

Microéconomie



TD le producteur

© Théo Jalabert

Exercice 1

$$\begin{cases} y = k^{1/4} (P-1)^{1/4} \\ y = 0 \text{ si } l \leq 1 \end{cases}$$

$$1. \quad k^{1/4} (P-1)^{1/4} = 1$$

$$k(P-1) = 1$$

$$k = \frac{1}{P-1}$$

$$\frac{\partial k}{\partial P} = -\frac{1}{(P-1)^2} \quad \frac{\partial^2 k}{\partial P^2} = \frac{2}{(P-1)^3} > 0 \text{ donc convexe}$$

$< 0 \rightarrow$ décroissant

$$2. \quad \frac{\partial y}{\partial k} = \frac{1}{4} k^{-3/4} (P-1)^{1/4}$$

$$\frac{\partial y}{\partial P} = \frac{1}{4} k^{1/4} (P-1)^{-3/4}$$

$$\frac{\frac{\partial y}{\partial k}}{\frac{\partial y}{\partial P}} = \frac{\frac{1}{4} k^{-3/4} (P-1)^{1/4}}{\frac{1}{4} k^{1/4} (P-1)^{-3/4}} = \frac{P-1}{k} = \frac{c}{w} \text{ à l'équilibre}$$

$$3. \text{ CAS A. } \frac{P-1}{k} = 1$$

$$y = 1 \text{ donc } k^{1/4} (P-1)^{1/4} = 1$$

$$(P-1)^{1/2} = 1$$

$$P-1 = 1$$

$$P = 2 \quad k = 1$$

$$\text{CAS B} \quad \frac{P-1}{k} = \frac{2}{3}$$

$$(P-1) = \frac{2}{3} k$$

$$k^{1/4} \left(\frac{2}{3} k\right)^{1/4} = 1$$

$$k = \frac{\sqrt{3}}{\sqrt{2}}$$

$$P = \sqrt{\frac{2}{3}} + 1$$

Dans le 1^o travail, le prix du travail = celui du travail. Ainsi le prix P_L , la combinaison des facteurs de prod optimum avec $k=1$ et $L=2$ est optimale pour le producteur. Cela minimise les coûts.

- Dans le cas B, le prix du travail a triplé et le capital a doublé. Le producteur modifie sa combinaison productrice. Il va diminuer la quantité de travail et va ↑ la quantité de capital.

Exercice 2

1) Elasticité partielle

$$Q(L, k) = 6L^{1/3}k^{2/3}$$

$$\epsilon_L = \frac{\partial Q(k, L)}{\partial L} \times \frac{L}{Q(k, L)} = \frac{1}{2} \frac{6k^{2/3}}{1L} \frac{L}{6L^{1/2}k^{2/3}} = \frac{1}{2}$$

$$\epsilon_k = \frac{\partial Q(k, L)}{\partial k} \frac{k}{Q(k, L)} = \frac{2}{3}$$

2. TRIST $\frac{\partial k}{\partial L} = -\frac{\partial k}{\partial L} = \frac{P_w L}{P_w k}$

$$= \frac{3L^{-1/2}k^{2/3}}{4L^{1/2}k^{-1/3}} = \frac{3}{4} \frac{k}{L}$$

3. $f(t_x, t_y) = t^h f(x, y)$

$$Q(t_L, t_K) = 6(t_L)^{1/2}(t_K)^{2/3}$$

$$= 6 t^{1/2} L^{1/2} t^{2/3} k^{2/3}$$

$$= t^{7/6} (6 L^{1/2} k^{2/3})$$

$$= t^{7/6} Q(k, L)$$

th d'Euler

$$x f'(x) + y f'(y) = h f(x, y)$$

degré d'homogénéité

4. $x=k \quad f'(x)=P_{m_L}$

$$L P_{m_L} + K P_{m_K} = \frac{7}{6} (6L^{1/2}k^{2/3})$$

$$L(6 \times \frac{1}{2} L^{-1/2} k^{2/3}) + K | 6 \times \frac{2}{3} k^{-1/3} L^{1/2} |$$

