Лекция 9. Временные ряды

Александр Юрьевич Авдюшенко

МКН СП6ГУ

14 апреля 2022



Пятиминутка

- ▶ Выпишите несколько предположений о «черном ящике» с прошлой лекции
- ► Опишите свойства acquisition function
- Какую размерность пространства считаем подходящей для использования байесовской оптимизации?

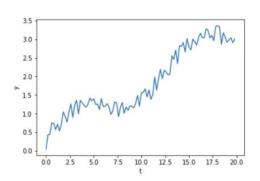
Нарушение гипотезы о независимости наблюдений

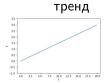
$$P(X) \neq \prod_{t=1}^{n} p(x_t)$$

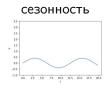
$$p(x_t | x_{t-1}, \dots, x_1) \neq p(x_t)$$

$$p(x_t | x_{t-1}, \dots, x_1) \neq p(x_t)$$

Типы зависимостей

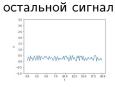








10.0 12.5 15.0 17.5 20.0



Вопрос

Kaкой сильный baseline всегда есть в моделировании временных рядов?

Вопрос

Какой сильный baseline всегда есть в моделировании временных рядов?

Замечание

Кроме непосредственно следующего значения ряда нужно оценивать предсказательный интервал прогноза (prediction interval)

Подходы

- модели экспоненциального сглаживания
- ▶ ARMA autoregressive moving average
- ► TBATS Trigonometric, Box-Cox transformation, ARMA, Trend, Seasonality
- ▶ нейронные сети, конечно
- ARIMA
- Prophet

ARIMA

Стационарные временные ряды

Строгая стационарность $p(y_t, y_{t+1}, \dots, y_T) = p(y_{t+\tau}, y_{t+1+\tau}, \dots, y_{T+\tau})$

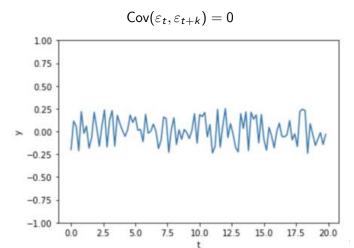
Стационарность в смысле ковариации (weak or wide-sense stationarity):

$$E(y_1) = E(y_2) = \cdots = \text{const}$$
 $Var(y_1) = Var(y_2) = \cdots = \text{const}$
 $Cov(y_t, y_{t+k}) = Cov(y_{t+\tau}, y_{t+k+\tau}) = \gamma_k$

Пример: стационарный временной ряд

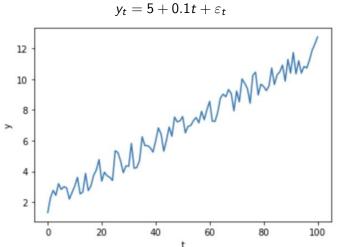
Белый шум ε_t

$$E(\varepsilon_t) = 0$$
, $Var(\varepsilon_t) = \sigma^2$



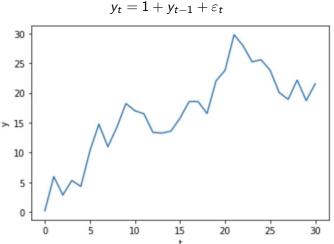
Пример: нестационарный временной ряд с линейным трендом

Процесс с детерминистическим трендом



Пример: нестационарный временной ряд — случайное блуждание

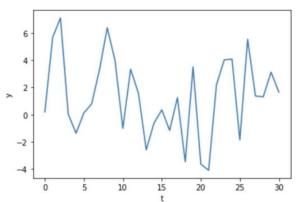
Процесс с детерминистическим трендом



Стационарные временные ряды. Модель скользящего среднего: МА(q)

$$y_t = \mu + \varepsilon_t + a_1 \varepsilon_{t-1} + \cdots + a_q \varepsilon_{t-q}$$

$$y_t = 1 + \varepsilon_t + 0.2\varepsilon_{t-1} + 0.3\varepsilon_{t-2} + 0.1\varepsilon_{t-3}$$



Модель скользящего среднего: MA(q) — посчитаем статистики

$$y_t = 1 + \varepsilon_t + 0.2\varepsilon_{t-1} + 0.3\varepsilon_{t-2}, \quad \varepsilon \sim N(0, \sigma^2)$$

