

Ex Antag $\{X_t\}$ är en P-pr(1).

Beräkna wf, vf då $t=9$ och

kvf, krf då $s=4, t=9$

wf $m(t) = E(X_t) = \lambda t \Rightarrow m(9) = 1 \cdot 9 = \underline{\underline{9}}$

vf $v(t) = V(X_t) = \lambda t \Rightarrow v(9) = \underline{\underline{9}}$

kvf $r(s,t) = C\left(\sum_{k=1}^s z_k, \sum_{k=1}^t z_k\right) \stackrel{s < t}{=} \sum_{k=1}^s C(z_k, z_k) =$
 $= s\lambda$. Pss $r(s,t) \stackrel{s \geq t}{=} t\lambda \Rightarrow r(s,t) = \lambda \min(s,t)$
 $\Rightarrow r(4,9) = 1 \cdot \min(4,9) = \underline{\underline{4}}$

krf $\rho(s,t) = \frac{r(s,t)}{\sqrt{v(s)v(t)}} = \frac{\lambda \min(s,t)}{\sqrt{\lambda s \lambda t}} = \frac{\min(s,t)}{\sqrt{st}}$

$\rho(4,9) = \frac{\min(4,9)}{\sqrt{4 \cdot 9}} = \frac{4}{6} = \frac{2}{3}$

Antag $\{X_t\}$ P-pr. (1) och dessutom

$$\begin{cases} Y_t = X_t + 2X_{t-1}, & t \geq 2 \\ Z_t = t - 3X_t, & t \geq 2 \end{cases}$$

Beräkna korskvf (då $s=4, t=9$
 $_{Y,Z}$)

korskvf $r_{Y,Z}(s,t) = C(X_s + 2X_{s-1}, t - 3X_t)$

$$\begin{aligned} &= C(X_s, -3X_t) + C(2X_{s-1}, -3X_t) \\ &= -3r_x(s,t) - 6r_x(s-1,t) \\ &= -3\lambda \min(s,t) - 6\lambda \min(s-1,t) \\ &= \begin{cases} -3\lambda s - 6\lambda(s-1) & s < t \\ -3\lambda s - 6\lambda(s-1) & s = t \\ -3\lambda t - 6\lambda t & s = t+1 \\ -3\lambda t - 6\lambda t & s > t+1 \end{cases} \\ &= \begin{cases} -3\lambda(s+s-1) & s \leq t \\ -9\lambda t & s > t \end{cases} \\ &= \begin{cases} -3\lambda(2s-1) & s \leq t \\ -9\lambda t & s > t \end{cases} \end{aligned}$$

$$r_{Y,Z}(4,9) = -3 \cdot 1 \cdot (2 \cdot 4 - 1) = \underline{\underline{-21}}$$

Satz 1 speciellt Om $\{X_t\}, \{Y_t\}$ st. pr.

$$\text{och } Z_t = \sum_{k=1}^t a_k X_k, \quad W_t = \sum_{k=1}^t b_k Y_k$$

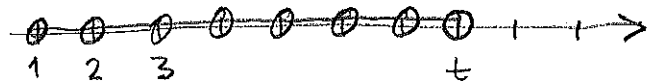
$$\begin{aligned} \text{s\aa } C(Z_s, W_t) &= \\ &= \sum_{j=1}^s \sum_{k=1}^t a_j b_k C(X_j, Y_k) \end{aligned}$$

Obs! P-pr. har ober. stationära ökningar

ökningarna är stationära

$$X_t = \sum_{k=1}^t Z_k$$

↑
ökningar

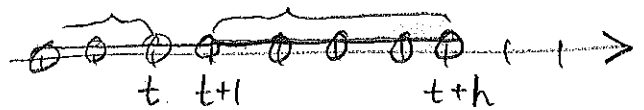


summan av ober. variabler
i dessa tidpunkter

ökningen $[t+1, t+h]$

$$X_{t+h} = \sum_{k=1}^{t+h} Z_k$$

$$= \underbrace{\sum_{k=1}^t Z_k}_{X_t} + \underbrace{\sum_{k=t+1}^{t+h} Z_k}_{\text{ökningen p\aa } [t+1, t+h]}$$



på sin väg bort till $t+h$
mellanlanda vid t och $t+1$

$$X_{t+h} - X_t = \sum_{k=t+1}^{t+h} Z_k \in \text{Po}(\lambda h)$$

ej ber. av t

dvs ökningen $X_{t+h} - X_t$ beror bara av intervall-längden h , ej av läget t . Därför kallas ökningarna stationära — de påverkas ej av tiden t .

