

Holtova adaptivní vyrovnávací metoda¹

Jistým zobrazením dvojitého exponenciálního vyrovnávání je tzv. **Holtova metoda**, ve které se uplatňují dvě vyrovnávací konstanty $0 < \alpha, \gamma < 1$

α pro vyrovnání úrovně L_t

γ pro vyrovnání směrnice T_t téže řady

$$(81) \quad L_t = \alpha \cdot y_t + (1 - \alpha)(L_{t-1} + T_{t-1})$$

Vyhlazení úrovně je tedy definováno jako konvexní kombinace poslední pozorované hodnoty v čase t a odhadu této hodnoty vzatého v předchozím čase $t-1$.

$$(82) \quad T_t = \gamma \cdot (L_t - L_{t-1}) + (1 - \gamma) \cdot T_{t-1}$$

Pro vyrovnání, resp. predikci zde platí předpisy:

$$(83) \quad \hat{y}_t = L_t$$

$$(84) \quad \hat{y}_{t+\tau}(t) = L_t + T_t \cdot \tau \quad \text{pro } \tau > 0$$

Jako volby počátečních hodnot se doporučují:

$$(85A) \quad L_0 = y_1$$

$$(85B) \quad T_0 = y_2 - y_1$$

Za pozornost stojí, že **Holtova metoda** byla nejprve navržena jako *ad hoc* postup na základě prosté logické úvahy. Teprve později bylo prokázáno, že **Brownovo dvojité exponenciální vyrovnávání** se zvolenou vyrovnávací konstantou α je speciálním případem **Holtovy metody**, jejíž vyrovnávací konstanty jsou pak

$$(86) \quad \alpha_H = \alpha_B(2 - \alpha_B) \quad , \quad \gamma_H = \frac{\alpha_B}{2 - \alpha_B}$$

Za pozornost stojí, že **Holtova metoda** byla nejprve navržena jako *ad hoc* postup na základě prosté logické úvahy. Teprve později bylo prokázáno, že **Brownovo dvojité exponenciální vyrovnávání** se zvolenou vyrovnávací konstantou α je speciálním případem **Holtovy metody**, jejíž vyrovnávací konstanty jsou pak

$$\alpha_B = 0,1 \quad , \quad \text{potom} \quad \alpha_H = 0,1 \cdot (2 - 0,1) = 0,19 \quad \gamma_H = \frac{0,1}{2 - 0,1} = \frac{0,1}{1,9} = 0,0527$$

$$\alpha_B = 0,2 \quad , \quad \text{pak} \quad \alpha_H = 0,2 \cdot (2 - 0,2) = 0,36 \quad \gamma_H = \frac{0,2}{2 - 0,2} = \frac{0,2}{1,8} = 0,111111$$

$$\alpha_B = 0,3 \quad , \quad \text{odtud} \quad \alpha_H = 0,3 \cdot (2 - 0,3) = 0,51 \quad \gamma_H = \frac{0,3}{2 - 0,3} = \frac{0,3}{1,7} = 0,17647$$

¹ Postup je popsán v textu: Holt, C.,C: Forecasting seasonal and trends by exponentially weighted moving averages . Res. mem. No 52. Carnegie Institute of Technology. Pittsburg 1957.

Holtova-Wintersova metoda

Jedná se o rozšíření **Holtovy metody** tak, aby vedle lokálně lineárního trendu byla adaptivně zohledněna také sezónnost. Proto **aditivní i multiplikační verze Holtovy-Wintersovy metody** používají dokonce tři vyrovnávací konstanty:

α pro vyrovnání úrovně procesu

γ pro vyrovnání směrnice procesu

δ pro vyrovnání sezónní složky dané řady se sezónou rovnou s

Aditivní verze Holtovy-Wintersovy metody

Rekurentní vzorce **aditivní verze Holtovy-Wintersovy metody** mají tvar

vyrovnání úrovně $L_t = \alpha(y_t - S_{t-s}) + (1 - \alpha)(L_{t-1} + T_{t-1})$

vyrovnání směrnice $T_t = \gamma(L_t - L_{t-1}) + (1 - \gamma)T_{t-1}$

vyrovnání sezónnosti $S_t = \delta(y_t - L_t) + (1 - \delta)S_{t-s}$

vyrovnání celkem $\hat{y}_t = L_t + S_t$

predikce $\hat{y}_{t+\tau}(t) = L_t + T_t \cdot \tau + S_{t+\tau-s}$ pro $\tau = 1, 2, \dots, s$

