

食玩あるいはteao問題は後戻りしない人生ゲームか

sinara@blade.nagaokaut.ac.jp

平成 18 年 12 月 29 日

1 【問題】線形な場合

【問題】一直線に 1 歩ずつ進んで後戻りしない「人生ゲーム」を考える。ステージは $1, 2, \dots, k+1$ の $k+1$ 個で、 $1 \rightarrow 2 \rightarrow 3 \rightarrow \dots \rightarrow k+1$ と進む。1 ステップで i から $i+1$ に進む確率は $p_i (> 0)$ 、留まる確率は $q_i = 1 - p_i$ とする。

1 からスタートし $k+1$ で上がるまでのステップ数が、このゲームで稼ぐ金額になるとすれば、稼ぐ金額の期待値 E は次で与えられることを示せ。

$$E = \frac{1}{p_1} + \frac{1}{p_2} + \dots + \frac{1}{p_k}.$$

2 【解答】線形な場合 (1)

【解答 (その 1)】ステージ a からステージ b までで稼ぐ金額の期待値を $E(a, b)$ と書くと、 $a \leq b \leq c$ について、明らかに

$$E(a, b) + E(b, c) = E(a, c)$$

がなりたつ。従って

$$E = E(1, 2) + E(2, 3) + \dots + E(k, k+1).$$

一方、ステージ i から n ステップで初めてステージ $i+1$ に移動する確率は $q_i^{n-1} p_i$ なので、 $E(i, i+1) = \sum_{n=1}^{\infty} n q_i^{n-1} p_i$ である。公式 $\sum_{n=1}^{\infty} n q^{n-1} = \frac{1}{(1-q)^2}$ を用いると、 $E(i, i+1) = \frac{1}{p_i}$ 。よって

$$E = \frac{1}{p_1} + \frac{1}{p_2} + \dots + \frac{1}{p_k}.$$

(終)

3 【解答】線形な場合 (2)

【解答 (その2)】 (i, j) 成分が「1ステップでステージ i からステージ j に移動する確率」である行列を P で表すと

$$P = \begin{pmatrix} q_1 & p_1 & 0 & \dots\dots\dots & 0 \\ 0 & q_2 & p_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & q_3 & \ddots & \ddots \\ \vdots & & \ddots & \ddots & p_{k-1} & 0 \\ \vdots & & & \ddots & q_k & p_k \\ 0 & \dots\dots\dots & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

である。この時、 (i, j) 成分が「 n ステップでステージ i からステージ j に移動する確率」を表す行列は P^n で表わされる。

n ステップ目に初めてステージ j に達するのは $n-1$ ステップでステージ $j-1$ に達し、最後に $j-1$ ステージから j ステージに移動することと同じなので、行列では $P^{n-1}P^*$ で表される。この P^* は、 P の対角成分を 0 にし

たもので、ここでは $P^* = \begin{pmatrix} 0 & p_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \ddots & p_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & 0 \\ \vdots & & \ddots & \ddots & p_k \\ 0 & \dots\dots\dots & 0 & 0 \end{pmatrix}$ である。従って、 \mathcal{E}_P を

(i, j) 成分が「ステージ i からステージ j に移動する間に稼ぐ金額の期待値」である行列とすると

$$\mathcal{E}_P = \sum_{n=1}^{\infty} nP^{n-1}P^*$$

となる。 \bar{P} を P の左上、 \hat{P} を P の右上の k 次正方行列とする。すなわち

$$\bar{P} = \begin{pmatrix} q_1 & p_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & q_2 & p_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & q_3 & \ddots & 0 \\ \vdots & & \ddots & \ddots & p_{k-1} \\ 0 & \dots\dots\dots & 0 & q_k \end{pmatrix}, \quad \hat{P} = \begin{pmatrix} p_1 & 0 & \dots\dots\dots & 0 \\ 0 & p_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & p_3 & \ddots \\ \vdots & & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \dots\dots\dots & 0 & p_k \end{pmatrix}$$

