

## Имитационное моделирование циклических процессов

*«Временная и непрочная рентабельность не может идти в сравнение с высшей формой прочной рентабельности, которую дает плановое хозяйство, избавляя от периодических кризисов, наносящих огромный вред народному хозяйству», - И. Сталин.*

*Цель:* анализ многообразия теоретических и статистических подходов к изучению циклических процессов и применение этих методов при прогнозировании экономических показателей.

*Задачи:*

- изучение теорий циклов;
- изучение методик выявления и моделирования циклических колебаний;
- изучение методик прогнозирования циклических процессов;
- применение изученных методик для прогнозирования конкретных экономических показателей.

*Мотивация:*

- анализ цикличности экономических процессов (кризисы, инновации...);
- изучение наследия русских экономистов (признанная во всем мире российская школа: Туган-Барановский, Кондратьев);
- совершенствование навыков моделирования временных рядов и прогнозирования.

*Основные моменты*

### 1. Циклы и динамика

- ✓ проблема циклов – вопрос экономической динамики;
- ✓ теоретическая экономика имела в основном статический хар-ер;
- ✓ *узкое место* статической теории: неспособность выяснить изменение уровня эконом. элементов, а также механизм и направление их изменения;
- ✓ изучение динамики как попытка изучения промышленных **кризисов** втор. полов. 19-го века): Жюглар, Туган-Барановский, Шпитгоф, Поле, Лескюр, Митчел);
  - динамические процессы: **эволюционные** (неповторимые) и **волнообразные** (повторимые);
  - **качественные** (организация хозяйства, техника производства) и **количественные** переменные (цена, процент, рента);
  - изменения количественных элементов состоят из двух компонентов: *общий рост* и развитие (необратимый процесс) и *скорость роста* (волнообразный процесс).

### *Конъюнктура*

- бывают периоды, благоприятные для предпринимательской и хозяйственной деятельности и неблагоприятные;
- конъюнктура указывает на стечение обстоятельств, от которых зависит и в которых проявляется успех хозяйств. деятельности;

- **определение:** конъюнктура в каждый данный момент времени – направление и степень изменения совокупности элементов н/х жизни по сравнению с предшествующими моментами;

- *виды* конъюнктуры: мирового хоз-ва, народного хоз-ва, района, отрасли;

## **2. Классификация циклов**

- *длинные* (Кондратьев) – 50 лет; *средние* (Жюглар) – 7-11; *короткие* – 2-4 (Китчин).

### **2.1 Волны Кондратьева**

- охват выборки: к. 18-го – н. 20-го веков (140 лет = 2,5 волны);

- показатели: товарные цены, проценты на капитал, производство чугуна, потребление сахара, объем вкладов в сберегательных кассах и т. д.;

*Экономические правильности:*

- ✓ глубокие изменения перед началом цикла (технологические шоки);
- ✓ более короткие циклы в рамках длинного цикла (накладывание долгосрочных и среднесрочных тенденций);
- ✓ повторяемость крупных войн в рамках восходящих волн длинного цикла;
- ✓ глубокая депрессия с/х как черта нисходящей волны.

Причина циклов – механизм накопления, достаточного для создания новых производительных сил. «...накопление и аккумуляция капитала достигает такого напряжения, при котором становится возможным рентабельное инвестирование капитала в целях создания основных производительных сил и радикального переоборудования техники».

-методику Кондратьева декомпозиции рядов на эволюционную и циклическую составляющие используют и для коротких циклов.

