



Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

Macroeconomía II

Tópico 4: Dinámica Macroeconómica

Luis Chávez



Departamento Académico de Economía y Planificación
UNALM

Lima, 2025



Contenido

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

1 Introducción

2 Overshooting
Modelación
Solución
Calibración

3 Anexos



Background

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

- La macroeconomía estática es importante pero no suficiente.
- La economía es dinámica, la macro también.
- Las nociones de ecuaciones en diferencia y diferenciales son útiles.
- Ahora se analiza el estado estacionario y el diagrama de fases.



Background

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

Ejemplo 1

Considere el modelo armamentista de Richardson(1960). Analice las predicciones del modelo.



Modelo discreto

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

Sea el modelo dinámico básico:

$$C(t) = a + bY(t) \quad (1)$$

$$D(t) = C(t) + I + G \quad (2)$$

$$\Delta Y(t+1) = \lambda[D(t) - Y(t)], \lambda > 0 \quad (3)$$

donde la inversión y el gasto público son exógenos. En equilibrio,

$$\Delta Y(t+1) = 0, \forall t \quad (4)$$

¿Implicancia?



Modelo discreto

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

De (3),

$$\Delta Y(t+1) = \lambda(a + I + G) - \lambda(1 - b)Y(t) \quad (5)$$

$$Y^* = \frac{a + I + G}{1 - b} \quad (6)$$

De (5), se tiene la forma recursiva:

$$Y(t+1) = \lambda(a + I + G) + [1 - \lambda(1 - b)]Y(t) \quad (7)$$

¿Gráfica?



Modelo discreto

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

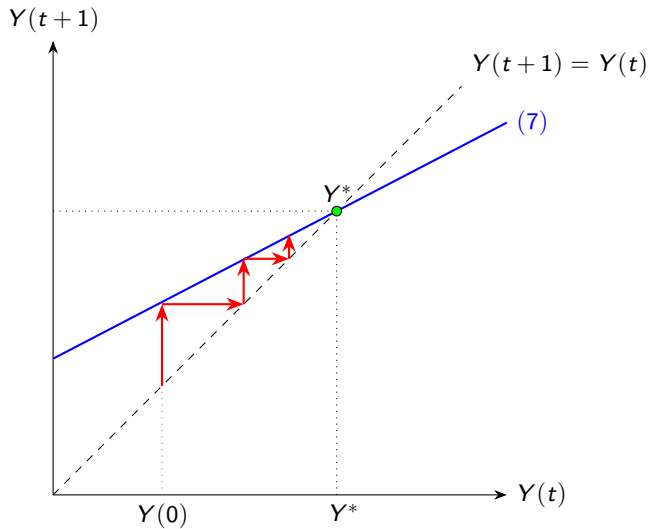
Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References





Modelo discreto

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

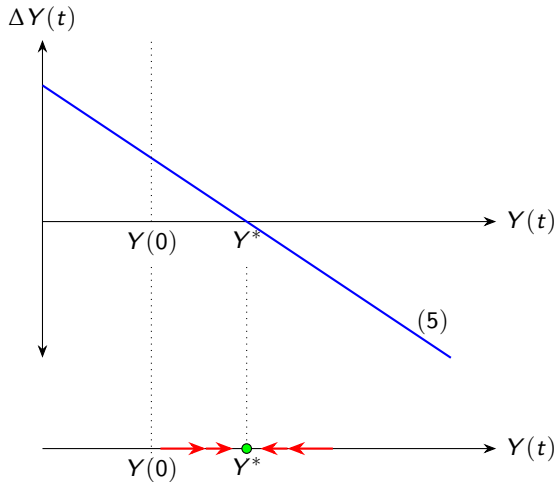
Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References





Modelo discreto

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

Aplicación: ver código python.



Contenido

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

1 Introducción

2 Overshooting
Modelación
Solución
Calibración

3 Anexos



Supuestos

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

- Economía pequeña y abierta: r_t^* y P_t^* exógenas.
- MB puede estar en desequilibrio a CP: ajuste lento en P bajo la regla de Phillips.
- TCF_x.
- Versión continua.
- Expectativas racionales en los agentes.



El modelo

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

La brecha del producto es nula (economía de pleno empleo):

$$Y_t = \bar{Y}_t \quad (8)$$

Implicancia,

$$y_t = \ln(Y_t) = \ln(\bar{Y}_t) = \bar{y}_t \quad (9)$$

donde el producto está en términos reales.



