

# ECONOMIA APPLICATA M - LEZIONE 10-2

## RATIONAL LAB FUNCTION

10/11/20

$$y(L) = \frac{\gamma(L)}{\omega(L)} \rightarrow \begin{matrix} \text{di grado finito e} \\ \text{grado infinito} \end{matrix}$$

DOVE  $e \neq k$

$$(I_t - s k_{t-1}) = \frac{\gamma(L)}{\omega(L)} \left( \alpha \frac{p_t}{c_t} y_t \right) + \xi_t$$

$$\omega(L)(I_t - s k_{t-1}) = \gamma(L) \left( \alpha \frac{p_t}{c_t} y_t \right) + \omega(L) \xi_t$$

ES:  $k=2$  (engine di  $w(L)$ )

$$\underbrace{\omega_0''_1 + \omega_1 L + \omega_2 L^2}_{w(L)} (I_t - \delta K_{t-1}) = \gamma(L) \Delta \left( \frac{2}{c} P_t y_t \right) + \underbrace{\left( \omega_0''_2 + \omega_1 L + \omega_2 L^2 \right)}_{\frac{1}{2}} \zeta_t$$

BI Naman SI Paman  $\omega_0 = 1$

$$\text{EMAE: } U_t = \underbrace{(1 + \omega_1 L + \omega_2 L^2)}_{U_t} \zeta_t = \zeta_t + \omega_1 \zeta_{t-1} + \omega_2 \zeta_{t-2} \rightarrow$$

$$z_t = -w_1 \underline{z_{t-1}} - w_2 \underline{z_{t-2}} + \underbrace{u_t}_{\text{errore classico}}$$

$z_t$  È UN ERRORE  $AR(2)$  - DI CONSEGUENZA:  
 ERRORE CLASSICO

- ↳ RISPONDO TAVOLA SOTTO DI INGLE TRASCRIVENDO
- ↳ IN FASE DI SINCRONIA
- ↳ RISPONDO AVENE OSSERVAZIONI SU  $z_t$  (SENZA DI  $u_t$ )

N.B.  $y_t = \alpha + \beta x_t + \varepsilon_t$ ,  $\varepsilon_t \sim \text{VAR}(2)$

$\Downarrow$   
OLS È NECESSARIA, MA NON È PIÙ EFFICIENTE

$$y_t = \alpha + \beta x_t + \gamma \varepsilon_{t-1} + \delta \varepsilon_t, \quad \varepsilon_t \sim \text{VAR}(2)$$

$$\varepsilon_{t-1} = \alpha + \beta x_{t-1} + \gamma \varepsilon_{t-2} + \delta \varepsilon_{t-1} \Rightarrow \text{OLS INCONSISTENTE}$$

## PROFLEO NECESSARIO DI INVESTIMENTI (IN PRESENZA DI TASSE)

CASO 1 : TUTTI I FATTORI PRODUTTIVI SONO SOLIDARI ALLA  
MESURINA INERITIVA E FISCALE

RISULTATO : LA SOLUZIONE DEL PROBLEMA FINANZIARIA

$R_f =$  PROFITTI DELL'IMPRESA FINANZIARIA

$U =$  ALIQUOTA FISCALE ( $0 < U < 1$ )

$VR_t = \text{TRASSE}$  si  $PR_{t+1}$

$R_t - VR_t = PR_{t+1}$  dopo le TRASSE

$$\text{MAX}_{L_t, I_t, K_t} L = \int_0^{\infty} \left[ e^{-\rho t} \left[ (1-U)R_t \right] + \lambda_t (k_t + \delta k_t - I_t) \right] dt$$

