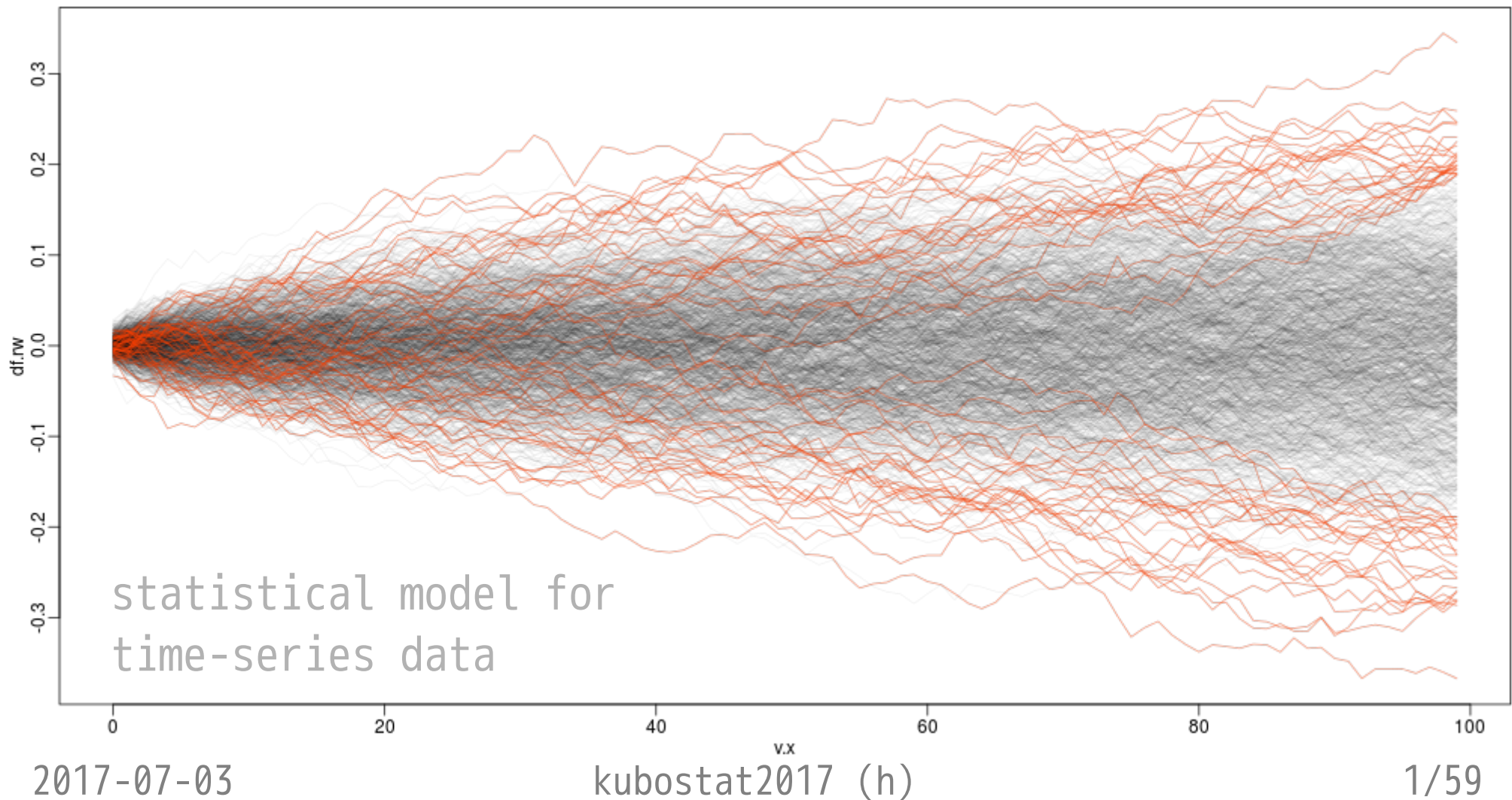


生態学の時系列データ解析でよく見る 『あぶない』モデリング

久保拓弥

<mailto:kubo@ees.hokudai.ac.jp>



今回・次回の要点

「あぶない」時系列データ解析は

やめましょう!

統計モデル
のあてはめ

Danger!!

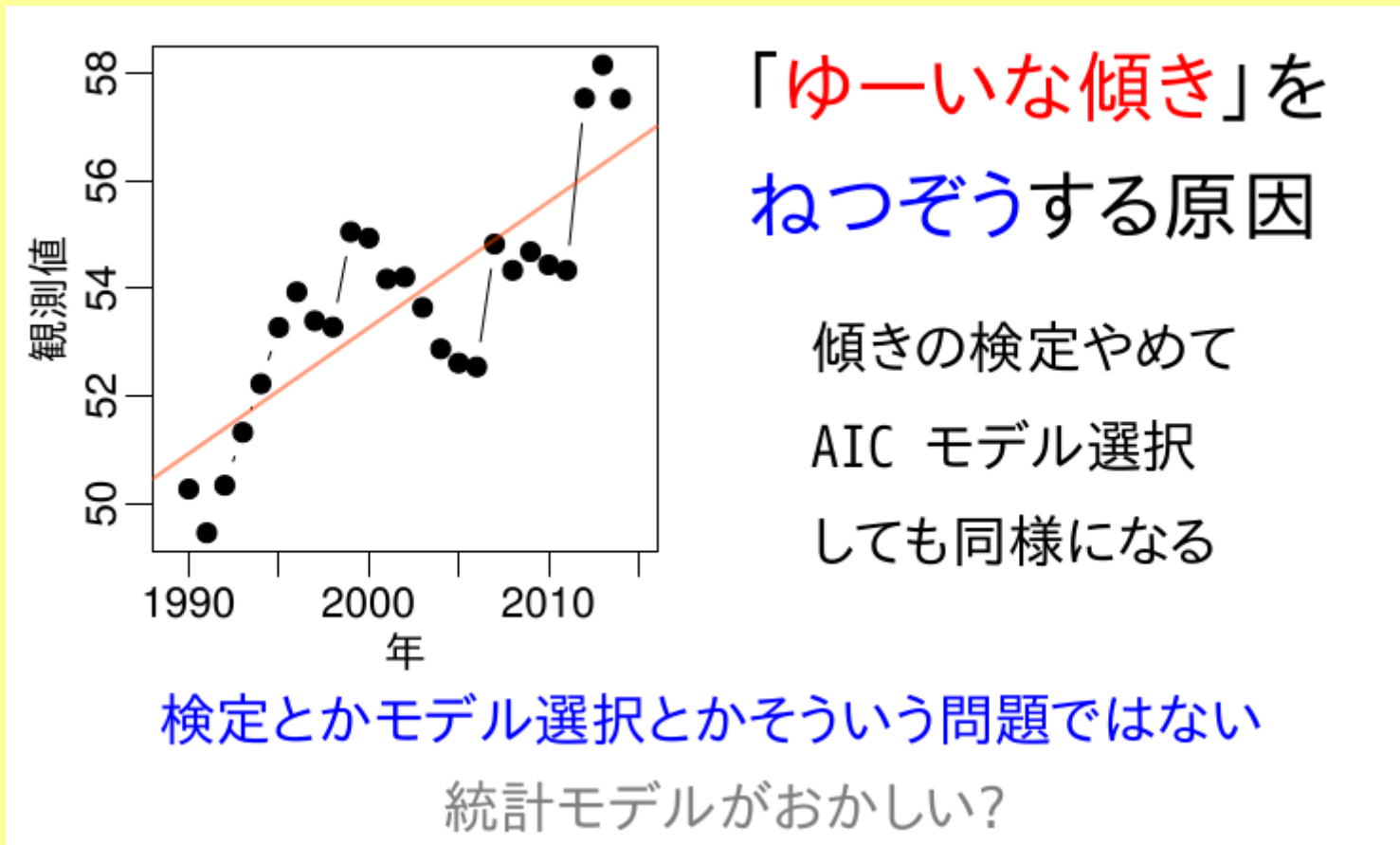
(危 1) 時系列データの GLM あてはめ

(危 2) 時系列 $Y_t \sim$ 時系列 X_t

各時刻の個体数 \sim 気温 とか
(これは次回)

(危1) 時系列データを GLM で

Do NOT apply GLM to time-series data!



Danger!

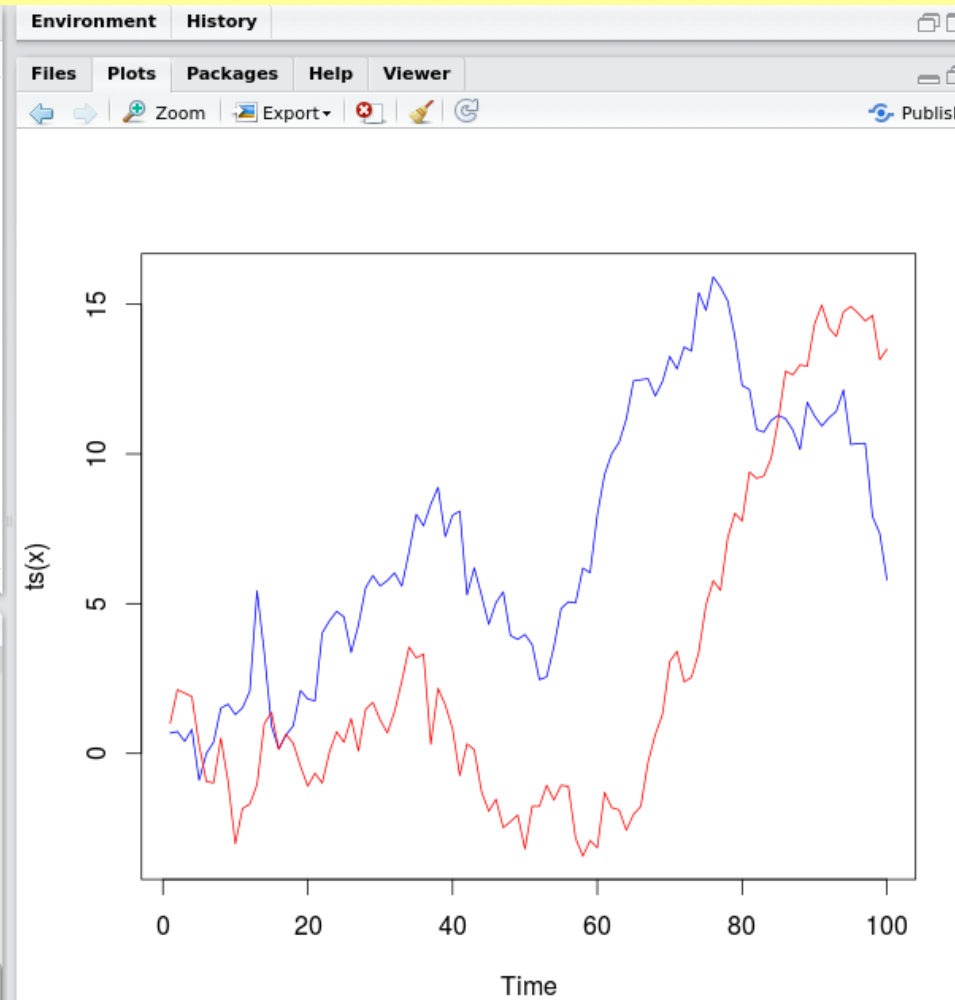
time-series $Y \sim$ time-series X

(危2) 時系列 $Y_t \sim$ 時系列 X_t

「見せかけの回帰」 spurious regression

```
spurious_regression.R *
Source on Save
Run Source
1 x <- cumsum(rnorm(100))
2 y <- cumsum(rnorm(100))
3 plot(ts(x), col = "blue", ylim = range(x, y))
4 lines(ts(y), col = "red")
5 print(summary(glm(y ~ x))$coefficients)

5:40 (Top Level) R Script
Console
> plot(ts(x), col = "blue", ylim = range(x, y))
> lines(ts(y), col = "red")
> print(summary(glm(y ~ x))$coefficients)
      Estimate Std. Error t value Pr(>|t|)
(Intercept) -1.67120    0.90288  -1.8510 6.7186e-02
x             0.64551    0.10803   5.9753 3.7127e-08
```

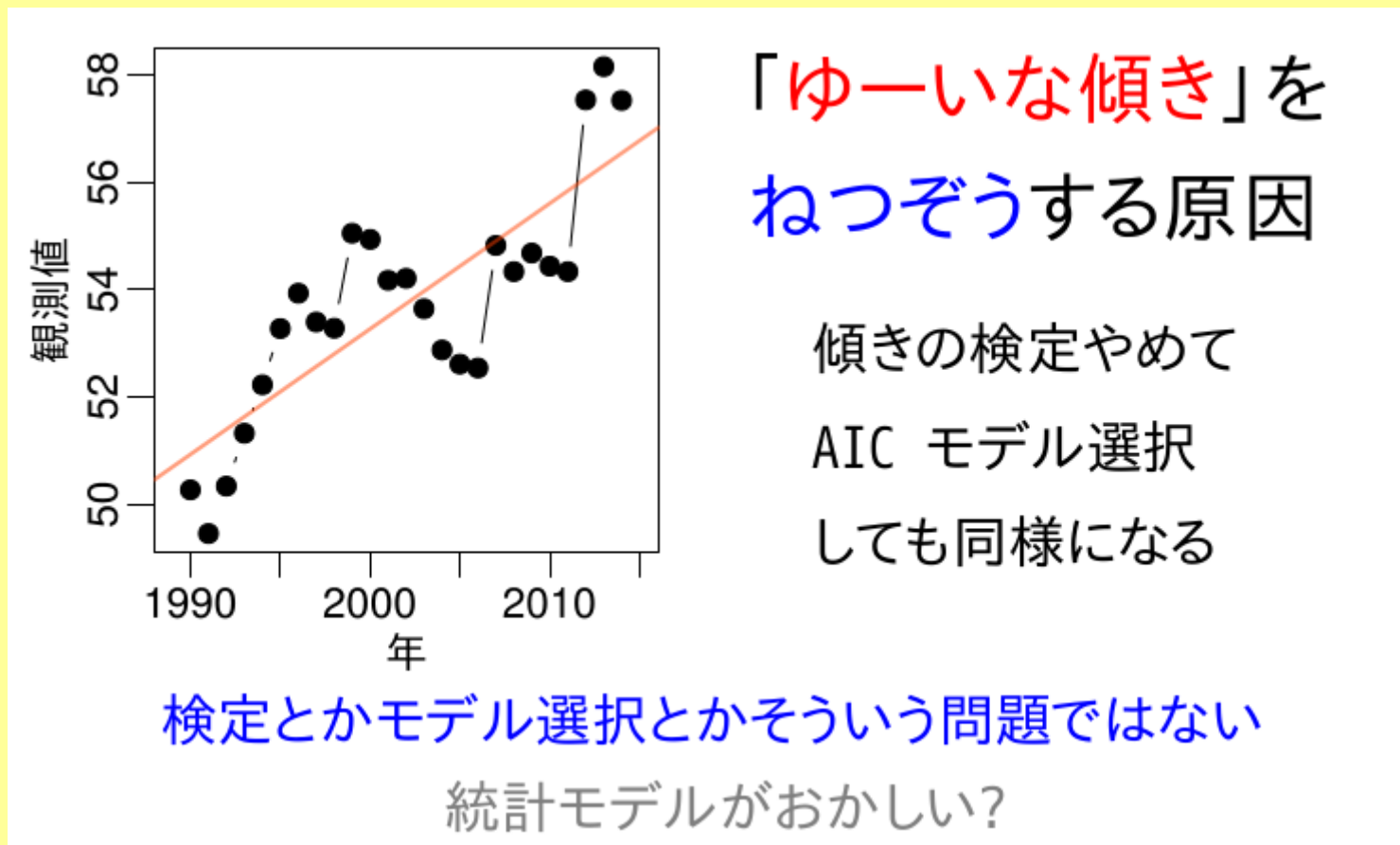


No! Time_series $y \sim$ Time_series x

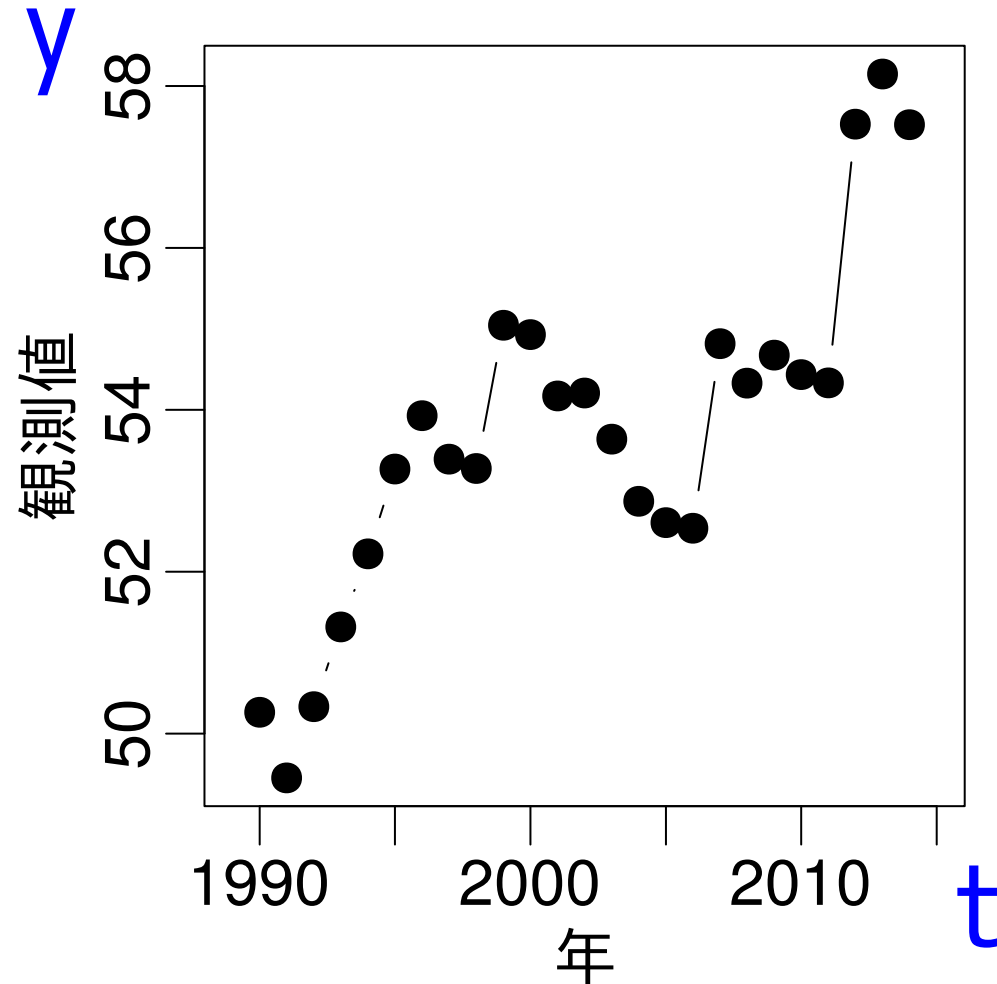
時系列データの統計モデリング

- 安易に「回帰」してはいけない
- ランダムウォークモデルが基本
- 統計モデルが生成する時系列
パターンを意識する
- 階層ベイズモデルで推定
Use state-space models **状態空間モデル**

(危1) 時系列データを GLM で



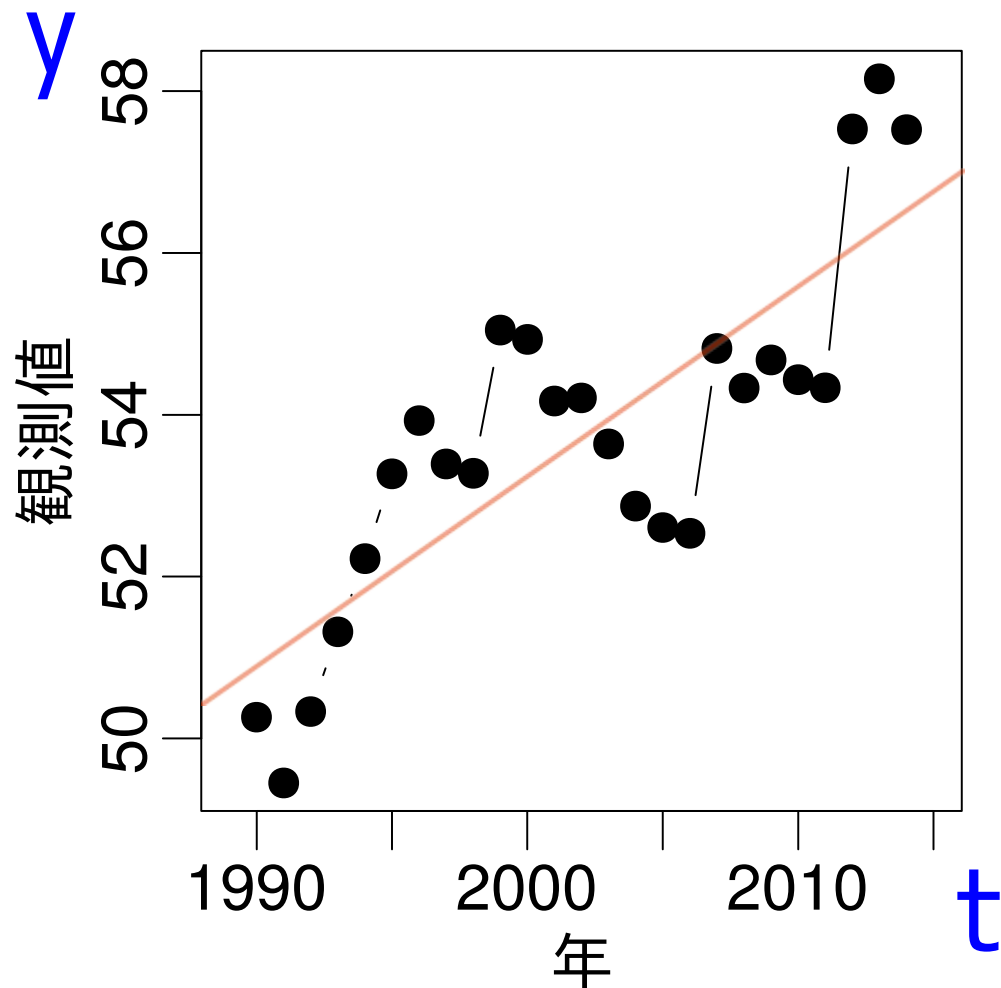
このような時系列データがあったとしましょう



y は何か連続値と
しましょう

(今日でてくる y は
連続値ばかり, と
いうことで)

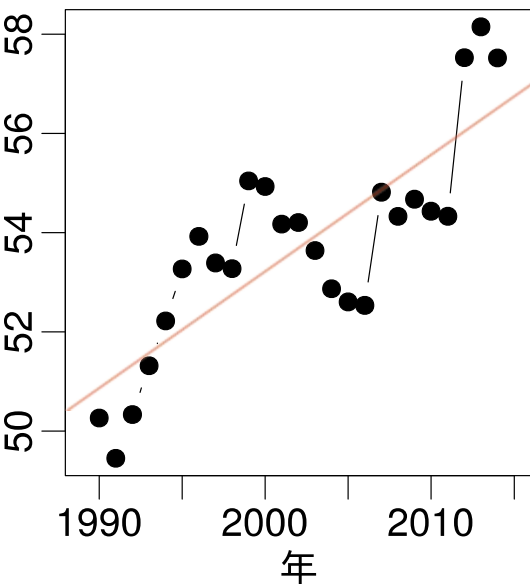
時系列データの統計モデリング入門



$glm(y \sim t)$

…とモデル
をあてはめてみた

「やったーゆーいだ!!」 ……??



```
> summary(glm(formula = y ~ t))
```

Deviance Residuals:

Min	1Q	Median	3Q	Max
-2.1295	-1.0583	-0.0817	0.9860	2.0188

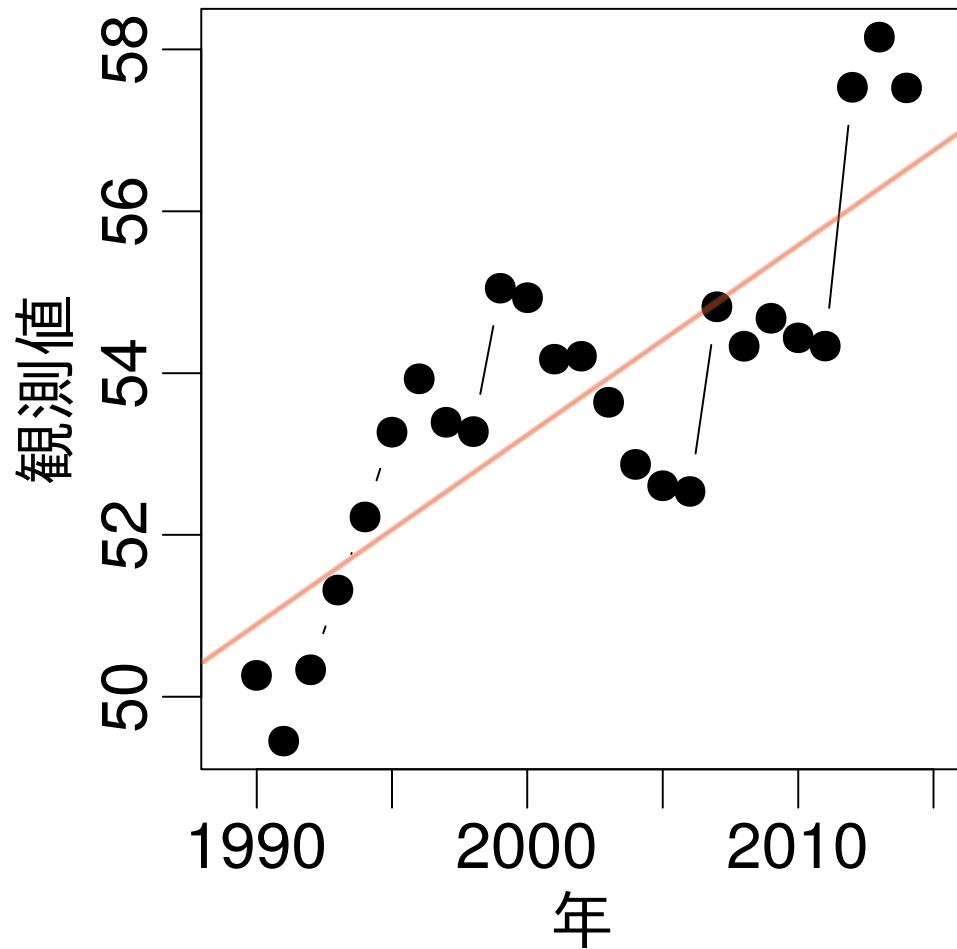
Coefficients:

	Estimate	Std. Error	t value	Pr(> t)
(Intercept)	-414.5655	71.4761	-5.80	6.6e-06
t	0.2339	0.0357	6.55	1.1e-06

これはまちがい → `glm(時系列Y ~ 時間 t)`

時系列の各点は独立ではない

time autocorrelation among data points!



