

IV, 2SLS, GMM

Advanced Microeconometrics

Instructor: Cristián Sánchez

Spring 2022

Introducción

Declaración de Principios

- Endogeneidad es la contrubición fundamental de la Econometría a la Estadística.
- Endogeneidad es lo que diferencia la optimización de la economía.
- Un curso de econometría sin revisar este tópico en detalle no es econometría.

Introducción

Considere el siguiente modelo lineal:

$$y = x\beta + u$$

donde y es escalar y x representa una observación de dimensión $1 \times K$, β es un vector de parámetros de $K \times 1$ y u es un término de error no observable.

El supuesto de identificación fundamental de Mínimos Cuadrados Ordinarios es

$$E(x'u) = 0$$

Note que el parámetro poblacional β puede ser expresado en momentos de las variables observables explotando el supuesto recién presentado:

$$x'y = x'x\beta + x'u$$

Introducción

Tomando valor esperado tenemos que:

$$\beta = E(x'x)^{-1}E(x'y)$$

lo que se conoce como *Regresión Poblacional*. Dado que (y, x) es observable, β es *identificado*.

El principio de la analogía o *analogy principle* (Goldberger (1968), Manski (1968)) implica.

$$\hat{\beta}_{MCO} = \left[\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i' x_i \right]^{-1} \left[\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i' y_i \right] \equiv (X'X)^{-1}X'Y$$

Endogeneidad y Variables Instrumentales

Cuando se viola el supuesto de exogeneidad de las variables explicativas con respecto al término de error, las variables x incluyen un subconjunto de variables que son endógenas lo que significa que:

$$E(x' u) \neq 0$$

esto genera un problema de identificación. No es posible encontrar una expresión del parámetro poblacional β en función de momentos poblacionales de variables observables a no ser que contemos con otro set de variables z (en este caso de igual dimensión que x) que cumpla las siguientes condiciones:

$$E(z' u) = 0 \tag{1}$$

$$E(z' x) \neq 0 \tag{2}$$

Endogeneidad y Variables Instrumentales

Podemos pre-multiplicar la ecuación estructural por z' y obtener un sistema de ecuaciones:

$$z'y = z'x\beta + z'u$$

y por lo tanto obtenemos el siguiente sistema de ecuaciones:

$$E(z'x)\beta = E(z'y) \quad (3)$$

donde $E(z'x)$ es de orden $K \times K$ y $E(z'y)$ es de orden $K \times 1$.

Este sistema tiene solución única si la matriz $E(z'x)$ es invertible, lo cual sucede si el rango de ésta es completo e igual a K .

$$\beta = E(z'x)^{-1}E(z'y) \quad (4)$$

Endogeneidad y Variables Instrumentales

Luego si tenemos una muestra aleatoria (y_i, x_i, z_i) y siguiendo el *analogy principle* tenemos que el estimador de variables instrumentales está dado por:

$$\hat{\beta}_{IV} = \left[\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n z_i' x_i \right]^{-1} \left[\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n z_i' y_i \right] \equiv (Z'X)^{-1} Z'Y$$

Endogeneidad y Variables Instrumentales

Consistencia y normalidad asintótica

La consistencia de este estimador sigue de la ecuación (4) y de alguna ley de grandes números. Note que podemos escribir el estimador de variables instrumentales como sigue:

$$\hat{\beta}_{IV} = \beta + \left[\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n z_i' x_i \right]^{-1} \left[\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n z_i' u_i \right]$$

Luego, se deduce claramente que $\text{plim} \hat{\beta}_{IV} = \beta$ por álgebra de plims y la ley débil de los grandes números o *Weak law of large numbers* (WLLN). Ahora, podemos generar la expresión típica ajustada por \sqrt{n} :

$$\sqrt{n}(\hat{\beta}_{IV} - \beta) = \left[\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n z_i' x_i \right]^{-1} \left[\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n z_i' u_i \right]$$

donde el primer término del lado derecho de la ecuación convergerá a $E(z'x) = M_{zx}$ por WLLN.

