

บทที่ 3 วิธีการศึกษา

ในการศึกษาผลกระบวนการโดยนายเศรษฐกิจมหภาคที่มีต่ออุดมการค้าของประเทศไทยครั้งนี้ จะใช้แบบจำลอง Vector Autoregression (VAR) ใน การศึกษา โดยจะทำการทดสอบเพื่อเลือกแบบจำลองที่เหมาะสม ได้แก่ การทดสอบ Unit Root Test การหา lag ที่เหมาะสม เป็นต้น การวิเคราะห์ Impulse Response Function โดยมีรายละเอียดวิธีการศึกษาดังต่อไปนี้

3.1 การทดสอบยูนิตรูท (Unit Root Test)

การทดสอบ unit root นั้นสามารถทดสอบได้โดยใช้การทดสอบ DF (Dickey-Fuller test) (Dickey and Fuller, 1981) และการทดสอบ ADF (Augmented Dickey-Fuller test) (Said and Dickey 1984) โดย Dickey-Fuller ได้สร้างความสัมพันธ์ไว้ดังนี้

$$X_t = \rho X_{t-1} + \varepsilon_t \quad (3.1)$$

โดยที่ X_t, X_{t-1} คือ ข้อมูลอนุกรมเวลาของตัวแปรอิสระ ณ เวลา t และ $t-1$

ε_t คือ ความคลาดเคลื่อนเชิงสุ่ม (random error)

ρ คือ สัมประสิทธิ์อัตโนมัติ (autocorrelation coefficient)

สมมติฐานของการทดสอบ DF (Dickey-Fuller test) คือ

$$H_0 : \rho = 1$$

$$H_a : |\rho| < 1 ; -1 < \rho < 1$$

การทดสอบสมมติฐานเป็นการทดสอบว่าตัวแปรที่ศึกษา (X_t) นั้นมี Unit Root หรือไม่ ซึ่งสามารถพิจารณาได้จากค่า ρ ถ้ายอมรับ $H_0 : \rho = 1$ หมายความว่า X_t มี Unit Root หรือ X_t มีลักษณะไม่นิ่ง แต่ถ้าปฏิเสธ H_0 หรือยอมรับ $H_a : |\rho| < 1$ หมายความว่า X_t ไม่มี Unit Root หรือ X_t มีลักษณะนิ่ง อย่างไรก็ตามการทดสอบ Unit Root ดังกล่าวข้างต้น สามารถทำได้อีกวิธีหนึ่ง คือ

$$\text{สมมติให้ } \rho = (1 + \theta) ; -1 < \theta < 0 \quad (3.2)$$

โดยที่ θ กือ ค่าพารามิเตอร์

จะได้

$$X_t = (1 + \theta)X_{t-1} + \varepsilon_t$$

$$X_t = X_{t-1} + \theta X_{t-1} + \varepsilon_t$$

$$X_t - X_{t-1} = \theta X_{t-1} + \varepsilon_t$$

$$\Delta X_t = \theta X_{t-1} + \varepsilon_t \quad (3.3)$$

จะได้สมมติฐานของการทดสอบ DF (Dickey-Fuller test) ใหม่ กือ

$$H_0 : \theta = 0$$

$$H_a : \theta < 0$$

ถ้า θ ในสมการ (3) มีค่าเป็นลบ จะได้ว่า ρ ในสมการ (1) จะมีค่าน้อยกว่า 1 ดังนั้นสามารถจะสรุปได้ว่า การปฏิเสธ $H_0 : \theta = 0$ ซึ่งเป็นการยอมรับ $H_a : \theta < 0$ หมายความว่า $\rho < 1$ และ X_t มี Integration of order Zero (Charemza and Deadman, 1992:131) นั่นคือ X_t ไม่มี Unit Root หรือ X_t มีลักษณะนิ่ง (stationary) และถ้าเราไม่สามารถปฏิเสธ $H_0 : \theta = 0$ ได้ (ยอมรับ H_0) ก็จะหมายความว่า X_t มี Unit Root หรือ X_t มีลักษณะไม่นิ่ง (nonstationary)

