Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Московский государственный университет имени М.В.Ломоносова»

## МЕХАНИКО-МАТЕМАТИЧЕСКИЙ ФАКУЛЬТЕТ

# Кафедра Математической теории интеллектуальных систем

# Курсовая работа TODO

<u>Выполнил:</u> студент 431 группы Зенин В. О.

<u>Научный руководитель:</u> к.ф.-м.н., н.с Половников В. С.

Оглавление 3

# Оглавление

Введение		4
1. Метод	ы прогнозирования временных рядов	5
1.1.	AR(p)	5
1.2.	MA(q)	5
1.3.	Exponential Smoothing	5
1.4.	Seasonal Decomposition	5
1.5.	Decision Trees	6
1.6.	Neural Networks	6
Основная ча	исть	7
1. Форма	альная постановка задачи	7
2. Даннь	ie	7
2.1.	Предобработка	7
2.2.	Формирование обучающего, валидационного и тестового множества	7
3. Метод	ы	8
3.1.	LSTM	8
	3.1.1. Bidirectional LSTM	9
3.2.	Transformer	9
	3.2.1. Self-attention	9
	3.2.2. Multi-Head Attention	11
	3.2.3. Fully-Connected Layer	11
	3.2.4. Positional Encoding	12
	3.2.5. Encoder-only Transformer	12
4. Экспер	римент	13
Список л	итературы	14

#### Введение

В настоящее время прогнозирование временных рядов является одной из наиболее актуальных задач в области анализа данных. Это связано с тем, что временные ряды могут отражать различные экономические, социальные и политические процессы, которые необходимо учитывать при принятии решений в различных сферах жизни. Существует множество методов прогнозирования временных рядов, каждый из которых имеет свои преимущества и недостатки.

Существует много временных рядов, связанных с финансами, например, цены различного рода активов. Также можно найти описание паттернов движения цены, полученные путём анализирования исторических данных биржевых котировок. Многие трейдеры используют их как основание для своих стратегий. Правила, образующиеся в результате найденных закономерностей, достаточно примитивны, как и сами паттерны. Если предположить, что кем-то найдена выгодная стратегия, то подобную способны найти и многие другие участники рынка, сводя на нет любую потенциальную выгоду. Вызывает интерес: способны ли нейронные сети находить паттерны и, тем самым, определять приносящие доход стратегии торговли, скрытые от большинства трейдеров.

Информация о классических финансовых инструментах во многом скрыта и хранится на биржах. Финансовые транзакции также скрыты за межбанковским обменом и не поддаются анализу. Однако существуют набирающие популярность криптофинансовые активы, информация о которых, по своей природе, намного более открыта и может быть использована для анализа движения цены.

Цель данной работы – исследование доступной публично информации о криптовалютах, построение нескольких архитектур нейронных сетей для анализа исторических данных и построение прогноза изменения будущей цены актива на примере Bitcoin

#### 1. Методы прогнозирования временных рядов

#### 1.1. AR(p)

Одним из методов прогнозирования временных рядов является использование AR (авторегрессионных) моделей [1]. AR модели позволяют учитывать прошлые значения временного ряда для предсказания его будущих значений. Авторегрессионный процесс задается следующим образом:

$$X_t = \beta_0 + \sum_{i=1}^p \beta_i X_{t-i} + \varepsilon_t,$$

где  $X_t$  – будущее значение, которое необходимо предсказать,  $\beta_i$  – параметры модели, p – порядок модели, независимые одинаково распределенные случайные величины  $\varepsilon_t \sim N(0,1)$ .

#### 1.2. MA(q)

Также широко распространён метод скользящего среднего (Moving Average, MA). Этот метод основан на усреднении значений временного ряда за определенный период времени. Модель скользящего среднего *q*-го порядка определяется как

$$X_t = \sum_{i=0}^{q} \beta_i \varepsilon_{t-i}$$

#### 1.3. Exponential Smoothing

Для усреднения временного ряда кроме скользящего среднего можно использовать экспоненциальное сглаживание. Таким образом получается следующая модель [2]:

$$S_t = \begin{cases} C_t, t = 1\\ C_{t-1} + \alpha \cdot (C_t - S_{t-1})t > 1 \end{cases},$$

где  $S_t$  — сглаженный ряд,  $C_t$  — исходный ряд,  $\alpha$  — коэффициент сглаживания,  $\alpha>0$  и обычно не превосходит 1 или 2.

