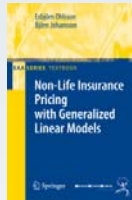


## Release party: Non-life Insurance Pricing with GLMs



Esbjörn Ohlsson & Björn Johansson  
*Svenska Aktuarieföreningen 15 juni 2010*

1



## Brandstod enligt 1734 års lag

- Ersätter ”för bonden nödige” hus samt säd, foder och boskap, ej annat lösöre ”Af alle hemman i häradet skall brandstod gifvas efter hemmantalet” (premie i efterhand)
- Således premie i proportion till risken via variabeln ”hemmantal” (mantal) – en storleksvariabel som användes vid beskattning



2





# Marknaden avreglerades på 90-talet Fri konkurrens – så här funkar det

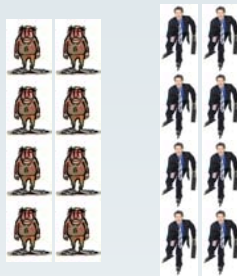


Skälig premie 1500 kr



Skälig premie 2500 kr

5



2000 kr    2000 kr



2000 kr    2000 kr







Annat bolag

6





1500 kr    2500 kr                      2000 kr    2000 kr



                      

7



1500 kr    2500 kr                      2000 kr    2000 kr



                      


8

1500 kr    2500 kr                      2000 kr    2000 kr


9

Hur gör man? 

- Skadekostnad per försäkring = riskpremie
- Riskpremie = Skadefrekvens × Medelskada

$$R = S \times M$$

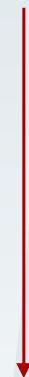
- I princip: skatta den enskilda försäkringens R
- I praktiken: gruppera försäkringarna efter några variabler  $x_1, x_2, x_3, \dots$  (jämför hemmantal)

10 

## Tänkbara variabler, fallande acceptans

- Objektens skillnader (husstorlek, bilmodell)
- Kundens beteende (brandvarnare, larm, sprinklers)
- Andras beteende (farligt bostadsområde, dålig bilsäkerhet)
- Indirekta beteendevariabler som kunden inte kan styra (kön, ålder)

Förmodad acceptans  
fallande skada



11



## Exempel: observerad skadefrekvens lätt lastbil, promille (verkliga data)



Skadefrekvens	Nytt fordon	Gammal	Totalt
Låg körsträcka	33	25	26
Hög körsträcka	67	49	61
<b>Totalt</b>	<b>51</b>	<b>28</b>	



- 2 ggr så hög risk hög/låg körsträcka oberoende av ålder
- 1.3 ggr så hög risk nytt/gammelt oberoende av körsträcka

12



## Multiplikativ tariff

- Exemplet: tillräckligt med data för att skatta  $R_{ij}$  direkt
- I praktiken många variabler och utjämning behövs
- Multiplikativ modell  $R_{ij} = a_i b_j$
- Färre parametrar ger säkrare skattning
- Additiv modell  $R_{ij} = a_i + b_j$  passar sällan

13



## Sverige 50- och 60-tal

- Möte med aktuarieföreningen 1954:  
Bertil Almér, Fylgia, visade att multiplikativ modell passade väl för motorförsäkring
- 1 feb 1966: ny gemensam motortariff baserad på ADB-program för multiplikativ modell av Gunnar Andreasson  
– 1970 modifierat tillsammans med M-L Wennander

Källor: Jung (1968), Ajne (1982)



14



## Jan Jung, ASTIN Colloquium 1966 Arnhem + ASTIN Bulletin 1968

- Metod för iterativ skattning av parametrar i multiplikativ modell
- Baseras på ML-skattning av Poissonfördelning
- Metoden föreslås även för icke-Poisson ("heuristic approach")
- Björn Ajne (1982), *ASTIN Bulletin*  
Simuleringsstudie för att mäta standardavvikelsen i skattningarna  
– Tackar E. Elvers och P. Lindstroem för valuable discussions

