

- Def 7.2: Fce  $\varphi(x_1, \dots, x_n)$  se nazývá homogenní stupně  $k$ , je-li splněno  $\varphi(t \cdot x_1, \dots, t \cdot x_n) = t^k \cdot \varphi(x_1, \dots, x_n)$ .

- Lemma 7.1:  $\frac{\partial \varphi}{\partial x_i}(x_1, \dots, x_n)$  je homogenní stupně  $k-1$ .

→ dokaž:

$$\varphi(t x_1, \dots, t x_n) = t^k \cdot \varphi(x_1, \dots, x_n) \quad \left| \frac{\partial}{\partial x_i} \right.$$

$$\frac{\partial \varphi}{\partial x_i}(t x_1, \dots, t x_n) \cdot t = t^k \cdot \frac{\partial \varphi}{\partial x_i}(x_1, \dots, x_n) \quad \left| \frac{1}{t} \right.$$

$$\frac{\partial \varphi}{\partial x_i}(t x_1, \dots, t x_n) = t^{k-1} \cdot \frac{\partial \varphi}{\partial x_i}(x_1, \dots, x_n)$$

$$\frac{\partial \varphi}{\partial x_i}(t x_1, \dots, t x_n) = t^{k-1} \cdot \frac{\partial \varphi}{\partial x_i}(x_1, \dots, x_n)$$

$$\frac{\partial \varphi}{\partial x_i}(t x_1, \dots, t x_n) = t^{k-1} \cdot \frac{\partial \varphi}{\partial x_i}(x_1, \dots, x_n)$$

□

- Pr. Cobb-Douglasova produkční fce:

$$f(x_1, \dots, x_n) = A \cdot x_1^{\alpha_1} \cdot x_2^{\alpha_2} \cdot \dots \cdot x_n^{\alpha_n}, \text{ kde } A > 0, \alpha_i \in (0, 1) \forall i, \sum_{i=1}^n \alpha_i = 1$$

Platí CES (tj. konstantní elasticita substituace), homogenní stupně 1

$$f(t x_1, \dots, t x_n) = A \cdot (t x_1)^{\alpha_1} \cdot \dots \cdot (t x_n)^{\alpha_n} = t^{\sum \alpha_i} \cdot A \cdot x_1^{\alpha_1} \cdot \dots \cdot x_n^{\alpha_n} = t \cdot A \cdot x_1^{\alpha_1} \cdot \dots \cdot x_n^{\alpha_n} = t \cdot f(x_1, \dots, x_n) \quad \square$$

- CES produkční fce lze vyjádřit ve tvaru:

$$f(x_1, \dots, x_n) = A \cdot \left( \sum_{i=1}^n \alpha_i x_i^{-\rho} \right)^{-\frac{1}{\rho}}, \text{ kde } A > 0, \sum_{i=1}^n \alpha_i = 1, \alpha_i \in (0, 1) \forall i$$

$$g_{ij}(x) = \frac{1}{1+\rho} \quad \forall i, j \in \{1, \dots, n\}, i \neq j$$

### Zobecnění

- m vstupů:  $q_1, \dots, q_m$

vstup  $q_1$  lze považovat např. jako vstup k vstupům  $q_2, \dots, q_m$

- výrobní proces  $F(q_1, \dots, q_m, x_1, \dots, x_n) = 0$  je ~~dvadřít~~ dvadřít diferencovatelná, pro  $i$  druhé parciální derivace  $F$  jsou nižší od 0 a  $\frac{\partial F}{\partial q_i}(q, x) > 0 \quad \forall i = 1, \dots, m$  a

$$\frac{\partial F}{\partial x_j}(q, x) < 0 \quad \forall j = 1, \dots, n \quad \frac{\partial F}{\partial q_i}$$

$$\frac{\partial F}{\partial x_j}$$

f(x) = F(q, x)

