

Тестирование автокорреляции

Понятие автокорреляции

Модель называется автокоррелированной, если не выполняется третья предпосылка теоремы Гаусса-Маркова: $\text{Cov}(u_i, u_j) \neq 0$ при $i \neq j$.

Автокорреляция чаще всего появляется в моделях временных рядов и моделировании циклических процессов.

Причина – неправильный выбор спецификации модели.

Последствия автокорреляции.

- оценки коэффициентов теряют эффективность;
- стандартные ошибки коэффициентов занижены.

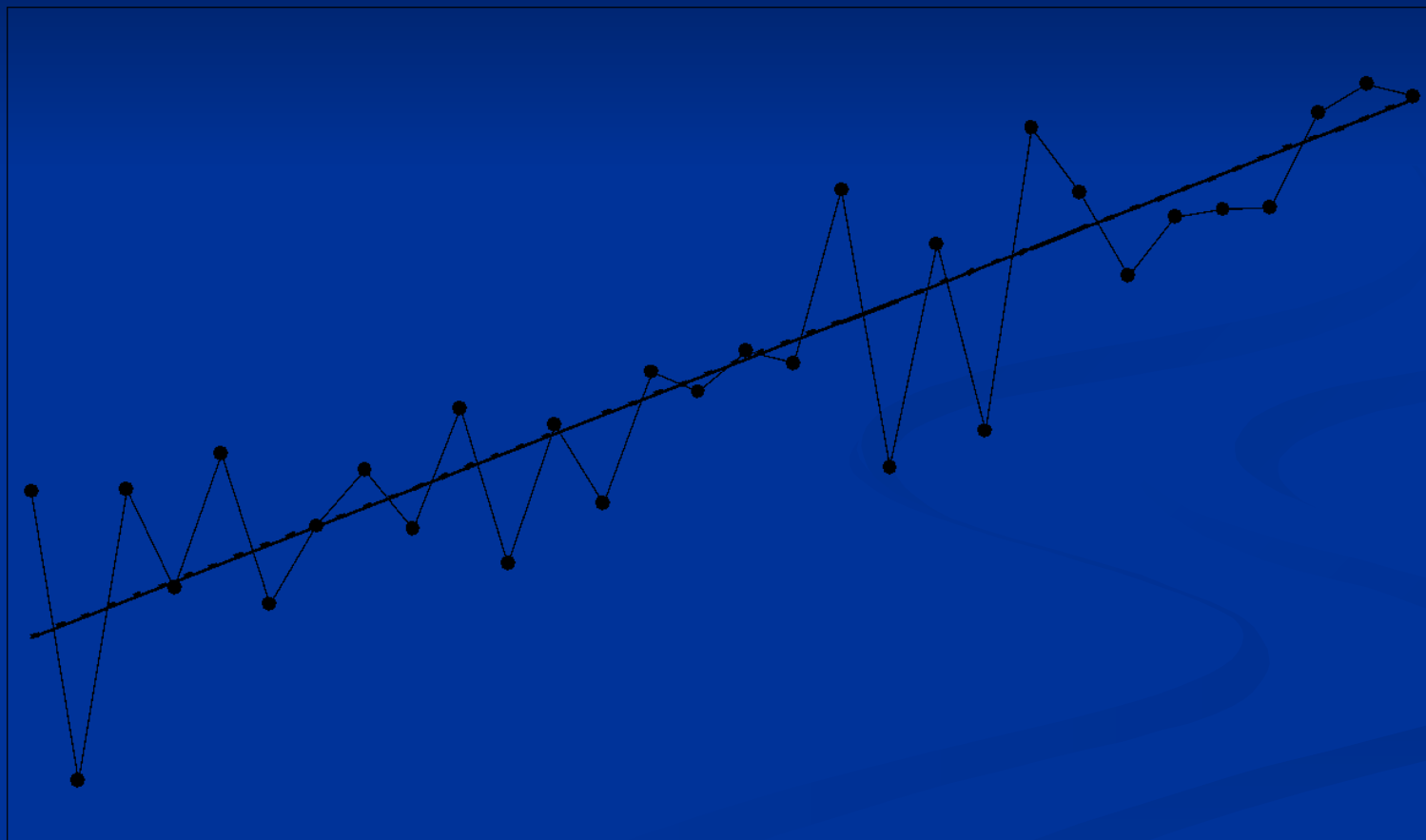
Понятие автокорреляции

Диаграмма рассеяния с положительной автокорреляцией.



