

Modelo competitivo con producción:

- mercado laboral: w_t
- mercado accionario: θ_{jt} → valor de mercado de la firma j en el periodo t .

Problema de la firma:

$$\max_{l_1, \dots, l_T} \sum_{t=1}^T \frac{f(l_{jt}) - w_t}{(1+r_1) \dots (1+r_{t-1})}$$

Solución: $f'(l_{jt}) = w_t$

Problema del hogar:

$$\max_{c_t, n_t, b_t, \theta_{ijt}} \sum_{t=1}^T \beta^{t-1} (l_n c_t + \delta l_n (H - n_t)) \quad \text{s.a.}$$

$$c_t + b_t + \sum_{j=1}^J \theta_{jt} (\theta_{ijt} - \theta_{ijt-1}) = w_t n_t + (1+r_{t-1}) b_{t-1} + \sum_{j=1}^J \theta_{ijt-1} \pi_j(w_t)$$

$$\Rightarrow 1+r_t = \frac{\pi_j(w_{t+1}) + \theta_{ijt+1}}{\theta_{jt}}$$

retorno de invertir en bonos

retorno de invertir en la firma j .

condición de no arbitraje.

⇒ en equilibrio el hogar es indiferente entre invertir en bonos o invertir en firmas.

No es posible determinar qué % de los recursos que el hogar quiere transferir de un periodo al otro se destina a invertir en bonos vs. firmas.

⇒ vamos a ignorar el mercado accionario en el problema del hogar y vamos a asumir que el hogar solamente transfiere recursos en el tiempo a través de bonos:

$$c_t + b_t = w_t n_t + (1+r_{t-1}) b_{t-1} + \sum_{j=1}^J \theta_{ijo} \pi_j(w_t)$$

Resolviendo el problema:

- $\frac{C_{t+1}}{C_t} = \beta(1+r_t) \rightarrow$ euler.
- $\frac{\partial L_t}{\partial H - N_t} = w_t \rightarrow$ intra temporal.
- $C_t + b_t = w_t n_t + (1+r_{t-1})b_{t-1} + \sum_{i=1}^T \theta_{ij} \pi_j(w_t) \rightarrow$ restricción presupuestal.

Equilibrio: con agente representativo:

$$b_t = 0$$

$$\sum_{i=1}^T b_{it} = 0$$

$$\begin{aligned} b_{it} &> 0 \\ b_{jt} &< 0 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} C_t = y_t \\ N_t = l_t \end{cases}$$

$$\frac{\partial C_t}{\partial H - N_t} = w_t, \quad w_t = (1-\alpha)A_t l_t^{-\alpha}$$

$$\Rightarrow \frac{\partial C_t}{\partial H - l_t} = (1-\alpha)A_t l_t^{-\alpha} \cdot \frac{l_t}{l_t} = \frac{(1-\alpha)A_t l_t^{1-\alpha}}{l_t} = \frac{(1-\alpha)y_t}{l_t}$$

$$\Rightarrow \frac{\partial C_t}{\partial H - l_t} = \frac{(1-\alpha)y_t}{l_t} \Rightarrow \frac{\delta}{H - l_t} = \frac{(1-\alpha)}{l_t}$$

$$\Leftrightarrow \delta l_t = (1-\alpha)H - (1-\alpha)l_t \Rightarrow (1-\alpha + \delta)l_t = (1-\alpha)H$$

$$\Rightarrow l_t^* = \frac{(1-\alpha)H}{1-\alpha + \delta}$$

$$\Rightarrow y_t^* = A_t \left(\frac{(1-\alpha)H}{1-\alpha + \delta} \right)^{1-\alpha}$$

$$C_t^* = A_t \left(\frac{(1-\alpha)H}{1-\alpha + \delta} \right)^{1-\alpha}$$

$$1+r_t = \frac{C_{t+1}}{\beta C_t}$$

$$\Rightarrow 1+r_t = \frac{A_{t+1} \left(\frac{(1-\alpha)H_{t+1}}{1-\alpha + \delta} \right)^{1-\alpha}}{\beta A_t \left(\frac{(1-\alpha)H_t}{1-\alpha + \delta} \right)^{1-\alpha}}$$

Valor de las primas en equilibrio:

T punto. $\vartheta_{iT} = 0$

T-1: $1+r_{T-1} = \frac{\pi_i(w_T) + \vartheta_{iT}}{\vartheta_{iT-1}} = \frac{\pi_i(w_T)}{\vartheta_{iT-1}}$

$\Rightarrow \vartheta_{iT-1} = \frac{\pi_i(w_T)}{1+r_{T-1}}$

T-2: $1+r_{T-2} = \frac{\pi_i(w_{T-1}) + \vartheta_{iT-1}}{\vartheta_{iT-2}}$

$\vartheta_{iT-2} = \frac{\pi_i(w_{T-1})}{1+r_{T-2}} + \frac{\vartheta_{iT-1}}{1+r_{T-2}}$

$\vartheta_{iT-2} = \frac{\pi_i(w_{T-1})}{1+r_{T-2}} + \frac{\pi_i(w_T)}{(1+r_{T-2})(1+r_{T-1})}$

$\vartheta_{it} = \sum_{\tau=t+1}^T \frac{\pi_i(w_{\tau})}{(1+r_t)(1+r_{t+1}) \dots (1+r_{\tau-1})}$

ganancias generadas por la prima j entre los periodos t y T traídas a valor presente.

