Économétrie des données de panel

Thomas Chuffart

thomas.chuffart@univ-fcomte.fr

Économétrie des données de panel

Informations générales

- 18h de cours Généralement le mercredi après-midi
- Piazza piazza.com/universit_de_franche-comt/
 fall2018/ie_econometrics/home Clef : ie_econometrics
- Moodle Clef : ie_econometrics Coming soon
- Pré-requis : MCO, GMM, notion de convergence
- Pré-requis 2 : R à jour avec Rstudio, package plm
- https://github.com/archuff/cours_econometrics_R
- Examen écrit
- Projet : groupes de 2

Économétrie des données de panel

Le projet

Vous avez deux choix :

- Vous répliquez un papier existant (attention à la disponibilité des données)
 - 5 points sur la forme
 - 5 points réplication des résultats
 - 7 points critique de la méthode employée
 - 3 points si extensions intéressantes
- Construction de votre base de données :
 - 5 points sur la forme
 - 5 points originalité
 - 5 points résultats
 - 5 points la question économique

Économétrie des données de panel Le projet

- Quelle sont les questions de recherche à laquelle vous souhaitez répondre?
- Pourquoi cette question vous semble-t- elle intéressante?
- Quels travaux académiques ou issus d'instituts statistiques avez-vous consultés pour définir votre question de recherche?
- Quelles données allez-vous utiliser?

Definition (Panel dataset)

Un jeu de données longitudinal, ou panel, suit un échantillon d'individus sur plusieurs périodes. Un individus a plusieurs observations pour la même variable.

Exemple :	ld	Time	X_1	 X_k
	1	2012	10	 -0.5
	1	2013	12	 -0.3
	1	2014	10	 1.2
	2	2012	10	 -0.5
	2	2013	12	 -0.3
	2	2014	10	 1.2
	Ν	2012	10	 -0.5
	Ν	2013	12	 -0.3
	Ν	2014	10	 1.2

Notations:

- Individu : pays, région, état, personne etc. i = 1, ..., N
- Série temporelle : séquence prise à des moments successifs équidistants. $t=1,\ldots,T$

Definition (Micro-panel data set)

La dimension temporelle T est beaucoup plus petite que la dimension individuelle N. Exemple : The University of Michigan's Panel Study of Income Dynamics, PSID (15000 individus depuis les années 70)

Definition (Macro-panel data se)

La dimension temporelle est similaire à la dimension individuelle. Exemple : Les états américains sur les 20 dernières années.

Definition (Balanced panel)

Un panel est dit balanced (équilibré) si il y a le même nombre de périodes pour chaque individus. Pour un panel unbalanced, la dimension temporelle T est spécifique à chaque individu.

Remarque:

- Les methodes économétriques d'un panel unbalanced et balanced sont similaires
- Il faut par contre se demander pourquoi le panel est unbalanced

Quels sont les avantages des données de panel, à quoi servent-elles?

- Hsiao, C., (2003), Analysis of Panel Data, second edition, Cambridge University Press.
- Mátyás and Sevestre, (2008), The Econometrics of Panel Data, Handbook, third edition, Springer

Les avantages des modèles et des données de panel :

- Beaucoup de données $(N \times T)$, donc plus de degrès de liberté ⇒ Moins de collinéarité entre les variables explicatives
- 2 ATTENTION : Plus de données ⇒ Plus d'hétérogénéité
- 3 Ouvre de nouvelles perspectives d'études économiques.
- 4 La nature des données de panel permet d'isoler des effets de traitements, de politiques publiques.
- 5 Les données de panel peuvent résoudre des problèmes économétriques classiques. Ex : présence de variables non observées qui sont corrélées avec des variables explicatives.

Example (Ben-Porath (1973))

Si dans des données en coupe transversale de femmes mariées nous trouvons qu'elles participent au marché du travail à 50% :

- 1ère interprétation : Chaque femme dans une population homogène a 50% de chance d'être sur le marché du travail quelque que soit l'année
- 2ème interprétation : Cela peut aussi impliquer que 50% des femmes dans une population hétérogène travaillent toujours et que 50% ne travaillent jamais.

Pour trouver quelle interprétation est bonne, les données individuelles sur plusieurs années sont utiles afin d'estimer la probabilité de participation sur plusieurs intervalles.

Example

Soit le modèle de régression suivant :

$$y_{it} = \alpha + \beta' x_{it} + \gamma' z_{it} + \varepsilon_{it}$$
 $i = 1, \dots, N$ $t = 1, \dots, T$ (1)

- x_{it} ($K_1 \times 1$) et z_{it} ($K_2 \times 1$) sont des vecteurs de variables exogènes
- $flue{lpha}$ est une constante, eta (K_1) et γ ($K_2 imes 1$) sont des vecteurs de paramètres
- ullet $\varepsilon_{it} \sim IID(0, \sigma_{\varepsilon}^2)$
- $Cov(x_{it}, z_{it}) \neq 0$

L'estimation des paramètres β et γ par MCO sont biaisés.



Pour résoudre ce problème :

• Hypothèse : $z_{it} = z_i$, i.e. les valeurs de z varient entre les individus mais restent constantes dans le temps (Caractéristiques individuelles par exemple)

$$y_{it} = \alpha + \beta' x_{it} + \gamma' z_i + \varepsilon_{it} \quad i = 1, \dots, N \quad t = 1, \dots, T$$
$$y_{it} - y_{i,t-1} = \beta' (x_{it} - x_{i,t-1}) + \varepsilon_{it} - \varepsilon_{i,t-1}$$

L'estimation par MCO est désormais sans biais et consistante pour β .

