

대중봉사계의 도착과 봉사속도조종에서 할인비용최량방략의 근사계산

전 용 철

위대한 령도자 김정일 동지께서는 다음과 같이 교시하시였다.

《인민경제 모든 부문의 생산기술공정과 생산방법, 경영활동을 새로운 과학적도대우에 올려세우기 위한 연구사업도 강화하여야 합니다.》(《김정일선집》 증보판 제11권 138페이지)

선행연구[3]에서는 대중봉사계 M/M/1/K에서 계의 상태에 따라 요청들의 입장을 조종할 때의 작업주기에 대하여, 선행연구[2]에서는 요청들의 입장계획화문제에서 최량계획을 구하기 위한 국부탐색방법과 아래한계에 대하여, 선행연구[1]에서는 대중봉사계의 도착과 봉사속도조종에서 할인비용최량방략의 존재성에 대하여 논의하였다.

논문에서는 할인비용을 최소화하는 도착속도와 봉사속도조종에서 최량방략의 근사계산방법에 대하여 논의한다.

다음과 같은 구조를 가지는 대중봉사계를 생각한다.

요청들의 도착흐름은 도착속도가 λ 인 뽕송흐름이며 요청들에 대한 봉사시간은 파라메터가 μ 인 지수분포에 따른다. 봉사계에 있는 요청수에 따라 도착속도와 봉사속도를 조종할 수 있다고 가정한다. 요청수를 i 라고 할 때 도착속도는 $\lambda + a_1(i)$ 이고 봉사속도는 $\mu + a_2(i)$ 이다. $a(i) = (a_1(i), a_2(i))$ 로 놓고 도착속도와 봉사속도가 각각 $a_1(i)$, $a_2(i)$ 만큼 증가할 때 드는 비용은 $c(i, a(i))$ 이다. $a_1(i)$, $a_2(i)$ 들은 모든 i 에 대하여 각각 $[a_1^0, a_1^1]$, $[a_2^0, a_2^1]$ 에 속하며 $\mu + a_2(i) > \lambda + a_1(i) > 0$ 이고 모든 $i \in S$ 에 대하여 $c(i, a(i)) \geq 0$ 이라고 가정한다. 할인인자는 α 이다. 봉사계는 할인된 비용을 최소로 하려고 한다.

체계를 다음과 같은 마르코브결정과정으로 서술한다.

체계의 요청수 i 는 계의 상태, $S = \{0, 1, 2, \dots\}$ 은 상태공간이고 $a(i) = (a_1(i), a_2(i))$ 는 작용이며 $A(i) = [a_1^0, a_1^1] \times [a_2^0, a_2^1]$ 은 작용공간이다.

이행속도 $q(j|i, a(i))$ 는 $i=0$ 과 $a(i) \in A(0)$ 에 대하여

$$q(1|0, a(0)) = -q(0|0, a(0)) = \lambda + a_1(0),$$

$$q(j|0, a(0)) = 0, \quad j \geq 2$$

$$\text{이고 } i \geq 1 \text{ 과 } a(i) \in A(i) \text{ 에 대하여 } q(j|i, a(i)) = \begin{cases} \mu + a_2(i), & j = i - 1 \\ -(\lambda + \mu) - a_1(i) - a_2(i), & j = i \\ \lambda + a_1(i), & j = i + 1 \\ 0, & |j - i| > 1 \end{cases} \text{ 이다.}$$

$K = \{(i, a(i)) : i \in S, a(i) \in A(i)\}$ 로 놓으면 때 $i \in S$ 에 대하여 $q_i(a) = -q(i|i, a)$ 라고 할 때 $q^*(i) = \sup_{a \in A(i)} q_i(a) < \infty$ 를 만족시킨다.

$\{S, A(i), q(j|i, a(i)), c(i, a(i))\}$ 가 주어졌을 때 시간 t 에 따르는 상태 i 의 변화를 나타내는 과정 $x(t)$ 는 마르코브결정과정이다.

