

# 時系列データ, MA,ARMA モデル

樋口さぶろお <https://hig3.net>

龍谷大学大学院 理工学研究科 数理情報学専攻

理論物理学特論 L10 (2022-11-30 Wed)

最終更新: Time-stamp: "2022-12-01 Thu 18:22 JST hig"

## 今日の目標

- 時系列データの統計量を求められる
- 確率過程の自己回帰モデル  $AR(m)$  を説明できる.
- 確率過程の移動平均モデル  $MA(k)$  を説明できる.



## L09-Q1

## Quiz 解答: 自己回帰モデル AR(1) の例

- ① モデルの定義より  $X_2 = \phi_1 X_1 + \epsilon_1 = \phi_1(\phi_1 \cdot 0 + \epsilon_1) + \epsilon_2 = \phi_1 \epsilon_1 + \epsilon_2$ .
- ②  $E[(\phi_1 \epsilon_1 + \epsilon_2)^2] = \phi_1^2 \sigma^2 + 2 \cdot \phi_1 \cdot 0 + \sigma^2$ .
- ③  $E[X_1] = E[X_2] = 0$  より,  $\text{Cov}[X_1, X_2] = E[X_1 X_2] = \phi_1 \sigma^2$ .

# ここまで来たよ

## 9 時系列の AR,MA,ARMA モデル

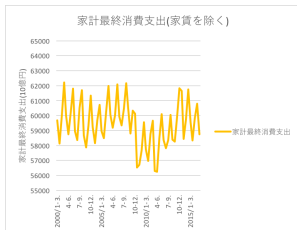
## 10 時系列データ, MA,ARMA モデル

- 時系列解析
- 標本移動平均
- 標本自己共分散・標本自己相関係数
- $m$  次の自己回帰モデル  $AR(m)$
- $k$  次の移動平均モデル  $MA(k)$

# 時系列解析 Time Series Analysis

**時系列** 時間  $t$  に依存する量の列  $x(0), x(1), x(2), \dots, x(t), \dots$   
 以前の値が, 今の値に影響.  $x(t)$   $t = 0, 1, 2, 3, \dots$  は独立でない.  
 例

- 特定の銘柄の毎日の株価のデータ
- 週ごとの売上のデータ
- 1分おきの気温のデータ
- 1年ごとの太陽黒点の個数のデータ
- 時刻  $t$  のランダムウォーカーの座標  $X(t)$



**時系列解析** 時系列を解析する手法群 経済統計学でさかん.  
**目的** 時系列を再現する.  $t \leq T$  のデータから  $t > T$  を予測する.  
 標本(データ)を解析 → **時系列モデルを作成** → 再現・予測

ランダムウォーク

確率モデル (3Q4)

## 時系列の3要素

現実の時系列は次の3つの重ね合わせになっていることが多い

$$x(t) = \boxed{\text{トレンド}} + \boxed{\text{周期的変動}} + \boxed{\text{ランダム成分}}$$

- **トレンド** (長期的傾向) 期間を通して時間に比例して増減する傾向.  
一過的な増減
- 短い周期の**周期的変動** 季節, 週, 月, 年

フーリエ級数解析, フィルタ (パターン情報処理)

- **ランダム成分** (ノイズ) 時刻ごとに独立な確率変数

## ここまで来たよ

### 9 時系列の AR,MA,ARMA モデル

### 10 時系列データ, MA,ARMA モデル

- 時系列解析
- 標本移動平均
- 標本自己共分散・標本自己相関係数
- $m$  次の自己回帰モデル  $AR(m)$
- $k$  次の移動平均モデル  $MA(k)$