$$\Rightarrow 3L^{1/2}k^{2/3} + 4k^{2/3}L^{1/2}$$

Exercice 3 fonctionnement de production de leontief

© Théo Jalabert

$$1) \text{ Puis } Y_1/x_1 = aq \Rightarrow q = \frac{x_1}{a} \quad \begin{matrix} a=1 \\ b=12 \\ c=48 \end{matrix}$$

$$\text{ et } x_2 = bq \Rightarrow q = \frac{x_2}{b}$$

$$\text{ Donc } Y_2 \quad \begin{cases} x_1 = aq \Rightarrow q = \frac{x_1}{a} \\ x_2 = cq \Rightarrow q = \frac{x_2}{c} \end{cases}$$

$$Y_1 = f(x_1, x_2) = \min \left\{ x_{11}, \frac{x_{21}}{12} \right\}$$

$$Y_2 = f(x_1, x_2) = \min \left\{ x_{12}, \frac{x_{22}}{48} \right\}$$

2) C'est complètement proportionnel - Si on augmente q alors tout augmente.
Il n'y a pas de substitut possible car c'est des biens complémentaires.

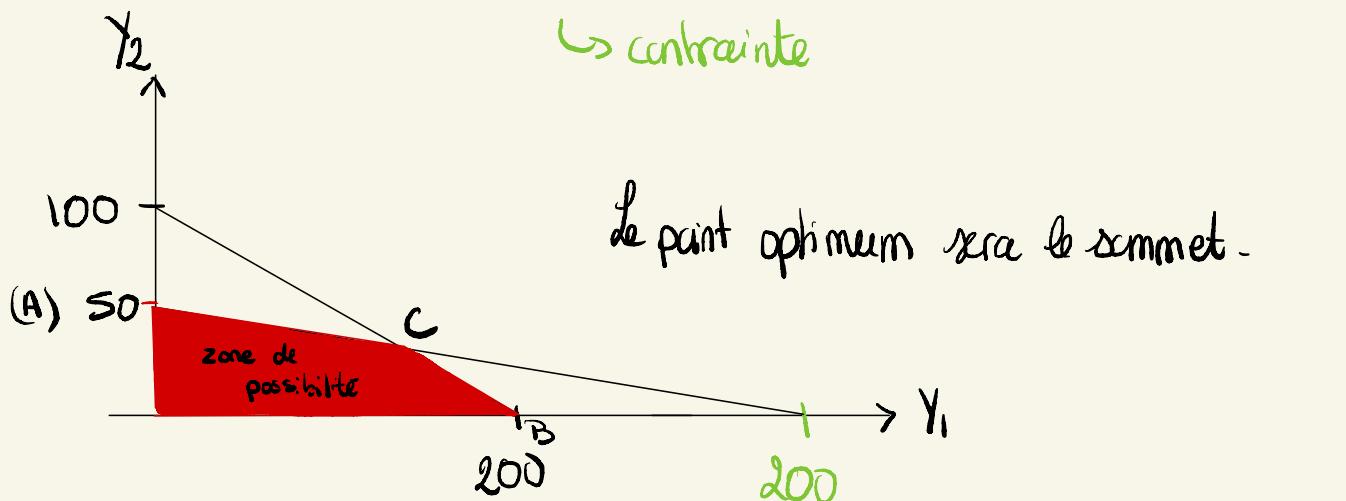
3) Pour l'impôt 1 $Y_1 + Y_2 = x_{11} + x_{12} \leq 100$

Pour l'impôt 2 $12Y_1 + 48Y_2 = x_{21} + x_{22} \leq 2400$

$$Y_1 + 4Y_2 \leq 200$$

$$\text{car } \frac{x_{21}}{12} = Y_1$$

$$\frac{x_{22}}{48} = Y_2$$



$$RT = PQ$$

recette totale • si $P_1 = 1$ et $P_2 = 2$

$$A(0, Y_2) = (0, 50) \Rightarrow RT = 2 \times 50 = 100$$

$$B(Y_1, 0) = (200, 0) \Rightarrow RT = 100$$

$$C(Y_1, Y_2) = (666, 333) \Rightarrow RT = 133 (66,6 \times 1 + 33,3 \times 2)$$

