

קואינטגרציה (Cointegration)

עידו גרינברג
מרץ 2015

תוכן עניינים

- מהו תהליך סטציונרי (בגדול: לא משתנה בזמן)
- בעיות בניתוח סטטיסטי של תהליכים לא סטציונריים (בגדול: עד שסיימנו לאסוף נתונים, הנתונים הראשונים כבר רלוונטיים רק לעבר; וגרוע מכך)
- קואינטגרציה (בגדול: רדוקציה לבעיה סטציונרית)
- סיבתיות (בגדול: מה הביצה ומה התרנגולת?)

מוטיבציה – בעיות לדוגמה

- הטית המצב הקיים ומייצבים אוטומטים במשק הישראלי / ד"ר ירון זליכה (החשב הכללי במשרד האוצר) ואבישר כהן, 2007
- מאמר המסביר כיצד יש להתאים את מדיניות המס למדיניות המאקרו-כלכלית של הממשלה, כדי לעודד או לרסן פעילות במשק בצורה אפקטיבית
לצורך בדיקת הקשר בין משתנים שאינם סטציונריים יש להריץ מודל הבוחן את הקשר ארוך הטווח בין המשתנים (קואינטגרציה) ולאחר מכן מודל לתיקון הטעויות בטווח קצר (ECM). שיטה זו ידועה כשיטת אנג'ל גריינג'ר שהציעו תהליך אמידה בשני שלבים. שלב ראשון אמידה של משוואת קואינטגרציה.
- Cointegration of event-related potential (ERP) signals in experiments with different electromagnetic field (EMF) conditions / Health, 2010
- מחקר של תגובות המוח לגירויים (מה שמודדים בבדיקת EEG סטנדרטית)
Due to their non-stationarity, ERP signals are difficult to study. The concept of cointegration might overcome this problem and allow for the study of the co-variability between whole ERP signals...

סדרת זמן VS. נתוני חתך

• **נתוני חתך רחב** (*cross sectional data*) = אוסף נתונים המתארים פרטים שונים בנקודת זמן מסוימת (או ללא חשיבות לזמן)

• דוגמאות:

- התפלגות הגובה באכלוסייה
- הכנסות של חברות שונות במשק
- אחוז ההצבעה בערים שונות

• **סדרת זמן** (*time series*) = סדרת נתונים המתארת תהליך מתפתח בזמן

• דוגמאות:

- גובה של אדם בגילאים שונים
- המיקום של כדור הנזרק אופקית
- ערך מניה כתלות בזמן

• מתמטית: תהליך סטוכסטי = סדרה של משתנים מקריים X_i (האינדקסים i מייצגים נקודות זמן שונות)

• בהרצאה זו – סדרות זמן בלבד

סטציונריות

- תהליך סטציונרי = תהליך סטוכסטי עם התפלגות קבועה בזמן
- פורמלית:

$$F_X(x_{t_1+\tau}, \dots, x_{t_k+\tau}) = F_X(x_{t_1}, \dots, x_{t_k})$$

- (קיימות גם הגדרות חלשות יותר)

- דוגמה: רעש לבן

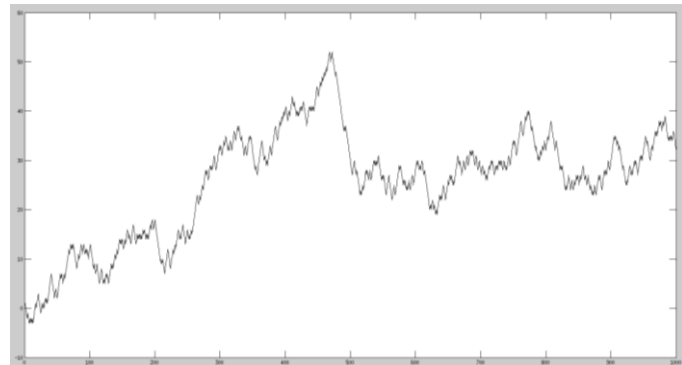
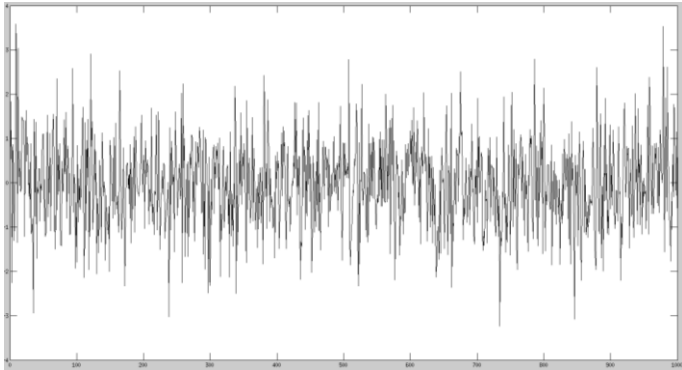
- (סדרת מ"מ עם התפלגות אחידה על פני קטע וקבועה בזמן)