Понятие автокорреляции

Пример отрицательной автокорреляции случайных возмущений.



Типы автокорреляции

Рассматриваем модель парной регрессии.

$$y_t = a_0 + a_1 x_t + u_t$$

Авторегрессия 1-го порядка : AR(1)

$$u_t = \rho u_{t-1} + \varepsilon_t$$

Авторегрессия 5-го порядка : AR(5)

$$u_t = \rho_1 u_{t-1} + \rho_2 u_{t-2} + \rho_3 u_{t-3} + \rho_4 u_{t-4} + \rho_5 u_{t-5} + \varepsilon_t$$

Авторкорреляция скользящих средних 3-го порядка:

$$u_t = \lambda_0 \varepsilon_t + \lambda_1 \varepsilon_{t-1} + \lambda_2 \varepsilon_{t-2} + \lambda_3 \varepsilon_{t-3}$$

Тест Дарбина-Уотсона

1. Предпосылки теста.

Случайные возмущения распределены по нормальному закону.

Имеет место авторегрессия первого порядка:

$$u_t = \rho u_{t-1} + \varepsilon_t$$

$$M(\varepsilon_t) = 0; \quad \sigma^2(\varepsilon_t) = \text{Const}$$

2. Статистика для проверки гипотезы:

$$DW = \frac{\sum (u_i - u_{i-1})^2}{\sum (u_i^2)}$$

Тест Дарбина-Уотсона

3. Свойства статистики DW.

$$\begin{aligned} DW &= \frac{\sum (u_i - u_{i-1})^2}{\sum u_i^2} = \frac{\sum (u_i^2 - 2u_i u_{i-1} + u_{i-1}^2)}{\sum u_i^2} = \frac{\sum u_i^2}{\sum u_i^2} + \frac{\sum u_{i-1}^2}{\sum u_i^2} - 2 \frac{\sum u_i u_{i-1}}{\sum u_i^2} = \\ &= 2 \left(1 - \frac{\sum (u_i - \bar{u})(u_{i-1} - \bar{u})}{\sum u_i^2} \right) = 2 \left(\frac{Cov(u_i, u_{i-1})}{\sigma(u_i)\sigma(u_i)} \right) \approx 2(1-r) \end{aligned}$$

где: r - коэффициент корреляции между случайными возмущениями.

Из этого выражения следует:

DW изменятся в пределах (0 – 4).

При этом если $r = 1$, $DW=0$ - положительная корреляция;

если $r = 0$, $DW=2$ -; отсутствие корреляции;

если $r=-1$, $DW=4$ - отрицательная корреляция.

Тест Дарбина-Уотсона

Для статистики DW не возможно найти критическое значение, т.к. оно зависит не только от $R_{\text{дов}}$ и степеней свободы k и $n-1$, но и от абсолютных значений регрессоров.

Возможно определить границы интервала D_L и D_u внутри которого критическое значение $DW_{\text{кр}}$ находится:

$$D_L \leq DW_{\text{кр}} \leq D_u$$

Значения D_u и D_L находятся по таблицам.

Тест Дарбина-Уотсона



Нет автокорреляции

$$DW \rightarrow 2$$

Положительная автокорреляция

$$DW \rightarrow 0$$

Отрицательная автокорреляция

$$DW \rightarrow 4$$

Интервалы (D_L, D_U) и $(4-D_L, 4-D_U)$ зоны неопределенности.