「ゆるい傾き」(偽)

が「ぞろぞろ」でます

傾きの検定やめて

AIC モデル選択

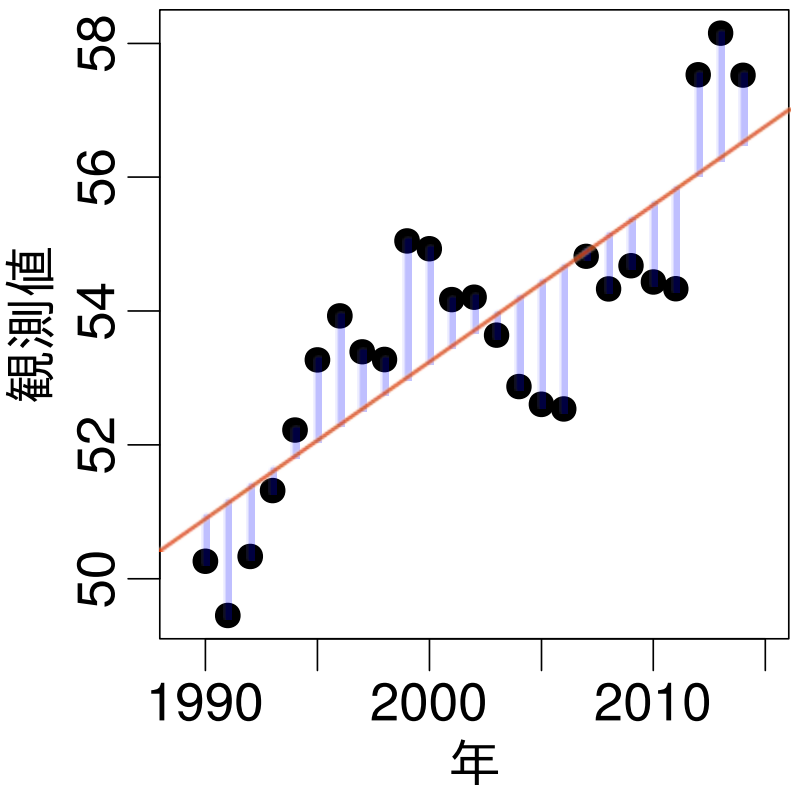
しても同様になる

検定とかモデル選択とかそういう問題ではない

統計モデルがおかしい?

時系列の「ずれ」

auto-correlation

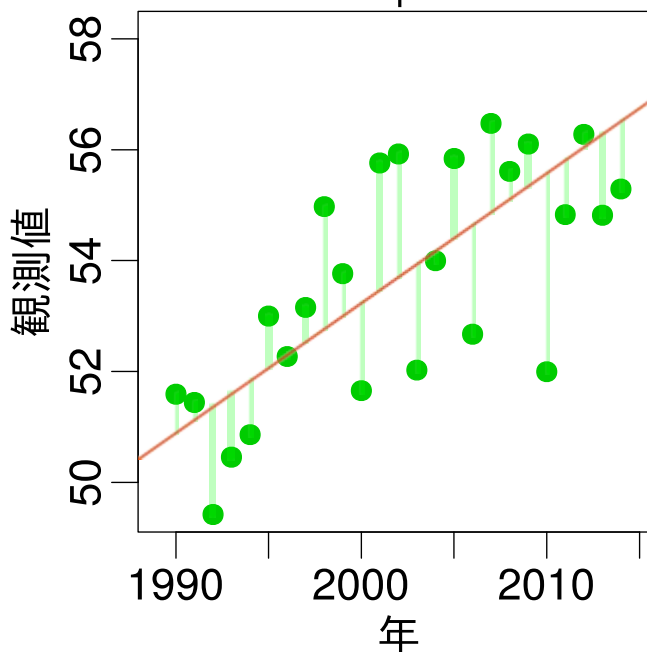
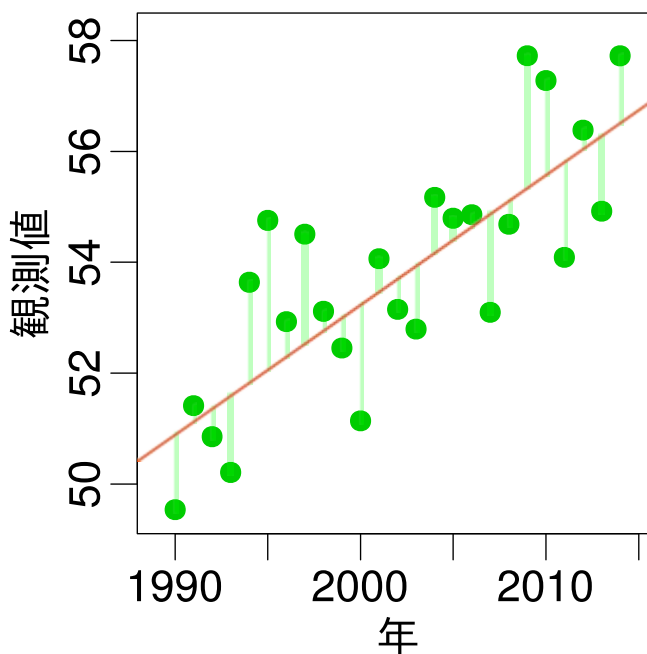


ずれかたが
ちがってる?

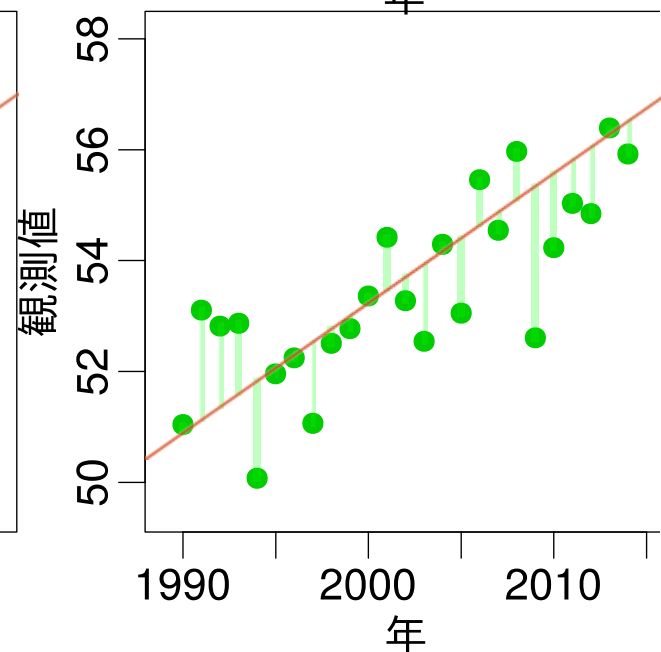
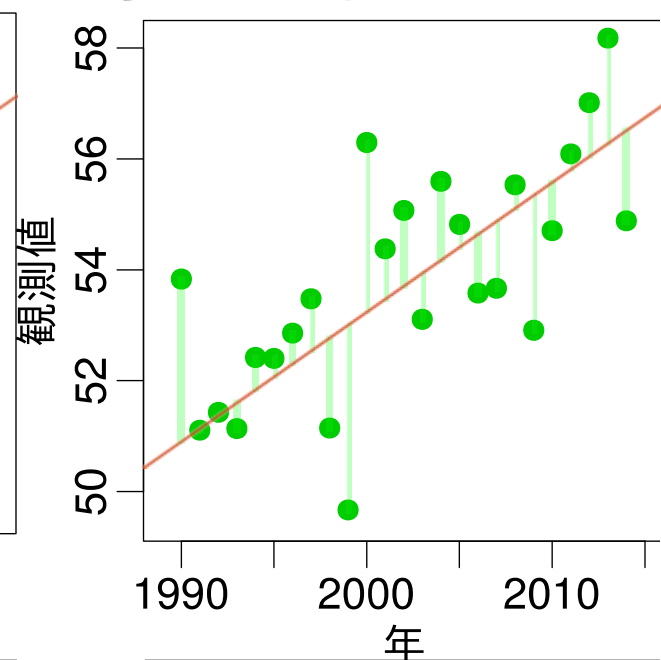
2017-07-03

GLM のずれ

no correlation to adjacent points!

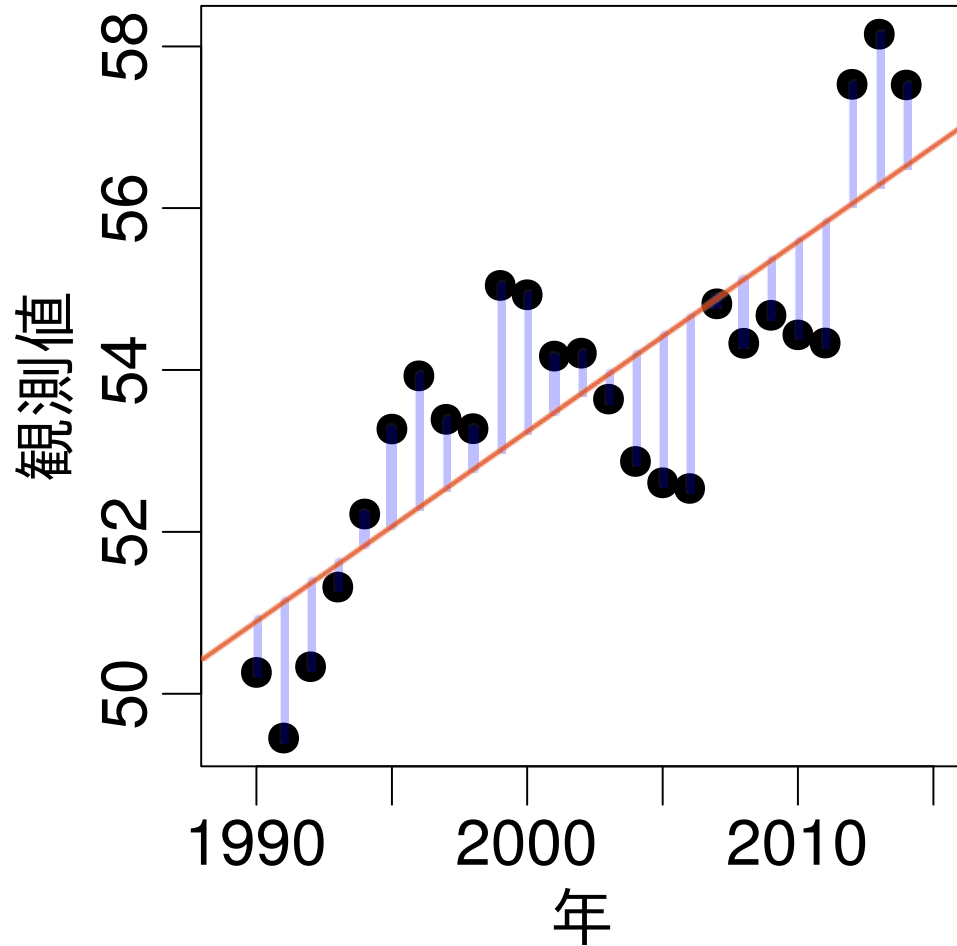


kubostat2017 (h)

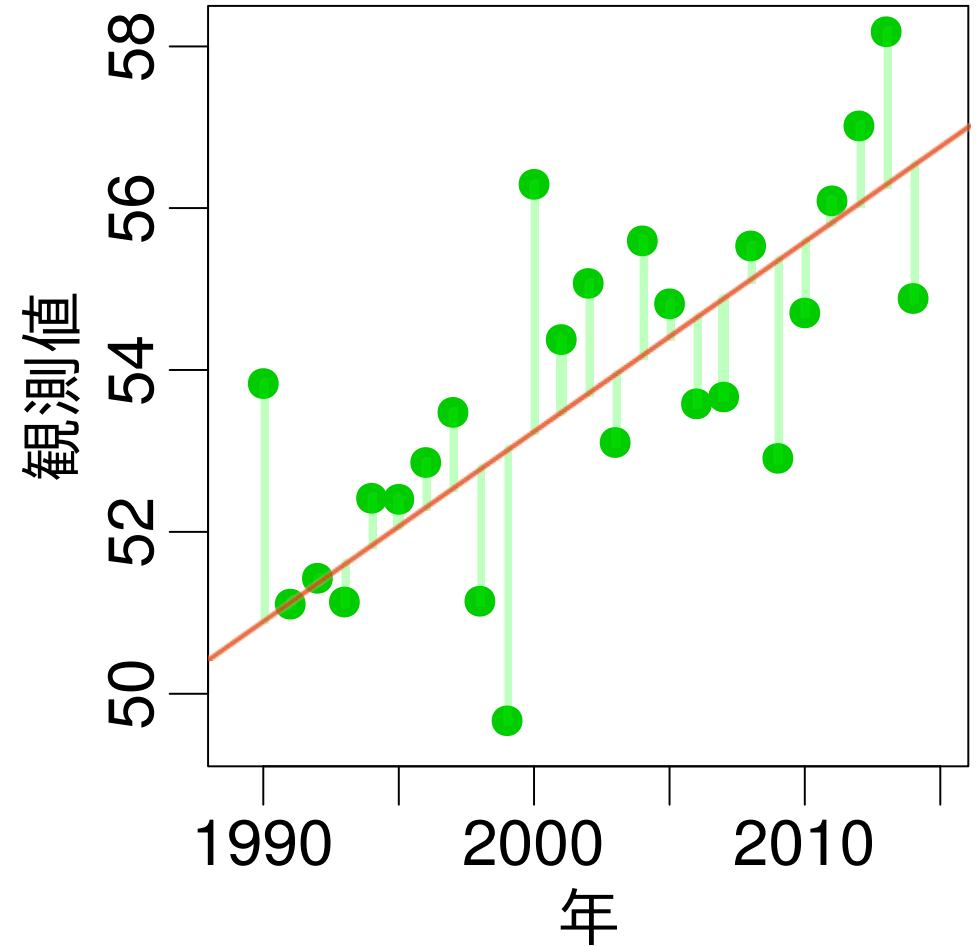


11/59

時系列の「ずれ」



GLM のずれ

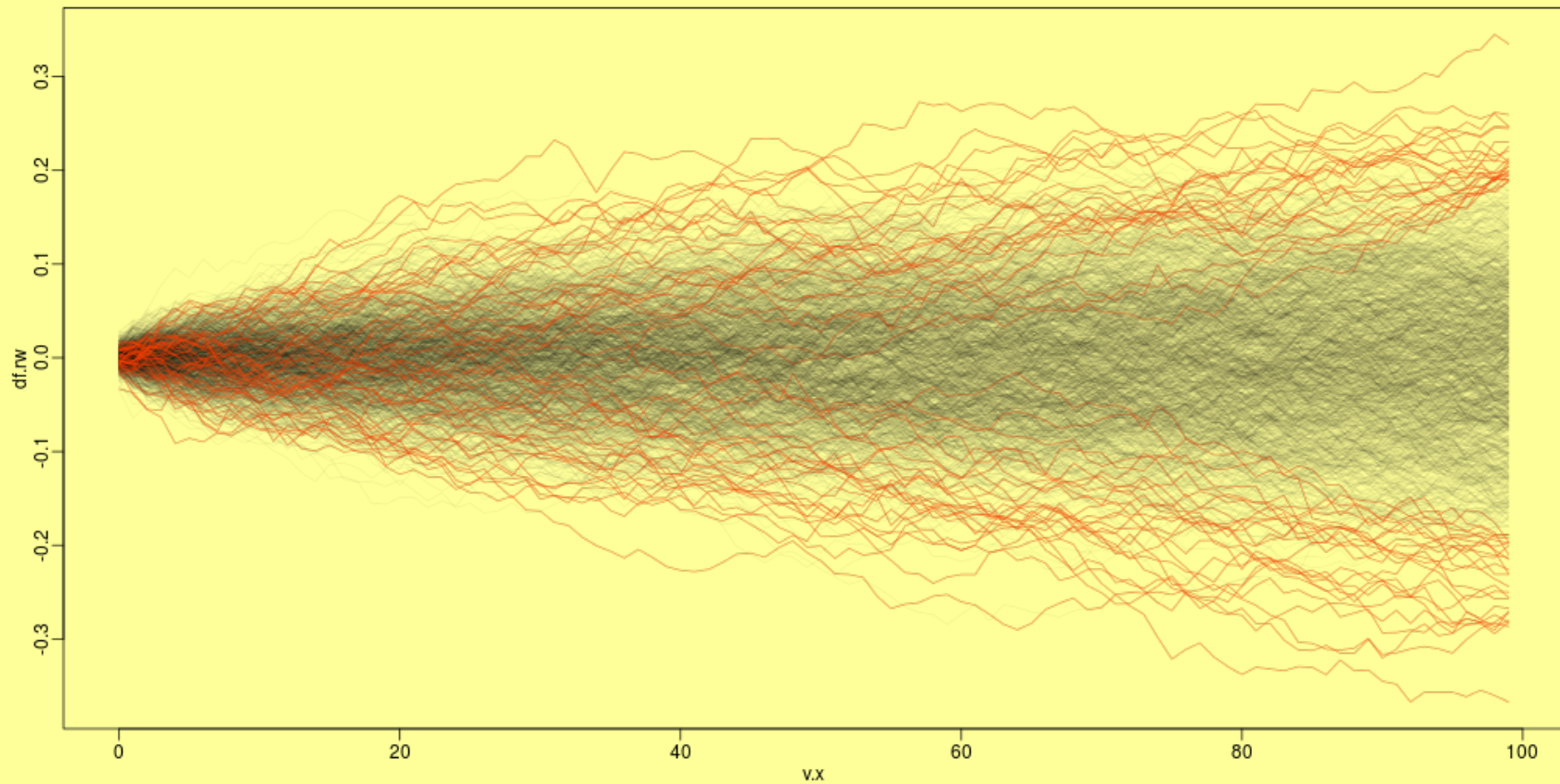


直線からのずれがちがう!