- תהליכים לא סטציונריים:

- הגובה הממוצע באוכלוסייה

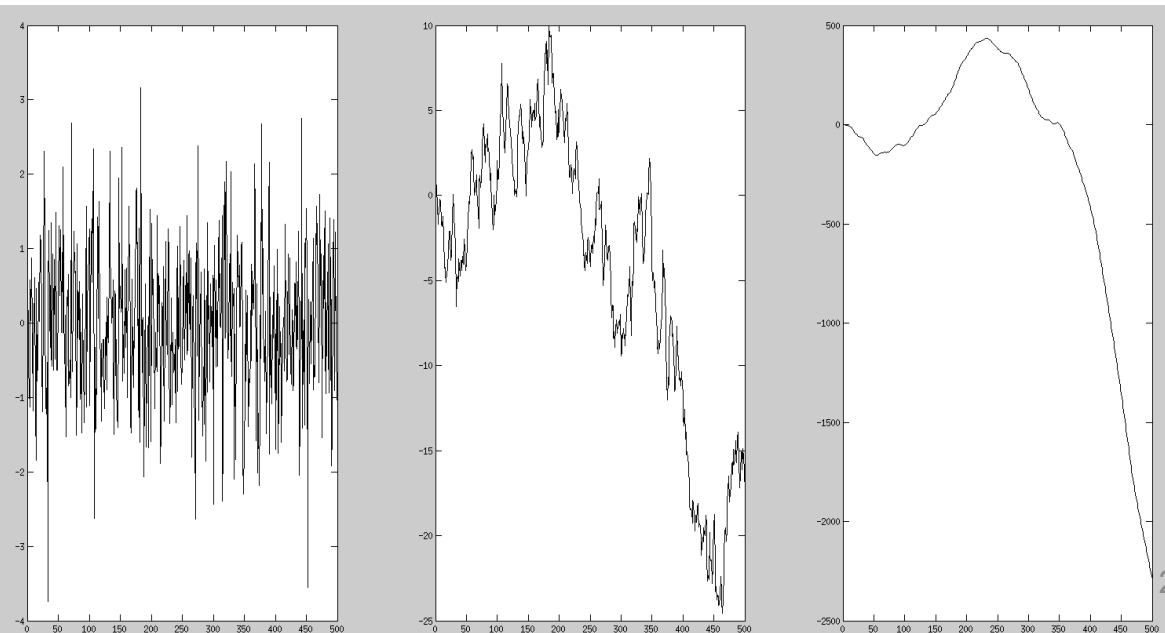
- הילוך שיכור $X_{t+1} = X_t + u_t$

- למרות שהשינוי בכל צעד $\Delta x_i = u_t$ כן סטציונרי



סדרות אינטגרטיביות (integrated series)

- סדרה אינטגרטיבית מסדר $n =$ הפרשים מסדר n הינם סטציונריים
- סימון: $I(n)$
- דוגמה – נהג משוגע שלוחץ על הבלם בכל שניה בעוצמה רנדומלית:
 - התאוצה סטציונרית
 - המהירות אינטגרטיבית מסדר 1
 - המיקום אינטגרטיבי מסדר 2
- דוגמה: הילוך שיכור אינטגרטיבי מסדר 1

