



高知工科大学 経済・マネジメント学群

計量経済学

9. 交差項の利用

やない ゆう き
矢内 勇生



<https://yukiyanai.github.io>



yanai.yuki@kochi-tech.ac.jp



このトピックの目標

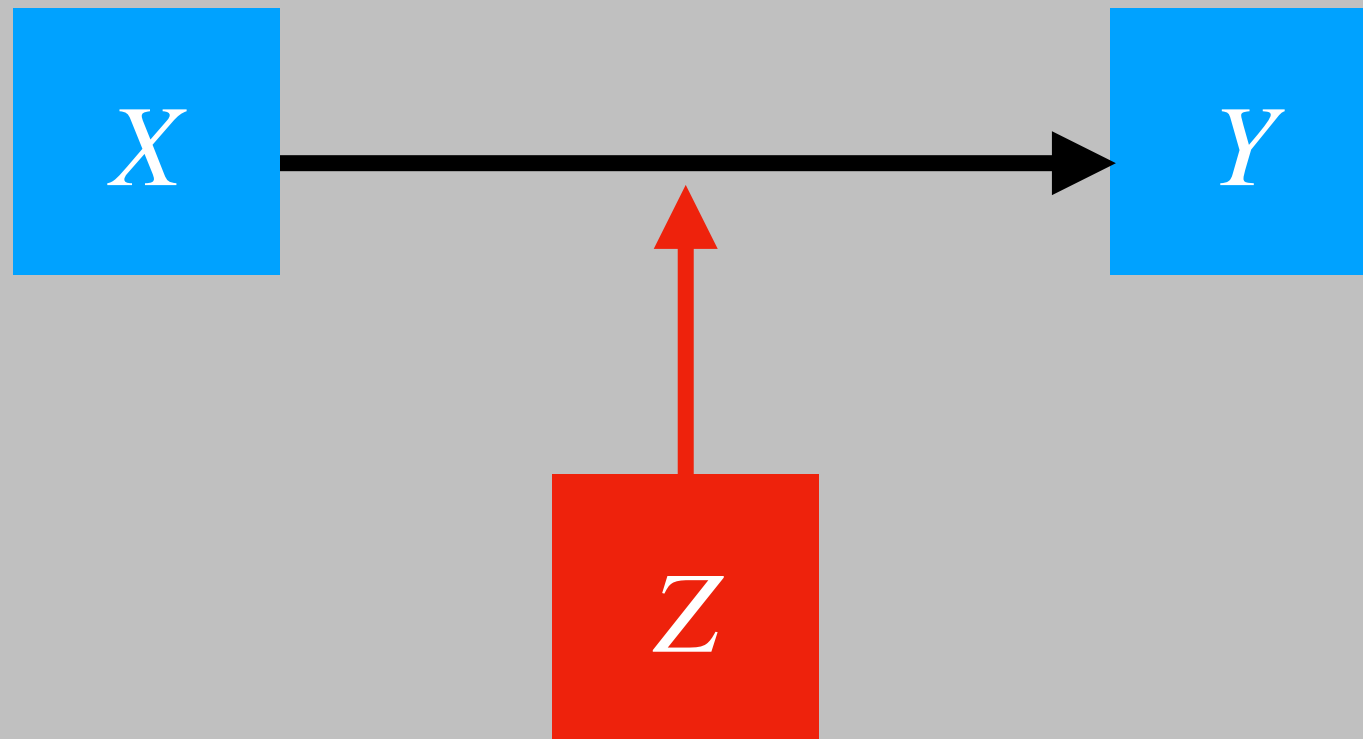
- 回帰分析で交差項を使う方法を理解する
 - ▶ 交差項とは？
 - ▶ 交差項を使って回帰分析の結果を解釈する方法

交差項を含む回帰分析

説明変数が応答変数に与える影響は一定か？

- 応答変数 Y
- 説明変数 X
- 回帰モデル： $Y_i \sim \text{Normal}(\beta_0 + \beta_1 X_i, \sigma)$
 - ▶ モデルの仮定（の1つ）： β_1 はある1つの値（定数）
 - つまり、 X が1単位変化するのに応じた Y の変化量は一定