Úloha:

$$\cdot \max Z(q, x) = \sum_{i=1}^m s_i q_i - \sum_{j=1}^n r_j x_j$$

za  $F(q, x) = 0$

• řešení: Lagrangeova fce:

$$L(q, x, \lambda) = \sum_{i=1}^m s_i q_i - \sum_{j=1}^n r_j x_j + \lambda F(q, x)$$

→ podmínky optimality:

$$\frac{\partial L}{\partial q_i} = s_i + \lambda \cdot \frac{\partial F}{\partial q_i} \stackrel{!}{=} 0 \quad i=1, \dots, m$$

$$\frac{\partial q_i}{\partial q_i}$$

$$\frac{\partial q_i}{\partial q_i}$$

$$\frac{\partial L}{\partial x_j} = -r_j + \lambda \frac{\partial F}{\partial x_j} \stackrel{!}{=} 0 \quad j=1, \dots, n$$

$$\frac{\partial x_j}{\partial x_j}$$

$$F(q, x) = 0$$

• pouze lokální (ne globální) extrém

□

## DYNAMICKÉ MODELY ROZNOUÁHY

### NABÍDKY A POPTÁVKY

- nabídka a poptávka: fce ceny, cena se zde mění

- Statický <sup>popř. uvaž.</sup> model: nabídka

• předp.  $D(p)$ ,  $S(p)$  jsou lineární fce ceny  $p$   
b)  $p$  je konstantní v čase (M reálný předp.)

$$\cdot D(p) = \alpha + a \cdot p \quad S(p) = \beta + b \cdot p$$

↳ klesající fce ceny    ↳ rostoucí fce ceny

$$a < 0, b > 0, \alpha, \beta \in \mathbb{R}$$

$$D(p) \geq 0, S(p) \geq 0$$

• rovnovážná cena:  $\bar{p} \cdot D(\bar{p}) = S(\bar{p})$

↳ když  $p > \bar{p}$ : výrobci vyrobí více, než co spotřebitelé  
mohou → pokles ceny

↳ když  $p < \bar{p}$ : spotřebitelé požívají více, než kolik zboží je dostupné → růst ceny

$$\Rightarrow \bar{p} = \frac{\alpha - \beta}{b - a}$$

$$\underline{\underline{b - a}}$$

cena ve dvou  
různých časech

cena zůstává v okamžiku  
zahájení výroby

### - Model I: (diskrétní čas)

• diskrétní čas se může podobat dostatečně

• předp. a) P není konstantní v čase

b) nabídka v čase t je fce  $P_{t-1}$

$$D(P_t) = \alpha + a P_t = D_t, \quad S = S(P_{t-1}) = \beta + b P_{t-1}$$

$$\text{" rovnovážná cena": } \alpha + a P_t = \beta + b P_{t-1} \quad \forall t$$

$$\alpha + a \bar{P} = \beta + b \bar{P} \quad \ominus$$

$$\Rightarrow P_t - \bar{P} = b (P_{t-1} - \bar{P}) \quad \text{odečtením obou rovnic}$$

a <sup>cena v t</sup> <sub>čas t</sub>  $\rightarrow$  b <sup>čas t-1</sup> <sub>čas t-1</sub>  $\rightarrow$  b zůstane!

diferenční rovnice

předp. zůsta  $P_0 - \bar{P}$

$$\rightarrow \text{řešení: } P_t - \bar{P} = \left(\frac{b}{a}\right)^t \cdot (P_0 - \bar{P}) \quad \rightarrow D(P_t) = ?$$

$$S(P_t) = ?$$

• konvergence  $P_t$ ?: abs hodnota, kde  $a < 0$

$$\text{je-li } \left|\frac{b}{a}\right| < 1 \Rightarrow \lim_{t \rightarrow \infty} (P_t - \bar{P}) = 0$$

alternativně: diferenciální rovnice...

