

# PRINCIPI DI ECONOMETRIA

## lezione 16

AA 2015-2016

Paolo Brunori

# Dove siamo arrivati

- Quando abbiamo a disposizione dati in cui le unità di interesse (imprese, paesi, famiglie) sono osservati più volte nel tempo abbiamo una struttura di dati panel
- tale struttura consente di comprendere molto meglio molti fenomeni
- la variabilità che possiamo sfruttare non è più solo quella fra unità diverse
- possiamo vedere direttamente cosa succede ad una persona, impresa, paese, quando alcuni regressori cambiano
- il primo modello che abbiamo visto è quello in differenze, basato sul confronto di due periodi.

# modello panel con 2 periodi

- ogni variazione dal 1988 al 1998 non può essere causata da  $Z_i$
- se stimiamo un modello per ogni  $t$

$$mort_{i,1982} = \beta_0 + \beta_1 BT_{i,1982} + \beta_2 Z_i + u_{i,1982}$$

$$mort_{i,1988} = \beta_0 + \beta_1 BT_{i,1988} + \beta_2 Z_i + u_{i,1988}$$

- assumiamo

$$E(u_{i,t} | BT_{i,t}, Z_i) = 0$$

# modello panel con 2 periodi

- Spieghiamo la variazione del tasso di mortalità sulle strade in ogni stato invece che il suo valore assoluto

$$MRT_{i,1988} - MRT_{i,1982} =$$

$$\beta_0 + \beta_1 BT_{i,1988} + \beta_2 Z_i + u_{i,1988} - \beta_0 + \beta_1 BT_{i,1982} + \beta_2 Z_i + u_{i,1982}$$

$$MRT_{i,1988} - MRT_{i,1982} = \beta_1 (BT_{i,1988} - BT_{i,1982}) + u_{i,1988} - u_{i,1982}$$

- $u_{i,t}$  non è correlato con i regressori  $\rightarrow$  l'equazione può essere stimata con OLS

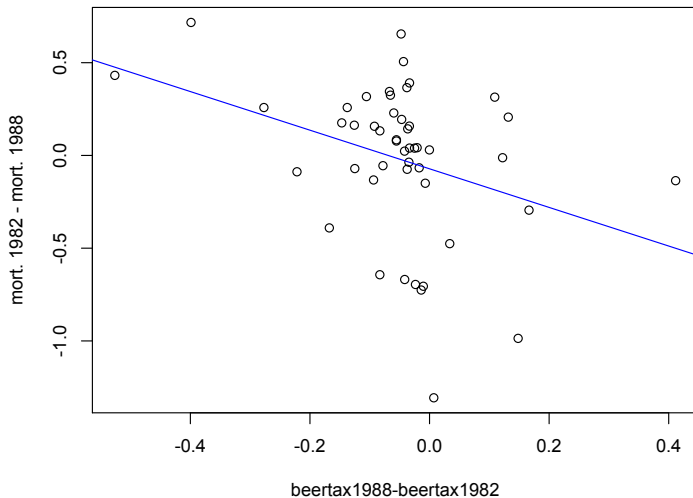
# equazione in differenza

- $\Delta Y_i = \Delta X_i + u_i$
- anche se  $Z_i$  non è osservata non è una variabile omessa
- perchè?
- vi ricordate i primi dati che abbiamo usato?
- in quel caso:

$$\Delta \text{Povertà} = \beta_0 + \beta_1 \Delta \text{PIL} + u$$

- nel caso invece della mortalità per incidenti abbiamo la retta di regressione:

# OLS in differenza:



# regressione con effetti fissi

- quando  $T > 2$

$$Y_{i,t} = \beta_0 + \beta_1 X_{i,t} + \beta_2 Z_i + u_{i,t}$$

- dove  $Z_i$  è una variabile inosservata che varia fra stati ma non nel tempo
- vogliamo stimare  $\beta_1$  tenendo costante  $Z$

# regressione con effetti fissi

- se definiamo  $\alpha_i = \beta_0 + \beta_2 Z_i$  il modello da stimare diventa

$$Y_{i,t} = \beta_1 X_{i,t} + \alpha_i + u_{i,t}$$

- $\alpha_i$  è l'effetto fisso di stato: cambia fra stati ma non nel tempo
- $\alpha_i$  si introduce con una variabile binaria che assume valore 1 per lo stato  $i$  – *esimo* e valore zero per gli altri

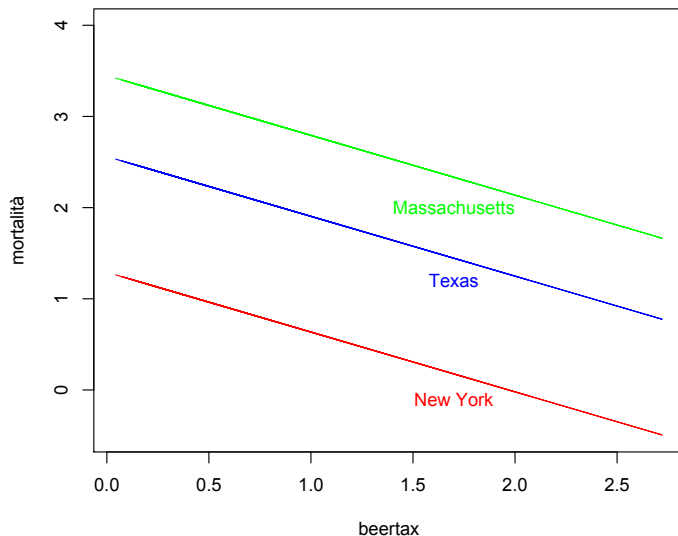


# regressione con effetti fissi

PRINCIPI DI  
ECONOMETRIA

LEZIONE 16

REGRESSIONE  
COND ATI PANEL



# ipotesi per l'inferenza

- 4+1 assunzioni per poter applicare l'inferenza OLS a questo modello
- gli errori devono essere incorrelati sia nel tempo sia tra le entità condizionatamente ai regressori:

$$\text{cov}(u_{i,t}, u_{i,s} | X_{i,t} \cdot X_{i,s} \cdot \alpha_i) = 0 \text{ per } t \neq s$$

