Uma introdução à econometria espacial

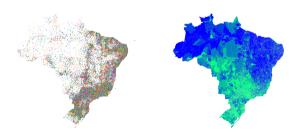
Walef Machado de Mendonça

PPGEAB

20 de Abril de 2021

Introdução

- A econometria espacial tem como objetivo **especificar**, **estimar**, **testar** e **prever** modelos teóricos influenciados pelos efeitos espaciais (ALMEIDA, 2012).
- Na econometria espacial as observações representam regiões. Ex.: bairros, distritos, setores censitários, regiões urbanas etc



Introdução

Geralmente a estrutura espacial contribui para a modelagem de duas formas:

- \blacksquare O processo gerador dos dados é explicitamente espacial. (ex.: preços de casas) \to a geografia é uma variável e contribui **diretamente** para o modelo.
- Uma alternativa é utilizar a localização espacial como uma variável **instrumental**. (ex.: o erro é maior em algumas áreas do que em outras)

As hipóteses de Gauss-Markov

$$y = X\beta + \varepsilon \tag{1}$$

- Lineariedade dos parâmetros
- Não colinearidade perfeita
- Média condicional zero

$$\mathbb{E}(\varepsilon_i|X)=0$$

Homocedasticidade

$$Var(\varepsilon|X) = \sigma^2$$

Independência dos Erros

$$\mathbb{E}(\varepsilon_i \varepsilon_j | X) = 0$$
 para $i \neq j$



Efeitos espaciais

Dependência espacial

- As unidades de corte transversal domicílios, municípios, regiões não são independentes entre si.
- O valor de uma variável numa região i, y_i , depende do valor dessa mesma variável nas regiões vizinhas j, y_j .

$$y_i = f(y_j, X), \quad i, j = 1, \dots, n \quad e \quad i \neq j$$

$$y_1 = \rho_2 y_2 + \beta X_1 + \varepsilon_1$$

Efeitos espaciais

Heterogeneidade espacial

 \bullet Ocorre quando há instabilidade estrutural através das regiões \to diferentes respostas dependendo da localidade.

$$y_i = f_i(X_i, \beta_i, \xi_i) \quad \xi_i \sim (0, \Omega)$$

Os efeitos espaciais e as hipóteses de Gauss-Markov

Lineariedade dos parâmetros

 Na presença de heterogeneidade espacial deve-se alterar a especificação do modelo para permitir que os coeficientes sejam variáveis de acordo com a localização do fenômeno.

Não colinearidade perfeita

 Essa hipótese continua válida. Porém, ao se utilizar a defasagens espaciais a colnearidade pode aumentar.

Homocedasticidade

• É comum que a variância não seja constante devido aos efeitos espaciais.

Os efeitos espaciais e as hipóteses de Gauss-Markov

Média condicional zero

- Pressupõe-se que o erro da região i não esteja correlacionado com a variável explicativa na região i.
- Omissão de defasagens espaciais relevantes
- Multidirecionalidade e caráter endógeno da defasagem espacial → estimador MQO é viesado e inconsistente.

Independência dos Erros

- Quando as observações são unidades geográficas é provável que essa hipótese seja violada. (Amostra aleatória de regiões?)
- ullet O erro de uma região i pode estar correlacionado linearmente com o erro de outra região j.
 - → Ineficiência, viés e inconsistência do estimador MQO

Dados Espaciais

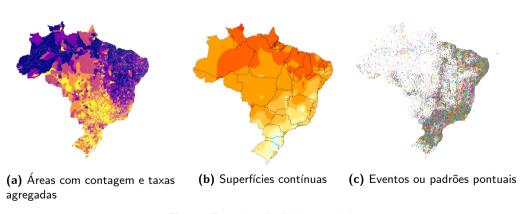


Figura: Exemplos de dados espaciais

Matriz de ponderação espacial

- É uma medida de proximidade entre as regiões.
- Para um conjunto de *n* áreas é definida como:

$$m{W} = \left[egin{array}{cccc} w_{11} & w_{12} & \dots & w_{1n} \\ w_{21} & w_{22} & \dots & w_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ w_{n1} & w_{n2} & \dots & w_{nn} \end{array}
ight],$$

