

1

CONTROLLO OTTIMALE IN ECONOMIA

(2) $f(u_1) = Au_1 + B$
 costi di produzione / quantità di tempo

(2) bis $0 \leq u_1 \leq U_1$

max capacità di prod. con la struttura attuale.

(3) $\eta(x) = Mx + N$
 costi di magazzinaggio / quantità di tempo

(3) bis $0 \leq x \leq \bar{X}$

\bar{X} è ^{il} max limite di scorte compatibili con la struttura attuale.

(4) $D(u_2)$ costi di distribuzione.

Si può interpretare come costi di pubblicità per differenziare i prodotti che sono differenziabili sul prezzo.

L'ipotesi più semplice è che si
abbia $\mathcal{V}(u_2)$ lineare, del tipo.

$$(4)a. \quad \mathcal{V}(u_2) = C u_2 + D$$

$$C, D > 0$$

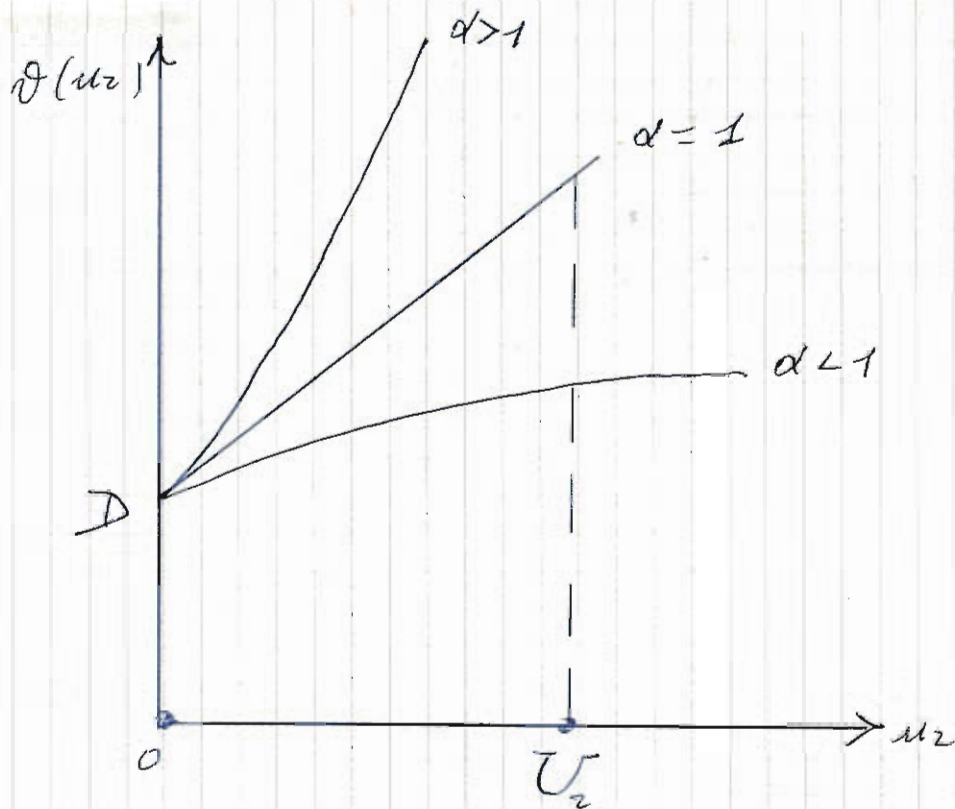
$$(4)b \quad 0 \leq u_2 \leq U_2$$

D rappresenta i costi fissi di
distribuzione. U_2 la quota
massima di mercato raggiungibile
(senza cambiare la struttura
attuale).

Si può pensare ad una
legge più sofisticata del tipo

$$(4)c \quad \mathcal{V}(u_2) = C (u_2 + 1)^\alpha + [D - C]$$

che dà luogo alle curve dei costi
del tipo



Una sola equazione cinematica:

$$(5) \quad \dot{x} = u_1 - u_2$$

velocità di avanzamento della ruota

Facciamo l'ipotesi semplificativa
che non ci sia scivolo. Il problema

è di ricavare il minimo della funzione

$$(j) \quad J = \int_0^T I dt + p^* x(T)$$

ove si ha:

T = orizzonte temporale (finito)

p^* prezzo previsto di liquidazione
delle rente finali.

