

後期 L08 演習問題

I $\alpha, \beta > 0, A > 0$ を定数として Cobb-Douglas 型関数

$$Y = F(K, L) = AK^\alpha L^\beta \quad (13)$$

と定義します.

(1) $F_{KK}, F_{KL}, F_{LK}, F_{LL}$ を求めましょう.

(2) 第 1 象限のすべての点 $(K, L) \in \mathbf{R}_{++}^2$ に対して

$$F_{KK}(K, L) < 0, \text{ かつ } \det(H(F))(K, L) > 0 \quad (14)$$

を満たす α, β の条件を求めましょう.

解答 (1)

$$F_K(K, L) = \alpha \cdot AK^{\alpha-1}L^\beta, \quad F_L(K, L) = \beta \cdot AK^\alpha L^{\beta-1}$$

から

$$F_{KK}(K, L) = \alpha(\alpha - 1) \cdot AK^{\alpha-2}L^\beta$$

$$F_{KL}(K, L) = \alpha\beta \cdot AK^{\alpha-1}L^{\beta-1}$$

$$F_{LK}(K, L) = \alpha\beta \cdot AK^{\alpha-1}L^{\beta-1}$$

$$F_{LL}(K, L) = \beta(\beta - 1) \cdot AK^\alpha L^{\beta-2}$$

となります. 一般論で成立することが分かっていますが, $F_{KL} = F_{LK}$ に注意しましょう.

(2) $\alpha \cdot AK^{\alpha-2}L^\beta > 0$ から

$$F_{KK}(K, L) < 0 \Leftrightarrow \alpha < 1$$

が分かります. 次に

$$\begin{aligned} \det(H(F))(K, L) &= F_{KK}(K, L) \cdot F_{LL}(K, L) - F_{KL}(K, L)^2 \\ &= \alpha(\alpha - 1) \cdot AK^{\alpha-2}L^\beta \cdot \beta(\beta - 1) \cdot AK^\alpha L^{\beta-2} - (\alpha\beta \cdot AK^{\alpha-1}L^{\beta-1})^2 \\ &= A^2 K^{2\alpha-2} L^{2\beta-2} \{ \alpha\beta(\alpha - 1)(\beta - 1) - \alpha^2\beta^2 \} \\ &= A^2 K^{2\alpha-2} L^{2\beta-2} \alpha\beta(1 - \alpha - \beta) \end{aligned}$$

となります. $= A^2 K^{2\alpha-2} L^{2\beta-2} > 0, \alpha\beta > 0$ から

$$\det(H(F))(K, L) > 0 \Leftrightarrow \alpha + \beta < 1$$

が分かります. 以上で求める条件は

$$\alpha < 1, \quad \alpha + \beta < 1$$

であることが分かります. この条件は

$$\alpha < 1, \quad \beta < 1, \quad \alpha + \beta < 1$$

と必要十分であることにも注意しましょう.

III 生産関数

$$f(x, y) = x^\alpha y^\beta \quad (\alpha, \beta > 0)$$

を考えます。

(1) $\det(H(f))$, f_{xx} を計算しましょう。

(2) $\alpha + \beta \neq 1$ のとき、利潤関数

$$\pi(x, y) := pf(x, y) - qx - ry$$

の停留点を求めましょう。ここでは $p, q, r > 0$ とします。

(3) $\alpha + \beta < 1$ のとき利潤を最大化する (x, y) がただ一つ存在することを示しましょう。

解答 (1)

$$\begin{aligned} f_x &= \alpha x^{\alpha-1} y^\beta \\ f_y &= \beta x^\alpha y^{\beta-1} \end{aligned}$$

から

$$\begin{aligned} f_{xx} &= \alpha(\alpha-1)x^{\alpha-2}y^\beta \\ f_{xy} &= f_{yx} = \alpha\beta x^{\alpha-1}y^{\beta-1} \\ f_{yy} &= \beta(\beta-1)x^\alpha y^{\beta-2} \end{aligned}$$

