

Sistemul producatorului

Analiza sistemului producatorului este un subiect complex, cuprinzand urmatoarele trei categorii de probleme: teoria productiei, care are ca scop studierea modului in care factorii de productie sunt combinati pentru a produce bunuri sau servicii (outputuri); teoria costului productiei, care are ca scop studierea modului in care se formeaza costul productiei; teoria firmei, care se ocupa cu modul de organizare a firmei.

In scopul definirii multimii posibilitatilor de productie la nivel de economie vom presupune ca intreaga activitate de productie din economie se compune dintr-un numar finit de firme, potentiale sau efective. Productia totala a economiei definita in acest fel va fi data de suma productiilor firmelor individuale.

Fie Y_f o productie pentru firma f , adica un vector al productiei. Atunci avem urmatoare relatie:

$$Y = \sum_{f=1}^F y_f$$

care se mai numeste si productie totala, oferta totala sau vector de productie al societatii.

Formand aceasta suma se elimina toate transferurile de marfuri de la producator la producator. Astfel de marfuri apar odata cu semnul plus cand sunt outputuri si cu semnul minus cand sunt inputuri.

Multimea posibilitatilor de productie la nivel de societate sau productia totala, notata Y este:

$$Y = \{y = \sum_{f=1}^F y_f / y_f \in Y_f, \forall f\} = \sum_{f=1}^F y_f$$

Un vector de productie poate fi considerat ca posibil pentru o multime de firme daca este suma unor vectori, fiecare posibil pentru o firma diferita din multime. Orice vector de productie posibil pentru o multime de firme este posibil pentru societate in ansamblu (adica pentru multimea tuturor firmelor).

Fie f_1, f_2, \dots, f_k k firme distincte. Vom presupune ca $y_{f_k} \in Y_{f_k}$ si vom considera $Y_f = 0$ daca f este distinct de oricare dintre firmele f_k . Avem:

$$\sum_n y_{f_n} = \sum_f y_f \in Y$$

Asupra posibilitatilor de productie se fac cateva ipoteze. Prima, afirma ca este totdeauna posibil ca firma sa nu se angajeze in nici o activitate. In mod normal, procesul nul este posibil pentru orice tehnologie. Din acest motiv putem spune ca Y_f contine originea.

Cea de-a doua ipoteza este mai mult o conventie si mai putin o ipoteza in adevaratul sens al cuvintului. Multimea Y_f este inchisa. Formal, aceasta ipoteza poate fi exprimata astfel: fie (y_f^2) un sir de productii. Daca y^q este un vector posibil pentru firma f , oricare ar fi q un numar natural atunci y_0 este un program posibil, o activitate posibila sau o actiune posibila pentru firma f . Cu alte cuvinte, aceasta inseamna ca daca exista activitati tehnologice posibil, arbitrare apropiate de o activitate data, atunci includem

activitatea data printre cele posibile. O restricție mai tare impusă mulțimilor posibilităților de producție ale firmelor este aceea că aceste mulțimi sunt convexe.

O producție totală posibilă cu toate inputurile nule va conduce la toate outputurile nule.

Dacă o producție totală y ale cărei inputuri și outputuri nu sunt toate nule este posibilă, atunci producția totală nu este posibilă. Procesele de producție nu pot fi inversate pentru că, în particular, producția are loc în timp și marfurile sunt date. În aceste condiții mulțimea Y este închisă.

Tehnologiile firmei și comportamentul producătorului pot fi abordate și cu ajutorul funcției de producție. Funcția de producție reprezintă o descriere formală a mecanismului după care inputurile sunt transformate în outputuri și măsura outputului maxim ce poate fi obținut dintr-o cantitate dată de inputuri. Funcția de producție definește regula după care marimile de intrare într-un sistem microeconomic, numite și vector al factorilor de producție, sunt transformate în marimi de ieșire sau outputuri. O funcție de producție evidențiază de fapt ceea ce este posibil din punct de vedere tehnic a se obține cu anumite inputuri date.