초기상태가 $i \in S$ 일 때 방략 $\pi = (\pi_t) \in \Pi$ 의 기대할인비용은 다음과 같이 정의된다.

$$J_\alpha(i, \pi) = E \left[\int_0^\infty e^{-\alpha t} c(x(t), \pi_t) dt \right]$$

할인최량화문제에서 최량값함수는 $i \in S$ 에 대하여 $J_\alpha^*(i) = \inf_{\pi \in \Pi} J_\alpha(i, \pi)$ 이며 $\varepsilon \geq 0$ 이 주어졌을 때 마르코브방략 $\pi^* \in \Pi$ 의 할인비용 ε -최량성은 $J_\alpha(i, \pi^*) \leq J_\alpha^*(i) + \varepsilon$, $i \in S$ 라는 것을 의미한다.

$\varepsilon = 0$ 에 대하여 위의 부등식이 성립될 때 즉 $J_\alpha(i, \pi^*) = J_\alpha^*(i)$, $i \in S$ 일 때 $\pi^* \in \Pi$ 를 할인비용최량방략(또는 α -할인비용최량방략)이라고 부른다.

기호 $\zeta(i, u(i), a(i)) = u(i-1)(\mu + a_2(i)) + u(i+1)(\lambda + a_1(i))$ 를 리용한다.

매 고정된 $f \in F$ 에 대하여 연산자 T_f 와 T 를 다음과 같이 정의한다.

$$T_f v(i) = \frac{c(i, f)}{\alpha + q_i(f)} + \frac{1}{\alpha + q_i(f)} \zeta(i, v, f), \quad T v(i) = \inf_{a \in A(i)} \left\{ \frac{c(i, f)}{\alpha + q_i(a)} + \frac{1}{\alpha + q_i(a)} \zeta(i, v, a) \right\} \quad (1)$$

여기서 v 는 S 우에서 정의된 부아닌 함수이다.

보조정리 1 모든 $f \in F$ 에 대하여

$$V_0^f = 0, \quad V_{n+1}^f = T_f V_n^f, \quad n \geq 0 \quad (2)$$

이 성립된다고 하면 $\{V_n^f\}$ 는 $n \geq 0$ 에 관하여 비감소하며 $\lim_{n \rightarrow \infty} V_n^f = J_\alpha(f)$ 가 성립된다.

보조정리 2

$$V_0^* = 0, \quad V_{n+1}^* = T V_n^*, \quad n \geq 0 \quad (3)$$

이면 $\{V_n^*\}$ 은 $n \geq 0$ 에 관하여 비감소하며 모든 $f \in F$ 에 대하여 $\lim_{n \rightarrow \infty} V_n^* = J_\alpha(f)$ 이다.

증명 $c(i, a) \geq 0$ 이고 T 가 단조이므로 식 (1), (3)으로부터 모든 $n \geq 0$ 에 대하여 $V_{n+1}^* \geq V_n^*$ 이라는 것을 알 수 있다. 이로부터 $\{V_n^*\}$ 이 $n \geq 0$ 에 관하여 비감소라는 것이 증명된다.

모든 $f \in F$ 에 대하여 $\lim_{n \rightarrow \infty} V_n^* = J_\alpha(f)$ 라는 것을 귀납법으로 증명하기 위하여 임의로 $f \in F$ 를 취하면 식 (2), (3)으로부터 $V_0^* \leq V_0^f$ 라는 것이 나온다.

어떤 $n \geq 0$ 에 대하여 $V_n^* \leq V_n^f$ 라고 가정하자.

그러면 식 (2), (3)으로부터 $V_{n+1}^* \leq T V_n^* \leq T V_n^f \leq T_f V_n^f \leq V_{n+1}^f$ 가 나온다.

$n \rightarrow \infty$ 로 놓으면 보조정리 1에 의하여 $\lim_{n \rightarrow \infty} V_n^* \leq J_\alpha(f)$ 가 성립된다. (증명 끝)

모든 $i \in S$ 에 대하여 $m \rightarrow \infty$ 일 때 $f_m(i) \rightarrow f(i)$ 인 $\{f_n\}$ 의 부분렬 $\{f_m\}$ 이 존재하면 방략 $f \in F$ 를 F 에서 렬 $\{f_n\}$ 의 극한점이라고 부른다.

