

MICROECONOMIA - LEZIONE 16

PROBLEMI SENZA MULTIPLE CHOICE

ES. DECISIONE DI LAZARUS FUL, RANT, "ZERO TIME"

RANKING DI BONDS

RISCHI PAESE

→ "ENDING 'NASTIMATS'"

MODELO PROBIT ORDINADO

$$y_i^* = x_i \beta + \varepsilon_i$$

↳ VARIÁVELS LATENTES

$$i = 1 \dots N$$

$j = 0 \dots J$
(SCAISE ORDINADO)

$$\varepsilon_i \sim N(0, \sigma^2), \sigma^2 = 1$$

OSSENVIAAPB :

↙ Solcia non nsta

$y_i = 0$ SE

$y_i^* \leq a_1$

↙ Solcia non nsta

$y_i = 1$ SE

$a_1 < y_i^* \leq a_2$

↙ Solcia non nsta

$y_i = j$

SE

$a_j < y_i^* < a_{j+1}$

↙ Solcia non nsta

$y_i = J$

SE

$a_J < y_i^*$

-

DATE LE SOLITE NOTABE SUD DIVISIONE IN
NODO CRESCENTE : $2, 2^2, 2^3, \dots$

TALI SOLITE VENGONO STIMATE CONGIUNTA NOSTRE A,
PENSAREMI P3 CON UNO STIMAZIONE DI DESIGN
VERSIONI CHIARTE

STRUKTUR DAN PERUBAHAN RUMUS PROBIT
ONDIANTE

$$\begin{aligned} \Pr(y_i = 0) &= \Pr(y_i^* \leq \alpha_2) = \Pr(\alpha_1\beta + \varepsilon_i \leq \alpha_2) = \\ &= \Pr(\varepsilon_i \leq \alpha_2 - \alpha_1\beta) = \Phi(\alpha_2 - \alpha_1\beta) \end{aligned}$$

← CDF DISTRIBUSI NORMAL STANDAR

$$\begin{aligned} P_n(y_i = J) &= P_n(y_i^* > \alpha J) = P_n(x_i \beta + \varepsilon_i > \alpha J) = \\ &= P_n(\varepsilon_i > \alpha J - x_i \beta) = \\ &= P_n(\varepsilon_i \leq x_i \beta - \alpha J) = \Phi(x_i \beta - \alpha J) \end{aligned}$$

$$\Pr(Y_i = j) = \Pr(\alpha_j < Y_i^* \leq \alpha_{j+1}) =$$

$$= \Phi(\alpha_{j+1} - \alpha_i \beta) - \Phi(\alpha_j - \alpha_i \beta)$$

$$\Downarrow \text{MAX likelihood} = \sum_{i=1}^N \ell_i$$

β, α \uparrow DANE

$$L_i = I(y_i=0) \log \Phi(x_i \beta) + \dots + \\ + I(y_i=j) \log [\Phi(x_{j+1} \beta) - \Phi(x_j \beta)] \\ + \dots + I(y_i=J) \log \Phi(x_i \beta - \alpha_j)$$

EFFECTO' MANDIRAWI IN NOLLEK' PRSBJT ONDIRAN

$$\frac{\partial R_k(y_i=0)}{\partial x_{iz}} = \frac{\partial \Phi(a_1 - x_{i\beta})}{\partial (a_1 - x_{i\beta})} \cdot \frac{\partial (a_1 - x_{i\beta})}{\partial x_{iz}} =$$

$$= \underbrace{\phi(a_1 - x_{i\beta})}_{> 0} \cdot (-r_2)$$

SEKANG COEFFICIENTE
DISENOMINA IL SEKANG
DEK' EFFECTO' NG

$$\frac{\partial \pi_i(u=5)}{\partial x_{i2}} = \frac{\partial \Phi(x_{i3}-25)}{\partial (\cdot)} \cdot \frac{\partial (\cdot)}{\partial x_{i2}} =$$

