

Chapitre 3 : Modèles ARIMA

Prof. Yahia D.

Département de Mathématiques



18 et 20 Avril 2021

- Un modèle linéaire général X_t est une combinaison linéaire pondérée du présent et passé de bruit blanc ε_t :

$$\begin{aligned} X_t &= \varepsilon_t + \varphi_1 \varepsilon_{t-1} + \varphi_2 \varepsilon_{t-2} + \cdots \\ &= \sum_{j=0}^{\infty} \varphi_j \varepsilon_{t-j}, \quad \text{avec } \varphi_0 = 1. \end{aligned}$$

- Un modèle linéaire général X_t est une combinaison linéaire pondérée du présent et passé de bruit blanc ε_t :

$$\begin{aligned} X_t &= \varepsilon_t + \varphi_1 \varepsilon_{t-1} + \varphi_2 \varepsilon_{t-2} + \dots \\ &= \sum_{j=0}^{\infty} \varphi_j \varepsilon_{t-j}, \quad \text{avec } \varphi_0 = 1. \end{aligned}$$

- Les erreurs ε_t sont centrées, non autocorrélées et de variance finie sous la condition

$$\sum_{j=0}^{\infty} \varphi_j^2 < \infty.$$

■ Cas particulier : Posons

$$\varphi_j = \beta^j, \quad |\beta| < 1.$$

- **Cas particulier** : Posons

$$\varphi_j = \beta^j, \quad |\beta| < 1.$$

- Alors,

$$X_t = \varepsilon_t + \beta\varepsilon_{t-1} + \beta^2\varepsilon_{t-2} + \cdots = \sum_{j=0}^{\infty} \beta^j \varepsilon_{t-j}.$$

- **Cas particulier** : Posons

$$\varphi_j = \beta^j, \quad |\beta| < 1.$$

- Alors,

$$X_t = \varepsilon_t + \beta\varepsilon_{t-1} + \beta^2\varepsilon_{t-2} + \cdots = \sum_{j=0}^{\infty} \beta^j \varepsilon_{t-j}.$$

- **Moments** : En déduit,

$$E(X_t) = \sum_{j=0}^{\infty} \beta^j E(\varepsilon_{t-j}) = 0,$$

$$\text{Var}(X_t) = \sum_{j=0}^{\infty} \beta^{2j} V(\varepsilon_{t-j}) = \frac{\sigma^2}{(1 - \beta^2)} < \infty.$$

■ Covariance :

$$\begin{aligned}\gamma(1) &= \text{Cov}(X_t, X_{t-1}) \\ &= \text{Cov}(\varepsilon_t + \beta\varepsilon_{t-1} + \beta^2\varepsilon_{t-2} + \dots, \varepsilon_{t-1} + \beta\varepsilon_{t-2} + \beta^2\varepsilon_{t-3} + \dots) \\ &= \text{Cov}(\beta\varepsilon_{t-1}, \varepsilon_{t-1}) + \text{Cov}(\beta^2\varepsilon_{t-2}, \beta\varepsilon_{t-2}) + \dots \\ &= (\beta + \beta^3 + \beta^5 + \dots) \sigma^2 = \beta(1 + \beta^2 + \beta^4 + \dots) \sigma^2 \\ &= \frac{\beta\sigma^2}{(1 - \beta^2)}\end{aligned}$$

■ Covariance :

$$\begin{aligned}\gamma(1) &= \text{Cov}(X_t, X_{t-1}) \\ &= \text{Cov}(\varepsilon_t + \beta\varepsilon_{t-1} + \beta^2\varepsilon_{t-2} + \dots, \varepsilon_{t-1} + \beta\varepsilon_{t-2} + \beta^2\varepsilon_{t-3} + \dots) \\ &= \text{Cov}(\beta\varepsilon_{t-1}, \varepsilon_{t-1}) + \text{Cov}(\beta^2\varepsilon_{t-2}, \beta\varepsilon_{t-2}) + \dots \\ &= (\beta + \beta^3 + \beta^5 + \dots) \sigma^2 = \beta(1 + \beta^2 + \beta^4 + \dots) \sigma^2 \\ &= \frac{\beta\sigma^2}{(1 - \beta^2)}\end{aligned}$$