が分かります。これから

$$\begin{aligned} \det H(f) &= \begin{vmatrix} \alpha(\alpha-1)x^{\alpha-2}y^\beta & \alpha\beta x^{\alpha-1}y^{\beta-1} \\ \alpha\beta x^{\alpha-1}y^{\beta-1} & \beta(\beta-1)x^\alpha y^{\beta-2} \end{vmatrix} \\ &= x^{2\alpha-2}y^{2\beta-2} (\alpha(\alpha-1)\beta(\beta-1) - \alpha^2\beta^2) \\ &= x^{2\alpha-2}y^{2\beta-2} \alpha\beta ((\alpha-1)(\beta-1) - \alpha\beta) \\ &\quad - x^{2\alpha-2}y^{2\beta-2} \alpha\beta(1 - \alpha - \beta) \end{aligned}$$

となります。

(2) $\pi_x = \pi_y = 0$ すなわち

$$\begin{cases} p\alpha x^{\alpha-1}y^\beta - q = 0 & \dots\dots(1) \\ p\beta x^\alpha y^{\beta-1} - r = 0 & \dots\dots(2) \end{cases}$$

を解きます。これは

$$\begin{cases} x^{\alpha-1}y^\beta = \frac{q}{p\alpha} & \dots\dots(1)' \\ x^\alpha y^{\beta-1} = \frac{r}{p\beta} & \dots\dots(2)' \end{cases}$$

と必要十分です。(1)'/(2)' から

$$x^{-1}y = \frac{q}{r} \cdot \frac{\beta}{\alpha} \quad \text{従って} \quad y = \frac{q}{r} \cdot \frac{\beta}{\alpha} x$$

となりますが、これを (1)' に代入すると

$$x^{\alpha-1} \left(\frac{q}{r} \cdot \frac{\beta}{\alpha} \right)^\beta x^\beta = \frac{q}{p\alpha}$$

から

$$\begin{aligned} x^{\alpha+\beta-1} &= \frac{q}{p\alpha} \cdot \frac{r^\beta}{q^\beta} \cdot \frac{\alpha^\beta}{\beta^\beta} \\ &= \left(\frac{\alpha}{q} \right)^{\beta-1} \left(\frac{r}{\beta} \right)^\beta \cdot \frac{1}{p} \end{aligned}$$

から

$$x = \left(\frac{\alpha}{q} \right)^{\frac{\beta-1}{\alpha+\beta-1}} \left(\frac{r}{\beta} \right)^{\frac{\beta}{\alpha+\beta-1}} \cdot \left(\frac{1}{p} \right)^{\frac{1}{\alpha+\beta-1}}$$

同様に

$$y = \left(\frac{q}{\alpha} \right)^{\frac{\alpha}{\alpha+\beta-1}} \left(\frac{r}{\beta} \right)^{\frac{\alpha-1}{\alpha+\beta-1}} \cdot \left(\frac{1}{p} \right)^{\frac{1}{\alpha+\beta-1}}$$

となります。

(3) $\alpha + \beta < 1$ のとき $\alpha, \beta > 0$ から $\alpha, \beta < 1$ が従いますから

$$\pi_{xx} = pf_{xx}f_{xx} = p\alpha(\alpha-1)x^{\alpha-2}y^\beta < 0$$

が常に成立します。さらに

$$\begin{aligned} \det(H(\pi)) &= \begin{vmatrix} pf_{xx} & pf_{xy} \\ pf_{yx} & pf_{yy} \end{vmatrix} = p^2 \det(H(f)) \\ &= p^2 \alpha\beta(1 - \alpha - \beta)x^{2\alpha-2}y^{2\beta-2} > 0 \end{aligned}$$

となります。従って (2) で求めた停留点を (x_0, y_0) とすると

$$\pi(x, y) < \pi(x_0, y_0) \quad ((x, y) \in \mathbf{R}_{++}^2, (x, y) \neq (x_0, y_0))$$

