

联合创业投资战略联盟契约设计研究

曹龙, 胡利利, 王雷

(西安理工大学 经济与管理学院, 陕西 西安 710054)

摘要:在合作伙伴间建立合理的收益分配格局是解决联合创业投资中道德风险问题和保持联盟稳定性的关键因素;由于现实世界中合约不完全性的普遍存在,导致剩余控制权的分配在联合创业投资的契约设计中至关重要。综合运用信息经济学、心理契约以及不完全契约理论,探讨了维持联合创业投资战略联盟系统稳定性的有效心理契约机制;通过对信息不对称下主导型与跟随型创业投资公司之间特定控制权和剩余控制权分配模型的分析,得到合作伙伴收益分配的契约组合,通过这种契约的安排,可以部分消除主导型与跟随型创业投资公司之间的信息不对称、弱化跟随者的搭便车与机会主义行为、提高联合创业投资的收益水平。

关键词:创业投资;联合投资;心理契约;不完全合约;合作伙伴

中图分类号:F830.59

文献标识码:A

文章编号:1001-7348(2010)14-0015-05

0 引言

联合创业投资是指在整个对创业企业的投资过程中,多个创业投资机构共同或者单个创业投资机构联合其它金融机构对创业企业进行权益性投资,联合投资各主体及创业企业按约定对创业企业实施投资管理,待企业发展到一定的阶段后,各投资主体通过转让或出售占有企业的股份而获得收益的行为。联合创业投资通过对创业企业进行权益投资而结成共享收益、共担风险、协同管理的利益共同体,形成创业投资企业间的一种战略联盟或动态联盟^[1]。联合投资中参与各方以及它们之间的关系结构如图1所示。

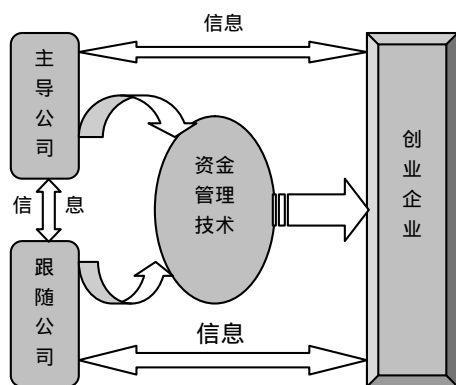


图1 联合创业投资各方的关系

对联合投资的研究,最初起源于银行间的联合贷款

(Syndicated Loan),如今,联合投资更为广泛地出现于创业投资行业^[2]。Manigart & Lockett(2002)对欧洲的6个国家700多家创业投资机构进行问卷调查,得出以下几个结论:

欧洲不同国家的联合投资方式相近。虽然欧洲各国创业投资市场的成熟度不同,英国是市场型金融体系,欧洲其它多数国家是银行型金融体系,但它们所采取的联合投资方式却是相同的。联合投资促进了欧洲各国的投资标准和投资行为的一致化。欧洲创业投资家系统地制定了联合投资战略。20世纪90年代以来,整个欧洲市场的联合投资比例在下降,但仍有30%的创业投资采取的是联合投资方式;美国与之相反,直至20世纪90年代中后期联合投资的比例才开始快速上升,尤其是90年代末20世纪初,联合投资的比例几乎占整个创业投资市场的70%(见表1)^[3]。

另据Zero2IPO清科创业公司的研究报告显示,国内在2001年新增加的创业投资项目中,有近40%的项目采用联合投资;从2002年上半年起,以联想投资集团相继外资创业投资机构联合投资的中联绿盟和彩练信息为代表,本地和本地的创业投资机构、本地和外资创业投资机构、外资和外资创业投资机构之间的合作在我国开始日趋增多,2002年我国大陆地区有45.7%的创业投资项目采用了联合投资形式。