$\hat{y}_{t+\tau}(t) = L_t + T_t \cdot \tau + S_{t+\tau-2s}$ pro $\tau = s + 1, s + 2, \dots, 2s$

Podobně jako **Holtova metoda** byla i **Holtova-Wintersova metoda** nejprve navržena jako *ad hoc* postup pouze na základě intuitivních úvah. Např. eliminace sezónní složky dané řady v čase t se získá jako konvexní kombinace dvou položek, a to

(1) odhadu této sezónní složky aktuálně zkonstruované v čase t očištěním pozorované hodnoty y_t od úrovně trendové složky jako $y_t - L_t$ a

(2) odhadu této sezónní složky zkonstruované v čase $t - s$ tím způsobem, že se užije její nejaktuálnější odhad S_{t-s} z předchozí sezóny.

Podobně se přistupuje k očištění pozorované hodnoty y_t od sezónní složky $y_t - S_t$ jako a k předpovědím $\hat{y}_{t+\tau}(t)$, kdy je nutné rozlišit, o jakou sezónu se jedná (samozřejmě pro předpovědní sezóny velmi vzdálené od aktuálního času t do budoucnosti mohou být předpovědi již značně nespolehlivé).

Realizace rekurentních vzorců **Holtovy-Wintersovy metody** předpokládá volbu počátečních hodnot konstant $L_0, T_0, S_{-s+1}, S_{-s+2}, S_{-s+3}, S_0$ a volbu vyrovnávacích konstant α, γ, δ :

(1) Počáteční hodnoty vyrovnávacích konstant

Ize stanovit modelováním sezónnosti pomocí kvalitativních proměnných při multiplikativním určení sezónnosti (ale bez normalizace sezónních indexů)

$$y_t = \beta_0 + \beta_1 \cdot t + \alpha_2 x_{t2} + \alpha_3 x_{t3} + \dots + \alpha_s x_{ts} + \varepsilon_t$$

pomocí regrese s umělými (*dummy*) proměnnými x_2, x_3, \dots, x_s

$$L_0 = b_0 \quad T_0 = b_1 \quad S_{-s+1} = 0 \quad S_{-s+2} = a_2 \quad S_{-s+3} = a_3, \dots, S_0 = a_s$$

Počáteční hodnoty L_0, T_0 získáme přímo jako odhady regresních koeficientů úrovně a sklonu v běžné regresi lineárního trendu. Parametr směrnice je přímo roven T_0 , protože odstup mezi pozorováními je 1 (období).

(2) Při volbě vyrovnávacích konstant α, γ, δ se využívá:

a) pevná volba (v běžných postupech se doporučuje

$$\alpha = 0,4, \gamma = 0,1, \delta = 0,4$$

b) odhad α, γ, δ podobně jako pro exponenciální vyrovnávání

minimalizací kritéria SSE

Multiplikativní verze Holtovy-Wintersovy metody

Rekurentní vzorce **aditivní verze Holtovy-Wintersovy metody** mají tvar

vyrovnání úrovně: $L_t = \alpha(y_t / Sz_{t-s}) + (1 - \alpha)(L_{t-1} + T_{t-1})$

vyrovnání trendu: $T_t = \gamma(L_t - L_{t-1}) + (1 - \gamma)T_{t-1}$

vyrovnání sezónnosti: $Sz_t = \delta(y_t / L_t) + (1 - \delta)Sz_{t-s}$

vyrovnání celkem: $\bar{y}_t = L_t \cdot Sz_t$

predikce: $\bar{y}_{t+\tau}(t) = (L_t + T_t \cdot \tau) \cdot Sz_{t+\tau-s}$ pro $\tau = 1, 2, \dots, s$

$\bar{y}_{t+\tau}(t) = (L_t + T_t \cdot \tau) \cdot Sz_{t+\tau-2s}$ pro $\tau = s + 1, s + 2, \dots, 2s$

Z výše uvedených modifikací je zřejmé, že – v porovnání s aditivní verzí metody – se příslušné součty/rozdíly ve vztahu k sezónnosti nahradí příslušnými analogickými násobky/podíly.