$$= \phi(x_{i3}-25) \cdot \beta_2$$

$\rightarrow 0$

\nwarrow

SECONDO DERIVATA

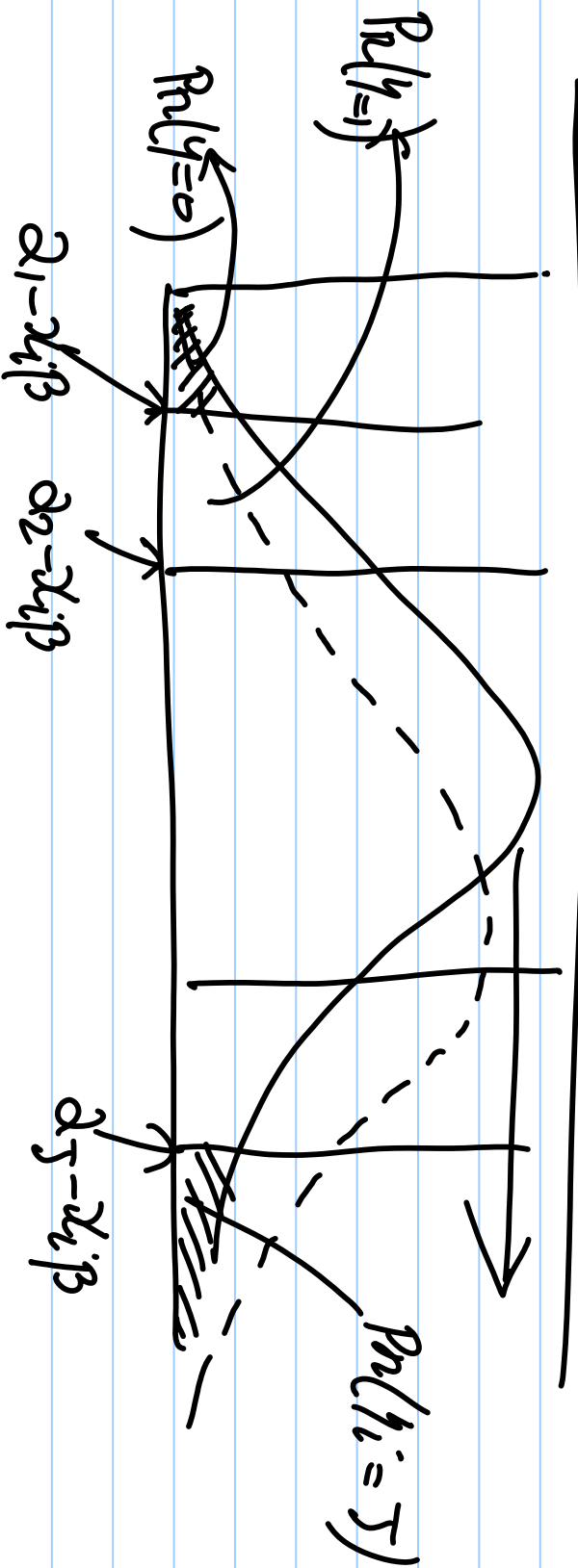
IL SEGNO DELL'EFFETTO

NON CAMBIA

$$\frac{\partial \ln L(y_i = j)}{\partial x_{iz}} = \frac{\partial [\Phi(x_{i+1} - x_{iz}\beta) - \Phi(x_j - x_{iz}\beta)]}{\partial x_{iz}}$$

$$\begin{aligned} &= \phi(x_{i+1} - x_{iz}\beta) (-\beta_2) + \phi(x_j - x_{iz}\beta) \beta_2 = \\ &= \beta_2 [\underbrace{\phi(x_j - x_{iz}\beta) - \phi(x_{i+1} - x_{iz}\beta)}_?] \end{aligned}$$

