

Non-causalité et discrétisation fonctionnelle, théorèmes limites pour un processus ARHX(1)

Serge GUILLAS

Université Paris-VI et
 École des mines de Douai, 941, rue Charles-Bourseul, B.P. 838, 59508 Douai cedex, France
 Courriel : guillas@ensm-douai.fr

(Reçu le 6 mars 2000, accepté après révision le 11 mai 2000)

Résumé.

Nous généralisons à des processus à valeurs dans un espace de Banach différentes notions de non-causalité en temps discret et en temps continu. Nous nous intéresserons à la préservation de la non-causalité par discrétisation fonctionnelle d'un processus à trajectoires continues. Enfin, nous établirons des théorèmes limites (loi des grands nombres et théorème central limite) pour des processus autorégressifs hilbertiens d'ordre un avec variables exogènes. © 2000 Académie des sciences/Éditions scientifiques et médicales Elsevier SAS

Noncausality and functional discretization, limit theorems for an ARHX(1) process

Abstract.

We generalize to Banach valued processes various concepts of noncausality in discrete and continuous time. Preservation of noncausality by functional discretization of a process with continuous sample paths is then considered. Finally, limit theorems (law of large numbers and central limit theorem) are established for autoregressive Hilbertian processes of order one with exogenous variables. © 2000 Académie des sciences/Éditions scientifiques et médicales Elsevier SAS

1. Non-causalité et discrétisation fonctionnelle

Soient $(x_t, t \in \mathbb{R}^+)$, $(z_t, t \in \mathbb{R}^+)$ deux processus à trajectoires continues définis sur le même espace probabilisé (Ω, \mathcal{A}, P) . Posons :

$$\begin{aligned} X_k(t) &= x_{k\delta+t}, & 0 \leq t \leq \delta, & k = 0, 1, 2, \dots, \\ Z_k(t) &= z_{k\delta+t}, & 0 \leq t \leq \delta, & k = 0, 1, 2, \dots, \end{aligned} \tag{1}$$

(X_k) et (Z_k) sont à valeurs dans $C[0, \delta]$. On peut considérer aussi ces trajectoires dans L^2_{loc} et ainsi (X_k) et (Z_k) sont des processus à valeurs dans $L^2([0, \delta])$. Cette discrétisation fonctionnelle permet de manipuler des portions de trajectoires. Des modèles autorégressifs banachiques ou hilbertiens ont été étudiés par

Note présentée par Paul DEHEUELS.

Bosq dans [2] et des applications se trouvent dans [1] ou [3]. Posons $\mathcal{F}_t = \sigma((x_u, z_u), 0 \leq u \leq t)$ et $\mathcal{Z}_t = \sigma(z_u, 0 \leq u \leq t)$. Ainsi pour tout t , $\mathcal{Z}_t \subset \mathcal{F}_t$.

La notion de non-causalité a été historiquement introduite par Granger [6] et Sims [11]. Les définitions de non-causalité en temps discret ou continu sont issues de Florens et Fougère [5], ici généralisées à des processus à valeurs dans un espace de Banach. L'information contenue dans l'échantillon (X_0, \dots, X_{n-1}) est la même que celle contenue dans $(x_u, 0 \leq u \leq n\delta)$, ce qui permet d'écrire :

PROPOSITION 1. – Si on pose $\mathcal{F}_n^{(D)} = \sigma((X_k, Z_k), k = 0, \dots, n-1)$ et $\mathcal{Z}_n^{(D)} = \sigma(Z_k, k = 0, \dots, n-1)$, alors pour tout entier n , $\mathcal{F}_n^{(D)} = \mathcal{F}_{n\delta}$ et $\mathcal{Z}_n^{(D)} = \mathcal{Z}_{n\delta}$.

PROPOSITION 2. – Supposons que (\mathcal{F}_t) ne cause pas fortement globalement (\mathcal{Z}_t) , alors $(\mathcal{F}_n^{(D)})$ ne cause pas fortement globalement $(\mathcal{Z}_n^{(D)})$.

PROPOSITION 3. – Supposons que (\mathcal{F}_t) ne cause pas faiblement globalement (\mathcal{Z}_t) , alors $(\mathcal{F}_n^{(D)})$ ne cause pas faiblement globalement $(\mathcal{Z}_n^{(D)})$.

Les preuves se trouvent dans [7].

La non-causalité instantanée se définit par la conservation de la décomposition d'une semi-martingale spéciale en la somme d'un processus prévisible et d'une martingale locale lorsque la filtration de référence (\mathcal{Z}_t) est remplacée par (\mathcal{F}_t) . On peut voir qu'il est possible de discrétiser chaque membre de la décomposition d'une semi-martingale spéciale continue car ceux-ci sont eux-même continus par [8], p. 86–87. La question qui se pose est ainsi la suivante : si (\mathcal{F}_t) ne cause pas instantanément (\mathcal{Z}_t) , alors est-ce que $(\mathcal{F}_n^{(D)})$ ne cause pas instantanément $(\mathcal{Z}_n^{(D)})$?

