

ОГЛАВЛЕНИЕ

ВВЕДЕНИЕ	6
1 СРАВНИТЕЛЬНЫЙ АНАЛИЗ МЕТОДОВ ПРОГНОЗИРОВАНИЯ	9
1.1 Методы прогнозирования временных рядов, методология ARIMA ..	10
1.1.1 Модели скользящего среднего MA(q)	11
1.1.2 Модели авторегрессии AR(p)	12
1.1.3 Модели авторегрессии – скользящего среднего ARMA(p, q) .	12
1.1.4 Модели авторегрессии – проинтегрированного скользящего среднего ARIMA(p, d, q)	13
1.2 Нейросетевые методы прогнозирования	14
1.2.1 Многослойный персептрон с линией задержек	15
1.2.2 Рекуррентный многослойный персептрон	15
1.3 Сравнение моделей прогнозирования	16
1.3.1 Подготовка данных для сравнения	17
1.3.2 Сравнение моделей прогнозирования ARIMA	21
1.3.3 Сравнение нейросетевых моделей	25
1.4 Результаты сравнительного анализа	26
2 РАЗРАБОТКА АЛГОРИТМА РАСПРЕДЕЛЕНИЯ НЕСТАЦИОНАР- НОЙ НАГРУЗКИ	28
2.1 Необходимые функциональные возможности	28
2.2 Требования к алгоритму	28
2.3 Разработка алгоритма	28
2.4 Практическая реализация разработанного алгоритма	32
3 ТЕСТИРОВАНИЕ РАЗРАБОТАННОГО АЛГОРИТМА	34
3.1 Тестовое окружение	34

3.2	Результаты тестирования.....	34
3.3	Выводы по результатам тестирования.....	35
ЗАКЛЮЧЕНИЕ		36
БИБЛИОГРАФИЧЕСКИЙ СПИСОК		37

ВВЕДЕНИЕ

Актуальность темы исследования. В последнее время большое распространение получили различные сервисы-агрегаторы, объединяющие данные из нескольких источников определённой тематики в один, что уменьшает затрачиваемое пользователем время на поиск необходимой информации.

Для обработки запроса от одного пользователя, агрегатору может потребоваться совершить десятки или даже сотни запросов к сторонним ресурсам. В силу того, что пользователи могут запрашивать одну и ту же информацию, самым распространённым способом снижения времени ответа является использование промежуточных буферов, так называемых кэшей. Но данный способ приводит к снижению актуальности предоставляемых агрегатором данных и может быть использован для предупреждения избыточной нагрузки системы, либо для хранения редко обновляемых данных, таких как словари. Словарь – это набор статических данных используемых агрегатором для объединения информации получаемой с нескольких источников (например, для агрегатора отелей словарь будет являться список всех отелей по которым осуществляется поиск).

Таким образом, разработка алгоритма распределения нестационарной нагрузки, определяющего источник данных агрегатора, является актуальной задачей. Однако для её решения необходим анализ или прогноз нагрузки системы.

Степень теоретической разработанности темы. В открытом доступе существует множество научных работ, описывающих методы прогнозирования временных рядов. Но материалы, описывающие проблему выбора метода прогнозирования для разработки алгоритма распределения нестационарной нагрузки, найти не удалось. Из сказанного выше можно сделать вывод о том, что рассматриваемая тема имеет низкую степень теоретической проработанности.

Объектом исследования является прогнозирование нестационарной нагрузки сервиса-агрегатора.

Предметом исследования являются методы прогнозирования временных рядов.

Область исследования. Проведённое исследование методов прогнозирования нагрузки вычислительной системы в пределах разработки алгоритма рас-

пределения запросов пользователей полностью соответствует специальности «Вычислительные машины, комплексы, системы и сети», а содержание выпускной квалификационной работы – техническому заданию.

Цель и задачи исследования. Целью работы является улучшение качества обслуживания пользователей сервиса-агрегатора за счет снижения среднего времени ответа.

Для достижения данной цели были поставлены следующие задачи:

1. Выполнить сравнительный анализ методов прогнозирования.
2. Разработать алгоритм распределения нестационарной нагрузки и его программную реализацию на основе выбранного метода прогнозирования.
3. Выполнить сравнение среднего времени ответа исходной и использующей разработанный алгоритм систем.

Теоретическую основу исследования составляют научные труды отечественных и зарубежных авторов в области компьютерных технологий и математической статистики.

Методологическую основу исследования составляет эксперимент.

Научная новизна работы заключается в следующем:

1. В настоящее время не существует структурированных рекомендаций по выбору метода прогнозирования при разработке алгоритмов распределения нагрузки, представленных в данной работе.
2. Разработанный алгоритм распределения нестационарной нагрузки может обеспечить улучшение качества обслуживания пользователей сервиса-агрегатора.

Практическая значимость данной работы заключается в том, что разработанный алгоритм распределения нестационарной нагрузки будет интегрирован в разрабатываемый сервис-агрегатор. Кроме того, сформулированные рекомендации могут быть использованы для осуществления выбора метода прогнозирования при разработке собственного алгоритма распределения запросов пользователей.

Апробация результатов исследования. Сформулированные рекомендации по выбору метода прогнозирования обсуждались на VII Конгрессе молодых учёных, а их сравнительный анализ был представлен на XLVII научной и учебно-методической конференции.

Объем и структура работы.

1 СРАВНИТЕЛЬНЫЙ АНАЛИЗ МЕТОДОВ ПРОГНОЗИРОВАНИЯ

Необходимость в точном прогнозе возникает во многих областях науки, промышленности, коммерческой и экономической деятельности. Ситуации его использования весьма разнообразны, и в зависимости от исходной проблемы, прогнозирование может осуществляться вперед на несколько лет, а может на несколько секунд.

Прогнозирование является важной составляющей эффективного планирования ресурсов. В качестве примера может быть приведено прогнозирование электрических нагрузок в электроэнергетике: на основе предсказанных величин рассчитываются оптимальные режимы электро-энергетических систем, а точность прогноза влияет на экономичность загрузки генерирующего оборудования, и, следовательно, на стоимость электроэнергии.

Метод прогнозирования - это процедура вычисления прогноза из текущих и прошлых значений. Это может быть лишь алгоритмическое правило не зависящее от базовой вероятностной модели, поведение которой необходимо предсказать. В другом случае, метод может использоваться с целью определения конкретной модели для предоставленных данных или поиска оптимальных условий прогнозирования для такой модели. Поэтому стоит различать понятия «модель» и «метод» [1].

Существует широкий спектр методов прогнозирования, по оценкам зарубежных и отечественных систематиков прогностики их насчитывается уже свыше ста [2]. Каждый имеет собственные характеристики (такие как точность или вычислительная сложность), которые должны быть учтены при выборе метода.

Методы прогнозирования можно разделить на три основных типа [1; 3—5]:

1. *Методы суждений* основанные на субъективных суждениях, интуиции, «внутренних» коммерческих знаниях, или любой другой подобной информации.
2. *Одномерные методы* где предсказание зависит только от прошлых и текущего значений предсказываемого ряда.
3. *Многомерные методы* в которых прогнозирование величины, по крайней мере частично, так же зависит от одного или большего количества времен-

ных рядов. Такую совокупность, состоящую из нескольких рядов, называют многомерными временными рядами [6].

Все рассматриваемые в данной главе методы осуществляли прогнозирование поведения временных рядов. Временной ряд - это ряд наблюдений, произведенных последовательно во времени [1; 3—5; 7; 8]. Он включает два обязательных элемента: время и конкретное значение показателя, или уровень ряда [6; 9].

Временным рядом можно назвать огромное количество последовательностей, являющихся следствием измерений некоторого показателя. Например, показатели (характеристики) экономических, природных, промышленных, информационных и других систем. Фактически, временной ряд может быть построен тремя способами: путем отбора значений из непрерывного ряда, путем агрегирования данных за установленные периоды времени, и взятием серии дискретных наблюдений [1; 7]. Для всех трех типов запись данных производится с равными промежутками времени.

