Processus ARMA stationnaires

Chapitre 2

Économétrie des séries temporelles

2 / 64

3 / 64

Structure du cours

Processus linéaires

Décomposition de Wold

Modèles de séries temporelles univariées : AR(p), MA(q)

Équations de Yule Walker

Décomposition de prédiction

Estimation du maximum de vraisemblance

Exemple empirique

1. Processus linéaires

Supposons que $\{y_t\}$ est un processus stochastique :

Opérateur retard

$$Ly_t = y_{t-1}$$
$$L^j y_t = y_{t-j} \quad \forall j \in \mathbb{N}$$

Opérateur différence

$$\Delta y_{t} = (1 - L) y_{t} = y_{t} - y_{t-1}$$

$$\Delta^{j} y_{t} = (1 - L)^{j} y_{t} \quad \forall j \in \mathbb{N}_{+}$$

$$\Delta_{s} y_{t} = (1 - L^{s}) y_{t} = y_{t} - y_{t-s}$$

Processus linéaires (suite)

Filtre linéaire transforme une série d'entrée $\{x_t\}$ en une série de sortie $\{y_t\}$ en utilisant un polynôme de retard A(L):

$$y_t = A(L)x_t = \left(\sum_{-n}^m a_j L^j\right) x_t = \sum_{j=-n}^m a_j x_{t-j}$$

= $a_{-n}x_{t+n} + \dots + a_0 x_0 + \dots + a_m x_{t-m}$

Processus linéaire

$$y_t = A(L)\varepsilon_t = \left(\sum_{-\infty}^{\infty} a_j L^j\right)\varepsilon_t = \sum_{j=-\infty}^{\infty} a_j \varepsilon_{t-j} \tag{1}$$

où $\varepsilon_t \sim WN(0, \sigma^2)$

Note - pour |x| < 1:

$$1 + x + x^{2} + \dots + x^{n} = \sum_{i=0}^{n} x^{i} = \frac{1 - x^{n+1}}{1 - x} \to \frac{1}{1 - x} = \sum_{i=0}^{\infty} x^{i}$$
 (2)

2. Décomposition de Wold

La **décomposition de Wold** - tout processus stationnaire de covariance à moyenne nulle $\{y_t\}$ peut être représenté sous la forme :

$$y_t = \sum_{j=0}^{\infty} \psi_j \varepsilon_{t-j} + \kappa_t$$

où $\psi_0=1$ et $\sum_{j=0}^\infty \psi_j^2<\infty$. ε_t est un bruit blanc ; il représente l'erreur commise dans la prévision de y_t sur la base d'une fonction linéaire de son passé $Y_{t-1}=y_{t-j}$ pour $j\geq 1$:

$$\varepsilon_t \equiv y_t - \widehat{\mathsf{E}}(y_t|Y_{t-1})$$

Notez que $\operatorname{corr}(\kappa_t, \varepsilon_{t-i}) = 0, \forall j$, mais :

$$\kappa_t = \widehat{\mathsf{E}}(\kappa_t | Y_{t-1})$$

 $\widehat{\mathsf{E}}$ indique une projection linéaire sur un vecteur de variables aléatoires Y_t .

Approche de Box-Jenkins

Approximation du polynôme à retard infini avec le rapport de deux polynômes d'ordre fini $\alpha(L)$ et $\beta(L)$:

$$\Psi(L) = \sum_{i=0}^{\infty} \psi_j L^i \simeq \frac{\beta(L)}{\alpha(L)} = \frac{1 + \beta_1 L + \dots + \beta_q L^q}{1 - \alpha_1 L - \dots - \alpha_p L^p}$$

Types de modèles de séries temporelles

Туре	Modèle	р	q
AR(p)	$\alpha(L)y_t = \varepsilon_t$	p > 0	q = 0
MA(q)	$y_t = \beta(L)\varepsilon_t$	$\rho = 0$	q > 0
ARMA(p,q)	$\alpha(\mathbf{L})\mathbf{y}_t = \beta(\mathbf{L})\varepsilon_t$	$\rho > 0$	q > 0

3. Processus AR(1)

Le processus AR(1) satisfait l'équation différentielle :

$$y_t = \nu + \alpha y_{t-1} + \varepsilon_t, \quad \varepsilon_t \sim \mathsf{WN}(0, \sigma^2)$$
 (3)

En utilisant l'opérateur de retard :

$$(1 - \alpha L)y_t = \nu + \varepsilon_t. \tag{4}$$

Lorsque $|\alpha| < 1$:

$$(1 - \alpha L)^{-1} = \lim_{j \to \infty} \left(1 + \alpha L + \alpha^2 L^2 + \dots + \alpha^j L^j \right)$$
 (5)

Par conséquent :

$$y_t = (1 + \alpha + \alpha^2 + \cdots) \nu + (\varepsilon_t + \alpha \varepsilon_{t-1} + \alpha^2 \varepsilon_{t-2} + \cdots)$$
 (6)

En prenant les espérances avec $|\alpha| < 1$:

$$\mathsf{E}(y_t) = \frac{\nu}{1 - \alpha} = \mu \tag{7}$$

Analyse de stabilité basée sur une équation différentielle linéaire non homogène :

$$(y_t - \mu) = \alpha(y_{t-1} - \mu) + \varepsilon_t \tag{8}$$

Par conséquent :

$$\mathsf{E}\left(y_{t}-\mu\right)^{2} = \alpha^{2} \mathsf{E}\left(y_{t-1}-\mu\right)^{2} + \mathsf{E}\left(\varepsilon_{t}^{2}\right) + 2\alpha \mathsf{E}\left[\left(y_{t-1}-\mu\right)\varepsilon_{t}\right] \tag{9}$$

