

./Bilder/Bild1.jpeg0.4

Zeitreihenvorhersage

am Beispiel der Sonnenflecken

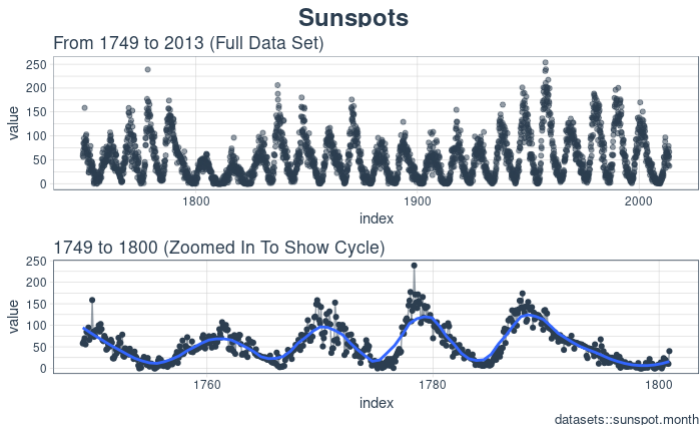
***** (anonymisiert)

26. April 2024

[text and total]

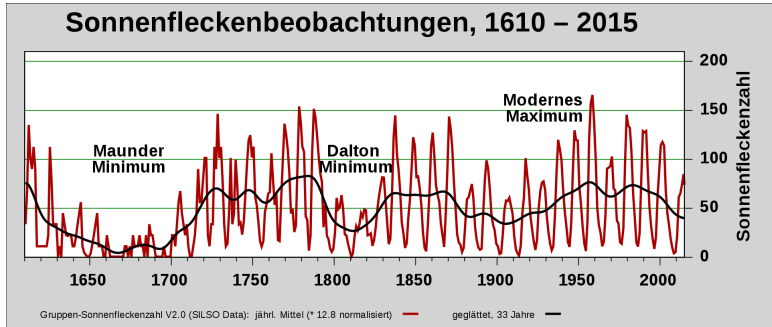
Messreihe

Daten von der SIDC



<https://blogs.rstudio.com/ai/posts/2018-06-25-sunspots-1stm/>

Einfluss auf Erde



DeWikiMan - Eigenes Werk, CC BY-SA 4.0, <https://commons.wikimedia.org/w/index.php?curid=51448298>

- ▶ Sonnenstrahlung schwankt um ca. 0,1%
- ▶ Auswirkung auf Temp. ca. 0,1 °C
- ▶ Koronalereignisse, wie 1859, Nordamerika

Inhalt

Datenaufbereitung

LSTM-Netze

Implementierung mit Tensorflow

Ergebnisse

Andere Modelle

Verbesserungsideen

Schlussworte

Teil

Teil

Datenaufbereitung 1

Ziel: Regressionsmodell f welches aus x eine Vorhersage $y = f(x)$ liefert.

⇒ Fragen:

- ▶ Klasse der Modelle f ?
- ▶ Länge von x ?
- ▶ Länge von y ?
- ▶ Mehrere Zeitreihen zum Trainieren und Validieren?

Datenaufbereitung 1

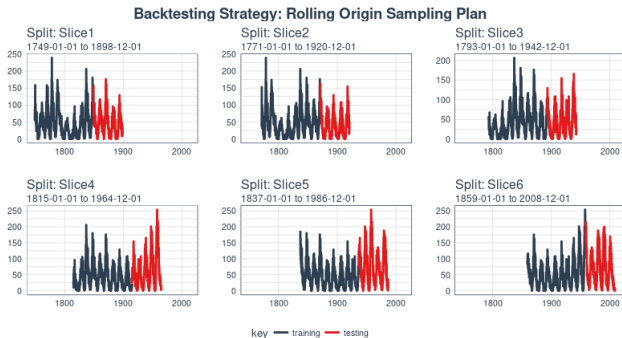
Ziel: Regressionsmodell f welches aus x eine Vorhersage $y = f(x)$ liefert.

