

# Econometria II

## Part 4: Autocorrelació

Riste Gjorgjiev  
[pareto.uab.es/~rgjorgjiev/econ\\_cat](http://pareto.uab.es/~rgjorgjiev/econ_cat)

Lorenzo Burlon  
[idea.uab.es/lburlon/teaching\\_econometria2.html](http://idea.uab.es/lburlon/teaching_econometria2.html)

Universitat Autònoma de Barcelona

L'objectiu d'aquest tema és poder contestar les següents preguntes

- Què és l'Autocorrelació
- Quins són els seus efectes al MQO
- Què són sèries temporals
- Com podem detectar l'autocorrelació
- Què podem fer per evitar els efectes negatius

Un dels supòsits del MLG és  $cov(u_i, u_j) = 0, i \neq j$

- les pertorbacions no són correlacionades

Què vol dir aquest supòsit en les regressions següents:

- producció sobre capital i treball (dades temporals)
- gastes en consum sobre ingrès (dades transversals)

En el cas contrari, diem que hi ha autocorrelació

### Definició

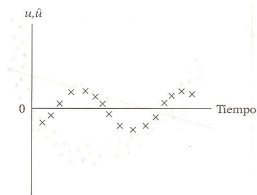
*L'existència de correlació entre les pertorbacions d'un model,*

$$cov(u_i, u_j) \neq 0$$

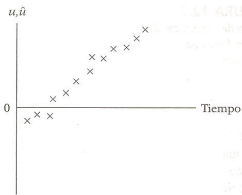
*es diu autocorrelació*

Què vol dir l'autocorrelació en els exemples anteriors?

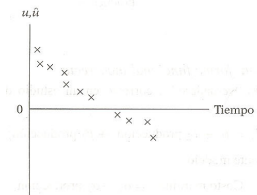
## Exemples de pertorbacions correlacionades



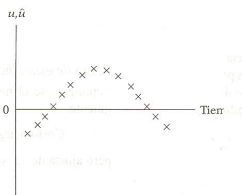
a)



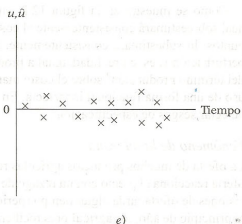
b)



c)



d)



e)

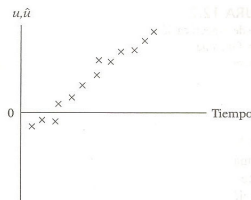
# Raons per l'autocorrelació

- inèrcia de les variables econòmiques
- errors d'especificació: exclusió de variables

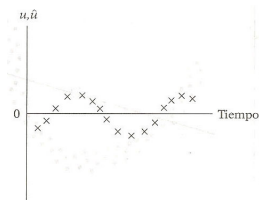
fer la regressió  $Y = \beta_1 + \beta_2 X_2 + \nu$ , quan

$$Y = \beta_1 + \beta_2 X_2 + \beta_3 X_3 + u$$

- aquí  $\nu = \beta_3 X_3 + u$
- segons dels valors de la variable  $X_3$ ,  $\nu$  podrà tenir una forma com els gràfics anteriors. Per exemple, quan serien com els següents:



b)

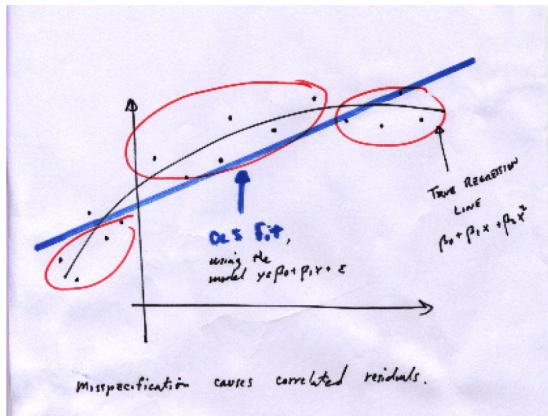


a)

