

MA - процессы

def

белый шум / white noise

$$(u_t)_{t=-\infty}^{\infty} \sim \text{б. шум}$$

если: $E(u_t) = 0$, $\text{Var}(u_t) = \sigma^2$,
 $\text{Cov}(u_t, u_s) = 0$ при $t \neq s$.

↑
вероятно.

!

u_t и u_s у б. шума могут быть
зависеть.

GARCH(2,3) - част.

случай б. шума

код времени.

опр.

$$(y_t) \sim \text{MA}(q)$$

moving average

$$y_t = \mu + u_t + \alpha_1 u_{t-1} + \alpha_2 u_{t-2} + \dots + \alpha_q u_{t-q},$$

где (u_t) - б. шум. $\alpha_q \neq 0$.

линейная комбинация белых шумов.

1 кр. утв

Большое кол-во процессов

могут быть приближены

к MA(q)

MA(q)

$$Lx_t = x_{t-1}$$

$$L^2 x_t = x_{t-2}$$

L - линейный оператор на пространстве
случайных процессов $(x_t)_{t=-\infty}^{t=+\infty}$

опр. Процесс $(x_t)_{t=-\infty}^{t=+\infty}$ наз-ся стационар-
ным (в широком смысле) если:

$$\begin{cases} (1) E(x_t) = \mu \quad \forall t \\ (2) \text{Cov}(x_t, x_s) = \gamma(t-s) \end{cases}$$

например, (2): $\text{Cov}(x_5, x_7) = \text{Cov}(x_{100}, x_{102})$
 $\quad \quad \quad \uparrow \quad \uparrow \quad \quad \quad \uparrow \quad \uparrow$
 $\quad \quad \quad 2 \text{ года} \quad \quad \quad 2 \text{ года}$
 $\text{Cov}(x_5, x_3) = \text{Cov}(x_{1000}, x_{1006})$
 $\quad \quad \quad \uparrow \quad \uparrow \quad \quad \quad \uparrow \quad \uparrow$
 $\quad \quad \quad 6 \text{ мес.} \quad \quad \quad 6 \text{ мес.}$
 $\text{Var}(x_t) = \text{Cov}(x_t, x_t) = \gamma_0$
 $\quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad \uparrow \quad \uparrow$
 $\quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad 0 \text{ дней}$

Упр.: $MA(q) \leq$ случайных процессов
гол-во (примере)

$$y_t = 2 + u_t + 2u_{t-1} + 3u_{t-2}, \quad (u_t) - \text{д. шум}$$

$$(1) \quad E(y_t) = E(2 + u_t + 2u_{t-1} + 3u_{t-2}) = 2 + 0 + 0 + 0 = 2 \quad //$$

$$(2) \quad \text{Cov}(y_t, y_t) = \text{Var}(y_t) = \text{Var}(u_t + 2u_{t-1} + 3u_{t-2}) =$$

$$= \sigma_u^2 + 4\sigma_u^2 + 9\sigma_u^2 = 14\sigma_u^2 = \gamma_0 \quad (\text{ост. не зависят})$$

$$\text{Cov}(y_t, y_{t-1}) = \text{Cov}(u_t + 2u_{t-1} + 3u_{t-2}, u_{t-1} + 2u_{t-2} + 3u_{t-3})$$

$$= 2 \cdot \text{Cov}(u_{t-1}, u_{t-1}) + 6 \cdot \text{Cov}(u_{t-2}, u_{t-2}) = 2\sigma_u^2 + 6\sigma_u^2 = 8\sigma_u^2 = \gamma_1$$

$$\begin{aligned}\gamma_2 &= \text{Cov}(y_t, y_{t-2}) = \\ &= \text{Cov}(u_t + 2u_{t-1} + 3u_{t-2}, u_{t-2} + 2u_{t-3} + 3u_{t-4}) \\ &= 3 \cdot \text{Cov}(u_{t-2}, u_{t-2}) = 3 \cdot \sigma_u^2 = \gamma_2 \quad \left[\begin{array}{l} \text{не зависит} \\ \text{от } t \end{array} \right]\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\gamma_3 &= \text{Cov}(y_t, y_{t-3}) = \\ &= \text{Cov}(u_t + 2u_{t-1} + 3u_{t-2}, u_{t-3} + 2u_{t-4} + 3u_{t-5}) = \\ &= 0\end{aligned}$$

$$\gamma_4 = \text{Cov}(y_t, y_{t-4}) = 0$$

⋮

$$\boxed{\gamma_0 = 14 \sigma_u^2 \quad \gamma_1 = 8 \sigma_u^2 \quad \gamma_2 = 3 \sigma_u^2 \quad \gamma_3 = \gamma_4 = \dots = 0}$$