Временные ряды подразделяются на стационарные и нестационарные. Ряд называется стационарным, если его среднее значение, дисперсия и ковариация не зависят от времени [6]. Другими словами, это ряд параметры которого не зависят от того, в какой момент времени производились замеры [5]. Ряд не соответствующий данным условиям называется нестационарным.

Одним из наиболее важных видов временных рядов является последовательность некоррелированных (не взаимосвязанных) случайных величин с нулевым математическим ожиданием и постоянной дисперсией [10; 11], такой ряд называется белым шумом.

Далее в главе производится сравнительный анализ наиболее популярных одномерных и многомерных методов прогнозирования. Методы суждений не рассматриваются в виду того, что их невозможно автоматизировать.

1.1 Методы прогнозирования временных рядов, методология ARIMA

Среди методов прогнозирования наибольшее распространение получила методология Бокса – Дженкинса или ARIMA (autoregressive integrated moving

average: интегрированная модель авторегрессии – скользящего среднего). Класс моделей ARIMA - это важный инструмент прогнозирования и базис многих фундаментальных идей в анализе временных рядов [1]. Он удобен тем, что сочетает в себе модели ARMA, AR, MA и может использоваться для прогнозирования как стационарных так и нестационарных временных рядов. Данным классом учитывается связь между случайными остатками временного ряда, которые можно получить вычтя из исходного ряда его неслучайную составляющую (тренд) [2]. Далее в разделе представлено описание моделей.

1.1.1 Модели скользящего среднего MA(q)

В моделях скользящего среднего текущее значение ряда представляется в виде линейной комбинации текущего и прошедших значений ошибки $\varepsilon_t, \varepsilon_{t-1}, \dots, \varepsilon_{t-q}$, по своим свойствам соответствующей «белому шуму». Модель скользящего среднего порядка q может быть выражена следующим уравнением [11]:

$$y_t = \varepsilon_t - \gamma_1 \varepsilon_{t-1} - \gamma_2 \varepsilon_{t-2} - \dots - \gamma_q \varepsilon_{t-q}, \quad (1.1)$$

где:

y_t – значение ряда в момент времени t

$\gamma_1, \gamma_2, \dots, \gamma_q$ – параметры модели,

ε_t – случайные ошибки образующие «белый шум».

В эквивалентной форме:

$$y_t = (1 - \gamma_1 B - \gamma_2 B^2 - \dots - \gamma_q B^q) \varepsilon_t, \quad (1.2)$$

или:

$$y_t = \gamma(B) \varepsilon_t, \quad (1.3)$$

где B - оператор сдвига назад:

$$By_t = y_{t-1}.$$

То есть, процесс скользящего среднего можно трактовать как выход y_t ли-

нейного фильтра с передаточной функцией $\gamma(B)$, на вход которого подается процесс белого шума ε_t [7].

1.1.2 Модели авторегрессии AR(p)

Модель авторегрессии порядка p может быть представлена в следующем виде [11]:

$$y_t = \beta_1 y_{t-1} + \beta_2 y_{t-2} + \dots + \beta_p y_{t-p} + \varepsilon_t, \quad (1.4)$$

где $\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_p$ – параметры модели. Таким образом прогнозируемое значение представляется в виде линейной зависимости от p известных значений временного ряда.

В эквивалентной форме:

$$y_t = \frac{\varepsilon_t}{1 - \beta_1 B - \beta_2 B^2 - \dots - \beta_p B^p}, \quad (1.5)$$

или:

$$y_t = \beta^{-1}(B) \varepsilon_t, \quad (1.6)$$

отсюда процесс авторегрессии можно трактовать как выход y_t линейного фильтра с передаточной функцией $\beta^{-1}(B)$, на вход которого подается процесс белого шума ε_t [7].

1.1.3 Модели авторегрессии – скользящего среднего ARMA(p, q)

Конечный процесс авторегрессии может быть представлен как бесконечный процесс скользящего среднего MA(∞) [1; 12], однако с увеличением порядка модели её расчет значительно усложняется и потому если процесс действительно типа AR, то его представление в виде скользящего среднего не может быть экономичным. Точно так же процесс MA не может быть экономично представлен с помощью процесса авторегрессии. Чтобы параметризация была более экономичной в модель могут быть включены как члены описывающие скользящее среднее, так и члены моделирующие авторегрессию.

Общий вид авторегрессии – скользящего среднего ARMA(p, q) определя-

ется следующим уравнением [11]:

$$y_t = \beta_1 y_{t-1} + \beta_2 y_{t-2} + \dots + \beta_p y_{t-p} + \varepsilon_t - \gamma_1 \varepsilon_{t-1} - \gamma_2 \varepsilon_{t-2} - \dots - \gamma_p \varepsilon_{t-p}, \quad (1.7)$$

Как легко заметить, при порядке p равном нулю будет получен процесс МА, а при обнулении порядка q - процесс AR.

Процесс может быть записан в эквивалентной форме:

$$y_t = \frac{1 - \gamma_1 B - \gamma_2 B^2 - \dots - \gamma_q B^q}{1 - \beta_1 B - \beta_2 B^2 - \dots - \beta_p B^p} \varepsilon_t, \quad (1.8)$$

таким образом смешанный процесс авторегрессии – скользящего среднего можно интерпретировать как выход y_t линейного фильтра, его передаточная функция есть отношение двух полиномов, на вход которого подается белый шум ε_t [7].

1.1.4 Модели авторегрессии – проинтегрированного скользящего среднего ARIMA(p, d, q)

Перечисленные выше модели используются для прогнозирования стационарных процессов. Однако, существуют временные ряды, которые ведут себя так, словно они не имеют фиксированного среднего значения и даже в этом случае они проявляют однородность, и если не учитывать локальный уровень или, возможно, локальный уровень и тренд, то любая часть временного ряда по своему поведению подобна любой другой части. Описывающие такое однородное нестационарное поведение модели можно получить, сделав предположение, что некая подходящая разность процесса стационарна. Модели, в которых d -я разность есть стационарный смешанный процесс авторегрессии – скользящего среднего называются процессами авторегрессии – проинтегрированного скользящего среднего ARIMA(p, d, q) [7]. Данный процесс может быть представлен уравнением вида:

$$\Delta^d y_t = \beta_1 \Delta^d y_{t-1} + \beta_2 \Delta^d y_{t-2} + \dots + \beta_p \Delta^d y_{t-p} + \varepsilon_t - \gamma_1 \varepsilon_{t-1} - \gamma_2 \varepsilon_{t-2} - \dots - \gamma_p \varepsilon_{t-p}, \quad (1.9)$$

где Δ^d – оператор разности временного ряда порядка d , например:

$$\Delta y_t = y_t - y_{t-1},$$

для первого порядка;

$$\Delta^2 y_t = \Delta y_t - \Delta y_{t-1} = (y_t - y_{t-1}) - (y_{t-1} - y_{t-2}) = y_t - 2y_{t-1} + y_{t-2},$$

для второго.

1.2 Нейросетевые методы прогнозирования

Искусственные нейронные сети (далее - нейронные сети) возникли на основе знаний о функционировании нервной системы живых существ. Они представляют собой попытку использования процессов, происходящих в нервных системах для выработки новых технологических решений [13].

Основным элементом обработки информации в нейронной сети является модель нейрона. В его основе лежат [14]:

1. Набор связей (connecting link) или синапсов (synapse), при этом каждый синапс имеет свой вес (weight). Например, если на вход синапса j , который связан с нейроном k , поступает сигнал x_j , то этот сигнал умножается на вес w_{kj} . При этом веса могут иметь как положительное, так и отрицательное значение.
2. Сумматор, который складывает все входные сигналы перемноженные на соответствующие им веса.
3. Функция активация (activation function), ограничивающая амплитуду выходного сигнала нейрона. Как правило, значение на выходе нейрона лежит в интервале $[0, 1]$ или $[-1, 1]$. Обычно выделяют 3 основных типа активационных функций: единичного скачка, кусочко-линейные и сигмоидальные. Наибольшее распространение получили последние.