DAVE  $R_t = R_t - Y_t - W_t L_t - \rho t - I_t$

↓ Soluzioni:  $(1-U)R_t \frac{\partial L}{\partial L_t} = W_t (1-U)$  (V. Condizioni di Equilibrio)  
 $(L_{t+1} U = 0,$

$$(1-u) P_t \frac{\partial F}{\partial K_t} = (1-u) C_t \left( \begin{array}{l} \text{V. CONDIZIONE DI} \\ \text{EQUILIBRIO IN} \\ \text{ASSICURAZIONE DI TASSE} \\ \text{U=0} \end{array} \right)$$

CASO 2: LA FISSAZIONE CRISIS HA QUINDI (MAI L'INTERO) DEL FATTORE PRODOTTO CAPITALE (ANNUNTARE)

IPOTESI:  $V_1 r dt =$  QUOTA DI CONSUMO "COSTO OPPORTUNITÀ"  
SOLICITA' A TRASAZIONE  
 $V_2 \delta dt =$  QUOTA DI CONSUMO "PROMOTIONE"  
SOLICITA' A TRASAZIONE

$V_3 \dot{\phi}_t =$  RIVALTA DI CAPORALE "CAPITAL GAINS/LOSSES"  
 SOLICITA A TRASSAZIONE.

$\int$   $\underbrace{U(V_1 n \dot{\phi}_t + V_2 \delta \dot{\phi}_t - V_3 \dot{\phi}_t)}_{\text{PARTE DI CT TRASSATA}}$   
 ALIQUOTA FISCALE

$$(1-u) P_t \frac{\partial F}{\partial K_t} = n \dot{\phi}_t + \delta \dot{\phi}_t - \dot{\phi}_t - U(V_1 n \dot{\phi}_t + V_2 \delta \dot{\phi}_t - V_3 \dot{\phi}_t)$$

$$\frac{\partial F}{\partial K_t} = \frac{n \dot{\phi}_t + \delta \dot{\phi}_t - \dot{\phi}_t - U(V_1 n \dot{\phi}_t + V_2 \delta \dot{\phi}_t - V_3 \dot{\phi}_t)}{(1-u) P_t}$$

$\tilde{C}_t$



DAVE  $\tilde{C}_T$  È IL "VALORE" ESISTENTE DEL CAPITALE  
(DOPPIA TASSE)

SOTTO L'IPOTESI CHE SOLO UNA AZIENDA DI CIASCUNA ESISTE SUE  
CAPITALE È SOLLECITA A TASSO ZERO

## SOSTITUIBILITÀ TRA FATTORI PRODUTTIVI

INQUELTA INQUELTA  $n=2$  FATTORI PRODUTTIVI

$a, b$  QUANTITÀ DEI FATTORI PRODUTTIVI  $a \in R$

$P_a, P_b$  PREZZI DEI FATTORI PRODUTTIVI  $a \in R$

$$\frac{P_a^*}{a^*} = \text{RAPPORTO TRA QUANTITÀ OTTIMALE (*) DEI DUE FATTORI PRODUTTIVI}$$

$\frac{P_L}{P_R} =$  PREZZO DELL'INPUT A RESORRONSUTE  
AL PREZZO DELL'INPUT L (PREZZI RELATIVI)

SE  $\frac{P_L}{P_R} \uparrow$ , ALLORA  $\frac{L^*}{R^*} \uparrow$  (INFORMAZIONI SULLA  
DIREZIONE DELLA  
SOSTITUZIONE TRA Q.E.L.)

L'INTESSSE È DISPOSTO AL GRADO DI SOSTITUIBILITÀ TRA Q.E.L.  
(MISURAZIONE)  
 $\Rightarrow$  ELASTICITÀ DI SOSTITUZIONI

## ELASTICITÀ DI SOSTITUZIONE

$$\sigma = \frac{d(c^*/c^*) / (\frac{c^*}{c^*})}{d(p_a/p_a) / (\frac{p_a}{p_a})}$$