ถ้า X_t เป็นแนวเดินเชิงสู่นซึ่งมีความโน้มเอียงทั่วไปรวมอยู่ด้วย (random walk with drift) เราสามารถจะเขียนแบบจำลองได้ดังนี้

$$\Delta X_t = \alpha + \theta X_{t-1} + \varepsilon_t \quad (3.4)$$

และถ้า X_t เป็นแนวเดินเชิงสู่นซึ่งมีความโน้มเอียงทั่วไปรวมอยู่ด้วย (random walk with drift) และมีแนวโน้มตามเวลาเชิงเส้น (linear time trend) เราสามารถจะเขียนแบบจำลองได้ดังนี้

$$\Delta X_t = \alpha + \beta t + \theta X_{t-1} + \varepsilon_t \quad (3.5)$$

โดยที่ $t =$ เวลา ซึ่งก็จะทำการทดสอบ $H_0 : \theta = 0$ โดยมี $H_a : \theta < 0$ เช่นเดียวกับที่กล่าวมาข้างต้น โดยสรุปแล้ว Dickey and Fuller (1979) ได้พิจารณาสมการทดสอบอยู่รูปแบบที่แตกต่างกันในการทดสอบว่ามี unit root หรือไม่ ซึ่ง 3 สมการดังกล่าว ได้แก่

$$\Delta X_t = \theta X_{t-1} + \varepsilon_t$$

$$\Delta X_t = \alpha + \theta X_{t-1} + \varepsilon_t$$

$$\Delta X_t = \alpha + \beta t + \theta X_{t-1} + \varepsilon_t$$

โดยที่	X_t, X_{t-1}	=	ข้อมูลอนุกรมเวลาของตัวแปรอิสระ ณ เวลา t
	α, β, θ	=	ค่าพารามิเตอร์
	t	=	เวลา
	ε_t	=	ความคลาดเคลื่อนเชิงสัม

ตัวพารามิเตอร์ที่อยู่ในความสนใจในทุกสมการ คือ θ นั้นคือ ถ้า $\theta = 0$; X_t จะมี unit root โดยการเปรียบเทียบค่าสถิติ t (t-statistic) ที่คำนวณได้กับค่าที่เหมาะสมที่อยู่ในตาราง Dickey-Fuller (Dickey-Fuller tables) (Enders, 1995:221) หรือกับ ค่าวิกฤติ MacKinnon (MacKinnon critical values) (Gujarati, 1995:769)

อย่างไรก็ตามค่าวิกฤติ (critical values) จะไม่เปลี่ยนแปลง ถ้าสมการ (3), (4), (5) ลูกแทนที่โดยกระบวนการเชิงอัตโนมัติ (autoregressive processes) (Enders, 1995:221 และ Gujarati, 1995:720)

$$\Delta X_t = \theta X_{t-1} + \sum_{i=1}^{\rho} \theta_i \Delta X_{t-i} + \varepsilon_t \quad (3.6)$$

$$\Delta X_t = \alpha + \theta X_{t-1} + \sum_{i=1}^{\rho} \theta_i \Delta X_{t-i} + \varepsilon_t \quad (3.7)$$

$$\Delta X_t = \alpha + \beta t + \theta X_{t-1} + \sum_{i=1}^{\rho} \theta_i \Delta X_{t-i} + \varepsilon_t \quad (3.8)$$

จำนวนของ lagged difference terms ที่จะนำเข้ามาร่วมในสมการนั้นจะต้องมีมากพอที่จะทำให้พจน์ค่าความคลาดเคลื่อน (error terms) มีลักษณะเป็น serially independent และเมื่อนำมาการทดสอบ DF (Dickey – Fuller (DF) test) มาใช้กับสมการ (6) – (2.8) เราจะเรียกว่าการทดสอบ ADF (augmented Dickey – Fuller (ADF) test) ค่าสถิติทดสอบ ADF มีการแจกแจงเชิงเส้นกำกับ (asymptotic distribution) เมื่อนอกจาก DF ดังนั้นก็สามารถใช้ค่าวิกฤติ (critical values) แบบเดียวกัน (Gujarati, 1995:720) (ทรงศักดิ์ ศรีบุญ จิตต์, 2547)

