## Econometria de Séries Temporais

O modelo Média Móvel (MA)

João Ricardo Costa Filho

"The most important questions of life are, for the most part, really only problems in probability."

Laplace (1812)

"In God we trust. All others must bring data."

William Edwards Deming

Uma sequência  $\{\varepsilon_t\}_{t=1}^{\infty}$  é classificada como um **ruído branco** se apresentar as seguintes características:

Uma sequência  $\{\varepsilon_t\}_{t=1}^\infty$  é classificada como um **ruído branco** se apresentar as seguintes características:

•  $E[\varepsilon_t] = 0, \forall t.$ 

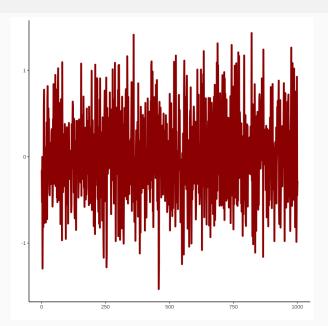
Uma sequência  $\{\varepsilon_t\}_{t=1}^{\infty}$  é classificada como um **ruído branco** se apresentar as seguintes características:

- $E[\varepsilon_t] = 0, \forall t.$   $E[\varepsilon_t^2] = \sigma^2, \forall t.$

Uma sequência  $\{\varepsilon_t\}_{t=1}^{\infty}$  é classificada como um **ruído branco** se apresentar as seguintes características:

- $E[\varepsilon_t] = 0, \forall t$ .
- $E[\varepsilon_t^2] = \sigma^2, \forall t.$
- $E[\varepsilon_t \varepsilon_{t-j}] = 0, \forall j \neq t$

#### Ruído branco



Nosso objetivo será o de encontrar modelos que descrevam o PGD até que só sobre um ruído branco!

Seja  $y_t$  uma variável aleatória tal que o seu processo estocástico é dado por:

Seja  $y_t$  uma variável aleatória tal que o seu processo estocástico é dado por:

$$y_t = \mu + \varepsilon_t + \theta \varepsilon_{t-1}$$

onde  $\varepsilon_t$  é um ruído branco.

Seja  $y_t$  uma variável aleatória tal que o seu processo estocástico é dado por:

$$y_t = \mu + \varepsilon_t + \theta \varepsilon_{t-1}$$

onde  $\varepsilon_t$  é um ruído branco. Quando o processo estocástico depende apenas dos erros (contemporâneos e do passado), o modelo que descreve o PGD é denominado média móvel.

Seja  $y_t$  uma variável aleatória tal que o seu processo estocástico é dado por:

$$y_t = \mu + \varepsilon_t + \theta \varepsilon_{t-1}$$

onde  $\varepsilon_t$  é um ruído branco. Quando o processo estocástico depende apenas dos erros (contemporâneos e do passado), o modelo que descreve o PGD é denominado média móvel. Como temos apenas uma defasagem do erro, este é um MA(1).

• Expectativa incondicional:

Expectativa incondicional:

$$E[y_t] = E[\mu + \varepsilon_t + \theta \varepsilon_{t-1}]$$
  
$$E[y_t] = \mu.$$

Expectativa incondicional:

$$E[y_t] = E[\mu + \varepsilon_t + \theta \varepsilon_{t-1}]$$
  
$$E[y_t] = \mu.$$

Segundo momento:

$$Var\left(y_{t}\right) = E\left[\left(y_{t} - \mu\right)^{2}\right]$$

Expectativa incondicional:

$$E[y_t] = E[\mu + \varepsilon_t + \theta \varepsilon_{t-1}]$$
  
$$E[y_t] = \mu.$$

Segundo momento:

$$Var(y_t) = E[(y_t - \mu)^2]$$
$$= E[(\varepsilon_t + \theta \varepsilon_{t-1})^2]$$

Expectativa incondicional:

$$E[y_t] = E[\mu + \varepsilon_t + \theta \varepsilon_{t-1}]$$
  
$$E[y_t] = \mu.$$

Segundo momento:

$$Var (y_t) = E [(y_t - \mu)^2]$$

$$= E [(\varepsilon_t + \theta \varepsilon_{t-1})^2]$$

$$= E [\varepsilon_t^2 + 2\theta \varepsilon_t \varepsilon_{t-1} + \theta^2 \varepsilon_{t-1}^2]$$

$$= \sigma^2 + 0 + \theta^2 \sigma^2$$

Expectativa incondicional:

$$E[y_t] = E[\mu + \varepsilon_t + \theta \varepsilon_{t-1}]$$
  
$$E[y_t] = \mu.$$

Segundo momento:

$$Var(y_t) = E[(y_t - \mu)^2]$$

$$= E[(\varepsilon_t + \theta \varepsilon_{t-1})^2]$$

$$= E[\varepsilon_t^2 + 2\theta \varepsilon_t \varepsilon_{t-1} + \theta^2 \varepsilon_{t-1}^2]$$

$$= \sigma^2 + 0 + \theta^2 \sigma^2$$

$$= (1 + \theta^2) \sigma^2.$$

$$E\left[\left(y_{t}-\mu\right)\left(y_{t-1}-\mu\right)\right]=E\left[\left(\varepsilon_{t}+\theta\varepsilon_{t-1}\right)\left(\varepsilon_{t-1}+\theta\varepsilon_{t-2}\right)\right]$$

$$E[(y_t - \mu)(y_{t-1} - \mu)] = E[(\varepsilon_t + \theta \varepsilon_{t-1})(\varepsilon_{t-1} + \theta \varepsilon_{t-2})]$$
$$= E[\varepsilon_t \varepsilon_{t-1} + \theta \varepsilon_t \varepsilon_{t-2} + \theta \varepsilon_{t-1}^2 + \theta^2 \varepsilon_{t-1} \varepsilon_{t-2}]$$

$$E[(y_t - \mu)(y_{t-1} - \mu)] = E[(\varepsilon_t + \theta \varepsilon_{t-1})(\varepsilon_{t-1} + \theta \varepsilon_{t-2})]$$

$$= E[\varepsilon_t \varepsilon_{t-1} + \theta \varepsilon_t \varepsilon_{t-2} + \theta \varepsilon_{t-1}^2 + \theta^2 \varepsilon_{t-1} \varepsilon_{t-2}]$$

$$= \sigma^2 \theta.$$

## Autocorrelação de um MA(1)

Pela definição de correlação, temos que:

$$\rho_1 = \frac{\theta \sigma^2}{(1 + \theta^2) \sigma^2} = \frac{\theta}{1 + \theta^2},$$

na qual o denominador é a variância de  $\varepsilon_t$  porque é o produto de dois desvios-padrão que são iguais.

## Autocorrelação de um MA(1)

Pela definição de correlação, temos que:

$$\rho_1 = \frac{\theta \sigma^2}{(1 + \theta^2) \sigma^2} = \frac{\theta}{1 + \theta^2},$$

na qual o denominador é a variância de  $\varepsilon_t$  porque é o produto de dois desvios-padrão que são iguais. Qual é o coeficiente **em um MA(1)** para os erros de outras defasagens?

## Autocorrelação de um MA(1)

Pela definição de correlação, temos que:

$$\rho_1 = \frac{\theta \sigma^2}{(1 + \theta^2) \sigma^2} = \frac{\theta}{1 + \theta^2},$$

na qual o denominador é a variância de  $\varepsilon_t$  porque é o produto de dois desvios-padrão que são iguais. Qual é o coeficiente **em um** MA(1) para os erros de outras defasagens? Portanto, qual é o valor da autocorrelação com as outras defasagens?

Seja  $y_t$  uma variável aleatória tal que o seu processo estocástico é dado por:

Seja  $y_t$  uma variável aleatória tal que o seu processo estocástico é dado por:

$$y_t = \mu + \varepsilon_t + \theta_1 \varepsilon_{t-1} + \theta_2 \varepsilon_{t-2}$$

onde  $\varepsilon_t$  é um ruído branco.

# Média Móvel - MA(2) (Bueno 2012)

## Média Móvel - MA(2) (Bueno 2012)

$$\gamma_{j} = \begin{cases} \sigma^{2} \left( 1 + \theta_{1}^{2} + \theta_{2}^{2} \right), & j = 0 \\ \sigma^{2} \left( \theta_{1} + \theta_{1} \theta_{2} \right), & j = 1 \\ \sigma^{2} \theta_{2}, & j = 2 \\ 0, & j > 2. \end{cases}$$

# Média Móvel - MA(2) (Bueno 2012)

$$\gamma_{j} = \begin{cases} \sigma^{2} \left( 1 + \theta_{1}^{2} + \theta_{2}^{2} \right), & j = 0 \\ \sigma^{2} \left( \theta_{1} + \theta_{1} \theta_{2} \right), & j = 1 \\ \sigma^{2} \theta_{2}, & j = 2 \\ 0, & j > 2. \end{cases}$$

$$\rho_{j} = \begin{cases} 1, & j = 0 \\ \frac{\left( \theta_{1} + \theta_{1} \theta_{2} \right)}{\left( 1 + \theta_{1}^{2} + \theta_{2}^{2} \right)}, & j = 1 \\ \frac{\theta_{2}}{\left( 1 + \theta_{1}^{2} + \theta_{2}^{2} \right)}, & j = 2 \\ 0, & j > 2. \end{cases}$$

Por que a autocorrelação com defasagens maiores do que 2 é zero em um MA(2)?

