Lista 4 de Macroeconomia I - Parte 1

Antonio Ricciardi Macedo - PPGE/FEA-RP/USP Maio, 2022

Definições, Proposições, Lemas e Observações

Teorema de Benveniste-Scheinkman. Sejam $X \subseteq \mathbb{R}^n$ convexo, $V > X \to \mathbb{R}$ côncava, $x_0 \in int(X)$ e D uma vizinhança de x_0 . Se existe uma função diferenciável $W: X \to X \to \mathbb{R}$ com $W(x_0) = C(x_0)$ e $W(x) \le V(x)$ para todo $x \in D$, então V é diferenciável em x_0 , e

$$\partial_i V(x_0) = \partial_i W(x_0), \qquad i = 1, 2, ..., n$$

em que ∂_i é a derivada parcial em relação à *i*-ésima coordenada.

Definição 59 (Krueger, 2017). Uma distribuição $\Pi \in \mathbb{R}^N_+$ que satisfaz

$$\Pi = \pi'\Pi \iff \Pi'\pi = \Pi'$$

é chamada de uma distribuição estacionária associada com a matriz de Markov π .

Teorema 60 (Krueger, 2017). Dada uma matriz de Markov, π , existe pelo menos uma distribuição estacionária.

Teorema 2.2.1 (Ljungqvist & Sargent, 2018). Seja π uma matriz estocástica, com $\pi_{i,j} > 0, \forall i, j$. Então, π possui uma única distribuição estacionária.

Teorema 2.2.2 (Ljungqvist & Sargent, 2018). Seja π uma matriz estocástica e $\pi^n = \pi \times \pi \times ... \times \pi$ (n vezes). Se $\pi^n_{i,j} > 0, \forall i, j$, então π possui uma única distribuição estacionária.

Modelo de Crescimento Neoclássico Estocástico.

- Tecnologia: $y_t = e^{z_t} F(k_t, n_t)$
 - Choque tecnológico $z \in Z = \{z_1, z_2, ..., z_N\}$ com média 0 e N estados.
 - Seja π a matriz de transição de Markov e Π a distribuição estacionária.
- Preferências:

$$\mathbb{E}_0 \sum_{t=0}^{\infty} \beta^t u(c_t), \qquad \beta \in (0,1)$$

Formulação Recursiva do Problema com Incerteza.

$$v(k, z) = \max_{0 \le k' \le e^z F(k, 1) + (1 - \delta)k} \left\{ U(c) + \beta \mathbb{E}_{z'} \left[v(k', z') \right] \right\}$$

$$= \max_{0 \le k' \le e^z F(k, 1) + (1 - \delta)k} \left\{ U(e^z F(k, 1)(1 - \delta)k - k') + \beta \sum_{z'} \pi(z'|z) v(k', z') \right\}$$

em que:

- n = 1: pessoas não valorizam lazer
- $F(k,n) = k^{\alpha} n^{1-\alpha} \stackrel{n=1}{\leadsto} k^{\alpha}$
- $c = e^z F(k, n) + (1 \delta)k k' \stackrel{n=1}{\leadsto} e^z F(k, 1)(1 \delta)k k'$
- $\mathbb{E}_{z'}[v(k', z')] = \sum_{z'} \pi(z'|z)v(k', z')$

Formulação Recursiva do Problema com Incerteza e Escolha de Trabalho.

$$v(k, z) = \max_{\substack{0 \le k' \le e^z F(k, n) + (1 - \delta)k \\ 0 \le n \le 1}} \left\{ U(c, \ell') + \beta \mathbb{E}_{z'} \left[v(k', z') \right] \right\}$$

$$= \max_{\substack{0 \le k' \le e^z F(k, n) + (1 - \delta)k \\ 0 \le n \le 1}} \left\{ U(e^z F(k, 1)(1 - \delta)k - k', \ell') + \beta \sum_{z'} \pi(z'|z) v(k', z') \right\}$$

em que:

• $U(c,\ell) = U(c,1-n)$: pessoas valorizam lazer, então decidem o quanto irão trabalhar

Considere um consumidor de vida infinita que tem uma renda constante, y, a cada período. Este consumidor encara o seguinte problema.

$$\max_{\{c_t, a_{t+1}\}_{t=0}^{\infty}} \sum_{t=0}^{\infty} \beta^t u(c_t)$$

s.a
$$c_t + a_{t+1} \le y + (1 + r_t)a_t \quad \forall t, \quad a_0 > 0 \text{ dado},$$

em que, para cada período t, a_t representa a riqueza do consumidor, c_t é o consumo, r_t é a taxa de juros e $\beta \in (0,1)$. Suponha que o consumidor conhece $\{r_t\}_{t=0}^{\infty}$ e que $u(c) = c^{1-\sigma}/(1-\sigma)$ com $\sigma > 0$ e $\sigma \neq 1$.

(a) Escreva o problema recursivo do consumidor.

O problema recursivo é dado por:

$$v(a) = \max_{c,a'} \{u(c) + \beta v(a')\}$$

$$= \max_{c,a'} \left\{ \frac{c^{1-\sigma}}{1-\sigma} + \beta v(a') \right\}$$

$$= \max_{a'} \left\{ \frac{1}{1-\sigma} \left[y + (1+r)a - a' \right]^{1-\sigma} + \beta v(a') \right\} \qquad (c = y + (1+r)a - a')$$

(b) Encontre a equação de Euler associada ao problema do consumidor.

Por CPO:

$$[a']: 0 = \frac{1}{1-\sigma} (1-\sigma) \left[y + (1+r)a - a' \right]^{-\sigma} (-1) + \beta v'(a')$$
$$= -\left[y + (1+r)a - a' \right]^{-\sigma} + \beta v'(a')$$
(4.1.1)

Usando o Teorema de Benveniste-Scheinkman, obtemos

$$v'(a) = \frac{1}{1-\sigma} (1-\sigma) \left[y + (1+r)a - a' \right]^{-\sigma} (1+r)$$

= $(1+r) \left[y + (1+r)a - a' \right]^{-\sigma}$ (4.1.2)

Usando $a = a_t, a' = a_{t+1}$ e $r = r_t$, avançando um período em (4.1.2) e aplicando em (4.1.1):

$$0 = -\left[y + (1+r_t)a_t - a_{t+1}\right]^{-\sigma} + \beta(1+r_{t+1})\left[y + (1+r_{t+1})a_{t+1} - a_{t+2}\right]^{-\sigma}$$
$$\beta(1+r_{t+1}) = \left(\frac{y + (1+r_{t+1})a_{t+1} - a_{t+2}}{y + (1+r_t)a_t - a_{t+1}}\right)^{\sigma},$$
(4.1.3)

e obtemos a equação de Euler.

