

Schadenreservierung

bei lang andauernder Schadenabwicklung

Präsentation für das Seminar aus
Finanz- & Versicherungsmathematik
SS09

Claudia Stögerer

30. April 2009

Lange Schadenabwicklung

Ursachen

Spätschadenreserve

Abwicklungsdreieck

Datenarten

Chain-Ladder-Verfahren

Allgemeines

Sensitivität und Genauigkeit

Kreuzklassifizierte parametrische Verfahren

Allgemeines

Ein auf der Gammaverteilung beruhendes Verfahren

Weitere Methoden

Modifikation der Verfahren

Separation von Kalenderjahreffekten

Trennung von IBNR- und IBNER-Schäden



Ursachen

- ▶ Späte Manifestation
IBNR-Schadenreserve
(incurred but not reported)

- ▶ Lange Regulierungsdauer
RBNS-Schäden
(reported but not settled)
IBNER-Schadenreserve
(incurred [and reported] but not enough reserved)



Spätschadenreserve

Einzelfallreserven + Spätschadenreserve = Schadenreserve

Eine gute Schätzung der Schadenreserve wird für die externe Rechnungslegung und die Prämienkalkulation benötigt.

IBNR-Reserve für Prämienkalkulation, externe Erfolgsrechnung

IBNER-Reserve für Prämienkalkulation, interne Erfolgsrechnung



Schadenexzendenten-Rückversicherung:

Große Problematik: Erstversicherer weiß am Ende des Abrechnungsjahres noch nicht, welche Schadensummen den gestellten Betrag überschritten haben. → IBNR-Schäden für Rückversicherer

- ▶ viele mathematische Schätzverfahren
- ▶ mit früheren Erfahrungen aus den Anfallsjahren auf zukünftige Anfallsjahre schließen
- ▶ Problem bei Trend- & Struktureinbrüchen



Abwicklungsdreieck

		Abwicklungsjahre k							
Anfallsjahr i	$S_{1,1}$	$S_{1,2}$...	$S_{1,k}$...	$S_{1,l+1-i}$...	$S_{1,l-1}$	$S_{1,l}$
	$S_{2,1}$	$S_{2,2}$...	$S_{2,k}$...	$S_{2,l+1-i}$...	$S_{2,l-1}$	
	⋮						⋮		
	$S_{i,1}$	$S_{i,2}$...	$S_{i,k}$...	$S_{i,l+1-i}$			
	⋮						⋮		
	$S_{l+1-k,1}$	$S_{l+1-k,2}$...	$S_{l+1-k,k}$					
	⋮								
$S_{l-1,1}$	$S_{l-1,2}$								
$S_{l,1}$									



$$S_{i,+} = S_{i,1} + S_{i,2} + \dots + S_{i,l}$$

- ▶ Aufzuwendender Gesamtschaden für das Anfalljahr i
- ▶ Alle Schäden bekannt und reguliert (nach l Jahren)
- ▶ Für Prämienkalkulation



$$S_{i,1} + S_{i,2} + \dots + S_{i,l+1-i}$$

- ▶ Nach $l + 1 - i$ Jahren
- ▶ Noch nicht alle Schäden reguliert

$$R_i = S_{i,l+2-i} + S_{i,l+3-i} + \dots + S_{i,l}$$

- ▶ R_i möglichst gut schätzen
- ▶ Erforderlicher Betrag für die Spätschadenreserve

Datenarten

- ▶ Bezahlte Schadenbeträge (ohne Einzelfallreserven)
 - + keine Schätzungen
 - große Abwicklungsdreiecke (lange Regulierungsdauer)

- ▶ Angefallene Schadenbeträge (inkl. bestehender Einzelfallreserven)
 - + Größenordnung des Endschadens $C_{i,l}$ früher erkennbar
 - + kleine Abwicklungsdreiecke



Allgemeines

- ◇ Endschaten des Anfallsjahres i :

additiv: $C_{i,l} = S_{i,1} + S_{i,2} + \dots + S_{i,l}$

multiplikativ: $C_{i,l} = C_{i,1} \cdot F_{i,1} \cdot F_{i,2} \cdot \dots \cdot F_{i,l-1}$ mit $F_{i,k} = \frac{C_{i,k+1}}{C_{i,k}}$

- ◇ Unabhängiger Erwartungswert:

$$\mathbb{E}(F_{i,k}) = f_k \quad 1 \leq i \leq l, 1 \leq k \leq l-1$$

- ◇ Schätzung von f_k mittels dem $C_{i,k}$ -gewichteten arithmetischen Mittel:

$$\hat{f}_k = \frac{\sum_{i=1}^{l-k} C_{i,k} \cdot F_{i,k}}{\sum_{i=1}^{l-k} C_{i,k}} = \frac{\sum_{i=1}^{l-k} C_{i,k+1}}{\sum_{i=1}^{l-k} C_{i,k}} \quad 1 \leq k \leq l-1$$