Тестирование автокорреляции

Государственные расходы на образование в различных странах

| Расходы (Y) | ВВП (X) | \tilde{y} | $U=Y-\tilde{y}$ | U_i-U_{i-1} | $(U_i-U_{i-1})^2$ | Расходы (Y) | ВВП (X) | \tilde{y} | $U=Y-\tilde{y}$ | U_i-U_{i-1} | $(U_i-U_{i-1})^2$ |
|-------------|---------|-------------|-----------------|---------------|-------------------|-------------|---------|-------------|-----------------|---------------|-------------------|
| 0,34 | 5,67 | -1,9 | 2,28 | | | 5,31 | 101,65 | 4,48 | 0,83 | | |
| 0,22 | 10,13 | -1,6 | 1,86 | -0,42 | 0,18 | 6,4 | 115,97 | 5,44 | 0,96 | -0,13 | 0,02 |
| 0,32 | 11,34 | -1,6 | 1,88 | 0,02 | 0,00 | 7,15 | 119,49 | 5,67 | 1,48 | -0,51 | 0,26 |
| 1,23 | 18,88 | -1,1 | 2,29 | 0,41 | 0,16 | 11,22 | 124,15 | 5,98 | 5,24 | -3,76 | 14,12 |
| 1,81 | 20,94 | -0,9 | 2,73 | 0,44 | 0,20 | 8,66 | 140,98 | 7,11 | 1,55 | 3,69 | 13,58 |
| 1,02 | 22,16 | -0,8 | 1,86 | -0,87 | 0,76 | 5,56 | 153,85 | 7,97 | -2,41 | 3,96 | 15,69 |
| 1,27 | 23,83 | -0,7 | 2,00 | 0,14 | 0,02 | 13,41 | 169,38 | 9,01 | 4,40 | -6,81 | 46,39 |
| 1,07 | 24,67 | -0,7 | 1,74 | -0,26 | 0,07 | 5,46 | 186,33 | 10,14 | -4,68 | 9,08 | 82,52 |
| 0,67 | 27,56 | -0,5 | 1,15 | -0,59 | 0,35 | 4,79 | 211,78 | 11,85 | -7,06 | 2,37 | 5,63 |
| 1,25 | 27,57 | -0,5 | 1,73 | 0,58 | 0,34 | 8,92 | 249,72 | 14,38 | -5,46 | -1,59 | 2,53 |
| 0,75 | 40,15 | 0,4 | 0,38 | -1,34 | 1,80 | 18,9 | 261,41 | 15,17 | 3,73 | -9,20 | 84,60 |
| 2,8 | 51,62 | 1,1 | 1,67 | 1,28 | 1,65 | 15,95 | 395,52 | 24,14 | -8,19 | 11,92 | 142,10 |
| 4,9 | 57,71 | 1,5 | 3,36 | 1,69 | 2,87 | 29,9 | 534,97 | 33,46 | -3,56 | -4,62 | 21,36 |
| 3,5 | 63,03 | 1,9 | 1,60 | -1,76 | 3,08 | 33,59 | 655,29 | 41,51 | -7,92 | 4,36 | 18,99 |
| 4,45 | 66,32 | 2,1 | 2,33 | 0,73 | 0,53 | 38,62 | 815 | 52,20 | -13,58 | 5,65 | 31,96 |
| 1,6 | 66,97 | 2,2 | -0,56 | -2,89 | 8,37 | 61,61 | 1040,5 | 67,28 | -5,67 | -7,91 | 62,56 |
| 4,26 | 76,88 | 2,8 | 1,44 | 2,00 | 3,99 | 181,3 | 2586,4 | 170,69 | 10,61 | -16,28 | 265,03 |

Тестирование автокорреляции

Модель: $Y = -2.32 + 0.669X + U$

(0.9) (0.002)