COMPENSIO SUVA EFFEREN OPANLONAVU



A SECONDO SI HA VARIAZIONE POSITIVA DEL RESIDUO

χ_{i+1} (ALLUNGAMENTO DI χ_i), LA CURVA DELLA DISTRIBUZIONE

SI SPosta VERSO DESTRA, SENZA MODIFICATO DEL SUO AFIL

$$\Downarrow \frac{\partial P_n(y_i=0)}{\partial \chi_{i+1}} \quad \Downarrow ; \quad \frac{\partial P_n(y_i=5)}{\partial \chi_{i+1}} \quad \Uparrow$$

$$\frac{\partial Pr(y_i=j)}{\partial x_{ij}} = Pr[\phi(a_j - x_{ij}) - \phi(a_{j+1} - x_{ij})]$$

N.B. POSSIBILE PREVENIR DI IDENTIFICAZIONE SI PUÒ AVERE

IN FASE DI STIMA SE TRA LE VARIABILI x_i COMPARE
UNA COSTANTE \Rightarrow IMPOSSIBILITÀ DI IDENTIFICARE LE SUE
RISPOSTE ALLE COSTANTE -

SE x_i HA UNA COSTANTE, IL MODELLO CONVIENE DI SOTTORRE
($a_j - \beta_2$), MA a_j IDENTIFICARE DA β_2 -

Model Per Variabel Dimensi Linier

$$y_i^* = x_i \beta + \varepsilon_i \quad i = 1, \dots, N$$

Variable
Gangguan

$$y_i^* \sim N(x_i \beta, \sigma^2)$$

→ CAMPIONE CASUALE

OTTENIAMO UN CAMPIONE DI OSSERVAZIONI DA $y_i^* = X_i(\alpha/\beta)$
 $y_1, y_2, y_3, \dots, y_n$ (CAMPIONE)

PER QUALCHE OSTACOLO (FANTASMA), NON SI OSSERVANO

CENSURA

$$y_i = y_i^* \quad \text{SE} \quad y_i^* > c \quad \text{SOLUZIONI}$$
$$y_i = c \quad \text{SE} \quad y_i^* \leq c$$

→ CAUSALE NON CASUALE

PRIMA DI CAMPIONARE, LA DISINIBIZIONE DI y_i^* VIENE,
PER QUARANT'ANNI, SOSTITUITA DA UN "TRUCCO" IN

CONDIZIONATA DI UN OGGIO VALORE C.

TRUCCO-
NENTE

DISSEMINAZIONE : $y_i = y_i^*$ SE $y_i^* > c$
NULLA SE $y_i^* \leq c$

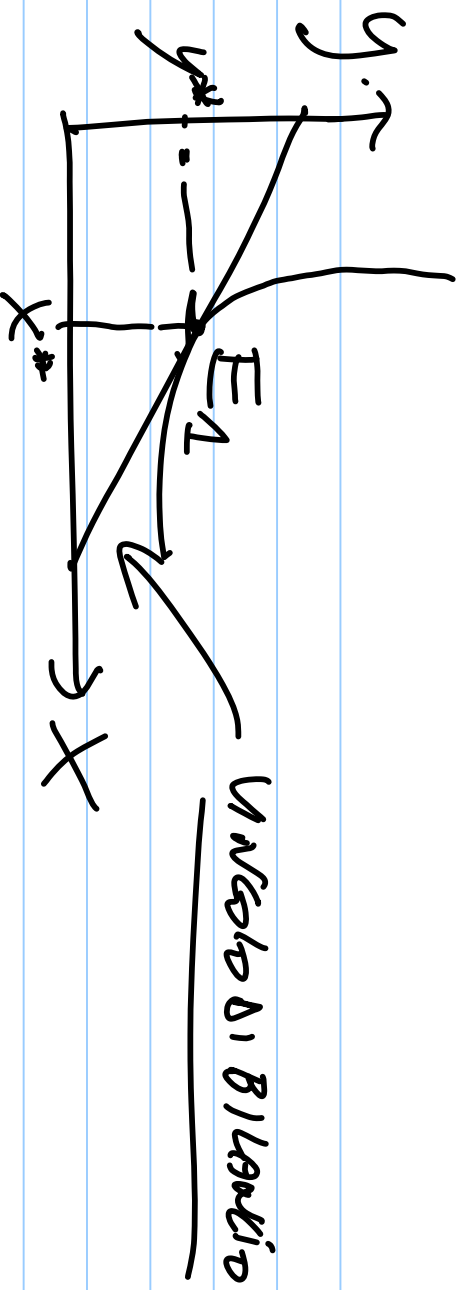
RISULTATO : IN CASO DI CENSURA / TRANSCURSUS
LA STIMAZIONE DEL DIP È DISTAZIONE E INCONSISTENZE

