

VARMA

SARIMA~~X~~

$$\vec{X}_t = (x_t^1, \dots, x_t^K)^T$$

Сильная стационарность:

$$f_2(x_t^1, x_t^2) = f_2(x_{t+\tau}^1, x_{t+\tau}^2) \quad \forall \tau$$

Слабая стационарность:

$$E(\vec{X}_t) = \begin{pmatrix} \mu_1 \\ \vdots \\ \mu_K \end{pmatrix} \quad \forall t$$

$\text{Cov}(x_t^i, x_{t+\tau}^j)$  зависит только от  $\tau$

$$\begin{cases} Y_t = C_t + Z_t \\ C_t = \alpha + \beta Y_t + u_t \end{cases}$$

$Y_t$  - национальный доход

$C_t$  - потребление

$Z_t$  - жзоевмая

$Z_t$  - инвестиции,  $u_t$  - WN

$$\begin{cases} C_t = \frac{\alpha}{1-\beta} + \frac{\beta}{1-\beta} Z_t + \frac{1}{1-\beta} u_t \\ Y_t = \frac{\alpha}{1-\beta} + \frac{1}{1-\beta} Z_t + \frac{1}{1-\beta} u_t \end{cases}$$

В 1980 Смит предложил использовать VAR

Tsay, 300

$\vec{r}_t$  — доходности (долг-доходности)

$$\vec{\mu} = E(r_t) \quad \Gamma_0 = E[(\vec{r}_t - \vec{\mu})(\vec{r}_t - \vec{\mu})^T]$$

$$\Gamma_0 = [\Gamma_{ij}(0)]$$

$$D = \text{diag}\{\sqrt{\Gamma_{11}(0)}, \dots, \sqrt{\Gamma_{kk}(0)}\}$$

$$\rho_0 \equiv [\rho_{ij}(0)] = D^{-1} \Gamma_0 D^{-1}$$

$$\rho_{ij}(0) = \frac{\Gamma_{ij}(0)}{\sqrt{\Gamma_{ii}(0)} \sqrt{\Gamma_{jj}(0)}} = \frac{\text{Cov}(r_{it}, r_{jt})}{\text{std}(r_{it}) \text{std}(r_{jt})}$$

$$\rho_{ij}(0) = \rho_{ji}(0), \quad -1 \leq \rho_{ij}(0) \leq 1,$$

$$\rho_{ii}(0) = 1$$

$$\Gamma_\ell \equiv [\Gamma_{ij}(\ell)] = E[(\vec{r}_t - \vec{\mu})(\vec{r}_{t-\ell} - \vec{\mu})^T]$$

$$\Gamma_{ij}(l) = \text{cov}(r_{i,t}, r_{j,t-l})$$

$$\mathcal{G}_l \equiv [\mathcal{G}_{ij}(l)] = \bar{D}' \Gamma_l \bar{D}^{-1}$$

$$\mathcal{G}_{ij}(l) = \frac{\text{cov}(r_{i,t}, r_{j,t-l})}{\text{std}(r_{i,t}) \text{std}(r_{j,t})}$$

$$\mathcal{G}_{ij}(l) \neq \mathcal{G}_{ji}(l)$$

$$\{\mathcal{G}_l \mid l = 0, 1, \dots\}$$

1)  $\{\mathcal{G}_{ii}(l) \mid l = 0, 1, \dots\}$  - ACF

2)  $\mathcal{G}_{ii}(0)$ ,  $i \neq j$  - concurrent  
корреляции в рамках одного  
периода

3)  $l > 0$ ,  $\mathcal{G}_{ij}(l)$  s.t.  $i \neq j$   
корреляции переменных с лагом  
по времени

Интерпретация

1)  $r_{i,t}, r_{j,t}$  не имеют лин. связи, если  
 $|\mathcal{G}_{ij}(l)| = |\mathcal{G}_{ji}(l)| = 0 \quad \forall l \geq 0$

2)  $v_{it}, r_{jt}$  одностор. коррелированы,  
если  $\vartheta_{ij}(0) \neq 0$