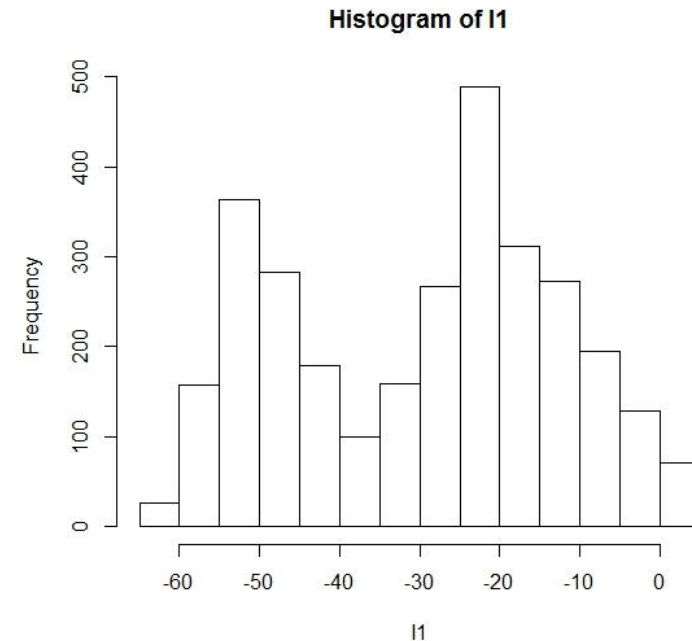
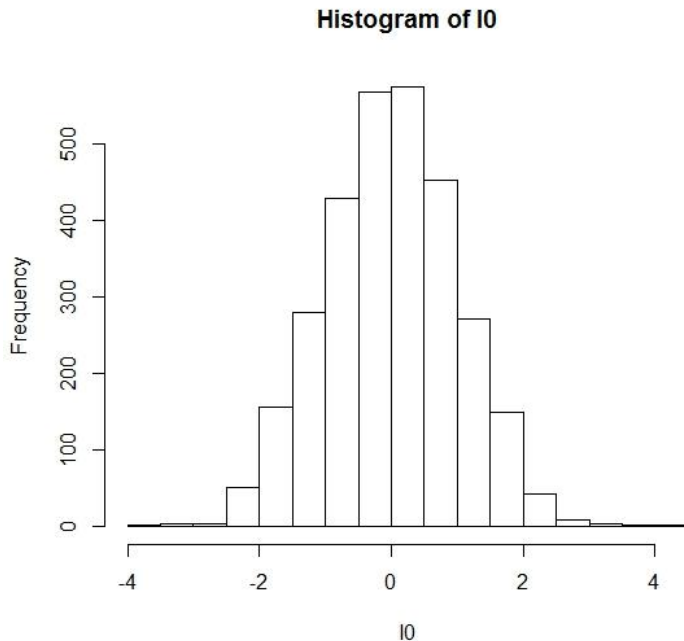


עידו גרינברג, 2015

חשיבות הסטציונריות

- התכנסות דגימות לממוצע
- הערכת ההתפלגות מתוך דגימות מזמנים שונים

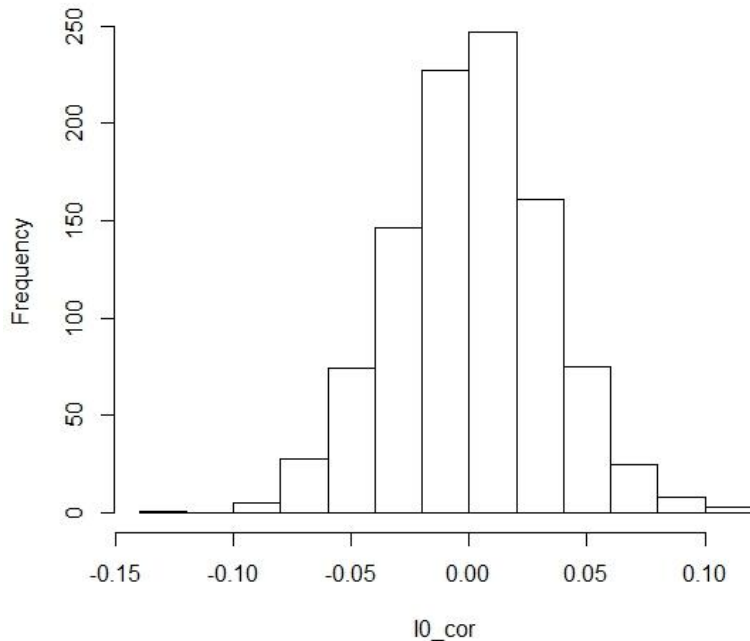
“The practical problem facing econometricians is... to find any relationships that survive long enough to be useful”



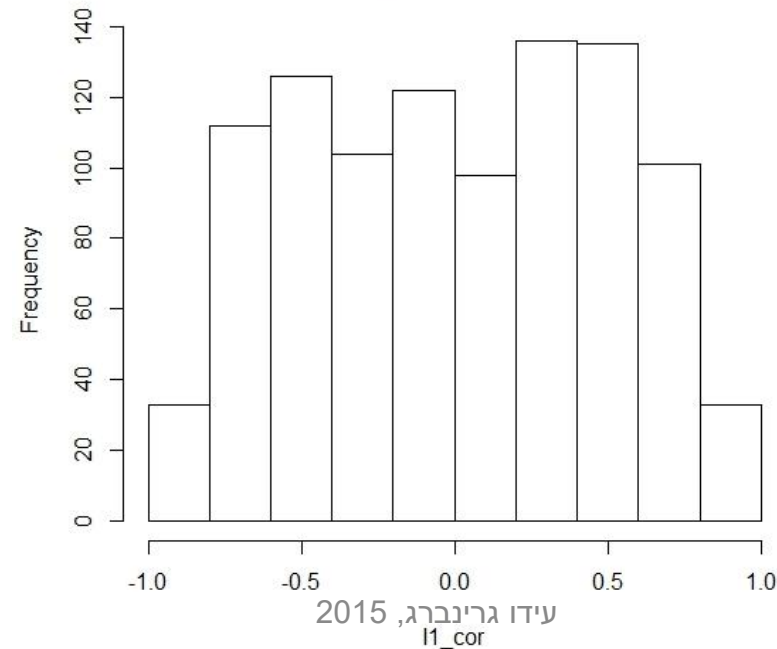
הניסוי של יול (Yule, 1925)

