

บทที่ 2

ตัวสถิติและผลงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง

ในการวิจัยครั้งนี้ได้เสนอวิธีการประมาณค่าพารามิเตอร์ 5 วิธี คือ วิธีกำลังสองน้อยที่สุด วิธีค่าสัมบูรณ์ต่ำสุด วิธีกำลังสองน้อยที่สุดแบบใช้การแปลงของเพรสและวินส์เทน วิธีการหาค่าพยากรณ์ร่วม และวิธีค่าสัมบูรณ์ต่ำสุดแบบใช้การแปลงของเพรสและวินส์เทน ซึ่งรายละเอียดแต่ละวิธีเป็นดังนี้

วิธีการ ประมาณค่าพารามิเตอร์

1. วิธีกำลังสองน้อยที่สุด

การประมาณสมการถดถอยด้วยวิธีกำลังสองน้อยที่สุดใช้หลักการประมาณค่าพารามิเตอร์ ที่ทำให้ผลรวมของความคลาดเคลื่อนกำลังสอง (Sum Squares Error (SSB)) มีค่าน้อยที่สุด จากรูปแบบความถดถอยเชิงเส้นอย่างง่าย

$$y_t = \beta_0 + \beta_1 x_t + \varepsilon_t \quad ; t=1,2,\dots,n \quad (1.1)$$

หรือ เมื่อเขียนสมการให้อยู่ในรูปเมตริกซ์

$$\underline{y} = \underline{X} \underline{\beta} + \underline{\varepsilon} \quad (1.2)$$

โดยที่ \underline{y} เป็นเวกเตอร์ของตัวแปรตามขนาด $n \times 1$

\underline{X} เป็นเมตริกซ์ของตัวแปรอิสระขนาด $n \times 2$

$\underline{\beta}$ เป็นเวกเตอร์ของพารามิเตอร์ที่ไม่ทราบค่าขนาด 2×1

$\underline{\varepsilon}$ เป็นเวกเตอร์ของความคลาดเคลื่อนขนาด $n \times 1$

ให้ $\underline{\hat{\beta}}$ เป็นตัวประมาณค่าพารามิเตอร์ $\underline{\beta}$ เมื่อแทนที่ $\underline{\beta}$ ด้วย $\underline{\hat{\beta}}$ ในสมการ (1.2) จะ

ได้

$$\underline{y} = \underline{X} \underline{\hat{\beta}} + \underline{e}$$

ดังนั้น

$$\underline{e} = \underline{\hat{\varepsilon}} = \underline{y} - \underline{X} \underline{\hat{\beta}}$$

โดยที่ \underline{e} เป็นเวกเตอร์ค่าประมาณความคลาดเคลื่อนของ $\underline{\varepsilon}$ ขนาด $n \times 1$

พิจารณาผลบวกของความคลาดเคลื่อนกำลังสอง (Sum Squares Error (SSE)) :

$$\begin{aligned} \text{SSE} &= (\underline{e}'\underline{e}) \\ &= (\underline{y} - \underline{X}\hat{\underline{\beta}})'(\underline{y} - \underline{X}\hat{\underline{\beta}}) \\ &= \underline{y}'\underline{y} - \underline{y}'\underline{X}\hat{\underline{\beta}} - \hat{\underline{\beta}}'\underline{X}'\underline{y} + \hat{\underline{\beta}}'\underline{X}'\underline{X}\hat{\underline{\beta}} \\ &= \underline{y}'\underline{y} - 2\hat{\underline{\beta}}'\underline{X}'\underline{y} + \hat{\underline{\beta}}'\underline{X}'\underline{X}\hat{\underline{\beta}} \end{aligned}$$

การหาค่าน้อยที่สุดของผลบวกกำลังสองของความคลาดเคลื่อน ทำได้โดยการหาอนุพันธ์ (Differentiate) เทียบกับ β_i โดยที่ $i = 0, 1$ แล้วกำหนดให้เท่ากับ 0