3.2 การวิเคราะห์โดยใช้แบบจำลอง VAR

แบบจำลอง VAR เป็นวิธีการที่เสนอโดย Sims (1990) ซึ่งไม่เห็นด้วยกับวิธีการกำหนดแบบจำลอง Structural Simultaneous Macroeconometric ที่บังคับใช้ข้อจำกัดในการสร้างแบบจำลอง โดยกำหนดค่าสัมประสิทธิ์ของบางตัวแปรเท่ากับศูนย์ และกำหนดความแตกต่างระหว่างตัวแปร endogenous และตัว

แปร exogeneous ในขณะที่แบบจำลอง VAR จะถือว่าตัวแปรทุกตัวเป็นตัวแปร endogeneous ทั้งหมด และวิเคราะห์ผลโดยปราศจากข้อจำกัดที่กำหนดในแบบจำลอง

การใช้แบบจำลอง VAR ในการวิเคราะห์แบบจำลองทางเศรษฐศาสตร์ มีข้อเด่น 3 ประการ คือ (1) ดังที่ได้กล่าวไว้แล้ว แบบจำลอง VAR จะถือว่าตัวแปรทุกตัวเป็นตัวแปร endogeneous ทำให้แบบจำลองง่าย ไม่ซับซ้อน ไม่จำเป็นต้องกำหนดค่าตัวแปรใดเป็น endogeneous หรือ exogeneous (2) การประมาณค่าทำได้โดยง่าย เนื่องจากสามารถใช้วิธี Ordinary Least Square (OLS) ในการประมาณได้ และ (3) ในหลายกรณี การพยากรณ์โดยใช้แบบจำลอง VAR สามารถให้ผลการพยากรณ์ที่แม่นยำกว่า การใช้แบบจำลองสมการต่อเนื่อง (Simultaneous Equations) ที่ซับซ้อน (Gujarati,1995)

อย่างไรก็ตาม ข้อด้อยของแบบจำลอง VAR มีดังนี้ (1) มีลักษณะเป็นแบบจำลองเชิงทฤษฎีมากกว่า เนื่องจากไม่ใช้ข้อมูลที่มีในการกำหนดตัวแปรว่าเป็น endogeneous หรือ exogeneous (2) เน้นการพยากรณ์มากกว่าการวิเคราะห์เชิงนโยบาย (3) ในทางปฏิบัติมีความยุ่งยากในการกำหนด lag length และจำนวนตัวแปรมากจะทำให้ Degree of Freedom ลดลงอย่างมาก จึงต้องใช้จำนวนตัวอ้างในการสร้างแบบจำลองค่อนข้างมาก (4) ในกรณีที่มีตัวแปรที่เป็น Non-stationary การแปลงตัวแปรทำได้ยาก ทำให้อาจจะต้องใช้ตัวแปรที่เป็น Non-stationary ในการวิเคราะห์ ซึ่งเสี่ยงต่อการประมาณค่าคลาดเคลื่อน และ (5) การตีความหมายของค่าสัมประสิทธิ์ทำได้ยาก ทำให้ต้องใช้การวิเคราะห์ Impulse Response Function ในการวิเคราะห์ผลกระบวนการของตัวแปรหนึ่งๆต่อแบบจำลอง (Gujarati,1995)

ในการศึกษาครั้งนี้ จะใช้แบบจำลอง VAR ในการวิเคราะห์ โดยจะยังไม่ใช้แบบจำลอง Structural VAR ซึ่งใช้พัฒนาจาก VAR เพื่อใช้ในการหาสมการความสัมพันธ์เชิงโครงสร้างของตัวแปรในระบบ ทั้งนี้เนื่องจากในการศึกษาครั้งนี้ต้องการใช้ประโยชน์จากการวิเคราะห์โดยอิสระ ปราศจากข้อจำกัดในการกำหนดแบบจำลอง