La firme produit C car $RT = 133 > 100$

• si $P_1 = 2$ et $P_2 = 1$

$$\text{En A} \quad RT = 1 \times 50 = 50$$

$$\text{En B} \quad RT = 200$$

$$\text{En C} \quad RT = 167$$

On produit B

Exercice 4

© Théo Jalabert

Product^o moyennes

$$\bullet P_{\eta_2} = \frac{t_1^{1/2}}{t_1} = t_1^{-1/2}$$

$$\frac{\partial t_1^{-1/2}}{\partial t_1} = -\frac{1}{2} t_1^{-3/2} < 0 \rightarrow \text{Productivité } \downarrow$$

$$\bullet P_{\eta_2} = \frac{2t_2}{t_2} = 2 \quad P_{\eta_2} \text{ const}$$

→ Productivité marginale

$$P_{m_1} = \frac{\partial Y_1}{\partial h} = \frac{1}{2} t_1^{-1/2} \quad \frac{\partial P_{m_1}}{\partial h} = -\frac{1}{4} t_1^{-3/2} < 0$$

$$P_{m_2} = 2$$

→ Coût réels

technique 1

$$\text{coût réel} \quad \text{coût}_1 = \frac{t_1}{Y_1} = t_1^{1/2}$$

$$\frac{\delta \text{coût}}{\delta h} = \frac{1}{2} t_1^{-1/2} > 0$$

coût marginal réel

$$C_{m_1} = \frac{\delta h}{\delta Y_1} = \frac{1}{\frac{\partial Y_1}{\partial h}} = 2t_1^{1/2}$$

$$\frac{\partial C_{m_1}}{\partial h} = t_1^{-1/2} > 0$$

Technique 2

$$\text{coût}_2 \text{ réel} = \frac{t_2}{Y_2} = \frac{t_2}{2t_2} = \frac{1}{2}$$

$\text{coût}_2 = C_{m_2}$

$$C_{m_2} \text{ réel} = \frac{1}{\frac{\delta h}{\delta Y_2}} = \frac{1}{2}$$

Exercice 5

© Théo Jalabert

$$1- \frac{\partial Y(x_1, x_2)}{\partial x_1} = A p \alpha a x_1^{-\alpha-1} [a x_1^{-\alpha} + b x_2^{-\beta}]^{-p-1}$$

$$\frac{\partial Y(x_1, x_2)}{\partial x_2} = A p B b x_2^{-\beta-1} [a x_1^{-\alpha} + b x_2^{-\beta}]^{-p-1}$$

$$TPIST_{2,1} = \frac{\frac{\partial Y(x_1, x_2)}{\partial x_1}}{\frac{\partial Y(x_1, x_2)}{\partial x_2}} = \frac{a}{\beta} \frac{a}{b} \frac{x_1^{-\alpha-1}}{x_2^{-\beta-1}}^{-\alpha-1}$$

$$\text{on } a=\beta \text{ on a } TPIST_{2,1} = \frac{a}{b} \left(\frac{x_1}{x_2} \right)^{-\alpha-1}$$

$$\begin{aligned} 2) A [a (k x_1)^{-\alpha} + b (k x_2)^{-\beta}]^{-p} \\ = A [(k^{-\alpha}) (a x_1^{-\alpha} + b x_2^{-\beta})]^{-p} \\ = k^{-\alpha p} [a x_1^{-\alpha} + b x_2^{-\beta}]^{-p} = k^{-\alpha p} y(x_1, x_2) \end{aligned}$$

$$\alpha p = 1$$

$$\text{donc } p = 1/\alpha$$

en réécrivant la fonction de production $y = A [a x_1^{-\alpha} + b x_2^{-\beta}]^{-1/\alpha}$ \int° CES

3) Elasticité de substitution $\sigma_{2,1}$

$$\begin{aligned} \sigma_{2,1} &= \frac{\frac{\partial(\frac{x_2}{x_1})}{x_2/x_1}}{\frac{d(TPIST_{2,1})}{TPIST_{2,1}}} = \frac{\frac{d(\log(x_2/x_1))}{d(\log TPIST_{2,1})}}{\frac{1}{\sigma_{2,1}}} = \frac{d(\log TPIST_{2,1})}{d(\log(x_2/x_1))} = \alpha+1 \text{ donc } \sigma_{2,1} = \frac{1}{\alpha+1} \\ TPIST_{2,1} &= \frac{a}{b} \left(\frac{x_1}{x_2} \right)^{\alpha+1} \quad \log TPIST_{2,1} = \log \left(\frac{a}{b} \right) + (\alpha+1) \log \left(\frac{x_1}{x_2} \right) \end{aligned}$$

$$\text{on voit } \sigma_{2,1} = \frac{1}{2} = \frac{1}{\alpha+1} \text{ donc } \alpha=2$$

