

**Exercice 1 :** Soit  $(X_t)_t$  la série temporelle définie pour tout  $t \in \mathbb{Z}$  par

$$X_t = m_t + s_t + \varepsilon_t$$

où  $(m_t)_t$  est une tendance affine,  $(\varepsilon_t)_t$  est une suite i.i.d suivant  $\mathcal{N}(0, \sigma^2)$  et  $s_t = u_t + v_t$ , avec

$$u_t = \cos\left(\frac{2\pi}{3}t\right) \quad \text{et} \quad v_t = \cos\left(\frac{\pi}{3} + \frac{\pi}{2}t\right).$$

- 1) Déterminer les périodes de  $(u_t)_t$ ,  $(v_t)_t$  et  $(s_t)_t$ .
- 2) Montrer que  $(u_t)_t$ ,  $(v_t)_t$  et  $(s_t)_t$  sont chacune de moyenne nulle sur une période.
- 3) Déterminer une moyenne mobile centrée et symétrique qui laisse invariante la suite  $(m_t)_t$  et absorbe  $(u_t)_t$  (resp.  $(v_t)_t$ ,  $(s_t)_t$ ).

**Exercice 2 :** Considérons les moyennes mobiles suivantes

$$M = \frac{1}{3}(I + B + B^2), \quad N = 2M - MM.$$

- 1) Montrer que  $N$  laisse invariante les tendances linéaires.
- 2) Montrer que  $M$  et  $N$  absorbent la série  $(\sin(\frac{2\pi}{3}t))_t$ .

**Exercice 3 :** On étudie la série temporelle `nottem` des températures mensuelles enregistrées à Nottingham Castle entre janvier 1920 et décembre 1939. Cette série est disponible sous R.

- 1) Regarder la structure de ces données, puis tracer la série à l'aide de la fonction `plot.ts`. Observe-t-on une tendance ? une saisonnalité ?
- 2) On tente de la désaisonnaliser par régression sur les fonctions trigonométriques,  $t \mapsto \cos\left(\frac{2\pi j}{12}t\right)$  pour  $j = 1, \dots, 6$  et  $t \mapsto \sin\left(\frac{2\pi j}{12}t\right)$  pour  $j = 1, \dots, 5$ . Créer la base trigonométrique voulue à l'aide du code suivant :

```
f=t(as.matrix(1:6))/12
temps=as.matrix(1:length(nottem))
X=cbind(cos(2*pi*temps**%f),sin(2*pi*temps**%f))[, -12]
X=as.data.frame(X)
colnames(X)=c('cos1', 'cos2', 'cos3', 'cos4', 'cos5', 'cos6',
'sin1', 'sin2', 'sin3', 'sin4', 'sin5')
```

- 3) Effectuer la régression sur la base créée en utilisant la fonction `lm` puis faire un résumé (`summary`) des résultats obtenus.
- 4) Recommencer en ne gardant que les éléments significatifs de la base.

- 5) Créer une série temporelle contenant la partie saisonnière obtenue sur cette base puis une contenant les résidus de la régression. On fera appel aux commandes `$fitted` et `$residuals`.
- 6) Tracer les trois séries dans une même fenêtre.
- 7) Filtrer la série de départ pour éliminer la saisonnalité en utilisant le filtre de différenciation saisonnière via la fonction `diff`. Superposer la série ainsi obtenue avec les résidus précédents. Commenter.
- 8) Même question en utilisant cette fois la moyenne mobile arithmétique d'ordre 13 modifiée  $M_6^*(B)$ . On utilisera la fonction `filter` qui prend en argument la série à filter et un vecteur contenant les coefficients  $\theta_i$  de la moyenne mobile à appliquer.
- 9) Pour terminer, utiliser la fonction `decompose`. Que fait-elle? Faire un graphe de sa sortie. Commenter.

**Exercice 4 :** Soit  $(\varepsilon_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  un bruit blanc de variance  $\sigma^2 > 0$ . Etudier la stationnarité faible des processus suivants :

- 1)  $Y_t = \varepsilon_t \cos(\omega t) + \varepsilon_{t-1} \sin(\omega t)$  où  $0 \leq \omega < 2\pi$ ;
- 2)  $Z_t = at + b + \varepsilon_t$  où  $a, b \in \mathbb{R}$ ;
- 3)  $W_t = Z_t - Z_{t-1}$  ( $W$  est le processus *différences premières* du processus  $Z$ ).