### - Model III: (spojitý čas)

• předp. a) P není konstantní,  $P(t)$  je diferencovatelná

b) <sup>závisí</sup>  $D$  <sup>na</sup>  $P$  <sup>je</sup> dynamická (změna) ceny v čase

$$D(t) = \alpha + P(t) \cdot a_1 + a_2 \frac{dP(t)}{dt}; \quad a < 0, \quad a_1 < 0$$

negativní reakce na změnu ceny

$$S(t) = \beta + b \cdot P(t); \quad b > 0$$

• rovnováha:  $D(t) = S(t)$

$$\alpha + a P(t) + a_1 \frac{dP(t)}{dt} = \beta + b P(t) \quad \ominus$$

konstantní v čase

dt

• fce  $P(t) = \bar{P} \quad \forall t \geq 0$  je řešením diferenciální rovnice,

s počáteční podmínkou  $P_0 = \bar{P} \Rightarrow \alpha + a \bar{P}(t) + a_1 \frac{dP(t)}{dt} = \beta + b \bar{P}(t)$

• def.  $p(t) = P(t) - \bar{P} \quad \forall t \geq 0$

$$\rightarrow a \cdot p(t) + a_1 \frac{dp(t)}{dt} = b \cdot p(t) \quad \text{odečtením } \ominus \ominus \ominus$$

$$\rightarrow \frac{dp(t)}{dt} + \frac{a-b}{a_1} \cdot p(t) = 0$$

chybí zbytek

$$p(t) = c \cdot e^{\frac{(b-a) \cdot t}{a_1}}$$

$$p(t) = (P(0) - \bar{P}) \cdot e^{\frac{(b-a) \cdot t}{a_1}} \quad p(0) = P(0) - \bar{P}$$

- konvergence  $t \rightarrow \infty$ :  $\lim_{t \rightarrow \infty} p(t) = 0 \Rightarrow \lim_{t \rightarrow \infty} P(t) = \bar{P}$
- kdyby  $a_1 > 0 \Rightarrow$  divergence  $p(t)$  (při nárůstající spotřebě nebude snížit svou produkci, když by se otežovalo)

- Model IV: (spotřebič čas)

- předp. a)  $P$  není konstantní

b)  $Q(t)$  ... stav zásob v čase  $t$ :  $dQ(t) = S(t) - D(t)$

- $S(t) > D(t)$  ... zásoba "na sled"
- $S(t) < D(t)$  ... stav zásob se zmenšuje

$$D(t) = \alpha + a \cdot P(t), \quad S(t) = \beta + b \cdot P(t); \quad a < 0, b > 0$$

$$Q(t) = Q_0 + \int (S(z) - D(z)) dz$$

$$g) \frac{dP(t)}{dt} = -\lambda \cdot \frac{dQ(t)}{dt}, \quad \text{kde } \lambda > 0$$

$$\frac{dP(t)}{dt} = -\lambda (S(t) - D(t)) = -\lambda (\beta + b \cdot P(t) - \alpha - a \cdot P(t)) \quad (I)$$

• pozorovatel:  $\bar{P}(t) = \bar{P} \quad \forall t \geq 0$  je řešením diferenciální rovnice  $\Rightarrow \frac{d\bar{P}(t)}{dt} = -\lambda (\beta + b \cdot \bar{P}(t) - \alpha - a \cdot \bar{P}(t)) = 0 \quad (II)$

• def.  $p(t) = P(t) - \bar{P}$  a odečteme rovnice (I) a (II)

$$\frac{dp(t)}{dt} = -\lambda \cdot (b-a) \cdot p(t)$$

$\rightarrow$  řešení  $p(t) = c \cdot e^{-\lambda(b-a)t}$ , poč. podmínka  $p(0) = P(0) - \bar{P}$

$\Rightarrow p(t) = (P(0) - \bar{P}) \cdot e^{-\lambda(b-a)t}$  ↑ známé

• konvergence:  $\lim_{t \rightarrow \infty} p(t) = 0 \Rightarrow \lim_{t \rightarrow \infty} P(t) = \bar{P}$