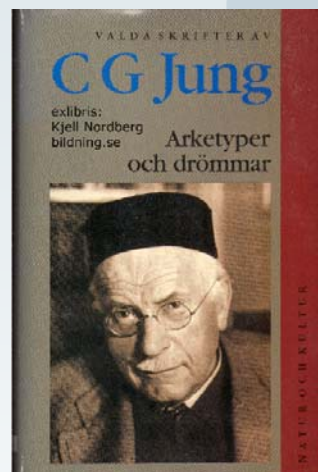


15



## Internationellt

- Bailey & Simon (1960) studerar multiplikativ modell, *ASTIN Bulletin*
- Bailey (1963) först med "Jungs metod" (the method of marginal totals), *Proceedings of CAS*

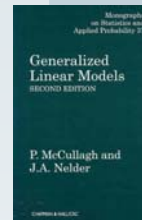


16



## Generaliserade linjära modeller GLM

- 1972 introducerar Nelder & Wedderburn GLM
- 1977 McCullagh-Nelder klassisk bok om GLM  
– ett försäkringsexempel, men ej multiplikativ modell
- 1984 Coutts PhD thesis City University om motortariff med GLM
- 1992 Brockman & Wright: praktiskt introduktion till GLM inom motorförsäkring, med GLIM-kod
- 1998 Brockman m fl på EMB lanserar Emblem
- 2010 GLM används inom sakförsäkring över hela (?) världen



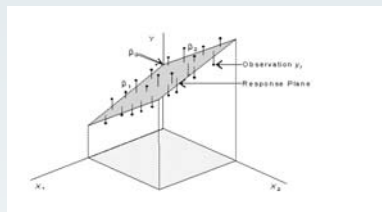
GLM börjar användas på försäkringsbolagen



17

## GLM vs linjär regression (1)

- Tariffanalys är som sagt ett regressionsproblem: hur beror  $R$  på  $x_1, x_2, \dots$



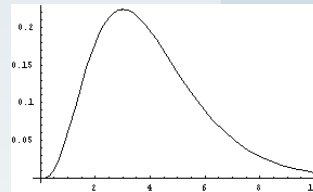
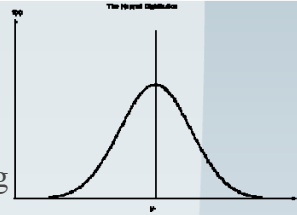
- Men dess additiva/linjära struktur för väntevärdet av  $R$  passar ej försäkring
- GLM generaliserar: en funktion av väntevärdet ska vara linjär  
– Speciellt ingår multiplikativ modell

18



## GLM vs linjär regression (2)

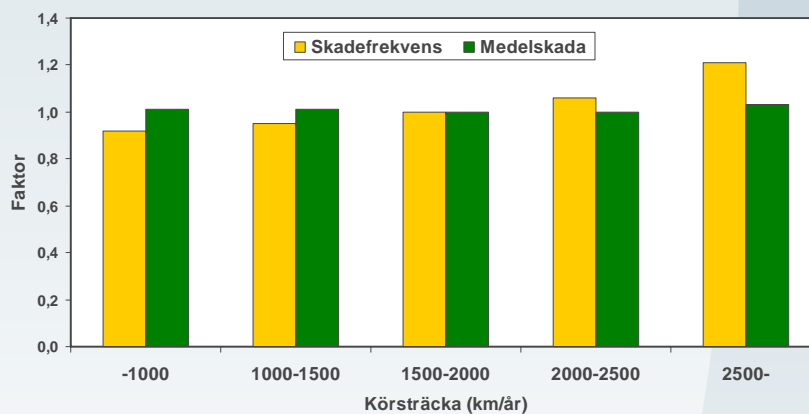
- Linjär regression antar normalfördelning
- Försäkringsdata:
  - Poissonfördelat antal skador
  - Positiv kontinuerlig fördelning för skadebeloppen, t ex Gamma
- GLM tillåter stor familj fördelningar, inkl Poisson och Gamma
- I praktiken bara relationen väntevärde-varians som är viktig, inte exakt fördelning