#### 1.4. Seasonal Decomposition

Для рядов с выраженной сезонностью существует метод сезонной декомпозиции – он позволяет выделить сезонные компоненты из общего ряда, что даёт возможность прогнозировать поведение временного ряда в зависимости от сезонных факторов. В данном методе временной ряд делится на две составляющие: сезонную и трендовую. Сезонная составляющая представляет собой повторяющиеся колебания, связанные с сезонными факторами (например, сезонность продаж в розничной торговле). Трендовая составляющая отражает общую тенденцию развития ряда [3], [4].

Описанные ранее классические методы могут применятся как по-отдельности, так и вместе. Из последнего вытекают комбинированные модели ARMA, ARIMA, SARIMA. В качестве

параметров необходимо задать факторы, которые будет использовать модель, например: значения временного ряда из прошлого, размер окна скользящего среднего, сдвиг для сезонности (необходимо чтобы заданные факторы находились в одном и том же сезонном промежутке). Коэффициенты при заданных факторах вычисляются по методу наименьших квадратов [5].

#### 1.5. Decision Trees

Хорошо зарекомендовали себя методы на основе деревьев решений. Одним из преимуществ деревьев решений является их способность обрабатывать большие объемы данных и находить сложные зависимости между признаками и целевым значением. Они также могут быть легко интерпретированы и объяснены, что делает их полезными для задач прогнозирования временных рядов. Например, если имеются данные о продажах товаров в магазине за последние несколько лет, то можно использовать деревья решений для прогнозирования будущих продаж. Мы можем определить признаки, такие как цена товара, сезонность, количество конкурентов в районе и т.д., и использовать их для создания дерева решений. Каждый узел дерева будет принимать решение на основе значения признака, и на выходе получится прогноз будущих продаж.

Для алгоритмов на основе деревьев решений часто используется градиентный бустинг. Данных подход может быть описан следующим образом: построенное дерево имеет некоторую ошибку в своих предсказаниях, при наличии дифференцируемой функции ошибки можно определить поправочные значения, уменьшающие ошибку (градиент) и затем построить новое дерево, цель которого предсказать поправочные значения. Повторяя данную процедуру множество раз строится последовательность деревьев, в которой каждое новое дерево уточняет результат всех предыдущих [6].

Деревья решений не имеют представления о временной зависимости между наблюдениями. Чтобы сообщить им эту информацию необходимо закодировать время в признаках. Например, год, месяц, день недели, информация был ли день выходным или праздником – всё это может быть частью признаков, по которым будет строиться прогноз. Однако целевой признак, например такой как цена актива или величина продаж не должны включаться. В этом основное отличие от классических моделей, которые предсказывают целевую переменную основываясь на её же значениях в исторических данных.

#### 1.6. Neural Networks

Также существуют различные подходы на основе нейронных сетей, которые могут использоваться для работы с изменяющимися во времени данными. В процессе своего обучения они способны извлекать сложные нелинейные зависимости из данных и генерировать своё предсказание, основываясь на этом.

В данной работе основное внимание сосредоточено на архитектурах LSTM и Transfomer.

#### Основная часть

#### 1. Формальная постановка задачи

Пусть дан состоящий из T наблюдений временной ряд  $X = \{x_t : x_t \in \mathbb{R}^{n+1}\}_{t=1}^T$ . Выделим из  $x_t$  вектор признаков  $\vec{x}_t$  и целевое значение  $y_t$ , таким образом, что  $\forall t \in \{1, \dots, T\} \; \exists \; (\vec{x}_t, y_t)$ , где  $\vec{x}_t \in \mathbb{R}^n$ ,  $y_t \in \mathbb{R}$ . Сформируем пары  $(X_{[m;t]}, Y_t)$ , где  $X_{[m;t]} = \{\vec{x}_{t-m}\}_{j=t-m}^{t-1}$  – подпоследовательность фиксированной длины  $m, Y_t$  – значение целевого признака. Для задачи регрессии можно положить  $Y_t = y_t$ , для задачи классификации  $Y_t \in \{0, \dots, K\}$ , где K – количество классов, на которые можно разбить  $y_t$ . Требуется построить и оценить качество модели, принимающей на вход последовательность векторов  $X_{[m;t]}$  и возвращающей значение  $Y_t$ .

#### 2. Данные

В данной работе использованы дневные наблюдения о состоянии блокчейн сети Bitcoin с 10 мая 2020 года по 8 мая 2023 года, полученные с blockchain.com. Некоторые базовые признаки также вычислены заранее поставщиком данных. Их описания собраны в таблице 1.1

#### 2.1. Предобработка

При работе с ценой актива часто используется логарифм цены,

$$\ln\left(\frac{x_t}{x_{t-1}}\right)$$

позволяющий перейти от абсолютных значений к относительным. Смысл данного преобразования заключается в том, что успешная стратегия приносит доход в результате изменения цен, умноженных на вложенный капитал и именно доход имеет ключевое значение.

