



Занятие 14. Временные ряды

Колмагоров Евгений ml.hse.dpo@yandex.ru

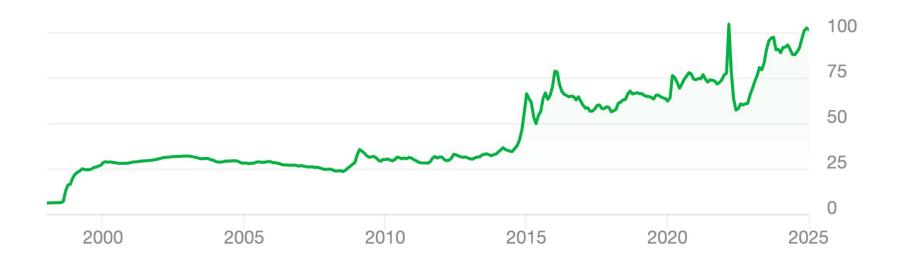
План лекции

- 1. Виды временных рядов
- 2. Стационарность
- 3. Эконометрические модели
- 4. Адаптивные методы
- 5. Модели с трендом и сезонностью
- 6. Особенности обработки временных рядов



Понятие временного ряда

Временной ряд — это последовательность значений описывающих протекающий во времени процесс, измеренных в последовательные моменты времени, обычно через равные промежутки.



В каких задачах встречаются временные ряды

Задачи, связанные с обработкой и предсказаниями временных рядов широко встречаются в различных областях, но наиболее часто в экономических задачах:

- Предсказание стоимости ценных бумаг
- Курсов валют
- Цен различных активов: недвижимости, нефти, металлов и тд.
- Уровня ВВП
- Спроса на товары и услуги
- Прогнозирование погоды



Задача прогнозирования временного ряда

$$y_0, y_1, ..., y_t, ...$$
 – временной ряд, $y_i \in R$

Задача: Построить функцию

$$\hat{y}_{t+d}(w) = a_{t,d}(y_1,\ldots,y_t;w)$$

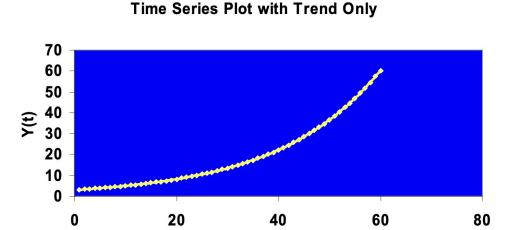
- d = 1, ..., D, где D горизонт прогнозирования
- w − вектор параметров модели

Особенности временных рядов

- в стандартных задачах машинного обучения предполагается, что наблюдения независимы и одинаково распределены
- в задаче анализа временных рядов предполагаем, что ряд в прошлом содержит информацию о поведении ряда в будущем

Компоненты временного ряда. Тренд

Тренд – плавное долгосрочное увеличение уровня ряда.



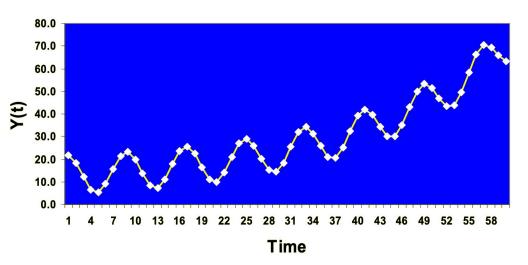
Time

В данном случае ряд имеет тренд, так как значение Y монотонно возрастает

Компоненты временного ряда. Сезонность

Сезонность – циклическое изменение уровня ряда с постоянным периодом



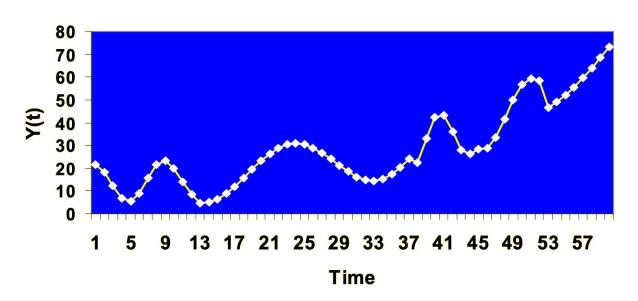


Ряд имеет как тренд так и сезонную компоненту

Компоненты временного ряда. Цикличность

Циклы – изменение уровня ряда с переменным периодом

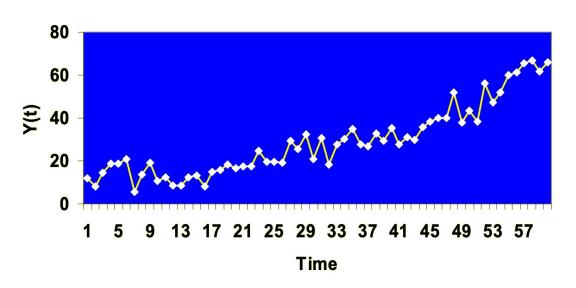




Компоненты временного ряда. Шум

Шум (ошибка) – непрогнозируемая случайная компонента ряда

Random Component with Trend



Стационарность в узком смысле

Ряд $y_1,...,y_T$ стационарен в узком смысле, если для любого s распределение $y_1,...,y_m$ совпадает с распределением $y_s,...,y_{m+s}$. То есть свойства ряда не зависят от времени.

