

# Optimointimallin matemaattinen johto

Elias Ervamaa

18. tammikuuta 2026

## 1 Johdanto

Tässä dokumentissa johdetaan analyttinen ratkaisu kahden jonon resurssien allokointiongelmalle. Tarkastelu etenee kahdessa vaiheessa: ensin johdetaan yksittäisen M/M/1-jonon odotusajan lauseke, minkä jälkeen ratkaistaan optimointiongelma Lagrangen kertoimien menetelmällä.

### 1.1 Muuttujat

Mallissa käytetään seuraavia merkintöjä:

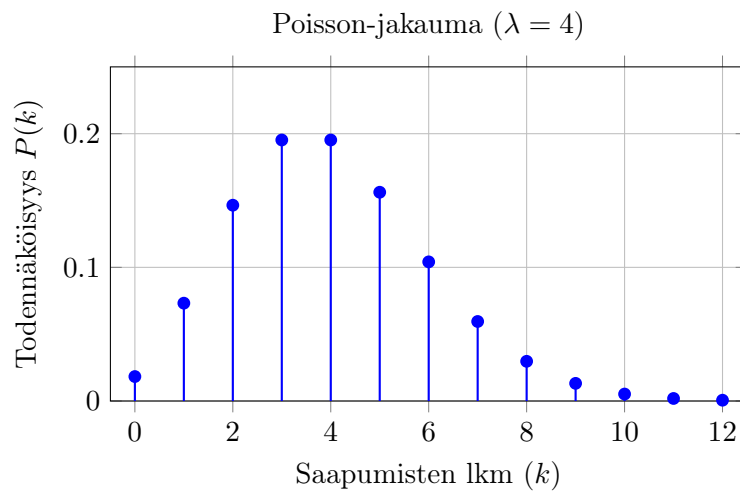
- $\lambda_i \in \mathbb{N}$ : Saapumisintensiteetti (asiakasta / aikayksikkö).
- $\mu_i \in \mathbb{R}_+$ : Palvelunopeus (palvelua / aika / työntekijä).
- $x_i \in \mathbb{R}_+$ : Työntekijöiden määrä.
- $w_i \in \mathbb{R}_+$ : Odotusajan painokerroin ("haittakerroin").
- $c_i \in \mathbb{R}_+$ : Työntekijän yksikkökustannus.
- $B \in \mathbb{R}_+$ : Kokonaisbudjetti.

## 2 Todennäköisyysjakaumat

### Saapumisprosessi (Poisson)

Asiakkaiden saapuminen noudattaa Poisson-prosessia. Todennäköisyys sille, että aikayksikössä ( $t$ ) saapuu tasan  $k$  asiakasta, on:

$$P(X = k) = \frac{\lambda^k e^{-\lambda}}{k!}, \quad k = 0, 1, 2, \dots \quad (1)$$

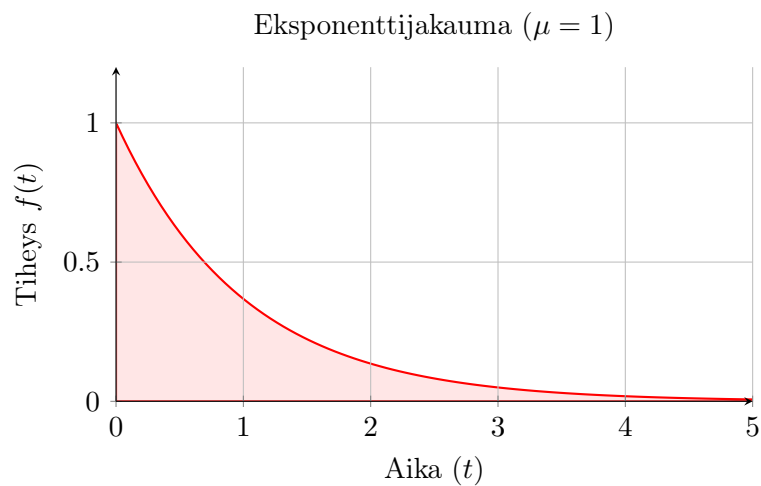


### Palveluajat (EkspONENTTI)

Palveluajat  $T$  noudattavat eksponenttijakaumaa. Tiheysfunktio on:

$$f(t; \mu) = \mu e^{-\mu t}, \quad t \geq 0 \quad (2)$$

Tässä  $\mu$  kuvaa palvelunopeutta (rate), joten keskimääräinen palveluaika on  $E[T] = 1/\mu$ .



