Konštrukcia predikcií

Beáta Stehlíková

Časové rady

Fakulta matematiky, fyziky a informatiky, UK v Bratislave

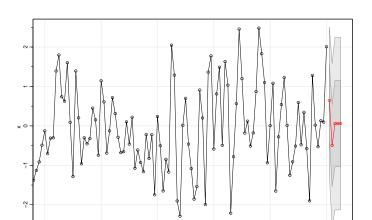
Konštrukcia predikcií

Motivácia

Motivácia

Opakovanie: Nekonštantné predikcie v MA modeloch

```
set.seed(1)
x <- arima.sim(model = list(ma = c(0.5, -0.3)), n = 200)
sarima.for(x, n.ahead = 5, 0, 0, 2)</pre>
```



Odhadnuté koeficienty

Model je

$$x_t = 0.0591 + u_t + 0.503u_{t-1} - 0.367u_{t-2}$$

Ak v čase t predikujeme hodnotu x_{t+k} , tak predikujeme

$$x_{t+k} = 0.0591 + u_{t+k} + 0.503u_{t+k-1} - 0.367u_{t+k-2}$$

ightarrow prečo to nie je vždy 0.0591? (Teda že biele šumy nahradíme nulou.)

Základná myšlienka

Predikujme v čase t hodnotu x_{t+1} , tak predikujeme

$$x_{t+1} = 0.0591 + u_{t+1} + 0.503u_t - 0.367u_{t-1}$$

- ightharpoonup Hodnota v u_{t+1} je hodnota bieleho šumu v budúcnosti
- Ale hodnoty u_t , u_{t-1} už boli realizované (aj keď ich nevieme pozorovať, musíme ich nejako odhadnúť)

Predikcie - všeobecný princíp

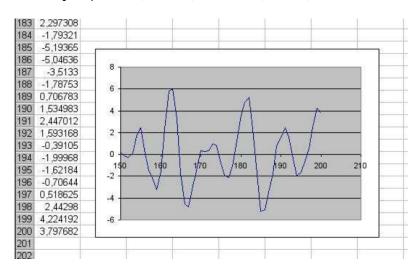
- Sme v čase t, chceme predikciu hodnoty $x_{t+\tau}$, t. j. hodnotu procesu o τ období.
- ightharpoonup Označme túto predikciu $\hat{x}_t(\tau)$, teda
 - index *t* označuje čas, v ktorom konštruujeme predikciu
 - ightharpoonup argument au označuje, na koľko období táto predikcia je
- Predikciou bude očakávaná hodnota procesu v tom čase, pri danej informácii, ktorú máme k dispozícii:

$$\hat{x}_t(\tau) = \mathbb{E}_t(x_{t+\tau})$$

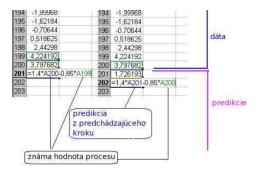
(index t vo výraze \mathbb{E}_t znamená, že strednú hodnotu počítame v čase t)

Predikcie v AR modeloch

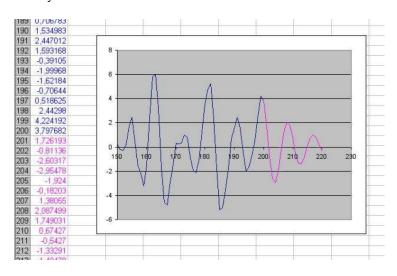
► Majme proces $x_t = 1.4x_{t-1} - 0.85x_{t-2} + u_t$ a dáta:



- Chceme predikcie pre hodnoty v nasledujúcich časoch
- Intuitívne:
 - do diferenčnej rovnice dosadzujeme známe hodnoty procesu a keď už k dispozícii nie sú, dosadzujeme predikcie
 - biely šum nahradíme nulou



Výsledok:



- Vzťah $\hat{x}_t(\tau) = \mathbb{E}_t(x_{t+\tau})$ sa zhoduje s touto intuíciou.
- ► Majme AR(p) proces

$$x_t = \delta + \alpha_1 x_{t-1} + \dots + \alpha_p x_{t-p} + u_t.$$

Potom:

$$x_{t+\tau} = \delta + \alpha_1 x_{t+\tau-1} + \dots + \alpha_p x_{t+\tau-p} + u_{t+\tau},$$

$$\underbrace{\mathbb{E}_t(x_{t+\tau})}_{\hat{x}_t(\tau)} = \delta + \alpha_1 \mathbb{E}_t(x_{t+\tau-1}) + \dots + \alpha_p \mathbb{E}_t(x_{t+\tau-p}) + \underbrace{\mathbb{E}_t(u_{t+\tau})}_{0}$$

pričom

$$\mathbb{E}_t(x_{t+s}) = \begin{cases} \hat{x}_t(s), & \text{pre } s > 0 \\ x_{t+s}, & \text{pre } s \le 0 \end{cases}$$

Predikcie v MA modeloch

► Majme MA(1) proces

$$x_t = \mu + u_t - \beta u_{t-1}$$

a počítajme predikcie $\hat{x}_t(\tau)$:

$$x_{t+s} = \mu + u_{t+s} - \beta u_{t+s-1},$$

$$\underbrace{\mathbb{E}_{t}(x_{t+s})}_{\hat{x}_{t}(s)} = \mu + \underbrace{\mathbb{E}_{t}(u_{t+s})}_{0} - \beta \underbrace{\mathbb{E}_{t}(u_{t+s-1})}_{u_{t} \text{ pre } s=1, \text{ inak0}},$$

Teda:

$$\hat{x}_t(s) = egin{cases} \mu - eta u_t, & ext{pre } s = 1 \ \mu, & ext{pre } s = 2, 3, \dots \end{cases}$$

► Cvičenie: Dokážte, že pre MA(q) model je $\hat{x}_t(s) = \mu$ pre s > q a že pre $s \le q$ predikcie obsahujú realizované hodnoty bieleho šumu u

► Predikcie pre MA(1) model teda sú:

$$\hat{x}_t(s) = egin{cases} \mu - eta u_t, & ext{pre } s = 1 \ \mu, & ext{pre } s = 2, 3, \dots \end{cases}$$

- Obsahujú teda hodnotu bieleho šumu ut tá už v čase konštrukcie predikcií bola realizovaná, nie sme však schopní ju pozorovať.
- Cvičenie z predch. slajdu podobná situácia nastáva pre ľubovoľný MA(q) proces
- Ako teda prakticky počítať predikcie? Myšlienka: vyjadríme ut pomocou hodnôt procesu x.
- Tento výpočet si ukážeme pre MA(1) model.

Konštrukcia predikcií

Predikcie v MA modeloch
Predikcie v MA(1) modeli

Predikcie v MA(1) modeli

ightharpoonup Pre t=0:

$$\hat{\mathbf{x}}_0(1) \stackrel{\text{(1)}}{=} \mu - \beta \mathbf{u}_0 \tag{1}$$

ightharpoonup Pre t=1:

$$\hat{x}_{1}(1) \stackrel{(1)}{=} \mu - \beta u_{1}
\stackrel{(2)}{=} \mu - \beta [x_{1} - \hat{x}_{0}(1)]
\stackrel{(3)}{=} \mu - \beta [x_{1} - (\mu - \beta u_{0})]
= \mu(1 + \beta) - \beta x_{1} - \beta^{2} u_{0}$$
(2)

ightharpoonup Pre t=2:

$$\hat{x}_{2}(1) \stackrel{(1)}{=} \mu - \beta u_{2}
\stackrel{(2)}{=} \mu - \beta [x_{2} - \hat{x}_{1}(1)]
\stackrel{(4)}{=} \mu - \beta [x_{2} - (\mu(1+\beta) - \beta x_{1} - \beta^{2} u_{0}]
= \mu(1+\beta+\beta^{2}) - \beta x_{2} - \beta^{2} x_{1} - \beta^{3} u_{0}$$
(3)

Pre všeobecné t:

$$\hat{x}_{t}(1) = \mu(1 + \beta + \beta^{2} + \dots + \beta^{t}) -\beta x_{t} - \beta^{2} x_{t-1} - \dots - \beta^{t} x_{1} - \beta^{t+1} u_{0}$$

- Pripomeňme si podmienku invertovateľnosti $|\beta| < 1$.
- ▶ Jediný nepozorovateľná hodnota v predikcii je u_0 , ale vplyv člena $\beta^{t+1}u_0$ ide k nule pre $t\to\infty$ (t je počet dát) \Rightarrow zanedbáme ho a dostaneme predpis pre predikcie obsahujúci len pozorovateľné hodnoty