

## Makro A sommer 2012

- 1.1) Steady state for den Solow model har konstant kapital og BNP per capita (per arbejdskraft) og kan derfor kun frembringe vedvarende vækst når arbejdskraften vokser.
- 1.2) Vækst i BNP per capita. Den simple Solow model har steady state BNP per capita der er konstant så modellen må udvides med tekniske fremskridt.
- 1.3) Med en Cobb-Douglas produktionsfunktion er det muligt at producere en given mængde output med uendeligt lidt af den ene input når blot der er tilstrækkeligt meget af de andre; vedvarende vækst er mulig med passende tekniske fremskridt. Med andre produktionsfunktioner er det ikke sikkert at vedvarende vækst er mulig når der er et mindste krav til et input.

2.1)

$$Y_t = K_t^\alpha (A_t L)^{1-\alpha} \quad \text{prod. funktion}$$

$$S_t = s Y_t \quad \text{adfærd}$$

$$I_t = S_t \quad \text{nat. regn. identitet}$$

$$K_{t+1} = I_t + (1-\delta) K_t \quad \text{kapital akk.}$$

$$A_{t+1} = (1+g) A_t \quad \text{tekniske fremskridt}$$

(Betingelser for ligevægt med  $w$  og  $r$ , realloøn og usæsonsk udslæb)

Ligning for kap. akk. viser at ændring i kapital er investeringer/opbevaring fratrukket afdrivninger/udslæb.

Det er en dynamisk eller intertemporal definitionsligning der som den centrale binder de enkelte perioder sammen.

2.2) Kapital akk. kan opskrives som

$$K_{t+1} = s Y_t + (1-\delta) K_t$$

Divider med  $A_{t+1} L = (1+g) A_t L$  og  
brug  $\tilde{k}_t = \frac{K_t}{A_t L}$

$$\tilde{k}_{t+1} = \frac{1}{1+g} \left( s \frac{Y}{A_t L} + (1-\delta) \tilde{k}_t \right)$$

Via  $\frac{Y}{A_t L} = \frac{K_t^\alpha (A_t L)^{1-\alpha}}{A_t L} = \left( \frac{K_t}{A_t L} \right)^\alpha = \tilde{k}_t^\alpha$

får så  $\tilde{k}_{t+1} = \frac{1}{1+g} (s \tilde{k}_t^\alpha + (1-\delta) \tilde{k}_t)$

$$\begin{aligned} \tilde{k}_{t+1} - \tilde{k}_t &= \frac{1}{1+g} (s \tilde{k}_t^\alpha + (1-\delta) \tilde{k}_t - (1+g) \tilde{k}_t) \\ &= \frac{1}{1+g} (s \tilde{k}_t^\alpha - (\delta+g) \tilde{k}_t) \end{aligned}$$

Dette er Solow's ligning.

Væksten i kapital per effektiv arbejdskraft er opsparing minus afskrivning og nedtynding grundet stigning i effektivitet/produktivitet.

- 2.3) Steady state er et vækstofforløb hvor vækstraten er konstant, diverse forhold er konstante. Fx er  $\tilde{k}_t$  konstant. Er forløbet stabilt er steady state det modellen konvergerer mod.

I denne model er det smartest at se på  $\tilde{k}_t = \frac{K_t}{A_t L}$  eller  $\frac{K_t}{A_t}$  da disse forhold vil konvergere mod  $A_t$  en konstant. På langt sigt vil  $Y$  vokse med  $g$  og derfor vil  $K_t$  også vokse med  $g$  så  $\frac{K_t}{A_t}$  og  $\frac{K_t}{A_t L}$  vil være konstante på langt sigt.

2.4) Steady state for  $\tilde{k}_t$  er at  $\tilde{k}_t$  er konstant så hver side i følgende ligning er konstant, steady state finder derfor af

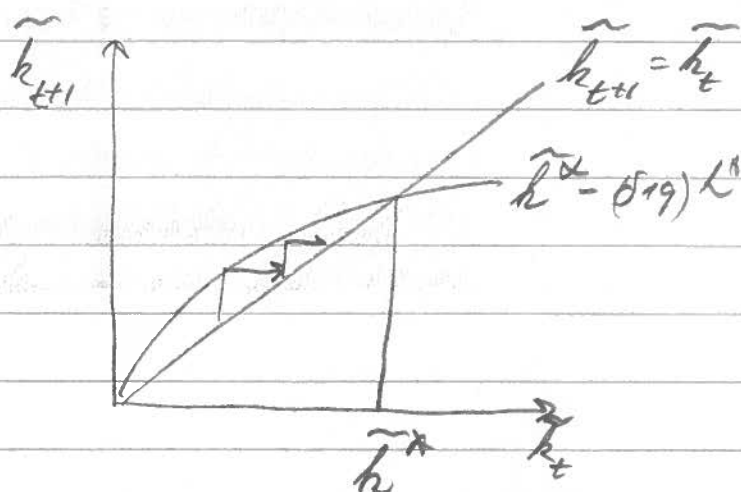
$$\frac{1}{1+g} [s \tilde{k}^{*\alpha} - (\delta+g) \tilde{k}^*] = 0$$