Sous la condition $|\alpha| < 1$:

$$\mathsf{E}(y_t - \mu)^2 = \mathsf{E}(y_{t-1} - \mu)^2 = \gamma(0) \tag{10}$$

de sorte que :

$$V(y_t) = \gamma(0) = \frac{\sigma^2}{1 - \alpha^2} \tag{11}$$

Fonction d'autocovariance :

$$\mathsf{E}\left[(y_{t} - \mu)(y_{t-1} - \mu)\right] = \alpha \mathsf{E}\left(y_{t-1} - \mu\right)^{2} + \mathsf{E}\left[(y_{t-1} - \mu)\varepsilon_{t}\right] \tag{12}$$

Par conséquent :

$$\gamma(1) = \alpha \gamma(0). \tag{13}$$

Aussi:

$$\mathsf{E}[(y_t - \mu)(y_{t-2} - \mu)] = \alpha \mathsf{E}[(y_{t-1} - \mu)(y_{t-2} - \mu)] + \mathsf{E}[(y_{t-2} - \mu)\varepsilon_t] \tag{14}$$

pour obtenir :

$$\gamma(2) = \alpha \gamma(1). \tag{15}$$

En général :

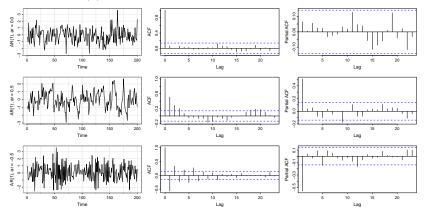
$$\gamma(h) = \alpha \gamma(h-1) = \alpha^h \gamma(0) \tag{16}$$

pour $h \neq 0$.

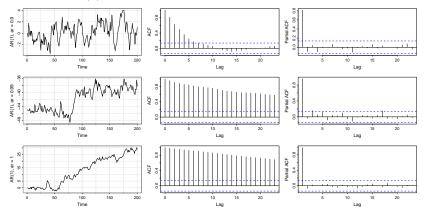
Coefficient d'autocorrélation :

$$\rho(h) = \frac{\gamma(h)}{\gamma(0)} = \frac{\alpha^h \gamma(0)}{\gamma(0)} = \alpha^h \tag{17}$$

Processus AR(1) stationnaires



Processus AR(1) persistents et non stationnaires



4. Processus AR(2)

$$y_t = \nu + \alpha_1 y_{t-1} + \alpha_2 y_{t-2} + \varepsilon_t, \quad \varepsilon_t \sim WN(0, \sigma^2)$$
 (18)

En supposant la stationnarité :

$$\mathsf{E}(y_t) = \frac{\nu}{1 - \alpha_1 - \alpha_2} \tag{19}$$

Aussi:

$$V(y_t) = \gamma(0) = \alpha_1 \gamma(1) + \alpha_2 \gamma(2) + \sigma^2$$
 (20)

Et:

$$\gamma(1) = \alpha_1 \gamma(0) + \alpha_2 \gamma(1)$$
$$\gamma(2) = \alpha_1 \gamma(1) + \alpha_2 \gamma(0)$$

En résolvant pour $\gamma(0)$:

$$\gamma(0) = \frac{(1 - \alpha_2)\sigma^2}{(1 + \alpha_2)(1 - \alpha_1 - \alpha_2)(1 + \alpha_1 - \alpha_2)} \tag{21}$$

Conditions pour la stationnarité :

$$\alpha_2 + \alpha_1 < 1; \quad \alpha_2 - \alpha_1 < 1; \quad |\alpha_2| < 1$$
 (22)

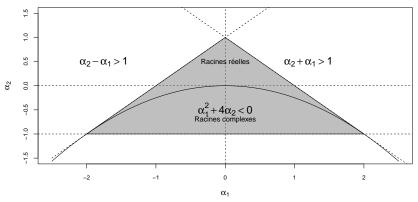
Les racines complexes apparaissent si :

$$\alpha_1^2 + 4\alpha_2 < 0 \tag{23}$$

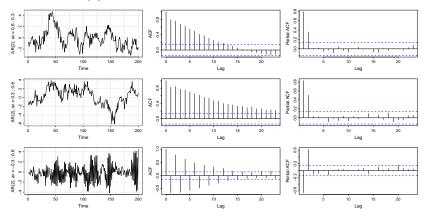
Équations de Yule-Walker :

$$\rho(1) = \alpha_1 + \alpha_2 \rho(1)$$
$$\rho(2) = \alpha_1 \rho(1) + \alpha_2$$

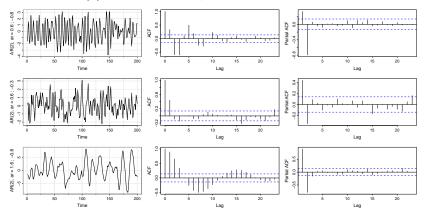
Triangle de stationnarité avec séparation des racines complexes et réelles



