

国际金融试验班 2018 年秋 · 时间序列

第 4 讲：平稳时间序列初步

授课人：刘 岩

武汉大学经管学院金融系

2018 年 10 月 12 日

本讲内容

- 1 平稳性的基本概念
- 2 序列相关性
- 3 算子与表示

本节内容

- 1 平稳性的基本概念
- 2 序列相关性
- 3 算子与表示

平稳性的两个定义

给定时间序列 $\{X_t\}_{t=-\infty}^{\infty}$

- ① 协方差平稳性 (covariance stationarity): $\{X_t\}$ 称为协方差平稳序列, 如果 $\mathbb{E}X_t = \mu$, $\text{cov}(X_t, X_{t+k}) = \sigma_k^2$, $k = 0, \dots, \infty$, 均不依赖于 t

- 协方差平稳性又称为 2-阶矩平稳或矩平稳

- ② 严平稳性 (strict stationarity): $\{X_t\}$ 称为严平稳序列, 如果 $\forall k = 0, \dots, \infty$,

$$(X_t, \dots, X_{t-k})$$

的分布与 t 无关

- ③ 本门课中, “平稳” 序列同时满足上述两个定义
 - 这两个定义互相不蕴含对方

平稳性与趋势、季节性

- 平稳性与趋势不兼容
 - X_t 平稳, 则 $\mathbb{E}X_t = \mu$ 为常数, 且大数定律意味着 $\frac{1}{T} \sum_{t=1}^T X_t \rightarrow \mu$; 均值回归倾向
 - 趋势意味着 X_t 的样本均值不会收敛
- 平稳性与季节性兼容
 - 季节性变量: $\{S_t\}$ 满足 $S_{t+p} = S_t, \forall t, p$ 表示季节周期
 - 对任意 $t, \sum_{0 \leq t \leq p-1} S_t$ 为常数
 - 如果把 $X_t = Y_t + S_t, Y_t$ 平稳, 且将 X_t 的期望理解为一个季节周期上的均值, 则 X_t 也平稳
 - 例如, 令 $U \sim \mathcal{U}([-\pi, \pi]), X_t = \cos(t + U), t \in \mathbb{Z}$, 可验证 $\mathbb{E}X_t$ 及 $\sigma_k^2 = \text{cov}(X_{t+k}, X_t)$ 与 t 无关; 但 σ_k^2 呈现周期性

平稳性和平稳分布

- 平稳性定义中的期望和协方差，都是在平稳分布 (stationary distribution) 下计算的
 - 这个分布就是严平稳概念中的 1-元变量 X_t 服从的分布
- 一般而言，随机过程是否存在平稳分布是个问题
 - $X_0 = 0$, $X_t = X_{t-1} + \varepsilon_t$, $\varepsilon_t \stackrel{\text{iid}}{\sim} \mathcal{N}(0, \sigma_\varepsilon^2)$, 就不存在平稳分布
 - 给定一个有限状态马氏链 $X_t \in \{1, 2\}$, 转移矩阵为

$$\mathbf{P} = \begin{bmatrix} \rho & 1 - \rho \\ 1 - \rho & \rho \end{bmatrix}$$

$\rho \in (0, 1)$, 则 X_t 有平稳分布 $\mathbf{u} = [\frac{1}{2}, \frac{1}{2}]$

- 即便随机过程存在平稳分布，从任何一个起点 $X_0 = \bar{x}$ 开始， X_t 的分布会不会逐渐收敛到平稳分布，也是一个问题

本节内容

- 1 平稳性的基本概念
- 2 序列相关性**
- 3 算子与表示

白噪声

- 白噪声 (white noise) 是最常见的一类平稳时间序列
- $\{\varepsilon_t\}$ 是白噪声, 若满足 $\mathbb{E}\varepsilon_t = 0$, $\text{var}(\varepsilon_t) = \sigma_\varepsilon^2 > 0$, 以及 $\text{cov}(\varepsilon_t, \varepsilon_{t-k}) = 0, \forall k \geq 0$
- iid 序列是白噪声, 反之不成立
- 但大部分时间序列模型中, 均假设白噪声——经常又称作新息 (innovation) 或冲击 (shock)——是 iid 序列

自协方差与自相关系数

给定平稳时间序列 $\{X_t\}$

- 平稳时间序列最基本的分析对象：自协方差函数
(autocovariance function, ACF) $\sigma_X^2(k) = \text{cov}(X_t, X_{t-k})$
 - Cauchy-Schwartz 不等式: $[\text{cov}(X, Y)]^2 \leq \text{var}(X)\text{var}(Y)$
 - 自协方差 $\sigma_X^2(k) \leq \sigma_X^2(0) = \text{var}(X_t)$
- 自相关系数函数 (autocorrelation function, **ACF**)
 $\rho_X(k) = \sigma_X^2(k) / \sigma_X^2(0)$
 - 自相关系数反映的是序列的持续性(persistence): $t - k$ 期取值和 t 期取值的同步特征