- errors d'especificació: forma funcional incorrecta  
fer la regressió  $Y = \beta_1 + \beta_2 X + \nu$ , quan

$$Y = \beta_1 + \beta_2 X + \beta_3 X^2 + u$$

aquí tenim les següents pertorbacions



- l'efecte de teranyina

- les empreses decideixen per l'oferta d'un producte segons el preu del mateix en el període anterior

$$Q_t = \beta_1 + \beta_2 P_{t-1} + u$$

- transformació de les dades

el model  $Y_t = \beta_1 + \beta_2 X_t + u_t$  en el període anterior és

$$Y_{t-1} = \beta_1 + \beta_2 X_{t-1} + u_{t-1}$$

si fem una regressió utilitzant les primeres diferències  $\Delta$ ,

$$\Delta Y_t = \beta_2 \Delta X_t + \Delta u_t = \beta_2 \Delta X_t + \nu_t \quad (1)$$

les pertorbacions  $\nu_t$  en l'equació (1) són correlacionades. Per què?

## Exemples de pertorbacions correlacionades

Com podem generar una sèrie correlacionada,  $u_t = u_{t-1} + v$

```
nulldata 100
```

```
series v=normal()*1
```

```
series u=0
```

```
series u=u(-1)+v
```



# Implicacions a l'estimador MQO

Imaginem que el model

$$Y = \beta_1 + \beta_2 X_2 + \dots + \beta_k X_k + u$$

compleix tots els supòsits del MLG, menys el de pertorbacions no correlacionades

$$\text{cov}(u_t, u_s) = \sigma_{ts} \quad (\text{quan seria } \text{cov}(u_s, u_t)?)$$

Calculem l'esperança i la variància del  $\hat{\beta}_{MQO}$

- $E(\hat{\beta}_{MQO}) = \beta$
- $\text{var}(\hat{\beta}_{MQO}) = \sigma^2 (X'X)^{-1} X' E(uu') X (X'X)^{-1}$

$$\Sigma = E(uu') = \begin{pmatrix} \sigma^2 & \sigma_{12} & \dots & \sigma_{1k} \\ \sigma_{21} & \sigma^2 & \dots & \sigma_{2k} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ \sigma_{k1} & \sigma_{k2} & \dots & \sigma^2 \end{pmatrix}$$

- $var(\hat{\beta}_{MQO}) = \sigma^2(X'X)^{-1}X'\Sigma X(X'X)^{-1}$
- en canvi, quan  $cov(u_t, u_s) = 0$ ,  $var(\hat{\beta}_{MQO}) = \sigma^2(X'X)^{-1}$
- $\hat{\beta}_{MQO} \sim N(\beta, var(\hat{\beta}))$

Aleshores:

- $\frac{SQR}{T-k}(X'X)^{-1}$  no és un estimador de  $var(\hat{\beta}_{MQO})$
- els mètodes habituals per fer contrastes no són aplicables

## Problemes?

- fins aquest punt, no podem estimar la variància del  $\hat{\beta}_{MQO}$
- no podem fer cap contraste

Els problemes anteriors apareixen per la matriu  $\Sigma$ . No tenim gens informació sobre les seves elements. Doncs,

- per poder estimar la variància del  $\hat{\beta}_{MQO}$ , tant com
- introduir el millor estimador sense biaix per un model amb autocorrelació,

necessitem un altre supòsit sobre el tipus d'autocorrelació de les pertorbacions

Introduïm unes sèries temporals amb les seves propietats

# Sèries Temporals

## Definició

*Un procés estocàstic és una seqüència de variables aleatòries.*

- Utilitzem les lletres minúscules per les variables aleatòries,  $u$ ,  $v$ ,  $w$

## Definició

*La realització d'una variable aleatoria durant el temps representa una sèrie temporal*

- L'index de cada variable representa el temps quan s'hagi realitzat,  $u_t$ ,  $v_{t-1}$ ,  $w_1$

Si  $\{u_t\}_t$  és una sèrie temporal, utilitzem la següent notació

- $E(u_t) = \mu_t$
- $var(u_t) = \gamma_{t,t}$
- $cov(u_t, u_s) = E[(u_t - E(u_t))(u_s - E(u_s))]^1 = \gamma_{t,s}$

## Definició

*Un procés estocàstic  $u$  és estacionari, si*

- $\mu_t, \gamma_{t,t}$  i  $\gamma_{t,s}$  existeixen per tots els  $t$
- $\mu_t$  i  $\gamma_{t,t}$  són independents del  $t$
- $\gamma_{t,s}$  només depèn de  $|t - s|$  però no del  $t$