Cu ajutorul funcției de producție, restricția tehnologică asupra comportamentului unei firme poate fi scrisă sub forma:

$$0 \leq y \leq F(x)$$

În cazul în care producția se desfășoară în așa fel încât dintr-un input dat se obține outputul maxim posibil, producția se numește eficientă din punct de vedere tehnic.

Proprietățile funcțiilor de producție:

-cantitatea de output și cantitățile din cei n factori de producție utilizați pentru obținerea acestuia sunt marimi nenegative;

-outputul și factorii de producție sunt considerați a avea proprietatea de divizibilitate perfectă; aceasta înseamnă că marimile x_1, \dots, x_n sunt marimi continue, iar funcția de producție este continuă.

-outputul nu este invariant la schimbarea unităților de măsură ale factorilor de producție, adică:

$$F(x_1, \dots, x_n) \neq F(\lambda_1 x_1, \dots, \lambda_n x_n) \text{ cu } \lambda_1, \dots, \lambda_n > 0$$

-absența factorilor de producție determină obținerea unui output nul; această proprietate poate fi exprimată matematic sub forma următoare:

$$\lim_{\lambda \rightarrow 0} F(\lambda x_1, \dots, \lambda x_n) = 0$$

-creșterea cantității utilizate din oricare factor de producție determină creșterea outputului, adică funcția de producție este monoton crescătoare în raport cu fiecare din argumentele sale; aceasta înseamnă că dacă $x'_i \geq x_i$ atunci:

$$F(x_1, \dots, x'_i, \dots, x_n) \geq F(x_1, \dots, x_i, \dots, x_n)$$

-funcția de producție este de cel puțin două ori derivabilă, derivatele parțiale ale acesteia, în raport cu fiecare din cei n factori de producție reprezentând eficiențele marginale ale factorilor.

Funcțiile de producție pot fi caracterizate și analizate prin intermediul definiției unei mulțimi de indicatori specifici.

Indicatorii medii se calculează pentru fiecare din factorii de producție utilizați și arată câte unități de output revin, în medie, la fiecare unitate de input.

$$M_{x_i}(x_1, \dots, x_n) = \frac{y}{x_i} = \frac{F(x_1, \dots, x_n)}{x_i}$$

Indicatorii marginali se calculeaza pentru fiecare factor de productie, ca raport intre cresterea outputului determinata de modificarea cantitatii dintr-un factor de productie si cantitatea cu care se modifica factorul de productie respectiv, in conditiile in care cantitatile utilizate din ceilalti factori raman neschimbate, si arata cu cate unitati se modifica outputul atunci cand cantitatea dintr-un anumit bun creste cu o unitate. Indicatorii marginali se mai numesc si eficiente marginale sau diferentiale ale factorilor de productie.

$$\eta_{x_i}(x_1, \dots, x_n) = \frac{dF(x_1, \dots, x_n)}{dx_i}$$

Indicatorii procentuali arata cu cate procente se modifica outputul la cresterea cu un procent a inputului considerat.

$$E_{x_i}(x_1, \dots, x_n) = \frac{dF(x_1, \dots, x_n)}{dx_i} \cdot \frac{f(x_1, \dots, x_n)}{x_n}$$

O clasa speciala a functiilor de productie este reprezentata de functiile de productie cu progres tehnic. Reflectarea progresului tehnic in cadrul functiilor de productie se face prin intermediul variabilei timp. In functie de modalitatea in care influenta progresului tehnic este luata in considerare in constructia functiilor de productie pot fi definite doua tipuri de progres: progres tehnic neincorporat si progres tehnic incorporat.

Progresul tehnic neincorporat este definit ca fiind acea forma de progres tehnic ce actioneaza in mod uniform si nediferentiat prin intermediul componentelor celor doi factori de productie. Functiile de productie cu progres tehnic neincorporat nu iau in considerare, de exemplu, diferentele tehnologice care exista intre generatiile mai noi si mai vechi ale capitalului fix sau diferentele care exista intre nivelurile de instruire ale contingentelor diferite de forta de munca. O forma particulara a progresului tehnic neincorporat este cea reprezentata de progresul tehnic neutral, specific functiilor de productie construite pe baza ipotezei ca relatiile dintre anumiti indicatori ai acestora sunt invariante in timp.