## 標本移動平均

**標本平均** moving average とは, 時系列  $x(t)$  から **平滑化** (smoothing) した別の時系列  $y(t)$  を作る手法

定義  $(2\ell + 1)$  次の移動平均

$$y_{2\ell+1}(t) = \frac{1}{2\ell + 1} \sum_{t'=t-\ell}^{t+\ell} x(t')$$

$x(0)$   $x(1)$   $x(2)$   $x(3)$   $x(4)$   $x(5)$   $x(6)$   $x(7)$   $x(8)$   $x(9)$   $x(10)$   $x(11)$   $x(12)$   $x(13)$   $x(14)$   $x(15)$   $x(16)$   $x(17)$   $x(18)$   $x(19)$   $x(20)$   $x(21)$   $x(22)$   $x(23)$   $x(24)$   $x(25)$   $x(26)$   $x(27)$   $x(28)$   $x(29)$   $x(30)$   $x(31)$   $x(32)$   $x(33)$   $x(34)$   $x(35)$   $x(36)$   $x(37)$   $x(38)$   $x(39)$   $x(40)$   $x(41)$   $x(42)$   $x(43)$   $x(44)$   $x(45)$   $x(46)$   $x(47)$   $x(48)$   $x(49)$   $x(50)$   $x(51)$   $x(52)$   $x(53)$   $x(54)$   $x(55)$   $x(56)$   $x(57)$   $x(58)$   $x(59)$   $x(60)$   $x(61)$   $x(62)$   $x(63)$   $x(64)$   $x(65)$   $x(66)$   $x(67)$   $x(68)$   $x(69)$   $x(70)$   $x(71)$   $x(72)$   $x(73)$   $x(74)$   $x(75)$   $x(76)$   $x(77)$   $x(78)$   $x(79)$   $x(80)$   $x(81)$   $x(82)$   $x(83)$   $x(84)$   $x(85)$   $x(86)$   $x(87)$   $x(88)$   $x(89)$   $x(90)$   $x(91)$   $x(92)$   $x(93)$   $x(94)$   $x(95)$   $x(96)$   $x(97)$   $x(98)$   $x(99)$   $x(100)$

定義  $(2\ell)$  次の移動平均

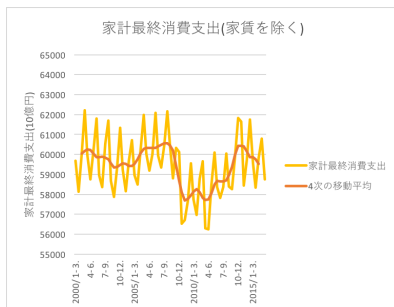
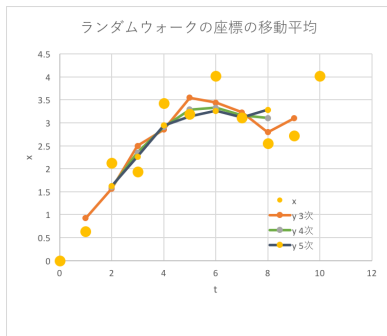
$$y_{2\ell}(t) = \frac{1}{2\ell} \left( \frac{1}{2} \cdot x(t-\ell+1) + x(t-\ell+2) + \dots + x(t) + \dots + x(t+\ell-2) + \frac{1}{2} x(t+\ell-1) \right)$$

$x(0)$   $x(1)$   $x(2)$   $x(3)$   $x(4)$   $x(5)$   $x(6)$   $x(7)$   $x(8)$   $x(9)$   $x(10)$   $x(11)$   $x(12)$   $x(13)$   $x(14)$   $x(15)$   $x(16)$   $x(17)$   $x(18)$   $x(19)$   $x(20)$   $x(21)$   $x(22)$   $x(23)$   $x(24)$   $x(25)$   $x(26)$   $x(27)$   $x(28)$   $x(29)$   $x(30)$   $x(31)$   $x(32)$   $x(33)$   $x(34)$   $x(35)$   $x(36)$   $x(37)$   $x(38)$   $x(39)$   $x(40)$   $x(41)$   $x(42)$   $x(43)$   $x(44)$   $x(45)$   $x(46)$   $x(47)$   $x(48)$   $x(49)$   $x(50)$   $x(51)$   $x(52)$   $x(53)$   $x(54)$   $x(55)$   $x(56)$   $x(57)$   $x(58)$   $x(59)$   $x(60)$   $x(61)$   $x(62)$   $x(63)$   $x(64)$   $x(65)$   $x(66)$   $x(67)$   $x(68)$   $x(69)$   $x(70)$   $x(71)$   $x(72)$   $x(73)$   $x(74)$   $x(75)$   $x(76)$   $x(77)$   $x(78)$   $x(79)$   $x(80)$   $x(81)$   $x(82)$   $x(83)$   $x(84)$   $x(85)$   $x(86)$   $x(87)$   $x(88)$   $x(89)$   $x(90)$   $x(91)$   $x(92)$   $x(93)$   $x(94)$   $x(95)$   $x(96)$   $x(97)$   $x(98)$   $x(99)$   $x(100)$

