

# Initiation à l'économétrie des données de panel

F. Legendre

Centre d'Études de l'Emploi

Année universitaire 2007-2008

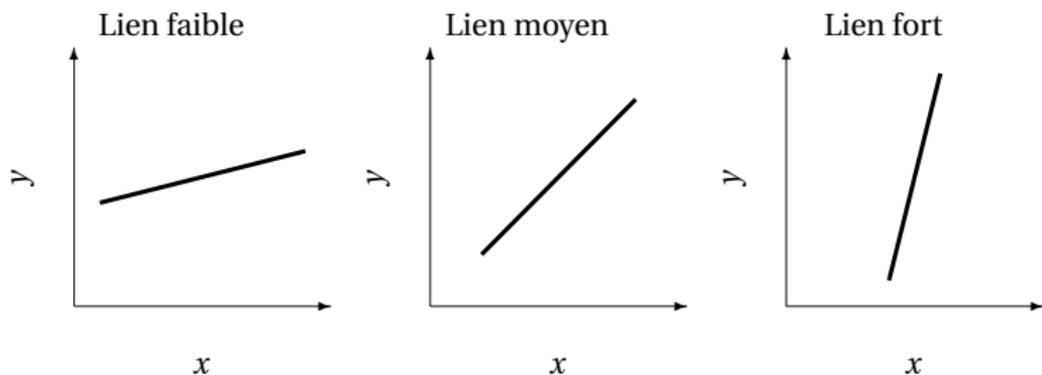
Université Paris-XII — Faculté de Sciences économiques et de Gestion  
Master *Économie appliquée* — Séminaire « Méthodes économétriques »

# Organisation de la présentation

- ▶ Trois fondamentaux de l'économétrie
- ▶ Les données de panel
- ▶ L'hypothèse d'erreur composée

# Fondamental 1 – Quantifier une relation causale

$$y = ax + b$$



$$a = \frac{y_1 - y_0}{x_1 - x_0} = \frac{\text{Variation de l'effet}}{\text{Variation de la cause}}$$

## Fondamental 1 – Quantifier une relation causale

$$y_i = ax_i + b + u_i \quad i = 1, \dots, N$$

$$\hat{a} = \frac{\text{Covar}(x, y)}{\text{Var}(x)} = \sum_i \pi_i \frac{y_i - \bar{y}}{x_i - \bar{x}} \quad \text{avec} \quad \pi_i > 0 \quad \text{et} \quad \sum_i \pi_i = 1$$

$$\hat{a} = \frac{\sum_i (x_i - \bar{x})(y_i - \bar{y})}{\sum_i (x_i - \bar{x})^2} = \sum_i \frac{(x_i - \bar{x})^2}{\sum_j (x_j - \bar{x})^2} \frac{y_i - \bar{y}}{x_i - \bar{x}}$$

## Fondamental 2 – Le théorème de Frish-Waugh

$$(1) \quad \underline{y} = \underline{a}\underline{x} + \underline{b}\underline{z} + \underline{u}$$

$$(a) \quad \underline{y} = \hat{\underline{a}}\underline{x} + \hat{\underline{b}}\underline{z} + \hat{\underline{u}}$$

$$(b) \quad \rho_z(\underline{y}) = \rho_z(\hat{\underline{a}}\underline{x} + \hat{\underline{b}}\underline{z} + \hat{\underline{u}}) = \hat{\underline{a}}\rho_z(\underline{x}) + \hat{\underline{b}}\rho_z(\underline{z}) + \rho_z(\hat{\underline{u}})$$

$$\rightarrow \rho_z(\underline{y}) = \hat{\underline{y}}_z$$

$$\rightarrow \rho_z(\underline{x}) = \hat{\underline{x}}_z$$

$$\rightarrow \rho_z(\underline{z}) = \underline{z}$$

$$\rightarrow \rho_z(\hat{\underline{u}}) = \underline{0}$$

$$(a) - (b) \quad (\underline{y} - \hat{\underline{y}}_z) = \hat{\underline{a}}(\underline{x} - \hat{\underline{x}}_z) + \hat{\underline{u}}$$

$$(2) \quad \underline{\tilde{y}} = \underline{a}\underline{\tilde{x}} + \underline{u} \quad \text{avec} \quad \underline{\tilde{y}} = \underline{y} - \hat{\underline{y}}_z \quad \text{et} \quad \underline{\tilde{x}} = \underline{x} - \hat{\underline{x}}_z$$

