



Южно-Уральский
государственный
университет

Национальный
исследовательский
университет

Модель ARIMA

Авторегрессия AR

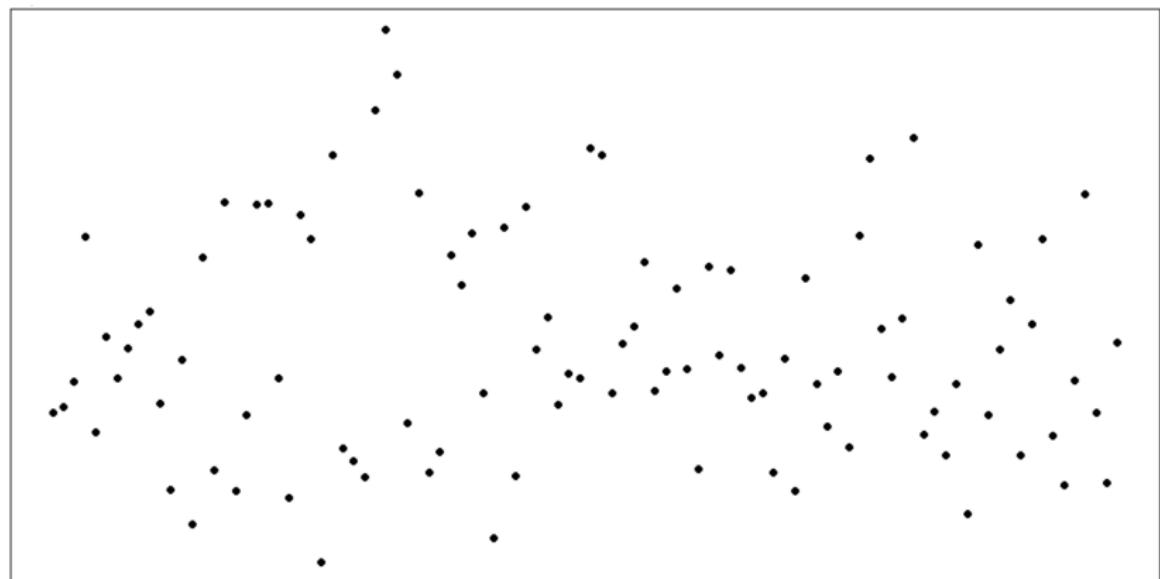
Модель авторегрессии порядка p :

$$AR(p) : y_t = \alpha + \phi_1 y_{t-1} + \phi_2 y_{t-2} + \dots + \phi_p y_{t-p} + \varepsilon_t,$$

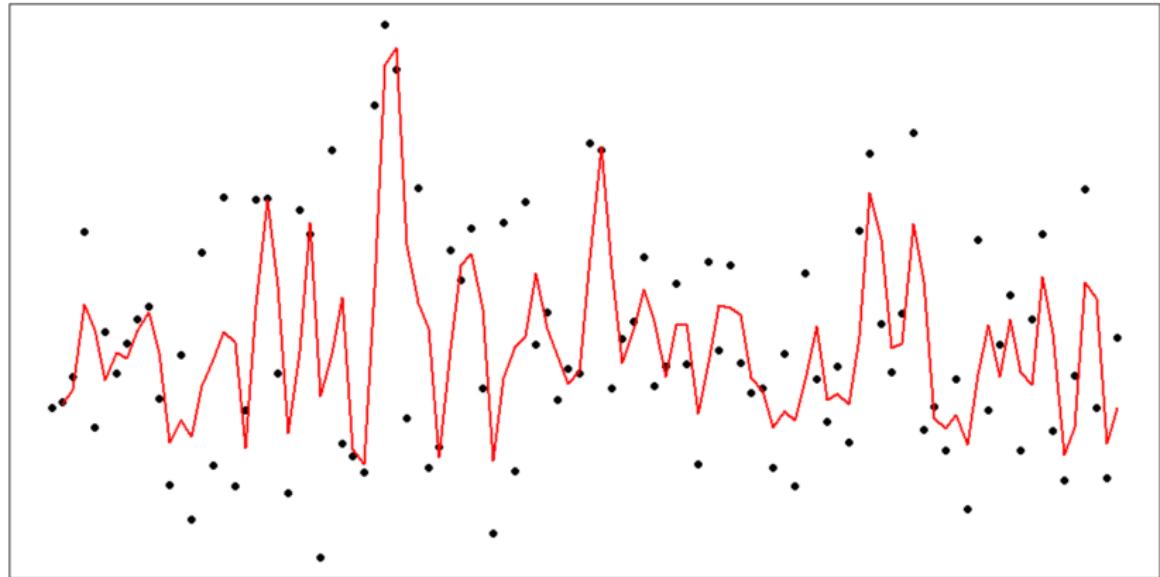
y_t — линейная комбинация p предыдущих значений ряда и шумовой компоненты $\varepsilon_t \sim N(0, \sigma_\varepsilon^2)$.

Скользящее среднее

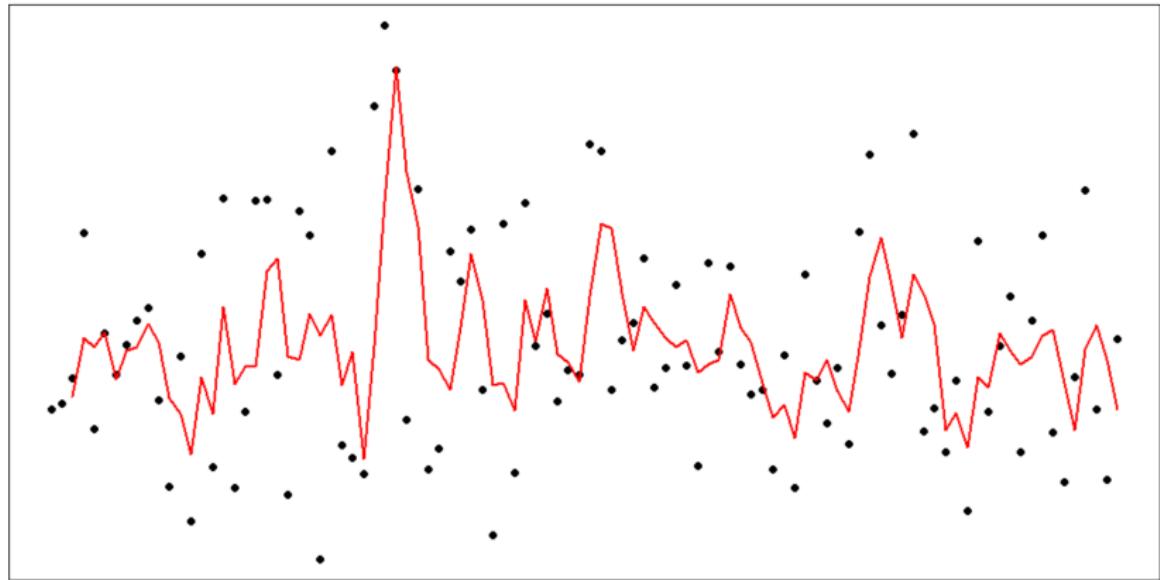
Пусть у нас есть независимый одинаково распределённый во времени шум ε_t :



