

Časový řád

$(X_t)_{t \in \mathbb{Z}}$ , např.  $\mathbb{I} = \mathbb{Z}$

- Např.  $X_t = \varepsilon_t + 0.5\varepsilon_{t-1}$ ,  $\varepsilon_t \sim N(0;1)$  i.i.d.

$$\Rightarrow \mathbb{E}X_t = 0, C(s,t) = R(s,t) =$$

$$\begin{aligned} & \text{, } s=t: \mathbb{E}(X_t^2) = 1,25 \\ & = -s=t+1: \mathbb{E}(\varepsilon_t + 0.5\varepsilon_{t-1})(\varepsilon_{t+1} + 0.5\varepsilon_t) = 0,5 \\ & \quad \backslash \delta \dots s > t+1 \end{aligned}$$

- Stacionární:  $\mathbb{E}X_t = \mu$ ;  $\mathbb{E}(X_{t+k}-\mu)(X_t-\mu) = R(t+k, t) = \tilde{R}(k)$ .

- Náhodná průběžka:  $X_{t+1} = X_t + \varepsilon_t$

- MA( $n$ ) model:  $X_t = b_0 Y_t + b_1 Y_{t-1} + \dots + b_n Y_{t-n}$ ,  $t \in \mathbb{Z}$

$Y_t \sim N(0, \sigma^2)$  i.i.d. (white noise),  $b_i \in \mathbb{R}$  (nebo  $C$ )

$$R(t) = \begin{cases} \sigma^2 \sum_{k=0}^{n-t} b_{k+t} \bar{b}_k, & 0 \leq t \leq n \\ \overline{R(-t)}, & -n \leq t < 0 \end{cases}$$

$\sigma$ , jinak

Spektrální hustota  $f_X(\lambda) = \frac{\sigma^2}{2\pi} \left| \sum_{k=0}^n b_k e^{-ik\lambda} \right|^2$ ,  $\lambda \in [\tilde{\lambda}, \tilde{\lambda}]$ .

- Může být:  $n=\infty$ : MA( $\infty$ ),  $X_t = \sum_{j=0}^{\infty} b_j Y_{t-j}$ ,  $R(t) = \sigma^2 \sum_{k=0}^{\infty} b_{k+t} \bar{b}_k$ ,  $t \geq 0$   
 $= \overline{R(-t)}$ ,  $t < 0$

AR(m):  $X_t + a_1 X_{t-1} + \dots + a_m X_{t-m} = Y_t$ ;  $Y_t \sim N(0, \sigma^2)$ , i.i.d.,  $t \in \mathbb{Z}$

$$m=1: X_t = a X_{t-1} + Y_t$$

Hledáme "základní"  $X_t = \sum_{j=0}^{\infty} b_j Y_{t-j} = a \left( \sum_{j=0}^{\infty} b_j Y_{t-1-j} \right) + Y_t$

$$Y_t: b_0 = a \cdot 0 + 1 \quad b_0 = 1$$

$$Y_{t-1}: b_1 = a \cdot b_0 + 0 \quad b_1 = a b_0 = a$$

$$Y_{t-2}: b_2 = a \cdot b_1 + 0 \quad b_2 = a b_1 = a^2$$

$\downarrow$  Xe dává jinou řízku, než je "kauzalita"  
 $X_t = \sum_{j=0}^{\infty} a^j Y_{t-j}$   
... konvergence pro  $|a| < 1$ .

Pak  $X_t = a X_{t-1} + Y_t = a(X_{t-2} + Y_{t-1}) + Y_t = \dots = a^k X_{t-k} + \sum_{l=0}^{k-1} a^l Y_{t-l}$   
 $\bullet X_{t-1}; Y_t$

Pak  $E X_t X_{t-1} = a E X_{t-1}^2 + E X_{t-1} Y_t \Rightarrow R(1) = a R(0) + \sigma^2$

$$E X_t Y_t = a \underbrace{E X_{t-1} Y_t}_{=0} + E Y_t^2 \Rightarrow \sigma^2 = E X_t Y_t = E(X_t - a X_{t-1}) X_t \\ = R(0) - a R(1)$$

$$\Rightarrow R(0) = \frac{\sigma^2}{1-a^2}$$

Tento postup lze nazvat "Yule-Walkerovy rovnice"