El modelo

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

MD siempre en equilibrio:

$$H_t^s = \frac{M_t}{P_t} = H_t^d = Y_t^{b_0} e^{-b_1 r_t}, \quad b_i > 0, \quad \forall i \quad (10)$$

donde r_t es el tipo de interés nominal, M_t el stock nominal de dinero en soles, P_t es el IPC expresado en soles por unidades reales de consumo y M_t/P_t son los saldos reales expresados en unidades reales de consumo y

$$b_0 = \frac{\partial(M_t/P_t)}{\partial Y_t} \frac{Y_t}{(M_t/P_t)} \quad (11)$$

$$b_1 = \frac{\partial \ln(M_t/P_t)}{\partial r_t} \quad (12)$$



El modelo

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

De (10),

$$\ln \left(\frac{M_t}{P_t} \right) = \ln(Y_t^{b_0} e^{-b_1 r_t}) = b_0 \ln Y_t - b_1 r_t \quad (13)$$

O también,

$$\ln M_t - \ln P_t = b_0 \ln Y_t - b_1 r_t \quad (14)$$



El modelo

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

Para un X_t arbitrario, $x_t = \ln(X_t)$, las tasas de crecimiento instantáneas se pueden escribir:

$$\dot{m}_t = \frac{\dot{M}_t}{M_t} \quad (15)$$

$$\dot{p}_t = \frac{\dot{P}_t}{P_t} \quad (16)$$

$$\dot{y}_t = \frac{\dot{Y}_t}{Y_t} \quad (17)$$

Además, la LM:

$$m_t - p_t = b_0 \bar{y} - b_1 r_t \quad (18)$$



El modelo

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

Bajo paridad de intereses descubierta¹ $\forall t$,

$$r_t = r_t^* + \dot{e}_t^e \quad (19)$$

donde \dot{e}_t^e es la tasa de (de)crecimiento instantáneo del tipo de cambio nominal, con $e_t^e = \ln(E_t^e)$ y

$$\dot{e}_t^e = \frac{\dot{E}_t^e}{E_t^e} \quad (20)$$

Se asume expectativas racionales, por lo que se espera previsión perfecta:

$$\dot{e}_t^e = \dot{e}_t \quad (21)$$

¹Los activos domésticos y externos son sustitutos perfectos.



El modelo

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

El mercado doméstico de bienes se ajusta según la ecuación diferencial:

$$\frac{\dot{P}_t}{P_t} = \mu \ln \left(\frac{Y_t^d}{\bar{Y}_t} \right) = \mu \left[\ln(Y_t^d) - \ln(\bar{Y}_t) \right], \quad \mu > 0 \quad (22)$$

Si,

$$y_t^d = \ln(Y_t^d) \quad (23)$$

$$\dot{y}_t^d = \frac{\dot{Y}_t^d}{Y_t^d} \quad (24)$$

$$\dot{\bar{y}}_t = \frac{\dot{\bar{Y}}_t}{\bar{Y}_t} \quad (25)$$

Luego, la curva de Phillips será:

$$\dot{p}_t = \mu(y_t^d - \bar{y}_t) \quad (26)$$



El modelo

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

La PPA establece que $E_t = P_t / P_t^*$. Al normalizar $P_t^* = 1$, se tiene la PPA

$$e_t = p_t \quad (27)$$

la IS preliminar será:

$$Y_t^d = \left(\frac{E_t P_t^*}{P_t} \right)^{\beta_1} e^{(\beta_0 - \beta_2 r_t)}; \quad \beta_j > 0, \quad \forall j \quad (28)$$

donde β_0 es el componente autónomo de la demanda de bienes (incluido G). Ajustando, se tiene la IS:

$$y_t^d = \beta_0 + \beta_1(e_t - p_t) - \beta_2 r_t \quad (29)$$



Contenido

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

1 Introducción

2 Overshooting
Modelación
Solución
Calibración

3 Anexos



Solución

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

Taxonomía:

- Exógenas: $m_t, p_t^{*2}, r_t^*, \bar{y}_t, \beta_0$.
- Endógenas: e_t, p_t, r_t, y_t^d .
- Endógenas claves: e_t, p_t .

²Aunque se normalizó y se hizo=0.



Solución

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

De (18),

$$r_t = \frac{1}{b_1}(b_0 \bar{y}_t - m_t + p_t) \quad (30)$$

y al reemplazar r_t de (29) en (30), se tiene

$$y_t^d = \beta_0 + \beta_1(e_t - p_t) - \frac{\beta_2}{b_1}(b_0 \bar{y}_t - m_t + p_t) \quad (31)$$

Al reemplazar (31) en (26) se tiene la curva de DA:

$$\dot{p}_t = \mu \left[\beta_0 + \beta_1(e_t - p_t) - \frac{\beta_2}{b_1}(b_0 \bar{y}_t - m_t + p_t) - \bar{y}_t \right] \quad (32)$$

$$\dot{p}_t = -\mu \left(\beta_1 + \frac{\beta_2}{b_1} \right) p_t + (\mu \beta_1) e_t + \mu \left[\beta_0 + \frac{\beta_2 m_t}{b_1} - \left(1 + \frac{\beta_2 b_0}{b_1} \right) \bar{y}_t \right] \quad (33)$$



