

от един режим към друг. При високи стойности на  $\gamma$ , промяната на  $G(s_i; \gamma, c)$  от 0 към 1 може да бъде мигновена (в два съседни момента от изследвания временен ред) и тогава логистичната функция  $G(s_i; \gamma, c)$  се апроксимира в индикаторна функция, която има само две стойности - съответно 0 и 1, в зависимост от това за кой режим се отнася. Така LSTAR моделът се апроксимира в SETAR модел с два режима на работа. От друга страна, когато  $\gamma \rightarrow 0$ , логистичната функция се апроксимира в константа (равна на 0.5) и съответно LSTAR моделът се апроксимира в линейен модел.

Алтернатива на логистичната функция на прехода е експоненциалната функция:

$$G(s_i; \gamma, c) = 1 - e^{-\gamma(s_i - c)^2} \text{ при } \gamma > 0.$$

Тази експоненциална функция има свойството, че клони към 1, когато  $s_i \rightarrow \pm\infty$   $\lim_{s_i \rightarrow \pm\infty} G(s_i; \gamma, c) = 1$ , и е равна на нула, когато  $s_i = c$ . Този експоненциален STAR (ESTAR) модел е приложен при изследване на реален валутен курс от Michael, Nobay и Peel през 1997 година.

## 2.2. Моделиране със STAR

Лауреатът на Нобелова награда по икономика Granger (1993a, p. 233-238) горещо препоръчва да се използва стратегията от отделното към по-общото. Това предполага да се започне със сравнително елементарен модел и след това да се премине към по-сложни модели, но само ако диагностичиращите тестове показват, че по-сложните модели в значително по-добра степен описват реда. Тук е използван подходът на Teräsvirta (1994), който минава през следните етапи:

1. Избор на линейен AR модел от  $p$ -ти порядък.
2. Проверка на хипотеза, където нулевата функция е в подкрепа на линейен, а алтернативната - на STAR модел.
3. Оценка на параметрите на избрания STAR модел.
4. Използване на диагностичиращи тестове за проверка на модела.
5. Преобразуване на модела, ако е необходимо.
6. Разработване на прогноза въз основа на избрания модел.

Основният елемент от първия етап е изборът на порядъка на авторегресионния модел  $p$  за изследвания ред, т.е.:

$$y_t = \phi_0 + \phi_1 y_{t-1} + \dots + \phi_p y_{t-p} + \varepsilon_t.$$

Изборът на линейен модел обикновено става чрез минимизиране на информационните критерии на Akaike (AIC), Schwarz (BIC) или теста на Ljung-Box.