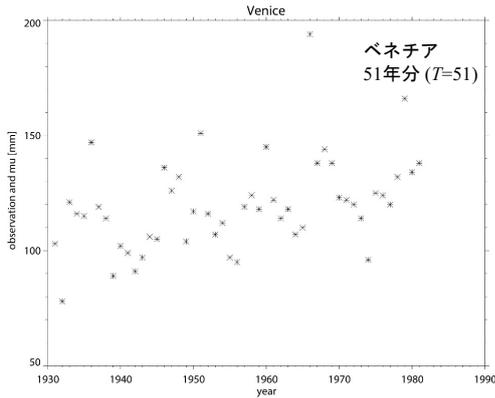


極値時系列の状態空間モデル

上野 玄太 モデリング研究系 教授

【海面水位の年最大値】



【動機】

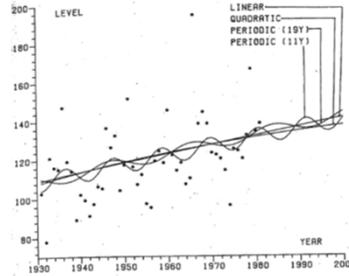
- パラメータの時間変化を表す数学関数のクセが強すぎる
- 緩い条件で時間変化を表現したい (将来的に)
- 多変量の極端事象のモデル化を行いたい
- 気候変動(時間変化) + 隣接地域(空間変化)
- 風水害の適応策の検討

【一般化極値分布】

$$p(y; \mu, \sigma, \xi) = \frac{1}{\sigma} \left[\left(1 + \xi \frac{y - \mu}{\sigma} \right)^{-1/\xi} \right] \exp \left[- \left(1 + \xi \frac{y - \mu}{\sigma} \right)^{-1/\xi} \right]$$

【先行研究 (Smith 1986)】

Smith, R. L., Extreme value theory based on the r largest annual events, Journal of Hydrology, 86(1986)27-43



位置パラメータ：時変
 $\mu_t = \alpha + \beta t$
 $\mu_t = \alpha + \beta t + \gamma t^2$
 $\mu_t = \alpha + \beta t + A \cos(\omega t + \phi)$
 尺度・形状パラメータは定常
 $\sigma_t = \sigma$
 $\xi_t \rightarrow 0$

Fig. 2. Annual maxima 1931-1981 and median predicted values under four models.

【極値時系列の状態空間モデル】

時系列データ y_1, y_2, \dots, y_T 年最大値。ベネチア51年分なら $T=51$

観測モデル

$$p(y_t; \mu_t, \sigma_t, \xi_t) = \frac{1}{\sigma_t} \left[\left(1 + \xi_t \frac{y_t - \mu_t}{\sigma_t} \right)^{-1/\xi_t} \right] \exp \left[- \left(1 + \xi_t \frac{y_t - \mu_t}{\sigma_t} \right)^{-1/\xi_t} \right]$$

システムモデル 「前年と近い値」

$$\begin{pmatrix} \mu_t \\ \log \sigma_t \\ \xi_t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \mu_{t-1} \\ \log \sigma_{t-1} \\ \xi_{t-1} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} a_t \\ b_t \\ c_t \end{pmatrix} \quad \text{システムノイズ}$$

$$a_t \sim N(0, A), \quad b_t \sim N(0, B), \quad c_t \sim N(0, C)$$

【位置パラメータのトレンド】

- 波打つ μ_t は妥当なのか？
- 2次以上のトレンド成分を用いた場合はどうなるか？
 1次トレンド (前年と近い値) $\mu_t = \mu_{t-1} + a_t$
 2次トレンド (前年と近い変化) $\mu_t - \mu_{t-1} = \mu_{t-1} - \mu_{t-2} + a_t$
 3次トレンド $\mu_t - 2\mu_{t-1} + \mu_{t-2} = \mu_{t-1} - 2\mu_{t-2} + \mu_{t-3} + a_t$