Входные данные для нейронных сетей следует скалировать. Однако некоторые признаки в наших данных имеют количественную природу, что выражается в почти линейном росте. Например, абсолютное значение добытых на момент времени t монет ВТС. Больший смысл имеет изменение в добыче, так как оно потенциально способно дать сигнал о будущих движениях цены. Поэтому в нашем случае подобное преобразование уместно применить ко всем признакам.

До логарифмирования имелось 1094 векторов, размерности 27 каждый. В результате преобразования наблюдение за первый день вырождается и остается 1093 вектора значений.

#### 2.2. Формирование обучающего, валидационного и тестового множества

Для обучения использовались значения до 15 июня 2022 года. Для валидации — с 15 июня 2022 года по 20 января 2023 года. Для теста — с 20 января 2023 года по 8 мая 2023 года. Данные временные диапазоны выбраны чтобы обеспечить соотношение 70:20:10.

 $<sup>^{1}</sup>$ Признаки, отмеченные (\*) имеют не более 3 пропущенных значений, которые восстановлены линейной интерполяцией.

Целевой признак – market-price.

Сформируем из данных пары  $(X_{[m;t]},Y_t)$ .  $Y_t$  – значение целевого признака. Для задачи регрессии  $Y_t=y_t$ , где  $y_t$  логарифм цены. Для задачи классификации  $Y_t=\begin{cases} 1,y_t>0\\ 0,y_t\leq 0 \end{cases}$ 

 $X_{[m;t]}$  подаётся на вход модели, предсказание которой сравнивается с  $Y_t$  используя разумную для решаемой задачи функцию потерь.

#### 3. Методы

#### 3.1. LSTM

LSTM (Long Short-Term Memory) - это тип рекуррентной нейронной сети, который используется для обработки последовательных данных, таких как текст, речь и временные ряды. LSTM-сети состоят из ячеек памяти, схема которой представлена на рисунке 1, которые хранят информацию о предыдущих значениях входных данных. Каждая ячейка имеет несколько состояний, которые изменяются в зависимости от входных данных и предыдущих состояний. Принцип работы LSTM состоит в том, чтобы сохранять информацию о предыдущем состоянии ячейки и использовать эту информацию для принятия решения о текущем состоянии ячейки. Это позволяет LSTM-сетям обрабатывать длинные последовательности данных и учитывать контекст [8].

Входной блок принимает на вход данные из предыдущей ячейки и передает их в блок памяти и выходной блок. Блок памяти хранит информацию о предыдущих данных и может использовать эту информацию для прогнозирования следующего значения. Выходной блок вычисляет прогнозное значение на основе информации из блока памяти и входного блока.

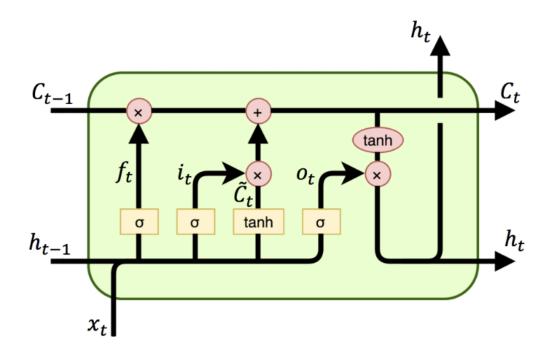


Рис. 1: Схема LSTM-ячейки

Формулы для вычисления значений в LSTM ячейке могут быть следующими:

$$f_t = \sigma(W_f \cdot [h_{t-1}, x_t] + b_f)$$

$$i_t = \sigma(W_i \cdot [h_{t-1}, x_t] + b_i)$$

$$o_t = \sigma(W_o \cdot [h_{t-1}, x_t] + b_o)$$

$$\widetilde{C}_t = tanh(W_c \cdot [h_{t-1}, x_t] + b_c)$$

$$C_t = f_t \cdot C_{t-1} + i_t \cdot \widetilde{C}_t$$

$$h_t = o_t \cdot tanh(C_t)$$

где  $i_t$  - вес входного сигнала,  $f_t$  - вес забытого сигнала,  $o_t$  - вес выходного сигнала,  $c_t$  - значение ячейки памяти,  $h_t$  - прогнозируемое значение. W - матрица весов ячейки, b вектор сдвига. W в формулах являются различными частями этой матрицы, конкатенация векторов  $[\cdot,\cdot]$  позволяет оптимизировать вычисления.