■ De même,

$$\gamma(h) = \text{Cov}(X_t, X_{t-h}) = \frac{\beta^h \sigma^2}{(1 - \beta^2)}.$$

■ Covariance :

$$\begin{aligned}\gamma(1) &= \text{Cov}(X_t, X_{t-1}) \\ &= \text{Cov}(\varepsilon_t + \beta\varepsilon_{t-1} + \beta^2\varepsilon_{t-2} + \dots, \varepsilon_{t-1} + \beta\varepsilon_{t-2} + \beta^2\varepsilon_{t-3} + \dots) \\ &= \text{Cov}(\beta\varepsilon_{t-1}, \varepsilon_{t-1}) + \text{Cov}(\beta^2\varepsilon_{t-2}, \beta\varepsilon_{t-2}) + \dots \\ &= (\beta + \beta^3 + \beta^5 + \dots) \sigma^2 = \beta(1 + \beta^2 + \beta^4 + \dots) \sigma^2 \\ &= \frac{\beta\sigma^2}{(1 - \beta^2)}\end{aligned}$$

■ De même,

$$\gamma(h) = \text{Cov}(X_t, X_{t-h}) = \frac{\beta^h \sigma^2}{(1 - \beta^2)}.$$

■ Corrélation :

$$\rho(h) = \frac{\gamma(h)}{\gamma(0)} = \beta^h \rightarrow 0, \quad \text{quand } h \rightarrow \infty.$$

Problème

Considérons le modèle linéaire général :

$$X_t = \varepsilon_t + \varphi_1 \varepsilon_{t-1} + \varphi_2 \varepsilon_{t-2} + \cdots = \sum_{j=0}^{\infty} \varphi_j \varepsilon_{t-j}, \quad \text{avec } \varphi_0 = 1.$$

Montrer que

$$\gamma(h) = \text{Cov}(X_t, X_{t-h}) = \sigma^2 \sum_{j=0}^{\infty} \varphi_j \varphi_{j+h}, \quad h \geq 0 \quad ?$$

Modèle Moyenne Mobile (MA)

- **Slutsky (1927) et Wold (1938)** : Une moyenne mobile (Moving Average) d'ordre q , notée $MA(q)$ est un processus de la forme

$$X_t = \varepsilon_t + \beta_1 \varepsilon_{t-1} + \dots + \beta_q \varepsilon_{t-q}.$$

Modèle Moyenne Mobile (MA)

- **Slutsky (1927) et Wold (1938)** : Une moyenne mobile (Moving Average) d'ordre q , notée $MA(q)$ est un processus de la forme

$$X_t = \varepsilon_t + \beta_1 \varepsilon_{t-1} + \dots + \beta_q \varepsilon_{t-q}.$$

- $MA(q = 1)$:

$$X_t = \varepsilon_t + \beta_1 \varepsilon_{t-1}$$

On a

$$E(X_t) = E(\varepsilon_t) + \beta_1 E(\varepsilon_{t-1}) = 0,$$

$$\text{Var}(X_t) = \text{Var}(\varepsilon_t) + \beta_1^2 \text{Var}(\varepsilon_{t-1}) = (1 + \beta_1^2) \sigma^2,$$

$$\gamma(h) = \text{Cov}(X_t, X_{t-h}) = E(\varepsilon_t + \beta_1 \varepsilon_{t-1})(\varepsilon_{t-h} + \beta_1 \varepsilon_{t-1-h})$$

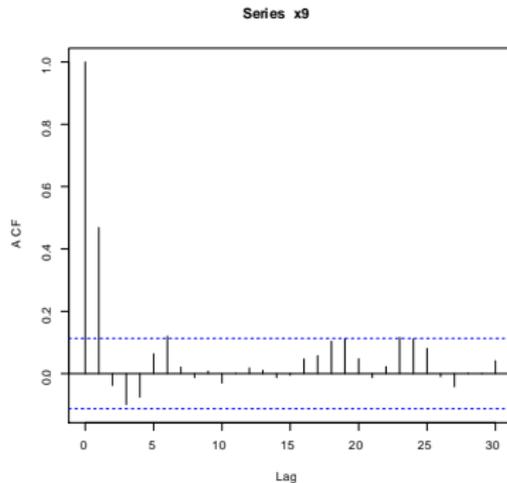
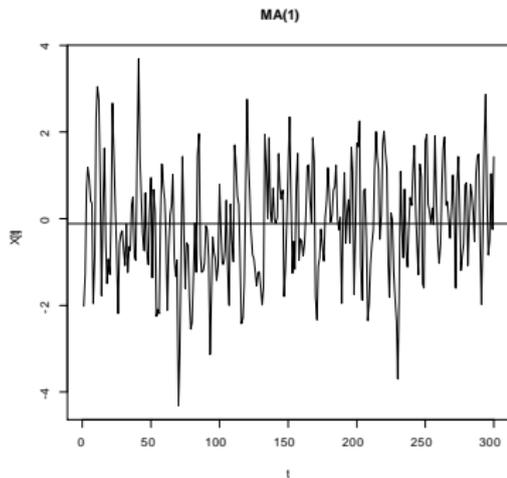
$$= \begin{cases} (1 + \beta_1^2) \sigma^2, & h = 0 \\ \beta_1 \sigma^2, & h = 1 \\ 0, & h > 1 \end{cases}$$

■ Corrélation d'un MA(1):

$$\rho(h) = \frac{\gamma(h)}{\gamma(0)} = \begin{cases} 1, & h = 0 \\ \frac{\beta_1}{1 + \beta_1^2}, & h = 1 \\ 0, & h > 1 \end{cases} .$$

Modèle Moyenne Mobile (MA)

ACF et Graphe d'un MA(1)



Modèle Moyenne Mobile (MA)

- MA ($q = 2$) :

$$X_t = \varepsilon_t + \beta_1 \varepsilon_{t-1} + \beta_2 \varepsilon_{t-2}$$

On a

$$\begin{aligned} E(X_t) &= E(\varepsilon_t) + \beta_1 E(\varepsilon_{t-1}) + \beta_2 E(\varepsilon_{t-2}) = 0, \\ \text{Var}(X_t) &= V(\varepsilon_t) + \beta_1^2 V(\varepsilon_{t-1}) + \beta_2^2 V(\varepsilon_{t-2}) \\ &= (1 + \beta_1^2 + \beta_2^2) \sigma^2, \end{aligned}$$

Modèle Moyenne Mobile (MA)

- MA ($q = 2$) :

$$X_t = \varepsilon_t + \beta_1 \varepsilon_{t-1} + \beta_2 \varepsilon_{t-2}$$

On a

$$\begin{aligned} E(X_t) &= E(\varepsilon_t) + \beta_1 E(\varepsilon_{t-1}) + \beta_2 E(\varepsilon_{t-2}) = 0, \\ \text{Var}(X_t) &= V(\varepsilon_t) + \beta_1^2 V(\varepsilon_{t-1}) + \beta_2^2 V(\varepsilon_{t-2}) \\ &= (1 + \beta_1^2 + \beta_2^2) \sigma^2, \end{aligned}$$



$$\begin{aligned} \gamma(h) &= E(\varepsilon_t + \beta_1 \varepsilon_{t-1} + \beta_2 \varepsilon_{t-2})(\varepsilon_{t-h} + \beta_1 \varepsilon_{t-1-h} + \beta_2 \varepsilon_{t-2-h}) \\ &= \begin{cases} (\beta_1 \beta_2 + \beta_1) \sigma^2, & h = 1 \\ \beta_2 \sigma^2, & h = 2 \\ 0, & h > 2 \end{cases} \end{aligned}$$

■ $MA(q)$:

$$X_t = \varepsilon_t + \beta_1 \varepsilon_{t-1} + \dots + \beta_q \varepsilon_{t-q}.$$

Modèle Moyenne Mobile (MA)

■ $MA(q)$:

$$X_t = \varepsilon_t + \beta_1 \varepsilon_{t-1} + \dots + \beta_q \varepsilon_{t-q}.$$

■ $E(X_t) = 0$ et

$$\text{Var}(X_t) = \left(1 + \beta_1^2 + \dots + \beta_q^2\right) \sigma^2$$

Modèle Moyenne Mobile (MA)