として計算を進めると

$$\begin{aligned}\mathcal{E}_P &= \sum_{n=1}^{\infty} n \begin{pmatrix} \bar{P} & * \\ \mathbf{0} & * \end{pmatrix}^{n-1} \begin{pmatrix} \mathbf{0} & \hat{P} \\ 0 & \mathbf{0} \end{pmatrix} \\ &= \sum_{n=1}^{\infty} n \begin{pmatrix} \bar{P}^{n-1} & * \\ \mathbf{0} & * \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \mathbf{0} & \hat{P} \\ 0 & \mathbf{0} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \mathbf{0} & \sum_{n=1}^{\infty} n \bar{P}^{n-1} \hat{P} \\ 0 & \mathbf{0} \end{pmatrix}.\end{aligned}$$

一般に $(1-q)^{-1}$ が存在して $\lim_{n \rightarrow \infty} q^n = 0$ なら、 $\sum_{n=1}^{\infty} nq^{n-1} = (1-q)^{-2}$ の

で、 $\sum_{n=1}^{\infty} n \bar{P}^{n-1} = (I - \bar{P})^{-2}$ となる。よって、

$$\mathcal{E}_P = \begin{pmatrix} \mathbf{0} & (I - \bar{P})^{-2} \hat{P} \\ 0 & \mathbf{0} \end{pmatrix}.$$

である。(注: 以上は P が上三角行列であれば成り立つ。)

以下、 $\bar{\mathcal{E}}_P = (I - \bar{P})^{-2} \hat{P}$ を計算する。

$$T = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & -1 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & 1 & \ddots & 0 \\ \vdots & & & \ddots & \ddots & -1 \\ 0 & \dots\dots\dots & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

とおけば

$$I - \bar{P} = \begin{pmatrix} p_1 & -p_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & p_2 & -p_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & p_3 & \ddots & 0 \\ \vdots & & & \ddots & \ddots & -p_{k-1} \\ 0 & \dots\dots\dots & 0 & p_k \end{pmatrix} = \hat{P}T$$

なので、

$$\bar{\mathcal{E}}_P = (\hat{P}T)^{-2} \hat{P} = T^{-1} \hat{P}^{-1} T^{-1}$$

である。これを

$$T^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & \dots & 1 \\ 0 & 1 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & 1 \\ 0 & \dots & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad \hat{P}^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{1}{p_1} & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \frac{1}{p_2} & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \frac{1}{p_3} & \ddots \\ \vdots & & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \dots & 0 & \frac{1}{p_k} \end{pmatrix}$$

を用いて計算すれば

$$\overline{\mathcal{E}}_P = \begin{pmatrix} \frac{1}{p_1} & \frac{1}{p_1} + \frac{1}{p_2} & \frac{1}{p_1} + \frac{1}{p_2} + \frac{1}{p_3} & \dots & \frac{1}{p_1} + \frac{1}{p_2} + \frac{1}{p_3} + \dots + \frac{1}{p_k} \\ 0 & \frac{1}{p_2} & \frac{1}{p_2} + \frac{1}{p_3} & \dots & \frac{1}{p_2} + \frac{1}{p_3} + \dots + \frac{1}{p_k} \\ \vdots & \ddots & \frac{1}{p_3} & \dots & \frac{1}{p_3} + \dots + \frac{1}{p_k} \\ \vdots & & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & & \ddots & \frac{1}{p_{k-1}} + \frac{1}{p_k} \\ 0 & \dots & \dots & 0 & \frac{1}{p_k} \end{pmatrix}$$

求める期待値 E (今後 E_P と書くことにする) は、 $\overline{\mathcal{E}}_P$ の最も右上の成分である。(終)

4 人生ゲーム

【参考】必ずしも1歩ずつではなく複数歩進むことができる後戻りしない人生ゲームが2つあるとして、それぞれを表現する確率の行列を P_1, P_2 とし、この2つのゴールとスタートで連結したゲームの確率の行列を P とすると、

P_1, P_2, P は上三角行列でかつ $\hat{P} = \begin{pmatrix} \hat{P}_1 & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & \hat{P}_2 \end{pmatrix}$ と直和に分解する。(P は

