

5ª LISTA DE EXERCÍCIOS

(A) O problema do Banco Central, quando adota uma política discricionária resolve seu problema de otimização a cada período de tempo.

Esse problema pode ser apresentado como:

$$\min_{\{\pi_t, x_t, i_t\}} \pi_t^2 + \alpha_x x_t^2, \quad \forall t$$

$$\text{Se (i)} \quad \pi_t = \beta \cdot \mathbb{E}_t \{\pi_{t+1}\} + \kappa x_t + \mu_t$$

$$\text{(ii)} \quad x_t = \mathbb{E}_t \{x_{t+1}\} - \left(\frac{1}{\sigma}\right) (i_t - \mathbb{E}_t \{\pi_{t+1}\} - r_t^e)$$

O lagrangeano associado a esse problema será:

$$\mathcal{L} = \pi_t^2 + \alpha_x x_t^2 + \lambda_t [\pi_t - \beta \mathbb{E}_t \{\pi_{t+1}\} - \kappa x_t - \mu_t] + \mu_t [x_t - \mathbb{E}_t \{x_{t+1}\} + \left(\frac{1}{\sigma}\right) (i_t - \mathbb{E}_t \{\pi_{t+1}\} - r_t^e)]$$

As condições de primeira ordem associadas serão:

$$[\pi_t]: \quad 2\pi_t + \lambda_t = 0 \quad \Rightarrow \quad \lambda_t = -2\pi_t \quad (1)$$

$$[x_t]: \quad 2\alpha_x x_t - \lambda_t \kappa + \mu_t = 0 \quad (2)$$

$$[i_t]: \quad \mu_t \cdot \sigma^{-1} = 0 \quad \Rightarrow \quad \mu_t = 0$$

(3) \Rightarrow Note que isso implica que a restrição (ii) não será ativa.

$$\text{De (3) em (2)} \Rightarrow 2\alpha_x x_t = \lambda_t \kappa \quad (4)$$

$$\text{Substituindo (1) em (4)} \Rightarrow 2\alpha_x x_t = -2\pi_t \kappa$$

$$\Rightarrow x_t = -\frac{\kappa}{\alpha_x} \pi_t \quad (5)$$

Substituindo (5) em (i):

$$\pi_t = \beta \cdot E_t \{ \pi_{t+1} \} + k \cdot \left(\frac{-k}{\alpha_x} \cdot \pi_t \right) + m_t = \beta \cdot E_t \{ \pi_{t+1} \} - \frac{k^2}{\alpha_x} \pi_t + m_t$$

$$\pi_t \left(\frac{1 + \frac{k^2}{\alpha_x}}{\alpha_x + k^2} \right) = \beta \cdot E_t \{ \pi_{t+1} \} + m_t \Rightarrow \pi_t = \left(\frac{\alpha_x \cdot \beta}{\alpha_x + k^2} \right) \cdot E_t \{ \pi_{t+1} \} + \left(\frac{\alpha_x}{\alpha_x + k^2} \right) m_t \quad (6)$$

Vamos resolver (6) pelo método dos coeficientes indeterminados:

Como m_t é o choque exógeno, vamos tentar como solução

$$\pi_t = \gamma \cdot m_t \quad (7) \Rightarrow E_t \{ \pi_{t+1} \} = E_t \{ \gamma \cdot \rho_m m_t + \varepsilon_{t+1}^m \} = \gamma \cdot \rho_m m_t$$

Substituindo (7) em (6), temos:

$$\gamma \cdot m_t = \left(\frac{\alpha_x \cdot \beta}{\alpha_x + k^2} \right) \gamma \cdot \rho_m m_t + \left(\frac{\alpha_x}{\alpha_x + k^2} \right) m_t$$

$$\Rightarrow \gamma \left(1 - \frac{\alpha_x \cdot \beta \cdot \rho_m}{\alpha_x + k^2} \right) = \frac{\alpha_x}{\alpha_x + k^2} \Rightarrow \gamma = \frac{\alpha_x + k^2}{k^2 + \alpha_x (1 - \beta \cdot \rho_m)} \cdot \frac{\alpha_x}{\alpha_x + k^2}$$

$$\frac{\alpha_x + k^2 - \alpha_x \beta \rho_m}{\alpha_x + k^2} = \frac{k^2 + \alpha_x (1 - \beta \rho_m)}{\alpha_x + k^2}$$

Em (7)
$$\pi_t = \frac{\alpha_x}{k^2 + \alpha_x (1 - \beta \rho_m)} \cdot m_t \quad (8)$$

Usando (8) em (5):
$$\pi_t = - \frac{k}{k^2 + \alpha_x (1 - \beta \rho_m)} \cdot m_t \quad (9)$$

(B) Analisaremos agora a política ótima sob compromisso. Nesse caso,

o Banco Central escolhe hoje uma sequência $\{x_t\}_{t \geq 0}$ e $\{\pi_t\}_{t \geq 0}$

com a qual se começa com promete para todas as períodos futuras. Lembre, do item anterior, que a restrição implícita pela curva IS não é ativa.