一定とは限らないのでは？



- Z ：調整変数（説明変数の1種）
 - ▶ Z の値によって、「 X が Y に与える影響」が変わる

調整変数を含む回帰モデル

・ 回帰モデル： $Y_i \sim \text{Normal}(\mu_i = \beta_0 + \beta_1 X_i, \sigma)$

▶ β_0 は Z の関数： $\beta_0 = \gamma_0 + \gamma_2 Z_i$ とする

▶ β_1 は Z の関数： $\beta_1 = \gamma_1 + \gamma_3 Z_i$ とする

$$\begin{aligned}\mu_i &= \beta_0 + \beta_1 X_i \\ &= (\gamma_0 + \gamma_2 Z_i) + (\gamma_1 + \gamma_3 Z_i) X_i \\ &= \gamma_0 + \gamma_1 X_i + \gamma_2 Z_i + \gamma_3 X_i Z_i\end{aligned}$$

▶ よって、回帰モデルは、

$$Y_i \sim \text{Normal}(\gamma_0 + \gamma_1 X_i + \gamma_2 Z_i + \gamma_3 X_i Z_i, \sigma)$$

調整変数を含む回帰モデル (続)

- $Y_i \sim \text{Normal}(\gamma_0 + \gamma_1 X_i + \gamma_2 Z_i + \gamma_3 X_i Z_i, \sigma)$
 - ▶ Y を X と Z と XZ に回帰する重回帰
 - γ_k ($k = 0, 1, 2, 3$) を推定し、**そこから β_1 を推定する**
 - ▶ $\gamma_3 X_i Z_i$: 交差項, 交互作用項 (interaction term)
 - Rでは、`lm(Y ~ X * Z, data = d)`

Z がダミー変数の場合

$$Y_i \sim \text{Normal}(\mu_i = \gamma_0 + \gamma_1 X_i + \gamma_2 Z_i + \gamma_3 X_i Z_i, \sigma)$$

• $Z_i = 0$ のとき :

$$\hat{Y}_i = \gamma_0 + \gamma_1 X_i + \gamma_2 \cdot 0 + \gamma_3 \cdot X_i \cdot 0 = \gamma_0 + \gamma_1 X_i$$

• $Z_i = 1$ のとき :

$$\begin{aligned}\hat{Y}_i &= \gamma_0 + \gamma_1 X_i + \gamma_2 \cdot 1 + \gamma_3 \cdot X_i \cdot 1 = \gamma_0 + \gamma_1 X_i + \gamma_2 + \gamma_3 X_i \\ &= (\gamma_0 + \gamma_2) + (\gamma_1 + \gamma_3) X_i\end{aligned}$$

★ Z の値によって、

▶ 回帰直線の「切片」が変わる ($\gamma_2 \neq 0$ のとき) : γ_0 or $\gamma_0 + \gamma_2$

▶ 回帰直線の「傾き」が変わる ($\gamma_3 \neq 0$ のとき) : γ_1 or $\gamma_1 + \gamma_3$

Z がダミー変数の場合（続）

$$Y_i \sim \text{Normal}(\mu_i = \gamma_0 + \gamma_1 X_i + \gamma_2 Z_i + \gamma_3 X_i Z_i, \sigma)$$

- $Z_i = 0$ のとき：切片は γ_0 、傾き（ X が Y に与える影響）は γ_1
- $Z_i = 1$ のとき：切片は $\gamma_0 + \gamma_2$ 、傾き（ X が Y に与える影響）は $\gamma_1 + \gamma_3$

★ 推定された偏回帰係数の意味

- ▶ γ_0 : $Z = 0$ のときの回帰直線の切片
- ▶ γ_1 : $Z = 0$ のときの回帰直線の傾き
- ▶ γ_2 : $Z = 1$ のときと $Z = 0$ のときとの回帰直線の切片の差
- ▶ γ_3 : $Z = 1$ のときと $Z = 0$ のときとの回帰直線の傾きの差

Z が量的変数の場合

$$Y_i \sim \text{Normal}(\mu_i = \gamma_0 + \gamma_1 X_i + \gamma_2 Z_i + \gamma_3 X_i Z_i, \sigma)$$

