめて、重要なステッ
 プを述べる。

(10) 第1次近似解 関数方程式(A)の解の存在及び一意

性に関することは、定理Iによって保証される。そのような解 $f(x)$ に対する第1次近似解 $f_1(x)$ とは

$$(A_1) \quad f_1(x) = \text{Max}_{0 \leq y \leq x} [g(y) + h(x-y)]$$

を満足する $f_1(x)$ を意味する。ここで y の関数として

$$(B_1) \quad D_1(y; x) \equiv g(y) + h(x-y), \quad 0 \leq y \leq x$$

ならびに y に関する導関数を考える:

$$(B'_1) \quad D'_1(y; x) = g'(y) - h'(x-y), \quad 0 \leq y \leq x$$

これに関して次の結果が得られる。

(i) 次のような $x > 0$ が存在する。すなわち $0 \leq y \leq x$ において、 $D'_1(y; x) > 0$ であり、従って

$$(4.2) \quad f_1(x) = \text{Max}_{0 \leq y \leq x} D_1(y; x) = D_1(x; x) = g(x)$$

(ii) 次の方程式の根は一つそしてただ一つ存在する。これを x_1 であらわす。

$$(4.3) \quad g'(x) = h'(0)$$

(iii) $x > x_1$ なる各 x に対して、次のような $y_1 (= y_1(x))$ が一つそしてただ一つ存在する。

$$(4.4) \quad g'(y_1) = h'(x - y_1)$$

(iv) $x > x_1$ で定義された $y_1(x)$ (iii) 参照) は、 $x > x_1$ で単調純増加かつ連結である。

(v) 1次近似解 $f_1(x)$ は次の性質をもつ

(a) $0 \leq x \leq x_1$ において

$$(4.5) \quad f_1(x) = g(x), \quad f_1'(x) = g'(x)$$

(b) $x \geq x_1$ においては、 $y_1(x_1) = x_1$ とおくとき

$$(4.6) \quad f_1(x) = g(y_1(x)) + h(x - y_1(x))$$

$$(4.7) \quad f_1'(x) = \frac{b g'(y_1(x)) - a h'(x - y_1(x))}{b - a}$$

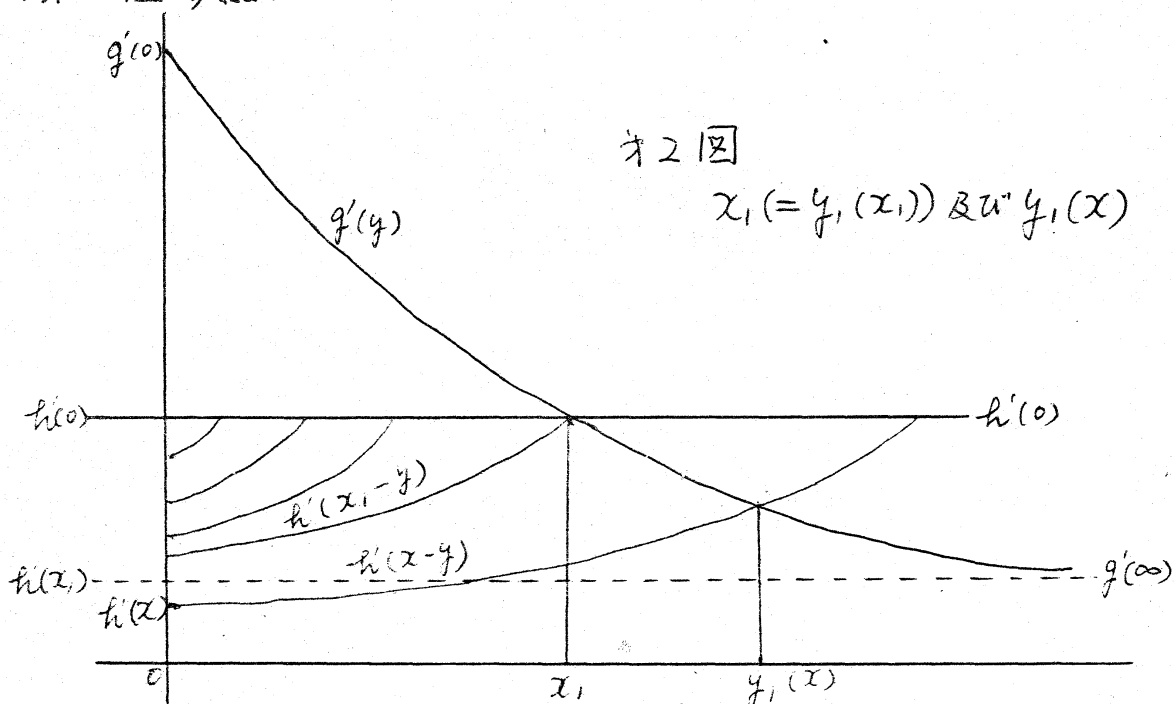
$$= g'(y_1(x)) = h'(x - y_1(x))$$

(c) $x \geq 0$ で $f_1'(x)$ は連続である。

(d) $x \geq 0$ で $f_1(x)$ は単調純増加で下に凹である。

以上の結果は次の図のような状況をあらわすことになる。

(オ2図参照)



(2°) 第2次近似解 関数方程式(A)の解 $f(x)$ に対する第2次近似解 $f_2(x)$ によって

$$(A_2) \quad f_2(x) = \text{Max}_{0 \leq y \leq x} [g(y) + h(x-y) + f_1(ay + b(x-y))]$$

を意味するものとする。ただしここに $f_1(x)$ は前述の第1次近似解とする。ここで y の関数として、 $0 \leq y \leq x$ で定義される。

$$(B_2) \quad D_2(y; x) \equiv g(y) + h(x-y) + f_1(ay + b(x-y))$$

ならびにその y に関する導関数を考える：

$$(B'_2) \quad D'_2(y; x) = g'(y) - h'(x-y) + f'_1(ay + b(x-y))(a-b)$$

これに関して次の結果が得られる。まず。

$$D'_2(0; 0) = g'(0) - h'(0) + f'_1(0)(a-b) > 0$$

に注意しておこう。

(i) 次のような $x > 0$ が存在する。すなわち $0 \leq y \leq x$ において、 $D'_2(y; x) > 0$ であり従って

$$(4.8) \quad f_2(x) = \text{Max}_{0 \leq y \leq x} D_2(y; x) = D_2(x, x) \\ = g(x) + f_1(ax) = g(x) + g(ax)$$

