

$$8) \quad dX_t = (\mu_t - \rho X_t) dt + \sigma X_t dW_t$$

$$E \left(rX_T - \int_0^T e^{-ct} u_t dt \right) \rightarrow \max$$

пусть $v(t, x) = \sup_{\pi \in A(x, t)} E \left(rX_T - \int_t^T e^{-cs} u_s ds \right)$
 $\pi \in A(x, t)$ — допустимые стратегии (управления в момент t , $X_t = x$)

пусть $f \in C^{1,2}([0, T] \times \mathbb{R}_+)$
 $f(T, x) = r x$

рассм. $V_t = f(t, X_t) - \int_0^t e^{-cs} u_s ds$,

и пусть $X_0 = x$.

Если для всех стратегий это супермартинал, то

$$E X_T = E \left(rX_T - \int_0^T e^{-ct} u_t dt \right) \leq f(0, x) = E V_0$$

Если для какой-то стратегии это мартинал, то для нее:

$$E \left(rX_T - \int_0^T e^{-ct} u_t dt \right) = f(0, x) \Rightarrow V(0, x) = f(0, x)$$

Используем правило Ито:

$$dV_t = \underbrace{\left(\frac{\partial f}{\partial t} + \frac{1}{2} \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} \sigma^2 X_t^2 + \frac{\partial f}{\partial x} (\mu_t - \rho X_t) - e^{-ct} u_t \right)}_{\equiv L u_t f(t, X_t)} dt + \frac{\partial f}{\partial x} \sigma X_t dW_t$$

отсюда упр-е Беллмана:

$$\boxed{\sup_u \left(\frac{\partial f}{\partial t} + \frac{1}{2} \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} \sigma^2 x^2 + \frac{\partial f}{\partial x} (\mu - \rho x) - e^{-ct} u \right) = 0.} \quad \leftarrow \text{other.}$$