$$F(y_1,\ldots,y_m)=F(y_s,\ldots,y_{m+s})$$

Стационарность в широком смысле

Ряд Y_t называется стационарным в широком смысле, если

- $E(Y_t) = \mu \text{ при всех } t$
- $Var(Y_t) = \sigma$ при всех t
- $cov(Y_t, Y_{t+s}) = f(s)$ зависит только от s, но не от t

Почему важна стационарность

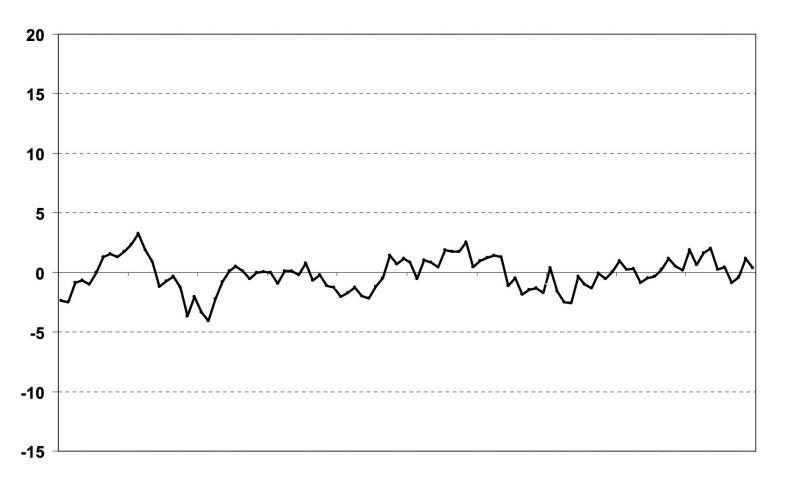
- По стационарному ряду просто построить прогноз, так как мы полагаем, что его будущие статистические характеристики не будут отличаться от наблюдаемых текущих
- Если ряд имеет тренд или сезонность, то тогда ряд не стационарен, поэтому при прогнозировании стараются избавиться от этих двух компонент

Пример. Проверка стационарности

Попробуем доказать, что ряд ниже стационарен

$$Y_t=eta_1Y_{t-1}+arepsilon,$$
 где $-1 и $arepsilon\sim N(0,\sigma)$ $Y_t=eta_1(eta_1Y_{t-1}+arepsilon)+arepsilon=\ldots=eta_1^tY_0+eta_1^{t-1}arepsilon_1+\ldots+eta_1arepsilon_{t-1}+arepsilon_t$ $\mathbb{E}(Y_t)=eta_1^tY_0+eta_1^{t-1}\mathbb{E}arepsilon_1+\ldots+eta_1\mathbb{E}arepsilon_{t-1}+\mathbb{E}arepsilon_t=eta_1^tY_0 o 0$ $\sigma^2(Y_t)=\mathbb{D}[eta_1^tY_0+eta_1^{t-1}arepsilon_1+\ldots+eta_1arepsilon_{t-1}+arepsilon_t]=$ $=eta_1^{2t-2}\sigma_arepsilon^2+\ldots+eta_1^2\sigma_arepsilon^2+\sigma_arepsilon^2=rac{1-eta^{2t}}{1-eta^2}\sigma_arepsilon^2 o rac{1}{1-eta^2}\sigma_arepsilon^2$$

Пример стационарного ряда



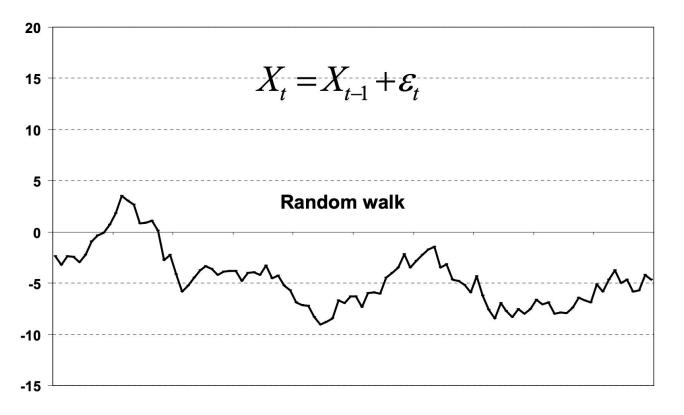
Единичный корень

Определение: Если ряд $Y_t = \beta_1 Y_{t-1} + \epsilon$ имеет коэффициент β равный 1, то говорят, что ряд имеет единичный корень

Модель случайного блуждания, канонический пример ряда с единичным корнем:

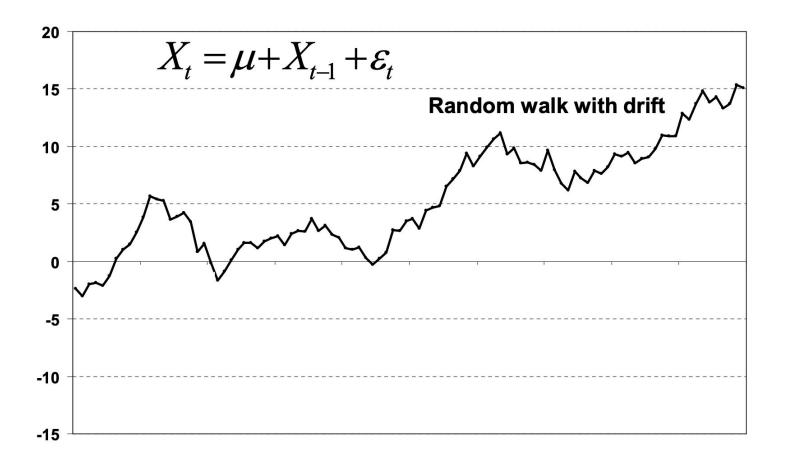
$$Y_t = Y_{t-1} + \varepsilon_t$$

Пример нестационарного ряда. Случайное блуждание



Видно, что при β_1 =1 процесс не возвращается к своему среднему, а значит, не является стационарным

Пример нестационарного ряда. Случайное блуждание



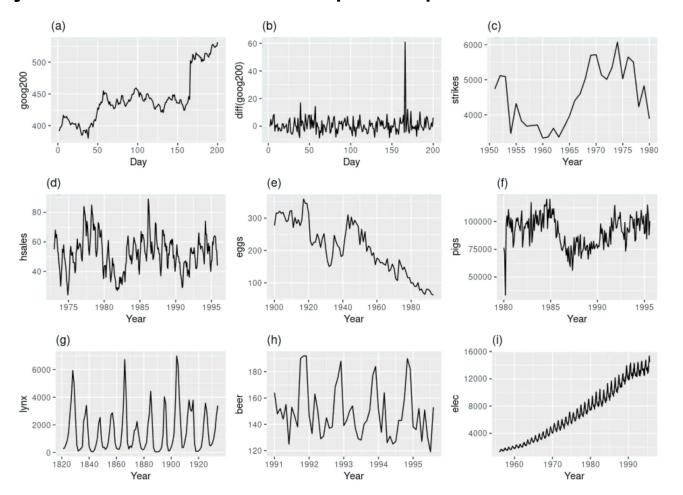
Проверка стационарности

Как можно было заметить формальное доказательство стационарности ряда представляет собой не самую простую задачу с точки зрения математики.

Для того, чтобы проводить быстрые тесты на стационарность используют методы основанные на проверки гипотез:

- Критерий Дики-Фуллера
- Критерий KPSS (Kwiatkowski–Phillips–Schmidt–Shin)

Попробуйте найти стационарный ряд

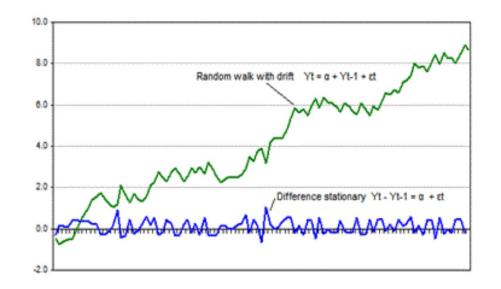


Методы избавления от нестационарности

Дифференцирование — переход к попарным разностям для соседних значений ряда

$$y_t^\prime = y_t - y_{t-1}$$

- Стабилизирует среднее значение ряда, позволяет избавиться от тренда
- Можно применять неоднократно



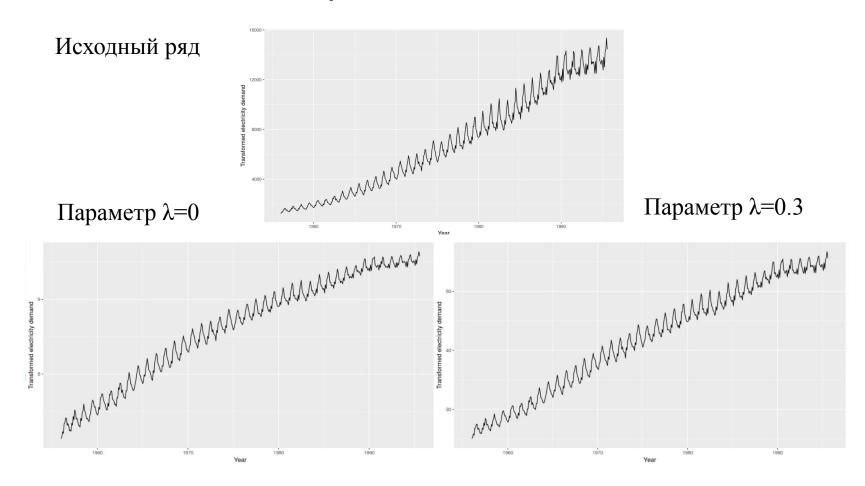
Методы избавления от нестационарности

Для рядов с монотонно изменяющейся дисперсией (гетероскедастичные ряды) можно использовать стабилизирующее преобразование Бокса-Кокса:

$$y_t' = egin{cases} ln\ y_t,\ \lambda = 0\ rac{y_t^{\lambda} - 1}{\lambda},\$$
где $\lambda
eq 0$

• Параметр λ подбирается так, чтобы сделать дисперсию как можно более однородной

Стабилизация дисперсии



Поиск сезонности и тренда

При наличии во временном ряде тренда и сезонных колебаний значения любого последующего элемента ряда зависит от предыдущих.