随着联合投资这种创业投资形式日益受到企业界和创业投资家的重视,合作双方由于能力、资源以及努力水平等信息的不对称性,导致逆向选择与双重道德风险问题日

收稿日期:2009-07-16

作者简介:曹龙(1980-),男,陕西宝鸡人,西安理工大学经济与管理学院教学秘书、讲师,研究方向为物流与供应链管理、产业竞争理论与公司战略;胡利利(1964-),女,陕西户县人,西安理工大学经济与管理学院副教授,研究方向为人才资源管理、组织行为、公司治理;王雷(1979-),男,安徽宿州人,西安理工大学经济与管理学院博士研究生,研究方向为创业投资与项目管理、产业竞争与公司战略。

趋突出。为了消除联合创业投资中的搭便车行为，合作伙伴间关于收益分配契约的合理设计问题成为联合创业投资成功与否的关键因素。在联合创业投资契约设计方面，国外一些学者进行了探讨。Admati 与 Pfleiderer^[4-5]认为，在投资契约安排下，存在一个固定的分离契约，在这个契约中最初的(主导型)创业投资公司的股份保持一个固定的份额，而不随任何新发行的证券变化，并在未来的阶段性投资中执行同样的分离；卡明(Clamming)则在艾德米蒂—佛利德瑞模型的基础上，另外考虑了创业企业家的道德风险问题。他^[6]认为优先股契约适用于主导型(leader)创业投资公司，可转换债券契约适用于尾随型(follower)创业投资公司，并用一些经验数据进一步论证了上述结论。在 Mike Wright 与 Andy Lockett^[7]的研究文献中，他们认为多个创业投资公司进行联合投资，其中一位充当主要投资者和管理者，主要管理者的位置应随着项目而轮换。通过以上分析可以发现，国外学者研究的重点主要在契约工具的选择与运用以及单向道德风险的防范上，对联合创业投资战略联盟中双重道德风险的防范以及控制权的合理分配研究较少，目前国内在这一领域的研究成果更是相当缺乏。因此，本文将运用信息经济学、组织心理契约以及不完全合约相关理论，对联合创业投资战略联盟中的道德风险问题以及伙伴合作契约中剩余控制权与特定控制权的合理分配问题进行探讨。

表1 1989-2005年欧美联合创业投资情况

年份	欧洲联合创业投资		美国联合创业投资	
	比例 (%)	数量	比例 (%)	数量
1989	56.0	3 045	53.3	1 266
1990	50.0	2 684	47.6	1 038
1991	52.1	3 601	45.5	814
1992	55.4	3 432	49.2	1 073
1993	48.4	2 634	44.0	847
1994	42.3	2 404	47.1	957
1995	40.6	2 010	44.8	1 004
1996	39.2	2 031	47.2	1 665
1997	22.5	1 410	54.7	2 345
1998	23.2	1 767	50.1	2 696
1999	32.1	3 606	65.0	3 980
2000	29.5	3 863	63.6	6 139
2001	28.7	3 053	64.2	5 947
2002	—	—	60.7	1 267
2003	—	—	68.1	1 362
2004	—	—	60.2	1 612
2005	—	—	62.1	1 825

资料来源：欧洲创业投资协会(EVCA)年鉴及美国创业投资协会(NVCA)年鉴

1 维持联合创业投资战略联盟系统稳定性的心理契约机制

1.1 联合创业投资心理契约的内涵

“心理契约”一词是 Argyris(1960)在其所著的《理解组织行为》一书中首次提出，他用“心理契约”来刻画下属与主管之间的一种关系。这种关系表现为：如果主管采取一种积极的领导方式，雇员就会产生乐观的表现；如果主管保证和尊重雇员的非正式文化规范(如让雇员有自主权，确保雇员有足够的工资、有稳定的工作等)，雇员就会有少

的抱怨，而维持高的生产。我国学者陈加洲等对心理契约进行了界定，他们^[8]指出，“心理契约”即组织中雇用双方对雇用关系中彼此对对方应付出什么同时又应得到什么的一种主观心理约定，约定的核心成分是雇用双方内隐的不成文的相互责任。Turnley^[9]等根据心理契约的二维结构，通过实证研究发现，心理契约的履行特别是员工所感知的心理契约履行显著影响员工的绩效和组织公民行为，这种显著性对于关系型契约更为明显。