### 3 M/M/1-jonon johtaminen

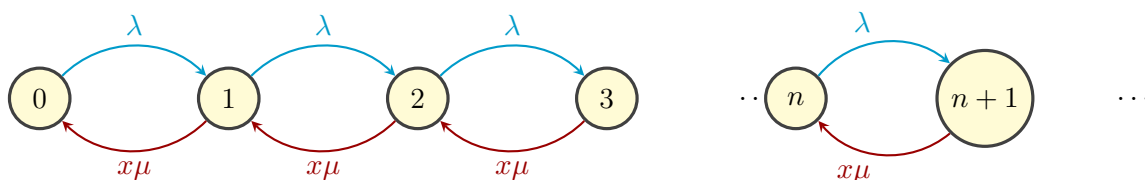
#### 3.1 Tasapainoehto

Mallinnetaan yhtä jonoa jatkuva-aikaisena Markov-ketjuna. Systeemin tila  $n \in \{0, 1, 2, \dots\}$  kertoo asiakkaiden kokonaismäärän (jonossa + palvelussa). Systeemin dynamiikka perustuu kahteen voimaan:

- **Saapuminen:** Uusi asiakas saapuu intensiteetillä  $\lambda$ , mikä nostaa tilaa ( $n \rightarrow n + 1$ ).
- **Poistuminen:** Palvelu valmistuu intensiteetillä  $x\mu$ , mikä laskee tilaa ( $n \rightarrow n - 1$ ). Tämä on mahdollista vain, kun systeemissä on asiakkaita ( $n \geq 1$ ).

Määritellään liikennekuorma  $\rho = \frac{\lambda}{x\mu}$ . Systeemin stabiilisuus vaatii ehdon  $\rho < 1$  (eli  $\rho < 1$ ). Oletetaan, että systeemi on ollut toiminnassa riittävän kauan, jolloin alkutilanteen vaikutus on hävinnyt ja systeemi on saavuttanut stokastisen tasapainon. Tämä tapahtuu koska  $\rho < 1$ , jono ei kasva äärettömyyksiin, vaan todennäköisyysjakauma  $p_n$  stabiloituu ajasta riippumattomaksi vakiojakaumaksi. Tässä vakaassa tilassa todennäköisyysvirta tilojen välillä tasaantuu: pitkällä aikavälillä keskimääräinen siirtymä mihin tahansa tilaan  $n$  täytyy olla yhtä suuri kuin siirtymä sieltä pois.

Voimme visualisoida tämän tilakaaviona, jossa ympyrät kuvaavat tiloja ja nuolet siirtymäintensiteettejä:



Tarkastellaan leikkausta kahden tilan välissä. Jotta tilannetta kuvaava todennäköisyysjakauma  $p_n$  pysyisi vakiona, täytyy virran leikkauksen yli oikealle olla yhtä suuri kuin virran vasemmalle. Tästä saamme **globaalin tasapainoyhtälön**:

$$\underbrace{\lambda \cdot p_n}_{\text{Virta ylös } (n \rightarrow n+1)} = \underbrace{x\mu \cdot p_{n+1}}_{\text{Virta alas } (n+1 \rightarrow n)}$$

**Erikoistapaus** Systeemi siirtyy tyhjästä (0) tilaan (1) intensiteetillä  $\lambda$ . Paluu tapahtuu intensiteetillä  $x\mu$ . Tasapainoehto on:

$$\lambda p_0 = x\mu p_1 \implies p_1 = \frac{\lambda}{x\mu} p_0 = \rho p_0 \quad (\text{globaali ehto pätee!})$$

### 3.2 Yleinen jäsen

Saamme rekursiokaavan  $p_n = \rho p_{n-1}$ , joka sitoo jokaisen tilan edelliseen.

$$n = 1 : \quad p_1 = \rho p_0$$

$$n = 2 : \quad p_2 = \rho p_1 = \rho(\rho p_0) = \rho^2 p_0$$

$$n = 3 : \quad p_3 = \rho p_2 = \rho(\rho^2 p_0) = \rho^3 p_0$$

$$\vdots$$

$$\text{Yleisesti:} \quad p_n = \rho^n p_0$$

*Todistus.* **Alkuaskel:**

Kun  $n = 0$ , saamme  $\rho^0 p_0 = 1 \cdot p_0 = p_0$ , tosi.

**Induktio-oletus:**

Oletetaan, että väite on tosi mielivaltaisella arvolla  $n = k$ , eli  $p_k = \rho^k p_0$ .

**Induktioaskel:**

Tarkastellaan arvoa  $n = k + 1$ . Tasapainoyhtälön mukaan:

$$p_{k+1} = \rho \cdot p_k$$

Sijoitetaan tähän induktio-oletus  $p_k$ :n paikalle:

$$p_{k+1} = \rho \cdot (\rho^k p_0) = \rho^{k+1} p_0$$

Tämä vastaa väitettä arvolla  $n = k + 1$ .