O problema residual será:

$$\min_{\{x_t, \pi_t\}_{t \geq 0}} \left(\frac{1}{2} \right) \cdot E_0 \left\{ \sum_{t=0}^{\infty} \beta^t (\pi_t^2 + \alpha_x \cdot x_t^2) \right\}$$

$$\text{s.t. (1)} \quad \pi_t = \beta \cdot E_t \{ \pi_{t+1} \} + k \cdot x_t + u_t$$

O Lagrangiano será:

$$\mathcal{L} = E_0 \left\{ \sum_{t=0}^{\infty} \beta^t \left[\left(\frac{1}{2} \right) (\pi_t^2 + \alpha_x \cdot x_t^2) + \mu_t (\pi_t - \beta E_t \{ \pi_{t+1} \} - k \cdot x_t - u_t) \right] \right\}$$

Depois:

$$[\pi_t]: \quad \beta^t \left(\frac{1}{2} \right) \cdot 2 \pi_t + \mu_t + \beta^{t+1} \mu_{t+1} \cdot \beta = 0 \Rightarrow \pi_t + \mu_t - \mu_{t+1} = 0 \quad (1)$$

$$[x_t]: \quad \beta^t \left(\frac{1}{2} \right) \cdot \alpha_x \cdot 2 \cdot x_t - \beta^t \cdot \mu_t \cdot k \Rightarrow \alpha_x \cdot x_t = \mu_t \cdot k \quad (2)$$

$$\text{De (2) em (1)} \Rightarrow \pi_t + \frac{\alpha_x \cdot x_t}{k} - \frac{\alpha_x \cdot x_{t+1}}{k} = 0$$

$$\rightarrow \pi_t = - \frac{\alpha_x}{k} (x_t - x_{t+1}) \quad (3) \quad \text{Substituindo (3) em (1), temos:}$$

$$- \frac{\alpha_x}{k} (x_t - x_{t+1}) = \beta E_t \left\{ - \frac{\alpha_x}{k} (x_{t+1} - x_{t+2}) \right\} + k \cdot x_t + u_t$$

$$x_t \left(- \frac{\alpha_x}{k} - \frac{\beta \cdot \alpha_x}{k} - k \right) = - \frac{\alpha_x}{k} \cdot x_{t+1} - \frac{\alpha_x \cdot \beta}{k} E_t \{ x_{t+1} \} + u_t$$

$$\underbrace{\frac{-\alpha_x - \beta \cdot \alpha_x - k^2}{k}}_{= -\alpha_x(1+\beta) - k^2} = \frac{-\alpha_x(1+\beta) - k^2}{k}$$

$$- x_t \left(\frac{\alpha_x(1+\beta) + k^2}{k} \right) = - \frac{\alpha_x}{k} \cdot x_{t-1} - \frac{\alpha_x \cdot \beta}{k} \cdot E_t \{ x_{t+1} \} + m_t$$

$$\Rightarrow x_t = \underbrace{\frac{\alpha_x}{\alpha_x(1+\beta) + k^2}}_a x_{t-1} + \underbrace{\frac{\alpha_x \cdot \beta}{\alpha_x(1+\beta) + k^2}}_{a \cdot \beta} E_t \{ x_{t+1} \} - \underbrace{\frac{k}{\alpha_x(1+\beta) + k^2}}_{\frac{k \cdot a}{\alpha_x}} \cdot m_t$$

Vamos pro por como se resolve $x_t = \theta \cdot m_t$ (4)

$$\frac{k \cdot a}{\alpha_x}$$

Assim $E_t \{ x_{t+1} \} = \theta \cdot E_t \{ p_t \cdot m_{t+1} + \varepsilon_{t+1}^m \} = \theta \cdot p_t \cdot m_t$

$$\theta \cdot p_t \cdot m_t = a \cdot \theta \cdot m_{t-1} + a \cdot \beta \cdot \theta \cdot p_t \cdot m_t - \frac{k \cdot a}{\alpha_x} \cdot m_t$$

$$m_t \left(\theta \cdot p_t - \alpha \cdot \beta \cdot \theta \cdot p_t + \frac{k \cdot a}{\alpha_x} \right) = a \cdot \theta \cdot m_{t-1}$$

$$(p_t \cdot m_{t-1} + \varepsilon_t^m) \left(\theta \cdot p_t - \alpha \cdot \beta \cdot \theta \cdot p_t + \frac{k \cdot a}{\alpha_x} \right) = a \cdot \theta \cdot m_{t-1}$$