Exercice 6

$$1) f(x_1, x_2) = x_1^\alpha x_2^B$$

$\text{lin } w_1 x_1 + w_2 x_2 \leftarrow f^{\circ}$ de coûts
 $f(x_1, x_2) \leq x_1^\alpha x_2^B$
 $x_1 > 0$
 $x_2 > 0$

$y(x_1, x_2, \lambda) = w_1 x_1 + w_2 x_2 + \lambda(y - x_1^\alpha x_2^B)$ $y = \text{où put - ce qui est de la fonct° de production - contrainte technologique comme le PL en utilisateurs}$

$$\frac{\partial y}{\partial x_1} = 0 \Rightarrow w_1 - \lambda \alpha x_1^{\alpha-1} x_2^B = 0 \Rightarrow w_1 = \lambda \alpha x_1^{\alpha-1} x_2^B \quad (1)$$

$$\frac{\partial y}{\partial x_2} = 0 \Rightarrow w_2 - \lambda B x_2^{B-1} x_1^\alpha = 0 \Rightarrow w_2 = \lambda B x_2^{B-1} x_1^\alpha \quad (2)$$

$$\frac{\partial y}{\partial \lambda} = 0 \Rightarrow y - x_1^\alpha x_2^B = 0 \Rightarrow y = x_1^\alpha x_2^B \quad (\text{saturation de la contrainte}) \quad (3)$$

$$\frac{(1)}{(2)} \Rightarrow \frac{w_1}{w_2} = \frac{\alpha x_1^{\alpha-1} x_2^B}{B x_2^{B-1} x_1^\alpha} = \frac{\alpha}{B} \frac{x_2}{x_1} \quad \text{avec (3)} \quad x_1^\alpha = \frac{y}{x_2^B} \Rightarrow x_1 = \left(\frac{y}{x_2^B}\right)^{1/\alpha} \Rightarrow x_1 = y^{1/\alpha} x_2^{-B/\alpha}$$

$$\text{Donc } \frac{w_1}{w_2} = \frac{\alpha}{B} \frac{x_2}{y^{1/\alpha} x_2^{-B/\alpha}} = \frac{\alpha}{B} \frac{x_2^{B/\alpha+1}}{y^{1/\alpha}}$$

$$x_2^* = \left(\frac{w_1}{w_2} \frac{B}{\alpha} y^{1/\alpha} \right)^{\frac{1}{B+\alpha}}$$

$$\begin{aligned} y = x_1^\alpha x_2^B \Leftrightarrow x_1 = \left(\frac{y}{x_2^B} \right)^{1/\alpha} &= \frac{y^{1/\alpha}}{\left(\frac{w_1}{w_2} \frac{B}{\alpha} y^{1/\alpha} \right)^{\frac{B}{B+\alpha}}} = \left(\frac{w_2}{w_1} \frac{\alpha}{B} \right)^{\frac{B}{B+\alpha}} y^{\frac{1}{\alpha}} \left(1 - \frac{B}{B+\alpha} \right) \\ &= \left(\frac{w_2 \alpha}{w_1 B} \right)^{\frac{B}{B+\alpha}} y^{\frac{1}{\alpha}} \left(\frac{\alpha}{B+\alpha} \right) \\ &= \left(\frac{\alpha w_2}{B w_1} \right)^{\frac{B}{B+\alpha}} y^{\frac{1}{B+\alpha}} \end{aligned}$$