Vu la relation entre prévisibilité et non-causalité [5], lemme 3.1 (que l'on peut adapter au temps discret), la réponse est non. Intuitivement, il semble impossible de passer d'une propriété infinitésimale en « t^- » à un saut de longueur δ .

Par ailleurs, Comte et Renault [4] ont comparé, dans le cas d'un processus bivarié $X = (X_1, X_2)$ solution d'une équation différentielle stochastique d'ordre un les propriétés de non-causalité du processus et du processus échantillonné. Il ont montré que la non-causalité de Granger locale de X_2 sur X_1 implique la non-causalité de Granger en temps discret de X_2 sur X_1 échantillonnés avec un pas de Δt pour tout horizon.

Dans notre contexte, il est naturel de se demander si la connaissance des échantillons $\{X_i(j/k), 1 \leq j \leq k\}$, $\{Z_i(j/k), 1 \leq j \leq k\}$, $i \in \mathbb{N}$, $k \in \mathbb{N}^*$ permet d'obtenir des propriétés de non-causalité pour les processus à trajectoires continus sous-jacents. Ceci est vrai asymptotiquement au vu de la proposition suivante, écrite avec $\delta = 1$.

PROPOSITION 4. – Soit $(x_t, t \in \mathbb{R}^+)$ un processus à trajectoires continues. Soit (X_k) donné par (1), alors pour tout $i \in \mathbb{N}$,

$$\sigma\left(\bigcup_{k=1}^{\infty} \sigma\left(\left\{X_i\left(\frac{j}{k}\right), 1 \leq j \leq k\right\}\right)\right) = \sigma(X_i).$$

2. Théorèmes limites pour un processus ARHX(1)

On se place sur un espace probabilisé (Ω, \mathcal{A}, P) .

On considère le modèle suivant, noté ARHX(1) :

$$X_n = \rho(X_{n-1}) + a(Z_n) + \varepsilon_n, \quad (2)$$

avec ρ et a opérateurs linéaires et bornés de l'espace de Hilbert réel et séparable H vers H , (ε_n) un bruit blanc fort hilbertien, c'est-à-dire une suite de variables aléatoires i.i.d. à valeurs dans H satisfaisant pour

tout entier n ,

$$E \varepsilon_n = 0, \quad 0 < E \|\varepsilon_n\|^2 = \sigma^2 < \infty,$$

et (Z_n) la suite de variables aléatoires exogènes. Les hypothèses de base sont les suivantes : (Z_n) faiblement stationnaire de moyenne nulle, $(\varepsilon_n) \perp (Z_n)$ et $\sum_{n=0}^{\infty} \|\rho^n\| < \infty$.

On considérera deux cas particuliers. Le premier suppose la propriété d'indépendance :

$$\forall n, \quad X_n \perp \sigma(Z_{n+1}, Z_{n+2}, \dots). \quad (H1)$$

Cette hypothèse est très exigeante sur la manière dont la valeur au temps n n'influence pas les valeurs futures de la variable exogène. Pour des raisons purement techniques, les conditions plus classiques de non-causalité de Granger ont été délaissées.

Le deuxième cas est celui où (Z_n) est un ARH(1) de moyenne nulle (donc faiblement stationnaire) :

$$Z_n = u(Z_{n-1}) + \eta_n, \quad (H2)$$

avec u opérateur de l'espace de Hilbert H vers H tel que $\sum_{n=0}^{\infty} \|u^n\| < \infty$, (η_n) un bruit blanc fort hilbertien. Nous ne faisons dans ce cas aucune hypothèse de non-causalité.

Pour les preuves des résultats de cette section (voir [7]).

PROPOSITION 5. – *Le modèle (2) a pour unique solution faiblement stationnaire :*

$$X_n = \sum_{j=0}^{\infty} \rho^j (\varepsilon_{n-j} + a(Z_{n-j})), \quad n \in \mathbb{Z}.$$

La série converge dans $L_B^2(\Omega, \mathcal{A}, P)$. Sous (H1) $(a(Z_n) + \varepsilon_n)$ est l'innovation de (X_n) , et si de plus (Z_n) est i.i.d., alors la série converge p.s.

PROPOSITION 6. – *Soit (X_n) un processus ARHX(1) avec (H1) vérifiée. Alors (X_n) est un processus de Markov au sens large.*

Considérons maintenant le processus réel $(\langle X_n, v \rangle)$ avec $v \in H$.

