

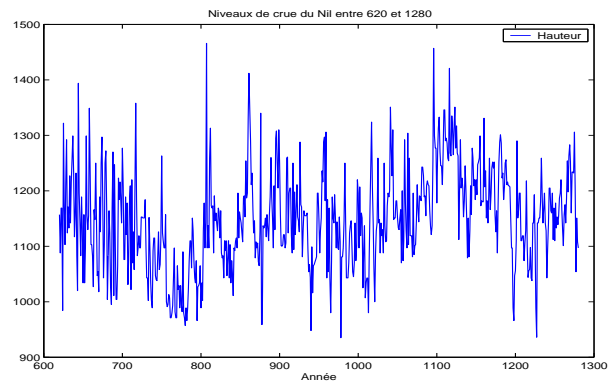


*Université Paris I, Panthéon - Sorbonne*

MASTER M.A.E.F.

**Feuilles de TD du cours “Statistiques II”**

JEAN-MARC BARDET (UNIVERSITÉ PARIS 1, SAMM)



---

U.F.R. 27 et SAMM (Statistique, Analyse et Modélisation Multidisciplinaire)  
Université Panthéon-Sorbonne, 90 rue de Tolbiac, 75013 Paris.

## Feuille n° 1:

**Processus aléatoires: premières définitions et propriétés**

- (1) (\*) Soit  $(\varepsilon_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  un bruit blanc. Déterminer si les processus suivants sont 1/ centrés, 2/ stationnaires, 3/ des bruits blancs, avec

$$X_t = (2t - 1)\varepsilon_t, Y_t = 3\varepsilon_{2t}, Z_t = \varepsilon_t - \varepsilon_{t+1}.$$

- (2) (\*) Soit  $(\varepsilon_t)_t$  et  $(\varepsilon'_t)_t$  deux bruits blancs indépendants.  $(\varepsilon_t + \varepsilon'_t)_t$  est-il un bruit blanc?
- (3) (\*) Soit  $X = \{X_t, t \in \mathbb{N}\}$  un processus tel que  $X_0$  soit une variable uniforme sur  $[-1, 1]$  et pour  $n \in \mathbb{N}$ ,  $X_{n+1} = X_n + 1$ .  $X$  est-il stationnaire? A accroissements stationnaires? Les  $X_i$  sont-elles indépendantes? Calculer les fonctions espérance et covariance de  $X$ .
- (4) (\*) Soit  $(\varepsilon_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  un bruit blanc gaussien de variance  $\sigma^2$ . Soit  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ , continue, telle que  $f(0) = 0$ . On considère  $X_t = f(\varepsilon_t)$ .  $(X_t)$  est-il un processus centré? stationnaire? gaussien?
- (5) (\*) On suppose que le processus  $(X_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  est tel que  $Y_t = X_{t+2} - X_t$  soit stationnaire.  $(X_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  est-il stationnaire? Réciproquement, si  $(X_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  est stationnaire, montrer que  $(Y_t)$  est stationnaire.

- (6) (\*) On considère la chaîne de Markov  $X = (X_t)_{t \in \mathbb{N}}$  à deux états  $X_t \in E = \{0, 1\}$ , telle que  $\Pr(X_0 = 0) = p_0 \in ]0, 1[$  et sa matrice de transition est  $M = \begin{pmatrix} 0.9 & 0.2 \\ 0.1 & 0.8 \end{pmatrix}$ .
- (a) Pourquoi est-ce bien une chaîne de Markov? Est-elle homogène?
- (b) Calculer les probabilités des événements  $\{X_1 = 1\}$ ,  $\{(X_1, X_2) = (1, 0)\}$  et  $\{X_3 = 1\}$ .
- (c) Calculer la probabilité de  $X_2 = 1$  sachant que  $X_3 = 1$ .
- (d) Montrer qu'il existe une unique loi de probabilité invariante pour  $X$  et la préciser. En déduire la condition nécessaire et suffisante pour que  $(X_t)_{t \in \mathbb{N}}$  soit stationnaire.