$\vartheta_{i1} = \sum_{\tau=2}^T \frac{\pi_i(w_{\tau})}{(1+r_1) \dots (1+r_{\tau-1})}$

Política fiscal en el modelo dinámico con producción:

Avanzamos por etapas en economía de agente representativo: $I=1, J=1$.

Impuesto al ingreso:

- Tasa de impuesto: τ_t^y
- Recauda del gobierno es devuelta al hogar por medio de una transferencia de suma fija Ω_t .

base growable: $w_t n_t + \pi_t + r_{t-1} b_{t-1}$
 ing. laborales ing. capital ing. por intereses.

$$T_t = \gamma_c \delta (w_t n_t + \pi_t + r_{t-1} b_{t-1})$$

Restricción presupuestal:

$$c_t + b_t = w_t n_t + (1+r_{t-1}) b_{t-1} + \pi_t (w_t) + \Omega_t - T_t$$

$$\Rightarrow c_t + b_t = (1-\gamma_c \delta) w_t n_t + (1+(1-\gamma_c \delta) r_{t-1}) b_{t-1} + (1-\gamma_c \delta) \pi_t + \Omega_t$$

$$\mathcal{L} = \sum_{t=1}^T \beta^{t-1} (\ln c_t + \delta \ln (H-n_t)) + \sum_{t=1}^T \lambda_t \left((1-\gamma_c \delta) w_t n_t + (1+(1-\gamma_c \delta) r_{t-1}) b_{t-1} + (1-\gamma_c \delta) \pi_t + \Omega_t - c_t - b_t \right)$$

Condiciones de optimalidad:

$$\frac{\delta C_t}{H-n_t} = (1-\gamma_c \delta) w_t \rightarrow \text{intra.}$$

$$w_t = (1-\alpha) A_t l_t^{-\alpha}$$

$$\frac{C_{t+1}}{C_t} = \beta (1+(1-\gamma_c \delta) r_t) \rightarrow \text{Euler.}$$

$$c_t = y_t \\ l_t = n_t$$

$$\Rightarrow \frac{\delta C_t}{H-n_t l_t} = (1-\gamma_c \delta) (1-\alpha) A_t l_t^{-\alpha} \cdot \frac{l_t}{l_t} = \frac{(1-\gamma_c \delta) (1-\alpha) y_t}{l_t}$$

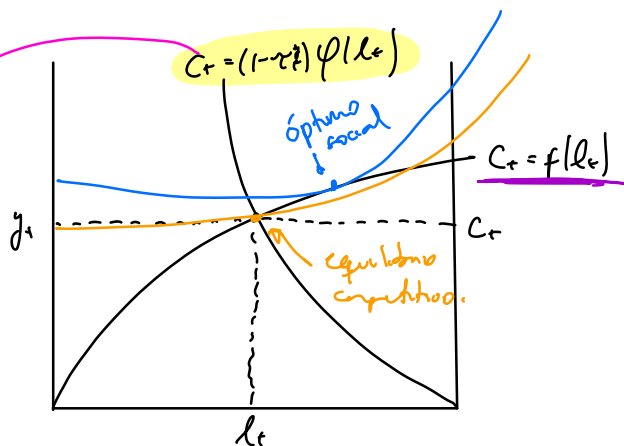
$$\Rightarrow \frac{\delta c_t}{H-n_t l_t} = \frac{(1-\gamma_c \delta) (1-\alpha) y_t}{l_t} \Rightarrow \frac{\delta}{H-l_t} = \frac{(1-\gamma_c \delta) (1-\alpha)}{l_t}$$

$$\Rightarrow l_t = \frac{(1-\alpha) H}{1-\alpha + \frac{\delta}{1-\gamma_c \delta}}$$

$$\frac{\delta C_t}{H-l_t} = (1-\gamma_c \delta) \underbrace{(1-\alpha) A_t l_t^{-\alpha}}_{f'(l_t)}$$

TMS

$$\Rightarrow \text{TMS} = (1-\gamma_c \delta) f'(l_t)$$



$$y_t = A_t \left(\frac{(1-\alpha) H_t}{1-\alpha + \frac{\gamma}{1-\tau_c}} \right)^{1-\alpha} = C_t$$

$$1 + (1-\tau_c^b) r_t = \frac{C_{t+1}}{\beta C_t}$$

$$1 + (1-\tau_c^b) r_t = \frac{A_{t+1} \left(\frac{(1-\alpha) H_{t+1}}{1-\alpha + \gamma / (1-\tau_c^b)} \right)^{1-\alpha}}{\beta A_t \left(\frac{(1-\alpha) H_t}{1-\alpha + \gamma / (1-\tau_c^b)} \right)^{1-\alpha}}$$

$$s_i \tau_c^b \uparrow \Rightarrow k_t \downarrow \Rightarrow y_t \downarrow, C_t \downarrow \Rightarrow \tilde{r}_t = (1-\tau_c^b) r_t \uparrow$$