

残差X-图对平稳可逆ARMA过程数据的检验能力

姜永康 王静龙
(华东师范大学统计系, 上海, 200062)

摘 要

本文将SPC(Statistical Process Control)技术应用于自相关数据, 使用的基本方法是对数据做残差处理, 本文给出了对于平稳可逆的ARMA过程数据, 在检验过程均值变化方面, 残差X-图优于X-图的条件.

关键词: 残差X-图, X-图, 平稳可逆的ARMA过程.
学科分类号: O213.1.

§1. 引 言

近年来, 在工业生产过程中, SPC(Statistical Process Control)技术常被用来监控过程的变化. 传统的控制图如: X-图, CUSUM-图, EWMA-图均是基于过程数据独立这一基本假设的. 而在实际生产过程中, 数据常是相关的, 此时传统的控制图已不再适用. 满足时间序列ARMA模型的数据是自相关的, 但其残差却是不相关的, 若对残差使用传统图是否会改善控制图的使用效果? 本文仅就平稳可逆ARMA过程数据在均值发生变化时, 残差X-图在检验这种变化的能力是否优于传统X-图作了一些探讨.

AR过程和MA过程是ARMA过程的两个特例. 关于AR过程数据, Zhang(1997)定义了一个衡量检验能力的指标, 并在此指标下得出结论: 在均值发生变化的那一刻, 残差X-图对均值变化的检出力总优于X-图, 之后, 在一定条件下残差X-图的检出力也优于X-图. 本文推广了他的结果. 第二节首先考虑MA过程的情形, 第三节考虑ARMA过程的情况.

§2. MA过程

§2.1 MA(1)

首先, 我们考察一阶可逆滑动平均过程

$$x_t - \mu = \varepsilon_t - \beta\varepsilon_{t-1},$$

其中 ε_t 为正态白噪声服从 $N(0, \sigma_a^2)$, β 满足可逆条件: $|\beta| < 1$ (本文研究对象均为平稳可逆、正态白噪声的过程, 以后不再赘述), 这时残差

$$e_t = x_t - \hat{x}_t = x_t - (\hat{\mu} - \hat{\beta}\varepsilon_{t-1}).$$

所谓残差X-图, 就是对残差过程 $\{e_t\}$ 做X-图(以零为中心线的残差的 $k\sigma_a$ 限次序图). 这里我们假定模型完全拟合, 即: $\hat{\mu} = \mu$, $\hat{\beta} = \beta$, 为简便起见, 我们记

$$e_t = x_t - (\mu - \beta\varepsilon_{t-1}).$$

残差 e_t 的方差等于白噪声方差

$$\sigma_a^2 = \text{Var}(e_t) = \frac{1}{1 + \beta^2} \sigma_x^2,$$

本文1999年6月8日收到, 1999年10月8日收到修改稿.

其中 σ_x^2 为 x_t 的方差.

若在时刻 T , x_t 的均值发生变化:

$$\mu \rightarrow \mu^* = \dot{\mu} + \delta\sigma_x,$$

且 $E x_t = \mu^*$ $t = T, T+1, \dots$ 即过程在时刻 T 之后又恢复平稳.

现在, 我们要研究的问题就是讨论在这种情况下, 残差 X-图与传统 X-图对这种变化的检验能力哪一个更好一些 (以后对不同的过程, 所研究的都是这个问题, 不再赘述). 为此我们首先定义一个衡量检验能力强弱的指标

$$f(t) = \left| E \left(\frac{e_t}{\sigma_a} \right) / \delta \right|,$$

在 $\delta = 0$ 即 x_t 的均值没有发生变化时, $E(e_t) = 0$, 定义 $f(t) = 0$.