(c) Mostre que se $\beta = (1 + r_{t+1})^{-1}$, então $c_{t+1} = c_t$.

Aplicando $\beta = (1 + r_{t+1})^{-1}$ em (4.1.3), segue que:

$$(1+r_{t+1})^{-1}(1+r_{t+1}) = \left(\frac{y+(1+r_{t+1})a_{t+1}-a_{t+2}}{y+(1+r_t)a_t-a_{t+1}}\right)^{\sigma}$$

$$1^{\frac{1}{\sigma}} = \left(\frac{y+(1+r_{t+1})a_{t+1}-a_{t+2}}{y+(1+r_t)a_t-a_{t+1}}\right)^{\frac{\sigma}{\sigma}}$$

$$1 = \frac{y+(1+r_{t+1})a_{t+1}-a_{t+2}}{y+(1+r_t)a_t-a_{t+1}}.$$

Usando $c_t = y + (1 + r_t)a_t - a_{t+1}$, temos

$$1 = \frac{c_{t+1}}{c_t} \iff c_t = c_{t+1},$$

como queríamos demonstrar.

(d) O que ocorre com o consumo se $\beta > (1 + r_{t+1})^{-1}$? e se $\beta < (1 + r_{t+1})^{-1}$?

- Se $\beta > (1 + r_{t+1})^{-1}$, então o lado esquerdo de (4.1.3) será maior do que 1 e, portanto, no lado direito, precisamos que $c_{t+1} > c_t$. Logo, o consumo crescerá no período seguinte.
- Se $\beta < (1+r_{t+1})^{-1}$, então o lado esquerdo de (4.1.3) será menor do que 1 e, portanto, no lado direito, precisamos que $c_{t+1} < c_t$. Logo, o consumo diminuirá no período seguinte.

(e) Escreva os passos de um algoritmo para computar a solução do problema recursivo do consumidor.

- 1. Defina um grid $\mathbb{A} = \{a_1, a_2, ..., a_m\}$ para as riquezas.
- 2. Defina a função utilidade do modelo: $u(c) = \frac{c^{1-\sigma}}{1-\sigma}$, com $\sigma > 0$ e $\sigma \neq 1$.
- 3. Estabeleça os valores para parâmetros: $\beta, y \in \{r_t\}_{t=0}^{\infty}$
- 4. Defina vetores para guardar as funções valor e política: V, TV e g_a . Note que cada um desses vetores têm dimensão $m \times 1$. Coloque valores de zeros em todos os vetores. Usaremos V, em que V(a) = 0, $\forall a$, como chute inicial para nossa iteração.
- 5. Estabeleça um critério de convergência para a iteração da função valor: $\varepsilon \sim 0$ e positivo.
- 6. Para cada $a \in \mathbb{A}$, calcule

$$TV(a) = \max_{a' \in \mathbb{A}} \left\{ \frac{c^{1-\sigma}}{1-\sigma} + \beta V(a') \right\}, \quad \text{s.a. } 0 \le a' \le y + (1+r)a$$

Guarde $g_a(a) = a'$ que resolvem o problema acima

- 7. Calcule a distância $D = \max |TV V|$ e atualize $V \equiv TV$.
- 8. Se $D > \varepsilon$, volte para o passo 6. Caso contrário, pare.

Considere uma ilha (economia) com uma única árvore de Lucas.

- Os frutos (chamados de dividendos pelos habitantes da ilha) que crescem na árvore são a única fonte de consumo.
- Esses frutos seguem o seguinte processo estocástico:
 - $-d_{t+1} = \gamma d_t$ com probabilidade π ou $d_{t+1} = d_t$ (com probabilidade $(1-\pi)$).
 - se em um dado período T temos que $d_T = d_{T-1}$ então para todo t > T vale que $d_t = d_T$.

Existe uma massa unitária de pessoas iguais nessa ilha com preferências sobre um fluxo de consumo dadas por

$$U = \mathbb{E}_0 \sum_{t=0}^{\infty} \beta^t u(c_t),$$

em que $u(c)=c^{1-\sigma}/(1-\sigma)$. Suponha que $\sigma>0,\ \sigma\neq 1,\ 0<\beta<1,\ \gamma>1$ e que $\beta\gamma^{1-\sigma}<1$.

(a) Escreva o problema recursivo de um agente representativo.

Além do consumo a cada período, c_t , o agente escolhe a fração de árvores, s_t , que deseja comprar. Então, o problema é dado por

$$\max_{\{c_t, s_{t+1}\}} \left\{ \sum_{t=0}^{\infty} \beta^t \mathbb{E}[u(c_t)] \right\}, \quad \text{s.a. } c_t + s_{t+1} p_t \le (p_t + d_t) s_t, \text{ dado } s_0$$
 (4.2.1)

A partir dele, podemos obter o problema na forma recursiva:

$$\max_{s',c} \{ u(c) + \beta \mathbb{E}[V(s',d')] \}, \quad \text{s.a. } c + p(d)s' \le [p(d) + d]s.$$

(b) Defina um equilíbrio competitivo recursivo para essa economia.

Definição (Equilíbrio Competitivo Recursivo): Um equilíbrio competitivo recursivo para a economia descrita é uma coleção de funções $\{V, g, p\}$, em que V é uma função valor do problema recursivo, g é função política e p é a função preço, tais que:

- (i) Dada a função preço p, a função valor V e a função política resolvem o problema recursivo de programação dinâmica do consumidor.
- (ii) Os mercados se equilibram com g(s,d) = 1, para todo par (s,d)

Note que, pela condição (ii), temos que s=s'=1. Portanto, pela restrição orçamentária de fluxo, temos:

$$c + p(d).1 = [p(d) + d].1 \implies c = d,$$
 (4.2.2)

(c) Encontre a condição de primeira ordem do problema do agente representativo e, utilizando a condição de equilíbrio, escreva a equação a apreçamento do ativo.

