

# 川口康平・澤田真行『因果推論の計量経済学』

(日本評論社, 2024 年刊)

## 正誤情報一覧

2024.10.09 ver.1.2

本書にて、下記の通り補足説明と訂正がございます。ここにお詫びして訂正いたします。  
また、ご指摘をいただいた皆さまには深く御礼申し上げます。



### 第 1 版版第 1 刷（2024 年 9 月 20 日発行）時点の訂正

ページ等	誤	正
19 ページ、 上から 5 行目 および 303 ページ (索引)	SUTVA (stable unit treatment value)	SUTVA (stable unit treatment value <b>assumption</b> )
72 ページ、 下から 5 行目	このとき、中間点の定理より	このとき、 <b>平均値</b> の定理より
91 ページ、 下から 9 行 目、8 行目、4 行目	【下から 9 行目】 この場合、統制群には… 【下から 8 行目】 すると、統制群の患者から… 【下から 4 行目】 観測できるなら、統制群の中で…	【下から 9 行目】 この場合、 <b>処置群</b> には… 【下から 8 行目】 すると、 <b>処置群</b> の患者から… 【下から 4 行目】 観測できるなら、 <b>処置群</b> の中で…
105 ページ、 下から 2 行目	$\frac{1}{n_{at}} \sum_{G_i=at} (Y_i^*(1,0) - Y_i^*(0,0))$	$\frac{1}{n_{at}} \sum_{G_i=at} (Y_i^*(1,1) - Y_i^*(0,1))$
106 ページ、 上から 2 行目	$\frac{1}{n_{nt}} \sum_{G_i=nt} (Y_i^*(1,1) - Y_i^*(0,1))$	$\frac{1}{n_{nt}} \sum_{G_i=nt} (Y_i^*(1,0) - Y_i^*(0,0))$
152 ページ、 上から 3 行目	$Y_i = \beta_{(0,+)} + \beta_{(1,+)}S_i + \beta_{(2,+)}S_i + \dots$	$Y_i = \beta_{(0,+)} + \beta_{(1,+)}S_i + \beta_{(2,+)}S_i^2 + \dots$
159 ページ、 上から 2 段落 目	次に、図 6.4 (b) はサポートの端点の近傍における推定を図示している。このとき、カーネル推定（グレーの点線）は真の関数に対して、 <b>正の</b> バイアスが生じる片側 $s \geq 0$ の観測のみを用いることになっている。図 6.4 (a) の場合と異なり、 <b>正の</b> バイアスを	【 <b>青字の「正の」をトル</b> 】 次に、図 6.4 (b) はサポートの端点の近傍における推定を図示している。このとき、カーネル推定（グレーの点線）は真の関数に対して、バイアスが生じる片側 $s \geq 0$ の観測のみを用いることになっている。図 6.4 (a) の場合と異なり、バイアスを打ち消

	<p>打ち消す相手である <math>s &lt; 0</math> 側の観測が存在しない。その結果、<b>正の</b>バイアスが打ち消されずに残ってしまう。この図 6.4 (b) のように打ち消す相手となる観測がない場合には、関数の傾きを捉えられていないことに起因するバイアスが生じており、このバイアスは <math>h</math> に応じて線形増加する。</p>	<p>す相手である <math>s &lt; 0</math> 側の観測が存在しない。その結果、バイアスが打ち消されずに残ってしまう。この図 6.4 (b) のように打ち消す相手となる観測がない場合には、関数の傾きを捉えられていないことに起因するバイアスが生じており、このバイアスは <math>h</math> に応じて線形増加する。</p>
179 ページ、 上から 12 行目	<p>【上から 12 行目】</p> $= \lim_{\epsilon \downarrow 0} \mathbb{E}[\mathbf{1}\{Y^*(1, \epsilon) \leq y\} \mathbf{1}\{T_\epsilon = co\} \mid S = \epsilon]$	<p>【上から 12 行目】</p> $= \lim_{\epsilon \downarrow 0} \mathbb{E}[\mathbf{1}\{Y^*(1, \epsilon) \leq y\} \mathbf{1}\{T_\epsilon = at\} \mid S = \epsilon]$
189 ページ、 下から 14 行目	$CI^{1-\alpha} = \left[ \hat{t} - cv_{1-\alpha} \times \frac{\hat{\sigma}_{NN}}{\sqrt{N_h}}, \hat{t} - cv_{1-\alpha} \times \frac{\hat{\sigma}_{NN}}{\sqrt{N_h}} \right]$	$I^{1-\alpha} = \left[ \hat{t} - cv_{1-\alpha} \times \frac{\hat{\sigma}_{NN}}{\sqrt{N_h}}, \hat{t} + cv_{1-\alpha} \times \frac{\hat{\sigma}_{NN}}{\sqrt{N_h}} \right]$
269 ページ、 下から 1 行目	<p>統制群は当然、2000～2010 年に</p>	<p><b>処置群</b>は当然、2000～2010 年に</p>
270 ページ、 上から 4 行目	<p>合併を経験した通勤圏も統制群に含め、</p>	<p>合併を経験した通勤圏も <b>処置群</b>に含め、</p>