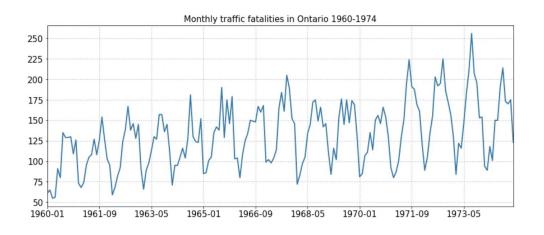
Определение: Корреляция (зависимость) между последовательными элементами временного ряда – это автокорреляция

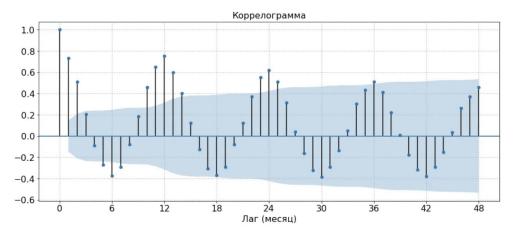
$$r_{\tau} = r_{y_t y_{t+\tau}} = \frac{\sum_{t=1}^{T-\tau} (y_t - \bar{y}) (y_{t+\tau} - \bar{y})}{\sum_{t=1}^{T} (y_t - \bar{y})^2}, \quad \bar{y} = \frac{1}{T} \sum_{t=1}^{T} y_t$$

Автокорреляция

Коррелограмма – график, визуализирующий автокорреляционную функцию

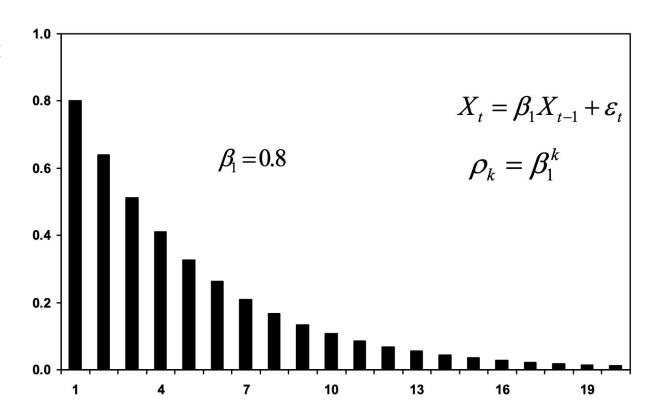
Автокорреляционная функция – множество коэффициентов корреляции для различных смещений





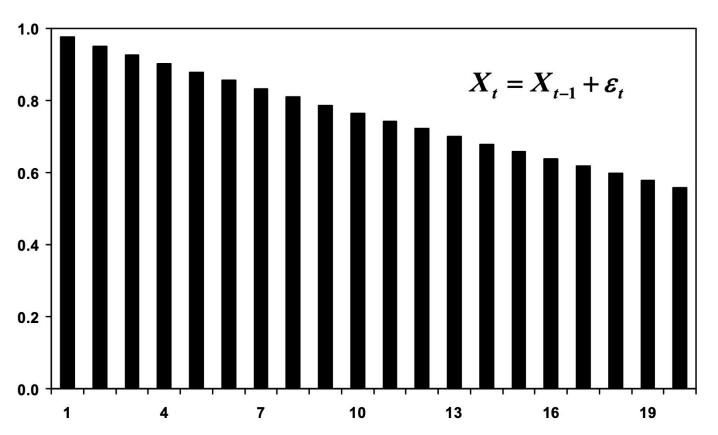
Коррелограмма стационарного процесса

Автокорреляционная функция стационарного процесса быстро убывает с ростом **т**



Коррелограмма нестационарного процесса

Коррелограмма



Частная автокрреляция

Частная автокорреляционная функция – "чистая корреляция" между X_t и X_{t-k} при исключении влияния $X_{t-1}, X_{t-2}, ..., X_{t-k+1}$

Вычисляется как оценка коэффициента β_k методом наименьших квадратов для в регрессии

$$Y_t = \beta_0 + \beta_1 X_{t-1} + \beta_2 X_{t-2} + \ldots + \beta_k X_{t-k} + \varepsilon_t$$

