

МИНИСТЕРСТВО ОБРАЗОВАНИЯ И НАУКИ  
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ  
НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ  
ТОМСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ  
Механико-математический факультет

**Молодежная научная конференция  
«Все грани математики и механики»  
(24–30 апреля 2015 г.)**

**Сборник статей**

Под редакцией  
д-ра физ.-мат. наук, профессора А.В. Старченко

Томск  
Издательский Дом Томского государственного университета  
2015

# Оценивание параметров непрерывной авторегрессии с использованием последовательной процедуры

Ю.В. Иванюк, Т.В. Емельянова

Томский государственный университет  
E-mail: yuliya.ivanyuk.90@mail.ru

*Рассматривается последовательная процедура, которая позволяет оценить неизвестные параметры устойчивого процесса авторегрессии с непрерывным временем. Одним из ее преимуществ является способность контролировать среднеквадратическую точность (СКТ) оценок. Для проверки согласия выборочных свойств полученных оценок с теоретическими результатами проводилось моделирование по методу Монте-Карло.*

**Ключевые слова:** авторегрессионный процесс, среднеквадратическая точность, последовательное оценивание, момент остановки, метод наименьших квадратов (МНК).

Актуальность задач прогнозирования в современных условиях достаточно высока. Качество их решения может в значительной степени повлиять на принятие того или иного решения в различных сферах деятельности. Регрессионные модели используются в решении прикладных физических и экономических задач при моделировании спроса, доходности акций, прецессии земной оси [1] и т.д.

Рассмотрим задачу оценивания параметров модели, описываемой системой линейных дифференциальных стохастических уравнений

$$dX_t = AX_t dt + BdW_t \quad (1)$$

с начальным условием  $X_0 = (X_1(0), \dots, X_p(0))$ . Здесь  $A$  и  $B$  – матрицы постоянных коэффициентов размера  $p \times p$ ,  $W_t$  – стандартный  $p$ -мерный винеровский процесс. К этой задаче сводится задача оценивания параметров стационарного гауссовского процесса авторегрессии  $p$ -го порядка (АР( $p$ ))

$$dx_t^p = (\theta_1 x_t^{p-1} + \dots + \theta_p x_t) dt + \sigma dW_t \quad (2)$$

с рациональной спектральной плотностью, имеющей вид  $f(\lambda) = \sigma^2 / |Q(i\lambda)|^2$ .

Известно, что таким процессом можно аппроксимировать любой стационарный гауссовский процесс. Процесс (2) можно представить в виде (1), если положить

$$X_t = \begin{pmatrix} x_t^1 \\ \dots \\ x_t^{p-1} \end{pmatrix}; A = \begin{pmatrix} 0 & \dots & I_p \\ \dots & \dots & \dots \\ \theta_p & \dots & \theta_1 \end{pmatrix}; B = \begin{pmatrix} 0 & \dots & 0 \\ 0 & \dots & 0 \\ 0 & \dots & \sigma \end{pmatrix}; I_p = \begin{pmatrix} 1 & \dots & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & \dots & 1 \end{pmatrix}.$$

Одним из основных методов оценивания вектора неизвестных параметров  $\theta = (\theta_1, \dots, \theta_p)'$  является метод наименьших квадратов (МНК), согласно которому оценка  $\hat{\theta}_T$  имеет вид [7]

$$\hat{\theta}_T = M_T^{-1} \int_0^T X_s d\langle X_t \rangle_p, M_T = \int_0^T X_s X_s' ds, \quad (3)$$

где  $\langle a \rangle_i$  обозначает  $i$ -ю координату вектора столбца  $a = (a_1, \dots, a_p)'$ ;  $M_T$  – выборочная информационная матрица Фишера,  $M_T^{-1}$  – обратная к ней, если она не вырождена, и  $M_T^{-1} = 0$  – в противном случае. Асимптотические свойства вектора оценок  $\hat{\theta}_T$  по методам максимального правдоподобия и наименьших квадратов изучались в ряде работ [1–2]; однако, эти свойства могут нарушаться при малых и умеренных объемах данных. Поэтому представляет интерес задача неасимптотического анализа свойств оценок [3–7].

