напред се прилагат класическите методи и модели за установяване само на общите тенденции на развитие от минал период. Най-използваните за анализ на динамични редове са полиномиалните модели и вътрешнолинейните функции, а в по-малка степен - вътрешнонелинейните функции. Причината за тяхното по-малко приложение е, че колкото е по-сложна една функция, толкова по-проблематично е установяването на истинската тенденция и на случайните влияния (флуктуации) спрямо нея. От полиномалните модели най-известни са праволинейната функция $\hat{Y}_t = a_0 + a_1 t$ и двете криволинейни: параболата от втора степен $\hat{Y}_t = a_0 + a_1 t + a_2 t^2$ с минимална или максимална стойност и параболата от трета степен $\hat{Y}_t = a_0 + a_1 t + a_2 t^2 + a_3 t^3$ с двете екстремални стойности.

Във всички модели $\hat{Y}_t$ са изравнените данни на динамичния ред със съответната функция, t са последователните цели числа от 1 до n за местата на отделните данни в реда. Параметрите a_0, a_1, a_2 и a_3 са неизвестни и се определят с метода на най-малките квадрати (МНМК). Формален критерий за избора на функция е сумата от квадратите на отклоненията $\sum_{t=1}^{n} (Y_t - \hat{Y}_t)^2$ да бъде минимална.

Други подобни на полиномалните модели са хиперболичните с реципрочна трансформация: $\hat{Y}_t = a_0 + \frac{a_1}{t}$ и $\frac{1}{\hat{Y}_t} = a_0 + a_1 t$. Тези функции са по-подходящи за изразяване на криволинейно развитие, когато то се характеризира в началото на реда с по-силно увеличение или намаление, а след това - с намаляващо увеличение или намаление. Подобни по-гъвкави от полиномалните са и вътрешнолинейните функции, които се трансформират в линейни чрез логаритмично преобразуване. Най-известните от тях са полулогаритмичната по отношение на данните Y_t: $lg\,\hat{Y}_t = a_0 + a_1 t$ и двойнологаритмичните $lg\,\hat{Y}_t = lg\,a_0 + t\,lg\,a_1$ и $lg\,\hat{Y}_t = lg\,a_0 + a_1\,lg\,t$. В някои случаи може формално да се окаже като най-подходяща полулогаритмичната функция $\hat{Y}_t = a_0 + a_1\,lg\,t$, но по принцип се използва по-рядко логаритмичното преобразуване на времето t, защото то тече равномерно. При изразено експоненциално развитие на динамичния ред неговата екстраполация в перспектива може да се ограничи с параметъра $к$ за насищане (силно забавяне) на процеса в модифицираната експоненциална функция $\hat{Y}_t = к + a_0 a_1^t$. Параметърът $к$ е или минимална, или максимална стойност, която се приема, че никога няма да бъде достигната (Величкова, 1981). Той