

# Time Series con DNN Oscar Rodriguez

Advanced Time Series Analysis 27 Agosto 2025

### Repaso

. . . . .

Revisamos las bases de las series de tiempo y los modelos clásicos de pronóstico (AR, MA, ARIMA, VAR, ETS), destacando la importancia de la **estacionariedad**, **tendencias**, **estacionalidades**, entre otros. Sin embargo, estos enfoques presentan limitaciones debido a sus supuestos de **linealidad** y necesidad de **ajustes manuales**, lo que motiva explorar métodos más flexibles. En esta sesión introduciremos las redes neuronales aplicadas a series de tiempo, desde arquitecturas simples como **MLP** hasta modelos especializados (RNN, LSTM, GRU, TCN o Transformers), comparando su desempeño con los métodos tradicionales en ejemplos univariados y multivariados.

. . . . . . . .

#### **MLP**

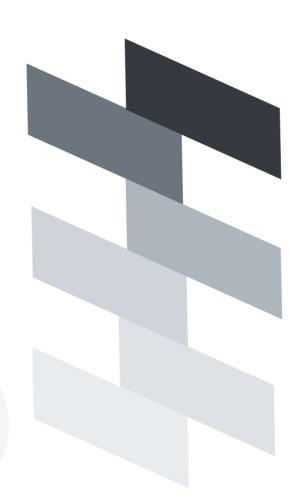
Red neuronal básica – Multi-Layer Perceptronde capas totalmente conectadas. Captura relaciones no lineales, pero no tiene memoria temporal..

#### **RNN**

Red neuronal –Recurrent Neural Network– que añade conexiones recurrentes (retroalimentación con estados pasados) que permiten mantener un "estado oculto" y procesar secuencias paso a paso, modelando dependencias temporales.

#### **LSTM**

Red neuronal –Long Short-Term Memory– Variante de RNN que introduce celdas de memoria y compuertas (input, output, forget) para manejar dependencias de largo plazo en secuencias.



#### **GRU**

-Gated Recurrent Unit- Variante más ligera de LSTM que combina compuertas de actualización y reinicio, con menos parámetros pero desempeño competitivo en muchas tareas secuenciales.

#### **TCN**

-Temporal Convolutional Network- Red convolucional 1D diseñada para secuencias. Usa convoluciones (filtro deslizante) para capturar dependencias de corto y largo plazo de manera paralela y más eficiente que las RNN.

#### **Transformers**

Tipo de red neuronal que usa mecanismos de atención en lugar de recurrencias o convoluciones, lo que les permite aprender relaciones entre todos los elementos de una secuencia de manera eficiente y precisa.

### Requerimientos

Para generar los códigos de esta clase, es necesario instalar algunas librerias adicionales a las anteriormente usadas. Estas son numpy=1.26.4, pmdarima, prophet, scikit-learn, TensorFlow=2.16.2 y acceder a un *Repositorio Series de Tiempo* creado para esta clase.

. . . . .



O3 Actualiza

Activa el entorno con el comando conda activate AdvTimeSeries

En la terminal ejecuta el comando:

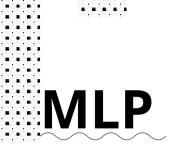
conda env update -n AdvTimeSeries -f AdvTimeSeries.yml

02 Descarga

Descarga el archivo **AdvTimeSeries.yml** desde la URL: https://github.com/orodriguezm1/T imeSeries

Obtener los códigos disponibles desde:

https://github.com/orodriguezm1/T imeSeries/tree/Dev



#### Multilayer Perceptron (MLP)

Sea  $x \in \mathbb{R}^d$  la entrada. Un MLP con L capas ocultas se define como:

$$h^{(0)} = x$$

$$h^{(\ell)} = \sigma^{(\ell)}(W^{(\ell)}h^{(\ell-1)} + b^{(\ell)}), \quad \ell = 1, \dots, L$$

La salida es:

$$f(x) = \phi(W^{(L+1)}h^{(L)} + b^{(L+1)})$$

donde  $\sigma^{(\ell)}$  son activaciones (ReLU, tanh, sigmoid) y  $\phi$  depende de la tarea (identidad, softmax, etc.).



