

Chương 6

ĐA CỘNG TUYẾN

I. Bản chất của đa cộng tuyến

Đa cộng tuyến là tồn tại mối quan hệ tuyến tính giữa một số hoặc tất cả các biến độc lập trong mô hình.

Xét hàm hồi qui k biến :

$$Y_i = \beta_1 + \beta_2 X_{2i} + \dots + \beta_k X_{ki} + U_i$$

- Nếu tồn tại các số $\lambda_2, \lambda_3, \dots, \lambda_k$ không đồng thời bằng 0 sao cho :

$$\lambda_2 X_{2i} + \lambda_3 X_{3i} + \dots + \lambda_k X_{ki} + a = 0$$

(a : hằng số)

Thì giữa các biến độc lập xảy ra hiện tượng ***đa cộng tuyến hoàn hảo***.

- Nếu tồn tại các số $\lambda_2, \lambda_3, \dots, \lambda_k$ không đồng thời bằng 0 sao cho :

$$\lambda_2 X_{2i} + \lambda_3 X_{3i} + \dots + \lambda_k X_{ki} + V_i = 0$$

(V_i : sai số ngẫu nhiên)

Thì giữa các biến độc lập xảy ra hiện tượng ***đa cộng tuyến không hoàn hảo***.

Ví dụ : $Y_i = \beta_1 + \beta_2 X_{2i} + \beta_3 X_{3i} + \beta_4 X_{4i} + U_i$

Với số liệu của các biến độc lập :

X_2	10	15	18	24	30
X_3	50	75	90	120	150
X_4	52	75	97	129	152

Ta có : $X_{3i} = 5X_{2i} \rightarrow$ có hiện tượng cộng tuyến hoàn hảo giữa X_2 và X_3 và $r_{23} = 1$

$X_{4i} = 5X_{2i} + V_i \rightarrow$ có hiện tượng cộng tuyến không hoàn hảo giữa X_2 và X_3 , có thể tính được $r_{24} = 0.9959$.

II. Ước lượng trong trường hợp có đa cộng tuyến

1. Trường hợp có đa cộng tuyến hoàn hảo

Xét mô hình : $Y_i = \beta_1 + \beta_2 X_{2i} + \beta_3 X_{3i} + U_i$ (1)

Giả sử : $X_{3i} = \lambda X_{2i} \rightarrow x_{3i} = \lambda x_{2i}$. Theo OLS:

$$\hat{\beta}_2 = \frac{\sum x_{2i} y_i \sum x_{3i}^2 - \sum x_{2i} x_{3i} \sum x_{3i} y_i}{\sum x_{2i}^2 \sum x_{3i}^2 - \left(\sum x_{2i} x_{3i} \right)^2}$$

$$\hat{\beta}_3 = \frac{\sum x_{3i} y_i \sum x_{2i}^2 - \sum x_{2i} x_{3i} \sum x_{2i} y_i}{\sum x_{2i}^2 \sum x_{3i}^2 - \left(\sum x_{2i} x_{3i} \right)^2}$$

Thay $x_{3i} = \lambda_2 x_{2i}$ vào công thức :

$$\hat{\beta}_2 = \frac{\sum x_{2i} y_i (\lambda^2 \sum x_{2i}^2) - (\lambda \sum x_{2i}^2)(\lambda \sum x_{2i} y_i)}{\sum x_{2i}^2 (\lambda^2 \sum x_{2i}^2) - \lambda^2 (\sum x_{2i}^2)^2} = \frac{0}{0}$$

Tương tự : $\hat{\beta}_3 = \frac{0}{0}$

Tuy nhiên nếu thay $X_{3i} = \lambda X_{2i}$ vào hàm hồi qui (1), ta được :

$$Y_i = \beta_1 + \beta_2 X_{2i} + \beta_3 \lambda X_{2i} + U_i$$

Hay $Y_i = \beta_1 + (\beta_2 + \lambda \beta_3) X_{2i} + U_i \quad (2)$

Ước lượng (2), ta có : $\hat{\beta}_1, \hat{\beta}_0 = \hat{\beta}_2 + \lambda \hat{\beta}_3$

- Tóm lại, khi có đa cộng tuyến hoàn hảo thì không thể ước lượng được các hệ số trong mô hình mà chỉ có thể ước lượng được một tổ hợp tuyến tính của các hệ số đó.

