

1 Модель 3

Модель представляет из себя задачу домохозяйства на рынке ипотеки. Домохозяйство может расходовать средства на потребление $C(t) = \frac{M(t)}{\theta(t)}$. Задача рассматривается на горизонте $t \in [0, T]$, $T \rightarrow \infty$. Весь рассматриваемый временной интервал делится на 3 части. τ - момент, когда домохозяйство берет ипотеку, $\hat{T} + \tau$ - момент, когда ипотека погашена. То, что оптимизируется состоит из трех слагаемых, каждое из которых суммирует полезность на этих трех отрезках. $Co(V)$ - полезность от обладания квартирой. Калибруется по отношению к потреблению на основании макроданных. V - стоимость квартиры, F - первоначальный взнос, x_1, x_2, x_3 - состояние домохозяйства (его богатство), отличия между разными переменными состояния в ДУ, которые задают траекторию (см систему ниже). A - платеж по ипотеке, $A = A(r_M, \hat{T}, V, F)$, \hat{T} - срок ипотеки, r_M - ставка по ипотеке. Задача решается при помощи отдельных подзадач, которые решаются при помощи принципа максимума Понтрягина, для каждой подзадачи находится экстремаль и в итоге решается общая задача, в которой функционал объединен.

$$J = J_1 + J_2 + J_3 = \int_0^\tau \left(\frac{M}{\theta}\right)^\alpha e^{-\delta t} dt + \int_\tau^{\hat{T}+\tau} \left(\frac{M}{\theta} + Co(V)\right)^\alpha e^{-\delta t} dt + \int_{\hat{T}+\tau}^T \left(\frac{M}{\theta} + Co(V)\right)^\alpha e^{-\delta t} dt \quad (1)$$

$$\begin{cases} \frac{dx_1}{dt} = S - \frac{M}{\theta} + r(x_1 - M) \\ x_1(0) = x_0, \quad x_1(\tau) = F + \theta S \\ \frac{dx_2}{dt} = S - A - \frac{M}{\theta} + r(x_2 - M) \\ x_2(\tau) = x_1(\tau) - F = \theta S \\ \frac{dx_3}{dt} = S - \frac{M}{\theta} + r(x_3 - M) \\ x_3(\tau + \hat{T}) = x_2(\tau + \hat{T}) \\ x_3(T) = 0 \end{cases} \quad (2)$$

1.1 Подзадача 1

$$J_1 = \int_0^\tau \left(\frac{M}{\theta}\right)^\alpha e^{-\delta t} dt \xrightarrow{M \geq 0} \max \quad (3)$$

$$\frac{dx_1}{dt} = S - \frac{M}{\theta} + r(x_1 - M) \quad (4)$$

$$x_1(0) = x_0, \quad x_1(\tau) = F + \theta S \quad (5)$$

Решаем задачу (3-5):

$$\frac{d\varphi_1}{dt} = (\delta - r)\varphi_1 \quad \rightarrow \quad \varphi_1(t) = \varphi_1^0 e^{(\delta-r)t}$$

$$\mathcal{H} = \left(\frac{M}{\theta}\right)^\alpha + \varphi_1 \left(S - \frac{M}{\theta} + r(x_1 - M)\right)$$

Условие максимума:

$$\frac{\partial \mathcal{H}}{\partial M} = \frac{\alpha}{\theta} \left(\frac{M}{\theta}\right)^{\alpha-1} - \varphi_1 \left(\frac{1+r\theta}{\theta}\right) = 0$$

$$M^* = \theta \left(\frac{\alpha}{1+r\theta} \frac{1}{\varphi_1^0} \right)^{\frac{1}{1-\alpha}} e^{-\frac{\delta-r}{1-\alpha}t}$$

Подставляем условие максимума на M в уравнение для \dot{x}_1 .

$$\frac{dx_1}{dt} = S - \left(\frac{\alpha}{(1+r\theta)^\alpha} \frac{1}{\varphi_1^0} \right)^{\frac{1}{1-\alpha}} e^{-\frac{\delta-r}{1-\alpha}t} + rx_1$$

Решением данного уравнения при начальном условии $x_1(0) = x_0$ является:

$$x_1(t) = \left(\frac{\alpha}{(1+r\theta)^\alpha} \frac{1}{\varphi_1^0} \right)^{\frac{1}{1-\alpha}} \frac{1-\alpha}{\delta-r\alpha} \left(e^{-\frac{\delta-r}{1-\alpha}t} - e^{rt} \right) + \frac{S}{r} (e^{rt} - 1) + x_0 e^{rt} \quad (6)$$