Ökningarna är oberoende

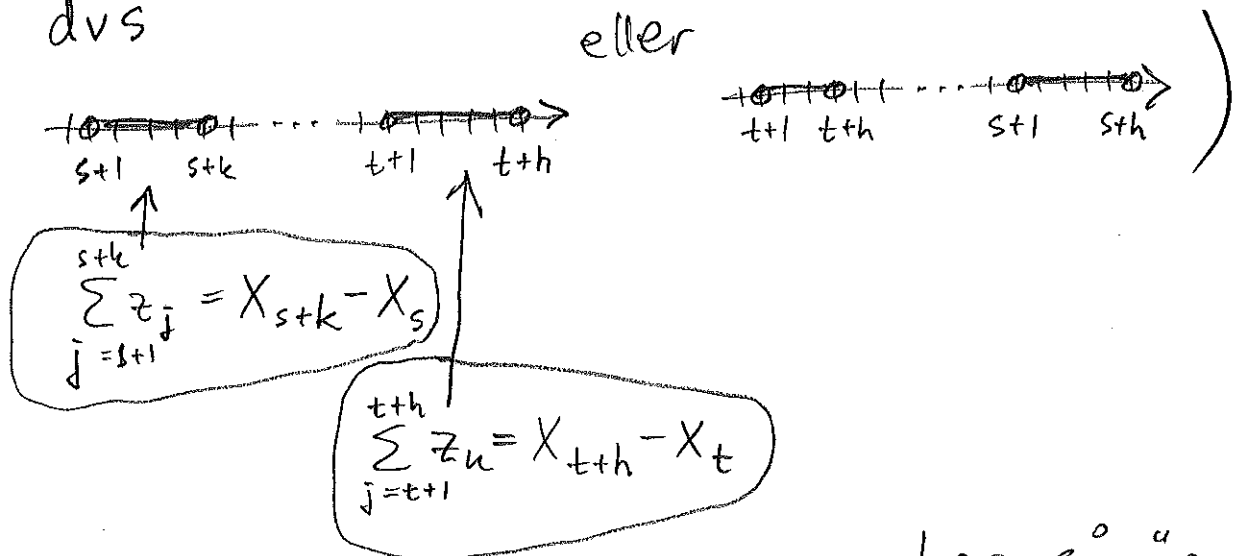
Låt $[s+1, s+k]$ och $[t+1, t+h]$

vara disjunkta intervall (dvs

$$k, h \geq 1 \quad \text{och} \quad \begin{cases} s+k \leq t \\ \text{eller} \\ t+h \leq s+1 \end{cases}$$

dvs

eller



och eftersom Z_1, Z_2, Z_3, \dots ober. så är

$$\sum_{j=s+1}^{s+k} Z_j = X_{s+k} - X_s \perp X_{t+h} - X_t = \sum_{j=t+1}^{t+h} Z_j$$

Läs Ex 1, 2, 3 s. 32-34

Man kan även visa för m kont.
med det lite svårare...

Ex 2

$$m(t+h) - m(t) = m(h) \quad \& \quad m \text{ deriverbar}$$

$$\frac{m(h)}{h} = \frac{m(t+h) - m(t)}{h}$$

(ej det samma
som att processen
deriverbar !!)

$$K = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{m(h)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{m(t+h) - m(t)}{h} = m'(t)$$

$$\Rightarrow m'(t) = K \text{ konstant m.p. } t$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow m(t) &= \int m'(t) dt = \int K dt = \\ &= Kt + C \end{aligned}$$

$$\text{Dessutom } m(0) = 0 \Rightarrow K \cdot 0 + C = 0 \Rightarrow C = 0$$

$$m(1) = K \cdot 1 = K.$$

Hur korrelation tar sig uttryck

Hur kan man se på observationerna att variablerna verkar korrelerade?

Låt $X \in N(0,1)$, $Y \in N(0,1)$.

Då talar $\rho = \rho(X,Y)$ om hur "lika X och Y vill vara".

ρ nära 1	X litet $\Leftrightarrow Y$ litet X stort $\Leftrightarrow Y$ stort
ρ kring 0	X, Y nästan oberoende
ρ nära -1	X litet $\Leftrightarrow Y$ stort X stort $\Leftrightarrow Y$ litet

Visa OH-korrelation mellan 2 variabler

I en stok. pr. innebär korrelationen (eg. auto-korrelationen) hur "lik tidigare värden processen vill vara i senare värden" dvs hur "lika X_{t-1} och X_t " t.ex.

Visa OH-korrel. i st. pr.