#### Ekonometria Finansowa

Jednowymiarowe modele szeregów czasowych

mgr Paweł Jamer<sup>1</sup>

11 października 2015



<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>pawel.jamer@gmail.com

## Biały szum

#### Biały szum

Białym szumem nazwiemy szereg czasowy  $\epsilon_t$  niezależnych zmiennych losowych o tym samym rozkładzie taki, że

$$\mathbb{E}(\epsilon_t) = 0,$$

$$Var(\epsilon_t) = \sigma^2.$$

Biały szum oznaczać będziemy symbolem WN  $(0, \sigma^2)$ .

**Uwaga** Bardziej złożone modele szeregów czasowych wykorzystują biały szum do opisu niepewności pomiaru opisywanych przez nie wielkości.

# Błądzenie losowe

#### Błądzenie losowe (bez dryftu)

Szereg czasowy  $p_t$  nazwiemy błądzeniem losowym bez dryftu, jeżeli spełnia on równanie

$$p_t = p_{t-1} + \epsilon_t,$$

gdzie

•  $\epsilon_t$  — biały szum.

**Uwaga.** Uzupełniając powyższy wzór o niezerową stałą lpha

$$p_t = \alpha + p_{t-1} + \epsilon_t$$

uzyskujemy proces błądzenia losowego z dryftem.

# Ceny instrumentów finansowych

#### Hipoteza

Cena instrumentu finansowego  $p_t$  jest błądzeniem losowym.

Rozważmy model

$$p_t = \alpha + \rho p_{t-1} + \epsilon_t.$$

Prawdziwość powyższej hipotezy jest równoznaczna z tym, że:

- $oldsymbol{\hat{
  ho}}$  statystycznie nie różni się od jedności,
- ullet  $\epsilon_t$  jest białym szumem.

Ponadto, jeżeli na zadanym poziomie istotności zachodzi:

- $\hat{\alpha} = 0$ , to  $p_t$  jest błądzeniem losowym bez dryfu,
- $\hat{\alpha} \neq 0$ , to  $p_t$  jest błądzeniem losowym z dryfem.

**Uwaga.** Z powodu możliwej niestacjonarności  $p_t$  estymacja powyższego równania jest problematyczna.

# Właściwości błądzenia losowego

### Błądzenie losowe bez dryftu Błądzenie losowe z dryftem

$$p_t = p_{t-1} + \epsilon_t,$$
  $p_t = \alpha + p_{t-1} + \epsilon_t,$   $p_t = p_0 + \sum_{h=0}^t \epsilon_{t-h},$   $p_t = p_0 + t\alpha + \sum_{h=0}^t \epsilon_{t-h},$   $\mathbb{E}(p_t) = p_0,$   $\mathbb{E}(p_t) = p_0 + t\alpha,$   $\mathbb{Var}(p_t) = t\sigma_{\epsilon_t}^2.$   $\mathbb{Var}(p_t) = t\sigma_{\epsilon_t}^2.$ 

# Stopy zwrotu instrumentów finansowych

Rozważmy model błądzenia losowego bez dryftu dla logarytmu cen pewnego instrumentu finansowego

$$\log(p_t) = \log(p_{t-1}) + \epsilon_t.$$

Model ten przekształcić możemy do postaci

$$r_t = \log\left(\frac{p_t}{p_{t-1}}\right) = \epsilon_t.$$

**Uwaga.** Badanie czy logarytm cen  $p_t$  instrumentu finansowego jest błądzeniem losowym sprowadza się do ustalenia, czy logarytmiczne stopy zwrotu  $r_t$  tego instrumentu są białym szumem.

## Krytyka

Optymalna prognoza ceny instrumentu finansowego na okres przyszły, to przyjęcie ceny tego instrumentu z okresu bieżącego.

Nie uwzględnia się rentowności zależnej od ryzyka.

