

СГЛАЖИВАНИЕ ВРЕМЕННЫХ РЯДОВ СО СВЯЗЯМИ В ВИДЕ НЕРАВЕНСТВ

Рассмотрена задача сглаживания двух временных рядов, когда имеется априорная информация о связи между оцениваемыми величинами в виде линейного неравенства.

В отличие от случая, когда связи между оцениваемыми параметрами имеют вид равенств, нами рассматривается задача условного сглаживания двух временных рядов в том случае, когда априорная связь задается в виде некоторого неравенства. Очевидно, что и такого рода априорная информация тоже может быть использована для улучшения качества сглаживания. Хотя можно ожидать, что эффект от учета подобной связи будет меньше, чем в случае, когда связь представляет собой равенство. Проиллюстрируем эту возможность на простом примере.

Пусть, как и ранее, требуется осуществить сглаживание двух временных рядов

$$y_{1t} = \{y_{11}, y_{12}, \dots, y_{1N}\}, \quad y_{2t} = \{y_{21}, y_{22}, \dots, y_{2N}\},$$

полученных как результат измерения по схеме:

$$y_{it} = x_{it} + \eta_{it}, \quad (i \in 1, 2),$$

где η_{it} - шум с нулевым средним, $E(\cdot)$ - математическое ожидание,

$$E\eta_{it} = 0; \quad E\eta_{it}\eta_{jt} = \delta_i^2 \delta_{ij} \delta_{it},$$

δ_{ij}, δ_{it} - функции Дирака.

Пусть, далее между x_{1t} и x_{2t} существует связь в виде неравенства

$$f(x_{1t}, x_{2t}) \leq 0$$

Рассмотрим простейший случай, когда эта связь имеет вид:

$$x_{1t} \leq x_{2t}. \quad (1)$$

Составим модифицированную функцию Лагранжа. Для этого введем новую переменную z_t :

$$x_{1t} - x_{2t} = -z_t^2 = -u_t, \quad u_t \geq 0$$

Модифицированную функцию Лагранжа зададим в виде:

$$L^* = \sum_{s=-m}^m [y_{1s} - a_{01} - a_{11}s - a_{21}s^2]^2 + \sum_{s=-m}^m [y_{2s} - a_{02} - a_{12}s - a_{22}s^2]^2 + \\ + \mu [a_{01} - a_{02} + \xi_0^2] + \sum_{s=-m}^m [z_s^2 - \xi_0 - \xi_1 s - \xi_2 s^2]^2.$$

Здесь принято, что $q=2$ (порядок аппроксимирующего полинома), а также, что новая переменная $z_t^2 = u_t$ имеет тренд, аппроксимируемый, как и основные переменные, полиномом второго порядка. Измеренный временной ряд для переменной u_t есть:

$$\tilde{u}_t = y_{1s} - y_{2s},$$

а тренд в окрестности точки t аппроксимируется полиномом вида

$$u(t, s) = z^2(t, s) = \xi_0(t) + \xi_1(t)s + \xi_2(t)s^2. \quad (2)$$

Поскольку полином в правой части (9) должен быть неотрицательной величиной при любых значениях s и t , то очевидно, должны выполняться условия:

$$\xi_0 \geq 0; \quad \xi_0 \xi_2 - 0.25 \xi_1^2 \geq 0,$$

являющееся частным случаем условий неотрицательной определенности квадратичных форм.

Положим:

$$\xi_0 = p^2; \quad \xi_0 \xi_2 - 0.25 \xi_1^2 = r^2,$$

тогда формула (2) может быть переписана в виде:

$$u(t, s) = z^2(t, s) = p^2 + \xi_1 s + \frac{1}{p^2} (r^2 + 0.25 \xi_1^2) s^2.$$

Следовательно, ξ_2 также неотрицательная величина. Обозначим:

$$\xi_2 = n = \frac{1}{p^2} (r^2 + 0.25 \xi_1^2) \geq 0.$$

Рассмотрим часть функции Лагранжа, содержащую дополнительную переменную:

$$\begin{aligned} L_1^* &= \mu [a_{01} - a_{02} + p^2] + \sum_{s=-m}^m \left[y_{1s} - y_{2s} - p^2 - \xi_1 s - \frac{1}{p^2} (r^2 + 0.25 \xi_1^2) s^2 \right]^2 = \\ &= \mu [a_{01} - a_{02} + p^2] + \sum_{s=-m}^m [y_{1s} - y_{2s} - p^2 - \xi_1 s - ns^2]^2. \end{aligned}$$