(ii) 次の方程式の根は一つとしてただ一つ存在する。これを x_2 であらわす。

$$(4.9) \quad g'(x) = h'(0) + (b-a)f_1'(ax)$$

さらに $x \geq x_2$ に対応して、それぞれ

$$(4.10) \quad g'(x) \geq h'(0) + (b-a)f_1'(ax)$$

また $x_2 < x_1$ である。

(iii) $x > x_2$ なる各 x に対して、次のような $y_2 (= y_2(x))$ が一つとしてただ一つ存在する。

$$(4.11) \quad g'(y_2) = h'(x - y_2) + (b-a)f_1'(ay_2 + b(x - y_2))$$

さらに $0 < y_2(x) < x$ であり、かつ $y_2(x) < y_1(x)$

($x_2 < x < \infty$)

(iv) $x > x_2$ で定義された $y_2(x)$ ((iii)参照) は $x > x_2$ において単調純増加でかつ連続である。

(v) 2次近似解 $f_2(x)$ は次の性質をもつ

(a) $0 \leq x \leq x_2$ においては

$$(4.12) \quad f_2(x) = g(x) + f_1(ax) = g(x) + g(ax)$$

従って

$$(4.13) \quad f_2'(x) = g'(x) + ag'(ax)$$

(b) $x \geq x_2$ においては、 $g_2(x_2) = x_2$ とおくと、

$$(4.14) \quad f_2(x) = g(y_2(x)) + h(x - y_2(x)) \\ + f_1(ay_2(x) + b(x - y_2(x)))$$

$$(4.15) \quad f_2'(x) = h'(x - y_2(x)) + bf_1'(ay_2(x) + b(x - y_2(x)))$$

$$= \frac{b g'(y_2(x)) - a h'(x - y_2(x))}{b - a}$$

(c) $x \geq 0$ で $f_2'(x)$ は連続である.

(d) $x \geq 0$ で $f_2(x)$ は単調純増加で下に凹である.

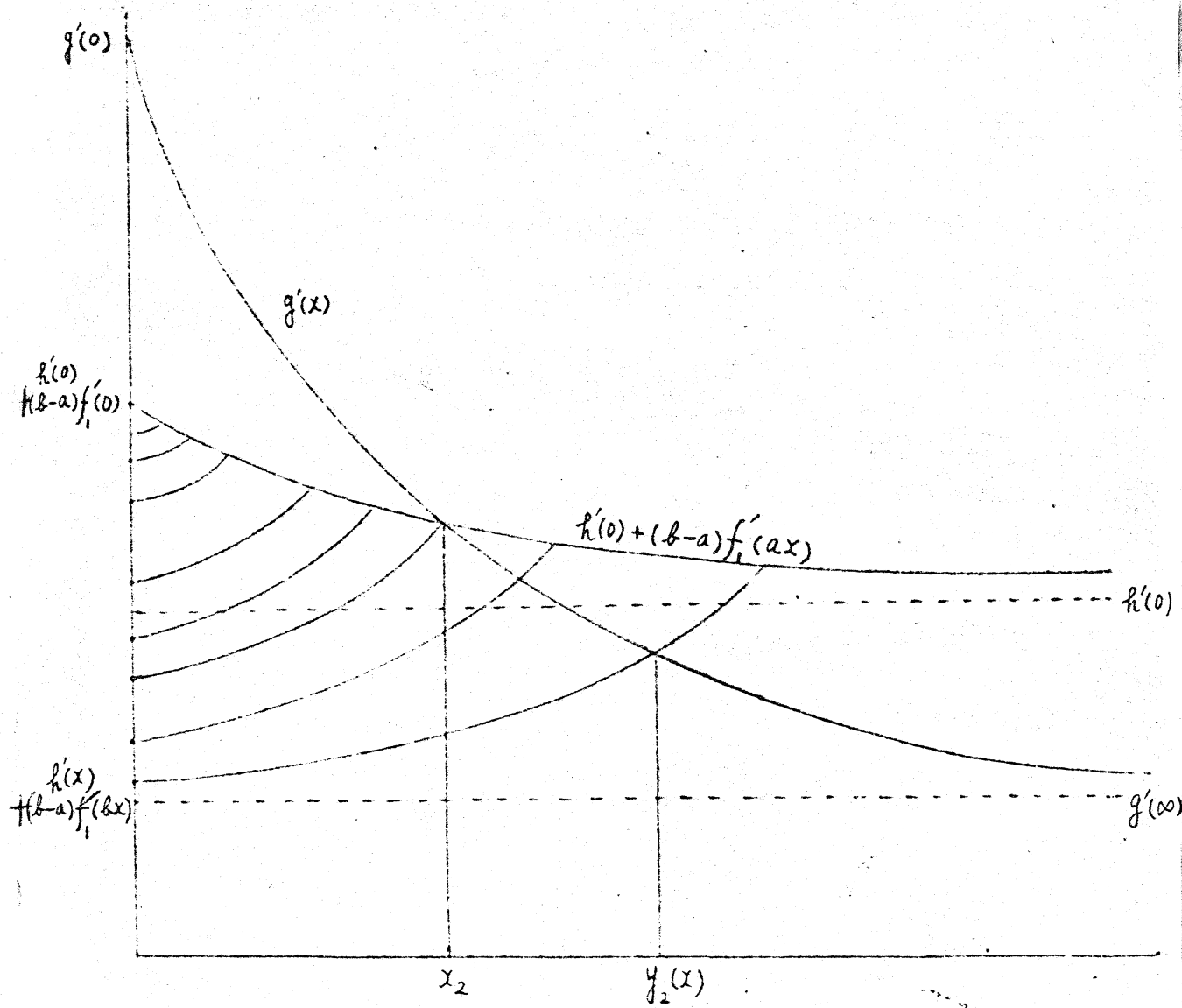
(vi) $0 < x < \infty$ において

$$(4.16) \quad 0 < f_1'(x) < f_2'(x)$$

かつ $f_1(0) = f_2(0) = 0$. よってここで $0 < f_1(x) < f_2(x)$.

