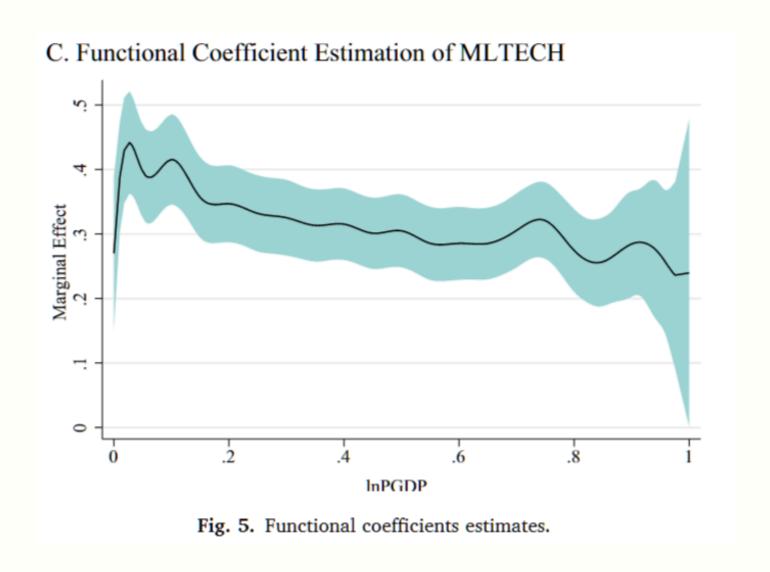
连享会·2025 暑期班·高级班

B4. 面板函数系数模型

连玉君 (中山大学) arlionn@163.com



Partially Linear Functional-Coefficient Models (PLFC)

- Du, K., Cheng, Y., & Yao, X. (2021). Environmental regulation, green technology innovation, and industrial structure upgrading: The road to the green transformation of Chinese cities. **Energy Economics**, 98, 105247. Link (rep), PDF, -Replication-, Google.
 - **请** 课件:【..\Du_2021_EE】
- Du, C., Cao, Y., Ling, Y., Jin, Z., Wang, S., & Wang, D. (2024). Does manufacturing agglomeration promote green productivity growth in China? Fresh evidence from partially linear functional-coefficient models. **Energy Economics**, 131, 107352. Link (rep), PDF, Google. -Replication-
 - **请** 课件:【..\Du_2024_EE】
- Stata 命令:
 - xtplfc:用于估计 PLFC 模型的 Stata 命令
 - ivxtplfc: 用于估计 PLFC 模型的工具变量版本
 - xtdplfc: 用于估计双向固定效应的 PLFC 模型

1. 问题背景

- 系数异质性
- 交乘项
- 分组回归

系数异质性 (异质性边际效应)

$$egin{aligned} y_{it} &= lpha_i + x_{it}eta + arepsilon_{it} & rac{\partial y}{\partial x} = eta \left(constant
ight) \ y_{it} &= lpha_i + x_{it}eta_{m{g}} + arepsilon_{it} & m{g} = \left\{FC, NFC
ight\}, \left\{Male, Female
ight\} \end{aligned}$$

更一般化

- $\bullet \ \ y_{it} = \alpha_i + x_{it}\beta_i + \varepsilon_{it}$
- $y_{it} = \alpha_i + x_{it}\beta_t + \varepsilon_{it}$
- $y_{it} = \alpha_i + x_{it}\beta_{it} + \varepsilon_{it}$

$Q: \beta_{it} = ?$

- $FDI \to GDP$: β_i ,国家层面的制度、文化差异 (α_i 或 i.country),FDI 影响 GDP 的程度不同
- FDI o GDP: eta_t ,投资时机差异 (λ_t 或 i.year),FDI 影响 GDP 的程度不同
- FDI o GDP: eta_{it} ,资本存量 (K_{it}) 差异,FDI 影响 GDP 的程度不同

系数异质性: 交乘项

$$y_{it} = lpha_i + x_{it}eta_{it}^{} + arepsilon_{it}^{} - rac{\partial y}{\partial x} = eta_{it}^{}$$

$$eta_{it} = g(q_{it}) = q_{it} heta$$

• 单变量: $\beta_{it} = \beta_0 + \theta q_{it}$ (Note: q_{it} 也可以是 x_{it} 自己)

$$\circ~y_{it}=x_{it}eta_0+(x_{it} imes q_{it}) heta+arepsilon_{it}$$
 reghdfe y x c.x#c.q controls, absorb(id year)

- 双变量: $\beta_{it} = \beta_0 + \theta_1 q_{it} + \theta_2 w_{it}$
 - $egin{aligned} \circ \ y_{it} = x_{it}eta_0 + (x_{it} imes q_{it}) heta_1 + (x_{it} imes w_{it}) heta_2 + arepsilon_{it} \end{aligned}$
 - o reghdfe y x c.x#c.(q w) controls, absorb(id year)
- 固体效应: $\beta_{it} = \beta_0 + \theta_i D_i$

$$\circ$$
 $y_{it} = x_{it}eta_0 + (x_{it} imes D_i) heta_i + arepsilon_{it}$ reg yxi.id i.id#c.x controls

• 时间效应: $\beta_{it} = \beta_0 + \theta_t D_t$

$$\circ$$
 $y_{it} = x_{it}eta_0 + (x_{it} imes D_t) heta_t + arepsilon_{it}$ reg y x i.id i.year#c.x controls

5/35

可能的挑战

$$y_{it} = lpha_i + x_{it}eta_{it} + arepsilon_{it} \qquad rac{\partial y}{\partial x} = eta_{it}$$

挑战 1: 模型中包含的参数个数超过了样本数 $N \times T$,是无法识别的。

- 应对思路: 设定一些约束条件,以便减少模型中待估参数的个数(降维)。
 - **合并**。在行业 (地区) 层面上考虑异质性,而不是公司层面上
 - 简化。用时间趋势代替时间虚拟变量。傻傻分不清:时间趋势项与时间虚拟变量
 - **组合**。主成分分析 将宏观冲击归结为几个主要成分; 异质性用因子载荷来反映。本质上是降维。
 - regife: 面板交互固定效应模型-Interactive Fixed Effect

挑战 2: $eta_{it} = g(z_{it}, c, \gamma)$

- 机制分析:选谁做 z_{it} ?
- $g(z_{it}, c, \gamma)$ 是线性还是非线性?

2. PLFC 模型

- 模型设定
- 估计方法
- 应用实例

2.1 模型设定

$$Y_{it} = \delta_i + \beta_{it} Z_{it} + \mu_{it} \tag{1}$$

$$Y_{it} = \gamma(U_{it})Z_{it} + \beta_0 X_{it} + \delta_i + \mu_{it}$$
 (2)

在这种设定下,Z 对 Y 的边际影响可以表示为:

$$M_{it}^{YZ} = rac{\partial(Y_{it})}{\partial(Z_{it})} = \gamma(U_{it})$$
 (3)

- Li et al. (2002) 采用非参数估计方法,以避免模型误设偏误。
- An et al. (2016) 进一步将 Li et al. (2002) 的模型从截面数据情形扩展到包含固定效应的面板数据情形下,称之为「部分线性变系数面板模型」。
- Du et al. (2020) 编写了相应的 Stata 命令 xtplfc , ivxtplfc 和 xtdplfc
- Du et al. (2021) 应用该方法研究中国城市层面的环境规制与绿色创新之间的关系。

2.2 估计方法 (1)

第一步,进行一阶差分,消除固定效应 δ_i 。

$$\Delta Y_{it} = \Delta \gamma(U_{it}) Z_{it} + \beta_0 \Delta X_{it} + \Delta \mu_{it} \tag{4}$$

第二步,函数系数的近似。 用 k 个基函数的线性组合近似变系数函数 $\gamma(U_{it})$:

$$\gamma(U)pprox h(U)^T heta=\sum_{j=1}^p heta_jh_j(U)$$

其中, $h(U_{it})$ 是 $k \times 1$ 的基函数向量, θ 是 $k \times 1$ 的未知参数向量。当 p 增大时,存在 $h_j(U_{it})$ 的线性组合能够很好地近似任何光滑函数 $\gamma(U_{it})$,并使近似均方误差(MSE)尽可能小。

为了便于理解,考虑如下四个简单的基函数:

•
$$h_1(U) = 1$$
, $h_2(U) = U$, $h_3(U) = U^2$, $h_4(U) = U^3$

直觉上来讲,相当于设定

$$\gamma(U) \approx \theta_0 + \theta_1 U + \theta_2 U^2 + \theta_3 U^3 \tag{5}$$

当然,实际估计中,为了尽可能地拟合数据,还会酌情加入更复杂的基函数。

2.2 估计方法 (2)

将(5)代入差分模型(4)后,可得:

$$\Delta Y_{it} = \Delta Z_{it} h(U_{it})^T \theta + \beta_0 \Delta X_{it} + \Delta \varepsilon_{it}$$
(6)

其中, $\Delta arepsilon_{it}$ 表示序列近似误差: $\Delta arepsilon_{it} = \Delta \mu_{it} + \Delta (\gamma(U_{it})Z_{it}) - \Delta (Z_{it}h(U_{it})^T) heta$

第三步,最小二乘估计

$$\begin{bmatrix} \hat{\beta}_0 \\ \hat{\theta} \end{bmatrix} = \left(\Delta X^T \Delta X \right)^{-1} \Delta X^T \Delta Y \tag{7}$$

其中,

- ullet $\Delta Y = \left[\Delta Y_{12}, \ldots, \Delta Y_{NT}
 ight]^T;$
- ullet $\Delta X = ig[\Delta X_{11}, \ldots, \Delta Z_{NT-1} p(U_{NT-1})^Tig]^T$ \circ

lianxh.cn | Books 10/35

2.3 边际效应及其置信区间估计

目的: 检验在不同 U 水平下边际效应的统计显著性

1. 估计边际效应函数:

$$\hat{\gamma}(U) = h(U)^T \hat{\theta} \tag{8}$$

2. 估计残差项:

$$\hat{\varepsilon}_{it} = Y_{it} - \hat{\gamma}(U_{it})Z_{it} - \hat{\beta}^T X_{it} \tag{9}$$

3. **构造协方差矩阵估计** $\hat{\Sigma}$: 若 H 是所有 H_{it} 的堆叠矩阵,则:

$$\hat{\Sigma} = (H^T H)^{-1} H^T \operatorname{diag}(\hat{\varepsilon}^2) H (H^T H)^{-1}$$
(10)

4. 估计 $\gamma(U)$ 在 U_0 处的标准误:

$$\widehat{se}[\gamma(U_0)] = \sqrt{h(U_0)^T \hat{\Sigma}h(U_0)} \tag{11}$$

5. 构建 $\gamma(U)$ 的 95% 的置信区间:

$$\left[\hat{\gamma}(U_0) \pm 1.96 \cdot \widehat{se}[\gamma(U_0)]\right]$$
 (12)

2.4 总结: PLFC 模型的优势

- 刻画连续非线性效应: 边际效应随 PGDP 光滑变化
- 避免人为误设门槛值或模型误设问题
- 具备良好的解释力与可视化能力
- 适用于具有明显异质性、样本量大的面板数据结构

lianxh.cn | Books 12/35

3. Stata 实现

3.1 命令语法

$$Y_{it} = \gamma(U_{it})Z_{it} + \beta_0 X_{it} + \delta_i + \mu_{it} \tag{2}$$

xtplfc 命令的语法格式如下:

xtplfc Y varlist, zvars(varlist) uvars(varname) generate(string) [options]

必填项:

• varlist:控制变量

• zvars(varlist): 指定具有函数系数的变量列表 Z_{it} (核心解释变量)。

• uvars(varlist): 指定(连续)变量 U_{it} ,这些变量以交互形式进入函数系数。

• generate(prefix): 指定一个前缀,用于存储函数系数拟合值 $\hat{\gamma}(U_{it})$,参见 (10) 式。

lianxh.cn | Books 13/35

连享会

可选项:

- te: 指定是否包含时间固定效应。
- power(numlist): 指定样条的幂(默认值为 3)。
- nknots(numlist): 指定用于样条插值的结点数量(默认值为 2)。
- quantile: 指定基于经验分位数创建结点(默认情况下,结点通过等距规则生成)。
- maxnknots(numlist): 指定用于最小二乘交叉验证(LSCV)的最大结点数量。
- minnknots(numlist): 指定用于 LSCV 的最小结点数量 (默认值为 2)。
- brep(#): 指定 bootstrap 复制次数(默认值为 200,建议根据实际需求调整)。
- wild: 指定使用 wild bootstrap(默认采用 cluster(panelvar) 的残差 bootstrap)。
- predict(prspec): 用指定变量名存储条件均值和固定效应的预测值。可接受变量列表或前缀,第一个变量名为条件均值,第二个为固定效应。
- level(#): 设置置信水平(默认值为 95)。
- fast: 使用 Mata 函数加速计算。
- tenfoldcv: 使用十折交叉验证替代 LSCV。

lianxh.cn | Books 14/35

4. 应用

应用 1: Du et al. (2021, EE)

• Du, K., Cheng, Y., & Yao, X. (2021). Environmental regulation, green technology innovation, and industrial structure upgrading: The road to the green transformation of Chinese cities. **Energy Economics**, 98, 105247. Link (rep), PDF, -Replication-, Google.

○ **请** 课件:【..\Du_2021_EE】

问题背景

- 环境管制 (Z) 可能会促进 **绿色技术创新** (Y_1)、产业结构升级 (Y_2),但作用效果会受 **经济发展水平** (调节变量 U) 的影响。
- 政策启示: 在经济欠发达地区或经济发展水平较低的阶段,不宜过度事实环境管制。

lianxh.cn | Books 16/35

模型设定

$$Y_{it} = \gamma (U_{it-1}) Z_{it-1} + \beta' X_{it-1} + \delta_i + \mu_{it}$$
(13)

- Y_{it} : 下列两个变量之一:
 - InGTI: 绿色技术创新 或 InIS: 产业结构
- Z_{it-1} : 第 i 个城市在 t-1 时刻的环境管制水平 (ER)
- U_{it-1} : 经济发展水平,用人均 GDP 的对数衡量 (InGDP)
- *X*_{it−1}: 控制变量,包括
 - InRD: 科技与教育经费投入
 - InPOP: 城市规模
 - InHC: 人力资本
 - InINV: 固定资产投资
 - InFDI: 经济开放度
- δ_i : 不可观测的个体固定效应

lianxh.cn | Books 17/35

Stata 实操: (..\Du_2021_EE)

```
use "ERdata.dta", clear // ---- Table 4, col (1)

local controls "lnrd lnpop lnhc lninv lnfdi" // 控制变量

xtplfc lngti, ///
  zvars(er) /// 核心解释变量 (Z)
  uvar(lngdp) /// 调节变量 (U)
  gen(fcoe_gti) /// g(U) 的拟合值,用于绘图
  maxnknots(20) /// 设置最多 20 个结点进行平滑处理
  brep(1000) // bootstrap 1000 次获取 SE
```

lianxh.cn | Books 18/35

```
*----- Figure 2
 gen lb_gti = fcoe_gti_1 - 1.96*fcoe_gti_1_sd // 95% CI lower bound
 gen ub gti = fcoe gti 1 + 1.96*fcoe gti 1 sd // 95% CI upper bound
 local plot1 "line fcoe_gti_1 lngdp, color(black) sort" // 边际效应
 local plot2 "rarea lb gti ub gti lngdp, color(gs12) sort" // 95% CI
 twoway (`plot2') (`plot1'), ///
        legend(label(1 "95% CI") ///
               label(2 "Functional coefficients") ///
               ring(0) pos(5)) ///
        xtitle(, margin(t+2)) ///
        ytitle("Marginal effects: {&gamma} (lngdp)")
 graph export "$out/Du2021_EE_Figure02.png", width(700) replace
```

lianxh.cn | Books 19/35

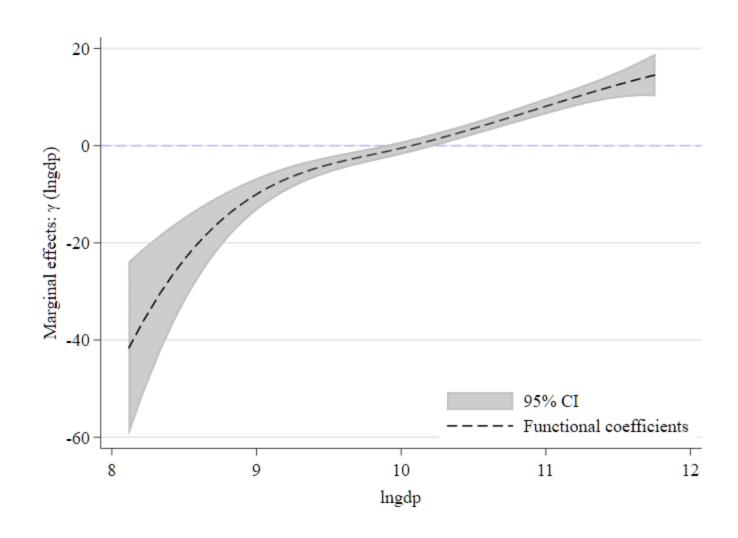
Y1: 绿色技术创新 (GTI)

Fig. 2. ER 对 In(GTI) 的边际影响

$$Y_{it} = \ln(gti), \,\, Z_{it} = ER; \ U_{it-1} = \ln(gdp)$$

主要结论:

- 在经济较低发展水平下,环境规制对绿色技术创新有抑制作用;
- 当 InGDP 超过 10 后,环境规制 开始显著促进绿色技术创新。



lianxh.cn | Books 20/35

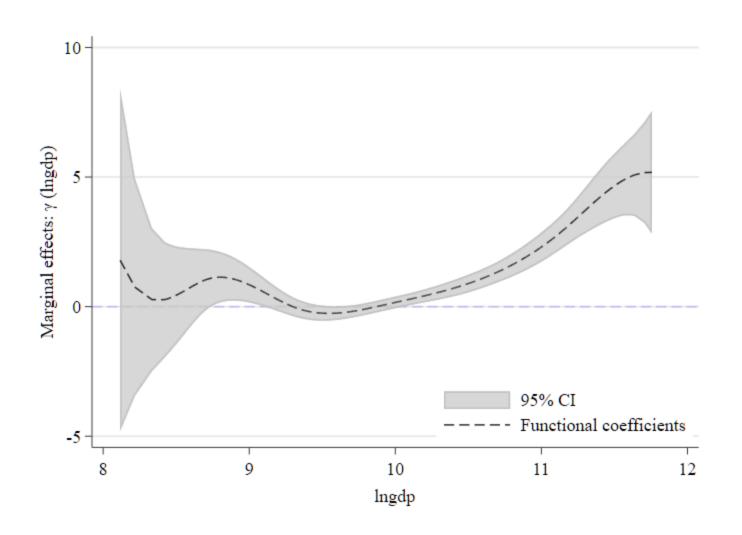
Y2: 产业结构优化升级 (IS)

Fig. 3. ER 对 IS 的边际影响

$$Y_{it} = IS, \; Z_{it} = ER; \ U_{it-1} = \ln(gdp)$$

主要结论:

- 在经济欠发达城市,环境规制对 产业结构升级作用不显著;
- 在经济较发达城市,环境规制能有效促进产业结构优化升级。
- 门槛值大约在 10.5 左右。



lianxh.cn | Books 21/35

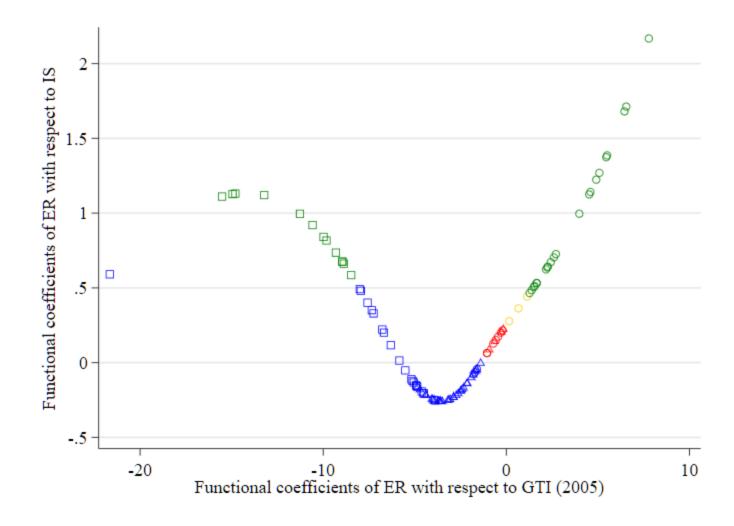
边际效应的时序差异

Figure 4 (b) ER 的 ME (2005)

- □: In(GDP) 较低;
- △: In(GDP) 中等;
- (): In(GDP) 较高。
- 红色: ER _ (InGTI, InIS);
- 黄色: ER → InIS,但 ER __ InGTI;
- 蓝色: ER _ InIS, 但 ER → InGTI;
- 绿色: ER → (InGTI, InIS)。

ER __ lnGTI:表示ER对lnGTI的

影响不显著



lianxh.cn | Books 22/35

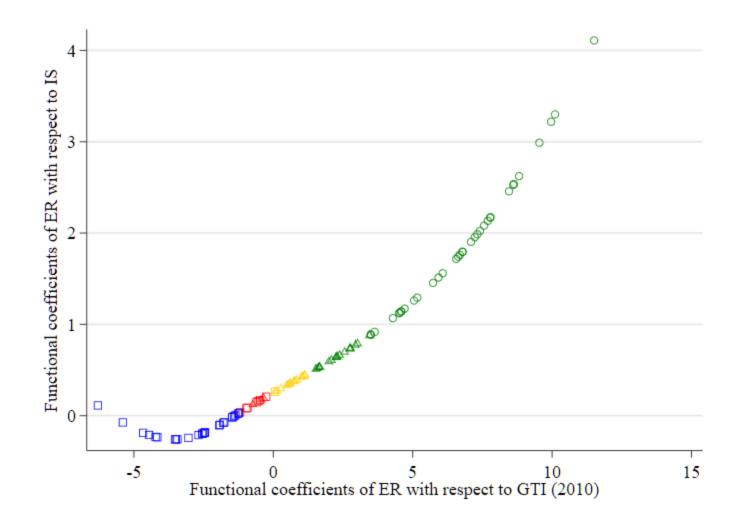
连享会

Figure 4 (b) ER 的 ME (2010)

- □: In(GDP) 较低;
- △: In(GDP) **中等**;
- (): In(GDP) 较高。
- 红色: ER _ (InGTI, InIS);
- 黄色: ER → InIS,但 ER _ InGTI;
- 蓝色: ER __ InIS, 但 ER → InGTI;
- 绿色: ER → (InGTI, InIS)。

ER __ lnGTI: 表示 ER 对 lnGTI的

影响不显著



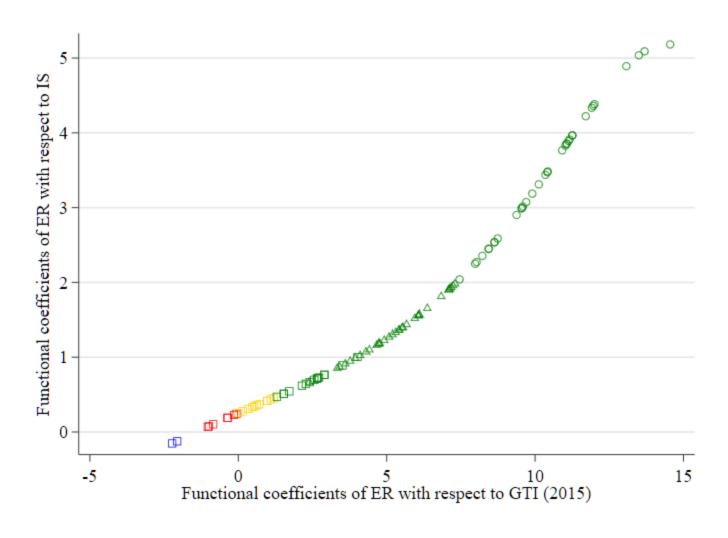
lianxh.cn | Books 23/35

连享会

Figure 4 (c) ER 的 ME (2015)

- □: In(GDP) **较低**;
- △: In(GDP) **中等**;
- (): In(GDP) 较高。
- 红色: ER _ (InGTI, InIS);
- 黄色: ER → InIS, 但 ER _ InGTI;
- 蓝色: ER __ InIS, 但 ER → InGTI;
- 绿色: ER → (InGTI, InIS)。

ER __ lnGTI : 表示 ER 对 lnGTI 的 影响不显著



lianxh.cn | Books 24/35

应用 2: Du et al. (2024, EE)

• Du, C., et al. (2024). Does manufacturing agglomeration promote green productivity growth in China? **Energy Economics**. Link, PDF, Replication

