

## Exo12

Q1 - Calculez les ACF et PACF du processus stationnaire AR(1) avec constante

$$x_t = \delta + \phi x_{t-1} + \varepsilon_t \text{ avec } \varepsilon_t \sim i.i.d.(0, \sigma_\varepsilon^2)$$

Q2 - Calculez les prévisions optimales, la variance des prévisions 1,2 et h périodes en avant (step ahead) du processus suivant ainsi que l'intervalle de confiances à 95% de ces prévisions:

$$y_t = \delta + \varepsilon_t + \theta_1 \varepsilon_{t-1} \text{ avec } \varepsilon_t \sim i.i.d.(0, \sigma_\varepsilon^2)$$

Q3 - Calculez les prévisions optimales, la variance des prévisions 1,2,3 et h périodes en avant (step ahead) du processus suivant ainsi que l'intervalle de confiances à 95% de ces prévisions:

$$y_t = \delta + \phi_1 y_{t-1} + \varepsilon_t + \theta_1 \varepsilon_{t-1} \text{ avec } \varepsilon_t \sim i.i.d.(0, \sigma_\varepsilon^2)$$

Q4- Le processus de moyenne conditionnelle est  $r_t = x_{(t)}' \beta + \varepsilon_t$ .

On a aussi un processus ARCH(1) pour les aléas tel que  $\varepsilon_t = z_t \sqrt{\alpha_0 + \alpha_1 \varepsilon_{t-1}^2}$  avec  $z_t \sim i.i.d.N(0,1)$ .

a) Montrez que l'espérance non-conditionnelle  $E(\varepsilon_t) = 0$

b) Montrez que la variance conditionnelle de  $\varepsilon_t$  avec l'information en  $t-1$  est  $\sigma_t^2 = \alpha_0 + \alpha_1 \varepsilon_{t-1}^2$

c) Montrez que la variance non-conditionnelle de  $\varepsilon_t$  est  $\sigma^2 = \frac{\alpha_0}{1 - \alpha_1}$

d) Montrez que  $E_{t-1}(\varepsilon_t \varepsilon_{t-1}) = 0$

## Q1- Solutions

En prenant l'espérance

$$Ex_t = \delta + \phi Ex_{t-1} + E\varepsilon_t$$

Si le processus est stationnaire  $Ex_t = Ex_{t-1} = \mu_x$

$$\text{On a donc } \mu_x = \delta + \phi\mu_x \text{ qui nous donne } \mu_x - \phi\mu_x = \delta \Rightarrow \mu_x = \frac{\delta}{1-\phi}$$

On soustrait la moyenne du processus original des deux côtés

$$\begin{aligned} x_t - \left(\frac{\delta}{1-\phi}\right) &= \delta - \left(\frac{\delta}{1-\phi}\right) + \phi x_{t-1} + \varepsilon_t = \delta \left(\frac{1-\phi}{1-\phi}\right) - \left(\frac{\delta}{1-\phi}\right) + \phi x_{t-1} + \varepsilon_t \\ &= \left(\frac{\delta - \delta\phi - \delta}{1-\phi}\right) + \phi x_{t-1} + \varepsilon_t = \left(\frac{-\delta\phi}{1-\phi}\right) + \phi x_{t-1} + \varepsilon_t = \phi \underbrace{\left(x_{t-1} - \left(\frac{\delta}{1-\phi}\right)\right)}_{y_{t-1}} + \varepsilon_t \end{aligned}$$

On définit  $x_t$  moins sa moyenne comme  $y_t \equiv x_t - Ex_t = x_t - \left(\frac{\delta}{1-\phi}\right)$  et on peut écrire le processus

Comme  $y_t = \phi y_{t-1} + \varepsilon_t$  et travailler comme à l'habitude pour trouver

$$\gamma_j = \text{cov}(x_t, x_{t-j}) = \text{cov}(y_t, y_{t-j}) \quad \text{et} \quad \rho_j = \text{corr}(x_t, x_{t-j}) = \text{corr}(y_t, y_{t-j}) = \frac{\gamma_j}{\gamma_0}$$

Q2-

La prévision optimale pour  $h=1$  est

$$y_{t+1|t}^* = E_t y_{t+1} = E_t (\delta + \varepsilon_{t+1} + \theta_1 \varepsilon_t) = \delta + 0 + \theta_1 \varepsilon_t$$

car  $E_t \varepsilon_{t+1} = 0$  et qu'en théorie  $E_t \varepsilon_t = \varepsilon_t$

