# Quantitative Economics for the Evaluation of the **European Policy**

Dipartimento di Economia e Management

Irene Brunetti<sup>1</sup> Davide Fiaschi<sup>2</sup> Angela Parenti<sup>3</sup>

5 ottobre 2015

<sup>1</sup>ireneb@ec.unipi.it. <sup>2</sup>davide.fiaschi@unipi.it. <sup>3</sup>aparenti@ec.unipi.it. Brunetti-Fiaschi-Parenti

# Econometric model of convergence

Brune

Hypothesis of absolute convergence with linear model:  $\beta < 0$ 

$$\overline{g_{Y/L}} = intercept + \beta \log (Y/L_{i,1991}) + \epsilon_i$$

(1

/ 14

	Dependent variable:	
	c(averageGrowthRate	SingleRegions)
LogGDPpwRel_initialYear	-0.014**	**
	(0.001)	
Constant	0.015***	k
	(0.001)	
Observations	257	
R <sup>2</sup>	0.506	
Adjusted R <sup>2</sup>	0.504	
Residual Std. Error	$0.010 \; (df = 255)$	
F Statistic	$261.512^{***}$ (df = 1; 255)	
Note:	*p<0.1; **p<0.05; ***p<0.01	
i-Fiaschi-Parenti	Quantitative Economics	5 ottobre 2015

# Some Remarks on Generalize Additive Models (GAMs)

A generalize additive model is a generalized linear model with a linear predictor involving a smooth function of the covariate:

$$y_i = s(x_i) + \epsilon_i \tag{2}$$

where  $y_i$  is the response variable,  $x_i$  the covariate,  $s(\cdot)$  a smooth function and  $\epsilon_i$  are i.i.d.  $N(0, \sigma^2)$ .

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

A generalize additive model is a generalized linear model with a linear predictor involving a smooth function of the covariate:

$$y_i = s(x_i) + \epsilon_i \tag{2}$$

where  $y_i$  is the response variable,  $x_i$  the covariate,  $s(\cdot)$  a smooth function and  $\epsilon_i$  are i.i.d.  $N(0, \sigma^2)$ .

To estimate  $s(\cdot)$ , let represent it is such a way that Eq. (2) becomes a linear model by choosing a *basis* function:

$$s(x) = \sum_{j=1}^{q} b_j(x)\beta_j$$
(3)

for some values of the unknown parameters.

◆□▶ ◆□▶ ◆三▶ ◆三▶ ● ● ● ●

A generalize additive model is a generalized linear model with a linear predictor involving a smooth function of the covariate:

$$y_i = s(x_i) + \epsilon_i \tag{2}$$

where  $y_i$  is the response variable,  $x_i$  the covariate,  $s(\cdot)$  a smooth function and  $\epsilon_i$  are i.i.d.  $N(0, \sigma^2)$ .

To estimate  $s(\cdot)$ , let represent it is such a way that Eq. (2) becomes a linear model by choosing a *basis* function:

$$s(x) = \sum_{j=1}^{q} b_j(x)\beta_j$$
(3)

for some values of the unknown parameters.

For example, consider a 4th order polynomial where  $b_1(x) = 1, b_2(x) = x, b_3(x) = x^2, b_4(x) = x^3, b_5(x) = x^4$ , so that Eq.(3) becomes:

$$s(x) = \beta_1 + x\beta_2 + x^2\beta_3 + x^3\beta_4 + x^4\beta_5.$$
 (4)

◆ロ ▶ ◆母 ▶ ◆臣 ▶ ◆臣 ▶ ○臣 ○の久の

Polynomial bases have some problems in estimating on the whole domain of x. Alternatively, the **spline** bases perform well.

Polynomial bases have some problems in estimating on the whole domain of x. Alternatively, the **spline** bases perform well.

A cubic spline is a curve, made up of sections of cubic polynomial, joined together so that they are continuous in value as well as first and second derivatives. The points at which the sections join are known as the **knots** of the spline



Knots must be chosen!

