

# 时间序列分析 (TIME SERIES ANALYSIS)

主讲：吴尚

复旦大学管理学院统计与数据科学系

# 平稳时间序列模型

- 时间序列的平稳性
- MA(q)模型
- AR(p)模型
- ARMA(p, q)模型

# 一些基本概念

- 设 $\{Y_t\}$  是任意时间序列（随机变量序列）

- 均值  $\mu_t = E(Y_t)$

- 方差  $\text{Var}(Y_t) = E(Y_t - \mu_t)^2$

- 自协方差

$$\gamma_{t,s} = \text{Cov}(Y_t, Y_s) = E[(Y_t - \mu_t)(Y_s - \mu_s)] = E(Y_t Y_s) - \mu_t \mu_s$$

- 自相关函数（ACF）

$$\rho_{t,s} = \text{Corr}(Y_t, Y_s) = \frac{\text{Cov}(Y_t, Y_s)}{\sqrt{\text{Var}(Y_t)\text{Var}(Y_s)}} = \frac{\gamma_{t,s}}{\sqrt{\gamma_{t,t}\gamma_{s,s}}}$$

# 时间序列的平稳性

- 弱平稳（宽平稳）——二阶矩平稳
- 满足如下条件的序列称为（弱）平稳序列
  - 二阶矩有限  $EY_t^2 < \infty$
  - 均值为常数  $EY_t = \mu$
  - 自协方差函数只取决于两个时刻的时间之差  $k$ ，而与时间的起始点无关

$$\gamma_k := \text{Cov}(Y_t, Y_{t-k}) = \gamma_{t,t-k} = \gamma_{k,0}$$

- 根据定义， $\gamma_{-k} = \gamma_{t,t+k} = \gamma_{t+k,t} = \gamma_k$
- 自相关函数（ACF）也有类似性质，且  $\rho_k = \frac{\gamma_k}{\gamma_0}$

# 白噪声

- 定义：均值为0，方差有限的独立同分布的随机变量序列。
- 有时候也用不相关代替独立性这个条件，但目前我们先用独立白噪声的定义，尽管更多时候我们只用到它的不相关性。
- 一般用 $\{e_t\}$ 或 $\{\varepsilon_t\}$ 来表示白噪声。
- $E(e_t) = 0$
- 定义 $\sigma_e^2 := \gamma_0 = \text{Var}(e_t)$
- 对于 $k \neq 0, \gamma_k = 0$

# MA(q)模型的定义

- 具有如下结构的模型称为 $q$ 阶滑动平均模型，简记为 $MA(q)$

$$Y_t = e_t - \theta_1 e_{t-1} - \theta_2 e_{t-2} - \cdots - \theta_q e_{t-q} = \Theta(B) e_t$$

- 其中， $\Theta(B) = 1 - \theta_1 B - \theta_2 B^2 - \cdots - \theta_q B^q$ ,  $\theta_q \neq 0$

# 常用MA模型的自相关系数

## ■ MA(1)模型

$$\blacksquare \rho_k = \begin{cases} 1 & k = 0 \\ \frac{-\theta_1}{1+\theta_1^2} & k = 1 \\ 0 & k \geq 2 \end{cases}$$

## ■ MA(2)模型

$$\blacksquare \rho_k = \begin{cases} 1 & k = 0 \\ \frac{-\theta_1 + \theta_1\theta_2}{1+\theta_1^2+\theta_2^2} & k = 1 \\ \frac{-\theta_2}{1+\theta_1^2+\theta_2^2} & k = 2 \\ 0 & k \geq 3 \end{cases}$$

# AR(p)模型的定义

- 具有如下结构的模型称为  $p$  阶自回归模型，简记为  $AR(p)$

$$Y_t = \phi_1 Y_{t-1} + \phi_2 Y_{t-2} + \cdots + \phi_p Y_{t-p} + e_t$$

即  $\Phi(B)Y_t = e_t$

- 其中，  $\Phi(B) = 1 - \phi_1 B - \phi_2 B^2 - \cdots - \phi_p B^p$ ,  $\phi_p \neq 0$

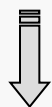


# AR(1)序列平稳的条件

$$Y_t = \phi Y_{t-1} + e_t$$

$$Y_t = \phi(\phi Y_{t-2} + e_{t-1}) + e_t$$

$\vdots$



$$Y_t = e_t + \phi e_{t-1} + \phi^2 e_{t-2} + \phi^3 e_{t-3} + \dots$$

是否平稳? { 方差有限?  
均值为常数?  
自协方差只与  $t-s$  有关?