↖ не зависит от t

дип. для стационарного процесса (y_t) функция $\gamma_k = \text{Cov}(y_t, y_{t-k})$ называется автоковариационной функцией.

дип. для стационарного процесса (y_t) функция $\rho_k = \text{Corr}(y_t, y_{t-k})$ называется автокорреляционной.

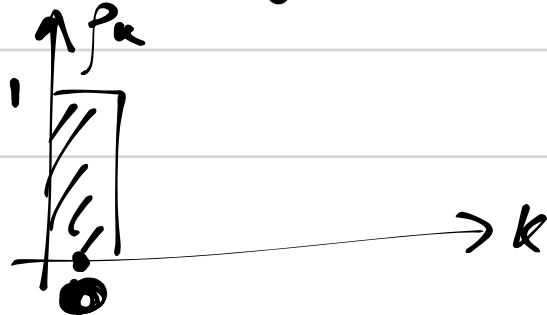
[ACF = autocorr. function]

утверждение: $\rho_k = \text{Corr}(y_t, y_{t-k}) = \frac{\text{Cov}(y_t, y_{t-k})}{\sqrt{\text{Var}(y_t) \text{Var}(y_{t-k})}} =$

процесс стационар: $\text{Var}(y_t) = \gamma_0$

$$\downarrow \frac{\gamma_k}{\sqrt{\gamma_0 \cdot \gamma_0}} = \frac{\gamma_k}{\gamma_0}$$

$$\rho_0 = \text{Corr}(y_t, y_t) = 1$$



(Упр.) $y_t = 2 + u_t + 2u_{t-1} + 3u_{t-2}$ $u_t \sim \text{б. ш.}$

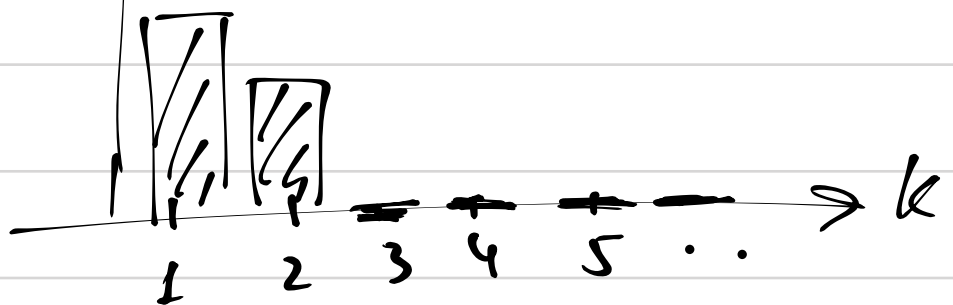
Q. найдите автокорр.-ую ф-цию. (ACF.)

A. $\rho_1 = \frac{\gamma_1}{\gamma_0} = \frac{8\sigma^2}{14\sigma^2} = \frac{4}{7}$

$\rho_2 = \frac{3\sigma^2}{14\sigma^2} = \frac{3}{14}$

$\rho_3 = \frac{\gamma_3}{\gamma_0} = 0$ $\rho_4 = \rho_5 = \dots = 0$.