- אם X, Y משתנים מקריים ב"ת (iid), הקורלציה ביניהם צפויה להיות $r \approx 0$.
- נגריל 1000 זוגות של סדרות כאלה בנות 1000 איברים:
- עכשיו נגריל זוגות של תהליכים (1) ו (2) (עדיין ב"ת):

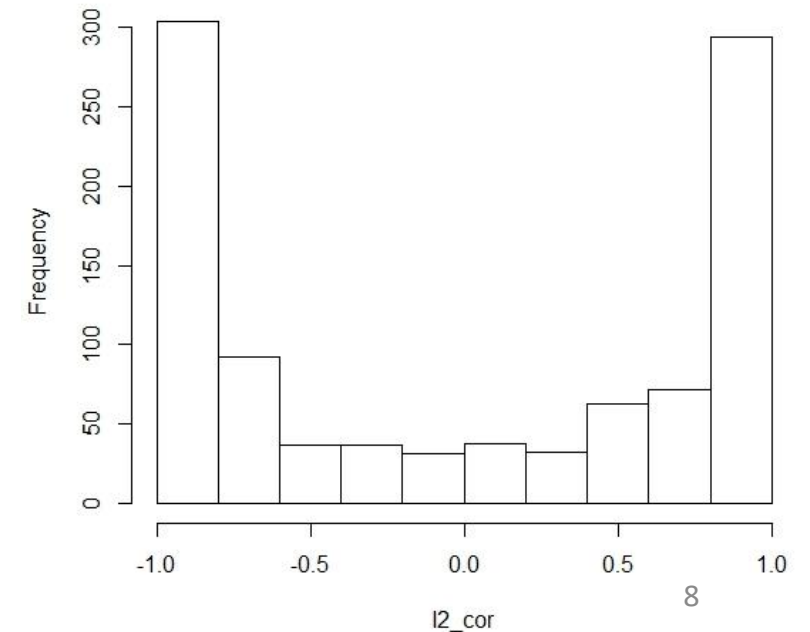
Histogram of I0_cor



Histogram of I1_cor

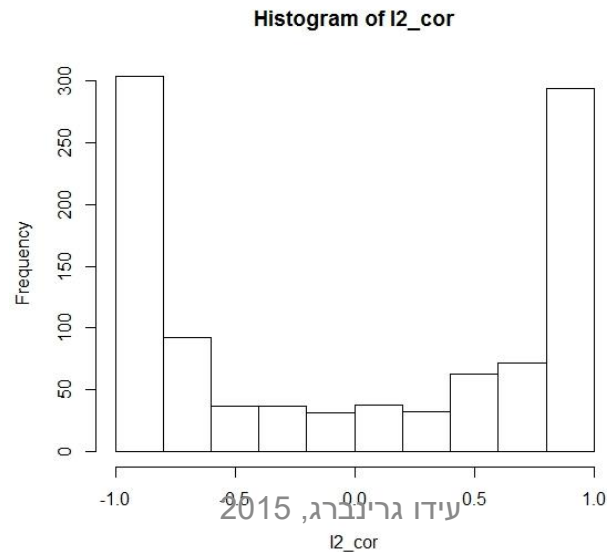
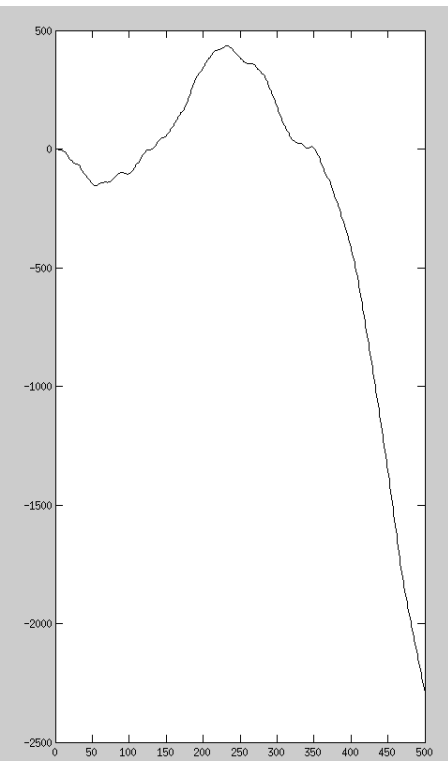