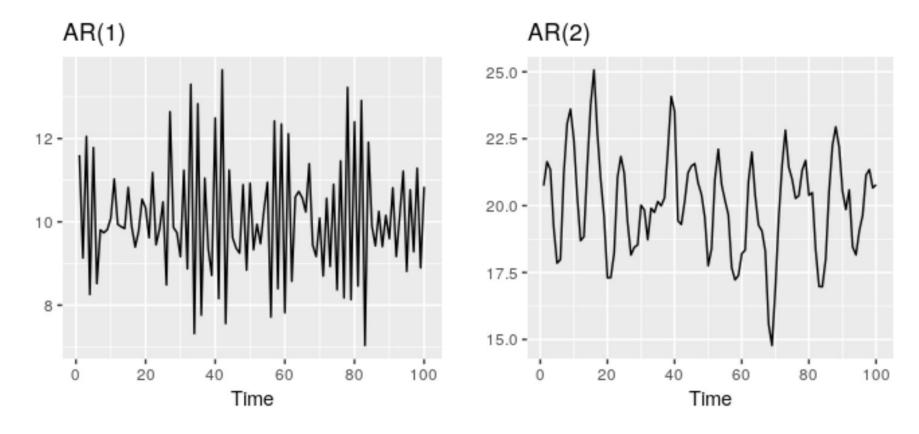
Эконометрические модели временных рядов

Модель авторегрессии AR(р):

$$y_t = \alpha + \alpha_1 y_{t-1} + \alpha_2 y_{t-2} + \ldots + \alpha_p y_{t-p} + \varepsilon_t$$

- $\alpha_p \neq 0$
- ϵ процесс белого шума, $\epsilon \sim N(0, \sigma^2)$
- $cov(\varepsilon_t, \varepsilon_s) = 0$

Модель авторегрессии



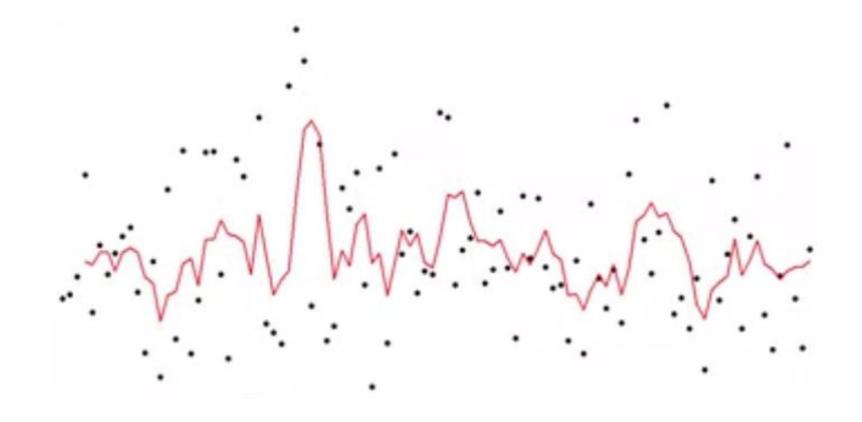
Модель скользящего среднего

Модель скользящего среднего порядка q (MA(q)):

$$y_t = \beta + \varepsilon_t + \beta_1 \varepsilon_{t-1} + \beta_2 \varepsilon_{t-2} + \ldots + \beta_q \varepsilon_{t-q}$$

- $\beta_q \neq 0$
- ε_{t} процесс белого шума, $\varepsilon_{t} \sim N(0, \sigma^{2})$
- $cov(\varepsilon_t, \varepsilon_s) = 0$
- Модель скользящего среднего всегда стационарна

Модель скользящего среднего



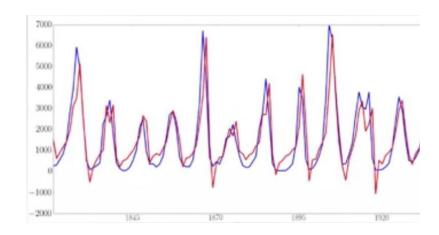
Смешанный процесс авторегрессии

Смешанный процесс авторегрессии ARMA(p, q):

$$y_t = lpha + lpha_1 y_{t-1} + \ldots + lpha_p y_{t-p} + arepsilon_t + eta_1 arepsilon_{t-1} + \ldots + eta_q arepsilon_{t-q}$$

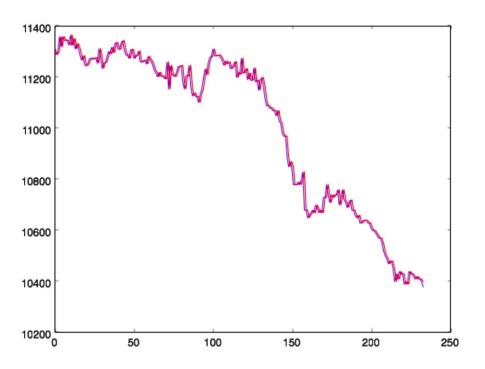
Теорема Вольда: Любой стационарный ряд можно приблизить моделью ARMA(p, q)

сколь угодно точно.



Модель ARIMA

• Модель ARIMA(p, q, d) – модель ARMA(p, q) для d раз продифференцированного ряда.

