

lecture 2 presentation

Simon Fløj Thomsen

29/7/2022

- 1 Fase diagrammer
- 2 Taylor approximation
- 3 Opgaver

Section 1

Fase diagrammer

Ramsey model ligninger

Ligninger

$$\frac{\dot{c}}{c} = \frac{f'(k) - \rho - \theta g}{\theta}$$
$$\dot{k} = f(k) - c - (n + g)k$$

Kort forklaring af variable

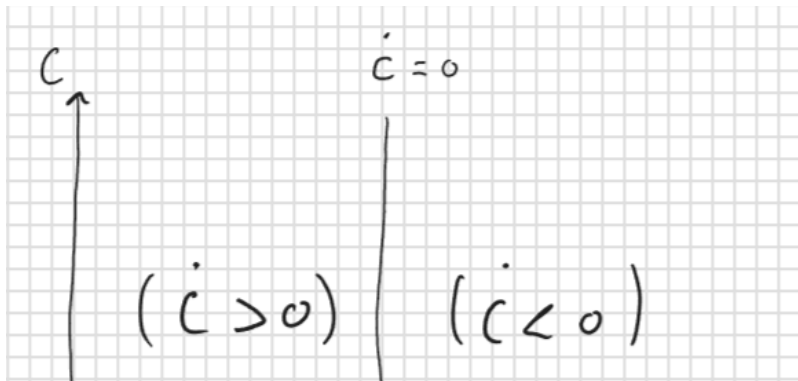
- $f'(k)$ interest on capital
- ρ Discount raten (hvor meget værdi de sætter på forbrug nu relativt til forbrug i fremtiden)
- θ “risk” parameter, hvis lille er husholdningerne “okay” med at lade deres forbrug svinge mere periode fra periode
- g vækstraten i teknologi
- n vækstraten i arbejdskraft

