

離散時間マルコフ系における
最大原理について

九州大学 理学部 古川 長 太

§1. 序

制御項を含んだ常微分方程式系や差分方程式系において、評価関数を最大または最小ならしめる最適制御の問題に対しては、最適制御のための必要条件としての最大原理や、最適制御の存在のための十分条件などが、多くの人達によって研究され、事実、それらについての具体的な結果が、個々の問題について詳細に、導かれるに至っている。

一方、Howard, Blackwell で代表されるマルコフ型決定過程における最適化問題に対しては、一般に、ある意味での最適解の存在と最適解の性質が知られているが、最適解の構成に関しては、state, action 共に高々可付番個の場合に限って Howard, Derman などの研究があるのみである。

マルコフ型決定過程で特に有限 stage に限定し、従って、評価関数も有限 stage にわたる利益の期待値の総和となう

杯なものにすると、これは正に、マルコフ過程と云う Noise を含んだ確率的差分方程式系における time fixed の最適制御の問題になる。これに関しては、従来、Bellman の Dynamic Programming formulation による解析が行われて来たが（理論的に explicit な型で解けるとは限らないが）、始めに述べた最適制御の問題との関連において、この system での最適制御のための最大原理について考察してみることは、最適解の構成のための何者かのヒントとしての意味を持つものである。この故に、この報告では、有限 stage の Blackwell model を含むある一般的な確率的差分方程式系に対して、最大原理（正確には最大原理の類似）を導くことを目的とする。

§2. 諸定義と問題の定式化

ここでは、次の杯な確率的差分方程式系と扱う。

$$(2.1) \quad \begin{cases} x_{j+1} = f(\xi_{j+1}, x_j, v_j, \xi_j), & j=1, 2, \dots, N-1, \\ x_1 = c \end{cases}$$

ただし

$x_j \in R^n$: time $t=j$ における n 次元 state vector

$v_j \in V_j \subset R^r$: time $t=j$ における r 次元 control action vector

V_j : time $t=j$ における feasible control action の集合

$\xi_j \in S \subset R^r$: time $t=j$ における r 次元 disturbance vector

ここに次の仮定をおく。

仮定 (I)

$\{\xi_j, 0 \leq j \leq N-1\}$ は state space S 上の離散時間マルコフ過程で、かつ、 $\{\xi_j\}$ の transition probability は定常でなく、一般に ξ_j から ξ_{j+1} への transition probability は time $t=j$ においてとられた control action (そしてそれのみに) に依存する。

x_N の単一成分を $x_N(0)$ で表わすことにし、制御の目的は $E\{x_N(0)\}$ を ξ_0 につき一杯に最小ならしめる $\{u_1, u_2, \dots, u_{N-1}\}$ (ただし u_j は time $t=j$ における control action を表わす関数) を求めることであるとする。ただし、ここでは次の諸定義に見られるように、 $\{u_1, u_2, \dots, u_{N-1}\}$ の class を幾分か限定することにする。

定義 1 u_j を $u_j(\xi_{j-1}, x_j) = v_j$ により定義される $S \times R^m \rightarrow V_j$ なる measurable mapping として、 $u = \{u_1, u_2, \dots, u_{N-1}\}$ を admissible control と云う。

定義 2 admissible control の全体を Γ とする。control u^* が有って、 u^* に対応する trajectory, (2.1) の解が $x^* = \{x_1^*, x_2^*, \dots, x_N^*\}$ であるとするとき、

$$E\{x_N^*(0)\} = \inf_{u \in \Gamma} E\{x_N(0)\} \quad (\xi_0 \text{ につき一杯に})$$

なるとき、 u^* を optimal control と云う。

仮定 (II) f は各 argument につき 2 回連続微分可能

仮定 (III) admissible control u に対応するマルコフ過程を $\{\xi_j\}$, admissible control $\hat{u} = u + \varepsilon \zeta$ (ζ は有界) に対応するマルコフ過程を $\{\hat{\xi}_j\}$ とすると,