Одним из важнейших преимуществ нейронных сетей является возможность обучения. Обучение можно рассмотреть как корректировку весов сети, выполняемую по обучающим примерам (или обучающим данным), в следствие которой сеть меняет свою реакцию на входные воздействия.

Следует отметить, что нейронные сети позволяют получить результат на ранее не виденных примерах данных. Поэтому нейросетевые методы хорошо себя зарекомендовали как средство моделирования динамических систем при неизвестной априори математической модели динамической системы. Существует два базовых метода наделяния нейронных сетей свойствами, необходимых для прогнозирования поведения динамических систем: добавление линий задержек и добавление рекуррентных связей [15]. Оба метода могут использоваться как одномерные или двумерные и потому представляют особый интерес в данной работе. Их описание представлено в разделе далее.

1.2.1 Многослойный персептрон с линией задержек

В многослойном персептроне (Multilayer Perceptron, MLP) с линией задержек все нейроны расположены слоями, при этом имеется один входной слой, один выходной и как минимум один скрытый слой. Пример схемы данной сети порядка N и одним скрытым слоем изображен на рисунке 1.1. Сеть содержит нейроны с линейной функцией активации во входном слое и нейроны с сигмоидальной функцией активации в скрытом и выходном слоях. Весовые коэффициенты задаются матрицами $W^{(1)}$ и $W^{(2)}$. На вход нейронная сеть получает текущее значение временного ряда $y(k)$, а так же задержанные значения $y(k-1)$, $y(k-2)$, ... $y(k-N)$, полученные при помощи элементов запаздывания Z^{-1} , Z^{-2} , ... Z^{-N} . По полученным данным сеть обучается делать прогноз следующего значения временного ряда $y(k+1)$.

1.2.2 Рекуррентный многослойный персептрон

Рекуррентный многослойный персептрон (Recurrent Multilayer Perceptron, RMLP) отличается от многослойного персептрона тем, что его выходные значения зависят не только от значений на входе в данный момент времени, но и от предыдущих входных значений или состояния сети. Поэтому данный вид нейронных сетей получил широкое распространение в управляющих приложениях и приложениях направленных на обработку сигналов [16]. Схема персептрона, используемого для прогнозирования временного ряда изображена на рисунке

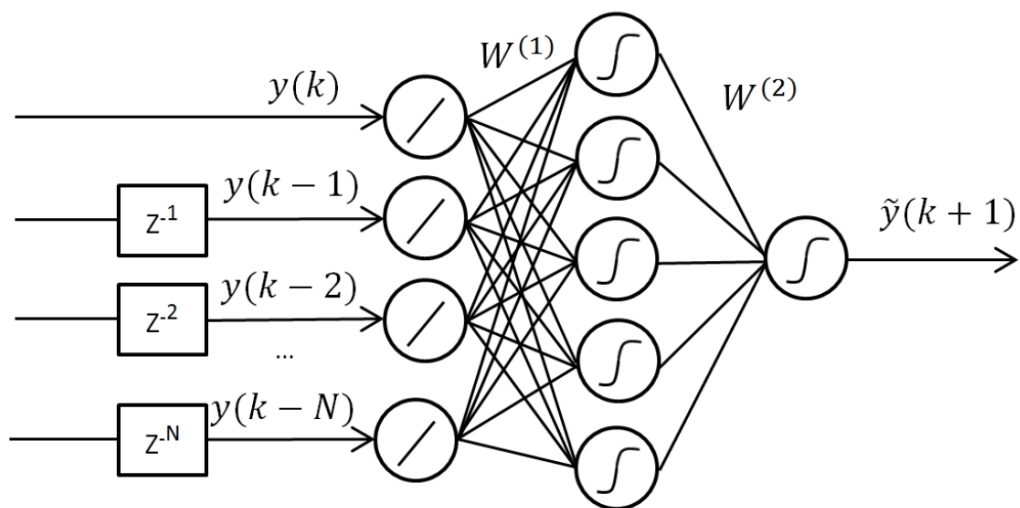


Рисунок 1.1 — Схема многослойного персептрона с линией задержек порядка N .

1.2. Как можно заметить, в матрице весов скрытого слоя $W^{(1)}$ теперь хранятся еще и веса рекуррентных связей.

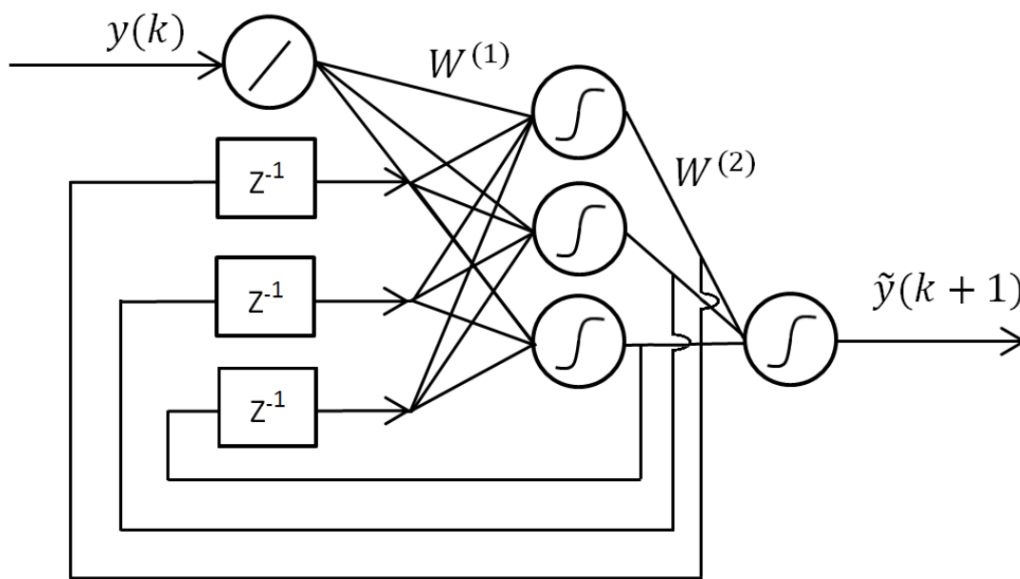


Рисунок 1.2 — Схема рекуррентного многослойного персептрона.

1.3 Сравнение моделей прогнозирования

Так как выбранный в результате сравнительного анализа метод будет использоваться для предупреждения избыточной нагрузки, то ко всем моделям в данном разделе предъявлялось требование: ошибка предсказания пиков избы-

точной нагрузки (то есть перегруженного состояния системы, при отсутствие перегрузки на момент расчета прогноза) должна составлять не более 5 %.

1.3.1 Подготовка данных для сравнения

Для сбора данных был построен тестовый стенд, включающий в себя две вычислительные системы. Первая под управлением операционной системы Ubuntu 16.04.3 LTS, вторая под управлением операционной системы macOS High Sierra 10.13.3. Аппаратное обеспечение второй вычислительной системы:

- *центральный процессор* Intel Core i5-4258U3,
- *оперативная память* 8 GB 1600 MHz DDR3,
- *внешняя память* SSD 128 GB.

На вычислительных ресурсах второй системы был развернут разрабатываемый сервис агрегатор, а так же система управления базами данных для его работы. Сервис принимал HTTP-запросы, осуществлял необходимые для их выполнения действия и выдавал результаты. Кроме того, сервис в режиме реального времени осуществлял сбор статистических данных и сохранял их в файле в формате tsv (tab separated values – значения, разделённые табуляцией). Схема тестового стенда изображена на рисунке 1.3.