が成立します。

III 生産関数 $f(x, y) = x^{\frac{1}{3}}y^{\frac{1}{3}}$ に対する利潤関数

$$\pi(x, y) = pf(x, y) - qx - ry$$

を最大化して生産要素需要関数

$$x(p, q, r) = \frac{p^3}{27q^2r}, \quad y(p, q, r) = \frac{p^3}{27qr^2}$$

を求めました。利潤関数

$$\Pi(p, q, r) = \pi(x(p, q, r), y(p, q, r))$$

生産物供給関数

$$z(p, q, r) = f(x(p, q, r), y(p, q, r))$$

を定義すると

$$z(p, q, r) = \frac{\partial \Pi}{\partial p}, \quad x(p, q, r) = -\frac{\partial \Pi}{\partial q}, \quad y(p, q, r) = -\frac{\partial \Pi}{\partial r}$$

が成立することを、具体的に両辺を計算することで示しましょう。

解答

$$\begin{aligned} \Pi(p, q, r) &= r \cdot \left(\frac{p^3}{27q^2r} \right)^{\frac{1}{3}} \left(\frac{p^3}{27qr^2} \right)^{\frac{1}{3}} - q \cdot \frac{p^3}{27q^2r} - r \cdot \frac{p^3}{27qr^2} \\ &= \frac{p^3}{9qr} - \frac{p^3}{27r} - \frac{p^3}{27qr} \\ &= \frac{p^3}{27qr} \\ z(p, q, r) &= \left(\frac{p^3}{27q^2r} \right)^{\frac{1}{3}} \left(\frac{p^3}{27qr^2} \right)^{\frac{1}{3}} = \frac{p^2}{9qr} \end{aligned}$$

となります。これから

$$\begin{aligned} \frac{\partial \Pi}{\partial p} &= \frac{3p^2}{27qr} = \frac{p^2}{9qr} = z(p, q, r) \\ \frac{\partial \Pi}{\partial q} &= -\frac{p^3}{27q^2r} = -x(p, q, r) \\ \frac{\partial \Pi}{\partial r} &= -\frac{p^3}{27qr^2} = -y(p, q, r) \end{aligned}$$

と Hotelling の補題が成立することが分かります。

IV $\alpha, \beta > 0, \rho > 0$ を定数として CES 関数を

$$Y = F(K, L) = (\alpha K^\rho + \beta L^\rho)^{\frac{1}{\rho}} \quad (15)$$

と定義します. (1) $\log F(K, L)$ を K, L で微分して $F_K(K, L), F_L(K, L)$ を求めましょう.

(2) $F(K, L)$ が Euler の等式

$$K \cdot F_K(K, L) + L \cdot F_L(K, L) = F(K, L) \quad (16)$$

を満たすことを示しましょう.

解答 (1)

$$\log F(K, L) = \frac{1}{\sigma} \cdot \log(\alpha K^\sigma + \beta L^\sigma)$$

の両辺を K, L で偏微分すると

$$\begin{aligned} \frac{F_K(K, L)}{F(K, L)} &= \frac{1}{\sigma} \cdot \frac{\sigma \alpha K^{\sigma-1}}{\alpha K^\sigma + \beta L^\sigma} = \frac{\alpha K^{\sigma-1}}{\alpha K^\sigma + \beta L^\sigma} \\ \frac{F_L(K, L)}{F(K, L)} &= \frac{1}{\sigma} \cdot \frac{\sigma \beta L^{\sigma-1}}{\alpha K^\sigma + \beta L^\sigma} = \frac{\beta L^{\sigma-1}}{\alpha K^\sigma + \beta L^\sigma} \end{aligned}$$

となります. これから

$$\begin{aligned} F_K(K, L) &= \frac{\alpha K^{\sigma-1}}{\alpha K^\sigma + \beta L^\sigma} \cdot F(K, L) \\ F_L(K, L) &= \frac{\beta L^{\sigma-1}}{\alpha K^\sigma + \beta L^\sigma} \cdot F(K, L) \end{aligned}$$

となります.