Мы также можем найти значение для φ_1^0 из краевого условия $x_1(\tau) = \theta S + F$.

$$\left(\frac{1}{\varphi_1^0} \right)^{\frac{1}{1-\alpha}} = \frac{\delta-r\alpha}{1-\alpha} \left(\frac{\alpha}{(1+r\theta)^\alpha} \right)^{-\frac{1}{1-\alpha}} \frac{(\theta S + F - \frac{S}{r}(e^{r\tau} - 1) - x_0 e^{r\tau})}{e^{-\frac{\delta-r}{1-\alpha}\tau} - e^{r\tau}} \quad (7)$$

Тогда значение J_1 :

$$\begin{aligned} J_1 &= \int_0^\tau \left(\frac{M}{\theta} \right)^\alpha e^{-\delta t} dt = \\ &= \left(\frac{1-\alpha}{\delta-r\alpha} \right)^{1-\alpha} (1+r\theta)^{-\alpha} \left(x_0 + \frac{S}{r} - \left(\frac{S}{r} + \theta S + F \right) e^{-r\tau} \right)^\alpha \left(1 - e^{-\frac{\delta-r\alpha}{1-\alpha}\tau} \right)^{1-\alpha} \end{aligned} \quad (8)$$

1.2 Подзадача 2

$$J_2 = \int_\tau^{\tau+\hat{T}} \left(\frac{M}{\theta} + Co(V) \right)^\alpha e^{-\delta t} dt \xrightarrow{M \geq 0} \max \quad (9)$$

$$\frac{dx_2}{dt} = S - A - \frac{M}{\theta} + r(x_2 - M) \quad (10)$$

$$x_2(\tau) = x_1(\tau) - F = \theta S \quad (11)$$

Решаем задачу (9-11):

$$\frac{d\varphi_2}{dt} = (\delta - r)\varphi_2 \implies \varphi_2(t) = \varphi_2^0 e^{(\delta-r)(t-\tau)}$$

$$\mathcal{H} = \left(\frac{M}{\theta} + Co(V) \right)^\alpha + \varphi_2 \left(S - A - \frac{M}{\theta} + r(x_2 - M) \right)$$

Условие максимума:

$$\frac{\partial \mathcal{H}}{\partial M} = \frac{\alpha}{\theta} \left(\frac{M}{\theta} + Co(V) \right)^{\alpha-1} - \varphi_2 \left(\frac{1+r\theta}{\theta} \right) = 0$$

$$M^* = \theta \left(\frac{\alpha}{1+r\theta} \frac{1}{\varphi_2^0} \right)^{\frac{1}{1-\alpha}} e^{-\frac{\delta-r}{1-\alpha}(t-\tau)} - \theta Co(V)$$

Подставим M^* в уравнение для \dot{x}_2 .

$$\frac{dx_2}{dt} = S - A - \frac{M}{\theta} + r(x_2 - M) = S - A - \left(\frac{\alpha}{(1+r\theta)^\alpha} \frac{1}{\varphi_2^0} \right)^{\frac{1}{1-\alpha}} e^{-\frac{\delta-r}{1-\alpha}(t-\tau)} + Co(V)(1+r\theta) + rx_2$$

С учетом начального ограничения $x_2(\tau) = \theta S$:

$$\begin{aligned} x_2(t) = & \left(\frac{S}{r} + \frac{Co(V)(1+r\theta)}{r} - \frac{A}{r} \right) (e^{r(t-\tau)} - 1) + \theta S e^{r(t-\tau)} + \\ & + \left(\frac{\alpha}{(1+r\theta)^\alpha} \frac{1}{\varphi_2^0} \right)^{\frac{1}{1-\alpha}} \frac{1-\alpha}{\delta-r\alpha} (e^{-\frac{\delta-r}{1-\alpha}(t-\tau)} - e^{r(t-\tau)}) \end{aligned} \quad (12)$$

Найдем J_2 :

$$J_2 = \int_{\tau}^{\tau+\hat{T}} \left(\frac{M}{\theta} + Co(V) \right)^{\alpha} e^{-\delta t} dt = \left(\frac{\alpha}{1+r\theta} \frac{1}{\varphi_2^0} \right)^{\frac{\alpha}{1-\alpha}} \frac{1-\alpha}{\delta-r\alpha} \left(1 - e^{-\frac{\delta-r\alpha}{1-\alpha}\hat{T}} \right) e^{-\delta\tau} \quad (13)$$