下面, 我们解释 $f(t)$ 作为衡量指标的合理性. 为此我们引入残差 e_t 落入其 $k\sigma_a$ 控制限内的概率

$$\begin{aligned} \gamma &= P(-k\sigma_a < e_t < k\sigma_a) \\ &= P([-k\sigma_a - E(e_t)]/\sigma_a < [e_t - E(e_t)]/\sigma_a < [k\sigma_a - E(e_t)]/\sigma_a), \end{aligned}$$

若 $E(e_t)/\sigma_a$ 与 $\delta f(t)$ 同号, 上式 = $P(-k - \delta f(t) < Z < k - \delta f(t))$; 若 $E(e_t)/\sigma_a$ 与 $\delta f(t)$ 异号, 上式 = $P(-k + \delta f(t) < Z < k + \delta f(t))$. 这里 $Z = [e_t - E(e_t)]/\sigma_a \sim N(0, 1)$, 所以由正态分布对称性有: $\gamma = P(-k - \delta f(t) < Z < k - \delta f(t))$. 即: 对固定的 k 和 δ , γ 是 $f(t)$ 的偶函数, 记 γ 为 $\gamma[f(t)]$. 有: $\gamma[f(t)] = \gamma[-f(t)]$. 所以 $f(t)$ 取绝对值是合理的, 又 γ 还是 $f(t)$ 的减函数, 或者说 $1 - \gamma$ 是 $f(t)$ 的增函数. 这说明均值变化被检出的概率是 $f(t)$ 的增函数. 另外, 若在 $t = T$ 时过程均值没有发生变化, 即: $\delta = 0$, 则 $f(t) = 0$; 若过程均值发生变化, 即: $\delta \neq 0$, 则 $f(t) > 0$. 因此 $f(t)$ 做检验能力的衡量指标是合理的.

若以传统 X-图来检验过程均值是否发生变化, 它的前提假设是: $\{x_t\}$ 独立, 即: $\beta = 0$. 此时检验能力

$$f(t) = \left| E \left(\frac{e_t}{\sigma_a} \right) / \delta \right| = \left| E \left(\frac{x_t - \mu}{\sigma_x} \right) / \delta \right| = \begin{cases} 0, & t < T; \\ 1, & t \geq T. \end{cases}$$

因此, 只要残差 X-图在时刻 $t \geq T$ 有 $f(t) > 1$, 则说明这一刻残差 X-图的检验能力优于 X-图.

下面我们来计算可逆 MA(1) 过程的检验能力指标 $f(t)$, $t \geq T$. 由逆转公式

$$\varepsilon_t = \sum_{j=0}^{\infty} \beta^j (x_{t-j} - \mu).$$

这样, 残差

$$\begin{aligned} e_t &= x_t - \mu + \beta \varepsilon_{t-1} \\ &= x_t - \mu + \sum_{j=0}^{\infty} \beta^{j+1} (x_{t-1-j} - \mu) \\ &= \sum_{j=0}^{\infty} \beta^j (x_{t-j} - \mu), \end{aligned}$$

所以

$$\begin{aligned} E(e_T) &= \delta\sigma_x, \\ E(e_{T+k}) &= (1 + \beta + \dots + \beta^k)\delta\sigma_x, \quad k \geq 1. \end{aligned}$$

相应地

$$\begin{aligned} f(T) &= \left| E \left(\frac{e_T}{\sigma_a} \right) / \delta \right| = \sqrt{1 + \beta^2}, \\ f(T+k) &= \left| E \left(\frac{e_{T+k}}{\sigma_a} \right) / \delta \right| = \sqrt{1 + \beta^2} (1 + \beta + \dots + \beta^k), \quad k \geq 1. \end{aligned}$$

由此得定理 1.

定理 1 对有正态白噪声可逆 MA(1) 过程有

(1) $\beta > 0$ 时, $f(T+k) > 1$ $k = 0, 1, \dots$.

(2) $\beta < 0$ 时, $f(T) > 1$, $f(T+2k+1) < 1$ $k = 0, 1, \dots$.