(2)(1) の最後の 2 式にそれぞれ K と L を掛けて加えると

$$K \cdot F_K(K, L) + L \cdot F_L(K, L) = \frac{\alpha K^\sigma + \beta L^\sigma}{\alpha K^\sigma + \beta L^\sigma} \cdot F(K, L) = F(K, L)$$

から $F(K, L)$ が Euler の等式を満たすことが分かります.

V $p, q, r > 0$ とします. 生産関数

$$f(x, y) = x^{\frac{1}{3}} y^{\frac{1}{2}}$$

に対して利潤関数

$$\pi(x, y) = r f(x, y) - px - qy$$

を考えます. $\pi(x, y)$ の停留点を求めましょう.

解答

を偏微分すると

$$\pi(x, y) = r x^{\frac{1}{3}} y^{\frac{1}{2}} - px - qy$$

$$\pi_x = \frac{r}{3} \cdot x^{-\frac{2}{3}} y^{\frac{1}{2}} - p = 0, \quad \pi_y = \frac{r}{3} \cdot x^{\frac{1}{3}} y^{-\frac{1}{2}} - q = 0$$

となります。これは整理すると

$$x^{-\frac{2}{3}}y^{\frac{1}{2}} = \frac{3p}{r} \quad (1)$$

$$x^{\frac{1}{3}}y^{-\frac{1}{2}} = \frac{2q}{r} \quad (2)$$

となります。 (1) × (2) から

$$x^{-\frac{1}{3}} = \frac{6pq}{r^2} \quad \text{従って} \quad x = \frac{r^6}{2^3 3^3 p^3 q^3}$$

となります。さらに

$$y^{\frac{1}{2}} = x^{\frac{2}{3}} \frac{3p}{r} = \frac{r^3}{12pq^2} \quad \text{従って} \quad y = \frac{r^6}{144p^2q^4}$$

となります。

VI 以下の関数が第 1 象限 \mathbf{R}_{++}^2 上で Euler 方程式を満たすことを示しましょう。

(1) $u(x, y) = \sqrt{x^2 + y^2}$, (2) $u(x, y) = x^{\frac{1}{3}}y^{\frac{2}{3}}$

解答 (1)

$$u_x = \frac{1}{2} \cdot \frac{2x}{\sqrt{x^2 + y^2}} = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}}$$

$$u_y = \frac{1}{2} \cdot \frac{2y}{\sqrt{x^2 + y^2}} = \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}}$$

となりますから

$$\begin{aligned} xu_x + yu_y &= \frac{x^2}{\sqrt{x^2 + y^2}} + \frac{y^2}{\sqrt{x^2 + y^2}} \\ &= \frac{x^2 + y^2}{\sqrt{x^2 + y^2}} = \sqrt{x^2 + y^2} = u \end{aligned}$$

となりますから $u(x, y)$ は Euler の等式を満たすことが分かります。

(2)

$$u_x = \frac{1}{3}x^{-\frac{2}{3}}y^{\frac{2}{3}}, \quad u_y = \frac{2}{3}x^{\frac{1}{3}}y^{-\frac{1}{3}}$$

から

$$\begin{aligned} xu_x + yu_y &= \frac{1}{3}x^{\frac{1}{3}}y^{\frac{2}{3}} + \frac{2}{3}x^{\frac{1}{3}}y^{\frac{2}{3}} \\ &= x^{\frac{1}{3}}y^{\frac{2}{3}} = u \end{aligned}$$

