

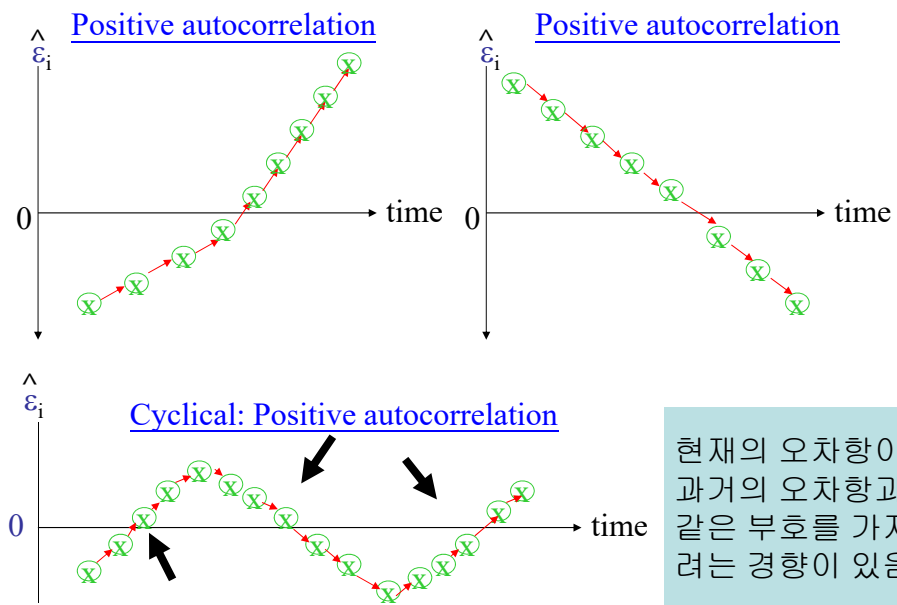
## 제 11 강

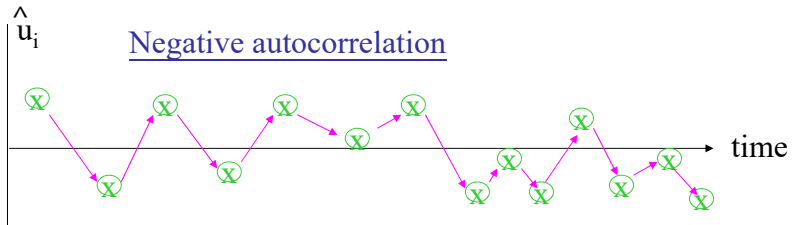
# 자기상관 Autocorrelation

## 자기상관의 본질

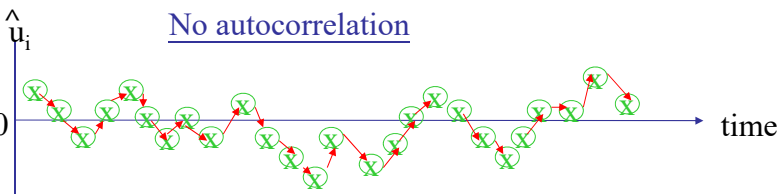
- 유효성(efficiency, accurate estimation/prediction)을 위해서는 모든 체계적 정보가 회귀모형에 체화되어 있어야 함
- 표본의 무작위성(randomness)은 서로 다른 관측치들에 대한 오차항들이 상관되어 있지 않아야 함을 의미함
- 자기상관(Autocorrelation)은 이러한 표본의 무작위성을 위반하게 만드는 오차항에 있는 체계적 패턴임

- 시계열자료(time-series data)를 다루는 경우 항상 연속되는 오차항들이 서로 상관되어 있을 가능성이 존재함
- 어떤 특정 시점에서 해당 시점의 오차항은 해당 시점의 충격 뿐 아니라 과거로부터의 충격으로부터 이전된 영향들도 포함함
- 이러한 이전된 영향으로 인해 해당 시점의 충격은 과거의 충격들과 상관될 것이며, 이러한 상황은 오차항들이 상관을 낳게됨
- 이 경우 자기상관이 존재한다고 함
- 양(positive)의 자기상관과 음(negative)의 자기상관이 존재할 수 있음

