

В.М. Кац, К.И. Лившиц

## ОПТИМАЛЬНОЕ УПРАВЛЕНИЕ РАСХОДАМИ НА РЕКЛАМУ СТРАХОВОЙ КОМПАНИИ

Томский государственный университет

Свободный капитал страховой компании может быть, в частности, направлен на привлечение новых клиентов (рекламу). Это, с одной стороны, интенсифицирует поступление денежных средств в компанию, а другой – увеличивает количество страховых выплат и отвлекает часть средств собственно на рекламу. Поэтому возникает задача исследования влияния рекламных расходов на характеристики деятельности страховой компании, в частности на ее средний капитал.

Предположим, что в отсутствии расходов на рекламу функционирование страховой компании описывается классической моделью [1]. Страховые премии поступают непрерывно, так что за время  $\Delta t$  капитал компании увеличивается на величину  $C_0 \Delta t$ , страховые выплаты – независимые случайные величины со средним значением  $a$ , моменты страховых возмещений образуют пуассоновский поток интенсивности  $\lambda$ .

Пусть в момент времени  $t$  капитал компании равен  $S(t)$  и в промежутке  $[t, t + \Delta t]$  на привлечение новых клиентов расходуется часть капитала  $u(t)S(t)\Delta t$ , где  $0 \leq u(t) \leq u_0 \leq 1$ . При  $u_0 \ll 1$  можно считать, что скорость поступления страховых выплат в компанию должна увеличиваться на величину, пропорциональную  $u(t)S(t)$ . Однако затраты на рекламу не могут, во-первых, дать эффект ранее чем через некоторое время  $\tau$ , а во-вторых, обладают эффектом последствия, т.е. после прекращения расходов на рекламу она еще некоторое время продолжает действовать. Поэтому введем функцию  $R(t)$ , связанную с  $S(t)$  соотношением [2, 3]

$$k \frac{dR}{dt} = -R(t) + u(t)S(t),$$

и будем считать, что расходы на рекламу приводят к тому, что скорость потока страховых премий увеличивается с величины  $C_0$  до величины  $C_0 + C_1 R(t - \tau)$ . Однако с увеличением числа клиентов компании увеличивается и число страховых случаев. Поэтому интенсивность потока страховых выплат должна увеличиться с величины  $\lambda_0$  до некоторой  $\lambda_0 + \lambda_1 R(t - \tau)$ . Если нагрузка страховой премии остается постоянной, то величины  $C_0$ ,  $C_1$ ,  $\lambda_0$ ,  $\lambda_1$  связаны соотношением

$$\frac{C_0}{\lambda_0} = \frac{C_1}{\lambda_1}.$$

Откуда процесс изменения среднего капитала компании  $\bar{S}(t)$  будет описываться уравнениями

$$\frac{d\bar{S}(t)}{dt} = -u(t)\bar{S}(t) + (C_0 - \lambda_0 a) + (C_1 - \lambda_1 a)R(t - \tau), \quad (1)$$

$$k \frac{dR(t)}{dt} = -R(t) + u(t)\bar{S}(t)$$

с начальными условиями  $S(0) = S_0$  и  $R(t) = 0$  при  $t \in [-\tau, 0]$ .

Цель страховой компании состоит в том, чтобы, выбирая рекламную стратегию  $u(t)$ , максимизировать критерий качества

$$I = \int_0^T \rho(t)\bar{S}(t) dt,$$

где  $\rho(t)$  – не отрицательная, монотонно возрастающая функция. При  $\rho = \exp(-\delta(T - t))$ , где  $\delta$  – коэффициент дисконтирования, максимизируется средний капитал за время  $T$ , при  $\rho(t) = \delta(t - \tau)$  – капитал в некоторый момент времени  $T$  и т.д.

