BAB II
KAJIAN TEORI

2.1 Data Tersensor

Data tersensor merupakan data dimana nilai dari variabel terikat yang diteliti tidak memberikan informasi yang lengkap atau tidak dapat diamati secara penuh.Hal ini disebabkan oleh batasan pengamatan yang dilakukan atau individu yang diamati keluar dari penelitian. Sedangkan variabel terikat yang memiliki nilai nol untuk sebagian pengamatan, sedangkan untuk pengamatan yang lain memiliki nilai tertentu yang bervariasi juga termasuk data tersensor (Greene, 2003). Menurur Lee and Wenyu (2003) Terdapat 3 macam tipe data tersensor yaitu sensor tipe I, tipe II, dan tipe III.Ketoga tipe sensor tersebut termasuk kedalam sensor kanan (batas atas).Penyensoran dilakukan ketika diketahui bahwa *survival time* melebihi suatu nilai tertentu atau akhir masa penelitian atau individu sampai akhir masa penelitian tidak mengalami kejadian.

Selain data sensor kanan juga terdapat data sensor kiri (batas bawah), sensor ini terjadi jika kejadian yang diamati sudah terjadi pada suatu individu sebelum individu tersebut masuk dalam periode penelitian.Hal ini juga terjadi atau penyensoran dilakukan pada saat waktu kejadian kurang dari suatu nilai tertentu. Contohnya adalah penelitian balita yang mampu berjalan pada usia satu tahun, maka data tersensornya adalah balita yang mampu berjalan sebelum usia satu tahun (Aryadhani, 2011). Disamping itu data dengan pengamatan yang dikelompokkan akibat adanya batas bawah (sensor kiri) dan batas atas (sensor kanan) pada suatu nilai tertentu terhadap variabel respon (Y) mengakibatkan distribusi data tersebut berubah (Larissa dan Ispriyanti, 2008).

2.2 Model Regresi Tersensor (Tobit)

Menurut Greene (2000) varibel respon (Y) yang mempunyai sifat campuran (*mixture*) diskrit dan kontinu, diskrit untuk yang bernilai nol dan kontinu untuk yang tidak nol, maka dikategorikan data tersensor.Jika varibel respon (Y) tersensor, maka nilai dalam rentang tertentu ditransformasi ke dalam sebuah nilai tunggal.Salah satu karakteristik data tersensor adalah variabel respon (Y) tersebut mempengaruhi batas atas atau batas bawah. Pada data tersensor, beberapa pengamatan berada dalam batas atas atau pun batas bawah dan pengamatan yang lain berada dalam rentang yang cukup lebar di atas atau di bawah batas (Tobin, 1985). Pembatasan tersebut dapat terjadi secara alamiah seperti beberapa nilai yang lebih dekat terhadap suatu nilai tertentu. Pembatasan juga dapat ditentukan oleh peneliti tergantung pada tujuan penelitiannya (Larissa dan Ispriyanti, 2008).

Adapun model regresi tobit dapat memperhatikan model pada persamaan 2.1 yang didasarkan pada variabel respon tersensor disebut model regresi tersensor (tobit). Untuk variabel respon (Y) yang mengelompok akibat adanya batas bawah (tersensor kiri), persamaan model regresi tersebut adalah:

$$Y_i^* = \boldsymbol{X}_i\boldsymbol{\beta} + \varepsilon_i \tag{2.1}$$

Dengan ε_i adalah error yang diasumsikan berdistribusi $N\,(0,\sigma^2)$, Y_i^* adalah variabel respon untuk nilai Y_i^* yang lebih besar dari nilai c, Sedangkan $\boldsymbol{X}_i$ merupakan vektor variabel prediktor (X), dan $\boldsymbol{\beta}$ berupa vektor koefisien regresi. Sehingga untuk persamaan Y_i^* yang lebih besar dari nilai c dan Y_i^* kecil sama dengan c yang merupakan observasi yang tersensor, sehingga persamaa (2.2) menjadi (Handayani 2013).

$$Y_i = \begin{cases} Y_i^* = \boldsymbol{X}_i\boldsymbol{\beta} + \varepsilon_i, & jika\ Y_i^* > c \\ c, & jika\ Y_i^* \leq c \end{cases} \tag{2.2}$$