Brunetti-Fiaschi-Parenti

Given knot location, how do we choose the **degree of smoothing** (i.e. the basis dimension)?

One way, is to keep the basis dimension fixed, at a size a little larger than it is believed could reasonably be necessary, but to control the models smoothness by adding a wiggliness penalty to the least squares fitting objective.

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Given knot location, how do we choose the **degree of smoothing** (i.e. the basis dimension)?

One way, is to keep the basis dimension fixed, at a size a little larger than it is believed could reasonably be necessary, but to control the models smoothness by adding a wiggliness penalty to the least squares fitting objective.

For example, rather than fitting the model by minimizing:

$$\|\mathbf{y} - \mathbf{X}\beta\|^2 \tag{5}$$

it could be fit by minimizing,

$$\|\mathbf{y} - \mathbf{X}\beta\|^2 + \lambda \int [s''(\mathbf{x})]d\mathbf{x}$$
(6)

where the integrated square of second derivative penalizes models that are too wiggly.

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Given knot location, how do we choose the **degree of smoothing** (i.e. the basis dimension)?

One way, is to keep the basis dimension fixed, at a size a little larger than it is believed could reasonably be necessary, but to control the models smoothness by adding a wiggliness penalty to the least squares fitting objective.

For example, rather than fitting the model by minimizing:

$$\|\mathbf{y} - \mathbf{X}\boldsymbol{\beta}\|^2 \tag{5}$$

it could be fit by minimizing,

$$\|\mathbf{y} - \mathbf{X}\beta\|^2 + \lambda \int [s''(\mathbf{x})]d\mathbf{x}$$
(6)

where the integrated square of second derivative penalizes models that are too wiggly. The trade off between model fit and model smoothness is controlled by the *smoothing* parameter,  $\lambda$ .  $\lambda \to \infty$  leads to a straight line estimate for *s*, while  $\lambda = 0$  results in an un-penalized regression spline estimate.

Brunetti-Fiaschi-Parenti

(ロ) (同) (E) (E) (E)

Given that s is linear in parameters  $\beta$  the penalty can be written as a quadratic form:

$$\lambda \int [s''(x)] dx = \beta' \mathbf{S}\beta \tag{7}$$

where **S** of known coefficients.

Therefore the penalized regression spline problem is to minimize:

$$\|\mathbf{y} - \mathbf{X}\beta\|^2 + \lambda\beta'\mathbf{S}\beta \tag{8}$$

$$\rightarrow \hat{\beta} = (\mathbf{X}'\mathbf{X} + \lambda \mathbf{S}')^{-1}\mathbf{X}'\mathbf{y}$$
(9)

 $\lambda$  must be chosen!! Too high  $\lambda$  leads to over-smoothing while too low  $\lambda$  to under-smoothing  $\rightarrow$  generalized cross-validation.

When we have and additive model with more than oe covariate as for example:

$$y_i = s_1(x_i) + s_2(z_i) + \epsilon_i \tag{10}$$

the parameters  $\beta$  are obtained by minimization of the penalized least squares objective:

$$\| \mathbf{y} - \mathbf{X}\beta \|^2 + \lambda_1 \beta' \mathbf{S}_1 \beta + \lambda_2 \beta' \mathbf{S}_2 \beta$$
(11)

### Econometric model of convergence (cont.d)

Hypothesis of absolute convergence with a nonparametric model: s' < 0

$$\overline{g_{Y/L}} = intercept + s\left(\log\left(Y/L_{i,1991}\right)\right) + \epsilon_i$$
(12)

Parametric coeff.:				
	Estimate	Std. Error	t-Stat	P-value
(Intercept)	0.0175179	0.0006103	28.7	$< 2e^{-16}$ ***
Smooth terms:	edf	Ref.df	F	p-value
s(LogGDPpwRel_initialYear)	8.722	8.978	37.97	$< 2e^{-16}$ ***
	R-sq.(adj)=0.565; Dev.expl.=58% GCV=9.948 $e^{-05}$ ; Scale est.=9.5717 $e^{-05}$ ; n=257			

