

(1982. 10. 4)

ブロッキングのある待ち行列モデルの数直解法

逆瀬川 浩孝
(筑波大学・社会工学系)

1. はじめに

計算機システムの性能評価のための確率モデルとして、待ち行列モデル、特に積形式解を持つ待ち行列網モデルが良く使われている。これは、各サービスノードで待ち行列の長さに制限がない、ある一定のサービス規則に従ってサービスを受け、ノード間をマルコフ的に行き来する、というモデルでは、各ノードの待ち客数の同時定常分布が、ノードごとの待ち客数の定常分布の積として表される、すなはち、各ノードでの客の小ささは、他のノードと独立になられる、という結果を得る、である。このモデルでは、単純な結果を得るために、待ちは無制限に許されるとか、待ちはマルコフ的であるとか、サービス分布が指数型ではない場合は、到着した客に対して直ちにサービスを開始しないばかりか、技術的な仮定を設けて、理想化を行なう。ある場合には、これはよって十分実用的な近似解を得られるが、モデルの前提条件が大きくなれば時には別の解析法が必要になる。たとえば、待ち行列の長さには制限があるのが普通で、待ち客数が少なからぬ確率でその限度いっぱいの場合などでは、他のノードへの影響が大きく、積形式解を近似解として用ひるのは妥当でない。

あるサービス窓口で、サービス有待、あるいは客がいるにもかかわらず、外的条件(他のノードでの混雑など)でサービスが実行できない状態(サービスを終了した客が先のノードへ進み、その窓口を占有し続ける場合など)を窓口のブロッキングと呼ぶ。一般的の待ち行列網モデルでブロッキングを考えると、データドロップを引き起こすおそれがあり、解析が複雑になるので、ミニマムループを食まない。客は一方的に流れることのできるモデル(直列型待ち行列モデル)を考える。もし、待ち行列の長さに制限がないならば、このモデルの最大出力率は、最も能率の悪いノードのサービス率に等しいが、ブロッキングを起こすモデルを考慮したとき、この数字がどれだけ低下するか、ということは、待ち客のためのスペースを考えたりする上で基本的な关心事の一つになる。その他にも、系内滞在時間、系内客数、窓口の移動率など、数量的に把握することが必要である。この小論では、ある種の直列型待ち行列モデルの定常分布を求める問題を取り上げ、それを数値的に求めアルゴリズムを提示し、いくつかの数直解例を使つて積形式解との比較を行なう。

2. モデル

ここでは次のような直列型待ち行列モデルを考える。

- 1) K個のサービスノードが、一列に並んでいる。k番目のノードをオク段と呼ぶ。オク段は C_k 個の窓口と、大きさ $N_k - C_k$ の待ちスペースとからなる。各窓口のサービス時間は、独立に、 $\lambda_k \times \tau_k \mu_k$ の指數分布に従う。
- 2) 系外からの客は、 $\lambda_k \times \tau_k$ のポアソン過程に従つてオク段に到着する。もし、オク段の客の数が C_k 未満ならば、直ちにサービスが開始される。もし

到着時に N_1 人の客がいれば、到着した客は系内に入れず、失われると呼ぶとよい)。それ以外の場合は、到着順に待行列を作る。

- 3) 客は、各段のサービスをその番号順に先着順でサービスを受け、第 K 段のサービスが終了したら系外へ退去する。途中の段からは退去しない。
- 4) ある客が、第 k 段 ($k < K$) の窓口でサービスを終えた時、第 $k+1$ 段に N_{k+1} 人の客がいた場合は、その客は次の段へ進むことができる。今迄サービスを受けた窓口を占有したまゝ第 k 段に留まる。この時、もし、第 k 段の待行列が空ではない場合、待つことのできる客に対する、新たなサービスを開始することができない(窓口がブロックされた、といふ)。ブロックされた窓口は、その客が第 $k+1$ 段に進んだ時に、ブロックを解除される。
- 5) ある段で、一人の客が退去した時(次の段へ進むか、あるいは、その段が最終段であれば、系外へ退去する)、もし、その直前の段で窓口をブロックしてある客がいれば、そのうちの一人の客を取り込み、窓口のブロックを解除する。ある段の影響で、その直前の 2 つ以上の段において窓口がブロックされる場合があるが、この時、ブロックの解除は同時に行われる。