Giustificazioni Economiche

1) ~~Domanda~~ di un bene ~~sollecita~~ razionalità

$$\text{MAX}_{x,y} U(x,y)$$

~~Sollecita~~ \Rightarrow vincolo di bilancio



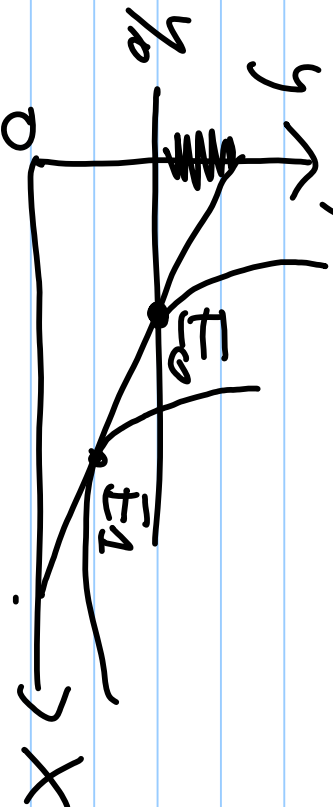
E_1 RAPPRESENTA UNA SOLUZIONE "IN TREND"
(IN ASSICURAZIONE DI RAZIONAMENTO)

RAZIONANTE

SE y fosse RAZIONANTE ($EIS \ y \leq \underline{y_0}$),

UN SECONDO TIPO DI SOLUZIONE RISULTEREBBE

AMMISSIBILE, LE SOLUZIONI SONO "D'ANDALO")



SCHEMA DI RILEVAMENTO

$\left\{ \begin{array}{l} SE \ y^* \geq y_0, \text{ NOI OSSERVAMO } y = y^* \text{ (SOLO PERE DIVERSE)} \\ SE \ y^* < y_0, \text{ NOI OSSERVAMO } y = y^* \text{ (SOLITIVO INTERO)} \end{array} \right.$