Solución

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

De (30) en (19),

$$\frac{1}{b_1}(b_0\bar{y}_t - m_t + p_t) - r_t^* = \dot{e}_t^e \quad (34)$$

De (21) en (34), se tiene el equilibrio del mercado de activos financieros:

$$\dot{e}_t = \frac{1}{b_1}p_t + \frac{1}{b_1}(b_0\bar{y}_t - m_t) - r_t^* \quad (35)$$



Forma compacta

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

Se tiene el sistema de ecuaciones diferenciales:

$$\begin{bmatrix} \dot{p}_t \\ \dot{e}_t \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\mu \left(\beta_1 + \frac{\beta_2}{b_1} \right) & \mu \beta_1 \\ \frac{1}{b_1} & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} p_t \\ e_t \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \mu & \mu \frac{\beta_2}{b_1} & -\mu \left(1 + \frac{\beta_2 b_0}{b_1} \right) & 0 \\ 0 & -\frac{1}{b_1} & \frac{b_0}{b_1} & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \beta_0 \\ m_t \\ \bar{y}_t \\ r_t^* \end{bmatrix} \quad (36)$$

$$\begin{bmatrix} \dot{p}_t \\ \dot{e}_t \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\mu \left(\beta_1 + \frac{\beta_2}{b_1} \right) & \mu \beta_1 \\ \frac{1}{b_1} & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} p_t \\ e_t \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \mu \left[\beta_0 + \frac{\beta_2 m_t}{b_1} - \left(1 + \frac{\beta_2 b_0}{\theta} \right) \bar{y}_t \right] \\ \frac{1}{b_1} (b_0 \bar{y}_t - m_t) - r_t^* \end{bmatrix} \quad (37)$$

$$\dot{x}_t = Ax_t + B \quad (38)$$



De A,

$$\begin{cases} \text{tr}A = -\mu \left(\beta_1 + \frac{\beta_2}{b_1} \right) < 0 \\ |A| = -\frac{\mu\beta_1}{b_1} < 0 \\ \Delta = (\text{tr}A)^2 - 4|A| = \mu^2 \left(\beta_1 + \frac{\beta_2}{b_1} \right)^2 + 4\frac{\mu\beta_1}{b_1} > 0 \end{cases} \quad (39)$$

Como A no es singular, se puede calcular

$$x_t^e = -A^{-1}B$$



Ejemplo 1

Hallar los valores y vectores propios de la matriz:

$$A = \begin{pmatrix} -2 & 1 \\ 4 & 1 \end{pmatrix}$$

Nota: una ecuación característica se escribe como $\det(A - \lambda I) = 0$, cuyo lado izquierdo es el polinomio característico $p_A(\lambda)$. Además, el espacio generado de cada valor propio, el vector propio, se halla vía $(A - \lambda_i I)v_i = 0, \forall \lambda_i \neq 0$.



Análisis

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

Resolviendo, se tiene:

$$\begin{bmatrix} p^e \\ e^e \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{m_t + b_1 r_t^* - b_0 \bar{y}_t}{\beta_1} \\ \frac{\beta_1 m_t - \beta_0 - \bar{y}_t(b_0 \beta_1 - 1) + (b_1 \beta_1 + \beta_2) r_t^*}{\beta_1} \end{bmatrix} \quad (40)$$

donde ambas son función de las exógenas. Luego, el polinomio característico se escribe como:

$$p(\lambda) = \det(A - \lambda I) = \lambda^2 - (\text{tr}A)\lambda + |A| = 0 \quad (41)$$

donde

$$\lambda_1 = \frac{\text{tr}A + \sqrt{\Delta}}{2}$$
$$\lambda_2 = \frac{\text{tr}A - \sqrt{\Delta}}{2}$$



Los autovalores tienen signos opuestos, lo que sugiere punto de silla. Así, los autovectores serán útiles. Para $\lambda_1 \neq 0$,

$$\begin{bmatrix} -\mu \left(\beta_1 + \frac{\beta_2}{b_1} \right) - \lambda_1 & \mu \beta_1 \\ \frac{1}{b_1} & -\lambda_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad (42)$$

con pendiente

$$b = \left(\frac{1}{b_1 \lambda_1} \right) a = \left[\frac{\mu \left(\beta_1 + \frac{\beta_2}{b_1} \right) + \lambda_1}{\mu \beta_1} \right] a \rightarrow \frac{b}{a} = \frac{1}{b_1 \lambda_1} = \frac{\mu \left(\beta_1 + \frac{\beta_2}{b_1} \right) + \lambda_1}{\mu \beta_1} > 0 \quad (43)$$