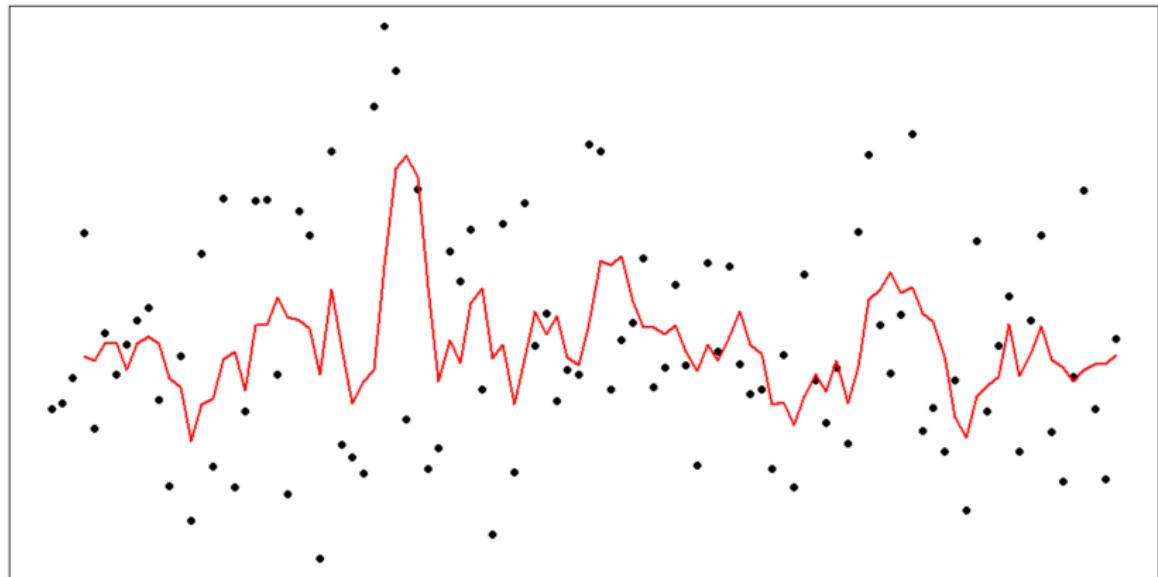
Скользящее среднее по двум соседним точкам



Скользящее среднее по трем соседним точкам



Скользящее среднее по четырем соседним точкам



Скользящее среднее MA

Модель скользящего среднего порядка q :

$$MA(q) : y_t = \alpha + \varepsilon_t + \theta_1 \varepsilon_{t-1} + \theta_2 \varepsilon_{t-2} + \dots + \theta_q \varepsilon_{t-q},$$

y_t - линейная комбинация q последних значений шумовой компоненты.

ARMA (Autoregressive moving average)

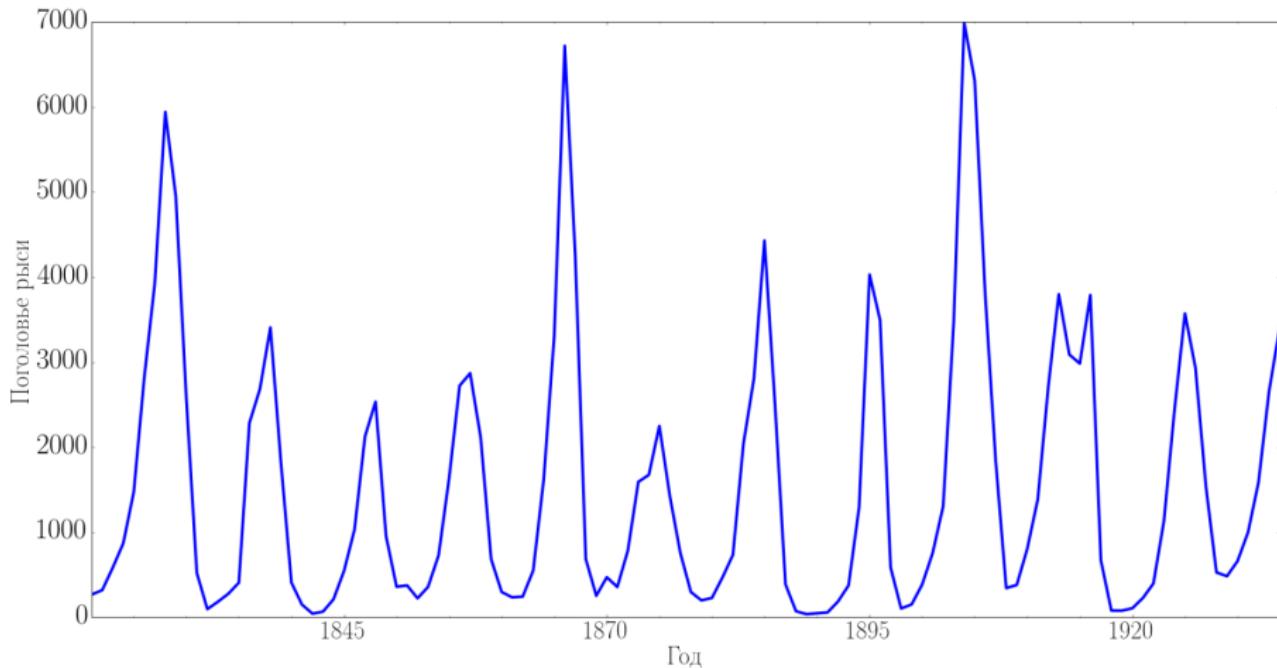
Модель $ARMA(p, q)$:

$$y_t = \alpha + \phi_1 y_{t-1} + \dots + \phi_p y_{t-p} + \varepsilon_t + \theta_1 \varepsilon_{t-1} + \dots + \theta_q \varepsilon_{t-q},$$