離散フーリエ級数の第 0 項

# 移動平均の性質

- 次数が高くなるほど滑らかになる
- 元のデータの「真ん中へん」を通る.
- 時間帯の端までは描けない





## 移動平均の性質 2

- **トレンド** (長期的傾向) 期間を通して時間に比例して増減する傾向.  
一過的な増減 → 移動平均ではっきり見えるようになる
- 短い周期の**周期的変動** 季節, 週, 月, 年 → (周期くらいの) 移動平均で消える. (もとのデータ)-(移動平均) ではっきり見える フーリエ級数解析, フィルタ (パターン情報処理)
- **ランダム成分** (ノイズ) 時刻ごとに独立な乱数 → 移動平均で小さくなる

ラグ  $k$  の後方移動平均  $y(t) = \frac{1}{k} \sum_{t'=t-k+1}^t x(t')$

ラグ  $k$  の前方移動平均  $y(t) = \frac{1}{k} \sum_{t'=t}^{t+k-1} x(t')$

## L10-Q1

## Quiz(移動平均)

次の時系列データから, 3,4 次の移動平均を求めよう.

|       |     |      |     |      |     |      |     |      |     |     |
|-------|-----|------|-----|------|-----|------|-----|------|-----|-----|
| $t$   | 0   | 1    | 2   | 3    | 4   | 5    | 6   | 7    | 8   | 9   |
| $x$   | 1.8 | -1.6 | 2.6 | -1.2 | 3.0 | -1.2 | 3.4 | -0.8 | 3.8 | 0.0 |
| $y_3$ |     |      |     |      |     |      |     |      |     |     |
| $y_4$ |     |      |     |      |     |      |     |      |     |     |

## ここまで来たよ

### 9 時系列の AR,MA,ARMA モデル

### 10 時系列データ, MA,ARMA モデル

- 時系列解析
- 標本移動平均
- 標本自己共分散・標本自己相関係数
- $m$  次の自己回帰モデル  $AR(m)$
- $k$  次の移動平均モデル  $MA(k)$

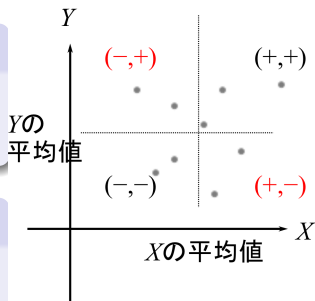
## 復習: 標本共分散

## 定義 (母共分散 (covariance))

$$\text{Cov}[X, Y] = E[(X - E[X])(Y - E[Y])]$$

## 定義 (標本共分散 (covariance))

$$C_{xy} = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x}) \times (y_i - \bar{y})$$



(+, -) = (x\_i - \bar{x} の符号, y\_i - \bar{y} の符号).

## 標本自己共分散, 標本自己相関係数

定義 ( $k$  次の標本自己共分散, 標本自己相関係数)

時間  $t$  を, ラグ  $k$  だけずらした  $x(t), x(t-k)$  を 2 変量データだと思って, 標本共分散, 標本相関係数を考えたもの

$$C(k) = \frac{1}{T-k} \sum_{t=k+1}^T (x(t) - \bar{x})(x(t-k) - \bar{x})$$

$$\text{ただし標本平均値 } \bar{x} = \frac{1}{T} \sum_{t=1}^T x(t)$$

## 定常な時系列データに対する標本ナントカ

‘時系列分析’では, 定常過程について, 1 個の時系列データを, 一定の長さに分割して複数個のデータからなる標本のように扱うことが行われる。

例: 標本平均値  $\bar{X}_t$ , 不変標本分散  $S_{X_t}^2$ .

