

Série 1 :

Exercice 1 : On note le cours d'une action pendant 5 jours de suite:

jours	15 mars	16 mars	17 mars	18 mars	19 mars
cours	135	143	140	154	152

Déterminer l'équation de la tendance (droite) et prévoir le cours du jour suivant. Faire un graphique.

Exercice 2 : Les ventes trimestrielles d'une entreprise (en milliers de DH) ont suivi l'évolution suivante pendant 4 ans:

Date t	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16
Série Z _t	235	298	221	340	268	327	242	378	300	368	292	421	334	421	322	465

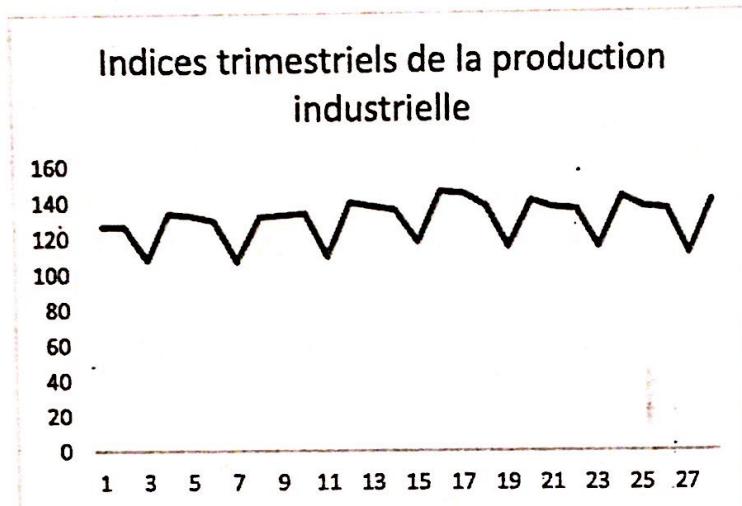
- a) Représenter graphiquement l'évolution des ventes.
- b) Déterminer la tendance (ajustement linéaire).
- c) Calculer les coefficients saisonniers.
- d) Etablir des prévisions sur 1 an.
- e) Corriger la série des variations saisonnières.
- f) Reporter tous les résultats de l'étude sur le même graphique et préciser la signification de chaque coefficient.

Exercice 3 : Un chanteur célèbre est innondé de courrier par ses admiratrices. Son Manager a établi la statistique du nombre de lettres reçues chaque trimestre pour la période des 4 dernières années:

		Année			
		1	2	3	4
Trimestre	1	1000	1200	1500	1400
	2	1500	1800	2000	1800
	3	1400	1700	1800	1600
	4	800	1200	1300	1100

- a) Faire un graphique de la série. Que remarque-t'on ?
- b) Déterminer la tendance en utilisant la méthode des moyennes mobiles d'ordre 5. Reporter les valeurs sur le graphique.
- c) Calculer les coefficients saisonniers. Expliquer ce qu'ils signifient.
- d) Etablir la série C.V.S. Reporter les valeurs sur le graphique. Commenter les résultats.

Exercice 4 : Nous donnons au tableau la série Y_t des indices trimestriels de la production industrielle du premier trimestre de l'année 1976 à 1982. Notre objectif est maintenant d'obtenir la tendance par une régression linéaire, puis d'en déduire à partir de la série corrigée les coefficients saisonniers.



1. On modélise l'indice trimestriel Y_t de la production industrielle par : $Y_t = a t + b$ pour $t = 1, \dots, 28$ correspondant à chacun des trimestres entre 1976 et 1982. On donne :

$$\sum_{t=1}^{28} t = 406, \quad \sum_{t=1}^{28} y_t = 3647, \quad \sum_{t=1}^{28} t^2 = 7714, \quad \sum_{t=1}^{28} y_t^2 = 478765, \quad \sum_{t=1}^{28} t y_t = 53500.$$

2. Calculer les estimations des moindres carrés \hat{a} et \hat{b} de a et b .
 3. Comment calculer les coefficients saisonniers ?
 4. Compléter les tableaux suivants :

T	Y	$\hat{Y} = \hat{a}T + \hat{b}$	$\varepsilon = Y - \hat{Y}$	Trimestre
1	127	125,680	1,320	1
2	127	126,018	0,982	2
3	108	126,357	-18,357	3
4	134	126,695	7,305	4
5	133		5,966	1
6	130		2,628	2
7	107		-20,711	3
8	132		3,950	4
9	133		4,612	1
10	134	128,727	5,273	2
11	110	129,065	-19,065	3
12	140	129,404	10,404	4
13	138	129,742	-11,742	1
14	136	130,081	-4,081	2
15	118	130,419	-12,419	3
16	146	130,758	15,242	4
17	145	131,096	13,904	1
18	138	131,435	6,565	2
19	115	131,773	-16,773	3
20	141	132,112	8,888	4
21	137	132,450	4,550	1
22	136	132,789	3,211	2
23	115	133,128	-18,128	3
24	143	133,466	9,534	4
25	137	133,805	3,195	1
26	136	134,143	1,857	2
27	111	134,482	-23,482	3
28	140	134,820	5,180	4

racine

$$X_t = 0,4X_{t-1} - 0,2X_{t-2} + 40 + \alpha_t \quad ; \quad \alpha_t \sim BB(0, 5)$$

1) 'stationnarité'

$$X_t = 0,4X_{t-1} - 0,2X_{t-2} + 40 + \alpha_t \Leftrightarrow (1 - 0,4B + 0,2B^2)X_t = 40 + \alpha_t$$

(car $B^k X_{t-k} = X_{t-k}$ B: opérateur)

X_t est stationnaire si le polynôme $A(z)$ à des

racines de module > 1 avec $A(z) = 1 - 0,4z + 0,2z^2$
struit

$$A(z) = 0 \Leftrightarrow 0,2z^2 - 0,4z + 1 = 0$$

$$\Delta = (0,4)^2 - 4 \times 0,2 = -0,64 = (0,8i)^2$$

$$z_1 = \frac{0,4 + 0,8i}{2 \times 0,2} = 1 + 2i \quad z_2 = 1 - 2i$$

$$|z_1| = |z_2| = \sqrt{1+4} = \sqrt{5} > 1$$

d'où X_t est SSL et causal.