3.3 แบบจำลอง VAR

พิจารณาแบบจำลอง VAR ของระบบ Multivariate ที่มี n ตัวแปร

$$Ay_t = \Gamma_0 + \sum_{i=1}^p \Gamma_i y_{t-i} + u_t \quad (3.9)$$

โดย

y_t หมายถึง vector ขนาด $n \times 1$ ของตัวแปร endogeneous

A หมายถึง matrix ขนาด $n \times n$ ของค่าสัมประสิทธิ์ของตัวแปร endogeneous โดยมี diagonal ประกอบด้วยค่าเท่ากับ 1

Γ_0 หมายถึง vector ขนาด $n \times 1$ ของ intercept

Γ_i หมายถึง matrix ขนาด $n \times n$ ของค่าสัมประสิทธิ์ของตัวแปร lag endogeneous

u_t หมายถึง vector ขนาด $n \times 1$ ของค่าความคลาดเคลื่อนหรือ shock ของแบบจำลอง ซึ่งมีคุณสมบัติดังต่อไปนี้

$$E(u_t) = 0$$

$$E(u_t u_{t-s}) = \Omega, s = 0$$

$$E(u_t u_{t-s}) = 0, s \neq 0$$

$$E(u_t y_{t-s}) = 0$$

หากคุณสมการ (3.1) ด้วย matrix A^{-1} จะได้แบบจำลอง VAR ในรูปแบบย่อดังนี้

$$y_t = B_0 + \sum_{i=1}^p B_i y_{t-i} + e_t \quad (3.10)$$

โดย B_0 B_i และ e_t เท่ากับ $A^{-1}\Gamma_0$ $A^{-1}\Gamma_i$ และ $A^{-1}u_t$ ตามลำดับ

ทั้งนี้แบบจำลอง VAR ตามสมการ (3.10) ข้างต้นนี้ สามารถเขียนอยู่ในรูปแบบดังนี้

$$\begin{bmatrix} y_{1,t} \\ y_{2,t} \\ \vdots \\ y_{n,t} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_{10} \\ b_{20} \\ \vdots \\ b_{n0} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} b_{11}(L) & b_{21}(L) & \dots & b_{n1}(L) \\ b_{21}(L) & b_{22}(L) & \dots & b_{n2}(L) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ b_{n1}(L) & b_{n2}(L) & \dots & b_{nn}(L) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_{1,t-1} \\ y_{2,t-1} \\ \vdots \\ y_{n,t-1} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} e_{1,t} \\ e_{2,t} \\ \vdots \\ e_{n,t} \end{bmatrix} \quad (3.11)$$

แบบจำลอง VAR ตามสมการ (3.11) ข้างต้นนี้ กำหนดให้ตัวแปรแต่ละตัวในแบบจำลองสัมพันธ์ เป็นเส้นตรงกับ (1) lag ของตัวแปรนั้นๆเอง (2) lag ของตัวอื่นในระบบ และ (3) white noise แบบจำลองนี้ เป็นแบบจำลองแบบ unrestricted ซึ่งแตกต่างจากแบบจำลองความสัมพันธ์แบบ Structural Simultaneous Equation โดยแบบจำลอง VAR จะไม่กำหนดข้อจำกัดของความสัมพันธ์ระหว่างตัวแปรต่างๆ ในระบบที่กำลังศึกษา

ในการศึกษาครั้งนี้ เลือกตัวแปรห้าหมวด 6 ตัวแปรในแบบจำลอง VAR ดังนี้

ดุลการค้า (T) ในการศึกษาครั้งนี้ จะใช้ข้อมูลดุลการค้ารายเดือนซึ่งมีหน่วยเป็นล้านบาท เป็นตัวแปรตัวนับดุลการค้า โดยเป็นข้อมูลที่ได้จากธนาคารแห่งประเทศไทย โดยจะใช้ตัวแปรดุลการค้าที่เป็น Nominal term เนื่องจากได้รับความสำคัญในเชิงนโยบายมากกว่าค่าที่เป็น Real term ทำให้สะดวกต่อการวิเคราะห์และแปลผล