# MA(q) (Bueno 2012)

Seja  $y_t$  uma variável aleatória tal que:

$$y_t = \mu + \sum_{j=0}^{q} \theta_j \varepsilon_{t-j}$$

onde  $\theta_0 = 1$ .

## MA(q) (Bueno 2012)

Seja  $y_t$  uma variável aleatória tal que:

$$y_t = \mu + \sum_{j=0}^{q} \theta_j \varepsilon_{t-j}$$

onde  $heta_0=1$ . Será que esse processo é (fracamente) estacionário?

# MA(q) e estacionariedade (Bueno 2012)

• Expectativa incondicional:

Expectativa incondicional:

$$E(y_t) = \mu + \sum_{j=0}^{q} \theta_j E(\varepsilon_{t-j}) = \mu.$$

Expectativa incondicional:

$$E(y_t) = \mu + \sum_{j=0}^{q} \theta_j E(\varepsilon_{t-j}) = \mu.$$

$$Var[y_t]$$

Expectativa incondicional:

$$E(y_t) = \mu + \sum_{j=0}^{q} \theta_j E(\varepsilon_{t-j}) = \mu.$$

$$Var\left[y_{t}\right] = E\left[y_{t} - \mu\right]^{2}$$

Expectativa incondicional:

$$E(y_t) = \mu + \sum_{j=0}^{q} \theta_j E(\varepsilon_{t-j}) = \mu.$$

$$Var[y_t] = E[y_t - \mu]^2 = E\left[\sum_{j=0}^q \theta_j \varepsilon_{t-j}\right]^2$$

Expectativa incondicional:

$$E(y_t) = \mu + \sum_{j=0}^{q} \theta_j E(\varepsilon_{t-j}) = \mu.$$

$$Var\left[y_{t}\right] = E\left[y_{t} - \mu\right]^{2} = E\left[\sum_{j=0}^{q} \theta_{j} \varepsilon_{t-j}\right]^{2} = \sum_{j=0}^{q} \theta_{j}^{2} E\left[\varepsilon_{t-j}^{2}\right]$$

Expectativa incondicional:

$$E(y_t) = \mu + \sum_{j=0}^{q} \theta_j E(\varepsilon_{t-j}) = \mu.$$

$$\mathit{Var}\left[y_{t}\right] = E\left[y_{t} - \mu\right]^{2} = E\left[\sum_{j=0}^{q} \theta_{j} \varepsilon_{t-j}\right]^{2} = \sum_{j=0}^{q} \theta_{j}^{2} E\left[\varepsilon_{t-j}^{2}\right] = \sigma^{2} \sum_{j=0}^{q} \theta_{j}^{2}.$$

Autocovariância:

Autocovariância:

Para  $j = 1, 2, \dots, q$  temos:

#### Autocovariância:

Para  $j = 1, 2, \dots, q$  temos:

$$\gamma_j = E\left[\sum_{i=0}^q \theta_i \varepsilon_{t-i} \sum_{i=0}^q \theta_i \varepsilon_{t-i-j}\right] =$$

#### Autocovariância:

Para  $j = 1, 2, \dots, q$  temos:

$$\gamma_{j} = E \left[ \sum_{i=0}^{q} \theta_{i} \varepsilon_{t-i} \sum_{i=0}^{q} \theta_{i} \varepsilon_{t-i-j} \right] =$$

$$= E \left[ \theta_{j} \varepsilon_{t-j}^{2} + \theta_{j+1} \theta_{1} \varepsilon_{t-j-1}^{2} + \theta_{j+2} \theta_{2} \varepsilon_{t-j-2}^{2} + \dots + \theta_{q} \theta_{q-j} \varepsilon_{t-q}^{2} \right].$$

#### MA(q) e estacionariedade

Mas e então, é ou não é um processo (fracamente) estacionário?

# Leia os livros e os artigos, não fique só com os slides!!!!

#### Referências

Bueno, Rodrigo De Losso da Silveira. 2012. *Econometria de Séries Temporais*. Cengage Learning.