(3) $\beta < 0$ 时, 存在 $0 > \beta_2^0 > \beta_4^0 > \dots > -1$, 使得当 $\beta \in (-1, \beta_{2k}^0)$ 时, $f(T+2m) > 1$, $m = 1, 2, \dots, k$; 当 $\beta \in (\beta_{2k}^0, 0)$ 时, $f(T+2m) < 1$, $m = k+1, k+2, \dots$.

定理证明参见附录 1. 并且由定理 1 可以得到下面的推论.

推论 1 $-0.56 \leq \beta < 0$ 时, $f(T+k) < 1$ $k = 1, 2, \dots$.

§ 2.2 MA(2)

下面我们来看二阶可逆滑动平均过程

$$x_t - \mu = \varepsilon_t - \beta_1 \varepsilon_{t-1} - \beta_2 \varepsilon_{t-2},$$

其残差

$$e_t = x_t - \mu + \beta_1 \varepsilon_{t-1} + \beta_2 \varepsilon_{t-2},$$

$$\sigma_a^2 = \text{Var}(e_t) = \frac{1}{1 + \beta_1^2 + \beta_2^2} \sigma_x^2.$$

逆转公式

$$\varepsilon_t = \sum_{s=0}^{\infty} \varphi_s (x_{t-s} - \mu),$$

其中 $\{\varphi_s\}$ 满足:

$$\sum_{s=0}^{\infty} \varphi_s B^s = \frac{1}{1 - \beta_1 B - \beta_2 B^2}.$$

这里 B 是后移算子, 即: $B\varepsilon_t = \varepsilon_{t-1}$, $Bx_t = x_{t-1}$. 于是

$$e_t = x_t - \mu + \beta_1 \sum_{s=0}^{\infty} \varphi_s (x_{t-1-s} - \mu) + \beta_2 \sum_{s=0}^{\infty} \varphi_s (x_{t-2-s} - \mu),$$

所以

$$E(e_T) = \delta \sigma_x,$$

$$E(e_{T+1}) = (1 + \beta_1) \delta \sigma_x,$$

$$E(e_{T+k}) = \left(1 + \beta_1 \sum_{s=0}^{k-1} \varphi_s + \beta_2 \sum_{s=0}^{k-2} \varphi_s \right) \delta \sigma_x, \quad k \geq 2.$$

相应地

$$f(T) = \left| E\left(\frac{e_T}{\sigma_a}\right) / \delta \right| = \sqrt{1 + \beta_1^2 + \beta_2^2},$$

$$f(T+1) = \left| E\left(\frac{e_{T+1}}{\sigma_a}\right) / \delta \right| = \sqrt{1 + \beta_1^2 + \beta_2^2} |1 + \beta_1|,$$

$$f(T+k) = \left| E\left(\frac{e_{T+k}}{\sigma_a}\right) / \delta \right| = \sqrt{1 + \beta_1^2 + \beta_2^2} \left| 1 + \beta_1 \sum_{s=0}^{k-1} \varphi_s + \beta_2 \sum_{s=0}^{k-2} \varphi_s \right|, \quad k \geq 2.$$

由此得定理 2.

定理 2 对有正态白噪声可逆 MA(2) 过程有

(1) $f(T) > 1$;

(2) $\beta_1 > -\beta_2 > 0$ 且 $\beta_1^2 + 4\beta_2 \geq 0$ 时, $f(T+k) > 1$ $k = 1, 2, \dots$.

定理证明参见附录 2.