P_1, P_2 の直和ではない。) このとき、 $(I - \overline{P})^{-2} \hat{P}$ を計算することにより、 \mathcal{E}_P は、 \mathcal{E}_{P_1} と \mathcal{E}_{P_2} を使って次のように書けることがわかる。

$$\overline{\mathcal{E}}_P = \begin{pmatrix} \overline{\mathcal{E}}_{P_1} & \mathbf{x}_1 \mathbf{y}_2 + \mathbf{y}_1 \mathbf{x}_2 \\ \mathbf{0} & \overline{\mathcal{E}}_{P_2} \end{pmatrix}$$

ここで

$$\mathbf{x}_1 = \overline{\mathcal{E}}_{P_1} \text{の最後の列ベクトル}$$

$$\mathbf{x}_2 = \overline{\mathcal{E}}_{P_2} \text{の最初の行ベクトル}$$

$$\mathbf{y}_1 = \text{すべての要素が1の列ベクトル}$$

$$\mathbf{y}_2 = (I - \overline{P}_2) \overline{\mathcal{E}}_{P_2} \text{の最初の行ベクトル}$$

更に、 y_2 の最終要素は 1 であることも確かめられ、 $E_P = E_{P_1} + E_{P_2}$ が証明できる。また、 \hat{P}_2 が対角行列であるとき、 y_2 はすべての要素が 1 の行ベクトルである。

5 【問題】一般の場合

【問題】スタートから出発しゴールに達するまでのステップ数を賞金とする「人生ゲーム」を考える。ただし、「人生ゲーム」は各ステージを飛ばしたり後戻りしたりする事も許し、1つずつのスタートとゴールを持つ。

人生ゲーム G に対し、その賞金の期待値を E_G と書くことにする。

2つの「人生ゲーム」 G_1 と G_2 があり、 G_1 のゴールと G_2 のスタートを繋いだ新しいゲームを G とする。このとき $E_G = E_{G_1} + E_{G_2}$ を示せ。

6 【解答】一般の場合

【解答(その1)】 G のステージの総数を $k+1$ とし、ステージ1がスタート、ステージ $k+1$ がゴールとする。 (i, j) 成分が「1ステップでステージ i からステージ j に移動する確率」である $k+1$ 次正方行列を P で表すと、第 (i, j) 成分が「 n ステップでステージ i からステージ j に移動する確率」を表す行列は P^n で表わされる。

\bar{P} を P の左上の k 次正方行列、 \vec{P} を P の最後の列の最終成分を除いた k 次元ベクトルとすると、 $P = \begin{pmatrix} \bar{P} & \vec{P} \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ と書ける。

n ステップ目に初めてゴールに達するのは $n-1$ ステップでゴール直前のステージに達し、最後にゴールに移動することと同じなので、第 i ($1 \leq i \leq k$)番目の成分が「第 i ステージから n ステップでゴールに入る確率」を表す k 次元ベクトルは $\bar{P}^n \vec{P}$ で表される。また

$$\sum_{n=0}^{\infty} \bar{P}^n \vec{P} = (\text{各ステージからゴールにたどり着く確率}) = \begin{pmatrix} 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix}$$

であることに注意する。

\vec{e}_P を第 i ($1 \leq i \leq k$)成分が「ステージ i からゴールに移動する間に稼ぐ金額の期待値」である k 次元ベクトルとすると

$$\vec{e}_P = \sum_{n=1}^{\infty} n \bar{P}^{n-1} \vec{P}$$

であり、 E_P はこのベクトルの第1成分に等しい。

さて、 G は G_1, G_2 を連結して作ったゲームなので、それぞれを表現する確率の行列を P, P_1, P_2 とすると

$$P = \begin{pmatrix} \bar{P}_1 & \vec{P}_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & & P_2 & & \end{pmatrix}$$

となっている。このとき

$$\bar{P} = \begin{pmatrix} \bar{P}_1 & R_1 \\ 0 & \bar{P}_2 \end{pmatrix}, \quad \vec{P} = \begin{pmatrix} \mathbf{0} \\ \vec{P}_2 \end{pmatrix}, \quad R_1 \begin{pmatrix} 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix} = \vec{P}_1 \quad \dots (*).$$