○ **()** 课件:【..\Du_2024_EE】

lianxh.cn | Books 25/3

研究背景与动机

- 中国制造业集聚(MA)显著增强,带来规模经济、知识溢出等外部性,提升了经济效率。但同时,环境污染和资源消耗问题日益突出。在"碳达峰、碳中和"目标下,如何平衡制造业集聚与绿色发展,成为重要议题。
- 绿色全要素生产率(GTFP)衡量经济增长与环境效率的协同,兼顾传统投入与污染排放,更突出技术进步和资源利用效率。
- 尽管理论上,制造业集聚(MA)可通过多种机制提升绿色全要素生产率(GTFP),但已有研究发现,集聚程度 过高也可能产生**拥挤效应**(congestion effect),如环境容量紧张、企业过度竞争、基础设施超负荷,导致 GTFP 边际效应递减甚至为负。
- 因此,**制造业集聚对 GTFP 的真实影响是否为正,是否存在"适度集聚"的最优区间**,是一个亟需实证检验的重要 议题。

lianxh.cn | Books 26/35

核心问题

- 1. **非线性问题**: MA 对 GTFP 的影响是否随着经济发展水平的不同而发生变化? 例如,在低 PGDP 地区可能具有促进作用,而在高 PGDP 地区则可能引发拥挤效应,导致边际效应递减甚至变负;
- 2. **异质性问题**: MA 对 GTFP 的影响是否因城市地理区位或人口规模的不同而异? 这涉及到政策制定时"因地制宜" 的重要性;
- 3. **机制分解问题**: MA 对 GTFP 的正面影响是主要通过技术进步(MLTECH)传导,还是通过管理效率提升(MLEFFCH)传导?

lianxh.cn | Books 27/35

贡献

- 方法创新: 首次将 PLFC 用于研究 MA 与 GTFP 的关系。相比传统门槛模型,该方法具有如下优势:
 - 不需要预设门槛个数与具体数值;
 - 支持连续、非线性、非参数估计;
 - 可识别 MA 边际效应如何随 PGDP 连续变化而变化。
- **机制分析**:通过 GTFP 分解,区分 MA 对技术进步(MLTECH)和效率改进(MLEFFCH)的作用路径,有助于进一步明确政策应侧重于"扶持技术扩散"还是"优化管理效率"。
- **异质性探索**:在模型中引入交互项、门槛变量与函数系数,识别城市地理位置(东中西部)、人口规模(大中小城市)对 MA-GTFP 关系的调节效应。

lianxh.cn | Books 28/35

模型四:部分线性函数系数面板模型(PLFC)

Note: 作者先用传统的交乘项设定、静态面板门槛模型和动态面板门槛模型,然后才开始使用 PLFC 模型。

$$y_{it} = g(u_{it})x_{it} + \beta'z_{it} + \alpha_i + \varepsilon_{it} \tag{1}$$

- y_{it} : 因变量,本研究为 $\ln GTFP_{it}$
- *x_{it}*: 核心变量,为 ln *MA_{it-1}*
- z_{it}:控制变量向量,包括 IS、STI、GC、HC、SE 等
- u_{it} : 调节变量,本研究中为归一化的 $\ln PGDP_{it-1}$
- g(u): 未知光滑函数,表示 x_{it} 对 y_{it} 的边际效应随 u_{it} 变化的函数
- α_i : 城市固定效应; ε_{it} : 误差项

 u_{it} 归一化的目的是将 u_{it} 映射至 [0,1] 区间,方便后续非参数估计,公式为:

$$u_{it} = \frac{nPGDP_{it-1} - \min_{i} nPGDP_{it-1}}{\max_{i} nPGDP_{it-1} - \min_{i} nPGDP_{it-1}}$$
(2)