$$E\{|\xi_j - \hat{\xi}_j|\} = o(\varepsilon) \quad (j=1, 2, \dots, N-1).$$

§3. 最大原理

神題 仮定 (I) の下で system (2.1) に対する optimal control を $u^* = \{u_1^*, u_2^*, \dots, u_{N-1}^*\}$ とし, u^* に対応する (2.1) の解を $x^* = \{x_1^*, x_2^*, \dots, x_N^*\}$, u^* に対応するマルコフ過程を $\xi^* = \{\xi_1^*, \xi_2^*, \dots, \xi_{N-1}^*\}$ とすれば

$$(3.1) \quad E\{x_N(0) - x_N^*(0) \mid (\xi_{j-1}, x_j) = (\xi_{j-1}^*, x_j^*)\} \geq 0 \quad \text{a.s.}$$

for $j=1, 2, \dots, N-1,$
for all $\xi_0,$

ただし, x_N は任意の admissible control に対応する (2.1) の解の time $t=N$ におけるもの,

が成立する。

(証明)

(3.1) が成立し存在とする。即ち, i ($1 \leq i \leq N-1$), ξ_0, A ($A \subset S \times R^n$), admissible control S が存在して

$$(i) \quad P_{\xi_0} \{(\xi_{i-1}^*, x_i^*) \in A\} > 0$$

(ii) control S に対応する trajectory を \tilde{x} , S に対応する

マルコフ過程を $\hat{\xi} = \{\hat{\xi}_1, \hat{\xi}_2, \dots, \hat{\xi}_{N-1}\}$ とすれば

$$E_{\xi_0} \{ |\hat{x}_N(\omega) - x_N^*(\omega)| \mid (\hat{\xi}_{i-1}, \hat{x}_i) = (\xi_{i-1}^*, x_i^*) \in A \} < 0$$

が成立つ。

次に, admissible control u を定義する。 $u = \{u_1, u_2, \dots, u_{N-1}\}$

$$u_j = \begin{cases} u_j^* & \text{if } j < i \\ u_j^* & \text{if } j \geq i, (\xi_{i-1}^*, x_i^*) \notin A \\ s_j & \text{if } j \geq i, (\xi_{i-1}^*, x_i^*) \in A. \end{cases}$$

故に $(\xi_{i-1}^*, x_i^*) \in A$ の条件の下では, 明らかに, $u = \{u_1^*, u_2^*, \dots, u_{i-1}^*, s_i, s_{i+1}, \dots, s_{N-1}\}$ とする。 u に対応する trajectory を $\hat{x} = \{\hat{x}_1, \hat{x}_2, \dots, \hat{x}_N\}$, u に対応するマルコフ過程を $\hat{\xi} = \{\hat{\xi}_1, \hat{\xi}_2, \dots, \hat{\xi}_{N-1}\}$ とすると, x^*, \hat{x} の定義より次の式が成立つ。

$$(3.2) \quad x_{j+1}^* = f(\xi_{j-1}^*, x_j^*, u_j^*(\xi_{j-1}^*, x_j^*), \xi_j^*), \quad j=1, 2, \dots, N-1.$$

$$(3.3) \quad \hat{x}_{j+1} = f(\hat{\xi}_{j-1}, \hat{x}_j, u_j(\hat{\xi}_{j-1}, \hat{x}_j), \hat{\xi}_j), \quad j=1, 2, \dots, N-1.$$

u の定義より, (3.3) の中, 特に次を得る。

$$\begin{aligned} \hat{x}_2 &= f(\hat{\xi}_0, \hat{x}_1, u_1(\hat{\xi}_0, \hat{x}_1), \hat{\xi}_1) \\ \hat{x}_3 &= f(\hat{\xi}_1, \hat{x}_2, u_2(\hat{\xi}_1, \hat{x}_2), \hat{\xi}_2) \\ &\vdots \\ \hat{x}_i &= f(\hat{\xi}_{i-2}, \hat{x}_{i-1}, u_{i-1}(\hat{\xi}_{i-2}, \hat{x}_{i-1}), \hat{\xi}_{i-1}) \end{aligned}$$