2) coût à long terme total

$$C(w_1, w_2, y) = w_1 x_1^* + w_2 x_2^* \text{ coût total}$$

$$= w_1 \left(\frac{\alpha}{B} \frac{w_2}{w_1} \right)^{\frac{B}{B+\alpha}} y^{\frac{1}{\alpha+B}} + w_2 \left(\frac{B}{\alpha} \frac{w_1}{w_2} \right)^{\frac{\alpha}{\alpha+B}} y^{\frac{1}{\alpha+B}}$$

$$= y^{\frac{1}{\alpha+B}} \left[w_1 \frac{\alpha}{\alpha+B} w_2^{\frac{B}{\alpha+B}} \left(\frac{\alpha}{B} \right)^{\frac{B}{B+\alpha}} + w_2 \frac{B}{\alpha+B} w_1^{\frac{\alpha}{\alpha+B}} \left(\frac{B}{\alpha} \right)^{\frac{\alpha}{\alpha+B}} \right]$$

$$= y^{\frac{1}{\alpha+B}} \underbrace{\left(w_1^{\frac{\alpha}{\alpha+B}} w_2^{\frac{B}{\alpha+B}} \right) \left(\left(\frac{\alpha}{B} \right)^{\frac{B}{B+\alpha}} + \left(\frac{B}{\alpha} \right)^{\frac{\alpha}{\alpha+B}} \right)}_{A}$$

$$\therefore C_T(w_1, w_2, y) = \frac{y^{\frac{1}{\alpha+B}} A}{y} = \frac{y^{\frac{1}{\alpha+B}} A}{y} = y^{\frac{1}{\alpha+B}-1} A \quad \alpha+B \text{ coût moyen}$$

$$\therefore C_m(w_1, w_2, y) = \frac{\partial C}{\partial y} = \frac{A}{\alpha+B} y^{\frac{1}{\alpha+B}-1} \text{ coût marginale}$$

Exercice 7

$$Y = x_1^{1/4} x_2^{1/4} x_3^{1/2}$$

$$P_1 = 1/2 \quad P_2 = \frac{1}{2} \quad P_3 = 1$$

© Théo Jalabert
 courte période = var fixe
 longue période = var variable

- $\min_{(x_1, x_2)} P_1 x_1 + P_2 x_2 + \bar{x}_3$ $\bar{x}_3 : x_3$ fixe
 $y \leq x_1^{1/4} x_2^{1/4} \bar{x}_3^{1/2}$
 $x_1 > 0 \quad x_2 > 0$

au minimum du coût, le rapport des productivités marginales est égale au rapport des prix.

$$\frac{dV}{dx_1} = \frac{1}{4} x_1^{-3/4} x_2^{1/4} \bar{x}_3^{1/2}$$

$$\frac{dV}{dx_2} = \frac{1}{4} x_1^{1/4} x_2^{-3/4} \bar{x}_3^{1/2}$$

$$MST_{2,1} = \frac{\frac{1}{4} x_1^{-3/4} x_2^{1/4} \bar{x}_3^{1/2}}{\frac{1}{4} x_1^{1/4} x_2^{-3/4} \bar{x}_3^{1/2}} = \frac{3 x_2}{4 x_1} = \frac{P_1}{P_2} = 1 \quad \text{donc } \frac{x_2}{x_1} = 1 \Leftrightarrow x_2 = x_1$$

$$y = x_1^{1/4} x_2^{1/4} \bar{x}_3^{1/2}$$

$$= x_1^{1/2} \bar{x}_3^{1/2} \Rightarrow x_1^* = \frac{y^2}{\bar{x}_3} = x_2^*$$

- $C(Y, \bar{x}_3) = \frac{1}{2} x_1 + \frac{1}{2} x_2 + \bar{x}_3$

$$C_C(Y, \bar{x}_3) = x_1 + \bar{x}_3$$

$$= \frac{y^2}{\bar{x}_3} + \bar{x}_3$$

- Coût moyen : $CTC(Y, \bar{x}_3) = \frac{C}{y} = \frac{y}{\bar{x}_3} + \frac{\bar{x}_3}{y}$

minimum : $\frac{\partial CTC}{\partial y} = \frac{1}{\bar{x}_3} - \frac{\bar{x}_3}{y^2} = 0 \Leftrightarrow y = \bar{x}_3 \quad \text{donc } CTC_{min} = 2$

- coûт marginal : $\frac{\partial C}{\partial y} = \frac{2y}{\bar{x}_3}$

Méthode

la minimisation du CT de long terme se fait en 2 temps.