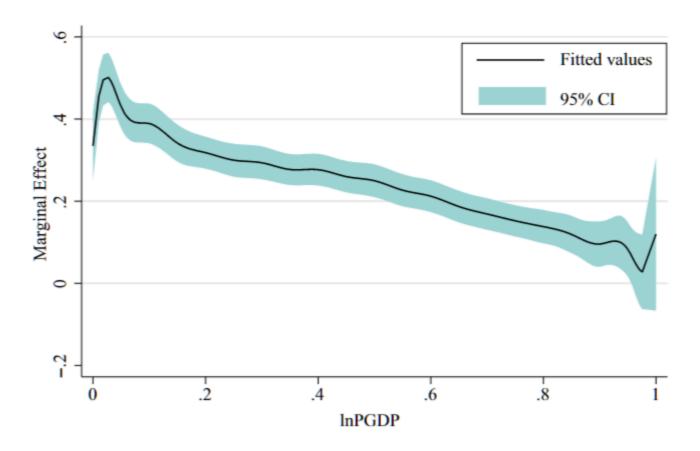
其中, $\ln PGDP_{it-1}$ 为人均 GDP 的自然对数值。

lianxh.cn | Books 29/35

实证结果 (PLFC 模型)

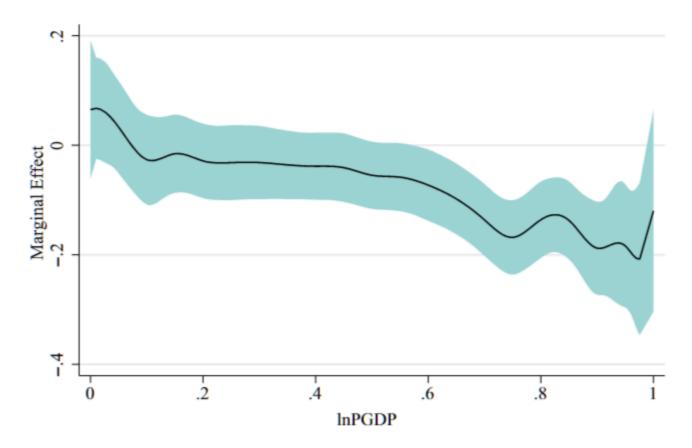
- MA 对 GTFP 的边际效应在低 PGDP 时为 0.4 左右,随着 PGDP 增加逐步下降,最终逼近 0;
 - 说明在经济发展尚处初期阶段,集聚效应显著,但随着经济增长,拥挤、竞争、资源瓶颈等负面因素逐步显现,抵消正效应;
- 将 GTFP 分解为 MLTECH(技术进步)与 MLEFFCH(效率提升)后发现:
 - MA 对 MLEFFCH 的影响在高 PGDP 区间为负,表明高集聚可能引发管理效率下降。
 - MA 对 MLTECH 的正向作用稳定;

A Functional Coefficient Estimation of GTFP



MA 对 MLEFFCH 的影响在高 PGDP 区间为负,表明高集聚可能引发管理效率下降。

B. Functional Coefficient Estimation of MLEFFCH



MA 对 MLTECH 的正向作用稳定

C. Functional Coefficient Estimation of MLTECH

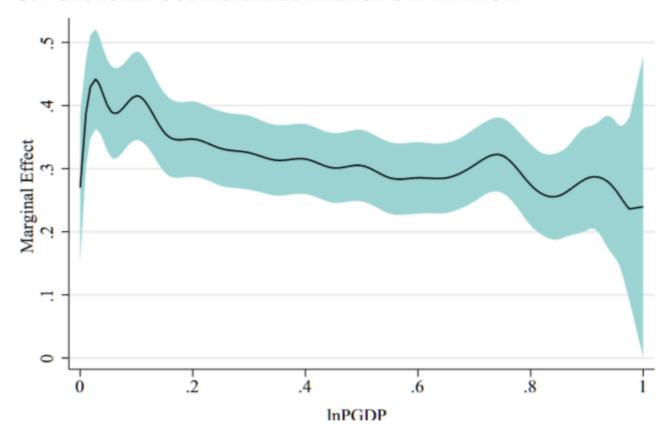


Fig. 5. Functional coefficients estimates.

5. 小结

- 总体而言,PLFC 模型是最灵活的,也最具解释性,更新后也支持「非平行面板」
- 上述模型本质上都可以用传统的交乘项设定来代替
- 故事主角: $x \to y$, U
 - \circ y 可以是多个 (从不同角度衡量 Outcome)
 - U 也可以是多个 (可以作为论文机制分析的一个重要手段)
- AI 助手: 你要怎么问?

lianxh.cn | Books 34/35

连享会

Thanks

lianxh.cn

lianxh.cn | Books 35/35