- (7) (\*) Soit  $(X_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  et  $(Y_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  deux processus non corrélés, ayant pour fonctions d'auto-covariance  $\gamma_X(\cdot)$  et  $\gamma_Y(\cdot)$  et pour densité spectrale  $f_X(\cdot)$  et  $f_Y(\cdot)$  respectivement. Montrer que le processus  $Z_t = X_t + Y_t$  est stationnaire d'ordre 2, a pour fonction d'auto-covariance  $\gamma_Z = \gamma_X + \gamma_Y$  et pour densité spectrale  $f_Z = f_X + f_Y$ .

- (8) (\*\*\*) Soit  $(\varepsilon_t)_{t \in \mathbb{N}}$  un bruit blanc. On définit par récurrence le processus  $(X_t)_{t \in \mathbb{N}}$  pour  $t \in \mathbb{N}$  par :  $X_{t+1} = \varepsilon_{t+1} X_t$ . Si  $X_0$  est fixé (donc la mesure de  $X_0$  est une masse de Dirac en un point) est-il possible que  $X$  soit stationnaire? Même question si maintenant  $(\varepsilon_t)_{t \in \mathbb{N}}$  est un bruit blanc de loi uniforme sur  $[0, 1]$  et  $X_0$  suit une loi uniforme sur  $[0, 1]$ . Et si  $X_0$  et  $\varepsilon_t$  prennent leurs valeurs dans  $\{-1, 1\}$ ? Plus généralement, à quelles conditions sur  $X_0$  et  $\varepsilon$  le processus  $(X_t)_{t \in \mathbb{N}}$  peut-il être stationnaire?

- (9) (\*\*) Soit  $X = (X_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  le processus défini par  $X_t = A \cos\left(\frac{\pi t}{3}\right) + B \sin\left(\frac{\pi t}{3}\right)$  où  $A$  et  $B$  sont des variables aléatoires indépendantes de moyenne nulle et de variance  $\sigma^2$ . Montrer que  $X$  est un processus centré stationnaire d'ordre 2. Calculer sa fonction d'auto-covariance ainsi que sa densité spectrale.

- (10) (\*\*) Soit  $(\varepsilon_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  un bruit blanc gaussien. On définit le processus  $(X_t^{(m)})_{t \in \mathbb{Z}}$  par  $X_t^{(m)} = \sum_{k=0}^m \theta^k \varepsilon_{t-k}$

pour  $t \in \mathbb{Z}$ , avec  $-1 < \theta < 1$  et  $m \in \mathbb{N}$  fixé.

- (a) Montrer que  $(X_t^{(m)})_{t \in \mathbb{Z}}$  est un processus gaussien existant pour tout  $t \in \mathbb{Z}$ .
- (b) Montrer que  $(X_t^{(m)})_{t \in \mathbb{Z}}$  est un processus centré et stationnaire. En déduire  $\text{var}(X_t)$ .
- (c) Montrer que pour tout  $t \in \mathbb{Z}$ , la suite de fonctions  $(X_t^{(m)})_m$  admet une limite dans  $L^2$  quand  $m \rightarrow \infty$ . On notera  $X_t^{(\infty)}$  cette limite.
- (d) En travaillant sur la suite des densités, montrer que  $(X_t^{(\infty)})_t$  est un processus centré, gaussien, stationnaire et vérifie pour  $t \in \mathbb{Z}$ ,  $X_{t+1}^{(\infty)} = \theta X_t^{(\infty)} + \varepsilon_{t+1}$ .

- (11) (\*\*) On suppose que la densité spectrale  $f$  d'un processus d'ordre 2 centré et stationnaire  $(X_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  est une fonction telle que  $f(\lambda) = a$  si  $0 \leq |\lambda| < \frac{\pi}{2}$  et par  $f(\lambda) = b$  si  $\pi/2 \leq \lambda \leq \pi$ .
- (a) Déterminer la fonction d'auto-covariance  $\gamma_X(0)$  puis  $\gamma_X(k)$  pour  $k \in \mathbb{Z}$ .
- (b) Vérifier que  $\sum_{k \in \mathbb{Z}} |\gamma_X(k)| = \infty$  mais que  $\sum_{k \in \mathbb{Z}} |\gamma_X(k)|^2 < \infty$ .