②)

$$E\{X_t\} = \frac{\mu}{1 - \sum_{j=1}^p \phi_j} = \frac{40}{1 - 0,4 + 0,2} = 50$$

③) équation de Jules Walker

$$\gamma(0) = \frac{\sigma^2}{1 - \sum_{j=1}^p \phi_j \rho(j)} \quad \text{var}(x_t) = \frac{\sigma^2}{1 - 0,4\rho_1 + 0,2\rho_2}$$

recherche

$$X_t = 0,4X_{t-1} - 0,2X_{t-2} + \varphi_0 + \alpha_t \quad ; \quad \alpha_t \sim BB(0,5)$$

1) stationnarité

$$X_t = 0,4X_{t-1} - 0,2X_{t-2} + \varphi_0 + \alpha_t \Leftrightarrow (1 - 0,4B + 0,2B^2)X_t = \varphi_0 + \alpha_t$$

(car $B^k X_{t-k} = X_{t-k}$ B: opérateur)

X_t est stationnaire si le polynôme $A(z)$: à des

racines de module ≥ 1 avec $A(z) = 1 - 0,4z + 0,2z^2$

$$A(z) = 0 \Leftrightarrow 0,2z^2 - 0,4z + 1 = 0$$

$$\Delta = (0,4)^2 - 4 \times 0,2 = -0,64 = (0,8i)^2$$

$$Z_1 = \frac{0,4 + 0,8i}{2 \times 0,2} = 1 + 2i \quad Z_2 = 1 - 2i$$

$$|Z_1| = |Z_2| = \sqrt{1+4^2} = \sqrt{5} > 1$$

d'où X_t est SSL et causal.

2)

$$E\{X_t\} = \frac{\mu}{1 - \sum_{j=1}^p \varphi_j} = \frac{\varphi_0}{1 - 0,4 + 0,2} = 50$$

3) équation de gales Walker

$$\gamma(0) = \frac{\sigma^2}{1 - \sum_{j=1}^p \varphi_j p(j)}$$

$$\text{Var}(X_t) = \frac{\sigma^2}{1 - 0,4p_1 + 0,2p_2}$$

$$P(1) = \frac{\phi_1}{1 - \phi_2} = \frac{0,4}{1 - 0,2} = \frac{1}{3} = \frac{25}{75}$$

$$P(2) = \phi_1 P(1) + \phi_2 = \frac{1}{15} = \frac{5}{75} \quad \sigma^2 = 5 \text{ (at } z \text{ BB)} \quad 0,12$$

$$\text{Var}(x_t) = \delta(0) = \frac{5}{1 - 0,4 \times \frac{1}{3} + 0,2 \times \frac{-1}{15}} = 5,859$$

← Calcul des coef de corrélat° partielle

Exercice 2)

$$\cancel{x_t = 1,4x_{t-1} + 0,2x_{t-2} - 0,6x_{t-3} + \alpha_t}$$

AR(2) Donnée

$$u = C \times (1 - \phi_1 - \phi_2) = 1,9299 \quad C = 9,95$$

$$\phi_1 = 0,321434$$

$$\hat{x}_{10} = 1,9280 + 0,32x_9 + 0,48x_8 \\ = 2,57$$

$$\hat{x}_{11} = 2,27 \quad \text{et} \quad \hat{x}_{12} = 3,20$$

Receve AR(1) $\text{AR}(P)$: la constante c donne par SPSS

n'est pas $= \mu$

$$c = \frac{\mu}{1 - (\phi_1 + \phi_2)} = E\{x_t\} \rightarrow \text{AR}(2)$$

$$\text{AR}(1) : c = \frac{\mu}{1 - \phi}$$

$$\text{PR}(P) : c = \frac{\mu}{1 - \sum_{j=1}^P \phi_j}$$

Après analyse le modèle AR(1) est jugé adéquat pour cette série

Calculer la meilleure prévision, la variance de l'erreur de prévision, et l'IC_{95%} pour chacune des $\hat{x}_{2012}, \hat{x}_{2013}, \hat{x}_{2014}$; $a_t \sim N(0,1)$

Année	2008	2009	2010	2011
x_t	11,2	13,5	11,2	10,9

variable	coef
c	7,12
AR(1)	0,29

$$x_t \sim \text{AR}(1) \Leftrightarrow x_t = \mu + \phi x_{t-1} + a_t ; a_t \sim N(0,1)$$

$$\text{D'après le cours } E\{x_t\} = \frac{\mu}{1 - \phi} = c \Leftrightarrow \mu = (1 - \phi) \times c$$

$$\text{le tableau donne } \phi = 0,29 \Leftrightarrow \mu = 5,0552$$

$$\rightarrow \boxed{x_t = 5,0552 + 0,29 x_{t-1} + a_t}$$

(2)