Abychom mohli iniciovat rekurentní formule této verze metody, musíme i zde určit pravidlo pro určení jejich počátečních hodnot $L_0, T_0, Sz_{-s+1}, Sz_{-s+2}, \dots, Sz_0$:

Doporučuje se tato volba:

[s je počet pozorování/sezón za rok, m je počet let/každé sezóny časové řady]

\bar{y}_1 je průměr hodnot za první rok $\bar{y}_1 = \sum_{j=0}^{s-1} y_{1+j}$

\bar{y}_m je průměr hodnot za poslední m -tý rok $\bar{y}_m = \sum_{j=s \cdot (m-1)}^{s \cdot m - 1} y_{1+j}$

a) počáteční hodnota sklonu $T_0 = \frac{\bar{y}_m - \bar{y}_1}{(m-1) \cdot s}$, kde

$(m-1) \cdot s$ je počet období mezi oběma spočtenými průměry, takže T_0 vyjadřuje průměrnou změnu sklonu za 1 období (čtvrtletí, měsíc) během úseku pozorování.

b) počáteční hodnota úrovně $L_0 = \bar{y}_1 - \frac{s+1}{2} \cdot T_0$

$(s+1) / 2 \cdot T_0$ je průměrná (centrovaná na střed roku) změna úrovně za 1 období spočtená z celého úseku pozorování.

c) počáteční hodnota sezónnosti $Sz_{j-s} = \frac{1}{m} \sum_{i=0}^{m-1} \frac{y_{j+s \cdot i}}{\bar{y}_{i+1} - \left(\frac{s+1}{2} - j\right) \cdot T_0}$ $j = 1, 2, \dots, s$, kde

\tilde{y}_1 je průměr hodnot za první sezónu

$$\tilde{y}_1 = \sum_{i=0}^{m-1} y_{1+s.i}$$

\tilde{y}_s je průměr hodnot za poslední s-tou sezónu

$$\tilde{y}_m = \sum_{i=0}^{m-1} y_{s+s.i}$$

\tilde{y}_i je aritmetický průměr pozorování přes i -tou sezónu (délky s) a m je celkový počet těchto sezón.

Doporučení: Předpovědní interval pokrývající $(1-p) \cdot 100\%$ očekávaných hodnot se zkonstruuje následovně:

$$(y_{n+\tau}(n) - u_{1-p/2} \cdot d_\tau \cdot MAE ; y_{n+\tau}(n) + u_{1-p/2} \cdot d_\tau \cdot MAE), \text{ kde pro}$$

$$\theta = \max\{\alpha, \gamma, \delta\}, \nu = 1 - \theta$$

$$d_\tau = 1,25 \cdot \left(\frac{1 + \frac{\theta}{(1+\nu)^3} \cdot \left[(1 + 4\nu + 5\nu^2) + 2\theta(1 + 3\nu)\tau + 2\theta^2 \tau^2 \right]}{1 + \frac{\theta}{(1+\nu)^3} \cdot \left[(1 + 4\nu + 5\nu^2) + 2\theta(1 + 3\nu) + 2\theta^2 \right]} \right)^{1/2}$$

Výpočet MAE se liší dle toho, zda jde o aditivní nebo multiplikativní verzi metody:

Pro aditivní verzi:

$$MAE = \frac{1}{n-s} \sum_{t=s+1}^n |y_t - L_{t-1} - T_{t-1} - Sz_{t-s}|$$

Pro multiplikativní verzi:

$$MAE = \frac{1}{n-s} \sum_{t=s+1}^n \left| \frac{y_t}{Sz_{t-s}} - L_{t-1} - T_{t-1} \right|$$

Pro volbu trojice konstant α, γ, δ platí tatáž pravidla jako v případě aditivní verze této metody.

Literatura:

Abraham, B. a Ledolter, J. [1983]: Statistical Methods for Forecasting. Wiley. New York 1983.

Bowerman, B., L a O'Connell, R.T [1987]: Time Series Forecasting. Duxbury Press. Boston 1987.

Montgomery a Johnson [1976]: Forecasting and Time Series Analysis. McGraw-Hill. New York 1976.