

$AR(p)$ } $ARMA(p, q)$
 $MA(q)$ }
 \downarrow
 más utilizados en
 lo que tiene que ver
 con series de tiempo.

Definición:

El modelo $ARMA(p, q)$, puede definirse de la siguiente forma:

$$\phi_p(B) X_t = \theta_q(B) W_t, \quad W_t \sim WN(0, \sigma^2)$$

$$\phi_p(B) = 1 - \phi_1 B - \phi_2 B^2 - \dots - \phi_p B^p$$

$$\theta_q(B) = 1 - \theta_1 B - \theta_2 B^2 - \dots - \theta_q B^q$$

$$X_t - \phi_1 X_{t-1} - \phi_2 X_{t-2} - \dots - \phi_p X_{t-p} = W_t - \theta_1 W_{t-1} - \theta_2 W_{t-2} - \dots - \theta_q W_{t-q}$$

$$\rightarrow X_t = \phi_1 X_{t-1} + \phi_2 X_{t-2} + \dots + \phi_p X_{t-p} + W_t - \theta_1 W_{t-1} - \theta_2 W_{t-2} - \dots - \theta_q W_{t-q}$$

Condiciones de Estacionariedad

→ Para que el proceso sea estacionario, requerimos que las raíces del polinomio $\phi_p(B) = 0$ caigan fuera del círculo unitario. ($|B_i| > 1, \forall i = 1, 2, \dots, p$)

→ Si el proceso $ARMA(p, q)$ es estacionario, éste puede escribirse de la siguiente forma:

$$\phi_p(B) X_t = \theta_q(B) W_t$$

$$\Leftrightarrow \frac{\phi_p(B)}{\theta_q(B)} X_t = W_t; \quad \pi(B) = \frac{\phi_p(B)}{\theta_q(B)} = 1 - \pi_1 B - \pi_2 B^2 - \dots$$

$$W_t = X_t - \pi_1 X_{t-1} - \pi_2 X_{t-2} - \pi_3 X_{t-3} - \dots \quad \} \text{AR}(\infty)$$

$$\pi(B) = \frac{\phi_p(B)}{\theta_q(B)}$$

Assumamos por un momento que $P=0$ y $q=1$

\Rightarrow ARMA(0,1)

$$X_t = W_t - \theta W_{t-1} \quad \{MA(1)\}$$

$$\phi_1(B) = 1 - \theta B$$

$$X_t = \underbrace{(1 - \theta B)}_{\phi_1(B)} W_t$$

$$\frac{X_t}{1 - \theta B} = W_t$$

\rightarrow Serie geométrica

$$1 + r + r^2 + r^3 + \dots + r^n + \dots = S$$

$$S_n = 1 + \cancel{r} + \cancel{r^2} + \dots + \cancel{r^n}$$

$$\uparrow$$

$$r S_n = \cancel{r} + \cancel{r^2} + \cancel{r^3} + \dots + \cancel{r^{n+1}}$$

$$S_n - r S_n = 1 - r^{n+1} \Leftrightarrow S_n(1-r) = 1 - r^{n+1}$$

$$\Leftrightarrow S_n = \frac{1 - r^{n+1}}{1 - r} \quad \lim_{n \rightarrow \infty} S_n = \frac{1}{1-r}$$

Si $|r| < 1 \Rightarrow$

Sea $r = \theta_1 B$

$$\frac{1}{1 - \theta_1 B} = 1 + \theta_1 B + \theta_1^2 B^2 + \dots + \theta_1^n B^n + \dots$$

$$\hookrightarrow \frac{X_t}{1 - \theta_1 B} = X_t (1 + \theta_1 B + \theta_1^2 B^2 + \theta_1^3 B^3 + \dots)$$

$$W_t = X_t + \theta_1 X_{t-1} + \theta_1^2 X_{t-2} + \theta_1^3 X_{t-3} + \dots$$

$$\Leftrightarrow X_t = -\theta_1 X_{t-1} - \theta_1^2 X_{t-2} - \theta_1^3 X_{t-3} - \dots - W_t$$

Propiedad de invertibilidad

$$|\theta_1| < 1 \leadsto MA(1) \Leftrightarrow AR(\infty)$$

$$p=0, q=1$$

\hookrightarrow Existe evidencia de que podemos escribir a un proceso $ARMA(p, q)$ como un proceso $AR(\infty)$. $\pi(B) = \frac{\phi_p(B)}{\theta_q(B)}$

