

## 2622 Matematik for Økonomer

Eric Hillebrand

### Opgavesæt 11

#### Opgave 1

Section 6.3 Exercise 2

#### Opgave 2

Section 6.3 Exercise 8

#### Opgave 3

Section 6.5 Exercise 1

#### Opgave 4

Section 6.6 Exercise 3

#### Opgave 5: Ramsey-Model

I Ramsey modellen (Opgave 3 i sæt 5) har vi fundet en linearisering for det logaritmiske kapitalapparat  $\log k(t)$  og det logaritmiske forbrug  $\log c(t)$  omkring deres ligevægtsværdier  $(\log k^*, \log c^*)$  som

$$\dot{x}(t) = Ax(t),$$

hvor

$$x(t) = \begin{bmatrix} \log k(t) - \log k^*(t) \\ \log c(t) - \log c^*(t) \end{bmatrix},$$

og

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix},$$

med indgange

$$\begin{aligned} a_{11} &= \rho - \alpha_L - (1 - \theta)\alpha_T, \\ a_{12} &= \delta + \alpha_L + \alpha_T - \frac{1}{\alpha}(\delta + \rho + \theta\alpha_T), \\ a_{21} &= \frac{\alpha - 1}{\theta}(\delta + \rho + \theta\alpha_T), \\ a_{22} &= 0. \end{aligned}$$

Ligevægtpunktet er givet ved

$$\begin{aligned} k^* &= \left[ \frac{1}{\alpha A}(\delta + \rho + \theta\alpha_T) \right]^{\frac{1}{\alpha-1}}, \\ c^* &= A(k^*)^\alpha - (\delta + \alpha_L + \alpha_T)k^*. \end{aligned}$$

**Opgave:** Løs systemet  $\dot{x}(t) = Ax(t)$  (skriv løsningen i  $a_{ij}$  koefficienterne for at holde notationen overskuelig). Vis at matricen  $A$  kan diagonaliseres hvis og kun hvis

$$a_{11}^2 \neq -4a_{12}a_{21}.$$

**8-minutters foredrag**

1. Lineære DL af anden orden med konstante koefficienter
2. Differentialligningssystemer og ligevægtspunkter