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial \hat{\underline{\beta}}} (\underline{e}'\underline{e}) &= \frac{\partial}{\partial \hat{\underline{\beta}}} (\underline{y}'\underline{y} - 2\hat{\underline{\beta}}'\underline{X}'\underline{y} + \hat{\underline{\beta}}'\underline{X}'\underline{X}\hat{\underline{\beta}}) = 0 \\ &= -2\hat{\underline{\beta}}'\underline{X}'\underline{y} + \hat{\underline{\beta}}'\underline{X}'\underline{X}\hat{\underline{\beta}} = 0 \\ &\quad \underline{X}'\underline{X}\hat{\underline{\beta}} = \underline{X}'\underline{y} \end{aligned}$$

ดังนั้น
$$\hat{\underline{\beta}} = (\underline{X}'\underline{X})^{-1}\underline{X}'\underline{y}$$

สมการที่ใช้ในการพยากรณ์ค่า y_{n+m} ณ คาบเวลา $t = n+1, n+2, \dots, n+m$ เป็นดังนี้

$$\hat{y}_{n+m} = \hat{\beta}_0 + \hat{\beta}_1 x_{n+m} \quad ; m = 1, 2, \dots, 12$$

2. วิธีค่าสัมบูรณ์ต่ำสุด

การประมาณสมการถดถอยด้วยวิธีค่าสัมบูรณ์ต่ำสุดจะใช้เทคนิคโปรแกรมเชิงเส้น (Linear Programming Technique) ในการประมาณค่าพารามิเตอร์ที่ทำให้ค่าสัมบูรณ์ของความคลาดเคลื่อนมีค่าต่ำสุด จากรูปแบบความถดถอยเชิงเส้นอย่างง่าย

$$y_t = \beta_0 + \beta_1 x_t + \varepsilon_t \quad ; t=1, 2, \dots, n \quad (2.1)$$

ให้ $\tilde{\beta}$ เป็นตัวประมาณค่าพารามิเตอร์ β เมื่อแทนที่ β ด้วย $\tilde{\beta}$ ในสมการ (2.1) จะได้

$$y_t = \tilde{\beta}_0 + \tilde{\beta}_1 x_t + e_t \quad (2.2)$$

ดังนั้น

$$e_t = \hat{\varepsilon}_t = y_t - \tilde{\beta}_0 - \tilde{\beta}_1 x_t$$

โดยที่ e_t เป็นค่าประมาณความคลาดเคลื่อนของ ε_t

กำหนดให้

$$z = \sum_{t=1}^n |e_t|$$

ต้องการหาค่า $\tilde{\beta}_0$ และ $\tilde{\beta}_1$ ที่ทำให้ z มีค่าต่ำสุด :

$$\text{หาค่าต่ำสุดของ } z = \sum_{i=1}^n |e_i| \quad (2.3)$$

จาก (2.3) สามารถแปลงให้อยู่ในรูปโปรแกรมเชิงเส้นได้ดังนี้
เนื่องจาก e_i ไม่มีข้อจำกัดด้านเครื่องหมาย ดังนั้นกำหนดให้

$$e_i = e_i^+ - e_i^- \quad ; \quad e_i^+, e_i^- \geq 0$$

นิยาม

$$e_i^+ = \begin{cases} e_i, e_i \geq 0 \\ 0, e_i < 0 \end{cases}$$

$$e_i^- = \begin{cases} 0, e_i \geq 0 \\ -e_i, e_i < 0 \end{cases}$$

$$e_i^+ e_i^- = 0$$

เพราะฉะนั้นแสดงว่าอย่างน้อย 1 ตัวใน e_i^+ และ e_i^- เท่ากับ 0 เสมอ ดังนั้น

$$|e_i| = e_i^+ + e_i^-$$

ให้

$$p_i = e_i^+, \quad q_i = e_i^-$$

เนื่องจาก $\tilde{\beta}_0, \tilde{\beta}_1$ ไม่มีข้อจำกัดด้านเครื่องหมาย เขียนใหม่ได้ดังนี้

$$\tilde{\beta}_0 = \tilde{\beta}_0^+ - \tilde{\beta}_0^-$$

$$\tilde{\beta}_1 = \tilde{\beta}_1^+ - \tilde{\beta}_1^-$$

และ

$$\tilde{\beta}_0^+, \tilde{\beta}_0^-, \tilde{\beta}_1^+, \tilde{\beta}_1^- \geq 0$$

