

اینجا زیر

نرخ افزایش ثروت:  $\dot{k}(t) = g(k(t), c(t), t)$

چون افق برنامه‌ریزی ما لحظه‌ای نیست، می‌خواهیم مطلوبیت یک دوره را بهینه کنیم.

حرف، انتی ب مسیر  $c(t)$  به نحوی است که میانگین  $v$  را در طول یک دوره بهینه کند.

$$\max_{\{c(t)\}} \int_0^T v(k(t), c(t), t) dt$$

(a)  $\dot{k}(t) = g(k(t), c(t), t)$  قانون حرکت

(b)  $k(0) = k_0$  شرط اولیه

(c)  $e^{-\bar{r}(T) \cdot T} k(T) \geq 0$  شرط پایانی

&  $\bar{r}(T) = \frac{1}{T} \int_0^T r(t) dt$

$$e^{-\bar{r}(T) \cdot T} k(T) \geq 0$$

$$k(T) \geq 0$$

شرط (c) چر می‌گوید؟  
الف)  $T < \infty$  یعنی آخر اینستا و مقروض نباشی

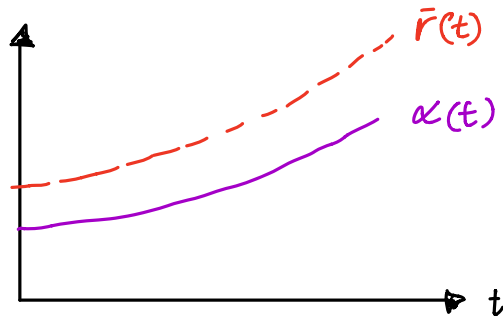
No dying in debt!

$$\lim_{T \rightarrow \infty} e^{-\bar{r}(T) \cdot T} \cdot k(T) \geq 0$$

(ب)  $T = \infty$

یعنی می‌توانیم همواره مقروض باشیم به شرطی که نرخ بازپس دادن واکمتر از  $\bar{r}(t)$

در هر نقطه باشد.  $k(t) = -a e^{\alpha(t)t}$  ,  $\alpha(t) > 0$  ,  $\alpha(t) < \bar{r}(t)$



$$\Rightarrow \lim_{T \rightarrow \infty} e^{-\bar{r}(T)T} \cdot -a e^{\alpha(T)T} = \lim_{T \rightarrow \infty} -a \cdot e^{-(\bar{r}(T) - \alpha(T)) \cdot T} = 0$$

برای مقایسه، یکبار دیگر بنده از استیلا را بررسی کنیم:

$$\begin{aligned} \max f(x) \\ \text{s.t. } g(x) \geq 0 \end{aligned} \Rightarrow \mathcal{L} \triangleq f(x) + \lambda g(x) \Rightarrow \begin{cases} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial x} = 0 \\ \lambda g(x) = 0 \quad \lambda \geq 0 \quad g \geq 0 \end{cases}$$

متمم‌کنی

بهمین رویکرد بررسی کنیم، شرط (c) شرطی استیلا است. ولی شرط (a) به ازای هر نقطه باید رعایت شود. در نتیجه، به جای یک  $\mu$  کلیتاً، به ازای هر نقطه یک  $\mu(t)$  خواهیم داشت!

$$\Rightarrow \mathcal{L} = \int_0^T v(k(t), c(t), t) dt + \int_0^T \mu(t) (g(k(t), c(t), t) - \dot{k}(t)) dt + v e^{-\bar{r}(T)T} k(T)$$

$$(v e^{-\bar{r}(T)T} k(T) = 0, v \geq 0, e^{-\bar{r}(T)T} k(T) \geq 0) \quad \text{متمم‌کنی است}$$

ارزش تغییر در سرمایه به واسطه مطلوبیت

$$\Rightarrow L = \int_0^T [v(k(t), c(t), t) + \underbrace{\mu(t) g(k(t), c(t), t)}_{\text{ارز غیر مستقیم مصرف در مطلوبیت (تعیین ک)}}] dt$$

$$- \int_0^T \mu(t) \dot{k}(t) dt + v e^{-\bar{r}(T)T} k(T)$$

$\Rightarrow H(k(t), c(t), t) : v(k(t), c(t), t) + \mu(t) g(k(t), c(t), t)$   
 Hamiltonian Function نمایانگر ارزش مصرف در مطلوبیت نقطه ای

$$\begin{aligned} - \int_0^T \mu(t) \dot{k}(t) dt &= - \mu(t) k(t) \Big|_0^T + \int_0^T \dot{\mu}(t) k(t) dt \\ &= - \mu(T) k(T) + \mu(0) k(0) + \int_0^T \dot{\mu}(t) k(t) dt \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow L &= \int_0^T (H(k(t), c(t), t) + \dot{\mu}(t) k(t)) dt + \mu(0) k_0 \\ &\quad + (v e^{-\bar{r}(T)T} - \mu(T)) k(T) \end{aligned}$$