$(y_t) \sim MA(2)$ ρ_k (эмпирич./теор. ACF)



(Уб.) Если $(y_t) \sim MA(q)$, то $\rho_{q+1} = \rho_{q+2} = \dots = 0$

выборочная ACF

(например)

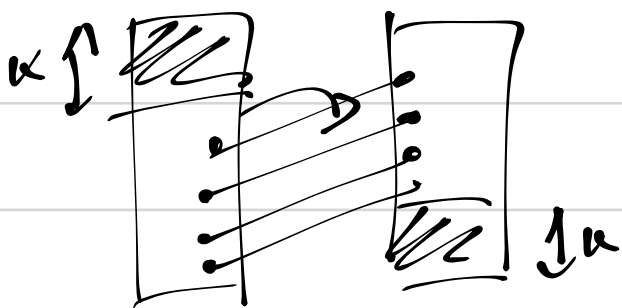
$\hat{\rho}_k = \frac{\hat{\gamma}_k}{\hat{\gamma}_0}$

$\hat{\gamma}_k = \frac{\sum_{t=k+1}^T (y_t - \bar{y}) \cdot (y_{t-k} - \bar{y})}{T-k-1}$

[исходн.
м. данные]

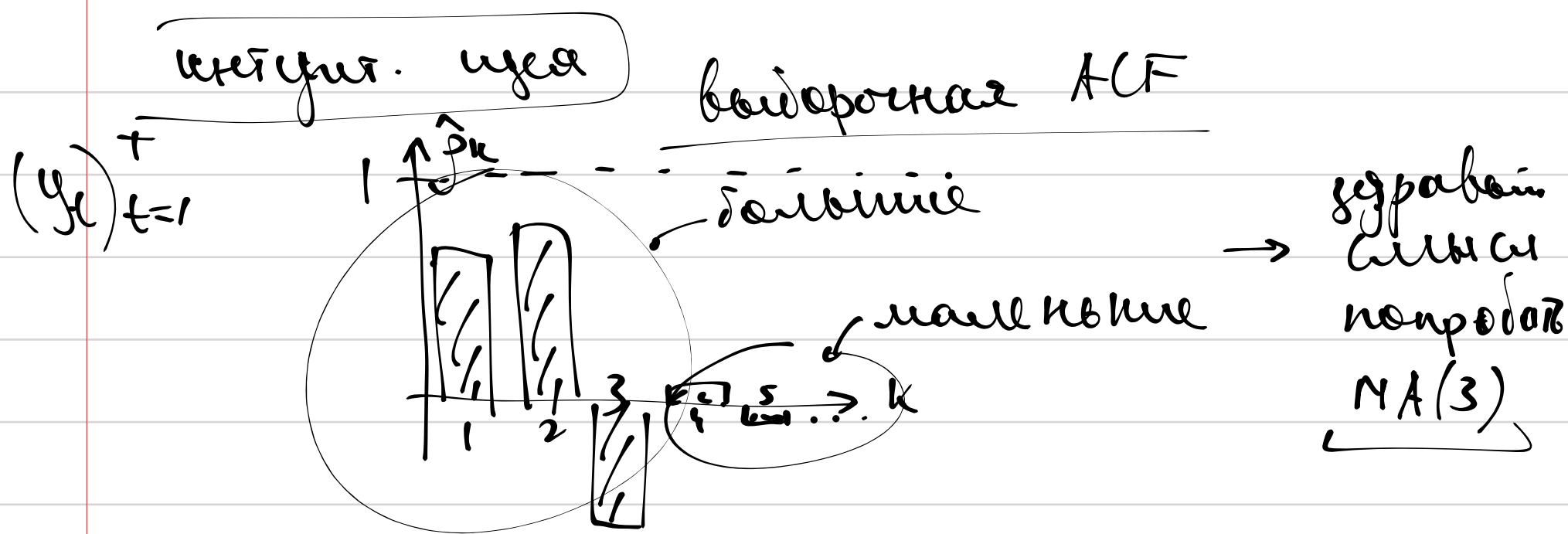
с т. зр. теории случайных процессов

$\bar{y} = \frac{\sum_{t=1}^T y_t}{T}$



и. данные в процес.
реализации

$\bar{y} = \frac{\sum_{t=k+1}^T y_t}{T-k}$



$$\text{Corr}(R, L) = \frac{\text{Cov}(R, L)}{\sqrt{\text{Var} R \text{Var} L}} \quad - \text{корреляция.}$$

partial

$$\text{pcorr}(R, L; W)$$

- частная корреляция

R и L очищены от влияния W

$$\text{Corr}(R, L | W)$$

- условная корреляция

при условии отсутствия связи с W .