Resolveremos o problema pela forma sequencial (4.2.1). Considerando u'' < 0 < u' e aplicando $c_t = (p_t + d_t)s_t - s_{t+1}p_t$, obtemos:

$$\max_{s_{t+1}} \left\{ \sum_{t=0}^{\infty} \beta^t \mathbb{E}[u((p_t + d_t)s_t - s_{t+1}p_t)] \right\}$$

Note que, no somatório acima, há dois termos que possuem s_{t+1} :

... +
$$\beta^t \mathbb{E}[u((p_t + d_t)s_t - s_{t+1}p_t)] + \beta^{t+1} \mathbb{E}[u((p_{t+1} + d_{t+1})s_{t+1} - s_{t+2}p_{t+1})] + ...$$

Logo, por CPO:

$$[s_{t+1}]: 0 = -\beta^{t} \mathbb{E} \left[u'(c_{t})p_{t} \right] + \beta^{t+1} \mathbb{E} \left[u'(c_{t+1})(p_{t+1} + d_{t+1}) \right]$$

$$\beta^{t} \mathbb{E} \left[u'(c_{t})p_{t} \right] = \beta^{t+1} \mathbb{E} \left[u'(c_{t+1})(p_{t+1} + d_{t+1}) \right]$$

$$p_{t} = \frac{\beta^{t+1}}{\beta^{t}} \cdot \frac{\mathbb{E} \left[u'(c_{t+1})(p_{t+1} + d_{t+1}) \right]}{\mathbb{E} \left[u'(c_{t}) \right]}$$

$$p_{t} = \beta \mathbb{E} \left[\frac{u'(c_{t+1})}{u'(c_{t})}(p_{t+1} + d_{t+1}) \right].$$

Pela condição de equilíbrio $c_t = d_t$ (4.2.2), segue que

$$p_t = \beta \mathbb{E} \left[\frac{u'(d_{t+1})}{u'(d_t)} (p_{t+1} + d_{t+1}) \right]. \tag{4.2.3}$$

(d) Escreva os preços de equilíbrio como uma função dos dividendos.

Usaremos o método "guess-and-verify". Suponha que a função preço seja uma proporção do dividendo e dependa de seu estado no processo estocástico $(d_{t+1} = d_t \text{ ou } d_{t+1} = \gamma d_t)$:

$$p_t = \begin{cases} p_s d_t, & \text{se } d_t = d_{t-1} \\ p_g d_t, & \text{se } d_t = \gamma d_{t-1} \end{cases}$$
 $(p_s \in p_g \text{ constantes})$

Logo, se em um período tivermos $d_t = d_{t-1}$, sabemos que $d_{t+1} = d_t$. Note que

$$u(d_t) = \frac{d_t^{1-\sigma}}{1-\sigma}$$

e, portanto,

$$u'(d_t) = (1 - \sigma) \frac{d_t^{1-\sigma-1}}{1-\sigma} = d_t^{-\sigma}.$$

Assim,

$$\frac{u'(d_{t+1})}{u'(d_t)} = \left(\frac{d_{t+1}}{d_t}\right)^{-\sigma}.$$
(4.2.4)

6

Aplicando (4.2.4) em (4.2.3) e lembrando que este é o caso em que $d_t = d_{t-1}$, segue que

$$p_{t} = \beta \left[\left(\frac{d_{t+1}}{d_{t}} \right)^{-\sigma} (p_{t+1} + d_{t+1}) \right]$$
 (tira \mathbb{E} pois caso único $d_{t} = d_{t+1}$)
$$p_{t} = \beta \left[1^{-\sigma} (p_{t+1} + d_{t+1}) \right]$$
 ($d_{t} = d_{t+1}$)
$$p_{s}d_{t} = \beta (p_{s}d_{t} + d_{t})$$
 ($p_{t} = p_{s}d_{t}$)
$$p_{s}d_{t} = \beta (p_{s} + 1)d_{t}$$
 ($p_{t} = p_{s}d_{t}$)
$$p_{s} = \beta p_{s} + \beta$$

$$p_{s}(1 - \beta) = \beta$$

$$p_{s} = \frac{\beta}{1 - \beta}.$$
 (4.2.5)

Se $d_t = \gamma d_{t-1}$, então, no valor esperado, consideraremos possíveis transições para os casos $d_{t+1} = d_t$ e $d_{t+1} = \gamma d_t$. Segue que