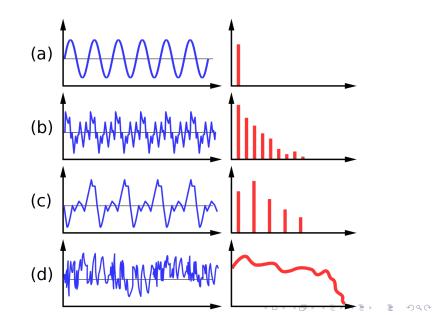
$$\begin{aligned} \mathsf{Var}(y_t) &= \mathsf{Var}(1+\varepsilon_t + 0.2\varepsilon_{t-1} + 0.3\varepsilon_{t-2}) = \\ &= (1^2 + 0.2^2 + 0.3^2)\sigma^2 = 1.13\sigma^2 \\ \gamma_1 &= \mathsf{Cov}(y_t, y_{t-1}) = \\ &= \mathsf{Cov}(1+\varepsilon_t + 0.2\varepsilon_{t-1} + 0.3\varepsilon_{t-2}, \\ 1+\varepsilon_{t-1} + 0.2\varepsilon_{t-2} + 0.3\varepsilon_{t-3}) = \\ &= \{\mathsf{c} \ \mathsf{одинаковыми} \ \mathsf{индексами} \ \mathsf{не} \ \mathsf{нулевыe}\} = \\ &= (0.2 + 0.3 * 0.2)\sigma^2 = 0.26\sigma^2 \\ \gamma_2 &= 0.3\sigma^2 \\ \gamma_3 &= 0 \end{aligned}$$

Запомним, что с γ_3 все нулевые!

Стационарные временные ряды. Автокорреляция

$$Corr(y_t, y_{t-k}) = \frac{Cov(y_t, y_{t-k})}{\sqrt{Var(y_t)Var(y_{t-k})}} = \frac{\gamma_k}{\gamma_0}$$

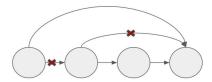
Кореллограммы



Частная автокорреляция

$$\mathsf{PartCorr}(y_t, y_{t-k}) = \mathsf{Corr}(y_t - \mathsf{Proj}(y_t | y_{t-1} \dots y_{t-k+1}), \\ y_{t-k} - \mathsf{Proj}(y_{t-k} | y_{t-1} \dots y_{t-k+1})$$

где $\Pr(z|y_{t-1}\dots y_{t-k+1})$ — ортогональная проекция z на линейное подпространство Гильбертова пространства, построенное на y_{t-1},\dots,y_{t-k+1}



Стационарные временные ряды. Процесс авторегрессии

$$y_t=c+b_1y_{t-1}+b_2y_{t-2}+\cdots+b_py_{t-p}+arepsilon_t$$
 Авторегрессия:

$$y_t = 1 + 0.25y_{t-1} + \varepsilon_t$$

$$\begin{array}{c} 1.332 \\ 1.330 \\ 1.328 \\ > 1.326 \\ 1.324 \\ 1.322 \\ 1.320 \end{array}$$

Вопрос

Как определить по временному ряду стационарный ли он?

Вопрос

Как определить по временному ряду стационарный ли он?

Проверка на стационарность

$$y_t=1+y_{t-1}+arepsilon_t$$
 — нестационарный $y_t=1+0.25y_{t-1}+arepsilon_t$ — стационарный

Оператор лага. Характеристический многочлен

Пусть L — оператор лага, то есть $y_{t-1} = Ly_t$ тогда уравнение авторегрессии можно переписать в виде $y_t = c + b_1 L y_t + b_2 L^2 y_t + \cdots + b_p L^p y_t + \varepsilon_t$ или $(1 - b_1 L - b_2 L^2 - \cdots - b_p L^p) y_t = c + \varepsilon_t$

Теорема

Если корни характеристического многочлена $(1-b_1L-b_2L^2-\cdots-b_pL^p)$ по модулю больше 1, то процесс стационарен в смысле ковариации

Shumway, Robert; Stoffer, David. (2010) Time series analysis and its applications: with R examples (3rd ed.). Springer. ISBN 144197864X. (p. 88-90)

Получение прогноза из формулы процесса

$$y_t = c + b_1 y_{t-1} + b_2 y_{t-2} + \dots + b_p y_{t-p} + \varepsilon_t$$

 $\forall i \leq t$ известны y_i

$$y_{t+1}, y_{t+2}, \cdots = ?$$

Ответ:

$$\hat{y}_{t+1} = E(y_{t+1}|y_t, \dots, y_{t-p})$$

+ оценка дисперсии в качестве предсказательного интервала

Получение прогноза из формулы процесса. Пример

$$y_t = 1 + 0.25y_{t-1} + \varepsilon_t, \varepsilon_t \sim N(0, 0.2)$$

Пусть
$$y_t = 2$$

$$\hat{y}_{t+1} = E(y_{t+1}|y_t) = E(1 + 0.25y_t + \varepsilon_{t+1}) = 1 + 0.25 * 2 + 0 = 1.5$$
$$Var(y_{t+1}|y_t) = Var(1 + 0.25y_t + \varepsilon_{t+1}) = Var(\varepsilon_{t+1}) = 0.2$$

$$\hat{y}_{t+2} = E(y_{t+2}|y_{t+1}) = E(1 + 0.25y_{t+1} + \varepsilon_{t+2}) = 1 + 0.25 * 1.5 = 1.375$$

$$Var(y_{t+2}) = Var(1 + 0.25y_{t+1} + \varepsilon_{t+2}) = 0.25^2 * 0.2 + 0.2 = 0.2125$$