**Exercice 5 :** Soit  $(\varepsilon_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  un bruit blanc de variance  $\sigma^2 > 0$  et soit  $(X_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  le processus défini par

$$X_t = \varepsilon_t - \theta \varepsilon_{t-1}, \quad t \in \mathbb{Z}, \quad \theta \in \mathbb{R}^*$$

- 1) Calculer la fonction d'autocorrélation de  $(X_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  puis tracer son autocorrélogramme.
- 2) Soit  $\varphi \in \mathbb{R}^*$  tel que  $|\varphi| \leq 1/2$  et soit  $\rho : \mathbb{Z} \rightarrow \mathbb{R}$  la fonction donnée par

$$\rho(h) = \begin{cases} 1 & \text{si } h = 0, \\ \varphi & \text{si } |h| = 1, \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$

De quel processus stationnaire  $\rho$  est-elle la fonction d'autocorrélation ?

**Exercice 6 :** Soit  $(X_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  un processus ayant la représentation MA(1)

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

où  $(\varepsilon_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  est un bruit blanc fort de variance 1 avec  $\mathbb{E}(|\varepsilon_t|^3) < \infty$  et  $\mathbb{E}(\varepsilon_0^3) = \mu$  non nul. Soit  $(Y_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  le processus défini par

$$X_t = Y_t - \frac{1}{2} Y_{t-1}.$$

- 1) Montrer que le processus  $Y$  vérifie

$$Y_t = \sum_{i=0}^{+\infty} \frac{1}{2^i} X_{t-i}.$$

- 2) Vérifier que  $(Y_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  est un bruit blanc et calculer sa variance.
- 3) Déterminer la projection orthogonale de  $X_t$  sur  $\overline{\text{Vect}}(X_{t-1}, X_{t-2}, \dots)$ .
- 4) Montrer que le processus  $Y$  vérifie

$$Y_t = \varepsilon_t - 3 \sum_{i=1}^{+\infty} \frac{1}{2^i} \varepsilon_{t-i}.$$

- 5) Calculer  $\mathbb{E}(Y_1^2 Y_2)$ . Les variables  $Y_1$  et  $Y_2$  sont-elles indépendantes? Interpréter ces résultats.

**Exercice 7 :** L'objectif de cet exercice est de calculer les autocorrélations partielles d'un processus MA(1). Soit  $(\varepsilon_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  un bruit blanc de variance  $\sigma^2$

$$X_t = \varepsilon_t - \theta \varepsilon_{t-1} \quad t \in \mathbb{Z}, \quad 0 < |\theta| < 1.$$

On souhaite calculer les coefficients  $\phi_1, \dots, \phi_n$  tels que  $\sum_{j=1}^n \phi_j X_{n+1-j}$  soit la projection de  $X_{n+1}$  sur le sous-espace vectoriel de  $\mathbb{L}^2$  engendré par  $X_1, \dots, X_n$ .

- 1) Montrer que les coefficients cherchés vérifient les équations

$$\begin{cases} -\theta \phi_{j-1} + (1 + \theta^2) \phi_j - \theta \phi_{j+1} = 0, & 2 \leq j \leq n-1, \\ (1 + \theta^2) \phi_n - \theta \phi_{n-1} = 0, \\ (1 + \theta^2) \phi_1 - \theta \phi_2 = -\theta \end{cases}$$

- 2) Résoudre ce système et montrer que l'autocorrélation partielle à l'ordre  $n \geq 1$  est donnée par

$$r(n) = -\frac{\theta^n (1 - \theta^2)}{1 - \theta^{2n+2}}.$$

**Exercice 8 :** [Partiel 2017] On considère la moyenne mobile  $M = (I - B)(I - B^2)$  et le processus  $(X_t)_t$  défini pour tout  $t \in \mathbb{Z}$  par

$$X_t = a + bt + ct^2 + \cos(\pi t) + \varepsilon_t$$

où  $a, b$  et  $c$  sont des réels non nuls et  $(\varepsilon_t)_t$  est un bruit blanc de variance  $\sigma^2$ .