Def.

$$\text{ccorr}(R, L | W) = \frac{\text{Cov}(R, L | W)}{\sqrt{\text{Var}(R | W) \text{Var}(L | W)}}$$

функция от W и т. образует связь с W величина

$$\begin{aligned} \text{Cov}(R, L | W) &= E(R \cdot L | W) - E(R | W) \cdot E(L | W) \\ \text{Var}(R | W) &= E(R^2 | W) - (E(R | W))^2 \end{aligned}$$

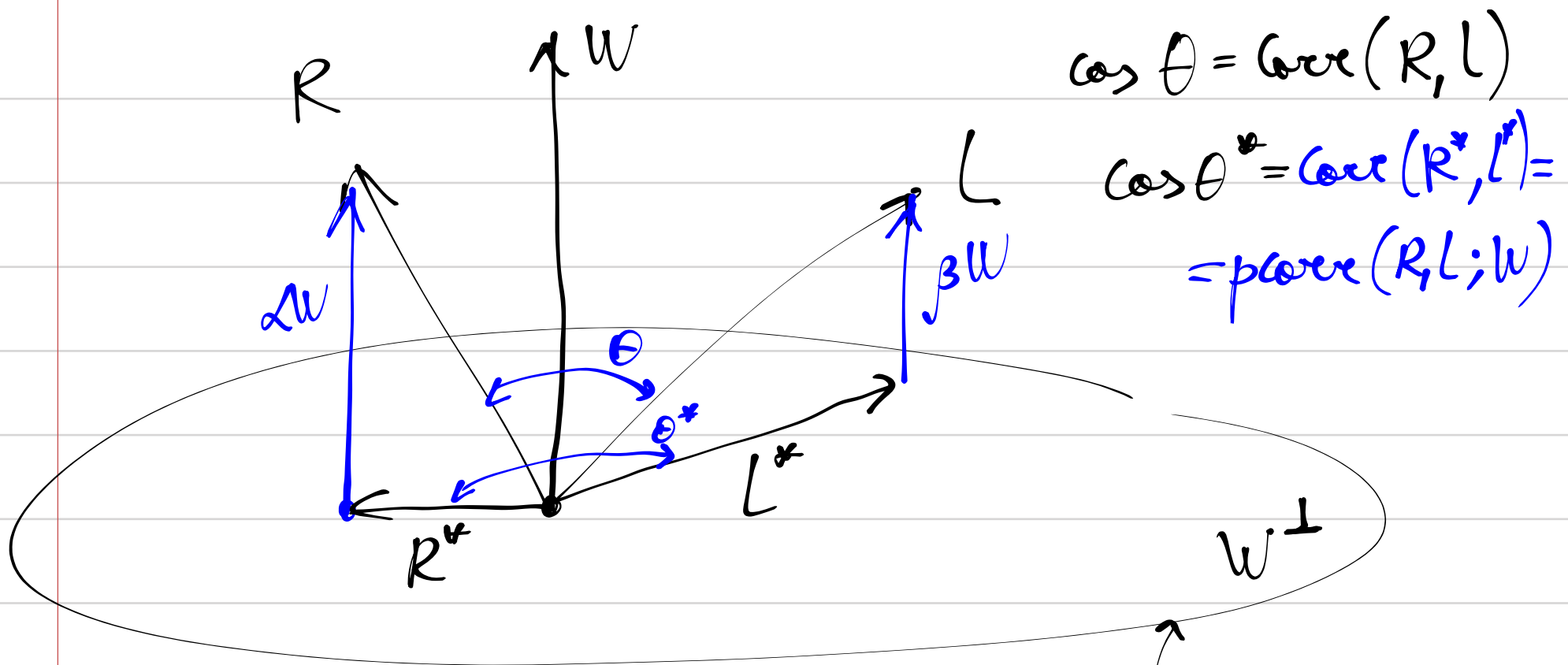
Def

$$\text{pcorr}(R, L; W) = \text{Corr}(R^*, L^*), \text{ где}$$

константа

$$R^* = R - \alpha W \text{ т. т. } \text{Cov}(R^*, W) = 0$$

$$L^* = L - \beta W, \text{ т. т. } \text{Cov}(L^*, W) = 0.$$



$$\cos \theta = \text{Corr}(R, W)$$

$$\cos \theta^* = \text{Corr}(R^*, L^*) = \text{plcorr}(R, L; W)$$

R^* - проекция R на W^\perp
 L^* - проекция L на W^\perp

все такие X ,
 что $\text{Corr}(X, W) = 0$

4. уп.

