

Matematik I

Doç. Dr.  
Türkmen  
Göksel

Fark  
Denklemleri

# Matematik I

Doç. Dr. Türkmen Göksel

AÜ SBF İktisat Bölümü

# Matematik I

Matematik I

Doç. Dr.  
Türkmen  
Göksel

Fark  
Denklemleri

## 1 Fark Denklemleri

## Fark denklemleri kesikli zaman için kullanılır.

- Bir değişken için iki dönem arasındaki değer farkını kısaca  $\Delta y_t$  ile gösterebiliriz:

$$\Delta y_t = y_{t+1} - y_t.$$

- 1. dereceden fark denklemi:  $y_{t+1} = c_1 y_t + c_2$   
( $c_1, c_2 \in \mathbb{R}$ )
- 2. dereceden fark denklemi:  $y_{t+2} = c_1 y_{t+1} + c_2 y_t + c_3$   
( $c_1, c_2, c_3 \in \mathbb{R}$ )
- n. dereceden fark denklemi:  
 $y_{t+n} = c_1 y_{t+n-1} + c_2 y_{t+n-2} + \dots + c_{n+1}$   
( $c_1, c_2, \dots, c_{n+1} \in \mathbb{R}$ )

## 1. dereceden fark denkleminin çözümü:



$$y_{t+1} + ay_t = c \quad (a, c \in \mathbb{R} \text{ sabit})$$

- Fark denklemini 2 kısma ayırarak çözeceğiz.



$$\underbrace{y_G}_{\text{Genel çözüm}} = \underbrace{y_C}_{\text{tamamlayıcı çözüm}} + \underbrace{y_P}_{\text{özel çözüm}}$$

- $y_C$ , (tamamlayıcı çözüm) homojen kısmın çözümüdür ( $y_{t+1} + ay_t = 0$ ). Bu çözüm, dengeden sapmaları gösterir.
- $y_P$ , homojen olmayan kısmın çözümüdür. Denge değerini gösterir.
- $y_G = y_C + y_P$ .
- $y_G$ , yani genel çözümü "belirli" hale getirmek için  $y_0$  gibi bir başlangıç değeri kullanılır.

# Fark Denklemleri

Matematik I

Doç. Dr.  
Türkmen  
Göksel

Fark  
Denklemleri

$y_{t+1} + ay_t = c$  denkleminin çözümünü 4 adımda yapacağız:

- **1.adım:**  $y_c$ 'nin bulunuşu:

$$y_{t+1} + ay_t = 0$$

- Şimdi  $y_t = Ab^t (\neq 0)$  gibi genel bir çözüm deneyelim.
- Bu durumda  $y_{t+1} = Ab^{t+1}$  olur.
- Bu bilgileri çözmek istediğimiz ana denkleme yerleştirirsek;

$$Ab^{t+1} + aAb^t = 0 \implies Ab^t(b + a) = 0 \implies b = -a \text{ olur.}$$

- Bu durumda  $y_c = A(-a)^t$  olur.

# Fark Denklemleri

Matematik I

Doç. Dr.  
Türkmen  
Göksel

Fark  
Denklemleri

$y_p$ 'nin bulunuşu:

- **2.adım:** Özel çözüm içinde  $y_t = k$  şeklinde bir çözüm deneyelim.
- Bu durumda  $y_{t+1} = k$  olur.
- Bu değerleri  $y_{t+1} + ay_t = c$  denklemine yerleştirirsek;

$$k + ak = c \implies k(1 + a) = c \implies k = \frac{c}{1 + a} \quad \text{eger} \quad a \neq -1$$

- Bu durumda  $y_p = \frac{c}{1+a}$  olur ( $a \neq -1$  ise).
- Eğer  $a = -1$  ise  $\frac{c}{1+a}$  tanımsız olacağından,  $y_p$  için  $y_t = kt$  gibi bir çözüm denenir.
- Bu durumda ise  $y_{t+1} = k(t+1)$  olur.
- Bu değerleri  $y_{t+1} + ay_t = c$  denklemine yerleştirirsek:

$$k(t+1) + akt = c \implies k(t+1+at) = c \implies k = \frac{c}{t+1+at} \implies k = c \implies y_p = ct.$$

$y_G$ 'nin bulunuşu:

■ **3.adım:**  $y_G = y_t = y_c + y_P \implies$

$$y_G = y_t = A(-a)^t + \frac{c}{1+a} \quad \text{eger} \quad a \neq -1$$

$$y_G = y_t = A + ct \quad \text{eger} \quad a = -1$$

# Fark Denklemleri

Matematik I

Doç. Dr.  
Türkmen  
Göksel

Fark  
Denklemleri

**4.adım:** Belirli çözümün bulunuşu:

- $t = 0$  zamanındaki  $y_0$  başlangıç değeri kullanılarak  $A$  sabitinin değeri bulunur.
- Eğer  $a \neq -1$  ise

$$y_0 = A(-a)^0 + \frac{c}{1+a} \implies A = y_0 - \frac{c}{1+a}$$

- Eğer  $a = -1$  ise

$$y_0 = A + (c)0 \implies A = y_0$$

- $y$  değişkeninin zaman patikasını bulmuş olduk:
- Eğer  $a \neq -1$  ise

$$y_t = \underbrace{\left(y_0 - \frac{c}{1+a}\right)}_{\text{zaman patikasından sapmalar}} (-a)^t + \underbrace{\frac{c}{1+a}}_{\text{Denge değeri}}$$

- Eğer  $a = -1$  ise

$$y_t = y_0 + ct$$

- Böylece  $y$  değişkeni için zaman patikasını (herhangi bir  $t$  zamanındaki  $y$  değişkenin alacağı değeri) hesaplamış olduk.



# Fark Denklemleri

Matematik I

Doç. Dr.  
Türkmen  
Göksel

Fark  
Denklemleri

**Örnek:**  $y_{t+1} + 2y_t = 3$  ( $y_0 = 4$ )

- **1. adım:**  $y_c$  denklemini bulalım.
- $y_c$  için  $y_t = Ab^t$  çözümünü deneyelim.

■

$$Ab^{t+1} + 2Ab^t = 0 \quad (\text{Homojen kısım}) \implies$$

$$Ab^t(b+2) = 0 \implies b = -2 \implies y_c = A(-2)^t$$

- **2. adım:**  $y_p$ 'yi bulalım.
- $y_p$  için  $y_t = k$  çözümünü deneyelim.
- Bu durumda  $y_{t+1} = k$  olur.

$$k + 2k = 3 \implies k = 1 \implies y_p = 1$$

- **3. adım:**  $y_G = A(-2)^t + 1$
- **4. adım:**  $y_0 = A(-2)^0 + 1 = 4 \implies y_0 = A + 1 = 4 \implies A = 3 \implies$

$$y_t = 3(-2)^t + 1$$

# Fark Denklemleri

Matematik I

Doç. Dr.  
Türkmen  
Göksel

Fark  
Denklemleri

## Dengenin Dinamik İstikrarı: Kararlı ve Kararsız Denge

- Dengenin istikrarı yani kararlı denge  $\iff t \rightarrow \infty$  iken  $y_c = Ab^t \rightarrow 0$  olmasıdır.
- Bir başka deyişle dengeden sapmaların yani tamamlayıcı çözümün zamanla 0'a gitmesidir.
- Burada  $A$  terimi zaman patikasının temel görünümünü bozmadan sadece bir ölçek etkisi yaratır.
- İstikrar için  $b$  terimi önemlidir.

### Önerme:

$|b| > 1 \implies$  ıraksak yani kararsız denge

$|b| < 1 \implies$  yakınsak yani kararlı denge

# Fark Denklemleri

Matematik I

Doç. Dr.  
Türkmen  
Göksel

Fark  
Denklemleri

## Ekonomik Uygulama: Örümcek Ağı Modeli (The Cobweb model)

- Örnek:

$$Q_{st} = S(P_{t-1}) = -\gamma + \delta P_{t-1} \quad \gamma, \delta > 0$$

$$Q_{dt} = D(P_t) = \alpha - \beta P_t \quad \alpha, \beta > 0$$

- Denge için çözersek ( $Q_{st} = Q_{dt}$  eşitliğinden) aşağıda verilen 1. sıradan fark denklemini elde ederiz:

$$P_t + \frac{\delta}{\beta} P_{t-1} = \frac{\alpha + \gamma}{\beta}$$

- 1. sıradan bu fark denkleminin çözümünü şu şekilde ( $P_0$  başlangıç koşulu ile birlikte) elde ederiz:

$$P_t = \left( P_0 - \frac{\alpha + \gamma}{\beta + \delta} \right) \left( -\frac{\delta}{\beta} \right)^t + \underbrace{\frac{\alpha + \gamma}{\beta + \delta}}_{y_p = \text{Denge düzeyi}}$$

- 2 önemli nokta:
- Fiyat için denge değeri:  $\bar{P} = \frac{\alpha + \gamma}{\beta + \delta}$ . Bu değer sabit olduğundan denge durağandır.
- $|b| = \left| -\frac{\delta}{\beta} \right|$  ifadesinin değerine göre denge ya yakınsak ya da ıraksak olur.  $\delta > \beta \implies$  ıraksak,  $\delta < \beta$  yakınsak.