Так как сервис разрабатывается на Java, сбор информации о загрузке процессора осуществлялся при помощи компонента Java платформы `com.sun.management.OperatingSystemMXBean`. Данный компонент позволяет получить информацию о загрузке процессора от операционной системы [17]. При помощи компонента `java.lang.Runtime` сервисом производился сбор информации об объёме памяти доступной виртуальной машине Java [18].

Каждые 300 мс сервисом производился сбор семнадцати статистических характеристик, которые возможно разделить на пять типов:

1. Количество пришедших запросов с момента предыдущего замера.

У разрабатываемого сервиса насчитывается шесть видов запросов пользователей, для каждого выделено по одному отдельному счетчику.

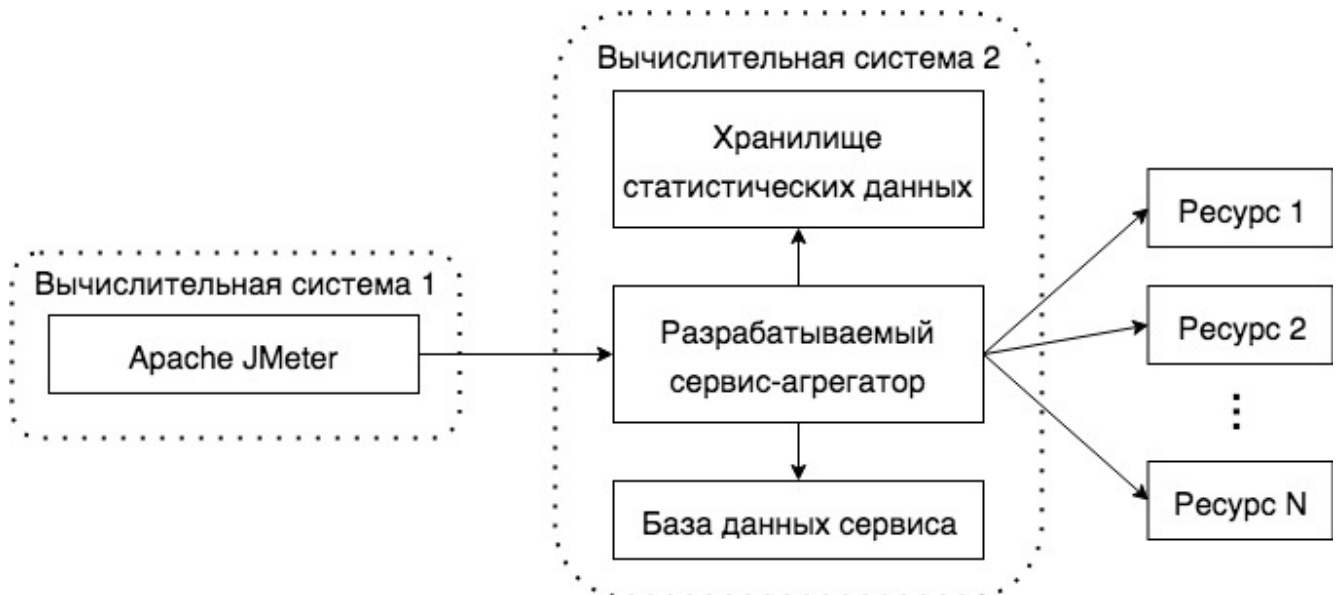


Рисунок 1.3 — Схема тестового стенда.

2. Количество загрузчиков внешних ресурсов.

При поисковом запросе производится запуск процесса загрузки для необходимых внешних ресурсов. По одной количественной характеристике выделено для каждого внешнего ресурса, всего две.

3. Среднее время обработки запроса с предыдущего замера по текущий момент времени.

Аналогично первому типу – шесть видов запросов.

4. Загрузка процессора.

Две отдельные характеристики: загрузка процессора, оказываемая процессом и общая загрузка процессора.

5. Объем доступной памяти.

Одна характеристика: объем памяти доступной виртуальной машине Java.

Характеристики первого и второго типа предоставляют информацию о том, на что именно расходуются вычислительные ресурсы системы. По общей тенденции данных временных рядов может быть предсказан факт снижения или увеличения нагрузки системы. Характеристики третьего и четвёртого типов широко используются в нагрузочном тестировании как основные показатели производительности системы [19] и потому могут быть использованы при прогнозировании её перегрузки. На основании значений пятой характеристики может

быть спрогнозирован запуск сборщика мусора виртуальной машиной Java, данное действие оказывает значительное влияние на производительность системы [20]. Графики со статистическими данными изображены на рисунке 1.4.



Рисунок 1.4 — Статистические данные сервиса-агрегатора.

Генерация HTTP-запросов осуществлялась средствами Apache JMeter. Был составлен тестовый план, потоки которого имитировали работу браузера пользователя, производя следующие действия:

1. Запрос начальной информации, необходимой для отображения стартовой страницы.
2. Отправка запросов, имитирующих «живой поиск» по словарям агрегатора.
3. Запрос на поиск со случайными параметрами.
4. Отправка периодических запросов в ожидании завершения поиска.
5. Отправка запросов на получение результатов поиска.

Временные интервалы между запросами устанавливались согласно правилам:

- среднее время позиционирования курсора и нажатия на клавишу «мыши» составляет 0.4 с. [21],
- среднее время ввода символа при помощи клавиатуры составляет 0.25 с. [21],
- при ожидании завершения поиска период отправки запросов составляет 1 с.

Варьирование нагрузки производилось путем изменения числа одновременно исполняемых потоков. Было произведено стресс-тестирование с целью определения числа потоков, приводящего систему к перегрузкам. Считалось, что система подвержена избыточной нагрузке, если среднее время выполнения любого из шести видов запросов составляло больше 90 мс. Во время тестирования каждые 2 часа происходило увеличение активных потоков на 10, затем рассчитывался процент времени перегрузки системы (например при 470 активных потоках система находилась в состоянии перегрузки 6.31 % времени). Всего на тестирование было затрачено около трёх суток.

Был написан awk-скрипт, генерирующий расписание активных потоков для плагина Apache JMeter – Ultimate Thread Groups. При генерации соблюдалось ограничение на число активных потоков: во время стрессового тестирования было установлено, что при 560 активных потоках система более 95 % (98.14 %) времени находилась в состоянии перегрузки, поэтому большее количество потоков не использовалось. Следует отметить, что все расписание может быть условно разделено на фазы трех типов: возрастание числа активных потоков, удержание числа потоков на постоянном уровне и уменьшение числа потоков. Посредством переключения фаз производится перевод системы из неперегруженного состояния в перегруженное и обратно. В начале главы упоминалось, что данному поведению системы уделяется особое внимание при прогнозировании.

Пример расписания активных потоков изображен на рисунке 1.5, где по оси X – время прошедшее с начала теста, а по оси Y – количество потоков.