である。ここで、 $R_1 = (\vec{P}_1 \quad \mathbf{0} \quad \dots \quad \mathbf{0})$ とおいた。

$$\begin{aligned} \vec{e}_P &= \sum_{n=1}^{\infty} n \begin{pmatrix} \bar{P}_1 & R_1 \\ 0 & \bar{P}_2 \end{pmatrix}^{n-1} \begin{pmatrix} \mathbf{0} \\ \vec{P}_2 \end{pmatrix} \\ &= \sum_{n=1}^{\infty} n \begin{pmatrix} \bar{P}_1^{n-1} & \sum_{i+j=n-1} \bar{P}_1^i R_1 \bar{P}_2^j \\ 0 & \bar{P}_2^{n-1} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \mathbf{0} \\ \vec{P}_2 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \sum_{n=1}^{\infty} n \sum_{i+j=n-1} \bar{P}_1^i R_1 \bar{P}_2^j \vec{P}_2 \\ \sum_{n=1}^{\infty} n \bar{P}_2^n \vec{P}_2 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

このベクトルの下部は \vec{e}_{P_2} に等しい。上部は

$$\begin{aligned} \sum_{n=1}^{\infty} n \sum_{i+j=n-1} \bar{P}_1^i R_1 \bar{P}_2^j \vec{P}_2 &= \sum_{i=0}^{\infty} \sum_{j=0}^{\infty} (i+j) \bar{P}_1^i R_1 \bar{P}_2^j \vec{P}_2 \\ &= \sum_{i=0}^{\infty} \sum_{j=0}^{\infty} i \bar{P}_1^i R_1 \bar{P}_2^j \vec{P}_2 + \sum_{i=0}^{\infty} \sum_{j=0}^{\infty} j \bar{P}_1^i R_1 \bar{P}_2^j \vec{P}_2 \\ &= \sum_{i=0}^{\infty} i \bar{P}_1^i R_1 \sum_{j=0}^{\infty} \bar{P}_2^j + \sum_{i=0}^{\infty} \bar{P}_1^i R_1 \sum_{j=0}^{\infty} j \bar{P}_2^j \vec{P}_2 \\ &= \sum_{i=0}^{\infty} i \bar{P}_1^i R_1 \begin{pmatrix} 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix} + \sum_{i=0}^{\infty} \bar{P}_1^i R_1 \vec{e}_{P_2} \\ &= \sum_{i=0}^{\infty} \bar{P}_1^i \vec{P}_1 + \sum_{i=0}^{\infty} \bar{P}_1^i R_1 \vec{e}_{P_2} \\ &= \vec{e}_{P_1} + \sum_{i=0}^{\infty} \bar{P}_1^i R_1 \vec{e}_{P_2}. \end{aligned}$$

よって

$$\vec{e}_P = \begin{pmatrix} \vec{e}_{P_1} + \sum_{i=0}^{\infty} \bar{P}_1^i R_1 \vec{e}_{P_2} \\ \vec{e}_{P_2} \end{pmatrix} \quad \dots (**).$$

更に

$$\begin{aligned}\sum_{i=0}^{\infty} \overline{P}_1^i R_1 \vec{e}_{P_2} &= \sum_{i=0}^{\infty} \overline{P}_1^i \begin{pmatrix} \vec{P}_1 & \mathbf{0} & \cdots & \mathbf{0} \end{pmatrix} \vec{e}_{P_2} \\ &= \begin{pmatrix} \sum_{i=0}^{\infty} \overline{P}_1^i \vec{P}_1 & \mathbf{0} & \cdots & \mathbf{0} \end{pmatrix} \vec{e}_{P_2} \\ &= \begin{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix} & \mathbf{0} & \cdots & \mathbf{0} \end{pmatrix} \vec{e}_{P_2} \\ &= E_{P_2} \begin{pmatrix} 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix}.\end{aligned}$$

であるから、これを (**) に代入して次が得られる。

$$\vec{e}_P = \begin{pmatrix} \vec{e}_{P_1} + E_{P_2} \begin{pmatrix} 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix} \\ \vec{e}_{P_2} \end{pmatrix}.$$

両辺の第 1 成分を見比べることにより $E_P = E_{P_1} + E_{P_2}$ がわかる。

(注) $R_1 = \begin{pmatrix} \vec{P}_1 & \mathbf{0} & \cdots & \mathbf{0} \end{pmatrix}$ でなくても、(*) を満たしているなら (**) は成立している。