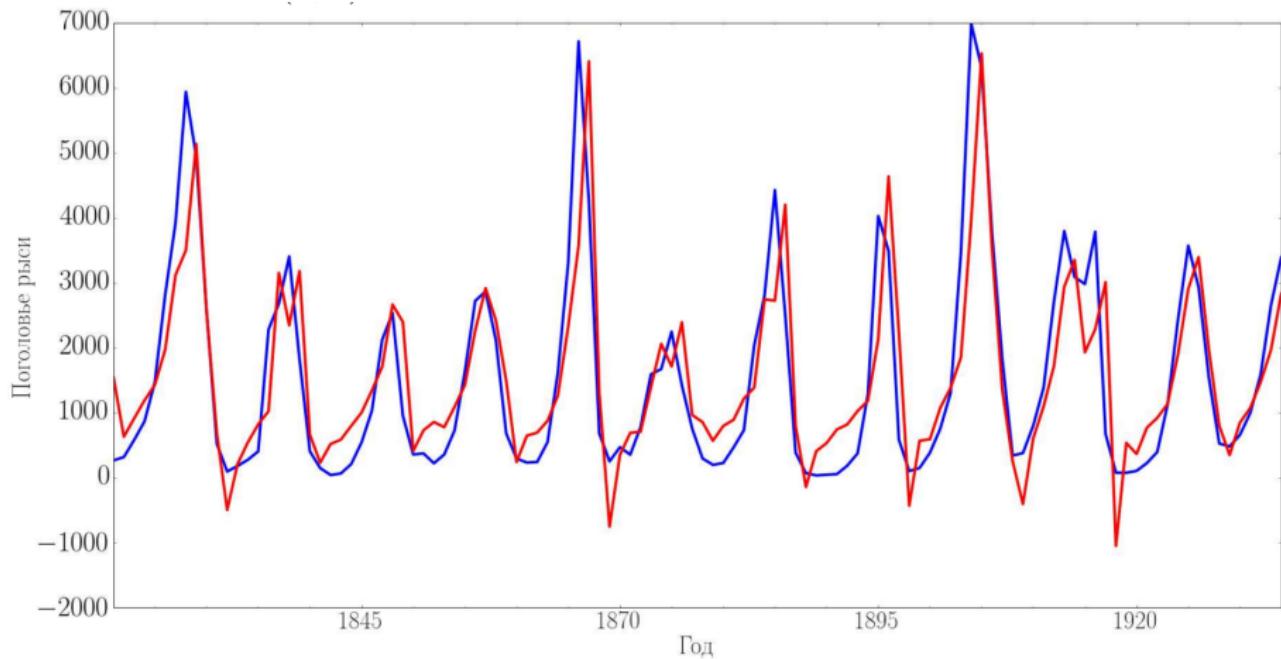
Теорема Вольда:

любой стационарный ряд может быть описан моделью $ARMA(p, q)$ с любой точностью.

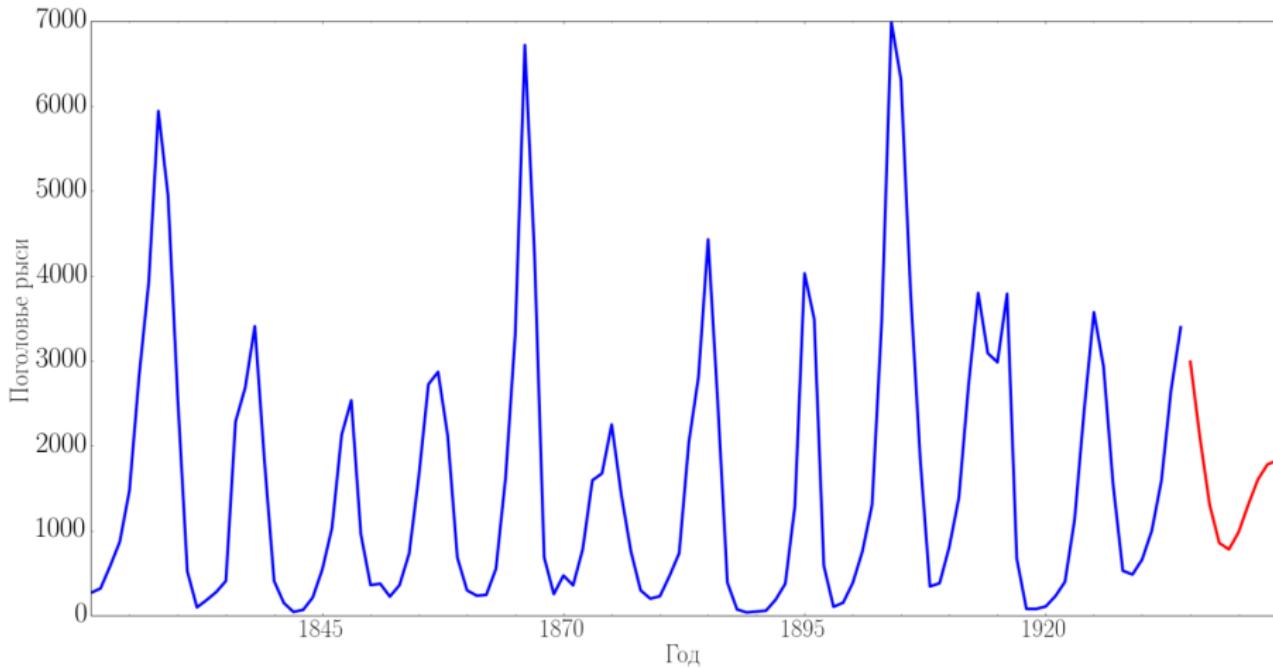
Пример ARMA



ARMA(2,2)



