# 华中师范大学

# 实验报告书

2022年9月22日

课程名称:	时间序列分析
专业:	统计学
年 级:	2020 级
学生姓名:	陈启源
学 号:	2020211946
指导教师:	张晓飞

华中师范大学数学与统计学学院

#### 1.1 问题重述

设  $\{X_t\}$  是平稳的时间序列,并且定义  $Y_t = \begin{cases} X_t & \text{当 } t \text{ 是奇数时} \\ X_t + 3 & \text{当 } t \text{ 是偶数时} \end{cases}$ 

- (a) 证明对所有的滞后 k,  $Cov(Y_t, Y_{t-k})$  与 t 无关。
- (b){Y<sub>t</sub>} 平稳吗?

#### 1.2 问题求解

#### 1.2.1 (a)

当 t 与 t - k 均为偶数时

由于  $\{X_t\}$  是平稳的时间序列,所以  $Cov(X_t, X_{t-k}) = Cov(X_0, X_k)$  与 t 无关。  $Cov(Y_t, Y_{t-k}) = Cov(X_t + 3, X_{t-k} + 3) = Cov(X_0 + 3, X_k + 3) = Cov(X_0, X_k)$  与 t 无关。

当 t 与 t - k 均为奇数时

 $Cov(Y_t, Y_{t-k}) = Cov(X_t, X_{t-k}) = Cov(X_0, X_k) \ni t \; \mathbb{R}_{+}.$ 

当 t 为奇数与 t-k 为偶数时

 $Cov(Y_t, Y_{t-k}) = Cov(X_t, X_{t-k} + 3) = Cov(X_0, X_k + 3) = Cov(X_0, X_k) = t \; \text{ } £ \, \text{ } £$ 

当 t 为偶数与 t - k 为奇数时

同理。可以证明与 t 无关。

#### 1.2.2 (b)

由于平稳需要满足,均值在所有时间上恒为常数。 $\{X_t\}$  是平稳的时间序列,所以  $\mathbb{E}\{X_t\}$  恒为常数,不妨设为 c。当 t 是奇数时, $\mathbb{E}\{Y_t\}=c$ ;当 t 是偶数时, $\mathbb{E}\{Y_t\}=c+3$ 。均值随着时间改变,不为常数,以不平稳。

#### 2.1 问题重述

假设  $Y_t = \beta_0 + \beta_1 t + X_t$ , 其中  $\{X_t\}$  是零均值平稳序列,具有自协方差函数  $\gamma_k$ ,并且  $\beta_0$  和  $\beta_1$  是常数。

- (a) 证明:  $\{Y_t\}$  非平稳,但是  $W_t = \nabla Y_t = Y_t Y_{t-1}$  平稳。
- (b) 一般地, 证明: 如果  $Y_t = \mu_t + X_t$ , 其中  $\{X_t\}$  是零均值平稳序列,  $\mu_t$  是 t 的 d 阶多项式, 那么当  $m \ge d$  时,  $\nabla^m Y_t = \nabla(\nabla^{m-1} Y_t)$  是平稳的, 而当  $0 \le m < d$  时非平稳。

#### 2.2 问题求解

#### 2.2.1 (a)

 $\mathbb{E}\{Y_t\} = \beta_0 + \beta_1 t + \mathbb{E}\{X_t\}$ ,结果和时间 t 有关,不是一个常数,所以不是平稳的。  $\mathbb{E}\{W_t\} = \beta_1 + \mathbb{E}\{X_t\} - \mathbb{E}\{X_{t-1}\}$ ,是一个常数。

且  $Cov(W_t, W_{t-k}) = Cov(\beta_1 + X_t - X_{t-1}, \beta_1 + X_{t-k} - X_{t-k-1}) = Cov(X_t, X_{t-k}) - Cov(X_t, X_{t-k-1}) - Cov(X_{t-1}, X_{t-k}) + Cov(X_{t-1}, X_{t-k-1}) = 2\gamma_k - \gamma_{k+1} - \gamma_{k-1}$ 。 仅与时间间隔 k 有关。 综上, $\{Y_t\}$  非平稳,但是  $W_t = \nabla Y_t = Y_t - Y_{t-1}$  是平稳的。

#### 2.2.2 (b)

当  $m \ge d$  时, $\nabla^m Y_t = \nabla^m \beta_1 + \nabla^m X_t = \nabla^m X_t$ ,由于  $\{X_t\}$  是零均值平稳序列,所以  $\nabla^m Y_t = \nabla^m X_t$  也是平稳的。

 $0 \le m < d$  时, $\nabla^m Y_t = \nabla^m \beta_1 + \nabla^m X_t$ ,其中  $\nabla^m \beta_1$  是一个关于 t 的多项式,不妨记作  $\beta_t$ ,由 (a) 可知, $\nabla^m Y_t$  非平稳。

#### 3.1 问题重述

令  $Y_t = e_t - \theta(e_{t-1})^2$ 。这里假设白噪声序列是正态分布。

- (a) 求  $\{Y_t\}$  的自相关函数。
- (b){*Y<sub>t</sub>*} 平稳吗?