例: 横:  $t$  縦: 標本内のデータ番号. 標本自己相関係数を求めるとき

| A  | B     | C | D       | E       | F       | G       | H       | I       | J       |         |
|----|-------|---|---------|---------|---------|---------|---------|---------|---------|---------|
| 1  | n \ t | 0 | 1       | 2       | 3       | 4       | 5       | 6       | 7       | 8       |
| 2  | 1     | 2 | -0.2522 | -1.4293 | 0.41339 | -0.9392 | 0.30810 | 0.05638 | 1.16461 | 0.77793 |
| 3  | 2     | 2 | 0.40156 | -0.1803 | 1.02945 | -1.4749 | 0.70329 | 1.1405  | 0.1365  | 0.27561 |
| 4  | 3     | 2 | 1.74901 | 0.20238 | -0.7695 | -0.1643 | 0.3027  | 0.66943 | 0.10917 | 1.30642 |
| 5  | 4     | 2 | 0.43349 | -0.3762 | -0.6185 | -0.6539 | 0.291   | -1.4433 | 0.09464 | 1.35293 |
| 6  | 5     | 2 | 1.01492 | 0.94089 | -0.5959 | -0.8536 | 0.302   | 0.5173  | 0.11447 | 1.38334 |
| 7  | 6     | 2 | 1.78265 | 1.70528 | 2.07552 | -0.7553 | 0.39    | 0.10902 | -0.7164 | -1.1645 |
| 8  | 7     | 2 | 0.69062 | 1.27761 | 1.15377 | -0.4455 | 0.1033  | 0.24885 | -1.323  | -1.1454 |
| 9  | 8     | 2 | 0.74554 | 0.27013 | 1.05844 | -0.8747 | 0.302   | -0.0232 | 1.09015 | 1.91198 |
| 10 | 9     | 2 | 1.21618 | -0.2882 | 0.81639 | -0.7474 | 0.3024  | -1.1622 | -1.5981 | -2.3211 |
| 11 | 10    | 2 | 1.20421 | -0.487  | -0.2274 | -0.6533 | 0.3025  | 1.46621 | 0.13736 | 0.13429 |

本当はこういう標本が欲しい

| A  | B     | C | D       | E       | F       | G       | H       | I       | J       |         |
|----|-------|---|---------|---------|---------|---------|---------|---------|---------|---------|
| 1  | n \ t | 0 | 1       | 2       | 3       | 4       | 5       | 6       | 7       | 8       |
| 2  | 1     | 2 | -0.2522 | -1.4293 | 0.41339 | -0.9392 | 0.30810 | 0.05638 | 1.16461 | 0.77793 |
| 3  | 2     | 2 | 0.40156 | -0.1803 | 1.02945 | 1.31571 | -0.3039 | 1.1405  | 0.1365  | 0.27561 |
| 4  | 3     | 2 | 1.74901 | 0.20238 | -0.7695 | -1.3943 | -0.0067 | 0.66943 | 0.10917 | 1.30642 |
| 5  | 4     | 2 | 0.43349 | -0.3762 | -0.6185 | -1.7157 | -0.461  | -1.4433 | 0.09464 | 1.35293 |
| 6  | 5     | 2 | 1.01492 | 0.94089 | -0.5959 | -0.8685 | 0.30052 | 0.5173  | 0.11447 | 1.38334 |
| 7  | 6     | 2 | 1.78265 | 1.70528 | 2.07552 | 0.06083 | 0.429   | 0.10902 | -0.7164 | -1.1645 |
| 8  | 7     | 2 | 0.69062 | 1.27761 | 1.15377 | 1.44055 | -0.4663 | 0.24885 | -1.323  | -1.1454 |
| 9  | 8     | 2 | 0.74554 | 0.27013 | 1.05844 | -0.1876 | 0.06992 | -0.0232 | 1.09015 | 1.91198 |
| 10 | 9     | 2 | 1.21618 | -0.2882 | 0.81639 | 1.84743 | 0.18484 | -1.1622 | -1.5981 | -2.3211 |
| 11 | 10    | 2 | 1.20421 | -0.487  | -0.2274 | 0.34252 | 0.62765 | 1.46621 | 0.13736 | 0.13429 |