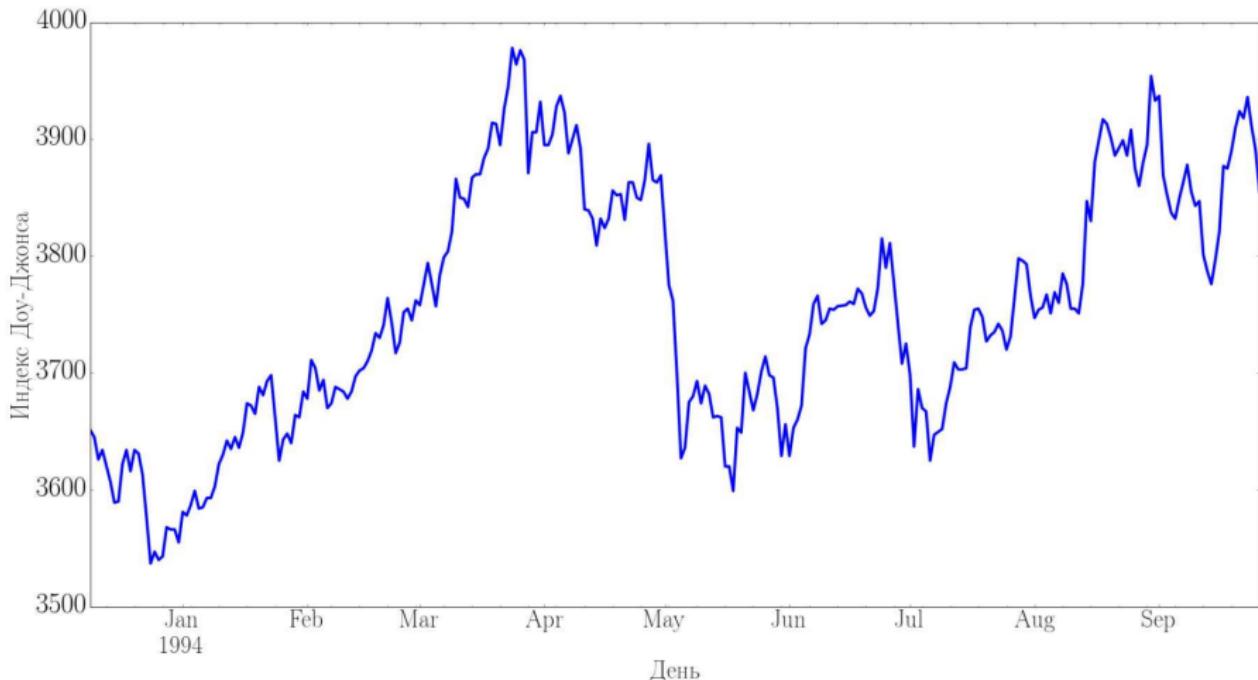
ARIMA для прогнозирования



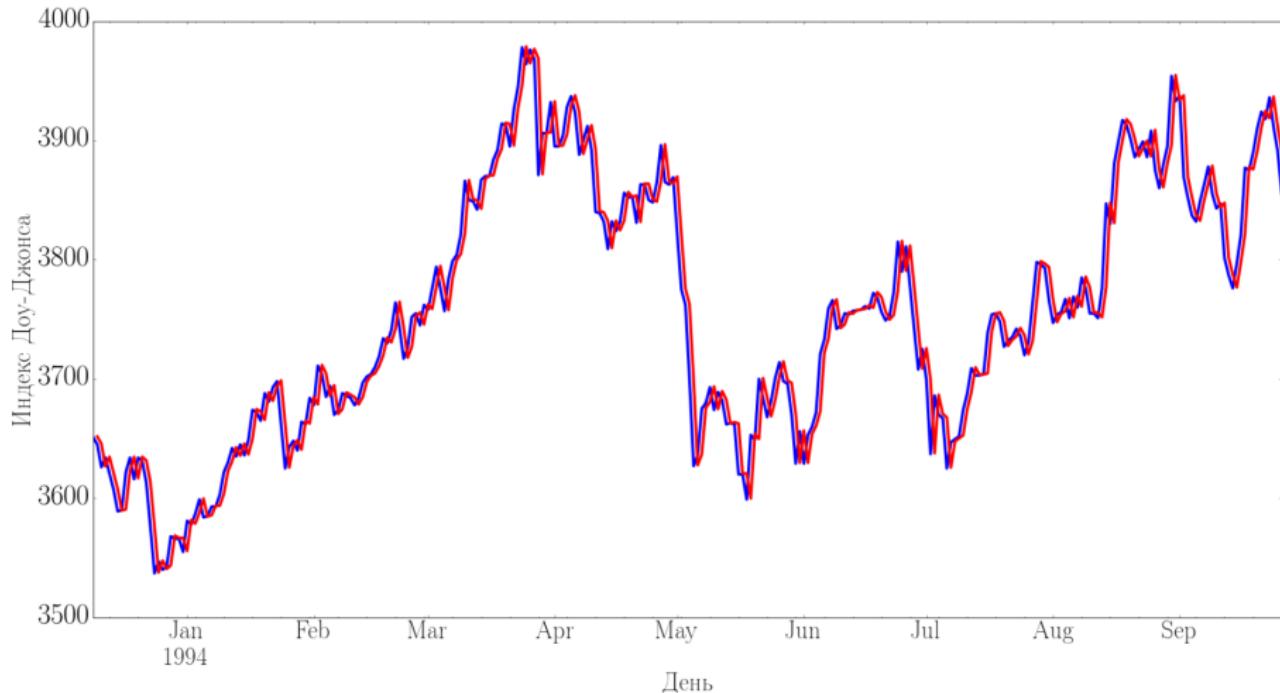
ARIMA (Autoregressive integrated moving average)

Модель $ARIMA(p, d, q)$ - модель $ARMA(p, q)$ для d раз продифференцированного ряда.

Пример ARIMA



ARIMA(0,1,0)



SARMA

Пусть ряд имеет сезонный период длины S .

Возьмём модель $ARMA(p, q)$:

$$y_t = \alpha + \phi_1 y_{t-1} + \dots + \phi_p y_{t-p} + \varepsilon_t + \theta_1 \varepsilon_{t-1} + \dots + \theta_q \varepsilon_{t-q},$$

и добавим P авторегрессионных компонент:

$$+\phi_S y_{t-S} + \phi_{2S} y_{t-2S} + \dots + \phi_{PS} y_{t-PS}$$

и Q компонент скользящего среднего:

$$+\theta_S \varepsilon_{t-S} + \theta_{2S} \varepsilon_{t-2S} + \dots + \theta_{QS} \varepsilon_{t-QS}.$$