⇒ Fragen:

- ▶ Klasse der Modelle f ? → RNN, LM, RW, SARIMA, Markov, ...
- ▶ Länge von x ? → nt_x
- ▶ Länge von y ? → nt_y
- ▶ Mehrere Zeitreihen zum Trainieren und Validieren?
→ Rückvergleich

Datenaufbereitung 1

1.1 Aufteilung zur Validierung: verschobene Zeitfenster



<https://blogs.rstudio.com/ai/posts/2018-06-25-sunspots-1stm/>

- ▶ blau: Training, rot: Testen
- ▶ statt typischer Kreuzvalidierung: 6 kleine Fenster

Datenaufbereitung 1

1.2 Weitere Aufteilung zum Trainieren und Testen

Erzeuge x- und y- Werte nach Schema:

$$1, 2, 3, 4, 5, 6, 7 \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 3 & 4 \\ 3 & 4 & 5 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 4 & 5 \\ 5 & 6 \\ 6 & 7 \end{pmatrix}$$



<https://blogs.rstudio.com/ai/posts/2018-06-25-sunspots- lstm/>

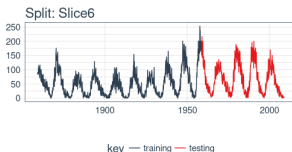
Datenaufbereitung 1

1.2 Genauer:

- ▶ $\underbrace{b_1, b_2, \dots}_{nt_x} \dots \underbrace{\dots}_{nt_y}$ wird zu

$$X_{train} \cong \begin{pmatrix} b_1 & \dots & b_{nt_x} \\ b_2 & \dots & b_{nt_x+1} \\ \vdots & & \vdots \end{pmatrix}, Y_{train} \cong \begin{pmatrix} b_{nt_x+1} & \dots & b_{nt_x+nt_y} \\ b_{nt_x+2} & \dots & b_{nt_x+nt_y} \\ \vdots & & \vdots \end{pmatrix}$$

- ▶ r_1, r_2, \dots wird zu X_{test}, Y_{test}



<https://blogs.rstudio.com/ai/posts/2018-06-25-sunspots- lstm/>

Datenaufbereitung 2

Möglichkeiten:

- ▶ Skalierung und Zentrierung (z.B. wichtig für Gradientenverfahren)
- ▶ Differenzieren (kann Stationariät erzeugen)¹

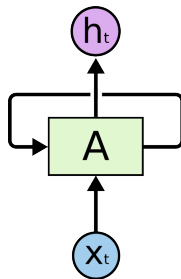
¹`kpss.test(sunpots.month)$statistic = 1.1505`, also Stationarität verwerfen! Aber `kpss.test(diff(sunspot.month)) = 0.007631239`

Teil

Teil

Rekurrente Netze

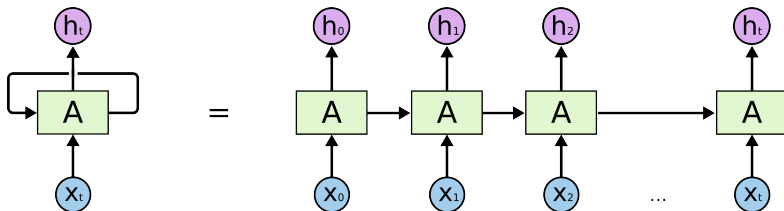
Idee: Informationen merken und wiederverwenden



<https://colah.github.io/posts/2015-08-Understanding-LSTMs/>

Rekurrente Netze

- ▶ Training als normales mehrschichtiges Netz

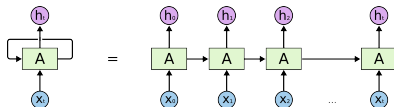


<https://colah.github.io/posts/2015-08-Understanding-LSTMs/>

- ▶ O.B.d.A. h_{t-1} und Gedächtnis identisch
- ▶ Problem: Verschwindende/Explodierende Gradienten

Rekurrente Netze

Verschwindende Gradienten



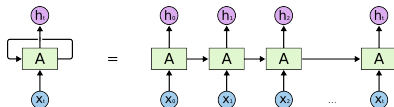
<https://colah.github.io/posts/2015-08-Understanding-LSTMs/>

- ▶ Hier Annahme: $h_t = \sigma(wh_{t-1} + ux_t)$
- ▶ Gradienten berechnen:

$$\begin{aligned}\frac{\partial h_3}{\partial w} &= \frac{\partial \sigma(wh_2 + ux_3)}{\partial w} = \sigma' \cdot \left[h_2 + w \frac{\partial h_2}{\partial w} \right] = \sigma' h_2 + \sigma' w \frac{\partial \sigma(wh_1 + ux_2)}{\partial w} \\ &= \sigma' h_2 + \sigma' w \sigma' \cdot \left[h_1 + w \frac{\partial h_1}{\partial w} \right] \\ &= \sigma' h_2 + \sigma' \sigma' w h_1 + \sigma' \sigma' w^2 \frac{\partial h_1}{\partial w}\end{aligned}$$