Pour résoudre ce problème :

■ Hypothèse : $z_{it} = z_t$, i.e. facteurs communs

$$y_{it} = \alpha + \beta' x_{it} + \gamma' z_i + \varepsilon_{it} \quad i = 1, ..., N \quad t = 1, ..., T$$
$$y_{it} - \bar{y}_t = \beta' (x_{it} - \bar{x}_t) + \varepsilon_{it} - \bar{\varepsilon}_t$$

Avec \bar{y}_t la moyenne empirique des individus sur une période. L'estimation par MCO est désormais sans biais et consistante.

Exemple Pooled OLS:

$$ln wage_{it} = \alpha + \beta_1 educ_{it} + \beta_2 exp_{it} + \varepsilon_{it}$$

 ${\sf Data: Panel\ Study\ of\ Income\ Dynamics\ (PSID)\ via\ package\ \it psidR}$

Estimation sans prendre en compte l'hétérogénéité

library(plm)

```
## Loading required package: Formula
load('panel_psid_exemple1.RData')
summary(plm(log(wage) ~ educ + experience , data = df, index = c("pid", "year"),
           model = "pooling"))
## Pooling Model
##
## Call:
## plm(formula = log(wage) ~ educ + experience, data = df, model = "pooling".
      index = c("pid", "year"))
##
## Balanced Panel: n = 2084, T = 4, N = 8336
##
## Residuals:
        Min.
              1st Qu. Median 3rd Qu.
                                                   Max.
## -10.842813 -0.316410 0.077228 0.454271 4.745900
##
## Coefficients:
                Estimate Std. Error t-value Pr(>|t|)
## (Intercept) 8.75821402 0.06090874 143.792 < 2.2e-16 ***
## educ
              0.12262350 0.00424355 28.896 < 2.2e-16 ***
## experience 0.02374722 0.00099522 23.861 < 2.2e-16 ***
## ---
## Signif. codes: 0 '***' 0.001 '**' 0.05 '.' 0.1 ' ' 1
##
## Total Sum of Squares:
                           6765.9
## Residual Sum of Squares: 5790.3
## R-Squared:
                  0.14419
## Adi. R-Squared: 0.14398
```

F-statistic: 701.979 on 2 and 8333 DF, p-value: < 2.22e-16

Estimation en prenant en compte l'hétérogénéité

```
summary(plm(log(wage) ~ educ + experience , data = df, index = c("pid", "year"),
           model = "within"))
## Oneway (individual) effect Within Model
##
## Call:
## plm(formula = log(wage) ~ educ + experience, data = df, model = "within",
      index = c("pid", "year"))
##
## Balanced Panel: n = 2084, T = 4, N = 8336
##
## Residuals:
##
       Min. 1st Qu. Median 3rd Qu.
                                              Max.
## -6.792246 -0.117163 0.011723 0.149364 2.722799
##
## Coefficients:
             Estimate Std. Error t-value Pr(>|t|)
##
           0.0397879 0.0092493 4.3017 1.721e-05 ***
## educ
## experience 0.0187873 0.0012910 14.5525 < 2.2e-16 ***
## ---
## Signif. codes: 0 '***' 0.001 '**' 0.05 '.' 0.1 ' ' 1
##
## Total Sum of Squares:
## Residual Sum of Squares: 1448.3
## R-Squared: 0.036252
## Adi. R-Squared: -0.28525
## F-statistic: 117.55 on 2 and 6250 DF, p-value: < 2.22e-16
```

Plan du cours :

- Chapitre 1 : Modèles linéaires et hétérogénéité
- Chapitre 2 : Modèles de panel dynamique
- Chapitre 3 : Sélection de modèle

$$y_i = \beta' x_i + \varepsilon_i$$

- Certains facteurs pour un individu particulier peuvent manquer.
- La variable économique y est supposée distribuée selon la loi de probabilité $P(Y|\theta)$
- m heta est identique pour tous les individus ce qui rend l'hypothèse sur le DGP pas très réaliste.

Definition (Biais d'hétérogénéité)

Si les effets individuels ou temporelles spécifiques à chaque individu sont ignorés comme dans les données en coupe transversale et série temporelle, l'estimation des paramètres peut-être biaisée et pose un problème de spécification.

Example

Soit une fonction de production Cobb-Douglas avec deux facteurs observée pour N entreprises sur T pérdiodes :

- y_{it} est le logarithme de la production pour l'entreprise i à la date t
- n_{it} est le logarithme du nombre d'employés pour l'entreprise i à la date t
- k_{it} est le logarithme du stock de capital pour l'entreprise i à la date t

$$y_{it} = \alpha_i + \beta_i k_{it} + \gamma_i n_{it} + \varepsilon_{it}$$
 $\varepsilon_{it} \sim IID(0, \sigma_{\varepsilon}^2)$



Example

Dans cette spécification, α_i et β_i sont spécifiques à chaque entreprise. Mais d'autres spécifications peuvent être considérées :

$$y_{it} = \alpha + \beta k_{it} + \gamma n_{it} + \varepsilon_{it}$$
 $\varepsilon_{it} \sim IID(0, \sigma_{\varepsilon}^2)$

$$y_{it} = \alpha_i + \beta k_{it} + \gamma n_{it} + \varepsilon_{it} \quad \varepsilon_{it} \sim IID(0, \sigma_{\varepsilon}^2)$$

Chapitre 1 - Outline

- 1 Tests de spécification
- 2 Effets linéaires non-observés
- 3 Effets fixes
- 4 Effets aléatoires
- 5 Tests de spécification
- 6 Panel hétérogènes : coefficients aléatoires

1. Tests de spécification

Le modèle linéaire usuel pour étudier des effets quantitatifs ou qualitatifs est défini par :

$$y_{it} = \alpha_{it} + \beta'_{it}x_{it} + \varepsilon_{it} \quad i = 1, \dots, N \quad t = 1, \dots, T$$
 (2)

- α_{it} (1 × 1) et $\beta_{it} = (\beta_{1it}, \beta_{2it}, \dots, \beta_{Kit})$ (1 × K) sont des vecteurs de paramètres qui varient en fonction de i et de t,
- $x_{it} = (x_{1it}, x_{2it}..., x_{Kit})$ $(1 \times K)$ est un vecteur de variables exogènes,
- ε_{it} (1×1) est le terme d'erreur.