В данной работе предложена одноэтапная процедура оценивания, использующая усеченное правило остановки наблюдений и позволяющая контролировать СКТ оценок. Эта процедура, как и предложенная в [6, 7], является последовательной модификацией оценок МНК и может использоваться при наличии некоторой априорной информации о параметрах. Однако, в отличие от процедуры, предложенной в [6, 7], она применима и в случае объема выборки, недостаточного для достижения даже минимального порогового значения  $H$ .

При построении последовательного плана будет использоваться следующая лемма, доказанная в [7], дающая оценку нормы уклонения оценки (3) от ее истинного значения.

**Лемма 1.** Пусть матрица  $M^T$  в (3) невырождена. Тогда квадрат нормы уклонения оценки (3) удовлетворяет неравенству

$$\|\hat{\theta}_T - \theta\|^2 \leq \|M_T^{-2}\| \cdot \|m_T\|^2, m_T = \int_0^T X_s dW_s \quad (4)$$

Как было показано в [7] (см. лемму 3), с вероятностью 1 существует предел

$$\lim_{T \rightarrow \infty} M_T / T = F, \quad (5)$$

где  $F$  – положительно определенная матрица. Отсюда следует, что множитель  $\|M_T^{-2}\|$  в правой части (4) монотонно убывает с ростом  $T$ , причем  $\lim_{T \rightarrow \infty} \|M_T^{-2}\| = 0$ . Это позволило использовать в работе [7] следующий план оценивания  $\delta = \delta(\tau, \tilde{\theta})$ , где

$$\tau = \tau(H) = \inf \left\{ t > 0 : \|M_t^{-2}\|^{1/2} \leq \frac{1}{H} \right\}, \quad t \in [0, T], H > 0 \quad (6)$$

$$\tilde{\theta}(H) = M_{\tau(H)}^{-1} \cdot \int_0^{\tau(H)} X_s d\langle X_t \rangle_p. \quad (7)$$

Момент остановки наблюдений в последовательном плане (6)–(7) является случайной величиной, зависящей от выбора порога  $H$ , которая может принимать достаточно большие значения. В прикладных задачах длительность реализации процесса, используемая для идентификации неизвестных параметров, часто ограничена некоторой величиной  $T$ . В этом случае вместо последовательной оценки (6)–(7) будем использовать усеченный последовательный план, определенный следующими формулами:

$$N(H) = \min(\tau(H), T), \quad (8)$$

$$\theta^*(H) = M_{N(H)}^{-1} \cdot \int_0^{N(H)} X_s d\langle X_t \rangle_p \chi_{(N(T) \leq T)}. \quad (9)$$

Предложенная процедура (8)–(9), обладает следующими свойствами, описанными в теоремах, приведенных ниже.

Асимптотическое поведение средней длительности процедуры дает следующая теорема.

**Теорема 1.** Пусть  $N(H)$  определяется формулой (8), начальное условие в уравнении (1) таково, что  $\sup_{\theta \in \Lambda_\gamma} E_\theta \|X_0\|^8 < +\infty$ . Тогда для любого

$$\text{компакта } K \subset \Lambda_\gamma \quad \limsup_{H \rightarrow \infty} \sup_{\theta \in K} \left| E_\theta \frac{N(H)}{H} - \|F^{-2}\|_2^{-1/2} \right| = 0.$$

Найдем верхнюю границу для СКТ оценки вектора неизвестных параметров  $\theta = (\theta_1, \dots, \theta_p)'$  в уравнении (2) с помощью последовательного плана (8)–(9).