Processus AR(2) avec racines réelles



Processus AR(2) avec racines complexes



5. Processus AR(p)

$$y_t = \nu + \sum_{i=1}^{\nu} \alpha_i y_{t-j} + \varepsilon_t, \quad \varepsilon_t \sim WN(0, \sigma^2)$$
 (1)

 $\textbf{Stabilit\'e}: \ \alpha(\textbf{z}) = \textbf{0} \Rightarrow |\textbf{z}| > 1 \ \text{garantit la stationnarit\'e et la représentation MA}(\infty):$

$$y_t = \alpha(1)^{-1} \nu + \alpha(L)^{-1} \varepsilon_t$$

$$y_t = \mu + \sum_{j=0}^{\infty} \psi_j \varepsilon_{t-j}$$

où
$$\mu=rac{
u}{lpha(1)}$$
 et $\Psi(L)=lpha(L)^{-1}$ avec $\sum_{j=0}^{\infty}|\psi_j|<\infty.$

En prenant les espérances de l'équation (1) :

$$\mathsf{E}(y_t) = \mu = \frac{\nu}{(1 - \alpha_1 - \dots - \alpha_n)} \tag{25}$$

Fonction d'autocovariance :

$$\gamma(h) = \mathsf{E}(y_t y_{t-h}) = \mathsf{E}\left[(\alpha_1 y_{t-1} + \dots + \alpha_p y_{t-p} + \varepsilon_t) y_{t-h}\right]$$

= $\alpha_1 \mathsf{E}(y_{t-1} y_{t-h}) + \dots + \alpha_p \mathsf{E}(y_{t-p} y_{t-h}) + \mathsf{E}(\varepsilon_t y_{t-h})$
= $\alpha_1 \gamma(h-1) + \dots + \alpha_p \gamma(h-p)$

Équations de Yule-Walker :

$$\rho(1) = \alpha_1 + \alpha_2 \rho(1) + \dots + \alpha_p \rho(p-1)$$

$$\rho(2) = \alpha_1 \rho(1) + \alpha_2 + \dots + \alpha_p \rho(p-2)$$

$$\vdots$$

$$\rho(p) = \alpha_1 \rho(p-1) + \alpha_2 \rho(p-2) + \dots + \alpha_p$$

$$\rho(k) = \alpha_1 \rho(k-1) + \alpha_2 \rho(k-2) + \dots + \alpha_p \rho(k-p)$$

$$\rho(k) = \alpha_1 \rho(k-1) + \alpha_2 \rho(k-2) + \dots + \alpha_p \rho(k-p)$$

$$\rho(k) = \alpha_1 \rho(k-1) + \alpha_2 \rho(k-2) + \dots + \alpha_p \rho(k-p)$$

$$\rho(k) = \alpha_1 \rho(k-1) + \alpha_2 \rho(k-2) + \dots + \alpha_p \rho(k-p)$$

6. Processus de moyenne mobile

$$y_t = \mu + \beta(L)\varepsilon_t = \mu + \sum_{i=1}^q \beta_i \varepsilon_{t-i} + \varepsilon_t$$
 (26)

où $\varepsilon_t \sim WN(0, \sigma^2)$ et $\beta(L) = 1 + \beta_1 L + \cdots + \beta_q L^q$, $\beta_q \neq 0$.

Le processus $\mathsf{MA}(q)$ est stationnaire pour tout $(\beta_1,\beta_2,\ldots,\beta_q)$.

Inversibilité : $\beta(z) = 0 \Rightarrow |z| > 1$ garantit la représentation $\mathsf{AR}(\infty)$:

$$\beta(L)^{-1}y_t = \beta(1)^{-1}\mu + \varepsilon_t$$

$$y_t = \mu + \sum_{t=1}^{\infty} \phi_j(y_{t-j} - \mu) + \varepsilon_t$$

où
$$\phi(L) = 1 - \sum_{j=1}^{\infty} \phi_j L^j = 1 - \phi_1 L - \phi_2 L^2 - \dots = \beta(L)^{-1}$$
.

Fonction d'autocovariance :

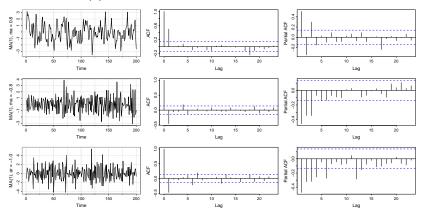
$$\gamma(0) = \left(\sum_{i=0}^{q} \beta_i^2\right) \sigma^2$$

$$\gamma(k) = \left(\sum_{i=0}^{q-k} \beta_i \beta_{i+k}\right) \sigma^2 \quad \text{pour } k = 1, 2, \dots, q$$

$$\gamma(k) = 0 \quad \text{pour } k > q$$

Les processus MA sont stationnaires et ergodiques.

Processus MA(1)



7. Processus ARMA(p, q)

$$\alpha(L)y_t = \nu + \beta(L)\varepsilon_t$$

$$y_t = \nu + \sum_{j=1}^p \alpha_j y_{t-j} + \varepsilon_t + \sum_{j=1}^q \beta_j \varepsilon_{t-j}$$

où
$$\varepsilon_t \sim WN(0, \sigma^2)$$
;
 $\alpha(L) = 1 - \alpha_1 L - \dots - \alpha_p L^p$, $\alpha_p \neq 0$;
 $\beta(L) = 1 + \beta_1 L + \dots + \beta_q L^q$, $\beta_q \neq 0$.

