

-----T.D. 1 (ANALYSE D'UNE SÉRIE TEMPORELLE)-----

EXERCICE 1. Notons par Δ l'opérateur linéaire tel que

$$\Delta X_t = (1 - L) X_t = X_t - X_{t-1},$$

L est l'opérateur de retard ($L^{-1} = F$, opérateur d'avance).

Montrer que Δ permet d'éliminer les tendances linéaires et Δ^2 les tendances quadratiques. Généraliser et préciser $\Delta^d X_t$ (d : degré du polynôme).

EXERCICE 2. Calculer l'inverse des filtres suivants s'il est possible:

- i) $\left(1 - \frac{1}{2}L\right)$,
- ii) $(1 + 2L)$,
- iii) $\left(1 - \frac{4}{3}L + \frac{1}{3}L^2\right)$,
- iv) $\left(1 + \frac{3}{2}L - L^2\right)$.

En déduire Y_t en fonction de X dans les cas:

$$\begin{aligned} X_t &= Y_t - 0.5Y_{t-1}, \\ X_t &= Y_t + 2Y_{t-1} \end{aligned}$$

EXERCICE 3. Montrer qu'un filter

$$M(L) = \frac{1}{9}(-L^2 + 4L + 3 + 4F - F^2)$$

laisse invariants les polynômes de degré $d = 3$ et enlève les composantes saisonnières de période $p = 3$.

EXERCICE 4. Montrer qu'un filter d'ordre $2d + 1 = 3$:

$$M(L) = \frac{1}{3}(1 + L + L^2)$$

laisse invariants les tendances linéaires. Généralisez pour d quelconque.

-----RÉFÉRENCES-----

[01] R. Bourbonnais, T. Michel (1998). Analyse des séries temporelles en économie, PUF.
[02] G. Box, G. Jenkins (1970). Time series analysis: Forecasting and control, San Francisco: Holden-Day.
[03] P.J. Brackwell, R.A. Davis (2002). Introduction to time series and forecasting. Springer.
[04] J.D. Cryer, K.S. Chan (2008). TSA, with application in R. Springer.
[05] A. Manfort, C Grigourieux (1995). Séries temporelles et modèles dynamiques, Economica.

EXERCICE 1. $\Delta X_t = (1 - L) X_t = X_t - X_{t-1}$, $L^{-1} = F$. Soit $Z_t = a + bt$ une tendance linéaire, on a

$$\Delta Z_t = Z_t - Z_{t-1} = (a + bt) - (a + b(t-1)) = b = C^{cst} \text{ indép. de } t.$$

De même, soit $Z_t = a + bt + ct^2$ une tendance quadratiques:

$$\begin{aligned} \Delta^2 Z_t &= (1 - L)^2 Z_t = (1 - 2L + L^2) Z_t = Z_t - 2Z_{t-1} + Z_{t-2} \\ &= a + bt + ct^2 - 2(a + b(t-1) + c(t-1)^2) + (a + b(t-2) + c(t-2)^2) \\ &= a + bt + ct^2 - 2(a + bt - b + ct^2 - 2ct + c) + (a + bt - 2b + ct^2 - 4ct + 4c) \\ &= 2c = C^{cst} \text{ indép. de } t. \end{aligned}$$

Donc généralisement, si $Z_t = a_0 + a_1 t + \dots + a_d t^d$ une tendance polynômiale de degré d , alors

$$\Delta^d Z_t = d! a_d.$$

EXERCICE 2. Inverse des filtres. On a

$$\frac{1}{1 - aL} = \sum_{k=0}^{\infty} a^k L^k, \text{ si } |a| < 1 \quad \text{et} \quad \frac{1}{1 - aL} = - \sum_{k=1}^{\infty} a^{-k} L^{-k}, \text{ si } |a| > 1$$

$$\left(1 - \frac{1}{2}L\right) \rightarrow a = 0.5 < 1 \rightarrow \left(1 - \frac{1}{2}L\right) \text{ inversible:}$$

