

Università degli Studi di Milano-Bicocca - Laurea Magistrale in Matematica

Esame di metodi matematici per l'analisi economica – controllo ottimo

12 Settembre 2022

Cognome: _____ nome: _____

1. (6 punti) Si risolva il seguente problema con il metodo variazionale

$$\begin{cases} \min_u T \\ \dot{x} = x + \frac{3}{u} \\ x(0) = 1 \\ x(T) = 2 \\ u \geq 3 \end{cases}$$

2. (6 punti) Si risolva il seguente problema con il metodo della Programmazione Dinamica:

$$\begin{cases} \min_u \int_0^2 (x - u) dt + x(2) \\ \dot{x} = 1 + u^2 \\ x(0) = 1 \end{cases}$$

In order to solve BHJ equation, we suggest to find the solution in the family of functions
 $\mathcal{F} = \{V(t, x) = A + Bt + Ct^2 + D \ln(3 - t) + E(3 - t)x, \text{ with } A, B, C, D, E \text{ constants}\}.$

3. (6 punti) Si consideri il seguente problema di controllo ottimo autonomo

$$\begin{cases} J(\mathbf{u}) = \int_{t_0}^{t_1} f(\mathbf{x}, \mathbf{u}) dt + \psi(\mathbf{x}(t_1)) \\ \dot{\mathbf{x}} = g(\mathbf{x}, \mathbf{u}) \\ \mathbf{x}(t_0) = \boldsymbol{\alpha} \\ \max_{\mathbf{u} \in \mathcal{C}} J(\mathbf{u}) \\ \mathcal{C} = \{\mathbf{u} : [t_0, t_1] \rightarrow U \subset \mathbb{R}^k, \mathbf{u} \text{ ammissibile}\} \end{cases}$$

con t_0 e t_1 fissati.

- i. Nelle ipotesi che il control set U sia compatto e che f , g e ψ siano limitate e Lipschitz rispetto a \mathbf{x} uniformemente rispetto a \mathbf{u} , si provi che la funzione valore è limitata e Lipschitz;
- ii. si consideri l'equazione di Bellmann-Hamilton-Jacobi: il fatto che la funzione valore sia Lipschitz che conseguenze ha? Si introduca la nozione di soluzione viscosa per il sistema di Bellmann-Hamilton-Jacobi, motivando la necessità di tale definizione;
- iii. sia $V \in C^1$; si provi che essere soluzione del sistema di Bellmann-Hamilton-Jacobi é equivalente a essere soluzione viscosa per il sistema di Bellmann-Hamilton-Jacobi.

4. (6 punti) Nel contesto della teoria dei giochi differenziali di cattura-evasione, si consideri il modello “the lady in the lake”:

$$\begin{cases} \text{Man (P): } \min_{u_1} |\theta(T)| & \text{Lady (E): } \max_{u_2} |\theta(T)| \\ |u_1| \leq 1 & \\ \dot{\theta} = \frac{v_E \sin u_2}{r} - \frac{u_1}{R} & \\ \dot{r} = v_E \cos u_2 & \\ r(0) = 0, r(T) = R & \end{cases}$$

con v_E fissato in $(0, 1)$, $R > 0$ fissato e $T > 0$ libero.

- i. Si illustri il modello proposto, introducendo le variabili di stato, i controlli, la dinamica, il target set; si costruisca il game set;
- ii. si determini un equilibrio di Nash per il problema proposto. In particolare è richiesto lo studio sulla possibilità che i due giocatori realizzino il loro pay off, cioè del segno di $\theta(T^*)$ al tempo ottimo di uscita T^* .

5. (6 punti) Si consideri il seguente problema di controllo ottimo

$$\begin{cases} \max_{\mathbf{u}} \int_0^{\infty} f(t, \mathbf{x}, \mathbf{u}) dt \\ \dot{\mathbf{x}} = g(t, \mathbf{x}, \mathbf{u}) \\ \mathbf{x}(0) = \boldsymbol{\alpha} \end{cases} \quad (1)$$

- i. Si consideri il controesempio di Halkin

$$\begin{cases} \max_u J(u) \\ J(u) = \int_0^{\infty} (1-x)u dt \\ \dot{x} = (1-x)u \\ x(0) = 0 \\ 0 \leq u \leq 1 \end{cases}$$

e si mostri che esistono dei controlli ottimi il cui moltiplicatore λ^* è tale che $\lim_{t \rightarrow \infty} \lambda^*(t) \neq 0$;

- ii. con opportune ipotesi, si enunci una condizione sufficiente di ottimalità per il problema (1);
- iii. nel caso in cui la running cost nel problema (1) sia $e^{-rt} f(t, \mathbf{x}, \mathbf{u})$, con $r > 0$ fissato, si introducano la Hamiltoniana corrente H^c e il moltiplicatore corrente; si scrivano il principio del massimo e l'equazione aggiunta per H^c e si provino queste nuove relazioni.