### Proces AR

Zdefiniujmy operator

$$\varphi(B) = I - \varphi_1 B - \ldots - \varphi_p B^p,$$

gdzie  $p \in \mathbb{Z}_+$ .

#### **Proces AR**

Słabo stacjonarny szereg czasowy  $X_t$  nazwiemy procesem AR (autoregresyjnym) rzędu p, jeżeli spełnia on równanie

$$\varphi(B)X_t=\epsilon_t,$$

gdzie  $\epsilon_t \sim \text{WN}(0, \sigma^2)$ .

Oznaczenie. Proces AR rzędu p oznacza się symbolem AR (p).

### Proces MA

Zdefiniujmy operator

$$\theta(B) = I + \theta_1 B + \ldots + \theta_q B^q,$$

gdzie  $q \in \mathbb{Z}_+$ .

#### **Proces MA**

Słabo stacjonarny szereg czasowy  $X_t$  nazwiemy procesem MA (średniej ruchomej) rzędu q, jeżeli spełnia on równanie

$$X_{t}=\theta\left( B\right) \epsilon_{t},$$

gdzie  $\epsilon_t \sim \text{WN}(0, \sigma^2)$ .

Oznaczenie. Proces MA rzędu q oznacza się symbolem MA (q).

### Proces ARMA Definicja

#### **Proces ARMA**

Słabo stacjonarny szereg czasowy  $X_t$  nazwiemy procesem ARMA (p,q), jeżeli spełnia on równanie

$$\varphi(B)X_{t}=\theta(B)\epsilon_{t},$$

gdzie  $\epsilon_t \sim \text{WN}\left(0, \sigma^2\right)$ .

## Proces ARMA

Estymowanie funkcji autokorelacji (ACF)

#### Estymator funkcji autokorelacji

Jako estymator funkcji autokorelacji procesu  $X_t$  możemy przyjąć

$$\hat{\rho}_h = \frac{\sum_{t=h}^{T} \left( X_t - \overline{X} \right) \left( X_{t-h} - \overline{X} \right)}{\sum_{t=1}^{T} \left( X_t - \overline{X} \right)^2}$$

### Proces ARMA

Estymowanie funkcji autokorelacji częściowej (PACF)

#### Estymator funkcji autokorelacji częściowej

Jako estymator funkcji autokorelacji częściowej procesu  $X_t$  możemy przyjąć

$$\alpha_{0} = 1,$$

$$\alpha_{1} = \phi_{1,1} = \hat{\rho}_{1},$$

$$\alpha_{h} = \phi_{h,h} = \frac{\hat{\rho}_{h} - \sum_{j=1}^{h-1} \phi_{h-1,j} \hat{\rho}_{h-j}}{1 - \sum_{j=1}^{h-1} \phi_{h-1,j} \hat{\rho}_{j}}, h = 2, 3, \dots,$$

gdzie  $\phi_{i,j}$  to rozwiązania układu Yule'a-Walkera.

**Intuicja.** Współczynnik autokorelacji częściowej mierzy korelację między zmiennymi  $X_t$  oraz  $X_{t-h}$  po eliminacji wpływu zmiennych pośrednich.

# Proces ARMA Identyfikacja na podstawie ACF oraz PACF

- Jeżeli proces jest typu AR(p), to funkcja autokorelacji powoli maleje, natomiast funkcja autokorelacji częściowej staje się statystycznie równa zero od wartości p+1.
- Jeżeli proces jest typu MA(q), to funkcja autokorelacji staje się statystycznie równa zero od wartości q+1, natomiast funkcja autokorelacji częściowej powoli maleje.
- Jeżeli proces jest typu ARMA (p, q), to funkcja autokorelacji oraz funkcja autokorelacji częściowej łagodnie zanikają.