1. Stabilité

$$lpha(z)=0 \Rightarrow |z|>1$$
 garantit la stationnarité et la représentation MA(∞) :

$$y_t = \alpha(1)^{-1}\nu + \alpha(L)^{-1}\beta(L)\varepsilon_t$$
$$y_t = \mu + \sum_{j=0}^{\infty} \psi_j \varepsilon_{t-j}$$

2. Inversibilité

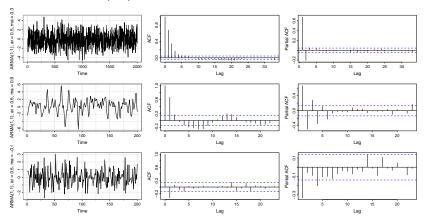
$$\beta(z) = 0 \Rightarrow |z| > 1$$
 permet la représentation $AR(\infty)$:

$$\beta(L)^{-1}\alpha(L)(y_t - \mu) = \varepsilon_t$$
$$y_t = \mu + \sum_{i=1}^{\infty} \phi_i(y_{t-i} - \mu) + \varepsilon_t$$

3. Pas de racines communes dans $\alpha(L)$ et $\beta(L)$

$$\alpha(L) = \prod_{j=1}^{p} (1 - \lambda_j L)$$
$$\beta(L) = \prod_{i=1}^{q} (1 - \mu_i L)$$
$$\Rightarrow \lambda_j \neq \mu_i \quad \forall i, j$$

Processus ARMA(1,1)



8. Formulation statistique du modèle AR(1)

Indépendance conditionnelle : $(y_t|y_0,\ldots,y_{t-1}) \stackrel{d}{=} (y_t|y_{t-1})$;

Distribution conditionnelle : $(y_t|y_{t-1}) \stackrel{d}{=} \mathcal{N}(\nu + \alpha y_{t-1}, \sigma^2)$; $t \ge 1$;

Espace des paramètres : $\nu, \alpha, \sigma^2 \in \mathbb{R} \times \mathbb{R} \times \mathbb{R}^+$.

L'observation initiale y_0 n'est pas modélisée – conditionnelle à y_0 .

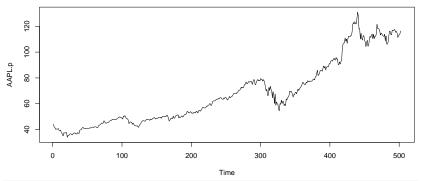
Le régresseur est la variable dépendante retardée.

$$y_t = \nu + \alpha y_{t-1} + \varepsilon_t$$
 pour $t = 1, \dots, T$.

où $\varepsilon_t \sim \mathsf{NID}(0,\sigma^2)$ sont des innovations.

Dans la pratique (modélisation - données)

 y_t sont les rendements de l'action Apple sur trois années autour de la période covid.



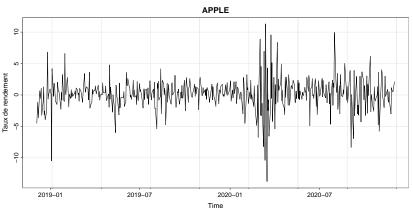
AAPL.r = na.omit(diff(log(AAPL.p))*100) #création de la variable rendements # stationnaires summary(cbind(AAPL.p[-1],AAPL.r))

Économétrie des Séries Temporelles - Chapitre 2

Dans la pratique (modélisation - stationarité, méthode a la {tidyverse})

```
Test KPSS sur les prix - H_0: données stationnaires
## $test_stat
## [1] 7.460073
##
## $critical values
##
                    10pct 5pct 2.5pct 1pct
## critical values 0.347 0.463 0.574 0.739
Test KPSS sur les rendements - H_0: données stationnaires
## $test stat
## [1] 0.1184971
##
## $critical values
##
                    10pct 5pct 2.5pct 1pct
## critical values 0.347 0.463 0.574 0.739
```

Dans la pratique (modélisation - graphique)



9. Vraisemblance autorégressive

Densité conditionnelle :

$$f(y_T, y_{T-1}, \dots, y_1 | y_0) = f(y_T | y_{T-1}, \dots, y_1, y_0) \times f(y_{T-1}, \dots, y_1 | y_0)$$

$$= f(y_T | y_{T-1}, \dots, y_1, y_0) \times f(y_{T-1} | y_{T-2}, \dots, y_1, y_0) \times f(y_{T-2}, \dots, y_1 | y_0)$$

$$= \dots$$

$$= \prod_{t=0}^{T} f(y_t | y_{t-1}, \dots, y_1, y_0)$$

Cette formule est généralement valable - décomposition de prédiction.