故に, (3.2), (3.3) は $j=1, 2, \dots, i-1$ に対しては equivalent equation である。 故に

$$\hat{\xi}_{i-1} = \xi_{i-1}^*, \quad \hat{x}_i = x_{i-1}^*$$

上の定義より, (3.3) を用いて次を得る.

$$(3.4) \quad (\xi_{i-1}^*, x_i^*) \in A \text{ の条件下で}$$

$$\hat{x}_{j+1} = f(\hat{\xi}_{j-1}, \hat{x}_j, s_j(\hat{\xi}_{j-1}, \hat{x}_j), \xi_j) \quad (j=L, L+1, \dots, N-1)$$

一方, \tilde{x} の定義より

$$(3.5) \quad \tilde{x}_{j+1} = f(\tilde{\xi}_{j-1}, \tilde{x}_j, s_j(\tilde{\xi}_{j-1}, \tilde{x}_j), \tilde{\xi}_j), \quad (j=L, L+1, \dots, N-1)$$

故に (3.4), (3.5) より

$$(3.6) \quad E\{\hat{x}_N(\omega) \mid (\xi_{i-1}^*, x_i^*) \in A\} = E\{\tilde{x}_N(\omega) \mid (\tilde{\xi}_{i-1}, \tilde{x}_i) = (\xi_{i-1}^*, x_i^*) \in A\}$$

次に

$$(3.7) \quad E\{\hat{x}_N(\omega) \mid (\xi_{i-1}^*, x_i^*) \in A\} = E\{\hat{x}_N(\omega) \mid (\xi_{i-1}^*, x_i^*) = (\tilde{\xi}_{i-1}, \tilde{x}_i) \in A\}$$

故に (3.6), (3.7) より

$$(3.8) \quad E\{\hat{x}_N(\omega) - \tilde{x}_N(\omega) \mid (\xi_{i-1}^*, x_i^*) = (\tilde{\xi}_{i-1}, \tilde{x}_i) \in A\} = 0$$

また,

$$\begin{aligned} & E_{\xi_0}\{\hat{x}_N(\omega) - x_N^*(\omega) \mid (\xi_{i-1}^*, x_i^*) \in A\} \\ &= E_{\xi_0}\{\hat{x}_N(\omega) - \tilde{x}_N(\omega) \mid (\xi_{i-1}^*, x_i^*) = (\tilde{\xi}_{i-1}, \tilde{x}_i) \in A\} \\ &= E_{\xi_0}\{\hat{x}_N(\omega) - \tilde{x}_N(\omega) \mid (\xi_{i-1}^*, x_i^*) = (\tilde{\xi}_{i-1}, \tilde{x}_i) \in A\} \\ &\quad + E_{\xi_0}\{\tilde{x}_N(\omega) - x_N^*(\omega) \mid (\xi_{i-1}^*, x_i^*) = (\tilde{\xi}_{i-1}, \tilde{x}_i) \in A\} \\ &= E_{\xi_0}\{\tilde{x}_N(\omega) - x_N^*(\omega) \mid (\xi_{i-1}^*, x_i^*) = (\tilde{\xi}_{i-1}, \tilde{x}_i) \in A\} \quad (\because (3.8)) \\ &< 0 \quad (\because (ii)) \end{aligned}$$

即ち

$$(3.9) \quad E_{\xi_0}\{\hat{x}_N(\omega) - x_N^*(\omega) \mid (\xi_{i-1}^*, x_i^*) \in A\} < 0$$

$$E_{\xi_0} \{ \hat{x}_N(\omega) - x_N^*(\omega) \} = E_{\xi_0} \{ \hat{x}_N(\omega) - x_N^*(\omega) \mid (\xi_{N-1}^*, x_{N-1}^*) \in A \} P_{\xi_0} \{ (\xi_{N-1}^*, x_{N-1}^*) \in A \} \\ + E_{\xi_0} \{ \hat{x}_N(\omega) - x_N^*(\omega) \mid (\xi_{N-1}^*, x_{N-1}^*) \notin A \} P_{\xi_0} \{ (\xi_{N-1}^*, x_{N-1}^*) \notin A \}$$