#### 3.2 问题求解

#### 3.2.1 (a)

不妨设  $1 \le t \le s$ ,那么有  $\gamma_{t,t} = Cov(e_t - \theta(e_{t-1})^2, e_t - \theta(e_{t-1})^2) = \mathbb{D}\{e_t - \theta(e_{t-1})^2\} = \mathbb{D}e_t + \theta^2\mathbb{D}(e_{t-1})^2$ 

由于 
$$\mathbb{E}X^2 = \mathbb{D}X - (\mathbb{E}X)^2, \mathbb{D}X^2 = \mathbb{E}X^4 - 2(\mathbb{E}X)^2$$

所以 
$$\mathbb{D}(e_{t-1})^2=2\sigma_e^4, \gamma_{t,t}=2\theta^2\sigma_e^4+\sigma_e^2$$
,同理可知  $\gamma_{s,s}=2\theta^2\sigma_e^4+\sigma_e^2$ 

$$\begin{split} \gamma_{t,s} &= Cov(e_t - \theta(e_{t-1})^2, e_s - \theta(e_{s-1})^2), \ \ \underline{\exists} \ t = s-1 \ \ \ \ \ \ \ \\ \forall \gamma_{s-1,s} &= Cov(e_{s-1} - \theta(e_{s-2})^2, e_s - \theta(e_{s-1})^2) = Cov(e_{s-1}, -\theta(e_{s-1})^2) = \mathbb{E}\{e_{s-1} - \mathbb{E}e_{s-1}\}\mathbb{E}\{-\theta(e_{s-1}^2) - \mathbb{E}\{-\theta(e_{s-1})^2)\}\} = 0 \end{split}$$

综上, 当 t = s 时,  $\rho_{t,s} = 1$ ; 其他情况下,  $\rho_{t,s} = 0$ 。

#### 3.2.2 (b)

由 (a) 可知,  $\gamma_{t,t-k} = \gamma_{0,k}$ 。

 $\mathbb{E}Y_t = \mathbb{E}\{e_t - \theta(e_{t-1})^2\} = \mathbb{E}e_t - \theta^2\mathbb{E}(e_{t-1})^2 = 0 - \theta^2(\mathbb{D}e_{t-1} - (\mathbb{E}e_{t-1})^2) = -\theta^2\sigma_e^2$ ,由此可知,均值函数在所有时间上恒为常数。

综上,由二阶矩平稳的定义可知, $\{Y_t\}$  是平稳的。

#### 4.1 问题重述

对固定的正整数 r 和常数  $\phi$ ,考虑定义为  $Y_t = e_t + \phi e_{t-1} + \phi^2 e_{t-2} + \cdots + \phi^r e_{t-r}$  的时间序列。

- (a) 证明对  $\phi$  的任意取值,过程都是平稳的。
- (b) 求其自相关函数。

#### 4.2 问题求解

#### 4.2.1 (a)

$$\mathbb{E}Y_t = \mathbb{E}\{e_t + \phi e_{t-1} + \phi^2 e_{t-2} + \dots + \phi^r e_{t-r}\} = 0$$
,所以均值函数在所有时间上恒为常数。 
$$\gamma_{t,t-k} = Cov(e_t + \phi e_{t-1} + \phi^2 e_{t-2} + \dots + \phi^r e_{t-r}, e_{t-k} + \phi e_{t-k-1} + \phi^2 e_{t-k-2} + \dots + \phi^r e_{t-k-r}) = Cov(\phi^1 + \dots + \phi^k e_{t-k} + \phi^{k+1} e_{t-k-1} + \dots + \phi^r e_{t-r}, e_{t-k} + \phi e_{t-k-1} + \phi^2 e_{t-k-2} + \dots + \phi^r e_{t-k-r})$$
 当  $r < k$  时,  $(\phi^k + \phi^{k+2} + \dots + \phi^{k+2r})\sigma_e^2$ ; 当  $r \ge k$  时,  $(\phi^k + \phi^{k+2} + \dots + \phi^{k+2(r-k)})\sigma_e^2$  所以,  $\gamma_{t,t-k} = \gamma_{k,0}$ 。综上,过程是平稳的。

#### 4.2.2 (b)

# 5 实验题

#### 5.1 问题重述

分别写程序模拟长度为 100 的随机游走序列和滑动平均序列,画出相应时序图,并类似图 1-2 那样分析连续时间点之间的相关性。

# 5.2 问题求解

#### 5.2.1 随机游走

```
1  y<-array(0,dim = 100)
2  e<-rnorm(100)
3  for(i in 1:100){
4    y[i+1] <- y[i]+e[i+1]
5  }
6  y<-ts(y[1:100])
7  plot(y)</pre>
```

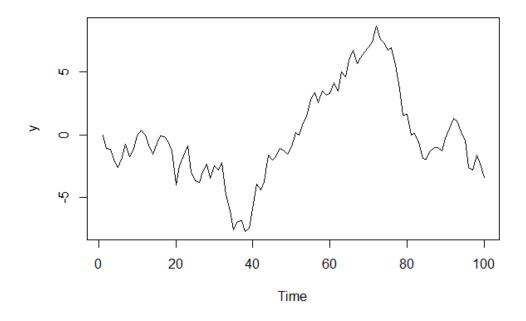


图 1: 随机游走

5.2 问题求解 5 实验题

### 5.2.2 滑动平均

```
1  y<-array(0,dim = 100)
2  e<-rnorm(101)
3  for(i in 1:100){
4    y[i+1] <- (e[i]+e[i+1])/2
5  }
6  y<-ts(y[1:100])
7  plot(y)</pre>
```

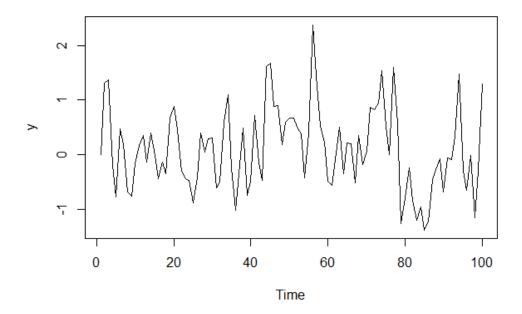


图 2: 滑动平均