

# Mathematics for Economists

## Kapitel 9 – Kontrolteori: Grundlæggende metoder

Eric Hillebrand

Institut for Økonomi  
og  
CREATES  
Aarhus Universitet

## Disposition Kapitel 9

- Introduktion (9.1, 9.2)
- Regularitetsbetingelser (9.3)
- Standardproblemet (9.4)
- **Skyggepriser og den adjungerede funktion (9.6)**
- **Tilstrækkelige betingelser (9.7)**
- Problemer udtrykt i nutidsværdi (9.9)
- Ubegrænset periode (9.11)

## **9.6 Skyggepriser og den adjungerede funktion**

## 9.6 Skyggepriser og den adjungerede funktion

Hamilton-funktionen er

$$H = f(t, x, u) + p(t)g(t, x, u).$$

Betragt et kort interval  $[t, t + \Delta t]$ . På dette interval har vi

$$\Delta x \approx g(t, x, u)\Delta t,$$

og derfor

$$H\Delta t = f(t, x, u)\Delta t + p(t)g(t, x, u)\Delta t \approx f(t, x, u)\Delta t + p(t)\Delta x.$$

$H\Delta t$  er den kumulative øjeblikkelige profit påintervallet  $[t, t + \Delta t]$  og  $p(t)\Delta x$  er bidraget fra kapitalforandringen  $\Delta x$ .

Dette er et argument for, at  $p(t)$  kan fortolkes som alternativomkostninger. En forandring i bibetingelsen, som giver dynamikken af  $x$ , medfører en forandring på beløbet  $p$  i objektfunktionen.

## 9.6 Skyggepriser og den adjungerede funktion

### Økonomisk fortolkning

Betragt et firma der maksimerer profit på et planlægningsinterval  $[t_0, t_1]$ . Tilstanden af firmaet i punkt  $t$  er beskrevet ved kapitalapparatet  $x(t)$ . I hvert punkt  $t$  kan firmaet styre dets øjeblikkelige profit  $f(t, x(t), u(t))$  og forandringen i den fremtidige kapital. Antag at firmaet kan vælge kontrolfunktionen  $u(t)$  inden for visse grænser, således at  $u(t) \in U = [u_0, u_1]$ . Totalprofiten i perioden  $[t_0, t_1]$  er

$$\int_{t_0}^{t_1} f(t, x(t), u(t)) dt$$

Forandringsraten i kapital afhænger af den nuværende kapital og af  $u(t)$ . Derved fås

$$\dot{x}(t) = g(t, x(t), u(t)), \quad x(t_0) = x_0$$

med  $x_0$  som givet kapitalapparat i  $t = t_0$ . Kontrolfunktionen  $u(t)$  styrer ikke kun den øjeblikkelige profit, men gennem DL'en også forandringen i kapital og derved den fremtidige kapital, som igen forandrer totalprofiten. Den adjungerede funktion  $p(t)$  giver **skyggeprisen** for kapitalvariablen  $x(t)$ , fordi  $p(t)$  måler det marginale bidrag af kapitalen til profit.

## **9.7 Tilstrækkelige betingelser**

## 9.7 Tilstrækkelige betingelser

Maksimumsprincippet giver **nødvendige betingelser**. Indtil her har vi brugt Mangasarian for **tilstrækkelighed**.

### Teorem (Mangasarian)

Betragt standardproblemet (9.4.1)-(9.4.3) med et interval i  $\mathbb{R}$  som kontrolregion  $U$ . Antag at det tilladte par  $(x^*, u^*)$  opfylder alle betingelser i maksimumsprincippet (9.4.5)-(9.4.7), med den tilhørende adjungerede funktion  $p(t)$  og  $p_0 = 1$ . Der gælder at hvis

$$H(t, x, u, p) \text{ er konkav mht. } (x, u) \text{ for hvert } t \in [t_0, t_1],$$

så løser parret  $(x^*, u^*)$  problemet. Hvis  $H$  er streng konkav i  $(x, u)$ , såer  $(x^*, u^*)$  den entydige løsning.

## 9.7 Tilstrækkelige betingelser

### Bemærkning

Hvis  $U$  er et åbent interval, så implicerer konkaviteten af  $H$  i  $u$  at maksimeringsbetingelsen (9.4.5) er ensbetydende med

$$\left. \frac{\partial H}{\partial u} \right|_{(x^*, u^*)} = 0.$$

Konkaviteten i  $(x, u)$  er opfyldt hvis, f.eks.,  $f$  og  $pg$  er konkave i  $(x, u)$  eller  $f$  er konkav og  $g$  lineær i  $(x, u)$ .



## 9.7 Tilstrækkelige betingelser

- Antag at  $U = [u_0, u_1]$ . Hvis  $u^* \in (u_0, u_1)$ , så gælder

$$\left. \frac{\partial H}{\partial u} \right|_{(x^*, u^*)} = 0.$$

- hvis  $u^* = u_0$ ,

$$\left. \frac{\partial H}{\partial u} \right|_{(x^*, u^*)} \leq 0,$$

fordi ellers kunne vi vælge en  $u$  til højre for  $u_0$  og forøge  $H$ .

- Hvis  $u^* = u_1$ ,

$$\left. \frac{\partial H}{\partial u} \right|_{(x^*, u^*)} \geq 0,$$

fordi ellers kunne vi vælge en  $u$  til venstre for  $u_1$  og forøge  $H$ .

## 9.7 Tilstrækkelige betingelser

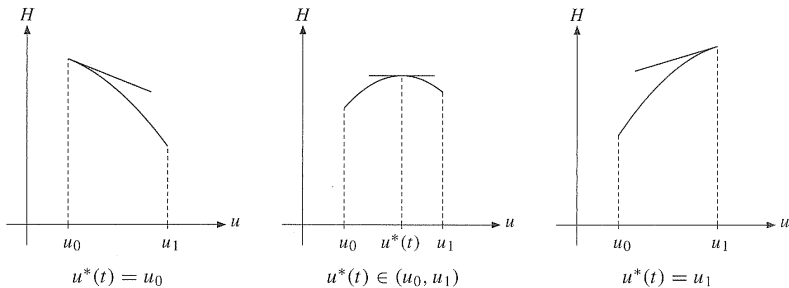


Figure 1

## 9.7 Tilstrækkelige betingelser

I mange økonomiske modeller er Hamilton-funktionen ikke konkav. Arrow foreslog en svagere konkavitetsbetingelse: Lad

$$\hat{H}(t, x, p) = \max_{u \in U} H(t, x, u, p)$$

hvor vi antager at maksimummet over  $u$  findes i hvert tre-tupel  $(x, u, p)$ . Funktionen  $\hat{H}(t, x, p)$  kaldes for den **maksimerede Hamilton-funktion**. Det kan vises at:

### Teorem (9.7.2, Arrows tilstrækkelige betingelse)

Antag at  $(x^*(t), u^*(t))$  er et tilladt par for standardproblemet med slutbetingelser (9.4.1)–(9.4.3) der opfylder alle krav fra maksimumsprincippet, med  $p(t)$  som adjungerede funktion. Antag derudover at

$$\hat{H}(t, x, p(t)) \text{ er konkav i } x \text{ for hvert } t \in [t_0, t_1].$$

Så løser  $(x^*(t), u^*(t))$  problemet.