См. 302,

Оценки:

$$\hat{\Pi}_l = \frac{l}{T} \sum_{t=l+1}^T (\vec{r}_t - \vec{r}) (\vec{r}_{t-l} - \vec{r})^T, \quad l \geq 0$$

$$\hat{\beta}_l = \hat{D}^{-1} \hat{\Pi}_l \hat{D}^{-1}, \quad l \geq 0$$

VARMA(p, q)

$$y_t = \mu + \sum_{i=1}^p \phi_i y_{t-i} + \eta_t + \sum_{i=1}^q \psi_i \eta_{t-i}$$

$$\eta \sim N(0, \Sigma)$$

$$\phi_i = \begin{pmatrix} \phi_{i11} & \dots & \phi_{i1n} \\ \vdots & & \\ \phi_{in1} & & \phi_{inn} \end{pmatrix}$$

$$n + p \cdot n^2 + \underbrace{n + \frac{n(n-1)}{2}}_{\frac{n(n+1)}{2}} + q n^2$$

$$5 + 250 + \frac{25+5}{2} + 10 \cdot 25$$

VAR(p)

$$y_t = \mu + \sum_{i=1}^p \phi_i y_{t-i} + u_t$$

$$(I - \sum_{i=1}^p \phi_i L^i) y_t = \mu + u_t$$

$$|I - \sum_{i=1}^p \phi_i z^i| = 0$$

$$|z_i| > 1$$

$$\hat{y}_t = \hat{\mu} + \sum_{i=1}^p \hat{\phi}_i y_{t-i} \quad , \quad \hat{\Omega}$$

$$y_t = \mu + \sum_{i=1}^p \phi_i y_{t-i} + u_t$$

$$E(y_{T+1} | \mathcal{F}_T) = \mu + \sum_{i=1}^p \phi_i y_{T-i}$$

$$\hat{E}(y_{T+1} | \mathcal{F}_T) = \hat{\mu} + \sum_{i=1}^p \hat{\phi}_i \boxed{y_{T-i}}$$

IRF

Impulse Response Function

$$VAR(p) \rightarrow VMA(\infty)$$

# VAR(1)

$$\begin{aligned}
 y_t &= \mu + \phi_1 y_{t-1} + \varepsilon_t = \\
 &= \mu + \phi_1 (\mu + \phi_1 y_{t-2} + \varepsilon_{t-1}) + \varepsilon_t \\
 &\dots \\
 &= (\mathbf{I} + \phi_1 + \phi_1^2 + \dots) \mu + \underbrace{\varepsilon_t}_{\text{}} + \phi_1 \underbrace{\varepsilon_{t-1}}_{\text{}} + \phi_1^2 \underbrace{\varepsilon_{t-2}}_{\text{}} + \dots \\
 &= (\mathbf{I} - \phi_1)^{-1} \mu + \underbrace{\varepsilon_t}_{\text{}} + \phi_1 \underbrace{\varepsilon_{t-1}}_{\text{}} + \phi_1^2 \underbrace{\varepsilon_{t-2}}_{\text{}} + \dots
 \end{aligned}$$

## VAR(p) → VAR(1)

$$y_t = \mu + \phi_1 y_{t-1} + \phi_2 y_{t-2} + \dots + \phi_p y_{t-p} + \varepsilon_t$$

$$\begin{pmatrix} y_t \\ y_{t-1} \\ \vdots \\ y_{t-p+1} \\ y_{t-p} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \mu_t \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \phi_1 & \phi_2 & \dots & \phi_p \\ \mathbf{I} & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \mathbf{I} & \dots & 0 \\ \vdots & & & \\ 0 & \dots & \mathbf{I} & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_{t-1} \\ y_{t-2} \\ \vdots \\ y_{t-p+1} \\ y_{t-p} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \varepsilon_t \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$Y_t = \mu + \Phi Y_{t-1} + \varepsilon_t$$

Смещен з.