Составим нормальные уравнения для коэффициентов p^2 , ξ_1 , n :

$$\frac{\partial L_1^*}{\partial p^2} = 0; \quad \frac{\partial L_1^*}{\partial \xi_1} = 0; \quad \frac{\partial L_1^*}{\partial n} = 0;$$

Имеем:

$$0.5\mu - \sum_{s=-m}^m (y_{1s} - y_{2s}) + p^2(2m+1) + \frac{n}{p^2} \sum_{s=-m}^m (y_{1s} - y_{2s})s^2 - \frac{n^2}{p^2} \sum_{s=-m}^m s^4 = 0; \quad (3)$$

$$\sum_{s=-m}^m (y_{1s} - y_{2s})s + \xi_1 \left[\frac{1}{2p^2} \sum_{s=-m}^m (y_{1s} - y_{2s})s^2 - \frac{3}{2} \sum_{s=-m}^m s^2 - \frac{n}{2p^2} \sum_{s=-m}^m (y_{1s} - y_{2s})s^4 \right] = 0; \quad (4)$$

$$\sum_{s=-m}^m (y_{1s} - y_{2s})s^2 - p^2 \sum_{s=-m}^m s^2 - n \sum_{s=-m}^m s^4 = 0. \quad (5)$$

Нормальные уравнения для коэффициентов a_j получаются в виде

$$\frac{\partial L^*}{\partial a_{01}} = 0; \quad \frac{\partial L^*}{\partial a_{11}} = 0; \quad \frac{\partial L^*}{\partial a_{21}} = 0;$$

$$\frac{\partial L^*}{\partial a_{0_2}} = 0; \quad \frac{\partial L^*}{\partial a_{1_2}} = 0; \quad \frac{\partial L^*}{\partial a_{2_2}} = 0.$$

Оценками трендов в точке t ($s = 0$) являются коэффициенты a_{0_1} и a_{0_2} . Потому выпишем только необходимые для их определения уравнения:

$$\begin{cases} a_{0_1}(2m+1) + a_{2_1} \sum_{s=-m}^m s^2 = \sum_{s=-m}^m y_{1_s} - 0.5\mu; \\ a_{0_1} \sum_{s=-m}^m s^2 + a_{2_1} \sum_{s=-m}^m s^4 = \sum_{s=-m}^m y_{1_s} s^2. \end{cases} \quad (6)$$

$$\begin{cases} a_{0_2}(2m+1) + a_{2_2} \sum_{s=-m}^m s^2 = \sum_{s=-m}^m y_{2_s} - 0.5\mu; \\ a_{0_2} \sum_{s=-m}^m s^2 + a_{2_2} \sum_{s=-m}^m s^4 = \sum_{s=-m}^m y_{2_s} s^2. \end{cases} \quad (7)$$

Из уравнений (3) – (5) найдем выражения для p^2 и n через измерения y_{1_t} и y_{2_t} . Они могут принимать как положительное, так и отрицательное значения. В действительности p^2 и n по определению могут быть только положительными, поэтому указанные выше значения p^2 и n , выраженные через измерения, будем обозначать через p^{2*} и n^* .

Решая уравнения (3) – (5) относительно p^2 и n , найдем

$$\hat{p}^2 = -0.5\mu \frac{\sum s^4}{(2m+1)\sum s^4 - (\sum s^2)^2} - \frac{\sum (y_{1_s} - y_{2_s})(s^2 \sum s^2 - \sum s^4)}{(2m+1)\sum s^4 - (\sum s^2)^2}, \quad (8)$$

где \hat{p}^2 – оценка p^2 .

Для нахождения множителя Лагранжа используем уравнение связи, которое принимается в приближенной форме, когда точные значения трендов и величины p^2 заменяются их оценками a_{0_1} , a_{0_2} , \hat{p}^2 :

$$a_{0_1} - a_{0_2} + \hat{p}^2 = 0. \quad (9)$$

Предварительно определим a_{0_1} и a_{0_2} из уравнений (6) и (7), имеем:

$$a_{0_1} = \frac{(\sum y_{1_s} - 0.5\mu)\sum s^4 - \sum y_{1_s} s^2 \sum s^2}{(2m+1)\sum s^4 - (\sum s^2)^2}; \quad (10)$$

$$a_{0_2} = \frac{(\sum y_{2_s} + 0.5\mu)\sum s^4 - \sum y_{2_s} s^2 \sum s^2}{(2m+1)\sum s^4 - (\sum s^2)^2}; \quad (11)$$