$$(6) \quad I = p u_2 - \gamma(u_1) - \eta(x) - \vartheta(u_2)$$

La funzione di Hamilton H è data da

$$(7) \quad \underline{H} = H + \eta(u_2 - u_1)$$

$$(7) \text{ si } \quad H = -Mx - N - B + \\ + u_1 \{ \gamma - A \} + \\ + u_2 \{ p - \eta \} - \vartheta(u_2)$$

Nella ipotesi semplice $d=1$, date
dalla (4) a n. la funzione

$$(7) \text{ter} \quad H = -Mx - N - B - D + \\ + u_1 \{ y - A \} + \\ + u_2 \{ p - y - C \}$$

Equazioni nella variabile duale

$$(8) \quad -y = \frac{\partial H}{\partial x} = -M$$

o sia

$$(8) \text{bis} \quad y = Mt + y_0$$

Condizioni iniziali e finali

x_0 livello iniziale della
scelta; con

$$(9) \quad X \geq x_0 \geq 0$$

$$(10)_a \quad \xi = x(\tau)$$

livello finale della scelta

$$X \geq \xi \geq 0.$$

Ovviamente se non si fissa il livello
finale, ma si lascia tale livello libero
si ottiene.

$$(9)_b \quad y(\tau) \cdot x(\tau) \{X - x(\tau)\} = 0$$

annullo fissato solo la risposta di arrivo.

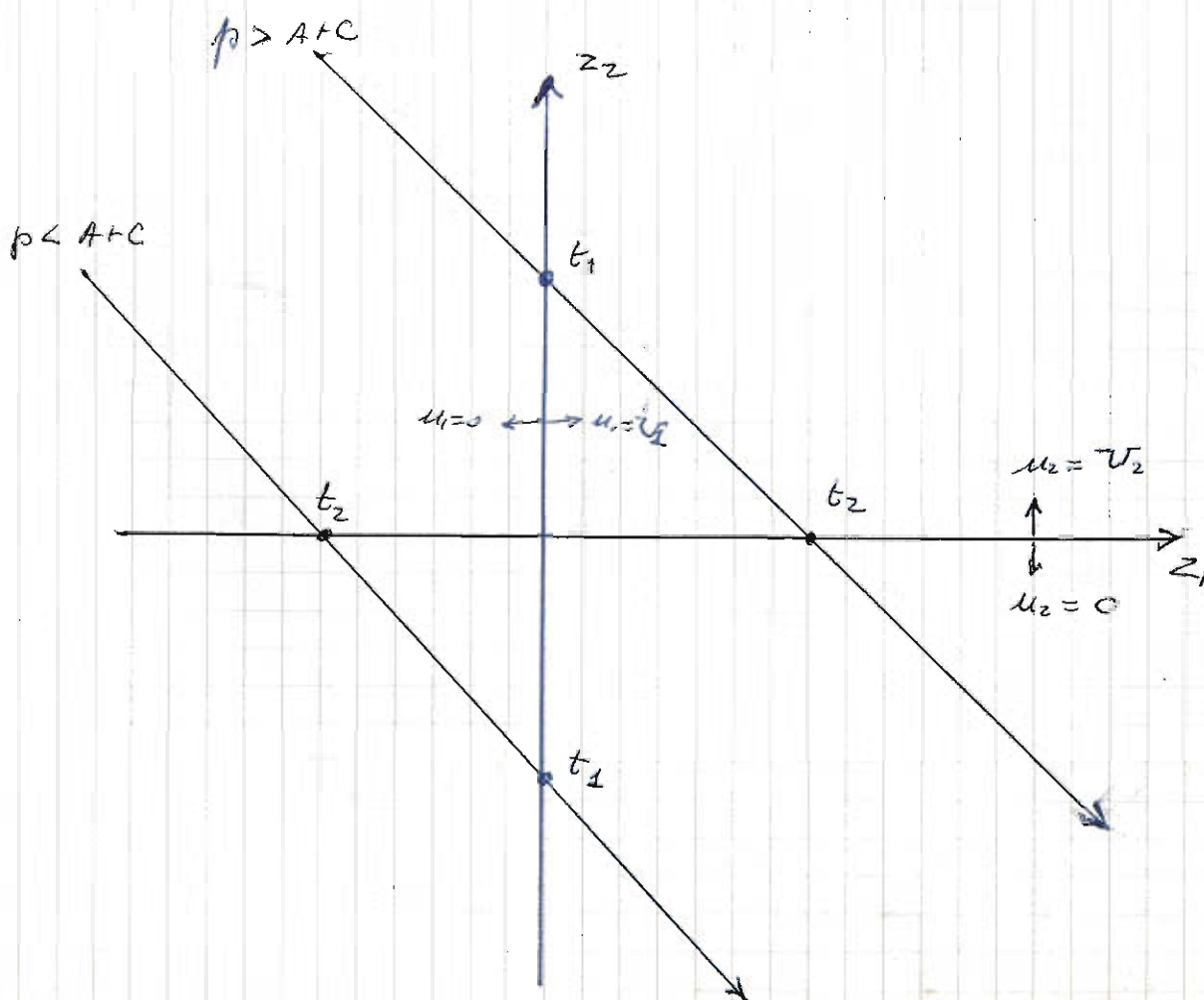
Analisi dei coefficienti di u_1 e u_2
nella funzione H (7) con pag. 6}