$$\Rightarrow \tilde{k}^{*\alpha-1} = \frac{s}{\delta+g}$$

$$\Rightarrow \tilde{k}^* = \left( \frac{s}{\delta+g} \right)^{\frac{1}{1-\alpha}}$$

Heraf følger  $\tilde{y}^* = \tilde{k}^{*\alpha} = \left( \frac{s}{\delta+g} \right)^{\frac{\alpha}{1-\alpha}}$  og

$$Y_t^* = A_t \cdot L \tilde{y}^* = A_t \left( \frac{s}{\delta+g} \right)^{\frac{\alpha}{1-\alpha}} L = (1+g)^t \left( \frac{s}{\delta+g} \right)^{\frac{\alpha}{1-\alpha}} A_0 L$$



Det følger af fase diagrammet at  $\tilde{k}^*$  er stabil.

Hældning på den krumme kurve er

$$\frac{\partial k_{t+1}}{\partial k_t} = \frac{1}{1+g} (s \alpha \tilde{k}_t^{\alpha-1} + 1 - \delta) \quad \text{så i steady}$$

$$\text{state punktet: } \frac{\partial k_{t+1}}{\partial k_t}(\tilde{k}^*) = \frac{1}{1+g} \left( s \alpha \left( \frac{\delta+g}{s} \right) + 1 - \delta \right)$$

$$= \frac{1}{1+g} (\alpha(\delta+g) + (1-\delta)) < \frac{1}{1+g} (\delta+g + 1-\delta) = 1$$

så hældning er mindre end 1 og skærer  $k_{t+1} = k_t$  fra oven så tilstanden bliver stabil. Bogen vis

skæringen mere omstændigt, men kun den virkeligt gode forvarer har dette argument rigtig. Ankydning i fase diagram. er nok for den gode forvarer.

2.5) Hvis  $z$  øges vil  $I_t$  og dermed  $K_t$  og  $y_t$  øges; det kan også ses af  $\frac{\partial y_t}{\partial z} > 0$ .

Ved at forbruge mindre kapitalakk og når  $z=1$  får højeste  $y_t$ . Men formålet er højt  $C_t$ .

Golden rule  $z=\alpha$  giver det højeste  $C_t$ . Den virkeligt gode forvarer vil udlede  $z=\alpha$ , den gode blot sige at sådan er det. Ved lavt  $z$  vil øget  $z$  give øget  $K$  og øget fremtidigt  $y$  og dermed  $C$ , ved højt  $z$  vil øget  $z$  mindske  $C$  og det vil dominere fremtidig vækst

2.6) Fra opg 2.2 bruges  $k_{t+1} = G(k_t)$   
 Taylor udvikling omkring  $k^*$ , hvor  $k^* = G(k^*)$

$$G(k_t) - G(k^*) = G'(k^*)(k_t - k^*)$$

$$\Rightarrow k_{t+1} - k^* = G'(k^*)(k_t - k^*).$$

Taylor af  $\log k_t$  omkring  $\log k^*$  giver

$\log k_t - \log k^* = \frac{1}{k^*} (k_t - k^*)$  så den første  
 Taylor kan skrives som idet  $\frac{1}{k^*}$  forkortes ud

$$\log k_{t+1} - \log k^* = G'(k^*)(\log k_t - \log k^*)$$

$$\Rightarrow \log k_{t+1} = G'(k^*) \log k_t + [1 - G'(k^*)] \log k^*$$

$$*) = (1 - \lambda) \log k_t + \lambda \log k^*$$

$$\text{hvor } G'(k^*) = 1 - \lambda \text{ eller } \lambda = 1 - G'(k^*)$$

$$G'(k_t) = \frac{1}{1+g} \left( \alpha \tilde{k}_t^{\alpha-1} + 1 - \delta \right)$$

$$G'(k^*) = \frac{1}{1+g} \left( \alpha \left( \frac{\alpha}{\delta+g} \right)^{\frac{\alpha-1}{1-\alpha}} + 1 - \delta \right)$$

$$= \frac{1}{1+g} \left( \alpha (\delta+g) + 1 - \delta \right).$$

$$\lambda = 1 - G'(k^*) = \frac{1}{1+g} (1+g - \alpha(\delta+g) - 1 + \delta) = \frac{1}{1+g} ((1-\alpha)(\delta+g))$$