待行列モデルにおける基本的特性量の一つとして、最大処理速度、あるいは最大容量といふものがある。これは上述のモデルで、到着率を無限大とした時の出力率として定義されるが、実際の計算には、ボアソン到着過程の代わりに、第 i 段の前に無尽蔵の倉庫をもつてモデルを考えるとよい。2つめのモデルを同時時に扱う時、前者をモデル I、後者をモデル II と呼ぶ。以下述べた部分はモデル I に関するものである。

3. 解析

前節で記述したモデルの系内客数の同時定常分布を求める問題を考察する。モデルは含まれる分布の性質から、連続時ペラメータを持つマルコフ連鎖として定式化することができる。第 k 段の客数を Q_k 、ブロックされている窓口の数を B_k とすると、

$$Z = (Q_1, B_1; Q_2, B_2; \dots; Q_K, B_K) \quad (B_K = 0)$$

はマルコフ連鎖となり、 α 状態集合 J_K は

$$J_K = \{(q_1, l_1); \dots; (q_K, l_K); 0 \leq q_k \leq N_k, 0 \leq l_k \leq C_k, q_k \geq l_k, l_K = 0\}$$

生成作用素の各元 $r(\alpha \rightarrow \alpha')$ ($\alpha, \alpha' \in J_K$) は次のように与えられる。

$$r(\alpha \rightarrow \xi_1(\alpha)) = \lambda \quad (q_1 < N_1 の場合)$$

$$r(\alpha \rightarrow \xi_{k+1}^{-1}(\alpha)) = \mu_R (\min(q_k, C_k) - l_k)$$

($k < K, q_{k+1} < N_{k+1}, l_{k+1} = 0$ の場合) $k = K, l_{K+1} = 0$ の場合)

$$r(\alpha \rightarrow \gamma_K(\alpha)) = \mu_R (\min(q_K, C_k) - l_k) \quad (k < K, q_{k+1} = N_{k+1} の場合)$$

$$r(\alpha \rightarrow \xi_j^{-1} \gamma_j^{-1} \dots \gamma_{K+1}^{-1} \xi_{K+1}(\alpha)) = \mu_R \cdot \min(q_k, C_k)$$

($k < K, q_{k+1} < N_{k+1} \wedge k = K \text{ で } l_{k+1} \neq 0, \dots, l_{j-1} \neq 0, l_{j+1} = 0 \text{ の場合})$

但し、 $\xi_k(\alpha)$ は $\alpha = ((q_i, l_i); j)$ の q_k が j まで q_{k+1} に変えることを表す。

$\gamma_K(\alpha)$ は α が l_K まで l_{K+1} に変えることを表す。また、

$$\xi_{K+1}(\alpha) = \alpha \text{ とする}.$$

状態集合の大きさ M は次の漸化式で与えられる。

$$f(0) = 1.$$

$$f(1) = N_1 + 1$$

$$f(k) = (N_R + C_{k-1} + 1) f(k-1) - \frac{1}{2} C_{k-1} (C_{k-1} + 1) f(k-2) \quad k=2,3,\dots,K$$

$$M = f(K)$$

$f(k)$ は、 $\neq k$ 段直列型モデルの状態集合の大きさを表す。

例えば $C_R = 2, N_R = 3 (k=1,2,\dots)$ の場合 $f(k)$ の値は次のようである。

k	1	2	3	4	5	\dots
$f(k)$	4	21	114	621	3384	\dots

なお、モデル II では、初期値として $f(0)=0, f(1)=1$ を用いる。

状態集合が確定し、生成作用素が与えられると、定常状態における分布は、連立一次方程式を解くことによれば得られるが、その次元はかなり大きい。そこで生成作用素の構造を利用して、次元をまとめて考えよう。

$\delta_{K,m}$ とし、

$$(1) \quad \delta_{K,m} = \{(q_k, \ell_{kR})_k; \sum_k q_k = m\}$$

と定義すると、

$$\delta_K = \bigcup_{n=0}^N \delta_{K,n} \quad (\text{但し } N = \sum_{k=1}^K N_R)$$

