

# Clase 4 Series de Tiempo

Felipe Elorrieta Lopez

Universidad de Santiago de Chile

April 17, 2025



# Conceptos Previos

- ▶ Tipos de Estacionalidad

# Conceptos Previos

- ▶ Tipos de Estacionalidad
- ▶ Método de Holt-Winters Multiplicativo

# Conceptos Previos

- ▶ Tipos de Estacionalidad
- ▶ Método de Holt-Winters Multiplicativo
- ▶ Método de Holt-Winters Aditivo

# Análisis de Componente Aleatoria

- ▶ En clases anteriores hemos estudiado cada uno de los componentes de la descomposición,

$$Y_t = N_t + T_t + S_t + \epsilon_t$$

# Análisis de Componente Aleatoria

- ▶ En clases anteriores hemos estudiado cada uno de los componentes de la descomposición,

$$Y_t = N_t + T_t + S_t + \epsilon_t$$

- ▶ Sin embargo, no hemos puesto énfasis en la componente aleatoria  $\epsilon_t$ .

# Análisis de Componente Aleatoria

- ▶ En clases anteriores hemos estudiado cada uno de los componentes de la descomposición,

$$Y_t = N_t + T_t + S_t + \epsilon_t$$

- ▶ Sin embargo, no hemos puesto énfasis en la componente aleatoria  $\epsilon_t$ .
- ▶ ¿Se adecua el método de selección a los datos?

# Análisis de Componente Aleatoria

- ▶ En clases anteriores hemos estudiado cada uno de los componentes de la descomposición,

$$Y_t = N_t + T_t + S_t + \epsilon_t$$

- ▶ Sin embargo, no hemos puesto énfasis en la componente aleatoria  $\epsilon_t$ .
- ▶ ¿Se adecua el método de selección a los datos?
- ▶ ¿Que esperamos de los errores de predicción del modelo?

# Análisis de Componente Aleatoria

- ▶ Cuando aplicamos un método de alisamiento o cualquier otro método de predicción de una serie temporal, lo que buscamos conseguir es que el comportamiento de la serie quede plenamente capturado mediante uno o más componentes (tendencia, estacionalidad, etc.).

# Análisis de Componente Aleatoria

- ▶ Cuando aplicamos un método de alisamiento o cualquier otro método de predicción de una serie temporal, lo que buscamos conseguir es que el comportamiento de la serie quede plenamente capturado mediante uno o más componentes (tendencia, estacionalidad, etc.).
- ▶ Si se consigue ese objetivo, entonces en los errores no quedan rastros perceptibles del comportamiento sistemático.

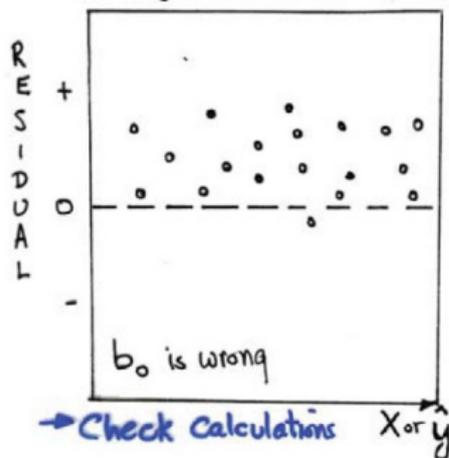
# Análisis de Componente Aleatoria

- ▶ Cuando aplicamos un método de alisamiento o cualquier otro método de predicción de una serie temporal, lo que buscamos conseguir es que el comportamiento de la serie quede plenamente capturado mediante uno o más componentes (tendencia, estacionalidad, etc.).
- ▶ Si se consigue ese objetivo, entonces en los errores no quedan rastros perceptibles del comportamiento sistemático.
- ▶ En otras palabras, esperamos que los errores tengan un comportamiento similar al de un ruido blanco, es decir, su media debe ser constante (igual a 0), su varianza debe ser constante ( $\sigma^2$ ) y los ruidos deben ser incorrelados.

