

**Examen de séries temporelles - ISFA**  
**22 janvier 2020 - Durée 2 h - Sans document**

**Questions de cours**

- 1** Donner la définition d'un processus stationnaire au second ordre.
- 2** Donner la définition d'un processus  $ARMA(p, q)$ .
- 3** Soit  $X = (X_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  un processus stationnaire.  
 Soit  $X_t^* = EL(X_t | 1, X_{t-1})$  la projection orthogonale de  $X_t$  sur l'espace engendré par 1 et  $X_{t-1}, X_{t-2}, \dots$ . Montrer que le processus défini par  $\epsilon = X_t - X_t^*$  est un bruit blanc.
- 4** Soit  $\epsilon = (\epsilon_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  un bruit blanc de variance  $\sigma_\epsilon^2$ . Montrer que sa densité spectrale vaut

$$f_\epsilon(\omega) = \frac{\sigma_\epsilon^2}{2\pi}.$$

En déduire l'écriture de la densité spectrale d'un processus  $ARMA(p, q)$ .

**Exercice orienté TD**

- 1** Soit  $X = (X_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  un processus  $ARMA(p, q)$ . Montrer que le processus défini par  $U_t = (I - L)X_t = X_t - X_{t-1}$  est un processus  $ARMA(p, q+1)$  et exprimer ses coefficients en fonction de ceux de  $X_t$ .
- 2** Soient deux processus indépendants définis par

$$\begin{aligned} X_t &= at + Z_t \\ Y_t &= S_t + \tilde{Z}_t, \end{aligned}$$

avec  $Z$  et  $\tilde{Z}$  deux processus  $MA(1)$  indépendants,  $a$  un réel, et  $S_t$  un processus périodique de période 2. On pose

$$\begin{aligned} U_t &= (I - L)X_t = X_t - X_{t-1} \\ V_t &= (I + L)Y_t = Y_t + Y_{t-1}. \end{aligned}$$

Montrer que ces deux nouveaux processus  $U$  et  $V$  ainsi définis sont encore des  $MA$  indépendants dont on déterminera les ordres.

- 3** Donner l'expression de leurs fonctions d'autocovariance.

- 4** On suppose que l'on observe  $T$  valeurs successives de ces séries. Rappeler la forme des estimateurs empiriques des autocovariances d'ordre  $h$  de  $U$  et  $V$ , notés  $\hat{\gamma}_U(h)$  et  $\hat{\gamma}_V(h)$  respectivement.
- 5** On note pour  $h \in \mathbb{N}^*$  les vecteurs suivants :

$$\begin{aligned}\gamma_U^{[h]} &= (\gamma_U(0), \gamma_U(1), \dots, \gamma_U(h)) \quad \text{et} \quad \hat{\gamma}_U^{[h]} = (\hat{\gamma}_U(0), \hat{\gamma}_U(1), \dots, \hat{\gamma}_U(h)) \\ \gamma_V^{[h]} &= (\gamma_V(0), \gamma_V(1), \dots, \gamma_V(h)) \quad \text{et} \quad \hat{\gamma}_V^{[h]} = (\hat{\gamma}_V(0), \hat{\gamma}_V(1), \dots, \hat{\gamma}_V(h))\end{aligned}$$

On admet les convergences en loi suivantes (sous hypothèse de normalité des résidus) :

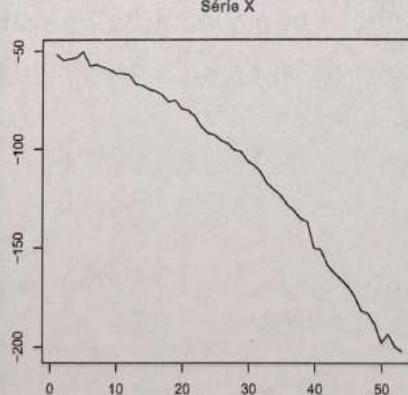
$$\begin{aligned}\sqrt{T}(\hat{\gamma}_U^{[h]} - \gamma_U^{[h]}) &\rightarrow \mathcal{N}(0, \Sigma_U(h)) \\ \sqrt{T}(\hat{\gamma}_V^{[h]} - \gamma_V^{[h]}) &\rightarrow \mathcal{N}(0, \Sigma_V(h)),\end{aligned}$$

où  $\Sigma_U(h)$  et  $\Sigma_V(h)$  sont deux matrices de variance covariance dont on connaît des estimateurs convergents notés  $\hat{\Sigma}_U(h)$  et  $\hat{\Sigma}_V(h)$ , respectivement. Proposer un test pour l'hypothèse :  $H_0 : \gamma_U(h) = \gamma_V(h)$ .