1.3 Подзадача 3

$$J_3 = \int_{\tau+\hat{T}}^T \left(\frac{M}{\theta} + Co(V) \right)^{\alpha} e^{-\delta t} dt \xrightarrow{M \geq 0} \max \quad (14)$$

$$\frac{dx_3}{dt} = S - \frac{M}{\theta} + r(x_3 - M) \quad (15)$$

$$x_3(\tau + \hat{T}) = x_2(\tau + \hat{T}) \quad (16)$$

$$x_3(T) = 0 \quad (17)$$

Решаем задачу (14-17).

$$\varphi_3(t) = \varphi_3^0 e^{(\delta-r)(t-\tau-\hat{T})}$$

$$\mathcal{H} = \left(\frac{M}{\theta} + Co(V) \right)^{\alpha} + \varphi_3 \left(S - \frac{M}{\theta} + r(x_3 - M) \right)$$

Условие максимума:

$$\frac{\partial \mathcal{H}}{\partial M} = \frac{\alpha}{\theta} \left(\frac{M}{\theta} + Co(V) \right)^{\alpha-1} - \varphi_3 \left(\frac{1+r\theta}{\theta} \right) = 0$$

$$M^* = \theta \left(\frac{\alpha}{1+r\theta} \frac{1}{\varphi_3^0} \right)^{\frac{1}{1-\alpha}} e^{-\frac{\delta-r}{1-\alpha}(t-\tau-\hat{T})} - \theta Co(V)$$

Подставим в дифференциальное уравнение для x_3 :

$$\frac{dx_3}{dt} = S - \left(\frac{\alpha}{(1+r\theta)^\alpha} \frac{1}{\varphi_3^0} \right)^{\frac{1}{1-\alpha}} e^{-\frac{\delta-r}{1-\alpha}(t-\tau-\hat{T})} + Co(V)(1+r\theta) + rx_3$$

Выражение для $x_2(\tau + \hat{T})$:

$$\begin{aligned} x_2(\tau + \hat{T}) = & \left(\frac{S}{r} + \frac{Co(V)(1+r\theta)}{r} - \frac{A}{r} \right) (e^{r\hat{T}} - 1) + \theta S e^{r\hat{T}} + \\ & + \left(\frac{\alpha}{(1+r\theta)^\alpha} \frac{1}{\varphi_2^0} \right)^{\frac{1}{1-\alpha}} \frac{1-\alpha}{\delta-r\alpha} \left(e^{-\frac{\delta-r}{1-\alpha}\hat{T}} - e^{r\hat{T}} \right) \end{aligned} \quad (18)$$

Выражение для $x_3(\tau + \hat{T})$:

$$x_3(\tau + \hat{T}) = \left(\frac{\alpha}{(1+r\theta)^\alpha} \frac{1}{\varphi_3^0} \right)^{\frac{1}{1-\alpha}} \frac{1-\alpha}{\delta-r\alpha} - \frac{S}{r} - \frac{(1+r\theta)Co(V)}{r} + \hat{c}_3 e^{r(\tau+\hat{T})} \quad (19)$$

С учетом начального ограничения $x_3(\tau + \hat{T}) = x_2(\tau + \hat{T})$

$$\begin{aligned} x_3(t) = & \theta S e^{r(t-\tau)} + \left(\frac{S}{r} + \frac{Co(V)(1+r\theta)}{r} \right) (e^{r(t-\tau)} - 1) + \frac{A}{r} (e^{r(t-\tau-\hat{T})} - e^{r(t-\tau)}) + \\ & + \left(\frac{\alpha}{(1+r\theta)^\alpha} \frac{1}{\varphi_2^0} \right)^{\frac{1}{1-\alpha}} \frac{1-\alpha}{\delta-r\alpha} \left(e^{-\frac{\delta-r\alpha}{1-\alpha}\hat{T}} e^{r(t-\tau)} - e^{r(t-\tau)} \right) + \\ & + \left(\frac{\alpha}{(1+r\theta)^\alpha} \frac{1}{\varphi_3^0} \right)^{\frac{1}{1-\alpha}} \frac{1-\alpha}{\delta-r\alpha} \left(e^{-\frac{\delta-r}{1-\alpha}(t-\tau-\hat{T})} - e^{r(t-\tau-\hat{T})} \right) \end{aligned} \quad (20)$$

