

HJB Ansatz:

$$0 = \sup_{\pi \in \mathbb{R}^n, \gamma \in \mathbb{R}} \left\{ \mathcal{H}^{\pi, \gamma}(v, x) + \log(c) \right\}, \quad (t, x) \in [0, T] \times \mathbb{R}_+^n,$$

$$v(T, x) = \log(x), \quad x \in \mathbb{R}_+^n$$

In Kurznotation:

$$0 = v_t + \left(x (\pi' (\mu - \mathbb{1}r) + r) - c \right) - v_x + \frac{1}{2} x^2 (\pi' \sigma) (\pi \sigma)' v_{xx} + \log(c)$$

$$= \pi' (x (\mu - \mathbb{1}r) v_x) + \left(\frac{1}{2} x^2 \pi' \sigma \sigma' \pi \right) v_{xx} + \log(c) - c v_x + x r v_x + v_t \quad (1)$$

$$\frac{\partial}{\partial c} (1) = \frac{1}{c} - v_x = 0 \Leftrightarrow v_x = \frac{1}{c} \Leftrightarrow c^* = \frac{1}{v_x} \quad (2)$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial \pi} (1) &= x (\mu - \mathbb{1}r) v_x + x^2 \sigma \sigma' v_{xx} \pi = 0 \Leftrightarrow \pi^* = - \left(x^2 \sigma \sigma' v_{xx} \right)^{-1} x (\mu - \mathbb{1}r) v_x \\ &= - \frac{v_x}{x \cdot v_{xx}} (\sigma \sigma')^{-1} (\mu - \mathbb{1}r) \quad (3) \end{aligned}$$

In (1):

$$\begin{aligned} 0 &= -2 \frac{v_x}{x \cdot v_{xx}} \left[(\sigma \sigma')^{-1} (\mu - \mathbb{1}r) \right]' \left(x (\mu - \mathbb{1}r) v_x \right) + \frac{1}{2} x^2 \left(-2 \frac{v_x}{x \cdot v_{xx}} \left[(\sigma \sigma')^{-1} (\mu - \mathbb{1}r) \right]' (\sigma \sigma') \right) \\ &\quad - \left(-2 \frac{v_x}{x \cdot v_{xx}} (\sigma \sigma')^{-1} (\mu - \mathbb{1}r) \right) v_{xx} + \log\left(\frac{1}{v_x}\right) - \frac{1}{v_x} v_x + x r v_x + v_t \\ &= \underbrace{-2 \frac{v_x^2}{v_{xx}} \left[(\sigma \sigma')^{-1} (\mu - \mathbb{1}r) \right]' (\mu - \mathbb{1}r)}_{\cancel{}} + \underbrace{2 \frac{v_x^2}{v_{xx}} \left[(\sigma \sigma')^{-1} (\mu - \mathbb{1}r) \right]' (\mu - \mathbb{1}r)}_{\cancel{}} + \log\left(\frac{1}{v_x}\right) - 1 \\ &\quad + x r v_x + v_t \\ &= v_t + x r v_x - \log(v_x) - 1 \quad (4) \end{aligned}$$

Ansatz für v :

$$\text{An (2) gilt } c^* = \frac{1}{T-t+1} x \stackrel{!}{=} \frac{1}{v_x} \quad (\Rightarrow) \quad v_x = \frac{T-t+1}{x}$$

Daher $v = (T-t+1) \log(x) + h(t)$, $h(t)$ noch unbekannt. Man findet entsprechend

$$v_t = h_t - \log(x), \quad v_{xx} = -\frac{T-t+1}{x^2}$$

eingesetzt in (4) gilt

$$0 = h_t \cdot \log(x) + x \cdot r \cdot \frac{T-t+1}{x} - \log\left(\frac{T-t+1}{x}\right) - 1 \quad (\Rightarrow)$$

$$h_t = \log(T-t+1) + 1 - r(T-t+1) \quad (\Rightarrow)$$

$$h = (T-t+1)(1 - \log(T-t+1)) + t - r\left((T-t)t - \frac{1}{2}t^2\right) \quad (+ \text{Konstante})$$

Damit ist $v = (T-t+1)(1 - rt + \log(x) - \log(T-t+1)) - (r - \frac{1}{2})t^2 + t$ eine Lösung

von (HGB). Es ergibt sich c^* wie gewünscht (s.o.) und

Vorplanung: Sei $t \in [0, T)$, $x \in \mathbb{R}^d$, $(\pi, c) \in A(t, x)$.

$$\sup \left\{ \mathcal{A}^{(\pi, c)} v(t, x) + \log(c) \right\} = 0 \Rightarrow \mathcal{A}^{(\pi, c)} v(t, x) \leq -\log(c). \quad (1)$$

mit Itô:

$$v(T, X_T^{\pi, c}) = v(t, x) + \int_t^T \mathcal{A}^{(\pi, c)} v(s, X(s)) ds + \underbrace{\int_t^T V_{\pi}^*(s, X(s)) dW(s)}_{=: M(t, c)}$$

↑ m-dim. BB

$$\stackrel{(1)}{\leq} v(t, x) - \int_t^T \log(c_s) ds + M(t, c). \quad (2) \Leftrightarrow$$

$$M(t, T) \geq \underbrace{v(T, X_T^{\pi, c})}_{\geq 0} + \int_t^T \log(c_s) ds - v(t, x) \geq \int_t^T \log(c_s) ds - v(t, x). \quad (3)$$

Da $V_{\pi}^* \in \mathcal{L}^2(\mathcal{L}, \mathbb{F}, P)$, ist $M(t, T)$ lokales M_g in T (hier ist sogar $V_{\pi}^* \in \mathcal{L}^2(\mathcal{L}, \mathbb{F}, P)$, also M M_g).

Beschränkte lok. M_g sind Supermartingale, d.h.

$$\mathbb{E}^{t, x} [M(t, T)] \leq \mathbb{E}^{t, x} [M(t, t)] = 0. \quad (4)$$

Es folgt

$$\mathbb{E}^{t, x} [v(T, X_T^{\pi, c})] \stackrel{(2), (4)}{\leq} \mathbb{E}^{t, x} \left[v(t, x) - \int_t^T \log(c_s) ds \right]. \quad (5)$$

und damit

$$\underbrace{J(t, x; (\pi, c))}_{\text{def.}} = \mathbb{E}^{t, x} \left[\int_t^T \log(c_s) ds + \log(X_T^{\pi, c}) \right] = \mathbb{E}^{t, x} \left[\int_t^T \log(c_s) ds + v(T, X_T^{\pi, c}) \right]$$

↑
Rat. bed. unv

$$\stackrel{(5)}{\leq} \mathbb{E}^{t, x} [v(t, x)] = v(t, x). \quad (6)$$

Da (π, c) beliebig gewählt wurde, ist auch

$$v(t, x) = \sup_{(\pi, c)} J(t, x; (\pi, c)) \stackrel{(6)}{\leq} v(t, x). \quad (7)$$

Wählt man speziell $(\pi^*(c^*))$ als Steuerung, gilt in (1) Gleichheit,
also auch in (2). Wie vorher bemerkt, gilt \Rightarrow (4) Gleichheit, aber
wir haben ein echtes Mg, und das genügt für Gt in (A).
Es bezieht sich auf (6) und (7), also

$$V(t, x_{\text{opt}}) = v(t, x).$$

Mit der beliebigen Wahl von $(t, x) \Rightarrow$ Beh. ■