- 6** Proposer un test pour l'hypothèses :  $H_0$  : "Les deux processus sont les mêmes" (c'est à dire qu'ils ont les mêmes coefficients).

### Exercice orienté TP

On a réalisé une étude sur une série temporelle  $X$  représentée à la figure suivante.



- 1** On démarre par l'instruction  $Kpss.test(X)$  et on obtient :

```
-----  
KPSS TEST FOR LEVEL STATIONARITY  
DATA: X  
KPSS LEVEL = 1.3736, TRUNCATION LAG PARAMETER = 3, P-VALUE = 0.01
```

WARNING MESSAGE: IN KPSS.TEST(X) : P-VALUE SMALLER THAN PRINTED P-  
VALUE

-----  
Que fait cette instruction et que pouvez vous conclure ?

- 2** On réalise du coup l'instruction suivante  $X1=diff(X)$  et avec  $Kpss.test(X1)$  on obtient :

-----  
KPSS TEST FOR LEVEL STATIONARITY

DATA: X1

KPSS LEVEL = 0.045378, TRUNCATION LAG PARAMETER = 3, P-VALUE = 0.1  
WARNING MESSAGE: IN KPSS.TEST(X1) : P-VALUE GREATER THAN PRINTED P-  
VALUE

-----  
Que fait la première instruction et que pouvez vous conclure ?

- 3** On tape  $eacf(X1)$  pour obtenir la figure ci-dessous

---

AR/MA	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13
0	x	o	o	o	o	o	o	o	x	x	x	o	o	o
1	x	o	o	o	o	o	x	o	o	x	o	o	o	o
2	x	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o
3	x	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o
4	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o
5	o	o	x	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o
6	x	x	x	o	o	c	c	o	o	o	o	o	o	o
7	x	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o	o

---

Quel modèle proposeriez vous pour la série  $X$ ? pourquoi?

- 4** On décide d'utiliser l'instruction  $auto.arima(X)$  et on obtient :

SERIES: X

ARIMA(0,2,2)

COEFFICIENTS:

MA1 MA2

-1.4363 0.591

S.E.

0.1620 0.162

SIGMA2 ESTIMATED AS 6.698: LOG LIKELIHOOD=-121.11

AIC=248.23 AICC=248.74 BIC=254.02

Que pouvez vous conclure ? Sur quel critère a été choisi ce modèle ? On retiendra ce modèle finalement.

- 5** On pose  $model022=Arima(X, order=c(0,2,2))$  puis on tape  $t\text{-stat}(model022)$  pour obtenir :

	MA1	MA2
T.STAT	-8.868911	3.649317
P.VAL	0.000000	0.000263

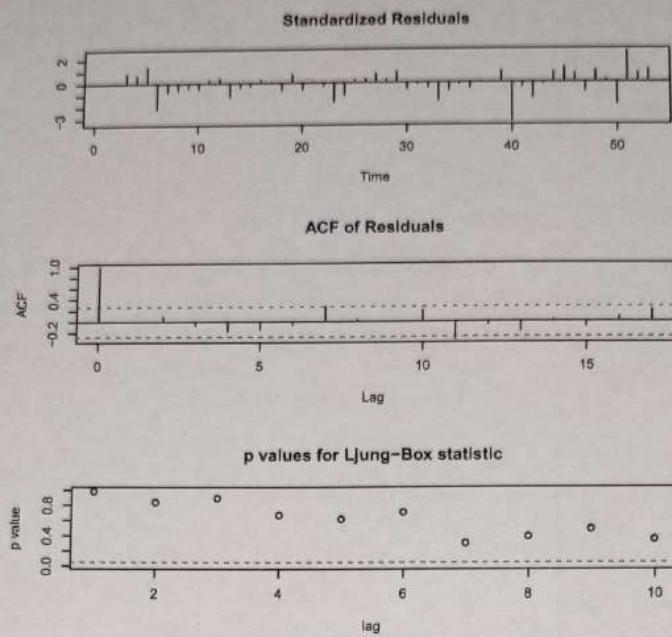
Que signifie ces sorties ?