Poniamo

$$(10) \quad \begin{cases} z_1 = y - A \\ z_2 = p - y - C \end{cases}$$

h. la quindi:

$$(11) \quad z_1 + z_2 = p - (A + C)$$



N.B. Le rette

$$z_1 + z_2 = p - (A+C)$$

sono pendenze in senso discendente al crescere del tempo, in forza della

(8) bis (pg. 6) che dà

$$(8) \text{ bis} \quad y = Mc + y_0.$$

Prendiamo ora t_1 e t_2 rispettivamente gli istanti in cui z_1 e z_2 cambiano segno in la

$$(12) \quad \begin{cases} t_1 = \frac{1}{M_1} [A - y_0] \\ t_2 = \frac{1}{M_2} [p - C - y_0] \end{cases}$$

avendosi:

$$(13) \quad \left\{ \begin{array}{l} t_1 < t_2 \quad \longleftrightarrow \quad p > A+C \\ t_1 > t_2 \quad \longleftrightarrow \quad p < A+C \end{array} \right.$$

$$(14) \quad \left\{ \begin{array}{l} t_1 < t_2 \quad \longleftrightarrow \quad p > A+C \\ t_1 > t_2 \quad \longleftrightarrow \quad p < A+C \end{array} \right.$$

In corrispondenza si hanno quindi
gli switchings:

$$(15) \quad \text{in } t_1 \quad u_1 \text{ passa da } 0 \text{ ad } V_1$$

$$(16) \quad \text{in } t_2 \quad u_2 \quad " \quad " \quad V_2 \text{ a } 0$$

che danno luogo alle equazioni
esplicite di u_1 ed u_2 in funzione del
tempo

$$(17) \quad \left\{ \begin{array}{l} u_1(t) = V_1 \{ 1 + \operatorname{sgn}(t-t_1) \} / 2 \\ u_2(t) = V_2 \{ 1 - \operatorname{sgn}(t-t_2) \} / 2 \end{array} \right.$$

$$(18) \quad \left. \begin{array}{l} u_1(t) = V_1 \{ 1 + \operatorname{sgn}(t-t_1) \} / 2 \\ u_2(t) = V_2 \{ 1 - \operatorname{sgn}(t-t_2) \} / 2 \end{array} \right\} \operatorname{sgn}(0) = 0!$$

che, in forma della (5) [7.4] danno
luogo alle equazioni di x in funzione di

t :

$$(19) \quad x(t) = x_0 - \operatorname{Min} \{ t_2 V_2, t V_2 \} + \\ \operatorname{Max} \{ 0, V_1 (t-t_1) \}$$