Progresul tehnic incorporat este definit ca fiind acea forma de progres tehnic ce actioneaza in mod diferentiat prin intermediul componentelor diferite ale celor doi factori de productie, actiunea sa fiind mai puternica in cazul generatiilor mai noi ale factorilor de productie.

$$y(t) = \sum_{\tau=0}^n y_{t-\tau}(t) = \sum_{\tau=0}^n f(x_{t-\tau,1}(t), x_{t-\tau,2}(t), t - \tau)$$

In continuare sunt descrise modalitatile de comportare a producatorului, evidentind conditiile pentru care alegerea este optima.

Obiectivul productiei este de a maximiza profitul, deci:

$$px - \sum_{i=1}^n q_i v_i$$

unde p este pretul outputului iar q sunt preturile inputurilor considerate a fi constante pe piata. Lagrangianul asociat acestei probleme este:

$$L(v_1, \dots, v_n, \lambda) = px - \sum_{i=1}^n q_i v_i + \lambda [f(v_1, \dots, v_n) - x]$$

Punctul stationar al Lagrangianului este determinat prin conditiile de ordin I:

$$\left\{ \right.$$

Obtinem:

$$\frac{df/dv_1}{q_1} = \frac{df/dv_2}{q_2} = \dots = \frac{df/dv_n}{q_n} = \frac{1}{\lambda}$$

Primele $n-1$ ecuatii definesc o curba in spatiul vectorilor R^n , curba care se numeste cale expansionista sau de substitutie.

Ratele de substitutie definite prin:

$$S_{ij} = \frac{df/dv_j}{df/dv_i} \text{ cu restrictiile: } S_{ij}=1 \text{ si } S_{ij}=S_{ik} \cdot S_{kj}. \text{ Acestea sunt egale cu raportul}$$

preturilor inputurilor corespunzatoare.

Presupunem in continuare ca avem o solutie interioara. O conditie suficienta de ordin doi pentru a avea un maxim global pentru problema:

$$\begin{cases} \max_v [px^0 - \sum_{i=1}^n q_i v_i \\ x^0 = f(v_1, v_2, \dots, v_n) \end{cases}$$

reprezinta restrictia problemei, este:

$$\lambda^{n-1} (-1)^t D_t > 0$$

Ecuatiile pot fi scrise sub forma:

$$\frac{df/dv_i}{df/dv_1} = \frac{q_i}{q_1}$$

Modelul liniar generalizat de productie se caracterizeaza prin urmatoarele ipoteze:

a) existenta unui numar finit de activitati de baza-inputurile necesare precum si outputurile produse pe o unitate de masura a nivelului la care opereaza procesul sunt exprimate prin coeficienti fiksi;

b) procesele sunt liniare, in sensul urmatoare: daca un proces ce opereaza la nivelul unei unitati de masura furnizeaza un output b_i din marfa i si foloseste o cantitate a din marfa r , procesul poate opera la orice $\mu (\mu > 0)$

dand o productie μb_i din marfa i si folosind o cantitate μa_r marfa r ;

c) procesele pot fi combinate liniar in asa fel incat ,daca la nivelul unei unitati de masura activitatile j,k produc cantitati b_{ij} si b_{jk} din marfa i si consuma cantitatile a_{rj} si a_{rk} din marfa r ,operarea simultana la nivelele μ_j, μ_k va fi asociata urmaatoarelor totaluri:

$$\mu_j b_{ij} + \mu_k b_{ik}, \mu_j a_{rj} + \mu_k a_{rk}$$

Daca marfa i este rezultatul unei activitati j si reprezinta un input pentru activitatea k , atunci totalul asociat $\mu_j b_{ij} - \mu_k a_{ik}$ reprezinta un output net dat de activitatile combinate daca este pozitiv si un input net absorbit de activitatile combinate in cazul in care el este negativ.

