$$\frac{d \cdot \epsilon_{1} + \epsilon_{2} + \epsilon_{3} + \epsilon_{4} + \epsilon_{5}}{1 - \epsilon_{3} + \epsilon_{4} + \epsilon_{5} + \epsilon_$$

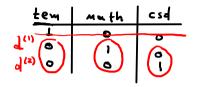
ΜΕΜ-205 Περιγραφική Στατιστική

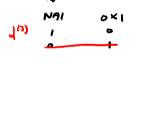
Τμήμα Μαθηματικών και Εφ. Μαθηματικών, Πανεπιστήμιο Κρήτης

Γραμμική Παλινδρόμηση και Ψευδομεταβλητές

Παράδειγμα

- Υ Ο τελικός βαθμός σε ένα συγκεκριμένο μάθημα του 4ου έτους σπουδών
- X⁽¹⁾ Ο βαθμός στη πρόοδο του μαθήματος
- lacktriangle $X^{(2)}$ Ο μέσος όρος βαθμολογίας του φοιτητή/τριας $oldsymbol{arphi}$
- ► Το τμήμα του φοιτητή/τριας (πχ. tem, math, csd) **3**
- Παρακολούθηση τουλάχιστον των μισών μαθημάτων μετά τη πρόοδο





$$\hat{y} = \alpha + 8b^{(1)} + 6.7b^{(2)} + b^{(4)} + b^{(5)}$$

Euperson four
$$\hat{p}$$

$$\begin{cases}
(7,5.5,1,0,0,7.5), (5,7,0,0,1,6), (8,8,0,1,0,7.5) \\
& \text{with}
\end{cases}$$

$$X = \begin{cases}
1 + 5.5 + 0.0 & \text{if} \\
1 + 5 +$$

[1, X'", ..., X'"] [10]

$$(x^{T}x)^{-1}x^{T}y = \hat{b}$$

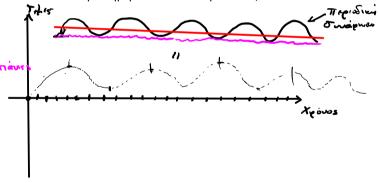
$$y = t + b^{(1)}x^{(1)} + b^{(2)}x^{(2)} + b^{(d)}t^{(d)}$$

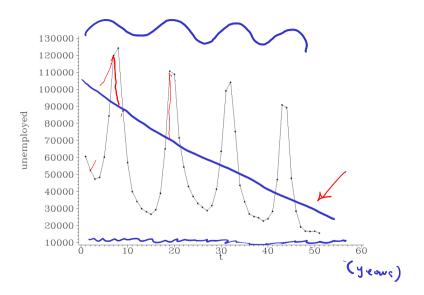
$$\{x_1, x_2, \dots, x_n\} \longrightarrow x_{n+1} = 3$$

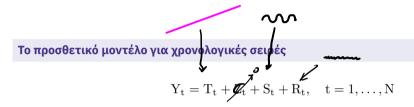


Μια χρονολογική σειρά είναι ένα σύνολο παρατηρήσεων που παρουσιάζονται σε χρονολογική διάταξη.

- Μακροχρόνια τάση
- ► Εποχικές κυμάνσεις
- Κυκλικές κυμάνσεις < στώνε
- ► Τυχαίες κυμάνσεις





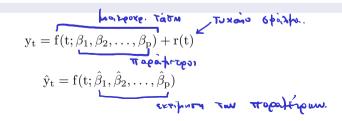


- ► T_t: Η Μακροχρόνια τάση για την t-χρονική περίοδο.
- ▶ S_t: Ο δείκτης εποχικότητας για την t-χρονική περίοδο.
- ► C_t: Η κυκλική κύμανση για την t-χρονική περίοδο.
- $ightharpoonup R_t$: Η τυχαία κύμανση για την t-χρονική περίοδο.