◇ Schätzung des Endschadens $C_{i,l}$:

$$\hat{C}_{i,l} = C_{i,l+1-i} \cdot \hat{f}_{l+1-i} \cdot \dots \cdot \hat{f}_{l-1} \quad 2 \leq i \leq l$$

◇ Schätzung der Reserve $R_i = C_{i,l} - C_{i,l+1-i}$:

$$\hat{R}_i = C_{i,l+1-i} \cdot (\hat{f}_{l+1-i} \cdot \dots \cdot \hat{f}_{l-1} - 1)$$



Modellannahmen

(CL1) Es gibt Abwicklungsfaktoren f_1, \dots, f_{l-1} mit

$$\mathbb{E} \left(\frac{C_{i,k+1}}{C_{i,k}} \mid C_{i,1}, \dots, C_{i,k} \right) = f_k \quad 1 \leq i \leq l, 1 \leq k \leq l-1, \text{ für } C_{i,k} > 0$$

oder gleichwertig mit

$$\mathbb{E}(C_{i,k+1} \mid C_{i,1}, \dots, C_{i,k}) = C_{i,k} \cdot f_k$$

(CL2) Die Anfalljahre $C_{i,1}, \dots, C_{i,l}$, $1 \leq i \leq l$, sind global unabhängig.



Sätze

Unter den Annahmen **CL1** und **CL2** gilt

$$\mathbb{E}(C_{i,l}|D) = C_{i,l+1-i} \cdot f_{l+1-i} \cdot \dots \cdot f_{l-1} \quad 2 \leq i \leq l.$$

Unter den Annahmen **CL1** und **CL2** sind die berechneten Schätzer \hat{f}_k erwartungstreu und unkorreliert mit

$$\mathbb{E}(\hat{f}_{l+1-i} \cdot \dots \cdot \hat{f}_{l-1}) = f_{l+1-i} \cdot \dots \cdot f_{l-1}.$$



$$\hat{f}_k = \frac{\sum_{i=1}^{l-k} C_{i,k} \cdot F_{i,k}}{\sum_{i=1}^{l-k} C_{i,k}}$$

mit $F_{i,k} := 0$ falls $C_{i,k} = 0$



Allgemeines

Problimatische Stellen im Abwicklungsdreieck:

- ▶ Rechtes oberes Eck:
Schätzer des letzten Abwicklungsfaktors f_{I-1} untypisch

- ▶ Linkes unteres Eck:
Faktor $C_{I,1}$ beruht auf einem Beobachtungsjahr

Ersetzung des Reserveschätzers \hat{R}_I durch den Durchschnitt aller bisher beobachteten Anfalljahre

$$C_{I,1} := \frac{v_I \cdot \sum_{i=1}^I C_{i,I}}{\sum_{i=1}^I v_i}$$



- ◇ Unplausible Erstjahresstände $C_{i,1}$ durch

$$\hat{C}_{i,1} = \frac{C_{i,l+1-i}}{\hat{f}_1 \cdot \dots \cdot \hat{f}_{l-i}}$$

ersetzen.

- ◇ Schätzer für mittlere Erstjahresschadenquote:

$$\hat{q}_1 = \frac{\sum_{i=1}^l C_{i,l+1-i}}{\sum_{i=1}^l \hat{f}_1 \cdot \dots \cdot \hat{f}_{l-i} \cdot v_i}$$



Schätzung der Genauigkeit der Spätschadenreserve R_i

Mittlerer quadratischer Fehler (mean squared error):

$$\text{mse}(\hat{R}_i) = \mathbb{E}((R_i - \hat{R}_i)^2 | D)$$

Umformen:

$$\text{mse}(\hat{R}_i) = \underbrace{\mathbb{V}(R_i | D)}_{\text{Zufallsfehler}} + \underbrace{(\mathbb{E}(R_i | D) - \hat{R}_i)^2}_{\text{Schätzfehler}}$$



Annahme über die Varianz von $C_{i,k}$

(CL3) Es gibt Proportionalitätskonstanten $\sigma_1^2, \dots, \sigma_{l-1}^2$ mit

$$\mathbb{V}\left(\frac{C_{i,k+1}}{C_{i,k}} \mid C_{i,1}, \dots, C_{i,k}\right) = \frac{\sigma_k^2}{C_{i,k}}$$

$$1 \leq i \leq l, 1 \leq k \leq l-1 \text{ für } C_{i,k} > 0$$

oder gleichwertig mit

$$\mathbb{V}(C_{i,k+1} \mid C_{i,1}, \dots, C_{i,k}) = C_{i,k} \cdot \sigma_k^2.$$



