

# Заполнение пропусков

# Заполнение пропусков: план

• Линейная интерполяция.

# Заполнение пропусков: план

- Линейная интерполяция.
- Модели для заполнения пропусков.

#### Заполнение пропусков: план

- Линейная интерполяция.
- Модели для заполнения пропусков.
- Использование STL-разложения.

### Линейная интерполяция

#### Идея

Заполним пропуски так, чтобы восстановленные значения идеально ложились на прямую (образовывали арифметическую прогрессию),

$$\Delta y_t^{imp} = const.$$

# Линейная интерполяция

#### Идея

Заполним пропуски так, чтобы восстановленные значения идеально ложились на прямую (образовывали арифметическую прогрессию),

$$\Delta y_t^{imp} = const.$$

#### Пример:

10, NA, NA, 100.

# Линейная интерполяция

#### Идея

Заполним пропуски так, чтобы восстановленные значения идеально ложились на прямую (образовывали арифметическую прогрессию),

$$\Delta y_t^{imp} = const.$$

#### Пример:

10, NA, NA, 100.

10, 40, 70, 100

1. Оцениваем модель, допускающую пропуски в данных. ARIMA подходит! И автоматическая ARIMA тоже!

- 1. Оцениваем модель, допускающую пропуски в данных. ARIMA подходит! И автоматическая ARIMA тоже!
- 2. Пропущенные значения  $y_t$  заменяем на условное математическое ожидание, полагая оценённые параметры модели равным истинными,

$$y_t^{imp} = \mathbb{E}(y_t \mid \mathsf{данныe}).$$

Используется фильтр Калмана.

- 1. Оцениваем модель, допускающую пропуски в данных. ARIMA подходит! И автоматическая ARIMA тоже!
- 2. Пропущенные значения  $y_t$  заменяем на условное математическое ожидание, полагая оценённые параметры модели равным истинными,

$$y_t^{imp} = \mathbb{E}(y_t \mid \mathsf{данныe}).$$

Используется фильтр Калмана.

- 1. Оцениваем модель, допускающую пропуски в данных. ARIMA подходит! И автоматическая ARIMA тоже!
- 2. Пропущенные значения  $y_t$  заменяем на условное математическое ожидание, полагая оценённые параметры модели равным истинными,

$$y_t^{imp} = \mathbb{E}(y_t \mid \mathsf{данныe}).$$

Используется фильтр Калмана.

Возможность оценивать модель на данных с пропусками сильно зависит от реализации.

## Использование STL-разложения

1. Раскладываем ряд с пропусками на составляющие:

 $y_t = \text{trend}_t + \text{seasonal}_t + \text{remainder}_t = \text{seasonal}_t + \text{deseason}_t$ .

STL восстанавливает сезонную компоненту без пропусков!

## Использование STL-разложения

1. Раскладываем ряд с пропусками на составляющие:

```
y_t = {\sf trend}_t + {\sf seasonal}_t + {\sf remainder}_t = {\sf seasonal}_t + {\sf deseason}_t. STL восстанавливает сезонную компоненту без пропусков!
```

2. Восставливаем пропущенные значения десезонированного ряда линейной интерполяцией.

# Использование STL-разложения

1. Раскладываем ряд с пропусками на составляющие:

 $y_t = {\sf trend}_t + {\sf seasonal}_t + {\sf remainder}_t = {\sf seasonal}_t + {\sf deseason}_t.$  STL восстанавливает сезонную компоненту без пропусков!

- 2. Восставливаем пропущенные значения десезонированного ряда линейной интерполяцией.
- 3. Пропущенные значения  $y_t$  заменяем на сумму восстановленных десезонированных значений и сезонной составляющей,

$$y_t^{imp} = \text{seasonal}_t + \text{deseason}_t^{imp}$$
.

# Зачем заполнять пропуски?

• Иногда заполнение пропусков — основная задача.

### Зачем заполнять пропуски?

- Иногда заполнение пропусков основная задача.
- Возможность использовать больше алгоритмов прогнозирования для восстановленного ряда.

### Зачем заполнять пропуски?

- Иногда заполнение пропусков основная задача.
- Возможность использовать больше алгоритмов прогнозирования для восстановленного ряда.
- Возможность использовать восстановленный ряд как предиктор.

• Линейная интерполяция: просто и быстро!

- Линейная интерполяция: просто и быстро!
- Использование ARIMA или более сложных моделей.

- Линейная интерполяция: просто и быстро!
- Использование ARIMA или более сложных моделей.
- STL-разложение и восстановление компонент.