- 6** On propose également les deux modèles suivants :  
 $model023=Arima(X, order=c(0,2,3))$  et  $model122=Arima(X, order=c(1,2,2))$ .  
 On réalise alors  $t\text{-stat}(model023)$  et  $t\text{-stat}(model122)$  pour obtenir successivement

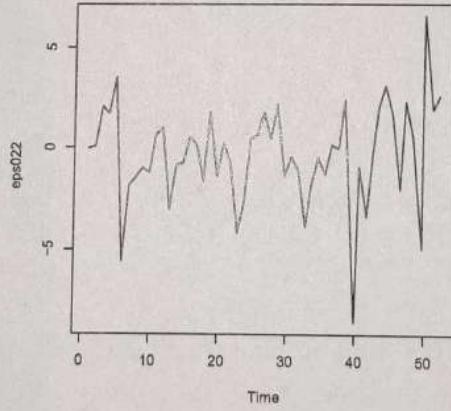
	MA1	MA2	MA3
T.STAT	-10.01375	2.713960	0.421600
P.VAL	0.000000	0.006648	0.673317
	AR1	MA1	MA2
T.STAT	0.981081	-9.90926	4.632147
P.VAL	0.326553	0.000000	0.000004

Ces résultats vous semblent-ils logiques ?

- 7** On continue avec notre premier modèle en faisant  $tsdiag(model022)$ . on obtient la figure ci-dessous. Que peut-on en conclure ?



- 8** On pose `eps022=model022$res` et on tape `plot(eps022)`. On obtient la figure ci-dessous. Que peut-on en conclure ?



- 9** On tape `shapiro.test(eps022)` et on obtient :

---

SHAPIRO-WILK NORMALITY TEST

DATA: EPS022

W = 0.96308, P-VALUE = 0.1004

---

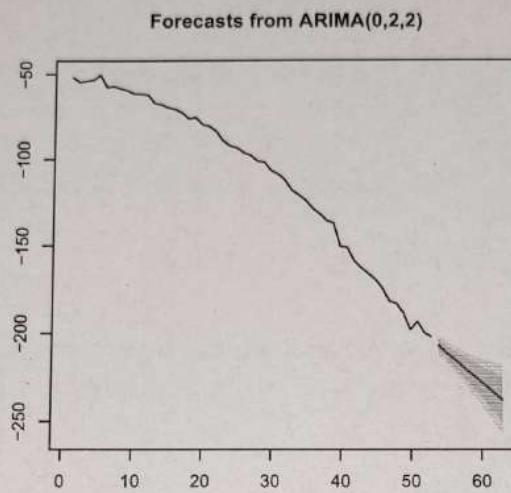
Que pouvez vous conclure ? Quel est l'intéret de ce résultat ?

- 10** On réalise l'instruction `accuracy(model022)` qui nous donne :

	ME	RMSE	MAE	MPE	MAPE	MASE	ACF1
TRAINING SET	-0.3179	2.4884	1.8297	0.3946	1.8504	0.5588	-0.0025

Que représentent le RMSE et le MAE ?

- 11** On pose `prev = forecast(modele022, h=10)` et on réalise `plot(prev)` pour obtenir la dernière figure ci-dessous. Commenter cette figure.



- 12** Si on fait `accuracy(model023)` on obtient

	ME	RMSE	MAE	MPE	MAPE	MASE	ACF1
TRAINING SET	-0.2622	2.4778	1.8297	0.3477	1.8428	0.5588	-0.0052

Est-ce que ces résultats sont en contradiction avec notre choix de modèle ? Que faudrait-il faire pour comparer correctement les modèles entre eux ?

- 13** En pratique, de quelle variable concrète la série  $X$  pourrait-elle être la représentation temporelle ?