時間的自己相関がある

時間的自己相関がない

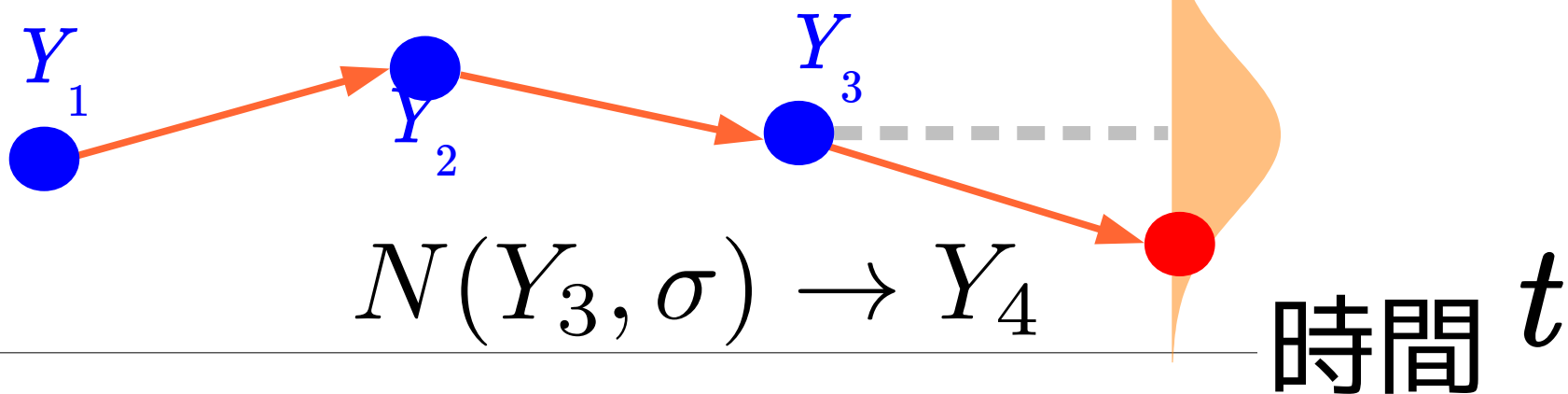
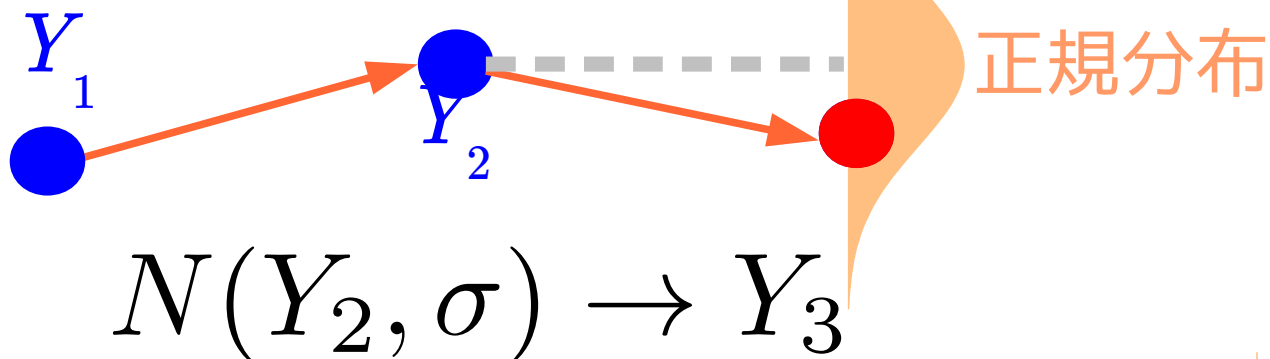
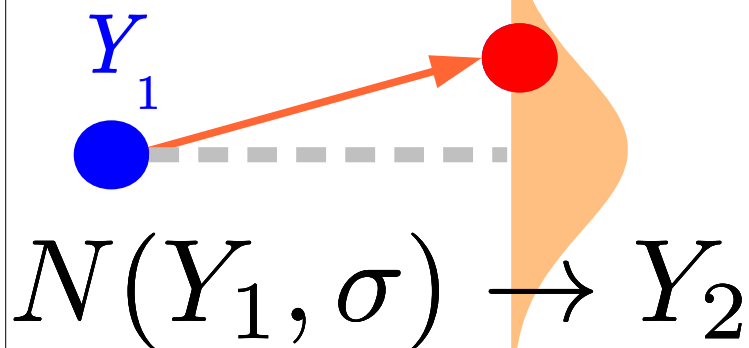
時系列の基本モデルのひとつ ランダムウォーク（乱歩）



変数
 Y

Random walk model

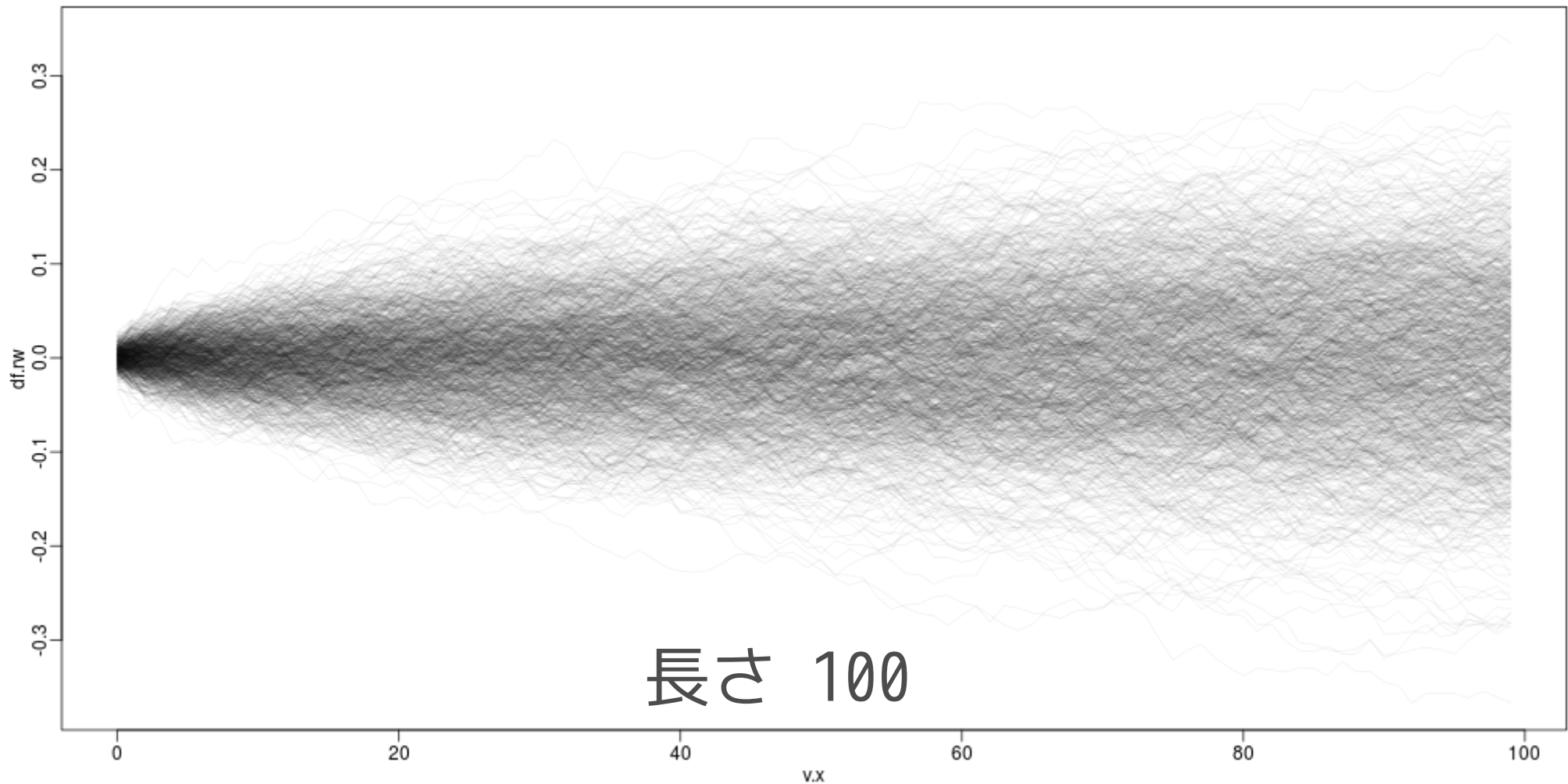
ランダムウォーク
もっとも単純な
モデル



ランダムウォークなサンプル時系列

とりあえず 1000 本ほど生成してみました

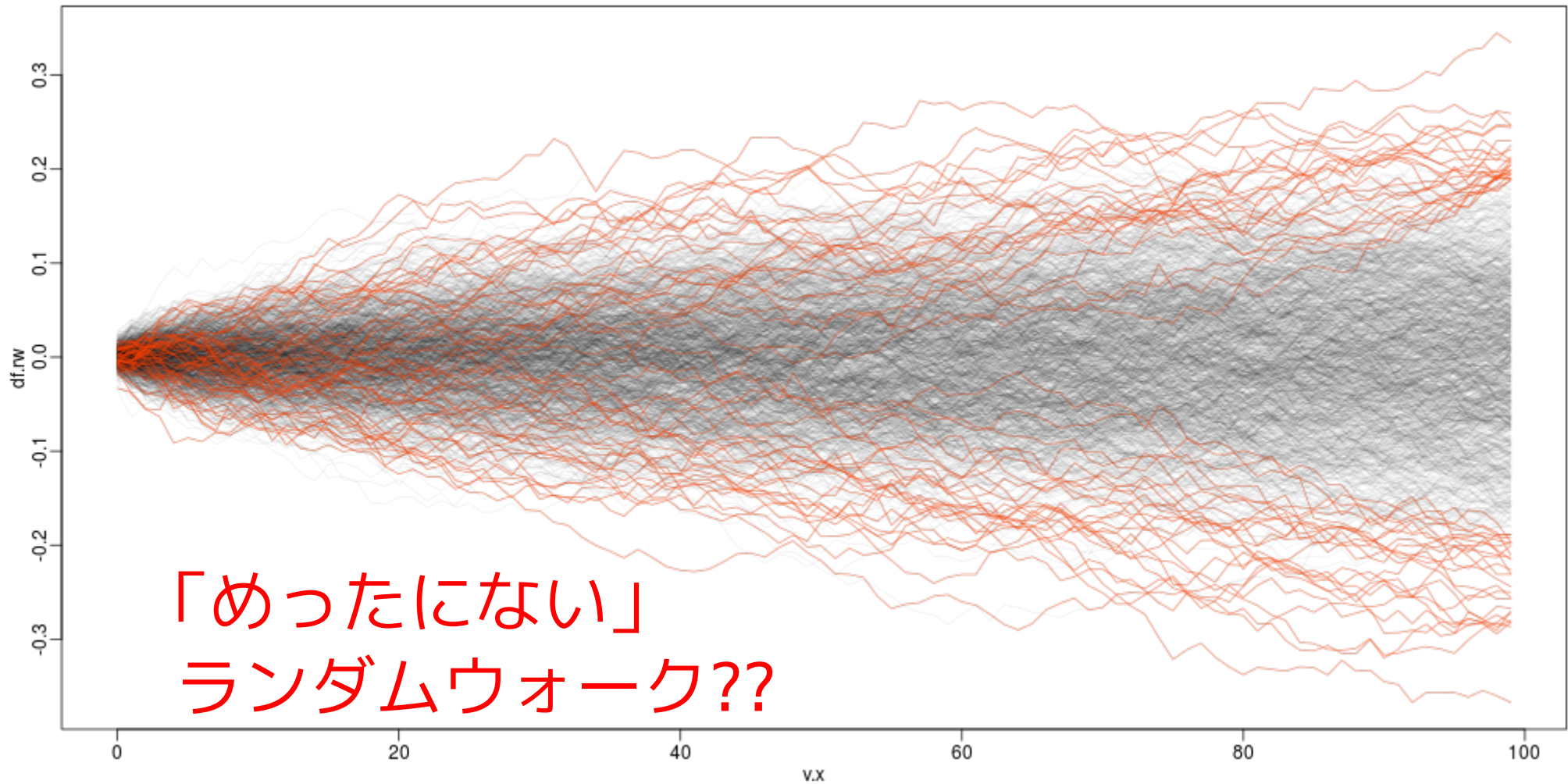
Generate 1000 time-series using random walk model



例外的な時系列といるのはありえる

たとえば $t = 100$ でかなり外れている 50 本

exceptional 50 time-series data?

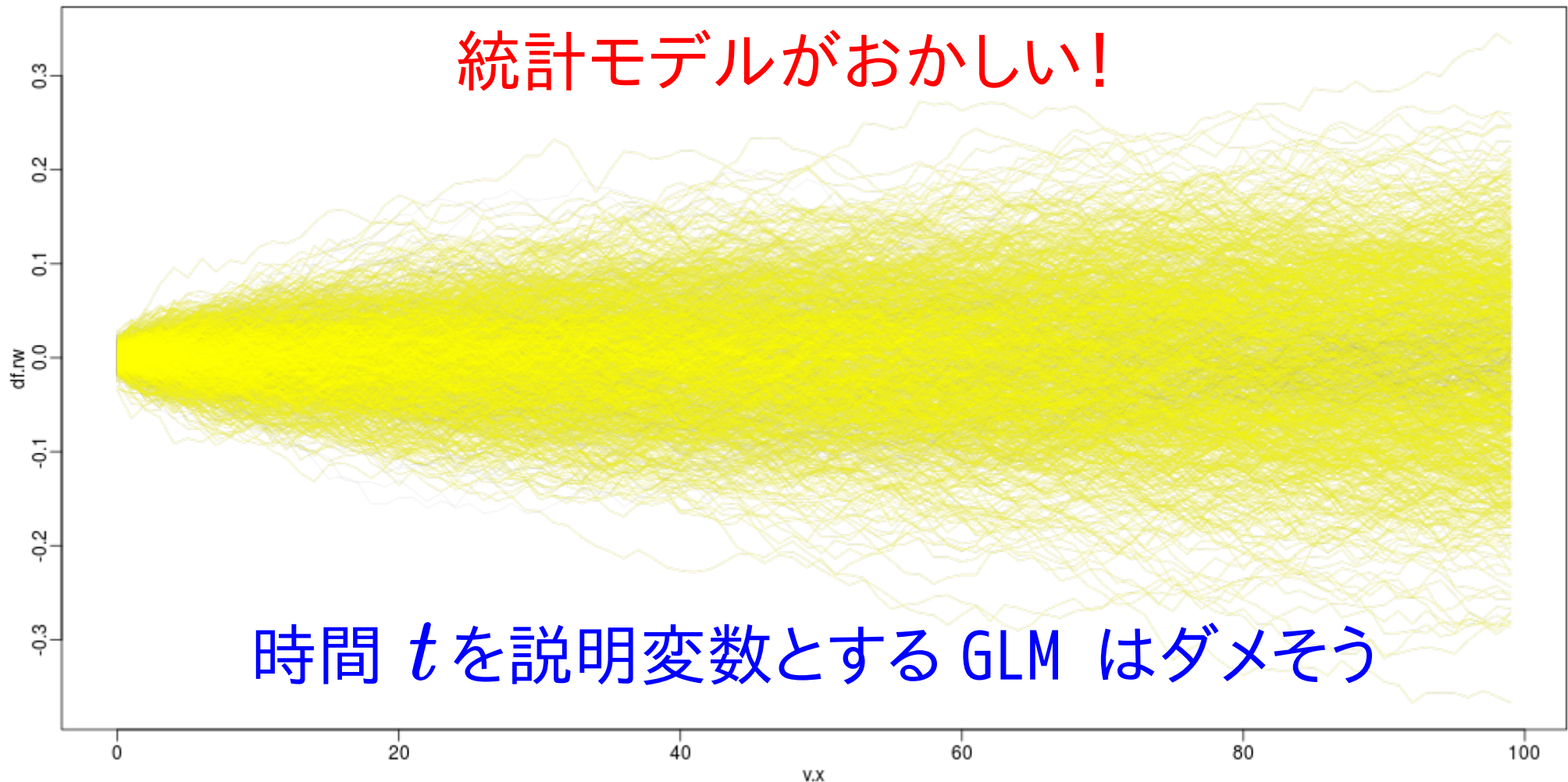


しかし直線回帰 GLM あてはめると…

ほとんどすべての場合で「ゆーい」!

significant? no!

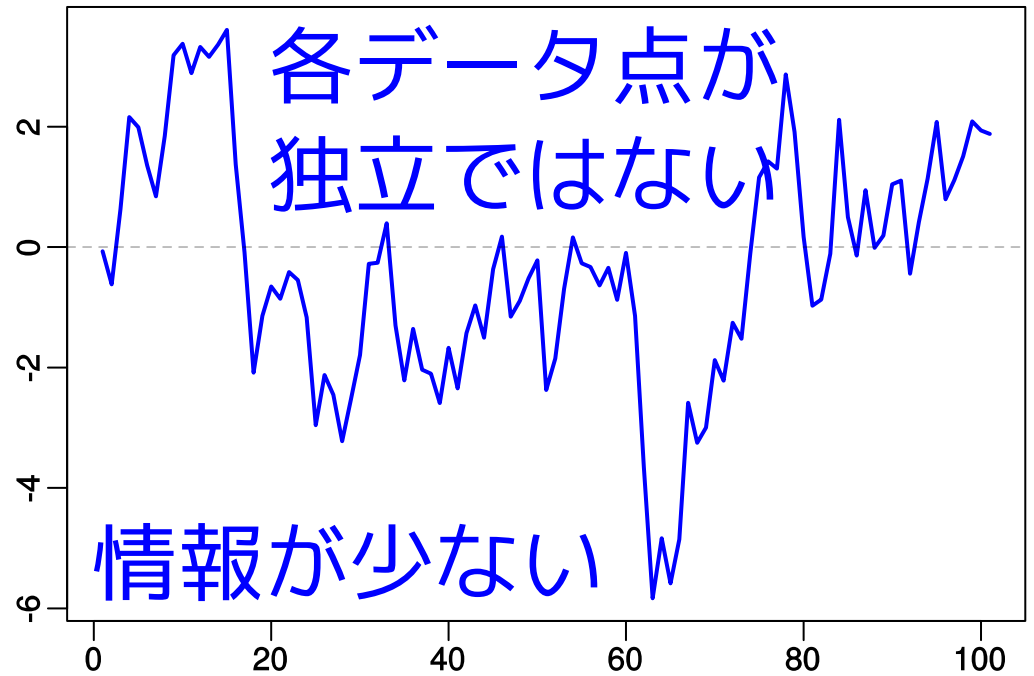
統計モデルがおかしい!



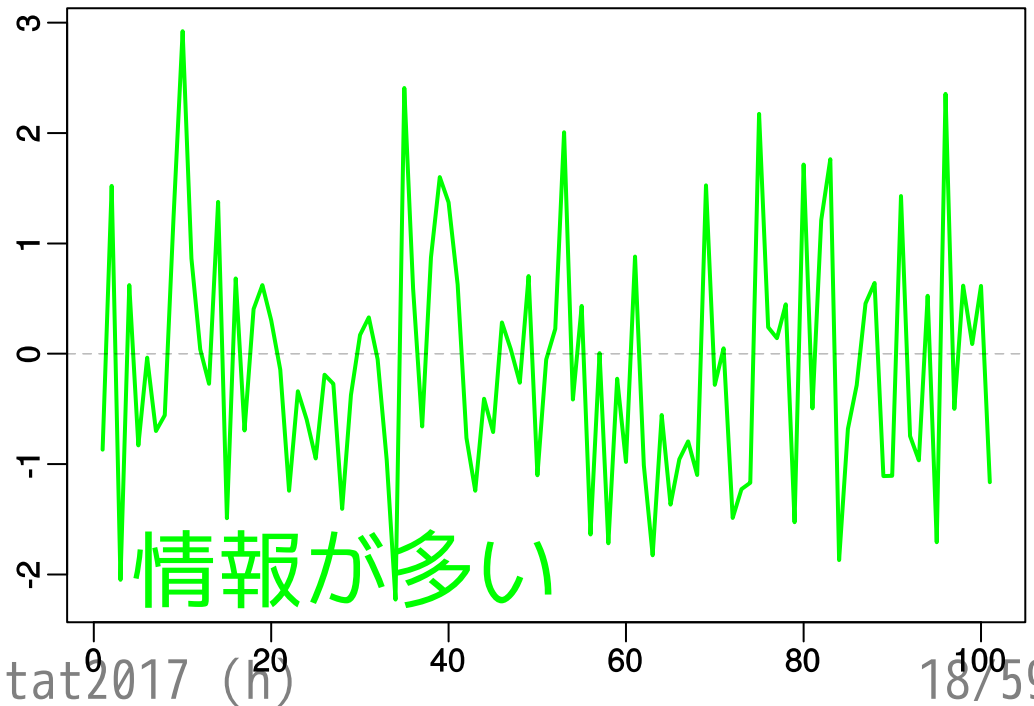
時間 t を説明変数とする GLM はダメそう

ちょっとでも傾いてたら「ゆーい」

実際には
こんなデータ
なのに



R の `glm()` は
こんなデータ
だとみなしている



temporal auto-correlation coefficient

時間的自己相関

(略称: 自己相関, 時間相関)

を調べたらいいの?

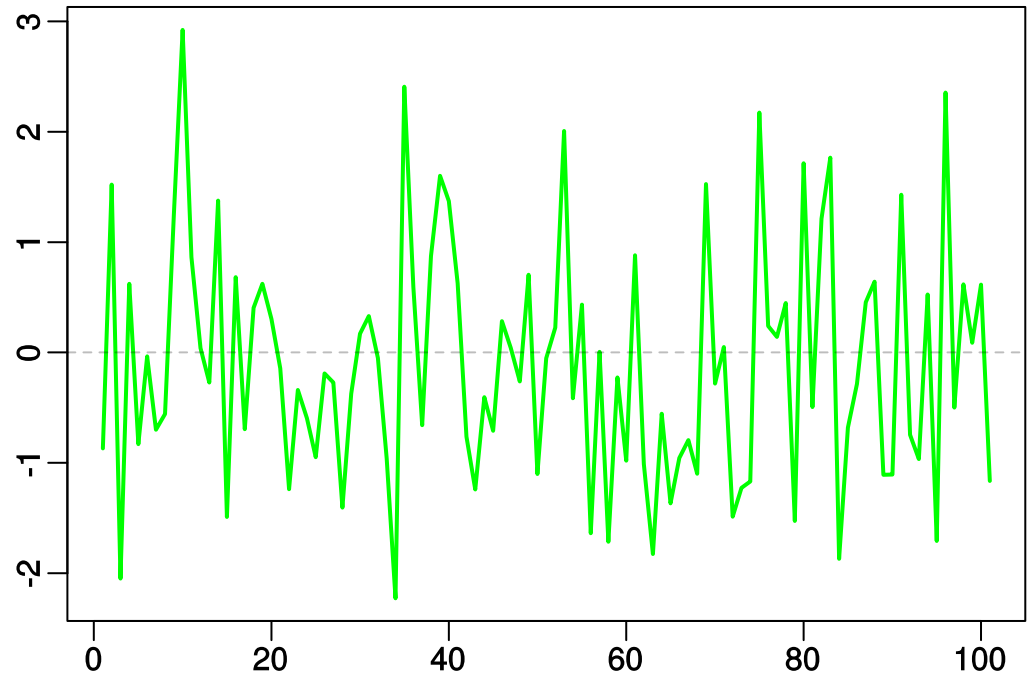
$$\rho_k = \frac{\text{Cov}(y_t, y_{t-k})}{\sqrt{\text{Var}(y_t) \cdot \text{Var}(y_{t-1})}}$$



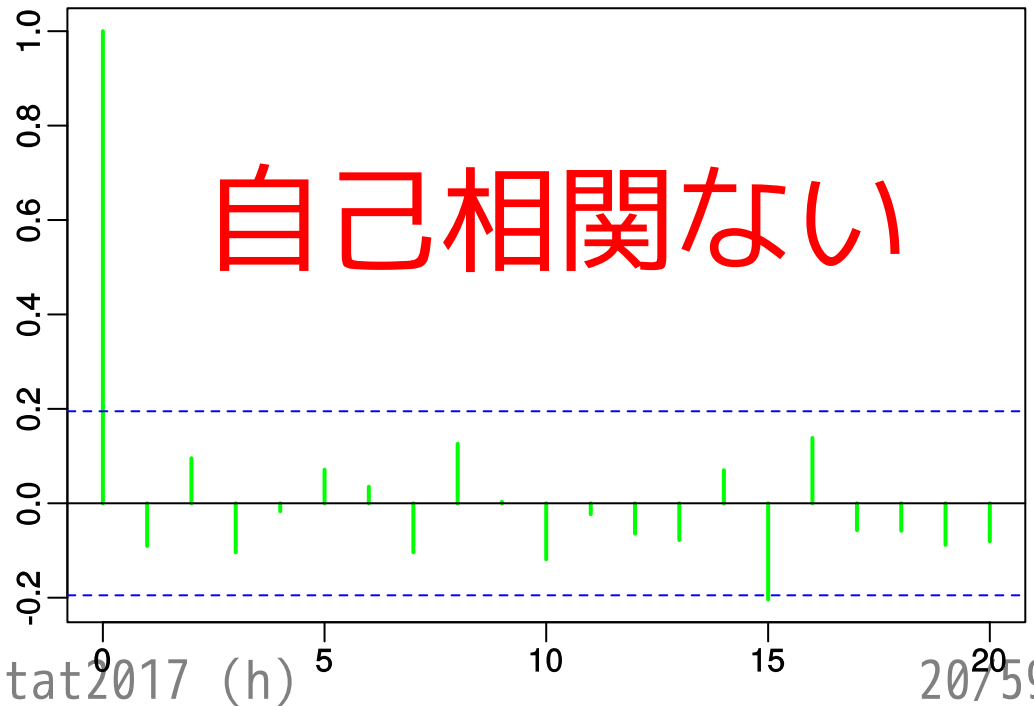
R の ts クラス: 時系列をあつかう

```
plot(ts(Y))
```

