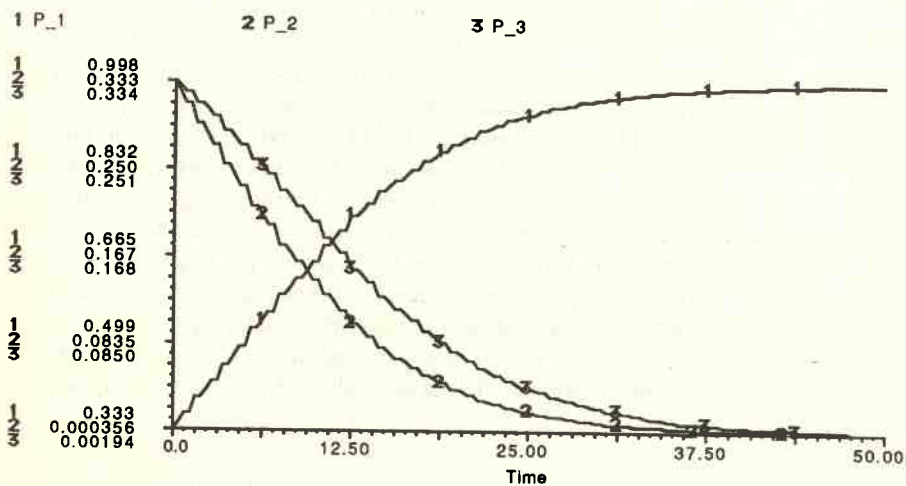


Asse Y = P₁, P₂, P₃; Asse X = tempo

Fig. 3 - Comportamento stabile in un modello logit dinamico



Asse Y = P₁, P₂, P₃; Asse X = tempo

Fig. 4 - Comportamento stabile per valori crescenti dei parametri