Получившаяся оптимизационная задача может быть решена с использованием принципа максимума для систем, описываемых уравнениями с запаздывающим аргументом [4]. Введем функцию  $I(t)$  соотношением

$$\frac{dI(t)}{dt} = \rho(t)\bar{S}(t)$$

и, обозначая

$$\gamma = C_1 - \lambda_1 a, \quad x_1(t) = \frac{S(t)}{C_0 - \lambda_0 a}, \quad x_2(t) = \frac{R(t)}{C_0 - \lambda_0 a},$$

$$x_3(t) = \frac{S(t)}{C_0 - \lambda_0 a}, \quad (3)$$

сведем поставленную задачу к стандартной форме. Необходимо максимизировать  $x_3(T)$ , где переменные  $x_i(t)$  удовлетворяют системе уравнений

$$\frac{dx_1(t)}{dt} = -u(t)x_1(t) + \gamma x_2(t - \tau) + 1,$$

$$\frac{dx_2(t)}{dt} = -\frac{1}{k}x_2(t) + \frac{1}{k}u(t)x_1(t), \quad (4)$$

$$\frac{dx_3(t)}{dt} = \rho(t)x_1(t)$$

с начальными условиями  $x_1(0) = x_{10}$ ,  $x_3(0) = 0$ ,  $x_2(t) = 0$  при  $t \in [-\tau, 0]$ .

Функция Гамильтона [4] для нашей задачи имеет вид

$$H = P_1(t) [-u(t)x_1(t) + \gamma x_2(t - \tau) + 1] + P_2(t) \left[ -\frac{1}{k}x_2(t) + \frac{1}{k}u(t)x_1(t) \right] + P_3(t)\rho(t)x(t), \quad (5)$$

где сопряженные переменные  $P_i(t)$  определяются на отрезке  $[T - \tau, T]$  системой уравнений

$$\begin{aligned} \frac{dP_1(t)}{dt} &= -\frac{\partial H}{\partial x_1} = \left[ P_1(t) - \frac{1}{k}P_2(t) \right] u(t) - P_3(t)\rho(t), \\ \frac{dP_2(t)}{dt} &= -\frac{\partial H}{\partial x_2} = \frac{1}{k}P_2(t), \\ \frac{dP_3(t)}{dt} &= -\frac{\partial H}{\partial x_3} = 0 \end{aligned} \quad (6)$$

с граничными условиями  $P_1(T) = 0, P_2(T) = 0, P_3(T) = 1$ , а на отрезке  $[0, T - \tau]$  системой уравнений

$$\begin{aligned} \frac{dP_1(t)}{dt} &= -\frac{\partial H}{\partial x_1} = \left[ P_1(t) - \frac{1}{k}P_2(t) \right] u(t) - P_3(t)\rho(t), \\ \frac{dP_2(t)}{dt} &= -\frac{\partial H}{\partial x_2} - \frac{\partial H}{\partial x_2(t - \tau)} \Big|_{t=\tau} = \\ &= \frac{1}{k}P_2(t) - \gamma P_1(t + \tau), \\ \frac{dP_3(t)}{dt} &= -\frac{\partial H}{\partial x_3} = 0. \end{aligned} \quad (7)$$

Управление  $u(t)$ , максимизирующее функцию Гамильтона (5), имеет вид

$$u(t) = \begin{cases} u_0, & \text{если } x_1(t) \left[ \frac{1}{k}P_2(t) - P_1(t) \right] > 0; \\ 0, & \text{если } x_1(t) \left[ \frac{1}{k}P_2(t) - P_1(t) \right] < 0. \end{cases} \quad (8)$$

Таким образом, управление является релейным, и задача построения оптимального управления сводится к нахождению точек переключения (точек включения и выключения рекламы), определяемых условием

$$x(t) = P_1(t) - \frac{1}{k}P_2(t) = 0. \quad (9)$$

Рассмотрим вначале участок траектории  $[T - \tau, T]$ . Из граничных условий задачи и системы уравнений (6) следует, что в некоторой  $\varepsilon$ -окрестности точки  $T$

$$P_1(T - \varepsilon) = P_1(T) - \dot{P}_1(T)\varepsilon + o(\varepsilon) = \rho(\tau)\varepsilon + o(\varepsilon),$$

$$P_2(T - \varepsilon) = P_2(T) - \dot{P}_2(T)\varepsilon + o(\varepsilon) = o(\varepsilon).$$

Откуда в  $\varepsilon$ -окрестности точки  $T$  управление  $u(t) = 0$ .