これはたんなる
100 個の正規乱数

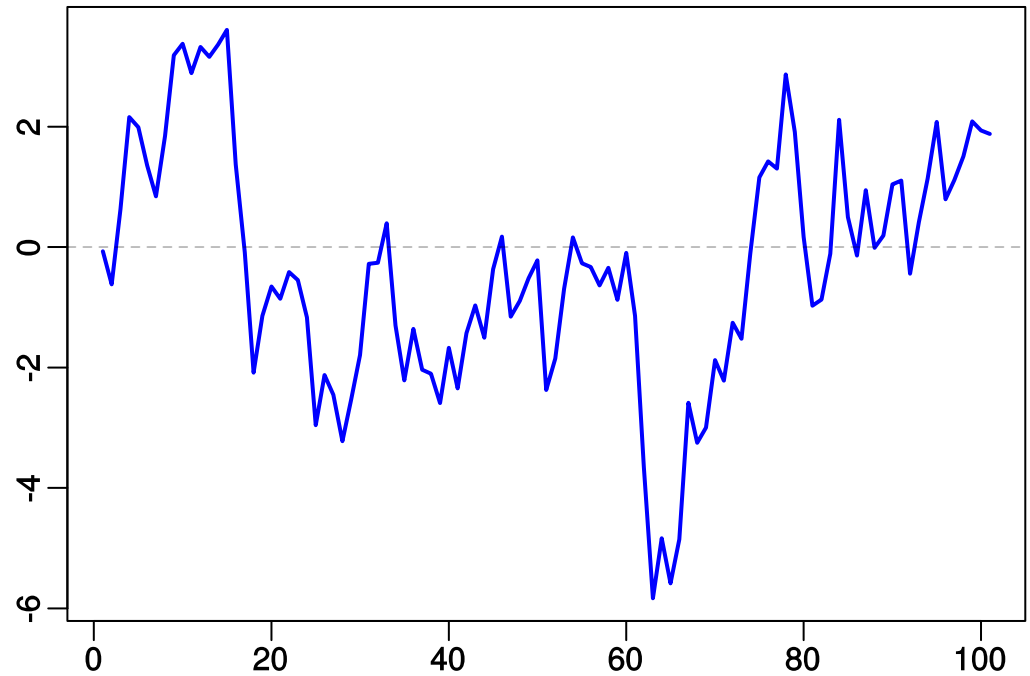


```
plot(acf(ts(Y)))
```

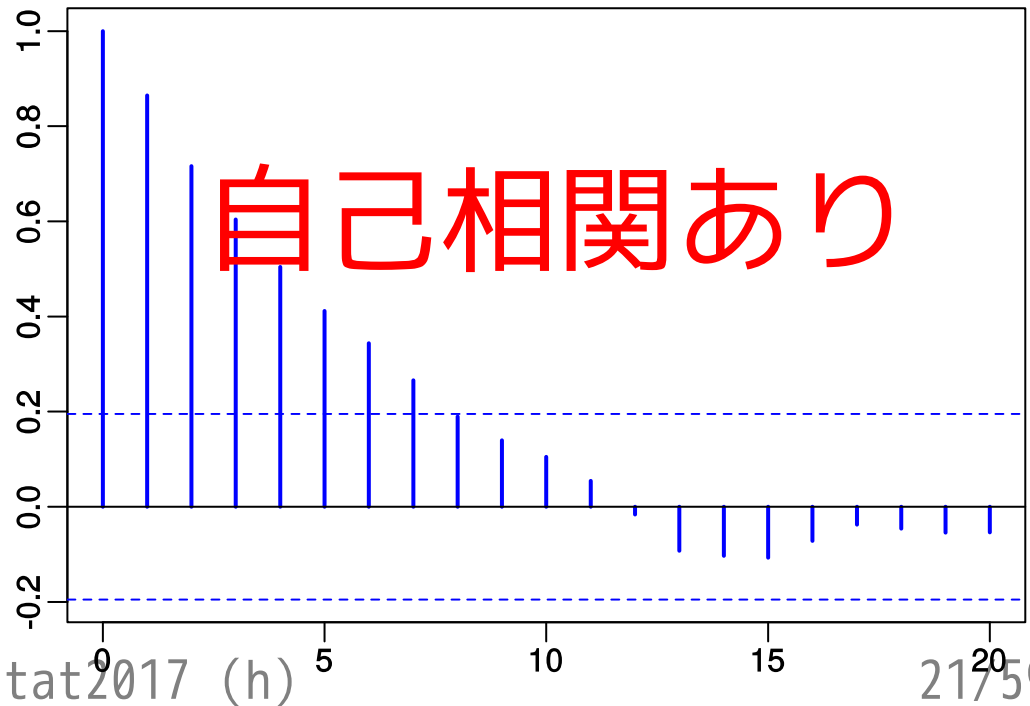


自己相関減衰の様子を図示

`plot(ts(Y))`



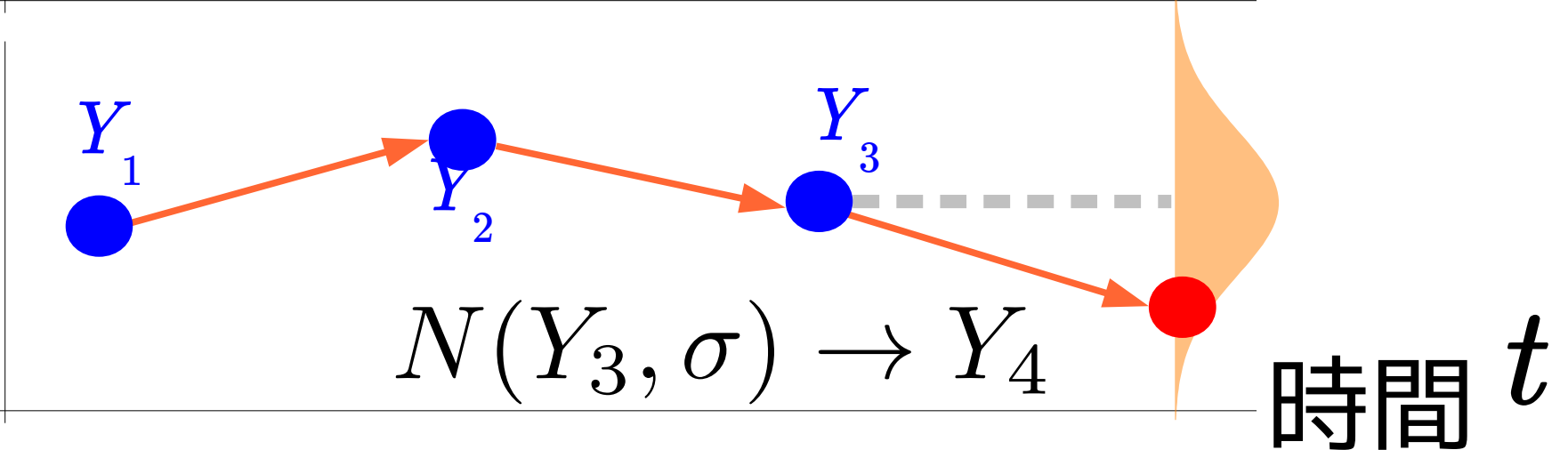
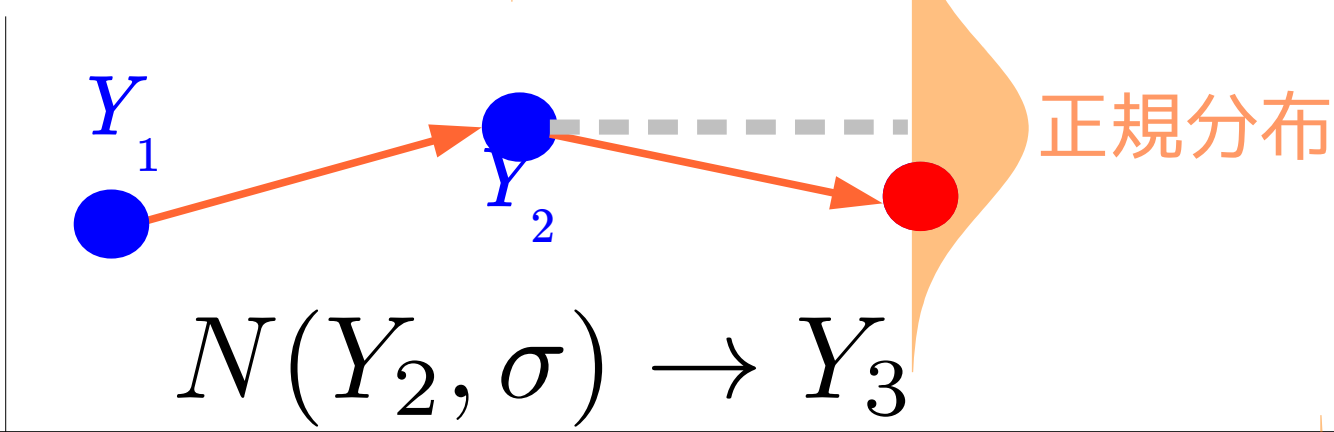
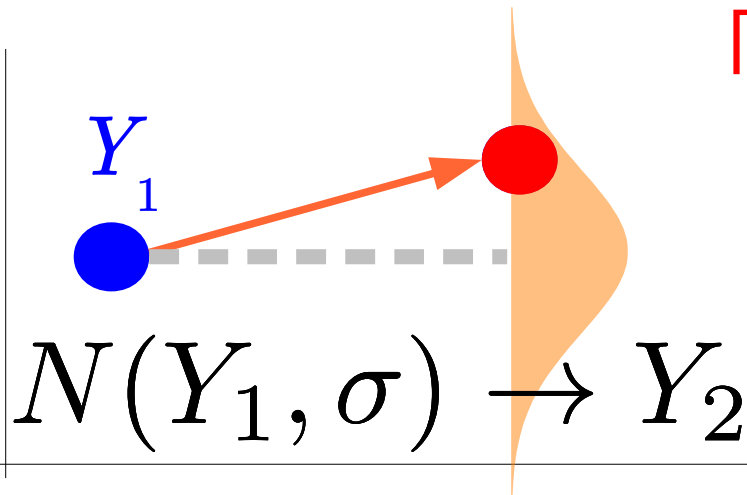
`plot(acf(ts(Y)))`



変数
 Y

「時間相関がある」とは?

Y_t と Y_{t+1} は
似ている!



temporal auto-correlation coefficient

時間的自己相関

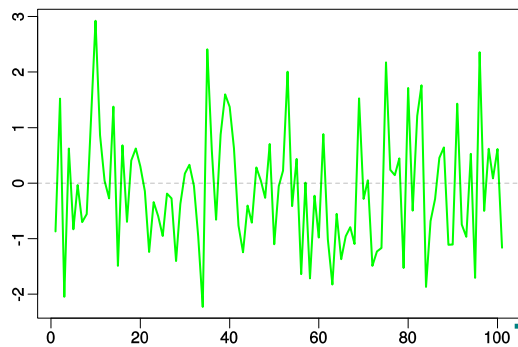
いつも役にたつわけではない?

$$\rho_k = \frac{\text{Cov}(y_t, y_{t-k})}{\sqrt{\text{Var}(y_t) \cdot \text{Var}(y_{t-1})}}$$

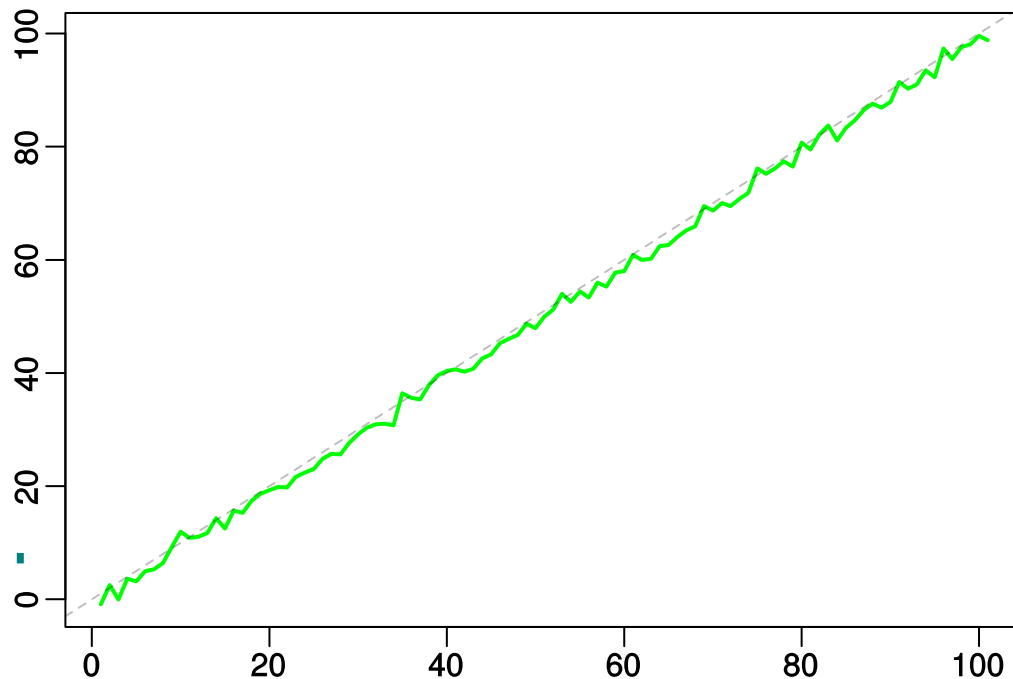


各点独立のデータをナナメにすると？

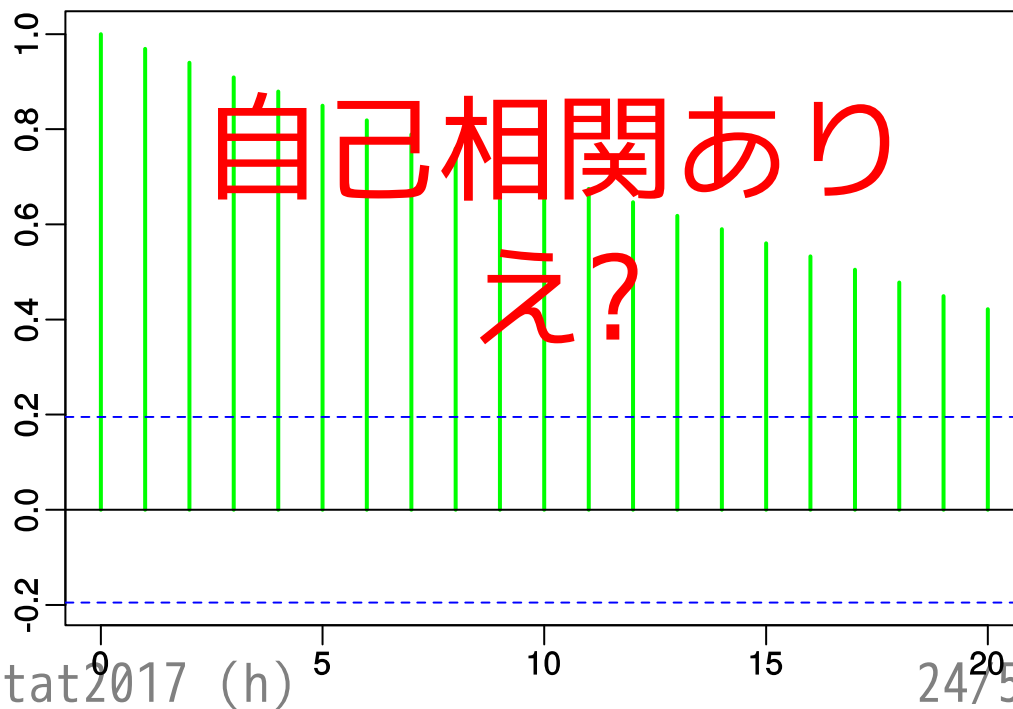
`plot(ts(Y))`



これを
ナナメに
したもの
なんだけど...

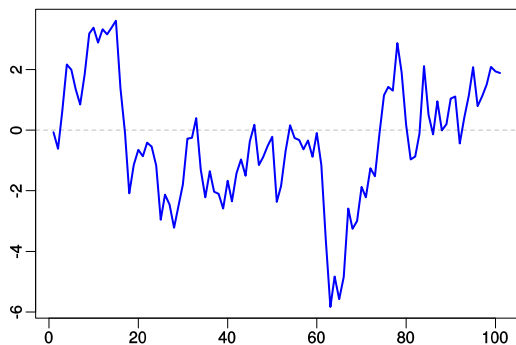


`plot(acf(ts(Y)))`

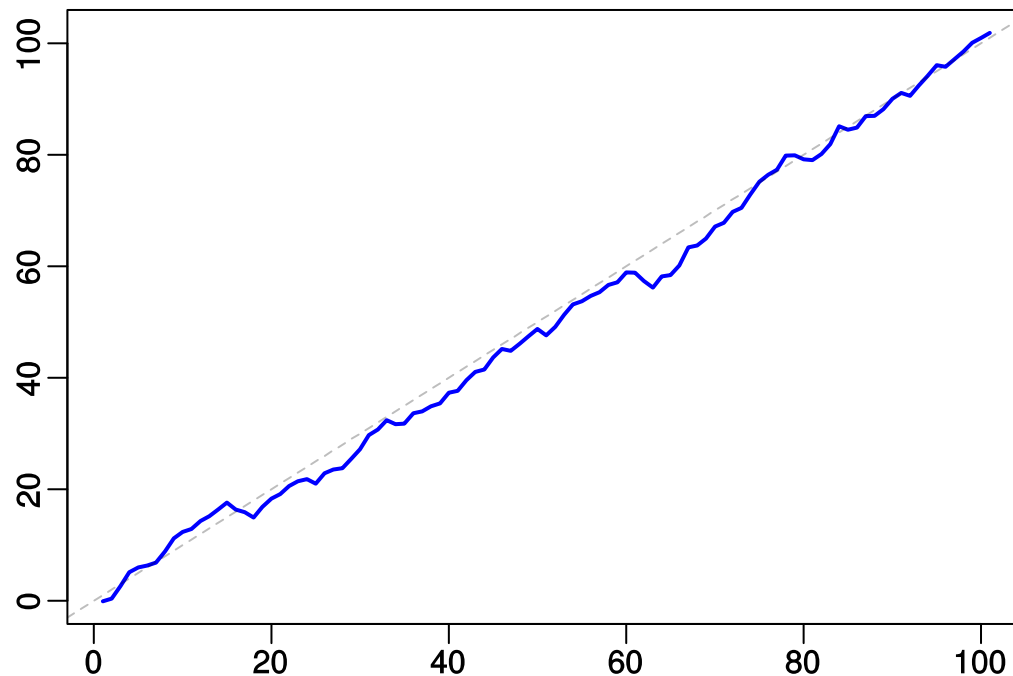


各点独立のデータをナナメにすると？

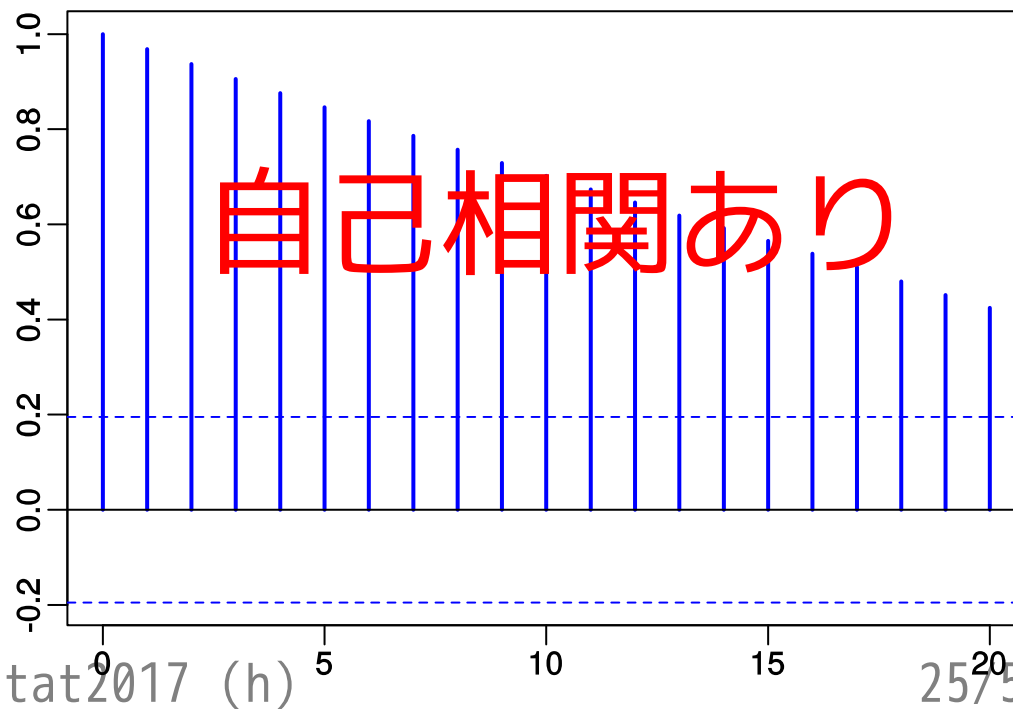
`plot(ts(Y))`



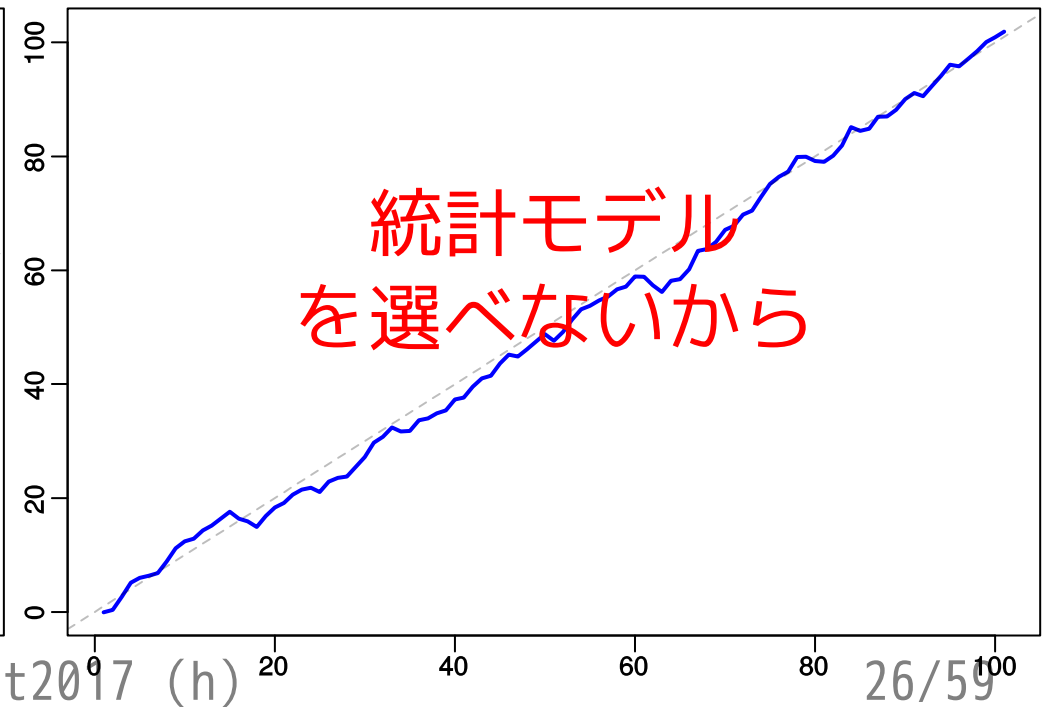
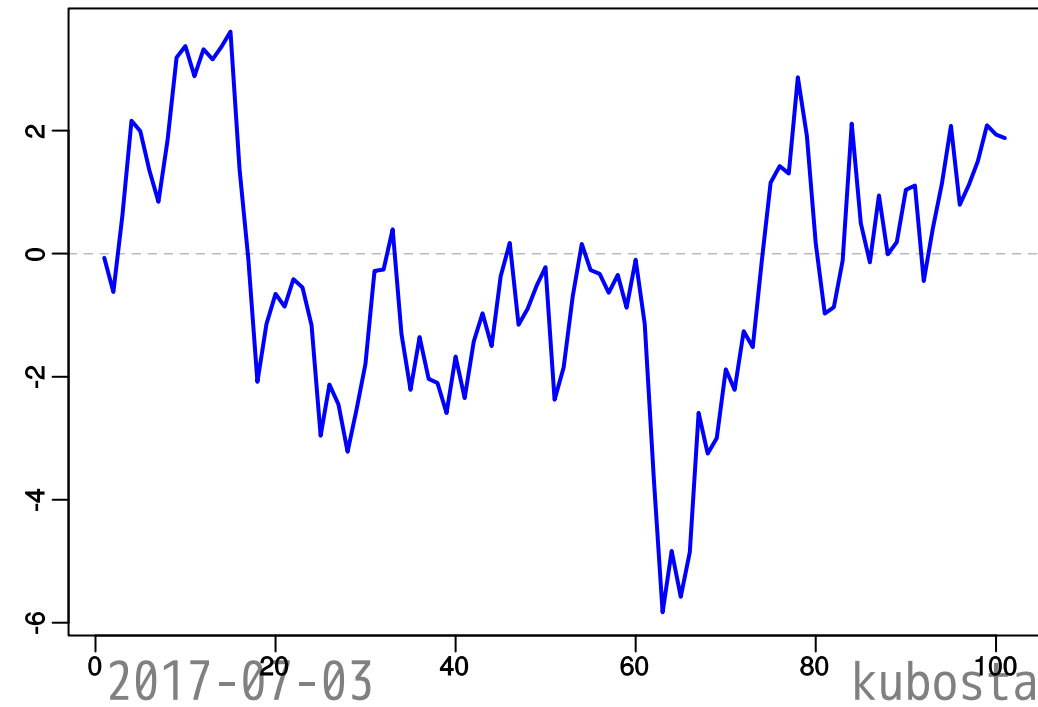
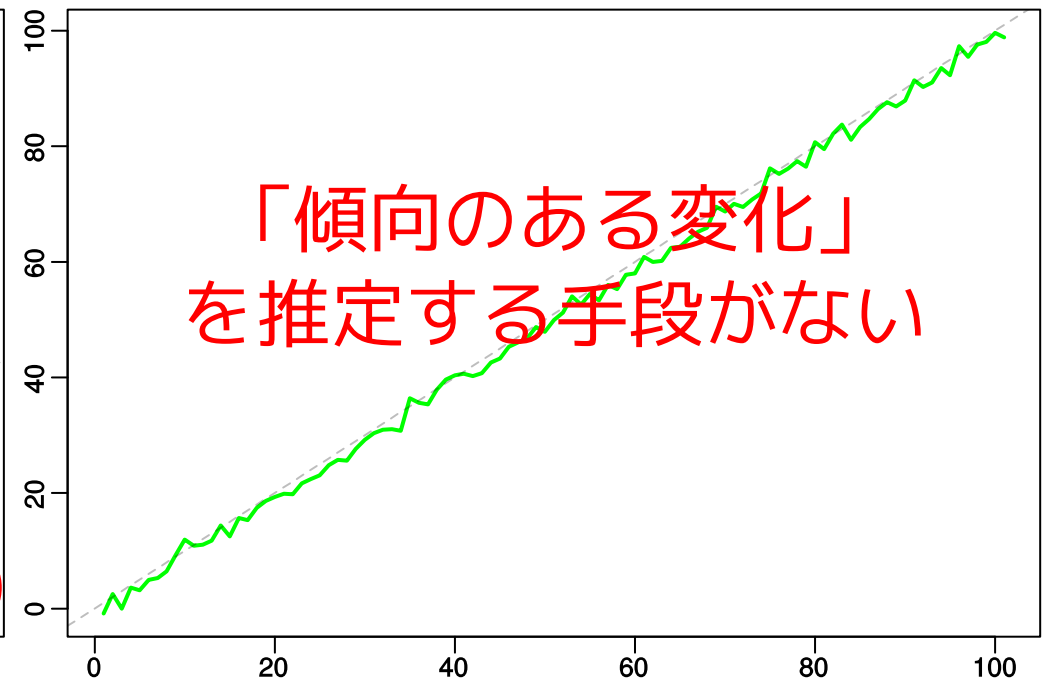
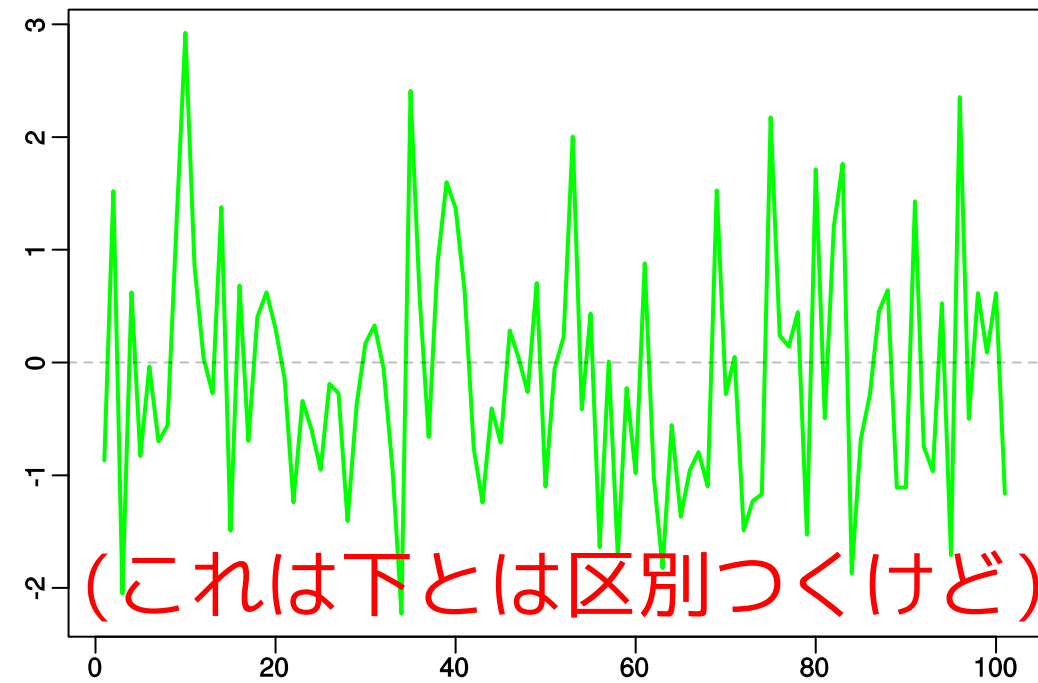
これを
ナナメに
したもの



`plot(acf(ts(Y)))`

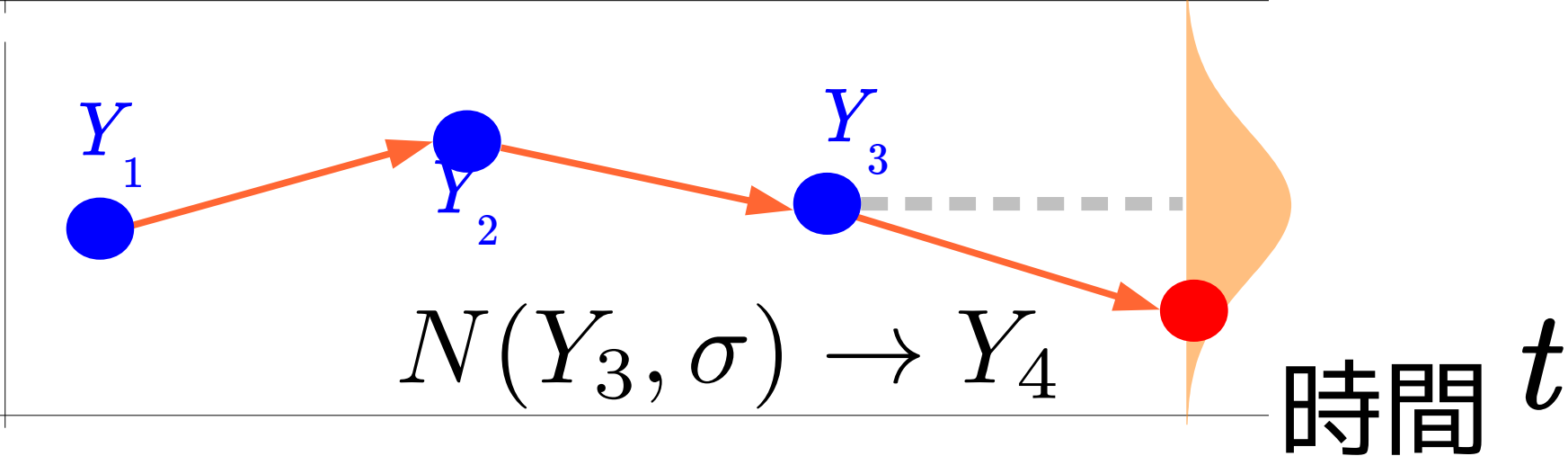
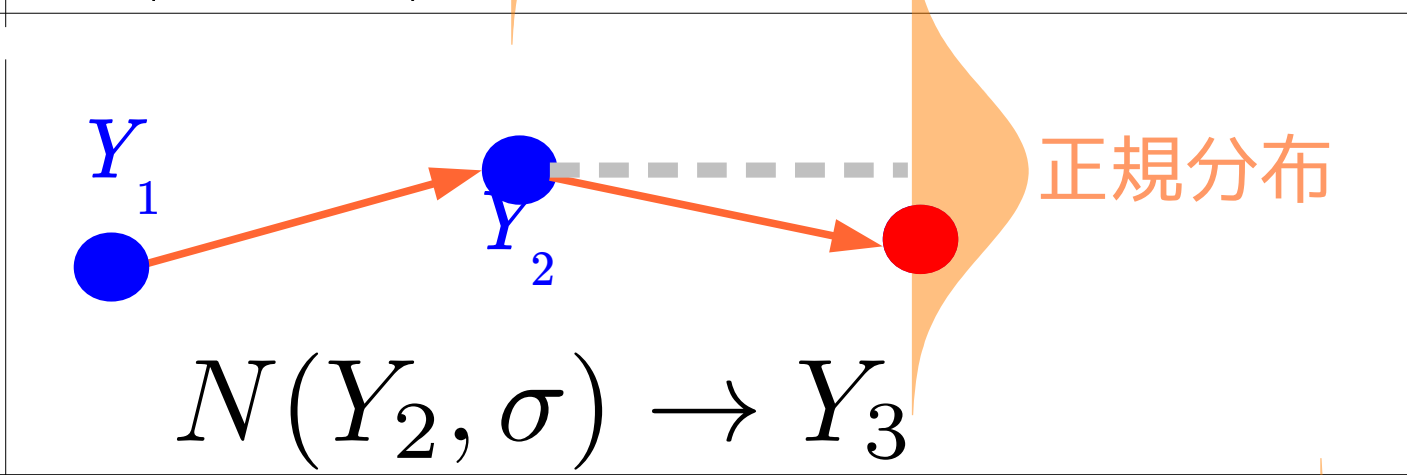
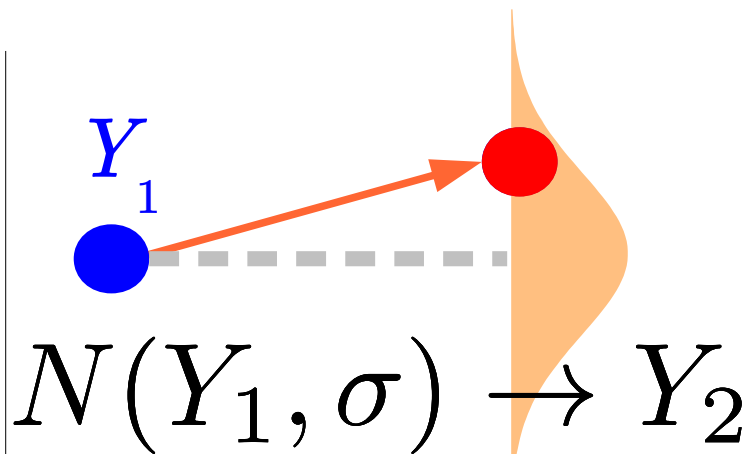


自己相関係数みても区別がつかない



変数
 Y

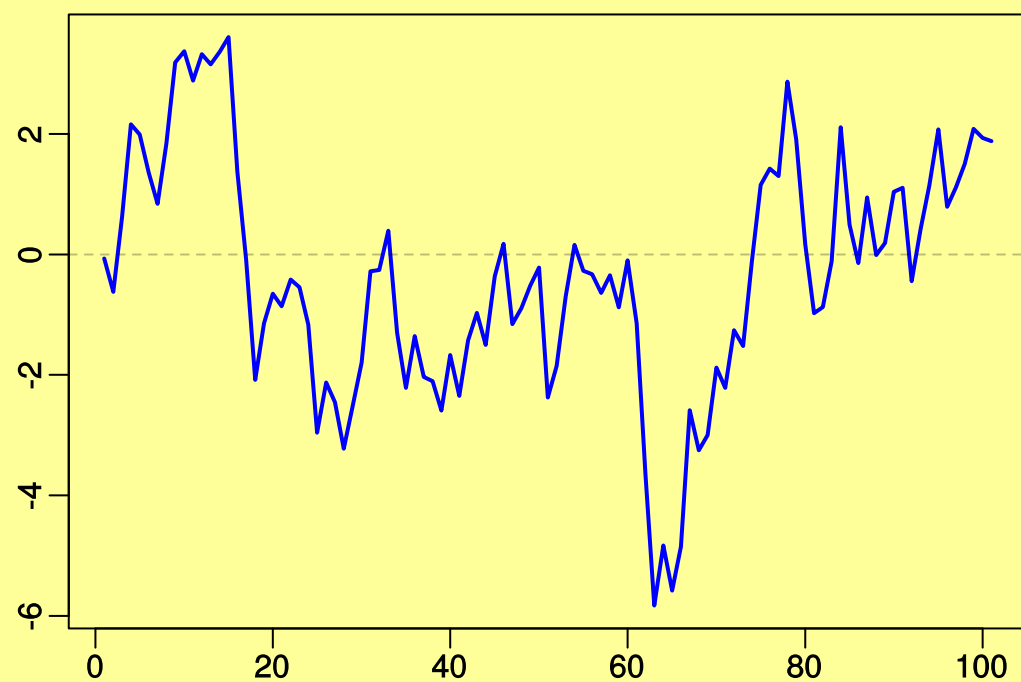
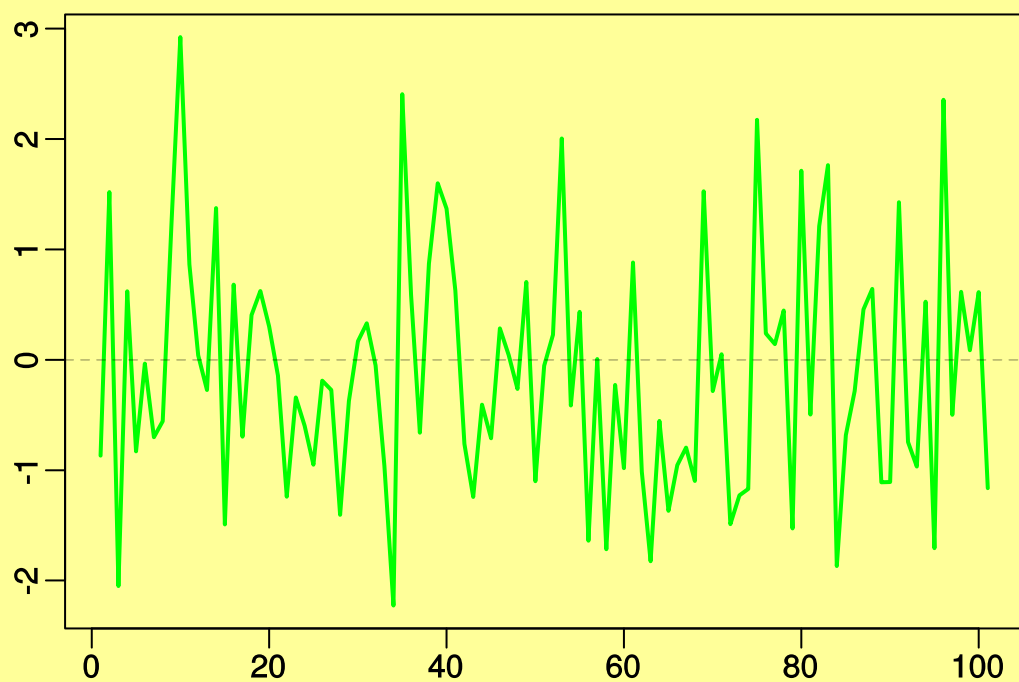
ランダムウォーク
もっとも単純な
モデル



状態空間モデルでたちむかう

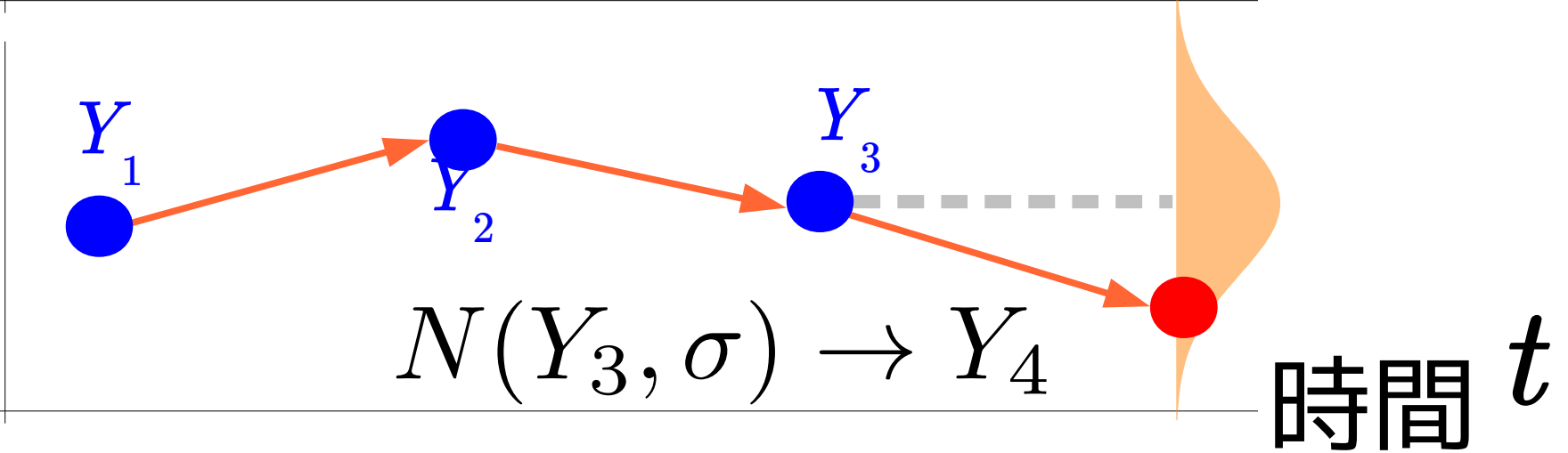
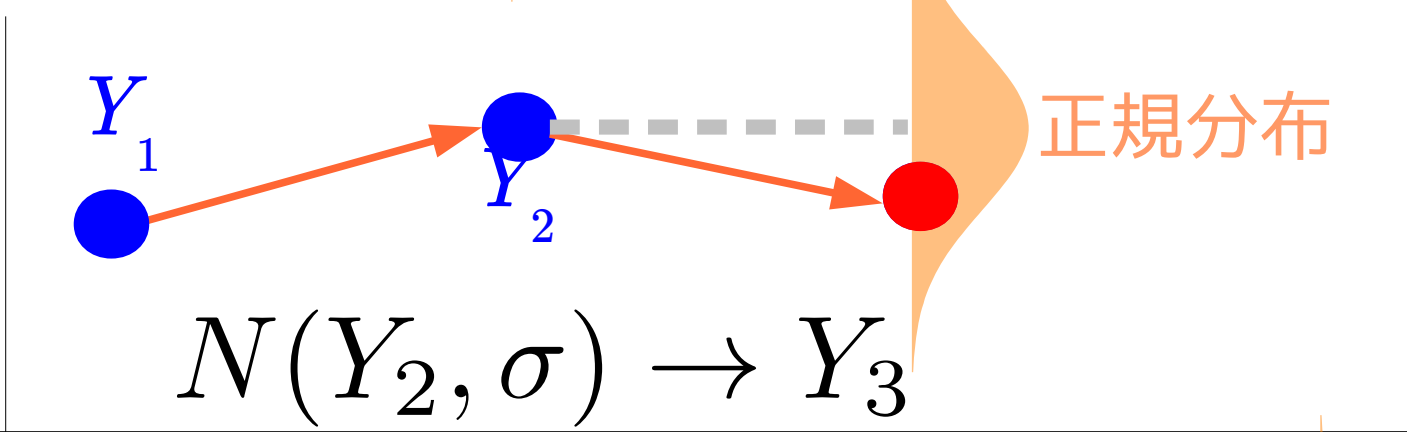
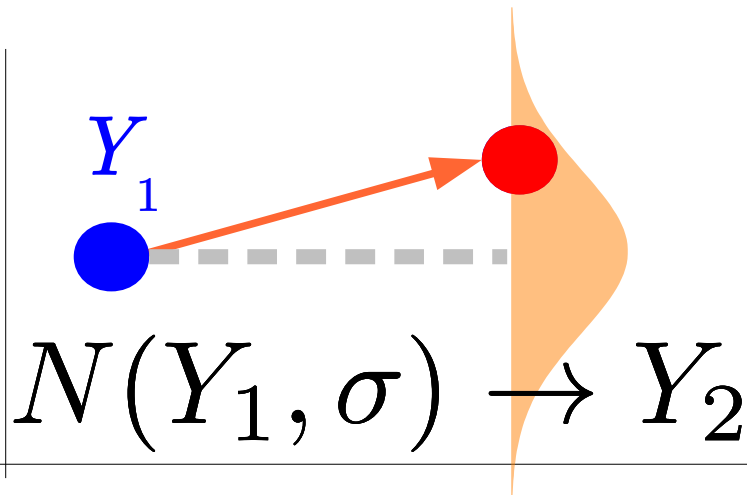
時系列データ解析

いろいろな時系列データを
統一的にあつかえないか？



変数
 Y

ランダムウォーク
もっとも単純な
モデル



状態空間モデル

二種類の σ をもつ

観測の誤差

$$N(y_t, \sigma_2) \rightarrow Y_t$$

観測データ

Y_1

Y_2

Y_3

y_1

y_2

y_3

y_4

$$N(y_t, \sigma_1) \rightarrow y_{t+1}$$

状態変数の変化

時間 t

観測できない世界 (状態空間)

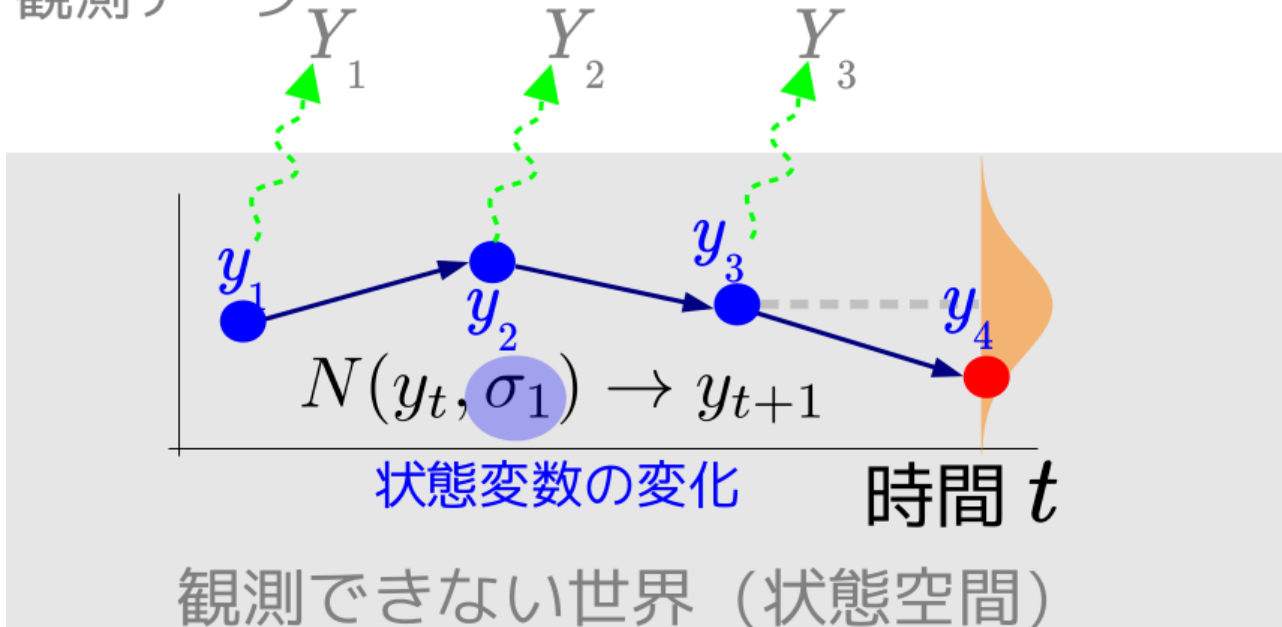
State-space model!