En utilisant la propriété de Markov :

$$f_{\nu,\alpha,\sigma^2}(y_T,\ldots,y_1|y_0) = \prod_{t=1}^T f_{\nu,\alpha,\sigma^2}(y_t|y_{t-1})$$

Vraisemblance autorégressive (suite)

Étant donné l'hypothèse de normalité conditionnelle :

$$f_{\nu,\alpha,\sigma^{2}}(y_{T},\ldots,y_{1}|y_{0}) = \prod_{t=1}^{T} \left(2\pi\sigma^{2}\right)^{-1/2} \exp\left(-\frac{1}{2\sigma^{2}}(y_{t}-\nu-\alpha y_{t-1})^{2}\right)$$
$$= \left(2\pi\sigma^{2}\right)^{-T/2} \exp\left(-\frac{1}{2\sigma^{2}}\sum_{t=1}^{T}(y_{t}-\nu-\alpha y_{t-1})^{2}\right)$$

Et la fonction de vraisemblance est :

$$L(y_1, \dots, y_T | y_0; \nu, \alpha, \sigma^2) = (2\pi\sigma^2)^{-T/2} \exp\left(-\frac{1}{2\sigma^2} \sum_{t=1}^T (y_t - \nu - \alpha y_{t-1})^2\right)$$

La vraisemblance exacte inclut la condition initiale. La vraisemblance conditionnelle est conditionnée par y_0 .

MLE

L'estimation par maximum de vraisemblance (MLE) de (ν,α) est obtenue en minimisant la somme des carrés des résidus :

$$\arg\max_{(\nu,\alpha)} I(\nu,\alpha) = \arg\min_{(\nu,\alpha)} \sum_{t=1}^T \varepsilon_t^2(\nu,\alpha)$$

La MLE de $(\widetilde{\nu},\widetilde{\alpha})$ est équivalente à l'estimation par les moindres carrés ordinaires (OLS) de $(\widehat{\nu},\widehat{\alpha})$.

 $(\widetilde{\nu},\widetilde{\alpha})$ sont des estimateurs convergents si y_t est stationnaire et $\sqrt{T}(\widetilde{\delta}-\delta)$ est asymptotiquement normalement distribué, où $\delta=(\nu,\alpha)'$.

Les MLE basées sur la vraisemblance exacte et la vraisemblance conditionnelle sont asymptotiquement équivalentes.

L'estimation par la méthode des moments (en utilisant les équations de Yule-Walker) est également équivalente pour α .

Dans la pratique (estimation - {stats})

On suppose une distribution conditionnelle gaussienne des ε_t .

```
fit = Arima(AAPL.r, order = c(1, 0, 0))
checkresiduals(fit)
    Residuals from ARIMA(1,0,0) with non-zero mean
  10 -
  5-
  -5 -
 -10-
                      100
                                     200
                                                                    400
                                                                                   500
                                                    300
                                              60 -
  0.1
                                            6 40 -
                                              20 -
 -0.1 -
                                                  -10
                  10
                               20
    ò
                        15
                                                                 residuals
                      Lag
##
##
    Ljung-Box test
##
   data: Residuals from ARIMA(1,0,0) with non-zero mean
## Q* = 33.733, df = 9, p-value = 9.947e-05
##
## Model df: 1. Total lags used: 10
```

Dans la pratique (estimation - autoarima{forecast})

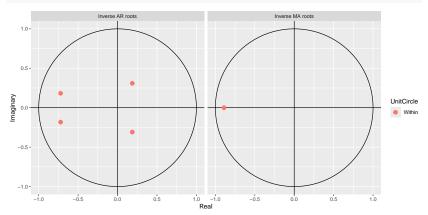
```
fit = auto.arima(AAPL.r)
fit
## Series: AAPL.r
## ARIMA(4,0,1) with non-zero mean
##
## Coefficients:
                           ar3
##
            ar1
                    ar2
                                    ar4
                                           ma1
                                                  mean
##
     -1.0701 -0.1448 0.0191 -0.0724 0.8901 0.1948
## s.e. 0.0859 0.0676 0.0662 0.0504 0.0748 0.0870
##
## sigma^2 = 5.517: log likelihood = -1135.81
## ATC=2285.62 ATCc=2285.85 BTC=2315.14
```

Dans la pratique (estimation - autoarima{forecast}, pvalues)

```
coeftest(fit)
```

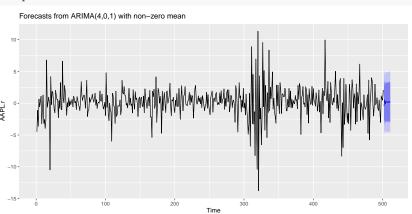
```
##
## z test of coefficients:
##
##
          Estimate Std. Error z value Pr(>|z|)
          -1.070090 0.085930 -12.4530 < 2e-16 ***
## ar1
## ar2
         0.019083 0.066192 0.2883 0.77311
## ar3
## ar4
        -0.072443 0.050358 -1.4386 0.15028
## ma1
          0.890071 0.074820 11.8961 < 2e-16 ***
## intercept 0.194787 0.086957 2.2400 0.02509 *
## ---
## Signif. codes: 0 '***' 0.001 '**' 0.05 '.' 0.1 ' ' 1
```

Dans la pratique (estimation - autoarima $\{forecast\}$, racines unitaires) autoplot(fit)



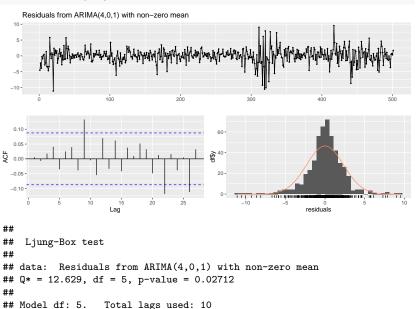
Dans la pratique (forecast - {forecast})

autoplot(forecast(fit))



Dans la pratique (residuals check - autoarima{forecast})

checkresiduals(fit)



AIC et BIC

Pour effectuer une sélection de modèles avec des critères d'information.

