

# Korrekturen und Ergänzungen im Skriptum vom September 2006

Bemerkungen zu den Korrekturen und Ergänzungen sind im Schriftsatz typeset verfasst.

S. 30: Allgemeine Form eines dynamischen Optimierungsproblems:

$$\max \left\{ \sum_{t=1}^T g_t(x_t, u_t) + h(x_{T+1}) \right\}$$

unter den Nebenbedingungen

$$\begin{aligned} x_{t+1} &= f_t(x_t, u_t) \\ x_t, u_t, x_{T+1} &\text{ „zulässig“} \\ t &= 1, \dots, T \end{aligned}$$

$x_t$  ... Zustandsvariable, Problemvariable;

$u_t$  ... Entscheidungsvariable, Steuervariable, Kontrollvariable

Die Grafiken sind entnommen aus [NM].

S. 94, Satz:

$$\mathcal{L}(\mathbf{x}^*, \underline{\lambda}) \leq \mathcal{L}(\mathbf{x}^*, \underline{\lambda}^*) \leq \mathcal{L}(\mathbf{x}, \underline{\lambda}^*) \quad \forall \mathbf{x} \geq \mathbf{0}, \forall \underline{\lambda} \geq \mathbf{0}.$$

S. 101, Nebenbedingung in Aufgabe 69(f):  $3 - x_1^2 - x_2^2 - x_3^2 = 0$

S. 111 (Kap. A.2 Determinanten):

$$\det A = |A| = \begin{vmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix} = \sum_{\sigma} (\operatorname{sgn} \sigma) a_{1\sigma_1} a_{2\sigma_2} \cdots a_{n\sigma_n}$$

S. 112:  $\det A^{-1} = \frac{1}{\det A}$