Endogeneidad y Variables Instrumentales

Consistencia y normalidad asintótica

El segundo término converge en distribución a una Normal por Teorema Central del Límite (CLT), en particular Lindeberg-Levy. Veamos un poco en detalle el segundo término:

$$\frac{1}{\sqrt{n}} \sum_{i=1}^n z_i' u_i \xrightarrow{d} \mathcal{N}(0, V_0)$$

donde $V_0 = E(u^2 z' z)$. Por lo tanto, por WLLN y CLT tenemos que

$$\sqrt{n}(\hat{\beta}_{IV} - \beta) \xrightarrow{d} \mathcal{N}(0, M_{zx}^{-1} V_0 (M_{zx}^{-1})')$$

Luego, para obtener un estimador de la varianza debemos usar el *sample analogue* de M_{zx} que es trivial y un estimador para V_0 .

Múltiples instrumentos: 2SLS

Sea Z la matriz de instrumentos de orden $n \times L$ y X es la matriz de variables independientes o explicativas de orden $n \times K$ donde $L > K$. Sistema con infinitas soluciones.

Una manera de resolver este problema es post-multiplicando la matriz de instrumentos Z por otra matriz Π de orden $L \times K$. Luego, la matriz $Z\Pi$ es de dimensión $n \times K$ y el vector $z\Pi$ es de $1 \times K$ al igual que x .

Explotando la condición de identificación $E(z'u) = 0$ tenemos que se cumple que

$$\Pi'z'y = \Pi'z'x\beta + \Pi'z'u$$

Note que podemos identificar β tomando valor esperado,

$$\beta = [E(\Pi'z'x)]^{-1}E[\Pi'z'y]$$

Múltiples instrumentos: 2SLS

Por lo tanto, siguiendo el *analogy principle* el estimador estaría dado por

$$\hat{\beta} = \left[\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \Pi' z_i' x_i \right]^{-1} \left[\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \Pi' z_i' y_i \right] \equiv (\Pi' Z' X)^{-1} (\Pi' Z' y)$$

pero no hemos dicho nada de la matriz Π . Esta puede ser desconocida para lo cual necesitaremos un estimador de Π .

Antes de ir con eso, supongamos que tenemos un estimador de Π dado por $\hat{\Pi}$, luego el estimador *generalizado de variables instrumentales* (GIV) o de método de momentos generalizado (GMM) está dado por (5)

Múltiples instrumentos: 2SLS

$$\hat{\beta}_{GIV} = \left[\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \hat{\Pi}' z_i' x_i \right]^{-1} \left[\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \hat{\Pi}' z_i' y_i \right] \equiv (\hat{\Pi}' Z' X)^{-1} (\hat{\Pi}' Z' y) \quad (5)$$

La elección clásica de matriz es $\hat{\Pi} = (Z'Z)^{-1}Z'X$ que corresponde al estimador MCO de la regresión de X sobre Z , así el estimador de mínimos cuadrados en dos etapas (2SLS) es

$$\hat{\beta}_{2SLS} = (X'Z(Z'Z)^{-1})Z'X)^{-1}(X'Z(Z'Z)^{-1}Z'y) \quad (6)$$

$$= (\hat{X}'X)^{-1}\hat{X}'y \quad (7)$$

Múltiples instrumentos: 2SLS

Note que el nombre de mínimos cuadrados en dos etapas (2SLS) viene de la interpretación de Theil que muestra que el estimador se puede obtener de la siguiente manera

$$\hat{\beta}_{2SLS} = (\hat{X}'\hat{X})^{-1}\hat{X}'y \quad (8)$$

En consecuencia, se puede escribir como un sistema de ecuaciones donde tenemos la primera etapa y luego la ecuación estructural:

$$X = Z\Pi + e \quad (9)$$

$$y = X\beta + u \quad (10)$$

Así, se estima la primera etapa y se ocupan los valores estimados

$\hat{X} = Z\hat{\Pi} = Z(Z'Z)^{-1}Z'X$ en la segunda etapa.