# Proces ARMA Identyfikacja na podstawie kryteriów informacyjnych

#### Idea

Należy oszacować modele ARMA (p,q) dla wszystkich możliwych kombinacji parametrów  $p=1,2,\ldots,P$  oraz  $q=1,2,\ldots,Q$ , a następnie obliczyć dla nich wartości wybranego kryterium informacyjnego. Minimalna wartość kryterium wyznacza optymalną parę parametrów p i q.

### Proces ARMA Kryteria informacyjne

Niech  $L_{p,q}$  oznacza wiarogoność modelu ARMA (p,q).

### Kryterium informacyjne Akaike (AIC)

$$AIC_{p,q} = -2 \ln L_{p,q} + 2 (p+q+1)$$

### Bayesowskie kryterium informacyjne (BIC)

$$BIC_{p,q} = -2 \ln L_{p,q} + (p+q+1) \ln T$$

# Proces ARMA Podział metod estymacji

#### Metody estymacji:

- Metody estymacji parametrów modelu AR(p):
  - równania Yule'a-Walkera,
  - metoda najmniejszych kwadratów,
  - metoda największej wiarogodności.
- Metody estymacji parametrów modelu ARMA (p, q):
  - metoda największej wiarogodności.

Biały szum Błądzenie Iosowe **Modele ARMA** Modele GARCH Model ECM

# Proces ARMA

#### Równania Yule'a-Walkera

Równania Yule'a-Walkera to liniowy układ równań pozwalający na wyrażenie parametrów autoregresji za pomocą współczynników autokorelacji. Oszacowania parametrów modelu AR(p) otrzymujemy zastępując we wspomnianym układzie współczynniki autokorelacji ich estymatorami, a następnie rozwiązując układ.

#### Metoda najmniejszych kwadratów

Wykorzystanie klasycznej MNK do stacjonarnego szeregu czasowego typu AR(p). Uzysane w ten sposób estymatory będą zgodne z estymatorami metody największej wiarogodności.

#### Metoda największej wiarogodności

Metoda polegająca na maksymalizacji funkcji największej wiarogodności procesu ARMA (p, q).

# Proces ARMA Prognoza

Interesuje nas prognoza na h okresów w przód:

$$X_{t+h} = \sum_{k=1}^{p} \rho_k X_{t+h-k} + \sum_{k=0}^{q} \theta_k \epsilon_{t-k},$$

gdzie  $\theta_0 = 0$ .

Możemy wyrazić ją jako warunkową wartość oczekiwaną:

$$\hat{X}_{t}(h) = \mathbb{E}(X_{t+h} \mid X_{t}, X_{t-1}, \dots),$$

$$\mathbb{E}(X_{t+j} \mid X_{t}, X_{t-1}, \dots) = \begin{cases} X_{t+j}, & j \leq 0, \\ \hat{X}_{t}(j), & j > 0, \end{cases}$$

$$\mathbb{E}(\epsilon_{t+j} \mid \epsilon_{t}, \epsilon_{t-1}, \dots) = \begin{cases} \epsilon_{t+j}, & j \leq 0, \\ 0, & j > 0. \end{cases}$$

### Proces ARIMA

#### **Proces ARIMA**

Szereg czasowy  $X_t$  nazwiemy procesem ARIMA (p, d, q), jeżeli szereg czasowy  $\Delta^d X_t$  jest procesem ARMA (p, q).

Z powyższej definicji wynika, że proces ARIMA (p, d, q) jest opisywany przez następujące równanie:

$$\varphi(B)\left(\Delta^{d}X_{t}\right)=\theta(B)\epsilon_{t}.$$

# Multiplikatywny proces ARMA Intuicja

Niech proces  $X_t$  charakteryzuje równanie

$$\varphi_X(B)X_t = \theta_X(B)\epsilon_t,$$

natomiast proces  $\epsilon_t$  równanie

$$\varphi_{\epsilon}(B) \epsilon_{t} = \theta_{\epsilon}(B) \eta_{t},$$

gdzie  $\eta_t \sim \mathsf{WN}\left(0,\sigma^2\right)$ . Składając powyższe równania uzyskujemy

$$\varphi_{\epsilon}(B)\varphi_{X}(B)X_{t}=\theta_{X}(B)\theta_{\epsilon}(B)\eta_{t}.$$