Histogram of I2_cor



הניסוי של יול – רגרסיה מזויפת

- **רגרסיה מזויפת** (*spurious regression*) = רגרסיה שרירותית בין משתנים לא סטציונריים, שאינם בעלי קשר סיבתי
- אינטואיציה לדוגמה: משתנים (2) נוטים "לתפוס מגמה" – לעלות או לרדת על פני מקטעים שלמים (כי ה"נגזרת" היא (1) ולכן "רציפה")
- לכן מתקבלת קורלציה (חיובית או שלילית) גבוהה בין שני משתנים כאלה



רגרסיה מזויפת – דוגמה

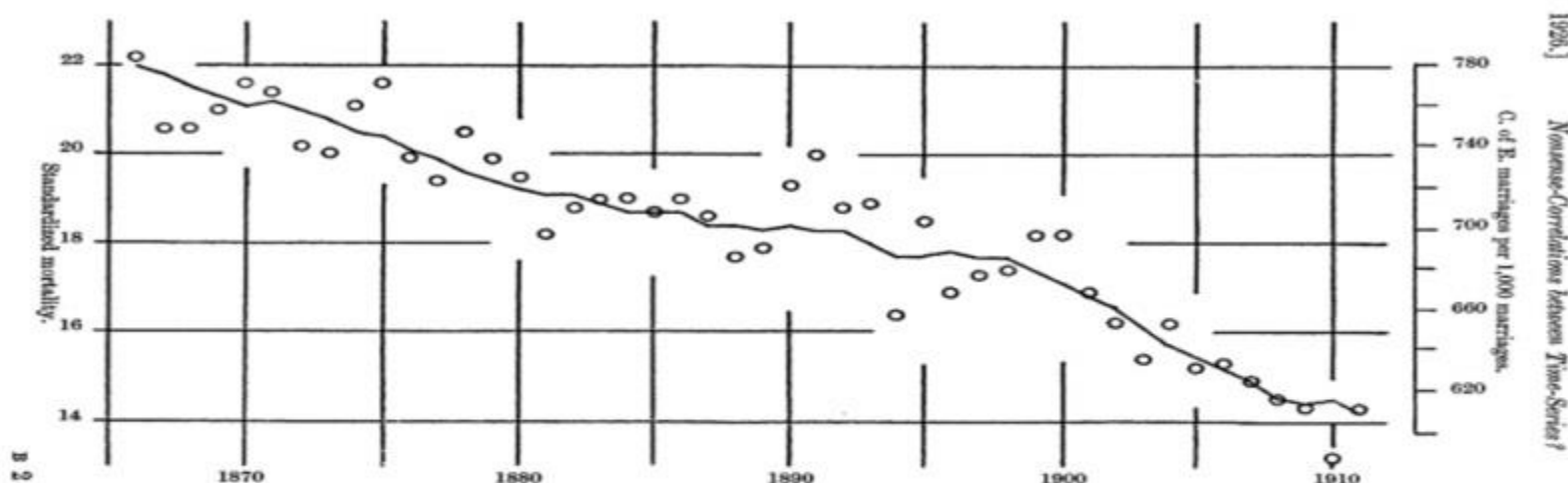


FIG. 1.—Correlation between standardized mortality per 1,000 persons in England and Wales (circles), and the proportion of Church of England marriages per 1,000 of all marriages (line), 1866–1911. $r = +0.9512$.

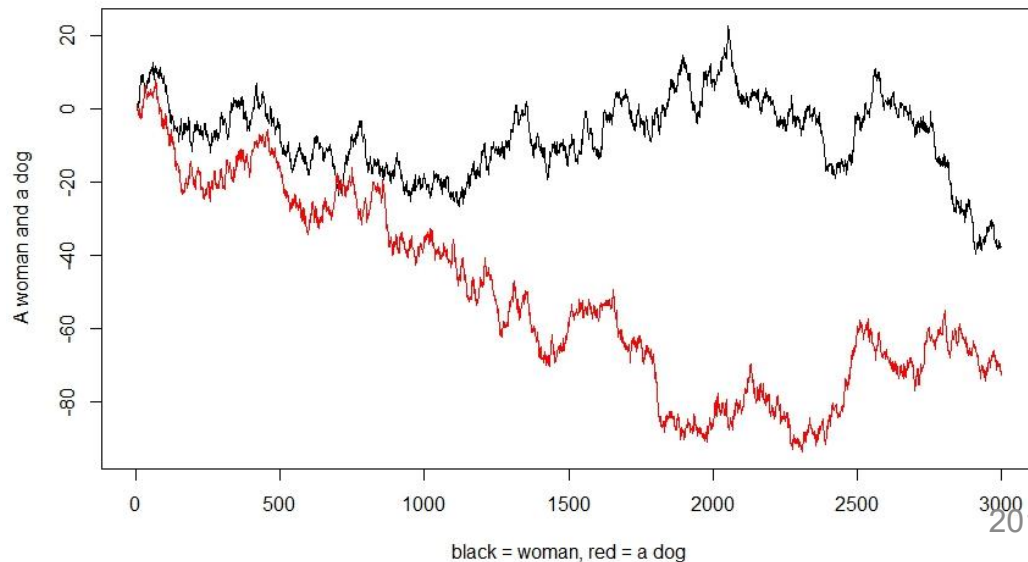
- קורלציה ~ 0.95
- קו = שיעור החתונות ב-Church of England מכלל החתונות באנגליה באותה שנה
- נקודות = שיעור המוות באוכלוסייה באותה שנה

