

第 2 章「ARMA モデルからの標本分布」

1 . 線形過程 (Linear Process)

以下では，次の MA(∞) 過程

$$y_t = \mu + \sum_{j=0}^{\infty} \alpha_j \varepsilon_{t-j} = \mu + \alpha(L)\varepsilon_t \quad (1)$$

を考える．ここで，

$$\sum_{j=0}^{\infty} |\alpha_j| < \infty, \quad \sum_{j=0}^{\infty} \alpha_j \neq 0, \quad \alpha_0 = 1, \quad \{\varepsilon_t\} \sim \text{i.i.d.}(0, \sigma^2)$$

である．このとき， $\{y_t\}$ は線形過程に従うという．定常な ARMA 過程は，明らかに線形過程の特殊ケースである．

線形過程の平均，自己共分散，コレログラム：

$$E(y_t) = \mu, \quad \gamma_h = \sigma^2 \sum_{j=0}^{\infty} \alpha_j \alpha_{j+|h|}, \quad \sum_{h=-\infty}^{\infty} \gamma_h = \sigma^2 \left(\sum_{j=0}^{\infty} \alpha_j \right)^2, \quad \rho_h = \frac{\sum_{j=0}^{\infty} \alpha_j \alpha_{j+|h|}}{\sum_{j=0}^{\infty} \alpha_j^2}$$

2 . 標本平均 (Sample Mean)

線形過程 (1) からの観測値 y_1, y_2, \dots, y_T に対して，標本平均を

$$\bar{y} = \frac{1}{T} \sum_{t=1}^T y_t$$

とおく．このとき，

$$\begin{aligned} V(\bar{y}) &= V\left(\frac{1}{T} \sum y_t\right) = \frac{1}{T^2} E\left[\left\{\sum (y_t - \mu)\right\}^2\right] \\ &= \frac{1}{T^2} E\left[\sum \sum (y_s - \mu)(y_t - \mu)\right] \\ &= \frac{1}{T^2} \sum_{s=1}^T \sum_{t=1}^T \gamma_{s-t} \\ &= \frac{1}{T} \sum_{j=-(T-1)}^{T-1} \left(1 - \frac{|j|}{T}\right) \gamma_j \end{aligned}$$

定理 1：線形過程 (1) に対して，次のことが成立する．

$$\begin{aligned} T V(\bar{y}) &= \sum_{j=-(T-1)}^{T-1} \left(1 - \frac{|j|}{T}\right) \gamma_j \\ \lim_{T \rightarrow \infty} T V(\bar{y}) &= \sum_{j=-\infty}^{\infty} \gamma_j = \sigma^2 \left(\sum_{j=0}^{\infty} \alpha_j \right)^2 \\ \sqrt{T}(\bar{y} - \mu) &\rightarrow N\left(0, \sum_{j=-\infty}^{\infty} \gamma_j\right) \end{aligned}$$

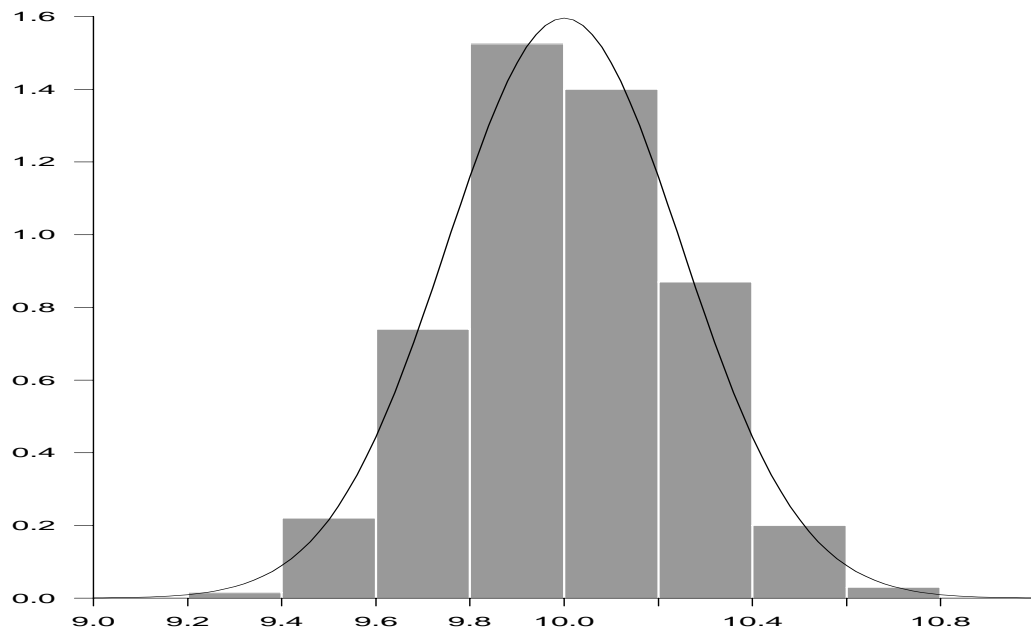
例 1 AR(1) モデル : $\alpha_j = \phi_1^j$ より ,

$$\sqrt{T}(\bar{y} - \mu) \rightarrow N\left(0, \frac{\sigma^2}{(1 - \phi_1)^2}\right)$$