## **2. 2 Средние и короткие бизнес-циклы**

### **3. Анализ 1-5 циклов по теоретическим характеристикам**

### **4. Синхронизация циклов и государственной политики**

### **5. Методология долгосрочного прогнозирования**

- инновационный процесс развивается неравномерно во времени, ему присуща цикличность;
- Шумпетер развил учение Кондратьева о больших циклах конъюнктуры и разработал инновационную теорию длинных волн, интегрировав ее в общую инновационную теорию экономического развития;
- Шумпетер придавал большое значение взаимодействию цикла Кондратьева со среднесрочными (циклы Жюглар) и краткосрочными (циклы Китчина), которые как бы нанизаны на цикл Кондратьева;
- Хироока (2006) доказал на основе анализа большого массива данных существование тесной корреляции нововведений и больших циклов; подтвердил, что диффузия нововведений строго синхронизируется с повышательной волной большого цикла и достигает своего созревания в области наивысшего пика цикла;
- благодаря глобализации и дальнейшей рыночной экспансии (циклы присущи капитализму) кондратьевские циклы все больше синхронизируются по регионам;

- Рынок не содержит в себе механизма устойчивого LR-роста. Поэтому долговременные прогнозы приобретают смысл только в том случае, если государство своей целенаправленной экономической политикой обеспечит экономике устойчивый рост  $\Rightarrow$  разумно говорить о долгосрочном прогнозировании в связи с программированием желаемого сценария развития.

*Современная методология прогнозирования должна учитывать совместное взаимодействие предложения и спроса или же совместное взаимодействие факторов долговременного экономического роста и циклических колебаний вокруг динамического равновесного состояния. Методология должна органично включать в себя как этап прогнозирования, так и этап программирования динамики экономического развития, позволяющая практически реализовывать желательный сценарий развития.*

5 этапов:

### 1. устанавливается LR-тренд выпуска (потенциальный рост), обеспечиваемый наличными базисными технологиями в рамках повышательной стадии одного цикла Кондратьева.

-траектория ВВП в пределах одного цикла хорошо описывается логистической функцией (Hirooka 2006, Mensch 1979).

$$\bar{Y}(t) = F\left(\frac{a}{1+ce^{-dt}}\right), \text{ где } a, c, d - \text{параметры, } d - \text{коэффициент диффузии базисных}$$

технологий,  $\bar{Y}(t)$  – потенциальный выпуск (ВВП)

$$\text{Наиболее частый ее вид: } \bar{Y}(t) = \frac{a(t)}{1+ce^{-dt}}$$

Такая спецификация описывает динамику потенциального ВВП в условиях отсутствия ограничений на факторы производства.

### 2. Учет ресурсных ограничений

Зная ограничение на ресурсы, которое обычно имеет вид  $\bar{Y}^* \leq R^a T^b$ , можно установить ограничения на динамику потенциального предложения.

### 3. Определение и оптимизация структуры совокупного спроса

Выбор структуры спроса определяется в рамках классической модели национального дохода:  $\bar{Y}^* = C + I + G + NX$

Принципиальным является выбор баланса между инвестициями и потреблением. Как вариант, можно определить оптимальный уровень потребления, максимизирующий приведенную полезность от потребления. Зная оптимальное потребление, чистый экспорт и государственные расходы можно оценить инвестиции.

### 4. Расчет фактических значений выпуска (ВВП) или реальной траектории экономического развития

**Вывод общего уравнения макроэкономической динамики (взаимодействие LR-роста и деловых циклов)**

*Краткая история*

- экономика колеблется вокруг тренда ( $Y_{LR} = F(K, L, A)$ ) циклически, но не регулярно;
- современное представление: циклы деловой активности – отклонения реального выпуска от LR-тренда, вызванные случайными шоками предложения;
- с 1950-х гг. – активная разработка **теорий циклов** на основе моделей мультипликатора и акселератора, неоклассических **теорий роста**  $\rightarrow$  хорошо разработаны, но изолированно;
- Й. Шумпетер: циклические колебания – составная часть LR-роста;
- С 1980-х гг. – основы теории Реальных Деловых Циклов (Кидланд, Прескотт): **стохастическая** динамическая модель экономического равновесия.