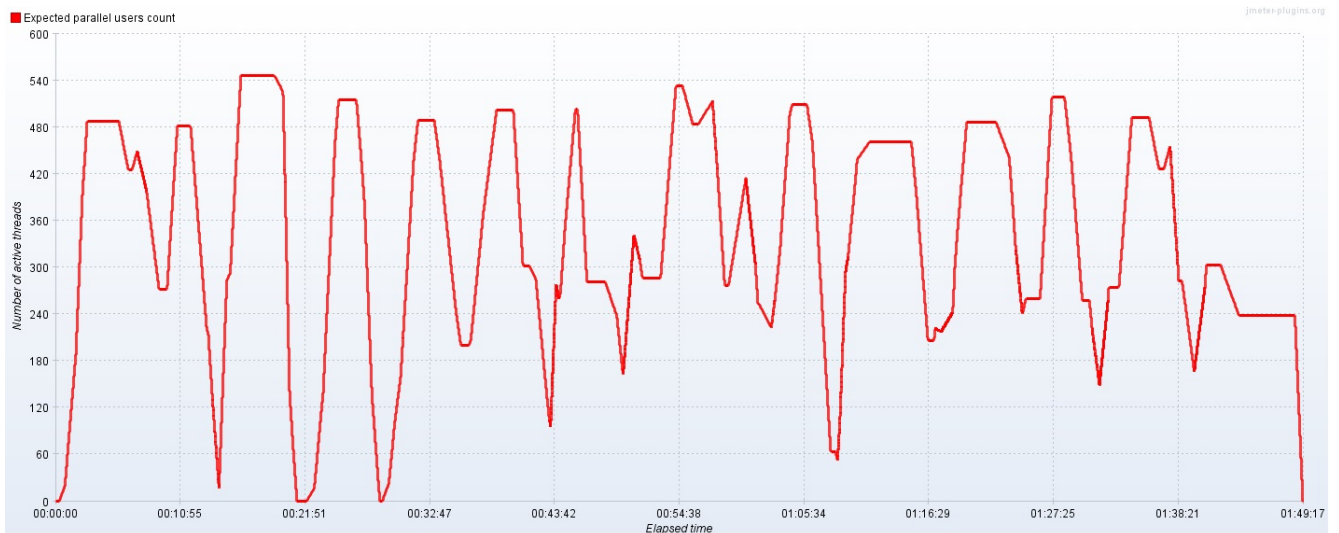


Рисунок 1.5 — График количества активных потоков в расписании тестового плана.

1.3.2 Сравнение моделей прогнозирования ARIMA

Ранее в главе был дан краткий обзор моделей прогнозирования ARIMA, и как можно отметить, один из основных недостатков данных моделей – это необходимость повторного расчета коэффициентов при получении новых данных, что может негативно сказаться на производительности системы (так как значимая доля её процессорного времени будет уделяться данной проблеме) [2]. Поэтому порядок моделей и количество обучающих данных были ограничены.

Для расчета ARIMA-моделей была использована Java-библиотека с открытым исходным кодом – Workday/timeseries-forecast. На одних и тех же входных данных по загрузке процессора, собранных за один час работы системы (процесс сбора данных описан в предыдущем разделе), были построены модели с порядками $p \leq 11$, $d \leq 3$ и $q \leq 11$. Количество обучающих данных n варьировалось от 10 до 4000.

Оценка точности модели производилась по следующему алгоритму:

- рассчитывалась ARIMA модель с порядками p , d и q на последовательных значениях загрузки с i -го по $i + n - 1$
- рассчитывался прогноз f следующего шага – $i + n$
- происходила нормализация спрогнозированного значения по следующему

правилу: если $f < 0$, то $f_n = 0$; если $f > 1$, то $f_n = 1$

- фиксировалась ошибка – разница между фактическим значением временного ряда и нормализованным значением f_n
- выполненные действия повторялись при $i = i + 1$

После завершения работы данного алгоритма вычислялась средняя квадратическая ошибка (root mean square error RMSE, данный способ оценки точности часто используется для сравнения моделей прогнозирования [5; 22; 23]) модели порядков p , d , q с количеством обучающих данных равным n . Результаты, отсортированные в порядке возрастания ошибки, представлены в таблицах 1.1–1.4. Результаты прогнозов наиболее точных моделей AR, MA, ARMA и ARIMA изображены на рисунке 1.6.

Таблица 1.1 — Сравнение моделей MA.

Порядок модели MA (q)	Количество обучающих данных (n)	Средняя квадратическая ошибка
1	15	0.116628
1	16	0.116784
1	11	0.116977
1	13	0.117005
1	18	0.117108
1	20	0.117462
1	19	0.117549
1	14	0.117555
1	17	0.117649
1	22	0.117656

Таблица 1.2 — Сравнение моделей AR.

Порядок модели AR (p)	Количество обучающих данных (n)	Средняя квадратическая ошибка
9	800	0.103868
8	800	0.103885
8	700	0.103948
9	700	0.103956
10	800	0.103992
10	700	0.104136
7	800	0.104277
9	900	0.104283
8	900	0.104333
7	700	0.104349

Таблица 1.3 — Сравнение моделей ARMA.

Порядки модели ARMA (p, q)	Количество обучающих данных (n)	Средняя квадратическая ошибка
8, 1	800	0.104518
9, 1	800	0.104555
10, 1	700	0.104639
9, 1	700	0.104718
8, 1	700	0.104766
10, 1	900	0.104776
10, 1	800	0.104785
9, 2	700	0.104795
9, 3	800	0.104845
9, 1	900	0.104894

Таблица 1.4 — Сравнение моделей ARIMA.

Порядки модели ARIMA (p, d, q)	Количество обучающих данных (n)	Средняя квадратическая ошибка
0, 1, 3	700	0.103599
7, 1, 0	700	0.103604
8, 1, 0	700	0.103613
8, 1, 0	800	0.103665
7, 1, 0	800	0.103714
7, 1, 0	600	0.103752
0, 1, 3	800	0.103774
8, 1, 0	600	0.103777
10, 1, 0	800	0.103798
9, 1, 0	700	0.103804

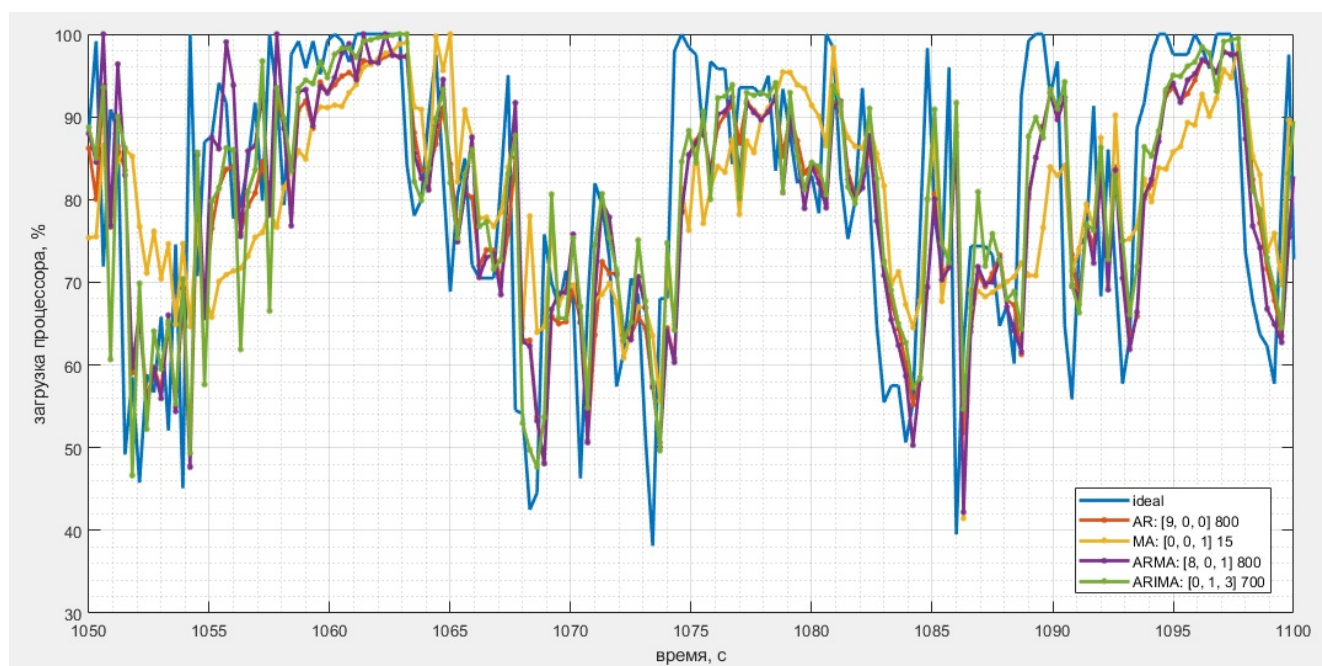


Рисунок 1.6 — Прогноз загрузки процессора.