X_1, X_2, X_3 - результаты бросков
 кубика.

$\text{plcorr}(X_1, X_2; S)$?

$$S = X_1 + X_2 + X_3$$

$$X_1^* = X_1 - \alpha S$$

$$\text{Corr}(X_1^*, S) = 0$$

$$\text{Corr}(X_1 - \alpha S, S) = 0$$

$$\text{Corr}(X_1, S) - \alpha \text{Corr}(S, S) = 0$$

$$\alpha = \frac{\text{Corr}(X_1, S)}{\text{Corr}(S, S)}$$

← формула
 на $\frac{\sum x_i y_i}{\sum x_i^2}$

$$\text{Var}(X_i) = 3^2$$

[уп. ограничение]
 [кр. пром.]

$$n \mid 1 \dots 100$$

$$P(N=n) \mid \frac{1}{100} \dots \frac{1}{100}$$

$$\text{Var } N \rightarrow E(N^2) - (E(N))^2$$

$$U[a; b] \rightarrow \text{Var } U[a; b] = \frac{(b-a)^2}{12}$$

$$N + U[0; 1] = U[1; 101]$$

$$\text{Var } N + \frac{1}{12} = \frac{(101-1)^2}{12}$$

$$\text{Var } N = ?$$

$$\alpha = \frac{\text{Cov}(X_1, X_1 + X_2 + X_3)}{\text{Var}(S)} = \frac{\sigma^2}{3\sigma^2} = \frac{1}{3}$$

$$X_1^* = X_1 - \frac{1}{3}S$$

по симметрии

$$X_2^* = X_2 - \frac{1}{3}S$$

$$S = X_1 + X_2 + X_3$$

$$\rho_{\text{corr}}(X_1, X_2; S') = \text{corr}(X_1^*, X_2^*) =$$

$$= \frac{\text{Cov}(X_1^*, X_2^*)}{\sqrt{\text{Var } X_1^*} \sqrt{\text{Var } X_2^*}} = \frac{\text{Cov}(X_1 - \frac{1}{3}S, X_2 - \frac{1}{3}S)}{\text{Var}(X_1 - \frac{1}{3}S)} =$$

$$= \frac{-\frac{1}{3}\sigma^2 - \frac{1}{3}\sigma^2 + \frac{1}{9} \cdot 3\sigma^2}{\sigma^2 + \frac{1}{9} \cdot 3\sigma^2 - \frac{2}{3} \cdot \sigma^2} = \frac{-1/3}{2/3} = -\frac{1}{2}$$

$$\boxed{\text{corr}(X_1, X_2) = 0}$$

X_1, X_2, X_3

$$\rho_{\text{corr}}(X_1, X_2; S') = \left(-\frac{1}{2}\right)$$

интуитивно

+1 ↑

$$X_1 + X_2 + X_3 = S$$

↓ -1/2 ↓ -1/2

Дип.

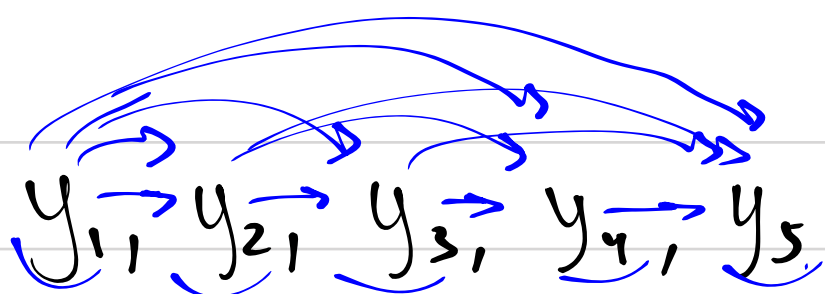
$\varepsilon_{\text{ит}}(y_t)$ - стационарный процесс,