CAMPANELLA

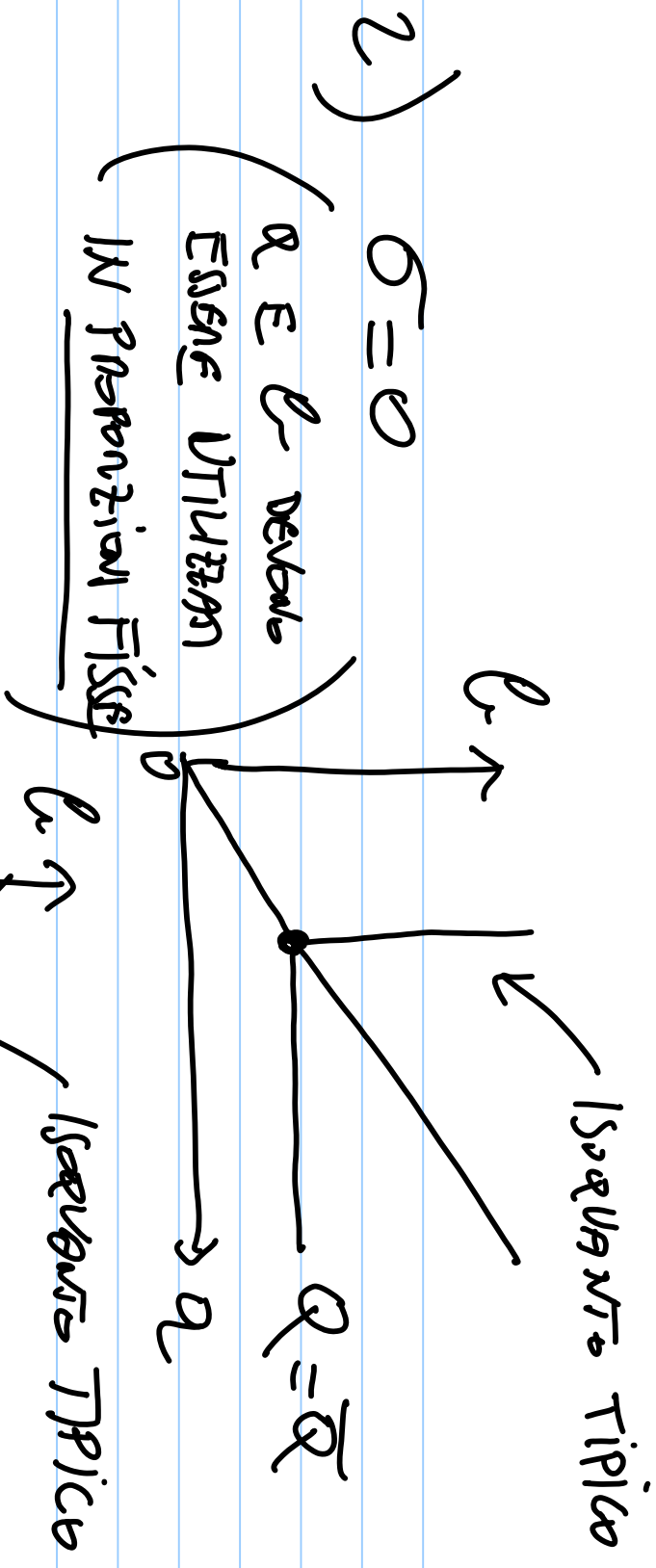
NONCAMPANELLE

$$\frac{d(c^*/c^*) / d(\frac{p_a}{p_a})}{d(c^*/c^*) / d(\frac{p_a}{p_a})}$$

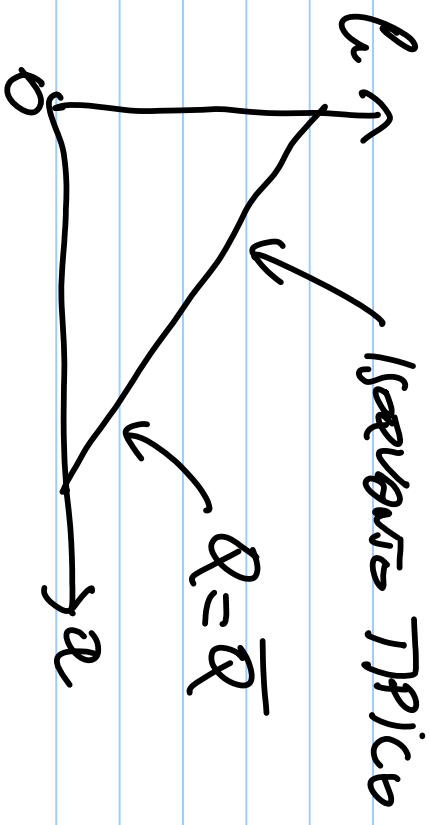
CAMPANELLE

NONCAMPANELLE

1)  $0 \leq \sigma < \infty$



3)  $\sigma \rightarrow \infty$   
 (R E L  
 PENNESI SOSTITUTI)



ESEMPI : FUNZIONI DI PRODUZIONE Cobb-Douglas

$$Q = A \alpha^2 r^\beta \quad , \quad \alpha + \beta \neq 1$$

$$\frac{\partial Q}{\partial r} = 2A \alpha^2 r^{\beta-1} \quad \left( \begin{array}{l} \text{PRODOTTO MARGINALE} \\ \text{DI } r \end{array} \right)$$

$$\frac{\partial Q}{\partial r} = \beta A \alpha^2 r^{\beta-1} \quad \left( \begin{array}{l} \text{PRODOTTO MARGINALE} \\ \text{DI } Q \end{array} \right)$$

$$\frac{\frac{\partial Q}{\partial a}}{\frac{\partial Q}{\partial c}} = \frac{2Aa^{2-1}e^{\beta}}{\beta Aa^2 e^{\beta-1}} = \frac{2}{\beta} \cdot \frac{e}{a}$$

At Equilibrium:  $\frac{\frac{\partial Q}{\partial a}}{\frac{\partial Q}{\partial c}} = \frac{P_a}{P_c} \Rightarrow \frac{2}{\beta} \cdot \frac{e}{a} = \frac{P_a}{P_c}$

