

Zaman Serileri Ekonometrisine Giriş

Box-Jenkins Yöntemi




Ekonometri 2 – Konu 26
Sürüm 2,0 (Ekim 2011)



UADMK Açık Lisans Bilgisi

İşbu belge, “Creative Commons Attribution-Non-Commercial ShareAlike 3.0 Unported” (CC BY-NC-SA 3.0) lisansı altında bir açık ders malzemesi olarak genel kullanıma sunulmuştur. Eserin ilk sahibinin belirtilmesi ve geçerli lisansın korunması koşulu ile özgürce kullanılabilir, çoğaltılabilir ve değiştirilebilir. Creative Commons örgütü ve “CC-BY-NC-SA” lisansı ile ilgili ayrıntılı bilgi “<http://creativecommons.org>” adresinde bulunmaktadır. Bu ekonometri ders notları setinin tamamına “<http://www.acikders.org.tr>” adresinden ulaşılabilir.

A. Talha Yalta
TOBB Ekonomi ve Teknoloji Üniversitesi
Ekim 2011 

Ders Planı

1 Box-Jenkins Yöntemi

Box-Jenkins Yöntemi

- Ekonometrik çözümlenmenin belki de en önemli amacı değişkenlerin gelecek değerlerini tahmin etmek, diğer bir deyişle “**yordama**” (forecasting) yapmaktır.
- Durağan zaman serilerini modellemenin yaygın yollarından biri ise “**özbağılansal tümleşik hareketli ortalama**” (autoregressive integrated moving average) ya da kısaca **ARIMA** yöntemidir.
- George Box ve Gwilym Jenkins tarafından geliştirilen bu yaklaşıma Box-Jenkins (BJ) yöntemi de denilmektedir.
- Box-Jenkins yönteminin temel vurgusu, zaman serilerini yalnızca kendi geçmiş değerleri ve olasılıksal hata terimi ile açıklamaktır.
- Herhangi bir iktisat kuramına dayanmayan ve “bırakın da veriler kendi adlarına konuşsun” mantığı ile oluşturulan bu modellere “**kuramsız**” (atheoric) modeller de denir.

Özbağlanımsal Süreç

- Tüm zaman serilerinin ardında bir veri oluşturan süreç yattığı varsayımımızı anımsayalım.
- Örnek olarak, bu süreç daha önce özilinti konusunda görmüş olduğumuz birinci derece “özbağlanımsal tasarım” (autoregressive scheme) AR(1) olabilir:

$$Y_t = \alpha_1 Y_{t-1} + u_t$$

- Bu tasarıma göre Y 'nin t dönemindeki değeri, bir önceki dönemdeki değer ve rastsal hata terimine bağlıdır.
- Genel olarak, p 'inci derece özbağlanımsal süreç, ya da kısaca AR(p) şöyle gösterilir:

$$Y_t = \alpha_1 Y_{t-1} + \alpha_2 Y_{t-2} + \dots + \alpha_p Y_{t-p} + u_t$$

- Modelde Y 'nin şimdiki ve gecikmeli değerlerinden başka değişken olmadığına dikkat ediniz. İşte “veriler kendi adlarına konuşsun” diyerek anlatılmak istenen budur.

Hareketli Ortalama Süreci

- Bir zaman serisini oluşturabilecek tek tasarım özbağılanımsal süreç değildir.
- Şimdi de Y 'nin şöyle modellenebileceğini düşünelim:

$$Y_t = \mu + u_t + \beta_1 u_{t-1}$$

- Burada Y 'nin şimdiki değeri sabit terim artı iki dönemlik hataların ağırlıklı toplamına eşittir.
- Bu tasarıma birinci derece “**hareketli ortalama**” (moving average) süreci denir ve MA(1) ile gösterilir.
- q 'ıncı derece hareketli ortalama süreci MA(q)'nun genel gösterimi ise şöyledir:

$$Y_t = \mu + u_t + \beta_1 u_{t-1} + \dots + \beta_q u_{t-q}$$

- Demek ki MA süreci sabit sayıda beyaz gürültü hatalarının zaman içinde hareket eden bir doğrusal birleşimidir.