Presupunem ca intr-o economie se produc in total n marfuri. Atunci putem asocia fiecarei activitati doi vectori n -dimensionali.

Vectorul outputurilor b_j , al procesului j , este un vector nenegativ cu componentele b_{ij} care sunt pozitive daca marfa i este produsa de activitatea respectiva si nule daca ea nu este produsa.

Vectorul inputurilor a_i este nenegativ avand componentele a_{ij} care sunt pozitive daca marfa i este input si nule in caz contrar.

O marfa care este si output si input pentru aceeasi activitate este data in valoare neta ,deci ea apare fie ca output net ,fie ca input net.

In cazul in care exista m activitati, asamblam vectorii outputurilor intr-o matrice B , a outputurilor si toti vectorii inputurilor intr-o matrice A , a inputurilor. Ambele matrici au ordinul $m \times n$.

Matricea tehnologica este matricea $B-A$. Ea este o matrice ce contine un element b_{ij} daca marfa i este rezultatul activitatii j , un element a_{ij} daca marfa i este un input pentru activitatea j , un element nul in pozitia ij daca marfa i nu este nici necesara nici rezultatul activitatii j

Vom presupune in continuare ca procesele opereaza la nivelul indicat de vectorul $x, x=(B-A)y$.

Desi marimea y este neaparut nenegativ, nu acelasi lucru se intampla cu marimea x . O componenta a vectorului x poate avea orice semn:

- a) daca $x_i > 0$, i este un output final al sistemului care opereaza la nivelul y ;
- b) daca $x_i = 0$, i este un bun intermediar pur al sistemului care opereaza la nivelul y ;
- c) daca $x_i < 0$, este un input primar al sistemului care opereaza la nivelul y .

Multimea productiei este multimea tuturor vectorilor x , ai outputurilor, care pot fi produsi data fiind o anumita tehnologie si nefiind impuse restrictii asupra resurselor. Aceasta multime mai este intalnita si sub denumirea de multime accesibila sau multime de transformare.

Intrucat procesele pot opera la orice nivel nenegativ, multimea productiei X poate fi formal definita astfel:

$$X = \{x/x=(B-A)y, y \geq 0\}$$

iar elementele sunt rezultatul aplicatiei liniare $X=(B-A)y$ in timp ce y ia valori pe intreaga axa nenegativa inchisa.

Natura liniara a transformarii definite anterior permite formularea urmatoarelor proprietati:

- a) $0 \in X$;

b) X este multime convexa;

$$X = \lambda X_1 + (1 - \lambda) X_2 = (B - A)(\lambda Y_1 + (1 - \lambda) Y_2) = (B - A)y$$

c) X este inchisa ca rezultat al unei transformari liniare a unei multimi inchise;

d) X este o multime convexa ,inchisa ce contine pe kx daca il contine pe x ,pentru orice scalar k>0 ea este un con.Este un con poliedric convex intrucat numarul activitatilor este finit.

Modelul Smithies este un model care evidentiaza evolutia principalilor indicatori in corelatie cu potentialul maxim de productie B_t reprezentat prin capacitatea totala de productie in economie ,si cu nivelul programat a fi realizat \bar{Y}_t .

Forma structurala a modelului:

$$\begin{cases} Y_t = C_t + I_t \\ C_t = \alpha_1 Y_t + \alpha_2 \tilde{Y}_t, \text{ cu } \alpha_1, \alpha_2 < 1 \\ I_t = \beta_1 Y_{t-1} + \beta_2 \tilde{Y}_t - \beta_3 (B_{t-1} - Y_{t-1}) + g_1(t) , \text{ cu } \beta_1, \beta_2 \in (0,1), \beta_3 > 0 \\ B_t = B_{t-1} - \gamma_1 B_{t-1} + \gamma_2 I_t - \gamma_3 (B_{t-1} - Y_{t-1}) + g_2(t) , \text{ cu } \gamma_1, \gamma_2 \in (0,1), \gamma_3 > 0 \end{cases}$$

Ecuatia (1) este o ecuatie de echilibru ,care arata ca produsul national brut sau net se constituie ca suma consumului individual si social C_t cu investitiile totale I_t ,brute sau nete.