- Линейная интерполяция: просто и быстро!
- Использование ARIMA или более сложных моделей.
- STL-разложение и восстановление компонент.
- Вариации у каждого алгоритма.

# Обнаружение аномалий

# Обнаружение аномалий: план

• Какое наблюдение считать аномальным?

### Обнаружение аномалий: план

- Какое наблюдение считать аномальным?
- Алгоритмы обнаружения и исправления аномалий.

#### Обнаружение аномалий: план

- Какое наблюдение считать аномальным?
- Алгоритмы обнаружения и исправления аномалий.
- Зачем искать аномальные наблюдения?



#### Какое наблюдение считать аномальным?

Деление наблюдений на аномальные и обычные субъективно.

#### Какое наблюдение считать аномальным?

Деление наблюдений на аномальные и обычные субъективно.

Неформально, аномальное наблюдение выбивается из основной динамики ряда.

#### Какое наблюдение считать аномальным?

Деление наблюдений на аномальные и обычные субъективно.

Неформально, аномальное наблюдение выбивается из основной динамики ряда.

Что считать «основной динамикой»? Что значит «выбивается»?

• Берём любой алгоритм, позволяющий выделять из ряда остаток  $\hat{u}_t$ .

• Берём любой алгоритм, позволяющий выделять из ряда остаток  $\hat{u}_t$ .

Подойдут как модели ARIMA, ETS, ..., так и алгоритм STL.

• Берём любой алгоритм, позволяющий выделять из ряда остаток  $\hat{u}_t$ .

Подойдут как модели ARIMA, ETS, ..., так и алгоритм STL.

Остатком для моделей называют разницу фактическим значением и прогнозом внутри обучающей выборки.

• Берём любой алгоритм, позволяющий выделять из ряда остаток  $\hat{u}_t$ .

Подойдут как модели ARIMA, ETS, ..., так и алгоритм STL.

Остатком для моделей называют разницу фактическим значением и прогнозом внутри обучающей выборки.

• Оцениваем стандартную ошибку остатков.

• Берём любой алгоритм, позволяющий выделять из ряда остаток  $\hat{u}_t$ .

Подойдут как модели ARIMA, ETS, ..., так и алгоритм STL.

Остатком для моделей называют разницу фактическим значением и прогнозом внутри обучающей выборки.

- Оцениваем стандартную ошибку остатков.
- Если остаток по модулю больше трех стандартных ошибок, считаем наблюдение аномальным.



## Исправление аномалий

Вычитаем из аномального наблюдения остаток:

$$y_t^{imp} = y_t - \hat{u}_t.$$

### Зачем искать аномальные наблюдения?

• Иногда обнаружение аномалий — основная задача.

#### Зачем искать аномальные наблюдения?

- Иногда обнаружение аномалий основная задача.
- Возможность получить более точные прогнозы для исправленного ряда.

#### Зачем искать аномальные наблюдения?

- Иногда обнаружение аномалий основная задача.
- Возможность получить более точные прогнозы для исправленного ряда.
- Возможность получить более точные прогнозы, если использовать исправленный ряда как предиктор.

• Берём любой алгоритм (STL, ARIMA, ETS, ...), выделяющий из ряда остаток.

- Берём любой алгоритм (STL, ARIMA, ETS, ...), выделяющий из ряда остаток.
- Если остаток велик, то считаем наблюдение аномальным.

- Берём любой алгоритм (STL, ARIMA, ETS, ...), выделяющий из ряда остаток.
- Если остаток велик, то считаем наблюдение аномальным.
- Чтобы исправить аномальное наблюдение, заменяем остаток на ноль.

- Берём любой алгоритм (STL, ARIMA, ETS, ...), выделяющий из ряда остаток.
- Если остаток велик, то считаем наблюдение аномальным.
- Чтобы исправить аномальное наблюдение, заменяем остаток на ноль.
- Исправление аномальных наблюдений перед прогнозирование может улучшить прогнозы!

# Байесовские структурные модели

## Байесовские структурные модели: план

• Как добавить предикторы в ETS?

## Байесовские структурные модели: план

- Как добавить предикторы в ETS?
- Идея байесовского подхода.

#### Байесовские структурные модели: план

- Как добавить предикторы в ETS?
- Идея байесовского подхода.
- Пример структурной модели.

• Классическая ETS модель не позволяет включать предикторы.

- Классическая ETS модель не позволяет включать предикторы.
- А что мешает их туда добавить и получить новую модель?

- Классическая ETS модель не позволяет включать предикторы.
- А что мешает их туда добавить и получить новую модель? В новой модели может оказаться слишком много параметров.