Özbağlanımsal Hareketli Ortalama Süreci

- Bir zaman serisi hem özbağlanım hem hareketli ortalama özelliklerini de taşıyabilir.
- Bu tasarıma ise “özbağlanımsal hareketli ortalama” (autoregressive moving average), kısaca ARMA denir.
- Örnek olarak, hem Y 'nin hem de u 'nun bir önceki değerlerini içeren ARMA(1,1) süreci şu şekildedir:

$$Y_t = \theta + \alpha_1 Y_{t-1} + u_t + \beta_1 u_{t-1}$$

- Genel olarak ARMA(p,q) da şöyle gösterilir:

$$Y_t = \theta + \alpha_1 Y_{t-1} + \dots + \alpha_p Y_{t-p} + u_t + \beta_1 u_{t-1} + \dots + \beta_q u_{t-q}$$

- Yukarıdaki modelde p özbağlanım ve q hareketli ortalama olmak üzere toplam $p + q$ terim bulunmaktadır.

Özbağlanımsal Tümlleşik Hareketli Ortalama Süreci

- Yukarıda gösterdiğimiz $AR(p)$, $MA(q)$ ve $ARMA(p,q)$ tasarımları zaman serisinin durağan olduğu varsayımına dayanmaktadır.
- Çoğu iktisadi serinin ise durağan-dışı, diğer bir deyişle tümlleşik olduğunu biliyoruz.
- Birinci derece tümlleşik, ya da kısaca $I(1)$ olan bir serinin birinci farkının durağan $I(0)$ serisi olduğunu anımsayalım.
- Benzer şekilde $I(2)$ olan bir zaman serisi de iki kez farkı alındığında $I(0)$ olur.
- Genel olarak $I(d)$ olan bir zaman serisinin d kez farkı alındığında durağanlaştığını ve bu serinin daha sonra $ARMA(p,q)$ süreci ile modellenebileceğini düşünelim.
- İşte bu tasarıma da “özbağlanımsal tümlleşik hareketli ortalama” (autoregressive integrated moving average) süreci denir ve $ARIMA(p,d,q)$ ile gösterilir.

Box-Jenkins Yönteminin Adımları

- ARIMA(p,d,q) sürecinin AR(p), MA(q) ve ARMA(p,q) süreçlerini kapsayıcı olduğuna dikkat ediniz.
- Örnek olarak, bir ARMA(1,1) modeli ARIMA(1,0,1) şeklinde ve bir MA(2) modeli de ARIMA(0,0,2) şeklinde yazılabilir.
- Demek ki farklı zaman serilerini anlatmak için p , d ve q değerlerini bilmek yeterli olabilmektedir.
- Box-Jenkins yönteminin yararı bu noktadadır.
- BJ'nin hedefi, çeşitli zaman serilerini tanımlayan p , d , q değiştirgelerini bulmayı ve daha sonra bu serileri yordama amacıyla tahmin etmeyi kolaylaştırıcı bir yöntem sunmaktır.

Box-Jenkins Yönteminin Adımları

Box-Jenkins yöntemi şu dört adımdan oluşmaktadır:

- 1 **Özdeşleme:** Zaman serisine ait p , d , q değerleri bulunur.
- 2 **Tahmin:** Veriler belirlenen modele yakıştırılır.
- 3 **Tanısal denetim:** Verilerin modele yeterli derecede yakışıp yakışmadığı incelenir ve gerekli ise başa dönülerek yeni değiştirge değerleri seçilir. BJ yinelemeseli bir yöntemdir.
- 4 **Yordama:** Yeterli olduğuna karar verilen model, serinin örneklem dışı değerlerini kestirmek amacıyla kullanılır.

Özdeşleme

- BJ yönteminde özdeşlemeye ilk önce d değıştirgesinden başlanır ve serinin durağan olup olmadığına bakılır.
- Bu amaçla, daha önce göstermiş olduğumuz gibi iliticizit incelenir ya da biçimsel birim kök sınamaları yapılır.
- Seri eğer durağan değilse farkı alınır ve durağanlık tekrar sınanır.
- Yukarıdaki işlem, seri durağanlaşınca kadar yinelenir.