上式右辺の第2項における $E_{\xi_0} \{ \quad \}$ は大の定義により0であるから、(i)及び(3.9)により

$$E_{\xi_0} \{ \hat{x}_N(\omega) - x_N^*(\omega) \} < 0$$

$$\therefore E_{\xi_0} \{ \hat{x}_N(\omega) \} < E_{\xi_0} \{ x_N^*(\omega) \}$$

これは、 u^* が optimal なることに反する。故に(3.1)は成立する。
(補題証明終り)

u^* を optimal control とし、 x^* を u^* に対応する trajectory とする。
 F_j を次の式で定義する。

$$F_j \equiv \frac{\partial f(\xi_{j-1}, x_j, u_j, \xi_j)}{\partial x_j} + \frac{\partial f(\xi_{j-1}, x_j, u_j, \xi_j)}{\partial \xi_j} \cdot \frac{\partial u_j}{\partial \xi_j} \Bigg|_{\substack{x_j = x_j^*, \xi_j = \xi_j^*, \\ u_j = u_j^*, \xi_{j-1} = \xi_{j-1}^*, \\ v_j = v_j^*}}$$

ただし、 $v_j^* = u_j^*(\xi_{j-1}^*, x_j^*)$ 、 ξ^* は u^* に対応するマルコフ過程とする。

次に、stochastic n-vector p_j を定義する。

$$(3.10) \quad \begin{cases} p_{j-1}^T = p_j^T F_j, & 2 \leq j \leq N-1, \\ p_{N-1}^T = (1, 0, 0, \dots, 0) \end{cases}$$

更に、

$$H_j(p_j, \xi_{j-1}, x_j, u_j, \xi_j) \equiv p_j^T f(\xi_{j-1}, x_j, u_j, \xi_j)$$

とおく。

定理 仮定 (I), (II), (III) を仮定する。

(2.1) に対する optimal control u^* が存在し、かつ、 u^* は x に関して (a, a.) 2 回連続微分可能であるとする。

\Rightarrow

次の (i), (ii) を満たす (3.10) の解 p_1, p_2, \dots, p_{N-1} が存在する：

$$(i) \quad E \left\{ H_{N-1}(p_{N-1}, \xi_{N-2}^*, x_{N-1}^*, u_{N-1}, \xi_{N-1}) \mid (\xi_{N-2}^*, x_{N-1}^*) \right\} \\ \geq E \left\{ H_{N-1}(p_{N-1}, \xi_{N-2}^*, x_{N-1}^*, u_{N-1}^*, \xi_{N-1}^*) \mid (\xi_{N-2}^*, x_{N-1}^*) \right\} \quad \text{a. s.}$$

(ii) $1 \leq j \leq N-2$ に対しては

$$u_j^* + \varepsilon \zeta_j \in \Gamma_j \quad (\varepsilon > 0 \text{ とし } \zeta_j \text{ は有界}), \quad \varepsilon > 0$$

$$\Rightarrow E \left\{ H_j(p_j, \xi_{j-1}^*, x_j^*, u_j^* + \varepsilon \zeta_j, \xi_j) \mid (\xi_{j-1}^*, x_j^*) \right\} + o(\varepsilon) \\ \geq E \left\{ H_j(p_j, \xi_{j-1}^*, x_j^*, u_j^*, \xi_j^*) \mid (\xi_{j-1}^*, x_j^*) \right\} \quad \text{a. s.}$$

(証明)

$$\varepsilon > 0 \text{ とし, } \zeta = \{\zeta_1, \zeta_2, \dots, \zeta_{N-1}\} \in u_j^* + \varepsilon \zeta_j \in \Gamma_j \quad (1 \leq j \leq N-1)$$

有界有界関数とする。

$$r \equiv \text{the largest integer } i \text{ such that } 1 \leq i \leq N-1 \text{ and } P_i \{ \zeta_i(\xi_{i-1}^*, x_i^*) = 0 \} < 1,$$

$\tilde{x} = \{\tilde{x}_0, \tilde{x}_1, \dots, \tilde{x}_N\}$ は $u^* + \varepsilon \zeta$ に対応する trajectory とする。

