

## Séries temporelles

ISFA - Université Lyon 1

Janvier 2021 - Durée 1h - Documents autorisés - Sujet A

**Exercice 1** Soient  $(X_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  et  $(Y_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  deux processus stationnaires non corrélés. Montrer que le processus  $(Z_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  défini par  $Z_t = X_t + Y_t$  est stationnaire, et exprimer son autocovariance en fonction de celles de  $X$  et celle de  $Y$ .

**Exercice 2** On considère le processus  $X = (X_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  défini par

$$X_t = a + bt + S_t + U_t$$

où  $a, b \in \mathbb{R}$ ,  $(S_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  est une fonction périodique de période 2 et  $(U_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  est un processus stationnaire. On transforme le processus en appliquant l'opérateur retard suivant :

$$Z_t = (1 - L^2)X_t.$$

Montrer que  $Z$  est stationnaire et calculer sa fonction d'autocorrélation en fonction de celle de  $U$ .

**Exercice 3** On considère le processus  $X = (X_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  défini par

$$X_t = a + bt + S_t + \epsilon_t$$

où  $a, b \in \mathbb{R}$ ,  $(S_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  est une fonction périodique de période 3 et  $(\epsilon_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  est un bruit blanc (faible) de variance  $\sigma^2$ . On suppose que le modèle est identifiable.

1. Proposer un opérateur moyenne mobile  $M$  tel que le processus  $Y = MX$  n'ait plus de partie périodique et donner l'expression de  $Y_t$  pour  $t \in \mathbb{Z}$ .
2. On définit le processus différencié  $Z = (I - L)Y$ . Donner l'expression de  $Z_t$ . Montrer que  $Z$  est stationnaire et calculer sa fonction d'autocorrélation.

Exercice 1:

Soient  $(X_t)_{t \geq 0}$  et  $(Y_t)_{t \geq 0}$  2 processus stationnaires non corrélés.

i.e

$$\mathbb{E}[X_t] = \mu_X \quad \forall t \quad (\mu_X \in \mathbb{R}) \quad \text{Défini pour } Y.$$

$$\text{Cov}(X_t, X_{t+h}) = f_X(h) \quad \forall t$$

$$Z_t = X_t + Y_t$$

$$\begin{aligned} \mathbb{E}[Z_t] &= \mathbb{E}[X_t] + \mathbb{E}[Y_t] \\ &= \mu_X + \mu_Y = \mu_Z \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{Cov}(Z_t, Z_{t+h}) &= \text{Cov}(X_t + Y_t, X_{t+h} + Y_{t+h}) \\ &= f_X(h) + \underbrace{\text{Cov}(X_t, Y_{t+h})}_{=0} + \underbrace{\text{Cov}(Y_t, X_{t+h})}_{=0} + f_Y(h) \\ &= f_X(h) + f_Y(h) \quad \forall t \end{aligned}$$

$\Rightarrow Z_t$  est stationnaire

Exercice 2:

On considère le processus  $X_t$ :

$$X_t = a + bt + S_t + U_t$$

Où  $a, b \in \mathbb{R}$ ,  $S_t$  g.d.p. périodique de période 2 et  $(U_t)_{t \geq 0}$  proc. stationnaire

$$Z_t = (1 - L^2)X_t$$

Mq  $Z_t$  stationnaire et  $f_Z(k)$  en fonction de  $f_U(k)$

$$\begin{aligned} Z_t &= (1 - L^2)X_t = \phi(L)X_t \quad Z_t \text{ est stationnaire car } \phi \text{ inversible} \\ &= X_t - X_{t-2} = a + 2b + U_t - U_{t-2} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \mathbb{E}[Z_t] &= \mathbb{E}[X_t - X_{t-2}] \\ &= a + 2b = \mu_Z(t) \quad \text{il dépend!} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \mathbb{V}[Z_t] &= \mathbb{V}[X_t - X_{t-2}] \\ &= \mathbb{V}[U_t - U_{t-2}] \\ &= 2\sigma_U^2 + 2\text{Cov}(U_t, U_{t-2}) = 2f_U(0) - 2f_U(2) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} f_Z(k) &= \text{Cov}(Z_t, Z_{t+k}) \\ &= \text{Cov}(a + 2b + U_t - U_{t-2}, a + 2b + U_{t+k} - U_{t+k-2}) \\ &= \begin{cases} 0 & \text{si } |k| \geq 2 \text{ ou } k=1 \\ -f_U(1) & \text{si } |k|=2 \\ 2(f_U(0) - f_U(2)) & \text{si } k=0 \end{cases} \end{aligned}$$

Donc  $Z$  est bien stationnaire

### Exercice 3:

On considère le processus  $X_t$

$$X_t = a + bt + S_t + \varepsilon_t$$

Où  $a, b \in \mathbb{R}$ ,  $(S_t)$  une fonction périodique de période 3 et  $(\varepsilon_t) \sim \text{BB}(0, \pi^2)$  faible.

$$1) M = \frac{1}{3} \sum_{k=-1}^1 L^k$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow Y_t &= M X_t = \frac{1}{3} (X_{t+1} + X_t + X_{t-1}) \\ &\quad b(t+1) + bt + b(t-1) \\ &= \frac{1}{3} (3a + 3bt + \underbrace{S_{t+1} + S_t + S_{t-1}}_{=0} + \varepsilon_{t+1} + \varepsilon_t + \varepsilon_{t-1}) \\ &= a + bt + \frac{1}{3} (\varepsilon_{t+1} + \varepsilon_t + \varepsilon_{t-1}) \end{aligned}$$

$$\text{Donc } Y_t = M X_t = a + bt + \frac{1}{3} (\varepsilon_{t+1} + \varepsilon_t + \varepsilon_{t-1})$$

$$2) Z = (I - L) Y = \phi(L) Y \quad (\phi \text{ inversible} \Rightarrow \text{stationnaire})$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow Z_t &= Y_t - Y_{t-1} \\ &= a + bt + \frac{1}{3} (\varepsilon_{t+1} + \varepsilon_t + \varepsilon_{t-1}) - (a + b(t-1) + \frac{1}{3} (\varepsilon_{t-2} + \varepsilon_{t-1} + \varepsilon_t)) \\ &= b + \frac{1}{3} (\varepsilon_{t+1} - \varepsilon_{t-2}) \end{aligned}$$

$$\Rightarrow E[Z_t] = b$$

$$\text{Var}[Z_t] = \frac{1}{3} \times 2\pi^2$$

$$\begin{aligned} \gamma_2(k) &= \text{Cov}(Z_t, Z_{t+k}) \\ &= \text{Cov}\left(\frac{1}{3}(\varepsilon_{t+1} - \varepsilon_{t-2}), \frac{1}{3}(\varepsilon_{t+k+1} - \varepsilon_{t+k-2})\right) \\ &= \begin{cases} \frac{2}{9}\pi^2 & \text{Si } k=0 \\ -\frac{1}{9}\pi^2 & \text{Si } |k|=3 \\ 0 & \text{Sinon} \end{cases} \end{aligned}$$