

縄張りの情報ゲームについて

大阪府立大・総科 寺岡義伸 (Yoshinobu Teraoka)
三菱重工業 (株) 山田康吉 (Yasuyosi Yamada)

1. モデル

ここで取扱う問題は、ある商品に対して市場を独占している2企業間の対立をある側面からモデル化し、2人非0和ゲームとして解析しようとするものである。

ある商品で市場を複占している2企業 (Player I, II) がこの市場の独占を目的として対立している。両者は各々の立場から、与えられた区間 $[0, T]$ のどの時点までこの対立におけるにらみ合いを持続すべきか、を決めなければならない。

より長く頑張った方が勝ちであり、この市場の価値 V を手に入れることができる。しかしながら、このにらみ合いを時刻 $t \in [0, T]$ まで維持するためには I, II はそれぞれ $c_1(t)$, $c_2(t)$ の費用を費やさなければならない。ここで、にらみ合いというのは、新しい型の製品の開発研究であるかもしれないし、小売店への売り込み競争であるかもしれない。そこで

$x_i(t)$ は $x_i(0) = 0$ で微分可能かつ $x_i'(t) > 0$ for $t \in (0, T)$ であると仮定する ($i = 1, 2$). そして, もし両者が共に T より前の同時刻でにらみ合いを断念しそれを相手に通告したときにはこの V を I と II はそれぞれ $P : \alpha$ の比で分け合い, 両者共に上限の T まで断念しなかつたときは決戦となる. 決戦となつた場合, 勝者は価値 V を手に入れることができるが, 敗者は価値 C を失うこととなる. I が勝つ (II が負ける) 確率は P であり, II が勝 (I が負ける) 確率は α である. ここに $P > 0, \alpha > 0$ かつ $P + \alpha = 1$ を仮定する. 各 player は互に相手がどう振舞うかを考えに入れた上での最適停止時刻を決定しなければならぬ.

このような問題にあつては, 両 player にとって利用できる情報様式は2つの型がある. 自分の行動が常に相手に観測されどの時刻においても自分がまだ頑張つていっているのかもう既に断念してまゝたのかが情報として相手に知らされる player を Noisy Player と呼ぶ. 反対に自分の行動を相手に観測されない状態にしており, そのため相手は何の情報もない中で $[0, T)$ のどの時点まで頑張るかをあらかじめ決定し, その計画時間が実現されてみてはじめて自分がどの時点で断念したのかあるいはまだ頑張つていっているのかが相手に知らされる, その上両者共上限の T まで頑張つていた時には V でそのことが相手に学

習される player を Silent Player と呼ぶ。

ここでは, Player I は Silent Player であり, 逆に Player II は Noisy Player となっている非対称な情報構造をもつゲームを取扱う。

ここで, $[0, r]$ 上の cdf $F(\cdot)$ と $G(\cdot)$ および $[0, r] \times [0, r]$ 上の実数値関数 $M(x, y)$ に対して, 以下のような期待値に関する記号を導入する:

$$M(F, y) = \int_0^r M(x, y) dF(x) ; \quad M(x, G) = \int_0^r M(x, y) dG(y)$$

$$M(F, G) = \int_0^r \int_0^r M(x, y) dF(x) dG(y).$$

2. 定式化と解析

このゲームの純戦略を Player I によっては $x \in [0, r]$, II によっては $y \in [0, r]$ とする。そうすると Player i によっての利得関数 $M_i(x, y)$ は次のように与えられる ($i=1, 2$):

$$(1) \quad M_1(x, y) = \begin{cases} -h_1(x), & x < y \\ pV - h_1(x), & x = y < r \\ pV - qC - h_1(r), & x = y = r \\ V - h_1(y), & x > y \end{cases} ;$$

$$(2) \quad M_2(x, y) = \begin{cases} -h_2(y), & y < x \\ qV - h_2(y), & y = x < r \\ qV - pC - h_2(r), & y = x = r \end{cases}$$

$$\{V - h_2(x), \quad y > x.$$

このゲームにおいては、純戦略の中に平衡戦略は存在しない。
そこで Player I, II の混合戦略をそれぞれ以下のよう to 規定し、その中から平衡戦略をみつけ出すこととする。