Per un procés estacionari, escrivim,  $\mu_t = \mu$ ,  $\gamma_{t,t} = \gamma_0$  i  $\gamma_{t,s} = \gamma_k$ , on  $k = |t - s|$  i definim la seva funció de correlació

- $corr(u_t, u_s) = \frac{cov(u_t, u_s)}{\sqrt{var(u_t)var(u_s)}} = \frac{\gamma_{t,s}}{\sqrt{\gamma_{t,t}\gamma_{s,s}}} = \frac{\gamma_k}{\gamma_0} = \rho_k$

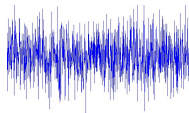
<sup>1</sup>recordeu que  $E[(u_t - E(u_t))(u_s - E(u_s))] = E(u_t u_s) - E(u_t)E(u_s)$

## Exemple d'un procés estacionari

El procés estocàstic  $\epsilon_t$  es diu **soroll blanc** amb variància  $\sigma^2$  si  $\epsilon_t$  és un procés estacionari amb

- $E(\epsilon_t) = 0, \forall t$
- $var(\epsilon_t) = \sigma_\epsilon^2, \forall t$
- $cov(\epsilon_t, \epsilon_{t-k}) = 0, \forall k \neq 0$

Exemple d'una realització d'un soroll blanc



Quins problemes tindríem si un soroll blanc representés les pertorbacions d'un model?

# Exercici 1

Analitzar si els processos són estacionaris, i en el cas positiu, determinar la esperança, variància i covariància:

- 1  $\nu_t = \epsilon_{1t} + t\epsilon_{2t}$ , on  $\epsilon_{1t}$  i  $\epsilon_{2t}$  són sorolls blancs independents
- 2  $z_t = \beta_1 + \beta_2 t + \delta_t$ , on  $\delta_t$  és un soroll blanc
- 3  $\omega_t = z_t - z_{t-1}$ ,  $z_t$  de l'apartat anterior

## Exercici 2

$y_t = z + \epsilon_t$ , on  $\epsilon_t$  és un soroll blanc amb variància  $\sigma_\epsilon^2$ .  $z$  no canvia amb el temps,  $E(z) = 0$ ,  $\text{var}(z) = \sigma_z^2$  i no està correlacionada amb  $\epsilon_t$ . V o F

- 1  $y_t$  és estacionari
- 2  $\rho_k = \text{corr}(y_t, y_{t-k})$  disminueix amb  $k$



## 1. Sèries Autoregressius, (AR)

Per una sèrie temporal  $u_t$  diem que és autoregressiu d'ordre  $p$ , AR( $p$ ) si

$$u_t = c + \phi_1 u_{t-1} + \phi_2 u_{t-2} + \dots + \phi_p u_{t-p} + \epsilon_t$$

on  $c, \phi_1, \dots, \phi_p$  són constants i  $\{\epsilon_t\}$  és un soroll blanc. En particular, un procés  $u_t$  és AR(1),

$$u_t = c + \phi_1 u_{t-1} + \epsilon_t$$

El paràmetre  $\phi$  es diu el coeficient de correlació.  
Mirem a les propietats d'un procés AR(1)

Un procés  $u_t$  es pot escriure com

- $u_t = c + \phi u_{t-1} + \epsilon_t = c + \phi(c + \phi u_{t-2} + \epsilon_{t-1}) + \epsilon_t = c(1 + \phi) + \phi^2 u_{t-2} + \epsilon_t + \phi \epsilon_{t-1}$
- si seguíssim fer les mateixes substitucions  $T - 1$  vegades, tindríem
- $u_t = c(1 + \phi + \dots + \phi^{T-1}) + \phi^T u_{t-T} + \epsilon_t + \phi \epsilon_{t-1} + \dots + \phi \epsilon_{t-(T-1)}$
- que també es pot escriure com

$$u_t = c \sum_{i=0}^{T-1} \phi^i + \sum_{i=0}^{T-1} \phi^i \epsilon_{t-i} + \phi^T u_{t-T}$$

Si  $|\phi| < 1$ , quan  $T \rightarrow \text{inf}$ ,  $\phi^T u_{t-T} \rightarrow 0$ , doncs

$$u_t = c \sum_{i=0}^{\infty} \phi^i + \sum_{i=0}^{\infty} \phi^i \epsilon_{t-i} = \frac{c}{1 + \phi} + \sum_{i=0}^{\infty} \phi^i \epsilon_{t-i} \quad (2)$$