となり、 $\delta_{K,n}$ の状態から遷移可能な状態は $\delta_{K,n-1}, \delta_{K,n}, \delta_{K,n+1}$ のいずれかに含まれる。 ℓ_{kR} が、 \geq 生成作用素 A を $\delta_{K,n}$ に対する行とみなすとき、 m の順で並べかえると、小行列を要素とする行列の意味で、 A は三重対角になる。

$$A = \begin{bmatrix} P_0 & Q_0 & & & \\ R_1 & P_1 & Q_1 & & 0 \\ & R_2 & P_2 & Q_2 & \\ & & \ddots & & \\ 0 & & R_{N-1} & P_{N-1} & Q_{N-1} \\ & & & R_N & P_N \end{bmatrix} \quad \left(\begin{array}{l} R_n, P_n, Q_n \text{ は } \delta_{K,n} \text{ から } \in \text{ } \\ \text{中の } \delta_{K,n-1}, \delta_{K,n}, \delta_{K,n+1} \text{ から} \\ \text{推移率をまとめて } t = t \text{ とおく} \end{array} \right)$$

定常分布を求めるベクトルも、 A と同じように $\delta_{K,n}$ の順に、合計してある。

$$\pi = (\pi_0, \pi_1, \dots, \pi_N)$$

$$\pi_n = (\pi_{n1}, \pi_{n2}, \dots, \pi_{nM_n}) \quad (\text{但し } M_n = |\delta_{K,n}|)$$

この時、 π は次の方程式の解として与えられる。

$$\begin{cases} \pi A = 0 \\ \pi \xi = 1 \quad (\text{但し } \xi \text{ は要素がすべて } 1 \text{ の純ベクトルを表す。}) \\ \text{以後、次元が違う場合も同じ記号を使う} \end{cases}$$

あるいは

$$(2) \quad \begin{cases} \pi_0 P_0 + \pi_1 R_1 = 0 \\ \pi_{n-1} Q_{n-1} + \pi_n P_n + \pi_{n+1} R_{n+1} = 0 \quad (n=1,2,\dots,N-1) \\ \pi_{N-1} Q_{N-1} + \pi_N P_N = 0 \\ \pi \xi = 1 \end{cases}$$

$\xi = \xi^n$

$$p_n = P(\sum_{k=1}^K Q_k = n) = \sum_{j=1}^{M_n} \pi_{nj}$$

$$\pi_{nj} = \pi_{nj} / p_n$$

$$\tau_n = p_n^{-1} \pi_n$$

を導入すると、

$$(3) \quad \begin{cases} T_n = -\frac{P_{n+1}}{P_n} T_{n-1} Q_{n-1} P_n^{-1} - \frac{P_{n+1}}{P_n} T_{n+1} R_{n+1} P_n^{-1} & (n=1, 2, \dots, N-1) \\ T_N = -\frac{P_{N-1}}{P_N} T_{N-1} Q_{N-1} P_N^{-1} \\ \sum_{n=0}^N P_n = 1 \end{cases}$$

一方、 A の各行の和が 0 (= 分子 : 行と直角) と、(2) 式から

$$T_{n-1} Q_{n-1} \xi = T_n R_n \xi$$

ある。
よって、

$$(4) \quad p_n = \frac{T_{n-1} Q_{n-1} \xi}{T_n R_n \xi} p_{n-1}$$

が導かれる。(3), (4) を併せて、適当な初期値 $\{p_0^{(0)}\}$ と初期ベクトル $\{T_0^{(0)}\}$ から出発して、(3) 式をみたす $\{p_n\}$, $\{T_n\}$ を反復法で求めることができる。
(3) 式で、 P_m の逆行列が使われていいのか、 $\delta_{K,n}$ の状態を適当に並べておいたり、 P_m を上三角逆行列にするなどしておこなうから、 ξ の逆行列は

$$P_m^{-1} = T_1 T_2 \cdots T_{M_m} \quad \text{但し } T_i = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -p_{nij}/p_{njj} \\ 0 & 1 & -p_{n+1,j}/p_{njj} \\ 0 & 0 & 1/p_{njj} \\ \vdots & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad p_n = (p_{nij})$$