- $MA(q)$:

$$X_t = \varepsilon_t + \beta_1 \varepsilon_{t-1} + \dots + \beta_q \varepsilon_{t-q}.$$

- $E(X_t) = 0$ et

$$\text{Var}(X_t) = \left(1 + \beta_1^2 + \dots + \beta_q^2\right) \sigma^2$$

- de même, pour la covariance :

$$\begin{aligned} \gamma(h) &= E(\varepsilon_t + \beta_1 \varepsilon_{t-1} + \dots + \beta_q \varepsilon_{t-q})(\varepsilon_{t-h} + \beta_1 \varepsilon_{t-1-h} + \dots + \beta_q \varepsilon_{t-q-h}) \\ &= \begin{cases} (\beta_h + \beta_1 \beta_{h+1} + \dots + \beta_{q-h} \beta_q) \sigma^2, & h = 1, 2, \dots, q \\ 0, & h > q \end{cases} \end{aligned}$$

Modèle Moyenne Mobile (MA)

- $MA(q)$:

$$X_t = \varepsilon_t + \beta_1 \varepsilon_{t-1} + \dots + \beta_q \varepsilon_{t-q}.$$

- $E(X_t) = 0$ et

$$\text{Var}(X_t) = \left(1 + \beta_1^2 + \dots + \beta_q^2\right) \sigma^2$$

- de même, pour la covariance :

$$\begin{aligned} \gamma(h) &= E(\varepsilon_t + \beta_1 \varepsilon_{t-1} + \dots + \beta_q \varepsilon_{t-q})(\varepsilon_{t-h} + \beta_1 \varepsilon_{t-1-h} + \dots + \beta_q \varepsilon_{t-q-h}) \\ &= \begin{cases} (\beta_h + \beta_1 \beta_{h+1} + \dots + \beta_{q-h} \beta_q) \sigma^2, & h = 1, 2, \dots, q \\ 0, & h > q \end{cases} \end{aligned}$$

- **Montrer cette dernière propriétés.**

Stationarité d'un MA

Les modèles *MA*, sont toujours stationnaire \forall les valeurs des coefficients β_j . Ainsi, de densité spectrale :

$$\begin{aligned}f_X(\lambda) &= \left| \Phi(e^{i\lambda}) \right|^2 \frac{\sigma^2}{2\pi} \\ &= \left| 1 + \beta_1 e^{i\lambda} + \dots + \beta_q e^{iq\lambda} \right|^2 \frac{\sigma^2}{2\pi}.\end{aligned}$$

- **Yule (1926)** : Un modèle est dit autorégressif d'ordre p , noté $AR(p)$ est donné par

$$X_t = \alpha_1 X_{t-1} + \dots + \alpha_p X_{t-p} + \varepsilon_t$$

avec, ε_t est un $BB(0, \sigma^2)$ indépendante du passé de $X_t : X_{t-1}, \dots, X_{t-p}$.

Modèle Autorégressif AR(1)

- Un modèle est dit autorégressif d'ordre 1, noté $AR(1)$ est donné par

$$X_t = \alpha_1 X_{t-1} + \varepsilon_t$$

Modèle Autorégressif AR(1)

- Un modèle est dit autorégressif d'ordre 1, noté $AR(1)$ est donné par

$$X_t = \alpha_1 X_{t-1} + \varepsilon_t$$

- X_t est stationnaire SSI, $|\alpha_1| < 1$.

Modèle Autorégressif AR(1)

- Un modèle est dit autorégressif d'ordre 1, noté $AR(1)$ est donné par

$$X_t = \alpha_1 X_{t-1} + \varepsilon_t$$

- X_t est stationnaire SSI, $|\alpha_1| < 1$.
- Moyenne :

$$E(X_t) = \alpha_1 E(X_{t-1}) = 0.$$

Modèle Autorégressif AR(1)

- Un modèle est dit autorégressif d'ordre 1, noté AR (1) est donné par

$$X_t = \alpha_1 X_{t-1} + \varepsilon_t$$

- X_t est stationnaire SSI, $|\alpha_1| < 1$.
- Moyenne :

$$E(X_t) = \alpha_1 E(X_{t-1}) = 0.$$

- Variance :

$$\begin{aligned} V(X_t) &= E(X_t^2) = E(\alpha_1 X_{t-1} + \varepsilon_t)^2 \\ &= \alpha_1^2 V(X_{t-1}) + \sigma^2 \quad \varepsilon_t \perp X_{t-1} \\ &= \frac{\sigma^2}{1 - \alpha_1^2}, \text{ sous condition de stationarité } |\alpha_1| < 1. \end{aligned}$$