例 2 MA(1) モデル : $\alpha_0 = 1, \alpha_1 = -\theta_1, \alpha_j = 0 (j \geq 2)$ より ,

$$\sqrt{T}(\bar{y} - \mu) \rightarrow N\left(0, \sigma^2(1 - \theta_1)^2\right)$$

$y_t = 4 + 0.6y_{t-1} + \varepsilon_t$ からの標本平均の分布 (T=100)



3 . 標本コレログラム (Sample Correlogram)

時差 $h (h \geq 0)$ の標本自己共分散を

$$\hat{\gamma}_h = \frac{1}{T} \sum_{t=h+1}^T (y_t - \bar{y})(y_{t-h} - \bar{y})$$

として , 時差 h の標本コレログラムを

$$\hat{\rho}_h = \frac{\sum_{t=h+1}^T (y_t - \bar{y})(y_{t-h} - \bar{y})}{\sum_{t=1}^T (y_t - \bar{y})^2} = \frac{\hat{\gamma}_h}{\hat{\gamma}_0}$$

で定義する .

定理 2 : 線形過程 (1) に対して , 次のことが成立する .

$$\lim_{T \rightarrow \infty} E(\hat{\gamma}_h) = \gamma_h, \quad \lim_{T \rightarrow \infty} T [E(\hat{\gamma}_h - \gamma_h)] = - \sum_{h=-\infty}^{\infty} \gamma_h \quad (\text{下方へのバイアス})$$

さらに , $E(\varepsilon_t^4) = 3\sigma^4 + \kappa_4 < \infty$ とするとき (κ_4 は 4 次のキュムラントと呼ばれる . 正規過程の場合は 0 となる) , 次のことが成立する .

$$\lim_{T \rightarrow \infty} T Cov(\hat{\gamma}_h, \hat{\gamma}_g) = \sum_{j=-\infty}^{\infty} [\gamma_{j+h} (\gamma_{j+g} + \gamma_{j-g})] + \frac{\kappa_4}{\sigma^4} \gamma_h \gamma_g$$

$$\sqrt{T} (\hat{\rho}_h - \rho_h) \rightarrow N(0, w_h)$$

ここで ,

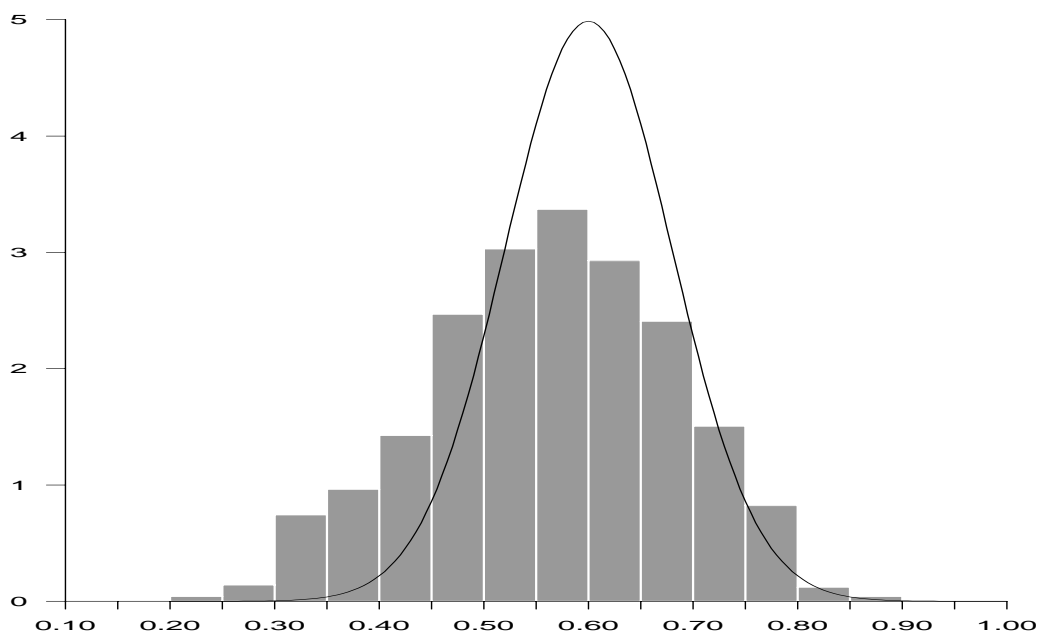
$$w_h = \sum_{j=1}^{\infty} \{\rho_{j+h} + \rho_{j-h} - 2\rho_j \rho_h\}^2$$