#### 3.1.1 Bidirectional LSTM

Bidirectional LSTM - это разновидность рекуррентной нейронной сети, которая также используется для обработки последовательностей данных. Принцип работы этой сети основан на использовании двух LSTM-слоев: прямого и обратного. Прямой LSTM слой обрабатывает последовательность с начала до конца, а обратный LSTM слой - в обратном порядке. Затем результаты от обоих слоев объединяются, чтобы получить более точную оценку для каждого элемента последовательности [9].

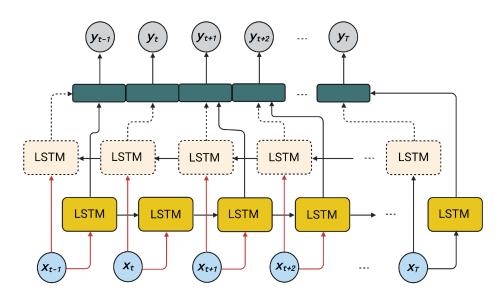


Рис. 2: Схема двунаправленной рекуррентной сети на основе ячейки LSTM

#### 3.2. Transformer

#### 3.2.1 Self-attention

Модель извлекает из входных данных информацию при помощи механизма внутреннего внимания (self-attention) и использует ее для формирования выходных данных.

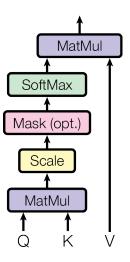


Рис. 3: Scaled Dot-Product Attention [10]

Пусть в качестве функции внимания используется скалярное произведение

$$\vec{q} \cdot \vec{k} = \sum_{i=1}^{d_k} q_i k_i$$

Обозначим за Q = K = V матрицы, в строках которых записаны векторы входной последовательности, каждый вектор имеет размерность  $d_k$ . Тогда принцип работы self-attention можно описать следующим образом:

1. Создание матрицы внимания: Матрица внимания представляет собой квадратную матрицу размерности N, где N - количество элементов входной последовательности. Для её создания необходимо вычислить скалярное произведение между каждым элементом входного вектора и всеми остальными элементами

$$QK^{\top}$$

2. Нормализация: Сумма всех значений в каждом столбце матрицы внимания должна быть равна 1, чтобы сохранить сумму всех значений в данных неизменной. Это достигается путем нормализации матрицы внимания с использованием softmax функции. Также перед применением softmax имеет смысл поделить все значения матрицы на  $\sqrt{d_k}$ . Это помогает компенсировать негативный эффект от проклятия размерности.

$$\operatorname{softmax}(\frac{QK^{\top}}{\sqrt{d_k}})$$

3. Умножение на веса: Каждый элемент матрицы представляет собой вес, в некоторой мере отражающий схожесть между векторами входной последовательности. Теперь необходимо вычислить взвешенную сумму

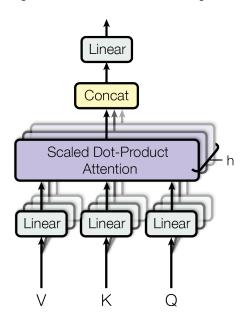
$$\operatorname{softmax}(\frac{QK^{\top}}{\sqrt{d_k}}) \cdot V$$

#### 3.2.2 Multi-Head Attention

Возможности данной операции расширяются использованием механизма множественного внимания, который, в свою очередь, позволяет модели применить внутреннее внимание несколько раз на разные части входной последовательности, тем самым получая возможность извлечь больше полезной информации. Реализуется это следующим образом:

- 1. Входные данные проецируются в векторы меньшей размерности независимыми линейными слоями.
- 2. Каждый полученный вектор проходит через свой self-attention. Данная часть называется 'головой' (head).
- 3. Результирующие векторы объединяются путём конкатенации.

В общем случае размерности векторов после проекции должны быть равными, то есть изначальная размерность вектора признаков должна быть кратна количеству голов h.



Pис. 4: Multi-Head attention [10]

#### 3.2.3 Fully-Connected Layer

Полученный после прохождения блока множественного внимания вектор поступает на полносвязный слой размерности  $d_{hid}$  с функцией активации ReLU. После чего процедура может повторяться многократно, образуя слои энкодера. Результирующий вектор может быть использован для решения различных задач.

#### 3.2.4 Positional Encoding

Описанная архитектура никак не использует информацию о последовательности подаваемых на вход векторов. В таких задачах как обработка текста или временного ряда необходимо сообщить информацию о позиционной или временной зависимости в данных. Это можно сделать используя следующее преобразование

$$PE_{(pos,2i)} = sin(pos/10000^{2i/d_{model}})$$

$$PE_{(pos,2i+1)} = cos(pos/10000^{2i/d_{model}})$$

 $d_{model}$  – размерность входных данных, с которой работает трансформер. Часто чтобы обеспечить её достаточно отобразить линейным слоем настоящие векторы и получить их эмбеддинги соответствующей размерности. Тогда компоненты  $PE_{(pos)}$  прибавляются к компонентам входных векторов  $x_{pos}$ .