Ecuatia (2) reflecta formarea consumului ,pus in dependenta atat de nivelul produsului realizat cat si a nivelului programat \tilde{Y}_t .

Ecuatia (3) reflecta formarea investitiilor in functie de nivelul realizat in anul precedent Y_{t-1} de nivelul programat \tilde{Y}_t dar si de excedentul de capacitate $(B_{t-1} - Y_{t-1})$ inregistrata in perioada anterioara.; astfel ,daca capacitatea ramane neutilizata atunci trebuie reduce investitiile si in consecinta coeficientul β_3 intervine cu semnul - .Componenta $g_1(t)$ reflecta influenta progresului tehnic (tehnologii moderne induc o amplificare a potentialului capitalului investit).Putem reprezenta aceasta componenta prin ritmul progresului tehnic , $\lambda_1^t, \lambda_1 > 1$.

Ecuatia (4) reflecta evolutia potentialului economic maxim:dependenta de nivelul anterior , diminuat cu scoaterea din functiune a capitalului fix uzat ,cresterea cu investitiile materializate in capacitati , diminuata prin uzura morala (coeficientul γ_3 cuantifica efectul de reducere a capacitatii nominale prin uzura morala) so amplificata prin progresul tehnic $g_2(t)$,cu ritmul progresului tehnic λ_2 .

Exista 4 scenarii:

$$1) Y_t < \tilde{Y}_t < B_t$$

$$2) Y_t = \tilde{Y}_t < B_t$$

$$3) Y_t = \tilde{Y}_t = B_t$$

$$4) \tilde{Y}_t < Y_t < B_t$$

Evident, in fiecare din acestea atat nivelul programat cat si cel realizat nu pot depasi potentialul maxim ;dar nivelul realizat poate fi sub nivelul programat sau il poate depasi.

Modelul scris sub reprezentarea structurala (1)-(4) poate fi adus la forma redusa , inlocuind in ecuatie (1) expresiile lui Ct si It date prin (2) si (3) si in ecuatie (4) pe (3):

$$\begin{cases} Y_t = \alpha_1 Y_t + \alpha_2 \tilde{Y}_t + \beta_1 Y_{t-1} + \beta_2 \tilde{Y}_t - \beta_3 (B_{t-1} - Y_{t-1}) + g1(t) \\ B_t = (1 - \gamma_1) B_{t-1} + \gamma_2 \beta_1 Y_{t-1} + \gamma_2 \beta_2 \tilde{Y}_t - \gamma_2 \beta_3 (B_{t-1} - Y_{t-1}) - \gamma_3 (B_{t-1} - Y_{t-1}) + \gamma_2 g1(t) + g2(t) \end{cases}$$

Ecuatie nivelului produsului national este :

$$Y_t = \frac{\beta_1 + \beta_3}{1 - \alpha_1} Y_{t-1} - \frac{\beta_3}{1 - \alpha_1} B_{t-1} + \frac{\alpha_2 + \beta_2}{1 - \alpha_1} \tilde{Y}_t + \frac{g1(t)}{1 - \alpha} \quad (1'')$$

Ecuatie potentialului maxim:

$$B_t = (1 - \gamma_1 - \gamma_2 \beta_3 - \gamma_3) B_{t-1} + [\gamma_2 (\beta_1 + \beta_3) + \gamma_3] Y_{t-1} + \gamma_2 \beta_2 \tilde{Y}_t + \gamma_2 g1(t) + g2(t)$$

unde nivelul programat este fixat exogen.

In cazul cand cerem ca nivelul realizat sa fie cel programat ecuatie produsului national devine:

$$Y_t = \frac{\beta_1 + \beta_3}{1 - (\alpha_1 + \alpha_2 + \beta_2)} Y_{t-1} - \frac{\beta_3}{1 - (\alpha_1 + \alpha_2 + \beta_2)} B_{t-1} + \frac{g1(t)}{1 - (\alpha_1 + \alpha_2 + \beta_2)}$$

care evidentiaza un mecanism feed-back cu 3 operatori de reglare in paralel, cu intensitatea α_1, α_2 si β_2 deci actionand prin consum si printr-o componenta a investitiilor, mecanism care induce efecte de multiplicare a nivelului anterior al produsului national ,ale potentialului maxim si ale progresului tehnic.