นโยบายการเงิน (MB) ในการศึกษาครั้งนี้ จะใช้ข้อมูลอัตราการเปลี่ยนแปลงของปริมาณเงิน มูลฐาน เป็นตัวแปรตัวนับนโยบายการเงิน โดยใช้ข้อมูลปริมาณเงิน มูลฐาน รายเดือนซึ่งได้จากธนาคารแห่งประเทศไทย ทั้งนี้อัตราการเปลี่ยนแปลงเป็นการคำนวณเทียบกับเดือนก่อนหน้า ทั้งนี้สาเหตุที่ใช้ตัวแปรเป็นอัตราการเติบโตของปริมาณเงินแทนที่จะเป็นระดับปริมาณเงิน เนื่องจากนโยบายการเงินไม่ว่าจะเป็นแบบผ่อนคลายหรือหดตัว จะพิจารณาอัตราการเติบโตของปริมาณเงินเป็นสำคัญมากกว่าระดับปริมาณเงิน และพิจารณาความสัมพันธ์ของ shock ของอัตราการเปลี่ยนแปลงของปริมาณเงินที่ส่งผลต่อดุลการค้า

นโยบายการคลัง (G) ในการศึกษาครั้งนี้จะใช้ข้อมูลดุลเงินในงบประมาณรายเดือนของรัฐบาลเป็นตัวแปรตัวนับนโยบายการคลัง โดยเป็นข้อมูลที่ได้จากสำนักงานคณะกรรมการพัฒนาการเศรษฐกิจและสังคมแห่งชาติและธนาคารแห่งประเทศไทย โดยจะใช้ข้อมูลดุลเงินสดในงบประมาณที่เป็น Nominal term เนื่องจากได้ใช้ตัวแปรดุลการค้าที่เป็น Nominal term

นโยบายอัตราแลกเปลี่ยน (EXR) ในการศึกษาครั้งนี้ จะใช้ข้อมูลอัตราการเปลี่ยนแปลงของอัตราแลกเปลี่ยนอ้างอิงเงินบาทต่อเหรียญสหราชอาณาจักรเป็นตัวแปรตัวนับนโยบายอัตราแลกเปลี่ยน โดยเป็นข้อมูลรายเดือนจากธนาคารแห่งประเทศไทย เนื่องจากการค้าระหว่างประเทศของไทยส่วนใหญ่ใช้สกุลเงินเหรียญสหราชอาณาจักรเป็นสื่อกลาง และอัตราแลกเปลี่ยนอ้างอิงดังกล่าวเป็นข้อมูลอนุกรมที่น่าเชื่อถือที่ครอบคลุมช่วงเวลาที่ทำการศึกษา ทั้งนี้อัตราการเปลี่ยนแปลงเป็นการคำนวณเทียบกับเดือนก่อนหน้า ซึ่งจะพิจารณาอัตราแลกเปลี่ยนที่เป็น Nominal term เพราะมีความสัมพันธ์โดยตรงต่อตัวแปรดุลการค้าที่ใช้ Nominal term เช่นกัน และพิจารณาอัตราการเปลี่ยนแปลงของอัตราแลกเปลี่ยน เพราะต้องการพิจารณาความสัมพันธ์ของ shock ของอัตราการเปลี่ยนแปลงของอัตราแลกเปลี่ยนที่ส่งผลต่อดุลการค้า

รายได้ (Y) ในการศึกษาครั้งนี้ จะใช้ข้อมูลอัตราการเปลี่ยนแปลงของดัชนีผลผลิตอุตสาหกรรม (Manufacturing Production Index หรือ MPI) ที่ปรับให้เป็น Nominal term เป็นตัวแปรตัวนับรายได้ โดยใช้ข้อมูลรายเดือนจากธนาคารแห่งประเทศไทยและปรับด้วยดัชนีราค้าผู้บริโภครายเดือน ทั้งนี้อัตราการเปลี่ยนแปลงเป็นการคำนวณเทียบกับเดือนก่อนหน้า เพราะต้องการพิจารณาความสัมพันธ์ของ shock ของอัตราการเปลี่ยนแปลงของรายได้ที่ส่งผลต่อดุลการค้า

เนื่องจากปัจจุบันยังไม่มีการคำนวณข้อมูลรายได้ประชาชาติหรือผลิตภัณฑ์มวลรวมในประเทศเป็นรายเดือน ข้อมูลดัชนีผลผลิตอุตสาหกรรมรายเดือนเป็นข้อมูลที่สามารถท่อนระดับของผลิตภัณฑ์มวลรวมในประเทศได้