1) Calcul de \bar{x}_3 qui minimise le coût total de court terme

2) On remplace dans la fonction de coût total de court terme.

Etape 1

$$C_C(Y, \bar{x}_3) = \frac{y^2}{\bar{x}_3} + \bar{x}_3$$

$$\frac{\partial C_C(Y, \bar{x}_3)}{\partial \bar{x}_3} = 0 \Rightarrow \frac{-y^2}{\bar{x}_3^2} + 1 = 0 \Rightarrow \bar{x}_3 = y$$

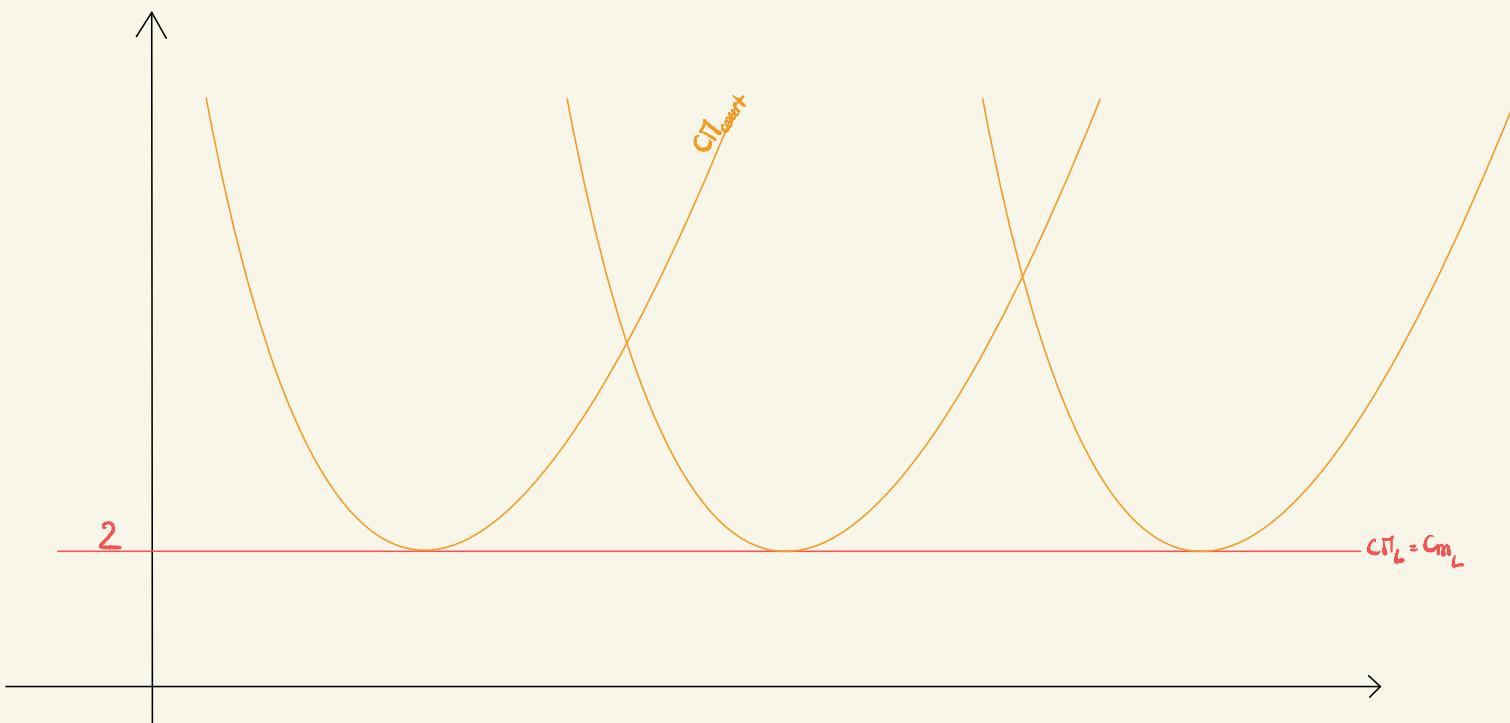
Etape 2

$$c_c(y, \bar{x}_3) = \frac{y^2}{\bar{x}_3} + \bar{x}_3$$

- $c_L(y) = \frac{y^2}{y} \leftarrow y = 2y$

- $c_{\Pi}(y) = 2$

- $c_m(y) = 2$



c_{Π}_{court} varie en fonction de la valeur qu'on donne à \bar{x}_3 .

