

MEM-205 Περιγραφική Στατιστική
Τμήμα Μαθηματικών και Εφ. Μαθηματικών, Πανεπιστήμιο Κρήτης

Κώστας Σμαραγδάκης (kesmarag@pm.me)

26-04-2023

- ▶ Θέλουμε να προβλέψουμε μελλοντικές τιμές μιας χρονολογικής σειράς

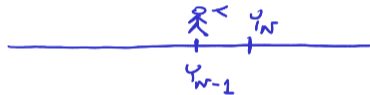
$$\{Y_1, Y_2, \dots, Y_N\} \rightarrow Y_{N+1} = \delta$$

- ▶ Θα μελετήσουμε τη γραμμική συσχέτιση μεταξύ των τυχαίων μεταβλητών Y_t

$$\hat{Y}_{N+1} = f(Y_1, Y_2, \dots, Y_N)$$

Σφάλμα $\epsilon_{N+1} = \hat{Y}_{N+1} - Y_{N+1}$

$$Y_{N+1} = f(Y_1, Y_2, \dots, Y_N) + \epsilon_{N+1}$$



- ▶ Αρχικά θεωρούμε το πιθανοθεωρητικό μοντέλο

$$Y_t = A + BY_{t-1} + \epsilon_t$$

$$f(Y_{t-1}) + \epsilon_t$$

$$\{Y_1, Y_2, \dots, Y_N\} \rightarrow \{(Y_1, Y_2), (Y_2, Y_3), \dots, (Y_{N-1}, Y_N)\}$$

Εφαρμόζουμε αντίστοιχη γραμμική παλινδρόμηση

$$\hat{Y}_t = a + bY_{t-1} \quad Y_t = \alpha + bY_{t-1} + \epsilon_t$$

$$\hat{Y}_m = a + bX_m$$

Συντελεστής γραμμικής συσχέτισης (Pearson)

$$r = \frac{SS_{xy}}{\sqrt{SS_{xx} SS_{yy}}}$$

$$ACF(1) = r = \frac{SS_{Y_t, Y_{t-1}}^y}{\sqrt{SS_{Y_t, Y_t} SS_{Y_{t-1}, Y_{t-1}}^x}} \in [-1, 1]$$

$$\{Y_1, Y_2, \dots, Y_N\} \rightarrow \{(Y_1, Y_{k+1}), \dots, (Y_{N-k}, Y_N)\}$$

- ▶ Ανάλογα για k μη αρνητικό ακέραιο θεωρούμε το μοντέλο

$$Y_t = A + BY_{t-k} + \epsilon_t, \quad k \geq 0$$



Συνάρτηση Αυτόσυσχέτισης (Auto-Correlation Function)

$$ACF(k) = \frac{SS_{Y_t, Y_{t-k}}}{\sqrt{SS_{Y_t, Y_t} SS_{Y_{t-k}, Y_{t-k}}}}, \quad k \geq 0$$

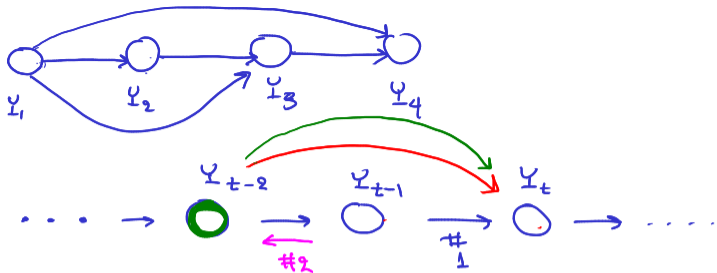
Γραμμικά Μοντέλα για Πρόβλεψη Μελλοντικών Τιμών

$$\{Y_1, Y_2, \dots, Y_N\} \rightarrow \{(Y_1, Y_2, \dots, Y_k, Y_{k+1}), (Y_2, Y_3, \dots, Y_{k+1}, Y_{k+2}), \dots, (Y_{N-k-1}, Y_{N-k}, \dots, Y_{N-1}, Y_N)\}$$

Αυτοπαλινδρομικό μοντέλο k τάξης (Auto-Regressive model of order k)

$$\text{AR}(k) : Y_t = A + \sum_{j=1}^k B^{(j)} Y_{t-j} + \epsilon_t, \quad k \geq 0$$

$$X = \begin{bmatrix} 1 & Y_1 & Y_2 & \dots & Y_k \\ 1 & Y_2 & Y_3 & \dots & Y_{k+1} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & Y_{N-k-1} & Y_{N-k} & \dots & Y_{N-1} \end{bmatrix} \quad y = \begin{bmatrix} Y_{k+1} \\ \vdots \\ Y_N \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} A \\ B^{(1)} \\ \vdots \\ B^{(k)} \end{bmatrix} = \underbrace{(X^T X)^{-1} X^T}_{(k+1) \times (k+1)} y \quad \begin{matrix} \downarrow \\ (k+1) \end{matrix}$$



ACF(2)

ACF(1) ← πληροφορία από τον Y_{t-1} και από τους προηγούμενους
 ↓

PACF(1) ← πληροφορία από το Y_{t-1}

#1:

$$Y_{t-1} \rightarrow Y_t$$

$$\{(Y_1, Y_2), \dots, (Y_{N-1}, Y_N)\}$$

$$\hat{Y}_t = \alpha_1 + b_1 Y_{t-1}$$

#2

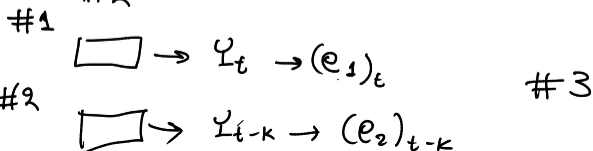
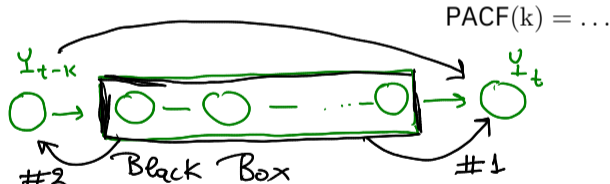
$$Y_{t-1} \rightarrow Y_{t-2}$$

$$\{(Y_2, Y_1), \dots, (Y_N, Y_{N-1})\}$$

$$\hat{Y}_{t-2} = \alpha_2 + b_2 Y_{t-1}$$

Συνάρτηση Μερικής Αυτόσυσχέτισης (Partial Auto-Correlation Function)

- Ποσοτικοποιεί την άμεση γραμμική επίδραση του Y_{t-k} στο Y_t



$$r = \frac{SS_{e_1, e_2}}{\sqrt{SS_{e_1} SS_{e_2}}} = \text{PACF}(k)$$

$$\{ (Y_1, Y_2, \dots, Y_{k-1}, Y_k), \dots, (Y_{N-k+1}, \dots, Y_N) \}$$

$$y_t = \alpha_1 + b_1^{(1)} y_{t-k+1} + \dots + b_1^{(k-1)} y_{t-1} + (e_1)_t$$

$$\{ (Y_2, Y_3, \dots, Y_k, Y_{k+1}), \dots, (Y_{N-k+1}, \dots, Y_{N-k}) \}$$

$$y_{t-k} = \alpha_2 + b_2^{(1)} y_{t-k+1} + \dots + b_2^{(k-1)} y_{t-1} + (e_2)_{t-k}$$