Les prévisions

$$\hat{X}_{2012} = 5,0552 + 0,29 \times 10,4 = 8,0712$$

$$\hat{X}_{2013} = 7,3958 \text{ et } \hat{X}_{2014} = 7,1999 \approx 7,20$$

La variance de l'erreur $\delta_i = Y_{t+i} - \hat{Y}_{t+i}$

$$X_{t+1} = u + \phi X_t + a_t \quad \hat{X}_{t+1} = u + \phi \hat{X}_t$$

$$\Delta_1 = X_{t+1} - \hat{X}_{t+1} = u + \phi X_t + a_t - u - \phi \hat{X}_t \\ = a_t$$

$$\text{d'où } \text{var}(\Delta_1) = \text{var}(a_t) = \sigma^2 = 1$$

$$\Delta_2 = X_{t+2} - \hat{X}_{t+2} = u + \phi X_{t+1} + a_t - u - \phi \hat{X}_{t+1} \\ = \phi \Delta_1 + a_t$$

$$\text{var}(\Delta_2) = \phi^2 \sigma^2 + \sigma^2 = (1 + \phi^2) \sigma^2$$

$$\text{var}(\Delta_2) = (1 + 0,29^2) \times 1 = 1,0841$$

$$\Delta_3 = X_{t+3} - \hat{X}_{t+3} = u + \phi X_{t+2} + a_t - u - \phi \hat{X}_{t+2} \\ = \phi(X_{t+2} - \hat{X}_{t+2}) + a_t \\ = \phi \Delta_2 + a_t$$

$$\text{var}(\Delta_3) = \phi^2 \text{var}(\Delta_2) + \sigma^2 = \phi^2 (1 + \phi^2) \sigma^2 + \sigma^2$$

$$= (\phi^4 + \phi^2 + 1) \sigma^2$$

$$\dots \dots \dots 0,2 + 0,994) = 1,0911$$

as général

$$\text{Var}(\hat{x}_k) = (1 + \phi^2 + \dots + \phi^{2k-2})\sigma^2 = \sum_{j=0}^{k-1} \phi^{2j}\sigma^2$$

et

$$x_{m+k} - \hat{x}_{m+k} = \sum_{j=0}^{k-1} \phi^j a_{m+k-j}$$

• L'IC est de la forme

$$\left[\hat{x}_{m+k} \pm Z_{1-\alpha} \frac{\sigma}{2} \sqrt{\sum_{j=0}^{k-1} \phi^{2j}} \right]$$

$$\cdot E\{x_{m+k} - \hat{x}_{m+k}\} = E\left\{ \sum_{j=0}^{k-1} \phi^j a_{m+k-j} \right\} = 0 \quad \text{car } a_j \stackrel{iid}{\sim} BB(0, \sigma^2)$$

$$\cdot \text{Var}\{x_{m+k} - \hat{x}_{m+k}\} = \text{Var}\left\{ \sum_{j=0}^{k-1} \phi^j a_{m+k-j} \right\}$$

$$= \sigma^2 \sum_{j=0}^{k-1} \phi^{2j} \quad a_j \stackrel{iid}{\sim} BB(0, \sigma^2)$$

$$\text{done } x_{m+k} - \hat{x}_{m+k} \sim N\left(0, \sigma^2 \sum_{j=0}^{k-1} \phi^{2j}\right)$$

↳ d'où la forme de l'IC de niveau α .

$$\begin{aligned} \text{IC}_{2012} &= \left[\hat{x}_{2012} - 1,96 \sqrt{\text{Var}}, \hat{x}_{2012} + 1,96 \sqrt{\text{Var}} \right] \\ &= [6,112, 10,0312] \end{aligned}$$

③

$$\cdot IC_{2013} = \left[\hat{X}_{2013} - 1,96\sqrt{\delta_2}, \hat{X}_{2013} + 1,96\sqrt{\delta_3} \right]$$

$$= [5,355; 9,436]$$

$$\cdot IC_{2014} = \left[\hat{X}_{2014} - 1,96\sqrt{\delta_3}, \hat{X}_{2014} + 1,96\sqrt{\delta_3} \right]$$

$$= [5,152; 9,247]$$

Exercice 2 \Rightarrow Exo3 examen 2018

		variable	Coef
Mois	06/2012	c	1,99
k_t	1,2	MA(1)	0,49

$$X_t \sim MA(1) \Leftrightarrow X_t = u + \theta d_{t-1} + a_t ; \quad a_t \stackrel{iid}{\sim} N(0, \sigma^2)$$

Pour $-MA(P)$ on a $E[X_t] = u = c$
la constante du tabl

Soit B un opérateur on a :

$$B^k X_t = X_{t-k} \quad \text{et} \quad B^k u = u \quad B^K u = u, \quad K =$$

$$X_t = u + \theta d_{t-1} + a_t \Leftrightarrow X_t - u = \theta d_{t-1} + a_t$$

$$\begin{aligned} \Leftrightarrow X_t - u &= \theta B a_t + a_t \\ &= (1 + \theta B) a_t \end{aligned}$$

$$\text{done } a_t = (1 - (-\Theta B))^{-1} \times (x_t - u)$$

$$\begin{aligned} \text{Comme } [1 - (-\Theta B)]^{-1} &= \sum_{j \geq 0} (-\Theta B)^j = (-\Theta B)^0 + \sum_{j \geq 1} (-\Theta B)^j \\ &= 1 + \sum_{j \geq 1} (-\Theta B)^j \end{aligned}$$

$$\text{done } a_t = [1 + \sum_{j \geq 1} (-\Theta B)^j] \times (x_t - u)$$

$$= x_t - u + \sum_{j \geq 1} (-\Theta)^j B^j (x_t - u)$$

$$\bullet B^j (x_t - u) = B^j x_t - B^j u = x_{t-j} - u$$

$$\text{done } a_t = x_t - u + \sum_{j \geq 1} (-\Theta)^j (x_{t-j} - u)$$

$$\Rightarrow x_t = u - \sum_{j \geq 1} (-\Theta)^j (x_{t-j} - u) + a_t \sim AR(\infty)$$