19



## Separat analys av skadefrekvens och medelskada fick sitt genombrott med introduktionen av GLM



20



## Vad har GLM mer tillfört?

- Tillgång till allmän, vedertagen statistisk teori och metodik
  - Konfidensintervall
  - Residualer
  - Test
- Möjlighet att använda standardprogram (SAS, GLIM, R)
- Med statistisk modell i botten finns god terräng för metodutveckling



God terräng

21



## Exempel: Bilmärkesklassning



- Data: Försäkrings- och skadehistorik för personbil
- Variabler:
  - Bilmodell (ca 3800 olika)
  - Hjälpvariabler per bilmodell (bilmärke, vikt, vikt/effekt,...)
  - Alla övriga tariffvariabler: Ägarålder, körsträcka, geografisk zon...
- Problem: Skatta premiefaktorer för bilmodell

22



## Analyser som bilmärkesklassningen kräver avancerade statistiska modeller

- Tre grundläggande typer av variabler:
  - Kategoriska, med få klasser (t ex körsträckeklass)
  - Multiklass, kategoriska med många klasser (t ex bilmodell)
  - Kontinuerliga (t ex fordonsvikt)
- Samspelande variabler ger upphov till ytterligare typer:
  - Kategorisk / kontinuerlig (t ex kön / ågarålder)
  - Kontinuerlig / kontinuerlig (t ex fordonsålder / fordonsvikt)
- Behovet att modellera alla typer av variabler på ett bra sätt har lett till utvidgningar av GLM: GLMM, HGLM, GAM...

23



## Analys av nyckeltal

$X_i$	Antal skador	Skadekostnad	Skadekostnad
$w_i$	Antal försäkringsår	Antal skador	Antal försäkringsår
$Y_i = X_i / w_i$	Skadefrekvens	Medelskada	Riskpremie



24



## Standard-GLM inom sakförsäkring

- Modell för väntevärdet  $\mu_i = E[Y_i]$ :

$$\eta_i = g(\mu_i)$$

$$\eta_i = u_1(x_{1i}) + u_2(x_{2i}) + u_3(x_{3i}, x_{4i}) + \dots$$

$$u_k(x_{ki}) = \beta_{k1} f_{k1}(x_{ki}) + \beta_{k2} f_{k2}(x_{ki}) + \dots$$

- Multiplikativ modell:  $g(\mu) = \log \mu \rightarrow g^{-1}(\eta) = \exp\{\eta\}$

$$\mu_i = \exp\{u_1(x_{1i})\} \exp\{u_2(x_{2i})\} \exp\{u_3(x_{3i}, x_{4i})\} + \dots$$

- Exempel:

$$x_{1i} = \text{körsträcka (låg/hög)} \quad x_{2i} = \text{fordonsålder (ny/gammal)}$$

Låg körsträcka, gammalt fordon:

$$\eta_i = \beta_{11} + \beta_{22}$$

$$\mu_i = \exp\{\beta_{11} + \beta_{22}\} = \exp\{\beta_{11}\} \exp\{\beta_{22}\} = \gamma_{11} \gamma_{22}$$

25



## Deviansen mäter anpassningen till data

- Variansantagande:

$$V(Y_i) = \phi v(\mu_i) / w_i$$

- Deviansen  $D = \sum_i w_i d(y_i, \mu_i)$

$$v(\mu) = 1 \rightarrow d(y, \mu) = (y - \mu)^2 \quad (\text{"normal"})$$

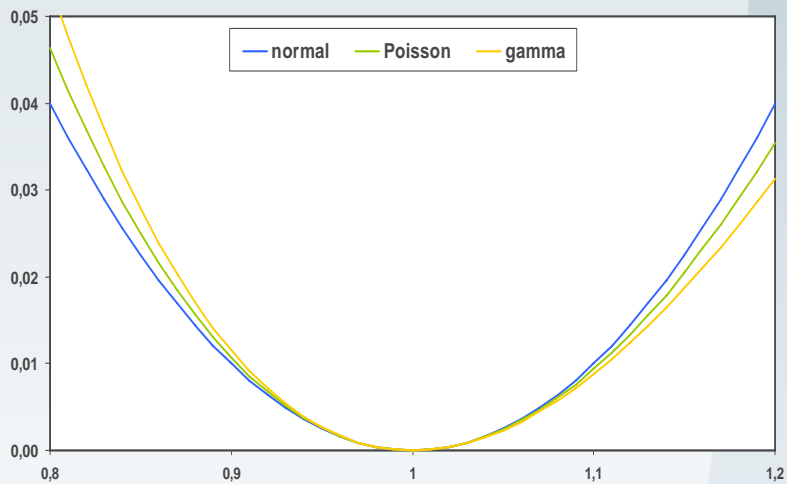
$$v(\mu) = \mu \rightarrow d(y, \mu) = 2(y \log y - y \log \mu - y + \mu) \quad (\text{"Poisson"})$$

$$v(\mu) = \mu^2 \rightarrow d(y, \mu) = 2(y/\mu - 1 - \log(y/\mu)) \quad (\text{"gamma"})$$

26



## Deviansen $d(1, \mu)$



27



## Standard-GLM inom sakförsäkring

- Variansantaganden:  
Skadefrekvens:  $v(\mu) = \mu$   
Medelskada:  $v(\mu) = \mu^2$
- Finn  $\beta$ -parametrar som minimerar deviansen:  
 $D = \sum_i w_i d(y_i, \mu_i)$   
 $\mu_i = g^{-1}(\eta_i) = \exp\{\eta_i\}$   
 $\eta_i = u_1(x_{1i}) + u_2(x_{2i}) + u_3(x_{3i}, x_{4i}) + \dots$   
 $u_k(x_{ki}) = \beta_{k1} f_{k1}(x_{ki}) + \beta_{k2} f_{k2}(x_{ki}) + \dots$

28



## Multiklassvariabler: GLM med stokastiska effekter

- Kategorisk:  $u_k(x_{ki}) = \beta_{k1} f_{k1}(x_{ki}) + \beta_{k2} f_{k2}(x_{ki}) + \dots$
- Multiklass:  $u_k(x_{ki}) = Z_{k1} f_{k1}(x_{ki}) + Z_{k2} f_{k2}(x_{ki}) + \dots$ ,  
där  $Z_{k1}, Z_{k2}, \dots$  är stokastiska variabler
- Ohlsson-Johansson:  $Z_{12}, Z_{k2}, \dots$  skattas m h a kredibilitetsteori
- Inspirationskällor:
  - Svenska aktuarieidéer, t ex Campbell (1986)
  - Kredibilitetsteori (Bühlmann-Straub, Jewells hierarkiska modell)
  - HGLM (Lee & Nelder, 1996)

29



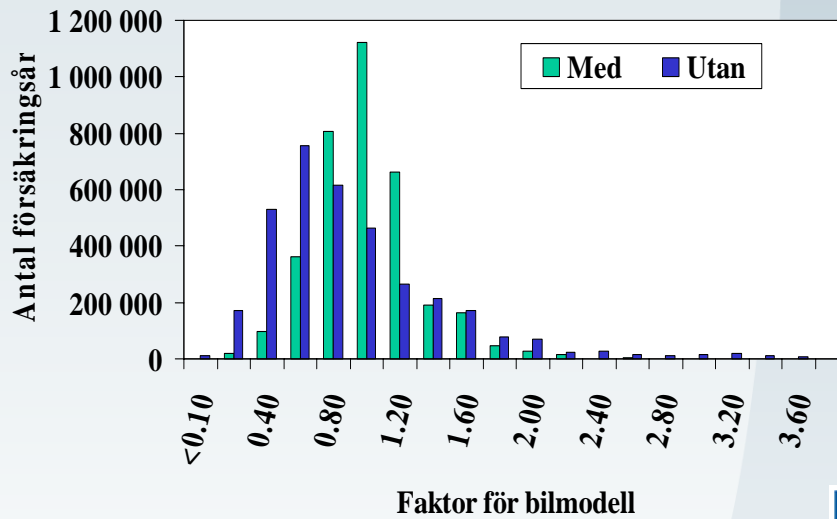
## Bilmärkesklassningen: Kombinera tekniska data med historik för enskilda modeller