- (12) (\*\*\*) Soit le processus  $B_H = (B_H(t))_{t \in \mathbb{R}}$  tel que  $B_H$  est centré, gaussien et vérifie  $B_H(0) = 0$  et pour tout  $(s, t) \in \mathbb{R}^2$ ,

$$\mathbb{E} (B_H(t+s) - B_H(t))^2 = \sigma^2 |s|^{2H} \text{ où } H \in ]0, 1[ \text{ et } \sigma > 0.$$

On supposera qu'un tel processus existe bien.

- (a) En déduire la loi de  $B_H(t)$  pour  $t \in \mathbb{Z}$ .
- (b) Déterminer la covariance de  $B_H(t)$  (considérer à part le cas  $H = 0.5$ ).
- (c) On note  $N_H(t) = B_H(t+1) - B_H(t)$  pour  $t \in \mathbb{N}$ . Montrer que  $N_H = (N_H(t))_{t \in \mathbb{N}}$  est un processus gaussien centré à temps discret stationnaire et donner la loi de probabilité de  $N_H(t)$ .
- (d) Déterminer la covariance  $r_H(k)$  de  $N_H$ . Que peut-on dire lorsque  $H = 0.5$ ?
- (e) Montrer que  $\sum |r(k)| = +\infty$  pour  $H > 0.5$ . Que peut-on en déduire quant à la densité spectrale de  $N_H$ ?

## Feuille n° 2:

**Tendance et saisonnalité**

- (1) (\*) Soit  $(\varepsilon_t)_{t \in \mathbb{N}}$  un bruit blanc de variance  $\sigma^2$ . On considère le processus  $X = (X_t)_{t \in \mathbb{N}}$  tel que  $X_t = (3t + \varepsilon_t)^2 + (-1)^t$  pour  $t \in \mathbb{N}$ .
- Calculer  $\mathbb{E} X_t$ . En déduire la tendance et la saisonnalité (et la période) de  $X$ .
  - Calculer  $\text{var} X_t$ .
  - On considère la partie bruit de la série. Est-elle stationnaire?
- (2) (\*\*) Soit  $(\varepsilon_t)_{t \in \mathbb{N}}$  et  $(\varepsilon'_t)_{t \in \mathbb{N}}$  deux suites indépendantes de v.a.i.i.d. d'espérances respectives  $m$  et  $m'$ , avec  $m \neq m'$ . Soit  $X$  le processus tel que  $X_{2p} = \varepsilon_p$  et  $X_{2p+1} = \varepsilon'_p$  pour  $p \in \mathbb{N}$ .
- Déterminer la tendance, la saisonnalité et la partie bruit de ce processus. Cette partie bruit est-elle stationnaire?
  - On considère maintenant la marche aléatoire  $Y$  formée à partir de  $X$  (soit  $Y_t = \sum_{k=1}^t X_k$  pour  $k \in \mathbb{N}$ ). Déterminer la tendance, la saisonnalité et la partie bruit de  $Y$ . Cette partie bruit est-elle stationnaire?
- (3) (\*\*) Soit le processus  $X = (X_t)_{t \in \mathbb{N}}$  tel que  $X_t = at + b + \varepsilon_t$  pour  $t \in \mathbb{N}$ , où  $(\varepsilon_t)_{t \in \mathbb{N}}$  est un bruit blanc gaussien de variance  $\sigma^2$  et  $a$  et  $b$  sont deux nombres réels.
- Déterminer la tendance et la saisonnalité de  $X$ .
  - Déterminer la loi de  $X_t$  pour  $t \in \mathbb{N}$ .
  - On suppose une trajectoire  $(X_1, \dots, X_n)$  connue, mais  $a$  et  $b$  inconnus. Déterminer l'expression des estimateurs  $\hat{a}_n$  et  $\hat{b}_n$  obtenus par moindres carrés ordinaires.
  - A-t-on convergence de ces estimateurs? Si oui, à quelle vitesse?
  - On considère la série détendancialisée  $(\hat{\varepsilon}_t)$  telle que  $\hat{\varepsilon}_t = X_t - \hat{a}_n t - \hat{b}_n$  pour  $t \in \{1, \dots, n\}$ . La famille  $(\hat{\varepsilon}_t)_{1 \leq t \leq n}$  est-elle stationnaire?
  - Montrer que  $\text{cov}(\hat{\varepsilon}_i, \hat{\varepsilon}_j) \rightarrow 0$  quand  $|i - j| \rightarrow \infty$ . Et pour  $i \neq j$ , a-t-on  $\text{cov}(\hat{\varepsilon}_i, \hat{\varepsilon}_j) \rightarrow 0$  quand  $n \rightarrow \infty$ ?
- (4) (\*\*) On considère le processus  $X = (X_k)_{k \in \mathbb{Z}}$  tel que:

$$X_k = \left( \cos\left(\frac{\pi}{2}k\right) + \varepsilon_k \right)^2 \text{ pour tout } k \in \mathbb{Z},$$

avec  $(\varepsilon_k)_{k \in \mathbb{Z}}$  un bruit blanc gaussien de variance  $\sigma^2$ .

- Déterminer la tendance et la saisonnalité (et la période) de  $X$ .  $X$  est-il un processus stationnaire?
  - Calculer la variance de  $X_k$  pour  $k \in \mathbb{Z}$ .
  - Déterminer un filtre linéaire non nul rendant la série chronologique  $X$  sans tendance ni saisonnalité. Si  $Y$  est la série filtrée,  $Y$  est-elle un bruit blanc?
- (5) (\*\*) On suppose que le processus  $X = \{X_t, t \in \mathbb{N}\}$  est de la forme  $X_t = s(t) + \varepsilon_t$  avec  $s$  une fonction de période  $T \geq 2$  connue et  $\varepsilon$  un bruit blanc. On suppose connu  $(X_1, \dots, X_{nT})$ . On suppose que  $s(t) = a \cos(2\pi t/T) + b \sin(2\pi t/T)$  pour  $t \in \mathbb{N}$  où  $a$  et  $b$  sont inconnus. Déterminer l'expression des estimateurs  $\hat{a}_n$  et  $\hat{b}_n$  obtenus par moindres carrés ordinaires. Lorsque  $n \rightarrow \infty$ , ces estimateurs sont-ils convergents?
- (6) (\*\*\*) On suppose que le processus  $X = \{X_t, t \in \mathbb{N}\}$  est de la forme  $X_t = s(t) + \varepsilon_t$  avec  $s$  une fonction de période 2 et  $\varepsilon$  un bruit blanc gaussien de variance  $\sigma^2$  inconnue. On suppose connu  $(X_1, \dots, X_{2n})$ .
- Montrer que la variance empirique de  $X$  est un estimateur convergent vers  $\sigma^2$ . Calculer sa vitesse de convergence.
  - Déterminer l'expression exacte de l'estimation de  $s$  par une régression par moindres carrés. Quelle est la vitesse de convergence?

- (c) Déterminer alors une estimation de  $\sigma$  à partir du processus auquel on a retiré l'estimation de  $s$ . Quelle est alors la vitesse de convergence?
- (7) (\*\*) On considère le processus  $(X_t)$ , où  $X_t = P(t) + s(t) + \varepsilon_t$  avec  $P(t)$  un polynôme de degré 3,  $s(t)$  une fonction périodique de période 4, telle que  $s(1) + s(2) + s(3) + s(4) = 0$ , et  $(\varepsilon_t)$  est un bruit blanc gaussien de variance  $\sigma^2$ .
- (a) Déterminer un filtre linéaire éliminant la tendance, puis un filtre linéaire éliminant la saisonnalité.
- (b) Quel est le filtre composé de ces deux filtres?
- (c) Déterminer la loi de la série filtrée. Est-ce un bruit blanc?

## Feuille n° 3:

**Processus ARMA et extensions**

- (1) (\*) Soit  $(\varepsilon_n)_{n \in \mathbb{Z}}$  un bruit blanc de variance 1. On considère les processus  $X$  et  $Y$ , où:

$$X_n = 0.7X_{n-1} + \varepsilon_n \text{ et } Y_n = -0.7Y_{n-1} + \varepsilon_n \text{ pour } n \in \mathbb{Z}.$$

Quels sont ces processus? Déterminer la densité spectrale et le corrélogramme (théorique) de ces processus. Que se passe-t-il si on rajoute la condition  $X_0 = 0$ ?