Подставляя (8), (10) и (11) в уравнения (9), находим

$$\mu = \frac{4 \sum (y_{1s} - y_{2s}) (\sum s^4 - s^2 \sum s^2)}{3 \sum s^4} \quad (12)$$

Возвращаясь к формулам (23) и (24) получаем значения оценок a_{0_1} и a_{0_2} :

$$\hat{x}_1 = a_{0_1} = \frac{\sum_{s=-m}^m \left(\frac{1}{3} y_{1s} + \frac{2}{3} y_{2s} \right) \left(\sum_{s=-m}^m s^4 - s^2 \sum_{s=-m}^m s^2 \right)}{(2m+1) \sum_{s=-m}^m s^4 - \left(\sum_{s=-m}^m s^2 \right)^2}; \quad (13)$$

$$\hat{x}_2 = a_{0_2} = \frac{\sum_{s=-m}^m \left(\frac{2}{3} y_{1s} + \frac{1}{3} y_{2s} \right) \left(\sum_{s=-m}^m s^4 - s^2 \sum_{s=-m}^m s^2 \right)}{(2m+1) \sum_{s=-m}^m s^4 - \left(\sum_{s=-m}^m s^2 \right)^2}. \quad (14)$$

При этих же условиях найдем значения p^2 и n . Подставим (12) в (8), а затем полученное значение p^2 в формулу

$$n = \frac{1}{\sum s^4} \left[\sum (y_{1s} - y_{2s}) s^2 - p^2 \sum s^2 \right].$$

В результате получаем:

$$p^{2*} = \frac{1}{3} \frac{\sum (y_{1s} - y_{2s}) (\sum s^4 - s^2 \sum s^2)}{(2m+1) \sum s^4 - (\sum s^2)^2}; \quad (15)$$

$$n^* = \frac{1}{\sum s^4} \frac{\sum (y_{1s} - y_{2s}) \left[\sum s^4 (3(2m+1)s^2 \sum s^2) - 2s^2 (\sum s^2)^2 \right]}{3 [(2m+1) \sum s^4 - (\sum s^2)^2]}. \quad (16)$$

Из последних формул видно, что p^{2*} и n^* могут быть как положительными, так и отрицательными. Положим, например, что $(y_{1s} - y_{2s})$ не зависит от s и равно Δ . Для $\Delta > 0$ (15) будет отрицательным.

Знаменатель в (16) всегда отрицателен, поэтому $n^* < 0$. Положим теперь в исходных уравнениях:

$$n = \begin{cases} n^*, & \text{если } n^* > 0; \\ 0, & \text{если } n^* \leq 0. \end{cases}$$

Параметр p^{2*} при аналогичных условиях также оказывается отрицательным, хотя отрицательность n^* и p^{2*} может наступать неодновременно, если иметь в виду реальные значения измерений y_{1s} и y_{2s} .

Если имеет место случай $n^* \leq 0$, то для μ получаем:

$$\mu = \frac{2 \sum (y_{1s} - y_{2s}) \left[2(2m+1) \sum s^4 - (2m+1) s^2 \sum s^2 - (\sum s^2)^2 \right]}{3(2m+1) \sum s^4 - (\sum s^2)^2}$$

и, соответственно:

$$\hat{x}_1 = a_{01} = \frac{\sum y_{1s} (\sum s^4 - s^2 \sum s^2)}{(2m+1)\sum s^4 - (\sum s^2)^2} - 0.5 \frac{\sum s^4}{(2m+1)\sum s^4 - (\sum s^2)^2} \times$$

$$\times \frac{2\sum (y_{1s} - y_{2s}) \left[2(2m+1)\sum s^4 - (2m+1)s^2 \sum s^2 - (\sum s^2)^2 \right]}{3(2m+1)\sum s^4 - (\sum s^2)^2}; \quad (17)$$

$$\hat{x}_2 = a_{02} = \frac{\sum y_{2s} (\sum s^4 - s^2 \sum s^2)}{(2m+1)\sum s^4 - (\sum s^2)^2} + 0.5 \frac{\sum s^4}{(2m+1)\sum s^4 - (\sum s^2)^2} \times$$

$$\times \frac{2\sum (y_{1s} - y_{2s}) \left[2(2m+1)\sum s^4 - (2m+1)s^2 \sum s^2 - (\sum s^2)^2 \right]}{3(2m+1)\sum s^4 - (\sum s^2)^2}. \quad (18)$$

Для p^{2*} в этом случае получаем:

$$p^{2*} = \frac{\sum (y_{1s} - y_{2s}) (s^2 \sum s^2 + \sum s^4)}{3(2m+1)\sum s^4 - (\sum s^2)^2}. \quad (19)$$