• Rozušíme  $X_t = a_1 X_{t-1} + \dots + a_m X_{t-m} + Y_t$  pronásobkou  $X_{t-1}, \dots, X_{t-m}$

$$\Rightarrow E X_t X_{t-h} = a_1 E X_{t-1} X_{t-h} + \dots + a_m E X_{t-m} X_{t-h} + E Y_t X_{t-h}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} R(0) & \dots & R(m-1) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ R(m-1) & \dots & R(0) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_m \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} R(1) \\ \vdots \\ R(m) \end{pmatrix} \Rightarrow \text{ujspat } R.$$

Lze ale už i naopak! Zdat oddělenou  $R(0), R(1), \dots$  a pak daskat q:

Odhad  $\hat{R}(0), \hat{R}(1), \dots, \hat{R}(m)$  na základě pozorování  $X_1, \dots, X_m$ ?

$$\hat{R}(k) = \frac{1}{m-k} \sum_{i=1}^{m-k} \left( X_{i+k} - \frac{1}{m-k} \sum_{j=1}^{m-k} X_{ik} \right) \left( X_i - \frac{1}{m-k} \sum_{j=1}^{m-k} X_j \right) \dots$$

$$\hat{\mu} = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m X_i.$$

Autoregresní (AR) a klozová průměry (Moving averages MA)

být kombinovat:

$$ARMA(m,m): X_t + a_1 X_{t-1} + \dots + a_m X_{t-m} = Y_t + b_1 Y_{t-1} + \dots + b_m Y_{t-m}, t \in \mathbb{Z}$$

Veta: Nechť  $\{X_t, t \in \mathbb{Z}\}$  je stacionární ARMA(m,m) posloupnost.

Nechť  $a(z) = 1 + a_1 z + \dots + a_m z^m$ ,  $b(z) = 1 + b_1 z + \dots + b_m z^m$  ne mají  
společnou koříznu, tedy jsou jednoznačné.

Pak  $X_t$  lze vyslovit jako  $\hat{Y}_t = \sum_{j=0}^{\infty} d_j X_{t-j}$  (= invertibilní)

$$\text{a } d_j \text{ jsou určeny z } \sum_{j=0}^{\infty} d_j z^j = \frac{a(z)}{b(z)}, |z| \leq 1.$$

"Cícičku": Predikce ARMA(2,1) modelu

$$(*) \quad X_t - 0,1X_{t-1} - 0,12X_{t-2} = Y_t - Y_{t-1} \cdot 0,7, \quad t \in \mathbb{Z}$$

•  $a(z) = 1 - 0,1z - 0,12z^2$ ,  $b(z) = 1 - 0,7z$  ... řešení společnou

$$\underbrace{5z^2 - 10z}_3 \Rightarrow \text{mimo kružnici}$$

$$\underbrace{\frac{10}{7}}_{\text{invertibilní}}$$

$$\Rightarrow \text{Posloupnice } \hat{Y}_t = \sum_{k=0}^{\infty} d_k X_{t-k} \text{ dle (*)}$$

$\Rightarrow X_t$  je centrální, kauzální  
slabě stac.

$$d_0 = 1$$

$$d_1 - d_0 = 0,7 = -0,1$$

$$d_2 - 0,7d_1 = -0,12$$

$$d_k = 0,7d_{k-1}, k \geq 3$$

$$Z(*) : X_t - 0,1X_{t-1} - 0,12X_{t-2} = Y_t - 0,7 \sum_{k=0}^{\infty} \hat{c}_k X_{t-1-k}$$

$$\text{Výjádření } X_t = \underbrace{f(x_{t-1}, x_{t-2}, \dots)} + Y_t$$

Známky - empirické hodnoty  $\hat{x}_{t-1}, \hat{x}_{t-2}, \dots$ , pak vložíme  
 $\hat{x}_t$  do formule.