בעיות ברגרסיה ליניארית של תהליכים לא סטציונריים

- Yule – רגרסיה מזויפת – זיהוי שגוי של רגרסיה חסרת משמעות סיבתית
- פיתרון אפשרי: לבחון קורלציה בין הפרשים מסדר n (שהינם סטציונריים)
- בעיה: לא ניתן לזהות מנגנונים לתיקון שגיאות (*error correction mechanism*)
- אסביר לכם בדרך המשל

משל השיכור והכלב

- הילוך שיכור: $X_{t+1} = X_t + u_t$ (u_t רעש לבן)
- תוחלת 0: המקום האחרון בו השיכור נראה, הוא המקום הסביר ביותר למצוא אותו
- שונות גדלה בזמן: ככל שעובר זמן רב יותר, כך סביר יותר שהשיכור יתרחק
- נניח שיכור וכלב המבצעים כל אחד תנועה שרירותית וחסרת מטרה של הילוך שיכור, ללא קשר ביניהם:



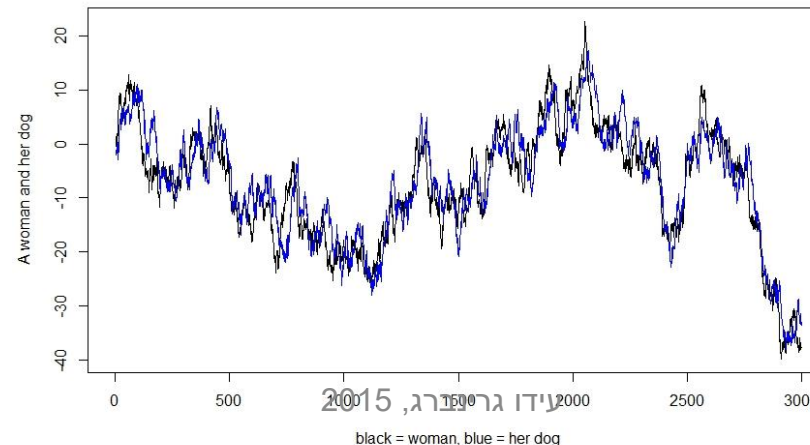
משל השיכור והכלב

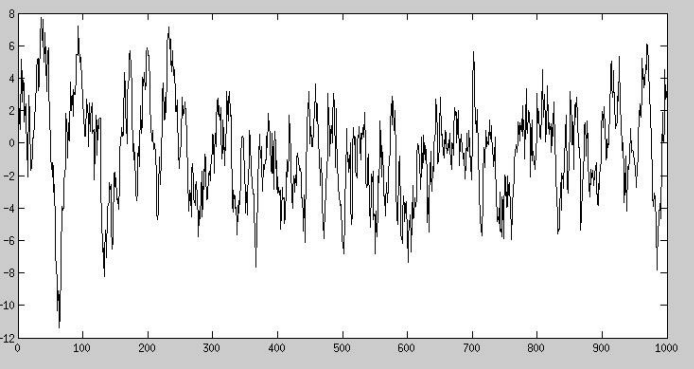
- כעת נניח שהכלב והשיכור – נוסף על השיטוט המקרי שלהם – שואפים לחזור זה אל זה בכל צעד זמן:

$$X_t - X_{t-1} = u_t + c(Y_{t-1} - X_{t-1})$$

$$Y_t - Y_{t-1} = w_t + d(X_{t-1} - Y_{t-1})$$

- זהו מנגנון לתיקון שגיאות (*error correction mechanism*)
- כל אחד עדיין מבצע תנועה לא סטציונרית, אם כי לא הילוך שיכור
- כך זה נראה:





משל השיכור והכלב

- ננסה לבנות מודל ליניארי סטטיסטי לקשר בין השיכור והכלב:
- רגרסיה ליניארית למסלולים אינה אמינה כי שניהם לא סטציונריים
- צעדי הזמן $\Delta X_t, \Delta Y_t$ כן נראים סטציונריים
- אבל חישוב של הקורלציה ביניהם נותן 0.03 בלבד, למרות שיש קשר ניכר בין המסלולים
- ← הרדוקציה לבעיה הסטציונרית של הפרשי הזמן איבדה את המידע על מנגנון תיקון השגיאות
- ננסה לשאול משהו אחר – מה המרחק בין השיכור והכלב $X_t - Y_t$?
- המרחק נראה סטציונרי ← אפשר לחקור את ההתפלגות שלו (בתנאי שנאושש את הסטציונריות)
- ניתן להבין את הקשר בין המשתנים, גם אם לא ניתן לחזות את ההתפתחות של כל אחד בנפרד
- במקרה זה, המרחק בין השיכור והכלב מכונה **יחס קואינטגרציה** (*cointegration relationship*)

קואינטגרציה

- באופן כללי:
- אוסף תהליכים סטוכסטיים אינטגרטיביים מסדר n הינם **קו-אינטגרטיביים** (*cointegrated*) אם קיים צירוף ליניארי שלהם שהינו סטציונרי
- במקרה זה, הצירוף הליניארי ייקרא **יחס קואינטגרציה** (*cointegration relationship*)
- יחס קואינטגרציה הוא צ"ל "יוצא דופן" (ולעיתים יחיד) – "סתם סכום" של המשתנים יישאר לא סטציונרי!
- Engle & Granger (1987):
- תחת מספר תנאים סטנדרטיים, תהליכים סטוכסטיים הינם קואינטגרטיביים אם קיים בהם מנגנון לתיקון שגיאות

סיכום ביניים

- תהליך סטציונרי – עם התפלגות קבועה בזמן
- חשיבות הסטציונריות:
 - אוסף דגימות מזמנים שונים מתכנס להתפלגות ה"אמיתית"
 - רוב המודלים הסטטיסטיים (כגון רגרסיה ליניארית) מסתמכים על סטציונריות
- בהיעדר סטציונריות:
 - רגרסיה ליניארית נותנת תוצאות מטעות וחסרות משמעות (Yule)
 - רדוקציה להפרשי זמן סטציונריים – הפרשים בין צעדי זמן – מאבדת מידע חיוני (משל השיכור והכלב)
 - קואינטגרציה – רדוקציה להפרשים סטציונריים בין המשתנים השונים – מאפשרת למדל את הקשר ביניהם

קואינטגרציה – אז מה עכשיו?

- איך מזהים קואינטגרציה?
- מבחן Engle-Granger – האם קיים צ"ל סטציונרי?
- מבחן Dickey-Fuller – האם משתנה הוא סטציונרי?
- איך מוצאים יחס קואינטגרציה?
 - רגרסיה ליניארית
- מה עושים עם זה?
 - חוקרים את ההתפלגות של יחס הקואינטגרציה
 - משתמשים בשיווי המשקל של המערכת ובנטייה לחזור אליו
 - יכולים להשתמש במודל ליניארי עבור המשתנים ללא חשש מרגרסיה מזויפת
 - $\alpha x + \beta y$ סטציונרי ← רגרסיה ליניארית תיתן $y \approx -\frac{\alpha}{\beta} x$, אחרת השארים יתבדרו

שורש יחידה (Unit Root)

- לתהליך $x_t = \rho x_{t-1} + u_t$ (u_t are iid) יש שורש יחידה אם $\rho = 1$
- מקור השם בתהליך המוכלל $x_t = a_1 x_{t-1} + \dots + a_d x_{t-d} + u_t$ שם יש שורש יחידה אם $m=1$ הוא שורש של הפולינום האופייני $m^d + a_1 m^{d-1} + \dots + a_d$
- כמובן שאם יש שורש יחידה אז התהליך הוא (1)
- נשים לב שלכל $\rho < 1$, מתקיים $x_n = \sum_{t=1}^n \rho^{t-1} u_t \approx \sum_{t=n-d}^n \rho^{t-1} u_t$ ולכן x_n סטציונרי בקירוב
- בדיקת סטציונריות: בהינתן סדרה x_1, \dots, x_n , האם יש שורש יחידה?
האם $\rho = 1$?
- נציג כ- $\Delta x_t = \theta x_{t-1} + u_t$, ונשאל: האם $\theta = 0$?