# Fark Denklemleri

Matematik I

Doç. Dr.  
Türkmen  
Göksel

Fark  
Denklemleri

## 2. Derece Fark Denkleminin Çözümü:

■

$$y_{t+2} + a_1 y_{t+1} + a_2 y_t = c \quad (a_1, a_2, c \in \mathbb{R} \text{ sabit})$$

**1.adım:**  $y_c$ 'nin bulunuşu:  $y_{t+2} + a_1 y_{t+1} + a_2 y_t = 0$  denkleminin çözümü için  $y_t = Ab^t (\neq 0)$  ifadesini kullanalım. Bu durumda  $y_{t+1} = Ab^{t+1}$  ve  $y_{t+2} = Ab^{t+2}$  olur.

■ Bu değerleri ana denklemde yerine yazar ve  $Ab^t$  parantezine alırsak:

$$Ab^t(b^2 + a_1 b + a_2) = 0 \implies (b^2 + a_1 b + a_2) = 0 \implies b_1, b_2 = \frac{-a_1 \pm \sqrt{a_1^2 - 4a_2}}{2}$$

■ Burada 3 durum söz konusudur:

■ i)  $a_1^2 > 4a_2$  (farklı reel kökler:  $b_1 \neq b_2$ )

$$y_c = A_1 b_1^t + A_2 b_2^t$$

■ ii)  $a_1^2 = 4a_2$  (tekrarlayan reel kökler:  $b_1 = b_2$ )

■

$$y_c = A_3 b^t + A_4 t b^t$$

■ iii)  $a_1^2 < 4a_2$  (karmaşık kökler) Bu durumla ilgilenmeyeceğiz.

# Fark Denklemleri

Matematik I

Doç. Dr.  
Türkmen  
Göksel

Fark  
Denklemleri

## 2. Adım:

- $y_p$  için  $y_t = k$  genel çözümünü deneyelim. Bu durumda  $y_{t+2} = y_{t+1} = k$  olur.
- Bu bilgileri  $y_{t+2} + a_1 y_{t+1} + a_2 y_t = c$  denkleminde yerine yazarsak:

$$k + a_1 k + a_2 k = c \Rightarrow k = \frac{c}{1 + a_1 + a_2} \quad \text{eğer } a_1 + a_2 \neq -1$$

■

$$y_p = \frac{c}{1 + a_1 + a_2} \quad a_1 + a_2 \neq -1$$

- $a_1 + a_2 = -1$  ise  $y_t = kt$  denenir. Bu durumda  $y_p = \frac{ct}{a_1 + 2}$  (eğer  $a_1 + a_2 = -1$  ve  $a_1 \neq -2$  ise)
- $a_1 + a_2 = -1$  ve  $a_1 = -2$  ise  $y_t = kt^2$  denenir. Bu durumda  $y_p = \frac{ct^2}{2}$  olur.
- **3.adım:**  $y_G = y_c + y_p$
- **4.adım:**  $y_0$  ve  $y_1$  gibi 2 tane başlangıç koşulu kullanılarak belirli çözüm bulunur.

# Fark Denklemleri

Matematik I

Doç. Dr.  
Türkmen  
Göksel

Fark  
Denklemleri

Örnek:

■  $y_{t+2} + y_{t+1} - 2y_t = 12$  ( $y_0 = 4, y_1 = 5$ )

- **1.adım:**  $y_c =$ 'nin bulunuşu:  $y_{t+2} + y_{t+1} - 2y_t = 0$ 'nin çözümü için  $y_t = Ab^t$  ( $\neq 0$ ) ifadesini kullanalım. Bu durumda  $y_{t+1} = Ab^{t+1}$  ve  $y_{t+2} = Ab^{t+2}$  olur. Bu değerler ana denklemde yerine yazılırsa:

