

Examen - Séries temporelles - M2 ISN (2h)

Mercredi 11/12/13

Viet Chi Tran, `chi.tran@math.univ-lille1.fr`

Ce sujet comporte 3 exercices indépendants et une annexe de sorties SAS.

Exercice 1 (Processus stationnaire)

On considère le processus $(Y_t)_{t \in \mathbb{Z}}$ défini par :

$$Y_t = 2Y_{t-1} + u_t, \quad u_t \sim \mathcal{BB}\left(0, \frac{5}{18}\right).$$

On suppose que Y_t est entaché d'une erreur d'observation et que l'on observe en fait

$$X_t = Y_t + \eta_t, \quad \text{où } \eta_t \sim \mathcal{BB}\left(0, \frac{1}{6}\right) \text{ non corrélé avec } u_t$$

dans le sens où $\forall t, s \in \mathbb{Z}, \mathbb{E}(\eta_t u_s) = 0$.

1. Montrer que le processus $w_t = u_t + \eta_t - 2\eta_{t-1}$ est stationnaire au second ordre et qu'il a les mêmes auto-covariances que certains processus MA(1) qu'on précisera. Calculer la densité spectrale de w_t . En déduire qu'on peut trouver un bruit blanc ε_t tel que $w_t = \varepsilon_t - \frac{1}{3}\varepsilon_{t-1}$.
2. En déduire que X_t est un ARMA(1,1) que l'on explicitera.
3. Donner une représentation canonique de X_t .
4. Ecrire une équation de récurrence pour les auto-covariances de X_t . La résoudre et commenter.
5. Donner une représentation de X_t du type

$$X_t = - \sum_{i=1}^{+\infty} \pi_i v_{t-i} + v_t, \quad \text{avec } \sum_{i=1}^{+\infty} |\pi_i| < +\infty$$

et où $(v_t)_{t \in \mathbb{Z}}$ est un bruit blanc pour lequel on précisera ce qui est remarquable. Quelle est l'utilité de cette représentation ?

Exercice 2 (Processus vectoriel)

On considère deux processus $(x_t)_{t \in \mathbb{N}}$ et $(y_t)_{t \in \mathbb{N}}$ vérifiant pour tout $t \in \mathbb{N}^*$:

$$\begin{cases} x_t &= x_{t-1} + u_t \\ y_t &= \frac{5}{6}y_{t-1} - \frac{1}{6}y_{t-2} - x_{t-1} + v_t, \end{cases}$$

où $(u_t)_{t \in \mathbb{N}}$ et $(v_t)_{t \in \mathbb{N}}$ sont des bruits blancs indépendants.

1. Vérifier que $(x_t)_{t \in \mathbb{N}}$ et $(y_t)_{t \in \mathbb{N}}$ sont non stationnaires. Qu'en est-il de Δx_t et Δy_t ? A quelle famille de processus appartient $(y_t)_{t \in \mathbb{N}}$?
2. On pose

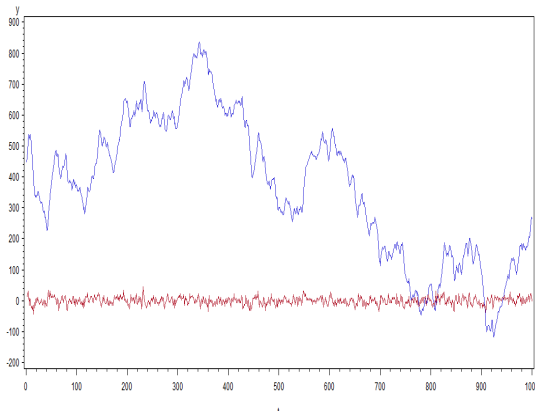
$$X_t = \begin{pmatrix} x_t \\ y_t \end{pmatrix}, \quad \text{et} \quad \varepsilon_t = \begin{pmatrix} u_t \\ v_t \end{pmatrix}.$$

Ecrire le modèle sous la forme VAR : $A(L)X_t = \varepsilon_t$, en précisant la matrice $A(L)$.

3. Calculer $\det(A(L))$ et commenter. Vérifier que l'on peut écrire $A(L) = A(1) + (1 - L)A^*(L)$.
4. Conclure.

Exercice 3 (Lecture de sorties SAS)

On dispose d'une série de données (Y_t) qui ont été simulées par le code donné en annexe (Etape 1). On suppose qu'on ne dispose que des données et qu'on a perdu le code de l'annexe (Etape 1). On ne connaît donc pas les vrais coefficients du modèle ayant généré (Y_t) et il faut les réestimer. Le graphique, ainsi que celui de ΔY_t , est représenté dans la figure suivante.



1. Au vu du graphique, la série (Y_t) semble-t-elle stationnaire ?
2. On réalise un test de Dickey-Fuller augmenté. Rappeler très brièvement l'idée de ce test et commenter les sorties dans l'annexe (Etape 3). Au vu des auto-corrélogramme, peut-on confirmer que (Y_t) est bien un processus intégré ? En regardant les auto-corrélogrammes, quels sont les modèles que nous allons envisager ?
3. On procède maintenant à l'estimation du modèle et on réalise les sorties de l'annexe (Etapes 4-7). Quel est le meilleur modèle ? Commenter les valeurs des coefficients associés et leurs significativité.
4. Quel est le modèle final retenu pour la série (Y_t) ?