- Bilmodellfaktor = (faktor för vikt)  $\times$  (faktor för vikt/effekt)  $\times$   
... (faktorer för andra tekniska variabler)  $\times$   
(faktor för bilmärke)  $\times$  (faktor för bilmodell)
- Stort dataunderlag: Skadehistoriken väger tyngst
- Litet dataunderlag: Tekniska data väger tyngst

30



## De tekniska variablerna minskar behovet av individuell skadehistorik



## Generaliserade additiva modeller (GAM) används för att modellera kontinuerliga variabler

- Modell för väntevärdet:

$$\eta_i = g(\mu_i)$$

$$\eta_i = u_1(x_{1i}) + u_2(x_{2i}) + u_3(x_{3i}) + \dots$$

- Antag att  $x_{1i}$  är kontinuerlig

$$u_1(x_{1i}) = h(x_{1i})$$

$$u_2(x_{2i}) = \beta_{21} f_{21}(x_{2i}) + \beta_{22} f_{22}(x_{2i}) + \dots$$

...

$h$  är en godtycklig två gånger deriverbar funktion

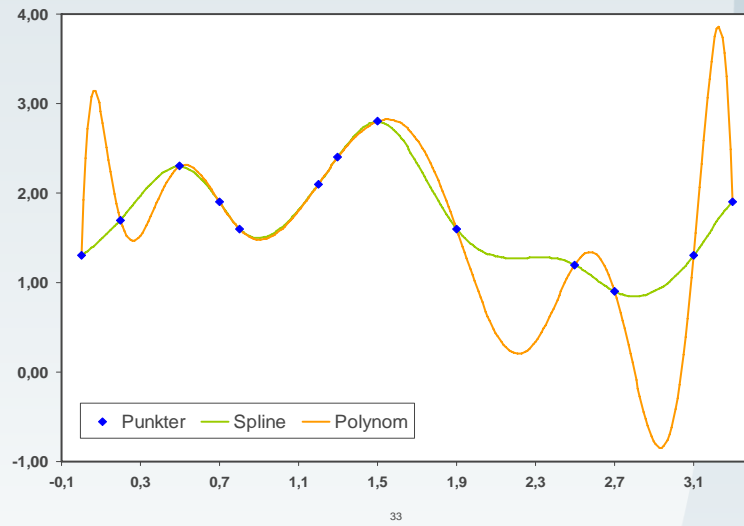
- Minimera den penaliserade deviansen :

$$\Delta = \sum_i w_i d(y_i, \mu_i) + \lambda \int (h''(x))^2 dx$$

32



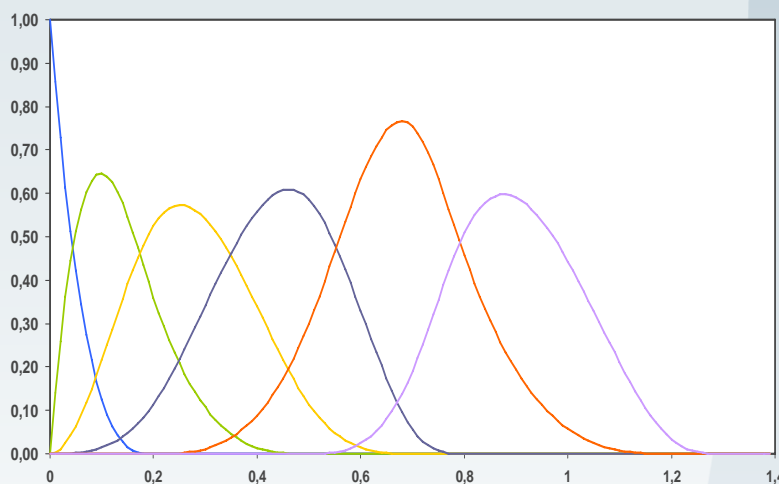
Bland alla interpolerande två gånger deriverbara funktioner  $h$ , minimeras  $\int (h''(x))^2 dx$  av en kubisk spline