*Вывод уравнения*

- Цель - создание модели РДЦ, основанной на эк. росте + циклических колебаниях;

$$Y = C + I + A \quad (1),$$

где  $A$  - автономные (не  $f(Y)$ ) расходы накоп. вложения и потребление

$$\frac{dI}{dt} = -k[I(t) - J(t)] \quad (2)$$

$I(t)$  – фактические вложения, вызванные изменением выпуска и инерционностью в виде показательной функции;  $J(t)$  – потенциальный объем капвложений;  $k$  - скорость реакции инерционности

$J(t) = \psi(v \frac{dY}{dt})$  – связь плана капвложений  $J(t)$  и скорости изменения выпуска через нелинейный акселератор,  $v$  - мощность акселератора ( $>0$ ).

- Гудвин показал, что лучшей для акселератора является логистическая  $f$ :

$$J(t) = \frac{1}{2} th\left(\frac{kv}{2} \frac{dY}{dt}\right) \cong \frac{1}{2} \left(\frac{kv}{2} \frac{dY}{dt} - \frac{1}{3} \left(\frac{kv}{2} \frac{dY}{dt}\right)^3\right) \quad (3)$$

- хорошее приближение при  $\left|\frac{kv}{2} \frac{dY}{dt}\right| < \frac{\pi}{2}$ , что выполняется почти всегда в реальных расчетах;

-  $\hat{k} = 4 \left| \frac{1}{2} \left[\frac{kv}{2} \frac{dY}{dt}\right] \right|$  (для малых  $\frac{dY}{dt}$ )  $= v \frac{dY}{dt}$  (простейший линейный акселератор);

$$\Rightarrow J(t) \approx \left(1 - \frac{4}{3} \left(v \frac{dY}{dt}\right)^2\right) v \frac{dY}{dt} \quad (4)$$

- Совокупный спрос  $Z = (1-s)Y^e + I + A$  (5); Предложение  $Y$  берется с запаздыванием:

$$\frac{dY}{dt} = -\lambda[Y - Z] \quad (6)$$

$$\bullet \frac{dY}{dt} = -\lambda[Y - (1-s)Y^e - I - A] \Rightarrow I = \frac{dY}{dt} \frac{1}{\lambda} + Y - (1-s)Y^e - A \Rightarrow \frac{dI}{dt} = \frac{d^2Y}{dt^2} \frac{1}{\lambda} + \frac{dY}{dt} - (1-s) \frac{dY^e}{dt} - \frac{dA}{dt}$$

После подстановки в (2):

$$\bullet \frac{d^2Y}{dt^2} + \left\{ \lambda + k - k\lambda v \left[ 1 - \chi \frac{4}{3} \left(v \frac{dY}{dt}\right)^2 \right] \right\} \frac{dY}{dt} - \lambda(1-s) \frac{dY^e}{dt} + k\lambda Y - k\lambda(1-s)Y^e = \lambda \frac{dA}{dt} + k\lambda A \quad (7)$$

$\chi = 0$  (модель Филлипса с линейным акселератором) или 1 (модель Филлипса-Гудвина со встроенным нелинейным акселератором)

**Предположение:**

$$Y^e \cong \bar{Y} = F(K, L) - \text{однородная функция} \Rightarrow aK \frac{\partial \bar{Y}}{\partial K} + bL \frac{\partial \bar{Y}}{\partial L} = h\bar{Y} \quad (\text{уравнение Эйлера}) \Rightarrow$$

$$Y^e \cong \bar{Y} = \frac{a}{h} K \frac{\partial \bar{Y}}{\partial K} + \frac{b}{h} L \frac{\partial \bar{Y}}{\partial L} \quad (8)$$

$$\text{при постоянной отдаче: } \frac{dY^e}{dt} = \frac{\partial \bar{Y}}{\partial K} \frac{\partial K}{\partial t} + \frac{b}{h} \frac{\partial \bar{Y}}{\partial L} \frac{\partial L}{\partial t} \quad (9)$$

$$\frac{dK}{dt} = I(t) - \mu K(t) = sY(t) - \mu K(t) \quad (10)$$

$$\text{Закон Оукена: } \frac{Y_F - Y}{Y_F} = \gamma[u - u^*] \quad (11)$$

$Y_F$  – НД при полной занятости  $L^*$ ; т. к.  $u - u^* = \frac{L^* - L}{L^*} \Rightarrow Y_F - Y = \gamma^*(L^* - L)$ , где

$$\gamma^* = \gamma \frac{Y_F}{L^*} - \text{модифицированный параметр Оукена } (\gamma) \Rightarrow \frac{dL}{dt} = \frac{1}{\gamma^*} \frac{dY}{dt} \quad (12)$$

$$\frac{dY^e}{dt} = \frac{\partial \bar{Y}}{\partial K} (sY - \mu K) + \frac{\partial \bar{Y}}{\partial L} \frac{dY}{dt} \frac{1}{\gamma^*} \quad (13)$$