定常ならこれでもいいじゃん

| A  | B     | C | D       | E       | F       | G       | H       | I       | J       |         |
|----|-------|---|---------|---------|---------|---------|---------|---------|---------|---------|
| 1  | n \ t | 0 | 1       | 2       | 3       | 4       | 5       | 6       | 7       | 8       |
| 2  | 1     | 2 | -0.2522 | -1.4293 | 0.41339 | 0.9394  | 0.30810 | 0.05638 | 1.16461 | 0.77793 |
| 3  | 1     | 2 | -0.2522 | -1.4293 | 0.41339 | 0.9394  | 0.30810 | 0.05638 | 1.16461 | 0.77793 |
| 4  | 2     | 2 | 0.40156 | -0.1803 | 1.02945 | 1.31571 | -0.3039 | 1.1405  | 0.1365  | 0.27561 |
| 5  | 3     | 2 | 1.74901 | 0.20238 | -0.7695 | -1.3943 | -0.0067 | 0.66943 | 0.10917 | 1.30642 |
| 6  | 4     | 2 | 0.43349 | -0.3762 | -0.6185 | -1.7157 | -0.461  | -1.4433 | 0.09464 | 1.35293 |
| 7  | 5     | 2 | 1.01492 | 0.94089 | -0.5959 | -0.8685 | 0.30052 | 0.5173  | 0.11447 | 1.38334 |
| 8  | 6     | 2 | 1.78265 | 1.70528 | 2.07552 | 0.06083 | 0.429   | 0.10902 | -0.7164 | -1.1645 |
| 9  | 7     | 2 | 0.69062 | 1.27761 | 1.15377 | 1.44055 | -0.4663 | 0.24885 | -1.323  | -1.1454 |
| 10 | 8     | 2 | 0.74554 | 0.27013 | 1.05844 | -0.1876 | 0.06992 | -0.0232 | 1.09015 | 1.91198 |
| 11 | 9     | 2 | 1.21618 | -0.2882 | 0.81639 | 1.84743 | 0.18484 | -1.1622 | -1.5981 | -2.3211 |

Excel 的にはこうやると楽

$k = 1$  の例

| $x$        | $y$            |
|------------|----------------|
| $x(1)$     | —              |
| $x(2)$     | $x(2 - 1)$     |
| $x(3)$     | $x(3 - 1)$     |
| $\vdots$   | $\vdots$       |
| $x(T - 1)$ | $x(T - 1 - 1)$ |
| $x(T)$     | $x(T - 1)$     |
| —          | $x(T)$         |

$k$  の例

| $x$        | $y$        |
|------------|------------|
| $x(1)$     | —          |
| $\vdots$   |            |
| $x(k + 1)$ | $x(1)$     |
| $\vdots$   | $\vdots$   |
| $x(T)$     | $x(T - k)$ |
| $\vdots$   |            |
| —          | $x(T)$     |

## 定義 ( $k$ 次の標本自己相関係数 autocorrelation)

$$r(k) = \frac{\text{自己共分散}}{\sqrt{\text{分散}}\sqrt{\text{分散}}} = \frac{C(k)}{C(0)}$$

$C(0)$  は  $x(t)$  をサイズ  $T$  の標本と思ったときの分散.

## 定義 (コレログラム correlogram)

横軸 ラグ  $k$ , 縦軸  $k$  次の自己相関係数  $r(k)$  のグラフ.

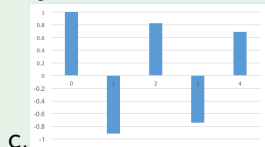
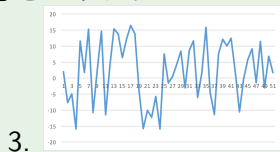
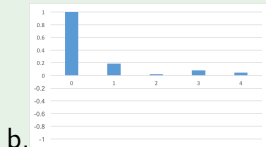
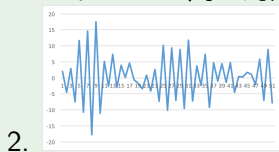
- 多くの定常モデル (自己回帰モデルなど) では,  $k$  が大きいほど (遠い時刻ほど), 標本自己相関係数  $r(k)$  の絶対値は小さくなる.



## L10-Q2

## Quiz(コレログラム)

次の時系列データと、コレログラムの間の対応をつけよう。



## 離散フーリエ変換

データ  $\{X_t\}_{t=0,1,\dots,L-1}$  の周期性を知るには, **離散フーリエ変換** も使える.  
離散フーリエ変換

$$\tilde{X}_s = \sum_{t=0}^{L-1} e^{-\frac{2\pi st}{L}} X_t$$

で,  $\frac{1}{L} \cdot |\tilde{X}_s|$  は, 周期  $L/s$  の成分の寄与の大きさ.