Процесс ARMA(p, q)

$$y_t = b_1 y_{t-1} + b_2 y_{t-2} + \dots + b_p y_{t-p} + \varepsilon_t + c + \varepsilon_t + a_1 \varepsilon_{t-1} + \dots + a_q \varepsilon_{t-q}$$

Процесс ARMA(p, q)

$$y_t = b_1 y_{t-1} + b_2 y_{t-2} + \dots + b_p y_{t-p} + \varepsilon_t + c + \varepsilon_t + a_1 \varepsilon_{t-1} + \dots + a_q \varepsilon_{t-q}$$

Вопрос

Как определить р и q?

Стационарные ряды и процесс ARMA(p, q)

Теорема Волда

Теорема из математической статистики, согласно которой каждый слабо стационарный временной ряд можно представить в виде скользящего среднего бесконечного порядка $\mathrm{MA}(\infty)$.

Такое представление называют скользящим средним для временных рядов.

 $\mathrm{ARMA}(p,q)$ приближает $\mathrm{MA}(\infty)$ с любой необходимой точностью.

Подбор коэффициентов p и q на практике

Начальные приближения p и q выбираем следующим образом: q — смотрим на график оценок автокорреляций (ACF)

$$\hat{Corr}(y_t, y_{t-k}) = \frac{\sum_{t=k+1}^{T} (y_t - \overline{y})(y_{t-k} - \overline{y})}{\sum_{t=1}^{T} (y_t - \overline{y})^2}$$

p — смотрим на график оценок частных автокорреляций (PACF), последовательно обучая авторегрессии

$$\hat{y} = . + .y_{t-1} + .y_{t-2} + \dots + \phi_k y_{t-k} + \nu_t$$

Проверяем значимость, например, с помощью t-критерия.

Оценка качества моделей

Критерий Акаике

(чем меньше, тем лучше модель)

$$AIC = 2k - 2log(L)$$

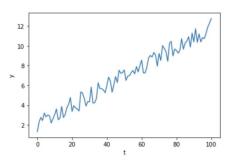
k — количество параметров

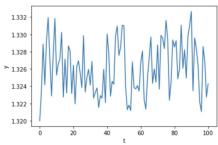
L — правдоподобие выборки

Приведение ряда к стационарному. Удаление тренда

Удаление тренда — дифференцирование $y_t' = y_t - y_{t-1}$ и сезонное дифференцирование $y_t'' = y_t - y_{t-12}$

Таким образом приходим к модели ARIMA(p,d,q), где d — число дифференцирований

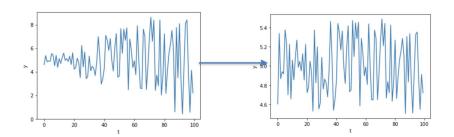




Приведение ряда к стационарному. Гетероскедастичность

Преобразование Бокса-Кокса:

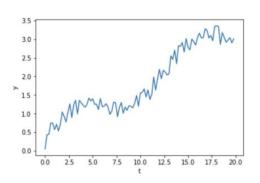
$$y_t^n = \begin{cases} \ln y_t, \lambda = 0 \\ \frac{(y_t^{\lambda} - 1)}{\lambda}, \lambda \neq 0 \end{cases}$$

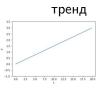


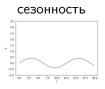
План действий при использовании ARIMA

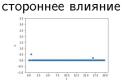
- 1. Смотрим на данные
- 2. При необходимости используем преобразование Бокса-Кокса
- 3. Дифференцируем ряд, пока он не станет стационарным (проверяем, например, с помощью теста Дики-Фуллера)
- 4. строим графики ACF и PACF, подбираем p, q в модели
- 5. оцениваем построенные модели с помощью AIC
- 6. проверяем остатки на наличие автокорреляции (например, с помощью Q-критерия Льюнга-Бокса)