เพราะฉะนั้น ปัญหาโปรแกรมเชิงเส้นคือ

$$\text{หาค่าต่ำสุดของ } z = (p_1 + \dots + p_n + q_1 + \dots + q_n) + 0(\tilde{\beta}_0^+ - \tilde{\beta}_0^-) + 0(\tilde{\beta}_1^+ - \tilde{\beta}_1^-)$$

ภายใต้เงื่อนไข

$$(\tilde{\beta}_0^+ - \tilde{\beta}_0^-) + (\tilde{\beta}_1^+ - \tilde{\beta}_1^-)x_1 + p_1 - q_1 = y_1$$

$$(\tilde{\beta}_0^+ - \tilde{\beta}_0^-) + (\tilde{\beta}_1^+ - \tilde{\beta}_1^-)x_2 + p_2 - q_2 = y_2$$

:

:

$$(\tilde{\beta}_0^+ - \tilde{\beta}_0^-) + (\tilde{\beta}_1^+ - \tilde{\beta}_1^-)x_n + p_n - q_n = y_n$$

สมการที่ใช้ในการพยากรณ์ค่า y_{n+m} ณ คาบเวลา $t = n+1, n+2, \dots, n+m$ เป็นดังนี้

$$\hat{y}_{n+m} = \tilde{\beta}_0 + \tilde{\beta}_1 x_{n+m} \quad ; \quad m = 1, 2, \dots, 12$$

8. วิธีกำลังสองน้อยที่สุดแบบใช้การแปลงของเพรสและวินส์เทน

ในปี ค.ศ. 1954 เพรสและวินส์เทน เสนอวิธีการประมาณค่าพารามิเตอร์ เมื่อความคลาดเคลื่อนเกิดอัสทหสัมพันธ์ ซึ่งทำการประมาณค่าพารามิเตอร์โดยการแปลงข้อมูลทั้งหมด n ค่า ต่อมา ในปี ค.ศ. 1980 Park และ Mitchell พบว่าวิธีการแปลงของคอคแครนและออร์คัตซึ่งใช้ข้อมูลเพียง $n-1$ ทำให้ประสิทธิภาพในการประมาณค่าพารามิเตอร์ต่ำ ดังนั้นการประมาณค่าพารามิเตอร์โดยการแปลงข้อมูลทั้งหมด n ค่าของวิธีเพรสและวินส์เทนจึงมีความเหมาะสมกว่า ถ้าข้อมูลมีขนาดเล็กด้วยแล้ว การใช้วิธีการแปลงของเพรสและวินส์เทนจะมีประสิทธิภาพดีกว่าวิธีการแปลงของคอคแครนและออร์คัต ซึ่งวิธีการแปลงข้อมูลของเพรสและวินส์ จะใช้เทคนิคการถ่วง (lag)¹ ดังนี้

จากสมการถดถอย

$$y_t = \beta_0 + \beta_1 x_t + \varepsilon_t \quad ; t=1,2,\dots,n \quad (3.1)$$

ถ่วงสมการ (3.1) ไปหนึ่งคาบเวลา

$$y_{t-1} = \beta_0 + \beta_1 x_{t-1} + \varepsilon_{t-1} \quad (3.2)$$

คูณสมการ(3.2) ด้วย ρ

$$\rho y_{t-1} = \rho \beta_0 + \rho \beta_1 x_{t-1} + \rho \varepsilon_{t-1} \quad (3.3)$$

นำ (3.1) ลบ (3.3)

$$y_t - \rho y_{t-1} = \beta_0(1 - \rho) + \beta_1(x_t - \rho x_{t-1}) + (\varepsilon_t - \rho \varepsilon_{t-1}) \quad (3.4)$$