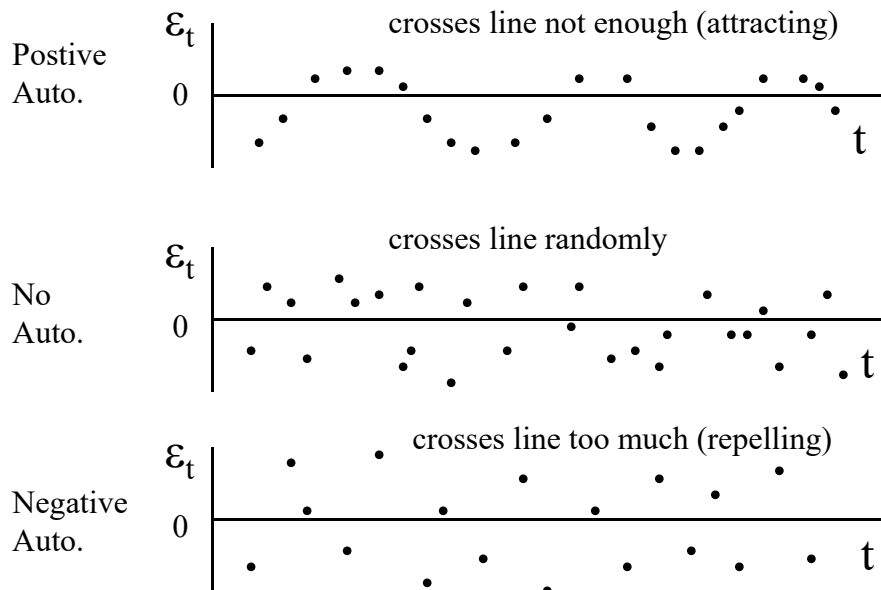




현재의 오차항이 과거와 다른 부호를 가지려는 경향이 있음



현재의 오차항이 과거와는 무관하게 나타남



단순선형모형

$$y_t = \beta_1 + \beta_2 x_t + \varepsilon_t$$

zero mean:  $E(\varepsilon_t) = 0$

homoskedasticity:  $\text{var}(\varepsilon_t) = \sigma^2$

nonautocorrelation:  $\text{cov}(\varepsilon_t, \varepsilon_s) = 0 \quad t \neq s$

autocorrelation:  $\text{cov}(\varepsilon_t, \varepsilon_s) \neq 0 \quad t \neq s$

$$y_t = \beta_1 + \beta_2 x_t + \varepsilon_t$$

1차(1st Order):  $\varepsilon_t = \rho \varepsilon_{t-1} + v_t$

2차:  $\varepsilon_t = \rho_1 \varepsilon_{t-1} + \rho_2 \varepsilon_{t-2} + v_t$

3차:  $\varepsilon_t = \rho_1 \varepsilon_{t-1} + \rho_2 \varepsilon_{t-2} + \rho_3 \varepsilon_{t-3} + v_t$

1차 자기상관을 가정할 것임

AR(1):  $\varepsilon_t = \rho \varepsilon_{t-1} + v_t$

$$y_t = \beta_1 + \beta_2 x_t + \varepsilon_t$$

$$\varepsilon_t = \rho \varepsilon_{t-1} + v_t \quad \text{where } -1 < \rho < 1$$