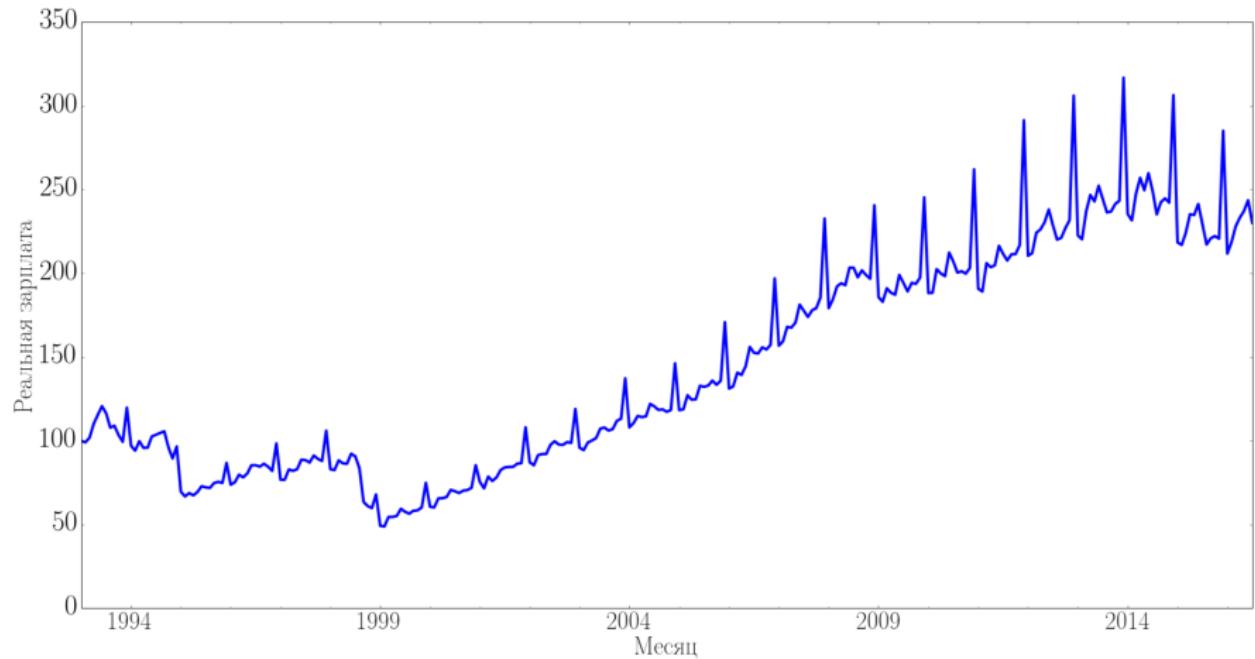
Это модель $SARMA(p, q) \times (P, Q)$.

SARIMA

Модель $SARIMA(p, d, q) \times (P, D, Q)$ — модель $SARMA(p, q) \times (P, Q)$ для ряда, к которому d раз было применено обычное дифференцирование и D раз — сезонное.

Часто называют просто ARIMA.

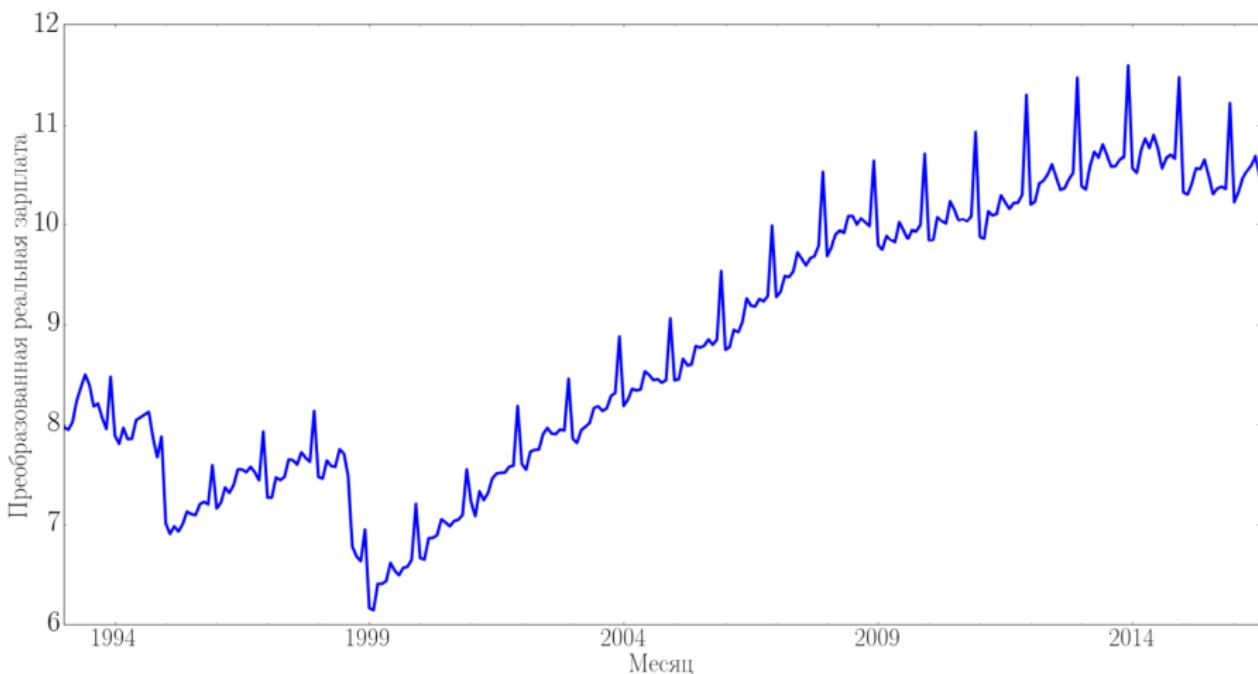
Пример



Критерий Дики-Фуллера: $p = 0.2265$.

Пример

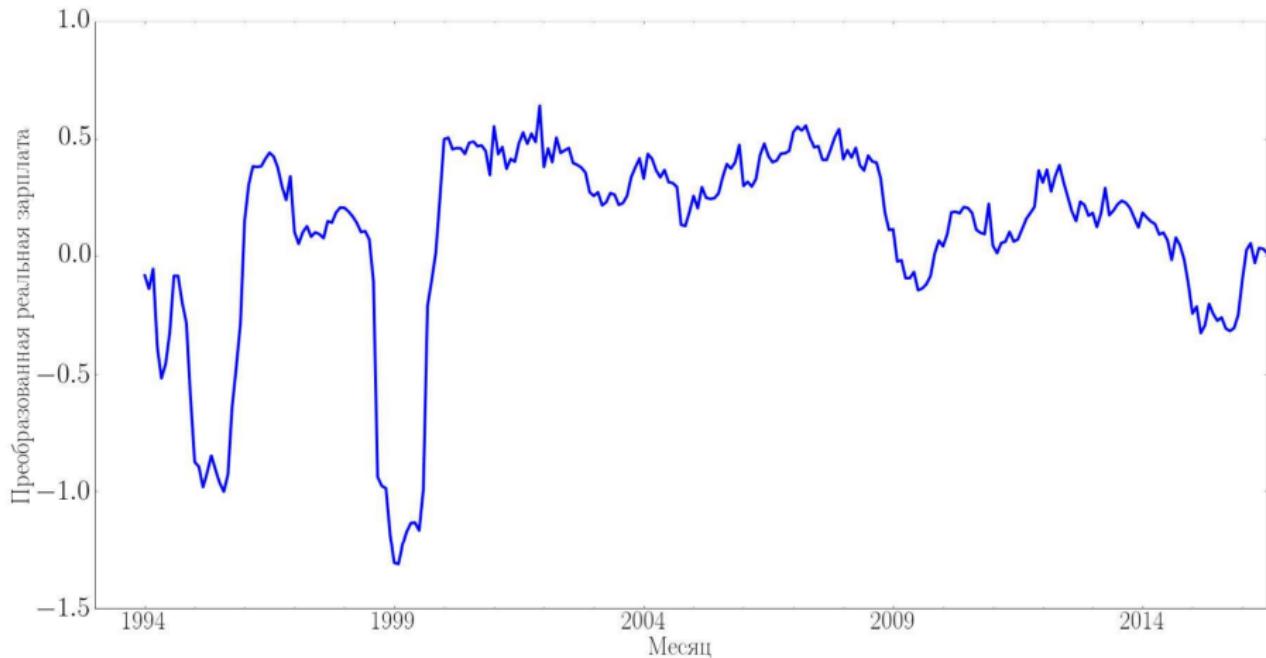
После преобразования Бокса-Кокса с $\lambda = 0.22$:



Критерий Дики-Фуллера: $p = 0.1661$.

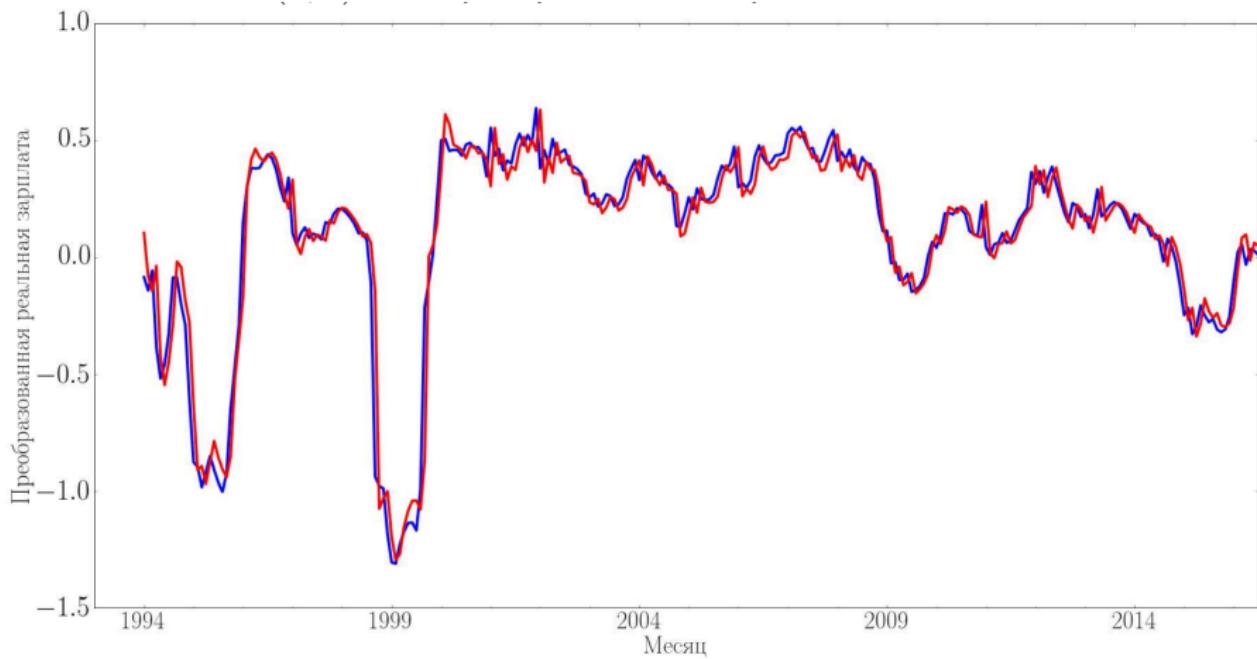
Пример

После сезонного дифференцирования:



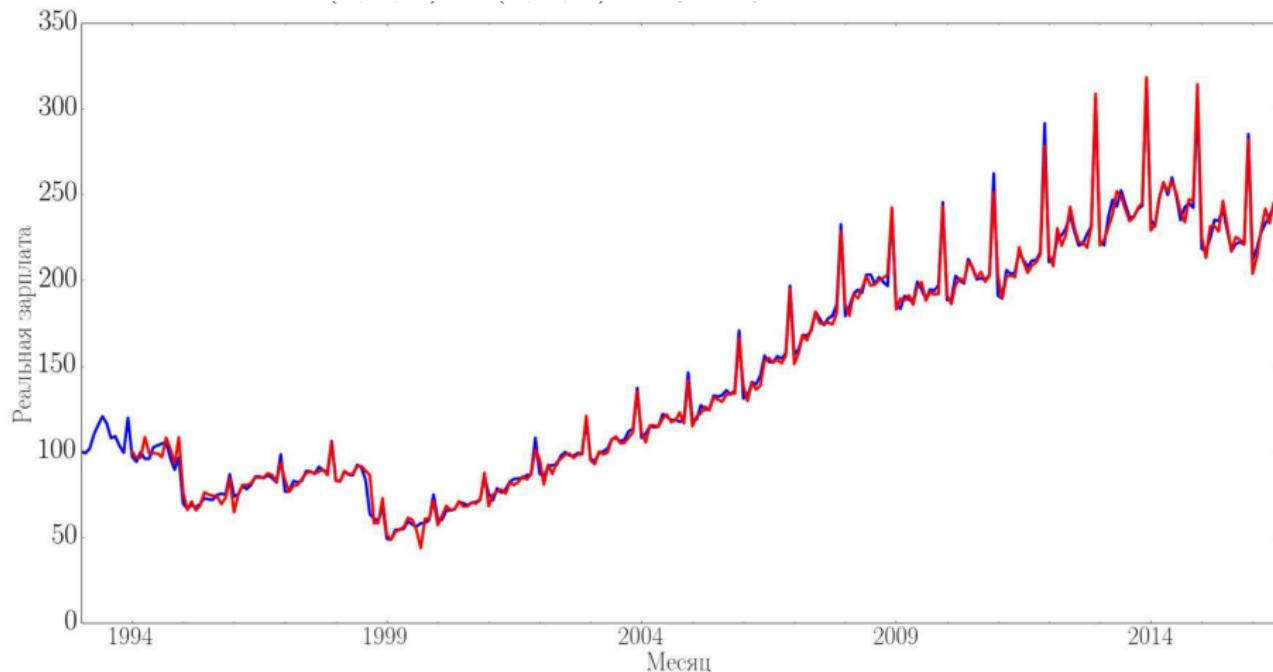
Критерий Дики-Фуллера: $p = 0.01$.