$$\begin{aligned} p_t &= \beta \left[\frac{1}{w'(d_{t+1})} (p_{t+1} + d_{t+1}) \right) + \underbrace{\left(1 - \pi\right) \left(\frac{w'(d_{t+1})}{w'(d_t)} (p_{t+1} + d_{t+1}) \right)}_{\text{caso } d_{t+1} = d_t} \right] \\ p_g d_t &= \beta \left[\pi \left(\frac{w'(d_{t+1})}{w'(d_t)} (p_g d_{t+1} + d_{t+1}) \right) + (1 - \pi) \left(\frac{w'(d_{t+1})}{w'(d_t)} (p_s d_t + d_{t+1}) \right) \right] \\ p_g d_t &= \beta \left[\pi \left(\left(\frac{d_{t+1}}{d_t} \right)^{-\sigma} (p_g d_{t+1} + d_{t+1}) \right) + (1 - \pi) \left(\left(\frac{d_{t+1}}{d_t} \right)^{-\sigma} (p_s d_t + d_{t+1}) \right) \right] \\ p_g d_t &= \beta \left[\pi \left(\left(\frac{d_{t+1}}{d_t} \right)^{-\sigma} (p_g d_{t+1} + d_{t+1}) \right) + (1 - \pi) \left(1^{-\sigma} (p_s d_t + d_t) \right) \right] \\ p_g d_t &= \beta \left[\pi \left(\left(\frac{d_{t+1}}{d_t} \right)^{-\sigma} (p_g d_{t+1} + d_{t+1}) \right) + (1 - \pi) \left(\frac{\beta}{1 - \beta} d_t + d_t \right) \right] \\ p_g d_t &= \beta \left[\pi \left(\left(\frac{d_{t+1}}{d_t} \right)^{-\sigma} (p_g d_{t+1} + d_{t+1}) \right) + (1 - \pi) \left(\frac{\beta}{1 - \beta} d_t + d_t \right) \right] \\ p_g d_t &= \beta \left[\pi \left(\gamma^{-\sigma} (p_g \gamma d_t + \gamma d_t) \right) + (1 - \pi) \left(\frac{\beta}{1 - \beta} + 1 \right) d_t \right] \\ (us and 0 4.2.5) \\ p_g d_t &= \beta \left[\pi \gamma^{-\sigma} (p_g \gamma + \gamma) + (1 - \pi) \left(\frac{\beta}{1 - \beta} + 1 \right) \right] \\ p_g &= \beta \left[\pi \gamma^{-\sigma} (p_g \gamma + \gamma) + (1 - \pi) \left(\frac{\beta}{1 - \beta} + 1 \right) \right] \\ p_g &= \beta \pi \gamma^{1-\sigma} (p_g \gamma + \gamma) + \beta (1 - \pi) \left(\frac{\beta}{1 - \beta} + \gamma \right) \\ p_g &= \beta \left[\pi \gamma^{1-\sigma} \left(p_g \gamma + \gamma \right) + \beta \left(\gamma - \gamma \right) \right] \\ p_g &= \beta \left[\pi \gamma^{1-\sigma} \left(p_g \gamma + \gamma \right) + \beta \left(\gamma - \gamma \right) \right] \\ p_g &= \beta \left[\pi \gamma^{1-\sigma} \left(p_g \gamma + \gamma \right) + \beta \left(\gamma - \gamma \right) \right] \\ p_g &= \beta \left[\pi \gamma^{1-\sigma} \left(p_g \gamma + \gamma \right) + \beta \left(\gamma - \gamma \right) \right] \\ p_g &= \beta \left[\pi \gamma^{1-\sigma} \left(p_g \gamma + \gamma \right) + \beta \left(\gamma - \gamma \right) \right] \\ p_g &= \beta \left[\pi \gamma^{1-\sigma} \left(p_g \gamma + \gamma \right) + \beta \left(\gamma - \gamma \right) \right] \\ p_g &= \beta \left[\pi \gamma^{1-\sigma} \left(p_g \gamma + \gamma \right) + \beta \left(\gamma - \gamma \right) \right] \\ p_g &= \beta \left[\pi \gamma^{1-\sigma} \left(p_g \gamma + \gamma \right) + \beta \left(\gamma - \gamma \right) \right] \\ p_g &= \beta \left[\pi \gamma^{1-\sigma} \left(p_g \gamma + \gamma \right) + \beta \left(\gamma - \gamma \right) \right] \\ p_g &= \beta \left[\pi \gamma^{1-\sigma} \left(p_g \gamma + \gamma \right) + \beta \left(\gamma - \gamma \right) \right] \\ p_g &= \beta \left[\pi \gamma^{1-\sigma} \left(p_g \gamma + \gamma \right) + \beta \left(\gamma - \gamma \right) \right] \\ p_g &= \beta \left[\pi \gamma^{1-\sigma} \left(p_g \gamma + \gamma \right) + \beta \left(\gamma - \gamma \right) \right] \\ p_g &= \beta \left[\pi \gamma^{1-\sigma} \left(p_g \gamma + \gamma \right) + \beta \left(\gamma - \gamma \right) \right] \\ p_g &= \beta \left[\pi \gamma^{1-\sigma} \left(p_g \gamma + \gamma \right) + \beta \left(\gamma - \gamma \right) \right] \\ p_g &= \beta \left[\pi \gamma^{1-\sigma} \left(p_g \gamma + \gamma \right) + \beta \left(\gamma - \gamma \right) \right] \\ p_g &= \beta \left[\pi \gamma^{1-\sigma} \left(p_g \gamma + \gamma \right) + \beta \left(\gamma - \gamma \right$$

Dado que encontramos as constantes p_s e p_g , o palpite da função preço está correta.

(e) Seja T o primeiro período tal que $d_{T-1} = d_T$. Vale $p_{T-1} > p_T$? Encontre condições para que isto seja verdade. Interprete os resultados.

Note que p_{T-1} é o preço enquanto ainda $d_t = \gamma d_{t-1}$ e a partir de p_T estamos no caso em que $d_t = d_{t-1}$, ou seja, estas funções preço correspondem a $p_g d_t$ e $p_s d_t$, respectivamente. Portanto, basta encontrar as condições para que $p_g > p_s$:

$$\frac{1}{1-\beta\pi\gamma^{1-\sigma}} \left(\beta\pi\gamma^{1-\sigma} + \frac{\beta(1-\pi)}{1-\beta}\right) > \frac{\beta}{1-\beta}$$

$$\frac{1}{1-\beta\pi\gamma^{1-\sigma}} \left(\pi\gamma^{1-\sigma} + \frac{(1-\pi)}{1-\beta}\right) > \frac{1}{1-\beta}$$

$$\frac{1}{1-\beta\pi\gamma^{1-\sigma}} \left(\frac{(1-\beta)\pi\gamma^{1-\sigma} + (1-\pi)}{1-\beta}\right) > \frac{1}{1-\beta}$$

$$\frac{(1-\beta)\pi\gamma^{1-\sigma} + (1-\pi)}{1-\beta\pi\gamma^{1-\sigma}} > 1$$

$$(1-\beta)\pi\gamma^{1-\sigma} + (1-\pi) > 1 - \beta\pi\gamma^{1-\sigma}$$

$$\pi\gamma^{1-\sigma} + (1-\pi) > 1$$

$$\gamma^{1-\sigma} > \frac{1-(1-\pi)}{\pi}$$

$$\gamma^{1-\sigma} > 1$$

Para valer $p_{T-1} > p_T$, precisamos de $\gamma > 1$ (como suposto inicialmente), ou seja, quando vale $d_{t+1} = \gamma d_t$, há crescimento dos dividendos.

Seja a Matriz estocástica

$$M = \begin{pmatrix} 0.20 & 0.30 & 0.40 & 0.10 \\ 0.10 & 0.10 & 0.70 & 0.10 \\ 0.95 & 0.024 & 0.025 & 0.001 \\ 0.25 & 0.25 & 0.25 & 0.25 \end{pmatrix}$$

(a) Defina a distância entre duas matrizes como a soma do quadrado das diferenças entre cada entrada das matrizes. No Python, defina uma distribuição inicial

$$P_0 = (0.25, 0.25, 0.25, 0.25),$$

ache o k, tal que a distancia entre P^{k+1} e P^k seja menor do que 10^{-7} .