となりますから $u(x, y)$ は Euler の等式を満たすことが分かります。

VII $\alpha, \beta > 0, \rho > 0$ を定数として CES 関数を

$$Y = F(K, L) = (\alpha K^\rho + \beta L^\rho)^{\frac{1}{\rho}} \quad (17)$$

と定義します。(1) $\log F(K, L)$ を K, L で微分して $F_K(K, L), F_L(K, L)$ を求めましょう。

(2) $F(K, L)$ が Euler の等式

$$K \cdot F_K(K, L) + L \cdot F_L(K, L) = F(K, L) \quad (18)$$

を満たすことを示しましょう。

解答 (1)

$$\log F(K, L) = \frac{1}{\rho} \cdot \log(\alpha K^\rho + \beta L^\rho)$$

の両辺を K, L で偏微分すると

$$\frac{F_K(K, L)}{F(K, L)} = \frac{1}{\sigma} \cdot \frac{\sigma \alpha K^{\sigma-1}}{\alpha K^{\sigma} + \beta L^{\sigma}} = \frac{\alpha K^{\sigma-1}}{\alpha K^{\sigma} + \beta L^{\sigma}}$$

$$\frac{F_L(K, L)}{F(K, L)} = \frac{1}{\sigma} \cdot \frac{\sigma \beta L^{\sigma-1}}{\alpha K^{\sigma} + \beta L^{\sigma}} = \frac{\beta L^{\sigma-1}}{\alpha K^{\sigma} + \beta L^{\sigma}}$$

となります。これから

$$F_K(K, L) = \frac{\alpha K^{\sigma-1}}{\alpha K^{\sigma} + \beta L^{\sigma}} \cdot F(K, L)$$

$$F_L(K, L) = \frac{\beta L^{\sigma-1}}{\alpha K^{\sigma} + \beta L^{\sigma}} \cdot F(K, L)$$

となります。

(2)(1) の最後の 2 式にそれぞれ K と L を掛けて加えると

$$K \cdot F_K(K, L) + L \cdot F_L(K, L) = \frac{\alpha K^{\sigma} + \beta L^{\sigma}}{\alpha K^{\sigma} + \beta L^{\sigma}} \cdot F(K, L) = F(K, L)$$

から $F(K, L)$ が Euler の等式を満たすことが分かります。

VIII(1) 要素需要関数 $x(p, q, r), y(p, q, r)$ を求めた状況において

$$\begin{cases} r f_x(x(p, q, r), y(p, q, r)) - p = 0 & \cdots (1) \\ r f_y(x(p, q, r), y(p, q, r)) - q = 0 & \cdots (2) \end{cases}$$

の両辺を r で偏微分して $\frac{\partial x}{\partial r}, \frac{\partial y}{\partial r}$ を求めましょう。

(2)

$$z(p, q, r) := f(x(p, q, r), y(p, q, r))$$

に対して $\frac{\partial z}{\partial r}$ を求めて

$$\frac{\partial z}{\partial r} > 0$$

であることを示しましょう。ここでは任意の $P \in \mathbf{R}_{++}^2$ に対して $f_x(P) \neq 0$ または $f_y(P) \neq 0$ が成立することを仮定します。

(3) $x(p, q, r), y(p, q, r)$ が 0 次同次関数であることを Euler 方程式を用いて示しましょう。

(4) 問題 II における $x(p, q, r), y(p, q, r)$ の価格弾力性を一般的に考えます。

$$\epsilon_{11} + \epsilon_{12} + \epsilon_{13} = 0, \quad \epsilon_{21} + \epsilon_{22} + \epsilon_{23} = 0$$

を示しましょう。

IX 生産関数 $f(x, y) = x^{\frac{1}{3}}y^{\frac{1}{3}}$ に対して要素需要関数 $x(p, q, r)$, $y(p, q, r)$ の価格弾力性を次のように定義します.

$$\begin{array}{lll} \epsilon_{11} = \frac{p}{x} \cdot \frac{\partial x}{\partial p} & \epsilon_{12} = \frac{q}{x} \cdot \frac{\partial x}{\partial q} & \epsilon_{13} = \frac{r}{x} \cdot \frac{\partial x}{\partial r} \\ \epsilon_{21} = \frac{p}{y} \cdot \frac{\partial y}{\partial p} & \epsilon_{22} = \frac{q}{y} \cdot \frac{\partial y}{\partial q} & \epsilon_{23} = \frac{r}{y} \cdot \frac{\partial y}{\partial r} \end{array}$$

を計算しましょう.