Sehingga untuk menyatakan model tobit dengan Y_i^* yang lebih besar dari c dapat berupa matriks yang didefinisikan sebagai berikut :

$$Y^* = \begin{bmatrix} y_1^* \\ y_2^* \\ y_3^* \\ \vdots \\ y_n^* \end{bmatrix}, \boldsymbol{X_i} = [1\ \ X_{1i}X_{2i}\ \ldots\ X_{ki}], \boldsymbol{\beta} = \begin{bmatrix} \beta_0 \\ \beta_1 \\ \beta_2 \\ \vdots \\ \beta_k \end{bmatrix}, \varepsilon = \begin{bmatrix} \varepsilon_1 \\ \varepsilon_2 \\ \varepsilon_3 \\ \vdots \\ \varepsilon_k \end{bmatrix}$$

Dengan:

Y_i = Variabel respon (Y) yang diamati

Y_i^* = Varibel respon yang tersensor dan tidak tersensor

$\boldsymbol{X}_i$ = Vektor variabel prediktor (X)

$\boldsymbol{\beta}$ = Vektor koefisien regresi

c = titik sensor atau suatu konstan tertentu

i = jumlah data (1,2, … , *n)*

k = jumlah variabel bebas (1,2, … , *k)*

ε_i = error

Y_i^* berdistribusi normal dengan mean $\boldsymbol{X}_i\boldsymbol{\beta}$dan varians σ^2, maka diperoleh nilai peluang data tersensor dan tidak tersensor pada persamaan (2.3) dan (2.4).

$$\begin{aligned} P(Y_i^* \leq c(tersensor)|\boldsymbol{X_i}) &= P(\boldsymbol{X_i\beta} + \varepsilon_i \leq c|\boldsymbol{X_i}) \\ &= P(\varepsilon_i \leq c - \boldsymbol{X_i\beta}|\boldsymbol{X_i}) \\ &= P\left(\frac{\varepsilon_i}{\sigma} \leq \frac{c - \boldsymbol{X_i\beta}}{\sigma}\middle| \boldsymbol{X_i}\right) \end{aligned}$$

$$= \phi\left(\frac{c-\boldsymbol{X_i\beta}}{\sigma}\right) \tag{2.3}$$

dan

$$P(Y_i^* > c(tidak\ tersensor)|\boldsymbol{X_i}) = P(\boldsymbol{X_i\beta} + \varepsilon_i > c|\boldsymbol{X_i})$$
$$= 1 - P(\boldsymbol{X_i\beta} + \varepsilon_i \leq c|\boldsymbol{X_i})$$
$$= 1 - \phi\left(\frac{c-\boldsymbol{X_i\beta}}{\sigma}\right)$$
$$= \phi\left(\frac{\boldsymbol{X_i\beta}-c}{\sigma}\right) \tag{2.4}$$

2.3 Uji Multikolinieritas

Salah satu syarat yang harus dipenuhi dalam regresi dengan beberapa variabel prediktor adalah tidak adanya multikolinieritas antara satu variabel prediktor dengan variabel prediktor lain. Adanya multikolinieritas dalam model regresi menyebabkan taksiran parameter regresi yang dihasilkan akan memiliki error yang sangat besar. Untuk mendeteksi adanya multikolinieritas juga dapat menggunakan *Variance Inflation Factors* (VIF) yang dinyatakan sebagai berikut.

$$VIF_k = \frac{1}{1-R_k^2} \tag{2.5}$$

Jika nilai VIF_k>10 menunjukkan adanya multikolinieritas antar variabel prediktor (Faidah, 2012). Jika terjadi masalah multikolinieritas maka dapat diatasi dengan melakukan Analisis Komponen Utama.

2.4 Penaksiran Parameter

Penaksiran parameter dalam regresi tobit menggunakan metode *Maximum Likelihood Estimation* (MLE).