Dynamics of c

$$\frac{\dot{c}}{c} = \frac{f'(k) - \rho - \theta g}{\theta}$$

$$f'(k) - \rho - \theta g = 0$$

$$\rho - \theta g = f'(k)$$

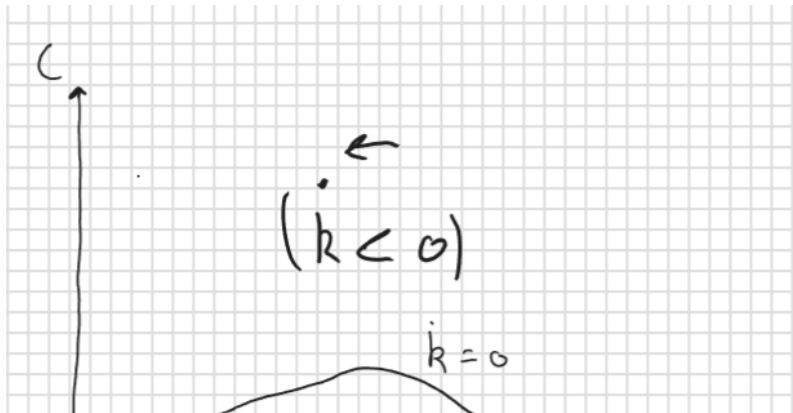


Dynamics of k

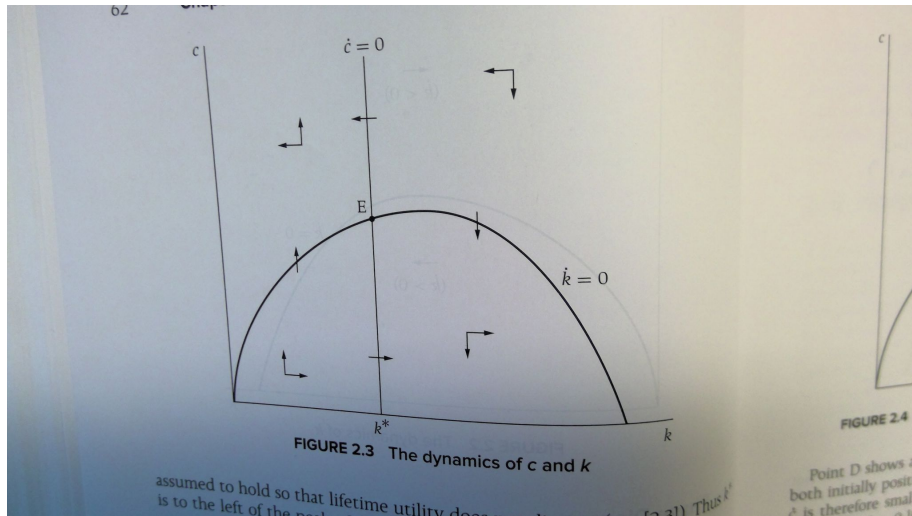
$$\dot{k} = f(k) - c - (n + g)k$$

$$f(k) - c - (n + g)k = 0$$

$$c = f(k) - (n + g)k$$



Combined



Combined

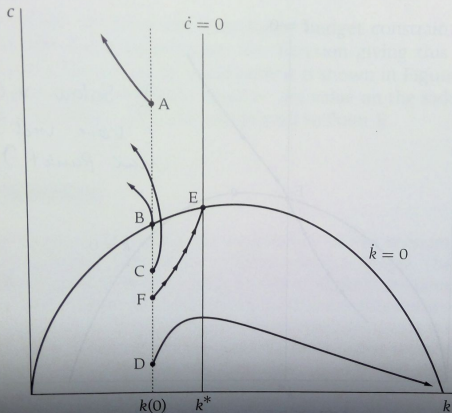


FIGURE 2.4 The behavior of c and k for various initial values of c

Point D shows a case of very low initial consumption. Here \dot{c} and \dot{k} are

- $k(0)$ eksogent bestemt

- Requirements:

Section 2

Taylor approximation

Generalt

Før så vi saddelpath i mod ligevægten:

Men! Hvor hurtigt tilpasser vi os til (c^*, k^*) ved afvigelser?

Maclaurin polynomials

Approximation af $f(x)$ når $x = 0$

$$p(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{f^{(n)}(0)}{n!} (x)^n$$

Taylor polynomials

Approximation af $f(x)$ når $x = c$

$$p(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{f^{(n)}(c)}{n!} (x - c)^n$$

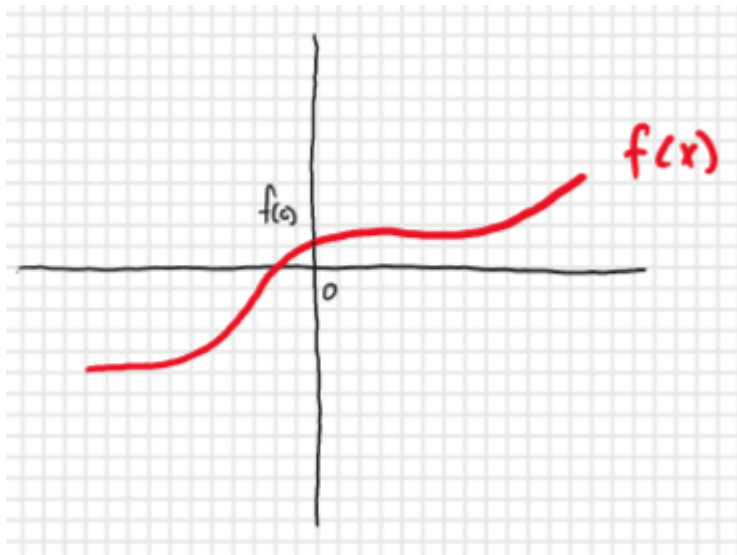
Maclaurin polynomials

- Maclaurin approximation af $f(x)$ når $x = 0$.

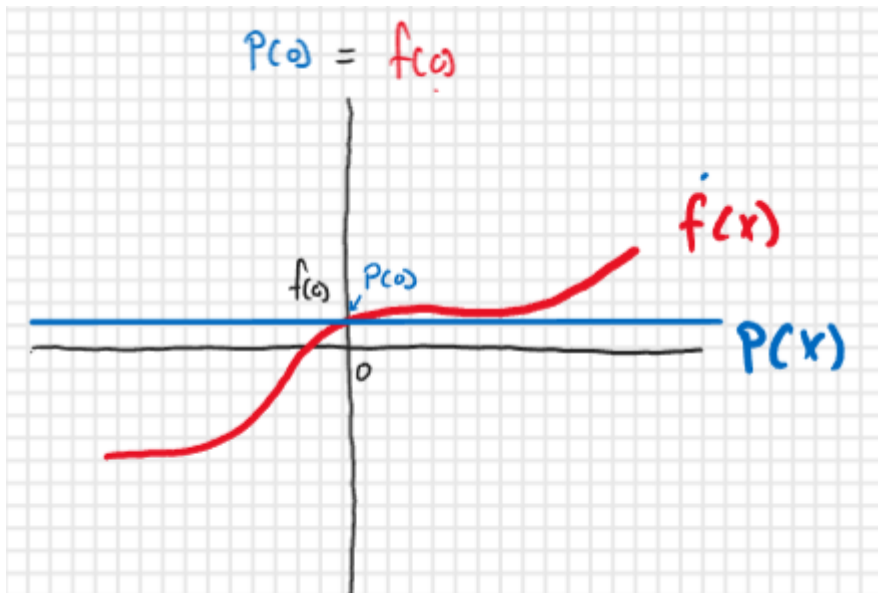
$$p(x) = f(0) + f'(0)x + f''(0) * \frac{1}{2!}x^2 + f'''(0) * \frac{1}{3!}x^3 + \dots + f^n(0) * \frac{1}{n!}x^n$$