联合创业投资心理契约是指在联合创业投资战略联盟系统中，各合作伙伴对自身行为的主观约定以及彼此对对方应得报酬和付出的一种主观心理约定，约定的内容主要包括构建联合创业投资战略联盟的一般决策行为、合作伙伴选择的标准、信任和承诺的责任与义务、联盟收益分配规则等。

1.2 联合创业投资的心理契约机制

联合创业投资是由若干个创业投资机构以合同或契约为纽带，建立的契约式股权战略联盟，是虚拟组织的一种表现形式。合作伙伴的根本目的是为了追求各自利益的最大化，因而不可避免地导致机会主义行为在合作过程中不断出现，造成了联盟的不稳定性，进而导致联合投资的失败。因此，为了维护联合创业投资这一战略联盟的稳定性，必须建立一系列有效的心理契约机制，进行事前约束、动态监督、事后控制，同时在合作伙伴间建立合理的收益分配格局，以保持联盟的相对稳定。图2表示的是心理契约对组织治理机制和联合投资绩效提升的作用路线。

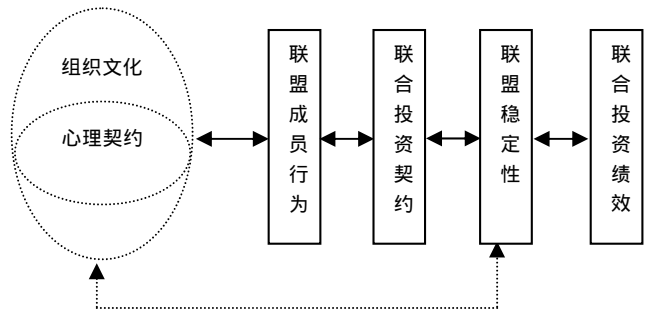


图2 心理契约机制的功能路线

1.2.1 事前控制机制

坚持风险共担、利润共享的原则设计合同。联合创业投资的优势在于，通过联盟成员间在资金、管理人才、信息、技术等方面的资源优势互补，不仅能够解决创业投资项目的巨额资金需求，有利于分散风险，同时它又是一种股权投资行为—创业投资公司通常会介入被投资企业的运营管理当中，发挥协同管理的作用，有利于减少投资中普遍存在的不对称信息问题，提高投资项目的成功率。联合创业投资成功的关键在于合作伙伴间的通力合作，而通力合作的基础是建立合理的利润分配机制，因此，联合创业投资必须本着“风险共担、利润共享”的原则设计收益分配契约，才能有利于联盟的稳定性，提高合作投资的绩效。

1.2.2 动态监督机制

在联合投资项目实施过程中，主导型创业投资公司通

常需要根据合作投资项目开展的不同阶段, 适时地与合作伙伴签订不同的合同契约, 即采用动态合同形式套住合作伙伴, 防范搭便车与机会主义行为, 同时防止把机会主义发展为套牢。

假设只有两个创业投资公司, 即一个主导者和一个跟随者, 主导者对跟随者的监督强度为 t , 监督收益为 $u(t)$, $u'(t) > 0$, $u''(t) < 0$; 监督成本为 $c(t)$, 且有 $c'(t) > 0$, $c''(t) > 0$ 。假设项目所需总投资额为一个单位, 正常情况下跟随者的收益为 V , 如果跟随者进行搭便车则其可以减少付出成本 D , 也就是可以增加收益 D , 为此, 主导者要强化监督, 设监督成本为 T , 一旦查实跟随者有搭便车行为, 将对其进行惩罚, 惩罚系数为 $p(p > 1)$ 。主导者与跟随者博弈的收益矩阵如图 3 所示。

因为该博弈模型没有纯策略纳什均衡, 所以只有求它的混合策略纳什均衡。设主导者采取监督的概率为 x , 则不监督的概率为 $1-x$, 跟随者进行搭便车的概率为 y , 不进行搭便车的概率为 $1-y$ 。

跟随者	不搭便车	搭便车
主导者		
不监督	(1, V)	(1-D, V+D)
监督	(1-T, V)	(1-T+PD, V-PD)