מבחן Dickey-Fuller לקיום שורש יחידה

$$\Delta x_t = \theta x_{t-1} + u_t$$

- האם $\theta = 0$?
- נתאים קו מהצורה $\Delta x_t = \hat{\theta} x_{t-1}$ (זו ההתאמה האופטימלית לנתונים לפי Least Squares)
- נניח שהתקבל $\hat{\theta} = -0.01$. האם בפועל $\theta = 0$ או $\theta < 0$?
- ננרמל $DF = \frac{\hat{\theta}}{SE(\hat{\theta})}$, ונשאל: בהנחה ש- $\theta = 0$, מה הסיכוי לקבל את $\hat{\theta}$ שיצא או רחוק יותר מ-0 ?
- זהו מבחן סטטיסטי – **בדיקת השערות** – בודקים בשלילה האם ההשערה $\theta < 0$ נכונה
- הקישור בין ערך של $\hat{\theta}$ לבין הסיכוי לקבלו כאשר $\theta = 0$, מתקבל מטבלת **Dickey-Fuller** בשורה התחתונה: אנחנו יודעים לבדוק סטטיסטית האם תהליך הוא סטציונרי

מבחן Engle-Granger לקואינטגרציה

- שני תהליכים $\{x_t\}, \{y_t\}$ (או יותר) הם קואינטגרטיביים אם קיים צ"ל סטציונרי
- מבחן Engle-Granger:
- מחשבים רגרסיה ליניארית: $y_t \approx m \cdot x_t$
- מחשבים שארית (השגיאות של המודל הליניארי): $r_t = y_t - m \cdot x_t$
- מבחן Dickey-Fuller: האם השאריתם תהליך סטציונרי?
- אם כן: מצאנו צ"ל סטציונרי ← יש קואינטגרציה!
- אם לא: לא מצאנו צ"ל סטציונרי. האם בכל זאת יש קואינטגרציה?
- נניח בשלילה שכן, ונקבל שהרגרסיה הליניארית מייצגת (עד כדי שגיאה סטטיסטית) את יחס הקואינטגרציה, ולכן השאריתם סטציונריים ← סתירה ← אין קואינטגרציה!

סיבתיות

It is difficult to make predictions, especially about the future (Niels Bohr)

• עיקרון הסיבתיות של רייכנבאך: אם קיימת קורלציה בין X ל- Y , אז:

• X משפיע על Y , או

• Y משפיע על X , או

• קיים Z המשפיע על X ו- Y

• אז איך תיתכן קורלציה בין תהליכים לא סטציונריים גם ללא קשר סיבתי?

• ההסבר: הזמן הוא התהליך הנוסף המשפיע על השניים האחרים

• לדוגמה (Yule ידידנו): הקשר בין שיעור החתונות הקתוליות לשיעור התמותה

בבריטניה – שניהם פוחתים עם הזמן

סיבתיות גריינג'ר (Granger Causality)

• האם X משפיע על Y?

• תנאי הכרחי – סיבתיות גריינג'ר: ניבוי של Y ע"י העבר של Y, טוב פחות מניבוי של Y ע"י העבר של X ושל Y ביחד

• מבחן גריינג'ר:

• הגרסיה של Y_t לפי ערכי עבר של Y וערכי עבר של X:

$$Y_t = \sum_{j=1}^d a_j X_{t-j} + \sum_{j=1}^d b_j Y_{t-j} + r_t$$

• האם X תרם מידע משמעותי? האם $a_j \neq 0$?

• שוב בדיקת השערות: נניח בשלילה ש- $a_j \equiv 0$. מה הסיכוי לקבל את המקדמים האמפיריים a_j שחושבו?

• הסיכוי ניתן ע"י משתנה סטטיסטי בשם Wald Statistic

סיבתיות גריינג'ר וקואינטגרציה

- מגבלות של מבחן סיבתיות גריינג'ר:

- נבדק רק קשר ליניארי

- מניח ש- X, Y תהליכים סטציונריים

- או קואינטגרטיביים

- משפט: אם X, Y קואינטגרטיביים, אז לפחות אחד מהם משפיע על השני (במובן של סיבתיות גריינג'ר)

- דוגמה: נגדיל 2 סדרות:

$$X_t - X_{t-1} = u_t$$

$$Y_t - Y_{t-1} = w_t + 0.05 \cdot (X_{t-1} - Y_{t-1})$$

ממבחן גריינג'ר התקבל:

- בהנחה ש- X אינו משפיע על Y , הסיכוי לקבל את הסדרות הנ"ל: $2e-14$

- בהנחה ש- Y אינו משפיע על X , הסיכוי לקבל את הסדרות הנ"ל: 0.27

מקורות

• מצגת משותפת של ליאת שנהב ושלי מ-2014

- Michael P. Murry: A Drunk and Her Dog

<http://www.uta.edu/faculty/crowder/papers/drunk%20and%20dog.pdf>

- David F. Hendry, Katarina Juselius: Explaining Cointegration Analysis: Part I

<http://www.econ.ku.dk/okokj/papers/dfhkjfnl.pdf>

- Soren Johansen: Correlation, regression, and cointegration of nonstationary economic time series

<http://www.math.ku.dk/~sjo/papers/LisbonPaper.pdf>