- Udlledning

Maclaurin polynomials (udledning)

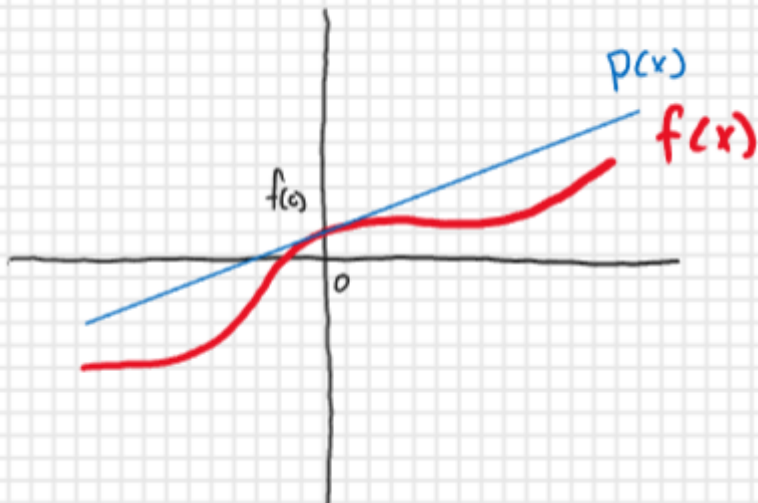


Maclaurin polynomials (udledning)

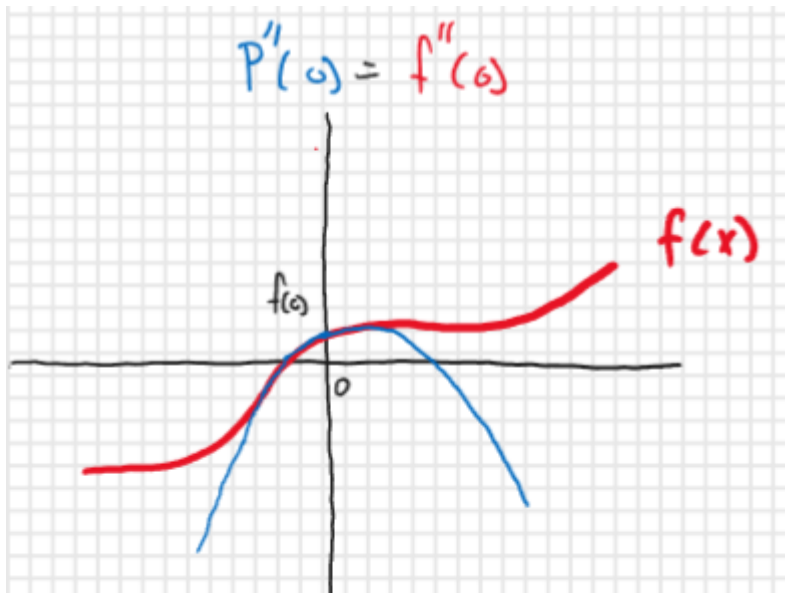


Maclaurin polynomials (udledning)

$$p'(0) = f'(0)$$



Maclaurin polynomials (udledning)