Notez que si on a des estimés  $\hat{\theta}_1$  et  $\hat{\delta}$  on ne connaît pas exactement  $\varepsilon_t$ .

$$MSE(y_{t+1|t}^*) = E(y_{t+1} - y_{t+1|t}^*)^2 = E((\delta + \varepsilon_{t+1} + \theta_1 \varepsilon_t) - (\delta + \theta_1 \varepsilon_t))^2 = E(\varepsilon_{t+1})^2 = \sigma_\varepsilon^2$$

La prévision optimale pour  $h=2$  est

$$y_{t+2|t}^* = E_t y_{t+2} = E_t (\delta + \varepsilon_{t+2} + \theta_1 \varepsilon_{t+1}) = \delta + 0 + 0$$

car  $E_t \varepsilon_{t+1} = 0$  et  $E_t \varepsilon_{t+2} = 0$

$$MSE(y_{t+2|t}^*) = E(y_{t+2} - y_{t+2|t}^*)^2 = E((\delta + \varepsilon_{t+2} + \theta_1 \varepsilon_{t+1}) - (\delta))^2 = E(\varepsilon_{t+2} + \theta_1 \varepsilon_{t+1})^2 = (1 + \theta_1^2)\sigma_\varepsilon^2$$

La prévision optimale pour  $h > 2$  est

$$y_{t+h|t}^* = E_t y_{t+h} = E_t (\delta + \varepsilon_{t+h} + \theta_1 \varepsilon_{t+h-1}) = \delta + 0 + 0$$

car  $E_t \varepsilon_{t+h-1} = 0$  et  $E_t \varepsilon_{t+h} = 0$

$$MSE(y_{t+h|t}^*) = E(y_{t+h} - y_{t+h|t}^*)^2 = E((\delta + \varepsilon_{t+h} + \theta_1 \varepsilon_{t+h-1}) - (\delta))^2 = E(\varepsilon_{t+h} + \theta_1 \varepsilon_{t+h-1})^2 = (1 + \theta_1^2)\sigma_\varepsilon^2$$

Pour un MA(1) généralement on a les prévisions suivantes

$$y_{t+h|t}^* = \begin{cases} \delta + \theta_1 \varepsilon_t & h = 1 \\ \delta & h > 1 \end{cases}$$

$$MSE(y_{t+h|t}^*) = E(y_{t+h} - y_{t+h|t}^*)^2 = E((\delta + \varepsilon_{t+h} + \theta_1 \varepsilon_{t+h-1}) - (\delta))^2 = E(\varepsilon_{t+h} + \theta_1 \varepsilon_{t+h-1})^2 = (1 + \theta_1^2)\sigma_\varepsilon^2$$

$$MSE(y_{t+h|t}^*) = \begin{cases} \sigma_\varepsilon^2 & h = 1 \\ (1 + \theta_1^2)\sigma_\varepsilon^2 & h > 1 \end{cases}$$

$$\left[ y_{t+h|t}^* - 1.96\sqrt{MSE(y_{t+h|t}^*)} \quad , \quad y_{t+h|t}^* + 1.96\sqrt{MSE(y_{t+h|t}^*)} \right]$$

Pour un intervalle de confiance à  $1 - \alpha = 0.95$

Q3-

La prévision optimale pour un horizon  $h = 1$  est

$$y_{t+1|t}^* = E_t y_{t+1} = E_t (\delta + \phi_1 y_t + \varepsilon_{t+1} + \theta_1 \varepsilon_t) = \delta + \phi_1 y_t + 0 + \theta_1 \varepsilon_t$$

car  $E_t \varepsilon_{t+1} = 0$  et qu'en théorie  $E_t \varepsilon_t = \varepsilon_t$

$$MSE(y_{t+1|t}^*) = E(y_{t+1} - y_{t+1|t}^*)^2 = E((\delta + \phi_1 y_t + \varepsilon_{t+1} + \theta_1 \varepsilon_t) - (\delta + \phi_1 y_t + \theta_1 \varepsilon_t))^2 = E(\varepsilon_{t+1})^2 = \sigma_\varepsilon^2$$

La prévision optimale pour un horizon  $h = 2$  est

$$\begin{aligned} y_{t+2|t}^* &= E_t y_{t+2} = E_t (\delta + \phi_1 y_{t+1} + \varepsilon_{t+2} + \theta_1 \varepsilon_{t+1}) = \delta + \phi_1 E_t y_{t+1} + 0 + 0 \\ &= \delta + \phi_1 E_t (\delta + \phi_1 y_t + \varepsilon_{t+1} + \theta_1 \varepsilon_t) \\ &= \delta + \phi_1 \delta + \phi_1^2 y_t + 0 + \phi_1 \theta_1 \varepsilon_t \end{aligned}$$