- Классическая ETS модель не позволяет включать предикторы.
- А что мешает их туда добавить и получить новую модель? В новой модели может оказаться слишком много параметров.

Качество прогнозов может быть плохим.

- Классическая ETS модель не позволяет включать предикторы.
- А что мешает их туда добавить и получить новую модель? В новой модели может оказаться слишком много параметров.
  - Качество прогнозов может быть плохим.
- Спасительная идея регуляризация.

- Классическая ETS модель не позволяет включать предикторы.
- А что мешает их туда добавить и получить новую модель? В новой модели может оказаться слишком много параметров.
  - Качество прогнозов может быть плохим.
- Спасительная идея регуляризация.
  Рассматриваем модель с большим числом параметров и дополнительной информацией, что параметры небольшие.

• Трактуем все параметры как ненаблюдаемые случайные величины,  $\theta = (a, b, c)$ .

- Трактуем все параметры как ненаблюдаемые случайные величины,  $\theta = (a, b, c)$ .
- Модель задаёт распределение ряда при заданных параметрах,

$$y_t = a + u_t + bu_{t-1}, \quad u_t \sim \mathcal{N}(0; c).$$

- Трактуем все параметры как ненаблюдаемые случайные величины,  $\theta = (a, b, c)$ .
- Модель задаёт распределение ряда при заданных параметрах,

$$y_t = a + u_t + bu_{t-1}, \quad u_t \sim \mathcal{N}(0; c).$$

• Добавляем информацию в виде априорного распределения,

$$a \sim \mathcal{N}(0; 100), \quad b \sim \mathcal{N}(0, 1), \quad \ln c \sim \mathcal{N}(0; 4).$$

- Трактуем все параметры как ненаблюдаемые случайные величины,  $\theta = (a, b, c)$ .
- Модель задаёт распределение ряда при заданных параметрах,

$$y_t = a + u_t + bu_{t-1}, \quad u_t \sim \mathcal{N}(0; c).$$

• Добавляем информацию в виде априорного распределения,

$$a \sim \mathcal{N}(0; 100), \quad b \sim \mathcal{N}(0, 1), \quad \ln c \sim \mathcal{N}(0; 4).$$

• Алгоритмы MCMC (Markov Chain Monte Carlo) позволяют сгенерировать большую выборку из апостериорное распределение

$$(a, b, c \mid y_1, y_2, \dots, y_T).$$

$$(a_1, b_1, c_1), (a_2, b_2, c_2), \dots, (a_S, b_S, c_S).$$

• Выборка из апостериорного распределения  $(\theta \mid y)$  позволяет считать всё!

$$(a_1, b_1, c_1), (a_2, b_2, c_2), \dots, (a_S, b_S, c_S).$$

• Имея значения параметров можно симулировать будущие траектории.

$$(a_1, b_1, c_1), (a_2, b_2, c_2), \dots, (a_S, b_S, c_S).$$

- Имея значения параметров можно симулировать будущие траектории.
- MCMC позволяет работать с моделями фантастической сложности.

$$(a_1, b_1, c_1), (a_2, b_2, c_2), \dots, (a_S, b_S, c_S).$$

- Имея значения параметров можно симулировать будущие траектории.
- МСМС позволяет работать с моделями фантастической сложности.
- МСМС работает медленно.

$$(a_1, b_1, c_1), (a_2, b_2, c_2), \dots, (a_S, b_S, c_S).$$

- Имея значения параметров можно симулировать будущие траектории.
- МСМС позволяет работать с моделями фантастической сложности.
- МСМС работает медленно.
- Генерируемая выборка только в пределе похожа на выборку из апостериорного закона.

## Конструктор структурных моделей

Компоненты: тренд, сезонность, предикторы, ошибка:

$$y_t = \mu_t + s_t + \beta_t x_t + u_t, \quad u_t \sim \mathcal{N}(0; \sigma_{obs}^2).$$

### Конструктор структурных моделей

Компоненты: тренд, сезонность, предикторы, ошибка:

$$y_t = \mu_t + s_t + \beta_t x_t + u_t, \quad u_t \sim \mathcal{N}(0; \sigma_{obs}^2).$$

Для каждой компоненты есть куча вариантов.