• X - Y 平面における回帰直線の切片： $\gamma_0 + \gamma_2 Z_i$

• X - Y 平面における回帰直線の傾き： $\gamma_1 + \gamma_3 Z_i$

★ 切片も傾きも Z_i の値によって変わる！

• $Z_i = 0$ のとき：切片は γ_0 、傾き（ X が Y に与える影響）は γ_1

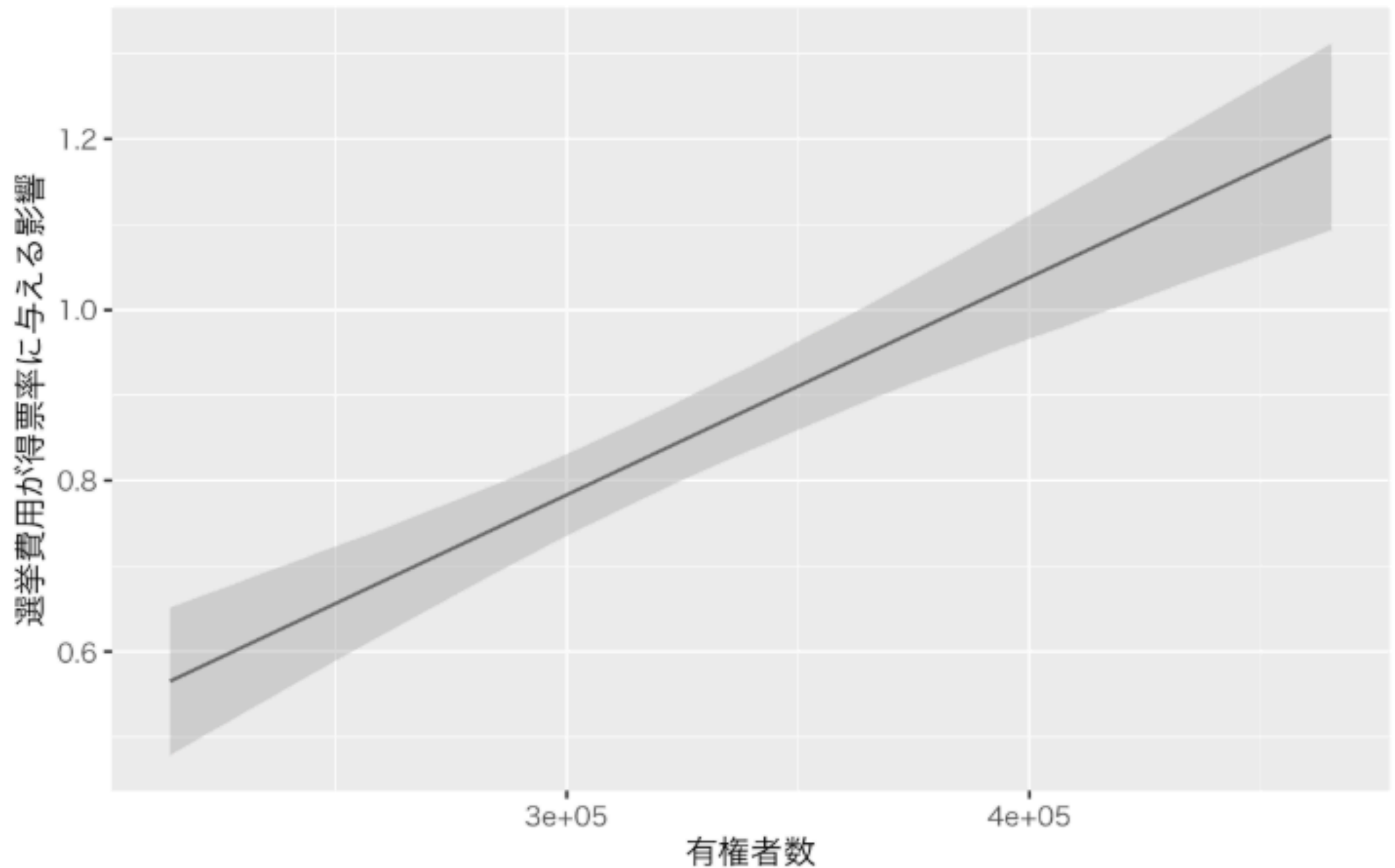
• $Z_i \neq 0$ のとき：切片も傾き（ X が Y に与える影響）も、 Z_i の値による