■ Autocovariance :

$$\begin{aligned}\gamma(h) &= E(\alpha_1 X_{t-1} + \varepsilon_t)(\alpha_1 X_{t-1-h} + \varepsilon_{t-h}) = E(X_{t-h})(\alpha_1 X_{t-1} + \varepsilon_t) \\ &= \alpha_1 \gamma(h-1) + E(X_{t-h} \varepsilon_t) \\ &= \alpha_1^2 \gamma(h-2), \quad \text{pour } h \geq 1 \\ &= \alpha_1^h \gamma(0) = \alpha_1^h \frac{\sigma^2}{1 - \alpha_1^2}.\end{aligned}$$

■ Autocovariance :

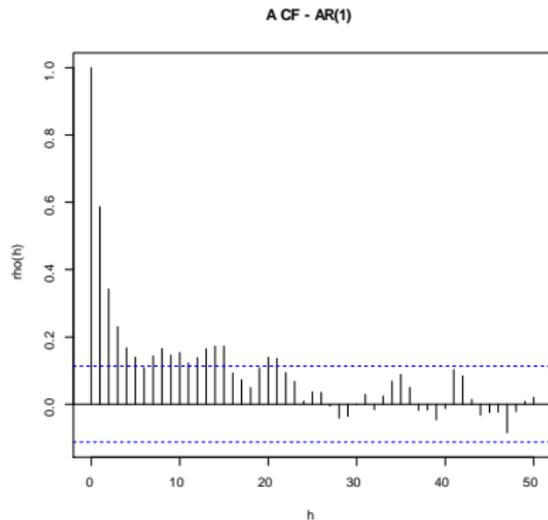
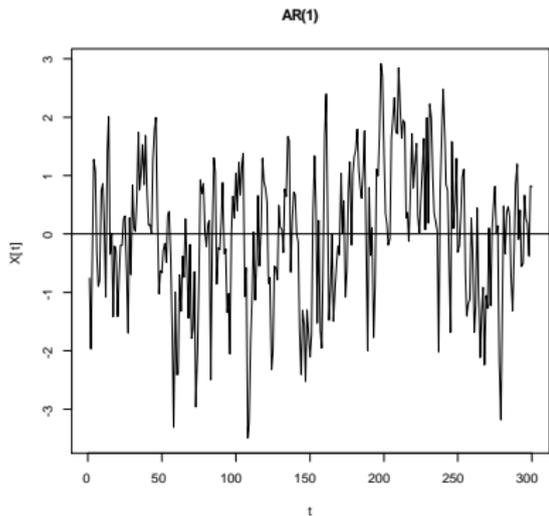
$$\begin{aligned}\gamma(h) &= E(\alpha_1 X_{t-1} + \varepsilon_t)(\alpha_1 X_{t-1-h} + \varepsilon_{t-h}) = E(X_{t-h})(\alpha_1 X_{t-1} + \varepsilon_t) \\ &= \alpha_1 \gamma(h-1) + E(X_{t-h} \varepsilon_t) \\ &= \alpha_1^2 \gamma(h-2), \quad \text{pour } h \geq 1 \\ &= \alpha_1^h \gamma(0) = \alpha_1^h \frac{\sigma^2}{1 - \alpha_1^2}.\end{aligned}$$

■ Autocorrélation :

$$\rho(h) = \frac{\gamma(h)}{\gamma(0)} = \alpha_1^h \rightarrow 0, \quad \text{quand } h \rightarrow \infty.$$

Modèle Autorégressif AR

ACF et Graphe d'un AR(1)



- Considérons le cas général d'un $AR(p)$:

$$X_t = \alpha_1 X_{t-1} + \dots + \alpha_p X_{t-p} + \varepsilon_t \Leftrightarrow \Psi(L) X_t = \varepsilon_t$$

- Considérons le cas général d'un $AR(p)$:

$$X_t = \alpha_1 X_{t-1} + \dots + \alpha_p X_{t-p} + \varepsilon_t \Leftrightarrow \Psi(L) X_t = \varepsilon_t$$

- Le modèle est stationnaire, SSI, toutes les racines de $\Psi(z) = 0$ ont le module > 1 .