• Calculons \hat{x}_{10} ; \hat{x}_{11} ; \hat{x}_{12}

Mois /2012	06	07	08	09
$x_t - u$	-0,79	1,51	2,21	4,41

$$\begin{aligned} u &= 1,99 & (-\Theta)^{2k} &= 0,49 \\ \Theta &= 0,49 & (-\Theta)^{2k+1} &= -0,49 \end{aligned}$$

$$\hat{x}_{10} = 1,99 - \left\{ (-0,49) \times 4,41 + 0,49^2 \times 2,21 - 0,49^3 \times 1,51 - 0,49^4 \times 0,79 \right\}$$

$$\hat{x}_{10/2012} = 3,8434$$

$\hat{x}_{t+1} = \bar{a}$ calculer

$$\text{D'après le cours } x_t \sim MA(q) \Leftrightarrow \begin{cases} \hat{x}_{t+k} = u \text{ pour k=1 à q} \end{cases} (1)$$

$$\text{donc } \hat{x}_{11} = \hat{x}_{12} = 1,99$$

l'IC pour 2010 de niveau 95% $\Rightarrow 1 - \frac{\alpha}{2} = 0,975$
 $\Rightarrow \frac{\alpha}{2} = 1,96$

$$IS_{\epsilon/2012} = \left[\hat{x}_{10/2012} - 2 \cdot \frac{\hat{x}_{11}}{\sqrt{\text{Var}(\Delta_1)}} + 2 \cdot \frac{\sqrt{\text{Var}(\Delta_1)}}{\sqrt{\text{Var}(\Delta_1)}} \right] \quad \text{car } \frac{\alpha}{2} = 1$$

$$\begin{aligned} IC_{2012}^{10\%} &= [3,84 - 1,96; \quad 3,84 + 1,96] \\ &= [1,88; \quad 5,8] \end{aligned}$$

• Variance $\Delta_1, \Delta_2, \Delta_3$

$$\Delta_1 = X_{k+1} - \hat{X}_{k+1} = u + \theta a_{k+1} + e a_k - u - \theta a_k = a_{k+1}$$

$$\Rightarrow \text{var}(\Delta_1) = \sigma^2 = 1$$

$$\begin{aligned} \Delta_2 &= X_{k+2} - \hat{X}_{k+2} = u + \theta a_{m+1} + \theta a_{m+2} - u \\ &\quad = \theta a_{m+1} + a_{m+2} \end{aligned}$$

$$\rightarrow \text{var}(\Delta_2) = (1 + \theta^2) \sigma^2$$

$$\begin{aligned} \Delta_3 &= X_{k+3} - \hat{X}_{k+3} = u + \theta a_{k+2} + a_{k+3} - u \\ &= e a_{k+2} + a_{k+3} \end{aligned}$$

$$\text{var}(\Delta_3) = (1 + \theta^2) \sigma^2 = \text{var}(\Delta_2) \quad \text{et } \hat{x}_{k+2} = \hat{x}_{k+3} = 1$$

$$\begin{aligned} \text{donc } IS_{11/2012} &= IS_{12/2012} = [1,99 \pm 1,96 \sqrt{\text{var}(\Delta_2)}] \\ &= [-0,19; \quad 4,17] \end{aligned}$$

Équation de Yules-Walker AR(p)

$$\cos P = \frac{5}{9}$$

P_i : fonction d'autocorrelation

$$\begin{bmatrix} P_1 \\ P_2 \\ P_3 \\ P_4 \\ P_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & P_1 + P_2 & P_3 & P_4 & -1 \\ P_1 & 1 & P_1 & P_2 & P_3 \\ P_2 & P_1 & 1 & P_1 & P_2 \\ P_3 & P_2 & P_1 & 1 & P_1 \\ P_4 & P_3 & P_2 & P_1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} P_1 \\ P_2 \\ P_3 \\ P_4 \\ P_5 \end{bmatrix}$$

matrice symétrique, donc $\stackrel{\text{ex}}{=} \cos(3)$ $k=3$

The diagram illustrates a three-stage production process (①, ②, ③) enclosed in a rectangular boundary. Stage ① is at the top left, stage ② is at the top right, and stage ③ is at the bottom right. Stage ① has an output labeled P_1 pointing to stage ②. Stage ② has an output labeled P_2 pointing to stage ③. Stage ③ has an output labeled P_3 pointing back to stage ①. Each stage contains a circled number (1, 2, or 3) and a circled letter (P1, P2, or P3). Stage ① has two asterisks (*). Stage ② has one asterisk (*). Stage ③ has one asterisk (*). Stage ① has one circled 1. Stage ② has one circled 2. Stage ③ has one circled 3. Stage ① has one circled P1. Stage ② has one circled P2. Stage ③ has one circled P3.

$P_1 = P_1$ et $P_2 \cap P_3 \cap \dots \rightarrow$ calcul matriciel

$$\text{AR(1)} : P_k = 0 \text{ si } k \geq 2 \quad P_1 = p_1 = \phi$$

($\varphi_k \rightarrow$ de façon oscillatoire ou asymptotique).

• Générale : pour AR(P)

$$P_B = 0 \text{ pour } k > p+1$$

P₀ - d (A)

* moyenne mobile de taille m

$$\circ \bar{q} = m^{-1/2}$$

$$Y_j = \frac{1}{m} \sum_{k=-q}^q X_{j+k}$$

j pair

$$q = m/2$$

$$z_j = \sum_{k=-q}^{q+1} x_k$$

$$Y_j = (z_{j-1} + z_j)/2$$

identité
cas

* Modèle additif

$$X_t = S_t + T_t + E_t$$

rejoindre les
minima et max.