$$\phi(L) y_t = \mu + \varepsilon_t$$

$$\phi(L) = \mathbf{I} - \phi_1 L - \dots - \phi_p L^p$$

$$C(L) = C_0 + C_1 L + C_2 L^2 + \dots$$

$$C(L) \phi(L) = I$$

$$C(L) \phi(L) y_t = C(L) \mu + C(L) v_t$$

$$y_t = C(L) \mu + C(L) v_t$$

$$y_t = \left( \sum_{i=0}^{\infty} C_i \right) \mu + C_0 v_t + C_1 v_{t-1} + C_2 v_{t-2} + \dots$$

$$y_t = \tilde{\mu} + C_0 v_t + C_1 v_{t-1} + C_2 v_{t-2} + \dots$$

$$(I) = C(L) \phi(L) =$$

$$\begin{aligned} &= (C_0 + C_1 L + C_2 L^2 + \dots)(I - \phi_1 L - \dots - \phi_p L^p) \\ &= C_0 + (C_1 - C_0 \phi_1) L + (C_2 - C_1 \phi_1 - C_0 \phi_2) L^2 + \dots \\ &+ (C_i - C_{i-1} \phi_1 - C_{i-2} \phi_2 - \dots - C_0 \phi_i) L^i \dots \end{aligned}$$

$$I = C_0$$

$$0 = C_1 - C_0 \phi_1$$

$$0 = C_2 - C_1 \phi_1 - C_0 \phi_2$$

$$\vdots$$

$$0 = C_i - C_{i-1} \phi_1 - C_{i-2} \phi_2 - \dots - C_0 \phi_i$$

$$C_0 = \mathbf{I}$$

$$C_i = C_{i-1} \Phi_1 + C_{i-2} \Phi_2 + \dots + C_0 \Phi_i$$

$$y_t = \tilde{\mu} + C_0 v_t + C_1 v_{t-1} + C_2 v_{t-2} + \dots$$

$v_t = \dots$   
 $E(v_t) = 0$   
 $\text{Var}(v_t) = \Omega$

Умно  
KR

$$\begin{pmatrix} y_t^1 \\ y_t^2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \tilde{\mu}^1 \\ \tilde{\mu}^2 \end{pmatrix} + C_0 \begin{pmatrix} v_t^1 \\ v_t^2 \end{pmatrix} + C_1 \begin{pmatrix} v_{t-1}^1 \\ v_{t-1}^2 \end{pmatrix} + C_2 \begin{pmatrix} v_{t-2}^1 \\ v_{t-2}^2 \end{pmatrix}$$

1)  $\Omega$  - guar.

2)  $\Omega$  - не guar.

$$\begin{pmatrix} C_{111} & C_{112} \\ C_{121} & C_{122} \end{pmatrix}$$

2)  $v_t \sim (0, \Omega)$   
не guar.

$\varepsilon_t \sim (0, \mathbf{I})$

$$B_0 v_t = \varepsilon_t$$

$$v_t = B_0^{-1} \varepsilon_t$$

$$\text{Var}(v_t) = \text{Var}(B_0^{-1} \varepsilon_t)$$

$$B_0 v_t = \varepsilon_t$$

$$v_t = B_0^{-1} \varepsilon_t$$

$$\Omega = B_0^{-1} \mathbf{I} B_0^{-1T}$$

$$\Omega = B_0^{-1} B_0^{-1T}$$

$$B_0^{-1}$$

нужен  
матрица



$$y_t = \tilde{\mu} + \underbrace{c_0 \beta_0^{-1} \varepsilon_t + c_1 \beta_0^{-1} \varepsilon_{t-1} + c_2 \beta_0^{-1} \varepsilon_{t-2} + \dots}_{\text{orthogonal IRF}}$$

$$y_t = \tilde{\mu} + c_0 \beta_0^{-1} \varepsilon_t + c_1 \beta_0^{-1} \varepsilon_{t-1} + \dots$$

$$y_t = \tilde{\mu} + \psi_0 \varepsilon_t + \psi_1 \varepsilon_{t-1} + \dots$$

### Orthogonal IRF

- 1) Не графически мы можем в 0 и смотрим на реакцию в будущем
- 2) Можно смотреть кумулятивно