▶ 回帰係数だけを見ても、 X が Y に与える影響はわからない！！！！

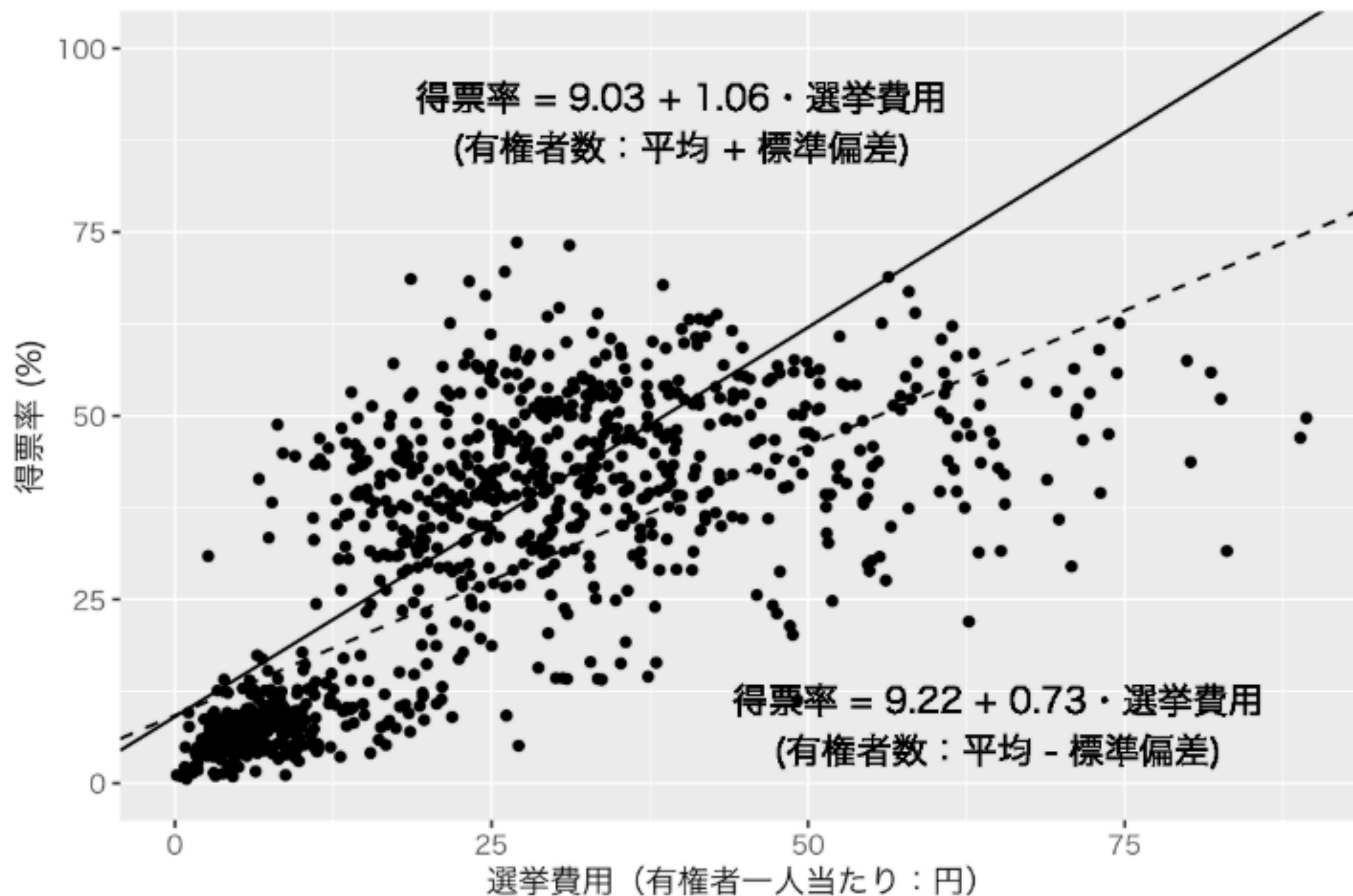
• Z_i を横軸、 $\gamma_1 + \gamma_3 Z_i$ （ X が Y に与える影響）を縦軸にした図を作る！（A）