#### Тренд

$$y_t = \mu_t + s_t + \beta_t x_t + u_t, \quad u_t \sim \mathcal{N}(0; \sigma_{obs}^2).$$

### Тренд

$$y_t = \mu_t + s_t + \beta_t x_t + u_t, \quad u_t \sim \mathcal{N}(0; \sigma_{obs}^2).$$

#### Локальный линейный тренд:

$$\mu_t = \mu_{t-1} + \delta_{t-1} + w_{1t}, \quad w_{1t} \sim \mathcal{N}(0; \sigma_{level}^2).$$

## Тренд

$$y_t = \mu_t + s_t + \beta_t x_t + u_t, \quad u_t \sim \mathcal{N}(0; \sigma_{obs}^2).$$

#### Локальный линейный тренд:

$$\mu_t = \mu_{t-1} + \delta_{t-1} + w_{1t}, \quad w_{1t} \sim \mathcal{N}(0; \sigma_{level}^2).$$

#### Уравнение для наклона $\delta_t$ :

$$\delta_t = \delta_{t-1} + w_{2t}, \quad w_{2t} \sim \mathcal{N}(0; \sigma_{slope}^2).$$

## Сезонность с помощью дамми

$$y_t = \mu_t + s_t + \beta_t x_t + u_t, \quad u_t \sim \mathcal{N}(0; \sigma_{obs}^2).$$

#### Сезонность с помощью дамми

$$y_t = \mu_t + s_t + \beta_t x_t + u_t, \quad u_t \sim \mathcal{N}(0; \sigma_{obs}^2).$$

 $\gamma_{it}$  — оценка сезонного эффекта для наблюдения t-i в момент t.

$$s_t = \gamma_{0t}$$

#### Сезонность с помощью дамми

$$y_t = \mu_t + s_t + \beta_t x_t + u_t, \quad u_t \sim \mathcal{N}(0; \sigma_{obs}^2).$$

 $\gamma_{it}$  — оценка сезонного эффекта для наблюдения t-i в момент t.

$$s_t = \gamma_{0t}$$

$$\gamma_{it} = \gamma_{i} - 1, t - 1, \quad i \in \{1, \dots, 11\}. \gamma_{0t} + \gamma_{1}, t - 1 + \gamma_{2}, t - 1 + \dots$$

### Сезонность с помощью Фурье

$$y_t = \mu_t + s_t + \beta_t x_t + u_t, \quad u_t \sim \mathcal{N}(0; \sigma_{obs}^2).$$

# Сезонность с помощью Фурье

$$y_t = \mu_t + s_t + \beta_t x_t + u_t, \quad u_t \sim \mathcal{N}(0; \sigma_{obs}^2).$$

$$s_t = a_{1t} \cos\left(\frac{2\pi}{365}t\right) + b_{1t} \sin\left(\frac{2\pi}{365}t\right) + a_{2t} \cos\left(2 \cdot \frac{2\pi}{365}t\right) + b_{2t} \sin\left(2 \cdot \frac{2\pi}{365}t\right) + a_{2t} \sin\left(2 \cdot \frac{2\pi}{365}t\right) + a_{2t}$$

# Сезонность с помощью Фурье

$$y_t = \mu_t + s_t + \beta_t x_t + u_t, \quad u_t \sim \mathcal{N}(0; \sigma_{obs}^2).$$

$$s_t = a_{1t} \cos\left(\frac{2\pi}{365}t\right) + b_{1t} \sin\left(\frac{2\pi}{365}t\right) + a_{2t} \cos\left(2 \cdot \frac{2\pi}{365}t\right) + b_{2t} \sin\left(2 \cdot \frac{2\pi}{365}t\right) + a_{2t} \sin\left(2 \cdot \frac{2\pi}{365}t\right) + a_{2t}$$

$$a_{it} = a_{i,t-1} + w_{4it}, \quad w_{4it} \sim \mathcal{N}(0; \sigma_{ai}^2) b_{it} = b_{i,t-1} + w_{5it}, \quad w_{5it} \sim$$

# Эволюция зависимости от предиктора

$$y_t = \mu_t + s_t + \beta_t x_t + u_t, \quad u_t \sim \mathcal{N}(0; \sigma_{obs}^2).$$

## Эволюция зависимости от предиктора

$$y_t = \mu_t + s_t + \beta_t x_t + u_t, \quad u_t \sim \mathcal{N}(0; \sigma_{obs}^2).$$

$$\beta_t = \beta_{t-1} + w_{6t}, \quad w_{6t} \sim \mathcal{N}(0; \sigma_{reg}^2)$$

• Трактуем параметры как случайные величины.

- Трактуем параметры как случайные величины.
- Конструируем из кубиков настоящего монстра с предикторами и кучей параметров.

- Трактуем параметры как случайные величины.
- Конструируем из кубиков настоящего монстра с предикторами и кучей параметров.
- МСМС работает медленно.