- (2) (\*) Déterminer si les processus autorégressifs suivants sont stationnaires (inversibles) et causaux:

- $X_t + 0.2X_{t-1} - 0.48X_{t-2} = \varepsilon_t$ ;
- $X_t + 1.9X_{t-1} + 0.88X_{t-2} = \varepsilon_t + 0.2\varepsilon_{t-1} + 0.7\varepsilon_{t-2}$ ;
- $X_t + 0.6X_{t-1} = \varepsilon_t + 1.2\varepsilon_{t-1}$ ;
- $X_t + 1.8X_{t-1} + 0.81X_{t-2} = \varepsilon_t$ ;
- $X_t - 1.5X_{t-1} + 0.5X_{t-2} = \varepsilon_t - \varepsilon_{t-2}$ ;
- $X_t + 1.6X_{t-1} = \varepsilon_t - 0.4\varepsilon_{t-1} + 0.04\varepsilon_{t-2}$ .

- (3) (\*\*) Soit  $(\varepsilon_n)_{n \in \mathbb{Z}}$  un bruit blanc gaussien de variance  $\sigma^2$  et soit  $X = (X_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  le processus ARMA tel que:  $X_t = aX_{t-1} + \varepsilon_t$  où  $|a| > 1$ .

- Montrer que  $X_t$  est donné par l'expression  $X_t = -\sum_{j=1}^{\infty} a^{-j} \varepsilon_{t+j}$
- On définit  $\omega_t = X_t - \frac{1}{a}X_{t-1}$ . Montrer que  $\omega_t \sim \mathcal{N}(0, \sigma_\omega^2)$ . La famille  $(\omega_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  est-elle un bruit blanc gaussien? Exprimer  $\sigma_\omega^2$  en fonction de  $a$  et  $\sigma^2$  et montrer que  $X$  a la représentation causale (en fonction de  $\omega_t$ ):  $X_t = \frac{1}{a}X_{t-1} + \omega_t$ .

- (4) (\*\*) Soit  $(\varepsilon_n)$  un bruit blanc gaussien de variance  $\sigma^2$ . On considère les processus  $X$  et  $Y$ , où:

$$X_n = A \cos(\pi n/3) + B \sin(\pi n/3) + Y_n \text{ et } Y_n = \varepsilon_n + 2.5\varepsilon_{n-1} \text{ pour } n \in \mathbb{Z},$$

où  $A$  et  $B$  sont deux variables normales centrées réduites indépendantes et indépendantes des  $\varepsilon_n$ .

- Quel type de processus est  $Y$ ? Tracer la densité spectrale et le corrélogramme (théorique) de  $Y$ . Déterminer la loi de  $Y_n$  pour  $n \in \mathbb{Z}$ .
  - $X$  a-t-il une tendance? une saisonnalité?
  - Montrer que  $X$  est stationnaire et déterminer sa densité spectrale et son corrélogramme.
  - Déterminer la loi de  $X_n$  pour  $n \in \mathbb{Z}$ .
- (5) (\*) Soit  $(\varepsilon_n)$  un bruit blanc de variance 1. On considère les processus  $X$  et  $Y$ , où:

$$X_n = X_{n-3} + \varepsilon_n \text{ et } Y_n = 0.999Y_{n-3} + \varepsilon_n \text{ pour } n \in \mathbb{Z}.$$

- Quel type de processus est  $Y$ ? Tracer la densité spectrale et le corrélogramme (théorique) de  $Y$ .
  - Montrer que  $X$  n'est pas stationnaire. Calculer  $\rho(n) = \mathbb{E}X_0X_n$  pour  $n \in \mathbb{N}$  et tracer  $\rho(n)$  en fonction de  $n$ . Que remarque-t-on?
  - Déterminer un filtre rendant  $X$  stationnaire (et non nul). Appliquer ce filtre à  $Y$  et déterminer la densité spectrale du processus filtré.
- (6) (\*\*) On considère le processus stationnaire centré  $X = (X_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  vérifiant:  $X_t - aX_{t-1} - a^2X_{t-2} = \varepsilon_t$  où  $(\varepsilon_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  est un bruit blanc gaussien de variance  $\sigma^2$ .
- Pour quelles valeurs de  $a$  ce processus est-il causal?
  - Pour une réalisation  $x_1, \dots, x_{200}$  de ce processus on observe  $\hat{\gamma}(0) = 6.06$  et  $\hat{\gamma}(1) = 4.16$ . Trouver les estimations de  $a$  et de  $\sigma^2$  en résolvant les équations de Yule-Walker (si il y a plusieurs solutions, choisir la solution causal).