\Rightarrow droite //
sinon

* Modèle multiplicatif

$$X_t = S_t * T_t * E_t$$

\Leftarrow

• MA(1) MA(2) $\gamma(k)$ ind de $k \Rightarrow$ MA(1) SSL
 $E\{X_t\} = \text{cste}$ MA(2)

• $X_t \sim MA(q)$ $\rho(k) \neq 0$ si $k \leq q$ $\rho(k) = 0$ si $k > q+1$

• AR(1) $X_t = u + \phi X_{t-1} + \epsilon_t$ si $|\phi| < 1$

$\rho(k) = \phi^k$ \searrow décroît géométriquement

(oscillatoire $\rightarrow \phi$ négatif asymptotique $\phi \rightarrow$ positif).

• AR(2) : $\gamma(0) = \frac{\sigma^2}{1 - \phi_1 \rho_1 - \phi_2 \rho_2}$

$$\rho(k) = \phi_1 \rho(k-1) + \phi_2 \rho(k-2) \quad k \geq 1 \quad \rho(0) = \frac{\gamma(0)}{\sigma^2}$$

• FAP : Fonction d'autocorrelation partielle $\rightarrow \phi$

5

- pour identifier si une série est AR(P) ou MA(q)
- on examine les autocorrelations (ACF) ou les autocorrelations partielles (PACF).

	MA(q)	AR(p)
Corrélogramme simple	$P_k = 0 \text{ si } k \geq q+1$	$P_k \downarrow \text{oscillatoirement ou asymptotiquement}$
Corré. partiel	Décroissant	$P_k = 0 \text{ pour } k \geq p+1$

$$\phi \rightarrow AR \quad \theta \rightarrow MA$$

$$ARMA(p,q) = AR(p) + MA(q)$$

$$X_t = u + a_t + \theta_1 a_{t-1} + \theta_2 a_{t-2} + \dots + \theta_q a_{t-q} \\ + \phi_1 X_{t-1} + \phi_2 X_{t-2} + \dots + \phi_p X_{t-p}$$

$$E\{X_t\} = \frac{u}{1 - (\phi_1 + \dots + \phi_p)}$$

$$\text{Comme } ARMA(p,q) = AR(p) + MA(q)$$

→ son corrélogramme simple et partiels ↓ qd & P

* Prolongement ARMA

ARIMA → 'adapté' série sans saisonnalité'

SARIMA : générale

(6)

Examen de Séries temporelles
(22 Janvier 2016, Durée: 1h 30 mn)
Documents non autorisés

Questions de cours :

1. Rappeler la définition d'un processus stationnaire au second ordre et celle d'un bruit blanc.
2. Rappeler et expliquer brièvement les étapes principales de la méthodologie de Box-Jenkins pour la modélisation d'une série temporelle.
3. Caractériser un processus à moyenne mobile d'ordre q , $MA(q)$, par la fonction d'autocorrélation.

Exercice 1 :

Soit $(\epsilon_t)_{t \in \mathbb{Z}}$ un bruit blanc de variance $\sigma^2 > 0$. Pour tous les processus $(X_t)_{t \in \mathbb{Z}}$ définis ci-dessous, dire, en justifiant votre réponse, s'il s'agit d'un processus centré et/ou stationnaire et/ou de type ARIMA :

1. $X_t - X_{t-1} = \epsilon_t$
2. $X_t - \frac{1}{2}X_{t-2} = \epsilon_t - \epsilon_{t-4}$
3. $X_t = 2t + \epsilon_t - \epsilon_{t-3}$

Exercice 2 :

Soit (X_t) une série temporelle vérifiant la représentation suivante :

$$X_t - aX_{t-1} + b\epsilon_{t-1} = \epsilon_t, \quad t \in \mathbb{Z} \quad (1)$$

où (ϵ_t) est un bruit blanc de variance $\sigma^2 > 0$ et $|a| < 1$.

1. Reconnaître le processus (X_t) . Est-ce un processus causal ? (Justifier)
2. Dans le cas où $a = 0$, calculer la fonction d'autocovariance de (X_t) en fonction de b et σ^2 , puis déduire sa fonction d'autocorrélation.
3. Donner l'expression du processus (X_t) en fonction du bruit blanc (ϵ_t) lorsque a et b sont non nuls.
4. Si les variables aléatoires (ϵ_t) sont indépendantes et identiquement distribuées et ayant une loi normale, que peut-on dire du processus (X_t) ?
5. Calculer la fonction d'autocovariance de (X_t) en fonction de a , b et σ^2 lorsque a et b sont non nuls.
6. Supposons que $b = 1/a$ ($a \neq 0$), la représentation (1) est-elle inversible et causale ? vérifier si le processus (X_t) est un bruit blanc..
7. Dans la suite, on suppose que $b = 0$ et $0 < |a| < 1$ et que nous disposons d'un échantillon (X_1, \dots, X_n) , où n est assez grand, généré par le processus (X_t) .
 - (a) Donner l'expression de l'estimateur de la fonction d'autocovariance de (X_t) .
 - (b) Écrire l'équation de Yule-Walker associée au modèle en question.
 - (c) Déduire un estimateur du paramètre a .
 - (d) Que peut-on dire de cet estimateur si on suppose que $(\epsilon_t) \sim i.i.d.(0, \sigma^2)$?

Bon courage.