- 1) Montrer que  $M(a + bt + ct^2) = 4c$ , i.e.  $M$  transforme les polynômes de degré 2 en une constante.
- 2) Montrer que  $M$  absorbe la saisonnalité  $s(t) = \cos(\pi t)$ .
- 3) Le processus  $(X_t)_t$  est-il faiblement stationnaire? Justifier.
- 4) On note  $Z_t = M(X_t)$ , le processus obtenu en appliquant la moyenne mobile  $M$  au processus  $(X_t)_t$ . Montrer que  $(Z_t)$  s'écrit comme un processus MA(3) dont on précisera les coefficients.
- 5) *Bonus :* En déduire la moyenne de  $(Z_t)_t$  et sa fonction d'autocovariance  $\gamma_Z$ .

**Exercice 9 :** Soient  $(X_t)$  et  $(Y_t)$  deux processus MA définis pour tout  $t \in \mathbb{Z}$  par

$$X_t = 3 + \varepsilon_t + 2\varepsilon_{t-1} \quad \text{et} \quad Y_t = \eta_t - \frac{1}{2}\eta_{t-1} + \frac{1}{3}\eta_{t-2}$$

où  $(\varepsilon_t)$  et  $(\eta_t)$  sont deux bruits blancs indépendants de variance respective  $\sigma_\varepsilon^2 = 1$  et  $\sigma_\eta^2 = 2$ . On pose  $Z_t = X_t + Y_t$ .

- 1) Simuler une trajectoire de  $X$ , de  $Y$  et de  $Z$ , de taille  $n = 1000$ .
- 2) A l'aide des fonctions `acf` et `pacf`, tracer les fonctions d'autocorrélation et d'autocorrélation partielle empirique de chacun des trois processus.

**Exercice 10 :** Soit le processus AR(1) défini, pour tout  $t \in \mathbb{Z}$ , par

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

où  $(\varepsilon_t)$  est un bruit blanc de variance  $\sigma^2$ .

- 1) Simuler une trajectoire de ce processus de taille  $n = 1000$  pour  $\mu = 1$ ,  $\sigma^2 = 0.5$  et  $\phi = 0.45$  puis pour  $\phi = 0.95$  et enfin pour  $\phi = 1$ .
- 2) Pour chaque valeur de  $\phi$  représenter graphiquement la trajectoire simulée.
- 3) A l'aide de la fonction `acf`, tracer la fonction d'autocorrélation empirique du processus. Dans quels cas est-il stationnaire ?
- 4) Soit  $10 \leq j \leq n$ . Dans les cas stationnaires, estimer  $\mu$ ,  $\phi$  et  $\sigma^2$  à partir de la trajectoire  $X_1, \dots, X_j$  (on utilisera la moyenne empirique et les équations de Yule-walker). Comparer graphiquement les estimations avec les vraies valeurs des paramètres en fonction de la valeur de  $j$ .
- 5) *Bonus* : Pour chaque  $10 \leq j \leq n$ , proposer un estimateur de la prévision de  $X_{j+1}$  à partir de l'observation de la trajectoire  $(X_1, \dots, X_j)$ . Superposer la vraie trajectoire et sa prévision en fonction de  $j$ . Que constatez-vous selon la valeur de  $\phi$  ?

**Exercice 11 :** Soit  $(X_t)$  un processus MA(2) de paramètres  $m = 3$ ,  $\theta_1 = \frac{1}{2}$  et  $\theta_2 = -\frac{1}{3}$ .

- 1) Simuler une trajectoire pour  $t = 1, \dots, 300$ .
- 2) Utiliser la fonction `arima` pour estimer les paramètres  $m$ ,  $\theta_1$  et  $\theta_2$  par maximum de vraisemblance à partir des 200 premières observations.
- 3) *Bonus* : Ecrire un algorithme pour prédire les valeurs de  $X_t$  pour  $t = 201, \dots, 300$  et les comparer graphiquement avec les vraies valeurs observées.