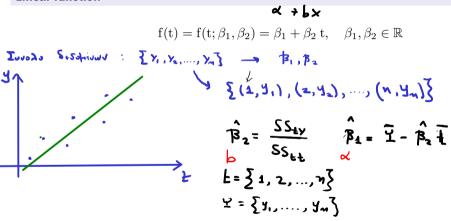
Απλουστευμένο μοντέλο
$$Y_t = T_t + R_t, \quad t = 1, \dots, N$$

$$\mathbb{E}\{R_t\} = 0, \quad \mathbb{E}\{Y_t\} = T_t \equiv f(t)$$

- $f(t) = f(t; \beta_1, \beta_2, \dots, \beta_p)$
- ightharpoonup Έυρεση εκτιμήσεων $\hat{eta}_1,\hat{eta}_2,\ldots,\hat{eta}_p$ των παραμέτρων της f.



Linear function



 $Y_{4} = \{2, 2, 3\} \longrightarrow \{(1, 2), (2, 2), (3, 3)\} \longrightarrow (4, 3.77)$

Mapasurha:

$$T_{\pm} = f(4; \%, \%) = \frac{4}{3} + \frac{4}{2}$$
 \Rightarrow $\hat{T_{4}} = \frac{4}{3} + \frac{4}{2} = 27 \frac{4}{3} = 3.33$

Logistic function
$$\beta_{1}, \beta_{2}, \beta_{3}$$

$$\frac{1}{f(t)} = 0 \left(\frac{1}{f(t-1)f(t)} \right) = f(t; \beta_{1}, \beta_{2}, \beta_{3}) = \frac{\beta_{3}}{1 + \beta_{2} \exp(-\beta_{1}t)}, \quad \beta_{1}, \beta_{2} > 0, \quad \beta_{3} \in \mathbb{R} - \{0\}$$

$$\frac{1}{f(t)} = \frac{1 + \beta_{2} \exp(-\beta_{1}t)}{\beta_{3}} = \frac{1 + \beta_{2} \exp(-\beta_{1}t) \exp(-\beta_{1}t) \exp(-\beta_{1}(t-1))}{\beta_{3}} = \frac{\exp(-\beta_{1}) \left[\exp(\beta_{1}) + \beta_{2} \exp(-\beta_{1}(t-1)) \right]}{\beta_{3}} = \frac{\exp(-\beta_{1}) \left[\exp(\beta_{1}) + \beta_{2} \exp(-\beta_{1}(t-1)) \right]}{\beta_{3}} = \frac{\exp(-\beta_{1}) \left[\exp(\beta_{1}) - 1 + 1 + \beta_{2} \exp(-\beta_{1}(t-1)) \right]}{\beta_{3}} = \frac{\exp(-\beta_{1}) \left[\exp(\beta_{1}) - 1 + 1 + \beta_{2} \exp(-\beta_{1}(t-1)) \right]}{\beta_{3}} = \frac{\exp(-\beta_{1}) \left[\exp(\beta_{1}) - 1 + 1 + \beta_{2} \exp(-\beta_{1}(t-1)) \right]}{\beta_{3}} = \frac{\exp(-\beta_{1}) \left[\exp(\beta_{1}) - 1 + 1 + \beta_{2} \exp(-\beta_{1}(t-1)) \right]}{\beta_{3}} = \frac{\exp(-\beta_{1}) \left[\exp(\beta_{1}) - 1 + 1 + \beta_{2} \exp(-\beta_{1}(t-1)) \right]}{\beta_{3}} = \frac{\exp(-\beta_{1}) \left[\exp(\beta_{1}) - 1 + 1 + \beta_{2} \exp(-\beta_{1}(t-1)) \right]}{\beta_{3}} = \frac{\exp(-\beta_{1}) \left[\exp(\beta_{1}) - 1 + 1 + \beta_{2} \exp(-\beta_{1}(t-1)) \right]}{\beta_{3}} = \frac{\exp(-\beta_{1}) \left[\exp(\beta_{1}) - 1 + 1 + \beta_{2} \exp(-\beta_{1}(t-1)) \right]}{\beta_{3}} = \frac{\exp(-\beta_{1}) \left[\exp(\beta_{1}) - 1 + 1 + \beta_{2} \exp(-\beta_{1}(t-1)) \right]}{\beta_{3}} = \frac{\exp(-\beta_{1}) \left[\exp(\beta_{1}) - 1 + 1 + \beta_{2} \exp(-\beta_{1}(t-1)) \right]}{\beta_{3}} = \frac{\exp(-\beta_{1}) \left[\exp(\beta_{1}) - 1 + 1 + \beta_{2} \exp(-\beta_{1}(t-1)) \right]}{\beta_{3}} = \frac{\exp(-\beta_{1}) \left[\exp(\beta_{1}) - 1 + 1 + \beta_{2} \exp(-\beta_{1}(t-1)) \right]}{\beta_{3}} = \frac{\exp(-\beta_{1}) \left[\exp(\beta_{1}) - 1 + 1 + \beta_{2} \exp(-\beta_{1}(t-1)) \right]}{\beta_{3}} = \frac{\exp(-\beta_{1}) \left[\exp(\beta_{1}) - \beta_{1}(t-1) \right]}{\beta_{3}} = \frac{\exp(\beta_{1}) \left[\exp(\beta_{1}) - \beta_{1}(t-1) \right]}{\beta_{3}} = \frac{\exp(\beta_{1}) \left[\exp(\beta_{1}) - \beta_{1}(t-1) \right]}{\beta_{3}} =$$