จากรูปแบบความสัมพันธ์ของความคลาดเคลื่อน ε_t คือ AR(1)

$$\varepsilon_t = \rho \varepsilon_{t-1} + v_t$$

โดยที่ $|\rho| < 1$ และ v_t คือความคลาดเคลื่อนสุ่ม ภายใต้ข้อสมมติว่าไม่มีสหสัมพันธ์กัน มีค่าเฉลี่ยเท่ากับ 0 และมีความแปรปรวนคงที่ จะได้ว่า

$$v_t = \varepsilon_t - \rho \varepsilon_{t-1}$$

แทนค่า v_t ใน (3.4) จะได้ว่า

$$y_t - \rho y_{t-1} = \beta_0(1 - \rho) + \beta_1(x_t - \rho x_{t-1}) + v_t \quad (3.5)$$

จากสมการ (3.4) จะเห็นว่าความคลาดเคลื่อน ε_t ซึ่งมีรูปแบบ AR(1) ได้แปลงมาอยู่ในรูปความคลาดเคลื่อน v_t ซึ่งได้ตัดปัญหาอัสทหสัมพันธ์บ้างแล้ว ดังนั้นเราสามารถที่จะนำข้อมูลมาใช้ในการวิเคราะห์ความถดถอยต่อไป

¹ คำว่าถ่วง (lag) หมายถึง การย้อนเวลาไปในอดีต

การแปลงข้อมูลของเทรตและวินต์เทนแบ่งเป็น 2 กรณี

กรณี 1 เมื่อ $t = 1$

$$\text{กำหนดให้ } \varepsilon_1 = \frac{v_1}{\sqrt{1-\rho^2}}$$

แทนค่า ε_1 ในสมการ (3.1) สมการการแปลงข้อมูลเป็นดังนี้

$$y_1\sqrt{1-\rho^2} = \beta_0\sqrt{1-\rho^2} + \beta_1x_1\sqrt{1-\rho^2} + v_1 \quad (3.6)$$

กรณี 2 เมื่อ $t = 2, 3, \dots, n$

สมการการแปลงข้อมูลเป็นดังนี้

$$y_t - \rho y_{t-1} = \beta_0(1-\rho) + \beta_1(x_t - \rho x_{t-1}) + v_t \quad (3.7)$$

จากสมการที่ (3.6) และ (3.7) เราสามารถเขียนสมการการแปลงข้อมูลให้อยู่ในรูปเมทริกซ์ได้ดังนี้

$$\underline{\underline{y}}^* = \underline{\underline{X}}^* \underline{\underline{\beta}} + \underline{\underline{v}}$$

โดยที่

$$\underline{\underline{y}}^* = \begin{bmatrix} y_1\sqrt{1-\rho^2} \\ y_2 - \rho y_1 \\ \vdots \\ \vdots \\ y_n - \rho y_{n-1} \end{bmatrix} \quad \underline{\underline{X}}^* = \begin{bmatrix} \sqrt{1-\rho^2} & x_1\sqrt{1-\rho^2} \\ (1-\rho) & x_2 - \rho x_1 \\ \vdots & \vdots \\ \vdots & \vdots \\ (1-\rho) & x_n - \rho x_{n-1} \end{bmatrix}$$

การประมาณค่า ρ ด้วย $\hat{\rho}$ ทำได้ดังนี้

$$\hat{\rho} = \frac{\sum_{t=2}^n e_t e_{t-1}}{\sum_{t=1}^n e_t^2}$$

เมื่อ

$$e_t = y_t - \hat{\beta}_0 - \hat{\beta}_1 x_t$$

$\hat{\beta}_0, \hat{\beta}_1$ คือ ค่าประมาณของ β_0, β_1 ที่ได้จากวิธีกำลังสองน้อยที่สุด

จากการแปลงข้อมูลโดยวิธีของเทรตและวินต์ เราจะมาประมาณค่าพารามิเตอร์ $\underline{\underline{\beta}}$ ด้วย

