

## -----INTÉRROGATION-----

EXERCICE 1.(04pts) Etudier la stationnarité du modèle:

$$X_t = \cos(wt) \varepsilon_t + \sin(wt) \varepsilon_{t-1}, \quad \varepsilon_t \sim BB(0, \sigma^2) \quad \text{et} \quad w \in R.$$

EXERCICE 2.(06pts) Soient  $X_t$ ,  $Y_t$  et  $Z_t$  trois modèles tels que:  $Z_t$  stationnaire, centré et de variance  $\sigma^2$  et

$$X_t = Z_t - \frac{2}{5}Z_{t-1} \quad \text{et} \quad Y_t = Z_t - \frac{5}{2}Z_{t-1}.$$

1) Ecrire  $Z_t$  en fonction de  $X$  (seulement).

2) Ecrire  $Z_t$  en fonction de  $Y$  (seulement).

3) Montrer que :

$$X_t + \sum_{j=1}^{\infty} \left(\frac{2}{5}\right)^j (Y_{t+j} + X_{t-j}) = 0.$$

EXERCICE 3.(08pts) Soient  $X_0, X_1, X_2, \dots$  des variables aléatoires indépendantes et de même loi:

$$E(X) = \frac{1}{2} \quad \text{et} \quad Var(X) = \frac{1}{4}$$

Considérons le modèle:

$$Y_t = \frac{X_t}{2} + \frac{X_{t+1}}{2^2} + \frac{X_{t+2}}{2^3} + \dots$$

Calculer  $E(Y_t)$ ,  $Var(Y_t)$  et  $\gamma_Y(h)$ . Ce modèle est-il stationnaire ?

EXERCICE 1. (04pts) Stationnarité du modèle:  $X_t = \cos(wt)\varepsilon_t + \sin(wt)\varepsilon_{t-1}$  :

$$E(X_t) = \cos(wt)E(\varepsilon_t) + \sin(wt)E(\varepsilon_{t-1}) = 0 \quad (\text{indép du } t). \quad (1\text{pt})$$

$$\begin{aligned} \text{Var}(X_t) &= \cos^2(wt)\text{Var}(\varepsilon_t) + \sin^2(wt)\text{Var}(\varepsilon_{t-1}) + 2\cos(wt)\sin(wt)\text{Cov}(\varepsilon_t, \varepsilon_{t-1}) \\ &= (\cos^2(wt) + \sin^2(wt))\sigma^2 = \sigma^2 \quad (\text{indép du } t). \end{aligned} \quad (1\text{pt})$$

$$\begin{aligned} \text{Cov}(X_t, X_{t-h}) &= E(X_t, X_{t-h}), \quad h \geq 1 \\ &= E(\cos(wt)\varepsilon_t + \sin(wt)\varepsilon_{t-1})(\cos(w(t-h))\varepsilon_{t-h} + \sin(w(t-h))\varepsilon_{t-h-1}) \\ &= \cos(wt)\cos(w(t-h))E(\varepsilon_t\varepsilon_{t-h}) + \cos(wt)\sin(w(t-h))E(\varepsilon_t\varepsilon_{t-h-1}) \\ &\quad + \sin(wt)\cos(w(t-h))E(\varepsilon_{t-1}\varepsilon_{t-h}) + \sin(wt)\sin(w(t-h))E(\varepsilon_{t-1}\varepsilon_{t-h-1}) \\ &= \begin{cases} \sigma^2, & h = 0 \\ \sin(wt)\cos(w(t-1))\sigma^2, & h = 1 \\ 0, & h \geq 2 \end{cases} \quad (\text{dépond du } t) \rightarrow X_t \text{ Non Stationnaire} \end{aligned} \quad (2\text{pts})$$

EXERCICE 2. (06pts)

1)  $Z_t$  en fonction de  $X$  :

$$X_t = \left(1 - \frac{2}{5}L\right)Z_t \rightarrow Z_t = \left(1 - \frac{2}{5}L\right)^{-1}X_t = \sum_{j=0}^{\infty} \left(\frac{2}{5}\right)^j X_{t-j} = X_t + \frac{2}{5}X_{t-1} + \left(\frac{2}{5}\right)^2 X_{t-2} + \dots \quad (2\text{pts})$$