フーリエ解析

## ここまで来たよ

### 9 時系列の AR,MA,ARMA モデル

### 10 時系列データ, MA,ARMA モデル

- 時系列解析
- 標本移動平均
- 標本自己共分散・標本自己相関係数
- $m$  次の自己回帰モデル  $AR(m)$
- $k$  次の移動平均モデル  $MA(k)$

$m$  次の自己回帰モデル AR( $m$ )

定義 ( $m$  次の自己回帰モデル AR( $m$ ))

確率過程  $\{X_t\}_{t=0,1,2,3,\dots}$  各  $X_t$  は (連続型) 確率変数.

$$X_t = \sum_{k=1}^m \phi_k X_{t-k} + \epsilon_t$$

ただし,  $\epsilon_t$  は次を満たす.

$$E[\epsilon_t] = 0 \quad (\text{WN1})$$

$$E[\epsilon_t \epsilon_s] = \sigma^2 \delta_{ts} \quad (\text{WN2})$$

$$E[X_t \epsilon_s] = 0 \quad (t < s) \quad (\text{PI})$$

## L10-Q3

## Quiz(自己回帰モデル AR(2) の例)

2 次の自己回帰モデル AR(2) モデルを考える (授業中に使った記号で). 初期条件として,  $X_0, X_1$  は定数 0 に等しいとしてよい ( $P(X_0 = 0) = P(X_1 = 0) = 1$ ).

- ① 確率変数  $X_2$  を,  $\epsilon_t$  と  $\phi_k$  で表そう.
- ② 母期待値  $E[X_3^2]$  を  $\sigma$  と  $\phi_k$  で表そう.
- ③ 母自己共分散  $\text{Cov}[X_3, X_4]$  を  $\sigma$  と  $\phi_k$  で表そう.

## Code example

### Listing 1: arma

```
1 from statsmodels.tsa.arima_process import ArmaProcess
2 ar=[1,-0.5,-0.2] # [ $\phi_0=1, -\phi_1, -\phi_2$ ] 1は必ず含める
3 ma=[1] # 1は必ず含める
4 AR=ArmaProcess(ar,ma) # 自己回帰移動平均モデルを計算するオブジェクト
5 x=AR.generate_sample(nsample=50) # 時間の長さ=50
```

## ここまで来たよ

### 9 時系列の AR,MA,ARMA モデル

### 10 時系列データ, MA,ARMA モデル

- 時系列解析
- 標本移動平均
- 標本自己共分散・標本自己相関係数
- $m$  次の自己回帰モデル  $AR(m)$
- $k$  次の移動平均モデル  $MA(k)$

## 移動平均の定義

### 定義 (移動平均)

時系列  $\{X_t\}$ .

$k$  次の後方移動平均  $Y_{t,k} = \frac{1}{k}(X_{t-k+1} + \cdots + X_{t-1} + X_t)$ .

### 移動平均モデルの定義のアイデア

$$X_t = \phi_1 Y_{t-1,1} + \phi_2 Y_{t-1,2} + \cdots + \phi_k Y_{t-1,k} + \epsilon_t$$

としては?

漸化式を解いていくと、けっきょくすべて  $\epsilon_{t'} \ t - k \leq t' \leq t$  に帰着する。



$k$  次の移動平均モデル  $MA(k)$ 定義 ( $k$  次の移動平均モデル  $MA(k)$ ) $t = 0, 1, 2, \dots$ : 時刻 $\{\epsilon_t\}_{t=1, \dots}, \{X_t\}_{t=0, 1, \dots}$ : 連続型確率変数の列 $\theta_k \in \mathbb{R}$ : パラメタ $X_t (t \geq 1)$  は次のように定まる.

$$X_t = \beta_0 + \theta_0 \epsilon_t + \theta_1 \epsilon_{t-1} + \dots + \theta_k \epsilon_{t-k}. \quad (t \geq k)$$

ただし  $\theta_0 = 1$ .  $\epsilon_t$  は次を満たす.