$$m_{t-1} \left(\theta \cdot p_t^2 - \alpha \cdot \beta \cdot \theta \cdot p_t^2 + \frac{k \cdot a}{\alpha_x} p_t - a \cdot \theta \right) + \left(\theta \cdot p_t - \alpha \cdot \beta \cdot \theta \cdot p_t + \frac{k \cdot a}{\alpha_x} \right) \cdot \varepsilon_t^m = 0$$

tomando $E_{t-1} \{ \cdot \}$ da expressão acima, ficamos com:

$$m_{t-1} \cdot \left(\theta \cdot p_t^2 - \alpha \cdot \beta \cdot \theta \cdot p_t^2 + \frac{k \cdot a}{\alpha_x} \cdot p_t - a \cdot \theta \right) = 0$$

$$\text{Assim: } \theta \cdot p_t^2 - \alpha \cdot \beta \cdot \theta \cdot p_t^2 + \frac{k \cdot a}{\alpha_x} p_t - a \cdot \theta = 0$$

$$\theta \left(p_t^2 - \alpha \cdot \beta \cdot p_t^2 - a \right) = - \frac{k \cdot a}{\alpha_x} p_t$$

$$\theta \left(p_t^2 (1 - \alpha \cdot \beta) - a \right) = - \frac{k \cdot a}{\alpha_x} \Rightarrow \theta = - \frac{k \cdot a}{\alpha_x} \cdot \frac{1}{[p_t^2 (1 - \alpha \cdot \beta) - a]}$$

logo, por (4)

$$\boxed{x_t = \frac{-k \cdot a}{\alpha_x [p_t^2 (1 - \alpha \cdot \beta) - a]} \cdot m_t} \quad (5)$$

pel 2 equação 3:

$$\pi_t = -\frac{\alpha_x}{k} \left[\frac{-k \cdot a}{\alpha_x [p v^2 (1-\alpha\beta) - a]} (m_t - m_{t-1}) \right] \quad (6)$$

Questão 2)

(A) Vamos usar o método dos coeficientes indeterminados para resolver o modelo. Assuma que a solução do modelo segue

$$\begin{cases} \tilde{y}_t = \gamma \cdot v_t \\ \pi_{t+1} = \theta \cdot v_t \end{cases} \Rightarrow \begin{aligned} E_t \{ \tilde{y}_{t+1} \} &= \gamma \cdot E_t \{ p v_t + \varepsilon_{t+1}^v \} = \gamma \cdot p v_t \\ E_t \{ \pi_{t+1} \} &= \theta \cdot p v_t \end{aligned}$$

Substituindo na eq (1):

$$\theta \cdot v_t = \beta \cdot \theta \cdot p v_t + k \alpha_x \gamma \cdot v_t \Rightarrow \theta (1 - \beta p v) = k \alpha_x \gamma$$

$$\Rightarrow \boxed{\theta = \frac{k \alpha_x \gamma}{1 - \beta p v}} \quad (4)$$

Substituindo em (2) e considerando (3):

$$\gamma \cdot v_t = \gamma p v_t - \left(\frac{1}{\sigma_x} \right) (p + \phi_\pi \cdot (\theta \cdot v_t) + \phi_y \cdot (\gamma \cdot v_t) + v_t - \theta p v_t - v_t^n)$$

pois $\pi_t^n = v_t^n - p = 0 \Leftrightarrow \boxed{v_t^n = p}$
 \hookrightarrow hipótese.

$$\begin{aligned} \gamma &= \gamma p v - \frac{1}{\sigma_x} (\phi_\pi \cdot \theta + \phi_y \cdot \gamma - \theta p v) - \frac{1}{\sigma_x} \\ \gamma \left[1 - p v + \frac{\phi_y}{\sigma_x} \right] &= -\frac{1}{\sigma_x} \cdot \theta (\phi_\pi - p v) - \frac{1}{\sigma_x} \quad (5) \end{aligned}$$

Substituindo (4) em (5)

$$\gamma \left[\frac{\sigma_x - \sigma_x \rho_V + \phi_y}{\sigma_x} \right] = - \frac{1}{\sigma_x} \cdot \frac{k_\alpha \cdot \gamma}{(1 - \beta \rho_V)} \cdot (\phi_\pi - \rho_V) - \frac{1}{\sigma_x}$$

fl 6

$$\gamma \left[\frac{\sigma_x(1 - \rho_V) + \phi_y}{\sigma_x} + \frac{k_\alpha(\phi_\pi - \rho_V)}{\sigma_x(1 - \beta \rho_V)} \right] = - \frac{1}{\sigma_x}$$

$$\gamma \left[\sigma_x(1 - \rho_V) + \phi_y + \frac{k_\alpha(\phi_\pi - \rho_V)}{(1 - \beta \rho_V)} \right] = \gamma \left[\frac{\phi_y(1 - \beta \rho_V) + \sigma_x(1 - \rho_V)(1 - \beta \rho_V) + k_\alpha(\phi_\pi - \rho_V)}{(1 - \beta \rho_V)} \right]$$

$$= - \Delta$$

$$\Rightarrow \gamma = \frac{- (1 - \beta \rho_V)}{(1 - \beta \rho_V)(\sigma_x(1 - \rho_V) + \phi_y) + k_\alpha(\phi_\pi - \rho_V)} \quad (6)$$

