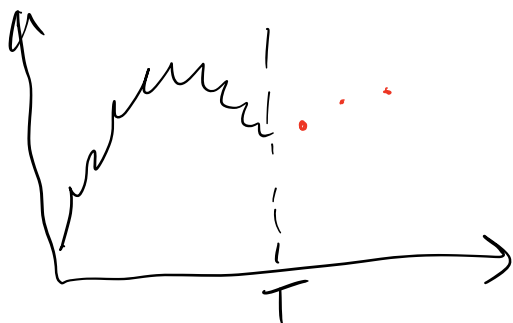


AR(p) - процесс

$$y_t = \beta_0 + \beta_1 y_{t-1} + \dots + \beta_p y_{t-p} + \varepsilon_t$$



$\varepsilon_t \sim WN$

$$E(\varepsilon_t) = 0$$

$$\text{Var}(\varepsilon_t) = \sigma_\varepsilon^2$$

$$\text{cov}(\varepsilon_t, \varepsilon_{t+s}) = 0 \quad \forall s \neq 0$$

AR(2)

$$y_{T+1} = \beta_0 + \beta_1 y_T + \beta_2 y_{T-1} + \varepsilon_{T+1}$$

$$E(y_{T+1} | I_T) = \hat{\beta}_0 + \hat{\beta}_1 y_T + \hat{\beta}_2 y_{T-1}$$

$$\text{Var}(y_{T+1} | I_T) = \sigma_\varepsilon^2$$

$$y_{T+2} = \beta_0 + \beta_1 y_{T+1} + \beta_2 y_T + \varepsilon_{T+2}$$

$$E(y_{T+2} | I_T) = \beta_0 + \beta_1 E(y_{T+1} | I_T) + \beta_2 y_T =$$

$$= \hat{\beta}_0 + \hat{\beta}_1 \hat{\beta}_0 + \hat{\beta}_1^2 y_T + \hat{\beta}_1 \hat{\beta}_2 y_{T-1} + \hat{\beta}_2 y_T =$$

$$\text{Var}(y_{T+2} | I_T) = \beta_1^2 \text{Var}(y_{T+1} | I_T) + \sigma_\varepsilon^2 =$$

$$= \beta_1^2 \sigma_\varepsilon^2 + \sigma_\varepsilon^2 = (1 + \beta_1^2) \sigma_\varepsilon^2$$

$$E(\hat{y}_{t+h} | I_T) \xrightarrow{h \rightarrow \infty} \hat{M}$$

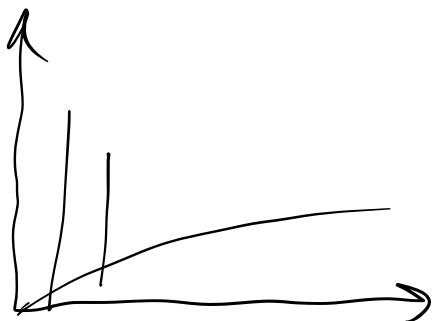
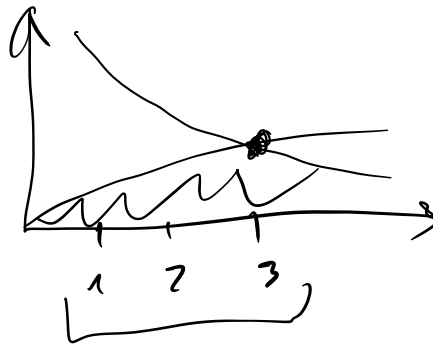
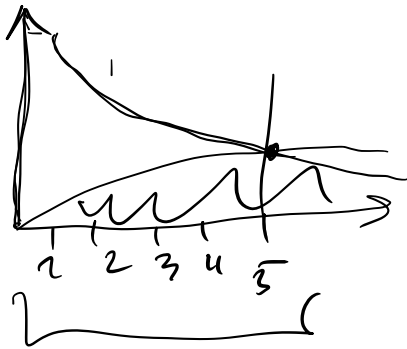
$$\mu = \beta_0 + \beta_1 \mu + \beta_2 M$$

$$\hat{\mu} = \frac{\hat{\beta}_0}{1 - \hat{\beta}_1 - \hat{\beta}_2}$$

$$ARMA(p, q)$$

$$P(L)y_t = Q(L)\varepsilon_t + c \quad \varepsilon_t \sim N(0, \sigma_\varepsilon^2)$$

$$y_t = 0.5 y_{t-1} + \varepsilon_t - 0.2 \varepsilon_{t-1}$$



ARMA(p, q)