1. Tests de spécification

On peut appliquer des restrictions sur ce modèle :

- Homogénéité de la pente
- Homogénéité de la constante
- Stabilité temporelle des coefficient : nous posons comme hypothèse que le paramètre sont constants sur l'horizon temporel mais peuvent varier entre les individus.

Tests de spécification

Definition (Panel homogène/hétérogène)

- Un modèle de panel homogène est un modèle où tous les paramètres sont identiques pour chaque individu
- Un modèle de panel hétérogène est un modèle où tous les paramètres varient pour chaque individu

1. Tests de spécification

On étudie donc le modèle :

$$y_{it} = \alpha_i + \beta'_i x_{it} + \varepsilon_{it}$$
 $i = 1, ..., N$ $t = 1, ..., T$

Modèle à effets individuels :

$$y_{it} = \alpha_i + \beta' x_{it} + \varepsilon_{it} \tag{3}$$

Modèle de panel homogène (pooled)

$$y_{it} = \alpha + \beta' x_{it} + \varepsilon_{it} \tag{4}$$

1. Tests de spécification

1er test:

$$H_0: y_{it} = \alpha + \beta' x_{it} + \varepsilon_{it}$$

$$H_0: \quad \alpha_i = \alpha \quad \text{et} \quad \beta_i = \beta \quad \forall i \in [1, N]$$

$$H_1: \exists (i, j) \in [1, N], \quad \alpha_i \neq \alpha_j \quad \text{ou} \quad \beta_i \neq \beta_j$$

$$(5)$$

Lemma

Sous l'hypothèse que les $\varepsilon_{it} \sim N(0, \sigma_{\varepsilon}^2)$, les tests de Fisher peuvent être utilisés.

1. Tests de spécification

- Sous H_1 , if y a $NK \beta$ à estimer et N constantes
- La somme des carrés résidus du modèle sous l'alternative suit donc une χ^2 à NT-NK-N DDL.

Definition

Sous la null, $H_0: \beta = \beta_i \quad \alpha = \alpha_i \quad \forall i \in [1, N]$ la statistique de Fisher F s'écrit :

$$F = \frac{(SCR_c - SCR)/(NK + N - K - 1)}{SCR/(NT - NK - N)}$$
(6)

1. Tests de spécification

■ Sous H_1 , la SCR est égale à la somme des N résidus provenant des N régressions individuelles :

$$SCR = \sum_{i=1}^{N} SCR_i = \sum_{i=1}^{N} \hat{\varepsilon}_{it}$$

■ Sous H_0 , On retrouve une SCR classique :

$$SCR = \sum_{i=1}^{N} \sum_{t=1}^{T} \hat{\varepsilon}_{it}$$

 Si on ne rejette pas l'hypothèse nulle, le modèle à utiliser est un modèle de panel homogène,



1. Tests de spécification

Deuxième test :

$$H_0: y_{it} = \alpha_i + \beta' x_{it} + \varepsilon_{it}$$

$$H_0: \quad \beta_i = \beta \quad \forall i \in [1, N]$$

$$H_1: \exists (i, j) \in [1, N], \quad \beta_i \neq \beta_i$$

1. Tests de spécification

- Sous H_1 , il y a $NK \beta$ à estimer et $N \alpha$
- La somme des carrés résidus du modèle sous l'alternative suit donc une χ^2 à NT NK N DDL.
- Si on rejette l'hypothèse nulle, le modèle à utiliser est un modèle de panel hétérogène,

Definition

Sous la null, $H_0: \beta = \beta_i \quad \forall i \in [1, N]$ la statistique de Fisher F s'écrit :

$$F = \frac{(SCR_c - SCR)/(NK - K)}{SCR/(NT - NK - N)}$$
 (7)

1. Tests de spécification

Troisième test :

$$H_0: y_{it} = \alpha + \beta' x_{it} + \varepsilon_{it}$$

$$H_0: \quad \alpha_i = \alpha \quad \forall i \in [1, N]$$

$$H_1: \exists (i, j) \in [1, N], \quad \alpha_i \neq \alpha_i$$

1. Tests de spécification

- Sous H_1 , il y a $N \alpha$ à estimer et $K \beta$.
- La somme des carrés résidus du modèle sous l'alternative suit donc une χ^2 à NT-NK DDL.

Definition

Sous la null, $H_0: \alpha = \alpha_i \quad \forall i \in [1, N]$ la statistique de Fisher F s'écrit :

$$F = \frac{(SCR_c - SCR)/(N-1)}{SCR/(NT - N - K)}$$
(8)

Outline

- 1 Tests de spécification
- Effets linéaires non-observés
- 3 Effets individuels ou aléatoires?
- 4 Effets fixes
- Effets aléatoires
- 6 Tests de spécification
- 7 Panel hétérogènes : coefficients aléatoires

2. Effets linéaires non-observés

Definition

Un modèle de panel linéaire à effets individuels non observés est défini par :

$$y_{it} = \alpha_i + \beta' x_{it} + \varepsilon_{it} \tag{9}$$

- \bullet α_i est un scalaire;
- lacksquare β est un vecteur $K \times 1$;
- x_{it} est un vecteur $K \times 1$;
- $\varepsilon_{it} \sim IID$ avec $E(\varepsilon_{it}) = 0$ et $E(\varepsilon_{it}^2) = \sigma_{\varepsilon}^2$.