วิธีกำลังสองน้อยที่สุด โดยให้ $\underline{\underline{\hat{\beta}}}^*$ เป็นค่าประมาณของ $\underline{\underline{\beta}}$ ได้ดังนี้

$$\underline{\underline{\hat{\beta}}}^* = (\underline{\underline{X}}^* \underline{\underline{X}}^*)^{-1} \underline{\underline{X}}^* \underline{\underline{y}}^*$$

สมการที่ใช้ในการพยากรณ์ค่า y_{n+1} ณ คาบเวลา $t = n+1$ เป็นดังนี้

$$\begin{aligned} \hat{y}_{n+1} - \hat{\rho} y_n &= (1 - \hat{\beta}_0^*) + \hat{\beta}_1^* (x_{n+1} - \hat{\rho} x_n) \\ &= (1 - \hat{\beta}_0^*) + \hat{\beta}_1^* (x_{n+1} - \hat{\rho} x_n) + \hat{\rho} y_n \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 &= \hat{\beta}_0^* + \hat{\beta}_1^* x_{n+1} + \hat{\rho}(y_n - \hat{\beta}_0^* - \hat{\beta}_1^* x_n) \\
 &= \hat{\beta}_0^* + \hat{\beta}_1^* x_{n+1} + \hat{\rho} \hat{s}_n
 \end{aligned}$$

ค่าพยากรณ์ของ y_{n+2} ณ คาบเวลา $t = n+2$

$$\begin{aligned}
 \hat{y}_{n+2} - \hat{\rho} \hat{y}_{n+1} &= (1 - \hat{\beta}_0^*) + \hat{\beta}_1^* (x_{n+2} - \hat{\rho} x_{n+1}) \\
 &= (1 - \hat{\beta}_0^*) + \hat{\beta}_1^* (x_{n+2} - \hat{\rho} x_{n+1}) + \hat{\rho} \hat{y}_{n+1} \\
 &= \hat{\beta}_0^* + \hat{\beta}_1^* x_{n+2} + \hat{\rho} (\hat{y}_{n+1} - \hat{\beta}_0^* - \hat{\beta}_1^* x_{n+1})
 \end{aligned}$$

เมื่อ แทนค่า $\hat{y}_{n+1} = \hat{\beta}_0^* + \hat{\beta}_1^* x_{n+1} + \hat{\rho} \hat{s}_n$

$$\hat{y}_{n+2} = \hat{\beta}_0^* + \hat{\beta}_1^* x_{n+2} + \hat{\rho}^2 \hat{s}_n$$

ดังนั้นสมการที่ใช้ในการพยากรณ์ค่า y_{n+m} ณ คาบเวลา $t = n+m$ เป็นดังนี้

$$\hat{y}_{n+m} = \hat{\beta}_0^* + \hat{\beta}_1^* x_{n+m} + \hat{\rho}^m \hat{s}_n \quad m = 1, 2, \dots, n$$

โดยที่

$$\hat{s}_n = y_n - \hat{\beta}_0^* - \hat{\beta}_1^* x_n$$

4. วิธีการหาค่าพยากรณ์ร่วม

วิธีการหาค่าพยากรณ์ร่วม เป็นวิธีที่เกิดจากการรวมวิธีการพยากรณ์เข้าด้วยกัน โดยการให้น้ำหนักแก่วิธีการพยากรณ์

$$CF_t = \sum_{j=1}^m w_j \hat{y}_{jt}$$

โดยที่ w_j คือ ค่าเฉลี่ยถ่วงน้ำหนักของวิธีการพยากรณ์ที่ j

\hat{y}_{jt} คือ ค่าพยากรณ์ของวิธีการพยากรณ์ที่ j คาบเวลาที่ t

j คือ วิธีการพยากรณ์ที่ j ; $j = 1, 2, \dots, m$

t คือ คาบเวลา ; $t = 1, 2, \dots, n$

วิธีการให้น้ำหนักที่เท่ากัน

$$w_j = \frac{1}{m}$$

โดยที่ $\sum_{j=1}^m w_j = 1$

m คือ จำนวนวิธีพยากรณ์ที่นำมารวมกัน

วิธีที่ใช้ในการหาค่าพยากรณ์ร่วม คือ วิธีค่าสัมบูรณ์ค่าสุดและวิธีกำลังสองน้อยที่สุดแบบใช้การแปลงของเพรสและวินส์เทน