图 3 主导者与跟随者博弈的策略与收益模型

则有, 主导者的期望收益为:

$$U_1 = (1-x)(1-y) + (1-x)y(1-D) + x(1-y)(1-T) + xy(1-T+PD)$$

跟随者的期望收益为:

$$U_2 = (1-x)(1-y)V + (1-x)y(V+D) + x(1-y)V + xy(V-pD)$$

主导者期望收益最大化, 即令 $\frac{dU_1}{dx} = 0$, 得到

$$y^* = \frac{T}{(1+p)D}$$

跟随者期望收益最大化, 即令 $\frac{dU_2}{dy} = 0$, 得到

$$x^* = \frac{1}{1+p}$$

得到该模型的混合策略纳什均衡解为 $(\frac{1}{1+p}, \frac{T}{(1+p)D})$ 。

通过分析得出, 在联合投资过程中, 主导型创业投资公司可以在项目实施各阶段以 $\frac{1}{1+p}$ 的概率定期评估投资项目的价值与进展情况, 通过对项目价值的评估来判断合作伙伴的能力及其对合作项目的贡献, 预测可能出现的合作风险; 根据对合作伙伴的能力与努力水平的检查结果和可能出现的合作风险, 决定是否执行下一阶段合同, 并拟定辅助性合同以弥补或纠正原合同条款, 从而既能防止因原合同不完善而引发合作伙伴可能出现的搭便车和机会主义行为, 又能减少一次性合同造成的逆向选择与道德风险问题。

1.2.3 基于团体惩罚的事后控制机制

基于团体惩罚的事后控制机制是指, 在分段投资的各个阶段, 主导型创业投资公司作为联盟的代言人对联合投资的

绩效及合作伙伴的贡献与努力程度进行客观的评估, 对那些能力较差、未提供努力或出现欺诈行为, 并给联合投资造成损失的合作者进行惩罚, 同时对那些能力较强、提供较高努力水平的合作伙伴给予一定的奖励。吴宪华^[10]证明了动态联盟中基于团体惩罚的事后控制机制的有效性。

2 基于有效心理契约的联合创业投资合作伙伴收益分配契约设计

对联合创业投资战略联盟中的每一个成员而言, 收益和贡献是不可分割的, 按照心理契约理论, 能否在合作伙伴间设计一个风险共担、利润共享的契约就成为一个决定联盟成败的关键因素。控制权配置是创业投资契约设计的核心, 合理的控制权分配是建立有效的心理契约机制、保持联合创业投资联盟稳定的基础。在联合投资的实际运作过程中, 主导型创业投资公司拥有项目投资的主动权, 即它可以根据自身利益确定自身及合作伙伴的投资量, 同时, 为了发挥跟随者在联盟中的积极性, 联盟各方所承担的风险与其收益应相匹配, 主导者必然要让渡部分对创业企业的控制权以激励跟随者参与联合投资, 并在投资协议中协商收益分配和风险承担方式, 以解决联合投资过程中的道德风险问题^[11]。

由格罗斯曼、哈特和摩尔所开创的不完全契约理论认为, 由于个人的有限理性、外在环境的复杂性和不确定性以及信息的不对称和不完全性等不完全因素的存在, 真实世界的合约都是不完全的, 为此, 加强和保护专用性投资的关键在于事先明确物质资产的所有权^[12]。同时, 不完全契约理论又将控制权分为特定控制权与剩余控制权, 特定控制权是指那种能在事前通过契约加以明确的控制权力, 包括投票权、董事会权(席位)、现金流权、清算权、一票否决权、其它控制权等; 剩余控制权是指初始契约未规定或未说明情况下, 未来或然事件的控制权或资源使用的决策权(Hart & Moore, 1990)。哈特等人^[13]认为, 只有非人力资产的所有者才对资产拥有支配权, 也就是说, 一项资产的所有者拥有对该资产的剩余控制权, 可以按照任何不与事前的合同、惯例或法律相违背的方式决定资产所有用法的权利。由于创业投资的高风险性, 对创业投资公司而言, 拥有剩余控制权就拥有了决定合约不完全事宜的权力, 就可以监控创业企业的运营, 使其向符合自身利益的方向发展^[14]。因此, 主导型创业投资公司在设计联合投资契约时, 应将重点放在剩余控制权的分配设计上, 因为创业投资公司对剩余控制权的分配更具敏感性。同时, 为了保证创业企业控制权的完整性, 应综合考虑剩余控制权与特定控制权的配置。下面就对联合投资中的契约设计问题进行讨论, 为了分析的方便, 本文作如下基本假设:

(1) 延续前文关于一个主导者和一个跟随者的假设, 且主导者与跟随者拥有的能力是对称的, 只是各自对对方的能力信息获取不对称, 导致双方付出的努力水平可能存在差异。主导型和跟随型创业投资公司各自按自身利益最大化原则对创业企业倾注贡献; 跟随型创业投资公司对创业

企业的贡献具有不可观测但可证实的特性。设创业企业家的努力程度恒定，且不影响创业企业的预期收益，故在分析投资合同时不考虑创业企业家的因素。

(2)假定该创业企业所需投资额为一个单位，主导型创业投资公司支付投资额为 x ，则跟随型创业投资公司支付投资额为 $1-x$ 。

(3)令 q_L 为主导型创业投资公司的努力水平变量， q_F 为跟随型创业投资公司的努力水平变量； $\rho(q_L, q_F)$ 为主导型与跟随型创业投资公司对创业企业投资时，创业企业成功后所获得的预期产出，并且假设 ρ 具有柯布——道格拉斯生产函数形式：

$$\rho(q_L, q_F) = qq_L^x q_F^{1-x} \tag{1}$$

其中 q 为成功的概率， $0 < q < 1$ 。

(4)在主导型创业投资公司与跟随型创业投资公司合作时，跟随型创业投资公司所分配到的特定控制权与剩余控制权分别为 λ 与 γ ， $C(q_L)$ 与 $C(q_F)$ 分别表示主导型与跟随型创业投资公司的努力成本函数，随着努力程度的提高，努力成本上升，而且努力程度越高，努力成本上升的速度越大^[15]；设努力水平只与 λ 和 γ 有关，即 $q = q(g, l)$ ，且跟随者的努力水平与 γ 、 λ 成正比，为简化计算，设为：

$$q_F = b_1 g + b_2 l + e_2 \tag{2}$$

则主导者的努力水平为：

$$q_L = a_1(1-g) + a_2(1-l) + e_1 \tag{3}$$

其中： a_1, a_2, b_1, b_2 为大于零的常数； $e_i (i=1, 2)$ 为期望值为零、方差为 σ^2 的随机环境变量。

(5)设主导型与跟随型创业投资公司均为风险规避型， λ_L 与 λ_F 表示主导型与跟随型创业投资公司的风险规避度；令主导型与跟随型创业投资公司的努力成本函数分别为：

$$C(q_L) = \frac{b_L(1-g)^2 q_L^2}{2} \tag{4}$$

$$C(q_F) = \frac{b_F g^2 q_F^2}{2} \tag{5}$$

假定双方的努力程度都可以观察到，双方选择通过努力使项目的总收益最大化^[16]，即

$$\max \rho(q_L, q_F) = \max \frac{\partial}{\partial q} qq_L^x q_F^{1-x} - \frac{b_L(1-g)^2 q_L^2}{2} - \frac{b_F g^2 q_F^2}{2} \tag{6}$$

主导型与跟随型创业投资公司的目的均是最大化自己的期望收益，所以要使主导型创业投资公司决定与其它创业投资公司联合投资，必须保证该投资使其收益最大化^[17]，即：

$$\max(U_L) = \max \frac{\partial}{\partial q} (1-g)qq_L^x q_F^{1-x} - \frac{b_L(1-g)^2 q_L^2}{2} \tag{7}$$

同样地，要使跟随型创业投资公司愿意参与联合投资，则必须满足以下两个条件：

首先是参与约束条件(IR)，即跟随型创业投资公司参与联合投资所获得的期望收益必须大于其投资于其它创业企业的收益。假设该收益为 \bar{u} ，则有：

$$IR : U_F = gqq_L^x q_F^{1-x} + cz - \frac{b_F g^2 q_F^2}{2} \geq \bar{u} \tag{8}$$