Assim $\tilde{y}_t = - (1 - \beta \rho_V) \cdot \Delta_v \cdot v_t \quad (7)$

onde $\Delta_v \equiv \frac{1}{(1 - \beta \rho_V)(\sigma_x(1 - \rho_V) + \phi_y) + k_\alpha(\phi_\pi - \rho_V)}$

por (4) $\theta = \frac{k_\alpha}{(1 - \beta \rho_V)} \cdot - (1 - \beta \rho_V) \cdot \Delta_v = - k_\alpha \cdot \Delta_v$

logo $\pi_{H,t} = - k_\alpha \cdot \Delta_v \cdot v_t \quad (8)$

(B)

fls

Usando a regra de Taylor (B):

$$i_t = \rho + \phi_{\pi} \cdot (-k_{\alpha} \cdot \Delta v \cdot v_t) + \phi_y \cdot (-(1-\beta\rho) \cdot \Delta v \cdot v_t) + v_t$$

$$\Rightarrow i_t = \rho + v_t [-\phi_{\pi} k_{\alpha} \cdot \Delta v - \phi_y (1-\beta\rho) \Delta v + 1]$$

$$\Rightarrow i_t = \rho + [1 - \Delta v (\phi_{\pi} k_{\alpha} + \phi_y (1-\beta\rho))] \cdot v_t$$

Pela relação de Fisher sabemos que:

$$\begin{aligned} r_t &= i_t - E_t \{ \pi_{H,t+1} \} = \rho + v_t [1 - \Delta v (\phi_{\pi} k_{\alpha} + \phi_y (1-\beta\rho))] - (-k_{\alpha} \cdot \Delta v) \rho \cdot v_t \\ &= \rho + v_t [1 - \Delta v (\phi_{\pi} k_{\alpha} + \phi_y (1-\beta\rho) + k_{\alpha} \cdot \Delta v)] \\ &= \rho + v_t [1 - \Delta v (\phi_{\pi} k_{\alpha} + \phi_y (1-\beta\rho) + k_{\alpha} \rho)] \end{aligned}$$

Note que $\frac{\partial r_t}{\partial v_t} > 0$, se $[1 - \Delta v (k_{\alpha}(\phi_{\pi} + \rho) + \phi_y (1-\beta\rho))] > 0$

(C)

Seja $y_t = y_t^* + \frac{1}{\sigma_{\alpha}} s_t \Rightarrow s_t = \sigma_{\alpha} (y_t - y_t^*)$ hipótese.

$$\Rightarrow s_t = \sigma_{\alpha} (-(1-\beta\rho) \cdot \Delta v \cdot v_t - y_t^*)$$

$$\Rightarrow s_t = -\sigma_{\alpha} [(1-\beta\rho) \cdot \Delta v \cdot v_t + y_t^*]$$

Assim $\frac{\partial s_t}{\partial v_t} = -\sigma_{\alpha} (1-\beta\rho) < 0$. Assim, um choque

positivo de política monetária ($\uparrow v_t$) reduz os termos de troca ($\downarrow s_t$)

Como $s_t = \frac{P_{H,t}}{P_{F,t}}$

$$\left. \begin{aligned} e_t &= s_t - \bar{p}_t^* + p_{H,t} \\ e_{t-1} &= s_{t-1} - \bar{p}_{t-1}^* + p_{H,t-1} \end{aligned} \right\} \Rightarrow \Delta e_t = \Delta s_t + \Delta p_{H,t}$$

$$\Rightarrow \Delta e_t = -\sigma_x (1-\beta PV) \Delta v_t \vartheta_t - \cancel{\sigma_x \bar{y}_t^*} + \sigma_x (1-\beta PV) \Delta v_t \vartheta_{t-1} + \sigma_x \bar{y}_t^* + \bar{p}_{H,t}$$

$$= -\sigma_x (1-\beta PV) \Delta v_t (\vartheta_t - \vartheta_{t-1}) + k_x \Delta v_t \vartheta_t$$

$$\Rightarrow \Delta e_t = -\sigma_x (1-\beta PV) \Delta v_t \Delta \vartheta_t - k_x \Delta v_t \vartheta_t$$

Assim, $\uparrow \vartheta_t \Rightarrow \downarrow \Delta e_t \Rightarrow$ uma converção na política monetária resulta em apreciação do câmbio nominal.