§ 2.3 MA(q)

对于一般的 q 阶可逆滑动平均过程

$$x_t - \mu = \varepsilon_t - \beta_1 \varepsilon_{t-1} - \cdots - \beta_q \varepsilon_{t-q},$$

其残差

$$e_t = x_t - \mu + \beta_1 \varepsilon_{t-1} + \cdots + \beta_q \varepsilon_{t-q},$$

$$\sigma_a^2 = \text{Var}(e_t) = \frac{1}{1 + \beta_1^2 + \cdots + \beta_q^2} \sigma_x^2.$$

逆转公式

$$\varepsilon_t = \sum_{s=0}^{\infty} \varphi_s (x_{t-s} - \mu),$$

其中 $\{\varphi_s\}$ 满足:

$$\sum_{s=0}^{\infty} \varphi_s B^s = \frac{1}{1 - \beta_1 B - \cdots - \beta_q B^q},$$

于是

$$e_t = x_t - \mu + \beta_1 \sum_{s=0}^{\infty} \varphi_s (x_{t-1-s} - \mu) + \cdots + \beta_q \sum_{s=0}^{\infty} \varphi_s (x_{t-q-s} - \mu),$$

所以

$$E(e_T) = \delta \sigma_x,$$

$$E(e_{T+k}) = \left(1 + \beta_1 \sum_{s=0}^{k-1} \varphi_s + \cdots + \beta_k\right) \delta \sigma_x, \quad 1 \leq k < q,$$

$$E(e_{T+k}) = \left(1 + \beta_1 \sum_{s=0}^{k-1} \varphi_s + \cdots + \beta_q \sum_{s=0}^{k-q} \varphi_s\right) \delta \sigma_x, \quad k \geq q.$$

相应地

$$f(T) = \left| E\left(\frac{e_T}{\sigma_a}\right) / \delta \right| = \sqrt{1 + \beta_1^2 + \cdots + \beta_q^2},$$

$$f(T+k) = \left| E\left(\frac{e_{T+k}}{\sigma_a}\right) / \delta \right| = \sqrt{1 + \beta_1^2 + \cdots + \beta_q^2} \left| 1 + \beta_1 \sum_{s=0}^{k-1} \varphi_s + \cdots + \beta_k \right|, \quad 1 \leq k < q,$$

$$f(T+k) = \left| E\left(\frac{e_{T+k}}{\sigma_a}\right) / \delta \right| = \sqrt{1 + \beta_1^2 + \cdots + \beta_q^2} \left| 1 + \beta_1 \sum_{s=0}^{k-1} \varphi_s + \cdots + \beta_q \sum_{s=0}^{k-q} \varphi_s \right|, \quad k \geq q.$$

显然, $f(T) > 1$. 在 $t > T$ 时, $f(t) > 1$ 或 < 1 的条件有待进一步的讨论.

定理 3 对有正态白噪声可逆 MA(q) 过程有: $f(T) > 1$.

§ 3. 平稳可逆 ARMA 过程

§ 3.1 ARMA(1,1)

首先, 我们考察平稳可逆 ARMA(1,1) 过程

$$x_t - \mu = \alpha(x_{t-1} - \mu) + \varepsilon_t - \beta \varepsilon_{t-1},$$

其残差

$$e_t = x_t - \mu - \alpha(x_{t-1} - \mu) + \beta \varepsilon_{t-1},$$

$$\sigma_a^2 = \text{Var}(e_t) = \frac{1 - 2\alpha\beta + \alpha^2}{1 + \beta^2} \sigma_x^2.$$

逆转公式

$$\varepsilon_t = \sum_{s=0}^{\infty} \beta^{s-1} (\beta - \alpha) (x_{t-s} - \mu) + x_t - \mu,$$

这样

$$\begin{aligned} e_t &= x_t - \mu - \alpha(x_{t-1} - \mu) + \beta \left[\sum_{s=0}^{\infty} \beta^{s-1} (\beta - \alpha) (x_{t-s-1} - \mu) + x_{t-1} - \mu \right] \\ &= x_t - \mu + \sum_{s=0}^{\infty} \beta^s (\beta - \alpha) (x_{t-s-1} - \mu), \end{aligned}$$