以上の結果は次の図のような状況もあらわすことになる.

(第3図参照)



第3回 $x_2 (= y_2(x_2))$ 及び $y_2(x)$

(3°) 第 $(N+1)$ 次近似解 $f_{N+1}(x)$ 数学的帰納法を適用するの
に、次の補題を用意する。

補題 4.1. $k=1, 2, \dots, N$ に対して $\{f_k(x)\}$ 及び $\{Y_k(x)\}$
なる関数列は次の性質をもつと仮定しよう。

(a) $0 \leq x < \infty$ において、

$$(A_k) \quad f_k(x) = \operatorname{Max}_{0 \leq y \leq x} [g(y) + h(x-y) + f_{k-1}(ay + b(x-y))]$$

また $f_0(x) \equiv 0$ とする。

次のような正数 x_k が存在し、ただ一通りにさだ
まる。

$$(4.17) \quad g'(x) = h'(0) + (b-a)f'_{k-1}(ax_k)$$

(c) 次の不等式が成り立つ:

$$(4.18) \quad x_1 > x_2 > x_3 > \dots > x_{N-1} > x_N > 0.$$

(d) $0 \leq x \leq x_k$ に対して

$$(4.19) \quad f_k(x) = g(x) + f_{k-1}(ax) = \sum_{h=0}^{k-1} g(a^h x)$$

(e) $x \geq x_k$ に対して

$$(4.20) \quad f_k(x) = g(y_k(x)) + h(x - y_k(x)) \\ + f_{k-1}(ay_k(x) + b(x - y_k(x)))$$

$$(4.21) \quad f'_k(x) = h'(x - y_k(x)) + b f'_{k-1}(ay_k(x) + b(x - y_k(x))) \\ = \frac{b g'(y_k(x)) - a h'(x - y_k(x))}{b - a}$$

ここに $y_k(x_k) = x_k$, $x > x_k$ なる各 x に対して $y_k = y_k(x)$ は次の方程式の唯一の根である。

$$(4.22) \quad g'(y_k) - h'(x - y_k) + (a - b) f'_{k-1}(ay_k + b(x - y_k)) = 0$$

かつここで $0 < y_k(x) < x$.

(g) $Y_k(x)$ は次のように定義される: $0 \leq x \leq x_k$ においては $Y_k(x) = x$; $x_k < x < \infty$ においては $Y_k(x) = y_k(x)$. これに対して

$$(4.23) \quad x \geq Y_1(x) \geq Y_2(x) \geq \dots \geq Y_{N-1}(x) \geq Y_N(x) > 0$$

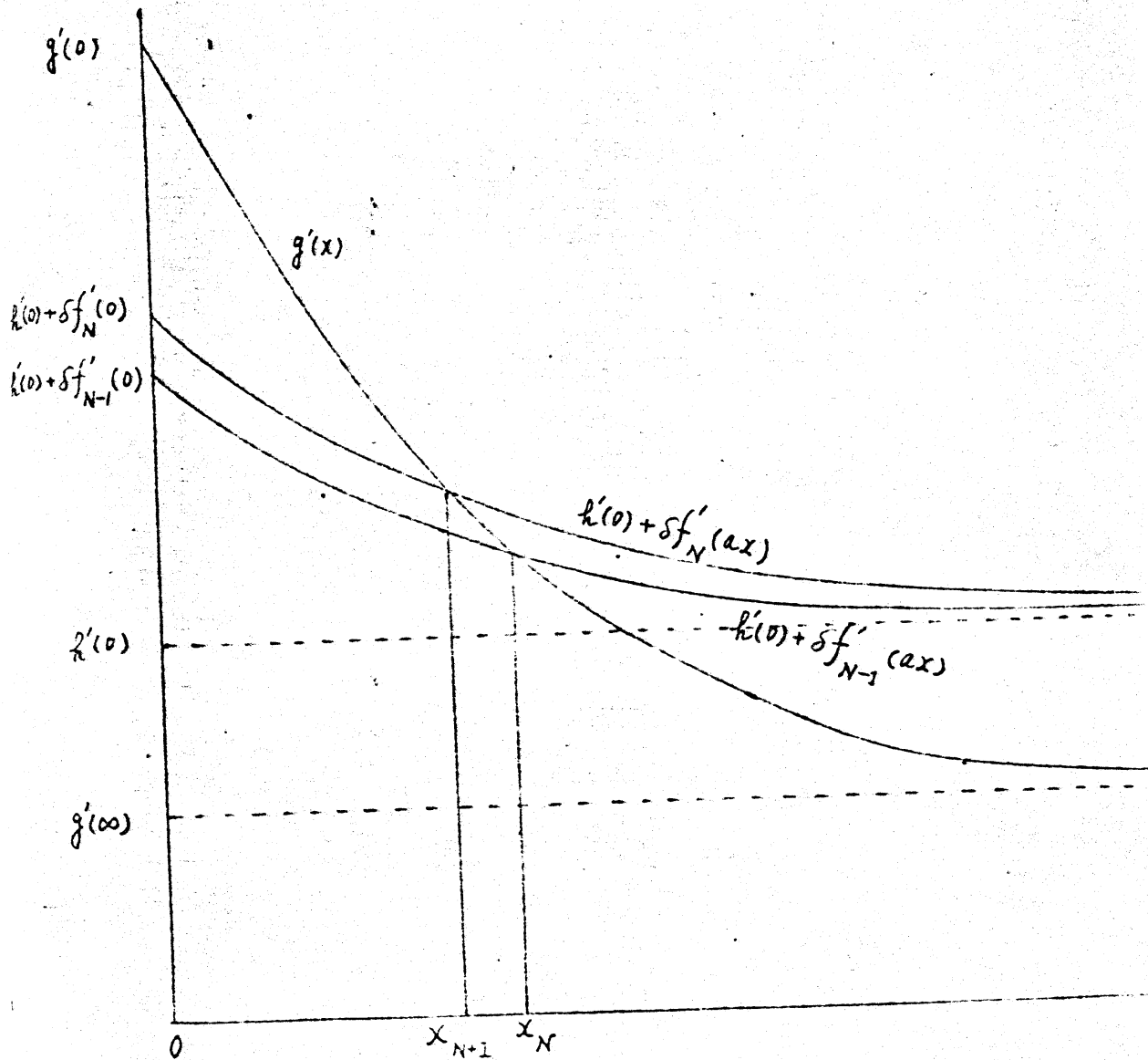
が成り立ち, かつ $x \geq x_k$ ならば, $Y_k(x) < Y_{k-1}(x)$ ($k \geq 2$).