Schätzer für $\text{mse}(\hat{R}_i)$

$$\sigma_k^2 = \frac{1}{l-k-1} \cdot \sum_{j=1}^{l-k} C_{j,k} \left(\frac{C_{j,k+1}}{C_{j,k}} - \hat{f}_k \right)^2 \quad 1 \leq k \leq l-2$$

$$\hat{\sigma}_{l-1}^2 = \min \left(\frac{\hat{\sigma}_{l-2}^4}{\hat{\sigma}_{l-3}^2}, \hat{\sigma}_{l-3}^2 \right)$$



Sätze

Unter den Annahmen **CL1**, **CL2** und **CL3** kann der mittlere quadratische Fehler des Reserveschätzers \hat{R}_i durch

$$s.e.(\hat{R}_i)^2 = \hat{C}_{i,l}^2 \cdot \sum_{k=l+1-i}^{l-1} \frac{\hat{\sigma}_k^2}{\hat{f}_k^2} \cdot \left(\frac{1}{\hat{C}_{i,k}} + \frac{1}{\sum_{j=1}^{l-k} C_{j,k}} \right) \text{ geschätzt}$$

werden, wobei $\hat{C}_{i,k} = C_{i,l+1-i} \cdot \hat{f}_{l+1-i} \cdot \dots \cdot \hat{f}_{k-1}$ $k > l+1-i$ der Schätzer für $C_{i,k}$ ist.

Unter den selben Annahmen und Bezeichnungen wie im vorigen Satz erhält man für den mittleren quadratischen Fehler der Gesamtreserve $\hat{R} = \hat{R}_2 + \dots + \hat{R}_l$ den Schätzer

$$(s.e.(\hat{R}))^2 = \sum_{i=2}^l \left((s.e.(\hat{R}_i))^2 + \hat{C}_{i,l} \cdot \left(\sum_{j=i+1}^l \hat{C}_{j,l} \right) \cdot \sum_{k=l+1-i}^{l-1} \frac{\frac{2 \cdot \hat{\sigma}_k^2}{\hat{f}_k^2}}{\sum_{n=1}^{l-k} C_{n,k}} \right)$$



Allgemeines

$$\mathbf{(A)} \quad \mathbb{E}(C_{i,k+1}) = \mathbb{E}(C_{i,k}) \cdot f_k \quad 1 \leq i \leq I, 1 \leq k \leq I-1$$

mit unbekannten positiven Parameter f_1, \dots, f_{I-1}

(Chain-Ladder-Verfahren ist Spezialfall)

Jedes Modell, für das **A** gilt, erfüllt auch

$$\mathbf{(B)} \quad \mathbb{E}(S_{i,k}) = x_i \cdot y_k \quad 1 \leq i, k \leq I$$

mit unbekanntem Parametern $x_i, y_k > 0$ und $y_1 + \dots + y_I = 1$.

Umgekehrt ist auch jedes Modell der Art **B** zugleich ein Modell der Art **A**.



Vergleich

- ▶ $\hat{R}_{i,0} = x_i \cdot (y_{l+2-i} + \dots + y_l)$ bleibt im Fall **B** unverändert, wenn verschiedene Daten aus der Verteilung simuliert werden.
- ▶ $\hat{R}_{i,l} = C_{i,l+1-i} \cdot (f_{l+1-i} \cdot \dots \cdot f_{l-1} - 1)$ im Chain-Ladder-Verfahren ändert sich bei jeder Simulation.



Ein auf der Gammaverteilung beruhendes Verfahren

- ◇ Individuelles Modell:

$$S_{i,k} = \sum_{n=1}^{v_i} R_{ikn}$$

- ◇ Allgemeiner Ansatz (Formparameter $\alpha < 1$):

$$\mathbb{E}(R_{ikn}) = x_i \cdot y_k \quad 1 \leq n \leq v_i$$

$$\mathbb{V}(R_{ikn}) = \frac{(x_i \cdot y_k)^2}{\alpha}$$

- ◇ Gammaverteilung (Formparameter $v_i \cdot \alpha$):

$$\mathbb{E}(S_{i,k}) = v_i \cdot x_i \cdot y_k$$

$$\mathbb{V}(S_{i,k}) = \frac{v_i \cdot (x_i \cdot y_k)^2}{\alpha}$$



Durch die Maximum-Likelihood-Schätzer \hat{x}_i und \hat{y}_k ergeben sich

- ▶ Endschaden:

$$\hat{C}_{i,l} = C_{i,l+1-i} + \hat{R}_i$$

- ▶ Reserveschätzer:

$$\hat{R}_i = \sum_{k=l+2-i}^l v_i \cdot \hat{x}_i \cdot \hat{y}_k$$



Weitere Methoden

- ▶ Ein Modell mit der modifizierten Poissonverteilung
- ▶ Ein Verfahren mittels der Methode der kleinsten Quadrate
- ▶ Ein auf der Inversen Gaußverteilung beruhendes Verfahren