$$ESS = \sum U_i^2 = 710.34$$

$$\sum (U_i - U_{i-1})^2 = 832.4$$

$$DW = 832.4 / 710.3 = 1.17$$

Границы интервала – $d_L = 1.35$; $d_u = 1.49$

$$DW < d_L$$

Вывод: модель автокоррелирована

Тестирование автокорреляции

Относительные расходы на образование в различных странах

| Y/ВВП | 1/ВВП | Y*пр | U | $U_i - U_{i-1}$ | $(U_i - U_{i-1})^2$ | Y/ВВП | 1/ВВП | Y*пр | U | $U_i - U_{i-1}$ | $(U_i - U_{i-1})^2$ |
|-------|--------|-------|---------|-----------------|---------------------|-------|--------|---------|----------|-----------------|---------------------|
| 0,060 | 0,1764 | 0,042 | 0,0183 | | | 0,052 | 0,0098 | 0,05256 | -0,00032 | -0,00338 | 0,00001 |
| 0,022 | 0,0987 | 0,047 | -0,0250 | -0,0433 | 0,00188 | 0,055 | 0,0086 | 0,05264 | 0,00255 | 0,00287 | 0,00001 |
| 0,028 | 0,0882 | 0,047 | -0,0192 | 0,0058 | 0,00003 | 0,060 | 0,0084 | 0,05265 | 0,00718 | 0,00463 | 0,00002 |
| 0,065 | 0,0530 | 0,050 | 0,0154 | 0,0346 | 0,00120 | 0,090 | 0,0081 | 0,05268 | 0,03770 | 0,03052 | 0,00093 |
| 0,086 | 0,0478 | 0,050 | 0,0364 | 0,0209 | 0,00044 | 0,061 | 0,0071 | 0,05274 | 0,00869 | -0,02901 | 0,00084 |
| 0,046 | 0,0451 | 0,050 | -0,0042 | -0,0406 | 0,00165 | 0,036 | 0,0065 | 0,05278 | -0,01664 | -0,02533 | 0,00064 |
| 0,053 | 0,0420 | 0,050 | 0,0028 | 0,0071 | 0,00005 | 0,079 | 0,0059 | 0,05282 | 0,02635 | 0,04299 | 0,00185 |
| 0,043 | 0,0405 | 0,051 | -0,0072 | -0,0100 | 0,00010 | 0,029 | 0,0054 | 0,05285 | -0,02355 | -0,04990 | 0,00249 |
| 0,024 | 0,0363 | 0,051 | -0,0265 | -0,0193 | 0,00037 | 0,023 | 0,0047 | 0,05289 | -0,03028 | -0,00673 | 0,00005 |
| 0,045 | 0,0363 | 0,051 | -0,0055 | 0,0210 | 0,00044 | 0,036 | 0,0040 | 0,05294 | -0,01722 | 0,01306 | 0,00017 |
| 0,019 | 0,0249 | 0,052 | -0,0329 | -0,0274 | 0,00075 | 0,072 | 0,0038 | 0,05295 | 0,01935 | 0,03657 | 0,00134 |
| 0,054 | 0,0194 | 0,052 | 0,0023 | 0,0352 | 0,00124 | 0,040 | 0,0025 | 0,05304 | -0,01271 | -0,03206 | 0,00103 |
| 0,085 | 0,0173 | 0,052 | 0,0328 | 0,0305 | 0,00093 | 0,056 | 0,0019 | 0,05308 | 0,00281 | 0,01552 | 0,00024 |
| 0,056 | 0,0159 | 0,052 | 0,0034 | -0,0295 | 0,00087 | 0,051 | 0,0015 | 0,05310 | -0,00184 | -0,00465 | 0,00002 |
| 0,067 | 0,0151 | 0,052 | 0,0149 | 0,0115 | 0,00013 | 0,047 | 0,0012 | 0,05312 | -0,00574 | -0,00389 | 0,00002 |
| 0,024 | 0,0149 | 0,052 | -0,0283 | -0,0432 | 0,00187 | 0,059 | 0,0010 | 0,05314 | 0,00607 | 0,01181 | 0,00014 |
| 0,055 | 0,0130 | 0,052 | 0,0031 | 0,0314 | 0,00099 | 0,070 | 0,0004 | 0,05318 | 0,01692 | 0,01084 | 0,00012 |

Тестирование автокорреляции

Модель: $0.0530 - 0.66X + U$

$(0.004) \quad (0.1)$

$$ESS = \sum U_i^2 = 0.012$$

$$\sum (U_i - U_{i-1})^2 = 0.0229$$

$$DW = 0.0229 / 0.012 = 1.79$$

Границы интервала – $d_L = 1.35$; $d_u = 1.49$

$$d_L < DW < d_u$$

Вывод: модель неавтокоррелирована

Метод исправления автокорреляции

Рассматривается случай авторегрессии первого порядка:

$$Y_t = a_0 + a_1 x_{1t} + a_2 x_{2t} + U_t$$
$$U_t = \rho U_{t-1} + \varepsilon_t$$

При этом:

$$M(\varepsilon_t) = 0 \quad \sigma^2(\varepsilon_t) = \sigma_t^2 \quad |\rho| < 1$$