# 一般线性过程

$$Y_t = e_t + \psi_1 e_{t-1} + \psi_2 e_{t-2} + \cdots = \sum_{k=0}^{\infty} \psi_k e_{t-k}$$

其中,  $\psi_0 = 1$ .

结论: 当  $\sum_{k=0}^{\infty} \psi_k^2 < \infty$  时,  $Y_t$  有定义, 且  $\{Y_t\}$  平稳。

$$\text{Var}(Y_t) = \sigma_e^2 \sum_{k=0}^{\infty} \psi_k^2$$

例: 当  $\psi_k = \frac{1}{k} (k > 0)$  时,  $\{Y_t\}$  平稳。

$$\text{证: } \sum_{k=0}^n \psi_k^2 = 1 + 1 + \sum_{k=2}^n \frac{1}{k^2} < 2 + \sum_{k=2}^n \frac{1}{k(k-1)} = 3 - \frac{1}{n} < 3$$

所以  $\sum_{k=0}^{\infty} \psi_k^2 < \infty$ , 此时  $Y_t$  有定义且  $\{Y_t\}$  平稳。

# AR(1)序列平稳的条件

- $Y_t = e_t + \phi e_{t-1} + \phi^2 e_{t-2} + \phi^3 e_{t-3} + \dots$

- 当  $|\phi| < 1$ ,  $\sum_{k=0}^{\infty} \psi_k^2 = 1 + \phi^2 + \phi^4 + \phi^6 + \dots = \frac{1}{1-\phi^2} < \infty$ ,

该时间序列平稳, 此时,

- $E(Y_t) = 0$ ,  $\text{Var}(Y_t) = \sigma_e^2(1 + \phi^2 + \phi^4 + \phi^6 + \dots) = \frac{\sigma_e^2}{1-\phi^2}$

- $\gamma_{t,t+k} = \text{Cov}(Y_t, Y_{t+k}) = E(Y_t Y_{t+k})$

$$= \sigma_e^2 \phi^k (1 + \phi^2 + \phi^4 + \phi^6 + \dots) = \frac{\sigma_e^2 \phi^k}{1 - \phi^2}$$

# AR模型平稳性判别方法

- 假设  $e_t$  独立于  $Y_{t-1}, Y_{t-2}, \dots$ , 则  $AR(p)$  模型存在平稳解的充要条件是该模型的AR特征多项式  $\Phi(x) = 0$  的根（称为特征根）都在单位圆外（模大于1）
  - 假设  $\Phi(x) = (1 - \lambda_1 x) \cdots (1 - \lambda_p x)$ , 则该平稳条件等价于  $|\lambda_j| < 1, j = 1, \dots, p$ .
  - $\lambda_1, \dots, \lambda_p$  是  $y^p - \phi_1 y^{p-1} - \cdots - \phi_{p-1} y - \phi_p = 0$  的根。
- 
- 比如  $AR(1)$  模型,  $\Phi(x) = 1 - \phi x$ , 则平稳条件为  $|\phi| < 1$ .

# AR(2)模型平稳条件

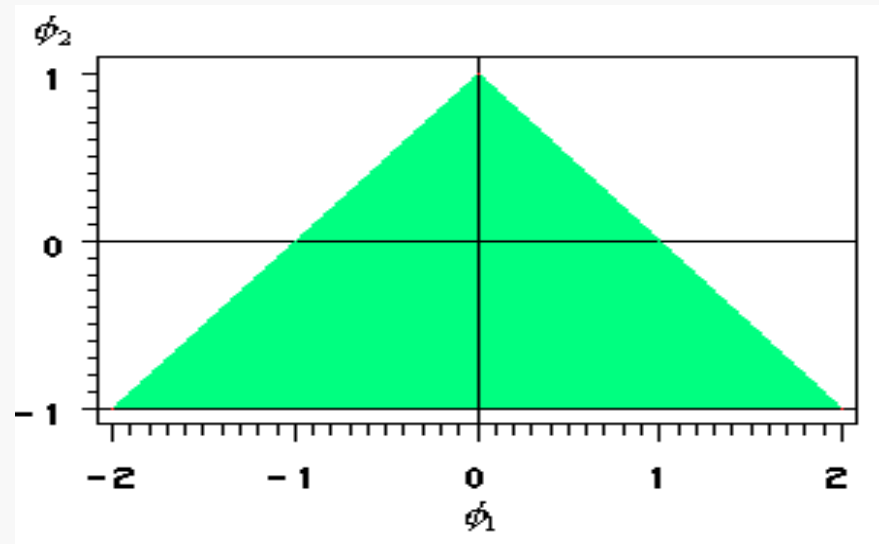
- $\lambda_1, \lambda_2$  是  $y^2 - \phi_1 y - \phi_2 = 0$  的根