- (7) (\*) Soit deux observations  $x_1$  et  $x_2$  avec  $|x_1| \neq |x_2|$  d'un processus AR(1) causal stationnaire satisfaisant  $X_t = aX_{t-1} + \varepsilon_t$ , où  $(\varepsilon_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  est un bruit blanc gaussien de variance  $\sigma^2$ . Trouvez les estimateurs du maximum de vraisemblance de  $a$  et  $\sigma^2$ .

- (8) (\*\*) Trouver une équation de degré 3 vérifiée par l'estimateur du maximum de vraisemblance du paramètre  $a$  d'un processus AR(1) causal stationnaire satisfaisant  $X_t = aX_{t-1} + \varepsilon_t$ , où  $(\varepsilon_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  est un bruit blanc gaussien de variance  $\sigma^2$ , si on suppose que l'on dispose des observations  $(x_1, \dots, x_n)$ .

- (9) (\*\*\*) Soit  $(\varepsilon_n)$  un bruit blanc gaussien de variance  $\sigma^2$ . On considère le processus  $X$ , où:

$$X_n = X_{n-1} - 0.16 X_{n-2} + \varepsilon_n - 0.2 \varepsilon_{n-1} \text{ pour } n \in \mathbb{Z}$$

- Quel type de processus est  $X$ ? Tracer sa densité spectrale.
  - Déterminer les équations de Yule-Walker et en déduire l'expression du corrélogramme (théorique) de  $X$ .
  - On suppose connu le corrélogramme empirique de  $X$ . En déduire un estimateur de  $\sigma^2$ .
- (10) (\*) Soit  $(\varepsilon_n)$  un bruit blanc gaussien de variance  $\sigma^2$ .
- Déterminer la densité spectrale et la fonction de covariance de  $\varepsilon$  (soit  $r(k) = \mathbb{E} \varepsilon_0 \varepsilon_k$  pour  $k \in \mathbb{N}$ ).
  - Calculer la log-vraisemblance exacte (c'est-à-dire  $\log f_{(\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n)}(x_1, \dots, x_n)$ ) en fonction de  $\sigma^2$ . Peut-on obtenir une expression simple de l'estimateur de  $\sigma^2$  par maximum de vraisemblance?
  - Écrire le contraste de Whittle pour le paramètre  $\sigma^2$ . Peut-on obtenir une expression simple de l'estimateur de  $\sigma^2$  par minimum de contraste? Comparer avec l'expression précédente.

- (11) (\*\*) Soit  $(\varepsilon_n)$  un bruit blanc gaussien de variance  $\sigma^2$ . On considère le processus  $X$ , où:

$$X_n = \varepsilon_n - \theta \varepsilon_{n-1} \text{ pour } n \in \mathbb{N},$$

où  $\theta \in ]-1, 1[$ .

