

## Hw4

14 de março de 2024

16:57

$$\begin{aligned} \text{a)} \quad \hat{I} &= E_{\pi} [c_t + (1-\gamma) \hat{I}] \\ &= E_{\pi} [c_t + (1-\gamma) \hat{I}] \quad \left. \begin{array}{l} \text{assuming } \hat{I} = \bar{I} \\ \text{from the fixed equation} \end{array} \right\} \\ &= E_{\pi} \left[ c_t + (1-\gamma) \frac{c_{\pi}}{1-\gamma} \right] \\ &= E_{\pi} [c_t - c_{\pi}] \\ &= E_{\pi} [c_t] - c_{\pi} \quad , \text{ valor esperado do custo segundo } \pi \text{ e } c_{\pi} \\ &= c_{\pi} - c_{\pi} = 0_{//} \end{aligned}$$

b)  $\dot{E}_t = \frac{d}{dt} E_t = \frac{1}{2} \times 2 \times (\bar{r}^{(u)} - \bar{r}^{(n)}) \times \frac{d}{dt} (\bar{r}^{(u)} - \bar{r}^{(n)})$   $\xrightarrow{\text{constant no tempo}}$

$$= (\bar{r}^{(u)} - \bar{r}^{(n)}) (\bar{r} - 0) = \bar{r} (\bar{r}^{(u)} - \bar{r}^{(n)})$$

$$\bar{r}^{(u)} = \frac{c_{\pi}}{1-\gamma} \quad (=) \quad c_{\pi} = (1-\gamma) \bar{r}^{(n)}$$

$$\dot{E}_t = E_{\pi} [c_t + (\gamma-1) \bar{r}^{(u)}] (\bar{r}^{(u)} - \bar{r}^{(n)}) = (c_n + (\gamma-1) \bar{r}^{(u)}) (\bar{r}^{(u)} - \bar{r}^{(n)}) = ((1-\gamma) \bar{r}^{(n)} + (\gamma-1) \bar{r}^{(u)}) (\bar{r}^{(u)} - \bar{r}^{(n)}) = (1-\gamma) (\bar{r}^{(n)} - \bar{r}^{(u)}) (\bar{r}^{(u)} - \bar{r}^{(n)}) = -(1-\gamma) (\bar{r}^{(n)} - \bar{r}^{(u)})^2$$

$0 \leq \gamma \leq 1, \text{ logo } (1-\gamma) \geq 0$

$\dot{E}_t \leq 0$

c) No exercício anterior, concluímos que  $\dot{E}_t \leq 0$ , o que significa que  $E_t$  é decrescente.  
 Sendo  $E_t = \frac{1}{2} (y_t^H - \pi)^2$ ,  $E_t$  pode ser vista como o erro entre o cost-to-go obtido e o da política  $\pi$ .  
 Como o  $\dot{E}_t$  é calculado utilizando TD(0), concluímos que este tem ótimos resultados, convergindo para o valor de cost-to-go ótimo, mesmo sem considerar qualquer observação, ao contrária das restantes TD( $\lambda$ ).