(8) и (13)  $\Rightarrow$  (7):

$$\frac{\partial^2 Y}{\partial t^2} + \left\{ \lambda + k - \lambda(1-s) \frac{1}{\gamma^*} \frac{\partial \bar{Y}}{\partial L} - k\lambda v \left[ 1 - \chi \frac{4}{3} \left( v \frac{\partial Y}{\partial t} \right)^2 \right] \right\} \frac{dY}{dt} + \lambda \left[ k - s(1-s) \frac{\partial \bar{Y}}{\partial K} \right] Y +$$

$$+ \lambda(1-s) \left( \mu - k \frac{a}{h} \right) K \frac{\partial \bar{Y}}{\partial K} - k\lambda(1-s) \frac{b}{h} L \frac{\partial \bar{Y}}{\partial L} = \lambda \frac{dA}{dt} + k\lambda A \quad (14)$$

- Отдельные коэффициенты в (14) могут быть случайными величинами, правая часть содержит случайный компонент  $\Rightarrow$  стохастическое дифференциальное уравнение, **объединяющее детерминистский и стохастический подходы** к циклам;
- 2 переменные, характеризующие выпуск: быстро меняющейся переменной  $Y(t)$ , содержащей циклические колебания  $y = Y(t) - \bar{Y}$ , и медленно меняющейся  $\bar{Y}$  (кривая LR-роста);
- с помощью полученного уравнения (14) можно выявить **взаимодействие LR-роста и циклов**;
- приближенное решение подобных нелинейных уравнений: асимптотический метод усреднения Крылова-Боголюбова-Митропольского (КБМ) - позволяет разделить быстрые и медленные движения.

### Влияние деловых циклов на LR-рост

- ✓ выделение в правой части уравнения (14) трендовой составляющей; представляем независимые инвестиции  $A(t)$  в виде:

$$A(t) = \bar{A}(t) + \varphi^*(t), \text{ где } \bar{A}(t) - \text{трендовая составляющая (например, } \bar{A}(t) = A_0 e^{gt}),$$

$\varphi^*(t)$  – квазипериодическая  $f$ , колеблющаяся вокруг тренда (действие внешней силы). Тогда

$$\text{правая часть уравнения (14) примет вид: } \lambda \left( \frac{dA}{dt} + kA \right) = \lambda \left( \frac{d\bar{A}}{dt} + k\bar{A} \right) + \lambda \left( \frac{d\varphi^*}{dt} + k\varphi^* \right) \quad (15)$$

- ✓ из (14) получаем уравнение, описывающее циклические колебания вокруг кривой роста:

$$\frac{\partial^2 y}{\partial t^2} + \left\{ \sigma_0 - \frac{4}{3} kv^3 \left( \frac{dy}{dt} \right)^2 \right\} \frac{dy}{dt} + w_0^2 \left[ 1 - \frac{s(1-s)i}{k} \right] y = \varphi(t), \quad (16)$$

$$\varphi(t) = \lambda \left( \frac{d\varphi^*}{dt} + k\varphi^* \right), \quad y|_{t=0} = 0; \quad \frac{dy}{dt} \Big|_{t=0} = 0; \quad \sigma_0 = - \left[ \lambda + k - \lambda kv - \lambda(1-s) \frac{\beta}{\gamma^*} \right], \quad w_0^2 = \lambda k,$$

$\beta$  – эластичность выпуска по труду,  $i$  – ставка %

Значения **параметров** берутся обычно следующие:  $\lambda = 4; k = 1; s = 0,25; \beta = \frac{2}{3}; i = 0,1; \gamma^* = 2,5$

Мощность акселератора  $v$  – основной управляющий параметр, влияющий на динамику системы.