于是

$$\begin{aligned} E(e_T) &= \delta \sigma_x, \\ E(e_{T+1}) &= (1 + \beta - \alpha) \delta \sigma_x, \\ E(e_{T+k}) &= \left(1 + \sum_{s=0}^{k-1} \beta^s (\beta - \alpha) \right) \delta \sigma_x, \quad k = 1, 2, \dots \end{aligned}$$

相应地

$$\begin{aligned} f(T) &= \left| E\left(\frac{e_T}{\sigma_a}\right) / \delta \right| = \sqrt{\frac{1 + \beta^2}{1 - 2\alpha\rho_1 + \alpha^2}}, \\ f(T+1) &= \left| E\left(\frac{e_{T+1}}{\sigma_a}\right) / \delta \right| = \sqrt{\frac{1 + \beta^2}{1 - 2\alpha\rho_1 + \alpha^2}} |1 + \beta - \alpha|, \\ f(T+k) &= \left| E\left(\frac{e_{T+k}}{\sigma_a}\right) / \delta \right| = \sqrt{\frac{1 + \beta^2}{1 - 2\alpha\rho_1 + \alpha^2}} \left| 1 + \sum_{s=0}^{k-1} \beta^s (\beta - \alpha) \right|, \quad k = 1, 2, \dots \end{aligned}$$

由此得定理4.

定理4 对有正态白噪声平稳可逆 ARMA(1,1) 过程有

- (1) $f(T) > 1$;
- (2) $\beta \geq \alpha > 0$ 时, $f(T+k) > 1 \quad k = 1, 2, \dots$.

定理证明参见附录3.

§3.2 ARMA(p, q)

对于一般的平稳可逆自回归滑动平均过程

$$x_t - \mu = \alpha_1(x_{t-1} - \mu) + \dots + \alpha_p(x_{t-p} - \mu) + \varepsilon_t - \beta_1\varepsilon_{t-1} - \dots - \beta_q\varepsilon_{t-q},$$

其残差

$$\begin{aligned} e_t &= x_t - \mu - \alpha_1(x_{t-1} - \mu) - \dots - \alpha_p(x_{t-p} - \mu) + \beta_1\varepsilon_{t-1} + \dots + \beta_q\varepsilon_{t-q}, \\ \sigma_a^2 = \text{Var}(e_t) &= \frac{\left(1 + \sum_{k=1}^p \alpha_k^2\right) + \left(-2\alpha_1 + 2 \sum_{k=1}^{p-1} \alpha_k \alpha_{k+1}\right) \rho_1 + \dots + (-2\alpha) \rho_p}{1 + \beta_1^2 + \dots + \beta_q^2} \sigma_x^2. \end{aligned}$$

记上式为:

$$\sigma_a^2 = \frac{1}{M_{p,q}} \sigma_x^2,$$

其中

$$M_{p,q} = \frac{1 + \beta_1^2 + \dots + \beta_q^2}{\left(1 + \sum_{k=1}^p \alpha_k^2\right) + \left(-2\alpha_1 + 2 \sum_{k=1}^{p-1} \alpha_k \alpha_{k+1}\right) \rho_1 + \dots + (-2\alpha) \rho_p}$$

逆转公式

$$\varepsilon_t = \sum_{s=0}^{\infty} \varphi_s (x_{t-s} - \mu),$$

其中 $\{\varphi_s\}$ 满足:

$$\sum_{s=0}^{\infty} \varphi_s B^s = \frac{1 - \alpha_1 B - \dots - \alpha_p B^p}{1 - \beta_1 B - \dots - \beta_q B^q},$$

于是

$$e_t = x_t - \mu - \alpha_1(x_{t-1} - \mu) - \dots - \alpha_p(x_{t-p} - \mu) + \beta_1 \sum_{s=0}^{\infty} \varphi_s (x_{t-1-s} - \mu) + \dots + \beta_q \sum_{s=0}^{\infty} \varphi_s (x_{t-q-s} - \mu),$$