## Fondamental 2 – Le théorème de Frish-Waugh : l'exemple standard

$$(1) \underline{y} = a\underline{x} + b\underline{1} + \underline{u}$$

$$(2) \underline{\tilde{y}} = a\underline{\tilde{x}} + \underline{u} \quad \text{avec} \quad \underline{\tilde{y}} = \underline{y} - \bar{y}\underline{1} \quad \text{et} \quad \underline{\tilde{x}} = \underline{x} - \bar{x}\underline{1}$$

$$\hat{a} = (\underline{\tilde{x}}'\underline{\tilde{x}})^{-1}\underline{\tilde{x}}'\underline{\tilde{y}} = \frac{\underline{\tilde{x}}'\underline{\tilde{y}}}{\underline{\tilde{x}}'\underline{\tilde{x}}} = \frac{\sum_i (x_i - \bar{x})(y_i - \bar{y})}{\sum_i (x_i - \bar{x})^2}$$

## Fondamental 3 – Que faire si $V(\underline{u}) \neq \sigma^2 I_N$ ?

$$\text{si } V(\underline{u}) \neq \sigma^2 I_N \text{ alors } V(\hat{\underline{a}}) \neq (X'X)^{-1}\sigma^2$$

Deux conséquences

- ▶  $\hat{\underline{a}}$  n'est plus le meilleur
- ▶  $V(\hat{\underline{a}})$  est « mal » calculé par l'ordinateur : les tests sont dénués de sens

Il faut prendre en compte  $V(\underline{u}) \neq \sigma^2 I_N$  pas tellement pour le gain en efficacité mais pour (re)donner un sens aux tests

# Les données de panel

- ▶ La mise à disposition de données individuelles et leurs limites
- ▶ La spécificité des données de panel
  - ▶ Données individuelles temporelles
  - ▶ Donnée à double indice
- ▶ Les différents types de données de panel

# Philosophie de comptoir

- ▶ Aristote – Il n'y a pas de science du particulier : il n'y a de science que du général
- ▶ Anonyme – Il n'est de connaissance que procédant de la comparaison

# L'hypothèse d'erreur composée, Balestra et Nerlove 1966

Un modèle linéaire...

$$\underline{y} = X\underline{a} + \underline{u}$$

... mais le terme d'erreur est

$$u_{it} = \mu_i + v_{it}$$

Les observations sont rangées par individu

$$\underline{z} = \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \\ \vdots \\ z_i \\ \vdots \\ z_N \end{pmatrix}$$

## L'hypothèse d'erreur composée

On retient les hypothèses habituelles d'absence de corrélation entre les observations et d'homocédasticité

$$E(\mu_i) = 0 \quad \forall i$$

$$E(v_{it}) = 0 \quad \forall i, t$$

$$V(\mu_i) = \sigma_{\mu}^2 \quad \forall i$$

$$V(v_{it}) = \sigma_v^2 \quad \forall i, t$$

$$\text{Cov}(\mu_i, \mu_j) = 0 \quad \forall i \neq j$$

$$\text{Cov}(v_{it}, v_{j\tau}) = 0 \quad \forall i \neq j, t \neq \tau$$

$$\text{Cov}(\mu_i, v_{jt}) = 0 \quad \forall i, j, t$$

$$V(\underline{u}_i) = \Sigma \quad \forall i \quad \text{et} \quad E(\underline{u}_i \underline{u}_j') = 0_T \quad \forall i \neq j$$

## Forme de la matrice de variance-covariance de $\underline{u}$

La matrice de variance-covariance est bloc-diagonale

$$V(\underline{u}) = \begin{pmatrix} \Sigma & 0_T & \cdots & 0_T \\ 0_T & \Sigma & \cdots & 0_T \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0_T & 0_T & \cdots & \Sigma \end{pmatrix} = I_N \otimes \Sigma$$

$$\Sigma = \begin{pmatrix} \sigma_\mu^2 + \sigma_v^2 & \sigma_\mu^2 & \cdots & \sigma_\mu^2 \\ \sigma_\mu^2 & \sigma_\mu^2 + \sigma_v^2 & \cdots & \sigma_\mu^2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \sigma_\mu^2 & \sigma_\mu^2 & \cdots & \sigma_\mu^2 + \sigma_v^2 \end{pmatrix} = \sigma_v^2 W_T + (T\sigma_\mu^2 + \sigma_v^2) B_T$$