Özdeşleme

- Seri d kez farkı alınarak durağanlaştırıldıktan sonra sıra p ve q değerlerini bulmaya gelir.
- Bunun yolu ise seriye ait ilintiçiziti incelemektir.
- İlintiçizitte bulunan özilinti işlevi ya da kısaca Öİİ'yi daha önce durağanlığın sınanması bağlamında ele almıştık.
- İlintiçizitte yer alan ve BJ yönteminde önemli yeri olan bir ikinci unsur ise “kısmi özilinti işlevi” (partial autocorrelation function) ya da kısaca “KÖİİ” (PACF) olmaktadır.
- KÖİİ, ρ_{kk} diye gösterilir ve Öİİ'ye benzer şekilde birbirinden k gecikme uzaklıktaki gözlemler arasındaki ilintiyi ölçer.
- Öte yandan KÖİİ, Öİİ'den farklı olarak, k 'ye kadar olan ara gecikmeleri denetler ya da diğer deyişle sabit tutar.
- İlintiçizit, artan k değerlerine karşılık gelen KÖİİ'yi vererek özbağlanımsal bir süreçteki gecikme uzunluğu p 'yi bulmaya yardımcı olur.

Özdeşleme

- $AR(p)$, $MA(q)$ ve $ARMA(p,q)$ süreçlerinin kendilerine özgü aşağıdaki Öİİ ve KÖİİ örüntülerini verdikleri bilinmektedir:

Çizelge: Kuramsal Öİİ ve KÖİİ Örüntüleri

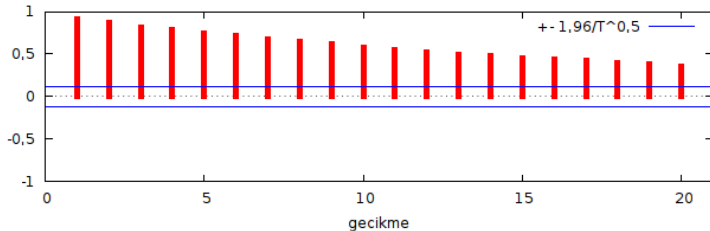
Model	Öİİ Örüntüsü	KÖİİ Örüntüsü
$AR(p)$	Üstel azalma, azalan sinüs dalgası ya da ikisi birden	p gecikmeye kadar sivrilik
$MA(q)$	q gecikmeye kadar sivrilik	Üstel azalma
$ARMA(p,q)$	Üstel azalma	Üstel azalma

- Yukarıdaki ana çizgilerden de yararlanılarak uygun p ve q değerleri seçilir.

