

# Optymalizacja zaawansowana

## Wykład 11

Jakub Growiec

SGH

Semestr zimowy 2019-20

# Rozdział 1. Stochastyczna zasada Bellmana

- Rozważmy problem stochastyczny

$$\max E_t \sum_{\tau=t}^{\infty} \beta^{\tau-t} u(c_{\tau}, s_{\tau}) \quad p.w. \quad s_{\tau+1} = m(c_{\tau}, s_{\tau}, \varepsilon_{\tau}),$$

gdzie  $\varepsilon_t$  jest procesem stochastycznym, np.  $\varepsilon_t \sim iid N(0, \sigma)$  lub  $\varepsilon_t \sim AR(1)$ .

- **Stochastyczne równanie Bellmana:**

$$V(s_t, \varepsilon_t) = \max_{c_t} \{u(c_t, s_t) + \beta E_t V_{t+1}(s_{t+1}, \varepsilon_{t+1})\}.$$

- Uwagi:

- Należy śledzić bieżący zbiór informacyjny (co jest znane w momencie podejmowania decyzji?)
- Brak *perfect foresight*.
- Wykorzystujemy zasadę von Neumanna–Morgensterna **maksymalizacji oczekiwanej użyteczności**.

- **Operator warunkowej wartości oczekiwanej  $E_t$ .** Własności:

- $E_t X_{t+1} = E(X_{t+1} | \Theta_t)$ , gdzie  $\Theta_t$  – zbiór informacyjny.  $E$  jest wartością oczekiwaną.
- $\Theta_t \subset \Theta_{t+1} \subset \Theta_{t+2} \subset \dots$
  
- $E(X + Y) = EX + EY$ ,
- $E(aX) = a \cdot EX$ ,
- $EXY \neq EX \cdot EY$ , chyba że  $X$  i  $Y$  są nieskorelowane,
- $Ef(X) \neq f(EX)$ , chyba że  $f$  jest liniowa;
  
- **Prawo iterowanych oczekiwań** (ang. LIE):  $E_t X_{t+2} = E_t(E_{t+1} X_{t+2})$ .
- **Reguła Leibniza:**

$$\frac{\partial}{\partial \alpha} \int_X f(x, \alpha) dx = \int_X \frac{\partial f}{\partial \alpha}(x, \alpha) dx,$$

$$\frac{\partial}{\partial \alpha} EX_\alpha = E \left( \frac{\partial X_\alpha}{\partial \alpha} \right).$$

- **Wyprowadzenie równania Eulera** przy założeniu, że  $\varepsilon_t$  jest znany w chwili podejmowania decyzji o  $c_t$  (konwencja czasowa).

$$\frac{\frac{\partial u}{\partial c_t}}{\frac{\partial m}{\partial c_t}} = \beta E_t \left( \frac{\frac{\frac{\partial u}{\partial c_{t+1}} \cdot \frac{\partial m}{\partial s_{t+1}}}{\frac{\partial m}{\partial c_{t+1}}} - \frac{\partial u}{\partial s_{t+1}}}{\frac{\partial m}{\partial c_{t+1}}} \right).$$

- W szczególności jeśli  $\frac{\partial u}{\partial s_{t+1}} = 0$ , to:

$$\beta E_t \left( \frac{\frac{\frac{\partial u}{\partial c_{t+1}} \frac{\partial m}{\partial c_t}}{\frac{\partial u}{\partial c_t}} \frac{\partial m}{\partial c_{t+1}}}{\frac{\partial m}{\partial s_{t+1}}} \right) = 1.$$

# Rozdział 1. Stochastyczna zasada Bellmana

- **Podstawowy model RBC** (stochastyczny model Ramseya):

$$\max E_t \sum_{\tau=t}^{\infty} \beta^{\tau-t} u(c_{\tau}) \quad p.w. \quad k_{\tau+1} = A_{\tau} k_{\tau}^{\alpha} + (1 - \delta)k_{\tau} - c_{\tau},$$

gdzie  $A_t \sim iid N(\mu, \sigma)$  jest **szokiem technologicznym**.

Rozważ m.in. przykład z neutralnością względem ryzyka,  $u(c_t) = c_t$ .  
Znajdź i zinterpretuj funkcję polityki.

# Rozdział 1. Stochastyczna zasada Bellmana

- **Podstawowy model RBC** (stochastyczny model Ramseya):

$$\max E_t \sum_{\tau=t}^{\infty} \beta^{\tau-t} u(c_{\tau}) \quad p.w. \quad k_{\tau+1} = A_{\tau} k_{\tau}^{\alpha} + (1 - \delta)k_{\tau} - c_{\tau},$$

gdzie  $A_t \sim iid N(\mu, \sigma)$  jest **szkiem technologicznym**.

Rozważ m.in. przykład z neutralnością względem ryzyka,  $u(c_t) = c_t$ .  
Znajdź i zinterpretuj funkcję polityki.