**Теорема 2.** В условиях теоремы 1 для любого компактного множества  $K \subset \Lambda_\gamma$

$$\sup_{\theta \in K} E_0 \left( \|\theta^*(H) - \theta\|^2 \right) \leq \frac{a_K}{H} (1 + o(1)), \quad (10)$$

где  $a_K = \sup_{\theta \in K} \varphi(\theta)$ ,  $\varphi(\theta) = trF \|F^{-2}\|^{1/2}$ ,  $o(1) \rightarrow 0$  при  $H \rightarrow \infty$ .

Для проверки согласия выборочных свойств оценок (8) – (9) с теоретическими результатами теорем 1, 2 проводилось моделирование по методу Монте-Карло, включавшее 50 повторений процедуры при различных значениях порога  $H$ , определяющего момент останковки  $\tau = \tau(H)$ .

Численное моделирование проводим для случая  $p=2$ , т.е. для стохастического процесса

$$d\dot{x}_t = (\theta_1 \dot{x}_t + \theta_2 x_t) dt + dW_t. \quad (11)$$

В матричной форме процесс имеет вид  $dX_t = AX_t + BW_t$ , где

$$X_t = \begin{pmatrix} \dot{x}_t \\ x_t \end{pmatrix}; A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ \theta_2 & \theta_1 \end{pmatrix}; B = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & \sigma \end{pmatrix};$$

$W_t$  – стандартный двумерный винеровский процесс, причем  $\langle W_t \rangle_2 = w_t$ .

Множество устойчивости  $\Lambda_\gamma$  процесса (11) задается равенством

$$\Lambda_\gamma = \left\{ (\theta_1, \theta_2) : \theta_2 < \frac{\gamma}{2} \theta_1 + \gamma^2, \theta_1 < 0 \right\}, \gamma > 0. F = \text{diag} \left( \frac{\sigma^2}{2\theta_1\theta_2}, \frac{\sigma^2}{-2\theta_1} \right),$$

$\|F^{-2}\|^{1/2} = \frac{2|\theta_1| \sqrt[4]{1+\theta_2^4}}{\sigma^2}$ , поэтому при больших  $H$  средняя длительность

процедуры оценивания удовлетворяет соотношению

$$E_0 \tau(H) \sim H \frac{2|\theta_1| \sqrt[4]{1+\theta_2^4}}{\sigma^2} \text{ для всех } \theta = (\theta_1, \theta_2)' \in K, \gamma > 0. \text{ При этом СКТ}$$

оценивания равномерно по компакту  $K$  определяется неравенством (10),

причем  $\varphi(\theta) = trF \|F^{-2}\|^{1/2} = (1 - \theta_2) \sqrt[4]{1 + \theta_2^4} / |\theta_2|$ . Априорную область для

параметров модели  $\theta_1$  и  $\theta_2$  зададим следующим компактом

$$K \left\{ (\theta_1, \theta_2) : -0,6 \leq \theta_1 \leq -0,2; -0,6 \leq \theta_2 \leq -0,2 \right\}. \text{ Максимизация функции}$$

$\varphi(\theta)$  по этой области дает следующую постоянную

$$a_K = \max_{\theta \in K} \varphi(\theta) = 6,002399, \text{ используемую в теореме 2.}$$

В табл. 1 приводятся результаты численного моделирования значений

оцениваемых параметров  $\theta_1$  и  $\theta_2$ . Здесь  $H$  – величина порога,  $N^*(H)$  –

выборочная средняя длительность процедуры,  $N^*(H)/H$  – удельная средняя длительность и  $\|F^{-2}\|^{1/2}$  ее асимптотическое теоретическое значение.

При сравнении последних двух строк табл. 1 видно, что с увеличением величины порога  $H$  выборочная характеристика  $N^*(H)/H$  стремится к теоретическому значению, что свидетельствует о согласии результатов моделирования с утверждением теоремы 1. Выборочные характеристики, касающиеся точности последовательных оценок, полученных по 50 реализациям процедуры с порогом  $H = 300$ , представлены в табл. 2.