Luego,

$$\frac{e_t - e^e}{p_t - p^e} = \frac{1}{b_1 \lambda_1} \quad (44)$$

Despejando,

$$e_t = e^e + \left(\frac{1}{b_1 \lambda_1} \right) (p_t - p^e)$$
$$e_t = \left[e^e - \left(\frac{1}{b_1 \lambda_1} \right) p^e \right] + \left(\frac{1}{b_1 \lambda_1} \right) p_t \quad (45)$$



Análisis

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

Para $\lambda_2 < 0$,

$$\begin{bmatrix} -\mu \left(\beta_1 + \frac{\beta_2}{b_1} \right) - \lambda_2 & \mu \beta_1 \\ \frac{1}{b_1} & -\lambda_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c \\ d \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad (46)$$

donde

$$d = \left(\frac{1}{b_1 \lambda_2} \right) c = \left[\frac{\mu \left(\beta_1 + \frac{\beta_2}{b_1} \right) + \lambda_2}{\mu \beta_1} \right] c \implies \frac{d}{c} = \frac{1}{b_1 \lambda_2} = \frac{\mu \left(\beta_1 + \frac{\beta_2}{b_1} \right) + \lambda_2}{\mu \beta_1} < 0 \quad (47)$$



$$\frac{e_t - e^e}{p_t - p^e} = \frac{e_0 - e^e}{p_0 - p^e} = \frac{d}{c} = \frac{1}{b_1 \lambda_2} \quad (48)$$

Despejando,

$$e_t = e^e + \left(\frac{1}{b_1 \lambda_2} \right) (p_t - p^e)$$
$$e_t = \left[e^e - \left(\frac{1}{b_1 \lambda_2} \right) p^e \right] + \left(\frac{1}{b_1 \lambda_2} \right) p_t \quad (49)$$

De (48), si se conoce p_0 , se conoce:

$$e_0 = e^e + \left(\frac{1}{b_1 \lambda_2} \right) (p_0 - p^e) \quad (50)$$



Diagrama de fases

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

De la primera ecuación de (37), la ceroclina permite obtener la IS:

$$e_t = \left[\left(\frac{1}{\beta_1} + \frac{\beta_2 \psi}{\beta_1 b_1} \right) \bar{y}_t - \frac{\beta_0}{\beta_1} - \frac{\beta_2 m_t}{\beta_1 b_1} \right] + \left(1 + \frac{\beta_2}{\beta_1 b_1} \right) p_t \quad (51)$$

De la segunda ecuación de (37), la ceroclina permite obtener la LM:

$$p_t = m_t + b_1 r_t^* - b_0 \bar{y}_t = p^e \quad (52)$$



Diagrama de fases

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

De (35) y (52),

$$\dot{e}_t = \frac{1}{b_1} p^e + \frac{1}{b_1} (b_0 \bar{y}_t - m_t) - r_t^* = 0 \quad (53)$$



Diagrama de fases

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

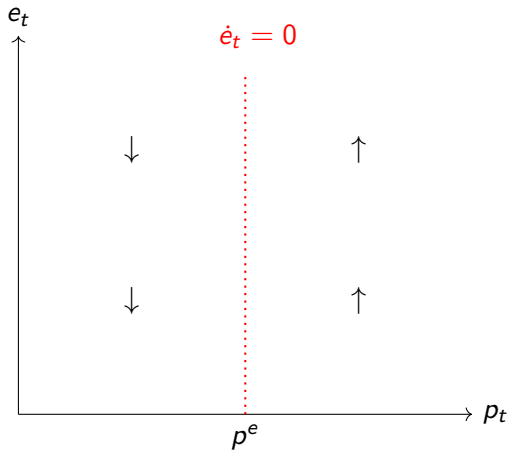




Diagrama de fases

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

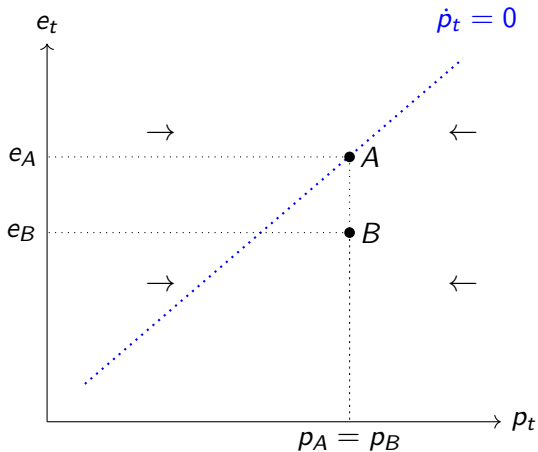
Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References





Contenido

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References

1 Introducción

2 Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

3 Anexos



Supuestos

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References



Supuestos

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References



Referencias

Macro II

Luis Chávez

Introducción

Overshooting

Modelación

Solución

Calibración

Anexos

References