33



Varje kubisk spline är en linjärkombination av kubiska B-splines



34



→ Modellen går att parametrisera

- Funktionerna  $u_k(x)$  är linjära:

$$u_1(x_{1i}) = h(x_{1i}) = \beta_{11} B_{11}(x_{1i}) + \beta_{12} B_{12}(x_{1i}) + \dots$$

$$u_3(x_{3i}) = \beta_{31} f_{31}(x_{3i}) + \beta_{32} f_{32}(x_{3i}) + \dots$$

...

- $\int (h''(x))^2 dx = \sum_m \sum_n \beta_{km} \beta_{kn} \int B_{km}''(x) B_{kn}''(x) dx$

- Finn  $\beta$ -parametrar som minimerar den penaliserade deviansen :

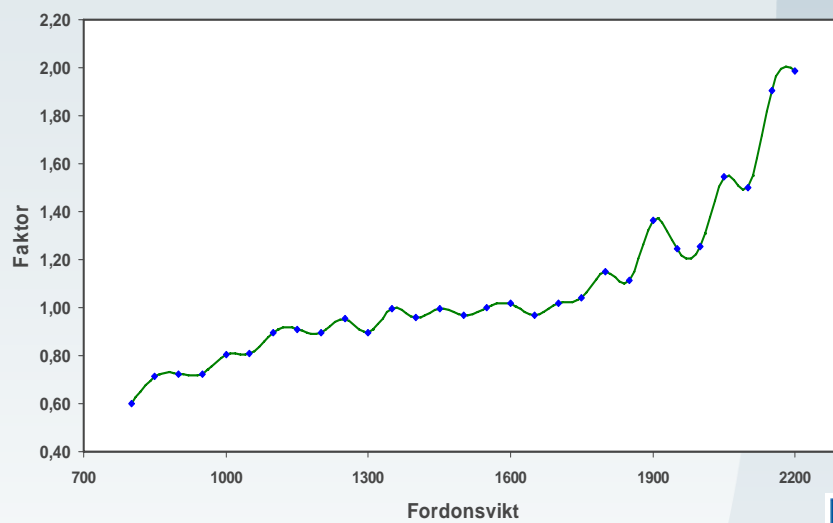
$$\Delta = \sum_i w_i d(y_i, \mu_i) + \lambda \int (h''(x))^2 dx$$