Fungsi likelihood dari model regresi tobit yang merupakan regresi tersensor mempunyai dua buah bagian yang berupa data tersensor dan tidak tersensor.

$$L(\theta) = \prod_{i=1}^{n} \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} exp\left[-\frac{1}{2\sigma^2}(y_i - \boldsymbol{x_i\beta})^2\right]$$

$$= \prod_{i=1}^{n} \phi\left(\frac{y_i - \boldsymbol{x_i\beta}}{\sigma}\right) \quad (2.6)$$

Sementara untuk fungsi ln likelihood untuk model tobit adalah.

$$\ln L(\theta) = \prod_{i=1}^{n} ln\ \phi\left(\frac{y_i - \boldsymbol{x_i\beta}}{\sigma}\right) \quad (2.7)$$

Untuk data tidak tersensor maka $L(\theta)$ dan $ln\ L(\theta)$ harus dikalikan dengan $\frac{1}{\sigma}$ sedangkan untuk data tersensor seperti pada persamaan (2.6) dan (2.7).Sehingga jika data tersensor dan data tidak tersensor digabungkan maka fungsi likelihood dan ln likelihoodnya seperti persamaan (2.8) dan (2.9) (Faidah, 2016).

$$L(\theta) \quad = \prod_{i=1}^{n_1} \phi\left(\frac{y_i - \boldsymbol{x_i\beta}}{\sigma}\right) \prod_{i=n_1+1}^{n} \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} exp\left[-\frac{1}{2\sigma^2}(y_i - \boldsymbol{x_i\beta})^2\right] \quad (2.8)$$

$$\ln L(\theta) = \sum_{i=1}^{n_1} \phi\left(\frac{c - \boldsymbol{x_i\beta}}{\sigma}\right) + \sum_{i=n_1+1}^{n}\left[\frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} exp\left[-\frac{1}{2\sigma^2}(y_i - \boldsymbol{x_i\beta})^2\right]\right]$$

$$= \sum_{i=1}^{n_1} \phi\left(\frac{c - \boldsymbol{x_i\beta}}{\sigma}\right) - \frac{n_2}{2}\ln(2\pi) - \frac{n_2}{2}\ln(\sigma^2) - \frac{1}{2}\sum_{i=n_1+1}^{n}\left(\frac{(y_i - \boldsymbol{x_i\beta}}{\sigma}\right)^2 \quad (2.9)$$

Dengan: $n_1 = data\ tersensor$

$$n_2 = data\ tidak\ tersensor$$

$$n = n_1 + n_2$$

Selanjutnya untuk mendapatkan parameter θ digunakan metode Newton Raphson.Sehingga dengan metode tersebut nilai maksimum fungsi likelihood dapat diperoleh dengan menurunkan fungsi likelihoodnya terhadap parameter yang dicari yang kemudian disama dengankan nol. Selain itu karena fungsi yang dihasilkan tidak linier sehingga iterasi Newton Raphson digunakan dengan persamaan (2.10).

$$\boldsymbol{\theta}^{(t+1)} = \boldsymbol{\theta}^{(t)} - \left[\boldsymbol{H}^{(t)}\right]^{-1}\boldsymbol{q}^{(t)} \qquad (2.10)$$

Dengan $\boldsymbol{\theta}^{(t)} = [\beta_0\beta_1\beta_2 \ \ \ldots \ \ \beta_k]^T$, $\boldsymbol{q}^{(t)} = \left[\frac{\partial \ln(L)}{\partial\beta_0}\frac{\partial \ln(L)}{\partial\beta_1} \ldots \frac{\partial \ln(L)}{\partial\beta_k}\right]^T$, dan

$$\boldsymbol{H} = \begin{bmatrix} \frac{\partial^2 \ln(L)}{\partial\beta_0^2} & \frac{\partial^2 \ln(L)}{\partial\beta_0\beta_1} & \cdots & \frac{\partial^2 \ln(L)}{\partial\beta_0\beta_k} \\ & \frac{\partial^2 \ln(L)}{\partial\beta_1^2} & \cdots & \frac{\partial^2 \ln(L)}{\partial\beta_1\beta_k} \\ & & & \vdots \\ Simetris & & \ddots & \frac{\partial^2 \ln(L)}{\partial\beta_k^2} \end{bmatrix}$$

2.5 Pengujian Parameter

Pengujian parameter dilakukan untuk mengetahui apakah variabel prediktor (*X*) secara signifikan berpengaruh terhadap variabel respon (*Y*), secara serentak dan parsial. Untuk mengetahui variabel yang signifikan dalam model regresi tobit maka digunakan uji serentak yaitu uji *likelihood ratio test* (uji *G*) dan uji parsial adalah uji wald(Hosmer dan Lemeshow, 2000).