状態空間モデル

観測の誤差

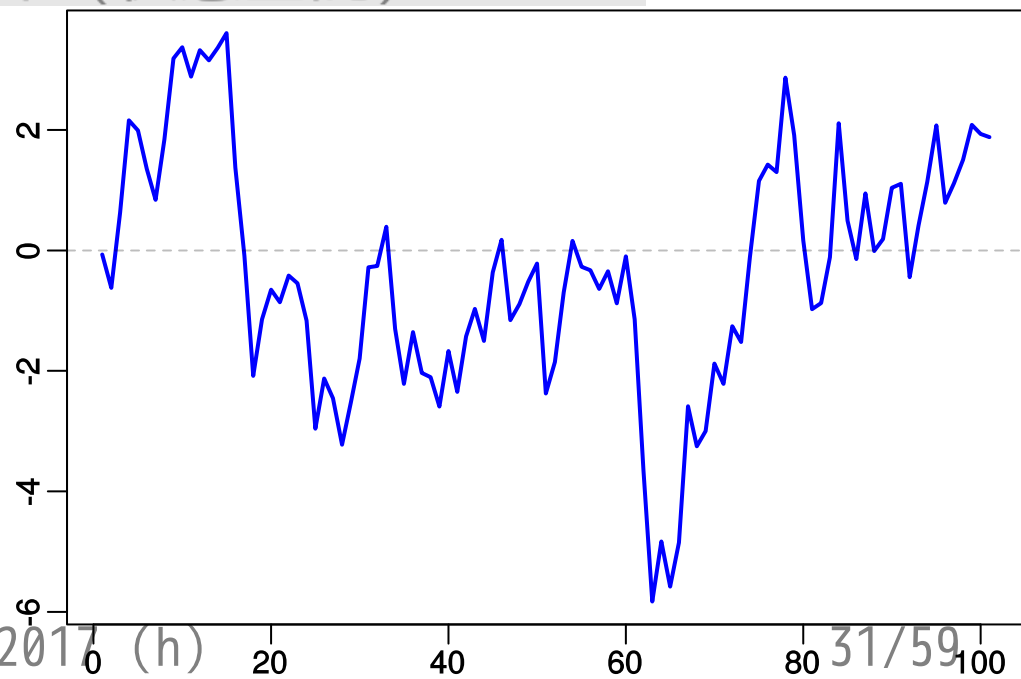
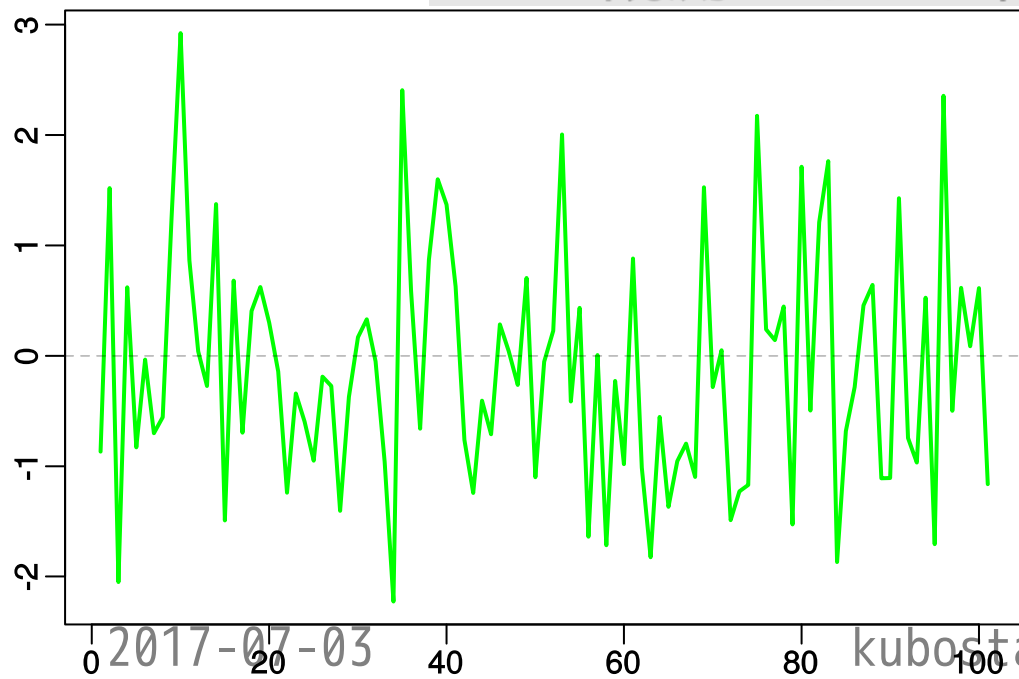
$$N(y_t, \sigma_2) \rightarrow Y_t \quad \text{二種類の } \sigma \text{ をもつ}$$

観測データ



σ_2 大
 σ_1 小

σ_2 小
 σ_1 大



状態空間モデルは…

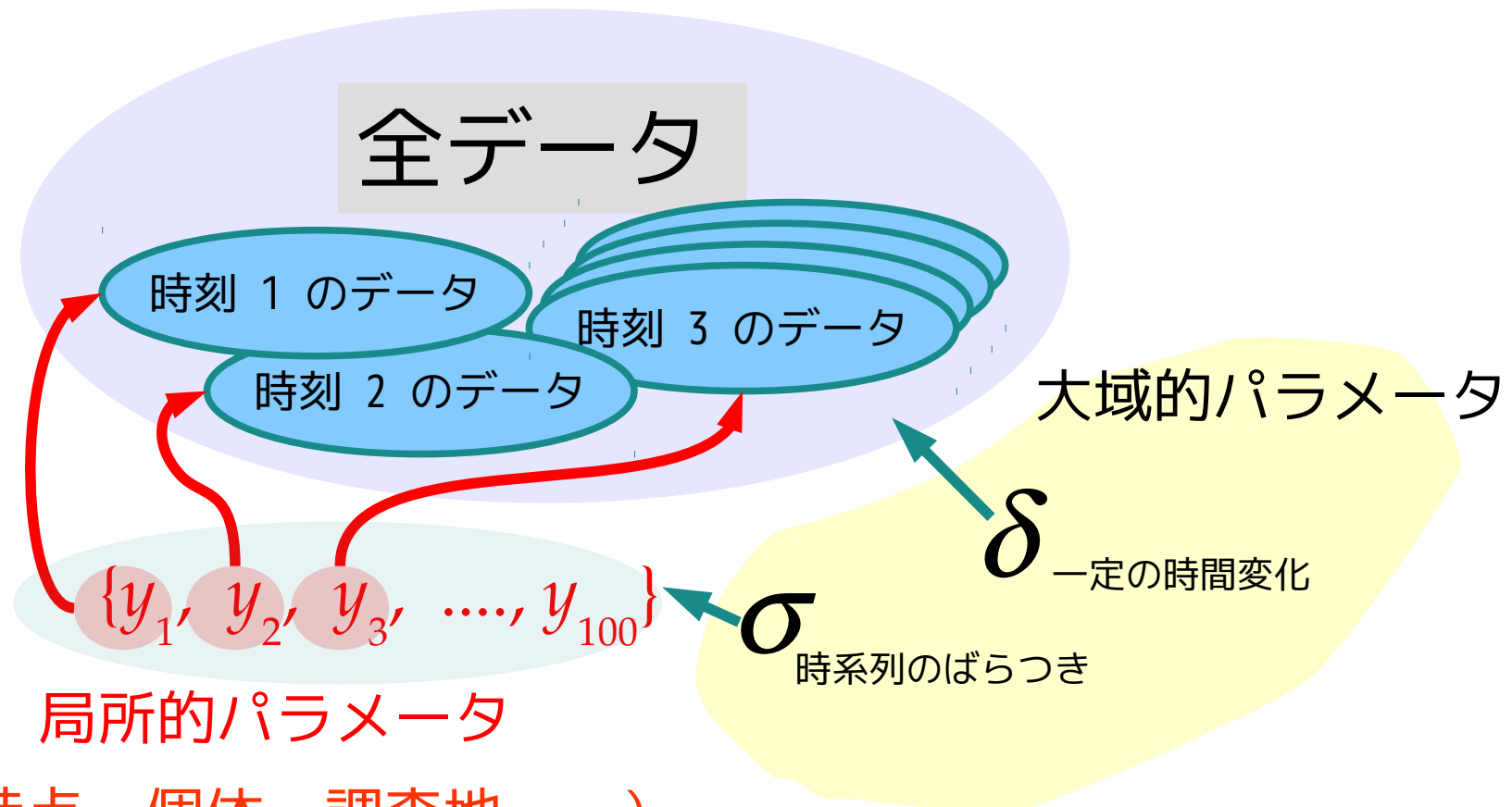
state-space model is ...

階層ベイズモデルだ!

a hierarchical Bayesian model!

階層ベイズモデルとは?

多数の「似たようなパラメーター」たちに
「適切」な制約を加えて推定できる



(たくさんの時点・個体・調査地……)

どうやってモデルをあてはめる？



R の状態空間モデルの
package いろいろある

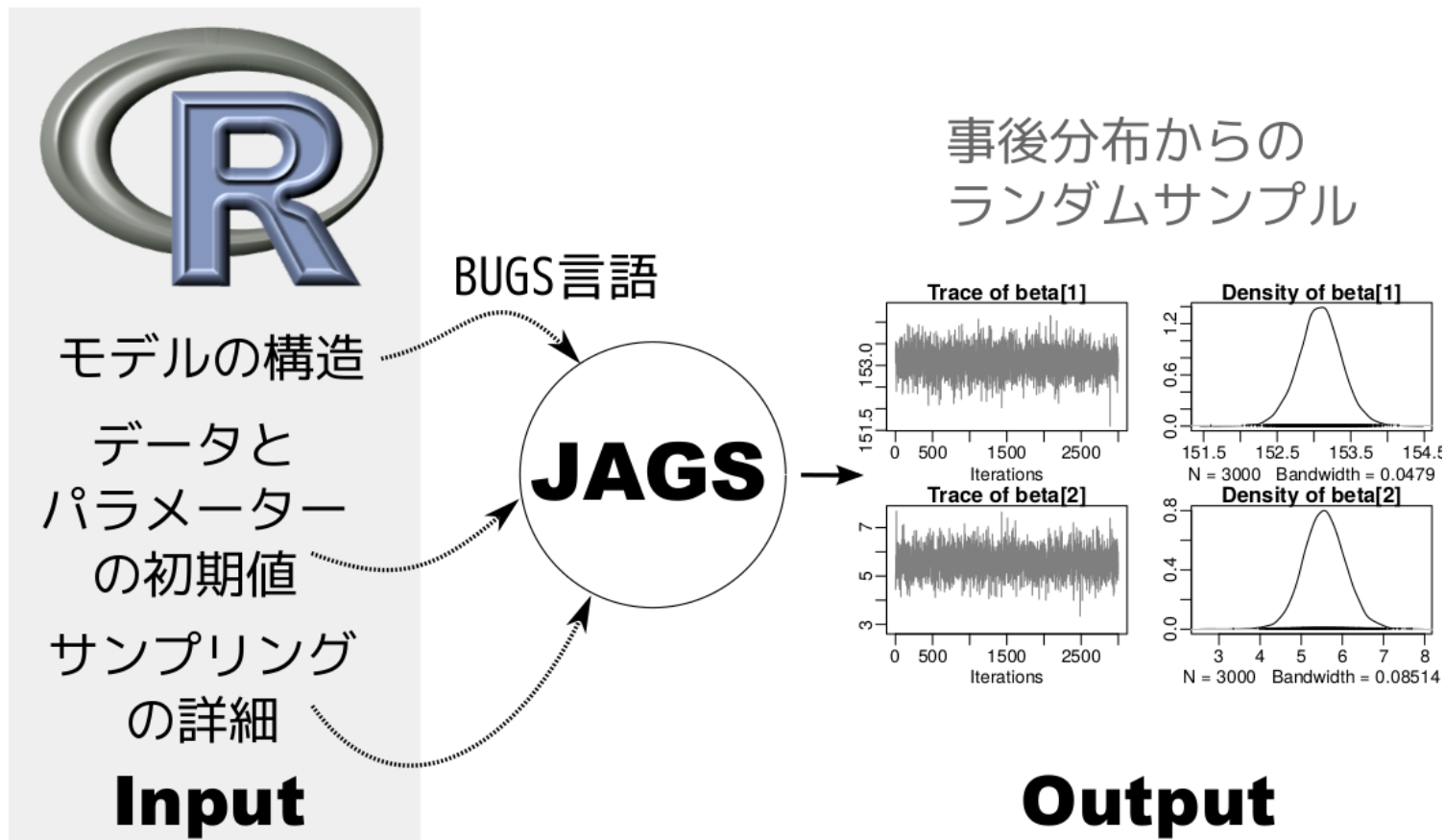
`library(dlm)`

`library(KFAS)`

しかしより一般化したモデルに

ついての理解が必要かも

こういう問題も JAGS で BUGS 言語でこの単純な 階層ベイズモデルを記述できる



```
model
```

```
{
```

```
  Tau.Noninformative <- 0.0001
```

```
  Y[1] ~ dnorm(y[1], tau[2])
```

```
  y[1] ~ dnorm(0, Tau.Noninformative)
```

```
  for (t in 2:N.Y) {
```

```
    Y[t] ~ dnorm(y[t], tau[2])
```

```
    y[t] ~ dnorm(m[t], tau[1])
```

```
    m[t] <- delta + y[t - 1]
```

```
  }
```

```
  delta ~ dnorm(0, Tau.Noninformative)
```

```
  for (k in 1:2) {
```

```
    tau[k] <- 1 / (s[k] * s[k])
```

```
    s[k] ~ dunif(0, 10000)
```

```
  }
```

状態空間モデルを使う利点

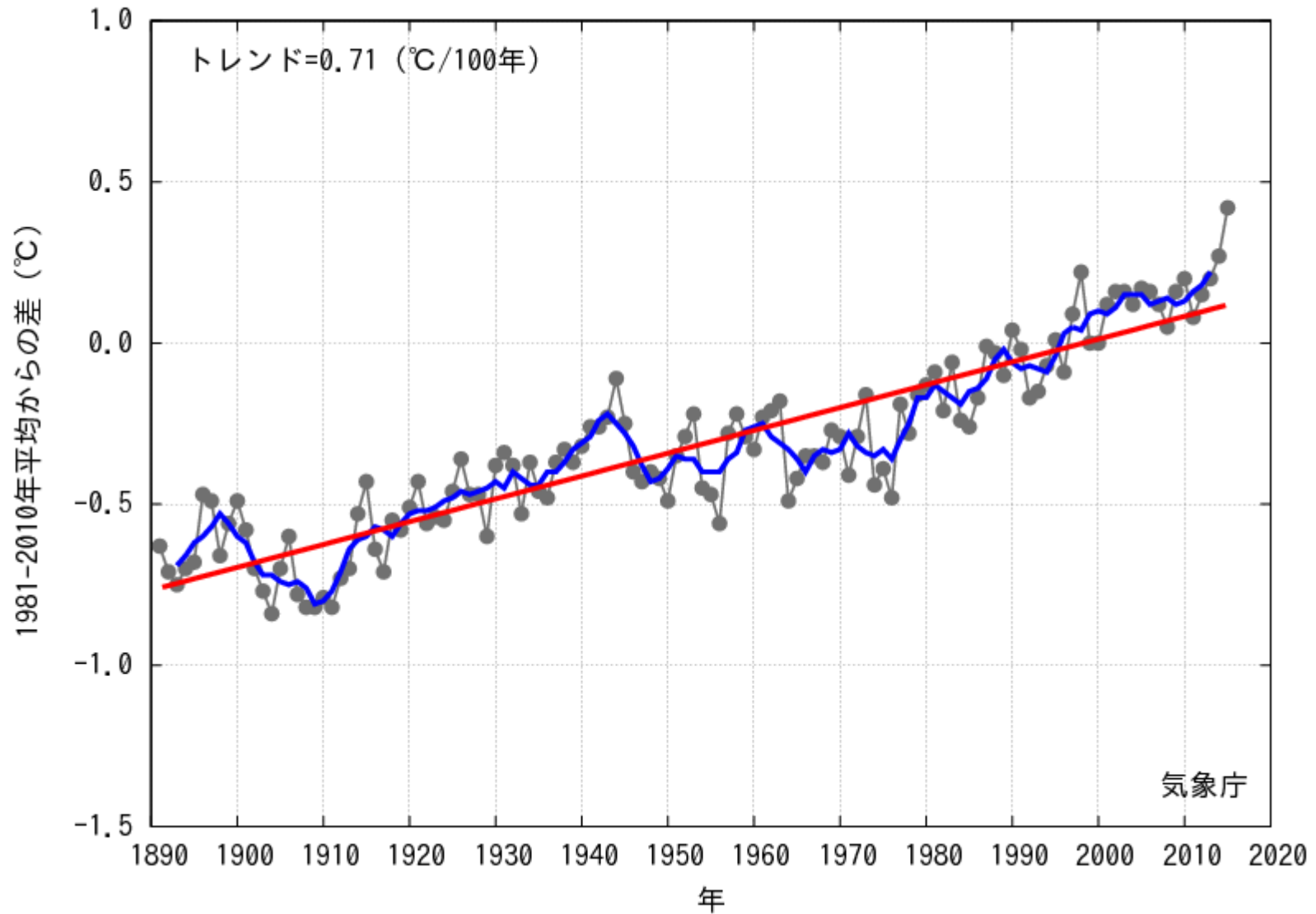
「ばらばら解析」の回避

気象庁のデータ解析？

An example: time change of yearly temperature

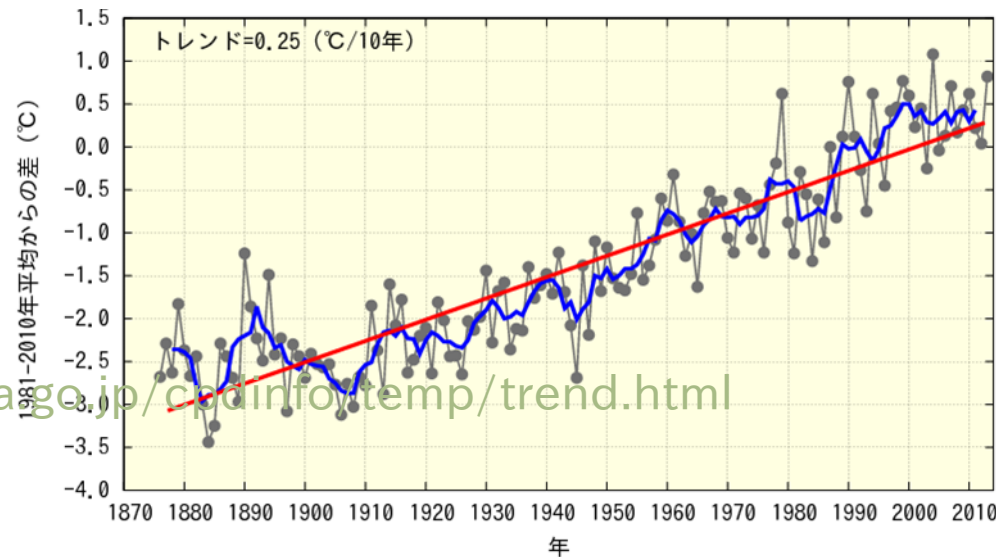
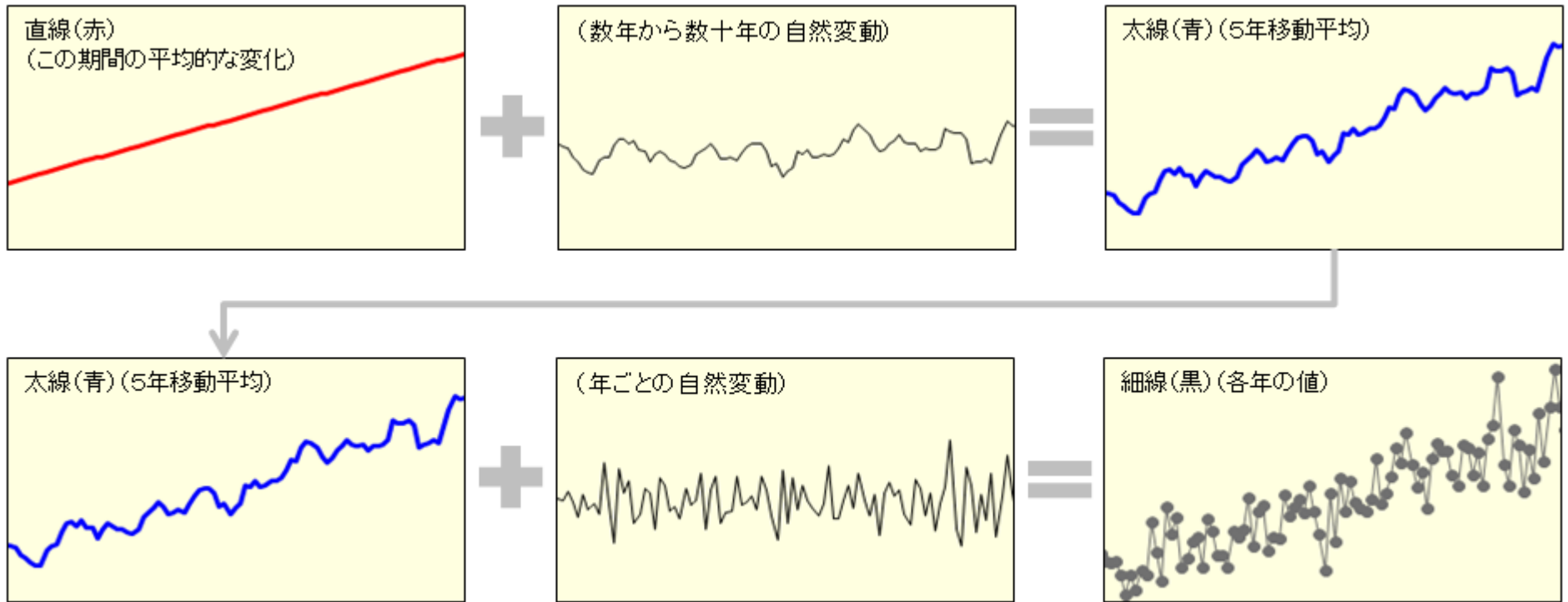
気象庁の長期変化傾向（トレンド）の解説

世界の年平均気温偏差



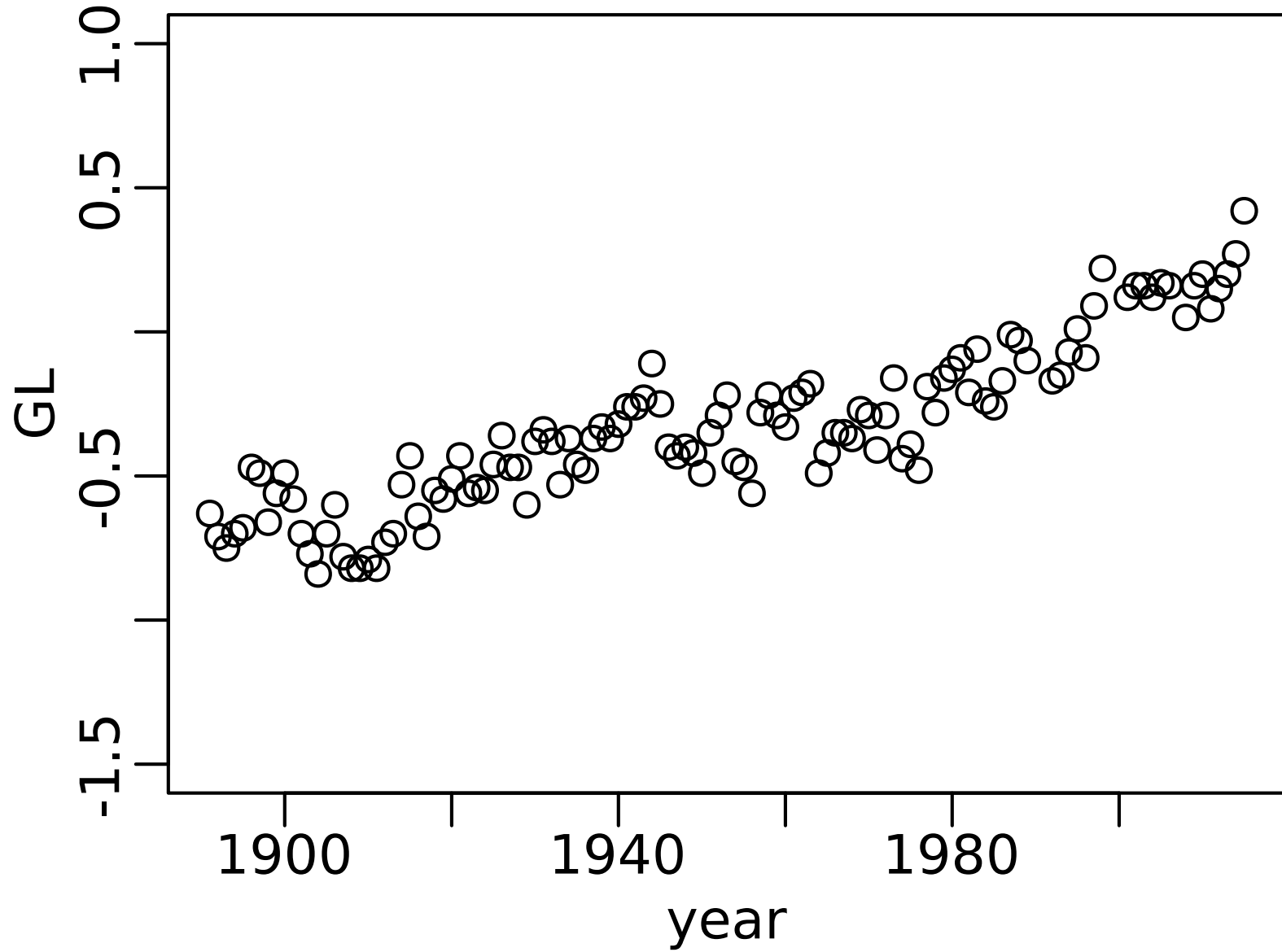
http://www.data.jma.go.jp/cpdinfo/temp/an_wld.html