Cada elemento w_{ij} representa uma medida de proximidade entre as áreas i e j.

$$w_{ij} = egin{cases} 1, & ext{se } i ext{ e } j ext{ são contíguos} \ 0, & ext{se } i ext{ e } j ext{ não são contíguos}. \end{cases}$$

Por convenção, $w_{ij}=0, \quad \forall i=j$



Operador de defasagem espacial

Defasagem

$$y_{ij} \rightarrow y_{i-1,j}, y_{i,j-1}, y_{i+1,j}, \dots$$

$$\mathbf{W} \times y = Wy$$

em que W é a matriz de pesos espaciais, y é o vetor da variável e Wy é a defasagem espacial da variável

■ Wy é a média do valor da variável nas regiões vizinhas se a matriz de pesos for normalizada nas linhas.

Autocorrelação espacial global

- Um índice de autocorrelação espacial mede a associação espacial nos dados considerando o local e o valor da variável em estudo.
- Hipótese: Aleatoriedade na distribuição espacial da variável.

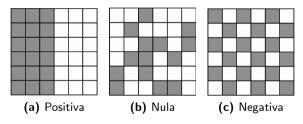


Figura: Padrões de autocorrelação espacial

Fonte: Radil (2011)

■ É necessário usar uma estatística de teste para a aleatoriedade da distribuição espacial global da variável.

1 de Moran

O I de Moran mede a relação do desvio padronizado de uma variável z numa área i com o desvio padronizado das áreas vizinhas j para a mesma variável z (ALMEIDA, 2012).

$$I = \frac{n}{S_0} \frac{\sum_{i} \sum_{j} w_{ij} z_i z_j}{\sum_{i=1}^{n} z_i^2}.$$
 (2)

em que $z_i = (x_i - \bar{x})$, w_{ij} é uma medida de contiguidade entre i e j, n é o número de regiões e S_0 é a soma dos pesos espaciais (w_{ij})

1 de Moran

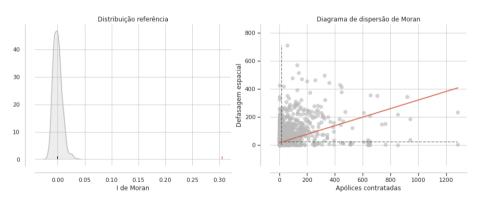


Figura: I de Moran para Apólices contratadas

Autocorrelação espacial local

- Estatísticas globais fornecem padrões de associação espacial em todo o conjunto de dados
- Medidas de autocorrelação local buscam identificar padrões no interior de uma região de estudo
- Podem informar a existência de um *cluster* de valores autocorrelacionados em nível local
- Podem informar sobre existência de *outliers* locais
- Para Anselin (1995), um indicador local de associação espacial (LISA) deve satisfazer a dois critérios:
 - 1 Deve indicar clusters espaciais estatisticamente significativos;
 - 2 A soma dos indicadores locais deve ser levar ao indicador global.

I de Moran local

Um indicador local de associação espacial do tipo *LISA* é o *I* de Moran local que é expresso por:

$$I_i = z_i \sum_j w_{ij} z_j,$$

em que z_i e z_j são os valores da variável padronizada nas regiões i e j, w_{ij} é uma matriz de pesos espaciais.