Решая систему уравнений (6), получим

$$P_1(t) = \int_t^T \rho(\tau) d\tau, \quad P_2(t) = 0, \quad P_3(t) = 1. \quad (10)$$

Откуда на всем отрезке  $[T - \tau, T]$   $u(t) = 0$ .

Рассмотрим участок траектории  $[0, T - \tau]$ , на котором переменные  $P_i(t)$  определяются системой (7) с граничными условиями (10). Опять имеем в некоторой  $\varepsilon$ -окрестности точки  $T - \tau$

$$\begin{aligned} P_1(T - \tau - \varepsilon) &= P_1(T - \tau) - \dot{P}_1(T - \tau)\varepsilon + o(\varepsilon) = \\ &= P_1(T - \tau) + \rho(T - \tau)\varepsilon + o(\varepsilon), \end{aligned}$$

$$P_2(T - \tau - \varepsilon) = P_2(T - \tau) - \dot{P}_2(T - \tau)\varepsilon + o(\varepsilon) = o(\varepsilon).$$

Откуда в  $\varepsilon$ -окрестности точки  $T - \tau$  управление  $u(t) = 0$ . Решая систему уравнений (7) с граничными условиями (10), получим, что в некоторой окрестности точки  $T - \tau$

$$\begin{aligned} P_1(t) &= \int_t^T \rho(z) dz, \\ P_2(t) &= \gamma \int_t^{T-\tau} \exp\left(\frac{t-v}{k}\right) \int_{v+\tau}^T \rho(z) dz, \\ P_3(t) &= 1. \end{aligned} \quad (11)$$

Точка переключения управления (точка выключения рекламы)  $t^*$ , если она существует, определяется условием (9), которое с учетом (11) дает

$$\int_t^T \rho(z) dz = \gamma \int_{t+\tau}^T \left( 1 - \exp\left(\frac{t^* + \tau - y}{k}\right) \right) \rho(y) dy. \quad (12)$$

При  $t^* \geq t$   $u(t) = 0$ , при  $t < t^*$   $u(t) = u_0$ .

Условие (12) налагает определенные ограничения на параметр  $\gamma$ . Во-первых, параметр  $\gamma > 1$ . Смысл условия очевиден. Из соотношений (1) и (3) следует, что параметр  $\gamma$  определяет приращение капитала компании за счет рекламы. Если  $\gamma \leq 1$ , то затраты на рекламу бессмысленны.

Если уравнение (12) имеет решение, то затраты на рекламу начинаются в некоторый момент времени  $t_0$  и заканчиваются в момент  $t^*$  ( $0 \leq t_0 < t^*$ ). Покажем, что  $t_0 = 0$ . Для этого нужно показать, что при  $t < t^*$  функция  $x(t)$  (9) не меняет знак. Так как

$P_3(t) = 1$  на  $[0, \tau]$ , то пара  $P_1(t)$  и  $x(t)$  удовлетворяет при  $t \in [t_0, t^*]$  системе уравнений

$$\begin{aligned} \frac{dP_1(t)}{dt} &= u_0 x(t) - \rho(t), \\ k \frac{dx(t)}{dt} &= (1 + ku_0)x(t) - P_1(t) - k\rho(t) + \\ &+ \gamma P_1(t + \tau). \end{aligned} \quad (13)$$

Разрешая систему (13) относительно  $x(t)$  и учитывая, что  $x^*(t) = 0$ , получим

$$\begin{aligned} x(t) &= \frac{P_1(t^*) - \gamma P_1(t^* + \tau)}{1 - u_0 k} \times \\ &\times \left[ \exp(-u_0(t^* - t)) - \exp\left(-\frac{t^* - t}{k}\right) \right] + \\ &+ \int_t^{t^*} \rho(z) \exp(-u_0(z - t)) dz + \frac{\gamma}{1 - u_0 k} \times \\ &\times \int_t^{t^*} \dot{P}_1(t + \tau) \left[ \exp(-u_0(z - t)) - \exp\left(-\frac{z - t}{k}\right) \right] dz. \end{aligned} \quad (14)$$