**Päätös:**

Kaava  $p_n = \rho^n p_0$  pätee kaikilla kokonaisluvuilla  $n \geq 0$ . □

### 3.3 Jakauman johtaminen

Saimme yleisen termin  $p_n = \rho^n p_0$ . Koska todennäköisyyksien summan täytyy olla 1, voimme ratkaista tuntemattoman vakion  $p_0$ :

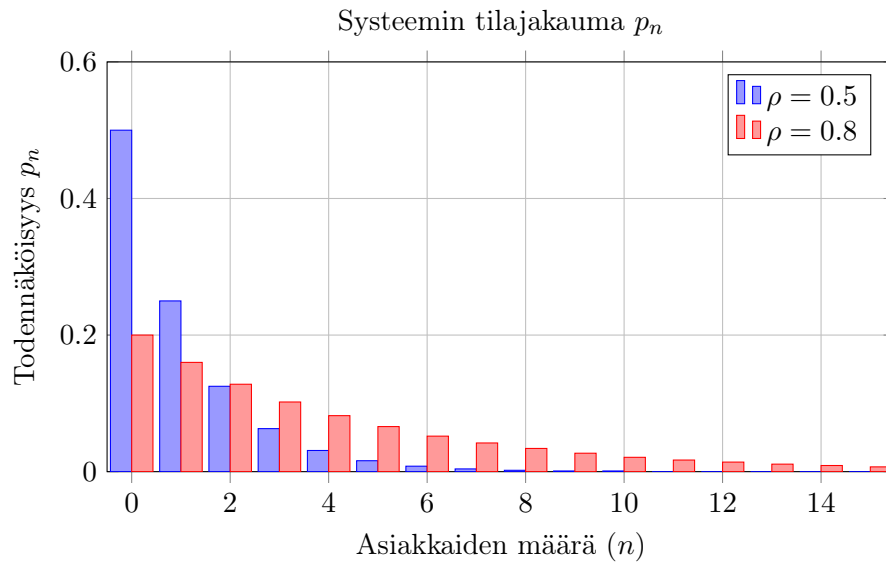
$$\sum_{n=0}^{\infty} p_n = p_0 \sum_{n=0}^{\infty} \rho^n = 1$$

Kun stabiilisuuhehto  $\rho < 1$  on voimassa, geometrinen sarja suppenee arvoon  $\frac{1}{1-\rho}$ .

$$p_0 \cdot \frac{1}{1-\rho} = 1 \implies p_0 = 1 - \rho$$

Sijoittamalla  $p_0$  takaisin yleiseen termiin saamme lopullisen todennäköisyysjakauman:

$$p_n = (1 - \rho)\rho^n$$



### 3.4 Odotettu asiakasmäärä $L$

Olkoon satunnaismuuttuja  $N$  asiakkaiden lukumäärä systeemissä. Äsken johdettu  $p_n$  on muuttujan  $N$  todennäköisyysfunktio, eli  $P(N = n) = p_n$ . Odotusarvo lasketaan summaamalla jokainen tila painotettuna niiden todennäköisyyksillä:

$$L = E[N] = \sum_{n=0}^{\infty} np_n = (1 - \rho) \sum_{n=0}^{\infty} n\rho^n$$

Summan  $\sum n\rho^n$  laskemiseksi tarkastellaan tuttua geometrista sarjaa funktiota:

$$\sum_{n=0}^{\infty} x^n = \frac{1}{1-x}, \quad |x| < 1$$

Derivoidaan yhtälö puolittain muuttujan  $x$  suhteen:

$$\begin{aligned} \frac{d}{dx} \sum_{n=0}^{\infty} x^n &= \frac{d}{dx} (1-x)^{-1} \\ \sum_{n=1}^{\infty} nx^{n-1} &= (-1)(1-x)^{-2}(-1) = \frac{1}{(1-x)^2} \end{aligned}$$

Kerrotaan puolittain  $x$ :llä, jolloin saadaan haluttu muoto:

$$\sum_{n=1}^{\infty} nx^n = \frac{x}{(1-x)^2}$$

Sijoitetaan tämä tulos (missä  $x = \rho$ ) alkuperäiseen odotusarvon lausekkeeseen:

$$\begin{aligned} L &= (1 - \rho) \cdot \frac{\rho}{(1 - \rho)^2} \\ L &= \frac{\rho}{1 - \rho} \end{aligned}$$

Palautetaan alkuperäiset muuttujat sijoittamalla  $\rho = \frac{\lambda}{x\mu}$ :

$$L(x) = \frac{\frac{\lambda}{x\mu}}{1 - \frac{\lambda}{x\mu}} = \frac{\lambda}{x\mu - \lambda}$$

Eli odotettu asiakasmäärä on:  $\frac{\lambda}{x\mu - \lambda}$

## 4 Optimointiongelma

### 4.1 Ongelman asettelu

Minimoitava tavoitefunktio ja rajoitteet:

### 4.2 Lagrangen menetelmä

Muodostetaan Lagrangen funktio  $\mathcal{L}(x_1, x_2, \alpha)$ :

Ratkaistaan KKT-ehdot (osittaisderivaatat nolllaksi):

### 4.3 Lopputulos