The random component  
in time period  $t$

Autocorrelation  
coefficient

A "new" shock to the level of  
the economic variable

Carryover from the random error  
in the previous period

$$y_t = \beta_1 + \beta_2 x_t + \varepsilon_t, \quad \varepsilon_t = \rho \varepsilon_{t-1} + v_t$$

where  $-1 < \rho < 1$

$$\varepsilon_t = \rho \varepsilon_{t-1} + v_t \quad \Rightarrow \quad \varepsilon_t = \rho^2 \varepsilon_{t-2} + v_t + \rho v_{t-1}$$

$$\varepsilon_{t-1} = \rho \varepsilon_{t-2} + v_{t-1}$$



$$\varepsilon_t = v_t + \rho v_{t-1} + \rho^2 v_{t-2} + \rho^3 v_{t-3} + \dots$$

$$y_t = \beta_1 + \beta_2 x_t + \varepsilon_t, \quad \varepsilon_t = \rho \varepsilon_{t-1} + v_t$$

where  $-1 < \rho < 1$

$$E(v_t) = 0$$

$$\text{var}(v_t) = \sigma_v^2$$

$$\text{cov}(v_t, v_s) = 0, t \neq s$$

These assumptions about  $V_t$  imply the following about  $\varepsilon_t$  :

$$E(\varepsilon_t) = 0$$

$$\text{cov}(\varepsilon_t, \varepsilon_{t-k}) = \sigma_\varepsilon^2 \rho^k \quad \text{for } k > 0$$

$$\text{var}(\varepsilon_t) = \sigma_\varepsilon^2 = \frac{\sigma_v^2}{1 - \rho^2}$$

$$\text{corr}(\varepsilon_t, \varepsilon_{t-k}) = \rho^k \quad \text{for } k > 0$$

↑  
Homoskedasticity

- 최소제곱추정량은 여전히 선형 불편 추정량이나 유효추정량은 아님
- 표준오차를 계산하기 위한 통상의 공식은 더 이상 정확하지 않으며, 따라서 그에 근거한 신뢰구간이나 가설검정 역시 잘못되게 될

$$\text{AR}(1): \quad \varepsilon_t = \rho \varepsilon_{t-1} + v_t$$

substitute  
in for  $\varepsilon_t$

$$y_t = \beta_1 + \beta_2 x_t + \varepsilon_t$$

$$y_t = \beta_1 + \beta_2 x_t + \underbrace{\rho \varepsilon_{t-1} + v_t}_{\varepsilon_t}$$

Now we need to get rid of  $\varepsilon_{t-1}$

(continued)

$$y_t = \beta_1 + \beta_2 x_t + \rho \varepsilon_{t-1} + v_t$$


---


$$y_t = \beta_1 + \beta_2 x_t + \varepsilon_t$$

$$\varepsilon_t = y_t - \beta_1 - \beta_2 x_t$$

$$\varepsilon_{t-1} = y_{t-1} - \beta_1 - \beta_2 x_{t-1}$$

lag the  
errors  
once

---


$$y_t = \beta_1 + \beta_2 x_t + \rho(y_{t-1} - \beta_1 - \beta_2 x_{t-1}) + v_t$$

(continued)

$$y_t = \beta_1 + \beta_2 x_t + \rho(y_{t-1} - \beta_1 - \beta_2 x_{t-1}) + v_t$$

$$\rightarrow y_t = \beta_1 + \beta_2 x_t + \rho y_{t-1} - \rho \beta_1 - \rho \beta_2 x_{t-1} + v_t$$

$$\rightarrow y_t - \rho y_{t-1} = \beta_1(1-\rho) + \beta_2(x_t - \rho x_{t-1}) + v_t$$

$$y_t^* = \beta_1 x_{1t}^* + \beta_2 x_{2t}^* + v_t$$

$t = 2, 3, \dots, T$

$$y_t^* = y_t - \rho y_{t-1} \quad x_{1t}^* = (1-\rho) \quad x_{2t}^* = x_t - \rho x_{t-1}$$

$$y_t^* = \beta_1 x_{1t}^* + \beta_2 x_{2t}^* + v_t \quad t = 2, 3, \dots, T$$

최소제곱으로 이 모형을 추정함에 있어의 문제:

1. 변환된 변수들을 만들어 냄에 있어 시차 (lagged) 변수를 사용함으로써 관측치 하나를 날려버리게 되어 T-1의 관측치만으로 모형을 추정
2.  $\rho$ 의 값을 모름. 그것을 추정하기 위한 방법을 찾아야 함



첫번째 관측치의 복구

- Adding  $y_1 = \beta_1 + \beta_2 x_1 + \varepsilon_1$  to the estimation?  
(That is,  $y_1^* = y_1, x_{11}^* = 1, x_{21}^* = x_1$ )
  - However, recovering the 1st observation this way and applying least squares is **not** the **best linear unbiased** estimation method.
  - Efficiency is lost because the variance of the error associated with the 1st observation is not equal to that of the other errors.
  - This is a special case of the heteroskedasticity problem except that here all errors are assumed to have equal variance except the 1st error.

첫번째 관측치의 복구

첫번째 관측치는 원래의 모형에 적합(fit)되어야 함

$$y_1 = \beta_1 + \beta_2 x_1 + \varepsilon_1$$

with error variance:  $\text{var}(\varepsilon_1) = \sigma_\varepsilon^2 = \sigma_v^2 / (1-\rho^2)$ .

이를 변형된 변수들을 이용한 추정에 포함시킬 수 있으나, 다른 관측치들과 같은 오차항의 분산을 가지도록 변형해야만 함

Note: The other observations all have error variance  $\sigma_v^2$ .

첫번째 관측치의 복구

Given any constant  $c$  :  $\text{var}(c\varepsilon_1) = c^2 \text{var}(\varepsilon_1)$ .

$$\begin{aligned} \text{If } c = \sqrt{1-\rho^2}, \text{ then } \text{var}(\sqrt{1-\rho^2} \varepsilon_1) &= (1-\rho^2) \text{var}(\varepsilon_1). \\ &= (1-\rho^2) \sigma_\varepsilon^2 \\ &= (1-\rho^2) \sigma_v^2 / (1-\rho^2) \\ &= \sigma_v^2 \end{aligned}$$



The transformation  $v_1 = \sqrt{1-\rho^2} \varepsilon_1$  has variance  $\sigma_v^2$ .

첫번째 관측치의 복구

$$y_1 = \beta_1 + \beta_2 x_1 + \varepsilon_1$$

Multiply through by  $\sqrt{1-\rho^2}$  to get:

$$\sqrt{1-\rho^2} y_1 = \sqrt{1-\rho^2} \beta_1 + \sqrt{1-\rho^2} \beta_2 x_1 + \sqrt{1-\rho^2} \varepsilon_1$$

$$\Rightarrow y_1^* = \beta_1 x_{11}^* + \beta_2 x_{21}^* + v_1$$

The transformed error  $v_1 = \sqrt{1-\rho^2} \varepsilon_1$  has variance  $\sigma_v^2$ .

이 변형된 첫번째 관측치가 다른 (T-1) 관측치들에  
추가되어 T개의 관측치들을 완전히 복원하는 것이 가능

**$\rho$ 의 추정**

오차항  $\varepsilon_t$ 들의 값을 안다면 다음을 추정할 수 있음

$$\varepsilon_t = \rho \varepsilon_{t-1} + v_t$$

우선 최소제곱 추정을 통해 다음을 추정함

$$y_t = \beta_1 + \beta_2 x_t + \varepsilon_t$$

이 추정으로부터의 잔차를 구함

$$\hat{\varepsilon}_t = y_t - b_1 - b_2 x_t$$

 **$\rho$ 의 추정**

다음을 최소제곱추정으로 추정함

$$\hat{\varepsilon}_t = \rho \hat{\varepsilon}_{t-1} + v_t$$

최소제곱추정량은 다음과 같이 주어짐:

$$\hat{\rho} = \frac{\sum_{t=2}^T \hat{\varepsilon}_t \hat{\varepsilon}_{t-1}}{\sum_{t=2}^T \hat{\varepsilon}_{t-1}^2}$$