Player I の混合戦略 $F(x)$ は、点 $x=0$ での mass part $\alpha_0 \geq 0$ 、区間 $(0, u)$ 上での density part $f(x) \geq 0$ 、および点 u での mass part $\alpha_u \geq 0$ とで構成される $[0, r]$ 上の cdf である。ここに、 $0 < u \leq r$ とする。

Player II の混合戦略 $G(y)$ は、点 $y=0$ での mass part $\beta_0 \geq 0$ 、区間 $(0, u)$ 上での density part $g(y) \geq 0$ 、および点 u での mass part $\beta_u \geq 0$ とで構成される $[0, r]$ 上での cdf である。同様にして、 $0 < u \leq r$ としておく。

そうすると

$$(3) \quad M_2(F, g) = \begin{cases} \alpha_0 rV + \{-h_2(y)\} \{1 - F(0)\} = \alpha_0 rV, & y = 0 \\ \alpha_0 V + \int_0^y \{V - h_2(x)\} f(x) dx \\ \quad + \int_y^u \{-h_2(x)\} f(x) dx + \alpha_u \{-h_2(y)\}, & 0 < y < u \\ \alpha_0 V + \int_0^u \{V - h_2(x)\} f(x) dx \\ \quad + \alpha_u \{V - h_2(u)\}, & u < y < r \\ \alpha_0 V + \int_0^u \{V - h_2(x)\} f(x) dx \\ \quad + \alpha_u rV - h_2(u), & y = u < r \\ \alpha_0 V + \int_0^r \{V - h_2(x)\} f(x) dx \\ \quad + \alpha_r (rV - PC) - h_2(r), & y = u = r \end{cases}$$

となるから

$$M_2(F, \gamma) = v_2^0 \quad \text{for all } \gamma \in (0, u)$$

を解き, normalization condition $\int_0^u f(t) dt = 1 - \alpha_0 - \alpha_u$ とし

$$(4) \quad f(t) = k_1 \frac{h_2'(t)}{V} e^{-\frac{h_2(t)}{V}}, \quad \text{for } t \in (0, u)$$

$$\text{ここに } k_1 = (1 - \alpha_0 - \alpha_u) / \left\{ 1 - e^{-\frac{h_2(u)}{V}} \right\}$$

を得る.

まったく同様にして, 今度は

$$M_1(x, G) = \begin{cases} \beta_0 p V, & x = 0 \\ V \left\{ \beta_0 + \int_0^x g(y) dy \right\} - h_1(x), & 0 < x < u \\ V - h_1(x), & u < x < r \\ V \left\{ \beta_0 + \int_0^u g(y) dy \right\} + \beta_u p V - h_1(u), & y = u < r \\ V \left\{ \beta_0 + \int_0^r g(y) dy \right\} + \beta_u (pV - rC) - h_1(r), & y = u = r \end{cases}$$

が得られ, その結果

$$(5) \quad g(t) = h_1'(t) / V, \quad \text{for all } x \in (0, u)$$

も得られる.

それぞれ (3) と (4) を density parts とする cdf $F(x)$ と $G(y)$ に対して

$$(6) \quad M_2(F, \gamma) = \begin{cases} \alpha_0 p V, & \gamma = 0 \\ \alpha_0 V, & 0 < \gamma < u \\ \alpha_0 V + \alpha_u p V, & \gamma = u < r \end{cases}$$

$$\begin{cases} V - h_2(z), & u < z < r \\ \alpha_0 V + \alpha_r (pV - pC), & z = u = r \end{cases}$$

および

$$(7) M_1(x, G) = \begin{cases} \beta_0 pV, & x = 0 \\ \beta_0 V, & 0 < x < u \\ \beta_0 V + \beta_u pV, & x = u < r \\ V - h_1(x), & u < x < r \\ \beta_0 V + \beta_r (pV - pC), & x = u = r \end{cases}$$