$$\frac{Y_{(t-1)}}{Y_{(t+1)}} = \frac{Y_{(t-1)}}{Y_{(t-1)}} = \frac{Y_{(t+1)}}{Y_{(t+1)}} = \frac{Y_{(t+1)}}{Y_{$$

y, = f(+; p,, F2, P3)= を

And while teachine tradition of
$$\hat{\beta}$$
 $\hat{\beta}$ $\hat{\delta}$ $\hat{\delta$

$$\hat{b}$$
, $\hat{\alpha}$ unotographica and antime realizable from \hat{b} , $\hat{\beta}_i = \ln \hat{b} \Rightarrow \hat{\beta}_i = -\ln \hat{b}$

$$\hat{c} = \exp(-\hat{r}_i) \int \exp(\hat{s}_i) - 1$$

$$1 \rightarrow y_{1}$$
Entrocklocks, The Gurdiners.
$$4(1) = y_{1} \Rightarrow \widehat{\beta}_{3}$$

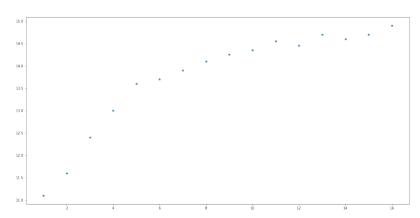
$$1 + \widehat{\beta}_{2} \exp(-\widehat{\beta}_{1}) = y_{1} \Rightarrow \text{ Jove of Theory } \widehat{\beta}_{2}$$

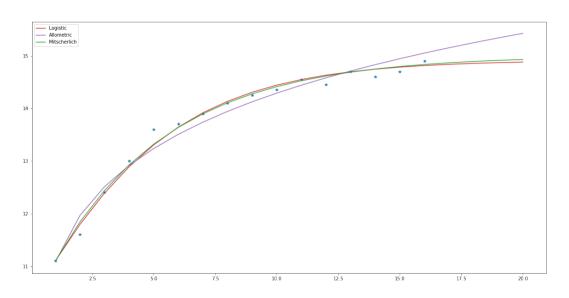
B2 Exerduo

Παράδειγμα

$$\left\{ \left(\frac{1}{11,1}, \frac{1}{11,6} \right), \left(\frac{1}{11,6}, \frac{1}{12,4} \right), \ldots, \left(\frac{1}{14,7}, \frac{1}{14,9} \right) \right\}$$

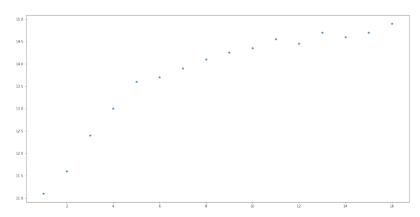
 $\{11.1, 11.6, 12.4, 13.0, 13.6, 13.7, 13.9, 14.1, 14.25, 14.35, 14.55, 14.45, 14.7, 14.6, 14.7, 14.9\}$