На рисунке 1.6 можно отметить, что резкие скачки нагрузки не прогнозируются ни одной из моделей. Кроме того наиболее точные модели вычисляют повторение исходного ряда, но смещенного по времени. По сути значения рас-

считанные любой из вышеперечисленных моделей нельзя считать прогнозом. Совокупность данных фактов не соответствует основному требованию прогнозирования пиков избыточной нагрузки, приведённому в начале раздела.

1.3.3 Сравнение нейросетевых моделей

Ранее в главе были представлены два типа нейронных сетей, используемых для прогнозирования временных рядов. Следует выделить их особенности [15]:

1. При использовании многослойного персептрона, в отличие от рекуррентного, необходимо заранее знать порядок линии задержек на входе. Однако, в пределах данной работы это не является проблемой, так как порядок может быть выбран во время экспериментов, и больше не меняться в ходе работы системы.
2. Рекуррентные сети имеют бóльшую точность при многошаговом прогнозировании, но это так же не имеет значения в данной работе.
3. Обучение рекуррентных сетей является более трудоемкой задачей, в виду наличия у них дополнительных степеней свободы [16; 24].

Из этого следует, что при выборе между двумя типами нейронных сетей наибольший интерес (на основании теоретических сведений) представляет первый.

Но наличие рекуррентных связей является не единственной структурной конфигурацией, приводящим к изменению точности прогнозирования. Влияние оказывают и другие параметры, такие как: количество слоёв, количество нейронов в скрытых слоях, а так же активационные функции нейронов. Более того, при изменении алгоритма обучения можно добиться различной сходимости, а следовательно – и точности [24].

Для составления и обучения нейронной сети был использован Java-фреймворк с открытым исходным кодом – Encog. В качестве обучающего был взят тот же участок данных, что использовался при построении моделей ARIMA в предыдущем разделе. На вход нейронной сети подавались значения семнадцати динамических характеристик в момент времени t , а также $n - 1$ предыдущих

значений каждой из характеристик для сети с линией задержек порядка n (более подробное описание данных характеристик представлено в подразделе 1.3.1). Если при $t + 1$ система находилась в состоянии перегрузки, то на выходе сети ожидалось значение 1. В обратном случае – 0.

Всего было обучено около десяти тысяч нейронных сетей различных конфигураций. При этом количество скрытых слоёв варьировалось от одного до трёх, а количество нейронов в скрытых слоях от одного до количества нейронов предыдущего слоя. Кроме того, изменялись функции активации скрытого и выходного слоёв (всего использовалось 3 типа функций: сигмоидальная, гиперболического тангенса и логарифмическая), а так же порядок линии задержек от одного до десяти для нейронной сети с линией задержек. При обучении использовался метод Resilient Propagation (упругого распространения), как показавший наибольшую точность при решении подобных задач [24]. Обучение продолжалось до двадцати тысяч эпох. Однако при обучении рекуррентной нейронной сети не удалось добиться схождения.

Суммарно на обучение нейронных сетей было затрачено около трёх недель. В виде тестовых данных был взят еще один участок статистических данных длиной один час. Точность оценивалась по факту значения ошибки – числа неверно спрогнозированных бинарных значений относительно общего числа прогнозов на обучающих и тестовых данных. Десять конфигураций сетей отсортированные в порядке возрастания ошибки на обучающих данных и соответствующие требованиям точности предсказания пиков избыточной нагрузки представлены в таблице 1.5.

1.4 Результаты сравнительного анализа

В результате сравнительно анализа были сделаны следующие выводы:

1. Модели AR, MA, ARMA, ARIMA не подходят для прогнозирования нагрузки процессора, в силу недостаточной точности на данном виде временного ряда.
2. Ошибка прогнозирования пиков избыточной нагрузки части моделей прогнозирования, составленных на базе многослойного пересептрона, меньше

Таблица 1.5 — Сравнение нейросетевых моделей.

Конфигурация нейронной сети			Ошибка на обучающей выборке, %	Ошибка на тестовых данных, %	Ошибка предсказания пиков избыточной нагрузки на тестовых данных, %
Порядок линии задержек	Количество нейронов в 1-м, 2-м и 3-м слоях	Функция активации			
8	80, 48, 16	<i>log</i>	0.08	2.53	1.86
7	63, 35, 14	<i>log</i>	0.13	2.22	2.05
7	70, 28, 14	<i>log</i>	0.14	2.31	2.05
8	72, 40, 8	<i>log</i>	0.14	2.42	2.79
6	60, 24, 6	<i>log</i>	0.14	2.79	2.61
7	70, 35, 7	<i>log</i>	0.15	2.43	2.42
6	60, 24, 18	<i>log</i>	0.21	2.28	3.35
6	54, 24, 18	<i>log</i>	0.27	2.11	4.10
6	60, 30, 6	<i>log</i>	0.29	2.16	4.84
7	56, 35, 7	<i>log</i>	0.35	2.62	4.84

5 % на обучающей выборке, что соответствует требованиям. Однако при разработке алгоритма распределения нагрузки необходимо расширить обучающую выборку.

Так же были составлены следующие рекомендации по выбору модели прогнозирования:

- Для прогнозирования поведения рядов, имеющих плавный и непрерывный характер, подходит класс моделей ARIMA.
- Если при этом ряд стационарен, то достаточно класса ARMA.
- При выборе модели класса ARIMA, в первую очередь необходимо проверить точность моделей низших порядков (из всех моделей, участвовавших в сравнении, наибольшей точностью обладала ARIMA(0, 1, 3)).
- Модели, составленные на базе многослойного персептрона, подходят для разрешения рода задач, в которых необходимо автоматизировать процесс выбора модели поведения на основании значений многомерного временного ряда.

2 РАЗРАБОТКА АЛГОРИТМА РАСПРЕДЕЛЕНИЯ НЕСТАЦИОНАРНОЙ НАГРУЗКИ

2.1 Необходимые функциональные возможности

Для разрабатываемого алгоритма были определены необходимые функциональные возможности, а именно:

1. Формирование решения о необходимости приостановки запуска новых загрузчиков внешних ресурсов и передачи пользователям данных из кэша, на основании предоставленных алгоритму статистических данных.
2. Возможность продолжения обучения лежащей в основе алгоритма нейронной сети, с целью увеличения точности определения возможных перегрузок вычислительной системы.

2.2 Требования к алгоритму

Так как алгоритм должен быть встроен в разрабатываемый сервис, были сформированы следующие требования:

1. Практическая реализация разработанного решения должна быть осуществлена на языке Java SE 8.
2. Алгоритм должен быть представлен в виде компонента Spring Framework.
3. Обученная нейронная сеть, а так же её обучающая выборка должны храниться на диске.
4. Все настройки алгоритма должны задаваться при помощи файлов свойств Spring Framework (по умолчанию `application.properties` или `application.yml`).

2.3 Разработка алгоритма

После внедрения алгоритма распределения запросов поведение разрабатываемого сервиса изменится, в силу следующих причин:

1. Каждые 300 мс. вместе с получением новых данных будет рассчитываться прогноз, а точнее производиться перемножение весовых коэффициентов каждого слоя нейронной сети на значения полученные из функций активации предыдущих слоев. Это займет часть процессорного времени вычислительной системы.
2. Если нейронная сеть спрогнозирует перегрузку системы, то результаты поиска не будут загружаться из внешних ресурсов и пользователи сразу же получат результаты найденные в кэше. В таком случае нагрузка системы снизится.

Поэтому данные необходимые для обучения нейронной сети могут быть получены только при её функционировании в составе сервиса. Тогда на вход нейронной сети с линией задержек порядка n так же может подаваться восемнадцатый временной ряд – предыдущие n бинарных значений с выхода нейронной сети. Анализ данного ряда позволит определить снижение нагрузки, которое может оказать влияние на прогноз поведения системы.