AIC est la méthode de sélection de modèles la plus connue et utilisée.

AIC Akaike (1973) :

$$\mathsf{AIC} = -2 \times \textit{LogLik} + 2 \times \textit{p}$$

BIC Schwarz (1978):

$$\mathsf{BIC} = -2 \times \mathit{LogLik} + \log(n) \times \mathit{p}$$

avec n le nombre d'observations dans l'échantillon étudié et p le nombre de paramètres.

Plus petit est AIC/BIC, meilleur est le modèle.

AIC(AAPL.estim) #AR(1)

[1] 2292.332

AIC(fit) #ARMA(4,1)

[1] 2285.623

10. Analyse de la mauvaise spécification

Les hypothèses faites lors de la construction de modèles économétriques.

Exemple - Modèle AR(1):

$$y_t = \nu + \alpha y_{t-1} + \varepsilon_t$$

Le modèle statistique conditionnel de y_1,y_2,\ldots,y_T étant donné y_0 est défini par les hypothèses suivantes :

- 1. Indépendance : $\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_T$ sont indépendants ;
- 2. Normalité conditionnelle : $\varepsilon_t \stackrel{D}{=} N(0, \sigma^2)$;
- 3. Espace des paramètres : $\nu, \alpha, \sigma^2 \in \mathbb{R} \times \mathbb{R} \times \mathbb{R}_+$.

Il est important de tester si ces hypothèses sont valides.

Normalité

Tester si l'asymétrie et l'aplatissement correspondent à une distribution normale.

Soit $x_t \sim D(\mu, \sigma^2)$ tel que :

$$y_t = \frac{x_t - \mu}{\sigma} \sim \mathsf{D}(0, 1)$$

Définir:

$$\kappa_3 = \mathsf{E}(y_t^3)$$
 (asymétrie)

$$\kappa_4 = \mathsf{E}(y_t^4) - 3$$
 (excès d'aplatissement)

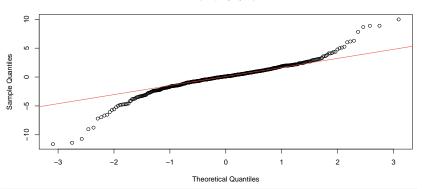
Le test de **Jarque-Bera** - H_0 : $\kappa_3 = \kappa_4 = 0$ pour la normalité.

$$JB = \frac{T-k}{6} \left(\kappa_3^2 + \frac{\kappa_4^2}{4}\right) \sim \chi_2^2$$
 et k le nombre de variables explicatives.

Dans la pratique

```
AAPL.resid = AAPL.estim$residuals
qqnorm(AAPL.resid)#, ylim = c(-10,10), xlim = c(-10,10))
qqline(AAPL.resid, col=2)
```

Normal Q-Q Plot



jarque.bera.test(AAPL.resid)

```
##
## Jarque Bera Test
##
## data: AAPL.resid
```

Hétéroscédasticité

Hétéroscédasticité - variance non constante

Test de White (1980) : La variance $V(\varepsilon_t|Y_{t-1})$ varie-t-elle avec Y_{t-1} ?

- 1. Obtenir les résidus $\widehat{\varepsilon}_t$ du modèle original.
- 2. Obtenir R_{het}^2 à partir de la régression auxiliaire :

$$\widehat{\varepsilon}_t^2 = \beta_1 + \beta_2 y_{t-1} + \beta_3 y_{t-1}^2 + \eta_t$$

3. Tester $\beta_2 = \beta_3 = 0$ en utilisant :

$$TR_{het}^2 \approx F_{het} = \frac{R_{het}^2/m}{(1 - R_{het}^2)/(T - k - m - 1)}$$

où k est le nombre de régresseurs et m est le nombre de termes quadratiques et de produits croisés.

Notez que le $TR_{het}^2 \sim \chi_2^2$

Dans la pratique (Test de White - hétéroscédasticité)

```
# Étape 1 : Extraire les résidus
residuals <- resid(AAPL.estim)
# Étape 2 : Construire les termes quadratiques et croisés
residuals_squared <- residuals^2
x1 = lag(AAPL.r)
x2 = lag(AAPL.r)^2
auxiliary_data <- data.frame(x1, x2)</pre>
# Supprimer les valeurs NA introduites par le décalage
auxiliary_data <- na.omit(auxiliary_data)</pre>
# Étape 3 : Régression auxiliaire pour le test de White
auxiliary_model <- lm(residuals_squared ~ x1 + x2, data = auxiliary_data)
# Étape 4 : Test de significativité globale (statistique de White)
white_stat <- summary(auxiliary_model) $r.squared * nrow(auxiliary_data) # Stat
p_value <- 1 - pchisq(white_stat, df = 2) # Degré de liberté = nb de variables
# Résultat : HO - hétéroscédasticité
cat("Statistique de White :", white_stat, "\n")
## Statistique de White: 22.61793
cat("P-valeur :", p_value, "\n")
```

P-valeur : 1.226251e-05

Forme fonctionnelle

La forme fonctionnelle log-linéaire est souvent supposée.

Test RESET de Ramsey (1969) : Erreur de spécification de la régression.

