

Dynare 中自撰函数求稳态：一个例子

陈普

2022 年 10 月 13 日

1 动态方程

比如我有一个如下动态方程，

$$\frac{c_{t+1}}{c_t} = \beta([\mu(1-\alpha) + 1]k_t^{\mu(1-\alpha)}L^{\mu(1-\alpha)} + 1 - \delta - \gamma)$$
$$\frac{k_{t+1}}{k_t} = k_t^{\mu(1-\alpha)}L^{\mu(1-\alpha)} + (1 - \delta - \gamma) - \frac{c_t}{k_t}$$

除了 k_t, c_t 是内生变量外， μ 是外生变量，其他都是参数。这个方程组稳态的解析解并不是那么明显或者好写，反而调用 `fsolve` 函数数值求解更方便。

2 代码和解读

2.1 Dynare 代码

在这样的思路下，我撰写了 Dynare 代码如下所示。

Listing 1: ai.mod 文件

```
1 var k c;  
2 varexo mu;  
3  
4 parameters beta, alpha, L, delta, eta;  
5 beta = 0.99;  
6 alpha = 0.36;  
7 L = 0.1;  
8 delta = 0.1;  
9 eta = 0.8;  
10  
11 model;  
12 c(+1)/c = beta*((mu*(1-alpha)+1)*k(-1)^(mu*(1-alpha))*L^(mu*(1-alpha))+1-delta-mu*(1-  
    eta));  
13 k/k(-1) = k(-1)^(mu*(1-alpha))*L^(mu*(1-alpha))+1-delta-mu*(1-eta)-c/k(-1);  
14 end;  
15  
16 % 自撰函数  
17 y = findss([0.1,0.5],0.2,beta = beta,alpha = alpha,L = L,delta = delta,eta=eta);  
18  
19 initval;  
20 mu = 0.5;  
21 k = y(1);
```

```

22 c = y(2);
23 end;
24
25 steady;
26
27 endval;
28 mu = 1;
29 k = y(1);
30 c = y(2);
31 end;
32 steady;
33
34 perfect_foresight_setup(periods=30);
35 perfect_foresight_solver;
36
37 rplot k;

```

上述代码可以存为`ai.mod`文件，该文件主要做了这样几件事：

- 利用自己写的函数`findss`来获得 k, c 的稳态，并把它以`y(1), y(2)`的引用方式传到初值和终值模块中。
- `findss`可以放在`model`块和`initval`块之间，Dynare 一般可以在“块”间直接写 matlab 函数并调用，但这个函数`findss`要保存为 `m` 文件，并与`ai.mod`在同一个目录下。
- 计算了在 $\mu = 0.5$ 变化到 $\mu = 1$ 后，系统如何从旧稳态转移到新稳态，在最后利用`rplot`绘制了 k 的转移动态图。注意当初值或终值之后没有`steady`命令，会精确地计算如何从初值抵达终值，有了`steady`命令，是利用初值和终值作为初始条件计算得到稳态后，再计算两个稳态间的转移。

2.2 findss函数

注意该稳态求解函数`findss`的结构，主要包括三个部分：第一参数模块，第二`fsolve`函数，第三静态方程子函数。该结构以后撰写时可以参考。

- 先是参数说明模块`arguments, ..., end`，注意这个模块意味着可以使用名称-参数对来匹配函数参数，而不是过去仅仅依赖位置匹配参数。这个功能主要由`options`结构体完成。
- 把静态方程写成一个子函数`kc`嵌套在主函数`findss`下，此时子函数可以直接调用主函数里面的变量。

Listing 2: `findss.m` 文件

```

1 function y = findss(x0, mu, options)
2     % 参数说明
3     arguments
4     x0 double
5     mu
6     options.beta = 0.99
7     options.alpha = 0.36
8     options.L = 2
9     options.delta = 0.9
10    options.eta = 0.8
11    end
12
13    % 调用 fsolve

```

```
14     y = fsolve(@kc,x0);
15
16     % 静态方程
17     function y = kc(x)
18         y(1) = options.beta * ((mu*(1- options.alpha)+1)*x(1)^(mu*(1-options.
            alpha))*options.L^(mu*(1-options.alpha)) + 1-options.delta-mu*(1-
            options.eta)) - 1;
19         y(2) = x(1)^(mu*(1-options.alpha))*options.L^(mu*(1-options.alpha))+1-
            options.delta-mu*(1-options.eta)-x(2)/x(1)-1;
20     end
21 end
```