- Considérons le cas général d'un $AR(p)$:

$$X_t = \alpha_1 X_{t-1} + \dots + \alpha_p X_{t-p} + \varepsilon_t \Leftrightarrow \Psi(L) X_t = \varepsilon_t$$

- Le modèle est stationnaire, SSI, toutes les racines de $\Psi(z) = 0$ ont le module > 1 .
- Moyenne :

$$E(X_t) = 0.$$

Modèle Autorégressif AR

Système de Yule - Walker :

- Pour le calcul des moments d'un $AR(1)$, nous utilisons le système de Yule - Walker, comme suit :

Modèle Autorégressif AR

Système de Yule - Walker :

- Pour le calcul des moments d'un $AR(1)$, nous utilisons le système de Yule - Walker, comme suit :

- On a

$$\begin{aligned}\gamma(h) &= E(X_{t-h}(\alpha_1 X_{t-1} + \dots + \alpha_p X_{t-p} + \varepsilon_t)) \\ &= \alpha_1 \gamma(h-1) + \alpha_2 \gamma(h-2) + \dots + \alpha_p \gamma(h-p) + E(X_{t-h} \varepsilon_t)\end{aligned}$$

Modèle Autorégressif AR

Système de Yule - Walker :

- Pour le calcul des moments d'un $AR(1)$, nous utilisons le système de Yule - Walker, comme suit :
- On a

$$\begin{aligned}\gamma(h) &= E(X_{t-h} (\alpha_1 X_{t-1} + \dots + \alpha_p X_{t-p} + \varepsilon_t)) \\ &= \alpha_1 \gamma(h-1) + \alpha_2 \gamma(h-2) + \dots + \alpha_p \gamma(h-p) + E(X_{t-h} \varepsilon_t)\end{aligned}$$

- Pour $h = 0$,

$$\begin{aligned}\gamma(0) &= E(X_t (\alpha_1 X_{t-1} + \dots + \alpha_p X_{t-p} + \varepsilon_t)) \\ &= \alpha_1 \gamma(1) + \alpha_2 \gamma(2) + \dots + \alpha_p \gamma(p) + E(X_t \varepsilon_t) \\ &= \alpha_1 \gamma(1) + \alpha_2 \gamma(2) + \dots + \alpha_p \gamma(p) + \sigma^2\end{aligned}$$

Modèle Autorégressif AR

Système de Yule - Walker :

- Divisons $\gamma(h)$ par $\gamma(0)$:

$$\begin{aligned}\rho(h) &= \frac{\gamma(h)}{\gamma(0)} = \alpha_1 \frac{\gamma(h-1)}{\gamma(0)} + \alpha_2 \frac{\gamma(h-2)}{\gamma(0)} + \dots + \alpha_p \frac{\gamma(h-p)}{\gamma(0)} \\ &= \alpha_1 \rho(h-1) + \dots + \alpha_p \rho(h-p), \\ &= \sum_{k=1}^p \alpha_k \rho(h-k), \quad \text{pour } h \geq 1 \quad \text{avec } \rho(0) = 1\end{aligned} \quad (S1)$$

Modèle Autorégressif AR

Système de Yule - Walker :

- Divisons $\gamma(h)$ par $\gamma(0)$:

$$\begin{aligned}\rho(h) &= \frac{\gamma(h)}{\gamma(0)} = \alpha_1 \frac{\gamma(h-1)}{\gamma(0)} + \alpha_2 \frac{\gamma(h-2)}{\gamma(0)} + \dots + \alpha_p \frac{\gamma(h-p)}{\gamma(0)} \\ &= \alpha_1 \rho(h-1) + \dots + \alpha_p \rho(h-p), \\ &= \sum_{k=1}^p \alpha_k \rho(h-k), \quad \text{pour } h \geq 1 \quad \text{avec } \rho(0) = 1\end{aligned} \quad (S1)$$