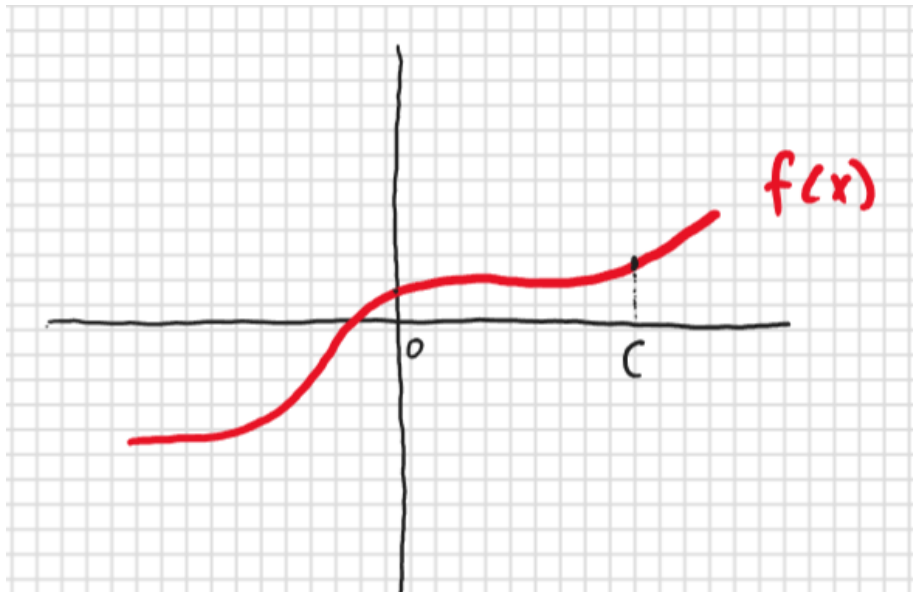
Taylor polynomials

- Taylor approximation of $f(x)$ when $x=c$

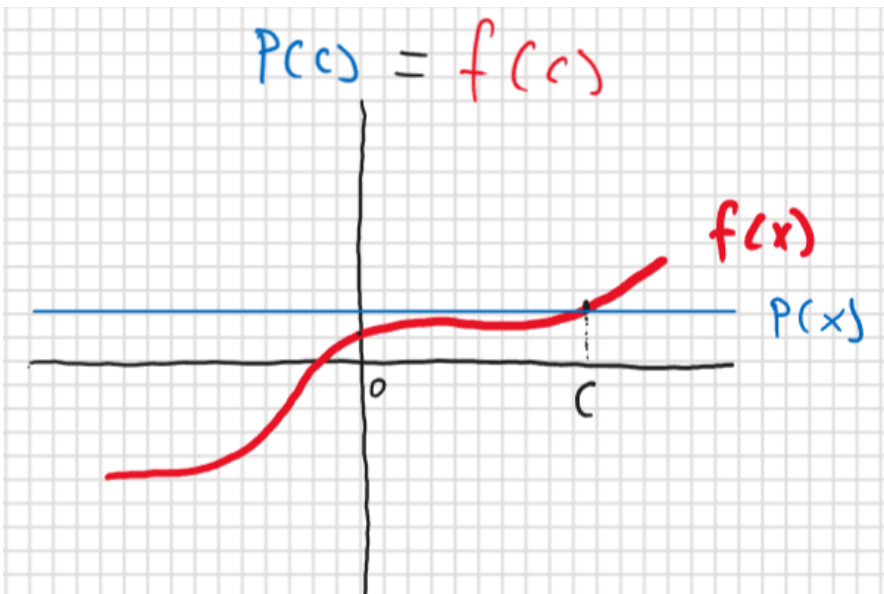
$$p(x) = f(0) + f'(0)(x - c) + f''(0) * \frac{1}{2!}(x - c)^2 \\ + f'''(0) * \frac{1}{3!}(x - c)^3 + \dots + f^n(0) * \frac{1}{n!}(x - c)^n$$

- Udledning

Taylor polynomials (udledning)

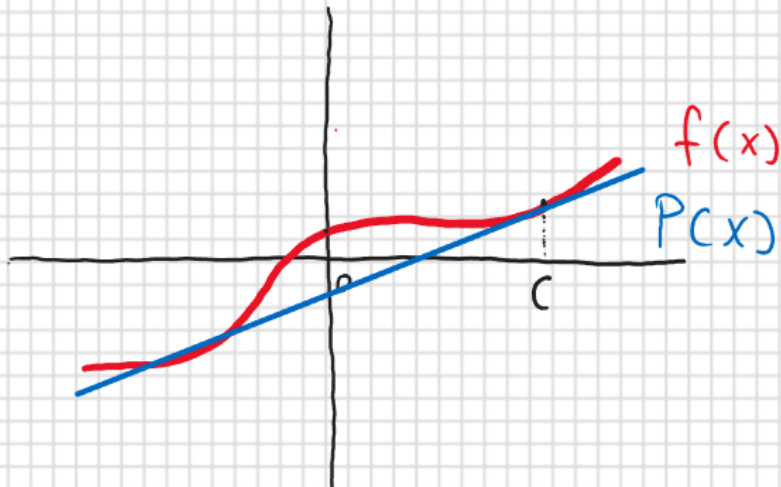


Taylor polynomials (udledning)