De la misma forma, podemos escribir al proceso $\{X_t\}_{t=-\infty}^{\infty}$ como un proceso de medias móviles infinito, como?

$$\phi_p(B) X_t = \theta_q(B) W_t \Leftrightarrow X_t = \underbrace{\frac{\theta_q(B)}{\phi_p(B)}}_{\psi(B)} W_t$$

$$\hookrightarrow \psi(B) = 1 - \psi_1 B - \psi_2 B^2 - \dots - \psi_n B^n - \dots$$

ACF de un proceso ARMA(p,q)

$$\text{Sea } X_t = \phi_1 X_{t-1} + \phi_2 X_{t-2} + \dots + \phi_p X_{t-p} + W_t - \theta_1 W_{t-1} - \theta_2 W_{t-2} - \dots - \theta_q W_{t-q}$$

Multiplicar ambos lados por X_{t-k} y calculando esperanzas:

AR(p)

$$\begin{aligned} \gamma_k &= \phi_1 \gamma_{k-1} + \phi_2 \gamma_{k-2} + \dots + \phi_p \gamma_{k-p} + \mathbb{E}[W_t X_{t-k}] + \\ &\quad - \theta_1 \mathbb{E}[W_{t-1} X_{t-k}] - \theta_2 \mathbb{E}[W_{t-2} X_{t-k}] - \dots - \\ &\quad - \theta_q \mathbb{E}[W_{t-q} X_{t-k}] \end{aligned}$$

¿Qué pasa con $\mathbb{E}[W_{t-i} X_{t-k}]$ cuando $k > i$?

(
) $\times q$

Supongamos que queremos calcular $\gamma_k, k > q$

$$\gamma_k = \phi_1 \gamma_{k-1} + \phi_2 \gamma_{k-2} + \dots + \phi_p \gamma_{k-p} + 0$$

$$\rho_k = \phi_1 \rho_{k-1} + \phi_2 \rho_{k-2} + \dots + \phi_p \rho_{k-p}$$

(en un proceso ARMA, a partir del lag q ,

las covarianzas van a ser iguales que en un proceso AR(p)

PACF ARMA(p,q) ~ muy complicadas de calcular analíticamente.

Ejemplo: ARMA(1,1)

$$(1 - \phi, B)X_t = (1 - \theta, B)W_t \quad ; \quad W_t \sim WN(0, \sigma^2)$$

$$\hookrightarrow X_t = \phi_1 X_{t-1} + W_t - \theta_1 W_{t-1}$$

\rightarrow Para asegurar estacionariedad (invertibilidad)
 asumiremos que $|\phi_1| < 1$ $\underbrace{|\theta_1| < 1}$

\rightarrow Con el fin de expresar a este proceso como
 puramente autoregresivo:

$$\boxed{\Pi(B) X_t = W_t} ; \quad \Pi(B) = 1 - \pi_1 B - \pi_2 B^2 - \pi_3 B^3 - \dots$$

$$= \frac{1 - \phi_1 B}{1 - \theta_1 B}$$

Sabemos que:

$$\frac{1}{1 - \theta_1 B} = (1 + \theta_1 B + \theta_1^2 B^2 + \theta_1^3 B^3 + \dots)$$

$$\Rightarrow (1 - \phi_1 B)(1 + \theta_1 B + \theta_1^2 B^2 + \theta_1^3 B^3 + \dots) = \underbrace{1 - \pi_1 B - \pi_2 B^2 - \dots}_{(*)}$$

$$1 + \cancel{\theta_1 B} + \cancel{\theta_1^2 B^2} + \theta_1^3 B^3 + \dots - \phi_1 \cancel{B} - \phi_1 \cancel{\theta_1 B^2} - \phi_1 \theta_1^2 B^3 - \dots = (*)$$

$$\underline{1 - (\phi_1 - \theta_1) B} - \underline{(\phi_1 \theta_1 - \theta_1^2) B^2} - (\phi_1 \theta_1^2 - \theta_1^3) B^3 - \dots$$

$$\pi_1 = \phi_1 - \theta_1 \quad \pi_3 = \theta_1^2 (\phi_1 - \theta_1) = (*)$$

$$\pi_2 = \theta_1 (\phi_1 - \theta_1) \quad \hookrightarrow \boxed{\pi_i = \theta_1^{i-1} (\phi_1 - \theta_1)}$$

