## CRECIMIENTO CON SECTOR TECNOLÓGICO

## *INTRODUCCIÓN*

### Conocimiento técnico:

- . No rivalidad
- . Excluibilidad limitada
- . Sólo se produce una vez: coste fijo + coste variable nulo
- . Bien que incorpora innovación: coste fijo + coste variable pequeño
- . Precio > coste marginal  $\Rightarrow$  competencia imperfecta

### Dos corolarios:

- . Necesidad de defensa de propiedad intelectual (patentes)
- En ausencia de otras trabas, la difusión del conocimiento técnico sólo tendría la restricción temporal de las patentes
  - . pero no se observa que la difusión experimente esa intensidad
    - . escasez de <u>destrezas</u> y de <u>INCENTIVOS</u>

#### SECTOR TECNOLGICO PROPIO

Modelo:

$$Y = K^{\alpha} (A(1 - a_{N})N)^{1-\alpha}$$

$$\dot{A} = B(a_{N}N)^{\rho} A^{\theta}; \qquad O < \rho < 1; \quad \theta > 0$$

$$\dot{K} = sY - \delta K$$

$$\dot{N} = nN$$

La producción de conocimiento  $\dot{A}$  depende de su nivel y de la cantidad de recursos humanos dedicados al sector tecnológico. Estos tienen una elasticidad ( $\rho$ ) menor que 1 por varias causas (duplicidades, etc.).

Solución:

$$\gamma_{K} \equiv \frac{\dot{K}}{K} = sK^{\alpha-1} \left( A \left( 1 - a_{N} \right) N \right)^{1-\alpha} - \delta$$

$$\gamma_{A} \equiv \frac{\dot{A}}{A} = B \left( a_{N} N \right)^{\rho} A^{\theta-1}$$

Reordenado y tomando logs.:

$$\ln(\gamma_{\kappa}+\delta) = \ln C_{\kappa} + (1-\alpha)(\ln A + \ln N - \ln K); \qquad C_{\kappa} \equiv s(1-a_{\kappa})^{1-\alpha}$$
  
$$\ln \gamma_{A} = \ln C_{A} + \rho \ln N + (\theta - 1) \ln A; \qquad C_{A} \equiv B a_{\kappa}^{\rho} \qquad [1]$$

En EE  $\gamma_k = cte$ ,  $\gamma_A = cte$ . Derivando respecto al tiempo en EE:

$$0 = (1 - \alpha) (\gamma_A^* + n - \gamma_K^*)$$
$$0 = \rho n + (\theta - 1) \gamma_A^*$$

Cuya solución es:

$$\gamma_A^* = \frac{\rho n}{1-\theta}$$
 ;  $\gamma_K^* = \frac{\rho n}{1-\theta} + n$ 

- Solución estable si  $\theta < 1$ , y explosiva si  $\theta \ge 1$ . (Ver Figuras 4.1)
- Tasa de crecimiento de renta per cápita :  $\gamma_y^* = \gamma_A^* = \frac{\rho n}{1 \theta}$
- Comentario sobre n en tasa de crecimiento de y.
- ¿Hay rendimientos a escala constantes o crecientes? En EE:

$$Y = K^{\alpha} \left( A (1 - a_{N}) N \right)^{1 - \alpha}$$

$$\frac{\dot{A}}{A} = B (a_{N})^{\rho} A^{\theta - 1} = \frac{\rho n}{1 - \theta}; \qquad O < \rho < 1; \quad 1 > \theta > 0$$

$$Y = \left(1 - a_N\right)^{1 - \alpha} \left[\frac{\left(1 - \theta\right)Ba_N^{\rho}}{\rho n}\right]^{\frac{1 - \alpha}{1 - \theta}} K^{\alpha} N^{\left(1 - \alpha\right)\frac{\rho + 1 - \theta}{1 - \theta}}$$

Hay rendimientos crecientes porque los exponentes de K y N suman más que 1:

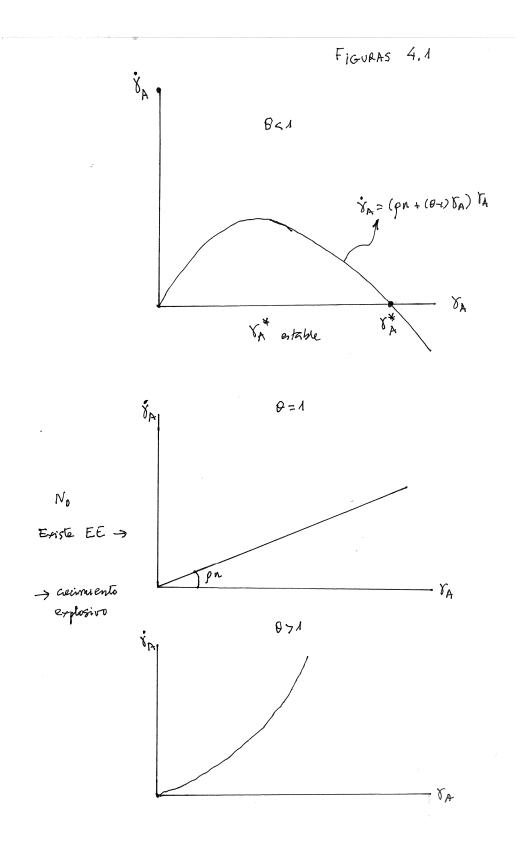
Si  $q = \frac{\rho + 1 - \theta}{1 - \theta} > 1$ , entonces suma de exponentes es mayor que 1 y la condición se cumple:

$$\alpha + (1-\alpha)q > 1 \rightarrow (1-\alpha)q > 1-\alpha$$

Por otra parte, si derivamos respecto al tiempo la segunda ecuación de [1]

$$\frac{\dot{\gamma}_A}{\gamma_A} = \rho n + (\theta - 1) \gamma_A$$

Que podemos representar en las figuras 4.1 para distintos valores de  $\theta$ 



# FRONTERA TECONOLÓGICA EXTERIOR

$$Y_{t} = K_{t}^{\alpha} \left(h_{t} N_{t}\right)^{1-\alpha}$$

$$\frac{\dot{h}}{h} = B e^{\psi u} \left(\frac{A_{t}}{h_{t}}\right)^{\varphi}$$

$$\dot{K}_{t} = s Y_{t} - \delta K_{t}$$

$$\frac{\dot{N}}{N} = n \; ; \qquad \frac{\dot{A}}{A} = g$$

h = rango de técnicas que población activa utiliza;  $h \le A$ . A es frontera tecnológica que crece a tasa (exógena para el país modelizado) g.

Ritmo de crecimiento de h aumenta con educación (u) y decrece con cercanía a frontera tecnológica (A).

B y  $\varphi$  son los parámetros que indican como un país de determinado nivel educativo es capaz de ir absorbiendo la técnicas disponibles en el mundo.

### Solución del Modelo:

$$\gamma_{K} = sK_{t}^{\alpha-1}h_{t}^{1-\alpha}N_{t}^{1-\alpha} - \delta$$

$$\gamma_{h} = Be^{\psi u} \left(\frac{A_{t}}{h_{t}}\right)^{\varphi}$$

Tomando logs.:

$$\ln(\gamma_{\kappa}+\delta) = \ln s + (\alpha - 1)\ln K_t + (1-\alpha)(\ln h_t + \ln N_t)$$
  
$$\ln \gamma_h = \ln B + \psi u + \varphi(\ln A_t - \ln h_t)$$

Derivando respecto del tiempo en EE:

$$0 = \gamma_h^* + n - \gamma_K^*$$

$$0 = \varphi(g - \gamma_h^*)$$

Cuya solución es:

$$\gamma_h^* = g$$

$$\gamma_K^* = \gamma_h^* + n = g + n$$

En EE distancia a frontera constante:  $\left(\frac{A}{h}\right)^* = cte$ .

## Renta per cápita en el Estado Estacionario:

Definimos las variables:  $\tilde{y} = \frac{Y}{hN}$ ;  $\tilde{k} = \frac{K}{hN}$ 

$$\tilde{y}_{t} = \tilde{k}_{t}^{\alpha} 
\dot{\tilde{k}} = s \, \tilde{y}_{t} - (n + \delta + \gamma_{h}) \tilde{k}_{t}$$

En EE ya sabemos que  $\gamma_h = g$ , por lo que formalmente es igual al modelo de Solow:

$$\tilde{k}^* = \left[\frac{S}{n+\delta+g}\right]^{\frac{1}{1-\alpha}}; \quad \tilde{y}^* = \left[\frac{S}{n+\delta+g}\right]^{\frac{\alpha}{1-\alpha}}$$

La Renta per cápita en el Estado Estacionario será:

$$y_t^* = \tilde{y}^* h_t^*$$

pero en EE:

$$\frac{\dot{h}}{h} = g \longrightarrow h_t^* = \left[\frac{B}{g}e^{\psi u}\right]^{\frac{1}{\varphi}}A_t$$

$$y_t^* = \left[\frac{s}{n+\delta+g}\right]^{\frac{\alpha}{1-\alpha}} \left[\frac{B}{g}e^{\psi u}\right]^{\frac{1}{\varphi}}A_t$$

# Expresiones en tiempo discreto

Estado Estacionario:

$$\tilde{k}^* = \left[ \frac{S}{(1+n)(1+g) - (1-\delta)} \right]^{\frac{1}{1-\alpha}} \qquad y_{ct}^* = \left[ \frac{S}{(1+n)(1+g) - (1-\delta)} \right]^{\frac{\alpha}{1-\alpha}} h_t$$

$$\left(\frac{h}{A}\right)^* = \left[\frac{B}{g}e^{\psi u}\right]^{\frac{1}{\varphi}}$$

## Dinámica:

$$\tilde{k}_{t}(1+n)(1+\gamma_{h}) = s\tilde{k}^{\alpha}_{t-1} + (1-\delta)\tilde{k}_{t-1}$$

$$h_{t} = h_{t-1}(1+Be^{\psi u}\left(\frac{A_{t-1}}{h_{t-1}}\right)^{\varphi})$$

(jojo! Yh sólo es igual a g en EE)

# Para el Ejercicio 3 de la Tarea 4

$$\ln \frac{y_1}{y_2} = \frac{\alpha}{1 - \alpha} \ln \frac{s_1}{s_2} + \ln \frac{h_1}{h_2}$$

$$\ln \frac{h_1}{h_2} = \frac{\psi}{\varphi} (u_1 - u_2); \quad cuando \varphi comun$$

$$\ln \frac{h_1}{h_2} = \ln \frac{B}{g} \left( \frac{1}{\varphi_1} - \frac{1}{\varphi_2} \right) + \psi \left( \frac{u_1}{\varphi_1} - \frac{u_2}{\varphi_2} \right); \quad cuando \varphi \text{ diferente}$$