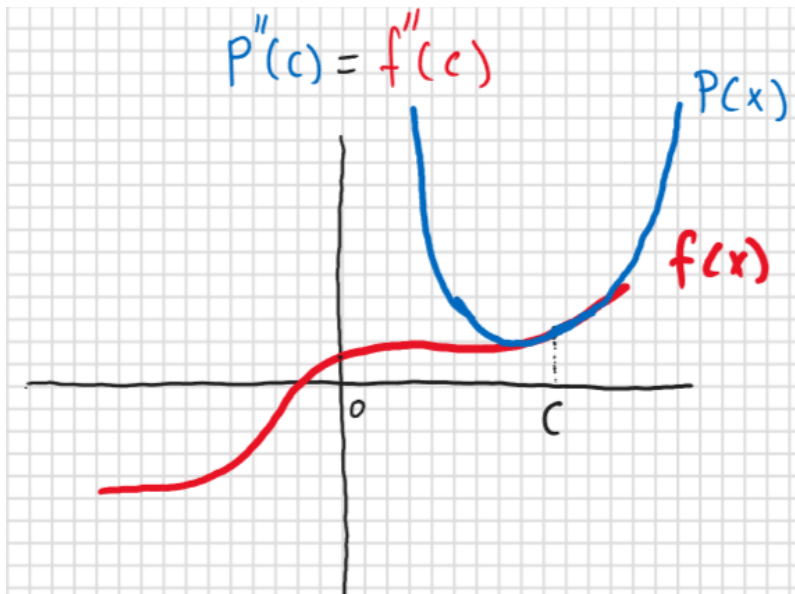


Taylor polynomials (udledning)

$$p'(c) = f'(c)$$



Taylor polynomials (udledning)



Taylor approximation Solow model (Eksempel fra bogen)

Som nævnt tidligere ønsker vi at finde ud af hvor hurtigt vi tilpasser os k^* ved små afvigelser (find hældningen af saddelpath omkring k^*)

Hvordan? Find 1. order Taylor approximation omkring $k = k^*$ og $c = c^*$ givet:

$$\frac{\dot{c}}{c} = \frac{f'(k) - \rho - \theta g}{\theta}$$

$$\dot{k} = f(k) - c - (n + g)k$$

Taylor approximation Solow model (Eksempel fra bogen)

Først opstiller vi de to Taylor approximations:

$$\dot{c} \approx \frac{d\dot{c}}{dk}[k - k^*] + \frac{d\dot{c}}{dc}[c - c^*]$$

$$\dot{k} \approx \frac{d\dot{k}}{dk}[k - k^*] + \frac{d\dot{k}}{dc}[c - c^*]$$

Taylor approximation Solow model (Eksempel fra bogen)

Vi omskriver nu afvigelserne: $\tilde{c} = c - c^*$ og $\tilde{k} = k - k^*$ **Da c^* og k^* er konstante kan vi også skrive $\dot{\tilde{c}} = \dot{c}$ og $\dot{\tilde{k}} = \dot{k}$**

Dermed:

$$\dot{\tilde{c}} \approx \frac{d\dot{c}}{dk} \tilde{k} + \frac{d\dot{c}}{dc} \tilde{c}$$

$$\dot{\tilde{k}} \approx \frac{d\dot{k}}{dk} \tilde{k} + \frac{d\dot{k}}{dc} \tilde{c}$$

Taylor approximation Solow model (Eksempel fra bogen)

Vi kan nu finde de afledte!