Examen de Séries temporelles
(16 Février 2016, Durée. 1h 30 mn)
Documents non autorisés

Questions de cours :

1. Sous quelle condition un processus $(X_t)_{t \in \mathbb{Z}}$ strictement stationnaire peut-on affirmer qu'il est stationnaire au second ordre ?
2. Que permet d'identifier un corrélogramme ?
3. Caractériser un processus autorégressif d'ordre p , $AR(p)$, par la fonction d'autocorrélation partielle.
4. Rappeler et expliquer brièvement deux tests statistiques pour la validation d'un modèle $ARMA(p, q)$ gaussien.

Exercice 1 :

Soit $(\epsilon_t)_{t \in \mathbb{Z}}$ un bruit blanc de variance $\sigma^2 > 0$. Pour tous les processus $(X_t)_{t \in \mathbb{Z}}$ définis ci-dessous, dire, en justifiant votre réponse, s'il s'agit d'un processus centré et/ou stationnaire et/ou de type ARIMA :

$$1) X_t = \epsilon_t - \epsilon_{t-3}; \quad 2) X_t + \epsilon_t^2 = \sigma^2; \quad 3) X_t - X_{t-2} = \epsilon_t; \quad 4) X_t = 2t + \epsilon_t - \epsilon_{t-2}.$$

Exercice 2 :

Soit (X_t) une série temporelle vérifiant la représentation suivante :

$$X_t - aX_{t-1} = \epsilon_t, \quad t \in \mathbb{Z} \quad (1)$$

où (ϵ_t) est un bruit blanc de variance $\sigma^2 > 0$ et $0 < |a| < 1$.

1. Reconnaître le processus (X_t) . Est-ce un processus causal ? (Justifier)
2. Calculer la fonction d'autocovariance de (X_t) en fonction de a et σ^2 , puis déduire sa fonction d'autocorrélation.
3. Donner l'expression du processus (X_t) en fonction du bruit blanc (ϵ_t) .
4. Si les variables aléatoires (ϵ_t) sont indépendantes et identiquement distribuées et ayant une loi normale, que peut-on dire du processus (X_t) ?
5. Dans la suite, on suppose que nous disposons d'un échantillon (X_1, \dots, X_n) , où n est assez grand, généré par le processus (X_t) .
 - (a) Donner l'expression de l'estimateur de la fonction d'autocovariance de (X_t) .
 - (b) Écrire l'équation de Yule-Walker associée au modèle en question.
 - (c) Déduire un estimateur du paramètre a .
 - (d) Que peut-on dire de cet estimateur si on suppose que $(\epsilon_t) \sim i.i.d.(0, \sigma^2)$?
6. Soit $a = 1/2$. Quelles sont les meilleures prédictions possibles pour X_{t+1}, X_{t+2} , etc, connaissant le passé linéaire de X jusqu'à l'instant t ?

Bon courage.

sessions de cours :

Déf. d'un processus stationnaire au 2nd ordre :

Un processus $X = (X_t)_{t \in \mathbb{Z}}$ est stationnaire au second ordre si pour tout

- $E(X_t) = m = \text{Cte}$ { stables dans le temps}
- $V(X_t) = \sigma^2 < \infty$
- $\text{Cov}(X_t, X_{t+h}) = \gamma_h$ ne dépend que de délai h et non du temps.

Déf d'un bruit blanc :

Le processus $\varepsilon = (\varepsilon_t)$ est dit bruit blanc faible s'il vérifie :

$$i - E(\varepsilon_t) = 0 \quad \forall t \in \mathbb{Z}$$

$$ii - \text{Var}(\varepsilon_t) = \sigma^2 \quad \forall t \in \mathbb{Z}$$

$$iii - \text{Cov}(\varepsilon_t, \varepsilon_{t+h}) = 0 \quad \forall t, h \in \mathbb{Z} \text{ avec } h \neq 0$$

et on note $\varepsilon_t \sim BB(0, \sigma^2)$

bruit blanc est un processus stationnaire au second ordre et on a,

$$\rho(k) = \frac{\gamma(k)}{\gamma(0)} = \begin{cases} 1 & k=0 \\ 0 & k \neq 0 \end{cases}$$

si on remplace l'hypothèse iii) par l'hypothèse plus forte : iii')

iii') les variables ε_t et ε_{t-h} sont indépendantes

on parle de bruit blanc fort.

Rappel et explication des étapes principales de la méthodologie de Box-Jenkins pour la modélisation d'une série temporelle.

La méthodologie de Box-Jenkins est une méthode qui permet de trouver en plusieurs étapes un modèle ARMA représentant la série statistique étudiée suivant le schéma ci-dessous :

Bilan de l'examen de séries temporelles du 22/01/2016

Q2: Soit (X_t) une série temporelle vérifiant la représentation suivante :

$$X_t - a X_{t-1} + b \varepsilon_{t-1} = \varepsilon_t, \quad t \in \mathbb{Z} \quad (1)$$

on $(\varepsilon_t) \sim \mathcal{BB}(0, \sigma^2)$ avec $\sigma^2 > 0$ et $|a| < 1$

① Reconnaissance du processus (X_t) , Est-il est causal ?

Discussion suivant les valeurs de a et b de \mathbb{R}

1^{er} cas: si $a \neq 0$ et $b \neq 0$ alors: $X_t - a X_{t-1} = \varepsilon_t - b \varepsilon_{t-1}$

$$(1 - aL)X_t = (1 - bL)\varepsilon_t$$

\Rightarrow Le processus (X_t) est un ARMA(1,1), pour qu'il soit causal il faut que la racine du polynôme $(1 - a\zeta) = 0$ soit en dehors du cercle unité $\Rightarrow \zeta = \frac{1}{a}$ avec $|\zeta| = |\frac{1}{a}| = \frac{1}{|a|} > 1$ car $|a| < 1$

Donc (X_t) est causal et ma: $X_t = (1 - aL)^{-1}(1 - bL)\varepsilon_t$.