. . . . . . . . . . . .

Multiple hidden layers Input layer Output layer



#### Recurrent Neural Network (RNN)

Sea  $x_t \in \mathbb{R}^d$  la entrada en el tiempo t. Un RNN mantiene un estado oculto  $h_t \in \mathbb{R}^m$ :

$$h_t = \sigma(W_{xh}x_t + W_{hh}h_{t-1} + b_h)$$

La salida en el tiempo t es:

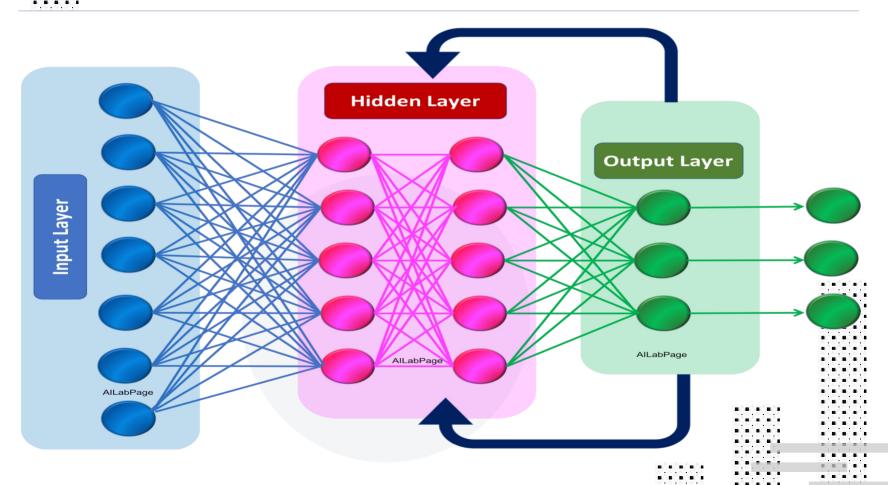
$$y_t = \phi(W_{hy}h_t + b_y)$$

donde  $\sigma$  es la activación recurrente (tanh, ReLU) y  $\phi$  depende de la tarea (identidad, softmax, etc.).

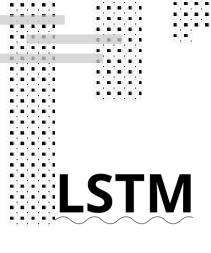
### **Recurrent Neural Networks**

. . . . . . . . . . . .

. . . . . . .



. . . . . .



#### Long Short-Term Memory (LSTM)

Sea  $x_t \in \mathbb{R}^d$  la entrada en el tiempo t, con estado oculto  $h_t \in \mathbb{R}^m$  y estado de celda  $c_t \in \mathbb{R}^m$ .

Las ecuaciones son:

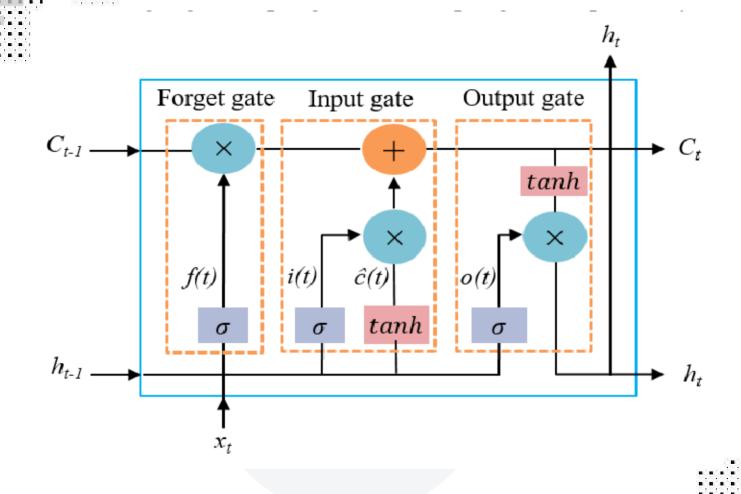
$$i_t = \sigma(W_{xi}x_t + W_{hi}h_{t-1} + b_i)$$
 (puerta de entrada)  
 $f_t = \sigma(W_{xf}x_t + W_{hf}h_{t-1} + b_f)$  (puerta de olvido)  
 $o_t = \sigma(W_{xo}x_t + W_{ho}h_{t-1} + b_o)$  (puerta de salida)