である。簡単な行列の積として表すことができる。反復法のアルゴリズムは
次の通りである。

アルゴリズム A (定常分布)

0. ε (許容誤差) を定めよ。 $\alpha_n^{(0)} = \lambda$ ($n=0, 1, \dots, N-1$), $\beta_m^{(0)} = C_K \mu_K$ ($n=1, 2, \dots, N$)

$$T_{n,j}^{(0)} = M_n^{-1} \quad (j=1, 2, \dots, M_n; n=0, 1, \dots, N), \quad l \leftarrow 1$$

1. (λ 回目 反復)

$$n=1, 2, \dots, N \quad l \rightarrow 1 \quad (l \leq 1)$$

$$T_{n,j}^{(l)} = \frac{1}{-p_{njj}} \left\{ \sum_{i < j} T_{ni}^{(l)} p_{nij} + \frac{\beta_n^{(l-1)}}{\alpha_n^{(l)}} \sum_i T_{n-1,i} q_{nij} + \frac{\alpha_n^{(l-1)}}{\beta_{n+1}^{(l-1)}} \sum_i T_{n+1,i} r_{nij} \right\}$$

$$\alpha_n^{(l)} = \sum_{i,j} T_{ni}^{(l)} q_{nij}, \quad \beta_n^{(l)} = \sum_{i,j} T_{ni}^{(l)} r_{nij}$$

2. (判定)

$$\max_{n,j} |(T_{n,j}^{(l)} - T_{n,j}^{(l-1)}) / T_{n,j}^{(l-1)}| > \varepsilon$$

ならば、 $l \leftarrow l+1$ とし $l \leq 1$ とし $l \leq N$ 。計算が4回以上収束しないとみなす。

$$p_0 = \left\{ 1 + \sum_{n=1}^N \prod_{j=1}^n \frac{\alpha_j^{(l)}}{\beta_j^{(l)}} \right\}^{-1}, \quad p_n = \frac{\alpha_n^{(l)}}{\beta_n^{(l)}}, \quad T_n = p_n T_n^{(l)}$$

とする。

アルゴリズム A は現れる p_{nij} , q_{nij} , r_{nij} は生成作用素の要素であるか、生成作用素からかは疎な行列であることを考慮すると容易記憶しづらいことは大変多い。
必要な都度、求めるよじはしていい。その為には、 $\delta_{K,n}$ の状態ベクトルに順番に番号を付けて整列させること、与えられた順番の状態ベクトルを生成する必要がある。それらのアルゴリズムを以下に述べる。

アルゴリズムB ($\delta_{K,n}$ が $\{0, 1, \dots, M_n-1\}$ への1対1写像)

0. $(g_1, h_1; \dots; g_K, h_K)$ ($\sum g_k = n$) が与えらる。

$s \leftarrow h_1, m \leftarrow g_1, k \leftarrow 2$

1. $m \leftarrow m + g_K$

$t \leftarrow, k = K, 2 \leq g_{k+1} < N_{k+1}$ なら $s \leftarrow s + \sum_{j=0}^{g_K-1} g_{k-1, m-j} + l_{k-1, m-g_K}$

2. ($k < K$ かつ $g_{k+1} = N_{k+1}$ の場合)

$t \leftarrow, n_K < N_K$ なら $s \leftarrow s + \sum_{j=0}^{g_K-1} (\min(j, c_K) + 1) g_{k-1, m-j} + l_{k-1, m-g_K}$

$t \leftarrow, n_K = N_K$ なら $s \leftarrow s + \sum_{j=0}^{g_K-1} (\min(j, c_K) + 1) g_{k-1, m-j} + l_{k-1, m-g_K}$

3. $k < K$ なら $k = 1$ を加えて1へ。また n_K に 1 加え。 s が目的の値である。

但し、 $g_{1,n} = 1$ ($n = 0, 1, \dots, N_1$), $= 0$ (Σ 以外)