$x_3(T) = 0$, $x_3(T)e^{-rT} = 0$. Пусть $T \rightarrow \infty$, тогда:

$$\begin{aligned} & \left(\theta S + \frac{S}{r} + \frac{Co(V)(1+r\theta)}{r} - \frac{A}{r} \right) e^{-rT} + \frac{A}{r} e^{-r(\tau+\hat{T})} + \\ & + \frac{1-\alpha}{\delta-r\alpha} \left[\left(\frac{\alpha}{(1+r\theta)^\alpha} \frac{1}{\varphi_2^0} \right)^{\frac{1}{1-\alpha}} \left(e^{-\frac{\delta-r\alpha}{1-\alpha}\hat{T}} e^{-rT} - e^{-rT} \right) - \left(\frac{\alpha}{(1+r\theta)^\alpha} \frac{1}{\varphi_3^0} \right)^{\frac{1}{1-\alpha}} e^{-r(\tau+\hat{T})} \right] = 0 \end{aligned} \quad (21)$$

Найдем J_3 :

$$J_3 = \int_{\tau+\hat{T}}^T \left(\frac{M}{\theta} + Co(V) \right)^\alpha e^{-\delta t} dt = \left(\frac{\alpha}{1+r\theta} \frac{1}{\varphi_3^0} \right)^{\frac{\alpha}{1-\alpha}} \frac{1-\alpha}{\delta-r\alpha} \left(e^{-\delta(\tau+\hat{T})} - e^{\frac{\alpha(\delta-r)}{1-\alpha}(\tau+\hat{T})} e^{-\frac{\delta-r\alpha}{1-\alpha}T} \right) \quad (22)$$

Учитывая $T \rightarrow \infty$:

$$J_3 = \left(\frac{\alpha}{1+r\theta} \frac{1}{\varphi_3^0} \right)^{\frac{\alpha}{1-\alpha}} \frac{1-\alpha}{\delta-r\alpha} e^{-\delta(\tau+\hat{T})} \quad (23)$$

Из (21) можно найти:

$$\begin{aligned} \left(\frac{1}{\varphi_3^0}\right)^{\frac{1}{1-\alpha}} &= \frac{\delta - r\alpha}{1 - \alpha} \left(\frac{\alpha}{(1+r\theta)^\alpha}\right)^{-\frac{1}{1-\alpha}} \left[\left(\theta S + \frac{S}{r} + \frac{Co(V)(1+r\theta)}{r} - \frac{A}{r}\right) e^{r\hat{T}} + \frac{A}{r} + \right. \\ &\quad \left. + \frac{1-\alpha}{\delta - r\alpha} \left(\frac{\alpha}{(1+r\theta)^\alpha} \frac{1}{\varphi_2^0}\right)^{\frac{1}{1-\alpha}} \left(e^{-\frac{\delta-r}{1-\alpha}\hat{T}} - e^{r\hat{T}}\right) \right] \end{aligned} \quad (24)$$

Можно подставить (24) в (23):

$$\begin{aligned} J_3 &= \left(\frac{1-\alpha}{\delta - r\alpha}\right)^{1-\alpha} (1+r\theta)^{-\alpha} e^{-\delta(\tau+\hat{T})} \left[\left(\theta S + \frac{S}{r} + \frac{Co(V)(1+r\theta)}{r} - \frac{A}{r}\right) e^{-r\hat{T}} + \frac{A}{r} + \right. \\ &\quad \left. + \frac{1-\alpha}{\delta - r\alpha} \left(\frac{\alpha}{(1+r\theta)^\alpha} \frac{1}{\varphi_2^0}\right)^{\frac{1}{1-\alpha}} \left(e^{-\frac{\delta-r}{1-\alpha}\hat{T}} - e^{r\hat{T}}\right) \right]^\alpha \end{aligned} \quad (25)$$

1.4 Общая задача

$$J = J_1 + J_2 + J_3 \xrightarrow[\tau \geq 0, \varphi_2^0]{} \max \quad (26)$$

Подставим (8), (13), (25) в (26):

$$\begin{aligned} J &= \left(\frac{1-\alpha}{\delta - r\alpha}\right)^{1-\alpha} (1+r\theta)^{-\alpha} \left(x_0 + \frac{S}{r} - \left(\frac{S}{r} + \theta S + F\right) e^{-r\tau}\right)^\alpha \left(1 - e^{-\frac{\delta-r\alpha}{1-\alpha}\tau}\right)^{1-\alpha} + \\ &\quad + \left(\frac{\alpha}{1+r\theta} \frac{1}{\varphi_2^0}\right)^{\frac{\alpha}{1-\alpha}} \frac{1-\alpha}{\delta - r\alpha} \left(1 - e^{-\frac{\delta-\alpha r}{1-\alpha}\hat{T}}\right) e^{-\delta\tau} + \\ &\quad + \left(\frac{1-\alpha}{\delta - r\alpha}\right)^{1-\alpha} (1+r\theta)^{-\alpha} e^{-\delta(\tau+\hat{T})} \left[\left(\theta S + \frac{S}{r} + \frac{Co(V)(1+r\theta)}{r} - \frac{A}{r}\right) e^{-r\hat{T}} + \frac{A}{r} + \right. \\ &\quad \left. + \frac{1-\alpha}{\delta - r\alpha} \left(\frac{\alpha}{(1+r\theta)^\alpha} \frac{1}{\varphi_2^0}\right)^{\frac{1}{1-\alpha}} \left(e^{-\frac{\delta-r}{1-\alpha}\hat{T}} - e^{r\hat{T}}\right) \right]^\alpha \xrightarrow[\tau \geq 0, \varphi_2^0]{} \max \end{aligned} \quad (27)$$