Модель ARMA(2, 2)



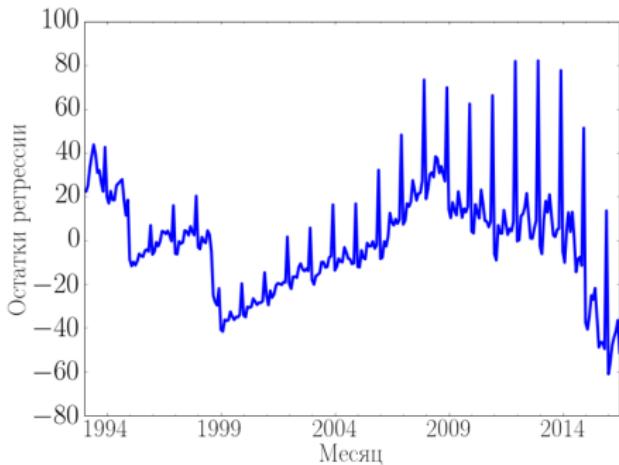
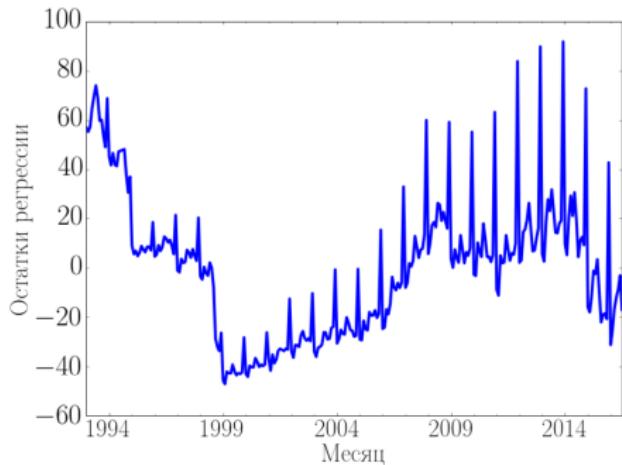
Пример

Модель $SARIMA(2, 0, 2) \times (0, 1, 0)$ с преобразованием Бокса-Кокса:



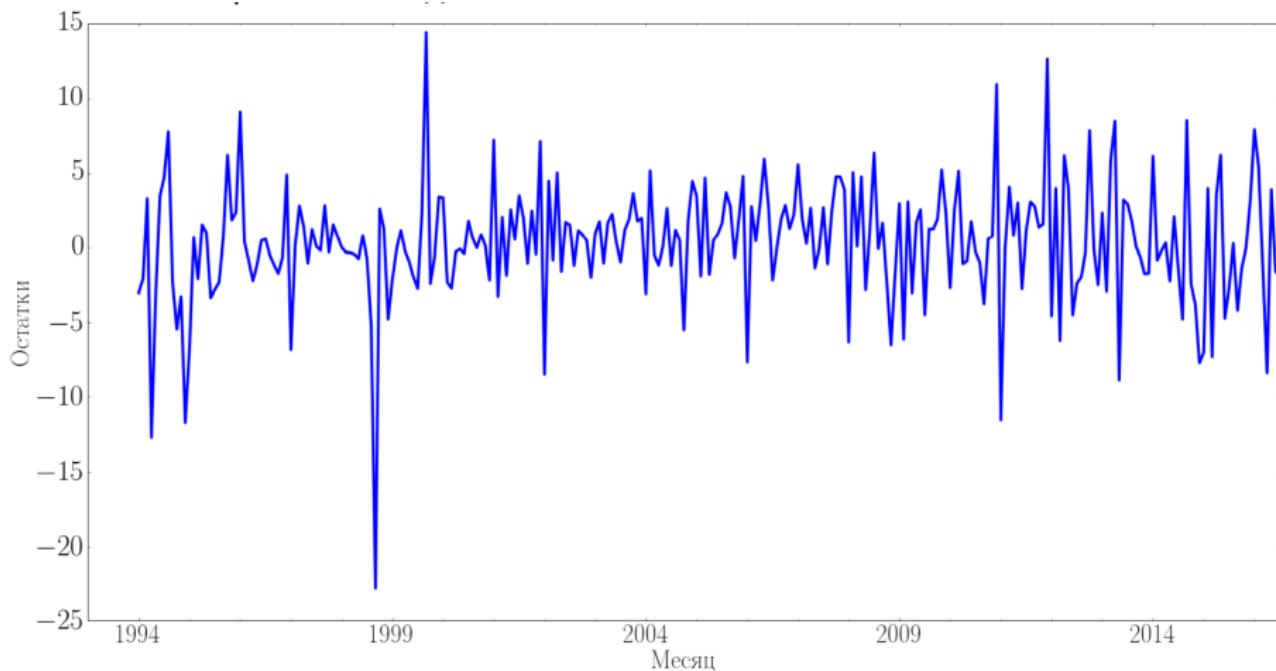
Пример

Остатки регрессий на время:



Пример

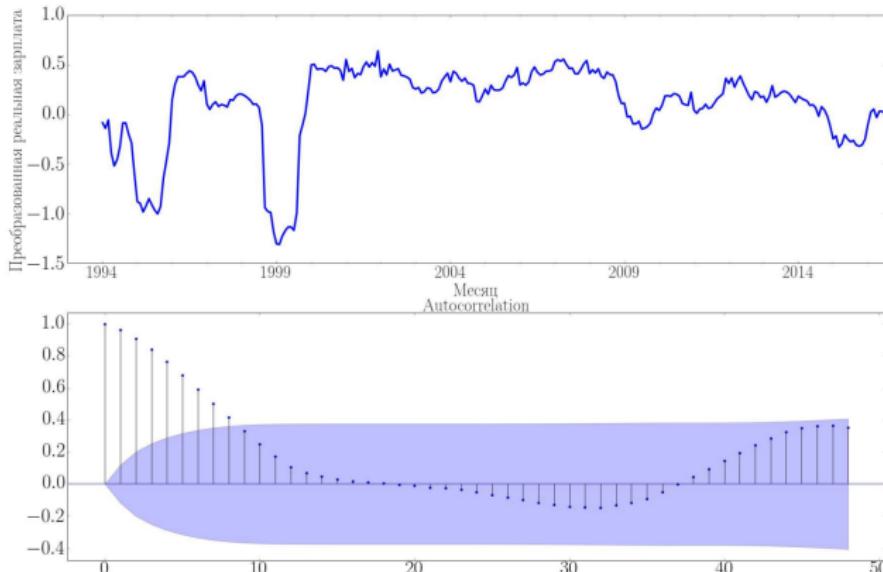
Остатки модели *SARIMA*:



Подбор параметров модели d, D

- Порядки дифференцирования d, D подбираются так, чтобы ряд стал стационарным.
- Если ряд сезонный, рекомендуется начинать с сезонного дифференцирования.
- Чем меньше раз мы продифференцируем, тем меньше будет дисперсия итогового прогноза.