- For $\dot{\tilde{c}}$

$$\frac{d\dot{c}}{dk} = \frac{f''(k^*)c^*}{\theta}$$

$$\frac{d\dot{c}}{dc} = 0$$

$$\dot{\tilde{c}} = \frac{f''(k^*)c^*}{\theta} \tilde{k}$$

Taylor approximation Solow model (Eksempel fra bogen)

- For $\dot{\tilde{k}}$

$$\frac{d\dot{k}}{dk} = f'(k) - (n + g)$$

$$\frac{d\dot{k}}{dc} = -1$$

$$\dot{\tilde{k}} = [f'(k) - (n + g)]\tilde{k} - \tilde{c}$$

- ud fra $\dot{c}/c = 0$ kan vi udlede at $f'(k) = (\rho + \theta g)$

$$\dot{\tilde{k}} = [(\rho + \theta g) - (n + g)]\tilde{k} - \tilde{c}$$

- da $[(\rho + \theta g) - (n + g)]$ blot er parametre kan vi sætte det ligmed en konstant β

$$\dot{\tilde{k}} = \beta\tilde{k} - \tilde{c}$$

Taylor approximation Solow model (Eksempel fra bogen)

- For at få vækstraterne dividerer vi med \tilde{c} i $\dot{\tilde{c}}$ og \tilde{k} i $\dot{\tilde{k}}$

$$\frac{\dot{\tilde{c}}}{\tilde{c}} = \frac{f''(k^*)c^*}{\theta} \frac{\tilde{k}}{\tilde{c}}$$

$$\frac{\dot{\tilde{k}}}{\tilde{k}} = \beta - \frac{\tilde{c}}{\tilde{k}}$$

Vi kan se det der bestemmer growthrates i \tilde{c} og \tilde{k} er ratioen mellem de to!

Derfor hvis vækst raten er ens i de to ($\frac{\dot{\tilde{c}}}{\tilde{c}} = \frac{\dot{\tilde{k}}}{\tilde{k}}$) vil rationen ikke ændres og der vil være en konstant vækstrate for både \tilde{c} og \tilde{k}

- For at gøre det nemmere sætter vi nu $\mu = \frac{\dot{\tilde{c}}}{\tilde{c}}$

og kan omskrive $\frac{\dot{\tilde{c}}}{\tilde{c}} = \frac{f''(k^*)c^*}{\theta} \frac{\tilde{k}}{\tilde{c}}$ til:

Taylor approximation Solow model (Eksempel fra bogen)

- Ovenfor fandt vi at $\frac{\dot{\tilde{c}}}{\tilde{c}} = \frac{\dot{\tilde{k}}}{\tilde{k}}$ defor kan vi nu skrive:

$$\mu = \beta - \frac{\tilde{c}}{\tilde{k}}$$

- Og kan nu indsætte udtrykket for $\frac{\tilde{c}}{\tilde{k}}$

$$\mu = \beta - \frac{f''(k^*)c^*}{\theta} \frac{1}{\mu}$$

- Vi kan nu flytte det hele på venstresiden for at sætte ligmed 0:

$$\mu^2 - \beta\mu + \frac{f''(k^*)c^*}{\theta} = 0$$

Taylor approximation Solow model (Eksempel fra bogen)

- Vi kan bruge nulpunktsformlen:

$$\mu = \frac{\beta \pm [\beta^2 - 4(f''(k^*)c^*/\theta)]^{1/2}}{2}$$

MEN! Husk at \tilde{c} og \tilde{k} er afstanden fra deres steady states levels! Derfor hvis $\mu > 0$ vil afstanden vokse hver periode! Hvis tilgængæld $\mu < 0$ vil vi gå mod en ligevægt i (c^*, k^*)

- Vi ved $f''(k^*)$ er negativ (Da marginal produktet af kapital er aftagende)

Derfor benytter vi følgende nulpunkt:

$$\mu = \frac{\beta - [\beta^2 - 4(f''(k^*)c^*/\theta)]^{1/2}}{2}$$

Taylor approximation Solow model (Eksempel fra bogen)

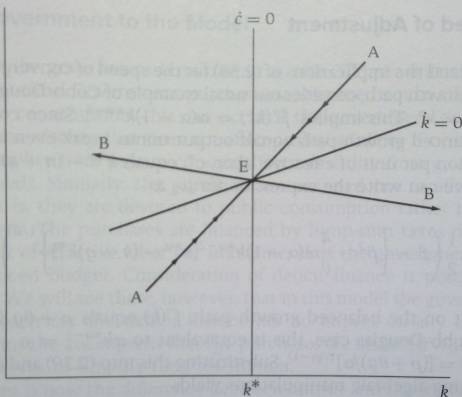


FIGURE 2.7 The linearized phase diagram

Section 3

Opgaver