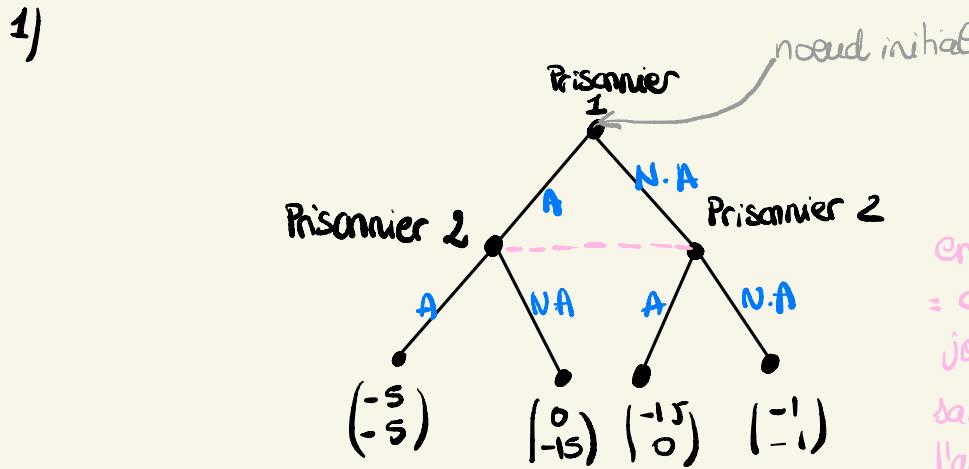
Les rendements d'échelles sont constants car $\frac{1}{4} + \frac{1}{4} + \frac{1}{2} = 1$

(Les facteurs de prod varie dans les mêmes proportions)

Theorie des jeux

© Théo Jalabert

Exercice 1 jeu non coopératif "simultané"



2)

ensemble d'information du joueur 2
= collection de tous les noeuds que le joueur peut jouer à cette étape sachant qu'il ne peut observer ce que l'autre a joué.

Exercice 2

	x	y	z
a	2, 3	1, 4	3, 2
b	5, 1	2, 3	1, 2
c	3, 7	4, 6	5, 4
d	4, 2	2, 2	6, 1

1- Stratégie a dominé si l'utilité de $a <$ utilité de b .

- a dominé par d et c pour le joueur 1.
- Joueur 2: z dominé par x

Profit de stratégie : Résultat $\{ (b, x), (b, y), (c, x), (c, y), (d, x), (d, y) \}$

2-

	x	y	z
a	2, 3	1, 4	3, 2
b	5, 1	2, 3	1, 2
c	3, 7	4, 6	5, 4
d	4, 2	2, 2	6, 1

• joueur 1 d dominé faiblement par b

• joueur 2 on ne peut rien faire

Résultat : $\{ (b, x), (b, y), (c, x), (c, y) \}$

Exercice 1

		Joueur 2	
		A	NA
Joueur 1	A	-5, -5	0, -15
	NA	-15, 0	-1, -1

$$BR_1(A) = A$$

$$BR_1(NA) = A$$

$$BR_2(A) = A$$

$$BR_2(NA) = A$$

Ainsi (A, A) est un équilibre même si il n'est pas optimal au sens de pareto

On peut avoir plusieurs équilibres de Nash mais ce n'est pas le cas ici.

Les eq dominants sont des équilibres de Nash mais les eq de Nash ne sont pas toujours des eq dominants.