## Les matrices $W$ et $B$

$$W_T = I_T - \frac{1}{T} J_T$$

$$B_T = \frac{1}{T} J_T$$

$$J_T = \underline{1}_T \underline{1}'_T$$

$$V(\underline{u}) = \sigma_v^2 W + (T\sigma_\mu^2 + \sigma_v^2) B$$

$$W = I_N \otimes W_T$$

$$B = I_N \otimes B_T$$

$W_{\underline{z}}$  est de terme  $z_{it} - \bar{z}_i$

$B_{\underline{z}}$  est de terme  $\bar{z}_i$

$$W^2 = W, \quad W' = W, \quad B^2 = B, \quad B' = B,$$

$$W + B = I_{NT} \quad \text{et} \quad W'B = 0_{NT}$$

## La décomposition de la variance

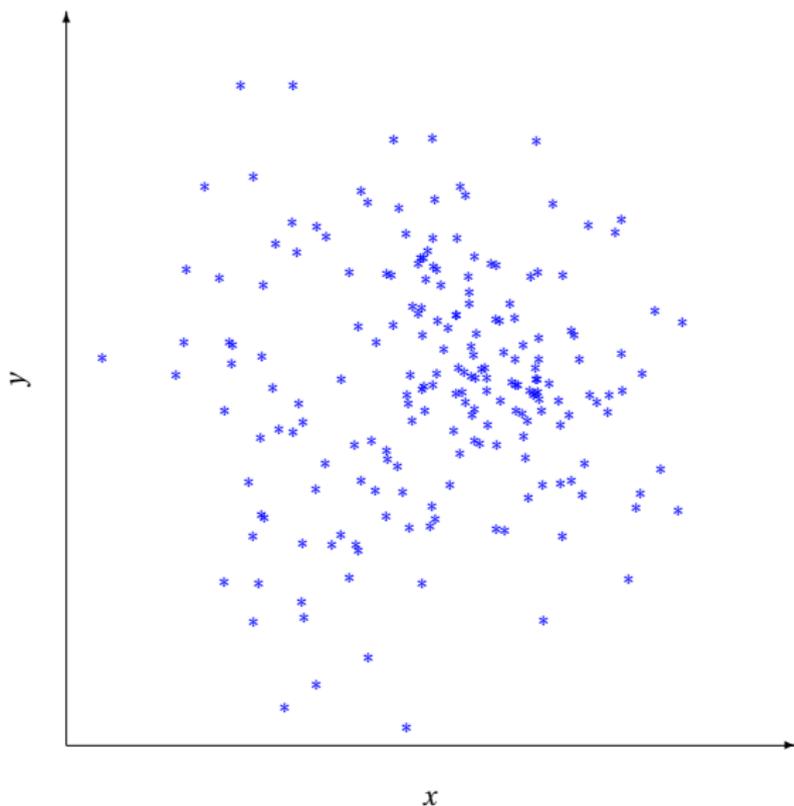
$$\underline{z} = I_{NT}\underline{z} = (W + B)\underline{z} = W\underline{z} + B\underline{z}$$

$$\underline{z}'\underline{z} = \underline{z}'W\underline{z} + \underline{z}'B\underline{z}$$