2. Effets linéaires non-observés

Les α_i vont être notre "problème", selon le type de spécification adoptée ils peuvent être :

- des effets fixes individuels ou effets non-observés
- des variables latentes (modèle à effets aléatoires)

2. Effets linéaires non-observés

On peut récrire le modèle en écriture vectorielle et/ou matricielle. Notation :

$$y_{i} = \begin{pmatrix} y_{i1} \\ y_{i2} \\ \dots \\ y_{iT} \end{pmatrix} \quad x_{i} = \begin{pmatrix} x_{1,i1} & x_{2,i1} & dots & x_{K,i1} \\ x_{1,i2} & x_{2,i2} & dots & x_{K,i2} \\ \dots & \dots & \dots \\ x_{1,iT} & x_{2,iT} & dots & x_{K,iT} \end{pmatrix}$$

$$e = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ \dots \\ 1 \end{pmatrix} \quad \varepsilon_i = \begin{pmatrix} \varepsilon_{i1} \\ \varepsilon_{i2} \\ \dots \\ \varepsilon_{iT} \end{pmatrix}$$

2. Effets linéaires non-observés

Definition

Un modèle de panel linéaire à effets individuels non observés est défini par :

$$y_i = e\alpha_i + x_i\beta + \varepsilon_i \tag{10}$$

- \bullet α_i est un scalaire;
- e est un vecteur $T \times 1$;
- lacksquare β est un vecteur $K \times 1$;
- x_i est une matrice $T \times K$;
- y_i est un vecteur $T \times 1$;
- $E(\varepsilon_i) = 0$ et $E(\varepsilon_i \varepsilon_i') = \sigma_\varepsilon^2 I_T$.

2. Effets linéaires non-observés

On peut aussi stacker tous ces vecteurs pour obtenir la version matricielle. Notation :

$$Y = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \dots \\ y_N \end{pmatrix} \quad X = \begin{pmatrix} X_1 \\ X_2 \\ \dots \\ X_N \end{pmatrix}$$

$$\tilde{\mathbf{e}} = \begin{pmatrix} e_T & 0_T & \dots & 0_T \\ 0 & e_T & \dots & 0_T \\ \dots & \dots & \dots & 0_T \\ 0_T & 0_T & \dots & e_T \end{pmatrix} \quad \varepsilon = \begin{pmatrix} \varepsilon_1 \\ \varepsilon_2 \\ \dots \\ \varepsilon_N \end{pmatrix}$$

2. Effets linéaires non-observés

Definition

Un modèle de panel linéaire à effets individuels non observés est défini par :

$$Y = \tilde{e}\tilde{\alpha} + X\beta + \varepsilon \tag{11}$$

- \bullet $\tilde{\alpha}$ est un vecteur $N \times 1$;
- \tilde{e} est une matrice $NT \times N$;
- lacksquare β est un vecteur $K \times 1$;
- **X** est une matrice $NT \times K$;
- Y est un vecteur $NT \times 1$;

2. Effets linéaires non-observés

Comment modéliser les α_i ?

- Vieille école : Effets fixes (paramètre à estimer) vs effets aléatoires (variable aléatoire)
- Wooldridge (2010) : Mauvaise approche. Si on a beaucoup d'individus, cela fait sens de traiter les α_i comme des tirages aléatoires.
- Mundlack (1978) : Est-ce que les α_i sont corrélés avec les variables explicatives ?

$$cov(x_{it}, \alpha_i) = 0, \quad \forall t, \quad \forall i$$

2. Effets linéaires non-observés

Definition

Le terme effet fixe ne signifie pas que les α_i sont traités comme déterministe. On admet qu'il puisse exister de la corrélation entre les α_i et les x_{it} .

- Wooldridge (2010) ne se réfère jamais aux termes effet fixe ou effet aléatoire
- Nous l'utiliserons tout de même pour présenter deux méthodes d'estimation connues sous ces dénominations.

2. Estimation des effets fixes

On considère le modèle :

$$y_i = e\alpha_i + X_i\beta + \varepsilon_i, \quad \forall i = 1, \dots, N$$
 (12)

- α_i est modélisé comme un terme constant satisfaisant $E(\alpha_i|x_{i1},\ldots,x_{iT})=0$
- Le terme d'erreur ε_{it} est iid $\forall i, t$ avec :
 - $E(\varepsilon_{it})=0$
 - $E(\varepsilon_{it}\varepsilon_{iu}) = \sigma_{\varepsilon}^2$ si t = s, 0 sinon (écriture vectorielle?)
 - $E(\varepsilon_{it}\varepsilon_{js}) = 0$, $\forall (t, s)$ (écriture vectorielle?)

- Tests de spécification
- 2 Effets linéaires non-observés
- 3 Effets fixes
- 4 Effets aléatoires
- 5 Tests de spécification
- 6 Panel hétérogènes : coefficients aléatoires

3. Modèle à effets fixes

Theorem

Sous les hypothèses précédentes, l'estimateur par MCO est BLUE

Definition

Dans ce contexte, l'estimateur des MCO de $\hat{\beta}$ est appelé LSDV.