- Quel type de processus est  $X$ ? Déterminer sa densité spectrale et sa fonction de covariance (soit  $r(k) = \mathbb{E} X_0 X_k$  pour  $k \in \mathbb{N}$ ).
  - Calculer la log-vraisemblance exacte (c'est-à-dire  $\log f_{(X_1, \dots, X_n)}(x_1, \dots, x_n)$ ) en fonction de  $\sigma^2$  et  $\theta$  (on écrira matriciellement cette expression). On notera  $R(n)$  la matrice d'ordre  $n$ :  $(r(j-i))_{1 \leq i, j \leq n}$ . Peut-on obtenir une expression simple de l'estimateur de  $(\sigma^2, \theta)$  par maximum de vraisemblance?
  - Écrire le contraste de Whittle pour les paramètres  $(\sigma^2, \theta)$ . Peut-on obtenir une expression simple de l'estimateur de  $(\sigma^2, \theta)$  par minimum de contraste?
  - Répondre aux deux questions précédentes en supposant  $\theta = 0.5$  connu (le paramètre à estimer est alors seulement  $\sigma^2$ ).
- (12) (\*\*) Soit  $(\varepsilon_n)_{n \in \mathbb{N}}$  un bruit blanc gaussien de variance  $\sigma^2$  et soit  $X = (X_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  le processus ARCH(1) défini par  $X_t = \varepsilon_t \sqrt{1 + a X_{t-1}^2}$  pour  $t \in \mathbb{Z}$ , avec  $0 \leq a < 1$ .
- $X$  est-il gaussien? Centré?
  - Montrer que  $Y = (X_t^2)_{t \in \mathbb{Z}}$  est un processus ARMA.
  - Déterminer l'expression de la vraisemblance conditionnelle de  $(X_1, \dots, X_n)$  sachant  $X_0, X_{-1}, \dots$ , puis en déduire un estimateur de  $a$  par maximum de vraisemblance.

## Feuille n° 4:

**Chaînes de Markov à espace d'état fini**

- (1) (\*) Soit la chaîne de Markov homogène  $(X_n)_{n \in \mathbb{N}}$  à valeurs dans  $E = \{0, 1\}$  et telle que  $\Pr(X_1 = 1 | X_0 = 0) = p$  et  $\Pr(X_1 = 1 | X_0 = 1) = q$ , où  $p, q \in ]0, 1[$  sont inconnues.
- Tracer le graphe associé à cette chaîne.
  - Déterminer la matrice de transition de  $(X_n)$ .
  - On suppose que  $X_0 = 0$ . Déterminer la loi de probabilité de  $X_1$ .
  - Déterminer la mesure de probabilité  $\mu$  invariante par  $X$ .
  - On suppose que  $X_0$  à pour loi  $\mu$ . Déterminer  $\mathbb{E} X_n$  puis l'auto-covariance de  $X$ . Donner enfin la densité spectrale de  $X$ . Existe-t-il un processus ARMA ayant la même densité?
  - On suppose toujours que  $X_0$  à pour loi  $\mu$  et que  $(X_1, \dots, X_n)$  est observé. Déterminer l'expression des estimateurs  $\hat{p}_n$  et  $\hat{q}_n$ . Vérifier que ces estimateurs convergent.
- (2) (\*) Soit la chaîne de Markov homogène  $(X_n)_{n \in \mathbb{N}}$  à valeurs dans  $E = \{-1, 0, 1\}$  telle que  $\mathbb{E} X_n = 0$  et

$$\begin{aligned} \Pr(X_1 = 1 | X_0 = 0) &= \Pr(X_1 = -1 | X_0 = 0) = p \\ \Pr(X_1 = 1 | X_0 = 1) &= \Pr(X_1 = -1 | X_0 = -1) = q \\ \Pr(X_1 = 1 | X_0 = 1) &= 1/2, \end{aligned}$$

avec  $0 < p < 1/2$  et  $0 < q < 1/4$ .

- Tracer le graphe associé à cette chaîne.
  - Déterminer la matrice de transition de  $(X_n)$ .
  - On suppose que  $X_0 = 0$ . Déterminer la loi de probabilité de  $X_1$ .
  - Existe-t-il des états absorbants pour cette chaîne?
  - Déterminer la ou les mesures de probabilité invariantes par  $X$ .
- (3) (\*\*) Reprendre l'exercice précédent en traitant le cas  $p = 1/2$  et  $q < 1/4$ , puis le cas  $p = 2q = 1/2$ .
- (4) (\*\*) Soit la chaîne de Markov homogène  $(X_n)_{n \in \mathbb{N}}$  à valeurs dans  $E = \{0, 1, \dots, m\}$ , où  $m \geq 2$  telle que pour tout  $k \in \{1, \dots, m-1\}$ ,
- $$\begin{aligned} \Pr(X_1 = k+1 | X_0 = k) &= 1 - \Pr(X_1 = 0 | X_0 = k) = p \\ \Pr(X_1 = 0 | X_0 = m) &= \Pr(X_1 = 1 | X_0 = 0) = 1. \end{aligned}$$
- Tracer le graphe associé à cette chaîne.
  - Déterminer la matrice de transition de  $(X_n)$ .
  - On suppose que  $X_0 = 0$ . Déterminer la loi de probabilité de  $X_1$ , puis celle de  $X_2$ .
  - Existe-t-il des états absorbants pour cette chaîne?
  - Déterminer la ou les mesures de probabilité invariantes par  $X$ .
  - La chaîne converge-t-elle en loi quand  $n \rightarrow \infty$ ?