2)  $Z_t$  en fonction de  $Y$  :

$$Y_t = \left(1 - \frac{5}{2}L\right)Z_t \rightarrow Z_t = \left(1 - \frac{5}{2}L\right)^{-1}Y_t = -\sum_{j=1}^{\infty} \left(\frac{2}{5}\right)^j Y_{t+j} = -\left(\frac{2}{5}Y_{t+1} + \left(\frac{2}{5}\right)^2 Y_{t+2} + \dots\right) \quad (2\text{pts})$$

3) On a

$$\begin{aligned} Z_t &= \sum_{j=0}^{\infty} \left(\frac{2}{5}\right)^j X_{t-j} = -\sum_{j=1}^{\infty} \left(\frac{2}{5}\right)^j Y_{t+j} \rightarrow \sum_{j=0}^{\infty} \left(\frac{2}{5}\right)^j X_{t-j} + \sum_{j=1}^{\infty} \left(\frac{2}{5}\right)^j Y_{t+j} = 0 \\ &\rightarrow X_t + \sum_{j=1}^{\infty} \left(\frac{2}{5}\right)^j X_{t-j} + \sum_{j=1}^{\infty} \left(\frac{2}{5}\right)^j Y_{t+j} = 0 \rightarrow X_t + \sum_{j=1}^{\infty} \left(\frac{2}{5}\right)^j (Y_{t+j} + X_{t-j}) = 0. \end{aligned} \quad (2\text{pts})$$

EXERCICE 3. (08pts)  $X_t$  suite iid  $E(X) = \frac{1}{2}$  et  $\text{Var}(X) = \frac{1}{4}$  et  $\text{cov}(X_t, X_s) = 0$  ( $t \neq s$ ) :

$$E(Y_t) = E\left(\frac{X_t}{2} + \frac{X_{t+1}}{2^2} + \frac{X_{t+2}}{2^3} + \dots\right) = \left(\frac{1}{2} + \frac{1}{2^2} + \frac{1}{2^3} + \dots\right)E(X) = \left(\frac{1}{2} \frac{1}{1-1/2}\right) \frac{1}{2} = \frac{1}{2}. \quad (2\text{pts})$$

$$\text{Var}(Y_t) = \text{Var}\left(\frac{X_t}{2} + \frac{X_{t+1}}{2^2} + \frac{X_{t+2}}{2^3} + \dots\right) = \left(\frac{1}{2^2} + \frac{1}{2^4} + \frac{1}{2^6} + \dots\right)\text{Var}(X) = \left(\frac{1}{4} \frac{1}{1-1/4}\right) \frac{1}{4} = \frac{1}{12}. \quad (2\text{pts})$$

$$\begin{aligned} \gamma_Y(h) &= \text{Cov}(Y_t, Y_{t-h}) = \text{Cov}\left(\frac{X_t}{2} + \frac{X_{t+1}}{2^2} + \frac{X_{t+2}}{2^3} + \dots, \frac{X_{t-h}}{2} + \frac{X_{t-h+1}}{2^2} + \frac{X_{t-h+2}}{2^3} + \dots\right) \\ &= \text{Cov}\left(\frac{X_t}{2} + \frac{X_{t+1}}{2^2} + \frac{X_{t+2}}{2^3} + \dots, \frac{X_{t-h}}{2} + \frac{X_{t-h+1}}{2^2} + \dots + \frac{X_{t-h+h}}{2^{h+1}} + \frac{X_{t-h+h+1}}{2^{h+2}} + \dots\right) \\ &= \text{Cov}\left(\frac{X_t}{2} + \frac{X_{t+1}}{2^2} + \frac{X_{t+2}}{2^3} + \dots, \frac{X_{t-h}}{2} + \frac{X_{t-h+1}}{2^2} + \dots + \frac{X_t}{2^{h+1}} + \frac{X_{t+1}}{2^{h+2}} + \dots\right) \\ &= \frac{1}{4} \left(\frac{1}{2^2} + \frac{1}{2^4} + \frac{1}{2^6} + \dots\right) \frac{1}{2^h} = \frac{1}{4} \left(\frac{1}{4} \frac{1}{1-1/4}\right) \frac{1}{2^h} = \frac{1}{12} \frac{1}{2^h}. \end{aligned} \quad (3\text{pts})$$

Ce modèle est stationnaire car  $E(Y_t)$ ,  $\text{Var}(Y_t)$  et  $\gamma_Y(h)$  sont indépendantes de  $t$ . (1pt)