Et

$$\begin{aligned} MSE(y_{t+2|t}^*) &= E(y_{t+2} - y_{t+2|t}^*)^2 \\ &= E((\delta + \phi_1 (\delta + \phi_1 y_t + \varepsilon_{t+1} + \theta_1 \varepsilon_t) + \varepsilon_{t+2} + \theta_1 \varepsilon_{t+1}) - (\delta + \phi_1 \delta + \phi_1^2 y_t + \phi_1 \theta_1 \varepsilon_t))^2 \\ &= E((\delta + \phi_1 \delta + \phi_1^2 y_t + \phi_1 \varepsilon_{t+1} + \phi_1 \theta_1 \varepsilon_t + \varepsilon_{t+2} + \theta_1 \varepsilon_{t+1}) - (\delta + \phi_1 \delta + \phi_1^2 y_t + \phi_1 \theta_1 \varepsilon_t))^2 \\ &= E[\varepsilon_{t+2} + (\phi_1 + \theta_1) \varepsilon_{t+1}]^2 = [1 + (\phi_1 + \theta_1)^2] \sigma_\varepsilon^2 \end{aligned}$$

La prévision optimale pour un horizon  $h = 3$  est

$$\begin{aligned} y_{t+3|t}^* &= E_t y_{t+3} = E_t (\delta + \phi_1 y_{t+2} + \varepsilon_{t+3} + \theta_1 \varepsilon_{t+2}) = \delta + \phi_1 E_t y_{t+2} + 0 + 0 \\ &= \delta + \phi_1 E_t (\delta + \phi_1 y_{t+1} + \varepsilon_{t+2} + \theta_1 \varepsilon_{t+1}) = \delta + \phi_1 \delta + \phi_1^2 E_t y_{t+1} \\ &= \delta + \phi_1 \delta + \phi_1^2 E_t (\delta + \phi_1 y_t + \varepsilon_{t+1} + \theta_1 \varepsilon_t) \\ &= \delta + \phi_1 \delta + \phi_1^2 \delta + \phi_1^3 y_t + 0 + \phi_1^2 \theta_1 \varepsilon_t \end{aligned}$$

Et

$$\begin{aligned} MSE(y_{t+3|t}^*) &= E(y_{t+3} - y_{t+3|t}^*)^2 \\ &= E((\delta + \phi_1 \underbrace{(\delta + \phi_1 y_{t+1} + \varepsilon_{t+2} + \theta_1 \varepsilon_{t+1})}_{y_{t+2}} + \varepsilon_{t+3} + \theta_1 \varepsilon_{t+2}) - (\delta + \phi_1 \delta + \phi_1^2 \delta + \phi_1^3 y_t + \phi_1^2 \theta_1 \varepsilon_t))^2 \\ &= E((\delta + \phi_1 \delta + \phi_1^2 y_{t+1} + \phi_1 \varepsilon_{t+2} + \phi_1 \theta_1 \varepsilon_{t+1} + \varepsilon_{t+3} + \theta_1 \varepsilon_{t+2}) - (\delta + \phi_1 \delta + \phi_1^2 \delta + \phi_1^3 y_t + \phi_1^2 \theta_1 \varepsilon_t))^2 \\ &= E((\delta + \phi_1 \delta + \phi_1^2 \underbrace{(\delta + \phi_1 y_t + \varepsilon_{t+1} + \theta_1 \varepsilon_t)}_{y_{t+1}}) + \phi_1 \varepsilon_{t+2} + \phi_1 \theta_1 \varepsilon_{t+1} + \varepsilon_{t+3} + \theta_1 \varepsilon_{t+2}) \\ &\quad - (\delta + \phi_1 \delta + \phi_1^2 \delta + \phi_1^3 y_t + \phi_1^2 \theta_1 \varepsilon_t))^2 \\ &= E((\delta + \phi_1 \delta + \phi_1^2 \delta + \phi_1^3 y_t + \phi_1^2 \varepsilon_{t+1} + \phi_1^2 \theta_1 \varepsilon_t + \phi_1 \varepsilon_{t+2} + \phi_1 \theta_1 \varepsilon_{t+1} + \varepsilon_{t+3} + \theta_1 \varepsilon_{t+2}) \\ &\quad - (\delta + \phi_1 \delta + \phi_1^2 \delta + \phi_1^3 y_t + \phi_1^2 \theta_1 \varepsilon_t))^2 \\ &= E(\phi_1^2 \varepsilon_{t+1} + \phi_1 \varepsilon_{t+2} + \phi_1 \theta_1 \varepsilon_{t+1} + \varepsilon_{t+3} + \theta_1 \varepsilon_{t+2})^2 = E[(\phi_1^2 + \phi_1 \theta_1) \varepsilon_{t+1} + (\phi_1 + \theta_1) \varepsilon_{t+2} + \varepsilon_{t+3}]^2 \\ &= [(\phi_1^2 + \phi_1 \theta_1)^2 + (\phi_1 + \theta_1)^2 + 1] \sigma_\varepsilon^2 \end{aligned}$$