$$\tilde{c}_t = \tanh(W_{xc}x_t + W_{hc}h_{t-1} + b_c)$$
 (estado candidato)

$$c_t = f_t \odot c_{t-1} + i_t \odot \tilde{c}_t$$

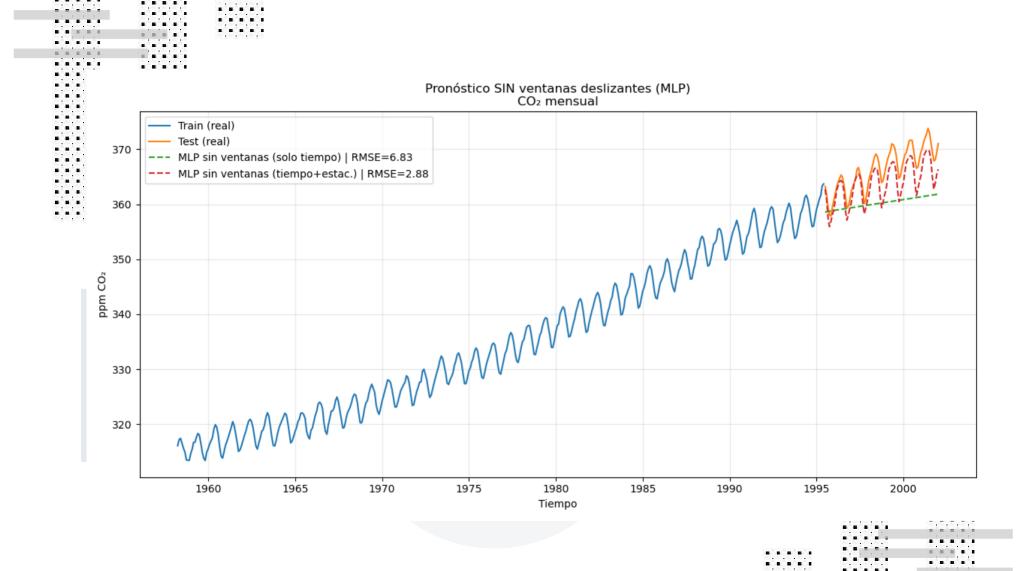
$$h_t = o_t \odot \tanh(c_t)$$

donde  $\sigma$  es la sigmoide,  $\odot$  el producto elemento a elemento.



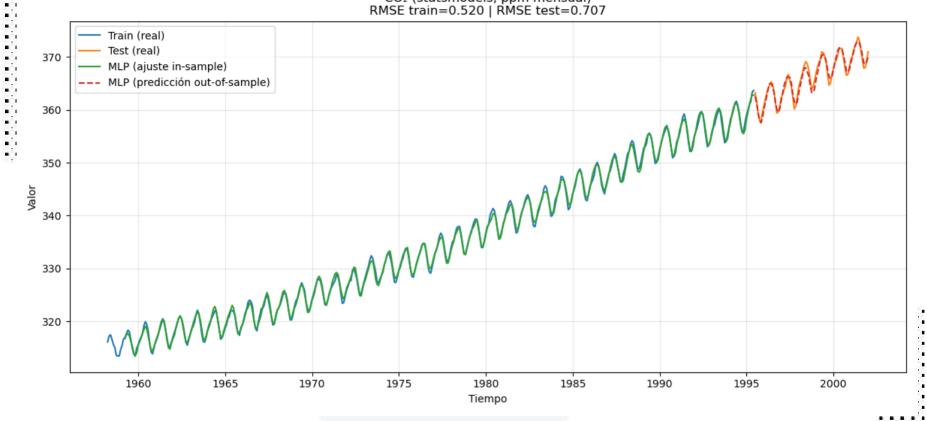
## Ejemplos

. . . . . . . . .



. . . . . .





. . . . . .