Múltiples instrumentos: 2SLS

Normalidad y Consistencia Asintótica

Podemos escribir

$$\hat{\beta}_{GIV} - \beta = (\hat{\Pi}' Z' X)^{-1} \hat{\Pi}' Z' u \quad (11)$$

Si $\frac{1}{\sqrt{N}} Z' u \xrightarrow{d} (0, V_0)$ donde $V_0 = E(u^2 z' z)$ y $\hat{\Pi} \xrightarrow{P} \Pi$ es fácil demostrar que

$$\sqrt{n}(\hat{\beta}_{GIV} - \beta) \xrightarrow{d} \mathcal{N}(0, [\Pi' M_{zx}]^{-1} \Pi' V_0 \Pi [\Pi' M_{zx}^{-1}]'), \quad (12)$$

expresión que depende de Π , V_0 y M_{zx} . Si bien no conocemos Π , podemos estimarla como la proyección ortogonal de X sobre Z y en consecuencia obtendremos la distribución asintótica de el estimador de 2SLS (el cual es factible). Por ley de grandes números sabemos que

$$\hat{\Pi} \xrightarrow{P} \Pi \equiv [E(z' z)]^{-1} E(z' x) = M_{zz}^{-1} M_{zx}$$

Múltiples instrumentos: 2SLS

Normalidad y Consistencia Asintótica

Reemplazando la expresión de Π en (12) la varianza asintótica del estimador de 2SLS está dada por la imponente fórmula:

$$\sqrt{n}(\hat{\beta}_{2SLS} - \beta) \xrightarrow{d} \mathcal{N}(0, [M'_{xz} M_{zz}^{-1} M_{zx}]^{-1} M'_{xz} M_{zz}^{-1} V_0 M_{zz}^{-1} M_{zx} [M'_{xz} M_{zz}^{-1} M_{zx}]') \quad (13)$$

La buena noticia es que si u es independiente de z (como tradicionalmente se asume) y bajo homocedasticidad, la fórmula se simplifica debido a que $V_0 = \sigma^2 M_{zz}$,

$$\sqrt{n}(\hat{\beta}_{2SLS} - \beta) \xrightarrow{d} \mathcal{N}(0, [M'_{xz} M_{zz}^{-1} M_{zx}]^{-1}) \quad (14)$$

Múltiples instrumentos: 2SLS

Normalidad y Consistencia Asintótica

Para estimar σ^2 definamos el residuo de 2SLS como $\hat{u} = y - x\hat{\beta}_{2SLS}$. Note que este NO es el residuo de la segunda etapa. Así, el estimador de σ^2 se define de la forma tradicional

$$\hat{\sigma}^2 = \frac{1}{n-k} \sum_{i=1}^n \hat{u}_i^2$$

Si u y z no son independientes (a nivel de distribución, pero $E(z'u) = 0$) se puede estimar consistentemente la matriz de varianzas y covarianzas usando Eicker-Huber-White o Newey-West dependiendo si los errores son autocorrelacionados.

Múltiples instrumentos: 2SLS

Normalidad y Consistencia Asintótica

El estimador de Eicker-Huber-White de la varianza asintótica de $\hat{\beta}_{2SLS}$ está dado por

$$\hat{Avar}(\beta_{2SLS}) = (\hat{X}'\hat{X})^{-1} \left(\sum_{i=1}^n \hat{u}_i^2 z_i' z_i \right) (\hat{X}'\hat{X})^{-1}$$

donde $\hat{X} = Z\hat{\Pi}$.

En Stata, usando el comando `ivreg` o `ivreg2` con la opción `robust` nos entregará los errores estándar de la matriz recién descrita.

Método Generalizado de Momentos: GMM

Un estimador alternativo a 2SLS en presencia de endogeneidad y variables instrumentales es el estimador de GMM.

Definamos las **condiciones de momento** como

$$m(z, x, \beta) = z'(y - x\beta)$$

donde z es una realización del vector de $L \times 1$ de instrumentos y x es una realización del vector de variables endógenas de $K \times 1$. Suponiendo que $L > K$ tenemos un sistema sobre identificado. Dado el supuesto de identificación $E(z'u) = 0$ tenemos que,

$$E(m(z, x, \beta)) = 0$$

luego el valor esperado de cada condición de momento es cero. Cada condición de momento poblacional tiene su contraparte muestral dada por,

$$\overline{m}(z, x, \beta) = \frac{1}{n} \sum z'(y - x\beta) = \frac{1}{n} Z'u$$

Método Generalizado de Momentos: GMM

Para el caso sobre-identificado el estimador de GMM es aquel que minimiza la siguiente forma cuadrática,

$$\min_{\beta} n \overline{m}(z, x, \beta)' W^{-1} \overline{m}(z, x, \beta)$$

donde W^{-1} es una matriz de $L \times L$ con lo cual el sistema es de $K \times K$.