2^{ème} cas: si: $a = 0$ et $b \neq 0$ alors $X_t = \varepsilon_t - b \varepsilon_{t-1}$

Donc $(X_t) \sim MA(1)$ qui est toujours causal

3^{ème} cas: si: $a \neq 0$ et $b = 0$ alors $X_t = a X_{t-1} + \varepsilon_t$

Donc $(X_t) \sim AR(1)$ et ma: $(1 - aL)X_t = \varepsilon_t$
 $A(L)X_t = \varepsilon_t$

ma: $1 - a\zeta = 0 \Leftrightarrow \zeta = \frac{1}{a}$ avec $|\zeta| = \frac{1}{|a|} > 1$

Donc (X_t) est causal.

4^{ème} cas: si: $a = b = 0$ alors $X_t = \varepsilon_t$

Donc $(X_t) \sim$ Bruit blanc $(0, \sigma^2)$ qui est toujours causal.

(2) Calcul de la fct d'autocovariance de (X_t) en fonction de b et σ^2 et de l'autocorrélation dans le cas où $a=0$

Si $a=0$ le processus (X_t) devient: $X_t = \varepsilon_t - b\varepsilon_{t-1} \Rightarrow (X_t) \sim \text{processus Gaussien}$

* La fct d'autocovariance $\gamma(k)$:

$$\gamma(k) = \text{cov}(x_t, x_{t+k}) = \text{cov}(\varepsilon_t - b\varepsilon_{t-1}, \varepsilon_{t+k} - b\varepsilon_{t+k-1})$$

$$\gamma(k) = \text{cov}(\varepsilon_t, \varepsilon_{t+k}) - b \text{cov}(\varepsilon_t, \varepsilon_{t+k-1}) - b \text{cov}(\varepsilon_{t-1}, \varepsilon_{t+k}) + b^2 \text{cov}(\varepsilon_{t-1}, \varepsilon_{t+k})$$

$$\text{Si } k=0 \Rightarrow \gamma(0) = \text{var}(\varepsilon_t) + b^2 \text{var}(\varepsilon_{t-1}) = \text{var}(\varepsilon_t) + b^2 \text{var}(\varepsilon_{t-1})$$

$$= \sigma^2 + b^2 \sigma^2 \quad \text{ou } \text{var}(\varepsilon_t) = \text{var}(\varepsilon_{t-1}) = \sigma^2$$

$$\boxed{\gamma(0) = (1+b^2) \sigma^2}$$

$$\text{Si } k=1 \Rightarrow \gamma(1) = -b \text{cov}(\varepsilon_t, \varepsilon_{t-1}) = -b \text{var}(\varepsilon_t) = -b \sigma^2$$

$$\boxed{\gamma(1) = -b \sigma^2}$$

$$\text{Si } k=2 \Rightarrow \gamma(2) = \underbrace{\text{cov}(\varepsilon_t, \varepsilon_{t+2})}_{=0} - b \underbrace{\text{cov}(\varepsilon_t, \varepsilon_{t+1})}_{=0} - b \underbrace{\text{cov}(\varepsilon_{t-1}, \varepsilon_{t+2})}_{=0} + b^2 \underbrace{\text{cov}(\varepsilon_{t-1}, \varepsilon_t)}_{=0}$$

$$\boxed{\gamma(2) = 0}$$

$$\text{Si } k > 2 \Rightarrow \boxed{\gamma(k) = 0}$$

$$\text{Donc, } \gamma(k) = \begin{cases} (1+b^2) \sigma^2 & \text{si } k=0 \\ -b \sigma^2 & \text{si } k=1 \\ 0 & \text{si } k > 2 \end{cases}$$

* La fct d'autocorrélation $\rho(k)$: $\rho(k) = \frac{\text{cov}(x_t, x_{t+k})}{\sqrt{\text{var}(x_t) \cdot \text{var}(x_{t+k})}} = \frac{\gamma(k)}{\gamma(0)}$

$$\text{Donc } \rho(k) = \begin{cases} 1 & \text{si } k=0 \\ \frac{-b}{1+b^2} & \text{si } k=1 \\ 0 & \text{si } k > 2 \end{cases}$$

(3) L'expression de x_t en fonction du BB, ε_t lorsque $a \neq 0$ et $b \neq -1$

D'après la question 0 on a $(X_t) \sim \text{ARMA}(1,1)$: $(1-aL)x_t = (1-bL)\varepsilon_t$
 $A(L)x_t = B(L)\varepsilon_t$

$$\text{Donc } x_t = A^{-1}(L) \cdot B(L) \varepsilon_t \\ = (1-aL)^{-1} \cdot (1-bL) \varepsilon_t$$

Séries chronologiques

Analys de la SCs

- ① Représentation graphique
- ② Traitement des valeurs manquantes en utilisant la moyenne des valeurs voisines)
- ③ Décomposition / Modèle < Additif / Soutractif
 $x = f(T, S, E)$
 Pour déterminer le modèle de décomposition
 On trace la droite qui passe par les minima / Maxima : // \rightarrow Additif
 $\diagdown \rightarrow$ Multiplicatif

- Lissage de la série par MM ;
- Série lissée = Composante tendance
- Suppression de la composante tendance par division / Soustraction
- Isolation de la saisonnalité par une médiane mobile