$$\boxed{\frac{c^*}{a^*} = \frac{\beta}{2} \cdot \frac{P_a}{P_c}}$$

$$\sigma = \frac{d\left(\frac{e^*}{a^*}\right) / d\left(\frac{P_e}{P_e}\right)}{\left(\frac{e^*}{a^*}\right) / \left(\frac{P_e}{P_e}\right)} = \frac{\beta/2}{\beta/2} = 1$$

CONCLUSIONE: LA FUNZIONE DI PRODUZIONE Cobb-Douglas  
 È RIGIDA, IN QUANTO COSTANTE  $\sigma = 1$

ESISTE WITARIA



$$\epsilon_{QP} = \frac{\Delta Q/Q}{\Delta P/P} = \frac{\Delta Q}{\Delta P} \cdot \frac{P}{Q}$$

$$\approx \frac{dQ}{dP} \cdot \frac{P}{Q}$$

# FUNZIONE DI PRODUZIONE CES

↙ substitution

constant Elasticity

$$Q = A [\delta K^{-\rho} + (1-\delta)L^{-\rho}]^{-1/\rho}$$

$\delta =$  parametro "DISTRIBUTIVO" ( $0 < \delta < 1$ )

$\rho =$  parametro "DI SOSTITUZIONE" ( $\rho \neq 0$ )

v. ALLA FUNZIONE  $\rho > -1$

# Componenti

1) RENDIMENTO DI SICUREZZA COSTANTE

$$A [s(\lambda k)^{-\rho} + (1-s)(\lambda L)^{-\rho}]^{-\frac{1}{\rho}}, \quad \lambda > 0$$

$$= A [\lambda^{-\rho} s k^{-\rho} + \lambda^{-\rho} (1-s) L^{-\rho}]^{-\frac{1}{\rho}} =$$