$$\lambda_1 = \frac{\phi_1 + \sqrt{\phi_1^2 + 4\phi_2}}{2}$$

$$\lambda_2 = \frac{\phi_1 - \sqrt{\phi_1^2 + 4\phi_2}}{2}$$

平稳条件:  $|\lambda_j| < 1, j = 1, 2$

- 平稳域



等价平稳条件:

$$\{\phi_1, \phi_2 \mid |\phi_2| < 1, \text{ 且 } \phi_2 \pm \phi_1 < 1\}$$

# 例：AR(2)模型平稳条件

- $Y_t = Y_{t-1} - 0.5Y_{t-2} + e_t$
- $\phi_1 = 1, \phi_2 = -0.5$
- $y^2 - y + 0.5 = 0$ 的根为 $\lambda_1 = \frac{1+i}{2}, \lambda_2 = \frac{1-i}{2}$
- $|\lambda_1| = |\lambda_2| = \frac{\sqrt{2}}{2} < 1$ , 所以平稳。
- 或者直接验证 $|\phi_2| < 1, \phi_2 + \phi_1 = 0.5 < 1, \phi_2 - \phi_1 = -1.5 < 1$ , 所以平稳

# 协方差函数

- 在平稳 $AR(p)$ 模型两边同乘 $Y_{t-k}$ ，再求期望，可得

$$E(Y_t Y_{t-k}) = \phi_1 E(Y_{t-1} Y_{t-k}) + \cdots + \phi_p E(Y_{t-p} Y_{t-k}) + E(e_t Y_{t-k})$$

- 当 $k > 0$ 时， $e_t$ 和 $Y_{t-k}$ 独立，可得自协方差函数的递推公式

$$\gamma_k = \phi_1 \gamma_{k-1} + \phi_2 \gamma_{k-2} + \cdots + \phi_p \gamma_{k-p}$$

- 该关系满足常系数齐次线性差分方程。
- 由于 $E(e_t Y_t) = E(e_t(\phi_1 Y_{t-1} + \phi_2 Y_{t-2} + \cdots + \phi_p Y_{t-p} + e_t)) = \sigma_e^2$ ，所以

$$\gamma_0 = \phi_1 \gamma_{-1} + \phi_2 \gamma_{-2} + \cdots + \phi_p \gamma_{-p} + \sigma_e^2$$

# 平稳AR(1)模型的协方差

- 由于  $\gamma_1 = \phi\gamma_0$ ,  $\gamma_0 = \phi\gamma_1 + \sigma_e^2$ , 解得

$$\gamma_0 = \frac{\sigma_e^2}{1 - \phi^2}$$

- 递推公式  $\gamma_k = \phi\gamma_{k-1} = \phi^k\gamma_0 = \phi^k \frac{\sigma_e^2}{1 - \phi^2}$

- $\rho_k = \gamma_k / \gamma_0 = \phi^k$



# 自相关系数(ACF)递推公式

- 自相关系数  $\rho_k = \frac{\gamma_k}{\gamma_0}$
- 当  $k > 0$  时,  $\gamma_k = \phi_1\gamma_{k-1} + \phi_2\gamma_{k-2} + \cdots + \phi_p\gamma_{k-p}$
- 两边同时除以  $\gamma_0$ , 可得自相关系数递推公式

$$\rho_k = \phi_1\rho_{k-1} + \phi_2\rho_{k-2} + \cdots + \phi_p\rho_{k-p}$$

$$\rho_k = \rho_{-k}, \rho_0 = 1$$

- 令  $k = 1, 2, \dots, p$ , 可得尤尔-沃克(Yule-Walker)方程组

$$\begin{cases} \rho_1 = \phi_1 + \phi_2\rho_1 + \cdots + \phi_p\rho_{p-1} \\ \rho_2 = \phi_1\rho_1 + \phi_2 + \cdots + \phi_p\rho_{p-2} \\ \vdots \\ \rho_p = \phi_1\rho_{p-1} + \phi_2\rho_{p-2} + \cdots + \phi_p \end{cases}$$