Se define el estimador de GMM eficiente o EGMM aquel que utiliza como weighting matrix

$$W = \text{Var}(m(z, x, \beta)) = E(u^2 z' z) = V_0$$

Por lo tanto, en el caso que $W = V_0$ tenemos que $\hat{\beta}_{GMM}$ minimiza la siguiente expresión

$$\min_{\beta} \frac{1}{n} (y - X\beta)' Z V_0^{-1} Z' (y - X\beta)$$

Luego,

Método Generalizado de Momentos: GMM

$$\hat{\beta}_{EGMM} = [X'ZV_0^{-1}Z'X]^{-1}X'ZV_0^{-1}Z'y \quad (15)$$

Sólo nos falta un estimador consistente de V_0 . Bajo el supuesto de homocedasticidad la varianza asintótica estará dada por

$$Avar(\hat{\beta}_{EGMM}) = (M'_{zx} V_0^{-1} M_{zx})^{-1}$$

Si no estamos seguros del supuesto de homocedasticidad podemos usar el estimador de Eicker-White.

Método Generalizado de Momentos: GMM

Luego, se puede implementar el estimador EGMM en tres etapas:

- 1 Estime el modelo por 2SLS y obtenga los residuos de la manera antes descrita $\hat{u} = y - x\hat{\beta}_{2SLS}$.
- 2 Construya la matriz $\hat{V}_0 = \frac{1}{n} \sum \hat{u}_i^2 z_i' z_i$.
- 3 Estime mediante EGMM usando \hat{V}_0 como weighting matrix.

En Stata esto se puede implementar con el comando `ivreg2` con la opción `gmm`.

Método Generalizado de Momentos: GMM

Relación entre GIV y GMM

En el caso general, cuando los errores son heterocedásticos y/o autocorrelacionados y $V_0 \neq \sigma^2 M_{zz}$ el estimador 2SLS (caso particular de GIV) no tendrá la menor varianza asintótica. Para obtener un estimador eficiente necesitamos escoger una matriz Π que minimice la varianza asintótica.

Luego, queremos minimizar con respecto a Π la siguiente expresión,

$$Avar(\hat{\beta}_{GIV}) = [\Pi' M_{zx}]^{-1} \Pi' V_0 \Pi ([\Pi M_{zx}]^{-1})'$$

Se puede demostrar (bastante engorroso) que

$$\Pi^* = V_0^{-1} M_{zx} = \operatorname{argmin}_{\Pi} Avar(\hat{\beta}_{GIV}(\Pi))$$

Método Generalizado de Momentos: GMM

Relación entre GIV y GMM

Pero en la práctica, no ponemos disponer de Π^* incluso si suponemos V_0 conocida. Necesitamos un estimador consistente de M_{zx} . La ley débil de los grandes números nos garantiza que si $\{x_i z_i\}$ son *i.i.d* con primer y segundo momento acotados,

$$\hat{\Pi}^* = V_0^{-1} \left(\frac{1}{n} \sum z_i' x_i \right) = V_0^{-1} \frac{1}{n} Z' X \xrightarrow{p} V_0^{-1} M_{zx} = \Pi^*$$

por lo tanto, el estimador generalizado de variables instrumentales eficiente corresponde al estimador eficiente de método de momentos y es igual a

$$\hat{\beta}_{EGIV} = \hat{\beta}_{EGMM} = [X' Z V_0^{-1} Z' X]^{-1} X' Z V_0^{-1} Z' y \quad (16)$$

con distribución asintótica

$$\sqrt{n}(\hat{\beta}_{EGMM} - \beta) \xrightarrow{d} \mathcal{N}(0, (M'_{zx} V_0^{-1} M_{zx})^{-1}) \quad (17)$$