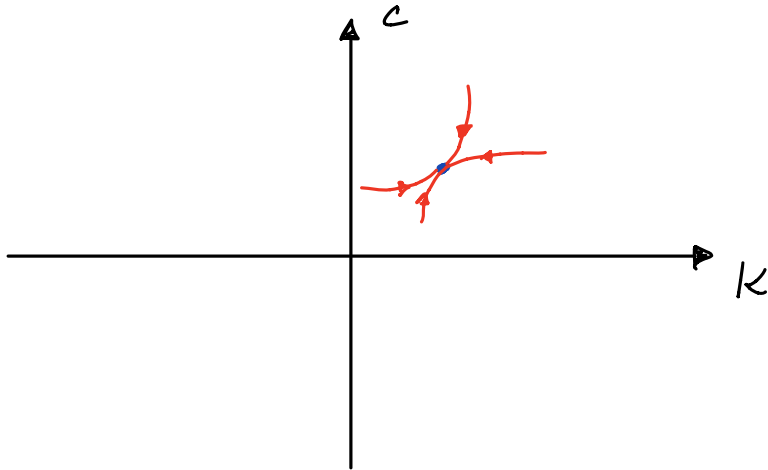
$$\text{FOC : } \overset{(1)}{\frac{\partial L}{\partial k(t)} = 0}, \quad \overset{(2)}{\frac{\partial L}{\partial c(t)} = 0}, \quad \overset{(3)}{\frac{\partial L}{\partial k(T)} = 0}$$

1:  $\frac{\partial H}{\partial k} + \dot{\mu} = 0$  ,  $\dot{k} = g(k, c, t)$  (معادلات ادیلر) شرط لازم "برای جواب مسئله بهینه از پویا"

2:  $\frac{\partial H}{\partial c} = 0$  (اصل ماکسیمم)

3:  $v e^{-\bar{r}(T)T} = \mu(T)$  ,  $\begin{cases} v e^{-\bar{r}(T)T} k(T) = 0 \\ e^{-\bar{r}(T)T} k(T) \geq 0 \quad v \geq 0 \end{cases} \Rightarrow \mu(T) k(T) = 0$  (شرط تکانه‌ای)

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial H}{\partial c} = 0 \\ \frac{\partial H}{\partial k} = -\dot{\mu} \\ \dot{k} = g(k, c, t) \end{array} \right. \quad \left. \begin{array}{l} \text{سه معادله سه مجهول} \\ \text{مجهول برای } \mu \text{ را حذف} \\ \text{می کنیم} \end{array} \right\} \quad \left\{ \begin{array}{l} \dot{c} = h(k, c) \\ \dot{k} = g(k, c) \end{array} \right. \quad \begin{array}{l} \text{دستگاه معادلات} \\ \text{(غیر خطی) صفی برای} \end{array}$$



$W(t)$  : ثروت خانوار

$$\dot{W}(t) = rW(t) + S(t)$$

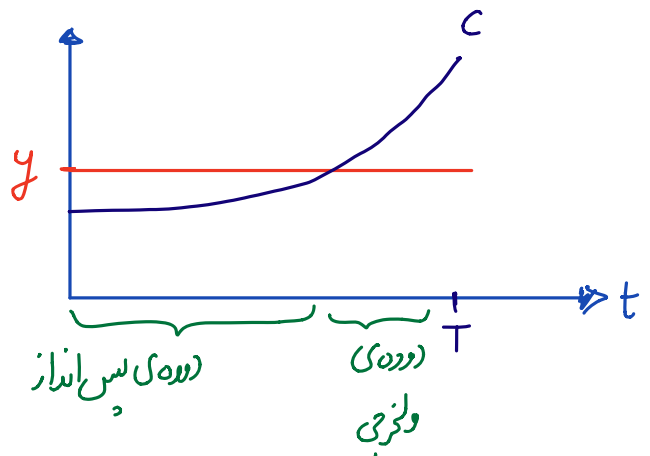
$y$  : درآمد ثابت

$y = S(t) + C(t)$  : صرف + پس انداز

$$W(0) = W(T) = 0$$

$$\text{utility} : \max \int_0^T \log(C(t)) dt$$

مسئله : مصرف خانوار :



$$\left\{ \begin{array}{l} V(w, c, t) = \ln C(t) \\ \dot{w}(t) = rw(t) + y - c(t) \\ w(0) = 0 \\ w(T) = 0 \end{array} \right.$$

$$\Rightarrow H_t = \ln C_t + \mu_t (rw_t + y - c_t)$$

$$\frac{\partial H_t}{\partial C_t} = 0 \Rightarrow \frac{1}{C_t} - \mu_t = 0 \Rightarrow \dot{C}_t \mu_t + C_t \dot{\mu}_t = 0 \quad (1)$$

$$\frac{\partial H_t}{\partial w_t} = -\dot{\mu}_t \Rightarrow r\mu_t = -\dot{\mu}_t \Rightarrow \frac{-\dot{\mu}_t}{\mu_t} = r \quad (2)$$

$$\dot{w}_t = rw_t + y - c_t$$

$$1, 2 \Rightarrow \frac{\dot{C}}{C} = r \Rightarrow C(t) = C_0 e^{rt}$$

$$\Rightarrow \dot{w} = rw + (y - c_0 e^{rt}) \Rightarrow w(t) = w_0 e^{rt} + e^{rt} \int_0^t e^{-rs} (y - c_0 e^{rs}) ds$$

$$\Rightarrow w(t) = e^{rt} \left[ y \int_0^t e^{-rs} ds - c(0) \int_0^t ds \right] = e^{rt} \left[ y \underbrace{\left( \frac{-1}{r} e^{-rs} \right) \Big|_0^t}_{\frac{y}{r} (1 - e^{-rt})} - c(0) t \right]$$

$$\Rightarrow w(t) = e^{rt} \left( \frac{y}{r} (1 - e^{-rt}) - c(0) t \right)$$

$$w(T) = 0 \Rightarrow c(0) = \frac{y}{rT} (1 - e^{-rT}) \Rightarrow c(t) = \underline{\underline{\frac{y}{rT} (1 - e^{-rT}) e^{rt}}}$$