$$\left(1 - \frac{1}{2}L\right)^{-1} = \frac{1}{1 - \frac{1}{2}L} = \sum_{k=0}^{\infty} (0.5L)^k = 1 + \frac{1}{2}L + \frac{1}{4}L^2 + \frac{1}{8}L^3 + \dots$$

$$(1 + 2L) \rightarrow a = |-2| > 1 \rightarrow (1 + 2L) \text{ inversible:}$$

$$(1 + 2L)^{-1} = \frac{1}{1 + 2L} = - \sum_{k=1}^{\infty} (-2L)^{-k} = \frac{1}{2}L^{-1} - \frac{1}{4}L^{-2} + \frac{1}{8}L^{-3} + \dots$$

$$\left(1 - \frac{4}{3}L + \frac{1}{3}L^2\right) = \left(1 - \frac{1}{3}L\right)(1 - L)$$

$\left(1 - \frac{1}{3}L\right)$ inversible, mais $(1 - L)$ est non inversible, donc $\left(1 - \frac{4}{3}L + \frac{1}{3}L^2\right)$ est non inversible.

$$\left(1 + \frac{3}{2}L - L^2\right) = (1 + 2L) \left(1 - \frac{1}{2}L\right) \rightarrow \text{inversible:}$$

$$\left(1 - \frac{1}{2}L\right)^{-1} (1 + 2L)^{-1} = \left(1 + \frac{1}{2}L + \frac{1}{4}L^2 + \frac{1}{8}L^3 + \dots\right) \left(\frac{1}{2}L^{-1} - \frac{1}{4}L^{-2} + \frac{1}{8}L^{-3} + \dots\right)$$

En déduit Y_t en fonction de X :

$$X_t = Y_t - 0.5Y_{t-1} \rightarrow X_t = \left(1 - \frac{1}{2}L\right) Y_t$$

$$\rightarrow Y_t = \left(1 - \frac{1}{2}L\right)^{-1} X_t = \sum_{k=0}^{\infty} (0.5L)^k X_t = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{2^k} X_{t-k} = X_t + \frac{1}{2}X_{t-1} + \frac{1}{4}X_{t-2} + \frac{1}{8}X_{t-3} + \dots$$

$$X_t = Y_t + 2Y_{t-1} \rightarrow X_t = (1 + 2L) Y_t$$

$$\rightarrow Y_t = (1 + 2L)^{-1} X_t = - \sum_{k=1}^{\infty} (-2L)^{-k} X_t = - \sum_{k=1}^{\infty} \left(-\frac{1}{2}\right)^k X_{t-k} = \frac{1}{2}X_{t+1} - \frac{1}{4}X_{t+2} + \frac{1}{8}X_{t+3} + \dots$$

EXERCICE 3. Soit le modèle

$$X_t = Z_t + S_t + \varepsilon_t = (a_0 + a_1t + a_2t^2 + a_3t^3) + S_t + \varepsilon_t$$

avec S_t est une composantes saisonnaires de période 3 :

$$S_{t \pm p} = S_t = \gamma_1 S^1 + \gamma_2 S^2 + \gamma_3 S^3, \quad \text{tel que } \gamma_1 + \gamma_2 + \gamma_3 = 0$$

Considérons le filtre $M(L) = \frac{1}{9}(-L^2 + 4L + 3 + 4F - F^2)$:

$$M(L)X_t = M(L)(Z_t + S_t + \varepsilon_t) = M(L)Z_t + M(L)S_t + M(L)\varepsilon_t$$

$$\begin{aligned} M(L)Z_t &= \frac{1}{9}(-L^2 + 4L + 3 + 4F - F^2)Z_t = \frac{1}{9}(-Z_{t-2} + 4Z_{t-1} + 3Z_t + 4Z_{t+1} - Z_{t+2}) \\ &= \frac{1}{9} \left\{ - \left(a_0 + a_1(t-2) + a_2(t-2)^2 + a_3(t-2)^3 \right) + 4 \left(a_0 + a_1(t-1) + a_2(t-1)^2 + a_3(t-1)^3 \right) \right. \\ &\quad + 3 \left(a_0 + a_1t + a_2t^2 + a_3t^3 \right) + 4 \left(a_0 + a_1(t+1) + a_2(t+1)^2 + a_3(t+1)^3 \right) \\ &\quad \left. - \left(a_0 + a_1(t+2) + a_2(t+2)^2 + a_3(t+2)^3 \right) \right\} \\ &= a_0 + a_1t + a_2t^2 + a_3t^3 = Z_t \end{aligned}$$

