## 附录 1: 含有"玩中学"效应经济增长系统的稳定性证明

考虑一个具有 2 个控制变量和 2 个状态变量的一般动态问题,选择控制变量最大化。

令 $L(c,\theta,\rho,t) = \frac{c^{1-\theta}-1}{1-\theta}e^{-\rho t}$ ,则效用函数受约束于(3.2)式和(3.3)式子,给定初始条件 $k(0) \ge 0, h(0) \ge 0$ ,则原汉密尔顿函数变为:

$$H(k,h,v,\mu,c,l,t) = L(c,\theta,\rho,t) + v\dot{k} + \mu\dot{h} \qquad (A.1)$$

根据(3.1)式、(3.5)式及(3.6)式可以很容易看出,其中的生产函数和效用函数都是严格凹函数,因此满足充分条件。那么满足稳态均衡条件和两个横截面条件等多个条件的( $\mathbf{k}^*,\mathbf{h}^*,\mathbf{l}^*,\mathbf{c}^*$ )和  $\mathbf{v}^*>0$  是最优化问题的极大值。

将状态方程根据(3.2)式、(3.3)式写成约束方程的形式,即有:

应用拉格朗日乘子法,构造增广泛函:

$$\mathbf{J}' = \int_0^{t_f} \left\{ L\left(\mathbf{c}, \theta, \rho, t\right) + v^T(t) \left(\mathbf{y} - \mathbf{c} - \dot{\mathbf{k}}\right) + \mu^T(t) \left(\mathbf{f}(\mathbf{h}, \mathbf{l}, \delta, \gamma, t) - \dot{\mathbf{h}}\right) \right\} dt, \quad \mathbf{t}_f \to \infty = 0 \quad (\mathbf{A}.2)$$

将汉密尔顿函数(A.1)式带入(A.2)式可得:

$$J' = \int_{0}^{t_f} \{ H(k, h, v, \mu, c, l, t) - v^{T}(t) \dot{\mathbf{k}} - \mu^{T}(t) \dot{\mathbf{h}} \} dt , \qquad (A.3)$$

对上述(A.3)式子右边后两项k和h做分部积分可得:

$$\int_{0}^{t_f} -v^T(t) \dot{\mathbf{k}} dt = \int_{0}^{t_f} \dot{\mathbf{v}}^T k dt - v^T k \Big|_{0}^{t_f}$$
 (A.4)

$$\int_{0}^{t_{f}} -\mu^{T}(t)\dot{h}dt = \int_{0}^{t_{f}} \dot{\mu}^{T}hdt -\mu^{T}h\Big|_{0}^{t_{f}}$$
 (A.5)

将(A.4)及(A.5)式子代入(A.3)式子可得:

$$\mathbf{J}' = \left\{ \int_{0}^{t_f} H(k, h, v, \mu, c, l, t) + \dot{v}^T k + \dot{\mu}^T h \right\} dt - v^T k \Big|_{0}^{t_f} - \mu^T h \Big|_{0}^{t_f} , \qquad (A.6)$$

设 c(t),l(t), k(t),h(t) 相 对 于 最 优 控 制  $c^*(t)$ ,  $l^*(t)$  的 变 分 为  $\delta c(t),\delta l(t),\delta k(t),\delta h(t)$ , 计算由 $\delta c(t),\delta l(t),\delta k(t),\delta h(t)$ 引起y的变分为:

$$\delta \mathbf{J}' = \int_{0}^{t_{f}} \left\{ \left( \delta c \right)^{T} \left[ \frac{\partial H}{\partial c} \right] + \left( \delta l \right)^{T} \left[ \frac{\partial H}{\partial l} \right] + \left( \delta k \right)^{T} \left[ \frac{\partial H}{\partial k} + \dot{v}^{T} \right] + \left( \delta h \right)^{T} \left[ \frac{\partial H}{\partial h} + \dot{\mu}^{T} \right] \right\} dt - \left( \delta k \right)^{T} \mathbf{v} \Big|_{0}^{t_{f}} - \left( \delta h \right)^{T} \mathbf{\mu} \Big|_{0}^{t_{f}}$$