5. วิธีค่าสัมบูรณ์ค่าสุดแบบใช้การแปลงของเพรสและวินส์เทน

ในปี 1994 Deilman และ Rose ได้นำวิธีค่าสัมบูรณ์ค่าสุดมาใช้ร่วมกับการแปลงข้อมูลของเพรสและวินส์เทน ซึ่งการประมาณค่าด้วยวิธีการนี้เป็นดังนี้

การแปลงข้อมูลเพรสและวินส์เทน แบ่งเป็น 2 กรณี

กรณี 1 เมื่อ $t = 1$

$$\text{กำหนดให้ } \varepsilon_1 = \frac{v_1}{\sqrt{1-\rho^2}}$$

แทนค่า ε_1 ในสมการ (5.1) สมการการแปลงข้อมูลเป็นดังนี้

$$y_1\sqrt{1-\rho^2} = \beta_0\sqrt{1-\rho^2} + \beta_1x_1\sqrt{1-\rho^2} + v_1 \quad (5.1)$$

กรณี 2 เมื่อ $t = 2, 3, \dots, n$

สมการการแปลงข้อมูลเป็นดังนี้

$$y_t - \rho y_{t-1} = \beta_0(1-\rho) + \beta_1(x_t - \rho x_{t-1}) + v_t \quad (5.2)$$

เมื่อเขียนให้อยู่ในรูปสมการใหม่ได้ดังนี้

$$y_t^* = \beta_0 w_t^* + \beta_1 x_t^* + v_t \quad ; t=1, 2, \dots, n \quad (5.3)$$

ประมาณค่าพารามิเตอร์ β ด้วยวิธีค่าสัมบูรณ์ค่าสุด โดยให้ $\tilde{\beta}^*$ เป็นค่าประมาณของ β เพราะฉะนั้น ปัญหาโปรแกรมเชิงเส้นคือ

หาค่าค่าสุดของ $z = (p_1 + \dots + p_n + q_1 + \dots + q_n) + \alpha(\tilde{\beta}_0^* - \hat{\beta}_0^-) + \alpha(\tilde{\beta}_1^* - \hat{\beta}_1^-)$
ภายใต้เงื่อนไข

$$(\tilde{\beta}_0^{*+} - \tilde{\beta}_0^{*-})w_1^* + (\tilde{\beta}_1^{*+} - \tilde{\beta}_1^{*-})x_1^* + p_1 - q_1 = y_1^*$$

$$(\tilde{\beta}_0^{*+} - \tilde{\beta}_0^{*-})w_2^* + (\tilde{\beta}_1^{*+} - \tilde{\beta}_1^{*-})x_2^* + p_2 - q_2 = y_2^*$$

:

:

$$(\tilde{\beta}_0^{*+} - \tilde{\beta}_0^{*-})w_t^* + (\tilde{\beta}_1^{*+} - \tilde{\beta}_1^{*-})x_t^* + p_t - q_t = y_t^*$$

ค่าประมาณ $\tilde{\beta}_0^*, \tilde{\beta}_1^*$ คือ

$$\tilde{\beta}_0^* = \tilde{\beta}_0^{*+} - \tilde{\beta}_0^{*-}$$

$$\tilde{\beta}_1^* = \tilde{\beta}_1^{*+} - \tilde{\beta}_1^{*-}$$

โดยที่

$$\tilde{\beta}_0^{*+}, \tilde{\beta}_0^{*-}, \tilde{\beta}_1^{*+}, \tilde{\beta}_1^{*-} \geq 0$$