С учетом полученных зависимостей может быть предложен следующий алгоритм сглаживания двух временных рядов при наличии априорной связи в виде линейного неравенства:

1. Если $n^* > 0$; $p^{2*} > 0$, используются формулы (13) и (14).
2. Если $n^* \leq 0$; $p^{2*} > 0$, используются формулы (17) и (18), при этом p^{2*} получается по формуле (19).
3. Если $n^* > 0$; $p^{2*} < 0$, используются формулы:

$$\hat{x}_1 = a_{01} = 0.5 \frac{1}{v(m)} \sum (y_{1s} + y_{2s}) \varphi(m, s);$$

$$\hat{x}_2 = a_{02} = 0.5 \frac{1}{v(m)} \sum (y_{2s} + y_{1s}) \varphi(m, s);$$

следовательно, $\hat{x}_1 = \hat{x}_2$, где

$$v(m) = (2m+1)(2m-1)(2m+3)$$

$$\varphi(m, s) = 3(2m^2 + 3m - 1) - 15s^2$$

4. Если $n^* \leq 0$; $p^{2*} \leq 0$, используются формулы изолированного сглаживания [1]

$$\hat{x}_i = a_{0i} = \frac{1}{v(m)} \sum y_{is} \varphi(m, s). \quad (20)$$

5. Если $n^* \leq 0$; $p^{2*} \leq 0$ и p^{2*} подсчитано по формуле (19), определение \hat{x}_1 и \hat{x}_2 осуществляется в соответствии со случаем 4.

Вернемся к рассмотрению основного случая 1 и формулам (13) и (14). Параметр $n^* > 0$, когда, например, $(y_{1_s} - y_{2_s}) = \text{const} = \Delta$ и $\Delta > 0$. Пусть в этом случае $y_{1_s} = y_1$; $y_{2_s} = y_2$.

Рассмотрим пример: $\Delta = 3$; $y_1 = 18$; $y_2 = 15$.

Видно, что условие связи не соблюдаются, так как $y_1 > y_2$. В соответствии с формулами (13) и (14) новые 'измерения' для определения первого и второго трендов будут соответственно:

$$v_1 = \frac{1}{3}y_1 + \frac{2}{3}y_2 = 16;$$

$$v_2 = \frac{2}{3}y_1 + \frac{1}{3}y_2 = 17.$$

Таким образом, алгоритм 'исправляет' измерения так, чтобы обеспечить выполнение условий связи ($x_1 < x_2$). Формулы (13) и (14) можно переписать в виде:

$$\hat{x}_1 = a_{01} = \frac{1}{v(m)} \sum_{s=-m}^m \left(\frac{1}{3}y_{1_s} + \frac{2}{3}y_{2_s} \right) \varphi(m, s);$$

$$\hat{x}_2 = a_{02} = \frac{1}{v(m)} \sum_{s=-m}^m \left(\frac{2}{3}y_{1_s} + \frac{1}{3}y_{2_s} \right) \varphi(m, s).$$

Исследование остаточной дисперсии и смещения с помощью предложенного алгоритма представляет самостоятельную задачу. В частности, если сглаживание производится по формулам (13) и (14) при условии, что $m=2$, остаточная дисперсия оценок \hat{x}_1 и \hat{x}_2 есть

$$V_1 = E \left[\left(\hat{x}_1 - E(\hat{x}_1) \right)^2 \right] = 0,05397(\sigma_1^2 + 4\sigma_2^2);$$

$$V_2 = E \left[\left(\hat{x}_2 - E(\hat{x}_2) \right)^2 \right] = 0,05397(4\sigma_1^2 + \sigma_2^2).$$

При раздельном сглаживании по формуле (20) остаточная дисперсия

$$V_{oi} = 0,4857\sigma_i^2.$$

Пусть погрешности η_i имеют одинаковую дисперсию $\sigma_1 = \sigma_2 = \sigma$, тогда

$$V_1 = V_2 = V = 0,26985\sigma^2,$$

и отношение $\frac{V}{V_0} \cong 0,5556$. Следовательно, учет априорной связи в виде неравенства (1) приводит к уменьшению остаточной дисперсии оценок приблизительно в два раза.

Таким образом, установлено свойство алгоритма, обеспечивающее такую коррекцию исходных временных рядов, которая делает их более соответствующими априорному неравенству.

Список литературы

1. Касьяков В.А., Ударцев Е.П. Определение характеристик воздушных судов методами идентификации. - М.: Машиностроение, 1998. - 176 с.

Стаття надійшла до редакції 30 грудня 1999 року.