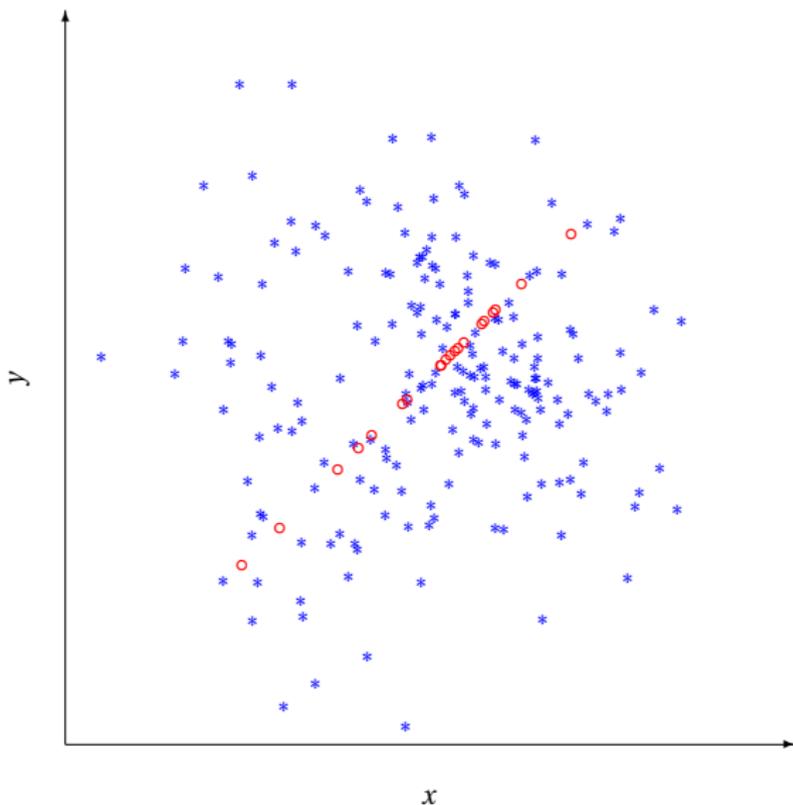
$$\frac{\sum_{i=1}^N \sum_{t=1}^T z_{it}^2}{NT} = \frac{\sum_{i=1}^N \sum_{t=1}^T (z_{it} - \bar{z}_i)^2}{NT} + \frac{\sum_{i=1}^N \bar{z}_i^2}{N}$$

Variance totale = Variance intra + Variance inter

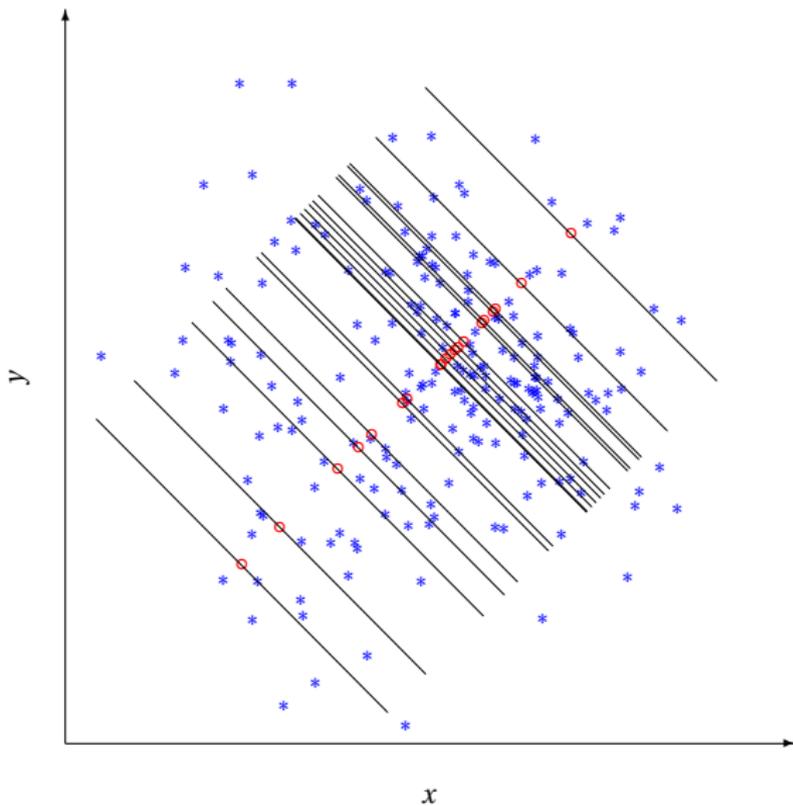
Un nuage de points qui semblent indépendants...



... mais une corrélation inter-individuelle positive et ...