เมื่อ $t = 1$

$$w_1^* = \sqrt{1 - \rho^2}$$

$$y_1^* = y_1 \sqrt{1 - \rho^2}$$

$$x_1^* = x_1 \sqrt{1 - \rho^2}$$

เมื่อ $t = 2, 3, \dots, n$

$$w_t^* = 1 - \rho$$

$$y_t^* = y_t - \rho y_{t-1}$$

$$x_t^* = x_t - \rho x_{t-1}$$

การประมาณค่า ρ ด้วย $\tilde{\rho}$ ทำได้ดังนี้

จากรูปแบบความสัมพันธ์ของความคลาดเคลื่อน

$$e_t = \tilde{\rho} e_{t-1} + v_t \quad (5.4)$$

จากการแปลงสมการ (5.4) ให้อยู่ในรูปสมการเชิงเส้น จะได้ว่า

เพราะฉะนั้น ปัญหาโปรแกรมเชิงเส้นคือ

หาค่าต่ำสุดของ $z = (p_2 + \dots + p_n + q_2 + \dots + q_n) + 0(\tilde{\rho}^+ - \tilde{\rho}^-)$

ภายใต้เงื่อนไข

$$(\tilde{\rho}^+ - \tilde{\rho}^-)e_1 + p_2 - q_2 = e_2$$

$$(\tilde{\rho}^+ - \tilde{\rho}^-)e_2 + p_3 - q_3 = e_3$$

:

:

$$(\tilde{\rho}^+ - \tilde{\rho}^-)e_{t-1} + p_t - q_t = e_t$$

ค่า $\tilde{\rho}$ ที่ได้จากการประมาณ คือ

$$\tilde{\rho} = \tilde{\rho}^+ - \tilde{\rho}^-$$

$$\text{โดยที่ } \tilde{\rho}^+, \tilde{\rho}^- \geq 0$$

เมื่อ

$$e_t = y_t - \tilde{\beta}_0 - \tilde{\beta}_1 x_t$$

$\tilde{\beta}_0, \tilde{\beta}_1$ คือ ค่าประมาณของ β_0, β_1 ที่ได้จากวิธีค่าสัมบูรณ์ต่ำสุด

สมการที่ใช้ในการพยากรณ์ y_{n+m} ณ คาบเวลา $t = n+1, n+2, \dots, n+m$ เป็นดังนี้

$$\hat{y}_{n+m} = \tilde{\beta}_0^* + \tilde{\beta}_1^* x_{n+m} + \tilde{\rho}^m \tilde{s}_n \quad ; m = 1, 2, \dots, 12$$

โดยที่

$$\tilde{s}_n = y_n - \tilde{\beta}_0^* - \tilde{\beta}_1^* x_n$$

ผลงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง

ปรียารัตน์ นาคสุวรรณ (2534) ได้ศึกษาการเปรียบเทียบความคลาดเคลื่อนของการพยากรณ์จากสมการถดถอยเชิงเส้นอย่างง่าย ที่มีการประมาณค่าพารามิเตอร์ด้วยวิธีค่าสัมบูรณ์ต่ำสุดและวิธีกำลังสองน้อยที่สุด เกณฑ์การเปรียบเทียบใช้ค่ารากที่สองของค่าเฉลี่ยค่าความคลาดเคลื่อนกำลังสองของการพยากรณ์ล่วงหน้า 12 คาบเวลา กำหนดการแจกแจงของความคลาดเคลื่อน (ε_t) ในสมการถดถอยมี การแจกแจงแบบปกติ การแจกแจงแบบสมมาตร การแจกแจงลาปลาซ การแจกแจงโคชี และการแจกแจงแบบปกติปดอมปน สำหรับตัวแปรอิสระมี 4 รูปแบบ คือรูปแบบเส้นตรงตามเวลา (Simple Time trend) รูปแบบแนวโน้มขึ้นกับเวลา (Periodic trend) รูปแบบแนวโน้มไม่คงที่ (Stochastic trend) และรูปแบบอัตสหสัมพันธ์อันดับที่หนึ่ง (AR(1)) ขนาดตัวอย่างมี 3 ระดับ คือ 15, 30 และ 50