A partir de l'equació (2) podem derivar les expressions de l'esperança, variància i covariància del procés AR(1)

- $\mu_t = E(u_t) = E\left(\frac{c}{1+\phi} + \sum_{i=0}^{\infty} \phi^i \epsilon_{t-i}\right) = \frac{c}{1+\phi} + \sum_{i=0}^{\infty} \phi^i E(\epsilon_{t-i}) = \frac{c}{1+\phi}$
- $\gamma_{t,t} = \text{var}(u_t) = \text{var}\left(\sum_{i=0}^{\infty} \phi^i \epsilon_{t-i}\right) = \sum_{i=0}^{\infty} \phi^{2i} \text{var}(\epsilon_{t-i})$ 
  - $= \sigma_{\epsilon}^2 \sum_{i=0}^{\infty} \phi^{2i} = \frac{\sigma_{\epsilon}^2}{1-\phi^2}$
- $\gamma_{t,t-k} = \text{cov}(u_t, u_{t-k}) = \text{cov}\left(\sum \phi^i \epsilon_{t-i}, \sum \phi^i \epsilon_{t-k-i}\right)$

recordem que  $\epsilon_t$  és soroll blanc,  $\text{cov}(\epsilon_t, \epsilon_{t-k}) = 0$ , per  $k \neq 0$

- $\text{cov}(u_t, u_{t-k}) = \text{cov}\left(\phi^k \sum \phi^i \epsilon_{t-k-i}, \sum \phi^i \epsilon_{t-k-i}\right) = \phi^k \text{var}(u_{t-k}) = \phi^k \frac{\sigma_{\epsilon}^2}{1-\phi^2}$

Doncs, per un procés AR(1), sabem que  $\mu_t = \frac{c}{1+\phi}$ ,  $\gamma_{t,t} = \frac{\sigma_{\epsilon}^2}{1+\phi^2}$  i

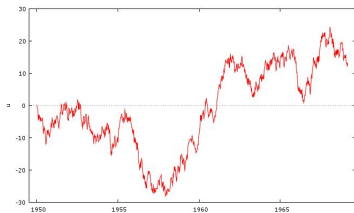
$$\gamma_{t,s} = \phi^{t-s} \frac{\sigma_{\epsilon}^2}{1+\phi^2}$$

$\Rightarrow$  AR(1) és un procés estacionari si  $|\phi| < 1$

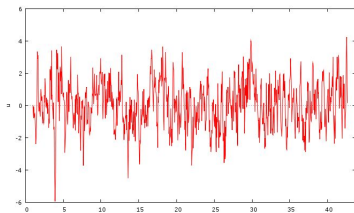
La funció de correlació és

$$\rho_k = \text{corr}(u_t, u_{t-k}) = \frac{\gamma_k}{\gamma_0} = \phi^k$$

Mirem al gràfic del procés AR(1) utilitzat abans,  $u_t = 1 * u_{t-1} + \nu$



És estacionari? Si  $\rho = 0.7$ , el gràfic serà



## 2. Sèries Mitjana Mòbil, (MA)

Per una sèrie temporal  $u_t$  diem que és mitjana mòbil d'ordre  $q$ , MA( $q$ ) si

$$u_t = c + \epsilon_t - \theta_1\epsilon_{t-1} - \theta_2\epsilon_{t-2} - \dots - \theta_q\epsilon_{t-q}$$

on  $c, \theta_1, \dots, \theta_q$  són constants i  $\{\epsilon_t\}$  és un soroll blanc. En particular, un procés  $u_t$  és MA(1),

$$u_t = c + \epsilon_t - \theta\epsilon_{t-1}$$

Com en el cas amb AR(1), derivar les expressions de l'esperança, variància i covariància del procés MA(1)