**Uwaga.** Powyższe złożenie dwóch procesów ARMA pozostaje nadal procesem ARMA.

# Multiplikatywny proces ARMA Definicja

#### Multiplikatywny proces ARMA

Szereg czasowy  $X_t$  nazwiemy multiplikatywnym procesem ARMA  $(p,q) \times (P,Q)_s$ , jeżeli spełnia on równanie

$$\Phi(B^s)X_t = \Theta(B^s)\epsilon_t,$$

#### gdzie

- $\Phi$  operator analogiczny do  $\varphi$  rzędu P,
- $\Theta$  operator analogiczny do  $\theta$  rzędu Q,
- $\epsilon_t$  proces ARMA (p, q).

# Multiplikatywny proces ARMA Właściwości

**Reprezentacja.** Proces ARMA  $(p,q) \times (P,Q)_s$  jest specyficznym przypadkiem procesu ARMA (p+sP,q+sQ).

**Estymacja.** Estymacja parametrów multiplikatywnych procesów ARMA odbywa się przez osobną estymację parametrów każdego z procesów ARMA wchodzących w jego skład.

# Sezonowy proces ARIMA

#### Sezonowy proces ARIMA

Szereg czasowy  $X_t$  nazwiemy sezonowym procesem ARIMA  $(p,d,q) \times (P,D,Q)_s$ , jeżeli spełnia on równanie

$$\Phi(B^s)\phi(B)\Delta_s^D\Delta^dX_t=\Theta(B^s)\theta(B)\epsilon_t,$$

gdzie

- $\epsilon_t$  biały szum,
- $\Delta_s^D \Delta^d X_t$  proces stacjonarny.

## Model ARCH

## Model GARCH

## Model GARCH-M

## Model EGARCH

## Model TGARCH

## Definicja

#### Model korekty błędem (ECM)

$$\Delta y_{t} = \mu + \alpha (y_{t-1} - \beta_{0} - \beta_{1} x_{t-1}) + \sum_{i=1}^{k-1} \theta_{i} \Delta y_{t-i} + \sum_{i=0}^{k-1} \gamma_{i} \Delta x_{t-i} + \epsilon_{t}$$

#### Interpretacja:

- $y_{t-1} = \beta_0 + \beta_1 x_{t-1}$  równanie równowagi długookresowej,
- $y_{t-1} \beta_0 \beta_1 x_{t-1}$  odchylenie od równowagi długookr.,
- $\alpha$  współczynnik opisujący szybkość dostosowywania się zmiennej objaśnianej do poziomu równowagi długookresowej (w stabilnym modelu  $\alpha < 0$ ).
- $\theta_i, \gamma_i$  współczynniki opisujące dynamikę krótkookresową.

### Stosowalność

**Uwaga.** Twierdzenie Grangera o reprezentacji gwarantuje nam możliwość zastosowania mechanizmu korekty błędem względem skointegrowanych szeregów czasowych.

# Estymacja

Estymacja parametrów równania równowagi długookresowej

$$y_{t-1} = \beta_0 + \beta_1 x_{t-1}.$$

2 Skonstruowanie szeregów czasowych

$$\epsilon_t = y_t - \beta_0 - \beta_1 x_t, 
\Delta x_t = x_t - x_{t-1}, 
\Delta y_t = y_t - y_{t-1}.$$

Stymacja parametrów równania modelu korekty błędem

$$\Delta y_t = \mu + \alpha \epsilon_{t-1} + \sum_{i=1}^{k-1} \theta_i \Delta y_{t-i} + \sum_{i=0}^{k-1} \gamma_i \Delta x_{t-i} + \epsilon_t$$

# Pytania?

# Dziękuję za uwagę!