- Трактуем параметры как случайные величины.
- Конструируем из кубиков настоящего монстра с предикторами и кучей параметров.
- МСМС работает медленно.
- С помощью МСМС можно сгенерировать большую выборку из апостериорного распределения параметров.

# Как оценить эффект воздействия?

# Оценивание эффекта: план

• Основная идея оценивания.

# Оценивание эффекта: план

- Основная идея оценивания.
- Чем хорош байесовский подход?

• Возьмём любую модель.

- Возьмём любую модель.
- Разделим выборку на обучающую и тестовую по точке воздействия.

- Возьмём любую модель.
- Разделим выборку на обучающую и тестовую по точке воздействия.
- Оценим модель по обучающей выборке и получим прогноз.

- Возьмём любую модель.
- Разделим выборку на обучающую и тестовую по точке воздействия.
- Оценим модель по обучающей выборке и получим прогноз.
- Разница прогноза и фактических значений на тестовой выборке оценивает эффект воздействия.

• Модель должна хорошо прогнозировать.

• Модель должна хорошо прогнозировать. Если сезонность сильна, то даже наивная сезонная модель подойдёт.

- Модель должна хорошо прогнозировать.
  Если сезонность сильна, то даже наивная сезонная модель подойдёт.
- Разумно протестировать идею в точке, где воздействия ещё нет.

- Модель должна хорошо прогнозировать.
  Если сезонность сильна, то даже наивная сезонная модель подойдёт.
- Разумно протестировать идею в точке, где воздействия ещё нет.
- Можно оценивать эффект воздействия на конкретное значение  $y_{T+h}$ , а можно оценивать кумулятивный эффект на  $y_{T+1}+y_{T+2}+\ldots+y_{T+h}$ .

- Модель должна хорошо прогнозировать.
  Если сезонность сильна, то даже наивная сезонная модель подойдёт.
- Разумно протестировать идею в точке, где воздействия ещё нет.
- Можно оценивать эффект воздействия на конкретное значение  $y_{T+h}$ , а можно оценивать кумулятивный эффект на  $y_{T+1}+y_{T+2}+\ldots+y_{T+h}$ .
- Помните о доверительных интервалах.

• Позволяет оценивать более сложные модели с предикторами.

• Позволяет оценивать более сложные модели с предикторами.

Возможность более точно оценить эффект воздействия.

- Позволяет оценивать более сложные модели с предикторами.
  - Возможность более точно оценить эффект воздействия.
- Позволяет построить доверительный интервал для кумулятивного эффекта.

- Позволяет оценивать более сложные модели с предикторами.
  - Возможность более точно оценить эффект воздействия.
- Позволяет построить доверительный интервал для кумулятивного эффекта.

Проблема: прогнозы  $\hat{y}_{T+1}$ , ...,  $\hat{y}_{T+h}$  нетривиально коррелированы между собой. В частотном подходе сложно получить явную формулу для доверительного интервала.

- Позволяет оценивать более сложные модели с предикторами.
  - Возможность более точно оценить эффект воздействия.
- Позволяет построить доверительный интервал для кумулятивного эффекта.

Проблема: прогнозы  $\hat{y}_{T+1}$ , ...,  $\hat{y}_{T+h}$  нетривиально коррелированы между собой. В частотном подходе сложно получить явную формулу для доверительного интервала.

Решение: в байесовском подходе апостериорная выборка параметров модели позволяет сгенерировать множество гипотетических будущих траекторий без воздействия.

- Позволяет оценивать более сложные модели с предикторами.
  - Возможность более точно оценить эффект воздействия.
- Позволяет построить доверительный интервал для кумулятивного эффекта.

Проблема: прогнозы  $\hat{y}_{T+1}$ , ...,  $\hat{y}_{T+h}$  нетривиально коррелированы между собой. В частотном подходе сложно получить явную формулу для доверительного интервала.

Решение: в байесовском подходе апостериорная выборка параметров модели позволяет сгенерировать множество гипотетических будущих траекторий без воздействия.

• Графики будущих траекторий!

# Оценивание эффекта воздействия: итоги

• Делим выборку на обучающую и тестовую в точке воздействия.

# Оценивание эффекта воздействия: итоги

- Делим выборку на обучающую и тестовую в точке воздействия.
- Смотрим на разницу прогноза модели и фактических значений.

### Оценивание эффекта воздействия: итоги

- Делим выборку на обучающую и тестовую в точке воздействия.
- Смотрим на разницу прогноза модели и фактических значений.
- Байесовских подход дарит доверительные интервалы для кумулятивного эффекта.

# Неужели на том и конец?

Спасибо!