ราคา (P) ในการศึกษาครั้งนี้ จะใช้ข้อมูลอัตราการเปลี่ยนแปลงของดัชนีราคาผู้บริโภค (Consumer Price Index หรือ CPI) เป็นตัวแปรด้านระดับราคา โดยใช้ข้อมูลดัชนีราคาผู้บริโภครายเดือนจากกระทรวงพาณิชย์ และอัตราการเปลี่ยนแปลงเป็นการคำนวณเทียบกับเดือนก่อนหน้า เพราะต้องการพิจารณาความสัมพันธ์ของ shock ของอัตราการเปลี่ยนแปลงของระดับราคาที่ส่งผลต่อคุณภาพค้า

เมื่อกำหนดตัวแปรทั้ง 6 ตัวแปรแล้ว จะได้แบบจำลอง VAR ตามสมการ (3.10) ในกรณีของแบบจำลองอันดับแรก (first-order) ในรูปแบบของสมการข้างล่างนี้

$$\begin{bmatrix} T_t \\ M_t \\ G_t \\ X_t \\ Y_t \\ P_t \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_{10} \\ b_{20} \\ b_{30} \\ b_{40} \\ b_{50} \\ b_{60} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} b_{11}(L) & b_{12}(L) & b_{13}(L) & b_{14}(L) & b_{15}(L) & b_{16}(L) \\ b_{21}(L) & b_{22}(L) & b_{23}(L) & b_{24}(L) & b_{25}(L) & b_{26}(L) \\ b_{31}(L) & b_{32}(L) & b_{33}(L) & b_{34}(L) & b_{35}(L) & b_{36}(L) \\ b_{41}(L) & b_{42}(L) & b_{43}(L) & b_{44}(L) & b_{45}(L) & b_{46}(L) \\ b_{51}(L) & b_{52}(L) & b_{53}(L) & b_{54}(L) & b_{55}(L) & b_{56}(L) \\ b_{61}(L) & b_{62}(L) & b_{63}(L) & b_{64}(L) & b_{65}(L) & b_{66}(L) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} T_{t-1} \\ M_{t-1} \\ G_{t-1} \\ X_{t-1} \\ Y_{t-1} \\ P_{t-1} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} e_{M,t} \\ e_{G,t} \\ e_{X,t} \\ e_{Y,t} \\ e_{P,t} \\ e_{T,t} \end{bmatrix}$$

ข้อมูลตัวแปรทั้ง 6 ตัวแปร เป็นข้อมูลรายเดือน ตั้งแต่เดือนกรกฎาคมปีพ.ศ. 2540 ถึงเดือนธันวาคมปีพ.ศ. 2552 ซึ่งอยู่ภายใต้ระบบอัตราแลกเปลี่ยนแบบลอยตัว โดยคิดเป็นอนุกรมเวลาจำนวน 150 ตัวอย่าง

3.4 การวิเคราะห์ Impulse Response Function

การวิเคราะห์ Impulse Response Function เป็นเครื่องมือในการวิเคราะห์การตอบสนอง (response) ของตัวแปรหนึ่ง เมื่อเกิดการเปลี่ยนแปลง (impulse หรือ shock หรือ innovation) ของตัวแปรอีกด้วยตัวแปรหนึ่งในระบบ ซึ่งในการศึกษาครั้งนี้ คือการวิเคราะห์ผลกระทบจาก shock ของตัวแปร endogenous อื่นๆ ได้แก่ M, G, X, P และ Y ที่ส่งผลต่อ T