Pour  $h$  en général amusez-vous! La prévision optimale pour un horizon  $h$  est

$$y_{t+h|t}^* = E_t y_{t+h} = \delta + \phi_1 \delta + \phi_1^2 \delta + \dots + \phi_1^{h-1} \delta + \phi_1^h y_t + \phi_1^{h-1} \theta_1 \varepsilon_t$$

Q4-

a) Montrez que l'espérance non-conditionnelle  $E(\varepsilon_t) = 0$

$$\begin{aligned} E_{t-1}\varepsilon_t &= E_{t-1}\left(z_t \sqrt{\alpha_0 + \alpha_1 \varepsilon_{t-1}^2}\right) \\ &= \underbrace{\left(\sqrt{\alpha_0 + \alpha_1 \varepsilon_{t-1}^2}\right)}_{\text{car connu en } t-1} E_{t-1}(z_t) \\ &= \sqrt{\alpha_0 + \alpha_1 \varepsilon_{t-1}^2} \cdot 0 \\ &= 0 \end{aligned}$$

Ainsi par récursion d'information

$$E_{t-2}\varepsilon_t = E_{t-2}(E_{t-1}\varepsilon_t) = E_{t-2}(0) = 0$$

$$E_{t-3}\varepsilon_t = E_{t-3}(E_{t-2}(E_{t-1}\varepsilon_t)) = E_{t-3}(E_{t-2}(0)) = E_{t-3}(0) = 0$$

...

$$E_{t-j}(\varepsilon_t) = E_{t-j}(E_{t-j+1}(\dots(E_{t-3}(E_{t-2}(E_{t-1}\varepsilon_t)))))) = E_{t-j}(E_{t-j+1}(\dots(E_{t-3}(E_{t-2}(0)))))) = E_{t-j}(0) = 0$$

On peut définir l'espérance non-conditionnelle comme étant l'espérance sans information, donc à l'origine lorsque  $j \rightarrow \infty$ .

Ainsi

$$\begin{aligned} E(\varepsilon_t) &\equiv E(\varepsilon_t \mid \emptyset) \equiv \lim_{j \rightarrow \infty} E_{t-j}(\varepsilon_t) = \lim_{j \rightarrow \infty} E_{t-j}(E_{t-j+1}(\dots(E_{t-3}(E_{t-2}(E_{t-1}\varepsilon_t)))))) \\ &= \lim_{j \rightarrow \infty} E_{t-j}(E_{t-j+1}(\dots(E_{t-3}(E_{t-2}(0)))))) = \lim_{j \rightarrow \infty} E_{t-j}(0) = 0 \end{aligned}$$

Ainsi  $E(\varepsilon_t) = 0$

b) la **variance conditionnelle** est définie par

$$\begin{aligned} \sigma_t^2 &\equiv \text{var}(\varepsilon_t \mid \mathfrak{S}_{t-1}) = E_{t-1}(\varepsilon_t - \underbrace{E_{t-1}(\varepsilon_t)}_0)^2 = E_{t-1}\varepsilon_t^2 = E_{t-1}\left(z_t \sqrt{\alpha_0 + \alpha_1 \varepsilon_{t-1}^2}\right)^2 = E_{t-1}z_t^2(\alpha_0 + \alpha_1 \varepsilon_{t-1}^2) \\ &= (\alpha_0 + \alpha_1 \varepsilon_{t-1}^2) \underbrace{E_{t-1}z_t^2}_1 \\ &= \alpha_0 + \alpha_1 \varepsilon_{t-1}^2 \end{aligned}$$

Le processus est conditionnellement hétéroscédastique.

c) la **variance non-conditionnelle** est définie par

$$\text{var}(\varepsilon_t) \equiv \text{var}(\varepsilon_t \mid \emptyset) \equiv \lim_{j \rightarrow \infty} \text{var}_{t-j}(\varepsilon_t) = \lim_{j \rightarrow \infty} E_{t-j}(\varepsilon_t^2) = \lim_{j \rightarrow \infty} E_{t-j}(E_{t-j+1}(\dots(E_{t-3}(E_{t-2}(E_{t-1}\varepsilon_t^2))))))$$