(h) $x \geq 0$ に対して

$$(4.24) \quad 0 < f'_1(x) < f'_2(x) < \dots < f'_{N-1}(x) < f'_N(x)$$

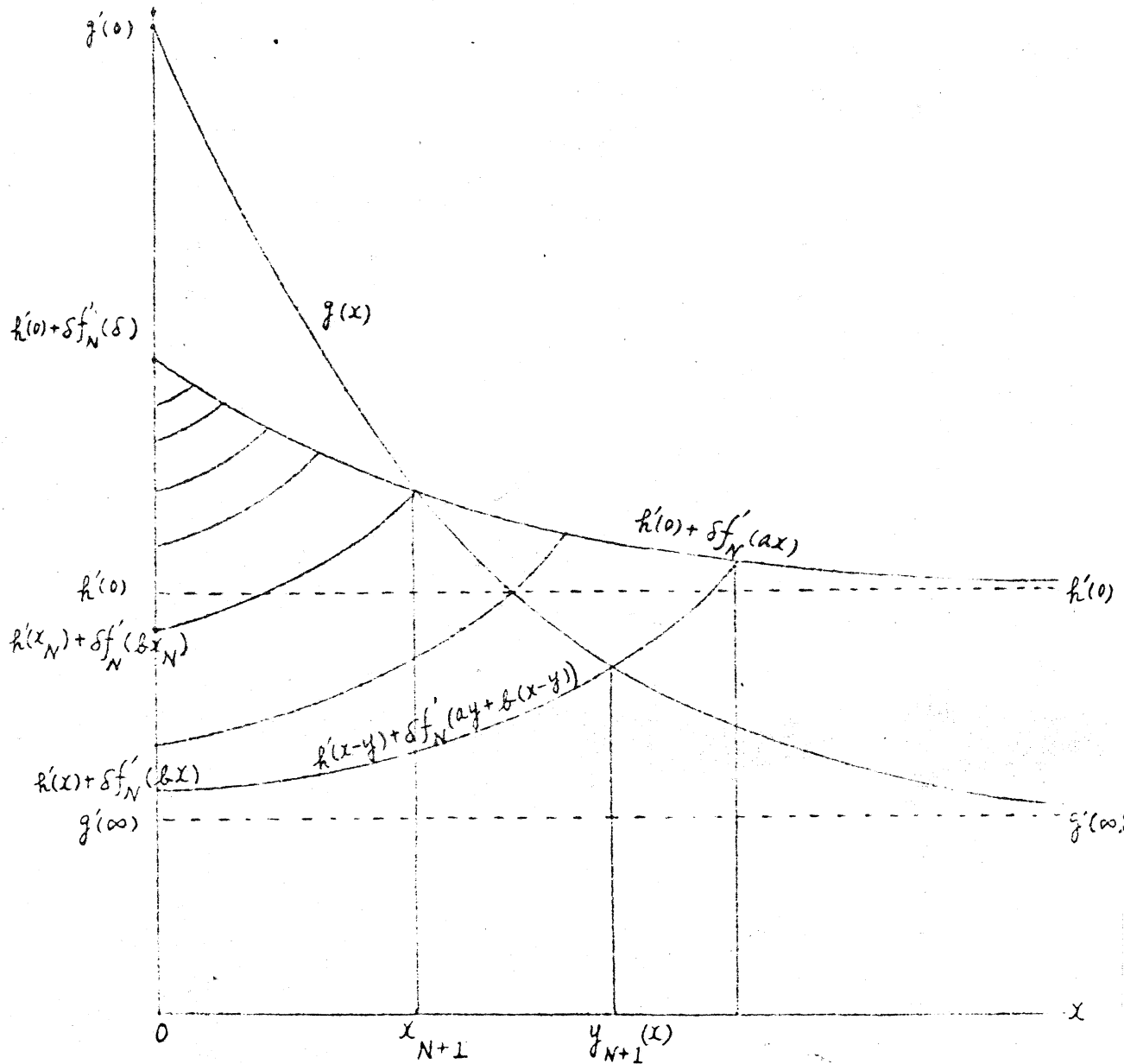
以上の仮定のもとにおいて, 上述の命題 (a)-(h) は $k = N+1$ に対しても成立つ. したがって, すべての $k \geq N+1$ に対しても成立つ.