พิจารณาแบบจำลอง VAR ในสมการ (3.10) ในรูปแบบ Vector Moving Average (VMA) ดังต่อไปนี้

$$y_t = \bar{y}_t + \sum_{i=0}^{\infty} B_t e_{t-i} \quad (3.12)$$

ตามที่กำหนดในสมการ (3.10) ให้ e_t เท่ากับ $A^{-1}u_t$ ซึ่งแปลงมาจากระบบ VAR ดังเดิมตามสมการ (3.9) จึงไม่สามารถแปลผลของ shock หรือ e_t โดยตรงได้ ดังนั้นแทนค่า $e_t = A^{-1}u_t$ ในสมการ (3.7) จะได้

$$y_t = \bar{y}_t + \sum_{i=0}^{\infty} B_i A^{-1} u_{t-i} \quad (3.12)$$

หรือ

$$y_t = \bar{y}_t + \sum_{i=0}^{\infty} \varnothing_i u_{t-i} \quad (3.13)$$

โดยที่ $\varnothing_i = B_i A^{-1}$

ทั้งนี้สมการ (3.13) ข้างต้นนี้ สามารถเขียนอยู่ในรูปแบบดังนี้

$$\begin{bmatrix} T_t \\ M_t \\ G_t \\ X_t \\ Y_t \\ P_t \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \bar{T}_t \\ \bar{M}_t \\ \bar{G}_t \\ \bar{X}_t \\ \bar{Y}_t \\ \bar{P}_t \end{bmatrix} + \sum_{i=0}^{\infty} \begin{bmatrix} \varnothing_{11}(i) & \varnothing_{12}(i) & \varnothing_{13}(i) & \varnothing_{14}(i) & \varnothing_{15}(i) & \varnothing_{16}(i) \\ \varnothing_{21}(i) & \varnothing_{22}(i) & \varnothing_{23}(i) & \varnothing_{24}(i) & \varnothing_{25}(i) & \varnothing_{26}(i) \\ \varnothing_{31}(i) & \varnothing_{32}(i) & \varnothing_{33}(i) & \varnothing_{34}(i) & \varnothing_{35}(i) & \varnothing_{36}(i) \\ \varnothing_{41}(i) & \varnothing_{42}(i) & \varnothing_{43}(i) & \varnothing_{44}(i) & \varnothing_{45}(i) & \varnothing_{46}(i) \\ \varnothing_{51}(i) & \varnothing_{52}(i) & \varnothing_{53}(i) & \varnothing_{54}(i) & \varnothing_{55}(i) & \varnothing_{56}(i) \\ \varnothing_{61}(i) & \varnothing_{62}(i) & \varnothing_{63}(i) & \varnothing_{64}(i) & \varnothing_{65}(i) & \varnothing_{66}(i) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_{T,t} \\ u_{M,t} \\ u_{G,t} \\ u_{X,t} \\ u_{Y,t} \\ u_{P,t} \end{bmatrix}$$

โดยค่าสัมประสิทธิ์ $\varnothing_{jk}(0)$ เรียกว่า impact multipliers ซึ่งแสดงการตอบสนองของระบบโดยทันที ต่อ innovation ที่เกิดขึ้นในระยะเวลาหนึ่น และค่าสัมประสิทธิ์ $\varnothing_{jk}(i)$ เรียกว่า impulse response functions ซึ่งแสดงการตอบสนองต่อ innovation ที่เกิดขึ้นในระยะเวลาหนึ่น โดยมี lag เท่ากับ i ยกตัวอย่างเช่น ตามสมการ (3.9) ค่าสัมประสิทธิ์ $\varnothing_{12}(0)$ แสดงผลกระทบต่อคุณภาพ เวลา t ที่เกิดจากการเปลี่ยนแปลงของนโยบายการเงิน ณ เวลา t ($u_{m,t}$) ในขณะที่ค่าสัมประสิทธิ์ $\varnothing_{12}(1)$ แสดงผลกระทบต่อคุณภาพ เวลา t ที่เกิดจากการเปลี่ยนแปลงของนโยบายการเงิน ณ เวลา $t-1$ ($u_{M,t-1}$) หรืออีกนัยหนึ่ง จะแสดงผลกระทบต่อคุณภาพ เวลา $t+1$ ที่เกิดจากการเปลี่ยนแปลงของนโยบายการเงิน ณ เวลา t ด้วยนั่นเอง

