



Зачем мне  $\sin$  и  $\cos$ ?

?

- ①  $\sin \frac{kt}{m}, \cos \frac{kt}{m}$  - предикторы в модели
- ② преобразование Фурье - выдвигаются
- ③  $\sin, \cos$  для описания сезонности в модели состояние - наблюдение.

$y_1, y_2, y_3, \dots$

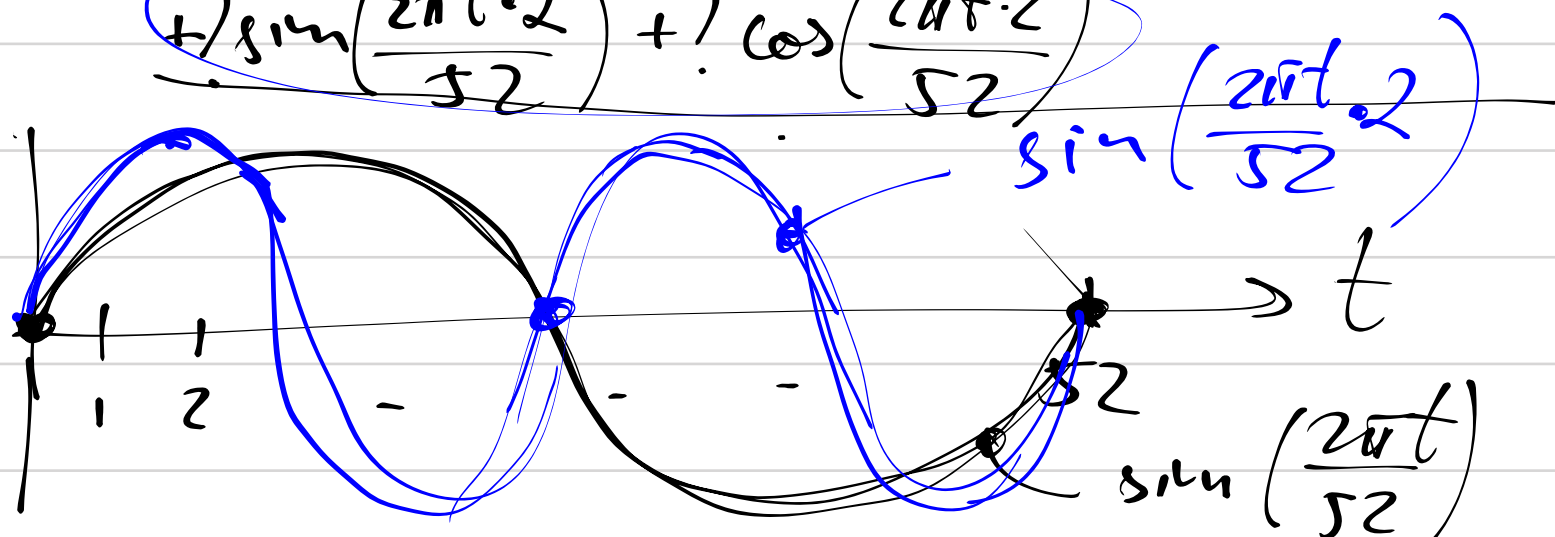
- регулярные данные (часовые)

1 сезон  $\left\{ \begin{array}{c} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \\ c_{52} \end{array} \right\}$   
 2 сезон  
 ...  
 ~ 52 сезона

54 сезон.  
 расточительно!

$$\begin{cases} y_t = c + \left[ \sin \cdot \cos \right]_{s_t} + z_t \\ z_t \sim ARMA(p, q) \end{cases}$$

$$s_t = \sin\left(\frac{2\pi t}{52}\right) + ? \cos\left(\frac{2\pi t}{52}\right) + ? \sin\left(\frac{2\pi t \cdot 2}{52}\right) + ? \cos\left(\frac{2\pi t \cdot 2}{52}\right)$$