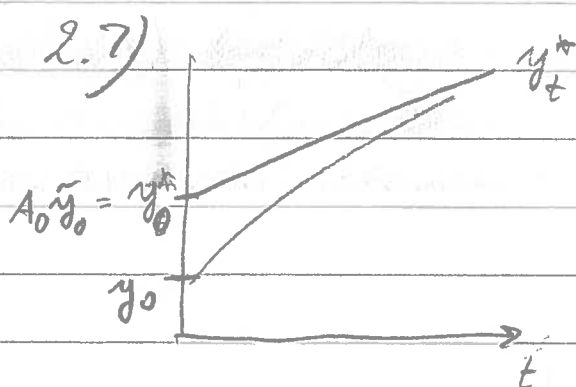
$$\approx (1-\alpha)(\delta+g) \approx \frac{2}{3} (5\% + 3\%) \approx 5\% < 1$$

Strengt taget er det ikke nødvendigt at finde  $G'(k^*)$ ; der bliver ikke bedt om det.

$$(*) \text{ er } \log \tilde{k}_{t+1} = (1-\lambda) \log k_t + \lambda \log k^{**}$$

Da vi har vist at  $\tilde{y}_t = k_t^\alpha$  er  
 $\log y_t = \alpha \log k_t$  så gang med  $\alpha$  på  
 begge sider og få

$$\log \tilde{y}_{t+1} = (1-\lambda) \log \tilde{y}_t + \lambda \log \tilde{y}^*$$



$$y_t = A_t \tilde{y}_t$$

Start i  $y_0$  og konverger  
 til de rette linje  $y_t^*$ .

Værdi vil være  $\frac{1}{T} (\log y_t^* - \log y_0)$  i til-  
 nærmelse plus  $g$  som det hele vokser med  
 Partikulær løsning til differensligning er  
 $\log \tilde{y}^*$ , steady state værdi.

Den homogene ligning  $\log \tilde{y}_{t+1} = (1-\lambda) \log \tilde{y}_t$  har  
 løsningen  $\log \tilde{y}_t = (1-\lambda)^t C$  så den  
 fuldstændige løsning er  $\log \tilde{y}_t = (1-\lambda)^t C + \log \tilde{y}^*$



Vi kan fastlægge  $C$  ved  $t=0$ :

$$\log \tilde{y}_0 = (1-\lambda)^0 C + \log \tilde{y}^* \Rightarrow$$

$$C = \log \tilde{y}_0 - \log \tilde{y}^*$$

Den totale løsning:

$$\begin{aligned} \log \hat{y}_t &= (1-\lambda)^t (\log \tilde{y}_0 - \log \tilde{y}^*) + \log \tilde{y}^* \\ &= [1 - (1-\lambda)^t] \log \tilde{y}^* + (1-\lambda)^t \log \tilde{y}_0. \end{aligned}$$

$$y_t = A_t \tilde{y}_t \text{ så } \log y_t = \log A_t + \log \tilde{y}_t \text{ og}$$

$$\log A_t = \log ((1+g)^t A_0) = t \log (1+g) + \log A_0$$

$$\approx t \cdot g + \log A_0.$$

Heraf følger

$$\frac{\log y_T - \log y_0}{T} = \frac{\log \tilde{y}_T - \log \tilde{y}_0}{T} + \frac{Tg + \log A_0 - \log A_0}{T}$$

$$= g + \frac{1}{T} \left\{ [1 - (1-\lambda)^T] \log \tilde{y}^* + (1-\lambda)^T \log \tilde{y}_0 - \log \tilde{y}_0 \right\}$$

$$= g + \frac{1 - (1-\lambda)^T}{T} \left\{ \log \tilde{y}^* - \log \tilde{y}_0 \right\}$$

$$\text{fra opg 2.4)} = g + \frac{1 - (1-\lambda)^T}{T} \left\{ \frac{\alpha}{1-\alpha} (\log z - \log (\delta+g)) - \log y_0 + \log A_0 \right\}$$

Brættet fra  $1 - (1-\lambda)^T$  svarer det til det forventede.



Kun den virkelig exceptionelt gode  
besvarelse har 2.6 (og 2.7) rigtigt.  
Den gode besvarelse har alene nogle  
antydninger af det rigtige.

Det betyder at en studerende kan bestå  
uden at bevare 2.6 (og 2.7) hvis eller  
resten er nogenlunde bevaret