# 常用AR模型的ACF

- $AR(1), \rho_k = \phi^k$

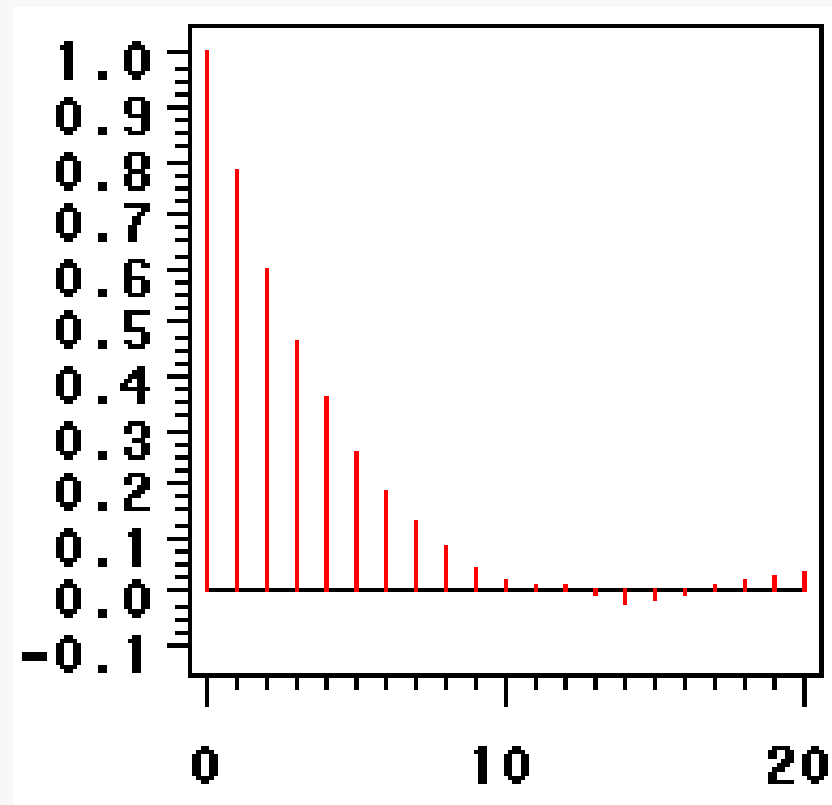
- $AR(2)$

$$\rho_k = \begin{cases} 1 & k = 0 \\ \frac{\phi_1}{1 - \phi_2} & k = 1 \\ \phi_1 \rho_{k-1} + \phi_2 \rho_{k-2} & k \geq 2 \end{cases}$$

