EAE1223: ECONOMETRIA III

Aula 8 - Modelos vetoriais autorregressivos estruturais

Luis A. F. Alvarez

16 de maio de 2024

Um modelo para a descrição de uma economia

- Seja $\{Y_t\}_{t\in\mathbb{Z}}$ um processo vetorial de interesse, onde Y_t consiste de d variáveis econômicas, sobre as quais a teoria econômica têm algo a nos dizer sobre o comportamento conjunto.
- Um modelo estrutural (causal) linear para estas variáveis consiste em um sistema de *d* equações da forma:

$$\mathbf{A}_0 \mathbf{Y}_t = \mathbf{a} + \sum_{j=1}^{p} \mathbf{A}_j \mathbf{Y}_{t-j} + \epsilon_t, \qquad (1)$$

onde ${\bf A}_0$ é uma matriz $d \times d$ que explicita as relações contemporâneas (causais) entre as variáveis, e ϵ_t é um ruído branco contemporaneamente não correlacionado, isto é

$$\mathbb{V}[\epsilon_t] = egin{bmatrix} \sigma_1^2 & 0 & \dots & 0 \ 0 & \sigma_2^2 & \dots & 0 \ dots & \dots & \ddots & dots \ 0 & 0 & \dots & \sigma_d^2 \ \end{bmatrix} = \Omega_\epsilon$$

CHOQUES ECONÔMICOS FUNDAMENTAIS

- A hipótese de que os erros de cada uma das equações são contemporaneamente não correlacionados supõe que o modelo que descreve a economia esteja bem especificado, de modo que o choque da j-ésima equação reflete a incerteza econômica fundamental associada a Y_{jt}.
 - ϵ_{jt} reflete choques (surpresas ou inovações, não antecipadas com base no passado) nos determinantes essenciais de Y_{jt} , e não nos determinantes indiretos (via outras variáveis do sistema) de Y_{jt} .
- Esse tipo de hipótese é presumida em uma das perguntas clássicas da macroeconomia: quanto da flutuação econômica pode ser atribuída à política monetária vs fatores reais?
 - Pergunta presume que existem inovações fundamentais, contemporaneamente ortogonais (não correlacionadas), em fatores monetários e reais, que permitem pensar nesta decomposição, visto que ela não faz sentido se os fatores fundamentais não fossem fundamentais (i.e. correlacionados).
 - Veremos como nossa metodologia permite fazer explicitamente esta decomposição.

EXEMPLO

- Considere o comportamento conjunto de inflação (π_t) , desemprego (u_t) , expectativas de inflação (π_t^e) e taxa de juros nominal (i_t) :

$$\pi_{t} = \sum_{j=1}^{p} \theta_{j} \pi_{t-j} + \sum_{j=0}^{p} \beta_{j} (u_{t-j} - \bar{u}_{neutro}) + \sum_{j=0}^{p} \gamma_{j} \pi_{t-j}^{e} + \epsilon_{\pi,t} \quad (CP)$$

$$u_{t} - \bar{u} = \sum_{j=1}^{p} \omega_{j} (u_{t-j} - \bar{u}) + \sum_{j=0}^{p} \alpha_{j} (i_{t-j} - \pi_{t-j}^{e}) + \epsilon_{u,t} \quad (IS)$$

$$i_{t} = \bar{i} + \sum_{j=1}^{p} \psi_{j} i_{t-j} + \sum_{j=0}^{p} \kappa_{j} (\pi_{t-j} - \pi_{M}) + \sum_{j=0}^{p} \phi_{j} (\pi_{t-j}^{e} - \pi_{M}) + \epsilon_{i,t} \quad (RM)$$

$$\pi_{t}^{e} = \mu \pi_{M} + \sum_{j=1}^{p} \iota_{j} \pi_{t-j}^{e} + \theta_{3} \sum_{j=0}^{p} (\nu_{1j} \pi_{t-j} + \nu_{2j} u_{t-j} + \nu_{3j} i_{t-j}) + \epsilon_{e,t} \quad (FE)$$

onde $\epsilon_{\pi,t}$ são choques de oferta (CP), $\epsilon_{u,t}$ choques de demanda (IS), $\epsilon_{i,t}$ são surpresas de política monetária (RM), e $\epsilon_{e,t}$ são ruídos na formação de expectativas.