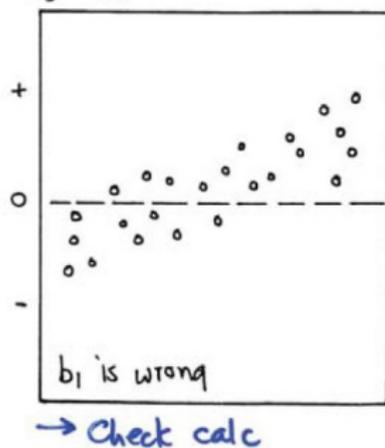
# Media Constante

- ▶ Problemas con la media

(a) High/Low Band



(b) Tilt



# Media Constante

- ▶ Para verificar que la media sea igual a 0, podemos hacer un Test-t, definido por:

# Media Constante

- ▶ Para verificar que la media sea igual a 0, podemos hacer un Test-t, definido por:
- ▶ Sea la hipótesis nula  $H_0 : \mu = \mu_0$  vs la hipótesis alternativa  $H_1 : \mu \neq \mu_0$ . El estadístico está definido por

$$t = \frac{\bar{\epsilon}_t - \mu_0}{S/\sqrt{n}}$$

donde  $\bar{\epsilon}_t$  es el promedio muestral y  $S$  la desviación estándar de la componente aleatoria  $\epsilon_t$ .

# Media Constante

- ▶ Para verificar que la media sea igual a 0, podemos hacer un Test-t, definido por:
- ▶ Sea la hipótesis nula  $H_0 : \mu = \mu_0$  vs la hipótesis alternativa  $H_1 : \mu \neq \mu_0$ . El estadístico está definido por

$$t = \frac{\bar{\epsilon}_t - \mu_0}{S/\sqrt{n}}$$

donde  $\bar{\epsilon}_t$  es el promedio muestral y  $S$  la desviación estándar de la componente aleatoria  $\epsilon_t$ .

- ▶ El estadístico  $t$  asintóticamente sigue una distribución  $N(0, 1)$ .

# Media Constante

- ▶ Para verificar que la media sea igual a 0, podemos hacer un Test-t, definido por:
- ▶ Sea la hipótesis nula  $H_0 : \mu = \mu_0$  vs la hipótesis alternativa  $H_1 : \mu \neq \mu_0$ . El estadístico está definido por

$$t = \frac{\bar{\epsilon}_t - \mu_0}{S/\sqrt{n}}$$

donde  $\bar{\epsilon}_t$  es el promedio muestral y  $S$  la desviación estándar de la componente aleatoria  $\epsilon_t$ .

- ▶ El estadístico  $t$  asintóticamente sigue una distribución  $N(0, 1)$ .
- ▶ La hipótesis se rechaza si,

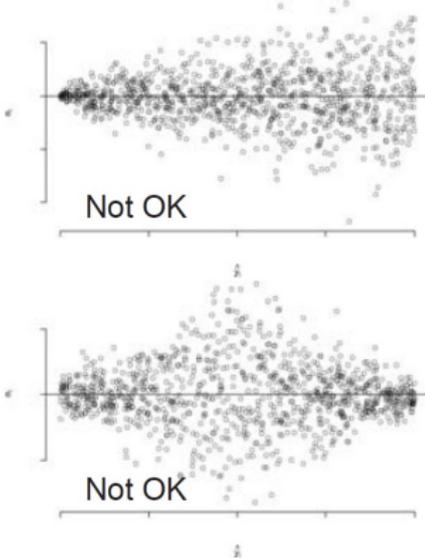
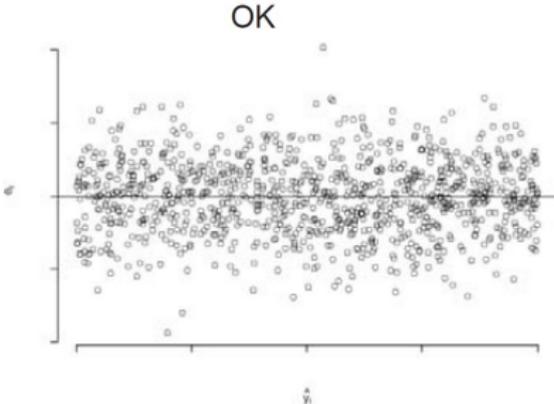
$$|t| > z_{1-\alpha/2}$$

en donde  $z_{1-\alpha/2}$  es el valor crítico tal que

$$\mathbb{P}(Z > z_{1-\alpha/2}) = 1 - \alpha/2$$

# Homocedasticidad

► Detección de Homocedasticidad.



# Homocedasticidad

- ▶ Para verificar el supuesto de homocedasticidad, podemos usar el Test de Breusch-Pagan. Asuma que la heterocedasticidad es una función lineal de las variables independientes,

$$\sigma_i^2 = \beta_0 + \beta_1 X_{i1} + \dots + \beta_k X_{ik}$$

# Homocedasticidad

- ▶ Para verificar el supuesto de homocedasticidad, podemos usar el Test de Breusch-Pagan. Asuma que la heterocedasticidad es una función lineal de las variables independientes,

$$\sigma_i^2 = \beta_0 + \beta_1 X_{i1} + \dots + \beta_k X_{ik}$$

- ▶ La hipótesis nula es  $H_0 : \beta_1 = \dots = \beta_k = 0$  vs la hipótesis alternativa  $H_1 : \exists i = 1, \dots, k : \beta_i \neq 0$ . Sean los residuos de un modelo lineal estimados por MCO  $\hat{u}_i$  tal que

$$\hat{u}_i^2 = \beta_0 + \beta_1 X_{i1} + \dots + \beta_k X_{ik} + v_i$$

# Homocedasticidad

- ▶ Para verificar el supuesto de homocedasticidad, podemos usar el Test de Breusch-Pagan. Asuma que la heterocedasticidad es una función lineal de las variables independientes,

$$\sigma_i^2 = \beta_0 + \beta_1 X_{i1} + \dots + \beta_k X_{ik}$$

- ▶ La hipótesis nula es  $H_0 : \beta_1 = \dots = \beta_k = 0$  vs la hipótesis alternativa  $H_1 : \exists i = 1, \dots, k : \beta_i \neq 0$ . Sean los residuos de un modelo lineal estimados por MCO  $\hat{u}_i$  tal que

$$\hat{u}_i^2 = \beta_0 + \beta_1 X_{i1} + \dots + \beta_k X_{ik} + v_i$$

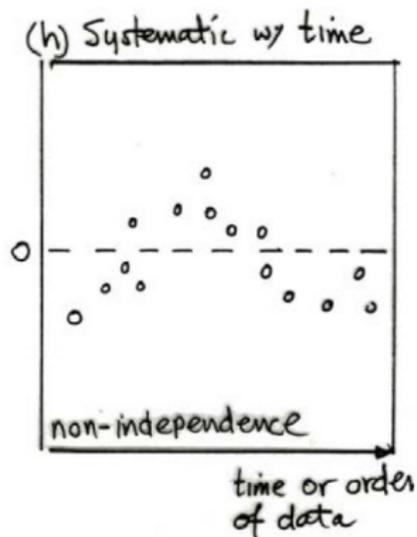
- ▶ El estadístico de Breusch-Pagan está definido por

$$BP = NR_{\hat{u}_i^2}^2 \sim \chi_k^2$$

donde  $R_{\hat{u}_i^2}^2$  es el coeficiente de determinación del modelo auxiliar

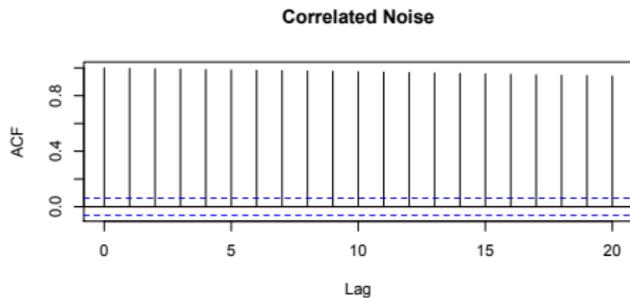
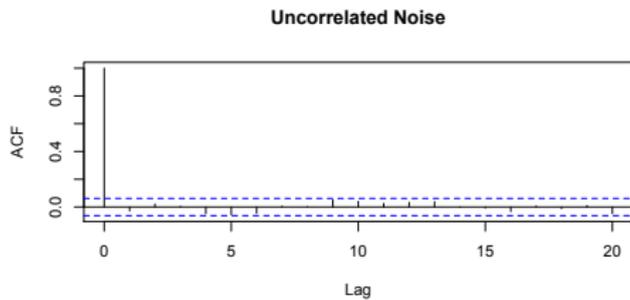
# Residuos No correlacionados

- Detección de Autocorrelación



# Residuos No correlacionados

## ► Detección de Autocorrelación



# Test de Box-Pierce

- ▶ Sea la Hipotesis

$$H_0 : \rho(1) = \rho(2) = \dots = \rho(L) = 0 \quad \text{vs}$$

$$H_1 : \exists i = 1, \dots, L : \rho(i) \neq 0$$

# Test de Box-Pierce

- ▶ Sea la Hipotesis

$$H_0 : \rho(1) = \rho(2) = \dots = \rho(L) = 0 \quad \text{vs}$$

$$H_1 : \exists i = 1, \dots, L : \rho(i) \neq 0$$

- ▶ el estadístico de Box-Pierce es el siguiente,

$$Q = \sum_{j=1}^L n \hat{\rho}^2(j)$$

donde  $\hat{\rho}(j)$  es la autocorrelación estimada para el j-ésimo lag.

# Test de Box-Pierce

- ▶ Sea la Hipotesis

$$H_0 : \rho(1) = \rho(2) = \dots = \rho(L) = 0 \quad \text{vs}$$

$$H_1 : \exists i = 1, \dots, L : \rho(i) \neq 0$$

- ▶ el estadístico de Box-Pierce es el siguiente,

$$Q = \sum_{j=1}^L n \hat{\rho}^2(j)$$

donde  $\hat{\rho}(j)$  es la autocorrelación estimada para el j-ésimo lag.

- ▶ bajo  $H_0$ ,  $Q \sim \chi_L^2$ .

# Test de Box-Ljung

- ▶ Ljung y Box (1978) sugieren modificar el estadístico Q para muestras pequeñas. De esta manera, el estadístico de Ljung-Box es el siguiente,

$$Q_y = n(n+2) \sum_{j=1}^L \frac{\hat{\rho}^2(j)}{n-j}$$

donde  $Q_y \sim \chi_L^2$

# Ejemplo

- ▶ Considere una serie de tiempo de largo  $n = 89$  con la siguiente Función de Autocorrelación empírica:

Lag	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
ACF	1.00	-0.05	-0.23	0.02	-0.13	0.01	0.12	-0.20	-0.00	0.05

## Ejemplo

- ▶ Considere una serie de tiempo de largo  $n = 89$  con la siguiente Función de Autocorrelación empírica:

Lag	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
ACF	1.00	-0.05	-0.23	0.02	-0.13	0.01	0.12	-0.20	-0.00	0.05

- ▶ Calcule el estadístico del Test de Box-Ljung para  $L = 1$  y  $L = 2$ . Tiene esta serie de tiempo una dependencia temporal significativa?.