Тогда:

$$\sigma^2(U_t) = \rho^2 \sigma^2(U_{t-1}) + \sigma_t^2 + 2\text{Cov}(\rho, U_{t-1})$$

$$\text{Cov}(\rho, U_{t-1}) = 0, \text{ т.к. } \rho = \text{Const}$$

Следовательно

$$\sigma^2(U_t) = \rho^2 \sigma^2(U_{t-1}) + \sigma_t^2 \quad (10.1)$$

Метод исправления автокорреляции

Т.к. U_0 отсутствует, полагаем, что $\sigma^2(U_1) = \sigma^2(U_0)$

Тогда из (10.1) следует:

$$\sigma_{u_0}^2 = \frac{\sigma_\varepsilon^2}{1 - \rho^2} \quad (10.2)$$

Множитель $(1 - \rho^2)$ обеспечивает стационарность $\sigma^2(U_t)$, т.е. постоянство $\sigma^2(U_t)$

Выражение (10.2) – начальное условие для $\sigma^2(U_0)$

Из выражения (10.1) с учетом (10.2) вытекает:

$$\sigma_{u_2}^2 = \rho^2 \sigma_{u_1}^2 + \sigma_\varepsilon^2 = \rho^2 \frac{\sigma_\varepsilon^2}{1 - \rho^2} + \sigma_\varepsilon^2 = \frac{\sigma_\varepsilon^2}{1 - \rho^2}$$

Метод исправления автокорреляции

Для произвольного наблюдения t в силу рекуррентности (10.1) имеем:

$$\sigma_{u_t}^2 = \frac{\sigma_\varepsilon^2}{1 - \rho^2} \quad (10.3)$$

Вывод: введение корректирующего множителя $(1-\rho^2)$ обеспечивает постоянство $\sigma^2(U)$ во всех наблюдениях и, следовательно, отсутствие автокорреляции между случайными возмущениями.

Метод устранения автокорреляции

Рассмотрим два последовательных уравнения наблюдения

$$y_t = a_0 + a_1 x_{1t} + a_2 x_{2t} + U_t \quad (10.4)$$

$$y_{t-1} = a_0 + a_1 x_{1t-1} + a_2 x_{2t-1} + U_{t-1} \quad (10.5)$$

Умножим уравнение (10.5) на ρ и вычтем из (10.4)

$$y_t - \rho y_{t-1} = a_0(1 - \rho) + a_1(x_{1t} - \rho x_{1t-1}) + a_2(x_{2t} - \rho x_{2t-1}) + U_t - \rho U_{t-1}$$

Учитывая, что $U_t - \rho U_{t-1} = \varepsilon_t$ и делая замену переменных

$$y_t^* = y_t - \rho y_{t-1}; \quad b_0 = a_0(1 - \rho); \quad z_{1t} = (x_{1t} - \rho x_{1t-1}); \quad z_{2t} = (x_{2t} - \rho x_{2t-1})$$

получим систему уравнений, в которых дисперсия случайных возмущений постоянна.

$$y_t^* = b_0 + a_1 z_{1t} + a_2 z_{2t} + \varepsilon_t \quad (10.6)$$

Метод устранения автокорреляции

Параметры уравнения (10.6) можно оценить с помощью МНК.

Если значение ρ известно, то решение окончено.

Замечание. Уравнения (10.6) имеют смысл при $t=2$, т.к. при $t=1$ оно не может быть получено.

Для включения первого уравнения наблюдений в систему (10.6) его умножают на $(1-\rho)^{1/2}$.

Этот множитель (поправка Прайса-Уинстона) обеспечивает уменьшение влияния первого уравнения на все остальные при ρ близких к единице.

Тогда окончательно система уравнений наблюдений принимает вид:

$$\sqrt{(1-\rho)} y_1 = \sqrt{(1-\rho)} a_0 + \sqrt{(1-\rho)} a_1 x_1 + \sqrt{(1-\rho)} a_2 x_2 + \sqrt{(1-\rho)} U_1$$

$$y_t^* = a_0(1-\rho) + a_1 z_{1t} + a_2 z_{2t} + \varepsilon_t \quad (t=2,3,\dots,n)$$