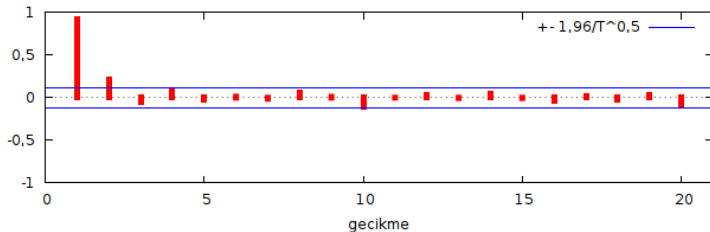
AR(2) Sürecine Ait Tipik Öli ve Köli

AR(2) SÜRECİNE AIT TİPİK ÖLİ VE KÖLİ

Özilinti İşlevi, Değişken: Z3



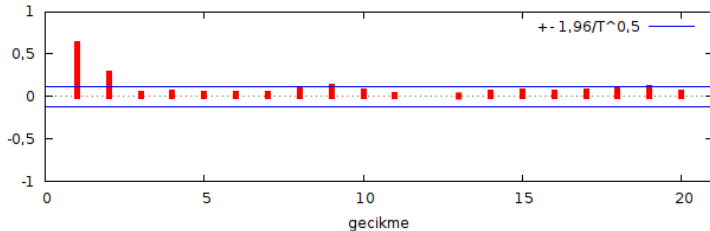
Kısmi Özilinti İşlevi, Değişken: Z3



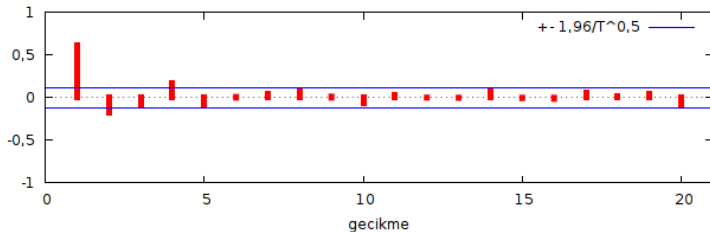
MA(2) Sürecine Ait Tipik Öli ve Köli

MA(2) SÜRECİNE AIT TİPİK ÖLİ VE KÖLİ

Özilinti İşlevi, Değişken: Z4



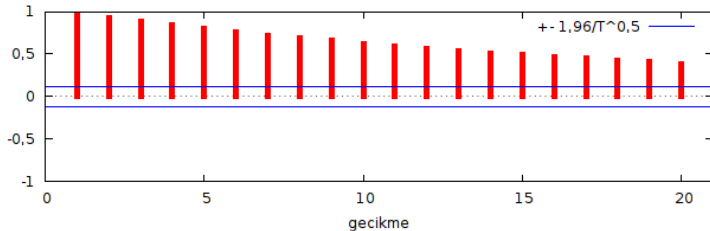
Kısmi Özilinti İşlevi, Değişken: Z4



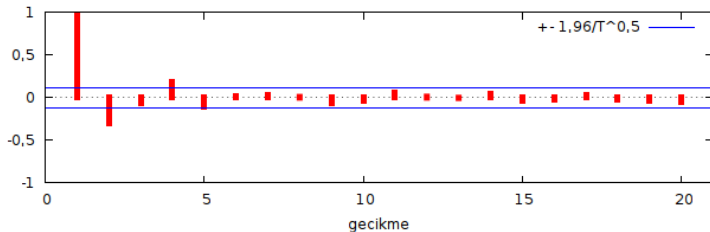
ARMA(2,2) Sürecine Ait Tipik Öli ve Köli

ARMA(2,2) SÜRECİNE AİT TİPİK ÖLİ VE KÖLİ

Özilinti İşlevi, Değişken: Z5



Kısmi Özilinti İşlevi, Değişken: Z5



Tahmin

- p , d ve q değerleri belirlendikten sonra, Box-Jenkins yöntemindeki ikinci aşama modelin tahmin edilmesidir.
- Bu işlem belli durumlarda SEK yöntemi ile yapılabilse de uygulamada genellikle ençok olabilirlik gibi daha ileri tahmin yöntemleri yeğlenmektedir.
- Gretl gibi ekonometri yazılımları tarafından kolayca yapılan bu hesaplamaların ayrıntılarına burada girmiyoruz.

Tanısal Denetim

- Belli bir ARIMA modeli tahmin edildikten sonraki adım verilerin modele ne derece yakıştığını incelemektir.
- Basit bir tanısal denetim aracı, kalıntılara ait Öİİ ve KÖİİ çizitlerine bakmak ve kalıntıların beyaz gürültü olup olmadığına karar vermektir.
- Bu noktada ayrıca daha önce tartıştığımız AIC, BIC, ve HQC gibi yakışmanın iyiliği ölçütleri de değerlendirilir.
- Tanısal denetimin önemi; farklı p , d , q 'lar kullanılarak birbirine yakın yakışmalar elde edilebileceğindedir.
- ARIMA modellemesinin yinelemeli bir süreç olduğu ve deneyimle kazanılan bir ustalık istediği unutulmamalıdır.

Yordama

- İyi bir yakışma gözleniyor ve başka bir model aramaya gerek olmadığı düşünülüyorsa, eldeki model son olarak yordama amacıyla kullanılabilir.
- Verilerin eğer başta farkı alındıysa, önce bu işlem tersine çevrilir. Diğer bir deyişle seriye “**tümlev**” (integral) alma işlemi uygulanır.
- Daha sonra verilerin eldeki geçmiş değerleri formülde yerine koyularak “**bir-adım-ileri yordama**” (one-step-ahead forecast) elde edilir.
- Bu işlemin tekrarlanması ile ikinci ve daha sonraki gelecek dönemlere ait “**çokdönemli yordama**” (multiperiod forecast) değerleri ve bunların ölçünlü hataları da bulunabilir.
- ARIMA yönteminin yaygın olmasının bir nedeni özellikle de kısa dönem yordamalarındaki yüksek başarımdır.

Önümüzdeki Dersin Konusu

Önümüzdeki ders

Yöneş özbağlanım (VAR) modeli