式中， z 为可观察变量，代表行业平均利润， z 与跟随者努力水平 无关，与创业企业产出 ρ 正相关或负相关。 z 服从正态分布，期望值为零、方差为 σ_z^2 ； c 为大于 0、小于 1 的正常数。

其次是激励兼容约束条件(IC)，即跟随型创业投资公司所得到的最优 q_L^* 、 q_F^* 所对应的收益，应大于任何其它 时的收益，则有：

$$IC : \max(U_F) = \max \frac{\partial}{\partial q} gqq_L^x q_F^{1-x} + cz - \frac{b_F g^2 q_F^2}{2} \tag{9}$$

得到主导型与跟随型创业投资公司之间的特定控制权和剩余控制权分配合同的模型为：

$$\begin{aligned} \max \rho(q_L, q_F) &= \max \frac{\partial}{\partial q} gqq_L^x q_F^{1-x} - \frac{b_L(1-g)^2 q_L^2}{2} - \frac{b_F g^2 q_F^2}{2} \\ st \ IR : U_F &= gqq_L^x q_F^{1-x} + cz - \frac{b_F g^2 q_F^2}{2} \geq \bar{u} \end{aligned} \tag{10}$$

$$IC_F : \max(U_F) = \max \frac{\partial}{\partial q} gqq_L^x q_F^{1-x} + cz - \frac{b_F g^2 q_F^2}{2}$$

$$IC_L : \max(U_L) = \max \frac{\partial}{\partial q} (1-g)qq_L^x q_F^{1-x} - \frac{b_L(1-g)^2 q_L^2}{2}$$

$$\text{其中：} \begin{cases} q_L = a_1(1-g) + a_2(1-l) + e_1 \\ q_F = b_1 g + b_2 l + e_2 \end{cases}$$

Yutaka Suzuki^[18]已经证明，上述问题存在纳什均衡解。使用后退归纳法求解该模型，得到关于 x 、 l 和 g 的关系表达式(11)。 x 通常由合作双方通过谈判确定，然后根据现实情况，确定各参数和函数后，求解该模型就可以得出最优的 q_L^* 与 q_F^* ，从而可以求出最优努力水平 q_L 和 q_F ，以及最优期望产出 $\rho(q_L, q_F)$ 。限于篇幅，本文在这里不再举例详细说明。

$$\begin{cases} a_1(1-g) + a_2(1-l) + e_1 = \frac{\partial}{\partial q_L} \frac{1}{b_L} (1-g)^{-1} q x (b_1 g + b_2 l + e_2)^{1-x} \frac{\partial}{\partial q} \\ b_1 g + b_2 l + e_2 = \frac{\partial}{\partial q_F} \frac{1}{b_F} g^1 q (1-x) (a_1(1-g) + a_2(1-l) + e_1)^x \frac{\partial}{\partial q} \end{cases} \tag{11}$$

在实际应用中，通过对不同创业投资公司的调查，得出不同类型的跟随型创业投资公司 q_L^* 和 q_F^* 的对应组合，然后就可以确定多组投资合同。主导型创业投资公司通过提供这些联合投资合同，供跟随型创业投资公司根据自己的资源、增值能力以及对创业企业的评估来选择。通过对剩余控制权和特定控制权分配合约的设计，既可以部分消除主导型与跟随型创业投资公司之间关于跟随型创业投资公司专有资源、监控与管理能力以及提供增值服务能力等方面的信息不对称；又有利于吸引一些优秀的创业投资公司参与联合投资，有效地提高创业投资公司的收益水平^[19]。同时，在和约签订时，主导型创业投资公司为跟随型创业投资公司提供 q_L^* 的特定控制权与 q_F^* 的剩余控制权，在投资项目的实施过程中双方提供 q_L^* 和 q_F^* 的努力水平，可以在一定程度上解决跟随型创业投资公司不努力工作的问題，弱化跟随者对监管创业企业与提供增值服务上的搭便车行为。这既维护了联合创业投资战略联盟系统的稳定性，又达到了主导者与跟随者收益的最大化。