Выпишем условия первого порядка:

$$\begin{aligned} \frac{\partial J}{\partial \tau} &= \left(\frac{1-\alpha}{\delta - \alpha r}\right)^{1-\alpha} (1+r\theta)^{-\alpha} \left[(\delta - \alpha r) \left(x_0 + \frac{S}{r} - \left(\frac{S}{r} + \theta S + F\right) e^{-r\tau}\right)^\alpha \left(1 - e^{-\frac{\delta-\alpha r}{1-\alpha}\tau}\right)^{-\alpha} e^{-\frac{\delta-\alpha r}{1-\alpha}\tau} + \right. \\ &\quad + \alpha r \left(\frac{S}{r} + \theta S + F\right) \left(x_0 + \frac{S}{r} - \left(\frac{S}{r} + \theta S + F\right) e^{-r\tau}\right)^{\alpha-1} \left(1 - e^{-\frac{\delta-\alpha r}{1-\alpha}\tau}\right)^{1-\alpha} e^{-r\tau} - \\ &\quad \left. - \delta e^{\delta(\tau+\hat{T})} \left[\left(\theta S + \frac{S}{r} + \frac{Co(V)(1+r\theta)}{r} - \frac{A}{r}\right) e^{-r\hat{T}} + \frac{A}{r} + \frac{1-\alpha}{\delta - r\alpha} \left(\frac{\alpha}{(1+r\theta)^\alpha} \frac{1}{\varphi_2^0}\right)^{\frac{1}{1-\alpha}} \left(e^{-\frac{\delta-r}{1-\alpha}\hat{T}} - e^{r\hat{T}}\right) \right]^\alpha \right] - \\ &\quad - \delta \left(\frac{\alpha}{1+r\theta} \frac{1}{\varphi_2^0}\right)^{\frac{\alpha}{1-\alpha}} \frac{1-\alpha}{\delta - r\alpha} \left(1 - e^{-\frac{\delta-\alpha r}{1-\alpha}\hat{T}}\right) e^{-\delta\tau} = 0 \end{aligned} \quad (28)$$

$$\begin{aligned}
\frac{\partial J}{\partial \varphi_2^0} = & \frac{\alpha}{\delta - \alpha r} \left[\left(\frac{\alpha}{1 + r\theta} \right)^{\frac{\alpha}{1-\alpha}} \left(e^{-\frac{\delta - r\alpha}{1-\alpha} \hat{T}} - 1 \right) e^{-\delta \tau} (\varphi_2^0)^{-\frac{1}{1-\alpha}} + \left(\frac{1 - \alpha}{\delta - \alpha r} \right)^{2-\alpha} (1 + r\theta)^{1-\alpha} \left(\frac{\alpha}{1 + r\theta} \right)^{\frac{1}{1-\alpha}} \right. \\
& \cdot \left(e^{-\frac{\delta - r}{1-\alpha} \hat{T}} - e^{r\hat{T}} \right) e^{-\delta(\tau + \hat{T})} \left[\left(\theta S + \frac{S}{r} + \frac{Co(V)(1 + r\theta)}{r} - \frac{A}{r} \right) e^{-r\hat{T}} + \frac{A}{r} + \right. \\
& \left. \left. + \frac{1 - \alpha}{\delta - r\alpha} \left(\frac{\alpha}{(1 + r\theta)^\alpha} \frac{1}{\varphi_2^0} \right)^{\frac{1}{1-\alpha}} \left(e^{-\frac{\delta - r}{1-\alpha} \hat{T}} - e^{r\hat{T}} \right) \right]^{\alpha-1} (\varphi_2^0)^{-\frac{2-\alpha}{1-\alpha}} \right] = 0 \tag{29}
\end{aligned}$$