所以

$$\begin{aligned} E(e_T) &= \delta \sigma_x, \\ E(e_{T+1}) &= (1 + \beta_1 - \alpha_1) \delta \sigma_x, \\ E(e_{T+k}) &= \left(1 - \alpha_1 - \dots - \alpha_p + \beta_1 \sum_{s=0}^{k-1} \varphi_s + \dots + \beta_q \sum_{s=0}^{k-q} \varphi_s \right) \delta \sigma_x. \end{aligned}$$

相应地

$$\begin{aligned} f(T) &= \left| E\left(\frac{e_T}{\sigma_a}\right) / \delta \right| = \sqrt{M_{p,q}}, \\ f(T+1) &= \left| E\left(\frac{e_{T+1}}{\sigma_a}\right) / \delta \right| = \sqrt{M_{p,q}} |1 + \beta_1 - \alpha_1|, \\ f(T+k) &= \left| E\left(\frac{e_{T+k}}{\sigma_a}\right) / \delta \right| = \sqrt{M_{p,q}} \left| 1 - \alpha_1 - \dots - \alpha_p + \beta_1 \sum_{s=0}^{k-1} \varphi_s + \dots + \beta_q \sum_{s=0}^{k-q} \varphi_s \right|. \end{aligned}$$

显然, $f(T) > 1$. 在 $t > T$ 时, $f(t) > 1$ 或 < 1 的条件有待进一步的讨论.

定理 5 对有正态白噪声的平稳可逆 ARMA(p, q) 过程有: $f(T) > 1$.

定理证明参见附录 4.

附录 1: 证明定理 1

- (1) $\beta > 0$ 时, $f(T+k) = \sqrt{1 + \beta^2(1 + \beta + \dots + \beta^k)} > \sqrt{1 + \beta^2} > 1 \quad k = 0, 1, \dots$
 (2) $\beta < 0$ 时

$$\begin{aligned} f(T) &= \sqrt{1 + \beta^2} > 1, \\ f(T+2k+1) &= \sqrt{1 + \beta^2(1 + \beta + \dots + \beta^{2k+1})} \\ &< (1 - \beta)(1 + \beta + \dots + \beta^{2k+1}) \\ &= 1 - \beta^{2k+2} < 1 \quad k = 0, 1, \dots \end{aligned}$$

(3) 考察:

$$\begin{aligned} f(T+2k) &= \sqrt{1 + \beta^2(1 + \beta + \dots + \beta^{2k})} \\ &= \sqrt{1 + \beta^2(1 - \beta^{2k+1})} \frac{1}{1 - \beta}, \quad k = 1, 2, \dots, \\ f'_\beta(T+2k) &= [1 + \beta - (2k+1)\beta^{2k} + 2k\beta^{2k+1} \\ &\quad - (2k+2)\beta^{2k+2} + (2k+1)\beta^{2k+3}] \left(\frac{1}{\sqrt{1 + \beta^2(1 - \beta)^2}} \right). \end{aligned}$$

令

$$g(\beta) = 1 + \beta - (2k+1)\beta^{2k} + 2k\beta^{2k+1} - (2k+2)\beta^{2k+2} + (2k+1)\beta^{2k+3}.$$

则

$$\begin{aligned} g'(\beta) &= 1 - (4k^2 + 2k)\beta^{2k+1} + (4k^2 + 2k)\beta^{2k} \\ &\quad - (2k+2)^2\beta^{2k+1} + (4k^2 + 8k + 3)\beta^{2k+2} \\ &> 0, \quad \beta \leq 0. \end{aligned}$$

所以 $g(\beta)$ 在 $\beta \leq 0$ 时严格单调增. 又因为 $g(-1) = -8k - 4 < 0$, $g(0) = 1 > 0$, 所以 $\exists \beta_0 \in (-1, 0)$ 使得 $g(\beta_0) = 0$.

$$\therefore g(\beta) \begin{cases} < 0, & -1 < \beta < \beta_0; \\ \geq 0, & \beta_0 \leq \beta < 0. \end{cases} \quad \text{i.e.} \quad f'_\beta \begin{cases} < 0, & -1 < \beta < \beta_0; \\ \geq 0, & \beta_0 \leq \beta < 0. \end{cases}$$

因此, $f(T+2k)$ 在 $(-1, \beta_0)$ 上单调减, 在 $[\beta_0, 0)$ 上单调增.