→ CENSURA



RAZIONABILITÀ DELLA DOMANDA DI CUI DEBBE

SOLLECITARE A NAZIONAMENTO DEVE TAVEN

CONTO DELLA NATURA "CENSURATA" DEI DATI DI

DOMANDA

2) OFFERTA DI LAVORO

$$\text{Max } U(C, L)$$

24 ore

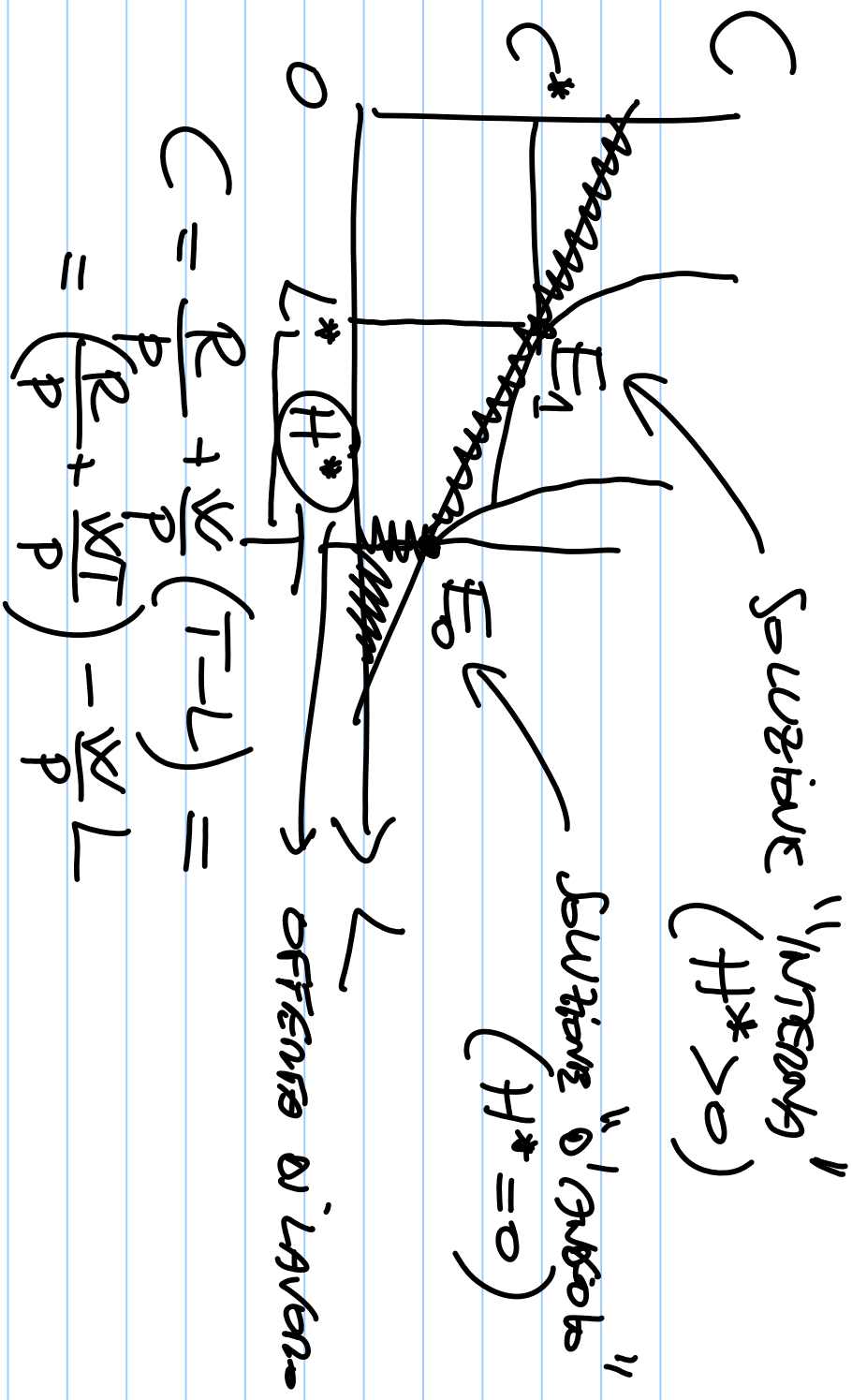
↓
CONSUMO DI BENI
↓
TEMPO VIGILATO
↓
CONSUMO DI BENI

SCHEMA A:

$$PC = R + W(T-L)$$

PREZZO
↓
BENE
CONSUMATO

↓
RENDITO
DA CAPITALE
↓
SALARIO



$$C = \frac{R}{p} + \frac{w}{p} (T - L) =$$

$$= \left(\frac{R}{p} + \frac{wT}{p} \right) - \frac{w}{p} L$$

STATENA DI RIFERIMENTO

$$SE \frac{X}{P} \geq \frac{\bar{X}}{P}, \text{ OSSERVANDO } H = H^* > 0$$



SOLAMI-
DI
RISORSA

$$SE \frac{X}{P} < \frac{\bar{X}}{P}, \text{ OSSERVANDO } H = 0$$

CENSURA
LOW BIDDING
REAPPREZZAMENTO
DE
SOLAMISOI
RISORSA

MODELLO DI OFFERTA DI LAVORO -

$$H^* = X\beta + \epsilon$$

PER STIMARE I PARAMETRI β CONSIDERANDO, DEVE

TENER CONTO DELLA NATURA "CENSURATA" DELLE INFORMAZIONI

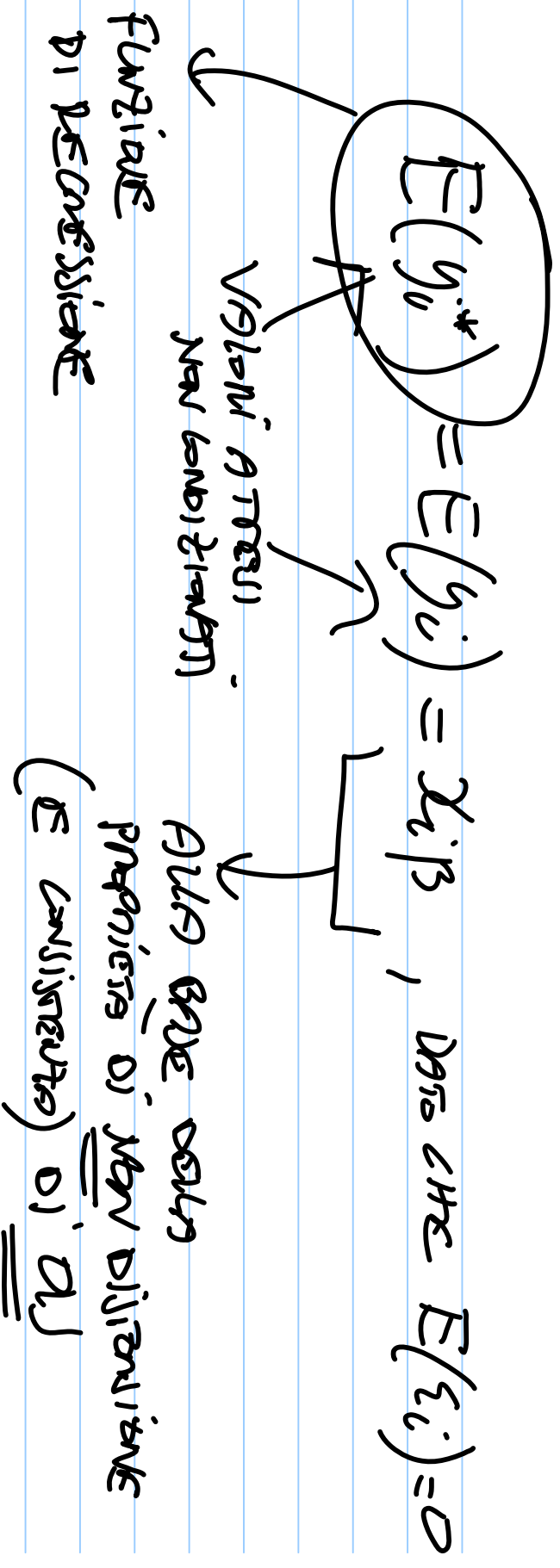
DIPENDENTE H^* -

Propiedad de los Quedo la variable dependiente
Es INVERTIDA / CENSURADA

$$y_i^* = x_i \beta + \varepsilon_i, \quad y_i^* \sim N(x_i \beta, \sigma^2)$$

NO INVERTIDOS / NO CENSURADA

OBSERVACION - $y_i = y_i^*$, $V_i = 1 \dots N$



TRAVANCENTE (C=0)

