

Previsão de Ativos Financeiros com Deep Learning

Comparativo: CNN, LSTM e Transformer

Breno de Lima Galves

18 de dezembro de 2025

Agenda

- 1 Definição do Problema
- 2 Pipeline de Dados
- 3 Arquiteturas de Modelos
- 4 Configuração Experimental
- 5 Resultados e Conclusão

Objetivo

Prever o preço de fechamento (*Close*) do índice S&P 500 (\hat{GSPC}) com horizonte de previsão de 1 dia (*Next Day Prediction*).

- **Dados:** Histórico diário (Open, High, Low, Close, Volume).
- **Desafio:** Capturar dependências temporais em séries financeiras não-lineares.
- **Abordagem:** Comparar três arquiteturas modernas de Deep Learning:
 - 1 **CNN 1D** (Convolutional Neural Networks)
 - 2 **LSTM** (Long Short-Term Memory)
 - 3 **Transformer** (Attention Mechanism)

Advanced Stock Market Prediction Using Long Short-Term Memory Networks: A Comprehensive Deep Learning Framework (2025)

Autor: Rajneesh Chaudhary (Supervisão: Dr. Arun Kumar)

Instituição: Indian Institute of Information Technology and Management (IIITM), Gwalior

Fonte: arXiv:2505.05325v1 [cs.CE] (Maio 2025)

Stock Market Prediction Using Machine Learning (2018)

Autores: Ishita Parmar, Navanshu Agarwal, Sheirsh Saxena et al.

Instituição: National Institute Of Technology (NIT), Hamirpur

Conferência: 2018 First International Conference on Secure Cyber Computing and Communication (ICSCCC)

Estes trabalhos fundamentam a escolha das arquiteturas recorrentes e o pré-processamento de dados financeiros utilizados neste projeto.

Divisão Temporal dos Dados

O conjunto de dados foi dividido estritamente por tempo para evitar *data leakage* (vazamento de dados).

Conjunto	Início	Fim	Propósito
Treino	01/01/2015	31/12/2021	Aprendizado dos pesos
Validação	01/01/2022	31/12/2022	Ajuste de Hiperparâmetros
Teste	01/01/2023	31/12/2024	Avaliação Final (Inédita)

Normalização:

- Uso de MinMaxScaler.
- Ajustado apenas no Treino, aplicado na Validação/Teste.

Sliding Window:

- Janelas testadas: [10, 20, 30, 40, 50] dias.
- Target: Preço de fechamento do dia $t + 1$.⁹

```
1 def create_windowed_data(data, window,
2   horizon):
3     X, y = [], []
4     # ... loop ...
5     window = data[i : i + window]
6     target = data[i + window + horizon
7   - 1, 3]
8     X.append(window)
9     y.append(target)
10    return np.array(X), np.array(y)
```

Snippet de Janelamento

1. TimeSeries CNN

Focada em extrair padrões locais e invariantes no tempo.

Estrutura

- **Entrada:** (Batch, Features, Sequence Length)
- **Camadas:** 2 Blocos de Convolução 1D + ReLU + MaxPool.
- **Regularização:** Dropout ($p = 0.1$).
- **Head:** Camadas Lineares para regressão final.

Espera-se que seja capaz de capturar tendências de curto prazo.

2. TimeSeries LSTM

Rede Recorrente desenhada para evitar o problema do *Exploding/Vanishing Gradient*.

Estrutura

- **Camadas Recorrentes:** 2 Camadas LSTM empilhadas.
- **Dimensões Ocultas:** 64 \rightarrow 32 neurônios.
- **Intermediário:** Camada densa com ReLU entre as LSTMs.
- **Saída:** Apenas o último estado oculto é usado para previsão.

Espera-se que seja capaz de capturar dependências sequenciais de longo prazo.

3. TimeSeries Transformer

Uso de mecanismos de atenção (Self-Attention) para ponderar a importância de cada passo de tempo.

Componentes Chave

- **Positional Encoding:** Adiciona informação de ordem temporal (seno/cosseno).
- **Encoder Layer:** Multi-head Attention ($n = 4$) + Feed Forward.
- **Output:** Flatten \rightarrow Linear Decoder.

Espera-se que seja capaz de capturar equilibrar tendências de curto e longo prazo.

- **Hardware:** GPU (CUDA) se disponível, caso contrário CPU.
- **Otimizador:** Adam ($\text{lr}=0.001$).
- **Função de Perda:** MSE Loss (Mean Squared Error).
- **Epochs:** 20 por configuração.
- **Batch Size:** 32.

Critério de Seleção: O modelo "Vencedor" é aquele que apresentar o menor **MAPE** (Mean Absolute Percentage Error) no conjunto de *Validação*.

Figuras de Mérito

Para garantir a interpretabilidade, os dados são desnormalizados (`inverse_transform`) antes do cálculo:

RMSE (Root Mean Squared Error)

$$RMSE = \sqrt{\frac{1}{N} \sum_{i=1}^N (y_i - \hat{y}_i)^2}$$

Penaliza erros grandes (outliers).

MAPE (Mean Absolute Percentage Error)

$$MAPE = \frac{100}{N} \sum_{i=1}^N \left| \frac{y_i - \hat{y}_i}{y_i} \right|$$

Erro percentual médio, mais fácil de interpretar.

Pipeline de Seleção Automática

O código executa um *Grid Search* simplificado:

- 1 Itera sobre janelas: 10, 20, 30, 40, 50.
- 2 Para cada janela, treina CNN, LSTM e Transformer.
- 3 Calcula MAPE de Validação.
- 4 Armazena o melhor modelo.

Resultado Final (Output)

O script imprime o modelo vencedor e seu desempenho final no conjunto de **Teste** (2023-2024), garantindo uma estimativa realista da performance em produção.

Resultados Consolidados (Iterações = 5)

Tabela Final de Resultados (MAPE)

Modelo	Tamanho da Janela	Figuras de Mérito (MAPE)
Baseline	-	2.65%
CNN	10	1.06% \pm 0.17%
Transformer	10	2.42% \pm 0.25%
LSTM	10	4.41% \pm 0.65%

Comentários e Análise

- **CNN (Vencedor):** O erro de **1.06%** demonstra que a convolução capturou eficientemente padrões locais e tendências de curto prazo nos preços.
- **Transformer vs Baseline:** O Transformer teve desempenho marginalmente melhor que o Baseline (2.42% vs 2.65%), sugerindo que o mecanismo de atenção precisa de mais dados ou janelas maiores.

- **Visualização:** Plotar Gráfico "Real vs Previsto" do modelo vencedor.
- **Feature Engineering:** Adicionar indicadores técnicos (RSI, MACD) além dos dados brutos.
- **Tuning:** Aumentar número de epochs e implementar *Early Stopping*.
- **Backtesting:** Simular uma estratégia de trading baseada nas previsões.

Obrigado!

Dúvidas?