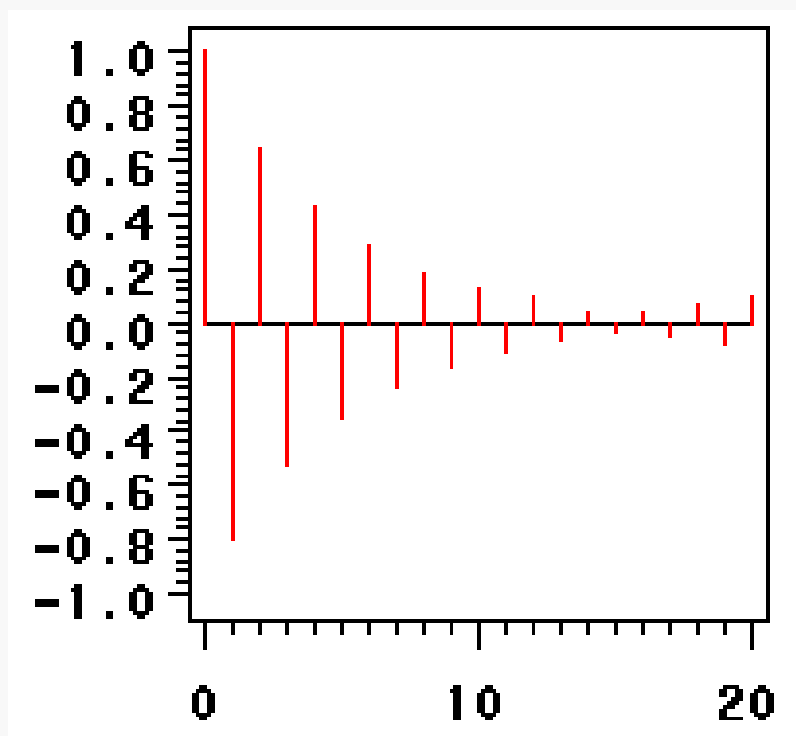
# 考察如下模型的自相关系数

- (1)  $Y_t = 0.8Y_{t-1} + e_t$
- (2)  $Y_t = -0.8Y_{t-1} + e_t$
- (3)  $Y_t = Y_{t-1} - 0.5Y_{t-2} + e_t$

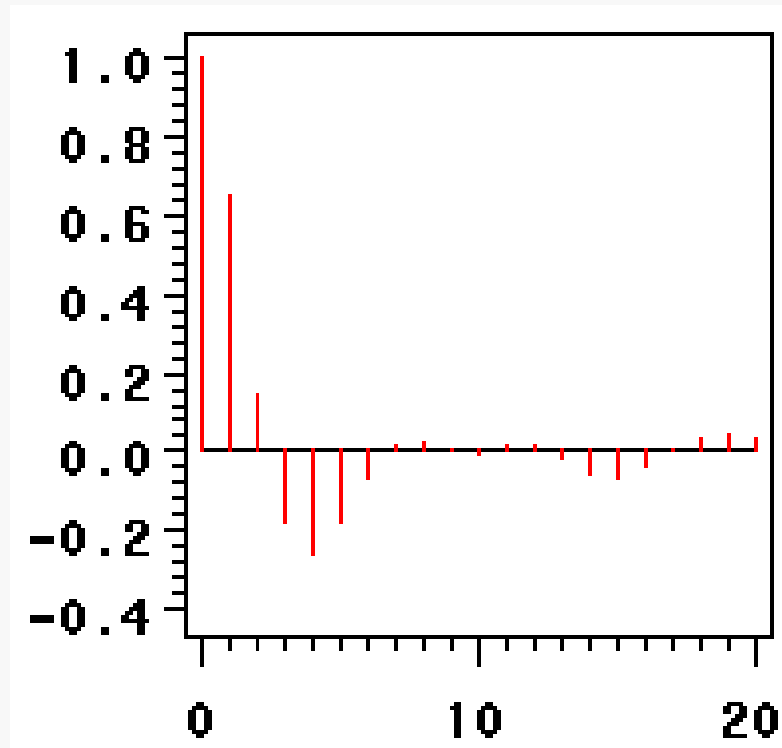
- (1)  $Y_t = 0.8Y_{t-1} + e_t$ , 自相关系数指数收敛到0



- (2)  $Y_t = -0.8Y_{t-1} + e_t$ , 自相关系数正负交替指数收敛到0



- (3)  $Y_t = Y_{t-1} - 0.5Y_{t-2} + e_t$ , 自相关系数阻尼正弦波动



# 关于阻尼因子和频率

- 对于AR(2)模型,  $\rho_k = \phi_1\rho_{k-1} + \phi_2\rho_{k-2}$ ,  $k \geq 2$
- 设 $\Phi(x) = (1 - \lambda_1 x)(1 - \lambda_2 x)$ , 其实 $\lambda_1, \lambda_2$ 是 $y^2 - \phi_1 y - \phi_2 = 0$ 的根, 平稳条件为 $|\lambda_j| < 1, j = 1, \dots, p$ .
- 当 $\lambda_j$ 均为实数,  $\rho_k$ 指数变化; 若 $\lambda_1, \lambda_2$ 为共轭复数, 我们有 (见书53页)

$$\rho_k = R^k \frac{\sin(\Theta k + \Phi)}{\sin(\Phi)}$$

- 其中,  $R = \sqrt{-\phi_2}$ ,  $\cos(\Theta) = \frac{\phi_1}{2R}$
- 此时,  $R$ 称为阻尼因子,  $\Theta$ 称为频率,  $\Phi$ 称为相位

# ARMA(p, q)模型的定义

- 具有如下结构的模型称为自回归滑动平均模型，简记为ARMA(p, q)

$$Y_t = \phi_1 Y_{t-1} + \phi_2 Y_{t-2} + \cdots + \phi_p Y_{t-p} + e_t - \theta_1 e_{t-1} - \theta_2 e_{t-2} - \cdots - \theta_q e_{t-q}$$