$h_{1,n} = \min(n, c_1) + 1$ ($n = 0, 1, \dots, N_1$), $= 0$ (Σ 以外)

$$(5) \quad \begin{cases} g_{k,n} = \sum_{j=0}^{\min(n, N_k-1)} g_{k-1, n-j} + \chi_{N_k}(n) h_{k-1, n-N_k} \\ h_{k,n} = \sum_{j=0}^{\min(n, N_k-1)} (\min(j, c_k) + 1) g_{k-1, n-j} + \chi_{N_k}(n)(c_k + 1) h_{k-1, n-N_k} \\ \chi_n(m) = 1 \text{ (if } m \geq n), = 0 \text{ (if } m \neq n) \end{cases} \quad (n = 0, 1, \dots, N_1 + \dots + N_{k+1}; k = 2, 3, \dots, K)$$

アルゴリズムC ($\{0, 1, \dots, M_n-1\}$ が $\delta_{K,n}$ への1対1写像)

0. s ($0 \leq s < M_n$) が与えらる。 $m \leftarrow n, k \leftarrow K, l_K \leftarrow 0$.

1. $t \leftarrow k = K$ かつ $g_{k+1} < N_{k+1}$ なら $l_K \leftarrow 0$,

$g_K \leftarrow \min_{0 \leq j < N_K} (\sum_{i=0}^j g_{k-1, m-i} > s)$ または N_K ,

$s \leftarrow s - \sum_{i=0}^{g_K-1} g_{k-1, m-i}, m \leftarrow m - g_K$ と $t \leftarrow 3$ へ。

2. ($k < K$ かつ $g_{k+1} = N_{k+1}$ の場合)

$g_K \leftarrow \min_{0 \leq j < N_K} (\sum_{i=0}^j (\min(i, c_K) + 1) g_{k-1, m-i} > s)$ または N_K ,

$s \leftarrow s - \sum_{i=1}^{g_K-1} (\min(i, c_K) + 1) g_{k-1, m-i}, m \leftarrow m - g_K$

$t \leftarrow g_K < N_K$ なら $l_K \leftarrow [s / g_{K-1, m-g_K}]$, $s \leftarrow s - l_K \cdot g_{K-1, m-g_K}$

もし $g_K = N_K$ なら $l_K \leftarrow [s / h_{K-1, m-g_K}]$, $s \leftarrow s - l_K \cdot h_{K-1, m-g_K}$

3. $t \leftarrow k > 2$ ならば k から 1 ずつ減らす。また n_K に 1 加え。

$g_1 \leftarrow m, h_1 \leftarrow s$

モデルIIの定常分布を求める場合は、状態集合の分割としそ。(1)式の(1)は

$$(6) \quad \delta_{K,n} = \{(g_K, h_K)_K; \sum_{K=2}^K g_K + h_1 = n\}$$

である。これは、次のようになる。モデルIで、第1段をなくし、第2段の待りスロー-2と C_1 増やす。客は第2段にボアソン到着するか、との如き $-x$ は第2段の客の数に依存し、もし客数 x_2 が N_2 以下ならば C_1/μ_1 、それ以上ならば $(N_2 + C_2 - g_2)/\mu_2$ となるようになる。モデルIIと同等のふるまいとする。

K-1段直列型モデル（変形モデルI）が得られる。(6)式はこの変形モデルの状態集合を系内客数を層別したものである。(6)式を得たのがアルゴリズムA, B, Cの変更箇所以下の通りである。1) アルゴリズムAステップ0で $\alpha_n^{(0)} = C_1/\mu_1$

- ($m=0, 1, \dots, N-1$)。 2) アルゴリズム $\lambda \leftarrow \lambda + \gamma^m \alpha \lambda \tau \rightarrow \gamma^m \alpha \lambda$, $S \leftarrow 0$, $m \leftarrow l_1$ 。 3) $g_{k,m}$ の初期値とし $g_{1,0} = 1$, $l_{1,n} = 1$ ($n=0, 1, \dots, C_1$), $= 0$ (初期値)。
- 4) アルゴリズム $C \leftarrow \lambda \tau \rightarrow \gamma^m \alpha \lambda$, $g_1 \leftarrow C_1$, $l_1 \leftarrow m$ 。

