Análise de Séries Temporais Média, autocorrelação e estacionaridade

José Augusto Fiorucci

Section 1

Distribuição de probabilidade e alguns processos estocásticos

Distribuição de probabilidade em séries temporais

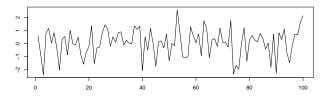
- Seja $\{X_t, t=1,2,\ldots,n\}$ uma sequência de v.a.'s definidas no espaço amostral Ω .
- Segue da teoria de probabilidades que

$$P(X_1 = x_1, \dots, X_n = x_n) = P(X_1 = x_1)P(X_2 = x_2|X_1 = x_1)\dots P(X_n = x_n|X_1 = x_1, \dots, X_{n-1} = x_{n-1})$$

- Neste contexto nos referimos a P(.) como a função de probabilidade se o processo é discreto, bem como a função densidade de probabilidade se o processo é contínuo.
- Notação simplificada
 - Variável aleatória: x_t
 - Processo: $\{x_t\}$
 - Distribuição de probabilidade: $p(x_i) = P(X_i = x_i)$
 - Distribuição condicional: $p_j(x_i) = P(X_i = x_i | X_1 = x_1, \dots, X_j = x_j)$
 - Distribuição conjunta: $p(x_1, ..., x_n) = \prod_{i=1}^n p_{i-1}(x_i)$

Ruído Branco

• Um processo $\{x_t\}$ é chamado de *ruído branco* se as variáveis são i.i.d. com distribuição Normal $(0, \sigma^2)$.



 Observe que neste tipo de processo a média e variância permacem constantes

$$\mu_t = E[x_t] = 0$$

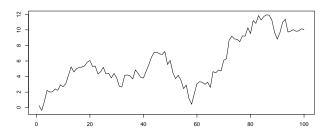
$$\sigma_t^2 = V[x_t] = \sigma^2$$

Passeio Aleatório

• Um processo $\{x_t\}$ é chamado de passeio aleatório se

$$x_t = x_{t-1} + \varepsilon_t$$

em que $\{\varepsilon_t\}$ é um ruido branco.



Passeio Aleatório - densidade conjunta

- Admitindo x₀ conhecido, note que
 - $x_1 = x_0 + \varepsilon_1$, logo $x_1 \sim N(x_0, \sigma^2)$
 - $x_2 = x_1 + \varepsilon_2$, logo $x_2 | x_1 \sim N(x_1, \sigma^2)$
 - •
 - $x_n = x_{n-1} + \varepsilon_n$, logo $x_n | x_{n-1} \sim N(x_{n-1}, \sigma^2)$
- A função densidade de probabilidade conjunta é dada por

$$p(x_1, ..., x_n) = \prod_{t=1}^{n} p_{t-1}(x_t)$$

$$= \prod_{t=1}^{n} \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} \exp\left[-\frac{(x_t - x_{t-1})^2}{2\sigma^2}\right]$$

Passeio Aleatório - média e variância

Admitindo x₀ conhecido, note que

$$\begin{aligned} x_t &= x_{t-1} + \varepsilon_t \\ &= x_{t-2} + \varepsilon_{t-1} + \varepsilon_t \\ &= x_{t-3} + \varepsilon_{t-2} + \varepsilon_{t-1} + \varepsilon_t \\ &\vdots \\ &= x_0 + \sum_{i=1}^t \varepsilon_i \end{aligned}$$

- Logo
 - $\bullet \ \mu_t = E[x_t] = x_0$
 - $\sigma_t = Var[x_t] = Var[x_0 + \sum_{i=1}^t \varepsilon_t] = \sum_{i=1}^t Var[\varepsilon_i] = t \sigma^2$
- Obs: note que $Var[x_t] \to \infty$ se $t \to \infty$.

Função de Autocorrelação

A Função de Autocovariâncias é definida como

$$\gamma(s,t) = cov(x_s, x_t) = E[(x_s - \mu_s)(x_t - \mu_t)]$$

- Variância: $Var[x_t] = \gamma(t, t)$
- A Função de Autocorrelação é definida como

$$\rho(s,t) = cor(x_s, x_t) = \frac{\gamma(s,t)}{\sqrt{\gamma(s,s)}} \sqrt{\gamma(t,t)} = \frac{\gamma(s,t)}{\sigma_s \sigma_t}$$

Obs 1:
$$\rho(s, t) = \rho(t, s)$$

Obs 2:
$$-1 \le \rho(s, t) \le 1$$

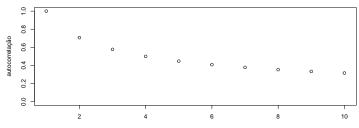
Obs 3: $\rho(s,t)$ mede a relação linear entre dois pontos da série.

Passeio Aleatório - autocovariância e autocorrelação

• Para o processo de passeio aleatório, segue que

$$\begin{split} \gamma(s,t) &= cov \left(x_0 + \sum_{i=1}^s \varepsilon_i \; , \; x_0 + \sum_{j=1}^t \varepsilon_j \right) \; = \; \sum_{i=1}^s \sum_{j=1}^t cov(\varepsilon_i,\varepsilon_j) \\ &= cov(\varepsilon_1,\varepsilon_1) + cov(\varepsilon_2,\varepsilon_2) + \dots + cov(\varepsilon_{\min(s,t)} \; , \; \varepsilon_{\min(s,t)}) \\ &= \min(s,t) \, \sigma^2 \\ \rho(s,t) &= \frac{\gamma(s,t)}{\sqrt{\gamma(s,s)} \, \sqrt{\gamma(t,t)}} = \frac{\min(s,t)}{\sqrt{s} \, \sqrt{t}} \end{split}$$

Fixando s=1



Exercício 1:

 Para o processo conhecido como Passeio Aleatório com drift, definido como

$$x_t = \theta + x_{t-1} + \varepsilon_t$$

calcule a função de densidade conjunta, a média, a variância e a função de autocovariâncias.

Section 2

Estacionaridade

Processos Estacionários

- **Estacionaridade Forte:** dizemos que um processo é *estritamente estacionária* se a distribuição conjunta de $\{x_{t_1}, x_{t_2}, \dots, x_{t_k}\}$ é a mesma de $\{x_{t_1+h}, x_{t_2+h}, \dots, x_{t_k+h}\}$ para quaisquer indices t_1, t_2, \dots, t_k e qualquer defazagem $h = 0, 1, 2, \dots$
- Estacionaridade: dizemos que um processo com variância finita é fracamente estacionário se
 - a função média é constante, isto é, $\mu_t = E[x_t] = \mu, \ \forall \ t = 1, 2, \dots$
 - a função de autocovariâncias, $\gamma(s,t)$, depende de s e t apenas a partir da diferença |s-t|

Obs 1: se o processo é estacionário, então $Var[x_t]$ e $E[x_t^2]$ são constantes.

Obs 2: dizemos que um processo é estacionário de primeira ordem se $E[x_t]$ é constante, e dizemos que esse processo é estacionário de segunda orgem se $E[x_t]$ e $E[x_t^2]$ são constantes.

Exemplos

Ruído Branco

- $E[x_t] = 0$
- $\gamma(t,s) = cov(x_t, x_s) = \sigma^2 I_{(t,s)} = \sigma^2 I_{(t-s,0)}$, em que $I_{(t,s)} = 1$ se t = s e $I_{(t,s)} = 0$ se $t \neq s$.

Logo, ruído branco é um processo estacionário.

Passeio Aleatório

- $E[X_t] = x_0$
- Se t < s então $\gamma(t,s) = \min(t,s) \sigma^2 = t \sigma^2$

Logo, a função de autocovariância depende do tempo t e não da defasagem |t-s|, ou seja, o passeio aleatório é **não estacionário**. No entanto, ele é estacionário de primeira ordem.

Exemplos

Séries com tendência

Se
$$x_t = T_t + \varepsilon_t$$
, em que

- $T_t = a + bt$ (linear)
- $T_t = a_0 + a_1 t + a_2 t^2 + \cdots + a_k t^k$ (polinomial)
- $T_t = a_0 + a_1 \exp(a_2 t)$ (exponencial)
- $T_t = a_0 + a_1 \log(t)$ (logaritma)

em qualquer um desses casos, note que $E[x_t] = T_t$ é não constante. Séries com tendência são **não estacionárias**.

Obs: quando o critério (ii) pode ser verificado, então dizemos que a série é estacionária com tendência.

Exercícios 2:

- Mostre que o ruído branco é estritamente estacionário
- Mostre que se o processo é estacionário então $Var[x_t]$ e $E[x_t^2]$ são constantes
- Mostre que o processo $x_t = ax_{t-1} + \varepsilon_t$ é estacionário apenas se |a| < 1.
- **1** Mostre que o processo $x_t = b \varepsilon_{t-1} + \varepsilon_t$ é estacionário.
- **9** Seja $x_t = a + b t + \varepsilon_t$ um processo estocástico com tendência linear, mostre que a série $\{y_t\}$ formada pelas diferenças $y_t = x_t x_{t-1}$ é estacionária.