又 $f(T+2k)|_{\beta=0} = 1$, $f(T+2k)|_{\beta=-1} = \sqrt{2}$. 所以 $\exists \beta_{2k}^0 \in (-1, \beta_0)$ 使得 $f(T+2k)|_{\beta=\beta_{2k}^0} = 1$. 则当 $\beta_{2k}^0 < \beta < 0$ 时, $f(T+2k) < 1$; 当 $-1 > \beta > \beta_{2k}^0$ 时, $f(T+2k) < 1$.

又, 对任意 $\beta \in (-1, 0)$ 有:

$$\begin{aligned} f(T+2(k+1)) &= \sqrt{1+\beta^2}(1+\beta+\cdots+\beta^{2k+2}) \\ &= \sqrt{1+\beta^2}(1+\beta+\cdots+\beta^{2k} + \beta^{2k+1}(1+\beta)) \\ &< \sqrt{1+\beta^2}(1+\beta+\cdots+\beta^{2k}) \\ &= f(T+2k), \end{aligned}$$

所以, 若 $f(T+2k) < 1$, 则 $f(T+2(k+1)) < 1$; 若 $f(T+2(k+1)) > 1$, 则 $f(T+2k) > 1$. 又因为 $f(T+2(k+1))|_{\beta=\beta_{2k}^0} < f(T+2k)|_{\beta=\beta_{2k}^0} = 1$, 所以 $\beta_{2k+2}^0 < \beta_{2k}^0$. 由此定理得证.

特别, 经计算得: $f(T+2)|_{\beta=-0.56} < 1$, $f(T+2)|_{\beta=-0.57} > 1$. 所以当 $-0.56 \leq \beta < 0$ 时 $f(T+2) < 1$. 即得推论 1. \square

附录 2: 证明定理 2

(1) 显然, $f(T) = \sqrt{1+\beta_1^2+\beta_2^2} > 1$.

(2)

$$\begin{aligned} \sum_{s=0}^{\infty} \varphi_s B^s &= \frac{1}{1-\beta_1 B - \beta_2 B^2} = \frac{1}{(1-\lambda_1 B)(1-\lambda_2 B)} \\ &= \sum_{i=0}^{\infty} (\lambda_1 B)^i \sum_{j=0}^{\infty} (\lambda_2 B)^j = \sum_{s=0}^{\infty} \left(\sum_{i+j=s} \lambda_1^i \lambda_2^j \right) B^s, \end{aligned}$$

所以 $\varphi_s = \sum_{i+j=s} \lambda_1^i \lambda_2^j$, 其中 λ_1, λ_2 是方程 $x^2 - \beta_1 x - \beta_2 = 0$ 的根.

又因为

$$\begin{aligned} f(T+k) &= \sqrt{1+\beta_1^2+\beta_2^2} \left| 1 + \beta_1 \sum_{s=0}^{k-1} \varphi_s + \beta_2 \sum_{s=0}^{k-2} \varphi_s \right| \\ &= \sqrt{1+\beta_1^2+\beta_2^2} \left| 1 + (\beta_1 + \beta_2) \sum_{s=0}^{k-2} \varphi_s + \beta_1 \varphi_{k-1} \right|, \end{aligned}$$

所以只要 $\beta_1 + \beta_2 > 0$, $\beta_1 > 0$, 且 $\varphi_s > 0$, 就有 $f(T+k) > 1$.