- 亦可记为 $\Phi(B)Y_t = \Theta(B)e_t$

- 其中， $\Phi(B) = 1 - \phi_1 B - \phi_2 B^2 - \cdots - \phi_p B^p$ ,  $\phi_p \neq 0$ ,

$$\Theta(B) = 1 - \theta_1 B - \theta_2 B^2 - \cdots - \theta_q B^q, \theta_q \neq 0$$

- ARMA(p, q)模型存在平稳解的充要条件为该模型的AR特征多项式 $\Phi(x) = 0$ 的根都在单位圆外。（为什么？教材公式（4.4.7））



# ARMA(1, 1)模型

- $Y_t = \phi Y_{t-1} + e_t - \theta e_{t-1}$
- 平稳条件
- 自协方差，自相关系数
- 自相关系数的特点和什么模型类似？
- 见书56页
- 推广到ARMA(p, q)

# AR(p)模型的传递形式

- $Y_t = \phi_1 Y_{t-1} + \phi_2 Y_{t-2} + \cdots + \phi_p Y_{t-p} + e_t$
- 我们要求  $e_t$  独立于  $Y_{t-1}, Y_{t-2}, \dots$ ,  $e_t$  称为新息项。
- 若一个AR(p)模型能够表示成收敛的一般线性过程形式, 则称该模型为传递的AR模型。
- 注意: 并非所有满足AR(p)模型的序列都平稳。
- $Y_t = \sum_{k=0}^{\infty} \psi_k e_{t-k}$ , 收敛条件为  $\sum_{k=0}^{\infty} \psi_k^2 < \infty$ , 此时模型平稳, 故AR(p)模型“传递”意味着平稳。
- 问题: 如何求系数  $\{\psi_k\}$ ? (待定系数法)
- 当  $|\lambda_j| < 1, j = 1, 2, \dots, p$  时,  $\sum_{k=0}^{\infty} \psi_k^2 < \infty$
- 此时可以把  $\Phi(B)Y_t = e_t$  写成  $Y_t = \frac{1}{\Phi(B)} e_t$

# MA(q)模型的可逆性

- 当一个MA(q)模型能够表示成收敛的（无穷阶）AR模型形式，称该模型可逆。（类比传递形式）
- 形式上将 $Y_t = \Theta(B) e_t$ 写作 $e_t = \frac{1}{\Theta(B)} Y_t$
- 可逆条件是什么？
- 条件：MA多项式 $\Theta(x) = 1 - \theta_1 x - \theta_2 x^2 - \dots - \theta_q x^q = 0$ 的根都在单位圆外（模长均大于1）
- 等价条件： $y^q - \theta_1 y^{q-1} - \dots - \theta_q = 0$ 的根模长小于1

# 例：MA模型的可逆性

- $Y_t = e_t - 2e_{t-1}$  和  $Y_t = e_t - 0.5e_{t-1}$
- 前者不可逆，后者可逆
- $Y_t = e_t - \frac{4}{5}e_{t-1} + \frac{16}{25}e_{t-2}$  和  $Y_t = e_t - \frac{5}{4}e_{t-1} + \frac{25}{16}e_{t-2}$
- 前者可逆，后者不可逆
- 可以证明，在给定自相关函数的情况下，只有唯一的一组参数可以得到可逆的MA模型。
- 何时需要模型可逆？（例：模型预测）

# ARMA(p, q)的传递形式和逆转形式

- $\Phi(B)Y_t = \Theta(B)e_t$  可以形式上记为
- 传递形式:  $Y_t = \frac{\Theta(B)}{\Phi(B)}e_t$
- 逆转形式:  $e_t = \frac{\Phi(B)}{\Theta(B)}Y_t$
- ARMA模型的平稳性完全由AR部分决定, 可逆性完全由MA部分决定, 当平稳条件满足时, 传递形式成立; 当可逆条件满足时, 逆转形式成立。两种情况下我们均可以用待定系数法求多项式分式的系数 (教材4.4.7)
- 今后, 我们最感兴趣的模型都将是平稳可逆的。

# 练习题

- $Y_t = Y_{t-1} - 0.5Y_{t-2} + e_t - 0.5e_{t-1}$
- 是否平稳？是否可逆？
- 求传递形式的系数、逆转形式的系数（前几个和递推式）
- 求该过程的自协方差函数、自相关系数
- 有几种思路？