REPRESENTAÇÃO AUTORREGRESSIVA DO MODELO LINEAR ESTRUTURAL

- Se o sistema (1) oferece uma descrição completa da evolução de \boldsymbol{Y}_t , então, para uma dada trajetória pretérita $\{\boldsymbol{Y}_s: s \leq t-1\}$, e valores dos choques fundamentais ϵ_t , existe um único valor de \boldsymbol{Y}_t que satisfaz (1).
- Nesse caso, a matriz \mathbf{A}_0 admite inversa $\mathbf{B} = \mathbf{A}_0^{-1}$, e o sistema admite representação autorregressiva:

$$\mathbf{Y}_{t} = \underbrace{\mathbf{c}}_{=\mathbf{B}\mathbf{a}} + \sum_{j=1}^{p} \underbrace{\mathbf{C}_{j}}_{=\mathbf{B}\mathbf{A}_{j}} \mathbf{Y}_{t-j} + \mathbf{B}\epsilon_{t}.$$
 (2)

- Modelo VAR em que o ruído branco ${\pmb B} {\pmb \epsilon}_t$ é uma combinação linear de choques fundamentais.
- Matriz \boldsymbol{B} incorpora o efeito contemporâneo de inovações fundamentais sobre as variáveis em \boldsymbol{Y}_t .

MODELO SVAR(P)

- Em diversas situações, não necessariamente queremos partir de (1) para chegar a (2)
 - Não necessariamente temos uma descrição completa da economia.
 - De modo relacionado, a formulação (2) pode ser compatível com mais de uma formulação estrutural linear completa.
- Nesses casos, podemos definir diretamente um modelo vetorial autorregressivo (semi)estrutural de ordem p, SVAR(p), como o processo

$$\mathbf{Y}_t = \mathbf{c} + \sum_{j=1}^{p} \mathbf{C}_j \mathbf{Y}_{t-j} + \mathbf{B} \epsilon_t,$$
 (3)

onde ϵ_t são inovações fundamentais, isto é ruídos brancos não contemporaneamente correlacionadas, e \boldsymbol{B} é a matriz que captura os efeitos contemporâneos das inovações fundamentais sobre \boldsymbol{Y}_t .

Função de resposta ao impulso

- Os efeitos causais dinâmicos, na modelagem SVAR, são capturados pelos efeitos de surpresas nos choques fundamentais sobre o comportamento do sistema.
 - Note que, por construção, ϵ_t captura fatores não antecipados com base no passado.
 - Como ϵ_t é não contemporaneamente correlacionado, faz sentido pensar em surpresas em um de seus componentes, mantidos os outros constantes.
- Formalmente, o efeito *ceteris-paribus* de uma surpresa de uma unidade na *j*-ésima inovação do sistema em t, ϵ_{jt} , sobre a *i*-ésima variável do sistema em t+h, $h\geq 0$, é dada pela função de resposta ao impulso

$$F_h(i|j) = \frac{\partial Y_{i,t+h}}{\partial \epsilon_{i,t}}$$

- Por exemplo, $F_0(i|j) = \mathbf{B}_{ij}$, $F_1(i|j) = \sum_{l=1}^d \mathbf{C}_{1,i,l} \mathbf{B}_{lj} = \sum_{l=1}^d \mathbf{C}_{1,i,l} F_0(l|j)$, $F_2(i|j) = \sum_{l=1}^d \mathbf{C}_{1,i,l} F_1(i|j) + \sum_{l=1}^d \mathbf{C}_{2,i,l} F_0(i|j)$, etc.

Referências I



Sims, Christopher A., James H. Stock e Mark W. Watson (1990). "Inference in Linear Time Series Models with some Unit Roots". Em: *Econometrica* 58.1, pp. 113–144. ISSN: 00129682, 14680262. URL: http://www.jstor.org/stable/2938337 (acesso em 15/05/2024).