Из первого уравнения (13) следует, что при всех  $t$   $\dot{P}_1(t) \leq -\rho(t)$ , где, по условию,  $\rho(t)$  — монотонно возрастающая функция. Поэтому  $x(t)$  имеет оценку сверху

$$\begin{aligned} x(t) &\leq \frac{P_1(t^*) - \gamma P_1(t^* + \tau)}{1 - u_0 k} \times \\ &\times \left[ \exp(-u_0(t^* - t)) - \exp\left(-\frac{t^* - t}{k}\right) \right] + \frac{k}{1 - u_0 k} \times \\ &\times \int_t^{t^*} \rho(z) \left[ -u_0 \exp(-u_0(z - t)) + \frac{1}{k} \exp\left(-\frac{z - t}{k}\right) \right] dz. \end{aligned} \quad (15)$$

Беря входящий в (14) интеграл по частям, получим

$$x(t) \leq \frac{P_1(t^*) - \gamma P_1(t^* + \tau) + k\rho(t^*)}{1 - u_0 k} \times$$

$$\begin{aligned} &\times \left[ \exp(-u_0(t^* - t)) - \exp\left(-\frac{t^* - t}{k}\right) \right] + \\ &+ \frac{k}{1 - u_0 k} \int_t^{t^*} \dot{\rho}(z) \times \\ &\times \left[ -\exp(-u_0(z - t)) - \exp\left(-\frac{z - t}{k}\right) \right] dz. \end{aligned} \quad (16)$$

Так как  $\rho(z)$  монотонно возрастает, то  $\dot{\rho}(z) \geq 0$ , и интегралом, входящим в (16), можно пренебречь, усиливая неравенство. Поэтому

$$\begin{aligned} x(t) &\leq \frac{P_1(t^*) - \gamma P_1(t^* + \tau) + k\rho(t^*)}{1 - u_0 k} \times \\ &\times \left[ \exp(-u_0(t^* - t)) - \exp\left(-\frac{t^* - t}{k}\right) \right]. \end{aligned} \quad (17)$$

Наконец, точка  $t^*$  — точка выключения рекламы. Поэтому в  $\varepsilon$ -окрестности точки  $t^*$   $x(t^* - \varepsilon) < 0$ . Раскладывая  $x(t^* - \varepsilon)$  в ряд Тейлора, получим, учитывая, что  $x(t^*) = 0$ ,

$$x(t^* - \varepsilon) = -\dot{x}(t^*)\varepsilon + o(\varepsilon),$$

а из уравнения (13)

$$k\dot{x}(t^*) = (1 + ku_0)x(t^*) - P_1(t^*) - k\rho(t^*) + \gamma P_1(t^* + \tau).$$

Откуда должно выполняться условие

$$\gamma P_1(t^* + \tau) - P_1(t^*) - k\rho(t^*) > 0. \quad (18)$$

Из (17) и (18) получаем, наконец, что при  $t < t^*$   $x(t) < 0$  и, таким образом, при  $t < t^*$  точки переключения управления рекламой отсутствуют. Окончательно получаем, что оптимальное управление затратами на рекламу имеет вид

$$u(t) = \begin{cases} u_0, & \text{при } t \leq t^*; \\ 0, & \text{при } t \geq t^*, \end{cases}$$

где точка переключения  $t^*$  определяется соотношением (12). Интересно отметить, что оптимальная рекламная стратегия не зависит от начального капитала компании.

### Литература

1. Panjer H.H., Willmot G.E. Insurance Risk Model. Society of Actuaries. Schaumburg, 1992.
2. Ахмедова Д.Д., Терпугов А.Ф. Математическая модель функционирования страховой компании с учетом расходов на рекламу // Изв. вузов. Физика. 2001. № 1.
3. Kats V.M., Livshits K.I. Optimization of Advertising Expenses in the Functioning of an Insurance Company // Applied Stochastic Models and Information Processes. Petrozavodsk, 2002.
4. Янушевский Р.Т. Управление объектами с запаздыванием. М., 1978.