- ✓ уравнение, описывающее траекторию LR-роста:

$$\frac{\partial^2 \bar{Y}}{\partial t^2} + \bar{\sigma}_0 \frac{d\bar{Y}}{dt} + \bar{w}_0^2 \bar{Y} = \lambda \left( \frac{d\bar{A}}{dt} + k\bar{A} \right) \quad (17)$$

$$\bar{\sigma}_0 = \lambda + k - k\lambda v; \bar{w}_0^2 = \lambda s k_e; \bar{Y}|_{t=0} = \bar{Y}_0; \left. \frac{d\bar{Y}}{dt} \right|_{t=0} = 0.$$

Решение уравнения для колебаний

Сведем уравнение (16) к системе: 
$$\begin{cases} \dot{y} = x \\ \dot{x} = \left\{ \sigma_0 - \frac{4}{3} k v^3 x^2 \right\} x - w_0^2 \left[ 1 - \frac{s(1-s)i}{k} \right] y + \varphi(t) \end{cases}$$

Исследуем фазовый портрет  $\Rightarrow$  переход к однородной системе ( $\varphi(t) = 0$ ); для реальных данных

$$\frac{s(1-s)i}{k} \square 1 \Rightarrow \text{можно пренебречь} \Rightarrow \begin{cases} \dot{y} = x \\ \dot{x} = \left\{ \sigma_0 - \frac{4}{3} k v^3 x^2 \right\} x - w_0^2 y = \begin{cases} \dot{y} = P(x, y) \\ \dot{x} = Q(x, y) \end{cases} \end{cases} \quad (18)$$

(0,0) – стационарное состояние системы  $\Rightarrow$  анализ устойчивости по первому приближению

-Якобиан линеаризованной системы:

$$J_0 = \det \begin{pmatrix} P'_x(0,0) & P'_y(0,0) \\ Q'_x(0,0) & Q'_y(0,0) \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} \sigma_0 & -w_0^2 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = w_0^2; S_0 = \sigma_0.$$

-характеристическое уравнение системы:

$$p^2 - S_0 p + J_0 = 0 \Rightarrow p_{1,2} = -\frac{1}{2} [\lambda + k - k\lambda v - \lambda(1-s) \frac{\beta}{\gamma^*}] \pm \frac{1}{2} \sqrt{(\lambda + k - k\lambda v - \lambda(1-s) \frac{\beta}{\gamma^*})^2 - 4k\lambda} \quad (19)$$

Анализ решения

- при мощности акселератора  $v < 1,05 (\sigma_0 > 0) \Rightarrow$  асимптотически устойчивое решение (при шоках автоматически стремится к равновесию)  $\Rightarrow$  темпы роста не увеличить;
  - при  $v = 1,05 (\sigma_0 = 0, \text{ т. бифуркации})$  равновесие теряет устойчивость (зарождение цикла);
  - при переходе через точку  $v = 1,05$  устойчивое равновесие переходит в цикл, само равновесие становится неустойчивым;
- $\Rightarrow$  система с нелинейным акселератором (18) является автоколебательной; механизм обратной связи – нелинейный акселератор  $\chi \frac{4}{3} (v \frac{\partial Y}{\partial t})^3$ ; при коэффициенте усиления  $v > 1,05$  – самоподдерживающийся колебательный процесс, хар-ки определяются параметрами, а не начальными условиями;
- при  $v > 1,05 (\sigma_0 > 0)$  любые отклонения перестают затухать и становятся нарастающими, пока не стабилизируются на некотором уровне; происходит структурная перестройка динамической системы с переходом в новое состояние экономического равновесия;

Интерпретация

- Шумпетер: **смена уровней равновесия определяет LR-траекторию экономического развития;**
- мощность акселератора зависит от предпринимательской активности: инновационный шок  $\Rightarrow$  мощность акселератора  $\uparrow$  ( $\Rightarrow$  мощность акселератора, как и активность – цикличны);