- **Podstawowy model wyceny aktywów**. **Gospodarstwa domowe** rozwiązują problem:

$$\max E_t \sum_{\tau=t}^{\infty} \beta^{\tau-t} u(c_{\tau}) \quad p.w. \quad k_{\tau+1} = (1+r_{\tau})k_{\tau} + \frac{w_{\tau}}{v_{\tau}} - \frac{p_{\tau}}{v_{\tau}} c_{\tau}, \quad r_{\tau} = \frac{w_{\tau}^K}{v_{\tau}} - \delta,$$

gdzie  $v_t$  jest **ceną kapitału w jednostkach płacy**, a  $p_t$  jest **ceną dobra konsumpcyjnego w jednostkach płacy**. Płaca jest *numeraire*.

- **Firmy** rozwiązują problem statyczny:

$$\max_{K,L} \Pi(K, L) = pF(K, L) - w^K K - wL.$$

- W skali całej gospodarki,  $K_{t+1} = (1 - \delta)K_t + F(K_t, L_t) - C_t$ .

**Co dalej??** Równanie Eulera nie daje funkcji polityki ani funkcji wartości.  
Jak „rozwiązać” model?

- 1 **Metoda iteracji funkcji wartości.** Iterujemy operator Bellmana  $T$  w celu znalezienia punktu stałego – funkcji wartości:

$$v_0(s) \rightarrow v_1(s) = T(v_0(s)) \rightarrow v_2(s) = T(v_1(s)) \rightarrow \dots$$

**Co dalej??** Równanie Eulera nie daje funkcji polityki ani funkcji wartości.  
Jak „rozwiązać” model?

- 1 **Metoda iteracji funkcji wartości.** Iterujemy operator Bellmana  $T$  w celu znalezienia punktu stałego – funkcji wartości:

$$v_0(s) \rightarrow v_1(s) = T(v_0(s)) \rightarrow v_2(s) = T(v_1(s)) \rightarrow \dots$$

- 2 **Analiza modelu zloglinearyzowanego** (częsta np. w literaturze DSGE)
  - deterministyczny stan ustalony
  - log-linearyzacja równania Bellmana i równania ruchu wokół deterministycznego stanu ustalonego
  - rekursywne równanie ruchu (RLOM)
  - funkcje reakcji na impuls (IRF)
  - porównanie charakterystyk danych symulowanych oraz rzeczywistych („momenty”)



### Deterministyczny stan ustalony

- $c_{t+1} = c_t \quad \forall t \geq 0,$
- $s_{t+1} = s_t \quad \forall t \geq 0,$
- ignorujemy losowość:  $Ex_{t+1} = x_{t+1}$

## Deterministyczny stan ustalony

- $c_{t+1} = c_t \quad \forall t \geq 0$ ,
- $s_{t+1} = s_t \quad \forall t \geq 0$ ,
- ignorujemy losowość:  $Ex_{t+1} = x_{t+1}$

## Loglinearyzacja

- $x_t = \bar{x} \cdot \frac{x_t}{\bar{x}} = \bar{x}e^{\ln(x_t/\bar{x})} = \bar{x}e^{\hat{x}_t}$ ,
- $\ln x_t = \ln \bar{x} + \hat{x}_t$ ,
- $e^{\hat{x}_t} \approx 1 + \hat{x}_t$ ,
- $(1 + \hat{x}_t)^\alpha \approx 1 + \alpha \hat{x}_t$ ,
- $\hat{x}_{1t} \cdot \hat{x}_{2t} \approx 0$ ,
- ... a zatem ...
- $x_t \approx \bar{x}(1 + \hat{x}_t)$ ,
- $x_{1t}x_{2t} \approx \bar{x}_1\bar{x}_2(1 + \hat{x}_{1t} + \hat{x}_{2t})$ ,
- $x_t^\alpha \approx \bar{x}^\alpha(1 + \alpha\hat{x}_t)$ .

- **Przykład.** Podstawowy model RBC

$$\begin{cases} E_t \left( \frac{u'(c_{t+1})}{u'(c_t)} \beta (\alpha A_{t+1} k_{t+1}^{\alpha-1} + (1 - \delta)) \right) = 1, \\ k_{t+1} = A_t k_t^\alpha + (1 - \delta) k_t - c_t, \\ u(c) = \ln c. \end{cases}$$

Po loglinearyzacji,

$$\begin{cases} \hat{c}_t - E_t \hat{c}_{t+1} + (1 - \beta(1 - \delta)) E_t \hat{A}_{t+1} + (\alpha - 1)(1 - \beta(1 - \delta)) \hat{k}_{t+1} = 0, \\ \hat{k}_{t+1} = \left( \frac{1}{\alpha\beta} - \frac{1-\delta}{\alpha} \right) \hat{A}_t + \frac{1}{\beta} \hat{k}_t - \left( \delta - \frac{1}{\alpha\beta} + \frac{1-\delta}{\alpha} \right) \hat{c}_t. \end{cases}$$

### Uwagi.

- Po linearyzacji znikają stałe i czynniki nieliniowe.
- Wstawiając  $\hat{x} = 0$  dla wszystkich  $x$  uzyskujemy „ $0 = 0$ ”.
- Równania opisują zachowanie układu po (dostatecznie małym) wytrąceniu go z deterministycznego stanu ustalonego.
- Loglinearyzacja „zamienia iloczyn na sumy”, umożliwiając rozbięcie operatora wartości oczekiwanej:

$$EXY \neq EX \cdot EY, \quad \text{ale} \quad E(X + Y) = EX + EY.$$