2.5.1 Uji Serentak

Uji serentak digunakan untuk memeriksa parameter secara keseluruhan atau bersama-sama, untuk mengujinya digunakan metode *likelihood* ratio atau uji G. $y_1, y_2, \ldots, y_n$ adalah banyaknya variabel random yang paling bebas sebanyak n, yang masing-masing mempunyai fungsi distribusi probabilitas $f(y_i;\ \beta_1, \beta_2, \ldots, \beta_k)$ untuk *i=1,2,3, ..., I*. Himpunan yang terdiri dari semua parameter titik $(\beta_1, \beta_2, \ldots, \beta_k)$ dinotasikan dengan $\hat{\Omega}$ dan $\hat{\omega}$

$L(\widehat{\omega}) = \prod_1^n f(y_i;\ \beta_0)$, dengan $\widehat{\omega} = \{\beta_0\}$

$L(\widehat{\Omega}) = \prod_1^n f(y_i;\ \beta_1, \beta_2, \ldots, \beta_k)$, dengan $\widehat{\Omega} = \{\beta_1, \beta_2, \ldots, \beta_k\}$

Berikut hipotesis yang digunakan.

H_0 : $\beta_1 = \beta_2 = \ldots = \beta_k = 0$ (tidak ada pengaruh antara variabel-variabel prediktor terhadap variabel respon).

H_1 : paling sedikit ada satu $\beta_k \neq 0$; $k=1,2,\ldots,k$(terdapat minimal satu variabel prediktor berpengaruh terhadap variabel respon).

Statistik uji yang digunakan sebagai berikut.

$$G = -2\ ln\left(\frac{L(\widehat{\omega})}{L(\widehat{\Omega})}\right) \tag{2.11}$$

Dengan : $L(\widehat{w})$ = nilai maksimum likelihood tanpa variabel prediktor tertentu.

$L(\widehat{\Omega})$ = nilai maksimum likelihood dengan variabel prediktor tertentu.

Statistik uji$G$ mengikuti distribusi *Chi-Square* dengan derajat bebas k. Dimana k adalah banyaknya variabel prediktor yang terdapat dalam model. Kriteria uji yang digunakan (Agresti, 2002) adalah H_0 ditolak jika nilai $G > \chi^2_{(k;\alpha)}$ atau*p-value*< α. Ini berarti ada salah satu atau lebih β_k yang berpengaruh signifikan terhadap variabel respon. Jika didalam uji ini gagal tolak H_0 ,yang artinya semua variabel prediktor dalam penelitian tidak berpengaruh terhadap variabel respon. Sehingga dalam hal ini kita dapat mengganti variabel maupun mengganti model.

2.5.2 Uji Parsial

Uji parsial digunakan untuk pengujian individu yang menunjukkan apakah suatu suatu variabel prediktor (X) signifikan atau layak untuk masuk model atau tidak.Untuk mengujinya digunakan *Wald test*.

$\mathrm{H}_0: \beta_k = 0$ (tidak ada pengaruh antara variabel prediktor ke-k dengan variabel respon)

$\mathrm{H}_1: \beta_k \neq 0$ (ada pengaruh antara variabel prediktor ke-k dengan variabel respon)

dengan$k = 1,2, \ldots, k$

Statistik uji yang digunakan adalah.

$$W = \left(\frac{\hat{\beta}_k}{SE(\hat{\beta}_k)}\right)^2 \qquad (2.12)$$

Dengan: $\hat{\beta}_k$= penaksiran parameter β_k

$SE(\hat{\beta}_k)$= standar eror dari β_k.

Kriteria uji yang digunakan berdasarkan W diasumsikan mengikuti distribusi *Chi-Square*(Hasanah, 2013) adalah H_0 ditolak jika nilai $W > \chi^2_{(1,\alpha)}$atau *p-value*<α yang berarti β_k berpengaruh signifikan terhadap variabel respon (Y).