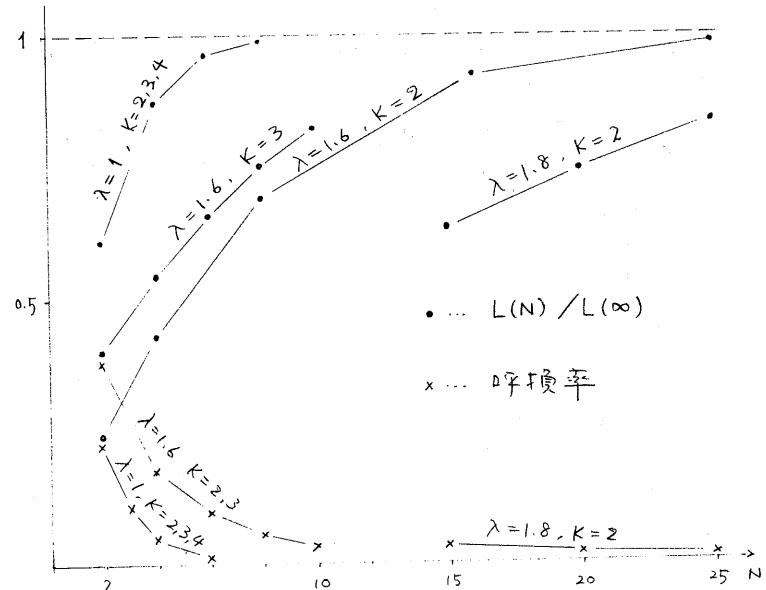
4. $\gamma^m \alpha \lambda$ と数値例。

前節で述べたアルゴリズムは $\gamma^m \alpha \lambda$ とみなす。直列型待ち行列モデルの定常分布を求めるプログラムが、FORTRAN によって書かれ、数値実験に用いられてる。プログラムは約 500 ステップで、主な計算領域は $\tau_n^{(k-1)}$ のための大きさ $M + \max M_n$ の $1 > \alpha - \text{一次元配列}$ と、 $g_{k,m}, h_{k,m}$ の為の大きさ $K \times N$ の $2 > \alpha - \text{二次元配列}$ 。 $\alpha_n^{(k)}, \beta_m^{(k)}$ などそのための大きさ $N \times 11 < 2 >$ の一次元配列 \rightarrow ある。収束までの反復回数、実行時間は、モデルのパラメータによって求められ異なる一定の傾向をとらえ難いが、 γR 元 (M) の増加に従い、緩やかに指數的で増大する。入力増加は供給も急速に増大する、などとかかることである。数値例とし $C_k = 2, \mu_k = 1$ ($\forall k$), 誤差 $\varepsilon = 10^{-9}$ の場合、 $K = 4, N_k = 6$ ($\forall k$), $\lambda = 0.5$ で、 $M = 4491$ となるが、約 75 秒、62 回の反復で収束し、 $K = 3, N_k = 10$ ($\forall k$), $\lambda = 0.75$ で、 $M = 1787$ となり、約 56 秒、150 回の反復で収束した。(使用した計算機は筑波大学では FACOM M-200 である)。以下、11 < 2 > の数値例を示す。

4.1. 数値例 1

$C_k = 2, \mu_k = 1, N_k = N$

(一定) の場合、系全体の平均客数 $L(N)$ を $N \rightarrow \infty$ の場合と比較する。右の図は $L(N)/L(\infty)$ を 11×11 の表で、 K の値に対してプロットしたものである。ここで待つ入力 λ の制限による影響が指數的に増大する様子がわかる。トラヒック密度が 1 に近い場合、有限待ちモデルを無限待ちモデルで近似すると危険である。



4.2. 数値例 2

系全体の効率を決める尺度の $1 > 1 = \text{最大利用率} = \alpha$ である。これは、モデル II の出力率を、最も能率の悪いノードのサービス率で割るとともである。 $C_k = N_k = C, \mu_k = C^{-1}$ とした場合の最大利用率を 11×11 の K, C の値で計算したのが右の数表である。これはノードとして同一のサービス率を保つ時、窓口の数を増やすと、効率がどれだけ改善されるかを示すものである。

	K				
	1	2	3	4	5
1	.667	.564	.515	.486	
2	.750	.666	.624	.599	
3	.791	.718	.681		
4	.816	.751	.717		