この補題 4.1の内容に関連して、第4～第6図をあげておこう。

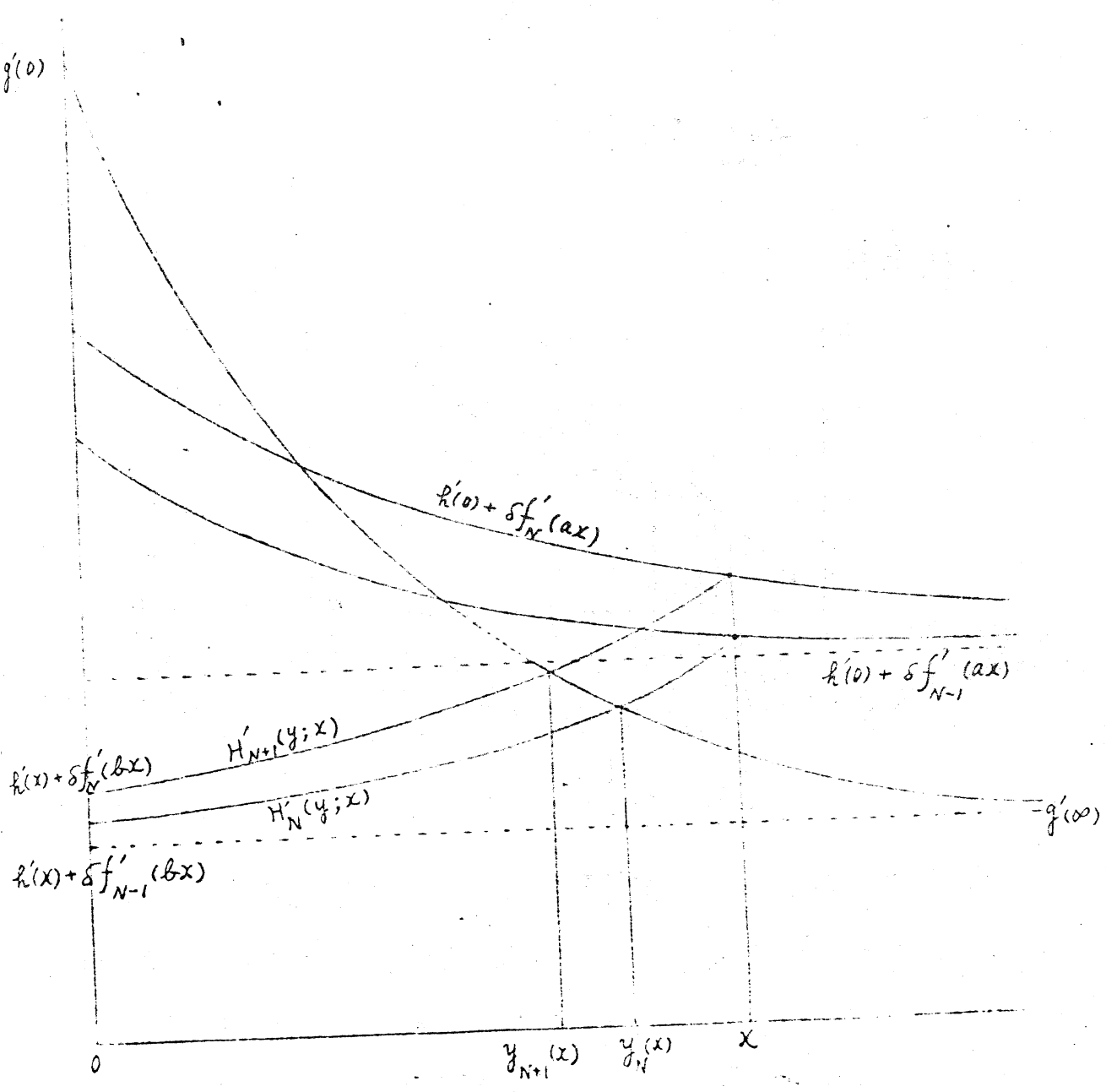


第4図 $x_{N+1} < x_N$ 及び

$$h'(0) + \delta f'_{N-1}(ax) < h'(0) + \delta f'_N(ax)$$



第5図 $x_{N+1} (= y_{N+1}(x_{N+1}))$ 及び $y_{N+1}(x)$



第6回 $0 < y_{N+1}(x) < y_N(x)$ の図示

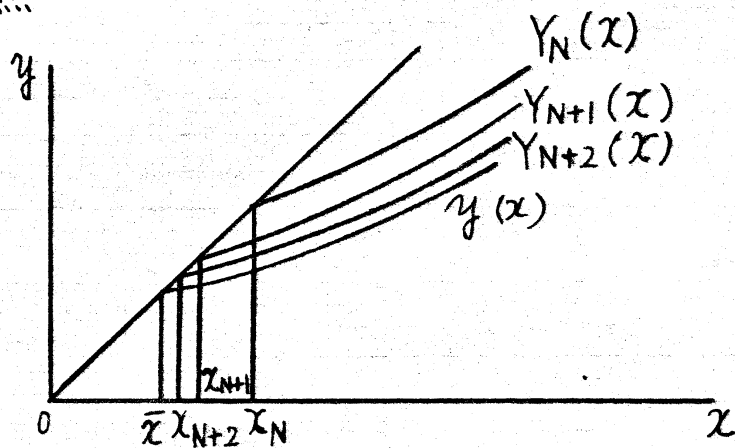
補題 4.2. 次のような関数 $f(x)$ および $y(x)$ ならびに \bar{x} が存在する.

$$(4.25) \quad \lim_{N \rightarrow \infty} f_N(x) = f(x)$$

$$(4.26) \quad \lim_{N \rightarrow \infty} y_N(x) = y(x)$$

$$(4.27) \quad \lim_{N \rightarrow \infty} x_N = \bar{x}$$

第7図参照



第7図 $\{x_N\}$ の \bar{x} への収束
 $\{Y_N(x)\}$ の $y(x)$ への収束

定理 IV の証明 補題 4.2. において得られた $f(x)$, $y(x)$ および \bar{x} が定理 IV で関数方程式 (A) の解, これに伴う最適政策 $y(x)$ および (2)(a) の \bar{x} を与えることが示され, これによって定理 IV の証明が完結する.

§ 5. 諸定理の拡張 ここでは, § 1 に述べた定理 I ~ IV の各々の拡張を, 定理 A ~ D でそれぞれ与える.

(1) 定理 I の拡張 この目的のために, いくつかの概念を導入する. これを次の定義 5.1 ~ 5.4 で述べる.

定義 5.1. $-\infty < u, v, w < \infty$ で定義された関数 $F(u, v, w)$ が次の形で表現されるとき, $G(u, v)$ と w によって重加法により合成されているという.

$$(5.1) \quad F(u, v, w) = \Phi^{-1}\{\Phi(G(u, v)) + \Phi(w)\}$$

ただし, ここに Φ および G に関しては, 次のことを仮定しておく.