2.6 *Mean Squared Error (MSE)*

Mean Squared Error (MSE) adalah metode lain untuk mengevaluasi kesalahan atau sisa dikuadratkan. Kemudian dijumlahkan dan ditambahkan dengan jumlah observasi. Pendekatan ini mengatur kesalahan peramalan yang besar karena kesalahan - kesalahan itu dikuadratkan. Metode itu menghasilkan kesalahan-kesalahan sedang yang kemungkinan lebih baik untuk kesalahan kecil, tetapi kadang menghasilkan perbedaan yang besar. *Mean Squared Error* adalah rata-rata dari kesalahan *forecast* dikuadratkan, atau jika dituliskan dalam bentuk rumus adalah :

$$MSE = \frac{1}{n}\sum_{i=1}^{n}(Y_i^* - \widehat{Y_i^*})^2 \quad (2.13)$$

2.7 Tingkat Pengangguran Terbuka (TPT)

Pengangguran adalah orang yang masuk dalam angkatan kerja (15 sampai 64 tahun) sedang mencari pekerjaan. Pengangguran adalah bagian dari angkatan kerja yang sekarang ini tidak bekerja dan sedang aktif mencari pekerjaan atau dapat diartikan sebagai pengangguran terbuka. Terjadinya pengangguran disuatu daerah dapat dikarenakan jumlah lapangan pekerjaan di suatu wilayah tertentu tidak dapat mencukupi jumlah angkatan kerja atau jumlah permintaan lapangan pekerjaan akan penawaran lapangan kerja tidak seimbang. Besarnya jumlah angkatan kerja tidak sebanding dengan ketersediaan lapangan kerja, mengakibatkan penduduk yang menganggur pada suatu daerah menjadi bertambah.

Tingkat Pengangguran Terbuka (TPT) adalah persentase jumlah pengangguran terhadap jumlah angkatan kerja, sehingga Tingkat Pengangguran Terbuka (TPT) mampu mengetahui besarnya persentase angkatan kerja yang termasuk dalam pengangguran (Badan Pusat Statistik, 2015). Perhitungan Tingkat Pengangguran Terbuka (TPT) dapat dinyatakan sebagai berikut.

$$TPT = \frac{Jumlah\ Pengangguran}{Jumlah\ Angkatan\ Kerja} \times 100\% \quad (2.14)$$

Berdasarkan (BPS, 2015) pengangguran dibedakan menjadi tiga yaitu, pengangguran terbuka, pengangguran terselubung, dan setengah menganggur. Pengangguran terbuka merupakan suatu nilai yang menunjukkan jumlah penduduk usia kerja yang sedang mencari pekerjaan, atau sedang mempersiapkan usaha atau merasa tidak mungkin mendapatkan pekerjaan, atau sudah mendapat pekerjaan tetapi belum memulai bekerja. Pengangguran terselubung adalah seorang yang bekerja tetapi pengahasilan yang diperoleh tidak mencukupi kebutuhan hidupnya. Sedangkan yang dimaksud dengan setengah menganggur adalah mereka yang bekerja kurang dari jam normal (dalam hal ini kurang dari 35 jam seminggu, tidak termasuk yang sementara tidak bekerja) dan masih mencari pekerjaan atau masih bersedia menerima pekerjaan.

2.8 Variabel yang Mempengaruhi Tingkat Pengangguran Terbuka

International Labour Organization(ILO) mendefinisikan beberapa peubah yang berpengaruh terhadap Tingkat Pengangguran Terbuka (TPT) diantaranya yaitu kependudukan, pendidikan, upah tenaga kerja, PDRB, banyaknya pekerja di sektor formal dan informal, infrastruktur, serta sarana dan prasarana yang tersedia di suatu wilayah. Indikator Tingkat Pengangguran Terbuka (TPT) ini berguna sebagai acuan pemerintah untuk dibukanya lapangan kerja baru (BPS, 2007).

Adapun variabel yang digunakan dalam penelitian ini adalah.

a. Tingkat Partisipasi Angkatan Kerja (TPAK)

Menurut Badan Pusat Statistik Tingkat Partisipasi Angkatan Kerja (TPAK) adalah Penduduk yang termasuk bukan angkatan kerja adalah penduduk usia kerja (15 tahun dan lebih) yang masih sekolah, mengurus rumah tangga atau melaksanakan kegiatan lainnya selain kegiatan pribadi. Penduduk yang termasuk angkatan kerja adalah penduduk usia kerja (15 tahun dan lebih) yang bekerja, atau punya pekerjaan namun sementara tidak bekerja dan pengangguran. Penduduk yang termasuk bukan angkatan kerja adalah penduduk usia kerja (15 tahun dan lebih) yang masih sekolah, mengurus rumah tangga atau melaksanakan kegiatan lainnya selain kegiatan pribadi.