Usando Definição 59 (Krueger, 2017), encontraremos a distribuição de probabilidade P que satisfaz $P'\pi = \Pi'$. Faremos iterações até a distância entre P^{k+1} e P^k ser menor do que 10^{-7} .

```
# Construindo a matriz de Makov e a distribuição inicial
 P_{it} = [np.array([0.25, 0.25, 0.25, 0.25])]
  pi = np.array([[0.200, 0.300, 0.400, 0.100],
                  [0.100, 0.100, 0.700, 0.100],
                  [0.950, 0.024, 0.025, 0.001],
                  [0.250, 0.250, 0.250, 0.250]])
9 # Estabelecendo par metros
10 \text{ tol\_norma} = 1e-7
norma = np.inf # Apenas para entrar no loop
12 it = 0
14 # Realizando iterações até dist ncia de P_t e P_\{t+1\} ser menor do que 10^{-7}
15 while norma > tol_norma:
      it += 1
16
17
      P = np.dot(P_it[it - 1], pi)
18
      P_it.append(P)
19
20
      norma = np.sum((P - P_it[it - 1]) ** 2)
21
      print("Iteração {}: com norma = {:.7f}".format(it, norma))
22
24 print("Distribuição estacionária:", np.round(P_it[it], 4))
```

1 Distribuição estacionária: $[0.4266\ 0.1731\ 0.3199\ 0.0804]$

(b) Reporte a distribuição invariante de M. Há mais do que uma?

A distribuição invariante da matriz de Markov M é dada por

$$P^{ss} = [0.4266 \quad 0.1731 \quad 0.3199 \quad 0.0804]$$

Se a distribuição invariante for única, usando o Teorema 2.2.1 (Ljungqvist & Sargent, 2018), cada elemento da matriz de Markov, $M_{i,j}$, $\forall i, j$, deve ser estritamente maior do que zero.

A distribuição estacionária é única, pois todos elemento na matriz de Markov é estritamente maior do que zero.

Como nenhuma entrada na matriz de Markov M é 0 e não é necessário verificar em M^n . Porém, para praticar, faremos a verificação em M^n , usando o Teorema 2.2.2 (Ljungqvist & Sargent, 2018), em que cada elemento de $M^n_{i,j} > 0, \forall i,j$, se a distribuição invariante for única.

```
1 # Calculando a matriz de Markov elevada a n
2 pi_it = [pi]
3 \text{ tol\_norma} = 1e-7
4 norma = np.inf
5 it = 0
7 while norma > tol_norma:
     it += 1
      pi_novo = np.dot(pi_it[it - 1], pi)
9
      pi_it.append(pi_novo)
10
      norma = np.sum((pi_it[it] - pi_it[it - 1]) ** 2)
11
      print("Iteração {}: com norma = {:.7f}".format(it, norma))
12
13
print(np.round(pi_it[it], 4))
1 Iteração 1: com norma = 1.6061799
3 Iteração 11: com norma = 0.0000000
5 [[0.4266 0.1731 0.3199 0.0804]
   [0.4267 0.1731 0.3199 0.0804]
   [0.4266 0.1731 0.3199 0.0804]
  [0.4266 0.1731 0.3199 0.0804]]
1 # Verificar se existe algum 0 na matriz de Markov iterada
2 \text{ qtd\_zeros} = 0
3 for p in range(len(pi_it[it])):
      for q in range(len(pi_it[it])):
          if pi[p, q] == 0:
              qtd_zeros += 1
8 if qtd_zeros == 0:
     print("A distribuição estacionária é única, pois todos elemento na matriz",
10
            "de Markov é estritamente maior do que zero.")
11 else:
  print("A distribuição estacionária não é única, pois há", qtd_zeros,
         "elemento(s) igual(is) a zero na matriz de Markov.")
```

1 A distribuição estacionária é única, pois todos elemento na matriz de Markov é estritamente maior do que zero.

10

Suponha que o planejador deseja maximizar

$$\mathbb{E}\left\{\sum_{t=0}^{\infty} \beta^{t} u\left(c_{t}, l_{t}\right)\right\}, \quad 0 < \beta < 1$$

sujeito a restrição de recursos

$$c_t + k_{t+1} = z_t f(k_t, l_t) + (1 - \delta)k_t, \quad 0 < \delta < 1$$

com condições iniciais $k_0 > 0$ e $z_0 > 0$. A produtividade z_t evolui de acordo com um processo de Markov com probabilidade de transição $F(z' \mid z) = \text{Prob}\left[z_{t+1} \leq z' \mid z_t = z\right]$ e média incondicional $\bar{z} > 0$.

Neste problema o planejador escolhe quanto trabalho l_t ofertar. Assuma que $u\left(c_t,l_t\right)$ é estritamente crescente e estritamente côncava em c_t , e é estritamente decrescente e estritamente convexa em l_t . A função de produção $f\left(k_t,l_t\right)$ é estritamente crescente e estritamente côncava em ambos argumentos e tem retornos constantes de escala.

(a) Seja v(k,z) a função valor do planejador. Escreva e explique a equação de Bellman que determina v(k,z).

Note que, neste modelo, as probabilidades de transição de um estado z para z' seguem uma distribuição de probabilidade com a c.d.f. F(z'|z) (diferente da seção 6.4 de Krueger (2017) que é discretizado). Logo, ao invés calcular o valor esperado pela soma dos valores de v(k',z') ponderados pelas probabilidades de transição de k para o estado k', integraremos v(k',z') pela distribuição F(z'|z). Portanto,

$$v(k,z) = \max_{\substack{0 \le k' \le z f(k,l) + (1-\delta)k \\ 0 \le l \le 1}} \left\{ U(c,l) + \beta \mathbb{E}_{z'} \left[v(k',z') \right] \right\}$$

$$= \max_{\substack{0 \le k' \le z f(k,l) + (1-\delta)k \\ 0 \le l \le 1}} \left\{ U(zf(k,l)(1-\delta)k - k', l) + \beta \int v(k',z') dF(z'|z) \right\}. \tag{4.4.1}$$

Esta equação de Bellman inclui não apenas o estoque de capital k que o planejador traz para o período corrente, mas também o estado da tecnologia z. Ainda, o trabalhador decidirá o quanto irá trabalhar, dado que, além do consumo, valoriza também o lazer. Logo, para maximizar a expressão, o planejador irá escolher ambos capital do período seguinte k' e quantidade de trabalho l.

(b) Derive as condições de otimalidade do problema do planejador.

Estratégia da Prova:

• Seção 6.4.1 de Krueger (2017) ou Notas de aula

Por CPO, a partir da equação de Bellman (4.4.1), temos

[l]:
$$0 = U_c(c,l)zf_l(k,l) + U_l(c,l)$$
 (4.4.2)

$$[k']: 0 = U_c(c,l)(-1) + \beta \int v_k(k',z')dF(z'|z) (4.4.3)$$

em que os subscritos indicam as derivadas parciais. A condição (4.4.2) pode ser reescrita como:

$$-\frac{U_l(c,l)}{U_c(c,l)} = zf_l(k,l). (4.4.4)$$

Esta é a condição de otimalidade intratemporal que postula que, no ótimo, o planejador equaciona a taxa marginal de substituição entre trabalho e consumo em relação ao produto marginal do trabalho (Krueger, 2017, pág. 133).