Notand multiplicatorii respectiv cu $b1 = \frac{1}{1 - (\alpha_1 + \alpha_2 + \beta_2)}$ si $a_{11} = (\beta_1 + \beta_3) b1$

$a_{12} = \beta_3 * b1$, ecuatie produsului national devine:

$$Y_t = a_{11} Y_{t-1} - a_{12} B_{t-1} + b1 g1(t)$$

Inlocuim in ecuatie potentialului maxim pe \tilde{Y}_t cu Y_t gasit ,obtinem:

$$B_t = a_{21} Y_{t-1} + a_{22} B_{t-1} + \gamma_2 (\beta_2 * b1 + 1) g1(t) + g2(t)$$

unde

$$a_{22} = (1 - \gamma_1 - \gamma_2 \beta_3 - \gamma_3 - \gamma_2 \beta_2 \alpha_{12})$$

$$a_{21} = [\gamma_2 (\beta_1 + \beta_3 + \beta_2 a_{11}) + \gamma_3]$$

Notand $\beta_2 = \gamma_2(\beta_2 * b_1 + 1)$ am gasit forma redusa a, cu doua variabile de stare ,pentru modelul dat

$$\begin{cases} Y_{t-1} = a_{11}Y_t - a_{12}B_t + b_1g_1(t+1) \\ B_{t-1} = a_{21}Y_t + a_{22}B_t + b_2g_1(t+1) + g_2(t+1) \end{cases}$$

Notand $X_t = \begin{pmatrix} Y_t \\ B_t \end{pmatrix}$ vectorul de stare ,obtinem forma matriceala:

$$X_{t-1} = A * X_t + G * g(t+1)$$

unde :

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & -a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}, G = \begin{pmatrix} b_1 & 0 \\ b_2 & 1 \end{pmatrix} \text{ si } g(t) = \begin{pmatrix} g_1(t) \\ g_2(t) \end{pmatrix}$$

Determinarile numerice se fac iterativ: $X_0 \rightarrow X_1 \rightarrow X_2 \rightarrow \dots$, cunoscand datele initiale

$$X_0 = \begin{pmatrix} Y_0 \\ B_0 \end{pmatrix}$$

Si functiile exogene $g_1(t) = \lambda_1^t$ si $g_2(t) = \lambda_2^t$

Analiza calitativa evdientiaza componenta proprie ,in functie de valorile proprii μ_1 si μ_2 , obtinute di ecuatia caracteristica a procesului de evolutie si componenta de dirijare ,in functie de ritmul progresului tehnic in investitii si in cresterea poentialului maxim.

Ecuatia caracteristica este:

$$\det(A - \mu I) = 0 \text{ deci:}$$

$$\mu^2 - \mu(a_{11} + a_{22}) + a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21} = 0$$

deci componenta proprie pentru $\mu_1 \neq \mu_2$, are expresia

$$X_1^p = c_1\mu_1^t + c_2\mu_2^t, \text{ unde } c_1 \text{ si } c_2 \text{ sunt vectori coloana constanti.}$$

Componenta de dirijare este $X_t^D = \Lambda^t d$, unde $\Lambda = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{pmatrix}$ si deci

$$\Lambda^t = \begin{pmatrix} \lambda_1^t & 0 \\ 0 & \lambda_2^t \end{pmatrix} \text{ iar vectorul } d \text{ se deduce din ecuatia 7}$$

Prin urmare evolutia produsului national si a potentialului maxim este descrisa de vectorul X_t , avand componentele:

$$\begin{cases} Y_t = c_{11}\mu_1^t + c_{12}\mu_2^t + d_{11}\lambda_1^{t-1} + d_{12}\lambda_2^{t-1} \\ B_t = c_{21}\mu_1^t + c_{22}\mu_2^t + d_{21}\lambda_1^{t-1} + d_{22}\lambda_2^{t-1} \end{cases}$$

in care d_{ij} sunt elementele matricei $D = (\Lambda - A)^{-1} * G$ si coeficientii c_{ij} se determina din datele initiale y_0, β_0 astfel:

-pentru $t=0$ se obtin 2 ecuatii in c_{ij} ;

-inlocuind Y_t si B_t din sistem in (5) si (6) si facand $t=0$ se obtin celelalte 2 ecuatii.