정리 1 $\sup_{i \in S} |c(i, a(i))| < \infty$ 이고 V_n^* 이 식 (3)으로 정의된다고 하면 다음의 사실들이 성립된다.

$$\textcircled{1} \quad \lim_{n \rightarrow \infty} V_n^* = J_\alpha^*$$

$$\textcircled{2} \quad \text{모든 } i \in S \text{에 대하여 } f_n \in F (n \geq 0) \text{가}$$

$$V_{n+1}^*(i) = \min_{a \in A(i)} \left\{ \frac{c(i, a)}{\alpha + q_i(a)} + \frac{1}{\alpha + q_i(a)} \zeta(i, V_n^*, a) \right\} = \frac{c(i, f_n(i))}{\alpha + q_i(f_n(i))} + \frac{1}{\alpha + q_i(f_n(i))} \zeta(i, V_n^*, f_n(i)) \quad (4)$$

를 만족시키면 $\{f_n\}$ 의 임의의 극한점은 할인비용최량정상방략이다.

증명 가정으로부터 극한점 f^* 의 존재성이 나오므로 모든 $i \in S$ 에 대하여 $\{f_n\}$ 의 부분렬 $\{f_m\}$ 이 있어서 $\lim_{m \rightarrow \infty} f_m(i) = f^*(i)$ 이다.

$u^* = \lim_{n \rightarrow \infty} V_n^*$ 이라고 하면 보조정리 2에 의하여 $u^* \geq 0$ 이다.

식 (4)에 의하여 $u^*(i) \geq \frac{c(i, f^*)}{\alpha + q_i(f^*)} + \frac{1}{\alpha + q_i(f^*)} \zeta(i, u^*, f^*)$ 이 성립된다. 따라서 선행연구[1]에 의하여 $u^* \geq J_\alpha(f^*)$ 이 성립되며 보조정리 2를 고려하면 다음의 식이 나온다.

$$J_\alpha(f^*) = u^* = \inf_{f \in F} J_\alpha(f) \quad (5)$$

그리고 적당한 $f_\alpha \in F$ 가 있어서 모든 $i \in S$ 에 대하여 다음의 식이 성립된다.

$$J_\alpha^*(i) = \min_{a \in A(i)} \left\{ \frac{c(i, a)}{\alpha + q_i(a)} + \frac{1}{\alpha + q_i(a)} \zeta(i, J_\alpha^*, a) \right\} = \frac{c(i, f_\alpha)}{\alpha + q_i(f_\alpha)} + \frac{1}{\alpha + q_i(f_\alpha)} \zeta(i, V_n^*, f_\alpha) \quad (6)$$

선행연구[1]와 식 (6)에 의하여 $J_\alpha^* \geq J_\alpha(f_\alpha)$ 이며 따라서 $J_\alpha^* = \inf_{f \in F} J_\alpha(f)$ 이다.

이 사실과 식 (5)는 $J_\alpha(f^*) = u^* = J_\alpha^*$ 이라는것을 의미한다.(증명끝)

정리 1의 ①은 최량할인비용함수 J_α^* 을 근사화하는 반복알고리즘을 주며 ②는 할인비용최량정상방략이 식 (4)로 주어지는 반복도식을 만족시키는 $\{f_n\}$ 의 극한점으로 된다는것을 보여준다.

이제 상태공간과 작용공간이 유한인 유한마르코브결정과정의 특수한 경우에 할인비용문제를 풀기 위한 반복계산알고리즘에 대하여 보기로 한다.

보조정리 3 유한마르코브결정과정모형에서 모든 $f \in F$ 에 대하여 $J_\alpha(f)$ 는 방정식 $\alpha u(i) = c(i, f) - u(i)q_i(f) + \zeta(i, u, f)$ 의 유일한 유계풀이다.(증명생략)

다음의 방정식을 만족시키는 J_α^* 과 f_α 를 구하는 반복알고리즘에 대하여 보자.

$$J_\alpha^*(i) = \frac{c(i, f_\alpha)}{\alpha + q_i(f_\alpha)} + \frac{1}{\alpha + q_i(f_\alpha)} \zeta(i, J_\alpha^*, f_\alpha) = \min_{a \in A(i)} \left\{ \frac{c(i, a)}{\alpha + q_i(a)} + \frac{1}{\alpha + q_i(a)} \zeta(i, J_\alpha^*, a) \right\} \quad (7)$$

주어진 $f \in F$, $i \in S$, $a \in A(i)$ 에 대하여 다음의 식들에 대하여 생각하자.