例 3 i.i.d. モデル : $w_h = 1, \hat{\rho}_h \sim N(0, 1/T)$

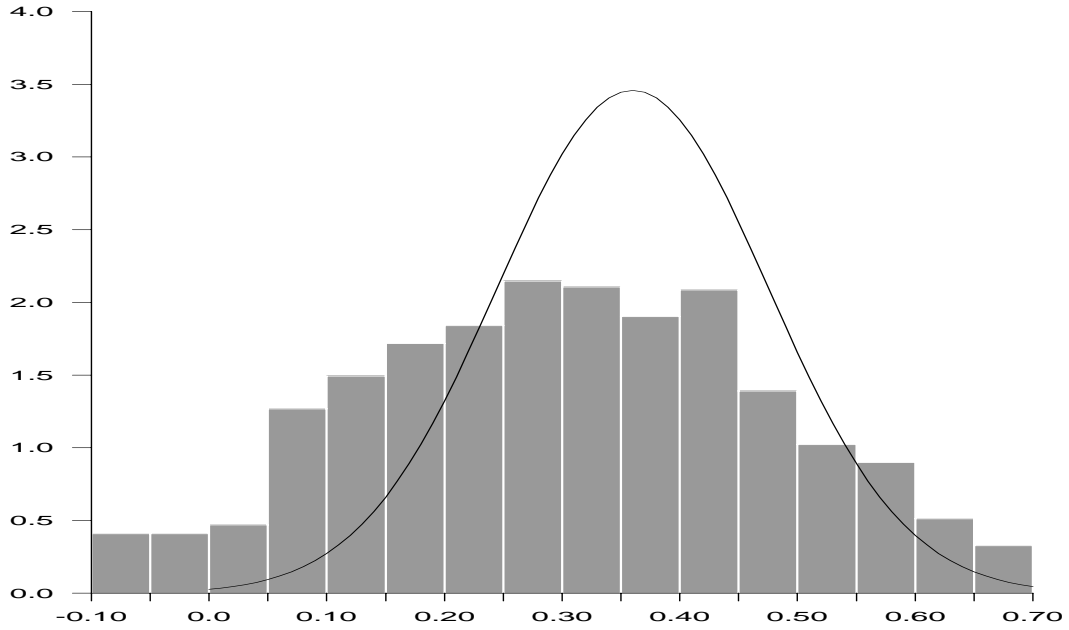
例 4 AR(1) モデル : $w_h = (1 - \phi_1^{2h})(1 + \phi_1^2)/(1 - \phi_1^2) - 2h\phi_1^{2h}$

例 5 MA(1) モデル : $w_1 = 1 - 3\rho_1^2 + 4\rho_1^4, w_h = 1 + 2\rho_1^2 (h \geq 2)$

$y_t = 4 + 0.6y_{t-1} + \varepsilon_t$ からの $\hat{\rho}_1$ の分布 (T=100)



$y_t = 4 + 0.6y_{t-1} + \varepsilon_t$ からの $\hat{\rho}_2$ の分布 (T=100)



定理 2 から得られるコレログラムの 95% 信頼区間 :

ρ_h に関する 95% 信頼区間は , ほぼ

$$\left[\hat{\rho}_h - 1.96 \times \sqrt{\frac{w_h}{T}}, \hat{\rho}_h + 1.96 \times \sqrt{\frac{w_h}{T}} \right]$$

特に , i.i.d. 過程あるいは無相関過程 ($\gamma_h = 0, h \neq 0$) ならば ,

$$\left[-1.96 \times \sqrt{\frac{1}{T}}, 1.96 \times \sqrt{\frac{1}{T}} \right]$$

4 . 標本偏自己相関 (Sample Partial Autocorrelation)

時差 h の標本偏自己相関を $\hat{\phi}_{hh}$ とすると , $\hat{\phi}_{hh}$ は次の方程式から得られる .

$$\begin{pmatrix} 1 & \hat{\rho}_1 & \cdots & \hat{\rho}_{h-1} \\ \hat{\rho}_1 & 1 & \cdots & \hat{\rho}_{h-2} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \hat{\rho}_{h-1} & \hat{\rho}_{h-2} & \cdots & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \hat{\phi}_{h1} \\ \hat{\phi}_{h2} \\ \vdots \\ \hat{\phi}_{hh} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \hat{\rho}_1 \\ \hat{\rho}_2 \\ \vdots \\ \hat{\rho}_h \end{pmatrix}$$

定理 3 : AR(p) モデルにおいては , 次のことが成立する .

$$\hat{\phi}_{hh} \rightarrow N\left(0, \frac{1}{T}\right) \quad h \geq p+1$$

したがって , $\hat{\phi}_{hh}$ ($h \geq p+1$) の 95% 信頼区間は

$$\left[-1.96 \times \frac{1}{\sqrt{T}}, 1.96 \times \frac{1}{\sqrt{T}}\right]$$

5 . 標本逆自己相関 (Sample Inverse Autocorrelation)

時差 h の標本逆自己相関 $\hat{\rho}i_h$ は次のように求める . まず , AR(p) モデルを fit (p を大きく) して , 係数推定量 $\hat{\phi}_1, \dots, \hat{\phi}_p$ と分散推定量 $\hat{\gamma}_0$ を求める . そして ,

$$\hat{\rho}i_h = \frac{1}{\hat{\gamma}_0} \left[-\hat{\phi}_h + \sum_{j=1}^{p-h} \hat{\phi}_j \hat{\phi}_{j+h} \right]$$

を計算する . ただし , $\hat{\rho}i_h = 0$ ($h > p$) である .