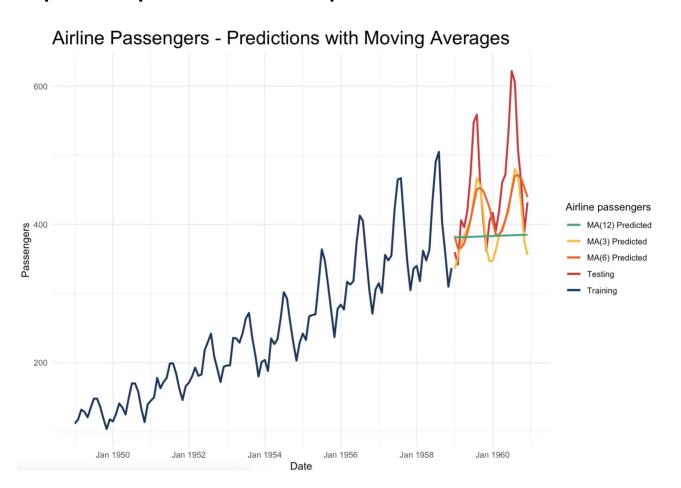


Адаптивные методы. Скользящее среднее

$$\hat{y}_{t+1} = rac{1}{k} \sum_{i=0}^{k-1} y_{t-i}$$

- Чтобы сделать прогноз на следующий период времени, надо знать значение на текущий (т.е. долгосрочный прогноз невозможен)
- Сглаживает данные и уменьшает влияние выбросов

Влияние размера окна на прогнозы



Экспоненциальное скользящее среднее

Идея метода: На значение ряда в данный момент времени больше влияет значение в предыдущий момент времени, затем — значение в предпредыдущий момент и т.д. (то есть более поздние данные — более важные).

$$\hat{oldsymbol{y}}_t = lpha oldsymbol{y}_{t-1} + (1-lpha)\hat{oldsymbol{y}}_{t-1}$$

Пример:

$$Y_t = \frac{1}{2}y_{t-1} + \frac{1}{4}y_{t-2} + \frac{1}{8}y_{t-3} + \dots$$

Обоснование метода

- Будем делать прогноз в момент времени t+1 простейшей прогнозной моделью константой (c = c,): $\hat{y}_{t+1} = c$
- Минимизируем среднеквадратичную ошибку с весами βⁱ, убывающим в прошлое:

$$\sum_{t=0}^T eta^{T-t} (y_t-c)^2 o min_c$$

• Приравниваем производную к 0:

$$2\sum_{t=0}^Teta^{T-t}(y_t-c)=0$$

Обоснование метода

• Выразим с и воспользуемся формулой разложения 1/(1-х) в ряд Тейлора:

$$egin{aligned} c &= rac{\sum_{t=0}^{T}eta^{T-t}y_t}{\sum_{t=0}^{T}b^t} pprox rac{\sum_{t=0}^{T}eta^{T-t}y_t}{1/(1-eta)} = (1-eta)\sum_{t=0}^{T}eta^{T-t}y_t = \ &= (1-eta)y_T + (1-eta)eta\sum_{t=0}^{T-1}eta^{T-t-1}y_t = (1-eta)y_t + eta\hat{y}_t \end{aligned}$$

• Получили модель экспоненциального сглаживания с $\alpha = (1 - \beta)$

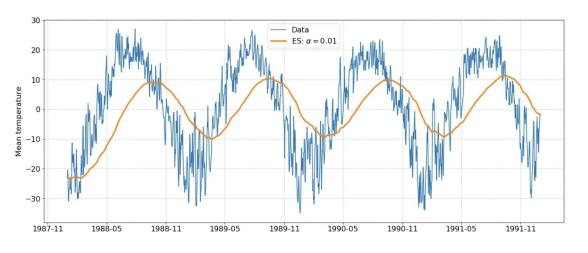
Свойства

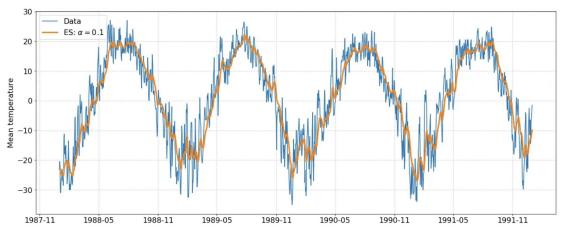
$$\hat{oldsymbol{y}}_t = lpha oldsymbol{y}_{t-1} + (1-lpha)\hat{oldsymbol{y}}_{t-1}$$

- Чем больше α тем больше вес последним значениям ряда, поэтому получается слабое сглаживание
- При малых α больший вес отдаётся сглаженному значению и сглаживание становится сильнее
- Оптимальное значение α можно получить по графику либо оптимизируя:

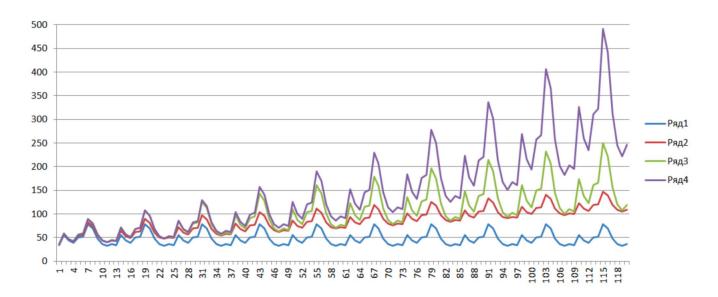
$$\sum_{t=0}^T (\hat{y}_t(lpha) - y_t)^2
ightarrow min_lpha$$