то частной автокорреляционной функции

(PACF = partial ACF)

$$\varphi_{kk} = \rho_{\text{corr}}(y_t, y_{t-k}; y_{t-1}, y_{t+2}, y_{t+3}, \dots, y_{t-k+1})$$

Итак, мы имеем:



$$\rho_{45} = \text{Corr}(y_4, y_5)$$

$$y_1, (y_2, y_3, y_4), y_5$$

$$\rho_{45} = \text{plcorr}(y_4, y_5; y_2, y_3, y_4)$$

$$\text{plcorr}(R, L; W_1, W_2, W_3) = \text{Corr}(R^*, L^*)$$

$$R^* = R - \alpha_1 W_1 - \alpha_2 W_2 - \alpha_3 W_3 \quad \text{где}$$

$$\text{Corr}(R^*, W_i) = 0 \quad \forall i$$

$$L^* = L - \beta_1 W_1 - \beta_2 W_2 - \beta_3 W_3 \quad \text{где}$$

$$\text{Corr}(L^*, W_i) = 0 \quad \forall i$$

Уб. Теорема Юла-Волкера (Yule-Walker)

Если (y_t) — стационарный процесс и

y_t представим в виде

$$y_t = \varphi_{k1} y_{t-1} + \varphi_{k2} y_{t-2} + \dots + \varphi_{kk} y_{t-k} + v_t$$

$$\text{и} \quad \text{Corr}(v_t, y_{t+1}) = \text{Corr}(v_t, y_{t+2}) = \dots = \text{Corr}(v_t, y_{t+k}) = 0$$

То: $\varphi_{kk} = \text{plcorr}(y_t, y_{t-k}; y_{t-1}, y_{t-2}, \dots, y_{t-k+1})$

y_{np}

$$y_t = 2 + u_t + 2u_{t-1} + 3u_{t-2}$$

$$u_t \sim \delta_{\text{white}}$$

$$\varphi_{22} = \rho \text{Corr}(y_t, y_{t-2}; y_{t-1}) ?$$

no col 1

$$y_t^* = y_t - \alpha y_{t-1}$$

$$y_{t-2}^* = y_{t-2} - \alpha y_{t-1}$$

$$\vdots$$
$$\varphi_{22} = \text{Corr}(y_t^*, y_{t-2}^*)$$

no col 2. (Y-W)

$$y_t = \varphi_{21} y_{t-1} + \varphi_{22} y_{t-2} + v_t$$

$$\text{Corr}(y_{t-1}, \text{LHS}) = \text{Corr}(y_{t-1}, \text{RHS})$$

$$r_1 = \varphi_{21} r_0 + \varphi_{22} r_1 + 0$$

$$\text{Corr}(y_{t-2}, \text{LHS}) = \text{Corr}(y_{t-2}, \text{RHS})$$

$$r_2 = \varphi_{21} r_1 + \varphi_{22} r_0 + 0$$

$$\begin{cases} r_1 = \varphi_{21} r_0 + \varphi_{22} r_1 \\ r_2 = \varphi_{21} r_1 + \varphi_{22} r_0 \end{cases}$$

$$\varphi_{22} = \frac{\det \begin{pmatrix} r_0 & r_1 \\ r_1 & r_2 \end{pmatrix}}{\det \begin{pmatrix} r_0 & r_1 \\ r_1 & r_0 \end{pmatrix}} = \dots$$

Gnp

	$W=0$			$W=1$	
	$L=0$	$L=1$		$L=0$	$L=1$
$R=0$	$1/4$	0	$R=0$	$1/8$	$1/8$
$R=1$	0	$1/4$	$R=1$	$1/8$	$1/8$

even $W=0$, to $R=L$
 even $W=1$ to $R \neq L$ req.

$$\text{Corr}(R, L | W) = \begin{cases} 1, & \text{even } W=0 \\ 0, & \text{even } W=1 \end{cases}$$

$$\text{Corr}(R, L | W) = 1 - W \quad \leftarrow \text{p-used or } W.$$

$$\text{pCorr}(R, L; W) = \text{mcm} = \text{Corr}(R^*, L^*)$$