Ainsi commençons par  $\text{var}_{t-1}(\varepsilon_t) = E_{t-1}\varepsilon_t^2$  pour remonter jusqu'à  $\text{var}_{t-j}(\varepsilon_t) = E_{t-j}\varepsilon_t^2$  pour finalement prendre la

$$\lim_{j \rightarrow \infty} \text{var}_{t-j}(\varepsilon_t).$$

$$\begin{aligned}
\text{var}_{t-2}(\varepsilon_t) &= E_{t-2}\varepsilon_t^2 = E_{t-2}\left(E_{t-1}\left(z_t\sqrt{\alpha_0 + \alpha_1\varepsilon_{t-1}^2}\right)^2\right) = E_{t-2}\left((\alpha_0 + \alpha_1\varepsilon_{t-1}^2)\underbrace{E_{t-1}z_t^2}_{=1}\right) \\
&= E_{t-2}\left(\alpha_0 + \alpha_1\varepsilon_{t-1}^2\right) = \alpha_0 + \alpha_1\underbrace{E_{t-2}\varepsilon_{t-1}^2}_{=\sigma_{t-1}^2} \\
&= \alpha_0 + \alpha_1(\alpha_0 + \alpha_1\varepsilon_{t-2}^2) \\
&= \alpha_0 + \alpha_1\alpha_0 + \alpha_1^2\varepsilon_{t-2}^2
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\text{var}_{t-3}(\varepsilon_t) &= E_{t-3}\varepsilon_t^2 = E_{t-3}\left[E_{t-2}\left(E_{t-1}\left(z_t\sqrt{\alpha_0 + \alpha_1\varepsilon_{t-1}^2}\right)^2\right)\right] \\
&= E_{t-3}\left(\alpha_0 + \alpha_1\alpha_0 + \alpha_1^2\varepsilon_{t-2}^2\right) = \alpha_0 + \alpha_1\alpha_0 + \alpha_1^2\underbrace{E_{t-3}\varepsilon_{t-2}^2}_{=\sigma_{t-2}^2} \\
&= \alpha_0 + \alpha_1\alpha_0 + \alpha_1^2(\alpha_0 + \alpha_1\varepsilon_{t-3}^2) \\
&= \alpha_0 + \alpha_1\alpha_0 + \alpha_1^2\alpha_0 + \alpha_1^3\varepsilon_{t-3}^2
\end{aligned}$$

...

$$\begin{aligned}
\text{var}_{t-j}(\varepsilon_t) &= E_{t-j}\varepsilon_t^2 = E_{t-j}(E_{t-j+1}(\dots(E_{t-3}(E_{t-2}(E_{t-1}\varepsilon_t^2)))))) \\
&= \alpha_0 + \alpha_1\alpha_0 + \alpha_1^2\alpha_0 + \dots + \alpha_1^{j-1}\alpha_0 + \alpha_1^j\varepsilon_{t-j}^2 \\
&= \alpha_0\underbrace{(1 + \alpha_1 + \alpha_1^2 + \dots + \alpha_1^{j-1})}_{=\frac{1}{1-\alpha_1} - \alpha_1^j\frac{1}{1-\alpha_1}} + \alpha_1^j\varepsilon_{t-j}^2 \\
&= \alpha_0\left(\frac{1 - \alpha_1^j}{1 - \alpha_1}\right) + \alpha_1^j\varepsilon_{t-j}^2
\end{aligned}$$

Ainsi pour la variance non-conditionnelle on a

$$\text{var}(\varepsilon_t) \equiv \text{var}(\varepsilon_t \mid \emptyset) \equiv \lim_{j \rightarrow \infty} \text{var}_{t-j}(\varepsilon_t) = \lim_{j \rightarrow \infty} \left( \alpha_0 \left( \frac{1 - \alpha_1^j}{1 - \alpha_1} \right) + \alpha_1^j \varepsilon_{t-j}^2 \right) = \alpha_0 \left( \frac{1}{1 - \alpha_1} \right)$$

Le processus est non-conditionnellement homoscedastique.

d) Montrez que  $E_{t-1}(\varepsilon_t \varepsilon_{t-1}) = 0$

$$E_{t-1}(\varepsilon_t \varepsilon_{t-1}) = \varepsilon_{t-1} \underbrace{E_{t-1}(\varepsilon_t)}_{=0} = 0$$