- esempio: piogge intense in un anno aumentano gli incidenti in alcune zone
- ma questo non ha a che vedere con l'imposta sulla birra
- ed è incorrelato con le precipitazioni degli altri anni
- $\text{cov}(u_{i,t}, u_{i,s} | BT) = 0$  sono incorrelati
- la violazione dell'assunzione altera gli errori standard delle stime

# effetti fissi come variazioni dalla media

- la stima OLS con effetti fissi pone problemi computazionali quando  $n - 1$  è grande
- generalmente i software procedono in due passi:
  - 1 riscrivono i dati in termini di variazioni dalla media
  - 2 stimano l'OLS

# deviazioni dalle medie

- prendiamo la media da entrambe i lati del modello a effetti fissi

$$Y_{i,t} = \beta_1 X_{i,t} + \alpha_i + u_{i,t} \rightarrow \bar{Y}_i = \beta_1 \bar{X}_i + \alpha_i + \bar{u}_i$$

- dove

$$\bar{Y}_i = \frac{1}{T} \sum_{t=1}^T Y_{i,t}$$

$$\bar{X}_i = \frac{1}{T} \sum_{t=1}^T X_{i,t}$$

$$\bar{u}_i = \frac{1}{T} \sum_{t=1}^T u_{i,t}$$

- sottraendo la media dal modello a effetti fissi

$$Y_{i,t} - \bar{Y}_i = \beta_1(X_{i,t} - \bar{X}_t) + (u_{i,t} - \bar{u}_i)$$

- se definiamo con la  $\sim$  le deviazioni dalla media possiamo stimare:

$$\tilde{Y}_{i,t} = \beta_1 \tilde{X}_{i,t} + \tilde{u}_{i,t}$$

- dove  $\beta_1$  stima esattamente lo stesso effetto stimato con  $n - 1$  variabili dicotomiche

# stima con effetti fissi e effetti temporali omessi

- stimando il modello ad effetti fissi si trova  $\beta_1 = -0.66$  nell'esempio del vostro libro
- come possiamo interpretare questo coefficiente?
- potrebbero esserci un problema di variabili omesse?
- se sia  $X_i$  è cresciuta nel tempo potrebbero essere cresciute anche altre variabili?

# regressione ad effetti temporali

- se sia le accise sugli alcolici che gli standard di sicurezza sono cresciuti nel tempo  $\beta_1$  sarà distorto
- il vero modello che spiega la mortalità è:

$$Y_{i,t} = \beta_0 + \beta_1 X_{i,t} + \beta_2 Z_i + \beta_3 S_t + u_{i,t}$$

- dove  $S_t$  è una variabile che varia nel tempo ma è uniforme fra stati

# regressione con effetti solo temporali

- la variabile  $S_t$  non è osservabile ma varia nel tempo uniformemente in tutti gli stati
- può quindi essere rimpiazzata applicando lo stesso metodo usato per variabili che variano nel tempo ma sono costanti negli stati
- siano  $B_1, \dots, B_T$  variabili dicotomiche che assumono valore 1 nel periodo  $t$  –esimo e zero altrimenti

$$Y_{i,t} = \beta_0 + \beta_1 X_{i,t} + \delta_2 B_{2t} + \dots, \delta_T B_{Tt} + u_{i,t}$$

- come sono interpretabili i coefficienti  $\delta_t$ ?



# regressione con effetti fissi e temporali

- nel modello ad effetti temporali sono stati esclusi gli effetti fissi di stato
- in realtà è possibile stimare un modello che comprenda entrambe le tipologie di effetti:

$$Y_{i,t} = \beta_0 + \beta_1 X_{i,t} + \gamma_1 D2_i + \dots + \gamma_n Dn_i + \delta_2 B2_t + \dots + \delta_T BT_t + u_{i,t}$$

- $\beta_1$  è stata stimata eliminando sia le distorsioni da variabili omesse fisse nel tempo che fisse in ogni stato
- quale variabilità è sfruttata?
- ci sono ancora possibilità di aver omesso qualcosa di rilevante?

# **l'effetto dell'accisa sugli alcolici sulla mortalità per incidente stradale**

- la stima del modello sia a effetti fissi che temporali restituisce:

$$\hat{MR} = -0.64 + \text{effetti fissi di stato} + \text{effetti temporali}$$

# Modelli per valutare l'eterogeneità dei coefficienti

	coefficiente	SE	<i>t</i>	<i>p</i> – value
$\beta_{BT}$	-0.6399	0.1973	-3.242	0.0013
$\beta_{ALABAMA}$	3.4595	0.3228	10.717	0.0000
$\beta_{ARIZONA}$	2.8210	0.1332	21.16	0.0000
...				
$\beta_{1982}$	0.0518	0.0396	1.307	0.1921
...				
$\beta_{1987}$	0.0009	0.0384	0.023	0.981

n.b. è possibile stimare tutti gli effetti fissi di paese e  $k - 1$  effetti fissi temporali (ma non tutti per via della multicollinearità perfetta)