3. Modèle à effets fixes

L'estimateur par MCO des α_i et β sont obtenus via le programme d'optimisation :

$$\left\{\hat{\alpha}_{i}, \hat{\beta}_{LSDV}\right\} = \operatorname{argmin} \sum_{i=1}^{N} \varepsilon_{i}' \varepsilon_{i}$$
 (13)

- Quels sont les conditions de première ordre?
- A partir des CPO, trouver $\hat{\beta}_{LSDV}$.

3. Modèle à effets fixes

Definition

Sous les hypothèse posées plus haut, l'estimateur à effets fixes de β est défini par :

$$\hat{\beta}_{LSDV} = \left(\sum_{i=1}^{N} \sum_{t=1}^{T} (x_{it} - \bar{x}_i)(x_{it} - \bar{x}_i)'\right)^{-1} \left(\sum_{i=1}^{N} \sum_{t=1}^{T} (x_{it} - \bar{x}_i)(y_{it} - \bar{y}_i)\right)$$
(14)

3. Modèle à effets fixes

- $\hat{\beta}$ ne nécessite pas l'estimation des α_i .
- Il faut simplement transformer les variables explicatives et la variable expliquée en les centrant sur les moyennes de chaque coupe transversale
- Cette transformation revient à appliquer l'opérateur que l'on appellera *Within*

3. Modèle à effets fixes

On note W_N cet opérateur qui est une matrice idempotent :

$$W = I_T - B \tag{15}$$

avec B l'opérateur Between :

$$B = e_T (e'_T e_T)^{-1} e'_T = \frac{e_T e'_T}{T}$$
 (16)

3. Modèle à effets fixes

- Cet opérateur permet de transformer une variable en lui retirant sa moyenne individuelle,
- Les observations individuelles sont mesurées via les déviations à la moyenne individuelle.

$$Wy_{i} = (I_{T} - \frac{1}{T}e_{T}e'_{T})y_{i} = y_{i} - \frac{1}{T}\sum_{i=1}^{N}y_{i}e = y_{i} - \bar{y}_{i}e$$
 (17)

Ou de façon matricielle :

$$W_N Y = (I_{NT} - B_N)Y \tag{18}$$

avec $B_N = I_N \otimes B$.



3. Modèle à effets fixes

Definition

Sous les hypothèses usuelles, l'estimateur LSDV ou Within est défini par :

$$\hat{\beta}_{LSDV} = (\sum_{i=1}^{N} x_i W x_i')^{-1} \sum_{i=1}^{N} x_i W y_i$$
 (19)

ou encore

$$\hat{\beta}_{LSDV} = (XW_N X')^{-1} X W_N Y \tag{20}$$

3. Modèle à effets fixes

Theorem

L'estimateur LSDV β est sans biais et convergent :

$$\hat{\beta}_{LSDV} \xrightarrow[NT \to \infty]{p} \beta \tag{21}$$

Preuve?

Theorem

L'estimateur des α_i est sans biais et convergent :

$$\hat{\alpha}_i \xrightarrow{p} \alpha_i \tag{22}$$

3. Modèle à effets fixes

Theorem

La variance asymptotique de $\hat{\beta}_{LSDV}$ est donnée par :

$$V(\hat{\beta}_{LSDV}) = \sigma_{\varepsilon}^{2} \left(\sum_{i=1}^{N} x_{i}' W x_{i} \right)^{-1}$$
 (23)

Chapitre 1 - Outline

- Tests de spécification
- 2 Effets linéaires non-observés
- 3 Effets fixes
- 4 Effets aléatoires
- 5 Tests de spécification
- 6 Panel hétérogènes : coefficients aléatoires

4. Modèle à effets aléatoires

Definition

La modélisation des effets non-observés par des effets aléatoires (random effects) est un cas particulier d'un modèle à erreur composée :

$$y_{it} = \beta' x_{it} + u_{it}$$

$$u_{it} = \varepsilon_{it} + \lambda_t + \alpha_i$$

4. Modèle à effets aléatoires

Hypothèse d'exogénéité stricte :

$$E[\varepsilon_{it}|x_{i1},\ldots,x_{iT}] = 0, \quad \forall \quad i = 1,\ldots,N, \quad t = 1,\ldots,T$$

$$E[\alpha_{i}|x_{i1},\ldots,x_{iT}] = 0$$

Non-corrélation et homoskedasticité :

$$E[\alpha_i \alpha_j] = \sigma_{\alpha}^2$$
 si $i = j$, 0 sinon
 $E[\varepsilon_{it}\varepsilon_{js}] = \sigma_{\varepsilon}^2$ si $i = j$ et $t = s$, 0 sinon
 $E[\alpha_j \varepsilon_{it}] = 0 \quad \forall \quad j, i, t$
 $E[\alpha_i x_{it}] = E[\varepsilon_{it} x_{it}] = 0$

4. Modèle à effets aléatoires

Le modèle a effets fixe revient faire l'hypothèse que les α_i est un paramètre aléatoire avec

$$cov(\alpha_i, x'_{it}) \neq 0$$

■ Le modèle aléatoire postule que :

$$cov(\alpha_i, x'_{it}) = 0$$

4. Modèle à effets aléatoires

Remarques:

- Si les effets individuels ont une moyenne non nulle, on peut pose $\alpha_i * = \mu + \alpha_i$ avec $E[\alpha_i] = \mu$.
- On a :

$$Var(y_{it}|x_{i1},\ldots,x_{it}) = \sigma_{y|x}^2 = \sigma_{\alpha}^2 + \sigma_{\varepsilon}^2$$

4. Modèle à effets aléatoires

Ce modèle peut aussi sous forme vectorielle :

$$y_i = x_i \beta + u_i, \quad u_i = e \alpha_i + \varepsilon_i$$
 (24)

ou

$$y_i = \tilde{x}_i \gamma + u_i, \quad u_i = e\alpha_i + \varepsilon_i$$
 (25)