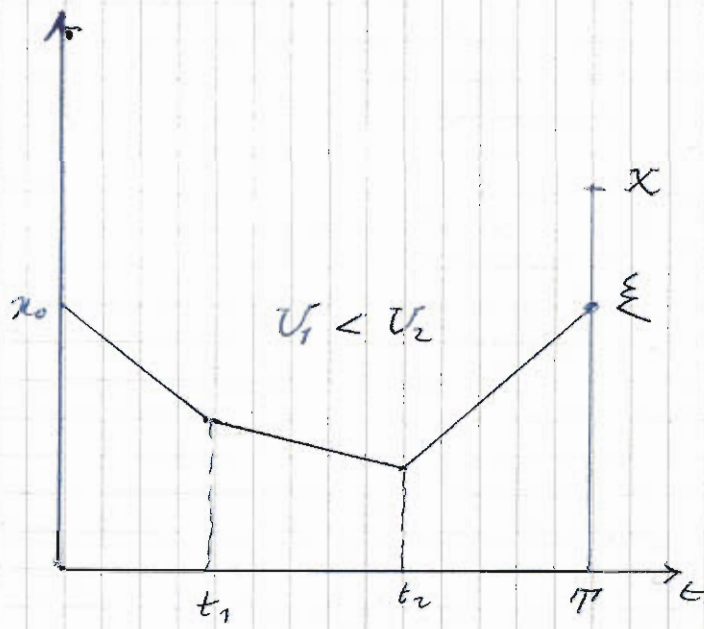
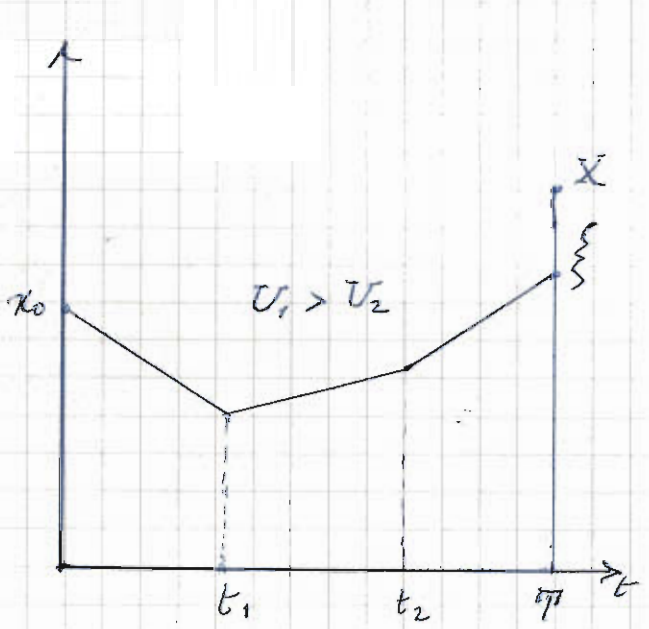
oppure anche

$$(19) \text{ bis} \quad x = x_0 + \frac{v_2}{2} |t - t_2| - \frac{v_2}{2} (t + t_2) + \\ + \frac{v_1}{2} (t - t_1) + \frac{v_1}{2} |t - t_1|$$

Così la curva risultante (3) bis [Fig. 2]

Si dà luogo persino ai due casi seguenti:

a) Vale la (13).



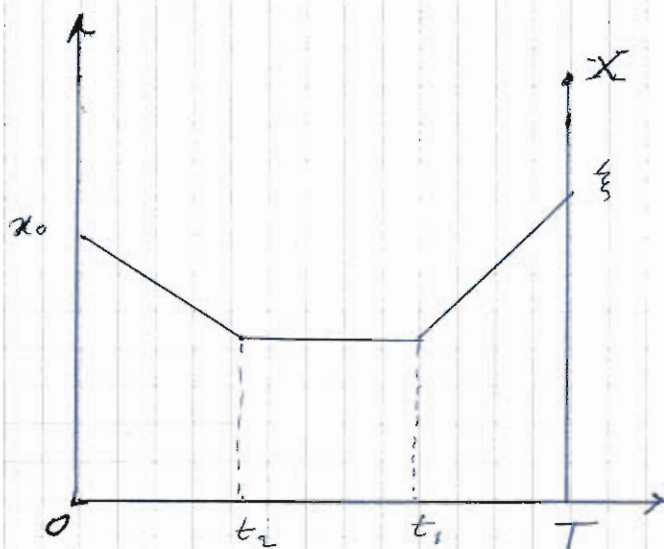
Il primo tratto rettilineo ha pendenza

$-v_2$, l'ultimo ha pendenza $+v_2$

Il tratto centrale ha pendenza $v_1 - v_2$

(la penna di destra è solo pabbativa!)

b) Vale la (44)



N.B. Quanto corso, benché possibile a priori;
appena poco aderente alle realtà. Infatti
nell'intervallo centrale si annulla

$$u_1 = u_2 = 0$$

e quindi mi si produce un'oscillazione!