# Macroeconomía Internacional

Francisco Roldán IMF

October 2021

The views expressed herein are those of the authors and should not be attributed to the IMF, its Executive Board, or its management.

· Problema del agente, tomando como dadas  $p_C(A, z)$ , y(A, z),  $\Phi(A, z)$ 

$$egin{aligned} \mathbf{v}(a, A, z) &= \max_{a'} u(c) + eta \mathbb{E} \left[ \mathbf{v}(a', A', z') \mid z 
ight] \ \end{aligned}$$
 sujeto a  $p_{\mathsf{C}}(A, z)c + \frac{a'}{1+r} = \mathbf{y}(A, z) + a$   $A' &= \Phi(A, z)$ 

· Al mismo tiempo, deducir  $p_C(A, z), y(A, z), \Phi(A, z)$  de las decisiones del agente

1

#### Dos observaciones

- 1. Buscamos el equilibrio de un juego entre un agente y los demás
- 2. Comparar con la ecuación de Euler

$$u'(c)\frac{1}{p_C(A,z)} = \beta(1+r)\mathbb{E}\left[u'(c')\frac{1}{p_C(\Phi(A,z),z')} \mid z\right]$$

#### Fórmulas de CES

· Indice de precios

$$p_{\mathsf{C}}(\mathsf{A},\mathsf{z}) = \left[\varpi_{\mathsf{N}}^{\frac{1}{1+\eta}} p_{\mathsf{N}}^{\frac{\eta}{1+\eta}} + \varpi_{\mathsf{T}}^{\frac{1}{1+\eta}} p_{\mathsf{T}}^{\frac{\eta}{1+\eta}}\right]^{\frac{1+\eta}{\eta}}$$

Demanda de los componentes

$$c_{\mathsf{T}} = arpi_{\mathsf{T}} \left(rac{p_{\mathsf{T}}}{p_{\mathsf{C}}}
ight)^{-\eta} c_{\mathsf{T}}$$

# Agregados en equilibrio

1. Ahorros del agente representativo

$$\Phi(A,z)=a'(A,A,z)$$

2. Consumo total de transables

$$c_T(A,z) = \varpi_T \left(\frac{1}{p_C(A,z)}\right)^{-\eta} c(A,A,z)$$

3. Demanda de trabajo H(A,z) y por lo tanto el producto  $h_N^{\alpha}p_N+zh_T^{\alpha}$ 

$$\begin{cases} h_N &= \left(\frac{\alpha}{W} \frac{\varpi_N}{\varpi_T}\right)^{\frac{1}{1+\alpha\eta}} c_T^{1+\eta} \\ h_T &= \left(\frac{z\alpha}{W}\right)^{\frac{1}{1-\alpha}} \end{cases} \quad o \quad \begin{cases} h_N &= \left(\frac{\alpha}{W} \frac{\varpi_N}{\varpi_T}\right)^{\frac{1}{1+\alpha\eta}} c_T^{1+\eta} \\ h_T &= \left(\frac{z\alpha}{W}\right)^{\frac{1}{1-\alpha}} \\ h_N + h_T &= 1, w > \bar{w} \end{cases}$$

