

Estimation, Identification et Filtrage¹

1. On considère un processus X_n qui modélise un phénomène physique échantillonné. Pour des raisons liées à l'expérience, on a calculé

$$Z_n = 3X_n - X_{n-1}$$

et le calcul de la matrice de covariance de Z_n donne

$$\Gamma_Z = \begin{pmatrix} 4,9824 & -1,9970 & -0,0068 & 0,0186 & \dots \\ -1,9970 & 4,9824 & -1,9970 & -0,0068 & \dots \\ -0,0068 & -1,9970 & 4,9824 & -1,9970 & \dots \\ 0,0186 & -0,0068 & -1,9970 & 4,9824 & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots \end{pmatrix}$$

- (a) Préciser la nature du processus $(X_n)_{n \in \mathbb{Z}}$ (AR(p), MA(q), ARMA(p,q) ?) ainsi que le(s) ordre(s) p et/ou q .
- (b) Préciser les coefficients que vous pouvez déterminer et indiquer (sans détailler) une méthode pour calculer ceux que vous ne pouvez pas déterminer facilement.
- (c) Avec un peu de calculs supplémentaires, vous devez pouvoir déterminer tous les coefficients.
2. On considère un processus de la forme $X_n = S_n + W_n$ où W_n est un processus gaussien de moyenne 0 et de variance μ^2 tel que W_n et W_j sont indépendants si $n \neq j$. On suppose que S_n suit une loi $\mathcal{N}(0, \sigma^2)$ indépendante de $(W_n)_{n \in \mathbb{Z}}$ et que de même, S_n et S_j sont indépendants si $n \neq j$.

Caractériser le filtre de Wiener permettant d'estimer S_n à partir de $X_n, X_{n-1}, \dots, X_{n-p+1}$. On demande de calculer les coefficients explicitement.

3. On considère le système pour $k \geq 1$:

$$\begin{cases} x_k &= x_{k-1} \\ y_k &= x_k + \eta_k \end{cases}$$

où x_k est l'état inconnu, y_k est la mesure à l'instant k et η_k est un bruit blanc gaussien $\mathcal{N}(0, r^2)$.

- (a) En appliquant le filtre de Kalman avec $Q = 0$ et $R = r^2$, et en supposant que $\hat{x}_0 = 0$ et $P_0 = \sigma^2$, montrer (par récurrence) que

$$P_k = \frac{r^2 \sigma^2}{r^2 + k \sigma^2} \text{ et } G_k = \frac{1}{r^2} P_k$$

- (b) En déduire que

$$\hat{x}_k = \hat{x}_{k-1} + \frac{\sigma^2}{r^2 + k \sigma^2} (y_k - \hat{x}_{k-1})$$

- (c) ²Montrer que si σ est très grand ($\sigma \rightarrow +\infty$) alors \hat{x}_k est très proche de la moyenne empirique $m_k \stackrel{\text{d'ef.}}{=} \frac{1}{k} \sum_{j=1}^k y_j$ des y_k ($\hat{x}_k \xrightarrow{\sigma \rightarrow +\infty} m_k$).

¹Les documents sont autorisés, la rédaction doit être précise et concise.

²Cette question est un peu difficile