# R用于处理时间序列 (TAR)数据

报告人: 胡一睿

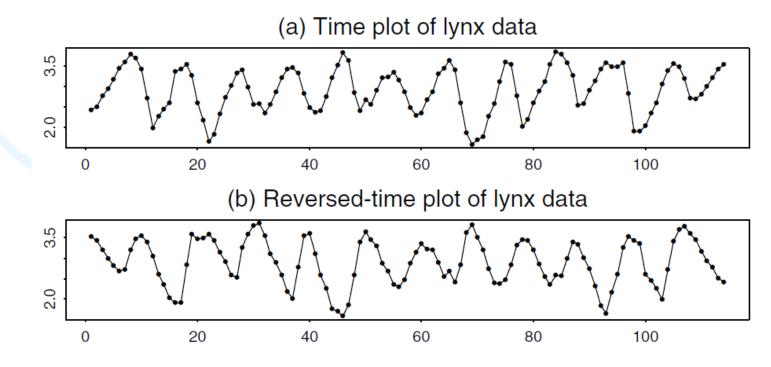
2010年6月

# 概要

- 数据预处理
- 点值图
- 门限筛选数据
- 两组回归
- 拟合图像
- 预测

# 背景介绍

- 英籍华人H.TONG 博士于1978年首先提出
- Fan & Yao –Nonlinear Time Series
- 用TAR处理此类非线性数据

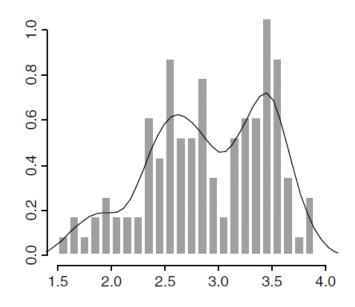


#### TAR基本思路

- 关键词: 门限 非线性
- 在观测时序内引入I-1个门限值,其中 j=1,...,I-1。将时间轴分成I个区间,并用 延迟步数d将{X(t)}按{X(t-d)}值的大小 分配到不同的门限区间内,然后对不同区 间内的{X(t)}采用不同的AR模型来描述整 个系统

# 导入数据

Change Dir Csv格式
 data<-read.csv("data4.csv")</li>



# 数据预处理

- x<-read.csv("data4.csv")</li>
- y<-as.numeric(x[,2])</li>
- lines(density(y))

Histogram of y

• lines(density(rnorm 100000, mean(y), sd(y))))

0.0 e+00

20000

60000

100000

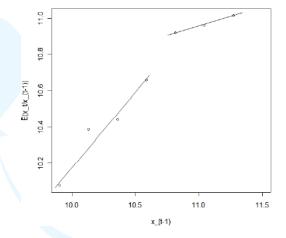
# 条件期望估算法

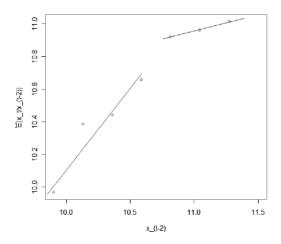
即通过估计条件期望来确定门限个数。在二维坐标平面中作点

(X(t),E(X(t)|X(t-r)))的图形,若点值图为线性分布,即对应平稳正态序列,则采用线性时序模型来描述;若点值图为非线性分布,则应采用非线性模型,特别地,当点值图呈分段线性分布时,应采取门限自回归模型。

# 条件期望估算法

#### 确定门限个数和门限值





一个门限 门限值为10.77

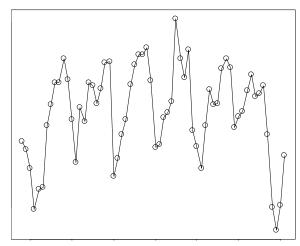
# 按不同门限筛选数据

- thres<-(10.77)</li>
- if(x[(t-3)]>thres)
- Else

得到两组回归数据

# 分别回归

- xreg<-</li>cbind(x0,x1,x2,x3,x4,x5,x6,x7,x8)
- yreg<cbind(y0,y1,y2,y3,y4,y5,y6,y7,y8)



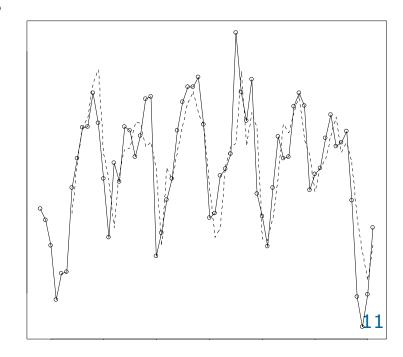
# 拟合后的图像

$$y_{t} = \begin{cases} 13.03202 + 0.588624y_{t-1} - 0.376058y_{t-2} + 0.406455y_{t-3} - 0.167798y_{t-4} \\ -0.151700y_{t-5} - 0.511928y_{t-6} + \varepsilon_{1t} & y_{t-3} \ge 10.7788 \end{cases}$$

$$4.696228 + 0.599673y_{t-1} + 0.246800y_{t-2} - 0.192967y_{t-3} - 0.080641y_{t-4} + \varepsilon_{2t} \\ y_{t-3} < 10.7788 \end{cases}$$

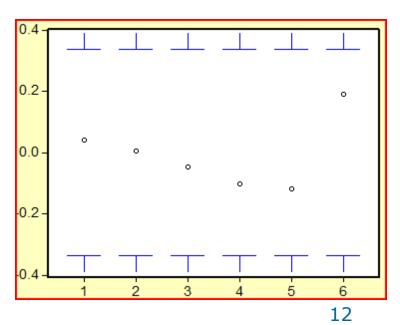
其中:  $\hat{D}\varepsilon_{1t}=0.06101196, \hat{D}\varepsilon_{2t}=0.03660478$ 。

与原图趋势大体相同,拟合较好。



# 白噪声检验

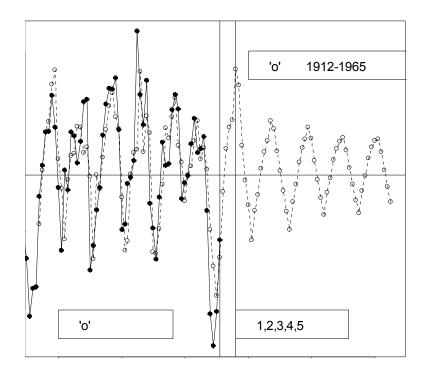
```
c2<-NULL
c5<-NULL
for (i in 7:64){
if(y[i-3] > = mean(y)){z}
c5 < -c(c5,i)
c2 < -c(c2,z)
```



# R作图

```
abline(,,,1911,lty=1)
abline(,,,1916,lty=1)
legend(1916,10,c("1,2,3,4,5步预报"))
legend(1860,10,c("'o'表示一步预报"))
legend(1920,11.5,c("'o'表示1912-1965的预报"))
lines(seq(1848,1911),y,type="o",pch=16)
abline(,,mean(y))
```





2009-3-4