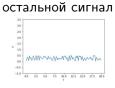
Типы зависимостей











Prophet

$$y(t) = g(t) + s(t) + h(t) + \varepsilon_t$$

Здесь

g(t) — функция тренда

s(t) — функция сезонности

 $\mathit{h}(t)$ — функция различных событий

 $arepsilon_t$ — неучтённое влияние

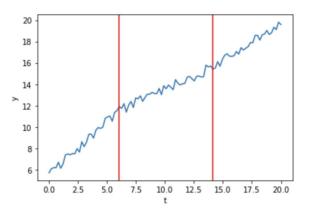
Prophet. Тренд

Виды трендов:

- ightharpoonup линейный g(t) = kt + m
- lacktriangle нелинейный затухающий $g(t)=rac{\mathcal{C}}{1+\exp(-k(t-m))}$

Для соц.сетей (Facebook, BКонтакте) актуально, например, прогнозировать количество их пользователей в разных регионах, поэтому такой вариант нелинейного затухающего g(t)

Prophet. Учёт точек изменения тренда



Prophet. Учёт точек изменения тренда

Предполагаем наличие S точек смены тренда $s_j, j=1,\dots,S$ определяем вектор изменений $\delta \in R^S$ и вычисляем значение k в момент времени t по формуле

$$k + \sum_{j:t>s_i} \delta_j$$

также это можно задать в виде перемножения матрицы эффекта δ и матрицы достижения следующей точки изменения тренда

$$a_j(t) = egin{cases} 1, t \geq s_j \ 0,$$
 иначе

Адаптируем сдвиги, избегая разрывов:

$$\gamma_{j} = \left(s_{j} - m - \sum_{p < j} \gamma_{p}\right) \left(1 - \frac{k + \sum_{p < j} \delta_{p}}{k + \sum_{p \leq j} \delta_{p}}\right)$$

Получаем итоговую формулу

$$g(t) = \frac{(t)}{1 + \exp(-(k + \boldsymbol{a}(t)^T \boldsymbol{\delta})(t - (m + \boldsymbol{a}(t)^T \boldsymbol{\gamma})))}$$

Или для линейного тренда

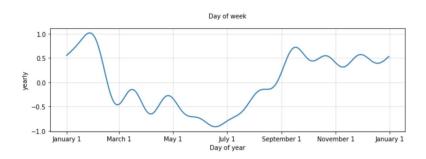
$$g(t) = (k + \mathbf{a}(t)^T \delta)t + (m + \mathbf{a}(t)^T \gamma)$$

Prophet. Автоматический отбор точек

$$\delta_j \sim \mathsf{Laplace}(\mathsf{0}, au)$$

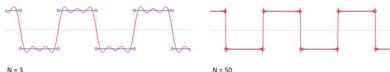
(эквивалентно L_1 -регуляризации для линейной модели)

Prophet. Сезонность



Моделируем рядами Фурье

$$s(t) = \sum_{n=1}^{N} \left(a_n \cos\left(rac{2\pi nt}{P}
ight) + b_n \sin\left(rac{2\pi nt}{P}
ight)
ight)$$
 $eta = [a_1, b_1, \ldots, a_N, b_N], ext{ априори } eta \sim N(0, \sigma^2)$ $X(t) = \left[\cos\left(rac{2\pi(1)t}{365.25}
ight), \ldots, \sin\left(rac{2\pi(10)t}{365.25}
ight)
ight]$



Prophet. События

$$Z(t) = [\mathbb{I}(t \in D_1), \dots, \mathbb{I}(t \in D_L)]$$
 ω — величины влияния праздников $h(t) = Z(t)^T \omega$

Возможные регрессионные признаки

- гармоники по длинным периодам сезонности
- индикаторы номера периода в коротких сезонностях
- индикаторы праздников
- индикаторы пред- и постпраздничных дней
- тренды (линейный, квадратичный и т.п.)
- скользящие средние ряда
- ▶ ...

Как ещё можно моделировать временные ряды

- ▶ статистики за прошлые периоды и знакомый бустинг
- ▶ нейронные сети, как рекуррентные, так и свёрточные
- стекинг моделей

Резюме

- ▶ временной ряд зависимые наблюдения с одинаковым шагом по времени
- стационарные и нестационарные временные ряды
- ARIMA авторегрессия с дифференцированием и моделью скользящего среднего
- Prophet популярная библиотека моделирования временных рядов

Резюме

- ▶ временной ряд зависимые наблюдения с одинаковым шагом по времени
- стационарные и нестационарные временные ряды
- ARIMA авторегрессия с дифференцированием и моделью скользящего среднего
- Prophet популярная библиотека моделирования временных рядов

Что ещё можно посмотреть?

- Лекция Евгения Рябенко о прогнозировании временных рядов
- https://facebook.github.io/prophet/
- ► Книга Hyndman «Forecasting: Priciples And Practice» библия прогнозирования временных рядов