4. Modèle à effets aléatoires

Definition

Sous les hypothèse postulées, la matrice variance-covariance de u_i est définie par :

$$\Omega = E[u_i u_i'] = \sigma_\alpha^2 e e' + \sigma_\varepsilon^2 I_T$$
 (26)

et

$$\begin{split} &\Omega^{-1} = & \frac{1}{\sigma_{\varepsilon}^2} \left(I_T - \left(\frac{\sigma_{\alpha}^2}{\sigma_{\varepsilon}^2 + T \sigma_{\alpha}^2} \right) e e' \right) \\ &\Omega^{-1} = & \frac{1}{\sigma_{\varepsilon}^2} \left(W - \phi \frac{1}{T} e e' \right) \end{split}$$

4. Modèle à effets aléatoires

$$\Omega = \begin{pmatrix} \sigma_{\alpha}^2 + \sigma_{\varepsilon}^2 & \sigma_{\alpha}^2 & \dots & \sigma_{\alpha}^2 \\ \sigma_{\alpha}^2 & \sigma_{\alpha}^2 + \sigma_{\varepsilon}^2 & \dots & \sigma_{\alpha}^2 \\ & & \dots & \sigma_{\alpha}^2 \\ & & & \sigma_{\alpha}^2 + \sigma_{\varepsilon}^2 \end{pmatrix}$$

Modèle à effets aléatoires

$$Var(U|X) = \begin{pmatrix} Var(u_1|X) & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & Var(u_N|X) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \Omega & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & \Omega \end{pmatrix}$$
$$= I_N \otimes \Omega$$

4. Modèle à effets aléatoires

Theorem

L'estimateur LSDV dans le cas où les effets non observées sont modélisés comme des erreurs aléatoires n'est pas BLUE. Néanmoins, il est sans biais et consistant sous les hypothèses précédentes.

Hint : Matrice Ω pas standard.

Theorem

Dans le cadre du modèle à effets aléatoires, l'estimateur GLS (MCG, moindres carrés généralisés) est BLUE

4. Modèle à effets aléatoires

On considère le modèle suivant :

$$y_i = \tilde{x}_i \gamma + u_i, \quad u_i = e\alpha_i + \varepsilon_i$$
 (27)

Theorem

Sous l'hypothèse Ω connue, l'estimateur par MCG est donné par :

$$\hat{\gamma}_{GLS} = \left(\sum_{i=1}^{N} x_i' V^{-1} x_i\right)^{-1} \left(\sum_{i=1}^{N} x_i V^{-1} y_i\right)$$
(28)

4. Modèle à effets aléatoires

On peut réécrire $\hat{\gamma}_{MCG}$:

$$\hat{\gamma}_{GLS} = \left[\sum_{i=1}^{N} x_i' \left(\frac{1}{\sigma_{\varepsilon}^2} \left(W - \phi \frac{1}{T} e e' \right) \right) x_i \right]^{-1} \left[\sum_{i=1}^{N} x_i \left(\frac{1}{\sigma_{\varepsilon}^2} \left(W - \phi \frac{1}{T} e e' \right) \right) y_i \right]$$

$$\hat{\gamma}_{GLS} = \left[\sum_{i=1}^{N} x_i' W x_i - x_i' \phi \frac{1}{T} e e' x_i \right]^{-1} \left[\sum_{i=1}^{N} x_i W y_i - x_i \phi \frac{1}{T} e e' y_i \right]$$

$$\hat{\gamma}_{GLS} = \left[\sum_{i=1}^{N} (x_i' W x_i) - \frac{\phi}{T} \sum_{i=1}^{N} (x_i' e e' x_i) \right]^{-1} \left[\sum_{i=1}^{N} (x_i W y_i) - \frac{\phi}{T} \sum_{i=1}^{N} (x_i e e' y_i) \right]$$

4. Modèle à effets aléatoires

A l'aide de propriétés sur les matrices, on peut montrer que :

Definition

Si la matrice Ω est connue, on a :

$$\hat{\beta}_{MCG} = \left[\frac{1}{T} \sum_{i=1}^{N} x_i' W x_i - \phi \sum_{i=1}^{N} (\bar{x}_i - \bar{x}) (\bar{x}_i - \bar{x})' \right]^{-1}$$

$$\left[\frac{1}{T} \sum_{i=1}^{N} x_i W y_i - \frac{\phi}{T} \sum_{i=1}^{N} (\bar{x}_i - \bar{x}) (\bar{y}_i - \bar{y})' \right]$$

4. Modèle à effets aléatoires

L'estimateur des MCG est une moyenne pondérée des estimateurs within et between : $\hat{\beta}_{MCG} = \theta \hat{\beta}_{be} + (I_N - \theta) \hat{\beta}_{LSDV}$

Definition

L'estimateur between de β correspond à l'estimation OLS du modèle :

$$\bar{y}_i = \bar{x}_i \beta + u_i$$

$$\hat{\beta}_{be} = \left[\sum_{i=1}^N (\bar{x}_i - \bar{x}) (\bar{x}_i - \bar{x})' \right]^{-1} \left[\sum_{i=1}^N (\bar{x}_i - \bar{x}) (\bar{y}_i - \bar{y})' \right]$$

4. Modèle à effets aléatoires

Rappel :
$$\phi = \frac{\sigma_{\alpha}^2}{T\sigma_{\alpha}^2 + \sigma_{\varepsilon}^2}$$

- Ce paramètre mesure le poids donné à la variation entre les individus.
- Si $\phi = 0$, cette variation est ignorée et on se retrouve avec le modèle à effets fixes.
- Si $\phi=1$, on ajoute les variations entre les individus et les périodes.