Решение уравнения для тренда

- для уравнения (17) характерист. уравнение:

$$p^2 + \bar{\sigma}_0 p + \bar{w}_0^2 = 0 \Rightarrow p_{1,2} = -\frac{1}{2} [\lambda + k - k\lambda v] \pm \frac{1}{2} \sqrt{(\lambda + k - k\lambda v)^2 - 4sk\lambda} \quad (20)$$

- устойчивый рост гарантирован для  $0 < v < 1,25$ , при  $1,25 < v$  – «взрывная» динамика;

- для  $v = 1,1$   $\bar{Y}_{одн} = (C_1 \cos 0,95t + C_2 \sin 0,95t)e^{-0,3t}$ ; **предположим**  
 $\bar{A}(t) = \bar{A}_0 e^{gt} \Rightarrow \bar{Y}_v = B e^{gt} \Rightarrow$  подстановка  $\Rightarrow B = \frac{\lambda(g+k)}{g^2 + \bar{\sigma}_0 g + \bar{w}_0^2} \bar{A}_0$  (21)
- $\Rightarrow \bar{Y} = \bar{Y}_{одн} + \bar{Y}_v = (C_1 \cos 0,95t + C_2 \sin 0,95t)e^{-0,3t} + B e^{gt}$ , а при **начальных условиях**  
 $\bar{Y}|_{t=0} = \bar{Y}_0; \frac{d\bar{Y}}{dt}|_{t=0} = 0 \Rightarrow \bar{Y} = ((\bar{Y}_0 - B) \cos 0,95t + 0,32(\bar{Y}_0 - (1+3,3g)B) \sin 0,95t)e^{-0,3t} + B e^{gt}$
- первое слагаемое – затухающий колебательный процесс;
- при малых  $g$   $B = \frac{\lambda(k)}{\bar{w}_0^2} \bar{A}_0 = \frac{\bar{A}_0}{s} = \frac{\bar{A}_0}{1-c}$  – простой мультипликатор;
- **появление крупных инноваций  $\Rightarrow$  автономные капвложения  $\uparrow \Rightarrow$  мультипликативный рост выпуска  $\Rightarrow$  новое равновесие  $\Rightarrow \bar{Y} = \frac{\bar{A}_0}{1-c} e^{gt}$ .**
- **инновации циклически  $\Rightarrow$  LR-тренд имеет ступенчатый вид** (сглаживание в переходные периоды).

### Подвыводы

- 1) в интервале  $\lambda + k - \lambda(1-s) \frac{\beta}{\gamma^*} < v < \frac{\lambda+k}{\lambda k}$  равновесие неустойчиво + устанавливается устойчивый незатухающий колебательный режим, который благоприятствует структурным сдвигам (необходимы для освоения инноваций); происходит переход к новому равновесию: смещение LR-траектории, обеспечивающее изменение темпов роста;
- 2) при высоких значениях акселератора ( $\frac{\lambda+k}{\lambda k} < v$ ) развитие становится неравновесным: динамическое равновесие;
- 3) амплитуда автоколебаний не зависит от начальных условий и определяется только внутренними параметрами; автоколебания – ускоритель роста  $\Rightarrow$  **необходимы меры их запуска и поддержки через стимуляторы инновационной активности.**

#### Замечания

- если коэффициенты в дифференциальных уравнениях (16) и (17) переменные, акселератор изменяется времени  $\Rightarrow$  численные методы для решения уравнений;
- **предполагаем:**  $\bar{A}(t) = A_0 e^{gt}; \varphi^*(t) = q_1 \sin \omega_1 t + q_2 \sin \omega_2 t$  (22);
- циклические отклонения инвестиций - суперпозиция кратко- и среднесрочных циклов, вызывающих соответственно циклы Китчина (3-4 года) и Жюглара (7-11 лет);  $\Rightarrow$  **предполагаем**

$$\omega_1 = \frac{2\pi}{T_1} = \{T_1 = \pi \approx 3,14z.\} = \frac{2\pi}{\pi} = 2; \omega_2 = \frac{2\pi}{T_2} = \{T_2 = 3\pi \approx 9,4z.\} = \frac{2\pi}{3\pi} = 2/3; \frac{q_2}{q_1} \approx 2 \text{ (по США)}$$