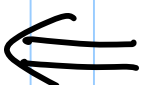
$$= \lambda \underbrace{A [s k^{-\rho} + (1-s) L^{-\rho}]^{-\frac{1}{\rho}}}_{\rho}$$

$$2) \quad Q = A \left[ sK^{-1} + (1-s)L^{-1} \right]^{-1/s}$$

$$\frac{\partial Q}{\partial L} = -\frac{1}{s} A \left[ sK^{-1} + (1-s)L^{-1} \right]^{-\frac{1}{s}-1} \cdot (1-s) L^{-2} \cdot \underline{L^{-1}}$$

$$= (1-s) \left( A \left[ sK^{-1} + (1-s)L^{-1} \right]^{-\left(\frac{1+s}{s}\right)} \cdot L^{-(2+s)} \right)$$

$$A^{-s} \cdot Q^{2+s}$$



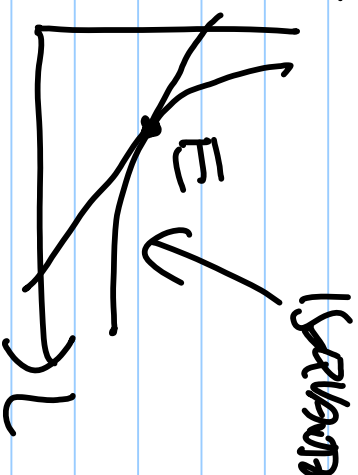
PRODOTTI  
NONLINEARE  
DEL

PRODOTTI NONLINEARE DEL VALORE

DEL  
CAPITALE

$$\frac{\partial Q}{\partial L} = \frac{1-\delta}{A^\beta} \cdot \left(\frac{R}{L}\right)^{1+\beta} K$$

$$\frac{\partial Q}{\partial K} = \frac{\delta}{A^\beta} \left(\frac{R}{K}\right)^{1+\beta}$$



$$3) \frac{dK}{dL} = - \frac{\partial Q / \partial L}{\partial Q / \partial K}$$

$$= - \frac{\frac{1-\delta}{A^\beta} \left(\frac{R}{L}\right)^{1+\beta}}{\frac{\delta}{A^\beta} \left(\frac{R}{K}\right)^{1+\beta}}$$

4) IN EQUILIBRIUM :

$$\left| \frac{dk}{dL} \right| = \frac{P_L}{P_K}$$

$$\left[ \frac{1-s}{s} \cdot \left( \frac{K}{L} \right)^{\alpha+\rho} = \frac{P_L}{P_K} \right]^{\frac{1}{\alpha+\rho}} = \left( \frac{P_L}{P_K} \right)^{\frac{1}{\alpha+\rho}}$$
$$\frac{K^*}{L^*} = \left( \frac{s}{1-s} \right)^{\frac{1}{\alpha+\rho}} \cdot \left( \frac{P_L}{P_K} \right)^{\frac{1}{\alpha+\rho}}$$

$$5) d\left(\frac{K^*}{L^*}\right) / d\left(\frac{P_L}{P_K}\right) = \frac{1}{1+\rho} \cdot \left(\frac{s}{1-s}\right)^{\frac{1}{1+\rho}} \left(\frac{P_L}{P_K}\right)^{\frac{1}{1+\rho}-1}$$

$$6) \frac{K^*}{L^*} / \frac{P_L}{P_K} = \left(\frac{s}{1-s}\right)^{\frac{1}{1+\rho}} \left(\frac{P_L}{P_K}\right)^{\frac{1}{1+\rho}-1}$$

$$7) G = \frac{(5)}{(6)} = \frac{1}{1+\rho}$$

N.B. SE  $\rho \rightarrow 0$ ,  $\sigma \rightarrow 1$ ,

Close CES  $\rightarrow$  Cobb-Douglas

N.B. DATA CHE  $0 \leq \sigma \leq \infty$ ,  $\rho > -1$ .