M/M/1 待ち行列におけるある最適時間保全政策

01107945 *小柳 淳二 (KOYANAGI Junji) 鳥取大学工学部

01103205 河合 一 (KAWAI Hajime) 鳥取大学工学部

1 はじめに

待ち行列システムの保全について,待ち行列長とサーバーの状態を観測し,保全を行うかどうかを決定するというモデルを扱ってきた.ここでは,ある一定時間後に行列を観測し,その時に客がいなければ予防保全を行うが,客がいれば故障するまで使用するモデルを扱い,観測時間の最適化について考察する.

2 モデル

到着率 λ , 処理率 μ の M/M/1 待ち行列システムにおいて,サーバーは分布関数 F(x) (密度関数 f(x)) にしたがう時間の後,故障するものとする.予防保全として,システム稼働時に,あらかじめ時間 T を定めておき,システム稼働後 T 時間経過した時にシステムが空であれば予防保全を行う.T 時間経過した時にシステムが客をサービス中であれば予防保全をせずに故障するまでサーバーを使用し,故障したときに事後修理を行う.T 時間経過する前に故障した場合にはただちに事後修理を行う.

故障時にシステム内にいた客、および修理中に到着した客は失われるものとして、失われる客数の長時間平均を最小にするように予防保全の時間 T を定めることを目的する.

3 定式化

時間 T を与えた時、サーバーが起動してから予防保全か事後保全をへて、再び起動するまでの期待時間を L(T)、その時間の間に失われる期待客数をC(T) とおく、失われる客の長時間平均を最小にするには、C(T)/L(T) を最小にするように T を定

めることになる. T 時間後にからの場合, T 以前に故障した場合, T 以後に故障した場合にわけて, C(T), L(T) は以下のように表される.

$$C(T) = \lambda h_1 \overline{F}(T) P_{00}(T)$$

$$+ \sum_{j=0}^{\infty} \int_{0}^{T} (j + \lambda h_2) f(x) P_{0j}(x) dx$$

$$+ \sum_{i=1}^{\infty} \sum_{j=0}^{\infty} \int_{0}^{\infty} (j + \lambda h_2) f(T + x) P_{0i}(T) P_{ij}(x) dx$$

$$L(T) = (T + h_1) \overline{F}(T) P_{00}(T)$$

$$+ \int_{0}^{T} (x + h_2) f(x) dx$$

$$+ \int_{0}^{\infty} (T + x + h_2) f(T + x) (1 - P_{00}(T)) dx$$

$$\subset C$$

 $P_{ij}(x)$: 待ち行列長がiからx時間後にjになる確率.

 h_1,h_2 : それぞれ予防修理,事後修理にかかる期待時間, $(h_1 < h_2, h \equiv h_2 - h_1$ とする)

とする.

ここで.

$$Q_{i}(x) = \sum_{j=0}^{\infty} j P_{ij}(x).$$

$$a = \int_{0}^{\infty} \overline{F}(x) dx$$

$$b = \int_{0}^{\infty} Q_{0}(x) f(x) dx$$

を定義し、以下のように C(T), L(T) を変形する.

$$C(T) = \lambda h_1 \overline{F}(T) P_{00}(T)$$

$$+ \int_0^T Q_0(x) f(x) dx + \int_0^T \lambda h_2 f(x) dx$$

$$+ \sum_{i=1}^\infty \int_0^\infty f(T+x) P_{0i}(T) Q_i(x) dx$$

$$+ \sum_{i=1}^{\infty} \int_{0}^{\infty} \lambda h_{2} f(T+x) P_{0i}(T) dx$$

$$= \lambda h_{1} \overline{F}(T) P_{00}(T)$$

$$+ \int_{0}^{T} Q_{0}(x) f(x) dx + \int_{0}^{T} \lambda h_{2} f(x) dx$$

$$+ \int_{0}^{\infty} f(T+x) (Q_{0}(T+x) - P_{00}(T) Q_{0}(x)) dx$$

$$+ \int_{0}^{\infty} \lambda h_{2} f(T+x) (1 - P_{00}(T)) dx$$

$$= \lambda h_{2} + b$$

$$- P_{00}(T) \left[\int_{0}^{\infty} f(T+x) Q_{0}(x) dx + \lambda h \overline{F}(T) \right],$$

$$L(T) = (T+h_{1}) \overline{F}(T) P_{00}(T)$$

$$+ \int_{0}^{T} (x+h_{2}) f(x) dx$$

$$+ \int_{0}^{\infty} (T+x+h_{2}) f(T+x) (1 - P_{00}(T)) dx$$

$$= h_{1} \overline{F}(T) P_{00}(T) + h_{2} + a - h_{2} \overline{F}(T) P_{00}(T)$$

$$- \int_{0}^{\infty} \overline{F}(T+x) P_{00}(T) dx$$

$$= h_{2} + a$$

$$- P_{00}(T) \left[h \overline{F}(T) + \int_{T}^{\infty} \overline{F}(x) dx \right]$$

予防保全を行わない場合の損失客の長時間平均は

$$\frac{C(\infty)}{L(\infty)} \equiv \frac{\lambda h_2 + b}{h_2 + a}$$

で与えられ、T を与えた場合との差を考えるため、 以下のように D(T) を定める.

$$\frac{C(\infty)}{L(\infty)} - \frac{C(T)}{L(T)}$$

$$= \frac{C(\infty)L(T) - C(T)L(\infty)}{L(\infty)L(T)}$$

$$= \frac{P_{00}(T)D(T)}{L(\infty)L(T)}$$

$$D(T) = h(a\lambda - b)\overline{F}(T) + (a+h_2) \int_0^\infty f(T+x)Q_0(x)dx - (b+\lambda h_2) \int_T^\infty \overline{F}(x)dx$$

である.

定理 1
$$\lim_{T \to \infty} \frac{\overline{F}(T)}{\int_{T}^{\infty} \overline{F}(x) dx} \to \infty$$

ならば、最適保全時間 T* は有限の値を持つ.

ある T に対して $\frac{C(\infty)}{L(\infty)} - \frac{C(T)}{L(T)} > 0$, すなわち よい.

まず T=0 に対して,

$$D(0) = h(a\lambda - b)$$

$$+ (a + h_2)b - (b + \lambda h_2)a$$

$$= -h_1(a\lambda + b) < 0$$

となる. 次に

$$a\lambda - b = \lambda \int_0^\infty \overline{F}(x)dx - \int_0^\infty f(x)Q_0(x)dx$$
$$= \mu \left[\int_0^\infty \overline{F}(x)dx - \int_0^\infty \overline{F}(x)P_{00}(x)dx \right]$$
$$> 0$$

が部分積分および $Q_0'(x) = \lambda - \mu(1 - P_{00}(x))$ から 示される. よって, $h(a\lambda - b) > 0$ が示される.

D(T) の第 2 項については $(a + h_2)$ $\int_{a}^{\infty} f(T +$ $x)Q_0(x)dx > 0$ が成立する. さらに

$$\int_{T}^{\infty} \overline{F}(x)dx \left[h(a\lambda - b) \frac{\overline{F}(T)}{\int_{T}^{\infty} \overline{F}(x)dx} - (b + \lambda h_{2}) \right]$$

の符号が仮定により T の増大につれ、負から正に なることがわかる.よって、ある有限のTに対し て D(T) > 0 となることが示された.

以上のことから最適保全時間 T は有限の値を持つ.