• Z_i をいくつかの値に固定して、複数の回帰直線を図示する！（B）

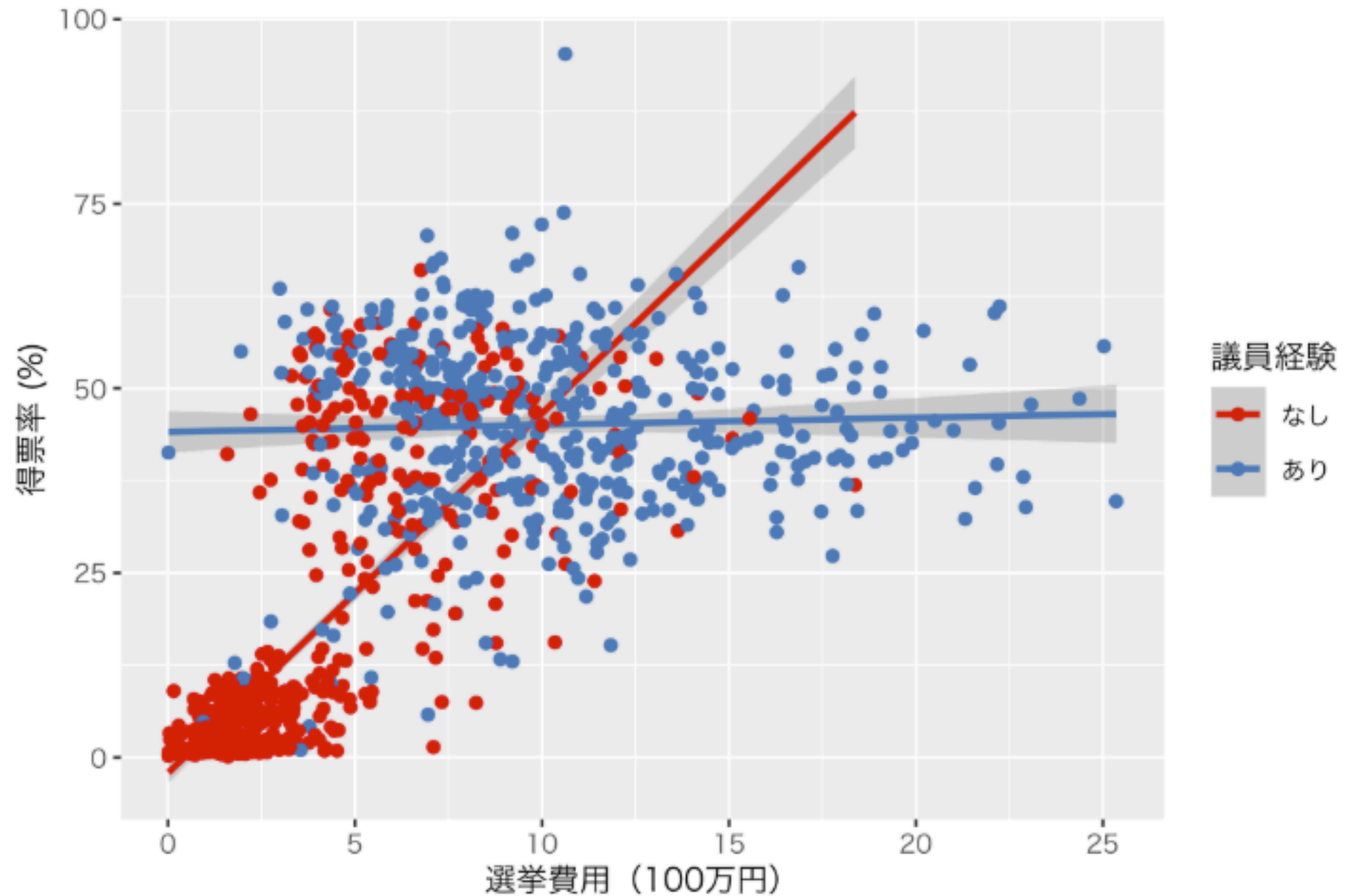
(A) の例：説明変数が選挙費用，調整変数が有権者数の場合



(B) の例：説明変数が選挙費用，調整変数が有権者数の場合



(B) の例：説明変数が選挙費用，調整変数が議員経験の場合



Z が量的変数の場合 (続)

$$Y_i \sim \text{Normal}(\mu_i = \gamma_0 + \gamma_1 X_i + \gamma_2 Z_i + \gamma_3 X_i Z_i, \sigma)$$