■

$$Ab^t(b^2 + b - 2) = 0 \implies (b^2 + b - 2) = 0 \implies b_1, b_2 = \{-2, 1\} \implies$$

$$y_c = A_1(-2)^t + A_2(1)^t$$

- **2.adım:**  $y_p$  için  $y_t = tk$  genel çözümünü deneyelim (çünkü  $a_1 + a_2 = -1$  ve  $a_1 \neq -2$ )

■

$$k(t+2) + k(t+1) - 2kt = 12 \implies k = 4$$

$$y_p = 4t$$

- **3.adım:**  $y_G = A_1(-2)^t + A_2(1)^t + 4t$

- **4.adım:**  $y_0 = A_1 + A_2 = 4$  ve  $y_1 = A_1(-2) + A_2 + 4 = 5$  gibi 2 denklem çözülerek  $A_1 = 1$  ve  $A_2 = 3$  bulunur.

- Yani,  $y$ 'nin zaman patikası şu şekildedir:

$$y_t = (-2)^t + 3 + 4t$$

## Dengenin İstikrarı:

- Dengenin istikrarı  $\iff t \rightarrow \infty$  iken  $y_c \rightarrow 0$  olması
- **Önerme:** Köklerin her ikisinin de mutlak değerinin 1'den küçük olması ( $|b_1|, |b_2| < 1$ ) durumunda denge yakınsaktır. Aksi durumda denge ıraksaktır.
- Tekrarlayan kök durumunda tek kökün mutlak değerinin 1'den küçük olması gerekir ( $|b| < 1$ ).

## Değişken Terime Sahip Fark Denklemlerinin Çözümü:

- 2 durum inceleyeceğiz.
- i)  $y_{t+2} + a_1y_{t+1} + a_2y_t = cm^t$
- ii)  $y_{t+2} + a_1y_{t+1} + a_2y_t = ct^n$
- Not: Her iki durumda da sadece  $y_p$  çözümü etkilenecektir.  $y_c$  çözümü ise tamamen aynı kalacaktır.



# Fark Denklemleri

Matematik I

Doç. Dr.  
Türkmen  
Göksel

Fark  
Denklemleri

## Özel Durumlar:

- **1.durum:**  $y_{t+2} + a_1y_{t+1} + a_2y_t = cm^t$
- $y_p$  için  $y_t = Bm^t$  ( $\neq 0$ ) özel çözümü denenir.
- Bu durumda  $y_{t+2} = Bm^{t+2}$  ve  $y_{t+1} = Bm^{t+1}$  olur.

$$Bm^{t+2} + a_1Bm^{t+1} + a_2Bm^t = cm^t \implies B = \frac{c}{m^2 + a_1m + a_2}$$

■

$$y_p = \frac{cm^t}{m^2 + a_1m + a_2} \quad \text{eğer} \quad m^2 + a_1m + a_2 \neq 0$$

- Eğer  $m^2 + a_1m + a_2 = 0$  ise  $y_t = Btm^t$ , bu da çalışmaz ise  $y_t = Bt^2m^t$  denenir.
- **2.durum:**  $y_{t+2} + a_1y_{t+1} + a_2y_t = ct^n$
- $y_p$  için  $y_t = B_0 + B_1t + B_2t^2$  denenir. Çalışmaz ise  $y_t = t(B_0 + B_1t + B_2t^2)$  denenir.

# Fark Denklemleri

Matematik I

Doç. Dr.  
Türkmen  
Göksel

Fark  
Denklemleri

**Örnek:**

- $y_{t+2} + 5y_{t+1} + 2y_t = t^2$
- $y_p$  için  $y_t = B_0 + B_1t + B_2t^2$  çözümünü deneyelim.
- Bu durumda  $y_t$  ile birlikte  $y_{t+1}$  ve  $y_{t+2}$  değerleri de soruda verilen ana denkleme yerleştirir ve ilgili terimleri bir araya toplarsak:

■

$$\underbrace{(8B_0 + 7B_1 + 9B_2)}_{=0} + \underbrace{(8B_1 + 14B_2)}_{=0}t + \underbrace{(8B_2)}_{=1}t^2 = t^2$$

- Yukarıdaki 3 eşitlik çözülerek şu sonuçlar elde edilir:
- $B_0 = \frac{13}{256}$ ,  $B_1 = \frac{-7}{32}$  ve  $B_2 = \frac{1}{8}$ .
- Bu durumda,

$$y_p = \frac{13}{256} - \frac{7}{32}t + \frac{1}{8}t^2$$