PROPOSITION 7. – *Soit (X_n) un processus ARHX(1) avec (H1) vérifiée. Soit v un élément de H tel que $E(\langle \varepsilon_0, v \rangle^2) > 0$ ou $E(\langle a(Z_0), v \rangle^2) > 0$. Supposons qu'il existe un nombre réel α tel que*

$$\langle X_n, \rho^*(v) - \alpha v \rangle = 0 \quad \text{p.s., } n \in \mathbb{Z}.$$

Alors $\langle X_n, v \rangle$ est un processus markovien au sens large. Dans ce cas $|\alpha| < 1$ et $(\langle X_n, v \rangle)$ possède la représentation ARX(1) :

$$\langle X_n, v \rangle = \alpha \langle X_{n-1}, v \rangle + \langle a(Z_n), v \rangle + \langle \varepsilon_n, v \rangle.$$

Pour obtenir la propriété de Markov sous (H2), Shen [10] a proposé certaines hypothèses pour le modèle réel $X_{n+1} = \phi(X_n) + \psi(Z_n) + \varepsilon_n$, avec $Z_{n+1} = F(Z_n) + \eta_n$ qu'il est possible d'étendre ici.

Notons $S_n = \sum_{k=1}^n X_k$.

THÉORÈME 1 (LGN). – *Soit X un ARHX(1) sous (H1), ou (H2) avec la condition supplémentaire $\|u\| \leq \|\rho\| < 1$. Alors*

$$\frac{S_n}{n} \xrightarrow[\text{L}_H^2(P)]{\text{p.s.}} 0 \quad \text{quand } n \rightarrow \infty.$$

De plus,

$$\frac{n^{1/4}}{(\ln n)^\beta} \frac{S_n}{n} \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} 0 \quad p.s., \beta > 1/2.$$

$$\frac{n^{1/2}}{u_n} \frac{S_n}{n} \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{L^2_H(P)} 0 \quad \text{pour toute suite } u_n \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} \infty.$$

THÉORÈME 2 (TCL). – Soit X un ARHX(1) sous (H1) ou (H2). Supposons que (Z_n) vérifie un théorème central-limite, c'est-à-dire

$$n^{-1/2} \sum_{i=1}^n Z_i \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{\mathcal{L}} \mathcal{N}(0, C).$$

(Pour des exemples, voir [2] ou [9].)

Alors

$$n^{-1/2} \sum_{i=1}^n X_i \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{\mathcal{L}} \mathcal{N}(0, \Gamma_a),$$

avec

$$\Gamma_a = (I - \rho)^{-1} (C_\varepsilon + aCa^*) (I - \rho^*)^{-1}.$$

Concernant l'opérateur de covariance empirique (cf. Bosq [2]), en notant $\|\cdot\|_{\mathcal{N}}$ la norme nucléaire, on peut écrire :

THÉORÈME 3. – Soit X un ARHX(1) sous (H1), ou (H2) avec la condition supplémentaire $\|u\| \leq \|\rho\| < 1$. Alors

$$\left\| nC_{S_n/n} - \sum_{h=-\infty}^{+\infty} C_{X_0, X_h} \right\|_{\mathcal{N}} \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} 0 \quad \text{et} \quad nE \left\| \frac{S_n}{n} \right\|^2 \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} \sum_{h=-\infty}^{+\infty} E \langle X_0, X_h \rangle.$$

Références bibliographiques

- [1] Besse P., Cardot H., Stephenson D., Autoregressive forecasting of some functional climatic variations, Scand. J. Statis. (2000) (à paraître).
- [2] Bosq D., Linear Processes in Function Spaces, Springer-Verlag, 2000 (à paraître).
- [3] Cavallini A., Montanari G.C., Loggini M., Lessi O., Cacciari M., Nonparametric prediction of harmonic levels in electrical network proceed, IEEE ICHPS 6, Bologna, 1994.
- [4] Comte F., Renault E., Noncausality in continuous time models, Econom. Th. 12 (1996) 215–256.
- [5] Florens J.-P., Fougère D., Noncausality in continuous time, Econometrica 64 (5) (1996).
- [6] Granger C.W.J., Investigating causal relations by econometric models and cross-spectral methods, Econometrica 37 (1969) 424–459.
- [7] Guillas S., Noncausality and functional discretization, limit theorems for an ARHX(1) process, Rapport technique, Université Paris-VI, ISUP-LSTA n°2000-01, 2000.
- [8] Lipster R., Shirayev A., Theory of Martingales, Kluwer, 1982.
- [9] Merlevède F., Peligrad M., Utev S., Sharp conditions for the CLT linear processes in a Hilbert space, J. Theor. Probab 10 (3) (1997).
- [10] Shen J., Étude probabiliste et statistique de modèles non linéaires en présence de variables exogènes, Thèse de l'université Paris-VI, 1995.
- [11] Sims C.A., Money, income and causality, Amer. Econom. Rev. 62 (1972) 540–552.