นอกจากการวิเคราะห์ผลกระทบโดยพิจารณาจาก impulse response functions แล้ว ยังสามารถวิเคราะห์ผลกระทบสะสมของ shock ที่เกิดขึ้น โดยผลกระทบสะสมในช่วงเวลา n ของการเปลี่ยนแปลง (shock) ของนโยบายการเงินที่มีต่อคุณภาพจะเท่ากับ $\sum_{i=0}^n \varnothing_{12}(i)$ เป็นต้น

ทั้งนี้ ในการวิเคราะห์ข้างต้น เรียกได้ว่าเป็น orthogonalized impulse response functions ซึ่งทำการแยกแยะ (decompose) innovation ของแบบจำลอง VAR (e_t) ให้เป็นองค์ประกอบที่ไม่มีสหสัมพันธ์ซึ่งกันและกัน (u_t) โดยในการศึกษาครั้งนี้จะใช้วิธี Cholesky Decomposition

ตามวิธี Cholesky Decomposition มีการกำหนดเงื่อนไขโดย

$$\text{จาก } e_t = A^{-1} u_t$$

กำหนดให้อองค์ประกอบของ matrix A เหนือกว่า diagonal เท่ากับศูนย์ นั่นคือ

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ a_{21} & a_{22} & 0 & 0 & 0 & 0 \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & 0 & 0 & 0 \\ a_{41} & a_{42} & a_{43} & a_{44} & 0 & 0 \\ a_{51} & a_{52} & a_{53} & a_{54} & a_{55} & 0 \\ a_{61} & a_{62} & a_{63} & a_{64} & a_{65} & a_{66} \end{bmatrix} \quad (3.14)$$

ซึ่งหมายความว่า

$$\begin{aligned} e_{1,t} &= u_{1,t} \\ e_{2,t} &= c_{21} u_{1,t} + u_{2,t} \\ e_{3,t} &= c_{31} u_{1,t} + c_{32} u_{2,t} + u_{3,t} \\ e_{4,t} &= c_{41} u_{1,t} + c_{42} u_{2,t} + c_{43} u_{3,t} + u_{4,t} \\ e_{5,t} &= c_{51} u_{1,t} + c_{52} u_{2,t} + c_{53} u_{3,t} + c_{54} u_{4,t} + u_{5,t} \\ e_{6,t} &= c_{61} u_{1,t} + c_{62} u_{2,t} + c_{63} u_{3,t} + c_{64} u_{4,t} + c_{65} u_{5,t} + u_{6,t} \end{aligned} \quad (3.15)$$

โดยกำหนดให้ matrix $C = A^{-1}$

จากเงื่อนไขตามข้อ 3.23 และ 3.24 ตามวิธี Cholesky Decomposition จะพบว่าลำดับของตัวแปรมีผลต่อการวิเคราะห์ impulse response function ยกตัวอย่างเช่น shock ของ $u_{1,t}$ จะส่งผลกระทบต่อ $e_{1,t}, e_{2,t}, e_{3,t}, e_{4,t}, e_{5,t}$ และ $e_{6,t}$ ในขณะที่ shock ของ $u_{2,t}$ จะส่งผลกระทบต่อ $e_{2,t}, e_{3,t}, e_{4,t}, e_{5,t}$ และ $e_{6,t}$ เท่านั้น โดยในการศึกษาครั้งนี้ จะใช้ลำดับของตัวแปรตามลำดับ 4 วิธี และเปรียบเทียบผล กือ(1) M,G,X,Y,P,T (2) G,M,X,Y,P,T (3) X,M,G,Y,P,T และ (4)X,G,M,Y,P,T

ในการศึกษาครั้งนี้ การวิเคราะห์ impulse response function จะแสดงให้เห็นว่า shock ของตัวแปรนโยบายเศรษฐกิจหมภาคกือ M, G และ X จะส่งผลกระทบต่อคุณภาพค่า T ในอนาคต ซึ่งแตกต่างจากการ

วิเคราะห์ Granger-Causality ที่วิเคราะห์นัยสำคัญของผลกระทบจากระดับของตัวแปรทางนโยบาย
ดังกล่าว



ลิขสิทธิ์มหาวิทยาลัยเชียงใหม่
Copyright[©] by Chiang Mai University
All rights reserved