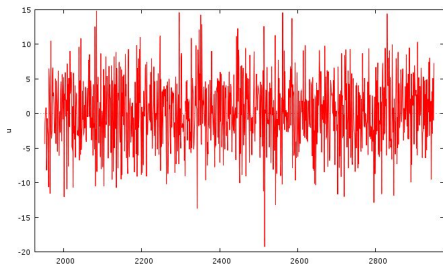
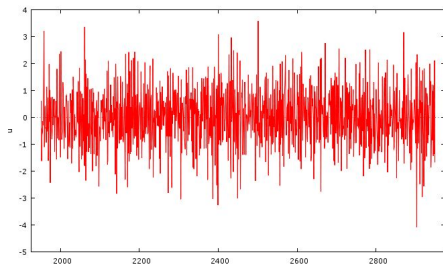
- $\mu_t = E(u_t) = E(c + \epsilon_t - \theta\epsilon_{t-1}) = c + E(\epsilon_t) - \theta E(\epsilon_{t-1}) = c$
- $\gamma_{t,t} = \text{var}(u_t) = \text{var}(c + \epsilon_t - \theta\epsilon_{t-1}) = \text{var}(\epsilon_t - \theta\epsilon_{t-1})$   
 $= \text{var}(\epsilon_t) + \text{var}(\theta\epsilon_{t-1}) - 2\text{cov}(\epsilon_t, \theta\epsilon_{t-1}) = (1 + \theta^2)\sigma_\epsilon^2$
- $\gamma_{t,t-1} = \text{cov}(u_t, u_{t-1}) = \text{cov}(c + \epsilon_t - \theta\epsilon_{t-1}, c + \epsilon_{t-1} - \theta\epsilon_{t-2})$   
 $= \dots = -\theta\sigma_\epsilon^2$
- $\gamma_{t,t-k} = \text{cov}(u_t, u_{t-k}) = \text{cov}(c + \epsilon_t - \theta\epsilon_{t-1}, c + \epsilon_{t-k} - \theta\epsilon_{t-k-1}) = 0$   
 per  $k \geq 2$

Aquí també veiem que  $\mu_t$ ,  $\gamma_{t,t}$  i  $\gamma_{t,s}$  existeixen, i a més no depenen de  $t$   
 $\Rightarrow$  MA(1) és un procés estacionari

La funció de correlació és

$$\rho_1 = \text{corr}(u_t, u_{t-1}) = -\frac{\theta}{1+\theta^2}, \text{ i } \rho_k = 0, \text{ per } k \geq 2$$

Mirem al gràfic de dos MA(1) processos. Al primer  $\theta = 0.5$  i al segon  $\theta = 5$



- l'esperança dels dos és igual a zero
- la variància del primer és  $(1 + 0.5^2) * 1$
- la variància del segon és  $(1 + 5^2) * 1$

## 2. Processos mixts, (ARMA)

Per una sèrie temporal  $u_t$  diem que és un procés, ARMA(p,q) si

$$u_t = c + \phi_1 u_{t-1} + \dots + \phi_p u_{t-p} + \epsilon_t - \theta_1 \epsilon_{t-1} - \dots - \theta_q \epsilon_{t-q}$$

En particular, un procés  $u_t$  és ARMA(1,1) si

$$u_t = c + \phi u_{t-1} + \epsilon_t - \theta \epsilon_{t-1}$$

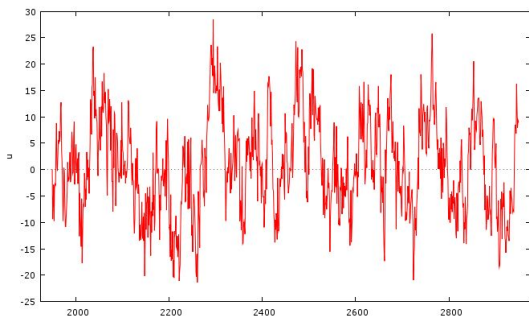
Sense donar els detalls de la derivació, aquí tenim els valors del  $\mu$  i de les  $\gamma_i$



Si  $|\phi| < 1$ , el procés ARMA(1,1)

- és estacionari
- $\mu = \frac{c}{1-\phi}$
- $\gamma_0 = \frac{\sigma_\epsilon^2(\theta^2 - 2\phi\theta + 1)}{1-\phi^2}$
- $\gamma_1 = \sigma_\epsilon^2 \frac{(\phi-\theta)(1-\phi\theta)}{1-\phi^2}$
- $\gamma_k = \phi\gamma_{k-1}$ , per  $k \geq 2$