Processus SSL

$$X_t \text{ SSL} \Leftrightarrow \begin{cases} E(X_t) = \text{cte} \\ E(X_t^2) < \infty \\ Y(k) = \text{cov}(X_t, X_{t-k}) \perp \text{lt.} \\ Y(0) = \text{var}(X_t). \end{cases}$$

$$\rho(k) = \frac{Y(k)}{Y(0)}$$

$\rho(k)$: Périodicité: $\rho^k = \frac{\sum_{t=1}^n (y_t - \bar{y})(y_{t+k} - \bar{y})}{\sum_{t=1}^n (y_t - \bar{y})^2}$

$$X_t \sim BB(0, \sigma^2) \Rightarrow E(X_t) = 0 \\ \text{var}(X_t) = \sigma^2 \\ BB \Rightarrow SSL$$

P.P.A - 22.1.21. 11.11.

$$X_t + Y_t \text{ SSL si } X_t \text{ SSL et } Y_t \text{ SSL} \\ \text{et } \text{cov}(X_t, Y_t) = 0 \\ \forall (t, s) \in \mathbb{Z}^2.$$

Non stationnarité

- Deterministe : TS
 $X_t = f(t) + Z_t$ stationnaire
 - Stochastique : DS
 $\text{si } (1-B)X_t \text{ stationnaire}$
- Processus intégré d'ordre d si $(1-B)^d X_t = Z_t$ stat

ARMA : $X_t = f(X_{t-1}, \dots, X_{t-p}, a_1, a_2, \dots, a_q)$

$$\text{ARMA}(p, q) = \text{AR}(p) + \text{MA}(q)$$

Par des valeurs antérieures | déterminé par des chocs aléatoires
 1 Perturbation aléatoire

• MA(q) \Rightarrow SSL

$$\bullet \text{AR}(1) : X_t = \mu + \phi X_{t-1} + a_t \text{ SSL} \\ \text{si } \phi \neq 1.$$

Processus causal : $\exists \Psi_j$ tq $\sum \Psi_j^2 < \infty$

$$\text{et } X_t = \mu + \sum \Psi_j a_{t-j}$$

$$\text{avec } a_t \sim BB(0, \sigma^2), \Psi_0 = 1.$$

$$X_t \sim AR(1) \Leftrightarrow \begin{cases} X_t \text{ SSL et} \\ X_t = \frac{\mu}{1-\phi} + \sum \phi^j a_{t-j} \\ \text{ssi } \phi \neq 1 \end{cases}$$

$$\text{On a } |\phi| < 1 \Rightarrow E(X_t) = \frac{\mu}{1-\phi}$$

$$\text{Var}(X_t) = \frac{\sigma^2}{1-\phi^2}$$

$$\sigma^2(k) = \sigma^2 \cdot \frac{\phi^k}{1-\phi^2}$$

$$\rho(k) = \phi^k$$

$X_t \sim AR(2)$ SSL et causal.

les racines du polytome $\Phi(z) = 1 - \phi_1 z - \phi_2 z^2$ sont de module > 1 .

$X_t \sim AR(p)$ SSL et causal si les racines du poly $A(z) = 1 - \phi_1 z - \dots - \phi_p z^p$ le module > 1

$E(X_t) = \frac{\mu}{1-\phi_1-\phi_2\dots}$ tests de stationnarité et d'inversibilité

AR très inversible / + Stationnaire si $\Phi_p(B) = 0$ dans le cercle unité du plan complexe.

$$|\phi_j| < 1 \quad \forall j$$

racine

MA très stationnaire / Inversible $R(\Phi_p(B) = 0) \notin$ cercle unité du plan complexe.

$$X_t = a_t \text{ et Inversibilité } \circlearrowleft$$

$$X_t = \sum a_t \text{ et Stationnarité } \circlearrowright$$

$$\rho_{\infty} \pm \delta$$

Équations de Yule-Walker

$P_i \rightarrow \phi_i$ paramètre du modèle

estimations de la fonction autocorrelation

$$\begin{pmatrix} \phi_1 \\ \vdots \\ \phi_p \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & p_1 & \dots & p_{p-1} \\ p_1 & 1 & & p_{p-2} \\ \vdots & & \ddots & \vdots \\ p_{p-1} & p_{p-2} & \dots & 1 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} p_1 \\ p_2 \\ \vdots \\ p_p \end{pmatrix}$$

On vérifie

$\phi_p = p_p$ coeff d'autocorrelation partielle de ρ_p .

\Rightarrow FAP du process SSL est :

$$P_k = \begin{pmatrix} 1 & p_1 & p_2 & \dots & p_{k-2} & p_k \\ p_1 & 1 & & & & p_{k-1} \\ p_2 & & 1 & & & p_{k-1} \\ \vdots & & & \ddots & & \vdots \\ p_{k-2} & & & & 1 & p_{k-1} \\ p_{k-1} & p_{k-2} & p_k & \dots & p_1 & p_k \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & p_1 & p_2 & \dots & p_{k-2} & p_k \\ p_1 & 1 & & & & \vdots \\ p_2 & & 1 & & & \vdots \\ \vdots & & & \ddots & & \vdots \\ p_{k-2} & & & & 1 & \vdots \\ p_{k-1} & p_{k-2} & p_k & \dots & p_1 & \vdots \end{pmatrix}$$

$X_t \sim AR(p)$ pour $k > p \Rightarrow P_k = 0$.

$$P_p = \phi_p$$

Corrélogramme:

	MA(q)	AR(p)
Corrélogramme simple	$R > q^{\frac{1}{2}}$	\times
Corr. partielle	$R \geq 0$	

Tests de Stationnarité / Saisonnalité
 D.F \rightarrow D'komposit
 Bays-Ballot.

Méthode de Box & Jenkins.