

Вопрос 1. Параметр α в авторитетив ЭСР отвечает за "память" модели.

Из формулы $\hat{y}_{t+1} = \alpha y_t + \alpha(1-\alpha)y_{t-1} + \alpha(1-\alpha)^2 y_{t-2} + \dots$ видно, что при $\alpha \rightarrow 1$ прогноз $\hat{y}_{t+1} \rightarrow y_t$, то есть модель "забывает" предыдущую историю и делает прогноз, опираясь на последнее y_t .

Если же рассмотреть случай $\alpha \rightarrow 0$, то значение $(1-\alpha) \rightarrow 1$, тогда $\hat{y}_{t+1} \rightarrow \sum \alpha y_{t-k}$, то есть модель "помнит" длинной фразой историю, при этом чем меньше значение α , тем медленнее убывает значение $(1-\alpha)^k$ с ростом k , а значит, тем больше предыдущих значений учитывается при прогнозировании \hat{y}_{t+1} .

Вопрос 2. Из формулы $b_t = \beta(l_t - l_{t-1}) + (1-\beta)b_{t-1}$ видно, что при $\beta \rightarrow 0$ $b_t \rightarrow b_{t-1}$, т.е. новое значение зависит от предыдущего, а при $\beta \rightarrow 1$ $b_t \rightarrow l_t - l_{t-1}$, то есть зависит от разности значений l_t и l_{t-1} в t -й период. Иными словами, т.е. 1) для малых значений параметра β мало, чтобы не реагировать на шумы; 2) для больших значений параметра $\beta \approx 1$, т.е. прогноз значение мало зависит от предыдущего.

Вопрос 3. Доказать

$$1) \quad l_t = \alpha(y_t - S_{t-p}) + (1-\alpha)(l_{t-1} + b_{t-1}) \stackrel{?}{=} l_{t-1} + b_{t-1} + \alpha l_t$$

Рассмотрим правую часть:

$$\begin{aligned} l_{t-1} + b_{t-1} + \alpha l_t &= l_{t-1} + b_{t-1} + \alpha(y_t - y_t) = \\ &= l_{t-1} + b_{t-1} + \alpha(y_t - (l_{t-1} + b_{t-1} + S_{t-p})) = \\ &= (1-\alpha)(l_{t-1} + b_{t-1}) + \alpha(y_t - S_{t-p}) \end{aligned}$$

$$2) \quad b_t = \beta(l_t - l_{t-1}) + (1-\beta)b_{t-1} \stackrel{?}{=} b_{t-1} + \beta l_t$$

из прав-ва $l_t = l_{t-1} + b_{t-1} + \alpha l_t \Rightarrow l_t - l_{t-1} = b_{t-1} + \alpha l_t$

$$b_t = \beta(b_{t-1} + \alpha l_t) + (1-\beta)b_{t-1} = b_{t-1} + \beta \alpha l_t$$

$$3) \quad S_t = \delta(y_t - l_t) + (1-\delta)S_{t-p} \stackrel{?}{=} S_{t-p} + \delta(1-\delta)l_t$$

из прав-ва $l_t - l_{t-1} = b_{t-1} + \alpha l_t$
 $y_t - y_t = l_t \Rightarrow (y_t - S_{t-p}) = (l_{t-1} + b_{t-1}) + l_t$

$$\begin{aligned} \delta(y_t - l_t) + (1-\delta)S_{t-p} &= \delta(y_t - S_{t-p}) - \delta l_t + S_{t-p} = \\ &= \delta(l_{t-1} + b_{t-1} + l_t) - \delta l_t + S_{t-p} = -\delta(l_t - l_{t-1}) + \delta b_{t-1} + \delta l_t + S_{t-p} = \\ &= -\delta(b_{t-1} + \alpha l_t) + \delta b_{t-1} + \delta l_t + S_{t-p} = S_{t-p} + \delta(1-\alpha)l_t. \end{aligned}$$

Вопрос 4. Провести φ -у фактора системы координат...

$$\hat{y}_{0:n|n} = l_n + (\varphi + \varphi^2 + \dots + \varphi^n) b_n$$

$$1. \quad l_t = \alpha y_t + (1-\alpha)(l_{t-1} + \varphi b_{t-1})$$

$$\hat{y}_{t+1|t} = l_{t+1} + \varphi b_{t+1}$$

$$l_t = \alpha y_t + (1-\alpha)\hat{y}_t = (\alpha-1)y_t + y_t + (1-\alpha)\hat{y}_t = y_t - (1-\alpha)(y_t - \hat{y}_t) =$$

$$= y_t - (1-\alpha)e_t$$

$$2. \quad b_t = \beta(l_t - l_{t-1}) + (1-\beta)\varphi b_{t-1}$$

$$\hat{y}_{t+1|t} = l_{t+1} + \varphi b_{t+1}$$

$$b_t = -\beta(l_{t+1} + \varphi b_{t+1}) + \beta l_t + \varphi b_{t+1} = -\beta\hat{y}_t + \beta l_t + \varphi b_{t+1} =$$

$$= -\beta y_t + \beta y_t - \beta(1-\alpha)l_t + \varphi b_{t+1} = \beta(y_t - \hat{y}_t) - \beta e_t + \alpha\beta e_t +$$

$$+ \varphi b_{t+1}$$

$$b_t = \varphi b_{t+1} + \alpha\beta e_t$$