$$D_f(i, a) = c(i, a) - J_\alpha(i, f)q_i(f) + \zeta(i, J_\alpha, f)$$

$$E_f(i) = \{a \in A(i) \mid D_f(i, a) < \alpha J_\alpha(i, f)\}$$

이때 f 와 관계되는 개선된 방략 $h \in F$ 를 다음과 같이 정의한다.

$$h(i) \in E_f(i) \quad (E_f(i) \neq \emptyset), \quad h(i) = f(i) \quad (E_f(i) = \emptyset) \quad (8)$$

방략 h 를 리용할 때의 비용이 f 를 리용할 때의 비용을 초과하지 않으므로 f 의 방략 h 는 개선된 방략으로 된다. 즉 $h \neq f$ 이면 $J_\alpha(f) \geq J_\alpha(h)$ 이다. 여기서 기호 \geq 는 $u(i) \geq v(i)$ 이고 적어도 하나의 $i \in S$ 에 대하여 $u(i) > v(i)$ 라는것을 의미한다.

보조정리 4 임의의 주어진 $f \in F$ 에 대하여 $h \in F$ 가 식 (8)로 주어지고 $h \neq f$ 라고 가정하면 $J_\alpha(f) \geq J_\alpha(h)$ 가 성립된다.

증명 식 (8)에서 h 의 정의와 $h \neq f$ 라는 가정으로부터 보조정리 3에 의하여

$$\alpha J_\alpha(f) \geq c(h) + Q(h)J_\alpha(f) \quad (9)$$

이다. 따라서 선행연구[1]에 의하여 $J_\alpha(f) \geq J_\alpha(h)$ 이다.

그러므로 보조정리 3에서의 유일성과 식 (9)에 의하여 $J_\alpha(f) \geq J_\alpha(h)$ 이다. (증명끝)

보조정리 3을 리용하여 할인비용최량방략을 계산하는 방략반복알고리즘을 다음과 같이 구성할 수 있다.

걸음 1 임의의 $f \in F$ 를 취하기 위하여 $k=0$, $f_k = f$ 로 놓는다.

걸음 2 방략을 평가하기 위하여 $J_\alpha(f_k) = [\alpha I - Q(f_k)]^{-1} c(f_k)$ 를 구한다. 여기서 I 는 단위행렬이고 Q 는 이행속도행렬이다.

걸음 3 방략을 개선한다.

식 (8)에 의하여 방략 f_{k+1} 을 구한다. 여기서 f 와 h 대신 f_k 와 f_{k+1} 을 넣는다.

걸음 4 $f_{k+1} = f_k$ 이면 다음의 정리에 의하여 f_{k+1} 이 할인비용최량이므로 알고리즘을 중지한다. 그렇지 않으면 k 를 1만큼 증가시키고 걸음 2로 이행한다.

정리 2 매 고정된 할인인자 $\alpha > 0$ 에 대하여 할인비용방략반복알고리즘은 유한반복회수로 할인비용최량정상방략을 내놓는다.

증명 $\{f_k\}$ 를 할인비용방략반복알고리즘에서의 방략들의 렬이라고 하면 보조정리 4에 의하여 $J_\alpha(f_k) \geq J_\alpha(f_{k+1})$ 이다. 즉 k 가 증가하면 $J_\alpha(f_k)$ 는 감소한다.

그러므로 $\{f_k, k=0, 1, 2, \dots\}$ 의 매 방략들은 다르다.

방략수가 유한이므로 반복은 유한번만에 끝나야 한다.

알고리즘이 f_α^* 로 표시되는 방략에서 중지되었다면 f_α^* 은 방정식 (7)을 만족시킨다.

따라서 f_α^* 은 선행연구[1]에 의하여 할인비용최량으로 된다. (증명끝)

참 고 문 헌

[1] 김일성 종합대학학보(자연과학), 62, 11, 7, 주체105(2016).

[2] S. Ceschia et al.; Comput. Oper. Res., 38, 1452, 2011.

[3] A. A. Hanbali et al.; Oper. Res. Lett., 38, 1, 2010.

주체106(2017)년 1월 5일 원고접수

Approximate Calculation of Discounted-Cost Optimal Policies in Arrival and Service Rate Control of a Queue

Jon Yong Chol

We considered a joint arrival and service rate control problem for the M/M/1 queue to minimize nonnegative discounted-cost. When arrival and service rates took continuous values, we proposed a calculation algorithm of optimal policy and proved convergence of the algorithm.

Key words: queue, control