Aquí hi ha el gràfic de la sèrie  $u_t = 0.9u_{t-1} + \nu + 5\nu_{t-1}$ , on  $\nu \sim N(0, 1)$



```
series v=normal()*1
```

```
series u=0
```

```
series u=0.9*u(-1)+v-5*v(-1)
```

## Example: Estimació amb pertorbacions AR(1)

Per simplificar el problema, imaginem model amb una variable explicativa  $X$

$$Y = \beta_1 + \beta_2 X + u$$

- $u$  és  $AR(1)$ ,  $u_t = \rho u_{t-1} + \epsilon_t$
- el valor de  $\rho$  és conegut
- per mantenir el supòsit  $E(u_i) = 0$ , posem  $c = 0$

Aquí corregim el model per evitar el problema d'autocorrelació

- Multipliquem la equació retardada de

$$Y_t = \beta_1 + \beta_2 X_t + u_t \text{ amb } \rho$$

- $\rho Y_{t-1} = \rho\beta_1 + \rho\beta_2 X_{t-1} + \rho u_{t-1}$
- restem la segona de la primera

$$Y_t - \rho Y_{t-1} = \beta_1 - \rho\beta_1 + \beta_2 X_t - \rho\beta_2 X_{t-1} + u_t - \rho u_{t-1}$$

- que també es pot escriure com

$$Y_t - \rho Y_{t-1} = \beta_1(1 - \rho) + \beta_2(X_t - \rho X_{t-1}) + \underbrace{u_t - \rho u_{t-1}}_{=\epsilon_t}$$

- ara tenim un model transformat, que a més està corregit per l'autocorrelació

$$Y_t^* = \beta_1^* + \beta_2 X_t^* + \epsilon_t$$

- $Y_t^* = Y_t - \rho Y_{t-1}$ ,       $X_t^* = X_t - \rho X_{t-1}$
- $\epsilon_t$  és el soroll blanc del procés AR(1)
- **i atenció**  $\beta_1^* = \beta_1(1 - \rho)$

El model transformat compleix tots els supòsits del MLG

- $\hat{\beta} = (X^{*'} X^*)^{-1} X^{*'} Y^*$  és el millor estimador lineal sense biaix pels  $\beta_1^*$  i  $\beta_2$
- $\hat{\beta}_1 = \hat{\beta}_1^* / (1 - \rho^2)$

## Definició

*Aquest estimador dels paràmetres  $\beta$  es diu Minims Quadrats Generalitzats,  $\hat{\beta}_{MQG}$*

**Nota:** Feient la transformació introduïda, perdem una observació

- Aquella es pot recuperar posant  $Y_1^* = Y_1 \sqrt{1 - \rho^2}$ , i  $X_1^* = X_1 \sqrt{1 - \rho^2}$

# MQO amb autocorrelació

- Fem un experiment per veure l'efecte d'utilitzar el MQO a un model amb les pertorbacions AR(1)
- generem les dades
- fem el MQO
  - amb pertorbacions AR(1)
  - amb pertorbacions sense autocorrelació
- comparem les variàncies estimades

- Generem les dos tipus de les pertorbacions segons
- $e \sim N(0, 1)$  i  $u_t = 0.7u_{t-1} + e_t$
- els valors del  $X$  són ordenats
  - els valors del  $X$  són ordenats, perquè  $X$  tingui una correlació mostral positiva ( $r_X > 0$ )
  - el coeficient de correlació és positiu,  $\rho > 0$

En aquest cas, els resultats són Tenim les dades a l'arxiu ex.gdt

$$\widehat{y}_1 = 10.4306 - 0.504408x$$

(1.8913)                      (0.30481)

$$T = 10 \quad \bar{R}^2 = 0.1619 \quad F(1, 8) = 2.7384 \quad \hat{\sigma} = 2.7686$$

$$\widehat{y}_2 = 5.80747 - 0.213991x$$

(1.9038)                      (0.30683)

$$T = 10 \quad \bar{R}^2 = -0.0605 \quad F(1, 8) = 0.48640 \quad \hat{\sigma} = 2.7869$$

**Conclusió:** El MQO subestima la variància,  $\frac{\sum \hat{u}_2^2}{T-k} < var(\hat{\beta})$  quan les pertorbacions són AR(1),  $r_X > 0$  i  $\rho > 0$