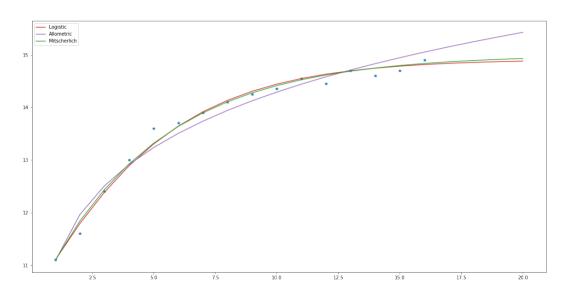


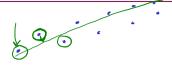


Παράδειγμα

 $\{11.1, 11.6, 12.4, 13.0, 13.6, 13.7, 13.9, 14.1, 14.25, 14.35, 14.55, 14.45, 14.7, 14.6, 14.7, 14.9\}$







Εφαρμογή γραμμικού φίλτρου στη χρονολογική σειρά

$$\begin{aligned} \boldsymbol{a} &= [a_{-s}, \dots, a_s]^T, \quad \boldsymbol{a}^T \boldsymbol{a} = 1, \ a_u \geq 0 \\ \\ Y_t^* &= \sum_{u=-s}^s a_u Y_{t+u} \ \ \boldsymbol{=} \\ \\ &= \boldsymbol{\sim}_{-s} Y_{t-s} + \dots + \boldsymbol{\sim}_{s} Y_{t+s} . \end{aligned}$$

Απλός Κινητός Μέσος (Simple Moving Average)

$$a_u = \frac{1}{2s+1}, \quad u = -s, \dots, s$$



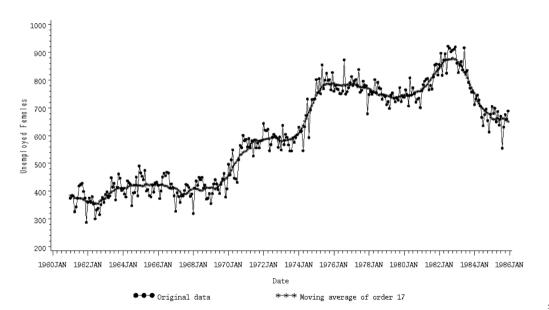
Απλός κινητός μέσος τάξης 2s
 2 = 2 · 1

έσος τάξης
$$2s$$
 $\mathbf{Q}=\mathbf{Q}\cdot\mathbf{1}$
$$\mathbf{a}_{\mathbf{u}}=\frac{1}{2s},\quad \mathbf{u}=-s+1,\ldots,s-1,\quad \mathbf{a}_{-s}=\mathbf{a}_{s}=\frac{1}{4s}$$
 $\mathbf{q}=\begin{bmatrix}\frac{1}{4}&\frac{1}{2}&\frac{1}{4}\end{bmatrix}$

Ποιά είναι τα διανύσματα συντελεστών για τα γραμμικά φίλτρα που αντιστοιχούν στους κινητούς μέσους με τάξεις 4 και 5; A = 9.2 $A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 1 \end{bmatrix}$

$$4 = 9.2 \qquad d = \left[\frac{1}{8}, \frac{1}{4}, \frac{1}{4}, \frac{1}{8}\right]$$

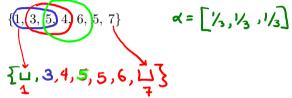
$$5 = 9.2 + L \qquad d = \left[\frac{1}{5}, \frac{1}{5}, \frac{1}{5}, \frac{1}{5}, \frac{1}{5}, \frac{1}{5}\right]$$



Απλός Κινητός Μέσος (Simple Moving Average)

Παράδειγμα

Εφαρμόστε το φίλτρο για τον απλό κινητό μέσο 3ης τάξεως στην παρακάτω χρονολογική σειρά



Απλός Κινητός Μέσος (Simple Moving Average)