(1°) $\Phi(y)$ は, $-\infty < y < \infty$ で定義され, 純単調で連続, $\Phi(0) = 0$ である.

(2°) $G(u, v)$ は $-\infty < u, v < \infty$ で定義され, u および v の各々に関して, 単調増加かつ (u, v) の関数として連続である.

定義 5.2. 二次元ユークリッド空間の開集合 $\mathcal{D}(\alpha)$ (径数 α は実数) に対して次のような性質をもつ (u, v) の集合を $R(\alpha)$ であらわし, これを $\mathcal{D}(\alpha)$ の許容卓境界集という.

(1°) $(u, v) \in \overline{\mathcal{D}(\alpha)}$

(2°) 次の如き (u_1, v_1) は存在しない.

$$(i) (u_1, v_1) \in \overline{D(x)}$$

$$(ii) u_1 \geq u, v_1 \geq v, (u_1 - u) + (v_1 - v) > 0$$

このとき $(u, v) \in R(x)$ に対して $v = d(x; u)$ とおく。この一価関数を $D(x)$ の許容卓境界関数という。

定義 5.3.

(a) 開集合の族 $\{D(x)\}$, $0 \leq x < \infty$, に関して, 次の性質をもつとき, 単調増加族という。

$$(1^\circ) x_2 > x_1 \text{ ならば } D(x_2) \supseteq D(x_1)$$

$$(2^\circ) \lim_{x' \downarrow x} (D(x') - D(x)) = \emptyset$$

(b) 開集合の族 $\{D(x)\}$, $0 \leq x < \infty$ において, 次の条件が満足されるとき, これを連続な許容卓境界関数 $d(x; u)$ をもつという。

(1°) $R(x)$ は有界, 閉, コンパクトかつ連結している。

(2°) $v = d(x; u)$ は $0 \leq x < \infty$, $u \in R(x)$ のとき, (x, u) に関して連続である。

定義 5.4. 関数 $\varphi(u, v)$ が $(u, v) \in \overline{D(x)}$ に対して定義され, かつここで

$$(5.2) \quad 0 \leq \varphi(u, v) \leq c(x)$$

ただし $c(x)$ は $x \geq 0$ において連続, $\lim_{n \rightarrow \infty} c^n(x) = 0$.

を満足するとき, $\varphi(u, v)$ は $\overline{D(x)}$ において $C(x)$ を majorant にもつという.

以上の準備ののち, 次の結果がえられる.

定理 A. 関数方程式

$$(A_1) \quad f(x) = \text{Max}_{(u, v) \in \overline{D(x)}} F(u, v, f(\varphi(u, v)))$$

において, 次のことを仮定する.

(1°) 関数 $F(u, v, w)$ は, $-\infty < u, v, w < \infty$ で定義され $G(u, v)$ と w とによって Φ -加法により合成されている.

(2°) 開集合族 $\{D(x)\} (0 \leq x < \infty)$ は単調であり連続な許容点境界関数 $d(x; u)$ をもつ.

(3°) 関数 $\varphi(u, v)$ は $\overline{D(x)}$ において $C(x)$ を majorant にもつ.

(4°)

$$(5.3) \quad \text{Max}_{(u, v) \in \overline{D(x)}} \Phi(G(u, v)) \equiv M(x)$$

とおくとき $C^n(x) = C(C^{n-1}(x))$ ($n \geq 2$),

$$(5.4) \quad \sum_{n=1}^{\infty} M(C^n(x)) < \infty$$

然るとき原点 $x=0$ において連続でありかつそこで 0 となる解は存在し、ただ 1 通りにきまる。そしてこの解は $x \geq 0$ において連続である。

証明は、すでに述べたように定理 I のそれと本質的に全く同一である。それにも係らず、 Φ, G, φ, C の諸関数に関する条件は極めて緩かであるのに注意されたい。定理 A において、

$$\Phi(u) = u, \quad G(u, v) = g(u) + h(v)$$

$$\varphi(u, v) = au + bv, \quad c(x) = c \cdot x$$

とすれば定理 I となる。

[2] 定理 II 及び定理 III の拡張 定理 A において、 $\Phi(f(x))$, $\Phi(G(u, v))$ をあらためて $f(x)$, $G(u, v)$ とかくことにすれば、 (A_1) は

$$(A_2) \quad f(x) = \text{Max}_{(u, v) \in \mathcal{Q}(x)} [G(u, v) + f(\varphi(u, v))]$$

という形になる。さて定理 II および III のように、関数の凸凹性を問題にする段階に入るとき、上述の $d(x; u)$ の規準化が事柄を簡明するであろう。

定義 5.5. $0 \leq u \leq x < \infty$ において定義された関数

$d(x; u)$ に対して,

$$(5.5) \quad d(x; u) = \psi^{-1}(\psi(x) - \psi(u))$$

としてあらわされるとき, これを ψ -減法という. ただし $\psi(0) = 0$, $\psi(u)$ は $u \geq 0$ にて純単調増加, 連続とする.

補題 5.1. $d(x; u)$ が ψ -減法としてあらわされるとき, 関数方程式 (A₂) は, 次の形に書きあらためられる.

$$(A_3) \quad f(x) = \text{Max}_{0 \leq u \leq x} [G_1(u, x-u) + f(\varphi_1(u, x-u))]$$

ただしここに

$$(5.6) \quad G_1(u, v) = G(\psi^{-1}(u), \psi^{-1}(v))$$

$$(5.7) \quad \varphi_1(u, v) = \varphi(\psi^{-1}(u), \psi^{-1}(v)).$$

このような変換ののちにおいて, あらためて G_1 を G , φ_1 を φ とかいて, 定理 II 及び III の拡張を試みることができる. これにおいて, 定理 A において仮定した諸条件がすべて満足されているものとする. それらを一々列挙することは煩わしいから繰返さない. 要は $\psi(x) = x$, $d(x; u) = x - u$, $R(x) : (u, x-u) (0 \leq u \leq x)$ に注意すればよい. このような前提のもとにおいて, 次の定理が得られる.