使得」了取极值的必要条件为:对任意的 $\delta c(t)$ , $\delta l(t)$ , $\delta k(t)$ , $\delta h(t)$ ,都有 $\delta J=0$ 成立。因此可以得到泛函唯一极值的必要条件为:

$$\begin{cases}
c^{-\theta} - ve^{\rho t} = 0 \\
\frac{v}{\mu} - \left(\frac{\gamma}{l} + \frac{1 - \gamma}{1 - l}\right) \dot{h} \frac{l}{(\alpha - 1)y} = 0 \\
\frac{\dot{v}}{v} + \frac{y}{k} \alpha = 0 \\
\frac{\dot{\mu}}{\mu} + \frac{v}{\mu} \frac{y}{h} (1 - \alpha) + \delta l^{\gamma} (1 - \gamma)^{1 - \gamma} \\
\lim_{l \to \infty} \left(e^{-\rho t} \nu k\right) = 0 \\
\lim_{l \to \infty} \left(e^{-\rho t} \mu h\right) = 0
\end{cases}$$
(A.7)

上述(A.7)式子前四个条件即为稳态均衡条件,后两个式子即为横截面条件。应用上述条件即可求解到具有存在性和唯一性的最优稳态解。

经过最优化计算可得稳态经济增长路径(如正文的 3.6-3.7 式):

$$g_h = g_c * \frac{1-\alpha}{1+\beta-\alpha} = \frac{1-\alpha}{1+\beta-\alpha} \frac{1}{\theta} [\delta(1-l)l^{\gamma} - (\rho-\lambda)]$$
$$g_y *= g_c *= g_k *= \frac{1}{\theta} [\delta(1-l)l^{\gamma} - (\rho-\lambda)]$$

附表 1

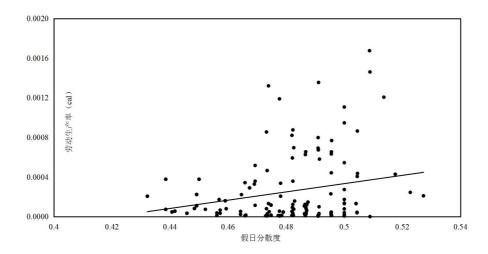
## 对解释变量的内生性豪斯曼检验

解释变量	(b)	(B)	(b-B)	sqrt(diag(V_b-V_B))
	iv	ols	Difference	S.E.
假日分散度	3.3357	3.4882	-0.1524	_
受教育程度	-2.0508	-0.2265	-1.8243	0.1531
Log (寿命预期)	1.3155	0.9186	0.3968	_
专利申请总数	0.0001	0.0001	5.68e-06	_
Log (GDP)	0.0589	0.0753	-0.0164	0.0035
Log(出生率)	1.0209	0.9322	0.0886	0.0305
通货膨胀率	-0.0090	-0.0093	0.0004	_
进出口贸易总额	1.44e-13	9.01e-14	5.42e-14	
chi2(9)	$(b-B)'[(V_b-V_B)^{-1}](b-B)=86.28$			
Prob>chi2	0.0000			

## 杜宾—吴—豪斯曼检验(DWH)

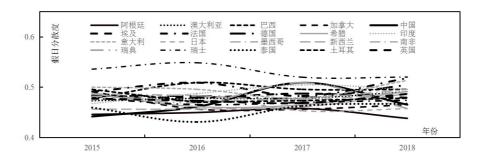
Durbin (score) chi2(2) = 19.3621 (p = 0.0001)

Wu-Hausman F(2,254) = 9.8891 (p = 0.0001)

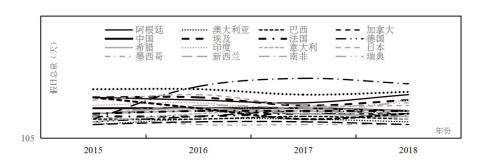


附图 1 世界主要国家的劳动生产率和假日分散度关系散点图

数据来源: 世界银行 Barro-Lee 数据库,代表年份为 2018 年。



附图 2 世界主要国家的假日分散度变化程度



附图 3 世界主要国家的假日总量变化程度