(日) (同) (三) (三)



Figura: Absolute convergence in the GDP per worker. Parametric and nonparametric regression

Brunetti-Fiaschi-Parenti

5 ottobre 2015 9 / 14

#### Conditional convergence

Hypothesis of conditional convergence with linear model:  $\beta_0 < 0$ 

$$\overline{g_{Y/L}} = intercept + \beta_0 \log \left( Y/L_{i,1991} \right) + \beta_1 \overline{s} + \beta_2 \overline{n} + \beta_3 \overline{h} + \epsilon_i \qquad (13)$$

	Dependent variable:	
	c(averageGrowthRateSingleRegions)	
LogGDPpwRel_initialYear	-0.015***	
	(0.001)	
log(mean_invRate)	0.003	
	(0.003)	
log(mean_empGR_augm)	-0.015***	
	(0.003)	
log(mean_hc_index)	0.020***	
	(0.002)	
Constant	-0.093***	
	(0.012)	
Observations	257	
R <sup>2</sup>	0.641	
Adjusted R <sup>2</sup>	0.635	
Residual Std. Error	0.009 (df = 252)	
F Statistic	$112.557^{***}$ (df = 4; 252)	
Note:	*p<0.1; **p<0.05; ***p<0.01	

Hypothesis of conditional convergence with a nonparametric model:  $s'_0 < 0$ 

 $\overline{g_{Y/L}} = intercept + s_0 \left( \log \left( Y/L_{i,1991} \right) \right) + s_1 \left( \overline{s} \right) + s_2 \left( \overline{h} \right) + s_3 \left( \overline{h} \right) + \epsilon_i$ (14)

Parametric coeff.:	Estimate	Std. Error	t-Stat	P-value
(Intercept)	0.0175179	0.0004611	37.99	$< 2e^{-16}$ ***
Smooth terms:	edf	Ref.df	F	p-value
s(LogGDPpwRel_initialYear)	8.641	8.963	39.175	$< 2e^{-16}$ ***
s(log(mean_invRate))	5.392	6.582	1.722	0.109
s(log(mean_empGR_augm))	8.595	8.95	5.644	$< 2e^{-16}$ ***
s(log(mean_hc_index))	1.235	1.434	80	$< 2e^{-16}$ ***
	R-sq.(adj)=0.752; Dev.expl.=77.5%			
	GCV= $6.0497e^{-05}$ ; Scale est.= $5.4645e^{-05}$ ; n=257			

Image: A math a math

э



Figura: Estimate of generalized additive model => < => = =

Brunetti-Fiaschi-Parenti

Quantitative Economics

5 ottobre 2015 12 / 14

#### $\sigma$ -convergence

#### Another type of convergence ... $\sigma$ -convergence

Variance of the log of the income per worker

$$\sigma_t^2 = \frac{\sum_i^N \left[ \log\left(Y/L_{i,t}\right) - \mu_t \right]^2}{N}$$
(15)

Mean of the log of the income per worker

$$\mu_t = \frac{\sum_{i}^{N} \log\left(Y/L_{i,t}\right)}{N} \tag{16}$$

Then:

$$\sigma_t = intercept + \gamma t + \eta_t \tag{17}$$

	Dependent variable:	_
	sdLogGDPpw	_
years	-0.009***	_
Constant	(0.0004) 19.259*** (0.710)	
Observations	18	_
R <sup>2</sup>	0.977	
Adjusted R <sup>2</sup>	0.976	
Residual Std. Error	0.008 (df = 16)	
F Statistic	$685.194^{***}$ (df = 1; 16)	_
Note:	*p<0.1; **p<0.05; ***p<0.01	- 
0	antitative Economics	5 ottobre 2015

Brunetti-Fiaschi-Parenti

13 / 14

### $\sigma$ -convergence (con.d)



Figura:  $\sigma$ -convergence in the log of GDP per worker of 256 European regions.

Brunetti-Fiaschi-Parenti

5 ottobre 2015 14 / 14

Image: Image: