

# Corrigé Serie Chrono (1)

A/  $y_t$  est fortement stationnaire si

$$F(y_t, y_{t+1}, y_{t+2}, \dots, y_{t+n}) =$$

$$F(y_s, y_{s+1}, y_{s+2}, \dots, y_{s+n}) \quad \forall t, \forall s, \forall n$$

2/  $y_t$  faiblement stationnaire si

$$E(y_t) = \text{cte} \quad \forall t \quad \text{Var}(y_t) = \text{cte} \quad \forall t$$

$$\text{Cov}(y_t, y_{t-k}) = \text{Cov}(y_0, y_{-k}) = \gamma_k \quad \forall t, k$$

$$\rho_k = \frac{\gamma_k}{\gamma_0} \xrightarrow[k \rightarrow \infty]{} 0$$

B/  $y_t \sim \text{AR}(3)$  si  $r_1$  est racine double et  $r_2$  racine simple de l'équation

caractéristique alors  $\rho_k = (a + bk)r_1^k + cr_2^k$

$c_1$  et  $c_2$  comme  $r_1$  et  $r_2$  connus et  $\rho_0 = 1$

nous donnent un système de 3 équations à 3 inconnues

$$k=0 \Rightarrow 1 = a + c$$

$$k=1 \Rightarrow c_1 = (a + b)r_1 + cr_2$$

$$k=2 \Rightarrow c_2 = (a + 2b)r_1^2 + cr_2^2$$

(2)

$$c/ \quad y_t \sim \pi_A(q)$$

$$1- \quad y_t = \theta_1 \varepsilon_{t-1} + \theta_2 \varepsilon_{t-2} + \dots + \theta_i \varepsilon_{t-i} + \dots + \theta_q \varepsilon_{t-q} + \varepsilon_t$$

$$y_{t-k} = \theta_1 \varepsilon_{t-1-k} + \dots + \theta_j \varepsilon_{t-j-k} + \dots + \theta_q \varepsilon_{t-q-k} + \varepsilon_{t-k}$$

$$\text{Avec } \theta_0 = 1$$

$$\gamma_k = E(y_t y_{t-k})$$

$$= E\left( \sum_{i=0}^q \theta_i \varepsilon_{t-i} \left( \sum_{j=0}^q \theta_j \varepsilon_{t-j-k} \right) \right)$$

$$\varepsilon_t \sim BB(\sigma^2) \Rightarrow E(\varepsilon_t \varepsilon_s) = \begin{cases} 0 & \text{si } t \neq s \\ \sigma^2 & \text{si } t = s \end{cases}$$

les seules  $E(\quad)$  non nulles sont celles

$$\text{lorsque } t-i = t-j-k \Rightarrow i = j+k \Rightarrow j = i-k$$

$$\Rightarrow \gamma_k = \sigma^2 \sum \theta_i \theta_{i-k}$$

Dans cette sommation  $\forall$  indice est  $\geq 0$

$$\text{et } \leq q \Rightarrow \gamma_k = \begin{cases} \sigma^2 \sum_{i=k}^q \theta_i \theta_{i-k} \\ \sigma^2 \sum_{i=0}^q \theta_i \theta_i \end{cases}$$

$$\Rightarrow \rho_k = \begin{cases} \frac{\sum_{i=k}^q \theta_i \theta_{i-k}}{\sum_{i=0}^q \theta_i^2} & \text{si } k \leq q \\ 0 & \text{si } k > q \end{cases}$$

$$E(y_t) = E\left(\sum_{i=0}^q \theta_i \varepsilon_{t-i}\right) = \sum_{i=0}^q \theta_i E(\varepsilon_{t-i}) = 0 \quad \forall t \quad (3)$$

$$\begin{aligned} \sigma_0 = \text{Var}(y_t) &= \text{Var}\left(\sum_{i=0}^q \theta_i \varepsilon_{t-i}\right) \quad \text{les } \text{Cov}(\varepsilon_{t-i}, \varepsilon_{t-j}) = \begin{cases} \sigma^2 & i=j \\ 0 & \text{sinon} \end{cases} \\ &= \sum_{i=0}^q \theta_i^2 \text{Var}(\varepsilon_{t-i}) = \sigma^2 \sum_{i=0}^q \theta_i^2 \quad \forall i \end{aligned}$$

$\rho_k$  ne depend que de  $k$

$$\rho_k = 0 \quad \text{si } k > q$$

Donc  $y_t$  est stationnaire

$$\begin{aligned} 2 - \text{si } q=2 \quad y_t &= \theta_1 \varepsilon_{t-1} + \theta_2 \varepsilon_{t-2} + \varepsilon_t \quad \theta_0=1 \\ &= \theta_1 L \varepsilon_t + \theta_2 L^2 \varepsilon_t + \theta_0 \varepsilon_t \\ &= (\theta_2 L^2 + \theta_1 L + 1) \varepsilon_t \end{aligned}$$

soient  $\lambda_1$  et  $\lambda_2$  les racines du polynôme caractéristique

$$\begin{aligned} \varepsilon_t &= \frac{y_t}{\theta_2 L^2 + \theta_1 L + 1} = \frac{1}{\theta_2} \frac{y_t}{\left(L^2 + \frac{\theta_1}{\theta_2} L + \frac{1}{\theta_2}\right)} = \frac{1}{\theta_2} \frac{y_t}{(L - \lambda_1)(L - \lambda_2)} \\ &= \frac{y_t}{\theta_2} \cdot \frac{\frac{A}{\lambda_1(L - \lambda_1)} + \frac{B}{\lambda_2(L - \lambda_2)}}{\left(\frac{L}{\lambda_1} - 1\right) \left(\frac{L}{\lambda_2} - 1\right)} = \frac{1}{\lambda_1 \lambda_2} \left( \frac{A}{\frac{L}{\lambda_1} - 1} + \frac{B}{\frac{L}{\lambda_2} - 1} \right) \end{aligned}$$

$A$  et  $B$  seront fonction de  $\lambda_1$  et  $\lambda_2$   
decomposition en fraction rationnelles

$$\varepsilon_t = \frac{A}{\lambda_1 \lambda_2} \left( \frac{1}{\frac{L}{\lambda_1} - 1} y_t + \frac{1}{\frac{L}{\lambda_2} - 1} y_t \right) \quad \text{avec } \|L\| = 1$$

pour que  $\frac{1}{\frac{L}{\lambda_1} - 1} y_t$  donc  $\sum_{i=0}^{\infty} \left(\frac{1}{\lambda_1}\right)^i (\varepsilon_{t-i})$  il faut

que la serie converge  $\sum_{i=0}^{\infty} \left(\frac{L}{\lambda_1}\right)^i \rightarrow \text{si } \left|\frac{L}{\lambda_1}\right| < 1$   
soient  $|\lambda_1| > 1$

or les racines du polynôme caractéristique (4)  
 sont les inverses des racines de l'équation  
 caractéristique  $x^2 + \theta_1 x + \theta_2 = 0$   $r_1 = \frac{1}{\lambda_1}$

Donc pour que le processus soit  
 stationnaire il faut que  $|r_1| < 1$  et  $|r_2| < 1$   $r_2 = \frac{1}{\lambda_2}$

D /  $y_t \sim \text{ARMA}(p, q)$

$$\gamma_k = E(y_t y_{t-k}) = \alpha_1 E(y_{t-1} y_{t-k}) + \dots + \alpha_p E(y_{t-p} y_{t-k})$$

$$+ \theta_0 E(\varepsilon_t y_{t-k}) + \theta_1 E(\varepsilon_{t-1} y_{t-k}) + \dots + \theta_i E(\varepsilon_{t-i} y_{t-k})$$

$$+ \theta_q E(\varepsilon_{t-q} y_{t-k}) \Rightarrow$$

$$(*) \gamma_k - \alpha_1 \gamma_{k-1} + \dots - \alpha_p \gamma_{k-p} = E(\varepsilon_t y_{t-k}) + \dots + \theta_i E(\varepsilon_{t-i} y_{t-k}) + \dots$$

$$E(\varepsilon_{t-i} y_{t-k}) = \begin{cases} \neq 0 & \text{si } i > k \Rightarrow y_{t-k} \text{ valeur passée} \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$

Donc si  $k > q$  l'équation (\*) sera homogène

$$\gamma_k = \alpha_1 \gamma_{k-1} + \dots + \alpha_i \gamma_{k-i} + \dots + \alpha_p \gamma_{k-p} \quad \forall k \geq 1$$

$\Rightarrow$  (\*\*)  $\rho_k = \alpha \rho_{k-1} + \dots + \alpha_i \rho_{k-i} + \dots + \alpha_p \rho_{k-p}$   
 dans la matrice  $V$  soit  $k \in \{0, \dots, j-1\}$  avec  
 $i > q$   
 $j > p$



avec  $j > p$  la matrice  $V$  à plus que  $p$  colonne (5)  
 en faisant varier  $l$  de 0 jusqu'à  $j-1$   
 avec  $l=0$   $V_i = (p_i, p_{i-1}, p_{i-2}, \dots, p_p, p_{p+1}, \dots, p_{i-(j-1)})$

$$\text{Donc } (p_{i-1}, p_{i-2}, \dots, p_p) \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_p \end{pmatrix} = p_i$$

$$= \alpha_1 p_{i-1} + \alpha_2 p_{i-2} + \dots + \alpha_p p_{i-p} = p_i$$

en utilisant (\*\*\*) avec  $i = k$

pour  $l=1$   $V_{i+1} = (p_{i+1}, p_i, p_{i-1}, \dots, p_{i-(p+1)}, \dots, p_{i-(j-1)})$

$$\Rightarrow (p_i, p_{i-1}, \dots, p_{i-(p+1)}) \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \vdots \\ \alpha_p \end{pmatrix} =$$

$$\alpha_1 p_i + \alpha_2 p_{i-1} + \dots + \alpha_p p_{i-(p+1)} = p_{i+1}$$

en utilisant (\*\*\*) avec  $i+1 = k$

et ainsi de suite jusqu'à  $l = j-1$

Donc  $\begin{pmatrix} p_i \\ p_{i+1} \\ \vdots \\ p_{i+j-1} \end{pmatrix}$  est combinaison linéaire  
 des  $p$  autres colonnes de  
 $V$  (de la 2<sup>e</sup> jusqu'à la  ~~$(p+1)$~~  <sup>$(p+1)$</sup>  ième

Donc si  $i > q$  et  $j > p$   $\det(V) = 0$

2- avec  $y_t = -y_{t-1} - 0.21 y_{t-2} + 0.3 \varepsilon_{t-1} + \varepsilon_t$

l'équation caractéristique devient homogène  
à partir de  $q+1$  c-à-d 2 sous forme

$$\gamma_k = -\gamma_{k-1} - 0.21 \gamma_{k-2}$$

$$\gamma_k + \gamma_{k-1} + 0.21 \gamma_{k-2}$$

il y avait un signe - qui manquait  
donc la 2<sup>e</sup> question n'a pas été notée