Таблица 1

**Результаты численного моделирования**

$\theta_1$	-0,3	-0,3	-0,3	-0,3	-0,3
$\theta_2$	-0,2	-0,2	-0,2	-0,2	-0,2
$H$	50	100	300	500	1000
$N^*(H)$	100,1	131,2	232	315,6	605,6
$\frac{N^*(H)}{H}$	2,002	1,312	0,773	0,631	0,606
$\ F^{-2}\ ^{1/2}$	0,60024	0,60024	0,60024	0,60024	0,60024

Таблица 2

**Результаты численного моделирования**

$\theta_1$	-0,3	-0,4	-0,5	-0,2	-0,2	-0,2
$\theta_2$	-0,2	-0,2	-0,2	-0,3	-0,4	-0,5
$SD(\theta_1^*)$	0,0010	0,0045	$3 \cdot 10^{-5}$	0,0001	0,0047	0,0002
$SD(\theta_2^*)$	$2 \cdot 10^{-5}$	0,0008	$7 \cdot 10^{-6}$	0,0001	0,0011	0,0001
$SD(\theta_1^{**})$	0,0006	0,0001	0,0070	0,0009	0,0020	0,0048
$SD(\theta_2^{**})$	0,0010	0,0005	$2 \cdot 10^{-5}$	0,0032	0,0003	0,0019
$\varphi(\theta)/H$	0,0200	0,0200	0,0200	0,0200	0,0200	0,0200

Здесь наряду со значениями параметров модели  $\theta_1$  и  $\theta_2$ , в следующих за ними строках, приводятся СКТ полученных последовательных оценок. В строках  $SD(\theta_1^{**})$  и  $SD(\theta_2^{**})$  даются среднеквадратические отклонения обычных оценок МНК (3), вычисленных по реализации длины  $T$ . При этом значение  $T$  находилось из условия  $T = N^*(50) = \frac{1}{50} \sum_{i=1}^{50} N_i(50)$ , где  $N_i(50)$  определяет длительность последовательной процедуры в  $i$ -м эксперименте,  $\varphi(\theta)/H$  – верхняя граница доверительной области для среднеквадратической точности последовательной оценки. Результаты численного моделирования показывают хорошую согласованность с теоретическими результатами. Сравнение последовательных и обычных МНК оценок показывает, что они близки по точности. При этом, однако, следует учитывать, что последовательные оценки позволяют контролировать СКТ путем выбора порога  $H$ . Заметим, что при моделировании оценок МНК с фиксированной длительностью наблюдений  $T$ , эта длительность выбиралась с помощью последовательной процедуры.

#### Литература

1. Арато М. Линейные стохастические системы с постоянными коэффициентами. Статистический подход / пер. с англ. М.: Наука, 1989. 304 с.
2. Ибрагимов И.А., Хасьминский Р.З. Асимптотическая теория оценивания. М.: Наука, 1979. 528 с.
3. Липцер Р.Ш., Ширяев А.Н. Статистика случайных процессов. М.: Наука, 1974. 696 с.
4. Новиков А.А. Последовательное оценивание параметров процессов диффузионного типа // Математические заметки. 1972. Т. 12, вып. 5. С. 627–638.
5. Konev V.V., Pergamenschikov S.M. Sequential estimation of the parameters in a trigonometric regression model with the Gaussian coloured noise // Statistical Inference for Stochastic Processes. 2003. № 6. P. 215–235.
6. Kabanov Yu., Pergamenschikov S. Two scale stochastic systems: asymptotic analysis and control. Berlin ; New York : Springer, 2003. 266 p.
7. Емельянова Т.В., Конев В.В. О последовательном оценивании параметров непрерывной авторегрессии // Вестник Томского государственного университета. 2013. № 5(25). С. 12–25.