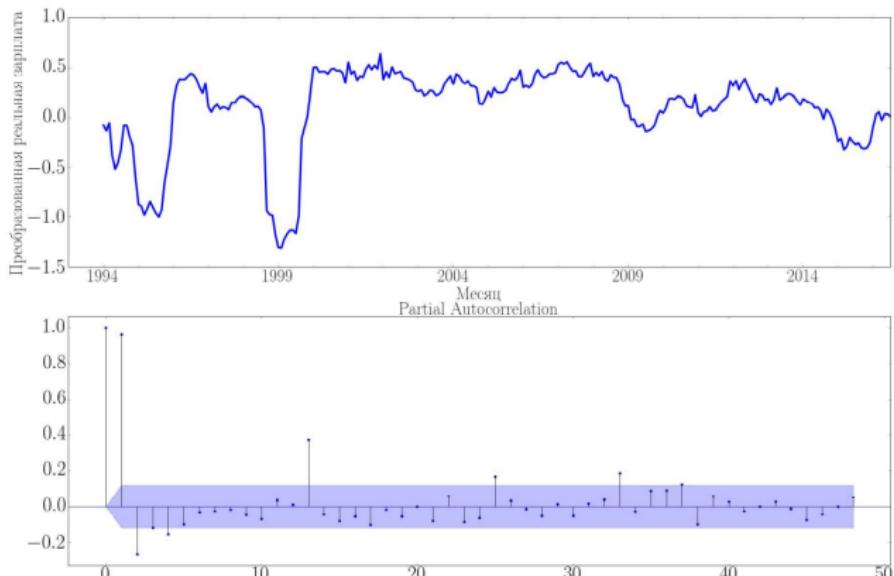
Подбор параметров модели q, Q



$Q * S$ — номер последнего сезонного лага, при котором автокорреляция значима (здесь 0).

q — номер последнего несезонного лага, меньшего величин периода, при котором автокорреляция значима (здесь 8).

Подбор параметров модели p, P

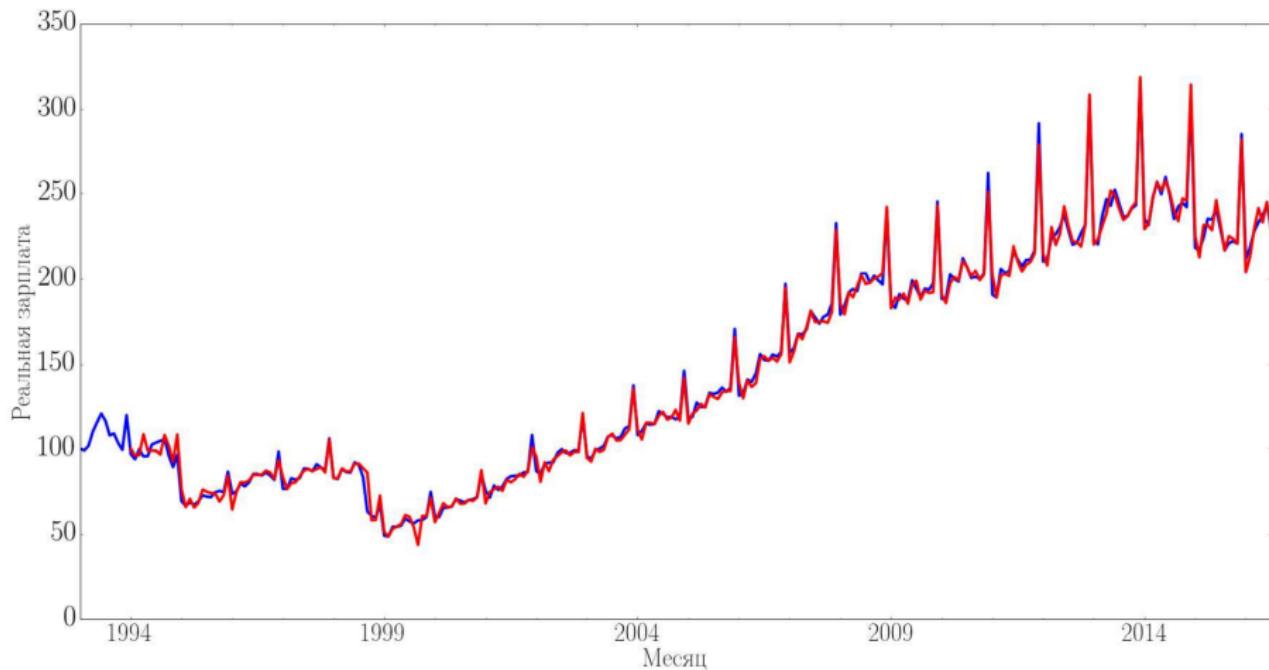


$P * S$ — номер последнего сезонного лага, при котором частичная автокорреляция значима (здесь 0).

p — номер последнего несезонного лага, меньшего величин периода, при котором частичная автокорреляция значима (здесь 2).

Пример

Перебирая модели с $D = 1$, $d = 0$ и преобразованием Бокса-Кокса, получаем наименьший AIC на $ARIMA(2, 0, 1) \times (2, 1, 2)$:



Подбор ARIMA

- ① Смотрим на ряд. При необходимости стабилизуем дисперсию.
- ② Если ряд нестационарен, подбираем порядок дифференцирования.
- ③ Анализируем ACF/PACF, определяем примерные p, q, P, Q .
- ④ Обучаем модели-кандидаты, сравниваем их по AIC
(информационному критерия Акаике), выбираем победителя.
- ⑤ Смотрим на остатки $y_t - \hat{y}_t$ полученной модели, если они плохие,
пробуем что-то поменять.

Остатки

- несмещенные
- стационарные