**Exercice 12 :** Soit  $(\varepsilon_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  un bruit blanc de variance  $\sigma^2 > 0$ . On définit le processus  $(X_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  par

$$X_t = \frac{1}{2}X_{t-1} - \frac{1}{4}X_{t-2} + \varepsilon_t, \quad t \in \mathbb{Z}.$$

- 1) Montrer que  $(\varepsilon_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  est le processus innovation de  $(X_t)_t$ .
- 2) Montrer que la fonction d'autocovariance  $\gamma(\cdot)$  vérifie la récurrence

$$\gamma(h) = \frac{1}{2}\gamma(h-1) - \frac{1}{4}\gamma(h-2), \quad h > 0.$$

- 3) Exprimer  $\gamma(1)$  et  $\gamma(2)$  en fonction de  $\gamma(0)$ .
- 4) Résoudre l'équation de récurrence et exprimer la solution en fonction de  $\gamma(0)$ .
- 5) Calculer  $\gamma(0)$  en fonction de  $\sigma^2$ .
- 6) Donner également l'expression de  $(X_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  sous la forme d'une moyenne mobile infinie.

**Exercice 13 :** On observe une trajectoire  $(x_1, \dots, x_T)$  d'un processus  $(X_t)_t$ . On souhaite le modéliser par un AR(2). On cherche donc à estimer les paramètres  $\phi_1$  et  $\phi_2$ .

- 1) Ecrire les équations de Yule-Walker correspondantes et les estimateurs qui en découlent.
- 2) A partir des observations, on calcule les autocovariances empiriques suivantes :  $\hat{\gamma}(0) = 1,774$ ,  $\hat{\gamma}(1) = 1,186$  et  $\hat{\gamma}(2) = 0,692$ . En déduire une estimation de  $\phi_1$  et  $\phi_2$ .

**Exercice 14 :** [Session 2 2017] On a relevé la température à Bordeaux et à Nancy chacun des 31 jours du mois de mai 2017. On note  $U_t$  (respectivement  $V_t$ ) la température à Bordeaux (resp. Nancy) le jour  $t$  avec  $t = 1, 2, \dots, 31$ , et  $\bar{U}$  et  $\bar{V}$  leur moyenne empirique respective. De plus, on a calculé :

$$\sum_{t=1}^{31} U_t \approx 714.2, \quad \sum_{t=1}^{31} V_t \approx 441.6, \quad \sum_{t=1}^{31} (U_t - \bar{U})^2 \approx 70.81, \quad \sum_{t=1}^{31} (V_t - \bar{V})^2 \approx 50.13,$$

$$\sum_{t=2}^{31} (U_{t-1} - \bar{U})(U_t - \bar{U}) \approx 32.31, \quad \sum_{t=2}^{31} (V_{t-1} - \bar{V})(V_t - \bar{V}) \approx 11.68,$$

$$\sum_{t=3}^{31} (U_{t-2} - \bar{U})(U_t - \bar{U}) \approx -15, \quad \text{et} \quad \sum_{t=3}^{31} (V_{t-2} - \bar{V})(V_t - \bar{V}) \approx -9.656.$$

- 1) On considère que la température du jour dépend fortement des températures de la veille et de l'avant-veille. Proposer une modélisation adéquate pour  $(U_t)_t$  et  $(V_t)_t$ .
- 2) Estimer les paramètres de ces modèles par la méthode de Yule-Walker.
- 3) Sachant que  $U_{30} = 23.51$ ,  $U_{31} = 22.82$ ,  $V_{30} = 15.08$  et  $V_{31} = 14.28$ , donner une prévision de la température le 1er juin à Bordeaux et à Nancy.

**Exercice 15 :** Soit  $(\varepsilon_t)$  un bruit blanc. Pour chacun des processus suivants, dire s'il s'agit d'un processus ARMA stationnaire. Si oui, déterminer les ordres  $p$  et  $q$  et préciser si le processus admet une représentation AR( $\infty$ ) et/ou MA( $\infty$ ) et si la représentation ARMA est minimale.

- 1)  $X_t = \frac{5}{6}X_{t-1} - \frac{1}{6}X_{t-2} + \varepsilon_t + \varepsilon_{t-1}$
- 2)  $\sum_{k=0}^{+\infty} \frac{1}{2^k} X_{t-k} = \varepsilon_t$
- 3)  $X_t = \frac{5}{4}X_{t-1} - \frac{1}{4}X_{t-2} + \varepsilon_t + 2\varepsilon_{t-1}$
- 4)  $X_t = 2X_{t-1} - X_{t-2} + \varepsilon_t + \frac{1}{4}\varepsilon_{t-1}$ .