【1次トレンド+短期変動】

- 1次トレンド(波打つ μ_t) の尤度が最も大きいので、こちらを追求

システムモデル 「前年と近い値」

$$\begin{pmatrix} \mu_t \\ \log \sigma_t \\ \xi_t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \mu_{t-1} \\ \log \sigma_{t-1} \\ \xi_{t-1} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} a_t \\ b_t \\ c_t \end{pmatrix} \quad \text{1次トレンド}$$

$$a_t \sim N(0, A), \quad b_t \sim N(0, B), \quad c_t \sim N(0, C)$$

- 定常AR成分を追加して短期変動を表現できるか？

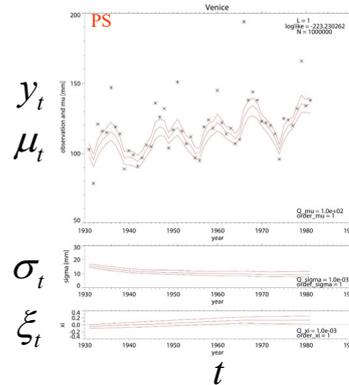
$$r_t = \alpha_1 r_{t-1} + \alpha_2 r_{t-2} + \dots + \alpha_{10} r_{t-10} + d_t \quad d_t \sim N(0, D)$$

観測モデル

$$p(y_t; \mu_t + r_t, \sigma_t, \xi_t) = \frac{1}{\sigma_t} \left[\left(1 + \xi_t \frac{y_t - \mu_t - r_t}{\sigma_t} \right)^{-1/\xi_t} \right] \exp \left[- \left(1 + \xi_t \frac{y_t - \mu_t - r_t}{\sigma_t} \right)^{-1/\xi_t} \right]$$

【まとめ】

- 一般化極値分布(GEV)のパラメータ(位置・尺度・形状)を時間変化を許して推定したい
- パラメータに関するシステムモデル、一般化極値分布を観測モデルとした状態空間モデル
- 粒子フィルタ(PF)・粒子スムーザ(PS)の適用。粒子数 $N=100$ 万
- ハイパーパラメータ A, B, C は最尤法、グリッドサーチで推定。凸でないため探索が必要
- 位置パラメータの推定結果
 - 1次トレンドモデルが2次、3次と比べ尤度が大きい
 - ただし約10年周期の変動が乗る
- 位置パラメータを分解し、長期変動(1次トレンド)+短期変動(10次AR)と表現・推定が可能

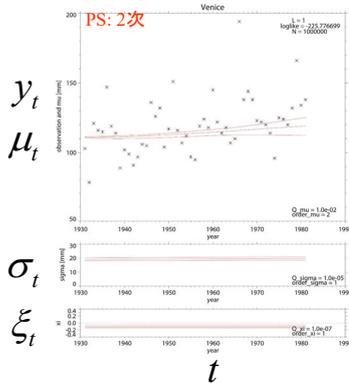


μ_t は波打つ (約10年周期?)

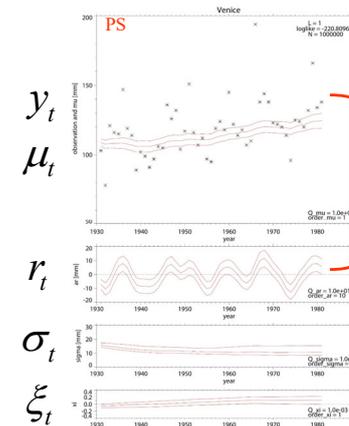
$A = 10^2$

$B = 10^{-3}$

$C = 10^{-3}$



μ_t は滑らか (ただし尤度は小)



位置パラメータを分解し、
 μ_t (緩やかに増加する成分)
 r_t (10年程度で変動する成分)
 の和として表現

$A = 10^1$

$D = 10^1$

$B = 10^{-3}$

$C = 10^{-3}$