4

#### 7 diferencias

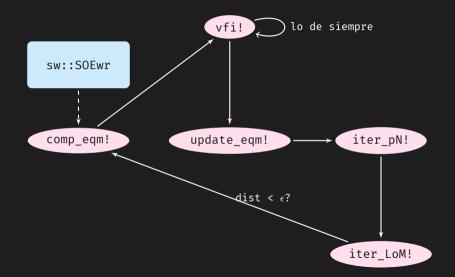
· Restricción de presupuesto del agente

$$p_C(A,z)c + \frac{a'}{1+r} = y(A,z) + a$$

· Restricción externa de la economía

$$\frac{A'}{1+r} - A = \underbrace{y(A,z) - p_C(A,z)c}_{=CA}$$

# Pseudo-código



# Otro problema de fluctuación de ingresos?

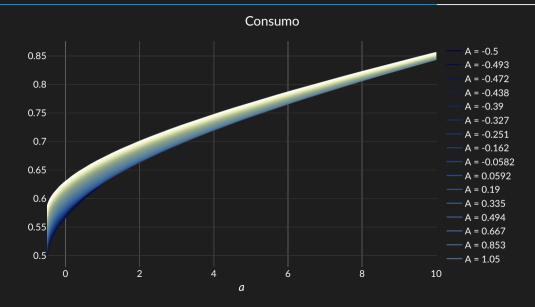


# Graficar (finalmente)

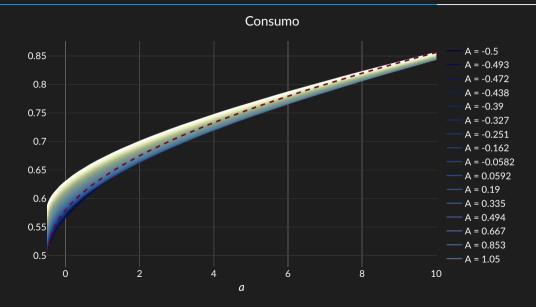
## Funciones de valor/comportamiento

```
function plot cons(sw::SOE: indiv=false)
 jA, jz, Na = 5, 5, length(sw.agrid)
 cons mat = [sw.v[:c][ja. jA. jz] for ja in eachindex(sw.agrid). jA in eachindex(sw.agrid)]
 cons agg = [sw.v[:c][ja, ja, jz] for ja in eachindex(sw.agrid)]
 colvec = [get(ColorSchemes.davos, (jA-1)/(Na-1)) for jA in eachindex(sw.agrid)]
 scats = [scatter(x=sw.agrid, v=cons mat[:, jA], marker color=colvec[jA], name = "A =
    $(@sprintf("%0.3g",Av))") for (jA, Av) in enumerate(sw.agrid)]
 indiv || push!(scats, scatter(x=sw.agrid, y=cons agg, line dash="dash", line width=3,
    name= "Agregado". line color="#710627"))
 layout = Layout(title="Consumo",
   font family = "Lato", font size = 18, width = 1920*0.5, height=1080*0.5.
   paper bgcolor="#1e1e1e", plot bgcolor="#1e1e1e", font color="white",
   xaxis = attr(zeroline = false, gridcolor="#353535", title="<i>a"),
   yaxis = attr(zeroline = false, gridcolor="#353535").
 plot(scats. lavout)
```

## Consumo



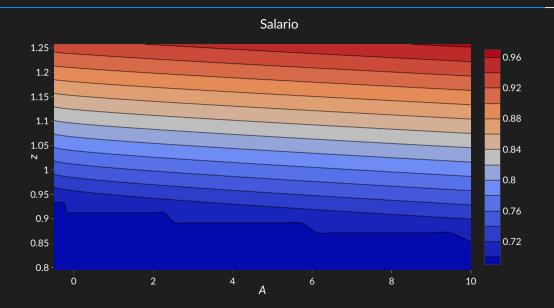
## Consumo



## Salarios de equilibrio

```
function plot wage(sw::SOE)
 con = contour(x=sw.agrid. v=sw.zgrid.
   z = sw.w)
 layout = Layout(title="Salario",
   font family = "Lato", font size = 18, width = 1920 \times 0.5, height=1080 \times 0.5,
   paper bgcolor="#1e1e1e", plot bgcolor="#1e1e1e", font color="white",
   xaxis = attr(zeroline = false. gridcolor="#353535". title="<i>A").
   vaxis = attr(zeroline = false. gridcolor="#353535". title="<i>z").
 plot(con. lavout)
```

# Salarios



# Cierre

#### Conclusión

#### Para seguir

- · Los invito a
  - · Resolver con y sin rigidez de salarios
  - · Análisis "empírico" con los datos del simulador
    - DataFrames!
  - Resolver el problema del planner en esta economía. Ayudas:
    - 1. El planner entiende que a = A (un solo estado!)
    - 2. El planner entiende que la restricción es  $h \leq \mathcal{H}(c_T, \bar{w})$
  - · Combinar Schmitt-Grohé y Uribe (planner) con Arellano.
    - · Tesis de doctorado de Anzoategui (2020)
    - · Bianchi, Ottonello, y Presno (2020)
- QuantEcon