#### 3.2.5 Encoder-only Transformer

Encoder-only Transformer (EOT) - это разновидность Transformer, который использует только блок энкодера для генерации выходных данных. Поскольку модель не имеет декодера, ее задача заключается только в преобразовании входных данных в выходные, а не в авторегрессионном генерировании выходной последовательности.

4. Эксперимент 13

# 4. Эксперимент

### Список литературы

- [1] James D. Hamilton. Time Series Analysis and Forecasting. Princeton University Press, 1994.
- [2] Everette S. Gardner. Exponential smoothing: The state of the art. 01 Jan 1985-Journal of Forecasting (John Wiley & Sons, Ltd.)-Vol. 4, Iss: 1, pp 1-28
- [3] Lovell, Michael C. Seasonal Adjustment of Economic Time Series and Multiple Regression Analysis. Journal of the American Statistical Association, vol. 58, no. 304, 1963, pp. 993-1010.
- [4] Robert Alan Yaffee, Monnie McGee. Introduction to Time Series Analysis and Forecasting: With Applications of SAS and SPSS. Academic press, 2000
- [5] Hyndman, R.J., & Athanasopoulos, G. (2021) Forecasting: principles and practice, 3rd edition, OTexts: Melbourne, Australia.
- [6] Panarese, A.; Settanni, G.; Vitti, V.; Galiano, A. Developing and Preliminary Testing of a Machine Learning-Based Platform for Sales Forecasting Using a Gradient Boosting Approach. Appl. Sci. 2022, 12, 11054.
- [7] U Thissen, R van Brakel, A.P de Weijer, W.J Melssen, L.M.C Buydens. Using support vector machines for time series prediction. Chemometrics and Intelligent Laboratory Systems, Vol. 69, Iss: 1-2, 2003, pp 35-49.
- [8] Sepp Hochreiter and Jürgen Schmidhuber. 1997. Long Short-Term Memory. Neural Comput. 9, 8 (November 15, 1997), 1735-1780.
- [9] Schuster, Mike & Paliwal, Kuldip. (1997). Bidirectional recurrent neural networks. Signal Processing, IEEE Transactions on. 45. 2673 2681.
- [10] Ashish Vaswani, Noam Shazeer, Niki Parmar, Jakob Uszkoreit, Llion Jones, Aidan N Gomez, Łukasz Kaiser, and Illia Polosukhin. Attention is all you need. In NeurIPS, 2017.

Таблица 1: Признаки из блокчейн сети Bitcoin

Признак	Описание
total-bitcoins (*)	Количество добытых монет
market-price	Средняя цена в USD на крупнейших обменниках
trade-volume	Объем обменянных ВТС (USD)
blocks-size	Размер сети блокчейна (MB)
avg-block-size	Средний размер блока (МВ)
n-transactions-total	Количество транзакций
n-transactions-per-block	Среднее число транзакций на блок
n-payments-per-block	Среднее число наград за валидированный блок
median-confirmation-time	Медианное время, за которое обработанная
median-commination-time	транзакция добавляется к сети
avg-confirmation-time	Среднее время, за которое обработанная
avg-commination-time	транзакция добавляется к сети
hash-rate	Мощность сети
difficulty	Относительная мера сложности сети – насколько
difficulty	трудно валидировать очередной блок
transaction-fees	Выплаченные ВТС за валидацию блоков
transaction-fees-usd	Выплаченные USD за валидацию блоков
fees-usd-per-transaction	Среднея выплата в USD за
lees use per transaction	валидированную транзакцию
cost-per-transaction	Общий доход майнеров,
cost per transaction	разделённый на количество транзакций
n-unique-addresses (*)	Количество уникальных адресов,
i ainque addresses ( )	используемых в сети
n-transactions	Количество подтвержённых транзакций за день
n-payments	Количество подтвержённых выплат за день
mempool-count	Количество неподтверждённых транзакций
mempool-growth	Рост хранилищая неподтверждённых транзакций
mempool-size	Размер хранилища неподтверждённых транзакций
n-transactions-excluding-popular	Количество транзакций,
i transactions excluding popular	за исключением 100 самых популярных адресов
estimated-transaction-volume $(*)$	Оценочная стоимость транзакций (ВТС)
estimated-transaction-volume-usd $(*)$	Оценочная стоимость транзакций (USD)