TPAK digunakan untuk mengindikasikan besarnya persentase penduduk usia kerja yang aktif secara ekonomi disuatu negara/wilayah, Sehingga variabel ini juga digunakan untuk melihat bagaimana pengaruhnya terhadap Tingkat Pengangguran Terbuka (TPT). Hasil penelitian dan yang dijelaskan di dalam penelitian (Astuti, 2017) Tingkat Partisipasi Angkatan Kerja (TPAK) berpengaruh signifikan terhadap Tingkat Pengangguran terbuka, selain itu TPAK memberikan pengaruh yang positif terhadap TPT. Adapun rumus Tingkat Partisipasi Angkatan Kerja (TPAK) adalah.

$$TPAK = \frac{Jumlah\ Angkatan\ Kerja}{Jumlah\ Penduduk\ 15\ tahun\ Keatas} \times 100\% \quad (2.15)$$

Angkatan kerja adalah mereka yang mempunyai pekerjaan, baik sedang bekerja maupun yang sementara tidak sedang bekerja karena suatu sebab, seperti patani yang sedang menunggu panen/hujan, pegawai yang sedang cuti, sakit, dan sebagainya.Disamping itu mereka yang tidak mempunyai pekerjaan tetapi sedag mencari pekerjaan/mengharapkan dapat pekerjaan atau bekerja secara tidak optimal disebut pengangguran (BPS, 2015).

b. Persentase Penduduk Miskin

Dengan pendekatan kemampuan memenuhi kebutuhan dasar (*basic needs approach*), kemiskinan dipandang sebagai ketidakmampuan dari sisi ekonomi untuk memenuhi kebutuhan dasar makanan dan bukan makanan yang diukur dari sisi pengeluaran. Penduduk Miskin adalah penduduk yang memiliki rata-rata pengeluaran per kapita perbulan dibawah garis kemiskinan (BPS 2015).

c. Produk Domestik Regional Bruto (PDRB) Per Kapita

Salah satu variabel yang berpengaruh terhadap Tingkat Pengangguran Terbuka (TPT) adalah PDRB hal ini telah dilakukan oleh (Prasanti, 2015) dan (Ajie, 2011) yang dijelaskan didalam penelitian (Astuti, 2017).Produk Domestik Regional Bruto (PDRB) adalah sebagai jumlah nilai tumbuh yang dihasilkan oleh seluruh unit usaha dalam suatu wilayah tertentu atau merupakan jumlah nilai barang dan jasa akhir yang dihasilkan oleh seluruh unit ekonomi.Bila pendapatan regional ini dibagi dengan jumlah penduduk yang tinggal di daerah itu, maka akan dihasilkan suatu pendapatan perkapita.

d. Jumlah Penduduk (Jiwa)

Menurut Haryanto (2013:73) dalam jurnal Lindhiarta (2014) dijelaskan bahwa jumlah penduduk menunjukkan total manusia atau penduduk yang menempati suatu wilayah pada jangka waktu tertentu. Menurut Bellante dalam Lindhiarta (2014) hubungan antara jumlah penduduk dengan jumlah pengangguran dapat dilihat pada teori permintaan dan penawaran tenaga kerja. Selain itu, Malthus berpendapat hubungan antara jumlah populasi, upah riil, dan inflasi ialah ketika populasi tumbuh lebih cepat daripada produksi makanan maka upah riil turun maka akan mempengaruhi tingkat pengangguran. Tetapi ketika upah riil meningkat maka perusahaan akan mengurangi jumlah tenaga kerjanya, sementara penawaran lebih tinggi daripada permintaan tenaga kerja maka hal tersebut akan menyebabkan tingkat pengangguran akan meningkat (Lindhiarta, 2014).

e. Indeks Pembangunan Manusia (Persentase)

Pembangunan manusia juga berpengaruh terhadap pengangguran. Pembangunan manusia merupakan faktor dominan yang perlu mendapat prioritas utama dalam peningkatkan kualitas sumber daya manusia. Dengan tingkat pembangunan manusia yang tinggi akan menentukan kemampuan untuk menyerap dan mengelola sumber-sumber pembangunan ekonomi baik dalam kaitannya dengan teknologi sampai kelembagaan yang penting dalam upaya meningkatkan tingkat kesejahteraan penduduk itu sendiri yang semuanya bermuara pada aktivitas perekonomian yang maju (Baeti,2013).