Question de cours :

1)  $(X_t)_{t \geq 0}$  est un processus stationnaire d'ordre 2 si:

$$\star E[X_t] = \mu \quad \mu \in \mathbb{R} \text{ et}$$

$$\star \forall k, \text{Cov}(X_t, X_{t+k}) \text{ est de } t.$$

2) ARMA(p,q)

Un processus stationnaire  $(X_t)_{t \geq 0}$  est un ARMA(p,q) si:

$$\exists \phi, \theta \text{ tel que } \phi(L)X_t = \theta(L)\varepsilon_t$$

$$\text{avec } \phi(L) = 1 - \varphi_1 L - \dots - \varphi_p L^p \quad \varphi_p \neq 0$$

$$\theta(L) = 1 - \theta_1 L - \dots - \theta_q L^q \quad \theta_q \neq 0$$

et  $(\varepsilon_t)$  un bruit blanc

3)  $X = (X_t)_{t \geq 0}$  proc. stat.

$$X_t^* = E[X_t | I, \underline{X}_{t-}]$$

$$Mg \quad E = X_t - X_t^* \sim BB$$

$$\star E[\varepsilon_t] = E[X_t - X_t^*]$$

$$= E[X_t] - E[E[X_t | I, \underline{X}_{t-}]]$$

$$E[X_t] \quad \leftarrow \text{Car de l'E totale}$$

$$\Rightarrow E[\varepsilon_t] = 0$$

$$\star \text{Var}[\varepsilon_t] = \text{Var}[X_t - X_t^*]$$

$$= \text{Var}[X_t] - E[E[X_t | I, \underline{X}_{t-}]]$$

$$= \text{Var}[X_t] + \text{Var}[E[X_t | I, \underline{X}_{t-}]] \quad \begin{matrix} \\ = \text{Var}[\text{Car de la variance totale}] \end{matrix}$$

$$= 2\text{Var}[X_t]$$

Comme  $X_t$  stationnaire  $\Rightarrow \text{Var}[X_t] \perp \!\!\! \perp t \Rightarrow \text{Var}[\varepsilon_t] = 2\text{Var}[X_t] \perp \!\!\! \perp t$

$$\text{et } \text{Cov}(X_t, X_{t+k}) = \text{Cov}(X_t - E[X_t | I, \underline{X}_{t-}], X_{t+k} - E[X_{t+k} | I, \underline{X}_{t-}])$$

$$= 0 \quad \forall |k| \geq 1$$

$$\Rightarrow (\varepsilon_t) \sim BB(0, 2\text{Var}[X_t])$$

4)  $(\varepsilon_t) \sim BB(0, \sigma_\varepsilon^2)$

$$Mg \quad f_\varepsilon(\omega) = \frac{\sigma_\varepsilon^2}{2\pi}$$

$$\text{Rappel: } f_X(\omega) = \frac{1}{2\pi} \sum_{h \in \mathbb{Z}} Y_X(h) e^{i\omega h} \quad \omega \in [-\pi, \pi] \quad \text{bien définie car } |f_X(\omega)| \leq \frac{1}{2\pi} \sum_{h \in \mathbb{Z}} |Y_X(h)| < \infty$$

et  $f_X$  réelle car le terme en  $i\sin(\omega h)$  s'annule car impaire

$$\Rightarrow f_X(\omega) = \frac{1}{2\pi} \sum_{h \in \mathbb{Z}} Y_X(h) \cos(\omega h)$$

$$\text{Ici: } Y_X(h) = \text{Cov}(\varepsilon_t, \varepsilon_{t+h}) = 0 \quad \forall h \geq 1 \quad \text{car } (\varepsilon_t) \sim BB(0, \sigma_\varepsilon^2)$$

$$Y_X(0) = \sigma_\varepsilon^2$$

$$\Rightarrow f_\varepsilon(\omega) = \frac{1}{2\pi} \sum_{h \in \mathbb{Z}} Y_X(h) \cos(\omega h)$$

$$= \frac{1}{2\pi} \times Y_X(0)$$

$$= \frac{1}{2\pi} \sigma_\varepsilon^2$$

$X_t$  un ARMA(p,q)  $\rightarrow \phi(L)X_t = \theta(L)\varepsilon_t$  avec  $\phi$  et  $\theta$  de la forme précédemment donnée

$$\Rightarrow X_r = \phi^{-1}(L) \odot(L) \varepsilon_r$$

$$\Rightarrow f_X(\omega) = \left| \frac{\odot(e^{i\omega})}{\phi(e^{i\omega})} \right|^2 f_\varepsilon(\omega)$$

$$= \left| \frac{\odot(e^{i\omega})}{\phi(e^{i\omega})} \right|^2 \frac{\sigma_\varepsilon^2}{2\pi}$$