定理B $G(u, v)$ 及び $\varphi(u, v)$ は, (u, v) に関して凸関数とする. すると関数方程式 (A_2) の解 $f(x)$ は, $x \geq 0$ において x の凸関数であり, (A_2) の右辺において最大値に達するには 0 或は x に等しい.

定理C $G(u, v)$ 及び $\varphi(u, v)$ は (u, v) に関してそれぞれ狭義の凹関数及び広義の凹関数とする. すると関数方程式 (A_2) の解 $f(x)$ は狭義の凹関数である.

この証明も全く同様である. 注意すべきことは, $\varphi(u, v) = au + bv$ ということは仮定しなくてもよい. もちろんその場合なら広義では凸でありかつ凹であるから定理B及びC両方が適用できる.

[3] 定理IVの拡張 この小節[3]は, 上述の§1定理IVの拡張として次の定理Dをあたえることである.

定理D. 関数方程式

$$(A^*) \quad f(x) = \operatorname{Max}_{0 \leq u \leq x} \{G(u, x-u) + f(\varphi(u, x-u))\}$$

において, 所与の関数 $G(\cdot, \cdot)$ 及び $\varphi(\cdot, \cdot)$ に関し次のことを仮定する.

仮定1. 関数 $G(u, v)$ は, $0 \leq u, v < \infty$ で定義され, $G(0, 0) = 0$ であり, かつ次の条件を満足するものとする.

(a) u 及び v の各々に関して, $G(u, v)$ は単調純増加であり, (u, v) に関しては, 連続でありかつ下に純凹である. すなわち $0 < \lambda < 1$, $0 \leq u_1, u_2, v_1, v_2 < \infty$ なる任意の $\lambda, u_1, u_2, v_1, v_2$ の組に対して

$$G(\lambda u_1 + (1-\lambda)u_2, \lambda v_1 + (1-\lambda)v_2) > \lambda G(u_1, v_1) + (1-\lambda)G(u_2, v_2)$$

(b) 偏導関数 $G_u(u, v) \equiv \frac{\partial G(u, v)}{\partial u}$, $G_v(u, v) \equiv \frac{\partial G(u, v)}{\partial v}$ が存在し, これらの関数が, u 及び v に関して連続微分可能である.

$$H(u, v) \equiv G_u(u, v) - G_v(u, v)$$

とおくとき, 次の条件をみたす.

$$(i) \quad \frac{\partial H(u, x-u)}{\partial x} > 0, \quad 0 \leq u < x \text{ に対して}$$

$$(ii) \quad H(x, 0) \text{ は } x \text{ について純単調減少}$$

$$(iii) \quad H(0, 0) > 0$$

$$(iv) \quad H(\infty, 0) < 0$$

仮定 2. 関数 $\varphi(u, v)$ は, $0 \leq u, v < \infty$ で定義され, $\varphi(0, 0) = 0$ であり, かつ次の条件を満足するものとする.

(a) u 及び v の各々に関して, $\varphi(u, v)$ は単調純増加であり, (u, v) に関しては, 連続でありかつ下に凹である.

(b) 偏導関数 $\varphi_u(u, v) \equiv \frac{\partial \varphi(u, v)}{\partial u}$, $\varphi_v(u, v) \equiv \frac{\partial \varphi(u, v)}{\partial v}$ が存在し, これらの関数は u 及び v

に関して連続微分可能である. そのうえ

$$h(u, v) \equiv \varphi_u(u, v) - \varphi_v(u, v)$$

とおくとき, 次の条件をみたす.

$$(i) \quad \frac{\partial h(u, x-u)}{\partial u} \leq 0, \quad (0 \leq u \leq x)$$

$$(ii) \quad h(u, x-u) < 0, \quad (0 \leq u \leq x)$$

(c) $0 < u \leq x$ のとき

$$0 \leq \varphi(u, x-u) \leq c(x)$$

となる $c(x)$ が存在する.

ただし $c(x)$ について, 次のことを仮定する.

$$(i) \quad 0 < c(x) < x, \quad (0 < x < \infty \text{ に対して})$$

$$(ii) \quad c(0) = 0$$

(iii) $c(x)$ は x の純単調増加関数

(iv) 各 $x \geq 0$ に対して, $C_{(n)}(x) = C(C_{(n-1)}(x))$
 は, $n \rightarrow \infty$ のとき, 0 に収束する.

仮定3. $G(u, v)$ と $\varphi(u, v)$ との間には, 次の関係が成り立つ.

$$(a) \quad \frac{G_U(0, 0)}{G_V(0, 0)} > \frac{1 - \varphi_U(0, 0)}{1 - \varphi_V(0, 0)}$$

$$(b) \quad \Delta(G, \varphi; u, x)$$

$$\equiv \frac{\begin{vmatrix} G_U(u, x-u) & G_V(u, x-u) \\ \varphi_U(u, x-u) & \varphi_V(u, x-u) \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} / & / \\ \varphi_U(u, x-u) & \varphi_V(u, x-u) \end{vmatrix}}$$

は, $0 \leq u \leq x$ において正数でありかつ u の関数として,
 そこで純単調増加関数である.