気象庁の長期変化傾向（トレンド）の解説



<http://www.data.jma.go.jp/cpd/info/temp/trend.html>

公開データをダウンロード



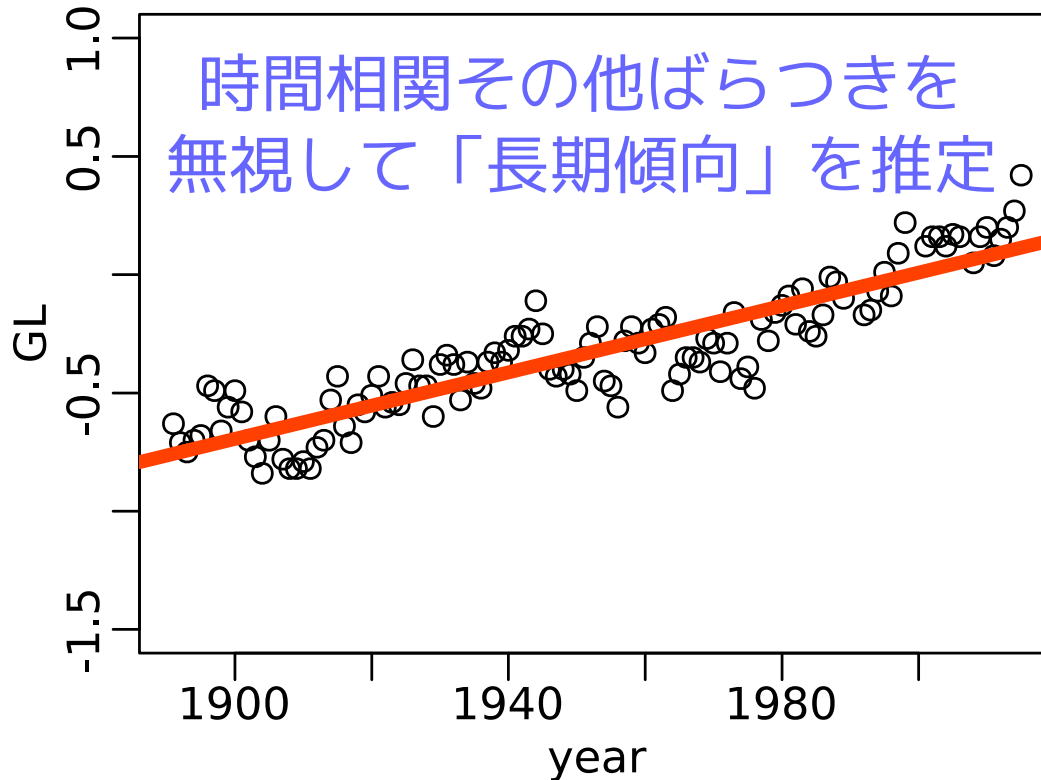
Do NOT apply GLM!

「とりあえず、直線回帰」の危険性

```
> summary(glm(GL ~ year, data = d))
```

Coefficients:

	Estimate	Std. Error	t value	Pr(> t)
(Intercept)	-1.41e+01	6.21e-01	-22.6	<2e-16
year	7.03e-03	3.18e-04	22.1	<2e-16



確率 1京ぶんの 2?

100年
あたり
0.70°C

Do NOT apply GLM!

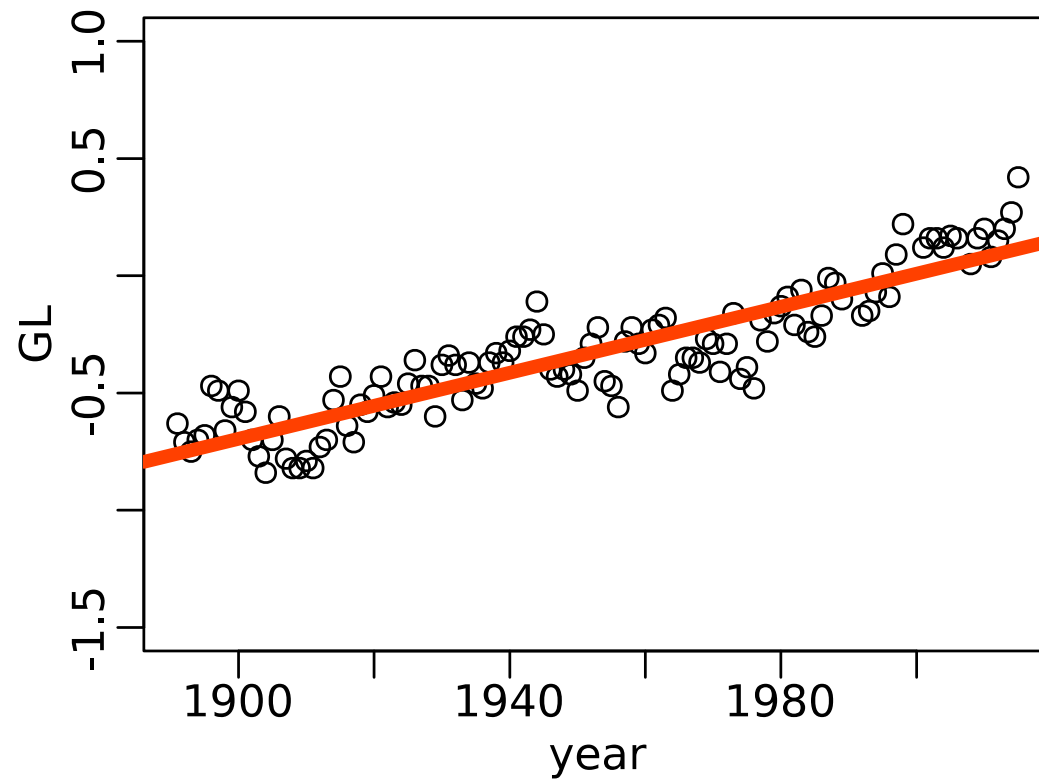
直線あてはめ (GLM) が予測した「温暖化」

```
> summary(glm(GL ~ year, data = d))
```

Coefficients:

	Estimate	Std. Error	t value	Pr(> t)
(Intercept)	-1.41e+01	6.21e-01	-22.6	<2e-16
year	7.03e-03	3.18e-04	22.1	<2e-16

100年
あたり
0.70°C

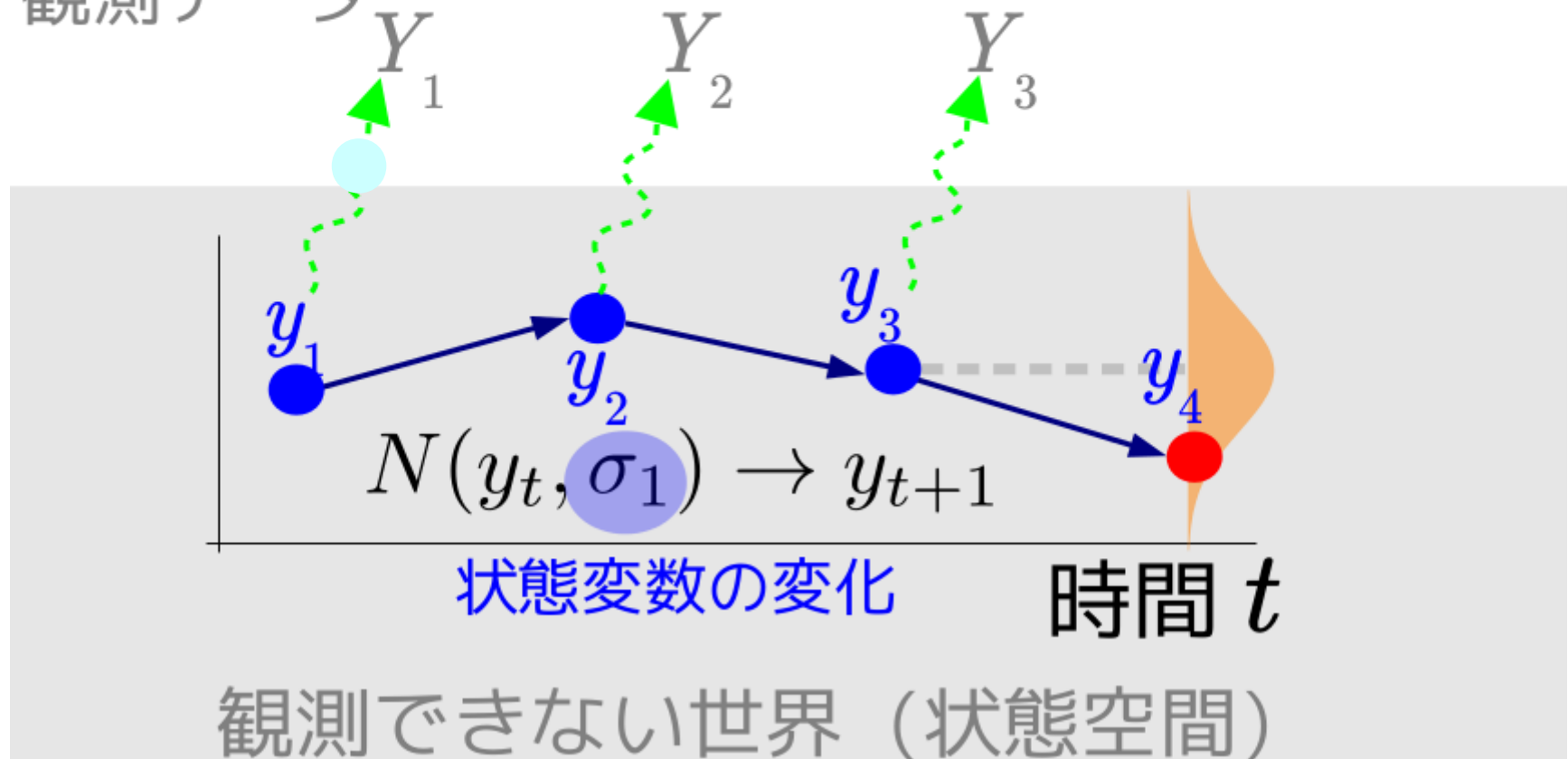


状態空間モデル：すべてを同時に推定

Hierarchical Bayesian state-space model

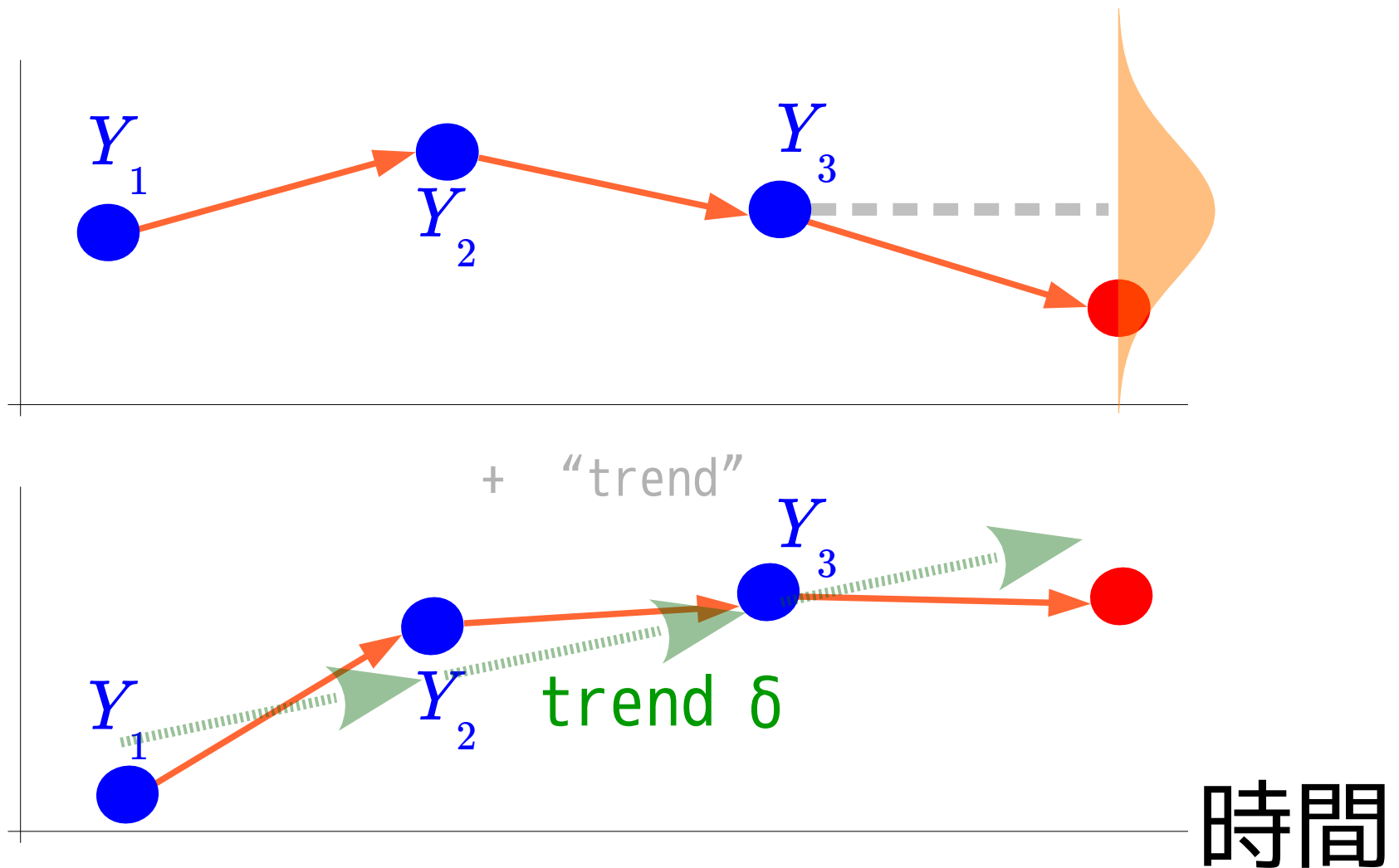
ランダムウォーク+各年独立なノイズ

観測データ



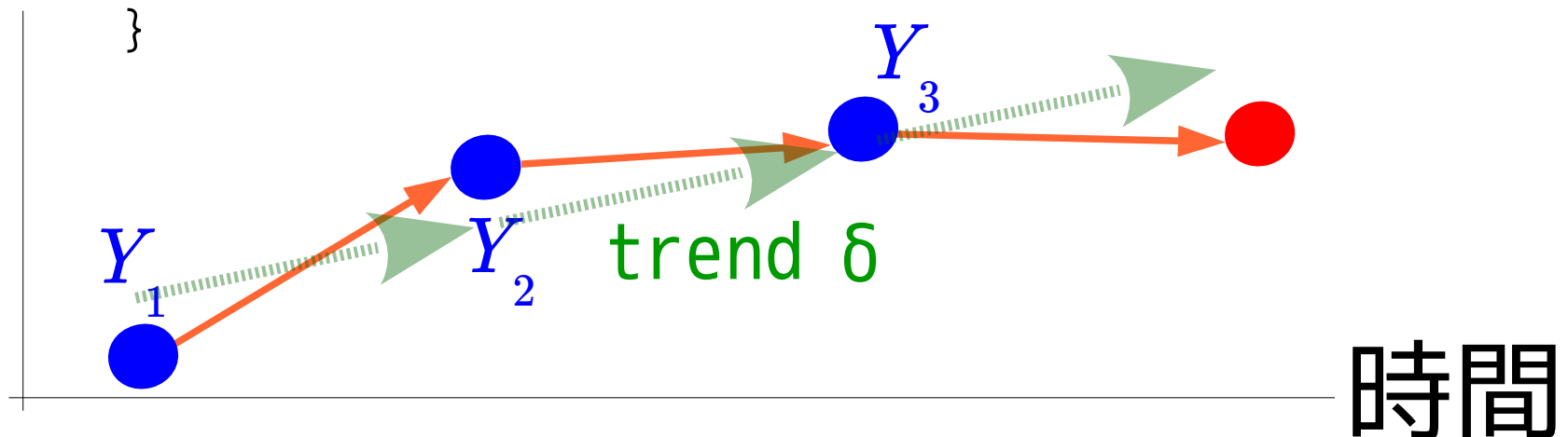
状態空間モデル：すべてを同時に推定

ランダムウォーク+各年独立なノイズ



状態空間モデル：すべてを同時に推定

```
Y[1] ~ dnorm(y[1], tau[2])
y[1] ~ dnorm(0.0, Tau.Noninformative)
for (t in 2:N.Y) {
  Y[t] ~ dnorm(y[t], tau[2])
  y[t] ~ dnorm(m[t], tau[1])
  m[t] <- delta + y[t - 1]
}
delta ~ dnorm(0, Tau.Noninformative)
for (k in 1:2) {
  tau[k] <- 1.0 / (s[k] * s[k])
  s[k] ~ dunif(0, 1.0E+4)
}
```



GLM under-estimates standard-errors!

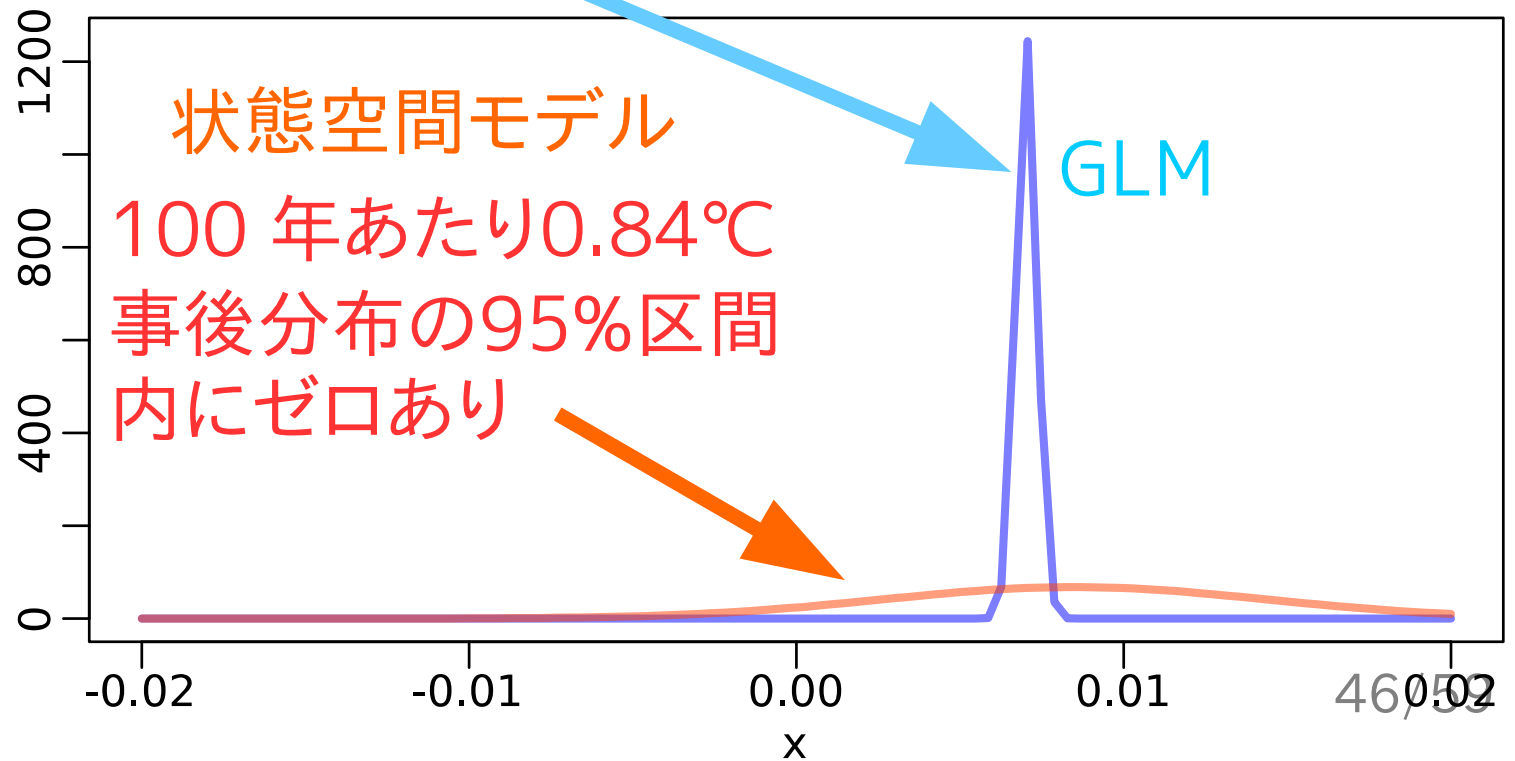
状態空間モデルが予測した「温暖化」

```
> summary(glm(GL ~ year, data = d))
```

Coefficients:

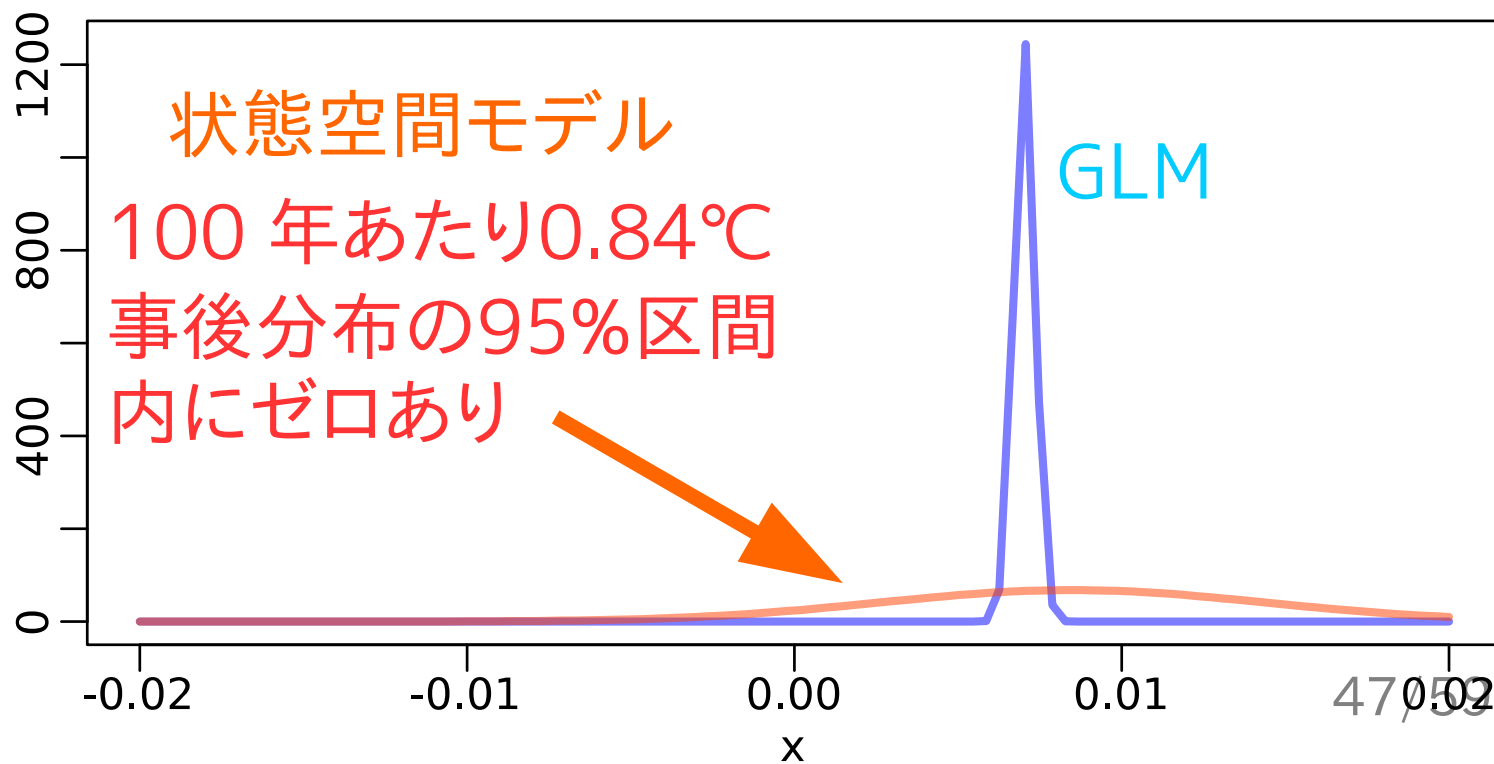
	Estimate	Std. Error	t value	Pr(> t)
(Intercept)	-1.41e+01	6.21e-01	-22.6	<2e-16
year	7.03e-03	3.18e-04	22.1	<2e-16