De forma análoga, podemos escribir el proceso ARMA(1,1) como un proceso MA(∞), donde:

$$X_t = \Psi(B)W_t; \quad \Psi(B) = \frac{1 - \Theta_1(B)}{1 - \phi_1(B)} = 1 - \psi_1 B - \psi_2 B^2 - \dots$$

$$\psi_j = \phi_1^{j-1} (\phi_1 - \theta_1)$$

$$\pi_j = \theta_1^{j-1} (\theta_1 - \phi_1)$$

Que pasa cuando $p = 0$ o $q = 0$

MA(1) \rightarrow AR(∞)

AR(1) \rightarrow MA(∞)

$$X_t = (1 - \theta_1 B)W_t$$

$$(1 - \phi_1 B)X_t = W_t$$

ACF de un proceso ARMA(1,1)

$$Y_k = \phi_1 Y_{k-1} + \mathbb{E}[X_{t-k} W_t] - \theta_1 \mathbb{E}[X_{t-k} W_{t-1}]$$

$$\text{Sabemos que } \mathbb{E}[X_t W_t] = \sigma^2 \quad \forall t$$

$$\begin{aligned} \mathbb{E}[X_t W_{t-1}] &= \mathbb{E}[(\phi_1 X_{t-1} + W_t - \theta_1 W_{t-1}) W_{t-1}] \\ &= \phi_1 \underbrace{\mathbb{E}[X_{t-1} W_{t-1}]}_{\sigma^2} + \cancel{\mathbb{E}[W_t W_{t-1}]} - \theta_1 \underbrace{\mathbb{E}[W_{t-1}^2]}_{\sigma^2} \\ &= \phi_1 \sigma^2 - \theta_1 \sigma^2 = \sigma^2 (\phi_1 - \theta_1) \end{aligned}$$

Si ahora calculamos y_0

$$y_0 = \phi_1 y_1 + E[X_t w_t] - \theta_1 E[X_t w_{t-1}]$$

$$= \phi_1 y_1 + \sigma^2 - \sigma^2 \theta_1 (\phi_1 - \theta_1) \rightarrow (A)$$

$$y_1 = \phi_1 y_0 + E[\cancel{X_{t-1}} w_t] - \theta_1 E[X_{t-1} w_{t-1}]$$

$$= \phi_1 y_0 - \theta_1 \sigma^2$$

$$\left\{ \begin{array}{l} y_0 = \phi_1 y_1 + \sigma^2 - \sigma^2 \theta_1 (\phi_1 - \theta_1) \\ y_1 = \phi_1 y_0 - \theta_1 \sigma^2 \end{array} \right.$$

$$\Rightarrow y_0 = \phi_1 (\phi_1 y_0 - \theta_1 \sigma^2) + \sigma^2 - \sigma^2 \theta_1 (\phi_1 - \theta_1)$$

$$= \phi_1^2 y_0 - \phi_1 \theta_1 \sigma^2 + \sigma^2 - \sigma^2 \theta_1 (\phi_1 - \theta_1)$$

$$\Rightarrow y_0 = \frac{1 - \phi_1 \theta_1 - \phi_1 \theta_1 + \theta_1^2 \sigma^2}{1 - \phi_1^2}$$

$$= \frac{1 - 2\phi_1 \theta_1 + \theta_1^2}{1 - \phi_1^2} \cdot \sigma^2$$

$$y_1 = \phi_1 \left[\frac{1 - 2\phi_1 \theta_1 + \theta_1^2}{1 - \phi_1^2} \sigma^2 \right] + \theta_1 \sigma^2 \left(\frac{1 - \phi_1^2}{1 - \phi_1^2} \right)$$

$$y_1 = \sigma^2 \left[\frac{1 - 2\phi_1 \theta_1 + \theta_1^2 + \theta_1 (1 - \phi_1^2)}{1 - \phi_1^2} \right]$$

$$\gamma_1 = \frac{(\phi_1 - \theta_1)(1 - \phi_1 \theta_1)}{1 - \phi_1^2} \sigma^2$$

¿Qué pasa con $k \geq 2$?

$$\gamma_k = \phi_1 \gamma_{k-1} \quad \} \text{AR}(1)$$

$$\rho_k = \frac{\gamma_k}{\gamma_0}$$

$$\rho_k = \begin{cases} 1 & k=0 \\ \frac{(\phi_1 - \theta_1)(1 - \phi_1 \theta_1)}{1 + \theta_1^2 - 2\theta_1 \phi_1} & k=1 \\ \phi_1 \rho_{k-1} & k=2 \\ \vdots & \end{cases}$$

PACF ϕ_{22}, ϕ_{11}

ACF AR(1)

PACF \leadsto No hay una forma "bonita" para la fórmula analítica.