Les polynômes de la variable prédite \hat{y}_t aident-ils à expliquer y_t ? Sous l'hypothèse nulle, les variables de la forme fonctionnelle correcte sont irrelevantes.

- 1. Obtenir les variables prédites \hat{y}_t du modèle original.
- 2. Obtenir la corrélation partielle R^2_{reset} de y_t et \widehat{y}_t^2 étant donné y_{t-1} à partir de la régression auxiliaire :

$$y_{t} = \beta_{1} + \beta_{2} y_{t-1} + \beta_{3} \hat{y}_{t}^{2} + \eta_{t}$$

3. Tester $\beta_3 = 0$ en utilisant :

$$TR_{reset}^2 pprox F_{reset} = rac{R_{reset}^2/m}{(1 - R_{reset}^2)/(T - k - m - 1)}$$

où k est le nombre de régresseurs et m est le nombre de restrictions.

Dans la pratique (Test de Ramsey - erreur de spécification)

Devoir #1 - A faire (de préférence sous sa forme TR^2)

Erreurs autocorrélées

L'indépendance des innovations dans un AR(1) implique H_0 : $\alpha_2=0$ dans :

$$y_t = \nu + \alpha_1 y_{t-1} + \alpha_2 y_{t-2} + \varepsilon_t$$

où $\varepsilon_t \sim \text{NID}(0, \sigma^2)$.

Test du rapport de vraisemblance pour $\alpha_2 = 0$:

$$LR = -T\log\left(1 - r_{02.1}^2\right)$$

Cela peut être appliqué à la régression auxiliaire – obtenir R_{ar}^2 à partir de :

$$\widehat{\varepsilon}_t = \beta_1 + \beta_2 y_{t-1} + \beta_3 \widehat{\varepsilon}_{t-1} + \eta_t$$

Tester $\beta_2 = \beta_3 = 0$ en utilisant :

$$TR_{ar}^2 pprox F_{ar} = rac{R_{ar}^2/m}{(1 - R_{ar}^2)/(T - k - m - 1)}$$

où k est le nombre de régresseurs et m est le nombre de restrictions.

Test d'absence d'autocorrélation

Box-Pierce et Ljung-Box

 H_0 : absence d'autocorrélation

H₁: autocorrélation

Idée principale : On estime la fonction d'autocorrélation

$$H_0: \rho(1) = \rho(2) = \cdots = \rho(p) = 0$$

La statistique du Ljung-Box est donnée par :

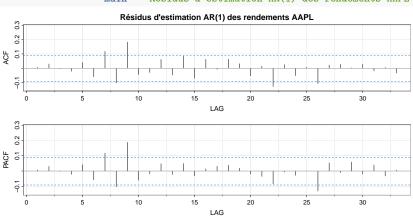
$$Q(m) = T(T+2) \sum_{h=1}^{m} \frac{\widehat{\rho}(h)^2}{T-h}$$

$$\operatorname{avec}\,\widehat{\rho}(h) = \frac{\sum_{t=h+1}^T (\varepsilon_t - \overline{\varepsilon})(\varepsilon_{t-h} - \overline{\varepsilon})}{(\varepsilon_t - \overline{\varepsilon})^2}$$

On rejette H_0 si $Q(m)>q_{lpha}$ avec q_{lpha} le 100(1-lpha) quantile d'une χ^2_{m-p-q}

Dans la pratique (ACF et PACF)

AAPL_ACF_PACF=acf2(resid(AAPL.estim),
main = "Résidus d'estimation AR(1) des rendements AAPL")



Dans la pratique (Test de Ljung-Box - absence d'autocorrélation)

```
Box.test(resid(AAPL.estim), lag = 1, type = "Ljung")
##
##
   Box-Ljung test
##
## data: resid(AAPL.estim)
## X-squared = 0.027691, df = 1, p-value = 0.8678
Box.test(resid(AAPL.estim), lag = 6, type = "Ljung")
##
##
   Box-Ljung test
##
## data: resid(AAPL.estim)
## X-squared = 3.3109, df = 6, p-value = 0.7689
Box.test(resid(AAPL.estim), lag = 12, type = "Ljung")
##
##
   Box-Ljung test
##
## data: resid(AAPL.estim)
## X-squared = 36.169, df = 12, p-value = 0.0003043
```

Dans la pratique (Test de Box-Pierce - absence d'autocorrélation)

```
Box.test(resid(AAPL.estim), lag = 1, type = "Box")
##
## Box-Pierce test
##
## data: resid(AAPL.estim)
## X-squared = 0.027526, df = 1, p-value = 0.8682
Box.test(resid(AAPL.estim), lag = 6, type = "Box")
##
## Box-Pierce test
##
## data: resid(AAPL.estim)
## X-squared = 3.2648, df = 6, p-value = 0.7749
Box.test(resid(AAPL.estim), lag = 12, type = "Box")
##
##
   Box-Pierce test
##
## data: resid(AAPL.estim)
## X-squared = 35.428, df = 12, p-value = 0.0004002
```

Erreurs ARCH

Engle (1982): Hétéroscédasticité conditionnelle autorégressive

ARCH - les variances des innovations sont une fonction du temps :

$$V(\varepsilon_t|\varepsilon_{t-1}) = \beta_1 + \beta_2 \varepsilon_{t-1}^2$$

- 1. Obtenir les résidus $\widehat{\varepsilon}_t$ du modèle original.
- 2. Obtenir R_{arch}^2 à partir de la régression auxiliaire :

$$\widehat{\varepsilon}_t^2 = \beta_1 + \beta_2 \widehat{\varepsilon}_{t-1}^2 + \eta_t$$

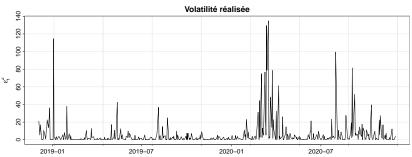
3. Tester $H_0: \beta_2 = 0$ en utilisant :

$$TR_{arch}^2 pprox F_{arch} = rac{R_{arch}^2/m}{(1 - R_{arch}^2)/(T - k - m - 1)}$$

où k est le nombre de régresseurs et m est le nombre de restrictions.