In concluzie ,evolutia produsului national este dependenta de 4 ritmuri de crestere:cele 2 valori proprii μ_1 si μ_2 care reflecta structura interna a sistemului economic si cele doua ritmuri exogene ale progresului tehnic λ_1 si λ_2 rezultate din decizia de investitii in tehnologii noi ,moderne si decizia de retehnologizare si modificari a capacitatilor existente.

Si in acest caz,trajectoriile de evolutie pot fi monotone sau oscilante ,cu oscilatii proprii,daca valorile proprii μ_1 si μ_2 sunt complexe sau cu oscilatii improprii ,daca μ_1 si μ_2 sunt reale ,cu cel putin una negativa.

Daca matricea de trecere A indeplineste cerintele teoremei Perron-Frobenius ,daca A este pozitiva si nedecompozabila ,exista valoarea proprie dominanta $\mu^* = \max(\mu_1, \mu_2)$,

pozitiva si unica atasat ei , vectorul propriu $C^* = \begin{pmatrix} C1^* \\ C2^* \end{pmatrix}$,pozitiv si singurul cu aceasta

proprietate ,care defineste trajectoria de crestere eficienta si echilibrata $X_t^* = (\mu_1^*)^t c$

Cu cat starea initiala (Y_0, B_0) este mai apropiata de structura reflectata prin vectorul propriu C ,cu atat evolutia reala se afla mai aproape de cea indicata de TEE(trajectoria eficienta si echilibrata) care asigura cel mai inalt ritm de crestere obiectiv determinat de conditiile interne economice.

Se constata ca cerinta de nedecompozabilitate este asigurata; cum a_{11} si a_{21} sunt strict pozitive ,cerinta de pozitivitate depinde de coeficientii a_{12} si a_{22} ,deci cand $a_{12} < 0$ si $a_{22} > 0$.

Aplicatie

Consideram urmatoarele determinari econometrice ale parametrilor modelului:

$$\alpha_1 = 0,75; \alpha_2 = 0,05$$

$$\beta_1 = 0,15; \beta_2 = 0,05; \beta_3 = 0,1; \lambda_1 = 1,02$$

$$\gamma_1 = 0,05; \lambda_2 = 0,6; \lambda_3 = 0,05; \lambda_2 = 1,01$$

Datele initiale $Y_0=1000; B_0=1200$ (miliarde lei)

a)sa se scrie modelul in reprezentarea ecuationala structurala si forma redusa. Sa se proiecteze evolutia in conditiile cand $\tilde{Y}(t) = Y(t)$ si sa se analizeze caracteristicile calitative ale procesului de evolutie.

$$\begin{cases} C_t = 0,75Y_t + 0,05\tilde{Y}_t \\ I_t = 0,15Y_{t-1} + 0,05\tilde{Y}_t - 0,1(B_{t-1} - Y_{t-1}) + g_1(t) \\ B_t = 0,95B_{t-1} + 0,6I_t - 0,05(B_{t-1} - Y_{t-1}) + g_2(t) \end{cases}$$