**DW 검정**

$H_0: \rho = 0$  vs.  $H_1: \rho > 0, (\rho \neq 0 \text{ or } \rho < 0)$

대부분의 경제 자료에 대한 응용에 있어서 자기상관은 양의 자기상관의 형태로 나타남

더빈-왓슨 검정통계량

(The Durbin-Watson Test statistic),  $d$ 는 :

$$d = \frac{\sum_{t=2}^T (\hat{\varepsilon}_t - \hat{\varepsilon}_{t-1})^2}{\sum_{t=1}^T \hat{\varepsilon}_t^2}$$

**DW 검정**

$d$ 는 근사적으로  $\hat{\rho}$ 와 다음과 같은 관련을 가짐:

$$d \approx 2(1 - \hat{\rho})$$

When  $\hat{\rho} = 0$ , the Durbin-Watson statistic is  $d \approx 2$ .

When  $\hat{\rho} = 1$ , the Durbin-Watson statistic is  $d \approx 0$ .

검정통계량  $d$ 의 확률분포가 설명변수들의 값에 의존하기 때문에 그 임계값에 대한 표는 일률적으로 제시될 수 없음. (많은 패키지들은 해당  $d$ 값에 대한  $p$ 값을 제시해주시 않음.)

Reject  $H_0$  if  $p\text{-value} < \alpha$ , the significance level.

**DW 검정**

$\rho$ -value을 계산해주는 통계패키지가 없을 경우, 경계 점정(bounds test)로 알려진 검정방법을 통해 부분적으로 문제를 해결할 수 있음

- 두 개의 다른 검정통계량  $d_L$  과  $d_U$  은  $d_L < d < d_U$  이고, 그 분포들이 설명변수들에 의존하지 않음 (표로 제시되어 있음)

If  $d \leq d_L^c$ , reject  $H_0$ .

- If  $d \geq d_U^c$ , accept  $H_0$ .
- If  $d_L^c < d < d_U^c$ , the test is inconclusive.

**Lagrange Multiplier 검정**

$$y_t = \beta_1 + \beta_2 x_t + \rho \varepsilon_{t-1} + v_t$$

$$\rightarrow y_t = \beta_1 + \beta_2 x_t + \rho \hat{\varepsilon}_{t-1} + v_t$$

Regress  $y_t$  on  $x_t$  and  $\hat{\varepsilon}_{t-1}$  and use a  $t$ - or  $F$ -test to test the significance of the coefficient of  $\hat{\varepsilon}_{t-1}$

- Using the first observation requires  $\hat{\varepsilon}_0$ 
  - Set  $\hat{\varepsilon}_0 = 0$
  - Or, drop the first observation.
- DW test is an exact valid in finite samples while LM test is an approximate large sample test
  - This approximation occurs because  $\varepsilon_{t-1}$  is replaced by  $\hat{\varepsilon}_{t-1}$
- DW test can only be applied to the AR(1) while LM test can be extended to the test of higher order autocorrelation.

오차항에 자기상관에 존재할 경우, 이전 시기의 오차항은 미래의 오차항을 예측하는데 도움을 줌

다음기에 대한 최우수(the best) 예측치,  $y_{T+1}$  는

$$\hat{y}_{T+1} = \hat{\beta}_1 + \hat{\beta}_2 x_{T+1} + \hat{\rho} \tilde{e}_T$$

where  $\hat{\beta}_1$  and  $\hat{\beta}_2$  are generalized least squares estimates and  $\tilde{e}_T$  is given by:

$$\tilde{e}_T = y_T - \hat{\beta}_1 - \hat{\beta}_2 x_T$$

$h$ 기 이후에 대한 최우수 예측치는

$$\hat{y}_{T+h} = \hat{\beta}_1 + \hat{\beta}_2 x_{T+h} + \hat{\rho}^h \tilde{e}_T$$

Assuming  $|\hat{\rho}| < 1$ , the influence of  $\hat{\rho}^h \tilde{e}_T$  diminishes the further we go into the future (the larger  $h$  becomes).