★ 推定された偏回帰係数の意味

- ▶ γ_0 : $Z = 0$ のときの回帰直線の切片
- ▶ γ_1 : $Z = 0$ のときの回帰直線の傾き
- ▶ γ_2 : ? (説明しようと思えば説明できるが、わかりにくい)
- ▶ γ_3 : ? (説明しようと思えば説明できるが、わかりにくい)
- Z_i が0をとらない変数だったら ???
 - ▶ それぞれの偏回帰係数に意味がない : 回帰係数を表で提示しても、読者に意味が伝わりにくい

説明変数を中心化する

$$Y_i \sim \text{Normal}(\tilde{\mu}_i = \tilde{\gamma}_0 + \tilde{\gamma}_1 \tilde{X}_i + \tilde{\gamma}_2 \tilde{Z}_i + \tilde{\gamma}_3 \tilde{X}_i \tilde{Z}_i, \sigma)$$

▶ \tilde{X}_i : X_i を中心化したもの

▶ \tilde{Z}_i : Z_i を中心化したもの

★推定された偏回帰係数の意味

▶ $\tilde{\gamma}_0$: $\tilde{Z} = 0$ のとき、すなわち Z が平均値のときの回帰直線の切片

▶ $\tilde{\gamma}_1$: $\tilde{Z} = 0$ のとき、すなわち Z が平均値のときの回帰直線の傾き

▶ $\tilde{\gamma}_2$: ? (説明しようと思えば説明できるが、わかりにくい)

▶ $\tilde{\gamma}_3$: ? (説明しようと思えば説明できるが、わかりにくい)

・ 中心化することによって、 $\tilde{\gamma}_0$ と $\tilde{\gamma}_1$ の意味だけは解釈可能になることが保証される

交差項と交差項の元となる変数

- XZ には、 X も Z も含まれている

▶ $Y_i \sim \text{Normal}(\gamma_0 + \gamma_3 X_i Z_i, \sigma)$ でいいのでは？

◆ 一般的には、ダメ！ ([Brambor et al. 2006](#) を参照)

- $\gamma_0 + \gamma_1 X_i + \gamma_2 Z_i + \gamma_3 X_i Z_i$ (1) と $\gamma_0 + \gamma_3 X_i Z_i$ (2) は何が違うのか？

▶ (2) は (1) の式に $\gamma_1 = 0$ かつ $\gamma_2 = 0$ という制約を加えている：強い仮定

– 「 $\gamma_1 = 0$ かつ $\gamma_2 = 0$ である」という理論的根拠があれば (2) を使っても
良い

– そうでなければ、(1) を推定する

▶ 同様の理由で、一部だけ除くのもダメ：詳しくは実習で

交差項は除いていいの？

- $\gamma_0 + \gamma_1 X_i + \gamma_2 Z_i + \gamma_3 X_i Z_i$ (3) と $\gamma_0 + \gamma_1 X_i + \gamma_2 Z_i$ (4) は何が違うのか？
 - ▶ (4) は (3) の式に $\gamma_3 = 0$ という制約を加えている：強い仮定（？）
 - ▶ 「 $\gamma_3 = 0$ である」という理論的根拠がない限り、交差項を常に使うべきでは？
 - 「当てはまりの良いモデル」と「シンプルだが有用なモデル（予測性能が良いことが多い）」のバランスを考える

交差項のまとめ

- （交差項がなくてもそうだが、交差項がある場合は特に）説明変数を中心化すべき
- 交差項を使うときは、交差項を構成するそれぞれの変数も説明変数に加える（理論的に正当化できる場合は除く）
- 交差項があるときは、**偏回帰係数だけでは意味がわからない**（結果を表で示すだけで不十分！）
 - ▶ 効果を**可視化**（作図）する！

次のトピック

多重比較