仮定 4.

$$\text{Max}_{0 \leq y \leq x} \text{Max}_{0 \leq u \leq y} G(u, y-u) = M(x)$$

とおくとき, $0 \leq x < \infty$ なる各 x に対し,

$$\sum_{n=0}^{\infty} M(C_n(x)) < \infty.$$

以上の仮定 1~4 のもとにおいて, 次のことが成り立つ。

終結 (1)

関数方程式 (A^*) を満足し, かつ $x=0$ で連続で, $f(0)=0$ となる解が存在し, かつこのような性質をもつ解はただ一通りにきまる。この解は $x \geq 0$ で連続である。

終結 (2)

関数方程式 (A^*) の上述の解 $f(x)$ に対し, 関数方程式 (A^*) の右辺の最大値に到達する $u = U(x)$ は, 各 x に対し, 1つしかもただ1つ存在し,

$$f(x) = G(U(x), x-U(x)) + f(\varphi(U(x), x-U(x)))$$

となる。この $U(x)$ について次のことが成り立つ。

(a) 次の如き \bar{x} が唯一通りにきまる。

$$H(\bar{x}, 0) + h(\bar{x}, 0) f'(a(\bar{x})) = 0.$$

(b) $0 \leq x \leq \bar{x}$ では, $U(x) = x$ であり, こゝでは

$$f(x) = \sum_{k=0}^{\infty} g(a_{(k)}(x))$$

$$f'(x) = \sum_{k=0}^{\infty} g'(a_{(k)}(x)) \frac{d a_{(k)}(x)}{d x}$$

ただし, こゝで

$$g(x) \equiv C_T(x, 0)$$

$$a(x) \equiv \varphi_U(x, 0)$$

$$a_{(k)}(x) \equiv a(a_{(k-1)}(x))$$

(c) $x \geq \bar{x}$ では, $U(x) = u(x)$ であり, $u(x)$ は次の方程式の根 $u = u(x)$ として, 1つだけ1つ存在する。

$$H(u, x-u) + h(u, x-u) f'(\varphi(u, x-u)) = 0.$$

〔4〕 関数方程式の具体的解法

前記の定理Dを用いると、関数方程式 (A^*) の具体的解法として、次のような逐次的接近による解が求められる。

定理E. 定理Dの前提のもとにおいて、 $0 < x < \infty$ なる任意の x に対し、次のような逐次接近により、 $f(x)$ も与えることができる。

(i)₁ $x \leq \bar{x}$ ならば、 $U(x) = x$ となり

$$f(x) = \sum_{k=0}^{\infty} g(a_{(k)}(x))$$

(i)₂ $x > \bar{x}$ ならば $U(x) = u(x)$ となり

$$x = u(x) + (x - u(x)) \quad \text{とおいて}$$

$$\text{利得} = G(u(x), x - u(x))$$

$$\text{新資源} = x^{(1)} = \varphi(u(x), x - u(x))$$

次にこの新資源 $x^{(1)}$ について場合がわかる。

(ii)₁ $x^{(1)} \leq \bar{x}$ ならば、 $U(x^{(1)}) = x^{(1)}$ となり

$$f(x^{(1)}) = \sum_{k=0}^{\infty} g(a_{(k)}(x^{(1)}))$$

よって

$$f(x) = G(u(x), x - u(x)) + \sum_{k=0}^{\infty} g(a_{(k)}(x^{(1)}))$$

(ii)₂ $x^{(1)} \geq \bar{x}$ ならば, $U(x^{(1)}) = u(x^{(1)})$ となり,

$$x^{(1)} = u(x^{(1)}) + (x^{(1)} - u(x^{(1)})) \text{ とおいて}$$

$$\text{利得} = \sum_{i=0}^1 G(u(x^{(i)}), x^{(i)} - u(x^{(i)}))$$

$$(x^{(0)} = x)$$

$$\text{新資源} = x^{(2)} = \varphi(u(x^{(1)}), x^{(1)} - u(x^{(1)}))$$

次にこの新資源 $x^{(2)}$ について場合がわかれる。

(iii), $x^{(2)} \leq \bar{x}$ ならば, $U(x^{(2)}) = x^{(2)}$ となり,

$$f(x^{(2)}) = \sum_{k=0}^{\infty} g(a_{(k)}(x^{(2)}))$$

$$f(x) = \sum_{i=0}^1 G(u(x^{(i)}), x^{(i)} - u(x^{(i)})) + \sum_{k=0}^{\infty} g(a_{(k)}(x^{(2)}))$$

$$(x^{(0)} = x)$$

(iii)₂ $x^{(2)} > \bar{x}$ ならば, $U(x^{(2)}) = u(x^{(2)})$ となり,

$$x^{(2)} = u(x^{(2)}) + (x - u(x^{(2)})) \text{ とおいて}$$

$$\text{利得} = \sum_{i=0}^2 G(u(x^{(i)}), x^{(i)} - u(x^{(i)}))$$

$$\text{新資源} = x^{(3)} = \varphi(u(x^{(2)}), x^{(2)} - u(x^{(2)}))$$

以下同様に続ける。

一般には, $0 < x < \infty$ なる各 x に対し,

次のような自然数 $k (= k(x))$ がさだまる。

$$(k) \quad (1^\circ) \quad x^{(i)} = \varphi(u(x^{(i-1)}), x^{(i-1)} - u(x^{(i-1)}))$$

$$(i = 1, 2, \dots, k)$$

$$(2^\circ) \quad x^{(0)} = x$$

$$(3^\circ) \quad x^{(0)} > x^{(1)} > x^{(2)} > \dots > x^{(k-1)} > \bar{x} \geq x^{(k)}$$

$$(4^\circ) \quad f(x) = \sum_{i=0}^{k-1} C_T(u(x^{(i)}), x^{(i)} - u(x^{(i)}))$$

$$+ \sum_{k=0}^{\infty} g(a_{(k)}(x^{(k)}))$$

この逐次方式の実際的な適用については、次の2つの注意を加えておかなければならない。

第1には、 $u(x)$ を具体的に与えないと、上の逐次方式は役に立たない。実際には $u(x)$ の近似解 $u_n(x)$ をもとめて、これに代用するということになるであろう。したがって、第2にいかにして $u_n(x)$ をもとめるかという問題になる。

定理Dの証明は定理IVの証明を逐一辿ってゆくことによつて与えられる。定理Dにかかげられた諸条件は、そのために充分な条件として与えられたものである。すなわち、第2に述べたように、証明のパターンを保持するという方針を貫いたものである。この証明の途中において、 $u(x)$ の近似解 $u_n(x)$ が与えられる。ここに定理Eとの結びつきがでる。

この報告は、以上をもって、終りとし、証明の詳細は別の機会にしたい。