Влияние параметра на прогнозы





Модели с трендом и сезонностью



- Ряд 1 сезонность без тренда
- Ряд 2 линейный тренд аддитивная сезонность
- Ряд 3 линейный тренд мультипликативная сезонность
- Ряд 4 линейный тренд экспоненциальная сезонность

Модели с трендом и сезонностью

• Модель Хольта – модель линейного тренда:

$$\hat{y}_{t+d} = a_t + b_t d$$

 \bullet a_t, b_t – адаптивные компоненты линейного тренда, рассчитываемые как

$$egin{aligned} a_t &= lpha_1 y_t + (1-lpha_1)(a_{t-1} + b_{t-1}) \ b_t &= lpha_2 (a_t - a_{t-1}) + (1-lpha_2) b_{t-1} \end{aligned}$$

• где α_1 , α_2 – параметры сглаживания

Модели с трендом и сезонностью

• Модель Тейла-Вейджа — модель линейного тренда с аддитивной сезонностью:

$$\hat{y}_{t+d} = (a_t + b_t d) + heta_{t+(d \ mod \ s)-s}$$

• $a_t + b_t d$ — тренд, очищенный от сезонных колебаний $\Theta_0,...,\Theta_{s-1}$ — сезонный профиль периода без тренда

$$egin{aligned} a_t &= lpha_1 y_t + (1-lpha_1)(a_{t-1} + b_{t-1}) \ b_t &= lpha_2 (a_t - a_{t-1}) + (1-lpha_2) b_{t-1} \ heta_t &= lpha_3 (y_t - a_t) + (1-lpha_3) heta_{t-s} \end{aligned}$$

Адаптивная модель авторегрессии

Линейная модель авторегрессии (линейный фильтр):

$$\hat{m{y}}_{t+1} = \sum_{j=0}^d w_j y_{t-j+1}$$

• Обучающее множество

$$F_{\ell \times n} = \begin{pmatrix} y_{t-1} & y_{t-2} & y_{t-3} & \dots & y_{t-n} \\ y_{t-2} & y_{t-3} & y_{t-4} & \dots & y_{t-n-1} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ y_n & y_{n-1} & y_{n-2} & \dots & y_1 \\ y_{n-1} & y_{n-2} & y_{n-3} & \dots & y_0 \end{pmatrix}, \quad y = \begin{pmatrix} y_t \\ y_{t-1} \\ \dots \\ y_{n+1} \\ y_n \end{pmatrix}$$

• Функционал качества

$$Q(w) = \sum_{i=n}^t (\hat{y}_i(t) - y_i)^2 = \left|\left|Fw - y
ight|
ight|^2
ightarrow \min_w t$$

Адаптивная модель авторегрессии

• Ошибка на прогнозе для момента времени t:

$$arepsilon_t = y_t - \hat{y}_t$$

• Один шаг градиентного спуска в момент времени t:

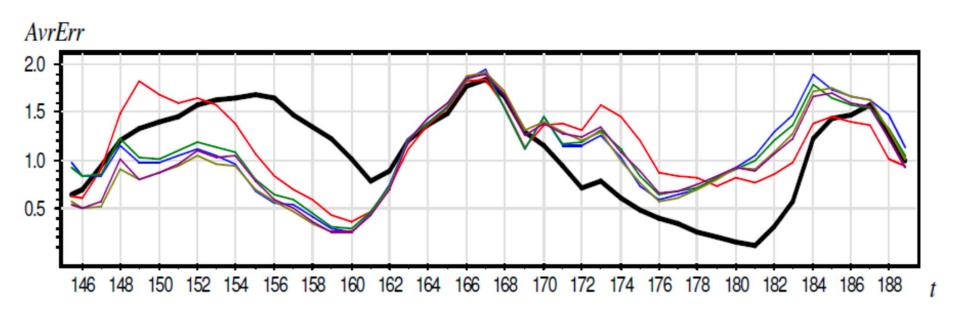
$$w_j = w_j + h_t arepsilon_t y_{t-j+1}$$

• Градиентный шаг:

$$h_t = rac{lpha}{\sum_{j=1}^n y_{t-j+1}^2}$$

Адаптивная селекция и композиция моделей

Пример: $|\varepsilon_t|$ для нескольких моделей временного ряда



Адаптивная селекция

- Пусть имеется k моделей прогнозирования, $\hat{y}_{j,t+d}$ прогноз j-ой модели на момент t+d
- $oldsymbol{arepsilon}_{jt}=y_t-\hat{y}_{jt}$ ошибка прогноза в момент времени t
- $oldsymbol{ ilde{arepsilon}}_{jt}=\gamma|arepsilon_{jt}|+(1-\gamma) ilde{arepsilon}_{jt}$ сглаженная ошибка
- Лучшая модель в момент времени t:

$$j_t^* = \mathop{argmin}\limits_{j=1,...,k} ilde{arepsilon}_{jt}$$

• Итоговый прогноз

$$\hat{y}_{t+d} = \hat{y}_{j_t^*,t+d}$$

Адаптивная комбинация

- В каждый момент времени итоговое предсказание это сумма предсказаний с весами, обратно пропорциональными их ошибкам
- Предсказание:

$$\hat{m{y}}_{t+d} = \sum_{j=1}^k w_{jt} \hat{m{y}}_{j.t+d}$$

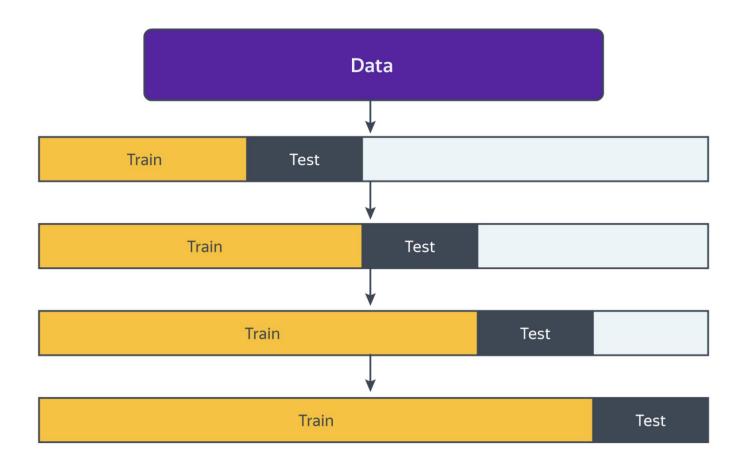
• Вес для отдельной модели:

$$w_{jt} = rac{(ilde{arepsilon}_{jt})^{-1}}{\sum_{s=1}^k (ilde{arepsilon}_{jt})^{-1}}$$

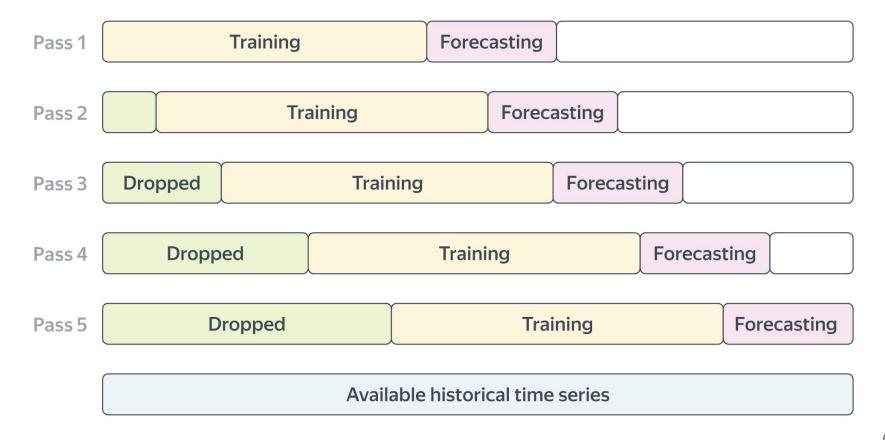
Требования к задаче прогнозирования рядов

- Визуализация данных, анализ распределения признаков
- Подготовка данных: избавление от выбросов, подготовка признаков
- Настройка эконометрических моделей (ARMA, ARIMA и тд.)
- Настройка адаптивных моделей автоматический подбор модели, проверка соответствия модели особенностям ряда
- Настройка регрессионных моделей машинного обучения
- Визуальный анализ
- Сравнение и выбор наилучшей модели
- Выводы

Кросс-валидация для временных рядов



Кросс-валидация для временных рядов



Модели машинного обучения

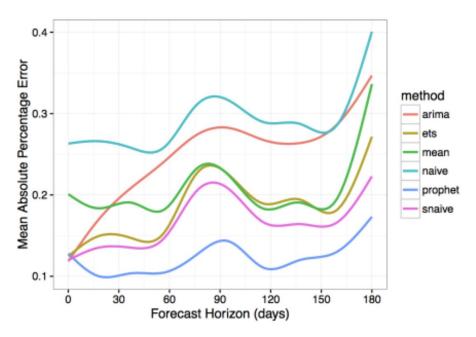
- Часто затраты на настройку моделей (ARMA, ARIMA и тд.) не окупаются, поэтому имеет смысл попробовать применить методы машинного обучения к предсказанию временных рядов
- Можно использовать линейную регрессию, в качестве признаков для которой использовать лаговые признаки (значения признака предыдущие периоды времени).

Машинное обучение: признаки

- 1. Лаги значения временного ряда 1, 2, ... периодов назад
- 2. Агрегированные признаки по дате: среднее значение таргета для каждого дня недели месяца, года и тд.
- 3. Другие характеристик

Facebook Prophet

• Facebook prophet от компании Facebook для задач предсказания временных рядов



Что ещё почитать по временным рядам

- Пост на хабре по основам анализа и обработки врменных рядов https://habr.com/ru/companies/ods/articles/327242/
- Лекция К.В. Воронцова
 <u>http://www.machinelearning.ru/wiki/images/archive/c/cb/20160412121749!voron-ml-forecasting-slides.pdf</u>
- Учебник от Яндекса, главы по работе с временными рядами: https://education.yandex.ru/handbook/ml/article/vremennye-ryady