Seperation von Kalenderjahreffekten

- ◇ Anfall- und Abwicklungsjahre sind voneinander unabhängig
- ◇ Kalenderjahreffekt wirkt sich auf beide

- ◇ Verdeutlichung mittels kreuzklassifiziertem Modell:

$$\mathbb{E}(S_{i,k}) = x_i \cdot y_k, 1 \leq i, k \leq I$$

- ◇ Mit konstantem jährlichem Inflationsfaktor $u > 1$:

$$\mathbb{E}(S_{i,k}) = x_i \cdot y_k \cdot u^{i+k-2} \quad 1 \leq i, k \leq I$$

- ◇ Umschreibung in kreuzklassifizierte Form:

$$\mathbb{E}(S_{i,k}) = (x_i \cdot u^{i-1}) \cdot (y_k \cdot u^{k-1})$$



- ▶ Konstante Inflation u

- ▶ Nicht konstante Inflation u_j
 - ◇ $\underline{S}_{i,k} = S_{i,k} \cdot u_{i+k}$
 - ◇ Ohne Inflation keine systematischen Anfall- bzw. Abwicklungsjahrunterschiede



Trennung von IBNR- und IBNER-Schäden

- ▶ Änderungsbetrag $S_{i,k} = C_{i,k} - C_{i,k-1}$ in $S_{i,k} = T_{i,k} + U_{i,k}$ zerlegen.
 - ◇ $T_{i,1} = 0$ (IBNER-Schäden)
 - ◇ $C_{i,1} = S_{i,1} = U_{i,1}$ (IBNR-Schäden)

- ▶ $U_{i,k}$ unabhängig von $U_{i,1}, \dots, U_{i,k-1}$ und $T_{i,1}, \dots, T_{i,k-1}$
 - ◇ $\mathbb{E}(U_{i,k}) = v_i \cdot m_k \quad 1 \leq i, k \leq I$ unbekannter Parameter m_k
 - ◇ $\mathbb{V}(U_{i,k}) = v_i \cdot s_k^2 \quad 1 \leq i, k \leq I$ unbekannter Parameter s_k

- ▶ $T_{i,k}$ unabhängig von $U_{i,k}$, aber abhängig von der vergangenen Schadenabwicklung
 - ◇ $\mathbb{E}(T_{i,k} | D_{i,k-1}) = C_{i,k-1} \cdot h_{k-1}$ unbekannter Parameter h_k
 - ◇ $\mathbb{V}(T_{i,k} | D_{i,k-1}) = C_{i,k-1} \cdot t_{k-1}^2$ unbekannter Parameter t_k
 - ◇ $D_{i,k-1}$: Gesamtheit aller Daten (Anfalljahr i bis inkl. $k-1$)



Modell für $C_{i,k}$

$$\begin{aligned}\mathbb{E}(C_{i,k}|D_{i,k-1}) &= \mathbb{E}(C_{i,k-1} + T_{i,k} + U_{i,k}|D_{i,k-1}) \\ &= C_{i,k-1} \cdot (1 + h_{k-1}) + v_i \cdot m_k\end{aligned}$$

Unabhängigkeit der Daten verschiedener Anfalljahre:

$$\begin{aligned}\mathbb{E}(C_{i,k}|D) &= \mathbb{E}(C_{i,k}|D_i) \\ &= \mathbb{E}(\mathbb{E}(C_{i,k}|D_{i,k-1})|D_i) \\ &= v_i \cdot m_k + \mathbb{E}(C_{i,k-1}|D_i) \cdot (1 + h_{k-1})\end{aligned}$$



◇ Mittlerer Endschaden ($g_k = 1 + h_k$):

$$\mathbb{E}(C_{i,l}|D) = C_{i,l+1-i} \cdot g_{l+1-i} \cdot \dots \cdot g_{l-1} + \sum_{k=l+2-i}^l v_i \cdot m_k \cdot g_k \cdot \dots \cdot g_{l-1}$$

◇ Endschaden ($\hat{g}_k = 1 + \hat{h}_k$):

$$\hat{C}_{i,l} = C_{i,l+1-i} \cdot \hat{g}_{l+1-i} \cdot \dots \cdot \hat{g}_{l-1} + \sum_{k=l+2-i}^l v_i \cdot \hat{m}_k \cdot \hat{g}_k \cdot \dots \cdot \hat{g}_{l-1}$$

◇ Reserve:

$$\hat{R}_i = \hat{C}_{i,l} - C_{i,l+1-i}$$



Danke für die Aufmerksamkeit!