Exercice 2

$$U_G = \frac{y^2}{x} - xc^4 \quad U_C = \frac{1}{1+xy} \sqrt{y}$$

1) les fonctions de meilleures réponses

Le gouvernement sélectionne 1 niveau de force de l'ordre $x \geq 0$ tel qu'il $\max U_G$

$$\frac{\partial U_G}{\partial x} = 0 \quad (CPO) \Rightarrow \frac{y^2}{x^2} - c^4 = 0 \quad \Leftrightarrow x(y) = \frac{y}{c^2} : BR_G(y)$$

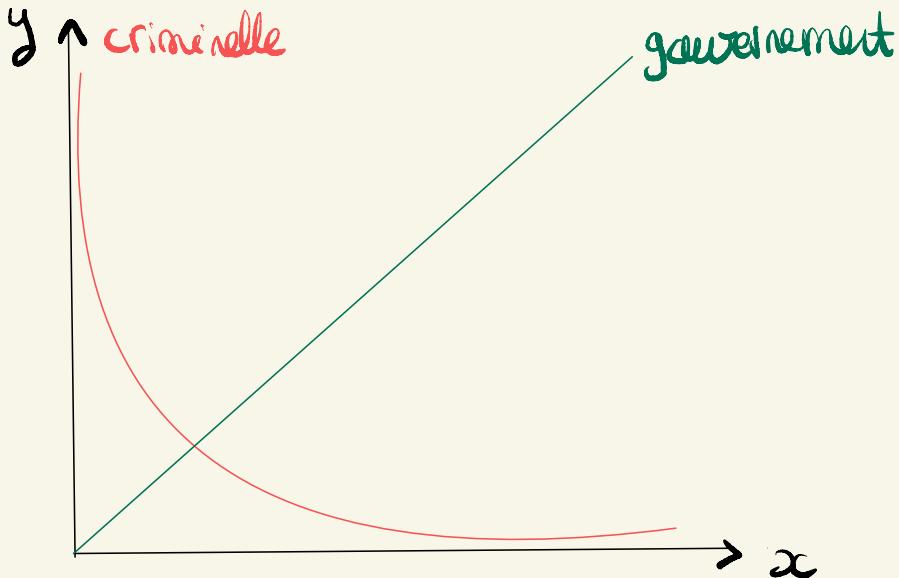
$$\frac{\partial U_C}{\partial y} = 0 \Rightarrow \frac{\frac{1}{2\sqrt{y}}(1+xy) - \sqrt{y}x}{(1+xy)^2} = 0$$

$$\Leftrightarrow \frac{\frac{1}{2\sqrt{y}} + \frac{x\sqrt{y}}{2} - \sqrt{y}x}{(1+xy)^2} = 0$$

$$\Leftrightarrow \frac{1}{2\sqrt{y}} - \frac{1-xy}{(1+xy)^2} = 0$$

$$\Leftrightarrow 1-xy=0$$

$$\Leftrightarrow y = \frac{1}{x}$$



Eq de Nash :

$$\begin{cases} y = c^2 x \\ y = \frac{1}{x} \end{cases} \Rightarrow \frac{1}{x} = c^2 x \Rightarrow x^2 c^2 = 1 \Rightarrow x = \frac{1}{c} \Rightarrow y = c$$

donc l'équilibre de Nash $EN(x, y) = EN(\frac{1}{c}, c)$

3) $c \nearrow \Rightarrow y \nearrow$ et $x \downarrow$

Exercice 3 voir Cournot & Bertrand

1) fonction de meilleure réponse du suiviteur (F)

$$\max_{\text{fonction de } \pi \text{ du suiviteur}} (1 - q_L - q_F) q_F - c_F q_F$$

$$\cdot P(Q) = 1 - Q$$

$$= 1 - q_L - q_F \quad \text{Recette totale (RT)}$$

$$\cdot \pi_F = P(Q) q_F - c_F q_F : \text{Profit}$$

$$\frac{\partial \pi}{\partial q_F} = 0 \Rightarrow 1 - q_L - 2q_F - c_F = 0 \Rightarrow q_F(q_L) = \frac{1 - c_F}{2} - \frac{1}{2} q_L \quad (1)$$

2) maximisation du profit du leader

$$\max_{q_L \geq 0} (1 - q_L - q_F) q_L - c_L q_L \quad (2)$$

(2) dans (1)

$$q_L^* = \frac{1}{2} (1 - c_F) - c_L$$

$$(2) \text{ dans (1)} \quad q_F(q_L) = \frac{1 - 3c_F - 2c_L}{4}$$

© Théo Jalabert



ENSP

$$(q_L^*, q_F(q_L)) = \left(\frac{1 - c_F - 2c_L}{4}, \frac{1 - c_F}{2} - \frac{1}{2} q_L \right)$$