**Exercice 16 :** [Examen 2015]

On considère le processus ARMA(1, 1),  $X_t = \frac{1}{2}X_{t-1} + \varepsilon_t - \frac{1}{4}\varepsilon_{t-1}$ , où  $(\varepsilon_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  est un bruit blanc de variance  $\sigma^2$ .

- 1) La représentation ARMA est-elle minimale ?
- 2) Montrer que  $X_t = \varepsilon_t + \sum_{j \geq 1} \frac{1}{2^{j+1}} \varepsilon_{t-j}$ .
- 3) Calculer la fonction d'autocorrélation  $\gamma$  du processus.
- 4) Lorsque  $(\varepsilon_t)_{t \in \mathbb{Z}}$  est un bruit blanc gaussien, déterminer la loi du couple  $(X_t, X_{t+1})$ .
- 5) Donner une expression de la projection orthogonale de  $X_t$  sur le sous-espace vectoriel fermé de  $\mathbb{L}^2$  engendré par  $X_{t-1}, X_{t-2}, \dots$

**Exercice 17 :** On considère  $(\nu_t)_t$  un bruit blanc de variance  $\sigma_\nu^2 = 5/18$  et le processus  $(Y_t)_t$  défini par

$$(I - 2B)Y_t = \nu_t.$$

On suppose que l'observation de  $Y_t$  est entachée d'une erreur et que l'on observe en réalité le processus  $X_t = Y_t + \eta_t$  où  $(\eta_t)_t$  est un autre bruit blanc décorrélé du précédent, de variance  $\sigma_\eta^2 = 1/6$ .

- 1) Montrer, en raisonnant sur la fonction d'autocovariance, que le processus  $(\omega_t)_t$  défini par  $\omega_t = \nu_t + \eta_t - 2\eta_{t-1}$  admet une représentation MA inversible.
- 2) En déduire que  $(X_t)$  admet une représentation ARMA dont on précisera les ordres. Donner sa forme minimale et son processus innovation dont on calculera la variance  $\sigma^2$ .
- 3) Déterminer l'écriture AR( $\infty$ ) du processus en fonction de son innovation.

**Exercice 18 :** Pour chacun des processus suivants, donner l'écriture explicite :

- 1)  $(X_t)_t \sim \text{ARIMA}(1, 1, 1)$
- 2)  $(X_t)_t \sim \text{ARI}(2, 1)$
- 3)  $(X_t)_t \sim \text{I}(2)$
- 4)  $(X_t)_t \sim \text{SARIMA}(2, 0, 1) \times (1, 1, 0)_7$
- 5)  $(X_t)_t \sim \text{SARMA}(2, 0) \times (1, 2)_{12}$

**Exercice 19 :** L'objectif est d'utiliser la méthode de Box-Jenkins pour modéliser les deux séries disponibles sur moodle. On importera les données de la façon suivante :

```
s1=scan("serie1.dat")
s1=ts(s1,frequency=1)
```

On commencera par regarder l'allure de la série. Si besoin, on utilisera la fonction `diff` pour la différencier. On déterminera les différents modèles possibles en utilisant l'acf et la pacf. On fera appel à la fonction `arima` pour chacun des modèles retenus. On utilisera `Box.test` pour vérifier la blancheur des résidus (`$res`) et on tracera leur acf et pacf. On comparera les différents modèles via leur AIC (`$aic`), pour choisir celui que l'on retiendra. Pour finir, on utilisera la fonction `auto.arima` de la librairie `forecast` pour comparer.

**Exercice 20 :** On s'intéresse aux précipitations mensuelles à San Fransisco entre 1932 et 1966, contenues dans le fichier `san_fran.txt`.

- 1) Utiliser la méthode de Box-Jenkins pour proposer une modélisation de type SARIMA pour cette série.
- 2) Créer une série d'apprentissage contenant les données jusqu'en 1963, puis une série test avec le reste.
- 3) Utiliser le modèle choisi pour prédire les données des 3 dernières années.
- 4) Même question avec un lissage exponentiel de Holt-Winters puis en faisant appel à la fonction `auto.arima` de la librairie `forecast`.
- 5) Comparer les trois méthodes graphiquement puis à l'aide de l'erreur quadratique moyenne.
- 6) Faire de la vraie prédiction avec le meilleur modèle.