Case $r = N-1$

$$E \left\{ \tilde{x}_N(0) - x_N^*(0) \mid (\xi_{N-2}^*, \tilde{x}_{N-1}) = (\xi_{N-2}^*, x_{N-1}^*) \right\}$$

$$= E \left\{ f^0(\tilde{\xi}_{N-2}, \tilde{\chi}_{N-1}, u_{N-1}^*(\tilde{\xi}_{N-2}, \tilde{\chi}_{N-1}) + \varepsilon \zeta_{N-1}(\tilde{\xi}_{N-2}, \tilde{\chi}_{N-1}), \tilde{\xi}_{N-1}) \right. \\ \left. - f^0(\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*, u_{N-1}^*(\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*), \xi_{N-1}^*) \mid (\tilde{\xi}_{N-2}, \tilde{\chi}_{N-1}) = \right. \\ \left. (\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*) \right\}$$

(ただし f^0 は f の第 1 成分)

$$= E \left\{ f^0(\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*, u_{N-1}^*(\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*) + \varepsilon \zeta_{N-1}(\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*), \xi_{N-1}^*) \right. \\ \left. - f^0(\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*, u_{N-1}^*(\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*), \xi_{N-1}^*) \mid (\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*) \right\}$$

ここに、仮定より $P_Y \{ \zeta_{N-1}(\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*) = 0 \} < 1$ だから、上式は恒等的に 0 ではない。更に、 $f^0 = P_{N-1}^T f$ を用いて

$$= E \left\{ P_{N-1}^T [f(\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*, u_{N-1}^*(\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*) + \varepsilon \zeta_{N-1}(\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*), \xi_{N-1}^*) \right. \\ \left. - f(\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*, u_{N-1}^*(\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*), \xi_{N-1}^*) \mid (\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*) \right\}$$

故に補題により

$$E \left\{ P_{N-1}^T f(\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*, u_{N-1}^*(\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*) + \varepsilon \zeta_{N-1}(\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*), \xi_{N-1}^*) \mid (\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*) \right\} \\ \geq E \left\{ P_{N-1}^T f(\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*, u_{N-1}^*, \xi_{N-1}^*) \mid (\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*) \right\} \quad a.s.$$

即ち

$$E \left\{ H_{N-1}(P_{N-1}, \xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*, u_{N-1}^*(\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*) + \varepsilon \zeta_{N-1}(\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*), \xi_{N-1}^*) \mid (\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*) \right\} \\ \geq E \left\{ H_{N-1}(P_{N-1}, \xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*, u_{N-1}^*, \xi_{N-1}^*) \mid (\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*) \right\} \quad a.s.$$

これは、 $u_{N-1}^* + \varepsilon \zeta_{N-1} \in \Gamma_{N-1}$ なるすべての $u_{N-1}^* + \varepsilon \zeta_{N-1}$ に對して成立。故に

$$E \left\{ H_{N-1}(P_{N-1}, \xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*, u_{N-1}, \xi_{N-1}^*) \mid (\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*) \right\} \\ \geq E \left\{ H_{N-1}(P_{N-1}, \xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*, u_{N-1}^*, \xi_{N-1}^*) \mid (\xi_{N-2}^*, \chi_{N-1}^*) \right\} \quad a.s.$$

Case $\Gamma = N-2$

admissible control $\hat{u} = \{\hat{u}_1, \hat{u}_2, \dots, \hat{u}_{N-1}\} \in \mathcal{U}$ のように定義する。

$$\begin{cases} \hat{u}_j = u_j^* + \varepsilon \zeta_j, & 1 \leq j \leq N-2 \\ \hat{u}_{N-1} = u_{N-1}^*. \end{cases}$$