若 $\beta_1^2 + 4\beta_2 \geq 0$, 则方程 $x^2 - \beta_1 x - \beta_2 = 0$ 的两根 λ_1, λ_2 均为实数. 进一步若 $\beta_1 > 0$, $\beta_2 < 0$, 则有 $\lambda_1 > 0$, $\lambda_2 > 0$, 从而 $\varphi_s > 0$.

因此, 当 $\beta_1 > -\beta_2 > 0$ 且 $\beta_1^2 + 4\beta_2 \geq 0$ 时, 有 $f(T+k) > 1$. \square

附录 3: 证明定理 4

$$(1) \rho_1 = \frac{\alpha(1+\beta^2) - \beta(1+\alpha^2)}{1+\beta^2 - 2\alpha\beta}, \quad (\text{参见文献 [3], P}_{64})$$

$$\begin{aligned} 1 - 2\alpha\rho_1 + \alpha^2 &= 1 + \alpha^2 - 2\alpha \frac{\alpha(1+\beta^2) - \beta(1+\alpha^2)}{1+\beta^2 - 2\alpha\beta} \\ &= 1 - \alpha^2 - 2\alpha \frac{-\beta(1-\alpha^2)}{1+\beta^2 - 2\alpha\beta} \\ &= (1-\alpha^2) \frac{1+\beta^2}{1+\beta^2 - 2\alpha\beta}, \end{aligned}$$

所以

$$f(T) = \sqrt{\frac{1+\beta^2}{1-2\alpha\rho_1+\alpha^2}} = \sqrt{(1+\beta^2) / \left[(1-\alpha^2) \frac{1+\beta^2}{1+\beta^2 - 2\alpha\beta} \right]} = \sqrt{1 + \frac{(\alpha-\beta)^2}{1-\alpha^2}} > 1.$$

$$(2) f(T+k) = \sqrt{\frac{1+\beta^2}{1-2\alpha\rho_1+\alpha^2}} \left| 1 + \sum_{s=0}^{k-1} \beta^s (\beta - \alpha) \right|, \quad k = 1, 2, \dots$$

所以 $\beta \geq \alpha > 0$ 时, $f(T+k) > 1$ $k = 1, 2, \dots$. \square

附录 4: 证明定理 5

由传递形式: (参见文献 [2], P₄₁)

$$x_t = \sum_{j=0}^{\infty} \psi_j \varepsilon_{t-j} = \varepsilon_t + \sum_{j=1}^{\infty} \psi_j \varepsilon_{t-j},$$

所以 $\sigma_x^2 = \text{Var}(x_t) = \left(1 + \sum_{j=1}^{\infty} \psi_j^2 \right) \sigma_a^2$. 因为 $\sum_{j=0}^{\infty} |\psi_j| < \infty$, 所以 $\sigma_x^2 > \sigma_a^2$. 从而, $M_{p,q} = \frac{\sigma_a^2}{\sigma_x^2} > 1$. 所以

$$f(T) = \frac{1}{\sqrt{M_{p,q}}} > 1. \quad \square$$

参 考 文 献

- [1] Zhang, N.F., Detection capability of residual chart for autocorrelated data, *Journal of Applied Statistics*, **24(2)**(1997), 363-380.
- [2] 安鸿志, 时间序列分析, 华东师大出版社, 1992.
- [3] 杨位钦, 顾岚, 时间序列分析与动态数据建模, 北京理工大学出版社, 1988.

Detection Capability of Residual X-Chart for Stationary Reversible ARMA Process Data

JIANG YONGKANG WANG JINGLONG

(Dept. of Statistics, East China Normal University, Shanghai, 200062)

In the statistical process control environment a primary method to deal with auto-correlated data is the use of a residual chart. The detection capability of the residual X-Chart for the stationary reversible ARMA process will be studied in this paper. Conditions under which the residual X-Chart reduces or increases the detection capability are given.