Usando Teorema de Benveniste-Scheinkman (condição de envelope), segue que

$$v_k(k,z) = U_c(c,l)[zf_k(k,l) + (1-\delta)]. \tag{4.4.5}$$

Usando os índices temporais k' e z' em (4.4.5) e aplicando em (4.4.3), obtemos a equação de Euler intertemporal:

$$U_c(c,l) = \beta \int U_c(c',l')[zf_k(k',l') + (1-\delta)]dF(z'|z), \tag{4.4.6}$$

tal que a restrição de recursos é dada por

$$c + k' = zf(k, l) + (1 - \delta)k. \tag{4.4.7}$$

Portanto, as condições de otimalidade são dadas por: condição de otimalidade intratemporal (4.4.4), equação de Euler intertemporal (4.4.6) e restrição de recursos (4.4.7), em que o planejador escolhe c, l e k', dado os estados k, z.

(c) Suponha que

$$u(c,l) = \log c - \frac{l^{1+\varphi}}{1+\varphi}, \quad \varphi > 0$$

е

$$f(k,l) = k^{\alpha} l^{1-\alpha}, \quad 0 < \alpha < 1.$$

Encontre os valores de steady state não estocástico de consumo, capital e trabalho em termos dos parâmetros do modelo. Suponha que existe um aumento permanente no nível de produtividade \bar{z} . Explique como isto muda os valores de estado estacionário do consumo, capital e trabalho. Dê uma intuição econômica para seus resultados.

Estratégia da Prova:

- Calcular as derivadas parciais e aplicá-las nas condições de otimalidade encontradas.
- Como as relações de estado estacionário $c=c'=\bar{c},\ l=l'=\bar{l}$ e $k=k'=\bar{k},$ e, como é não-estocástico, $z=z'=\bar{z}.$
- Encontrar as relações \bar{k}/\bar{l} , \bar{y}/\bar{l} , \bar{k}/\bar{y} , \bar{c}/\bar{y} e \bar{l} .
- Verificar como um choque em \bar{z} afeta \bar{c} , \bar{k} e \bar{l} .

Primeiro, usando as funções U(c, l) e f(k, l) dadas, calcularemos as derivadas parciais utilizadas no item (c):

$$U_c(c,l) = \frac{1}{c}$$

$$e \qquad U_l(c,l) = -(1+\varphi)\frac{l^{1+\varphi-1}}{(1+\varphi)} = -l^{\varphi}$$

$$f_l(k,l) = (1-\alpha)k^{\alpha}l^{-\alpha} = (1-\alpha)\left(\frac{k}{l}\right)^{\alpha}$$

$$e \qquad f_k(k,l) = \alpha k^{\alpha-1}l^{1-\alpha} = \alpha\left(\frac{k}{l}\right)^{\alpha-1}.$$

Aplicando as derivadas parciais em (4.4.4) e (4.4.6), e aplicando f(k, l) em (4.4.7), obtemos:

$$-\frac{-l^{\varphi}}{\frac{1}{c}} = z(1-\alpha) \left(\frac{k}{l}\right)^{\alpha} \iff cl^{\varphi} = z(1-\alpha) \left(\frac{k}{l}\right)^{\alpha}$$
(4.4.4')

$$\frac{1}{c} = \beta \int \frac{1}{c'} \left[z' \alpha \left(\frac{k'}{l'} \right)^{\alpha - 1} + (1 - \delta) \right] dF(z'|z) \tag{4.4.6'}$$

$$c + k' = zk^{\alpha}l^{1-\alpha} + (1-\delta)k. \tag{4.4.7}$$

No estado estacionário não-estocástico, não há incerteza, então $z=z'=\bar{z}$. Além disso, no estado estacionário, temos que $c=c'=\bar{c},\ l=l'=\bar{l}$ e $k=k'=\bar{k}$. Portanto, as três condições de otimalidade são dadas por:

$$\bar{c}\bar{l}^{\varphi} = \bar{z}(1-\alpha)\left(\frac{\bar{k}}{\bar{l}}\right)^{\alpha} \tag{4.4.4"}$$

$$\frac{1}{\bar{c}} = \beta \int \frac{1}{\bar{c}} \left[\bar{z}\alpha \left(\frac{\bar{k}}{\bar{l}} \right)^{\alpha - 1} + (1 - \delta) \right] dF(\bar{z}|\bar{z}) \iff 1 = \beta \left[\bar{z}\alpha \left(\frac{\bar{k}}{\bar{l}} \right)^{\alpha - 1} + (1 - \delta) \right]$$
(4.4.6")

$$\bar{c} + \bar{k} = \bar{z}\bar{k}^{\alpha}\bar{l}^{1-\alpha} + (1-\delta)\bar{k} \iff \bar{c} + \delta\bar{k} = \bar{z}\bar{k}^{\alpha}\bar{l}^{1-\alpha} = \bar{z}f(\bar{k},\bar{l}) \equiv \bar{y}$$

$$(4.4.7")$$

A partir de (4.4.6"), a razão capital/trabalho é dada por:

$$\frac{1}{\beta} - (1 - \delta) = \bar{z}\alpha \left(\frac{\bar{k}}{\bar{l}}\right)^{\alpha - 1}$$

$$\frac{\frac{1}{\beta} - 1 + \delta}{\bar{z}\alpha} = \left(\frac{\bar{k}}{\bar{l}}\right)^{\alpha - 1}$$

$$\frac{\bar{z}\alpha}{\frac{1}{\beta} - 1 + \delta} = \left(\frac{\bar{k}}{\bar{l}}\right)^{1 - \alpha}$$
(elevado a -1)
$$\left(\frac{\bar{z}\alpha}{\rho + \delta}\right)^{\frac{1}{1 - \alpha}} = \frac{\bar{k}}{\bar{l}}.$$
(4.4.8)

em que $\rho \equiv 1/\beta - 1$. Logo, aplicando \bar{k}/\bar{l} em (4.4.7"), obtemos a razão output/trabalho:

$$\bar{y} = \bar{z}\bar{k}^{\alpha}\bar{l}^{1-\alpha} = \bar{z}\left(\frac{\bar{k}}{\bar{l}}\right)^{\alpha}\bar{l}$$

$$\frac{\bar{y}}{\bar{l}} = \bar{z}\left[\left(\frac{\bar{z}\alpha}{\rho + \delta}\right)^{\frac{1}{1-\alpha}}\right]^{\alpha} = \bar{z}^{1+\frac{\alpha}{1-\alpha}}\left(\frac{\alpha}{\rho + \delta}\right)^{\frac{\alpha}{1-\alpha}}$$
(usando 4.4.8)
$$\frac{\bar{y}}{\bar{l}} = \bar{z}^{\frac{1}{1-\alpha}}\left(\frac{\alpha}{\rho + \delta}\right)^{\frac{\alpha}{1-\alpha}}$$