3 结语

本文讨论了维持联合创业投资战略联盟系统稳定性的心理契约机制, 以投资额、特定控制权和剩余控制权为参数, 并且引入了外部可观察变量, 建立了信息不对称下基于有效心理契约的主导型与跟随型创业投资公司收益分配模型, 丰富了信息经济学中的传统委托代理理论。通过对模型的分析可以得出, 合理的收益分配契约可以减少联合创业投资中的道德风险、提高参与者的努力水平、保持联合投资联盟的稳定性。由于合约不完全性的存在, 剩余控制权的分配在联合创业投资战略联盟中至关重要, 主导者必须适当地放弃部分剩余控制权和特定控制权来激励跟随者, 使其充分发挥专有技能与努力水平, 更好地为创业企业提供增值服务, 才能维护联盟的稳定, 提高联合创业投资的绩效。

参考文献:

- [1] 徐光宇 陈德棉 等. 风险投资企业战略联盟管理研究 [J]. 科学管理研究 2004(12) : 112-115.
- [2] ANDY LOCKETT ,MIKE WRIGHT.The syndication of private equity :evidence from the UK [J].Venture capital ,1999 ,1 (4) : 303-324.
- [3] BRITTANY TODD ,PORTER NOVELLI.Syndication of Venture Capital Investment 2001 - 2006 (1st half) [R].Report of National Venture Capital Association 2006.
- [4] ADMATI R. ,Paul Pfleiderer.Robust Financial Contracting and the Role of Venture Capitalists [J].Journal of Finance ,1994 , 49 : 371-402.
- [5] JAMES A.Brande , Raphael Amit , Werner Antweiler. Venture-Capital Syndication ,Improved Venture Selection vs.The Value-Added Hypothesis [J].Journal of Economics & Management Strategy 2002 ,11(3) : 423-452.
- [6] ZSUZSANNA FLUCK KEDRAN GARRISON.Venture Capital Contracting and Syndication : An Experiment in Computational Corporate Finance [A] .NBER Working Paper , 2005 : 237-275.
- [7] JOHANNA PYNNA.Motivation for Syndication of Venture Capital Investments.Tu-91.167 Seminar in Business Strategy and International Business 2004 ,September : 22-35.
- [8] 陈加洲 凌文铨 等.组织中的心理契约 [J].管理科学学报 , 2001 A(2) :74-77.
- [9] WILLIAM H TURNLEY ,MARK C BOLINO ,SCOTT W LESTER & JAMES M BLOOD GOOD.The impact of psychological contract fulfillment on the performance of in-role and organizational citizenship behaviors [J].Journal of Management 2003 ,29(2) : 187-206.
- [10] 吴宪华.动态联盟的分配格局研究 [J].系统工程 2001 ,19(3) : 34-38.
- [11] 马春爱.企业战略联盟的合约分析 [J].科研管理 2004(3) : 26-30.
- [12] 马力 李胜楠.不完全合约理论述评 [J].哈尔滨工业大学学报 社会科学版 2004(4) :72-76.
- [13] [美] 哈特.企业、合同与财务结构 [M].费方域 译.上海 : 上海三联书店 上海人民出版社 ,1998.
- [14] 徐玖平 陈书建.不对称信息下风险投资的委托代理模型研究 [J].系统工程理论与实践 2004(1) :19-24.
- [15] 苏素 熊风华 等.不对称信息下的风险资本委托代理分析 [J].重庆大学学报 2002 ,25(12) :127-129.
- [16] 杨青 李钰.风险投资中的双重道德风险与最优合约安排 [J].系统工程 2004(11) :71-73.
- [17] N.S KUKUSHKIN.Two-person Game Forms Guaranteeing the Stability against Commitment and Delaying Tactics [J].International Journal of Game Theory ,1995 24 (1).
- [18] SUZUKI Y.Commitment problem ,optimal incentive schemes , and relational contracts in agency with bilateral moral hazard [Z].Econometric Society European Meeting ,Stockholm , August 2003 : 20-24.
- [19] CHARLES R.Glagola.Partnering on Defense Contracts [J].Journal of Construction Engineering and Management , 2002 A(3).

(责任编辑: 胡俊健)