- Мощность акселератора отражает предпринимательскую активность=f(конъюнктура)  $\Rightarrow$  **предполагаем:** меняется медленно, по синусоиде, синхронно с большим циклом

$$\text{Кондратьева: } v = v_0 + \frac{v_1}{2} \cos \psi t, v \geq 0 \text{ (23)}$$

средняя продолжительность кондратьевского цикла  $\square$  40-50 лет  $\Rightarrow$  **предполагаем**

$$\psi = \frac{2\pi}{T_3} = \{T_3 = 14\pi \approx 44z.\} = \frac{2\pi}{14\pi} = \frac{1}{7}.$$

### 5. Проверка взаимосвязности и реалистичности прогнозов

Если возникает неувязка (практическая неприемлимость экономических и социальных решений, принятых на основе прогнозов), то вносится соответствующая корректировка и осуществляется уточнение прогноза (Столерю, прогнозирование-программирование).

## Литература

1. Айвазов А., Кобяков А.. «Николай Кондратьев как зеркало кризиса». Rpmonitor.ru. 30.10.2008
2. Айвазов А. Либеральные сказки и кондратьевские волны. «Профиль», 27.10.2008.
3. Акаев А. «Современный финансово-экономический кризис в свете теории инновационно-технологического развития». Мониторинг глобальных и региональных рисков 2008/2009 / Ред. Д. А. Халтурина, А. В. Коротаев. М.: УРСС, 2009. С. 141–162.
4. Акаев А.А. Анализ решений общего уравнения макроэкономической динамики. – «Экономика и математические методы», ж-л РАН, 2008, том 44 № 3, с. 62-78.
5. Акаев А.А. Анализ экономических циклов с помощью математической модели марковских случайных процессов. – ДАН РФ, 2006, том 409, №26, с.727-731.
6. Акаев А.А. Вывод общего уравнения макроэкономической динамики, описывающего совместное взаимодействие долгосрочного роста и деловых циклов. – ДАН РФ, 2007, том 417, №4, с.439-441.
7. Акаев А.А., Коротаев А.В., Малинецкий Г.Г. Прогноз и моделирование кризисов и мировой динамики, 2009.
8. Гумилёв Л.Н. От Руси к России. - М., 1994.
9. Гурова Т. «Без L-образного хвоста». «Эксперт» №2 (641), 19.01.2009.
10. Зоидов К. Х. Кризисная цикличность и методология антикризисного регулирования переходной экономики России. Экономическая наука современной России. №2, 2001.
11. Илющенко К., Михайлова Е. Кондратий XXI века. «D`» №1-2 (64-65)/26.01. 2009.
12. Клинов В. Г. Научно-технический прогресс и большие циклы конъюнктуры мирового хозяйства. Проблемы прогнозирования. – 2003. – № 1. – С.118-135.
13. Кондратьев Н.Д. Большие циклы конъюнктуры и теория предвидения. Избранные труды. - М.: Экономика, 2002.
14. Кузьменко В.П. Исследование динамики социально-экономических циклов. “Статистика Украины”. 1999. № 1.
15. Румянцева С.Ю. Длинные волны в экономике: многофакторный анализ. - СПб.: Изд-во СПбГУ, 2003.
16. Трemasов К. В. Теория экономических колебаний (<http://www.finam.ru/investor/investments00014/>).
17. Хмеленко А. «И к нам вернется Кондратьев...». «Компьютерра" №49, 18 декабря 2002 г.
18. Цвайнерт Й. История экономической мысли в России: 1805—1905 / Пер. под науч. ред. В. С. Автономова. М.: ГУ-ВШЭ, 2008.