De plus,

$$\begin{aligned} M(L)S_t &= \frac{1}{9}(-L^2 + 4L + 3 + 4F - F^2)S_t = \frac{1}{9}(-S_{t-2} + 4S_{t-1} + 3S_t + 4S_{t+1} - S_{t+2}) \\ &= \frac{1}{9}(-S_{t-2} + 4S_{t-1} + 3S_t + 4S_{t+1-3} - S_{t+2-3}) = \frac{1}{9}(-S_{t-2} + 4S_{t-1} + 3S_t + 4S_{t-2} - S_{t-1}) \\ &= \frac{1}{9}(3S_{t-2} + 3S_{t-1} + 3S_t) = \frac{1}{3}(\gamma_1 + \gamma_2 + \gamma_p) = 0. \end{aligned}$$

Finalement, ε_t est un terme d'erreur, donc

$$M(L)\varepsilon_t = \frac{1}{9}(-L^2 + 4L + 3 + 4F - F^2)\varepsilon_t = \frac{1}{9}(-\varepsilon_{t-2} + 4\varepsilon_{t-1} + 3\varepsilon_t + 4\varepsilon_{t+1} - \varepsilon_{t+2}) = \varepsilon'_t.$$

Donc, le filter $M(L)$ laisse invariants les polys de degré 3 et enlève les saisonnaires de période 3.

EXERCICE 4. Soit le filter d'ordre $2d + 1 = 3$ (Pour $d = 1$) : $M(L) = \frac{1}{3}(1 + L + L^2)$ et soit la tendance linéaire $Z_t = a_0 + a_1t \sim \text{Poly}(d = 1)$:

$$\begin{aligned} M(L)Z_t &= \frac{1}{3}(1 + L + L^2)Z_t = \frac{1}{3}(Z_t + Z_{t-1} + Z_{t-2}) = \frac{1}{3}(a_0 + a_1t + a_0 + a_1(t-1) + a_0 + a_1(t-2)) \\ &= \frac{1}{3}(a_0 + a_1t + a_0 + a_1t - a_1 + a_0 + a_1t - 2a_1) = (a_0 - a_1) + a_1t = a'_0 + a_1t \sim \text{Poly}(d = 1) \end{aligned}$$

Pour $d = 2$: $M(L) = \frac{1}{5}(1 + L + L^2 + L^3 + L^4)$, et soit la tendance quadratique $Z_t = a_0 + a_1t + a_2t^2 \sim \text{Poly}(d = 2)$:

$$\begin{aligned} M(L)Z_t &= \frac{1}{5}(1 + L + L^2 + L^3 + L^4)Z_t = \frac{1}{5}(Z_t + Z_{t-1} + Z_{t-2} + Z_{t-3} + Z_{t-4}) \\ &= \frac{1}{5} \left\{ (a_0 + a_1t + a_2t^2) + (a_0 + a_1(t-1) + a_2(t-1)^2) + (a_0 + a_1(t-2) + a_2(t-2)^2) \right. \\ &\quad \left. + (a_0 + a_1(t-3) + a_2(t-3)^2) + (a_0 + a_1(t-4) + a_2(t-4)^2) \right\} \\ &= (a_0 - 2a_1 + 6a_2) + (a_1 - 4a_2)t + a_2t^2 = a'_0 + a'_1t + a_2t^2 \sim \text{Poly}(d = 2) \end{aligned}$$

Généralement, pour d quelconque, le filtre

$$M(L) = \frac{1}{2d+1}(1 + L + L^2 + \dots + L^{2d})$$

laisse invariants les tendances polynômiales de degré d : $Z_t = a_0 + a_1t + \dots + a_d t^d \sim \text{Poly}(d)$.