\hat{u} に対応する trajectory を \hat{x} , 変位過程を $\hat{\xi}$ とする。

$$\begin{aligned} \hat{x}_N - x_N^* &= f(\hat{\xi}_{N-2}, \hat{x}_{N-1}, \hat{u}_{N-1}(\hat{\xi}_{N-2}, \hat{x}_{N-1}), \hat{\xi}_{N-1}) \\ &\quad - f(\xi_{N-2}^*, x_{N-1}^*, u_{N-1}^*(\xi_{N-2}^*, x_{N-1}^*), \xi_{N-1}^*) \\ &= f(\hat{\xi}_{N-2}, \hat{x}_{N-1}, u_{N-1}^*(\hat{\xi}_{N-2}, \hat{x}_{N-1}), \hat{\xi}_{N-1}) \\ &\quad - f(\xi_{N-2}^*, x_{N-1}^*, u_{N-1}^*(\xi_{N-2}^*, x_{N-1}^*), \xi_{N-1}^*) \\ &= F_{N-1}(\hat{x}_{N-1} - x_{N-1}^*) + G_{N-2}(\hat{\xi}_{N-2} - \xi_{N-2}^*) + G_{N-1}(\hat{\xi}_{N-1} - \xi_{N-1}^*) \\ &\quad + o(|\hat{x}_{N-1} - x_{N-1}^*|) + o(|\hat{\xi}_{N-2} - \xi_{N-2}^*|) + o(|\hat{\xi}_{N-1} - \xi_{N-1}^*|) \end{aligned}$$

故に仮定(III)を用いて

$$\begin{aligned} &E \left\{ \hat{x}_N(0) - x_N^*(0) \mid (\hat{\xi}_{N-3}, \hat{x}_{N-2}) = (\xi_{N-3}^*, x_{N-2}^*) \right\} \\ &= E \left\{ P_{N-2}^T \left[f(\hat{\xi}_{N-3}, x_{N-2}^*, u_{N-2}^* + \varepsilon \zeta_{N-2}, \hat{\xi}_{N-2}) \right. \right. \\ &\quad \left. \left. - f(\xi_{N-3}^*, x_{N-2}^*, u_{N-2}^*, \xi_{N-2}^*) \right] \mid (\xi_{N-3}^*, x_{N-2}^*) \right\} \\ &\quad + o(\varepsilon) \end{aligned}$$

故に補題により

$$\begin{aligned} &E \left\{ H_{N-2}(P_{N-2}, \xi_{N-3}^*, x_{N-2}^*, u_{N-2}^* + \varepsilon \zeta_{N-2}, \hat{\xi}_{N-2}) \mid (\xi_{N-3}^*, x_{N-2}^*) \right\} \\ &\quad + o(\varepsilon) \\ &\geq E \left\{ H_{N-2}(P_{N-2}, \xi_{N-3}^*, x_{N-2}^*, u_{N-2}^*, \xi_{N-2}^*) \mid (\xi_{N-3}^*, x_{N-2}^*) \right\} \end{aligned}$$

故に $\gamma = N-2$ について (ii) が成立する。他の場合も同様にして
証明出来る。(定理証明終り)

§4. Remarks.

注意1 §3 で証明を与えた定理は、正しい意味の最大原理で
はなく、 ε -maximum principle とおなうべき近似的なもので
ある。 $\{\xi_j\}$ の間に dependency がなく、 $\{\xi_j\}$ が互に独立に、而
も同一分布に従うことを仮定すれば、system (2.1) の f の
 x および ξ に関する線型性と、optimal control の線型性 (a.s.
の意味で) の条件が有れば、§3 の定理の代りに、正しい意
味での最大原理の成立することが証明出来る。所が、我々の
system では $\{\xi_j\}$ に dependency が有るために (たとえマルコ
フであるにせよ)、上記の仮定からだけでは最大原理は成立し
ない。最大原理を成立させるためには、更に強い条件、た
とえば ξ に関する線型性を仮定すれば十分である。

注意2 §1 で、我々の formulation が有限 stage の Black-
well model を含むことを述べたが、そのためには、特に
 $n=1$ とし、 $f(\xi_{j-1}, x_j, v_j, \xi_j) = x_j + \gamma(\xi_{j-1}, v_j, \xi_j)$
とおけば、system (2.1) で $E\{x_N(0)\}$ を最大をらしめる
問題は直ちに、Blackwell の有限 stage dynamic programming
になる。