- De même, pour la variance :

$$\begin{aligned}1 &= \frac{\gamma(0)}{\gamma(0)} = \alpha_1 \frac{\gamma(1)}{\gamma(0)} + \alpha_2 \frac{\gamma(2)}{\gamma(0)} + \dots + \alpha_p \frac{\gamma(p)}{\gamma(0)} + \frac{\sigma^2}{\gamma(0)} \\ &= \alpha_1 \rho(1) + \alpha_2 \rho(2) + \dots + \alpha_p \rho(p) + \frac{\sigma^2}{\gamma(0)}\end{aligned}$$

Modèle Autorégressif AR

Système de Yule - Walker :

- Divisons $\gamma(h)$ par $\gamma(0)$:

$$\begin{aligned}\rho(h) &= \frac{\gamma(h)}{\gamma(0)} = \alpha_1 \frac{\gamma(h-1)}{\gamma(0)} + \alpha_2 \frac{\gamma(h-2)}{\gamma(0)} + \dots + \alpha_p \frac{\gamma(h-p)}{\gamma(0)} \\ &= \alpha_1 \rho(h-1) + \dots + \alpha_p \rho(h-p), \\ &= \sum_{k=1}^p \alpha_k \rho(h-k), \quad \text{pour } h \geq 1 \quad \text{avec } \rho(0) = 1\end{aligned} \quad (S1)$$

- De même, pour la variance :

$$\begin{aligned}1 &= \frac{\gamma(0)}{\gamma(0)} = \alpha_1 \frac{\gamma(1)}{\gamma(0)} + \alpha_2 \frac{\gamma(2)}{\gamma(0)} + \dots + \alpha_p \frac{\gamma(p)}{\gamma(0)} + \frac{\sigma^2}{\gamma(0)} \\ &= \alpha_1 \rho(1) + \alpha_2 \rho(2) + \dots + \alpha_p \rho(p) + \frac{\sigma^2}{\gamma(0)}\end{aligned}$$

- Donc,

$$\gamma(0) = \frac{\sigma^2}{(1 - \alpha_1 \rho(1) - \dots - \alpha_p \rho(p))}. \quad (S2)$$

Modèle Autorégressif AR

Système de Yule - Walker :

- Finalement, on calcul $\gamma(h)$, pour $h \geq 1$:

$$\begin{aligned}\gamma(h) &= \alpha_1 \gamma(h-1) + \alpha_2 \gamma(h-2) + \dots + \alpha_p \gamma(h-p) \\ &= \sum_{k=1}^p \alpha_k \gamma(h-k), \quad \text{pour } h \geq 1.\end{aligned}\tag{S3}$$

Modèle Autorégressif AR

Système de Yule - Walker :

- Finalement, on calcul $\gamma(h)$, pour $h \geq 1$:

$$\begin{aligned}\gamma(h) &= \alpha_1 \gamma(h-1) + \alpha_2 \gamma(h-2) + \dots + \alpha_p \gamma(h-p) \\ &= \sum_{k=1}^p \alpha_k \gamma(h-k), \quad \text{pour } h \geq 1.\end{aligned}\tag{S3}$$

- Les équations (S1), (S2) et (S3) forment le Système de Yule - Walker.

Modèle Autorégressif AR

Exemple d'un AR(2)

- Considérons le modèle $AR(2)$ stationnaire :

$$X_t = 1.2X_{t-1} - .35X_{t-2} + \varepsilon_t, \quad \varepsilon_t \sim BB(0, 3) \Leftrightarrow$$

$$\Psi(z) = 1 - 1.2z + 0.35z^2 = (1 - .5z)(1 - .7z) = 0$$

Modèle Autorégressif AR

Exemple d'un AR(2)

- Considérons le modèle AR (2) stationnaire :

$$X_t = 1.2X_{t-1} - .35X_{t-2} + \varepsilon_t, \quad \varepsilon_t \sim BB(0, 3) \Leftrightarrow$$

$$\Psi(z) = 1 - 1.2z + 0.35z^2 = (1 - .5z)(1 - .7z) = 0$$

- Moyenne :

$$E(X_t) = 1.2E(X_{t-1}) - .35E(X_{t-2}) = 0.$$

Modèle Autorégressif AR

Exemple d'un AR(2)