が成立する。

そこで今、 $u_1 = h_2^{-1}(V)$; $u_2 = h_1^{-1}(V)$ と選ぶ

$$r < \min(u_1, u_2), \quad r \geq \min(u_1, u_2)$$

の2つの場合に分けて考える。また $u_1 \leq u_2$ として $p \geq \frac{1}{2}$ すなわち $p \geq \alpha$ を仮定する。

2.1 $r \geq \min(u_1, u_2)$ の場合

$u = u_1 \leq u_2$ とすると、 $\beta_0 = \beta_u = 0$ となり、したがって

$$(8) G^0(z) = h_1(z)/V, \quad 0 \leq z \leq u$$

となる

$$M_1(x, G^0) = \begin{cases} 0, & 0 \leq x \leq u \\ V - h_1(x) < 0, & x \geq u, \end{cases}$$

すなわち、Player II が $G^0(z)$ とする限り、I は $[0, u]$ 内の x に限定されてしまうことになる。そこで

$$(9) F^0(x) = \begin{cases} \int_0^1 \frac{h_2(t)}{V} e^{-\frac{h_2(t)}{V}} dt + e^{-\frac{h_2(x)}{V}} I_u(x), & 0 \leq x \leq u \\ 1, & x > u \end{cases}$$

と選ぶと

$$(10) \begin{cases} M_1(F, G^0) \leq M_1(F^0, G^0) = 0 \\ M_2(F^0, G^0) = 0 \end{cases}$$

が成立する。

2.2 $r < \min(u_1, u_2)$ の場合

この時 (4) を density part に \rightarrow cdf $F(x)$ は

$$M_2(F, y) = \begin{cases} \alpha_0 \lambda V, & y = 0 \\ \alpha_0 V + h_2(y) \left\{ k_1 e^{-\frac{h_2(y)}{V}} - \alpha_r \right\}, & 0 < y < r; \\ \alpha_0 V + k_1 h_2(r) e^{-\frac{h_2(r)}{V}} \\ \quad + \alpha_r \{ \lambda V - PC - h_2(r) \}, & y = r \end{cases}$$

を満足する。したがって

$$(11) \quad \alpha_r = k_1 e^{-\frac{h_2(r)}{V}}$$

と選ぶと

$$M_2(F, y) = \begin{cases} \alpha_0 \lambda V \leq \alpha_0 V, & y = 0 \\ \alpha_0 V, & 0 < y < r \\ \alpha_0 V + \alpha_r (\lambda V - PC), & y = r \end{cases}$$

が得られる。

同様にして (5) を density part に \rightarrow cdf $G(y)$ を $M_1(x, y)$ に適用すると

$$M_1(x, G) = \begin{cases} \beta_0 pV, & x=0 \\ \beta_0 V & 0 < x < r \\ \beta_0 V + \beta_r (pV - rC), & x=r \end{cases}$$

が得られる。したがって (4) と (11) で特徴づけられる cdf $F(x)$ と (5) の density part を持つ $G(y)$ に対して

$$(12) \begin{cases} M_2(F, G) = \alpha_0 \{ \beta_0 rV + (1 - \beta_0)V \} + \alpha_r \beta_r (rV - pC) \\ M_1(F, G) = \beta_0 \{ \alpha_0 pV + (1 - \alpha_0)V \} + \beta_r \alpha_r (pV - rC) \end{cases}$$

が成立する。上記の 2 つの式を観察すると、 $\alpha_0, \beta_0, \alpha_r, \beta_r$ を決定することは、次の 3×3 双行列ゲームにおける平衡点を求めることと同じであることがわかる。このゲームの混合戦略

II

略は I にとっては

$$\langle \alpha_0, 1 - \alpha_0 - \alpha_r, \alpha_r \rangle$$

であり、II には

$$\langle \beta_0, 1 - \beta_0 - \beta_r, \beta_r \rangle$$

である。

		II		
		$y=0$	$0 < y < r$	$y=r$
I	$x=0$	pV, rV	$0, V$	$0, V$
	$0 < x < r$	$V, 0$	$0, 0$	$0, 0$
	$x=r$	$V, 0$	$0, 0$	$pV - rC, rV - pC$