ผลการศึกษารูปได้ดังนี้ คือ

1. กรณีที่ค่าความคลาดเคลื่อนมีการแจกแจงที่ไม่แสดงค่าผิดปกติ เช่น การแจกแจงแบบปกติ และการแจกแจงแบบสมมาตร วิธีกำลังสองน้อยที่สุดจะให้ค่าพยากรณ์ที่มีความคลาดเคลื่อนต่ำกว่าวิธีค่าสัมบูรณ์ต่ำสุด ในทุกรูปแบบตัวแปรอิสระ และทุกขนาดตัวอย่าง

2. กรณีที่ค่าความคลาดเคลื่อนมีการแจกแจงที่แสดงค่าผิดปกติ เช่น การแจกแจงลาปลาซ การแจกแจงโคชี และการแจกแจงปกติปดอมปน วิธีค่าสัมบูรณ์ต่ำสุดจะให้ค่าพยากรณ์ที่มีความคลาดเคลื่อนต่ำกว่าวิธีกำลังสองน้อยที่สุด ในทุกรูปแบบตัวแปรอิสระ และทุกขนาดตัวอย่าง

ฝน เทพวิริยะ (2534) ได้ศึกษาเปรียบเทียบวิธีการประมาณค่าพารามิเตอร์เพื่อการพยากรณ์ เมื่อความคลาดเคลื่อนมีอัตสหสัมพันธ์ของวิธีการประมาณ 3 วิธี คือ วิธีกำลังสองต่ำสุดแบบสามัญ วิธีกำลังสองต่ำสุดแบบทั่วไป และวิธีการแปลงของคอคเครนและออร์คิต เกณฑ์การเปรียบเทียบใช้ค่าเฉลี่ยของความคลาดเคลื่อนกำลังสองจากการพยากรณ์ล่วงหน้า 12 คาบเวลา ภายใต้เงื่อนไขของค่าอัตสหสัมพันธ์ 7 ระดับ คือ 0.3, 0.4, 0.5, 0.6, 0.7, 0.8 และ 0.9 รูปแบบตัวแปรอิสระ 4 รูปแบบคือ รูปแบบเส้นตรงตามเวลา (Simple Time trend) รูปแบบแนวโน้มขึ้นกับเวลา (Periodic

trend) รูปแบบแนวโน้มไม่คงที่ (Stochastic trend) และรูปแบบอัตสหสัมพันธ์อันดับที่หนึ่ง (AR (1)) และขนาดตัวอย่าง 5 ระดับ คือ 10,15,30,50 และ 70

ผลการศึกษาดังกล่าวได้ดังนี้ คือ

1. กรณีอัตสหสัมพันธ์ระดับต่ำ (0.3 และ 0.4)

กรณีขนาดตัวอย่างเล็กถึงปานกลาง (10,15,30 และ 50) วิธีการประมาณค่าพารามิเตอร์ของ 3 วิธี มีค่าเฉลี่ยของความคลาดเคลื่อนกำลังสองใกล้เคียงกันในทุกรูปแบบตัวแปรอิสระ กรณีขนาดตัวอย่างมีขนาดใหญ่ (70) วิธีกำลังสองต่ำสุดแบบทั่วไปมีค่าเฉลี่ยของความคลาดเคลื่อนกำลังสองต่ำสุด ขณะที่วิธีการแปลงของคอคเครนและออร์คัตและวิธีกำลังสองน้อยที่สุดแบบสามัญมีค่าเฉลี่ยของความคลาดเคลื่อนกำลังสองใกล้เคียงกัน ในทุกรูปแบบตัวแปรอิสระ

2. กรณีอัตสหสัมพันธ์ระดับกลางถึงระดับสูง (0.5,0.6,0.7,0.8 และ 0.9)

วิธีการแปลงของคอคเครนและออร์คัตมีค่าเฉลี่ยของความคลาดเคลื่อนกำลังสองต่ำสุด รองลงมาคือ วิธีกำลังสองต่ำสุดแบบทั่วไปและวิธีกำลังสองต่ำสุดแบบสามัญตามลำดับ ในทุกขนาดตัวอย่างและทุกรูปแบบตัวแปรอิสระ