

# Модель авторегрессии скользящего среднего (ARIMA)

Синонимы: Модель Бокса-Дженкинса, АРИСС, Методология Бокса-Дженкинса, Autoregressive Integrated Moving Average, Box-Jenkins model

Разделы: [Алгоритмы](#)

Модель авторегрессии скользящего среднего и систематический подход к ее построению был предложен в 1970-х годах Джорджем Боксом и Гвилемом Дженкинсом. Она предназначена для анализа стационарных временных рядов на основе оценки линейной зависимости прогнозируемых значений от исторических.

Для использования модели временной ряд должен быть стационарным, т.е. его среднее и дисперсия должны быть постоянны.

Модель Бокса-Дженкинса предполагает, что временной ряд содержит три составляющие: авторегрессионную, интегрированную и скользящее среднее, которые в модели обозначены  $p$ ,  $d$  и  $q$  соответственно:

- Величина  $p$  называется порядком авторегрессии. Она позволяет ответить на вопрос, будет ли очередной элемент ряда близок к значению  $X$ , если к нему были близки  $p$  предыдущих значений.
- Величину  $d$  называют порядком интегрирования. Она показывает, насколько элемент ряда близок по значению к  $d$  предыдущим значениям, если разность между ними минимальна.
- Параметр  $q$  — порядок скользящего среднего. Позволяет установить погрешность модели как линейную комбинацию наблюдавшихся ранее значений ошибок.

Авторегрессия — это составляющая модели временного ряда, в которой его прогнозируемое значение может быть выражено в виде линейной комбинации исторических значений этого же ряда и случайной ошибки.

Обычно модель упоминается, как  $ARIMA(p, d, q)$ , где  $p$ ,  $d$  и  $q$  — целые неотрицательные числа, характеризующие порядок для частей модели (соответственно авторегрессионной, интегрированной и скользящего среднего).

Для временного ряда  $X(t)$  модель может быть записана в виде:

$$(\Delta^d X_t) = \sum_{t=1}^p a_t (\Delta^d X_{t-1}) + \varepsilon_t + \sum_{j=1}^q b_j (\Delta^d \varepsilon_{t-j}),$$

где

- $\Delta^d$  — оператор разности порядка  $d$  (последовательное взятие  $d$  раз разностей первого порядка — сначала от самого ряда, затем от полученных разностей первого порядка, затем от второго порядка и т. д.);
- $a_t$  — коэффициенты авторегрессионной части модели,  $\varepsilon(t)$  — значения ошибки (полагаются независимыми одинаково распределенными случайными величинами из нормального распределения с нулевым средним);
- $b_j$  — коэффициенты скользящего среднего.

Существует также расширенная модель ARIMAX, которая учитывает внешние факторы при построении прогноза.

Модель Бокса-Дженкинса широко применяются при прогнозировании временных рядов. Основная задача при этом заключается в оценке параметров модели. Методология построения ARIMA-модели исследуемого временного ряда включает следующие основные этапы:

- построение пробной модели;
- оценивание параметров модели и проверка адекватности модели;
- использование модели для прогнозирования.

В Logiport модель ARIMA реализована как отдельный обработчик, который позволяет производить прогнозирование временных рядов. Временным рядом могут быть любые данные в разрезе времени, например, продажи товаров, количество заказов, поток клиентов и т.д.

Построение модели в Logiport для прогноза объема продаж сезонных товаров зимнего спорта по месяцам подробно описано в статье «Пример использования ARIMA для прогноза продаж».