2. Trường hợp có đa cộng tuyến không hoàn hảo

Thực hiện tương tự như trong trường hợp có đa cộng tuyến hoàn hảo nhưng với $X_{3i} = \lambda X_{2i} + V_i \rightarrow$ Vẫn có thể ước lượng được các hệ số trong mô hình.

III. Hậu quả của đa cộng tuyến

1. Phương sai và hiệp phương sai của các ước lượng OLS lớn.
2. Khoảng tin cậy của các tham số rộng
3. Tỉ số t nhỏ nên tăng khả năng các hệ số ước lượng không có ý nghĩa
4. R^2 cao nhưng t nhỏ.
5. Dấu của các ước lượng có thể sai.

6. Các ước lượng OLS và sai số chuẩn của chúng trở nên rất nhạy với những thay đổi nhỏ trong dữ liệu.
7. Thêm vào hay bớt đi các biến cộng tuyến với các biến khác, mô hình sẽ thay đổi về dấu hoặc độ lớn của các ước lượng.

IV. Cách phát hiện đa cộng tuyến

1. Hệ số R^2 lớn nhưng tỉ số t nhỏ.
2. Hệ số tương quan cặp giữa các biến giải thích (độc lập) cao.

Ví dụ : $Y_i = \beta_1 + \beta_2 X_{2i} + \beta_3 X_{3i} + \beta_4 X_{4i} + U_i$

Nếu r_{23} hoặc r_{24} hoặc r_{34} cao \rightarrow có ĐCT.

Điều ngược lại không đúng, nếu các r nhỏ thì chưa biết có ĐCT hay không.

3. Sử dụng mô hình hồi qui phụ.

$$\text{Xét : } Y_i = \beta_1 + \beta_2 X_{2i} + \beta_3 X_{3i} + \beta_4 X_{4i} + U_i$$

Cách sử dụng mô hình hồi qui phụ như sau :

- Hồi qui mỗi biến độc lập theo các biến độc lập còn lại. Tính R^2 cho mỗi hồi qui phụ :

$$\text{Hồi qui } X_{2i} = \alpha_1 + \alpha_2 X_{3i} + \alpha_3 X_{4i} + u_{2i} \rightarrow R^2_2$$

$$\text{Hồi qui } X_{3i} = \lambda_1 + \lambda_2 X_{2i} + \lambda_3 X_{4i} + u_{3i} \rightarrow R^2_3$$

$$\text{Hồi qui } X_{4i} = \gamma_1 + \gamma_2 X_{2i} + \gamma_3 X_{3i} + u_{4i} \rightarrow R^2_4$$

- Kiểm định các giả thiết

$$H_0 : R^2_j = 0 \quad \forall j = 2 \dots 4$$

- Nếu chấp nhận các giả thiết trên thì không có đa cộng tuyến giữa các biến độc lập.

4. Sử dụng nhân tử phóng đại phương sai

$$VIF_j = \frac{1}{1 - R_j^2}$$

Trong đó : R_j^2 là hệ số xác định của mô hình hồi qui phụ X_j theo các biến độc lập khác.

Nếu có đa cộng tuyến thì VIF lớn.

$VIF_j > 10$ thì X_j có đa cộng tuyến cao với các biến khác.

* Với mô hình 3 biến thì $VIF = \frac{1}{1 - r_{23}^2}$

V. BIỆN PHÁP KHẮC PHỤC

1. Sử dụng thông tin tiên nghiệm
2. Loại trừ một biến giải thích ra khỏi MH:
 - B1: xem cặp biến GT nào có quan hệ chặt chẽ, chẳng hạn x_2 , x_3 .
 - B2: Tính R^2 đối với các HHQ không mất một trong 2 biến đó.
 - B3: Loại biến nào mà R^2 tính được khi không có mất biến đó là lớn hơn.

3. Thu thập thêm số liệu hoặc lấy mẫu mới
4. Sử dụng sai phân cấp một
5. Giảm tương quan trong các hàm hồi qui đa thức