E a razão capital/output é dada por:

$$\frac{\bar{k}}{\bar{y}} = \frac{\bar{k}/\bar{l}}{\bar{y}/\bar{l}} = \frac{\left(\frac{\bar{z}\alpha}{\rho+\delta}\right)^{\frac{1}{1-\alpha}}}{\bar{z}^{\frac{1}{1-\alpha}}\left(\frac{\alpha}{\rho+\delta}\right)^{\frac{\alpha}{1-\alpha}}} = \frac{\left(\frac{\alpha}{\rho+\delta}\right)^{\frac{1}{1-\alpha}}}{\left(\frac{\alpha}{\rho+\delta}\right)^{\frac{\alpha}{1-\alpha}}} = \left(\frac{\alpha}{\rho+\delta}\right)^{\frac{1-\alpha}{1-\alpha}} = \frac{\alpha}{\rho+\delta},$$
(4.4.10)

que não depende de \bar{z} . Da restrição de recursos (4.4.7"), obtemos a razão consumo/output:

$$\frac{\bar{c} + \delta \bar{k}}{\bar{y}} = 1$$

$$\frac{\bar{c}}{\bar{y}} = 1 - \frac{\delta \bar{k}}{\bar{y}} = 1 - \delta \left(\frac{\alpha}{\rho + \delta}\right),$$
(4.4.11)

que também não depende de \bar{z} . De (4.4.4"), segue que

$$\bar{c}\bar{l}^{\varphi} = \bar{z}(1-\alpha) \left[\left(\frac{\bar{z}\alpha}{\rho+\delta} \right)^{\frac{1}{1-\alpha}} \right]^{\alpha}$$

$$\bar{c}\bar{l}^{\varphi} = (1-\alpha)\bar{z}^{1+\frac{\alpha}{1-\alpha}} \left(\frac{\alpha}{\rho+\delta} \right)^{\frac{\alpha}{1-\alpha}}$$

$$\bar{c}\bar{l}^{\varphi} = (1-\alpha)\bar{z}^{\frac{1}{1-\alpha}} \left(\frac{\alpha}{\rho+\delta} \right)^{\frac{\alpha}{1-\alpha}}$$

$$\bar{c}\bar{l}^{\varphi} = (1-\alpha)\frac{\bar{y}}{\bar{l}}$$
(usando (4.4.9))
$$\bar{l}^{1+\varphi} = (1-\alpha)\frac{\bar{y}}{\bar{c}} = \frac{(1-\alpha)}{\bar{c}/\bar{y}}$$

$$\bar{l}^{1+\varphi} = \frac{(1-\alpha)}{1-\delta\left(\frac{\alpha}{\rho+\delta}\right)}$$

$$\bar{l}^{1+\varphi} = \frac{(1-\alpha)}{\left(\frac{\rho+\delta-\delta\alpha}{\rho+\delta}\right)}$$

$$\bar{l}^{1+\varphi} = \frac{(1-\alpha)(\rho+\delta)}{\rho+\delta(1-\alpha)}$$

$$\bar{l} = \left[\frac{(1-\alpha)(\rho+\delta)}{\rho+\delta(1-\alpha)} \right]^{\frac{1}{1+\varphi}},$$
(4.4.12)

que é novamente independente de \bar{z} . Portanto,

- um aumento permanente em \bar{z} não altera a quantidade de trabalho \bar{l} ;
- como, em (4.4.9), \bar{y}/\bar{t} é crescente em \bar{z} , e \bar{l} não depende de \bar{z} , então \bar{y} é crescente em \bar{z} ; e
- como, em (4.4.11), \bar{c}/\bar{y} é independente de \bar{z} , mas sabemos que \bar{y} é crescente em \bar{z} , então \bar{c} deve crescer na mesma proporção que $\bar{y} \implies \bar{c}$ é crescente em \bar{z} .
- como, em (4.4.10), \bar{k}/\bar{y} é independente de \bar{z} , mas sabemos que \bar{y} é crescente em \bar{z} , então \bar{k} deve crescer na mesma proporção que $\bar{y} \implies \bar{k}$ é crescente em \bar{z} .

(d) Suponha que os possíveis valores de z_t são $\mathcal{Z} = \{0.8, 1, 1.2\}$ e que a matriz de transição é dada por

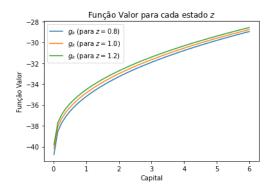
$$\pi = \left(\begin{array}{ccc} 0.20 & 0.5 & 0.3\\ 0.10 & 0.6 & 0.3\\ 0.25 & 0.25 & 0.50 \end{array}\right).$$