4. Modèle à effets aléatoires

Theorem

Quand T tend vers l'infini, l'estimateur MCG converge vers l'estimateur LSDV :

$$\hat{\beta}_{MCG} \underset{T \to \infty}{\rightarrow} \hat{\beta}_{LSDV}$$

- Chaque individu à un nombre d'observation infini
- \bullet α_i peut-être alors considérée comme une variable aléatoire.

4. Modèle à effets aléatoires

Definition

Si la matrice de variance-covariance Ω n'est pas connue, on utilise les MCG faisable :

1 step : estimations des composants de la variance

2 step : on utilise ces estimations dans l'estimation des MCG.

$$\hat{\sigma}_{\alpha}^{2} = \frac{\sum_{i=1}^{N} \left(\bar{y}_{i} - \hat{\beta}'_{LSDV}\bar{x}_{i}\right)^{2}}{N - K - 1} - \sigma_{\varepsilon}^{2}$$

$$\hat{\sigma}_{\varepsilon}^{2} = \frac{\sum_{i=1}^{N} \sum_{t=1}^{T} \left(\left(y_{it} - \bar{y}_{i}\right) - \hat{\beta}_{LSDV}(x_{it} - \bar{x}_{i})\right)^{2}}{N(T - 1) - K}$$

Chapitre 1 - Outline

- Tests de spécification
- 2 Effets linéaires non-observés
- 3 Effets fixes
- 4 Effets aléatoires
- 5 Tests de spécification
- 6 Panel hétérogènes : coefficients aléatoires

5. Tests de spécification

Comment discriminer entre les deux types d'effets?

- Quand T est grand, peu importe!!!
- Sinon, pas facile d'y répondre... il peut y avoir des grosses différences entre les différents estimateurs!

5. Tests de spécification

Hypothèses fondamentales du modèle à effets aléatoires :

- \bullet α_i sont des tirages aléatoires
- Tous les composants du terme d'erreur sont orthogonaux aux variables explicatives. Ces dernières sont donc strictement exogène.

Que se passe-t'il si on néglige la corrélation entre les α_i et les variables explicatives ?

5. Tests de spécification

Definition

Soit:

$$\alpha_{i} = \vec{x}_{i}' a + \alpha_{i}^{*}$$

$$y_{it} = \mu + \beta' x_{it} + \vec{x}_{i}' a + u_{it}, \quad u_{it} = \alpha_{i}^{*} + \varepsilon_{it}$$

5. Tests de spécification

Definition

Sous les hypothèse précédentes, l'estimation des paramètres de la spécification de Mundlak est :

$$\begin{split} \hat{\mu}_{MCG}^* = & \bar{y} - \bar{x}' \hat{\beta}_{be} \\ \hat{\beta}_{MCG}^* = & \theta \hat{\beta}_{be} + (I_N - \theta) \hat{\beta}_{LSDV} \\ \hat{a}_{MCG}^* = & \hat{\beta}_{be} - \hat{\beta}_{LSDV} \end{split}$$

5. Tests de spécification

L'estimateur between est obtenu en estimant le modèle :

$$\bar{y}_i = c + (\beta + a)'\bar{x}_i + \varepsilon_i$$
 (29)

Que se passe-t'il si on néglige la corrélation entre α_i et x_{it} ?

5. Tests de spécification

$$\begin{split} \hat{\beta}_{be} & \xrightarrow{p} \beta + a \\ \hat{\beta}_{LSDV} & \xrightarrow{p} \beta \end{split}$$

Donc

$$\hat{\beta}_{MCG} \xrightarrow[N \to \infty]{p} \beta + a\bar{\theta}$$

5. Tests de spécification

Hausman (1978), test des effets fixes vs effets aléatoires (Econometrica).

- Soit le modèle $y_{it} = \alpha_i + \beta' x_{it} + \varepsilon_{it}$
- \blacksquare Soit deux estimateurs convergents $\bar{\hat{\beta}}$ et $\tilde{\hat{\beta}}$
- lacksquare Sous H_0 , $ar{\hat{eta}}$ qui a les bonnes propriétés asymptotiques
- lacksquare Sous H_1 , $\hat{ ildeeta}$ est biaisé et ne converge pas vers sa vraie valeur

Donc si $\tilde{\hat{\beta}}$ et $\bar{\hat{\beta}}$ sont proches, on est ne rejette pas H_0 , sinon on rejette.

5. Tests de spécification

Definition

La statistique du test d'Hausman est définie par :

$$H = \left(\hat{\beta}_{MCG} - \hat{\beta}_{LSDV}\right)' \left(Var\left(\hat{\beta}_{MCG} - \hat{\beta}_{LSDV}\right)\right)^{-1} \left(\hat{\beta}_{MCG} - \hat{\beta}_{LSDV}\right)$$
(30)

Sous l'hypothèse nulle, cette statistiques de test suit une distribution du $\chi^2(K)$.

Chapitre 1 - Outline

- Tests de spécification
- 2 Effets linéaires non-observés
- 3 Effets fixes
- 4 Effets aléatoires
- 5 Tests de spécification
- 6 Panel hétérogènes : coefficients aléatoires

Panel hétérogènes : coefficients aléatoires

Que se passe-t-il si

- il y a un changement structurel?
- un changement socioéconomique?
- un changement climatique/naturel?

 β peut varier!