1 de Moran local

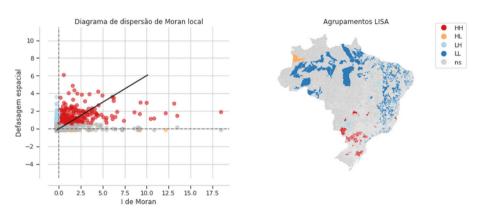
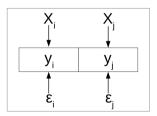


Figura: / de Moran local para Apólices contratadas

■ Modelo Clássico de Regressão Linear

$$y = X\beta + \varepsilon \quad \varepsilon \sim N(0, \sigma^2 I)$$

Processo a-espacial:

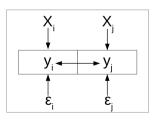


■ Modelo de defasagem espacial (SAR – Spatial Auto Regressive)

$$y = \rho Wy + \varepsilon$$
 ou $y_i = \rho \sum_{j=1}^n w_{ij} y_j + \varepsilon_i$

em que Wy é um vetor de defasagens espaciais (variável endógena) e ρ é o coeficiente auto-regressivo espacial.

• Processo espacial:



■ Modelo de defasagem espacial (SAR – Spatial Auto Regressive)

Incluindo variáveis exógenas (SAR misto)

$$y = \rho Wy + X\beta + \varepsilon$$
 ou $y_i = \rho \sum_{j=1}^n w_{ij}y_j + \sum_{j=1}^p x_{ij}\beta_j + \varepsilon_i$

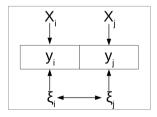
X é a matriz de variáveis explicativas exógenas

■ Modelo de erro auto-regressivo espacial (SEM – Spatial Error Model)

$$y = X\beta + \xi$$
 ou $y_i = \sum_{j=1}^p x_{ij}\beta_j + \xi_i$

$$\xi = \lambda W \xi + \varepsilon$$
 ou $\xi_i = \lambda \sum_{i=1}^n w_{ij} u_j + \varepsilon$

- Modelo de erro auto-regressivo espacial (SEM Spatial Error Model)
 - Processo espacial:



■ Modelo de defasagem espacial com erro autorregressivo espacial (SAC – Spatial autoregressive combined)

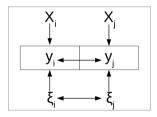
Há interação na variável de interesse y e no erro ξ .

$$y = \rho W_1 y + X \beta + \xi \quad \text{ou} \quad y_i = \rho \sum_{j=1}^n w_{1_{ij}} y_i + \sum_{j=1}^p x_{ij} \beta_j + \xi_i$$
$$\xi = \lambda W_2 \xi + \varepsilon \quad \text{ou} \quad \xi_i = \lambda \sum_{j=1}^n w_{2_{ij}} u_j + \varepsilon_1$$

$$|\rho| < 1 \text{ e } |\lambda| < 1.$$



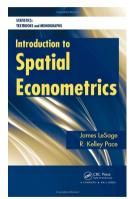
- Modelo de defasagem espacial com erro autorregressivo espacial (SAC Spatial autoregressive combined)
 - Processo espacial:

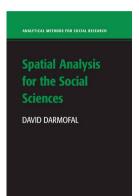


Livros









Links

```
https://darribas.org/gds_scipy16/
■ https://spatial.uchicago.edu/
■ https://www.youtube.com/user/GeoDaCenter
■ https://geopandas.org/index.html
https://geodacenter.github.io/index.html
https://pysal.org/packages/
https://www.liverpool.ac.uk/geographic-data-science/
https://geographicdata.science/book/intro.html
■ Repositório da apresentação no GitHub:
 https://github.com/walefmachado/spreg_rural_insurance
```

Referências

ALMEIDA, E. Econometria Espacial Aplicada. Campinas-SP: Alínea, 2012.

ANSELIN, L. Local indicatos of spatial association - LISA. Geographical analysis, v. 27, p. 93-115, 1995.

JORDAHL, K. **GeoPandas**: Python tools for geographic data. 2014. Disponível em: github.com/geopandas/geopandas, Acesso em: 28 jul. 2020.

PYTHON. The Python programming language. Disponível em: github.com/python/cpython Acesso em: 18 jul. 2017.

REY, S. J.; ANSELIN, L. PySAL: A Python library of spatial analytical methods. **Review of Regional Studies**, v. 37, n. 1, p. 5–27, 2007.