

PROCESSUS STRICTEMENT STATIONNAIRE (N2)

(10 / 05 / 2020, © Monfort, Dicostat2005, 2005-2020)

Plus restrictive que la **stationnarité** « large » (ie stationnarité en covariance) (cf **processus stationnaire en covariance**), la stationnarité « stricte » fait aussi référence à une **propriété d'invariance** de la **loi** d'un **processus** par translation au cours du **temps** : ses propriétés probabilistes sont invariantes par translation quelconque faite sur l'**ensemble** T de ses « indices ».

(i) Soit $X = \{(\Omega, \mathcal{F}, P), (\mathcal{X}, \mathcal{B}), (X_t)_{t \in T}\}$ un **processus stochastique** dans lequel $(T, +)$ est un **groupe** additif abélien (ou l'une de ses parties, eg $T \subset \mathbf{Z}$ ou $T \subset \mathbf{R}$).

On dit que X est un **processus strictement stationnaire** ssi, $\forall (t_1, \dots, t_N, h) \in T^{N+1}$ tq $(t_1+h, \dots, t_N+h) \in T^N$, et $\forall N \in \mathbf{N}^*$, la loi projetée $\mathcal{L}(X_{t(1)+h}, \dots, X_{t(N)+h})$, ie l'image de P par la **va** $(X_{t(1)+h}, \dots, X_{t(N)+h}) : \Omega \mapsto \mathcal{X}^N$, est indépendante de $h \in T$ (en notant $t(n)$ pour désigner t_n).

Autrement dit, sous les mêmes conditions :

$$(1) \quad \mathcal{L}(X_{t(1)+h}, \dots, X_{t(N)+h}) = \mathcal{L}(X_{t(1)}, \dots, X_{t(N)}),$$

$$\forall (t_1, \dots, t_N, h) \in T^{N+1} \text{ tq } (t_1+h, \dots, t_N+h) \in T^N \text{ et } \forall N \in \mathbf{N}^*.$$

Il n'est pas nécessaire que T soit ordonné pour définir la **stationnarité stricte**. Celle-ci peut aussi être définie eg pour un **processus spatial**, ie pour un processus tq $T \subset \mathbf{R}^M$, avec $M \geq 1$.

Si l'on note D_N l'ensemble des **suites** $(t_1, \dots, t_N) \in T^N$ tq $(t_1+h, \dots, t_N+h) \in T^N$ et $a_h : D_N \mapsto T^N$ l'**opérateur de translation** défini par $a_h(t_1, \dots, t_N) = (t_1+h, \dots, t_N+h)$, on peut donc écrire :

$$(2) \quad \mathcal{L}(X(a_h(c_N))) = \mathcal{L}(X(c_N)), \quad \forall c_N \in D_N, \forall h \in T, \forall N \in \mathbf{N}^*,$$

où l'on note $c_N = (t_1, \dots, t_N)$ et $X(c_N) = (X_{t(1)}, \dots, X_{t(N)})$.

(ii) Lorsque $T = \mathbf{R}_+$ et $\mathcal{X} = \mathbf{R}^K$, on peut établir une **loi forte des grands nombres** pour un processus strictement stationnaire.

En effet, si X est un **processus mesurable** et si $X_0 \in L_{\mathbf{R}^K}^1(\Omega, \mathcal{F}, P)$, alors :

$$(3) \quad \lim_{t \rightarrow +\infty} t^{-1} \int_0^t X_s \, ds < \infty, \quad \text{P-p.s..}$$

(iii) On montre que :

(a) si X est strictement stationnaire, les **lois marginales** élémentaires (ie univariées) $\mathcal{L}(X_t)$ sont les mêmes (ie sont identiques entre elles), $\forall t \in T$;

(b) si X est un processus iid (ie à va indépendantes dotées de la même loi marginale, ou loi propre), alors X est strictement stationnaire.

(iv) Une **suite** de va peut constituer un processus stationnaire. Soit \mathbf{R}^Z l'espace des suites de nombres réels $x = (x_n)_{n \in Z}$ et F l'**opérateur avance**, défini selon :

$$(4) \quad y = F(x) \Leftrightarrow y_n = x_{n+1}, \quad \forall n \in \mathbf{Z}.$$

Alors, le processus $X = (X_n)_{n \in Z}$ (en tant qu'**application mesurable** définie sur Ω et à valeurs dans \mathbf{R}^Z) constitue une suite strictement stationnaire de **vars** ssi, $\forall B \in \mathcal{B}(\mathbf{R}^Z)$ (**tribu de parties** de \mathbf{R}^Z), il vérifie :

$$(5) \quad P([X \in B]) = P([X \in F(B)]),$$

avec la notation usuelle $P([X \in B]) = P(\{\omega \in \Omega : X(\omega) \in B\}) = P(X^{-1}(B))$.

Par suite, $P([X \in B]) = P([X \in F^h(B)])$, $\forall h \in \mathbf{Z}$. Donc, $\forall (n_1, \dots, n_p) \in \mathbf{Z}^p$ et $\forall p \in \mathbf{N}^*$, la loi de $(X_{n(1)+h}, \dots, X_{n(p)+h})$ ne dépend pas de $h \in \mathbf{Z}$.

Les définitions contenues dans cet exemple s'étendent à une suite de va complexes scalaires ($z \in \mathbf{C}^Z$), ou à une suite élément de \mathcal{X}^Z , dans laquelle \mathcal{X} est un ensemble muni d'une loi de composition interne (eg un groupe additif $(\mathcal{X}, +)$ et, notamment, un **espace vectoriel topologique** (le plus souvent, un **espace de BANACH** ou un **espace de HILBERT**).