偏自相关系数

给定时间序列 $\{X_t\}_{t=1}^T$

- 还可以考虑另一种方法来描述数据的持续性特征，即 偏自相关系数 (partial autocorrelation)
- 考虑 X_t 对 X_{t-k} , $k = 1, \dots, K < T$ 的回归方程

$$X_t = \beta_0 + \beta_1 X_{t-1} + \dots + \beta_K X_{t-K} + e_t$$

- 上述回归方程系数 β_k 的 OLS (ordinary least square) 估计值 $\hat{\beta}_k$ 就称为 X_t 的 k -阶偏自相关系数 (估计值)
 - 偏自相关系数与自相关系数之间有紧密联系；以 AR(1) 模型为例， $X_t = \rho X_{t-1} + \varepsilon_t$, $|\rho| < 1$, ε_t 为白噪声，则其 1-阶自相关系数等于 1-阶偏自相关系数
 - 但一般情况下，并不相等

本节内容

- 1 平稳性的基本概念
- 2 序列相关性
- 3 算子与表示**

线性时间序列

- 本课程大部分内容考虑线性 (linear) 时间序列
- 给定白噪声序列 $\{\varepsilon_t\}$, 时间序列 $\{X_t\}$ 称为关于 $\{\varepsilon_t\}$ 的线性时间序列, 若

$$X_t = \sum_{k=1}^K \phi_k \varepsilon_{t-k},$$

其中 K 的取值可以是有限值, 也可以是无值

- 当 $K = \infty$ 时, 通常要求 $\{\phi_k\}$ 满足绝对和收敛 (absolutely summable), 即 $\sum_{k=1}^{\infty} |\phi_k| < \infty$
- 另一种要求是满足平方和收敛 (square summable), 即 $\sum_{k=1}^{\infty} \phi_k^2 < \infty$

线性时间序列示例

事实上，**所有线性时间序列都是平稳序列**（作业验证）；具体例子如下

- q -阶 移动平均 (moving average) 过程 MA(q): 给定白噪声 $\{\varepsilon_t\}$, $X_t = \sum_{j=0}^q \phi_j \varepsilon_{t-j}$, 其中 $\{\phi_j\} \in \mathbb{R}$
 - q 称为 滞后期 (lag period); 可为无穷, 记为 MA(∞)
- 1-阶 自回归 (autoregressive) 过程 AR(1): $X_t = \rho X_{t-1} + \varepsilon_t$, $|\rho| < 1$
 - 可递归的写为 MA(∞) 过程: $X_t = \sum_{i=0}^{\infty} \rho^i \varepsilon_{t-i}$

滞后算子

- 为了简化记法、方便运算，定义滞后算子 (lag operator) \mathcal{L} ，其作用是将 t 期变量变换为 $t-1$ 期变量：

$$\mathcal{L} : X_t \mapsto X_{t-1}$$

记做 $\mathcal{L}X_t = X_{t-1}$

- 进一步定义之后算子的“乘法”或是“复合”：

$$\underbrace{\mathcal{L} \circ \dots \circ \mathcal{L}}_{k \text{ 次}} \equiv \mathcal{L}^k : X_t \mapsto X_{t-k}$$

记做 $\mathcal{L}^k X_t = X_{t-k}$

算子多项式

- 滞后算子可以当做变元 x ，写为多项式形式，如 $\mathcal{L} + \rho\mathcal{L}^2$ ，其作用就是把 X_t 变做 $(\mathcal{L} + \rho\mathcal{L}^2)X_t = X_{t-1} + \rho X_{t-2}$
- 如此，可将一般的线性时间序列表达式写为之后算子多项式表达的形式：令

$$A(\mathcal{L}) = \sum_{k=1}^K \phi_k \mathcal{L}^k,$$

则再前页 X_t 可写为 $X_t = A(\mathcal{L})\varepsilon_t$

- 类似的，可将 AR(1) 写为 $X_t - \rho X_{t-1} = (1 - \rho\mathcal{L})X_t = \varepsilon_t$
 - 形式上还可以进一步写为 $X_t = \frac{1}{1-\rho\mathcal{L}}\varepsilon_t$ ，再利用 $\frac{1}{1-\rho\mathcal{L}} = \sum_{i=0}^{\infty} \rho^i \mathcal{L}^i$ ，则得到 MA(∞) 表达

Wold 表示

线性序列都是平稳序列；反之，我们有 Wold 表示定理

定理 1 (Wold)

任意的平稳序列 $\{X_t\}_{t=-\infty}^{\infty}$ 都可以表示为如下两部分的和：

$$X_t = \sum_{j=0}^{\infty} \phi_j \varepsilon_{t-j} + V_t,$$

其中，

- ① $\{\varepsilon_t\}_{t=-\infty}^{\infty}$ 是白噪声序列
- ② $\{\phi_j\}_{j=0}^{\infty}$ 平方和收敛 $\sum_{j=0}^{\infty} \phi_j^2 < \infty$
- ③ $\forall t, \text{cov}(V_t, \varepsilon_t) = 0$ ，且 V_t 可通过由过去信息 $\{X_{t-1}, X_{t-2}, \dots\}$ 的线性组合完全决定