- Det finns ett flertal metoder för att skatta ”smoothing-parametern”  $\lambda$

35



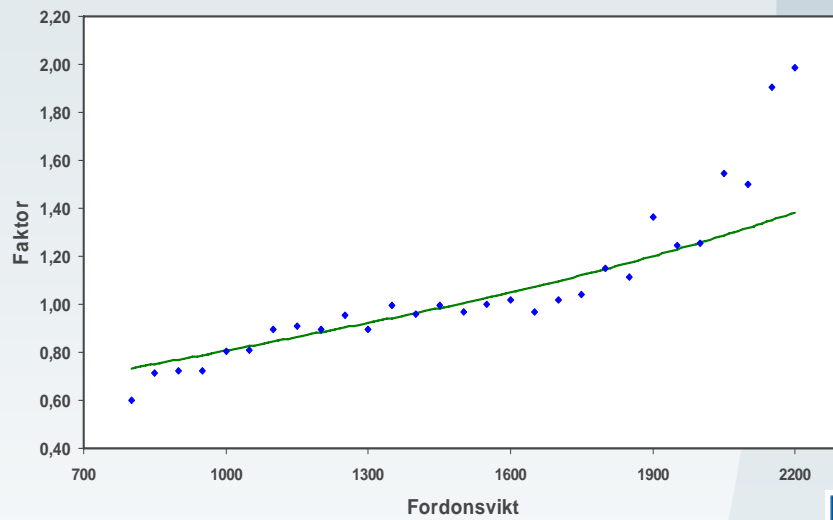
Lågt värde på smoothing-parametern



36



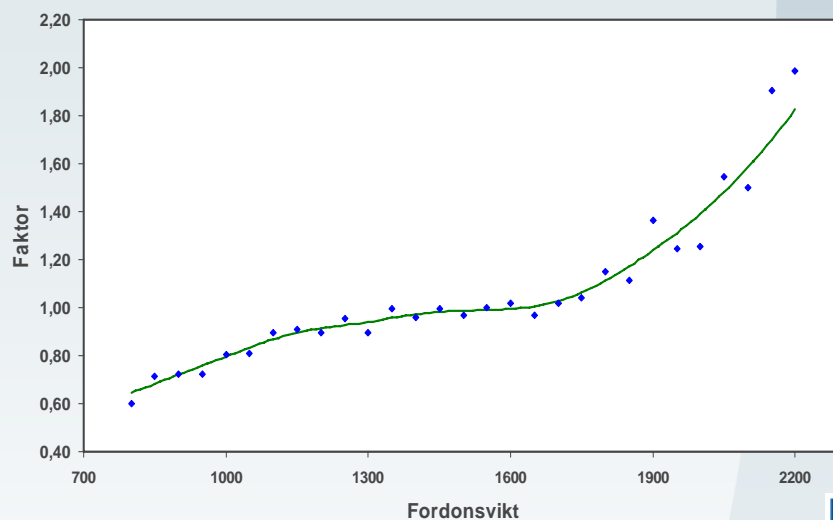
## Högt värde på smoothing-parametern



37



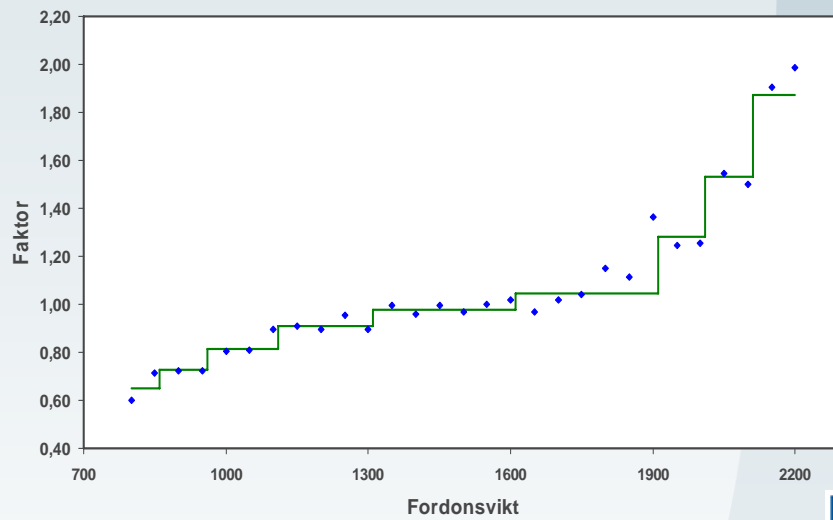
## Skattad smoothing-parameter



38