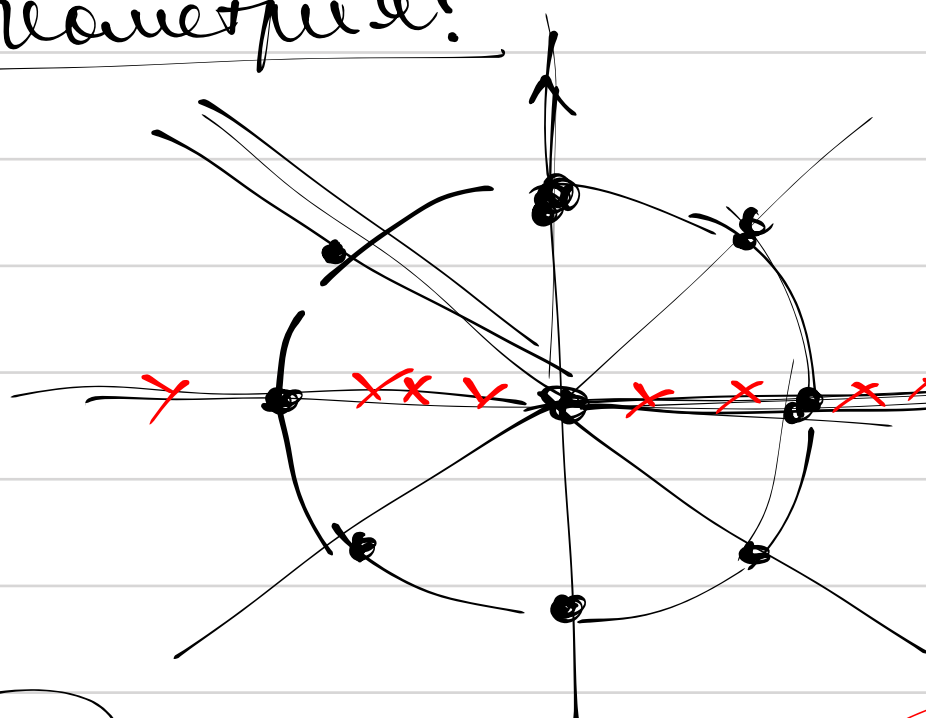


# Дискретное преобразование Фурье

$$x_0, x_1, \dots, x_{n-1} \quad (\in \mathbb{R})$$

$$(X_0, X_1, \dots, X_{n-1}) \quad (\in \mathbb{C})$$

вещная:



разбить  
на  $n$  частей

$(n=8)$

$$X_0$$

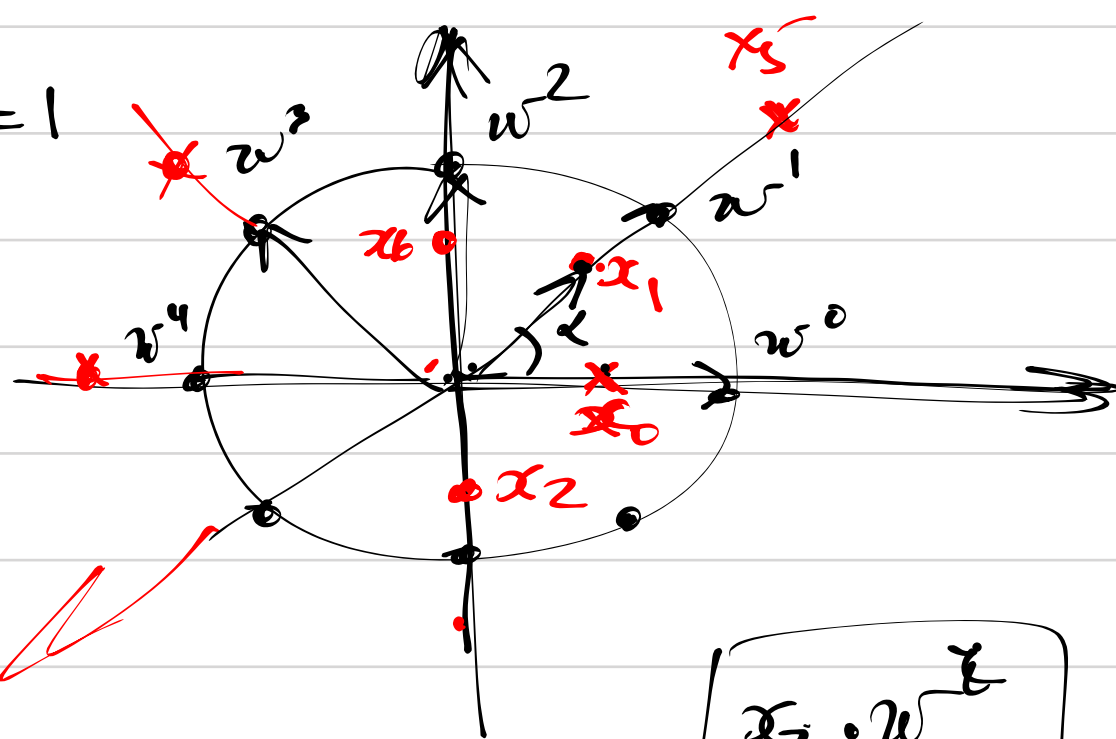
$$k=0.$$

$$X_0 = \frac{1}{N} \cdot \sum_{z=0}^{n-1} x_z$$

$$\in \mathbb{R}$$

$$X_1$$

$$k=1$$



$$x_z \cdot w^k$$

$$N=8$$

$$L = \frac{2\pi}{8}$$

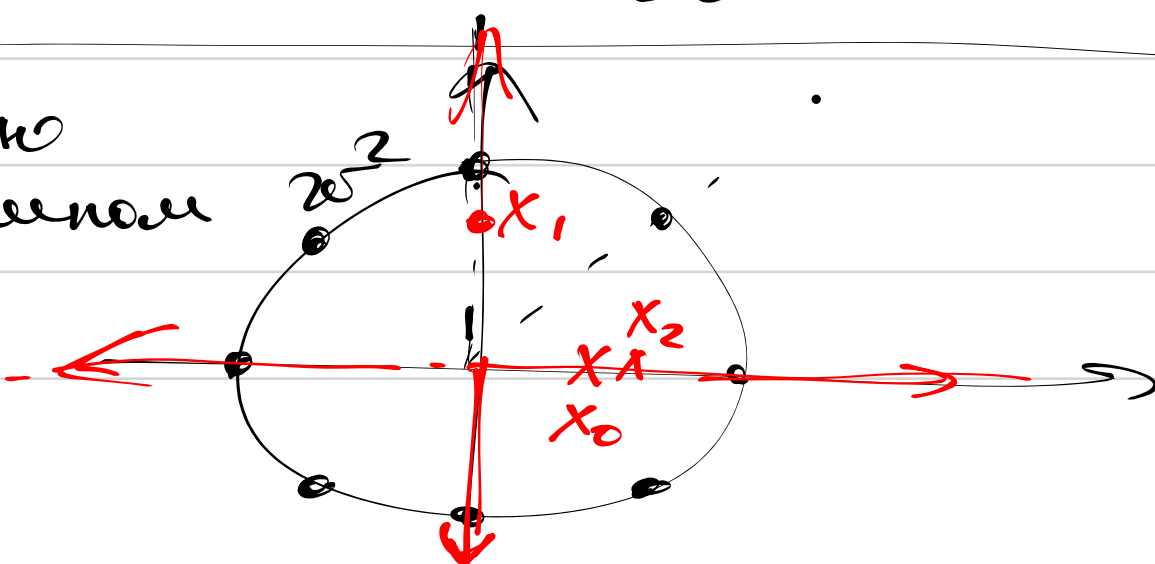
$$w = \exp(i \frac{2\pi}{8})$$

$$X_1 = \frac{1}{N} \cdot \sum_{z=0}^{n-1} x_z \cdot w^z \in \mathbb{C}$$

$$X_2$$

матрица  
с элементами

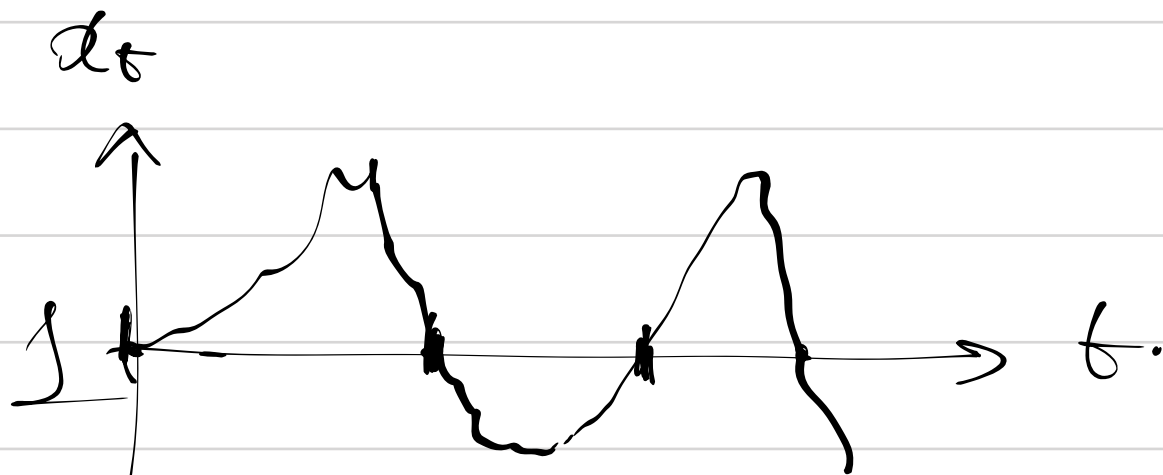
$$w^2 = \exp(i \frac{2\pi}{8} \cdot 2)$$



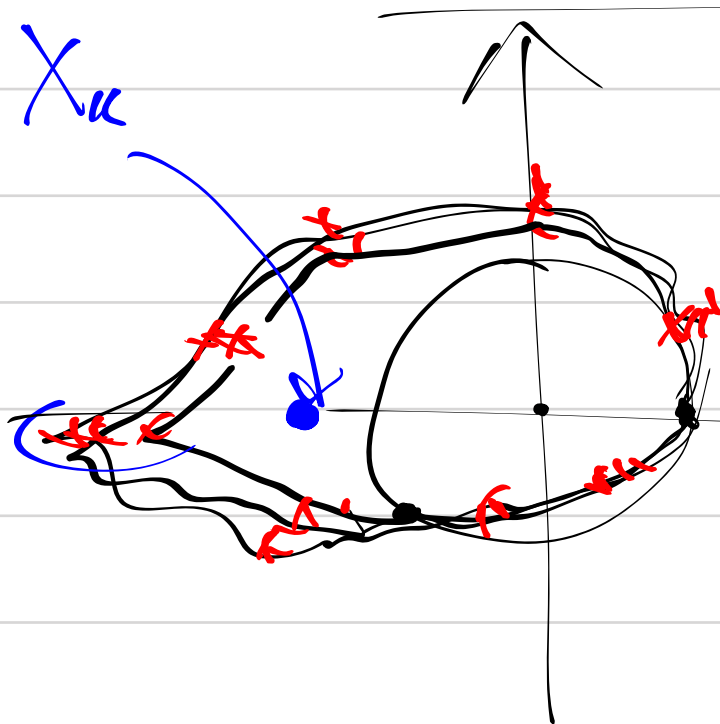
$$w = \exp\left(i \frac{2\pi}{n}\right)$$

$$X_k = \frac{1}{N} \sum_{z=1}^{n-1} x_z \cdot (w^k)^z$$

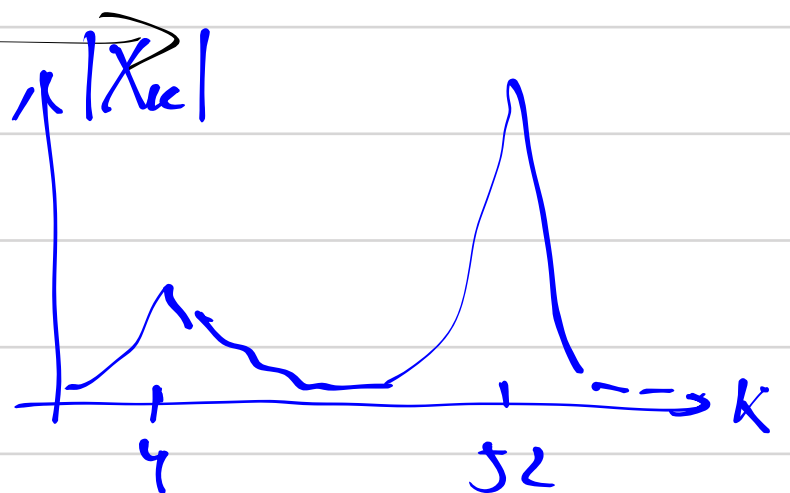
$$w = \cos\left(\frac{2\pi}{n}\right) + i \sin\left(\frac{2\pi}{n}\right)$$



будет такое  $k$ .  
 один период сигнала будет  
 сов-пасть одной квантовке  
 на от-св.



$$X_k \approx 0$$



$$\begin{array}{c}
 x_0 \dots x_{n-1} \\
 \uparrow \qquad \qquad \uparrow \\
 \boxed{x_0 \dots x_{n-1}}
 \end{array}$$

$$w^{ke} = \cos\left(\frac{2\pi}{n} k z\right) + i \cdot \sin\left(\frac{2\pi}{n} k z\right)$$

$$\boxed{X_k = \frac{1}{n} \sum_{z=0}^{n-1} x_z \cdot (w^k)^z}$$

$\left(\frac{1}{n}\right)$

$$X = F \cdot x$$

$$x = F^{-1} \cdot X$$

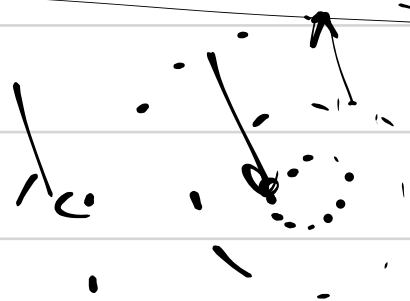
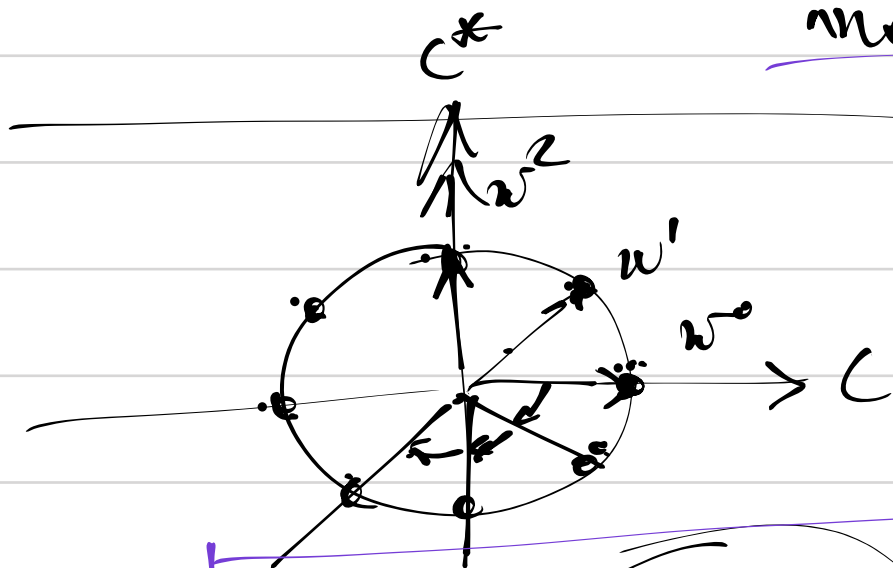
$$\boxed{X_k = \sum_{z=0}^{n-1} \underbrace{x_z}_{\text{Koeffizient}} \cdot \underbrace{\left(\frac{1}{w^k}\right)^z}_{\left(\frac{1}{n}\right)}}$$

folgende 6 passgen

$$\left[ \begin{array}{c} \sum \beta_k \sin\left(\frac{2\pi k t}{n}\right) + \sum \beta_k \cos\left(\frac{2\pi k t}{n}\right) \end{array} \right]$$

$$\sum \alpha_k \sin\left(\frac{2\pi k t}{n}\right) + \sum \beta_k \cos\left(\frac{2\pi k t}{n}\right) \quad \Downarrow$$

# UCM - unobserved component model

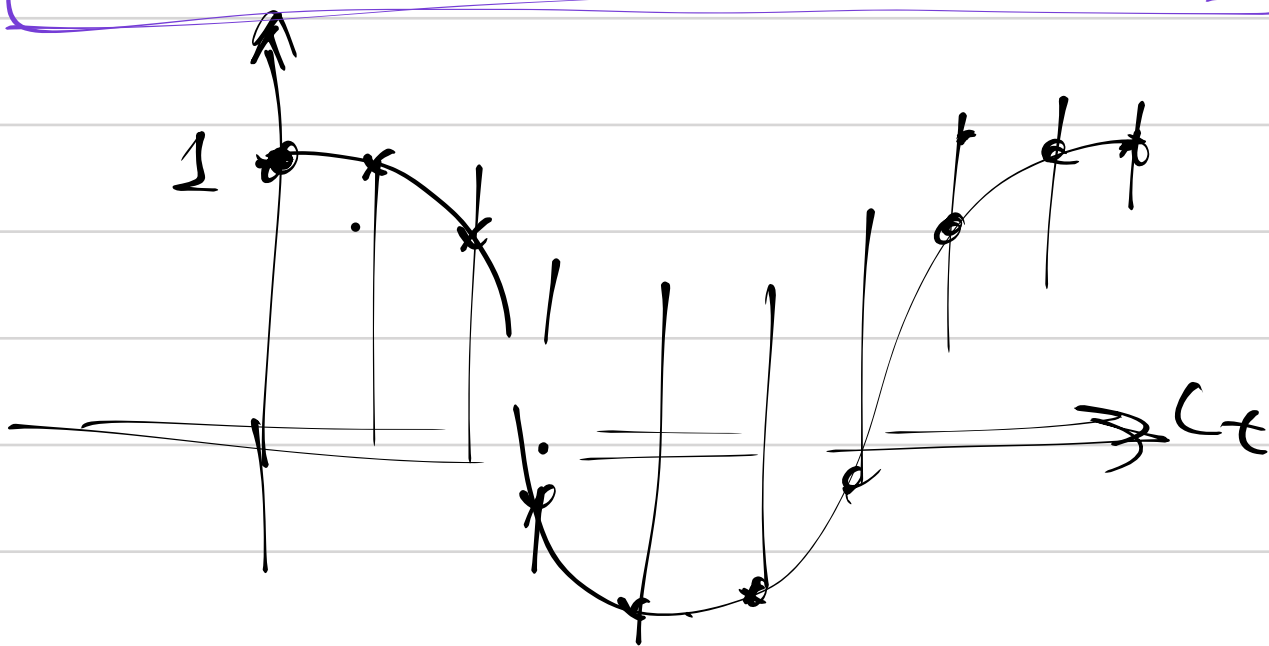


my model

$$\begin{pmatrix} C_t^{(1)} \\ C_t^{(2)} \\ C_t^{(3)} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \lambda_1 & \sin \lambda_1 \\ -\sin \lambda_1 & \cos \lambda_1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} C_{t-1}^{(1)} \\ C_{t-1}^{(2)} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} w_t \\ w_t^* \end{pmatrix}$$

$N(0; \sigma_w^2)$

$N(0; \sigma_{w^*}^2)$



transfer

ср. (бз при) (средняя по частоте)

ARMA(p,q)

$$y_t = \mu_t + \gamma_t + C_t + \beta \cdot x_t + \varepsilon_t$$

$$C_t = C_t^{(1)} + C_t^{(2)} + C_t^{(3)} + \dots + C_t^{(p)}$$

осн. с  
gov. and  
stats models

$$\lambda_1 = \frac{2\pi}{n} \quad \lambda_2 = \frac{2\pi}{n} \cdot 2 \quad \lambda_3 = \frac{2\pi}{n} \cdot 3 \quad \dots$$

$C_t^{(1)}$

