

## Log-linearizace

(Log) linearizace  $\Rightarrow$  Taylorův rozvoj 1. řádu. Funguje všude, ale někdy zbytečně moc složité. Linearizace a log-linearizace (více méně to stejné).

### Uhligova metoda log-linearizace

Pravidla a definice:

$$\hat{x} = \ln X_t - \ln \bar{X}$$

Proměnná  $\hat{x}$  je logaritmická odchylka (diference) veličiny  $X_t$  od steady-statové hodnoty  $\bar{X}$ . Tedy přibližně procentní odchylka. Původní proměnnou můžeme rozložit

$$X_t = \bar{X} e^{\hat{x}_t}$$

Protože

$$\bar{X} e^{\hat{x}_t} = \bar{X} e^{\ln X_t - \ln \bar{X}} = \bar{X} e^{\ln(X_t/\bar{X})} = \bar{X} \frac{X_t}{\bar{X}} = X_t$$

Uhligova pravidla

•

$$e^{\hat{x}_t + a\hat{y}_t} \approx 1 + \hat{x}_t + a\hat{y}_t$$

•

$$\hat{x}_t \hat{y}_t \approx 0$$

•

$$E_t [a e^{\hat{x}_{t+1}}] \approx a + a E_t [\hat{x}_{t+1}]$$

Užitečné je první pravidlo. Užitečná verze posledního pravidla

$$E_t [X_{t+1}] = \bar{X} (1 + E_t [\hat{x}_{t+1}])$$

## Log-linearizovaný model

Základní (Hansenův) model s logaritmickou užitkovou funkcí (spotřeba i volný čas). Log-linearizované rovnice, kde proměnná  $\hat{x}_t = \ln x_t - \ln x$  je vyjádřena jako logaritmická odchylka od steady statu (procentní odchylka).

### Eulerova rovnice

$$\frac{1}{C_t} = \beta E_t \frac{1}{C_{t+1}} (1 + R_{t+1} - \delta)$$
$$\hat{c}_{t+1} = \hat{c}_t + \beta \bar{R} \hat{R}_{t+1}$$

### Intratemporální podmínka

$$\frac{\psi}{1 - H_t} = \frac{(1 - \alpha) \frac{Y_t}{H_t}}{C_t}$$
$$\hat{c}_t = \hat{y}_t - \frac{\hat{h}_t}{(1 - \bar{H})}$$

### Mezní produkt kapitálu

$$R_t = \alpha \frac{Y_t}{K_t}$$
$$\hat{r}_t = \hat{y}_t - \hat{k}_t$$

### Rozpočtové omezení

$$K_{t+1} = (1 - \delta)K_t - C_t + Y_t$$
$$\hat{k}_{t+1} = \frac{\bar{Y}}{\bar{K}} \hat{y}_t - \frac{\bar{C}}{\bar{K}} \hat{c}_t - (1 - \delta) \hat{k}_t$$

### Produkční funkce

$$Y_t = Z_t K_t^\alpha H_t^{1-\alpha}$$
$$\hat{y}_t = \hat{z}_t + \alpha \hat{k}_t + (1 - \alpha) \hat{h}_t$$

### Šok (proces pro TFP)

$$Z_t = \rho Z_{t-1} + \mu_t$$
$$\hat{z}_t = \rho \hat{z}_{t-1} + \epsilon_t$$