$$E[\epsilon_t] = 0 \quad (\text{WN1})$$

$$E[\epsilon_t \epsilon_s] = \sigma^2 \delta_{ts} \quad (\text{WN2})$$

$$E[X_t \epsilon_s] = 0 \quad (t < s) \quad (\text{PI})$$

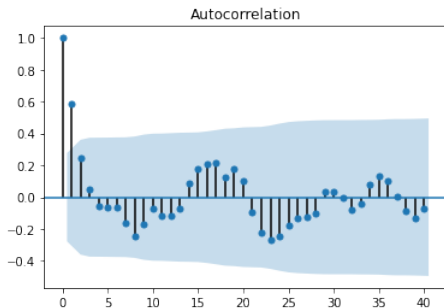
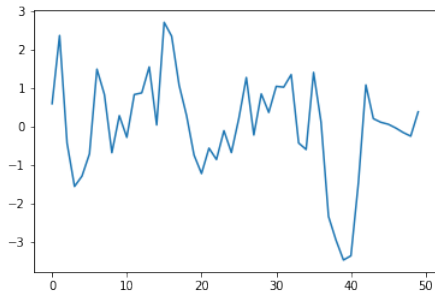
移動平均モデル  $MA(k)$  の母平均値・母自己共分散

$$E[X_t] = \beta_0.$$

$$\begin{aligned} V[X_t] &= V[\theta_0\epsilon_t + \theta_1\epsilon_{t-1} + \cdots + \theta_k\epsilon_{t-k}] \\ &= \theta_0^2 V[\epsilon_t] + \theta_1^2 V[\epsilon_{t-1}] + \cdots + \theta_k^2 V[\epsilon_{t-k}] \\ &= (\theta_0^2 + \theta_1^2 + \cdots + \theta_k^2)\sigma^2. \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{Cov}[X_t, X_{t-s}] &= E[(\theta_0\epsilon_t + \theta_1\epsilon_{t-1} + \cdots + \theta_k\epsilon_{t-k}) \\ &\quad \times (\theta_0\epsilon_{t-s} + \theta_1\epsilon_{t-s-1} + \cdots + \theta_k\epsilon_{t-s-k})] \\ &= \cdots \\ &= \begin{cases} 0 & (k < s) \\ (\theta_0\theta_s + \theta_1\theta_{s+1} + \cdots + \theta_{k-s}\theta_k)\sigma^2 & (k \geq s) \end{cases}. \end{aligned}$$

# 移動平均モデル $MA(k)$ のサンプルパスとコレログラム



## L10-Q4

## Quiz(移動平均モデル MA(1) の例)

1 次の移動平均モデル MA(1) モデルを考える (授業中に使った記号で).  
 $\beta_0 = 0$  とする.

- ① 確率変数  $X_2$  を,  $\epsilon_t, \theta_1$  で表そう.
- ② 母期待値  $E[X_2^2]$  を  $\sigma$  と  $\theta_1$  で表そう.
- ③ 母自己共分散  $\text{Cov}[X_2, X_3]$  を  $\sigma$  と  $\theta_1$  で表そう.
- ④ 母自己共分散  $\text{Cov}[X_2, X_4]$  を求めよう.

## Code example

Listing 2: arma

```

1 from statsmodels.tsa.arima_process import ArmaProcess
2 ar=[1,-phi1,-phi2] # 1は必ず含める マイナスをつける
3 ma=[1,theta1,theta2] # [theta_0,theta_1,theta_2] 1は必ず
4 MA=ArmaProcess(ar,ma) # 自己回帰移動平均モデルを計算するオブジ
5 x=MA.generate_sample(nsample=50) # 時間の長さ=50

```

ar, ma は、漸化式の  $L$  のラグ多項式の係数のリスト.

## 定義 (ラグ演算子)

ラグ演算子  $L$  を  $LX_t = X_{t-1}$  で定める.

$$X_t = \phi_1 X_{t-1} + \epsilon_t + \theta_1 \epsilon_{t-1} + \theta_2 \epsilon_{t-2}$$

$$(1 - \phi_1 L^1 - \phi_2 L^2) X_t = (1 + \theta_1 L^1 + \theta_2 L^2) \epsilon_t$$

$m, k$  次の自己回帰移動平均モデル ARMA( $m, k$ )

漸化式の右辺が, AR( $m$ ) と MA( $k$ ) の和になっている時系列

$m, k$  次の自己回帰和分移動平均モデル ARIMA( $m, k$ )

階差が ARMA( $m, k$ ) にしたがる時系列