

ARMA

Modelando
las obs.

Descomponer los
ruidos blancos

Autoregresivo

Medias móviles

$$\begin{aligned} X_t - \phi X_{t-1} &= z_t + \psi z_{t-1} \\ X_t &= \phi X_{t-1} + \psi z_{t-1} + z_t \\ X_t - \phi X_{t-1} &= z_t \} \text{AR}(1) \end{aligned} \quad \rightarrow \quad X_t = z_t + \psi z_{t-1}$$

Supongamos que tenemos un proceso AR(1),
que se define de la siguiente forma:

$$X_t = \phi X_{t-1} + z_t, \quad z_t \sim WN(0, \sigma^2)$$

$$\text{Corr}(X_t, X_{t-2}) = \phi^2, \quad \rho(2) = \phi^2$$

$$\rho(h) = \phi^h$$

↳ Esto viene del hecho que:

$$\begin{aligned} X_t &= \phi X_{t-1} + z_t = \phi [\phi X_{t-2} + z_{t-1}] + z_t \\ &= \phi [\phi [X_{t-3} + z_{t-2}] + z_{t-1}] + z_t \end{aligned}$$

→ La medida de correlación para el caso de
un proceso AR(1) "carga" con mucha información
intermedia:

$$\text{Corr}(X_t, X_{t-h}) \quad \rightarrow \quad \text{Influye la información de } X_{t-1}, X_{t-2}, X_{t-3}, \dots, X_{t-h+1}$$

$$\rightarrow \phi \underbrace{X_{t-1}} + z_t \rightarrow \phi X_{t-2} + z_t$$

Para solucionar esto, se crea una nueva medida, la que toma el nombre de "Función de autocorrelación Parcial" o PACF.

$$\text{PACF} = \text{Corr}(X_t, X_{t+k} \mid X_{t+1}, X_{t+2}, \dots, X_{t+k-1})$$

$\searrow \phi_{k,k} \xrightarrow{\text{PACF}(k)}$

$$\phi_{k+1,k+1} = \frac{\rho_{k+1} - \sum_{j=1}^k \phi_{k,j} \rho_{k+1-j}}{1 - \sum_{j=1}^k \phi_{k,j} \rho_j}$$

$$\phi_{k+1,j} = \phi_{k,j} - \phi_{k+1,k+1} \cdot \phi_{k,k+1-j} \quad ; \quad j=1, \dots, k$$