Для решения проблемы недостаточности обучающей выборки нейронной сети, описанной в конце подраздела 1.3.3, был разработан алгоритм аккумуляирования обучающей выборки, который позволил не перегружать обучающую выборку большим объемом данных, и в то же время постепенно увеличивать точность прогнозирования посредством её дополнения и повторного обучения нейронной сети. Алгоритм представлен ниже:

1. Формирование тестовой выборки из собранных статистических данных за прошедшие n дней.
2. Расчет прогноза нейронной сетью на тестовой выборке.
3. Дополнение обучающей выборки, сохранённой после предыдущего запуска данного алгоритма, при ошибочном прогнозе (либо пустой обучающей выборки, если алгоритм запущен впервые).
4. Обучение нейронной сети на дополненной обучающей выборке.
5. Фиксирование в памяти обученной нейронной сети, её обучающей выборки и точности на тестовой выборке.

6. Если не израсходовано время отведённое на отработку алгоритма, переход к пункту 2.
7. Сохранение нейронной сети с наибольшей точностью, а так же её обучающей выборки.

Данный алгоритм может запускаться в определенные часы ночью, пока сервис простаивает.

После встраивания обоих алгоритмов в разрабатываемый сервис, было произведено дополнительное сравнение пяти конфигураций нейронных сетей с наибольшей точностью из подраздела 1.3.3. В связи с добавлением восемнадцатой характеристики, количество нейронов скрытых слоёв было увеличено пропорционально увеличению числа нейронов входного слоя. Для сравнения использовался модифицированный тестовый стенд из подраздела 1.3.1, представленный на рисунке 2.1, где для работы распределителя запросов пользователей использовался разработанный алгоритм распределения запросов. При сравнении был использован тот же тестовый план для Apache JMeter, что и в подразделе 1.3.1. С целью уменьшения времени затрачиваемого на сбор данных и обучение нейронных сетей, было решено сократить время сбора данных с дневного интервала до четырёх часов. Чтобы проверить обучаемые сети на сходимость, обучение продолжалось до тех пор, пока ошибка на обучающей выборке не опускалась до величины меньшей чем 0.5 %. Сбор данных и последующее за ним обучение проводились пять раз.



Рисунок 2.1 — Схема тестового стенда.

Первая нейронная сеть была обучена тремя способами:

1. Тестовая выборка состояла из статистических данных собранных за последние четыре часа работы сервиса, или один временной промежуток сбора данных. Ошибка прогнозирования полученной в результате обучения сети составила 0.67 %, а суммарное время обучения — 35 часов 12 минут.
2. Тестовые данные были собраны за восемь часов работы сервиса, или два временных промежутка сбора данных. Ошибка прогнозирования: 0.54 %, суммарное время обучения: 28 часов 27 минут.
3. Три временных промежутка сбора данных. Ошибка прогнозирования: 0.48 %, суммарное время обучения: 24 часа.

В результате сравнения трёх способов обучения, для обучения остальных конфигураций нейронных сетей был выбран второй способ, так как он дает значительный прирост скорости обучения и точности. Процент ошибки уменьшился на 0.13 %, а время обучения на 6 часов 45 минут, (или на 19.4 % и 19.2 % относительно исходной величины).

На рисунке 2.2 можно увидеть графики обучения данной сети вторым способом. В легенде указано на каком промежутке данных производится расчёт ошибки прогнозирования (как описано в подразделе 1.3.1: сбор статистических данных производится раз в 300 мс., поэтому участок (1 – 48000) соответствует четырём часовому периоду). Одна итерация – это выполнения пунктов 2–5 аккумуляторного алгоритма. Сплошными линиями на графике обозначен процент ошибки на тестовой выборке; пунктирными – на данных, ранее побывавших в тестовой выборке; линией с точкой – на всех данных, измеренных за 20 часов работы сервиса.

Из графиков видно, что процесс обучения нейронной сети сходится, а процент ошибки на предшествующих тестовых данных к концу обучения не превысил 1 %. При наличии ограничения на время обучения, процент ошибки будет постепенно уменьшаться за счет выбора наиболее точной сети.

Всего на сбор данных и обучение нейронных сетей было затрачено около двенадцати дней. Быстрее остальных была обучена сеть с линией задержек шестого порядка, 64 нейронами в первом скрытом слое, 26 во втором и 19 в третьем. Её обучение заняло 25 часов 36 минут, а размер обучающей выборки

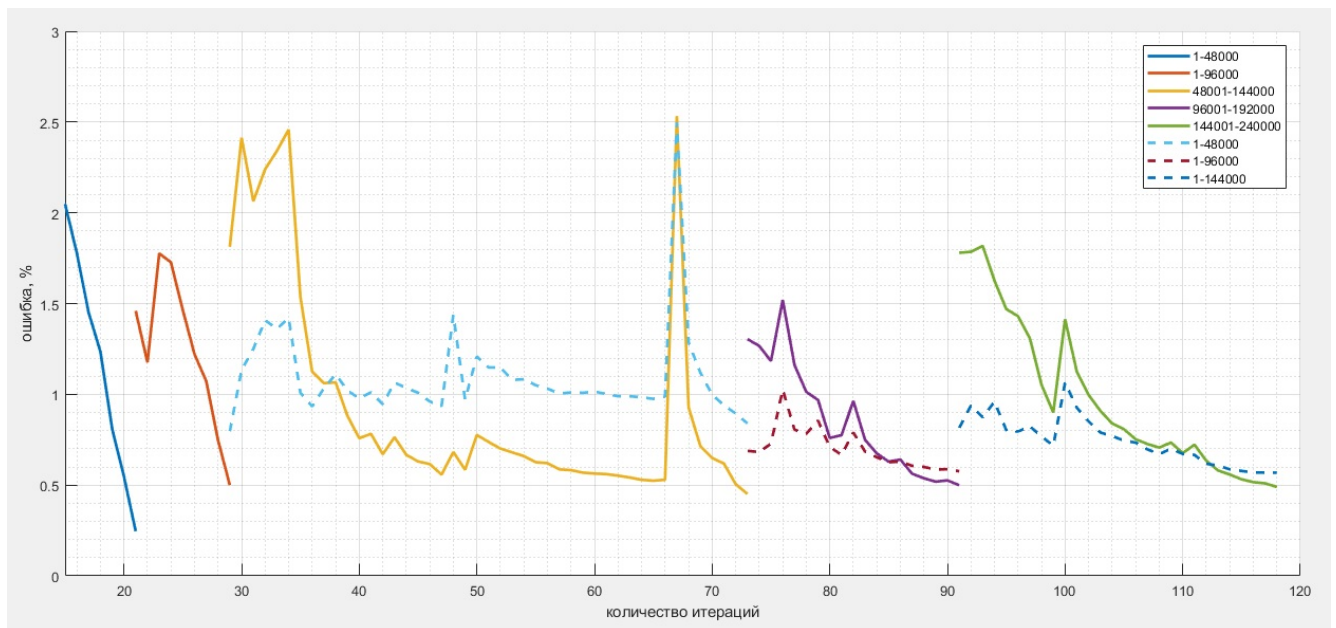


Рисунок 2.2 — Графики итерационного обучения нейронной сети при помощи разработанного аккумулярующего алгоритма.

составил 19542 (примерно 98 минут, или 8.1 % от общего количества данных). Данная нейронная сеть была задействована в конечном варианте разработанного алгоритма распределения нестационарной нагрузки.

2.4 Практическая реализация разработанного алгоритма

В итоге разработанный алгоритм реализует 3 функции:

- *double getError();*

Возвращает процент ошибки нейронной сети на тестовых данных, рассчитанный во время последнего обучения.

- *boolean isOverloaded();*

Принимает на вход массив из восемнадцати статистических характеристик и пяти задержанных во времени значений для каждой. Возвращает true, если система нуждается в уменьшении нагрузки.