1) L'écriture d'un ARMA(p,q) n'est pas unique.

$$\Rightarrow f_X(\omega) \text{ n'est pas forcément égal à } f_{\tilde{X}}(\omega) \quad \text{où} \quad \begin{cases} \phi(L)X_r = \odot(L)\varepsilon_r \\ \tilde{\phi}(L)\tilde{X}_r = \odot(L)\varepsilon_r \end{cases}$$

égalité si  $\left| \frac{\odot(e^{i\omega})}{\phi(e^{i\omega})} \right|^2 = \left| \frac{\tilde{\phi}(e^{i\omega})}{\tilde{\phi}(e^{i\omega})} \right|^2$  et  $\sigma_\varepsilon^2 = \tilde{\sigma}_\varepsilon^2$

Exercice orienté TO:

1) Soit  $X_r = (X_r)_t \in \mathbb{R}$  un ARMA(p,q)

Mq  $U_r = (I - L)X_r = X_r - X_{r-1}$  est un ARMA(p,q+1)  
et exprimer ses coeff en fonction de ceux de  $X_r$ .

$X_r$  ARMA(p,q) donc

$$\phi(L)X_r = \mu + \odot(L)\varepsilon_r \quad \leftrightarrow \quad X_r = \mu + \varphi_1 X_{r-1} + \dots + \varphi_p X_{r-p} + \varepsilon_r - \theta_1 \varepsilon_{r-1} - \dots - \theta_q \varepsilon_{r-q}$$

avec  $\varepsilon_t$  bruit blanc

$$\star \quad \phi(L) = 1 - \varphi_1 L - \dots - \varphi_p L^p \quad \varphi_p \neq 0$$

$$\star \quad \odot(L) = 1 - \theta_1 L - \dots - \theta_q L^q \quad \theta_q \neq 0$$

$$U_r (I - L)X_r = X_r - X_{r-1}$$

$$\begin{aligned} &= (\mu + \varphi_1 X_{r-1} + \dots + \varphi_p X_{r-p} + \varepsilon_r - \theta_1 \varepsilon_{r-1} - \dots - \theta_q \varepsilon_{r-q}) - (\mu + \varphi_1 X_{r-2} + \dots + \varphi_p X_{r-p} + \varepsilon_{r-1} - \theta_1 \varepsilon_{r-2} - \dots - \theta_q \varepsilon_{r-q}) \\ &= (\varphi_1(X_r - X_{r-1}) + \varphi_2(X_{r-1} - X_{r-2}) + \dots + \varphi_p(X_{r-p} - X_{r-p})) + (\varepsilon_r - \varepsilon_{r-1}) - \theta_1(\varepsilon_{r-1} - \varepsilon_{r-2}) - \dots - \theta_q(\varepsilon_{r-q} - \varepsilon_{r-q}) \\ &= \varphi_1 U_{r-1} + \varphi_2 U_{r-2} + \dots + \varphi_p U_{r-p} + \varepsilon_r - (\theta_1 + \theta_2) \varepsilon_{r-1} - (\theta_2 + \theta_3) \varepsilon_{r-2} - \dots - (\theta_{q-1} + \theta_q) \varepsilon_{r-q} + \theta_q \varepsilon_{r-q+1} \end{aligned}$$

On voit donc que  $U_r$  est bien un ARMA(p,q+1)

$$\text{avec } \phi'(L)U_r = \odot'(L)\varepsilon_r$$

$$\text{où } \phi'(L) = \varphi_1 L + \varphi_2 L^2 + \dots + \varphi_p L^p \quad \varphi_p \neq 0$$

$$\odot'(L) = 1 - (1+\theta_1)L - (\theta_2 + \theta_1)L^2 - (\theta_3 + \theta_2)L^3 - \dots - (\theta_q + \theta_{q-1})L^q + \theta_q L^{q+1} \quad \theta_q \neq 0$$

2) Soit  $X_r = a t + Z_r$

$$Y_r = S_r + \tilde{Z}_r$$

avec  $Z_r$  et  $\tilde{Z}_r$  2 processus MA(1) indép  $a \in \mathbb{R}$

et  $S_r$  proc. périodique de période 2.