OSSERVANDO: $y_i = y_i^*$ se $y_i^* > 0$

NULLA se $y_i^* \leq 0$

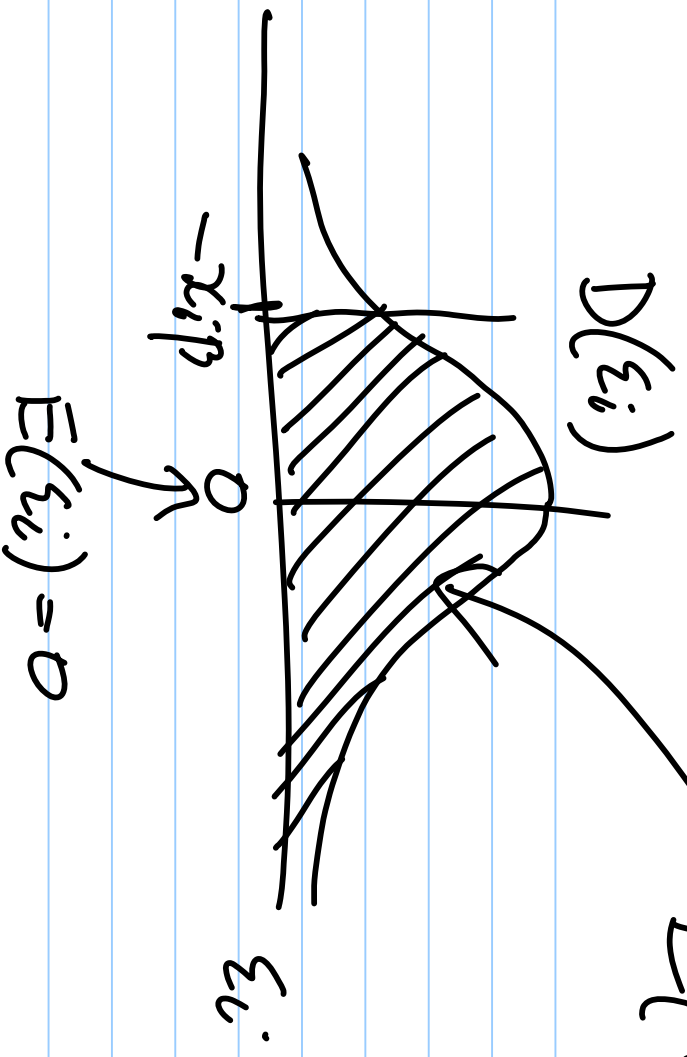
$$E(y_i^* | y_i^* > 0) = E(y_i | y_i^* > 0) =$$

↗
valore atteso
condizionato

$$= E(x_i\beta + \varepsilon_i | x_i\beta + \varepsilon_i > 0) =$$

$$\begin{aligned}
&= E(\alpha_i \beta \mid x_{i\beta} + \varepsilon_i > 0) + E(\varepsilon_i \mid x_{i\beta} + \varepsilon_i > 0) \\
&= E(x_{i\beta} \mid \varepsilon_i > -x_{i\beta}) + E(\varepsilon_i \mid \varepsilon_i > -x_{i\beta}) \\
&= x_{i\beta} + \underbrace{E(\varepsilon_i \mid \varepsilon_i > -x_{i\beta})}_{\neq 0} \neq x_{i\beta} \\
&\quad \downarrow \\
&\quad \underline{\text{OLS DISTORTO}}
\end{aligned}$$

$$E(\xi_i | \xi_i > -x_{i\beta}) \neq 0$$
$$(> 0)$$



Tale risultato si verifica per $N \rightarrow \infty$,
quindi asintotico

CENSURA ($C=0$)

osserviamo: $y_i = y_i^*$ se $y_i^* > 0$

$y_i = 0$ se $y_i^* \leq 0$

$$E(y_i^*) = E(y_i) = \Pr(y_i^* > 0) E(y_i^* | y_i^* > 0) + \Pr(y_i^* \leq 0) E(y_i^* | y_i^* \leq 0)$$

New conditionals

$$= \boxed{\Pr(y_i^* > 0)} \cdot \boxed{E(y_i^* | y_i^* > 0)}$$

=> IN QUESTIONS $y_i^* = 0$, A_i
& WHEN $y_i^* \leq 0$

$$\text{Dove } E(y_i^* | y_i^* > 0) = x_i \beta + \underbrace{E(\varepsilon_i | \varepsilon_i > -x_i \beta)}_{\neq 0}$$

↓
OLS DISTORSO E INCONSISTENTE

N.B. $\text{Pr}(y_i^* > 0) = \text{Pr}(x_i \beta + \varepsilon_i > 0) =$
 $= \text{Pr}(\varepsilon_i > -x_i \beta) = \text{Pr}(\varepsilon_i \leq x_i \beta)$
SE $\varepsilon_i \sim N(0,1)$, allora $\text{Pr}(\varepsilon_i \leq x_i \beta) = \Phi(x_i \beta)$

PEN CONSECUECE DISINDIVIDE/ INKAMU JAWAB OLS,

RESIKO DUE ANAKI :

1) MLE

2) OLS "CORRECT"