1)
$$\underbrace{(1 - \beta_1 L - \dots - \beta_p L^p)}_{P(L)} y_t = c + \underbrace{(1 - \alpha_1 L - \dots - \alpha_q L^q)}_{Q(L)} \varepsilon_t$$

3 representations

2) AR-representation

$$\frac{P(L)}{Q(L)} = \underbrace{1 - \pi_1 L - \pi_2 L^2 - \dots}_{\pi(L)}$$

$$y_t = \frac{c}{1 - \alpha_1 - \dots - \alpha_q} + \pi_1 y_{t-1} + \dots + \varepsilon_t$$

2) MA-representation

$$\frac{Q(L)}{P(L)} = 1 + \psi_1 L + \dots = \psi(L)$$

$$y_t = \frac{c}{1 - \beta_1 - \dots - \beta_p} + \varepsilon_t + \psi_1 \varepsilon_{t-1} + \psi_2 \varepsilon_{t-2} \dots$$

Смешанный процесс

ARMA(p, q)

ARMA - y_t - c P(L) сменится ≠ 1

$$P(L) y_t = c + Q(L) \varepsilon_t$$

1) $P(L)$ и $Q(L)$ не имеют общих корней.

Плюс: 1) ∞ кол-во решений

2) Если и только если у AR-полинома

все корни $\neq 1 \Rightarrow \exists!$ стоеч. решение

3) Если и только если все корни ≥ 1

$\Rightarrow \exists!$ стоеч. решение

2) $P(L)$ и $Q(L)$ имеют общие корни:

Плюс:

1) ∞ кол-во решений

2) Если $c = 0$, сократим все полиномы и вернемся к случаю 1

3) Если $c \neq 0$ и среди общих корней есть $\lambda = 1$, то стоеч. решений нет

4) Если $c \neq 0$ и $\lambda_i \neq 1 \forall i$, то сократим и к случаю 1

1) $y_t = 2 + 0.5 y_{t-1} + \varepsilon_t$

$$(1 - 0.5L)y_t = 2 + \varepsilon_t$$

$$1 - 0.5\lambda = 0$$

$$\lambda = 2 > 1$$

$$y_t = \frac{2}{1 - 0.5} + \frac{\varepsilon_t}{1 - 0.5L}$$

$$y_t = 4 + \varepsilon_t + 0.5\varepsilon_{t-1} + 0.25\varepsilon_{t-2} + \dots$$

$$2) \quad y_t = 2 + 2y_{t-1} + \varepsilon_t$$

$$1 - 2\lambda = 0$$

$$\lambda = \frac{1}{2} < 1 \quad y_t = \frac{2}{1-2} + \frac{\varepsilon_t}{1-2L}$$

$$y_t = -2 - 0.5\varepsilon_{t+1} - 0.25\varepsilon_{t+2} + 0.5\varepsilon_{t+3} \dots$$

$$\frac{\varepsilon_t}{1-2L} = \frac{\varepsilon_t}{(-2L)(1-\frac{1}{2L})} = \varepsilon_t \cdot -\frac{1}{2}F \cdot \frac{1}{(1-\frac{1}{2}F)} =$$

=

$$3) \quad y_t \stackrel{c=0}{=} y_{t-1} + \varepsilon_t - 0.5\varepsilon_{t-1} - 0.5\varepsilon_{t-2}$$

$$(1-L)y_t = (1 - 0.5L - 0.5L^2)\varepsilon_t$$

$$1 - 0.5\lambda - 0.5\lambda^2$$

$$D = 0.25 + 2$$

$$\lambda_1 = \frac{-0.5 - 1.5}{-2} = 1$$

$$\lambda_2 = \frac{-0.5 + 1.5}{-2} = -\frac{1}{2}$$

$$\cancel{(1-L)}y_t = \cancel{(1-L)}(1 - 0.5L)\varepsilon_t$$

$$y_t = (1 - 0.5L)\varepsilon_t = \varepsilon_t - 0.5\varepsilon_{t-1}$$