In scenariul $\tilde{Y}_t = Y_t$, obținem

$$\begin{cases} Ct = 0,8Y_t \\ It = 0,05Y_t + 0,25Y_{t-1} - 0,1B_{t-1} + g1(t) \end{cases}$$

deci sub forma redusă :

$$Y_t = \frac{5}{3}Y_{t-1} - \frac{2}{3}B_{t-1} + \frac{20}{3}g1(t)$$

Ecuatia potentialului este:

$$B_t = 0,95B_{t-1} + 0,6[0,05Y_t + 0,25Y_{t-1} - 0,1B_{t-1} + g1(t)] - 0,05(B_{t-1} - Y_{t-1}) + g2(t)$$

adica:

$$B_t = 0,82B_{t-1} + 0,03Y_t + 0,2Y_{t-1} + 0,6g1(t) + g2(t)$$

si inlocuind Y_t se obtine a doua ecuatie a modelului in variabile de stare:

$$B_t = 0,82B_{t-1} + 0,25Y_{t-1} + 0,8g1(t) + g2(t)$$

unde $g1(t) = \lambda_1^t$ si $g2(t) = \lambda_2^t$

Deci modelul corespunzator in variabile de stare este:

$$\begin{cases} Y_{t+1} = \frac{5}{3}Y_t - \frac{2}{3}B_t + \frac{20}{3}g1(t+1) \\ B_{t+1} = 0,25Y_t + 0,82B_t + 0,8g1(t) + g2(t) \end{cases}$$

Determinari numerice: cu datele initiale $Y_0=1000; B_0=1200$ gasim:

$$\begin{cases} Y_1 = 873,6 \\ B_1 = 1235,8 \\ Y_2 = 638,83 \\ B_2 = 1234,08 \end{cases}$$

cea ce indica o reducere progresiva a produsului national ,cu toate ca potentialul maxim ramane ridicat(chiar daca descreste lent).

Analiza calitativa: valorile proprii sunt solutiile ecuatiei caracteristice:

$$\det(A - \mu I) = 0$$

$$\Rightarrow \begin{vmatrix} \frac{5}{3} - \mu & -\frac{2}{3} \\ 0,25 & 0,82 - \mu \end{vmatrix} = 0 \Rightarrow 3\mu^2 - 7,46\mu + 4,6 = 0$$

de unde rezulta ca $\mu_1 = 1,35$ si $\mu_2 = 1,13$

Deci conform rezultatelor ,gasim:

$$\begin{cases} Y_t = c_{11} * 1,35^t + c_{12} * 1,13^t + d_{11} * 1,02^{t+1} + d_{12} * 1,01^{t+1} \\ B_t = c_{21} * 1,35^t + c_{22} * 1,13^t + d_{21} * 1,02^{t+1} + d_{22} * 1,01^{t+1} \end{cases}$$

care evidentiaza cele 4 ritmuri de crestere sub impactul carora se realizeaza evolutia,intensitatea cu care actioneaza fiind data de coeficientii c_{ij} si d_{ij}

Coeficientii d_{ij} sunt ponderile de actiune a componentei de dirijare, aici prin politica de modernizari,restructurari si progres tehnic,deci elementele matricei $D=(M-A)^{-1} * G$,unde:

$$M = (diag \mu_j) = \begin{pmatrix} 1,35 & 0 \\ 0 & 1,13 \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} \frac{5}{2} & -\frac{2}{3} \\ 0,25 & 0,82 \end{pmatrix}$$

$$G = \begin{pmatrix} \frac{20}{3} & 0 \\ 0,8 & 1 \end{pmatrix}$$

Se obtine:

$$D = \begin{pmatrix} 5,786 & -2,517 \\ 7,249 & 1,195 \end{pmatrix} = (d_{ij})$$

Pentru $t=0$:

$$c_{11} + c_{12} = 996,64$$

$$c_{21} + c_{22} = 1191,34$$

$$\Rightarrow \begin{cases} 1,35c_{11} + 1,13c_{12} = Y_t - d_{11} * 1,02^2 + d_{12} * 1,01^2 = 870,15 \\ 1,35c_{21} + 1,13c_{22} = B_1 - d_{21} * 1,02^2 + d_{22} * 1,01^2 = 1227,04 \end{cases}$$

Din aceste sisteme de 4 ecuatii obtinem cei 4 coeficienti:

$$C_{11} = -1163,87$$

$$C_{12} = 2160,52$$

$$C_{21} = -541,7$$

$$C_{22} = 1733,04$$