3. 主要結果

前節の解析より、次の定理を得る。

定理 $p \geq \frac{1}{2}$ とし、 $u_1 = h_2^{-1}(V)$; $u_2 = h_1^{-1}(V)$ とする。

そして $u = \min(u_1, u_2)$ と置くと以下のような事柄が成立する。

(i) $r \geq u$ の場合

$$F^{\circ}(x) = \begin{cases} \int_0^x \frac{h_2'(t)}{V} e^{-\frac{h_2(t)}{V}} dt + e^{-\frac{h_2(u)}{V}} I_u(x), & 0 \leq x \leq u \\ 1, & u \leq x \leq r \end{cases};$$

$$G^{\circ}(y) = \begin{cases} \{h_1(y)/V\} + [1 - \{h_1(u)/V\}] I_u(y), & 0 \leq y \leq u \\ 1, & u \leq y \leq r \end{cases}$$

とせよ。そうすると、

$u_1 \leq u_2$ に対しては

$$\begin{cases} M_1(F^{\circ}, G^{\circ}) = 0 \\ M_2(F^{\circ}, G^{\circ}) \leq M_2(F^{\circ}, G^{\circ}) = 0 \end{cases}$$

$u_2 \leq u_1$ に対しては

$$\begin{cases} M_1(F, G^{\circ}) \leq M_1(F^{\circ}, G^{\circ}) = 0 \\ M_2(F^{\circ}, G^{\circ}) = 0 \end{cases}$$

が成立する。 $I_u(z)$ は $z=u$ での unit-step function.

(ii) $r < u$ の場合。まず Player I の混合戦略として

$$F^{\circ}(x) = \int_0^x \frac{h_2'(t)}{V} e^{-\frac{h_2(t)}{V}} dt + e^{-\frac{h_2(r)}{V}} I_r(x), \quad 0 \leq x \leq r$$

$$F'(x) = 1, \quad 0 \leq x \leq r$$

$$F^*(x) = \begin{cases} \frac{PC - rV}{PV + (PC - rV)}, & x=0 \\ \frac{(PC - rV) + PV \left(\int_0^x \frac{h_2'(t)}{V} e^{-\frac{h_2(t)}{V}} dt + e^{-\frac{h_2(r)}{V}} I_r(x) \right)}{PV + (PC - rV)}, & 0 < x \leq r \end{cases}$$

を与える。次に Player II の混合戦略として

$$G^{\circ}(y) = \{h_1(y)/V\} + [1 - \{h_1(r)/V\}] I_r(y), \quad 0 \leq y \leq r$$

$$G'(y) = 1, \quad 0 \leq y \leq r$$

$$G^*(y) = \begin{cases} \frac{rC - pV}{rV + (rC - pV)}, & y = 0 \\ \frac{(rC - pV) + rV \left[\frac{R_1(y)}{V} + \left\{ 1 - \frac{R_1(t)}{V} \right\} I_r(y) \right]}{rV + (rC - pV)}, & 0 < y \leq \delta \end{cases}$$

を与える。 $I_r(z)$ は $z = t$ における unit-step function.

すなわち、 $0 \leq \frac{C}{V} \leq \frac{r}{p}$ ならば $(F^0(x), G^0(y))$ が、

$\frac{r}{p} < \frac{C}{V} \leq \frac{p}{r}$ ならば $(F^0(x), G^1(y))$ が (1) と (2) で与えられるゲームの 1 つの平衡点となり、さらに $\frac{C}{V} > \frac{p}{r}$

とすると、 $(F^0(x), G^1(y))$, $(F^1(x), G^0(y))$, $(F^*(x), G^*(y))$ のそれぞれが 1 つの平衡点を形成する。

参考文献

- [1] Y. Teraoka, A game theory for a duopolistic territory, Preceeding of Australia-Japan Workshop on Stochastic Models in Engineering, Technology & Management, 552-559, 1993.