Dans la pratique (Test d'Engle - ARCH)

```
# L'un des proxies de la volatilité et l'élévation de la série au carré :
tsplot(index(AAPL.r), resid(AAPL.estim)^2, main = "Volatilité réalisée",
    ylab = expression(epsilon[t]^2), xlab = '')
```



Le test statistique, quant à lui, existe dans le package {FinTS}
ArchTest(resid(AAPL.estim), lags = 1)

```
## ARCH LM-test; Null hypothesis: no ARCH effects
##
## data: resid(AAPL.estim)
## Chi-squared = 20.499, df = 1, p-value = 5.966e-06
```

##

11. Application

Taux de chômage au USA (1948-2024)

Le modèle est donné par :

$$x_t = \nu + \alpha x_{t-1} + \varepsilon_t$$

Les résidus $\{\varepsilon_t\}$ sont obtenus à partir de $\varepsilon_t = x_t - \nu - \alpha x_{t-1}$.

Les résultats sont les suivants :

$$x_t = 5.5867 + 0.9704x_{t-1} + \varepsilon_t$$

(0.0000) (0.0000)

(pvalues)

Les données

```
USunrate = fredr(series id = "UNRATE",
           observation_start = as.Date("1948-01-01"),
           observation end = as.Date("2024-10-01"),
           frequency = "m")
x = USunrate$value
xDate = USunrate$date
# Tester la stationarité
adf test = adf.test(x)
print(adf_test)
##
##
    Augmented Dickey-Fuller Test
##
## data: x
## Dickey-Fuller = -3.9547, Lag order = 9, p-value = 0.01126
## alternative hypothesis: stationary
\#kpss.test(x)
# Si la série n'est pas stationnaire, appliquer une différenciation
\# x = diff(x)
```

58 / 64

Graph de la série



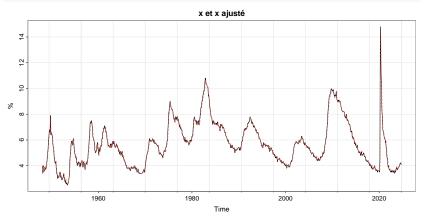


Estimation d'un AR(1)

```
fit = arima(x, order=c(1,0,0))
coefs = coef(fit)
print(coefs)
##
         ar1 intercept
## 0.9704902 5.5864568
# Significativité statistique
std_errors = sqrt(diag(fit$var.coef))
p_values = 2 * (1 - pnorm(abs(coefs / std_errors)))
print(p_values)
##
         ar1 intercept
##
# Ou simplement
#coeftest(fit)
#Résidus et serie ajustée
xres = residuals(fit)
xfit = x - xres
# print(head(xres))
# print(head(xfit))
```

Graph de y et \hat{y}

```
par(mfrow=c(1,1))
tsplot(xDate, x, main="x et x ajusté", ylab = "%")
points(xDate, xfit, type = "l", col = 2, lty = 2)
```

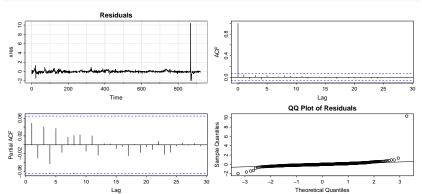


Tests de mauvaises spécification

```
Box.test(xres, lag=2, type="Ljung-Box") #HO: abscence d'autocorrelation
##
   Box-Ljung test
##
##
## data: xres
## X-squared = 2.883, df = 2, p-value = 0.2366
shapiro.test(xres) #HO: normalité
##
##
   Shapiro-Wilk normality test
##
## data: xres
## W = 0.38572, p-value < 2.2e-16
bptest(xres ~ xfit)#HO: homoscédasticité
##
    studentized Breusch-Pagan test
##
##
## data: xres ~ xfit
## BP = 0.11128, df = 1, p-value = 0.7387
```

Graph des résidus

```
par(mfrow = c(2, 2))
tsplot(xres, main = "Residuals")
acf(xres, main = "ACF of Residuals")
pacf(xres, main = "PACF of Residuals")
qqnorm(xres, main = "QQ Plot of Residuals")
qqline(xres)
```



Conclusion

Le modèle est non congruent - échoue au test de normalité.

Un modèle AR(p) (p > 1) pourrait être essayé.

L'explication macroéconomique suggère que des covariables sont nécessaires.

Pas de preuves statistiques de non-stationnarité, mais forte persistence $\alpha = 0.9704^{***}$

Par conséguent, examiner les données comme non stationnaires ensuite.

Puis considérer les modèles dynamiques multivariés.