$$\text{On pose } U_r = (I - L)X_r = X_r - X_{r-1}$$

$$V_r = (I + L)Y_r = Y_r + Y_{r-1}$$

Mq  $U_r$  et  $V_r$  sont des MA.

$$U_r = X_r - X_{r-1} = a(t_{r-1}) + Z_{r-1} - (a(t_{r-1}) + Z_{r-1})$$

$$= a + Z_r - Z_{r-1}$$

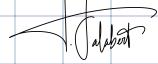
$$Z_r \text{ est un MA(1)} \Rightarrow Z_r = \mu + \varepsilon_r - \theta_1 \varepsilon_{r-1}$$

$$\Rightarrow Z_r - Z_{r-1} = \varepsilon_r - (1+\theta_1)\varepsilon_{r-1} - \theta_1 \varepsilon_{r-2}$$

$$\Rightarrow U_r = a + \varepsilon_r - (1+\theta_1)\varepsilon_{r-1} - \theta_1 \varepsilon_{r-2}$$

$$\Rightarrow U_t = \alpha + \phi(L) \varepsilon_t \text{ avec } \phi(L) = 1 - (1-\theta_1)L + \theta_1 L^2$$

$$(\varepsilon_t) \sim \text{BB}(0, \sigma_\varepsilon^2)$$



$$\mathbb{E}[U_t] = \alpha$$

$$\mathbb{V}[U_t] = \mathbb{V}[\alpha + \varepsilon_t - (1-\theta_1)\varepsilon_{t-1} + \theta_1\varepsilon_{t-2}]$$

$$= \sigma_\varepsilon^2 + (1-\theta_1)^2 \sigma_\varepsilon^2 + \theta_1^2 \sigma_\varepsilon^2$$

$$= 2(1+\theta_1\theta_1') \sigma_\varepsilon^2$$

$$\text{Cov}(U_t, U_{t+k}) = \text{Cov}(\varepsilon_t - (1-\theta_1)\varepsilon_{t-1} + \theta_1\varepsilon_{t-2}, \varepsilon_{t+k} - (1-\theta_1)\varepsilon_{t+k-1} + \theta_1\varepsilon_{t+k-2})$$

$$= \begin{cases} 2(1+\theta_1\theta_1') \sigma_\varepsilon^2 & \text{si } k=0 \\ -(1-\theta_1)\theta_1' \sigma_\varepsilon^2 & \text{si } |k|=1 \\ 0 & \text{si } |k|>1 \end{cases}$$

Donc  $U_t$  est un MA(2)

$$V_t = Y_t + Y_{t-1}$$

$$= S_t + \bar{Z}_t + S_{t-1} + \bar{Z}_{t-1}$$

$$= S_t + S_{t-1} + \bar{Z}_t + \bar{Z}_{t-1}$$

$$\bar{Z}_t \text{ est un MA}(1) \Rightarrow \bar{Z}_t = \mu + \tilde{\varepsilon}_t - \varphi_1 \tilde{\varepsilon}_{t-1} \quad \tilde{\varepsilon}_t \sim \text{BB}(0, \sigma_\varepsilon^2)$$

$$\Rightarrow \bar{Z}_t + \bar{Z}_{t-1} = 2\mu + \tilde{\varepsilon}_t + \tilde{\varepsilon}_{t-1} + (1-\varphi_1)\tilde{\varepsilon}_{t-1} - \varphi_1 \tilde{\varepsilon}_{t-2}$$

$$\Rightarrow V_t = \underbrace{S_t + S_{t-1}}_{=\alpha \in \mathbb{R}} + 2\mu + \tilde{\varepsilon}_t + (1-\varphi_1)\tilde{\varepsilon}_{t-1} - \varphi_1 \tilde{\varepsilon}_{t-2}$$

$$\text{Car } 3\beta_1 \text{ t q } S_{t-2} = \beta_1 \text{ et } 3\beta_2 \text{ t q } S_{t-3} = \beta_2 \Rightarrow \alpha = \beta_1 + \beta_2$$