- *void startTraining();*

Принимает на вход тестовую выборку, на которой производится обучение сети согласно алгоритму аккумуляции, представленному в предыдущем разделе. Время обучения ограничивается параметром, описанным ниже.

Для составления, сохранения в файл, загрузки из файла и обучения нейронной сети используется Encog Framework.

При помощи файлов свойств Spring Framework могут быть заданы следующие параметры разработанного алгоритма:

- `forecasting.path-to-stored-data`

При помощи данного параметра задаётся путь к хранимым алгоритмом данным.

- `forecasting.learning-limit`

Задаёт ограничение на время обучения сети.

После каждого обучения сеть, её точность и обучающая выборка сохраняются в файлы, расположенные по указанному пути. При запуске сервиса происходит загрузка нейронной сети и точности из файлов. Если файл с нейронной сетью не обнаружен или поврежден – создаётся новая нейронная сеть. Если значение ошибки на тестовых данных неизвестно, то функцией `getError()` будет возвращено значение NaN.

3 ТЕСТИРОВАНИЕ РАЗРАБОТАННОГО АЛГОРИТМА

3.1 Тестовое окружение

Для сравнения среднего времени ответа модифицированного и исходного сервисов были использованы тестовые стенды (рисунок 1.3 и рисунок 2.1) представленные в подразделе 1.3.1 и разделе 2.3. Так же были сгенерированы два расписания активных потоков, каждый длительностью 24 часа, с максимальным числом потоков равным 560, и 460 (более подробно генерация описана в подразделе 1.3.1). В первом случае система была подвержена перегрузкам, в следствие чего возрастало среднее время ответа. Во втором система хоть и подвергалась нагрузкам, но была перегружена менее 1 % времени всего тестирования.

Таким образом можно проверить влияние алгоритма балансировки на поведение сервиса при наличии и отсутствии перегрузок.

3.2 Результаты тестирования

Для обоих тестов были рассчитаны среднее время ответа, а так же величина 90-го перцентиля для первого и 99-го для второго тестов. Кроме того, для величины среднего времени ответа был так же рассчитан доверительный интервал.

Результаты тестирования представлены в таблицах 3.1, 3.2, а так же на рисунках .

Таблица 3.1 — Результаты тестирования. Число потоков не больше 560.

	Среднее время ответа, мс	90-й перцентиль, мс
Исходный сервис	63.4	0
Сервис с алгоритмом распределения	45.1	0

Таблица 3.2 — Результаты тестирования. Число потоков не больше 460.

	Среднее время ответа, мс	99-й перцентиль, мс
Исходный сервис	15.3	0
Сервис с алгоритмом распределения	15.2	0

3.3 Выводы по результатам тестирования

В результате

ЗАКЛЮЧЕНИЕ

БИБЛИОГРАФИЧЕСКИЙ СПИСОК

1. *Chatfield C.* Time-series forecasting. — Boca Raton, Florida : CRC Press, 2000. — ISBN 1-58488-063-5.
2. *Тихонов Э. Е.* Методы прогнозирования в условиях рынка: учебное пособие. — Невинномысск : Северо-Кавказский государственный технический университет, 2006. — 221 с. — ISBN 5-89571-077-8.
3. *Armstrong J. S., Brodie R. J.* Forecasting for Marketing // Quantitative Methods in Marketing / под ред. G. J. Hooley, M. K. Hussey. — 2-е изд. — International Thompson Business Press, 1999. — С. 92—119.
4. *Brockwell P. J., Davis R. A.* Introduction to Time Series and Forecasting. — 2-е изд. — New York : Springer-Verlag, 2002. — ISBN 0-387-95351-5.
5. *Hyndman R., Athanasopoulos G.* Forecasting: principles and practice. URL: — Режим доступа: <https://www.otexts.org/fpp/>, свободный. Дата запроса 15.02.2018.
6. *Попов Л. А.* Анализ и прогнозирование временных рядов STATGRAPHICS Centurion: Учебное пособие. — М. : Российская экономическая академия, 2006. — 118 с. — ISBN 5-7307-0517-4.
7. *Box G. E. P.* Time series analysis: forecasting and control. — Hoboken, New Jersey : John Wiley & Sons, 2008. — ISBN 978-0-470-27284-8.
8. *Kirchgässner G., Wolters J.* Introduction to Modern Time Series Analysis. — Berlin : Springer-Verlag, 2007. — ISBN 978-3-540-73290-7.
9. *Афанасьев В. Н., Юзбашев М. М.* Анализ временных рядов и прогнозирование. — М. : Финансы и статистика, 2001. — 228 с. — ISBN 5-279-02419-8.
10. *Fuller W. A.* Introduction to Statistical Time Series. — 2-е изд. — New York : John Wiley & Sons, 1996. — ISBN 0-471-55239-9.
11. *Рунова Л. П.* Модель авторегрессии и скользящего среднего (ARMA). — Ростов-на-Дону : Издательство ЮФУ, 2013. — 59 с. — ISBN 978-5-699-22086-1.
12. *Hamilton J. D.* Time series analysis. — Princeton, New Jersey : Princeton University Press, 1994. — ISBN 0-691-04289-6.

13. *Осовский С.* Нейронные сети для обработки информации / пер. с пол. И. Д. Рудинский. — М. : Финансы и статистика, 2002. — 344 с. — ISBN 5-279-02567-4.
14. *Haykin S.* Neural networks, a comprehensive foundation. — 2-е изд. — Upper Saddle River, New Jersey : Prentice Hall, 1999. — ISBN 0-13-908385-5.
15. *Чернодуб А. М.* Обучение рекуррентных нейронных сетей методом псевдо-регуляризации для многошагового прогнозирования на примере хаотического процесса Маккея-Гласса // Problems of Computer Intellectualization. — Jusautor, Sofia : ITHEA, 2012. — С. 141—151. — ISBN 978-966-02-6529-5.
16. *Medsker L. R., Jain L. C.* Recurrent neural networks: design and applications. — Boca Raton, Florida : CRC Press LLC, 2000. — ISBN 0-8493-7181-3.
17. Официальная документация Oracle [Электронный ресурс] // Oracle Docs: Interface OperatingSystemMXBean. URL: — Режим доступа: <https://docs.oracle.com/javase/7/docs/jre/api/management/extension/com/sun/management/OperatingSystemMXBean.html>, свободный. Дата запроса 14.02.2018.
18. Официальная документация Oracle [Электронный ресурс] // Oracle Docs: class Runtime. URL: — Режим доступа: <https://docs.oracle.com/javase/7/docs/api/java/lang/Runtime.html>, свободный. Дата запроса 14.02.2018.
19. *Molyneaux I.* The Art of Application Performance Testing. — 2-е изд. — Sebastopol, CA : O'Reilly Media, 2015. — ISBN 978-1-491-90054-3.
20. Java, Performance Companion / С. Hunt [и др.]. — Crawfordsville, Indiana : Pearson Education, 2016. — ISBN 978-0-13-379682-7.
21. *Кораблев Д. А.* Методы проектирования эффективных экранных интерфейсов систем электронного документооборота [Текст]: автореф. дис. на соиск. учен. степ. канд. техн. наук (05.13.12) / Дмитрий Александрович Кораблев; Санкт-Петербургский государственный университет информационных технологий, механики и оптики. — Санкт-Петербург, 2011. — 20 с.
22. *Liu L. M.* Forecasting and Time Series Analysis Using the SCA Statistical System. Т. 1. — Chicago, Illinois : Scientific Computing Associates Corp., 1994. — ISBN 978-0890355558.

23. *Mills T. C.* The Foundations of Modern Time Series Analysis. — Basingstoke, Hampshire : Palgrave Macmillan, 2011. — ISBN 978-0-230-29018-1.
24. A Comparative Study on CPU Load Predictions in a Computational Grid using Artificial Neural Network Algorithms / S. Naseera [и др.] // Indian Journal of Science and Technology. — 2015. — Т. 8, № 35. — ISSN 0974-5645.