100年
あたり
0.70°C



観測値間に相関あり → サンプルサイズが小さくなる

100年
あたり
0.70°C



疑わしい回帰
spurious regression

時系列どうしの回帰

time series $Y \sim$ time series X

時系列データの統計モデリング

でやめたほうがいいこと

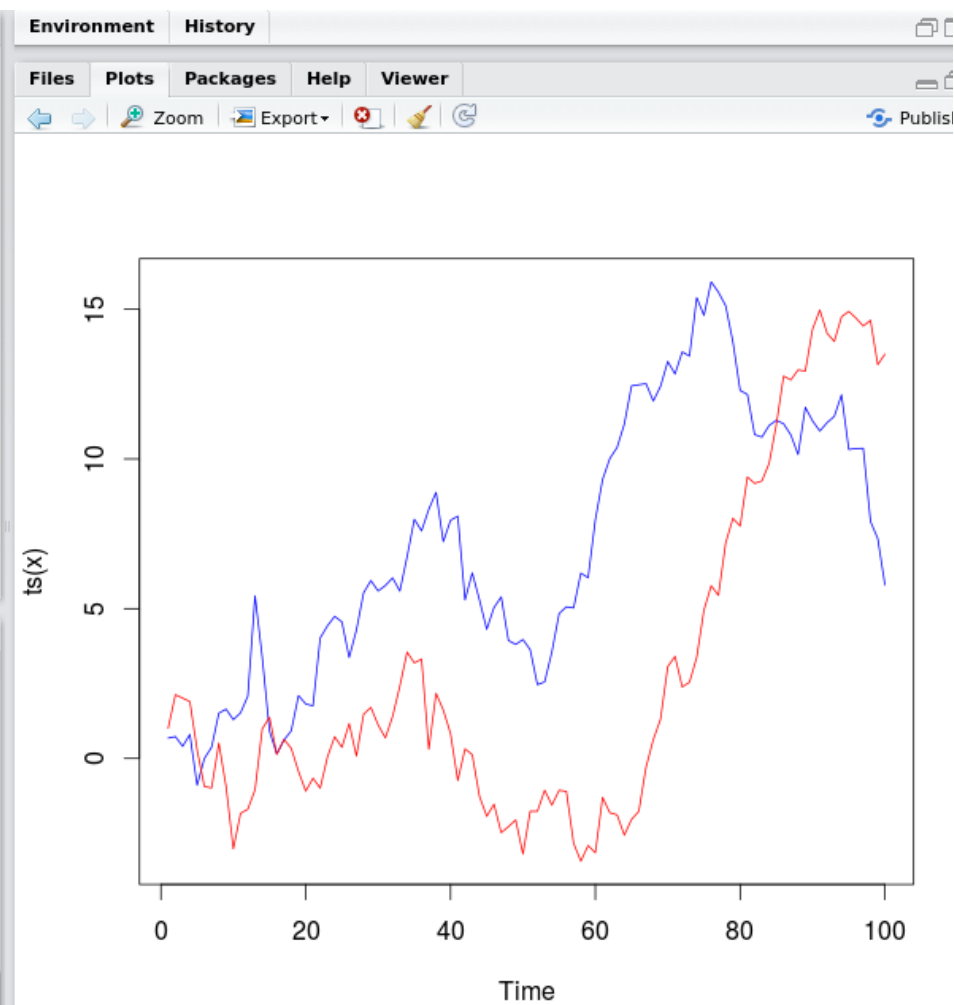
- GLM: $Y(t) \sim t$ とか $Y(t) \sim X(t)$
- 段階的解析: 観測値の四則演算
- 「残差」の再解析
- 「対応」の無視 – 再測は時系列

「見せかけの回帰」 spurious regression

```
spurious_regression.R x
Source on Save
Run
Source
1 x <- cumsum(rnorm(100))
2 y <- cumsum(rnorm(100))
3 plot(ts(x), col = "blue", ylim = range(x, y))
4 lines(ts(y), col = "red")
5 print(summary(glm(y ~ x))$coefficients)

5:40 (Top Level) R Script

Console
> plot(ts(x), col = "blue", ylim = range(x, y))
> lines(ts(y), col = "red")
> print(summary(glm(y ~ x))$coefficients)
      Estimate Std. Error t value Pr(>|t|)
(Intercept) -1.67120    0.90288  -1.8510 6.7186e-02
x             0.64551    0.10803   5.9753 3.7127e-08
```



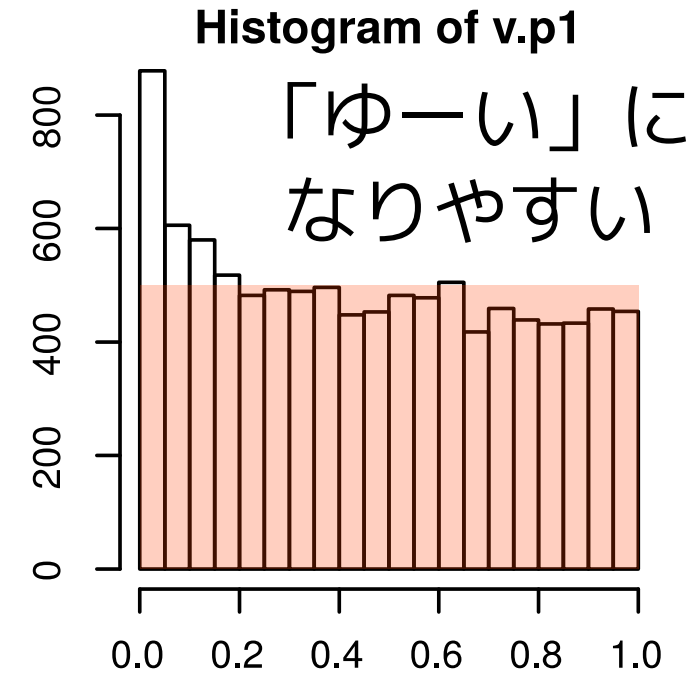
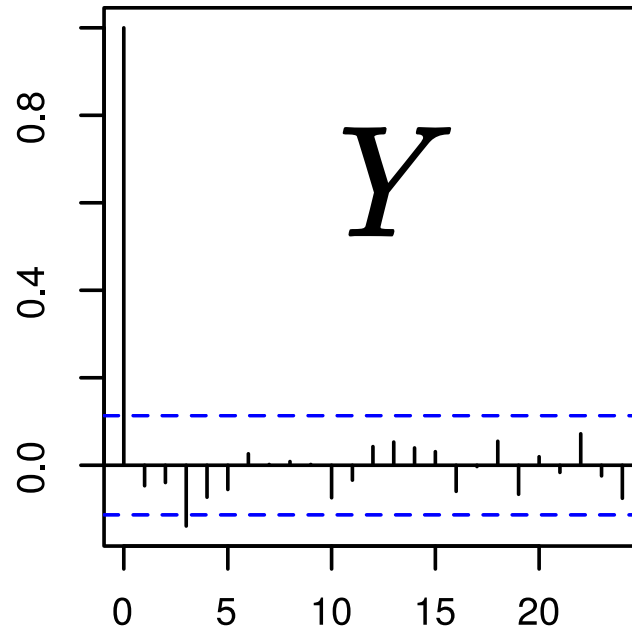
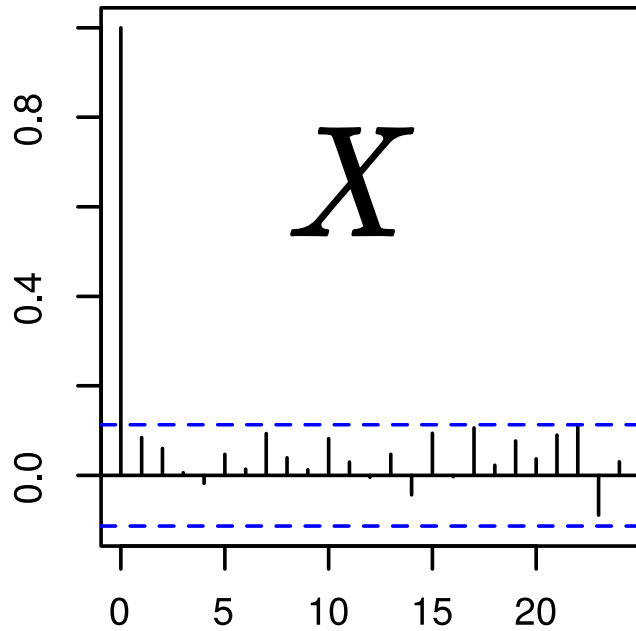
y_t

x_t

Time_series1 ~ Time_series2

ノイズの大きな時系列にうもれたワナ？

時間的自己相関のない時系列？

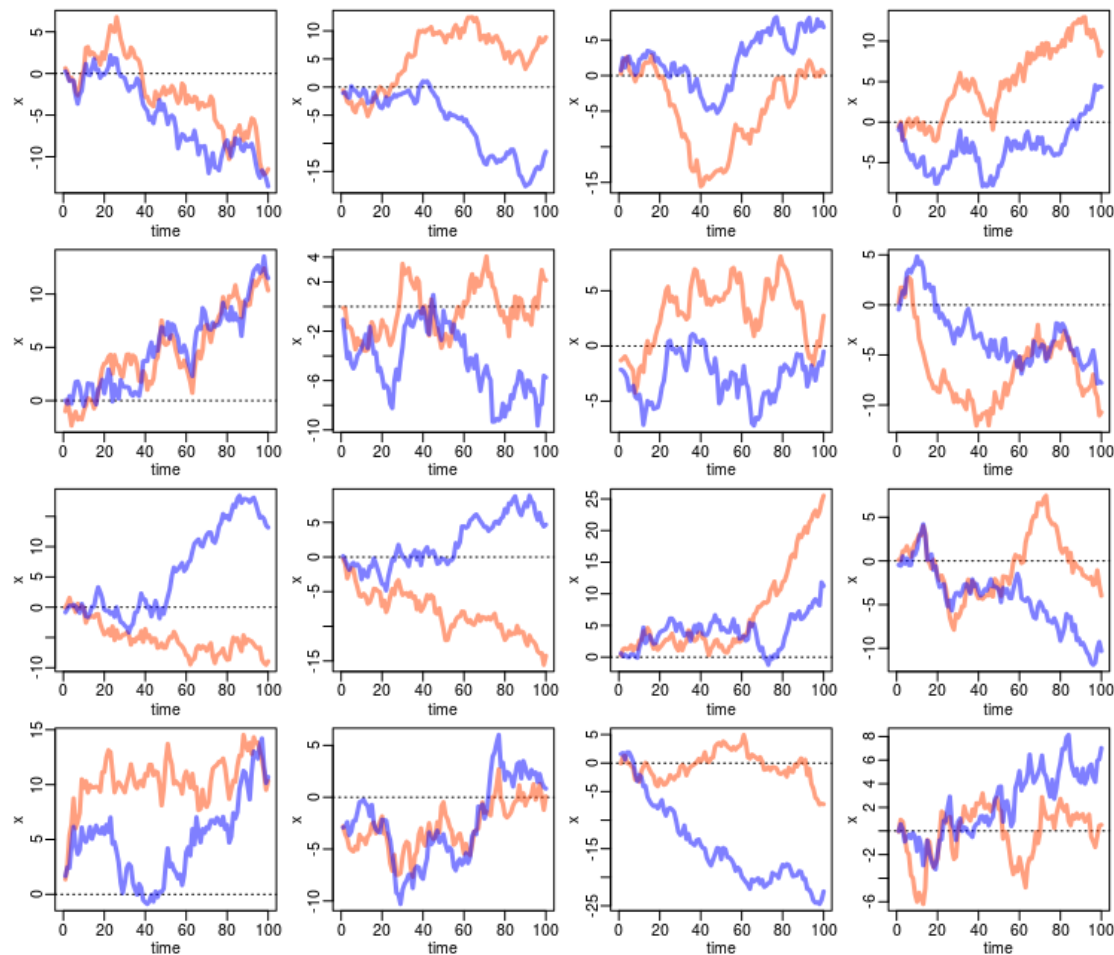
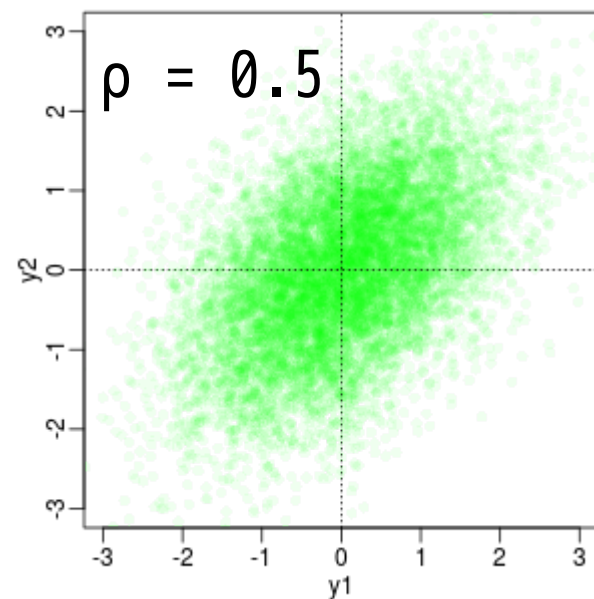
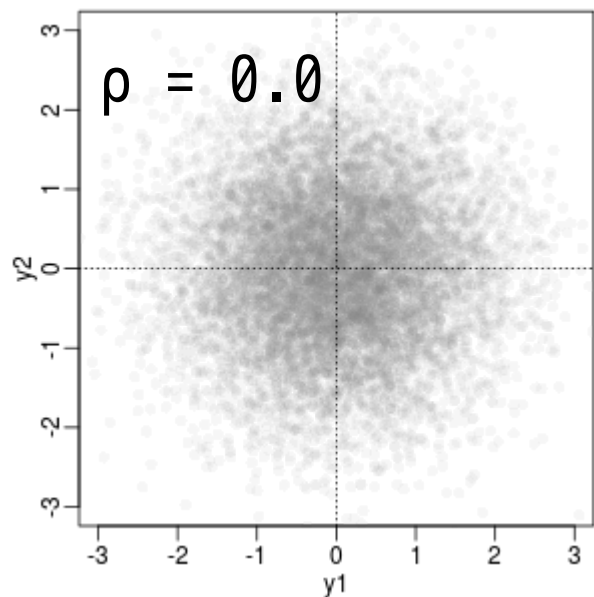


しかし $\text{glm}(Y \sim X)$ とすると…

疑わしい回帰 spurious regression

状態空間モデル (SSM) で
あつかえないか?

二変量正規分布とランダムウォーク



二変量正規分布を部品とする状態空間モデル

```
for (i in 1:N.Y) {  
  Y[i, 1:2] ~ dnorm(mu[1:2], Omega[1:2, 1:2])  
}  
mu[1] ~ dunif(-1.0E+4, 1.0E+4)  
mu[2] ~ dunif(-1.0E+4, 1.0E+4)  
Omega[1:2, 1:2] <- inverse(VarCov[1:2, 1:2])  
VarCov[1, 1] <- sigma[1] * sigma[1]  
VarCov[1, 2] <- sigma[1] * sigma[2] * rho  
VarCov[2, 1] <- sigma[2] * sigma[1] * rho  
VarCov[2, 2] <- sigma[2] * sigma[2]  
sigma[1] ~ dunif(0.0, 1.0E+4)  
sigma[2] ~ dunif(0.0, 1.0E+4)  
rho ~ dunif(-1.0, 1.0)
```

(R で実演)

階層ベイズモデルである

状態空間モデル

から得られた事後分布

```
3 chains, each with 5200 iterations (first 200 discarded)
n.sims = 15000 iterations saved
      mean      sd    2.5%    25%    50%    75% 97.5%  Rhat  n.eff
mu[1]  -0.122  0.110  -0.342  -0.195 -0.120  -0.048 0.090  1.001  6000
mu[2]  -0.157  0.100  -0.355  -0.224 -0.157  -0.091 0.041  1.002  1500
sigma[1] 1.091  0.079   0.949   1.036  1.086   1.142 1.261  1.001  6100
sigma[2] 0.993  0.074   0.864   0.941   0.987   1.039 1.151  1.001  4100
rho      0.568  0.070   0.420   0.523   0.573   0.617 0.693  1.001 11000
```

ふたつの時系列データの変動が
相関しているかどうかを特定できる

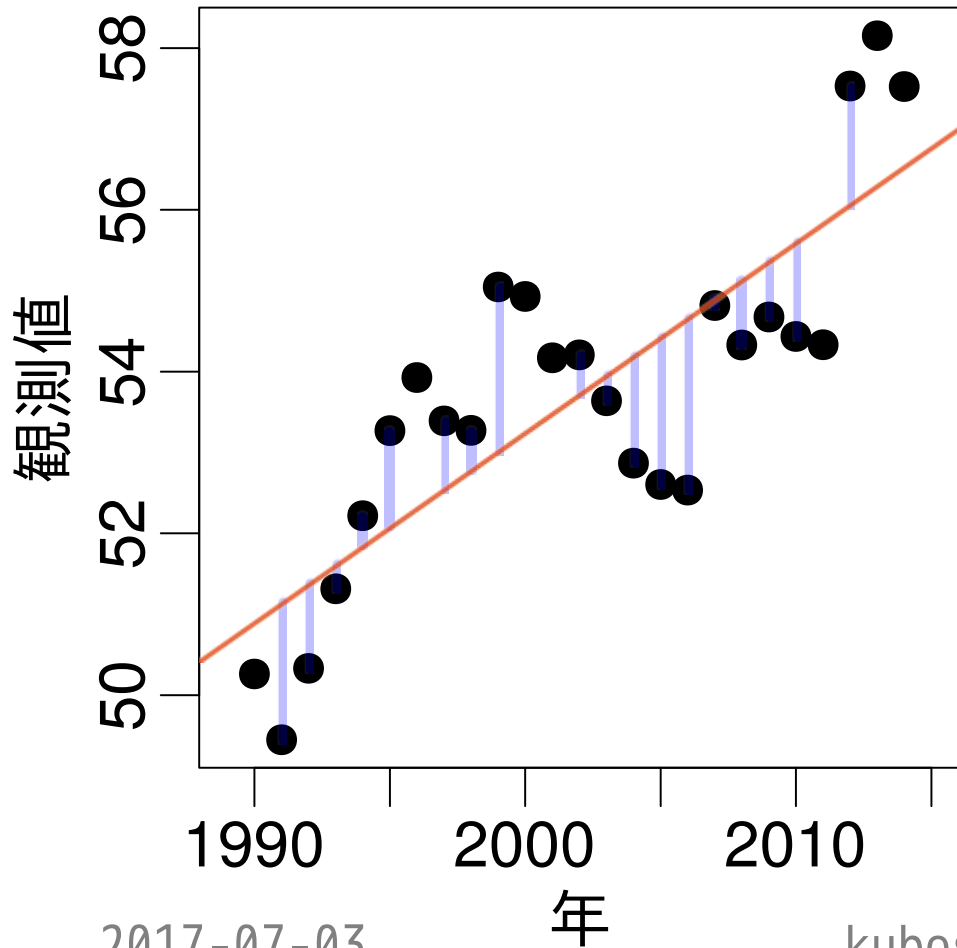
おわりに

時間的な相関はデータの

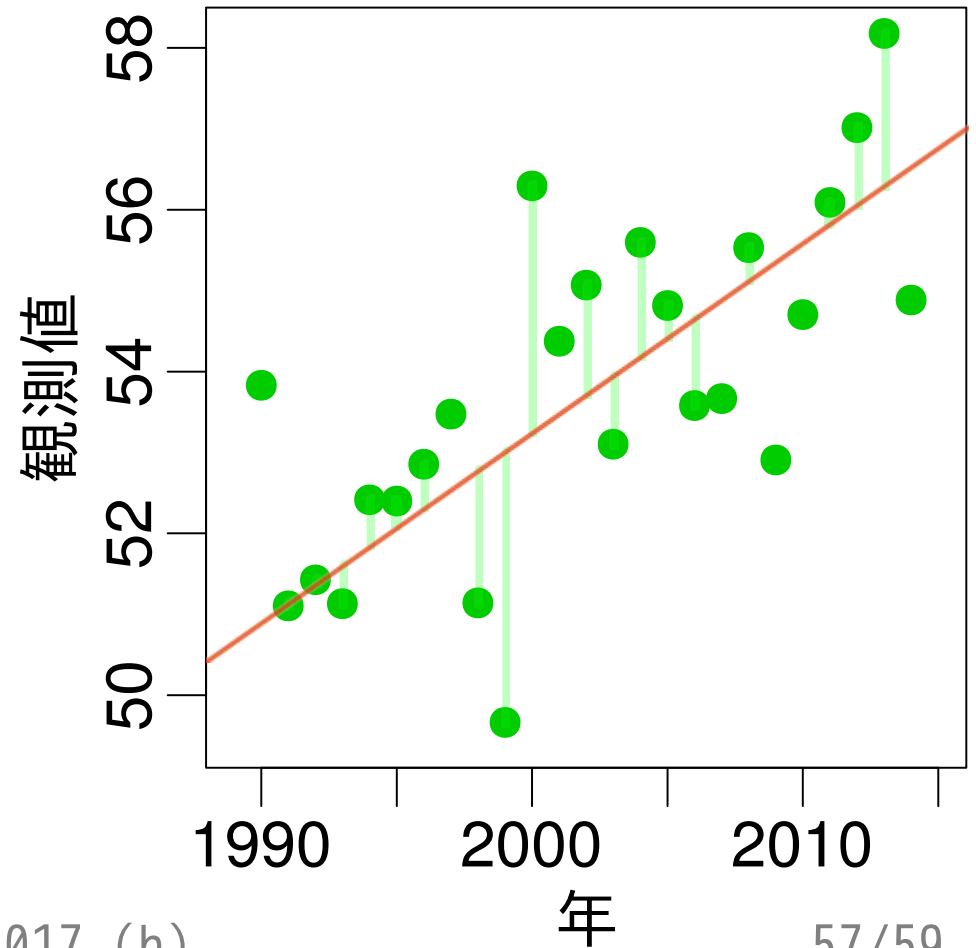
情報量を減少させる

空間相関も...

時系列の「ずれ」



GLM のずれ



時系列データの統計モデリング

- 安易に「回帰」してはいけない
- ランダムウォークモデルが基本
- 統計モデルが生成する時系列
パターンを意識する
- 階層ベイズモデルで推定

状態空間モデル

おしまい

The Evolution of Linear Models