## Feuille n° 5:

## Prédiction

- (1) (\*) Soit  $(X_n)_{n \in \mathbb{N}^*}$  un processus stationnaire d'espérance  $m$  et de covariance  $r(\cdot)$ . Montrer que le prédicteur optimal au sens des moindres carrés de  $X_{n+h}$  de la forme  $aX_n + b$  s'obtient avec  $a = r(h)$  et  $b = m(1 - r(h))$ .
- (2) (\*\*) Soit la chaîne de Markov  $(X_n)_{n \in \mathbb{N}}$  à valeur dans  $\{x_1, x_2\}$  et de matrice de transition  $Q = (q_{ij})_{1 \leq i, j \leq 2}$ . Déterminer la prédiction optimale au sens des moindres carrés de  $X_{n+1}$  et  $X_{n+2}$  connaissant  $(X_0, X_1, \dots, X_n)$ .

- (3) (\*\*) Soit  $(X_n)_{n \in \mathbb{Z}}$  le processus MA(1) stationnaire défini par

$$X_n = \varepsilon_n - \theta \varepsilon_{n-1}, \text{ pour } n \in \mathbb{Z},$$

avec  $|\theta| < 1$  et  $(\varepsilon_n)$  un bruit blanc gaussien de variance  $\sigma^2$ . Montrer que le prédicteur linéaire optimal  $\hat{X}_{n+1}$  au sens des moindres carrés de  $X_{n+1}$  à partir de  $\{X_{n-j}, j \in \mathbb{N}\}$  est :

$$\hat{X}_{n+1} = - \sum_{j=1}^{\infty} \theta^j X_{n+1-j}.$$

Calculer l'erreur quadratique moyenne de ce prédicteur.

- (4) (\*\*) Dans le modèle de l'exercice précédent, on suppose que  $X_1, X_2, X_4$  et  $X_5$  sont connus, mais pas  $X_3$ . Déterminer le prédicteur linéaire optimal  $\hat{X}_3$  au sens des moindres carrés de  $X_3$  à partir de  $(X_1, X_2)$ , puis à partir de  $(X_4, X_5)$  et enfin à partir de  $(X_1, X_2, X_4, X_5)$ . Calculer à chaque fois l'erreur quadratique moyenne de ce prédicteur.

- (5) (\*\*) Répondre aux mêmes questions dans le cas du modèle

$$X_n = \phi X_{n-1} + \varepsilon_n, \text{ pour } n \in \mathbb{Z},$$

où  $|\phi| < 1$  et  $(\varepsilon_n)$  un bruit blanc gaussien de variance  $\sigma^2$ .

- (6) (\*\*\*) Soit le processus  $X = (X_n)_{n \in \mathbb{Z}}$  tel que  $X_k = ak + b + \varepsilon_k$ . On suppose que  $(X_A, \dots, X_n)$  est connue mais  $a$  et  $b$  sont inconnus. On estime  $a$  et  $b$  par moindres carrés ordinaires.
- (a) Si  $(\varepsilon_n)$  est un bruit blanc gaussien de variance  $\sigma^2$ , déterminer une prédiction  $\hat{X}_{n+1}$  et donner son erreur quadratique moyenne. Que se passe-t-il quand  $n \rightarrow \infty$ ?
- (b) Si  $(\varepsilon_n)$  est un processus MA(1) de paramètre  $\phi$  connu et de variance  $\sigma_\varepsilon^2$ , déterminer une prédiction  $\hat{X}_{n+1}$  et donner son erreur quadratique moyenne. La prédiction est-elle "meilleure" que dans le cas précédent?
- (c) Que faire si maintenant  $\phi$  est inconnu?