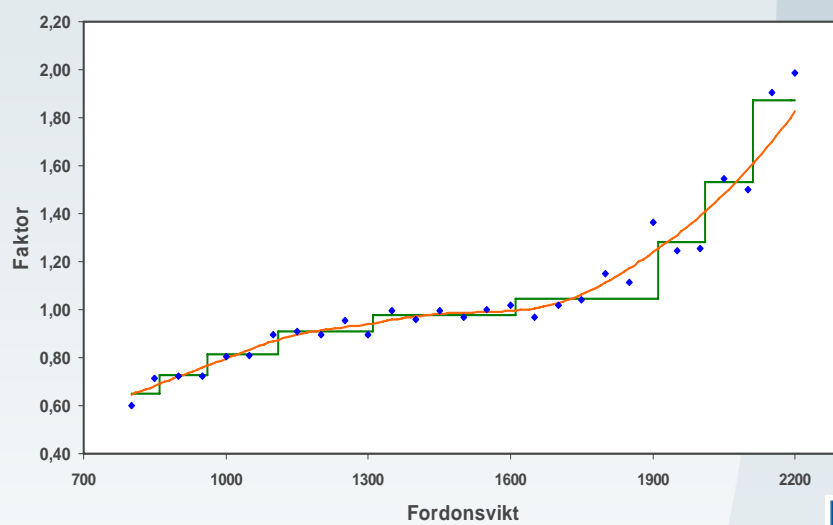
## Traditionell metod



39



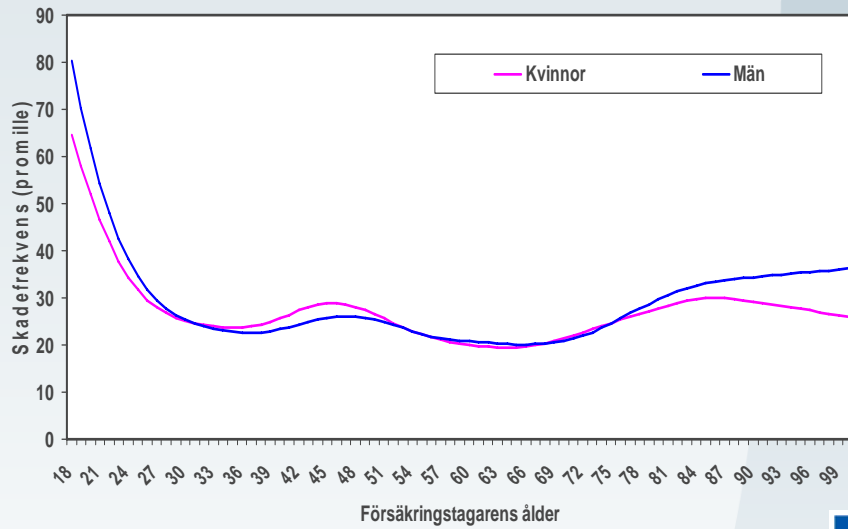
## En kontinuerlig kurva ger bättre riskanpassning



40



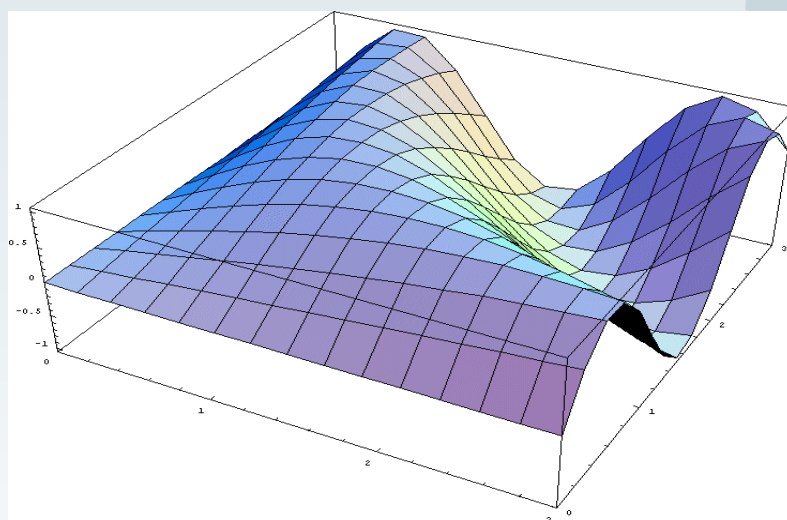
## Koppling mellan kategoriska och kontinuerliga variabler



41



## Koppling mellan två kontinuerliga variabler – Thin plate splines



42