Sejam $\alpha = 0.3, \beta = 1/1.05, \delta = 0.05, \varphi = 1$. Escreva um código Python para calcular a função valor e funções políticas. Use um grid para o capital entre 0 e 100.¹

```
1 # Definição dos par metros
2 k_grid = np.linspace(0.01, 6, 51)
3 n_k = len(k_grid)
4 \text{ alpha} = 0.3
5 \text{ beta} = 1 / 1.05
6 \text{ delta} = 0.05
7 phi = 1
8 \text{ n\_grid} = \text{np.linspace}(0, 1, 11)
9 # n_{grid} = np.array([1/4, 2/4, 3/4, 1])
n_n = len(n_{grid})
z_{grid} = np.array([0.8, 1.0, 1.2])
n_z = len(z_grid)
pi = np.array([[0.20, 0.50, 0.30],
                  [0.10, 0.60, 0.30],
                  [0.25, 0.25, 0.50]])
16
17
18 # Criando lista de listas para incluir funções valor e política
_{19} # Note que, num modelo que considera incerteza, teremos uma função para cada z
v_it = [np.zeros((n_k, n_z))]
gk_it = [np.zeros((n_k, n_z))]
gn_{it} = [np.zeros((n_k, n_z))]
25 # Estabelecendo variáveis para realizar os loops
26 tol_norma = 1e-5 # Dist ncia entre funções máxima para considerar converg ncia
27 tol_it = 500 # Número máximo de iterações (caso não convirja antes)
28 norma = np.inf # Valor apenas para entrar no loop
29 it = 0 # N
                iterações (antes utilizamos n - agora usado para trabalho)
30
31
  while norma > tol_norma and it < tol_it:</pre>
32
      it += 1 # Atualizando o número da iteração
      # Criando objetos para preencher com funções objetivo, valor e política
      f_{obj} = np.zeros((n_k, n_z, n_k, n_n)) # Lista com n_k matrizes n_k \times z
36
37
      Tv = np.zeros((n_k, n_z))
38
      gn = np.zeros((n_k, n_z))
39
      gk = np.zeros((n_k, n_z))
40
      for i_k, k in enumerate(k_grid):
41
           for i_z, z in enumerate(z_grid):
42
               for i_kk, kk in enumerate(k_grid):
43
                   for i_n, n in enumerate(n_grid):
44
                        c = z*(k**alpha * n**(1 - alpha)) + (1 - delta)*k - kk
45
46
                            Ev = np.dot(pi[i_z,:], v_it[it - 1][i_kk,:])
47
                            f_{obj}[i_k, i_z, i_k, i_n] = log(c) - (n**(1 + phi) / 1 + phi)
      ) + beta*Ev
                        else:
49
                            f_{obj}[i_k, i_z, i_kk, i_n] = -np.inf
50
51
```

¹Usar o zero para capital não é uma boa ideia.

```
# Preenchida uma matriz kk x n, encontrar elemento que maximiza
              indice_max = np.argmax(f_obj[i_k, i_z])
53
              indice_gk = indice_max // n_n # Divisão Inteira - Índice de k'
              indice_gn = indice_max % n_n # Resto da Divisão - Índice de n
55
56
              Tv[i_k, i_z] = np.max(f_obj[i_k, i_z])
57
              gk[i_k, i_z] = indice_gk
58
              gn[i_k, i_z] = indice_gn
59
60
61
      # Após preencher totalmente gk e gn, trocar índices pelos valores nos grids
62
      for p in range(len(gk)):
63
          for q in range(len(gk[0])):
64
              gk[p, q] = k\_grid[int(gk[p, q])]
65
              gn[p, q] = n\_grid[int(gn[p, q])]
66
67
      v_it.append(Tv)
68
      gk_it.append(gk)
69
      gn_it.append(gn)
70
71
      norma = np.max(abs(v_it[it] - v_it[it - 1]))
72
      print('A iteração {} terminou com norma igual a {:.5f}'.format(it,norma))
73
1 A iteração 1 terminou com norma igual a 3.32584
2 A iteração 2 terminou com norma igual a 2.94468
3 (...)
4 A iteração 247 terminou com norma igual a 0.00001
5 A iteração 248 terminou com norma igual a 0.00001
1 """ Visualização Gráfica da Função Valor """
2 fig, ax = plt.subplots()
4 # Inclusão de cada função valor no gráfico
5 ax.plot(k_grid, v_it[it][:,0], label='$g_k$ (para $z = 0.8)')
6 ax.plot(k_grid, v_it[it][:,1], label='$g_k$ (para $z = 1.0)')
7 ax.plot(k_grid, v_it[it][:,2], label='$g_k$ (para $z = 1.2)')
9 # Legendas
10 ax.set_xlabel('Capital')
ax.set_ylabel('Função Política')
12 ax.set_title('Função Política e $g(k)$ estacionário')
13 ax.legend()
```



```
""" Visualização Gráfica da Função Política do Capital """

fig, ax = plt.subplots()

# Inclusão de cada função valor no gráfico

ax.plot(k_grid, gk_it[it][:,0], label='$g_k$ (para $z = 0.8)')

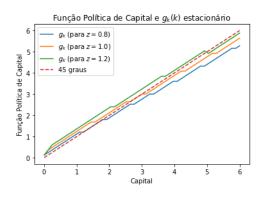
ax.plot(k_grid, gk_it[it][:,1], label='$g_k$ (para $z = 1.0)')

ax.plot(k_grid, gk_it[it][:,2], label='$g_k$ (para $z = 1.2)')

ax.plot(k_grid, k_grid, '--', label='45 graus')
```

```
# Limites do gráfico
# ax.set_ylim([4.5, 6]) # tamanho mínimo e máximo vertical
# ax.set_xlim([4.5, 6]) # tamanho mínimo e máximo horizontal
# Legendas
ax.set_xlabel('Capital')
ax.set_ylabel('Função Política')
ax.set_title('Função Política e $g(k)$ estacionário')
ax.legend()

plt.show()
```

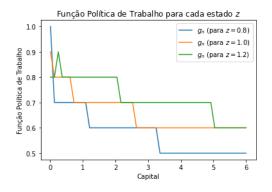


```
""" Visualização Gráfica da Função Política do Trabalho """

fig, ax = plt.subplots()

# Inclusão de cada função valor no gráfico
ax.plot(k_grid, gn_it[it][:,0], label='$g_n$ (para $z = 0.8)')
ax.plot(k_grid, gn_it[it][:,1], label='$g_n$ (para $z = 1.0)')
ax.plot(k_grid, gn_it[it][:,2], label='$g_n$ (para $z = 1.2)')

# Legendas
ax.set_xlabel('Capital')
ax.set_ylabel('Função Política')
ax.set_title('Função Política e $g(k)$ estacionário')
ax.legend()
```



```
1 """ Cálculo dos capitais estocásticos """
2 for i_z, z in enumerate(z_grid):
3    i_k = 0
4    loop = 0
5    # Achar índice do capital estacionário
6    while k_grid[i_k] != gk_it[it][i_k, i_z] and loop < 100: # até termos k = k'
7         i_k = np.where(k_grid == gk_it[it][i_k, i_z])[0][0] # Aplica o índice de k'
8         loop += 1 # Inserido por loops infinitos próximo ao k estacionário
9
10    print('0 capital estacionário para z = {} é {:.3f}'.format(z, k_grid[i_k]))</pre>
```

```
^1 O capital estacionário para z = 0.8 é 1.208 ^2 O capital estacionário para z = 1.0 é 2.646 ^3 O capital estacionário para z = 1.2 é 5.042
```

Referências

Krueger, D. (2017). Macroeconomic Theory. University of Pennsylvania Press.

Ljungqvist, L. & Sargent, T. J. (2018). Recursive macroeconomic theory (mit press). $Cambridge,\ MA.$