- Considérons le modèle AR (2) stationnaire :

$$X_t = 1.2X_{t-1} - .35X_{t-2} + \varepsilon_t, \quad \varepsilon_t \sim BB(0, 3) \Leftrightarrow \\ \Psi(z) = 1 - 1.2z + 0.35z^2 = (1 - .5z)(1 - .7z) = 0$$

- Moyenne :

$$E(X_t) = 1.2E(X_{t-1}) - .35E(X_{t-2}) = 0.$$

- Système de Yule - Walker :

$$\rho(0) = 1,$$

$$\rho(h) = \sum_{k=1}^p \alpha_k \rho(h-k) = 1.2\rho(h-1) - .35\rho(h-2), \quad \text{pour } h \geq 1,$$

$$\gamma(0) = \frac{\sigma^2}{(1 - \alpha_1\rho(1) - \dots - \alpha_p\rho(p))},$$

$$\gamma(h) = \sum_{k=1}^p \alpha_k \gamma(h-k) = \rho(h) \gamma(0), \quad \text{pour } h \geq 1.$$

Modèle Autorégressif AR

Exemple d'un AR(2)

■ $\rho(0) = 1$ et pour $h \geq 1$

$$\rho(h) = 1.2\rho(h-1) - .35\rho(h-2) \Rightarrow$$

$$\rho(1) = 1.2\rho(0) - .35\rho(-1) \Rightarrow \rho(1) = \frac{1.2}{1 + 0.35} = 0.89$$

Modèle Autorégressif AR

Exemple d'un AR(2)

- $\rho(0) = 1$ et pour $h \geq 1$

$$\rho(h) = 1.2\rho(h-1) - .35\rho(h-2) \Rightarrow$$

$$\rho(1) = 1.2\rho(0) - .35\rho(-1) \Rightarrow \rho(1) = \frac{1.2}{1 + 0.35} = 0.89$$

- de même, pour $h = 2, 3, \dots$:

$$\rho(2) = 1.2\rho(1) - .35\rho(0) = 1.2(0.89) - .35 = 0.72$$

$$\rho(3) = 1.2\rho(2) - .35\rho(1) = 1.2(0.72) - .35(0.89) = 0.55$$

⋮

Modèle Autorégressif AR

Exemple d'un AR(2)

- $\rho(0) = 1$ et pour $h \geq 1$

$$\rho(h) = 1.2\rho(h-1) - .35\rho(h-2) \Rightarrow$$

$$\rho(1) = 1.2\rho(0) - .35\rho(-1) \Rightarrow \rho(1) = \frac{1.2}{1 + 0.35} = 0.89$$

- de même, pour $h = 2, 3, \dots$:

$$\rho(2) = 1.2\rho(1) - .35\rho(0) = 1.2(0.89) - .35 = 0.72$$

$$\rho(3) = 1.2\rho(2) - .35\rho(1) = 1.2(0.72) - .35(0.89) = 0.55$$

⋮

- Variance :

$$\gamma(0) = \frac{\sigma^2}{(1 - \alpha_1\rho(1) - \dots - \alpha_p\rho(p))} = \frac{3}{(1 - .35(.89) + .35(.72))} = 3.2$$

Modèle Autorégressif AR

Exemple d'un AR(2)

- Pour $h \geq 1$:

$$\begin{aligned}\gamma(h) &= \rho(h) \gamma(0) \\ &= \sum_{k=1}^p \alpha_k \gamma(h-k) = 1.2\gamma(h-1) - 0.35\gamma(h-1)\end{aligned}$$

Modèle Autorégressif AR

Exemple d'un AR(2)

- Pour $h \geq 1$:

$$\begin{aligned}\gamma(h) &= \rho(h) \gamma(0) \\ &= \sum_{k=1}^p \alpha_k \gamma(h-k) = 1.2\gamma(h-1) - 0.35\gamma(h-1)\end{aligned}$$

- Donc,

$$\gamma(1) = \rho(1) \gamma(0) = 3.2(0.89) = 2.85$$

$$\gamma(2) = \rho(2) \gamma(0) = 3.2(0.72) = 2.3$$

$$\gamma(3) = \rho(3) \gamma(0) = 3.2(0.55) = 1.76$$

⋮