... une corrélation intra-individuelle négative



## L'estimateur du maximum de vraisemblance

$$\mathcal{L}(\underline{a}, \sigma_{\mu}^2, \sigma_{\nu}^2) = (2\pi)^{-NT/2} |\Omega|^{-1/2} \exp \left\{ -\frac{1}{2} (\underline{y} - X\underline{a})' \Omega^{-1} (\underline{y} - X\underline{a}) \right\}$$

$$\Omega = \lambda_w W + \lambda_b B$$

$$\lambda_w = \sigma_{\nu}^2$$

$$\lambda_b = (T\sigma_{\mu}^2 + \sigma_{\nu}^2)$$

$$|\Omega| = \lambda_w^{N(T-1)} \lambda_b^N$$

$$\Omega^{-1} = \lambda_w^{-1} W + \lambda_b^{-1} B$$

$$\begin{aligned} \ln \mathcal{L}(\underline{a}, \lambda_w, \lambda_b) &\simeq -\frac{1}{2} N(T-1) \ln \lambda_w - \frac{1}{2} N \ln \lambda_b - \\ &\quad \frac{1}{2\lambda_w} (\underline{y} - X\underline{a})' W (\underline{y} - X\underline{a}) - \frac{1}{2\lambda_b} (\underline{y} - X\underline{a})' B (\underline{y} - X\underline{a}) \end{aligned}$$

Le système non linéaire vérifié par l'estimateur du maximum de vraisemblance

$$\hat{\underline{a}}_{MV} = \left( \frac{1}{\hat{\lambda}_{wMV}} X'WX + \frac{1}{\hat{\lambda}_{bMV}} X'BX \right)^{-1} \left( \frac{1}{\hat{\lambda}_{wMV}} X'W\underline{y} + \frac{1}{\hat{\lambda}_{bMV}} X'B\underline{y} \right)$$
$$\hat{\lambda}_{wMV} = \frac{(\underline{y} - X\hat{\underline{a}}_{MV})'W(\underline{y} - X\hat{\underline{a}}_{MV})}{N(T-1)}$$
$$\hat{\lambda}_{bMV} = \frac{(\underline{y} - X\hat{\underline{a}}_{MV})'B(\underline{y} - X\hat{\underline{a}}_{MV})}{N}$$

## L'estimateur des moindres carrés généralisés

$$\hat{\underline{a}}_{MCG} = (X' \Omega^{-1} X)^{-1} X' \Omega^{-1} \underline{y}$$

$$\Omega^{-1} = \lambda_w^{-1} W + \lambda_b^{-1} B$$

$$\hat{\underline{a}}_{MCG} = [X' (W + \theta B) X]^{-1} X' (W + \theta B) \underline{y}$$

$$\theta = \lambda_w / \lambda_b$$

$$\hat{\underline{a}}_{MCG} = (X^{*'} X^*)^{-1} X^{*'} \underline{y}^*$$

$$z_{it}^* = (z_{it} - \bar{z}_i) + \sqrt{\theta} \bar{z}_i = z_{it} - (1 - \sqrt{\theta}) \bar{z}_i$$

$$\lambda_w = \sigma_v^2 \quad \text{et} \quad \lambda_b = (T \sigma_\mu^2 + \sigma_v^2)$$

$$\theta = 0 \iff \sigma_v^2 = 0$$

$$\theta = 1 \iff \sigma_v^2 \rightarrow \infty$$

# L'estimateur des moindres carrés quasi généralisés

$$\hat{\underline{a}}_{MCQG} = (\hat{X}^{*'} \hat{X}^*)^{-1} \hat{X}^{*'} \hat{\underline{y}}^*$$

$$\hat{z}_{it}^* = (z_{it} - \bar{z}_i) + \sqrt{\hat{\theta}} \bar{z}_i = z_{it} - (1 - \sqrt{\hat{\theta}}) \bar{z}_i$$

$$\hat{\theta} = \hat{\lambda}_w / \hat{\lambda}_b = \frac{SCR_W / (NT - N - k)}{SCR_B / (N - k)}$$

# L'hypothèse d'effet fixe individuel

$$y_{it} = ax_{it} + b_j + u_{it} \quad N + 2 \text{ paramètres : } a, \text{ les } b_j \text{ et } \sigma_u$$

$$\underline{y} = a\underline{x} + b_1 \underline{e}_1 + b_2 \underline{e}_2 + \dots + b_N \underline{e}_N + \underline{u}$$

$$\underline{\tilde{y}} = a\underline{\tilde{x}} + \underline{u}$$

$$\tilde{z}_{it} = z_{it} - \bar{z}_i$$

## L'estimation dans la dimension inter-individuelle

$$\bar{y}_i = a\bar{x}_i + b + v_i$$

# L'exogénéité de l'effet aléatoire

$$y_{it} = a x_{it} + b + c \bar{x}_j + u_{it}$$

$$u_{it} = \mu_j + v_{it}$$