6. Panel hétérogènes : coefficients aléatoires

Definition

Le modèle de panel hétérogène ou à coefficients aléatoires s'écrit

$$y_{it} \sum_{k=1}^{K} \beta_{itk} x_{kit} + \varepsilon_{it}, \quad i = 1, \dots, N \quad t = 1, \dots, T$$
 (31)

La constante est ici incluse directement dans les variables explicative : $x_{1it}=1$. Nous ferons l'hypothèse que les coefficients ne varient pas au cours du temps. β peut varier en fonction des individus.

6. Panel hétérogènes : coefficients aléatoires

Remarques:

- Ce modèle revient à estimer une régression pour chaque cross-section
- \blacksquare mais les erreurs ε_{it} peuvent être corrélées entre les individus.
- $oldsymbol{\beta}_i$ peuvent être définis comme des variables aléatoires avec une fonction de répartition. identique

6. Panel hétérogènes : coefficients aléatoires

Definition

$$y_{it} = \sum_{k=1}^{K} (\beta_k + \psi_{ki}) x_{kit} + \varepsilon_{it}$$
 (32)

avec β le vecteur de paramètres communs à chaque cross-section et ψ_i le vecteur de la déviation individuelle.

- **E**stimation des β ,
- Prédiction de chaque composante individuelle β_i ,
- **E**stimationde la dispersion entre les β_i .

6. Panel hétérogènes : coefficients aléatoires

Selon la spécification des ψ_i , on a deux modèles possibles :

- Si les observations individuelles sont hétérogènes, ψ_i peut-être considérés comme des (modèle SURE de Zellner (1962))
- Si les observations individuelles sont des tirages aléatoires d'une population homogène, on émet l'hypothèse que les ψ_i sont des variables aléatoires avec une moyenne nulle $E(\psi_i|x_{kit})=0$ et une matrice variance-covariance constantes $Var(\psi_i)=\Delta$.

6. Panel hétérogènes : coefficients aléatoires

Definition (Modéle à coefficients aléatoires)

Chaque coeff est une v.a avec une fonction de densité commune :

$$y_{it} = \sum_{k=1}^{K} (\beta_k + \psi_{ki}) x_{kit} + \varepsilon_{it}$$
 (33)

$$\beta_i \sim IID(\beta, \Delta)$$
 (34)

$$E(\psi_i) = 0, \quad E(\varepsilon_i) = 0$$

$$E(\psi_i \psi_i') = \Delta \quad i = j$$

$$E(x_{it}\psi'_i) = E(\psi_i\varepsilon'_i) = 0$$

•
$$E(\varepsilon_i \varepsilon_i') = \sigma_i^2 I_T, i = j$$



6. Panel hétérogènes : coefficients aléatoires

La matrice de variance-covariance Δ s'écrit :

$$\Delta = E\left[(\beta_i - \beta) (\beta_i - \beta)' \right] = \begin{pmatrix} \sigma_{\beta_1}^2 & \sigma_{\beta_1,\beta_2} & \dots & \sigma_{\beta_1,\beta_K} \\ \sigma_{\beta_2,\beta_1} & \sigma_{\beta_2}^2 & \dots & \sigma_{\beta_2,\beta_K} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \sigma_{\beta_K,\beta_1} & \sigma_{\beta_K,\beta_2} & \dots & \sigma_{\beta_K}^2 \end{pmatrix}$$

6. Panel hétérogènes : coefficients aléatoires

Definition

On peut aussi écrire le modèle à coefficients aléatoires :

$$y_i = x_i \beta + u_i$$

$$u_i = x_i \psi_i + \varepsilon_i = x_i (\beta_i - \beta) + \varepsilon_i$$

6. Panel hétérogènes : coefficients aléatoires

La matrice de variance-covariance du terme d'erreur est donc donnée par :

$$\Omega_{i} = E(u_{i}u'_{i})$$

$$= E\left[\left(x_{i}\psi_{i} + \varepsilon_{i}\right)\left(x_{i}\psi_{i} + \varepsilon_{i}\right)'\right]$$

$$= x_{i}\Delta x'_{i} + \sigma^{2}I_{T}$$

- L'estimateur MCO est unbiaised mais,
- pas efficace à cause de la matrice variance-covariance.

6. Panel hétérogènes : coefficients aléatoires

Definition

L'estimateur par MCG est blue :

$$\hat{\beta}_{MCG} = \left(\sum_{i=1}^{N} x_i' \Omega_i^{-1} x_i\right)^{-1} \left(\sum_{i=1}^{N} x_i' \Omega_i^{-1} y_i\right)$$
(35)

Panel hétérogènes : coefficients aléatoires

Estimation d'un modèle à coefficients aléatoires :

- Estimer les *N* régressions individuelles $y_{it} = \beta'_i x_{it} + \varepsilon_i$.
- Calculer

$$\hat{\sigma}^2 = \frac{1}{T - K} \sum_{t=1}^{T} \hat{\varepsilon}_{it}$$

$$\hat{\Delta} = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^{N} \left(\left(\hat{\beta}_i - \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} \hat{\beta}_i \right) \left(\hat{\beta}_i - \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} \hat{\beta}_i \right) \right)$$

■ Construire
$$\hat{\beta}_{MCG} = \left(\sum_{i=1}^{N} x_i' \hat{\Omega}_i^{-1} x_i\right) \left(\sum_{i=1}^{N} x_i' \hat{\Omega}_i^{-1} y_i\right)$$

6. Panel hétérogènes : coefficients aléatoires

Stéphane BONHOMME et Elena MANRESA (2015). « Grouped Patterns of Heterogeneity in Panel Data ». In : Econometrica 83.3, p. 1147-1184. DOI: 10.3982/ECTA11319

- Hétérogénéité time-varying par groupe dans les modèles linaires de panel.
- L'appartenance à un groupe est définie par les données.