$$\Rightarrow V_t = 2\mu + \alpha + \tilde{\varepsilon}_t + (1-\varphi_1)\tilde{\varepsilon}_{t-1} - \varphi_1 \tilde{\varepsilon}_{t-2}$$

$$= \tilde{\mu} + \tilde{\Phi}(L) \varepsilon_t \quad \text{avec } \tilde{\Phi}(L) = 1 + (1-\varphi_1)L - \varphi_1 L^2$$

$$\mathbb{E}[V_t] = \tilde{\mu}$$

$$\mathbb{V}[V_t] = \mathbb{V}[\tilde{\varepsilon}_t + (1-\varphi_1)\tilde{\varepsilon}_{t-1} - \varphi_1 \tilde{\varepsilon}_{t-2}]$$

$$= \sigma_\varepsilon^2 + (1-\varphi_1)^2 \sigma_\varepsilon^2 + \varphi_1^2 \sigma_\varepsilon^2$$

$$= 2(1-\varphi_1 + \varphi_1^2) \sigma_\varepsilon^2$$

$$\text{Cov}(V_t, V_{t+k}) = \text{Cov}(\tilde{\varepsilon}_t + (1-\varphi_1)\tilde{\varepsilon}_{t-1} - \varphi_1 \tilde{\varepsilon}_{t-2}, \tilde{\varepsilon}_{t+k} + (1-\varphi_1)\tilde{\varepsilon}_{t+k-1} - \varphi_1 \tilde{\varepsilon}_{t+k-2})$$

$$= \begin{cases} 2(1-\varphi_1 + \varphi_1^2) \sigma_\varepsilon^2 & \text{si } k=0 \\ (1-\varphi_1)^2 \sigma_\varepsilon^2 & \text{si } |k|=1 \\ 0 & \text{si } |k|>1 \end{cases}$$

$\Rightarrow V_t$  est un MA(2)

De plus on a bien  $U_t \perp\!\!\!\perp V_t$

$$4) f_U(l) = \text{Cov}(U_t, U_{t+l})$$

$$= \mathbb{E}[(U_t - \mathbb{E}[U_t])(U_{t+l} - \mathbb{E}[U_{t+l}])]$$

$$\Rightarrow \hat{f}_U(l) = \frac{1}{T} \sum_{t=1}^{T-l} (U_t - \bar{U})(U_{t+l} - \bar{U})$$

$$f_V(l) = \text{Cov}(V_t, V_{t+l})$$

$$= \mathbb{E}[(V_t - \mathbb{E}[V_t])(V_{t+l} - \mathbb{E}[V_{t+l}])]$$

$$\Rightarrow \hat{f}_V(l) = \frac{1}{T} \sum_{t=1}^{T-l} (V_t - \bar{V})(V_{t+l} - \bar{V})$$

5) Si on utilise le test de Wald

$$\Rightarrow W = T(\hat{\gamma}_U^{CRJ} - \hat{\gamma}_V^{CRJ}) / (\widehat{\sum}_U(k) + \widehat{\sum}_V(k))^{-1} (\hat{\gamma}_U^{CRJ} - \hat{\gamma}_V^{CRJ})$$

Sous  $H_0$ ,  $W \sim \chi^2_{df}$

si  $|W| > \chi^2_{df, \alpha=0.05}$  on rejette  $H_0$ .

6)  $H_0: \theta_1 = -\varphi_1$

### Exercice orienté TP:

1) L'instruction `Kpss.test(x)` permet d'effectuer le test (Kwiatkowski-Phillips-Schmidt-Shin) qui est utilisé pour tester la stationnarité d'une série temp.

Ici: La stat de test indique 1.3736 avec un param de briseur de 3 et p.value = 0.01

$\Rightarrow$  on peut conclure que la série  $x$  n'est pas stationnaire.

2) L'instruction `X1 = diff(x)` applique une différenciation à la série  $x$ .

$\Rightarrow$  elle transforme la série en  $X1$  où chaque valeur est la différence entre les valeurs consécutives de la série originale  $x$ .

$\rightarrow$  Kpss level = 0.045378

briseur de lag = 3

p.value = 0.1 > 0.05

$\Rightarrow$  on accepte  $H_0 \Rightarrow X1$  considérée stationnaire

3) EACF utilisée pour identifier l'ordre potentiel des modèles autorégressifs intégrés à moyenne mobile ARIMA