Rekurrente Netze

Verschwindende/Explodierende Gradienten



<https://colah.github.io/posts/2015-08-Understanding-LSTMs/>

- ▶ Hier Annahme: $h_t = \sigma(wh_{t-1} + ux_t)$
- ▶ Gradienten berechnen:

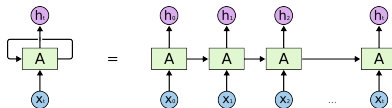
$$\frac{\partial h_3}{\partial w} = \sigma' h_2 + \sigma' \sigma' w h_1 + \sigma' \sigma' w^2 \frac{\partial h_1}{\partial w}$$

- ▶ $h_2 = h_2(x_2)$ und $h_1 = h_1(x_1)$
- ▶ Wenn $|\sigma' w| < 1$, dann x_1 viel weniger Einfluss als x_2 !

Rekurrente Netze

Verschwindende/Explodierende Gradienten

Lösungsideen:

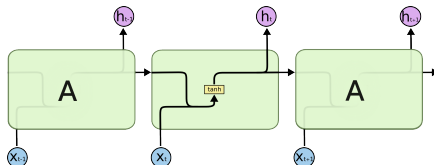


<https://colah.github.io/posts/2015-08-Understanding-LSTMs/>

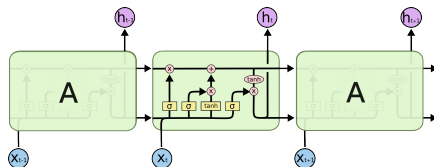
- ▶ Andere Aktivierungsfunktionen (z.B. "Relu")
- ▶ LSTM, ...

LSTM-Netze

„Normales“ RNN:



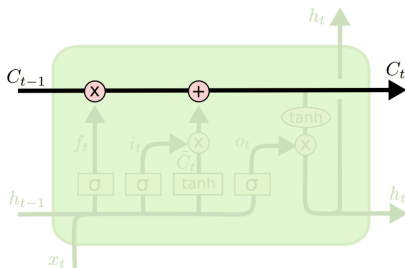
LSTM-Netz („Long Short Term Memory“):



<https://colah.github.io/posts/2015-08-Understanding-LSTMs/>

LSTM-Netze

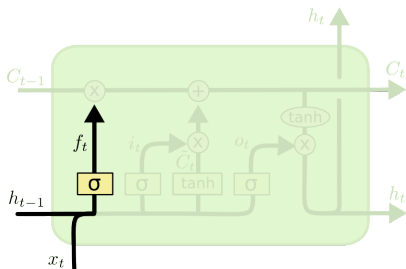
Memory



<https://colah.github.io/posts/2015-08-Understanding-LSTMs/>

LSTM-Netze

Steuerung Forget Gate

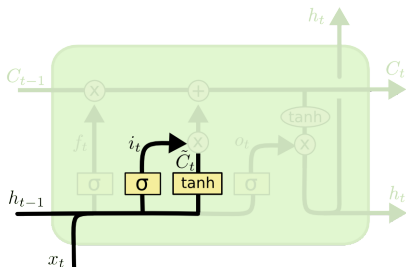


$$f_t = \sigma(W_f \cdot [h_{t-1}, x_t] + b_f)$$

<https://colah.github.io/posts/2015-08-Understanding-LSTMs/>

LSTM-Netze

Steuerung Input Gate



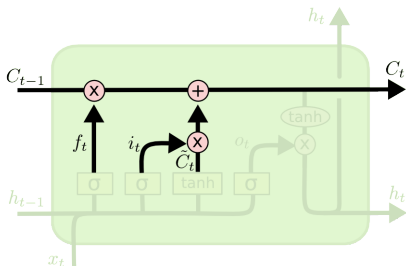
$$i_t = \sigma(W_i \cdot [h_{t-1}, x_t] + b_i)$$

$$\tilde{C}_t = \tanh(W_C \cdot [h_{t-1}, x_t] + b_C)$$

<https://colah.github.io/posts/2015-08-Understanding-LSTMs/>

LSTM-Netze

Update Memory

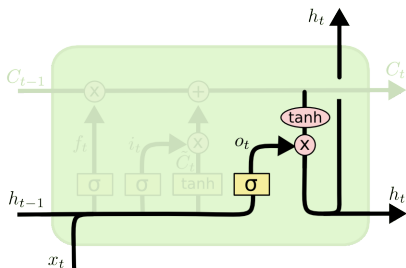


$$C_t = f_t * C_{t-1} + i_t * \tilde{C}_t$$

<https://colah.github.io/posts/2015-08-Understanding-LSTMs/>

LSTM-Netze

Output Gate



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

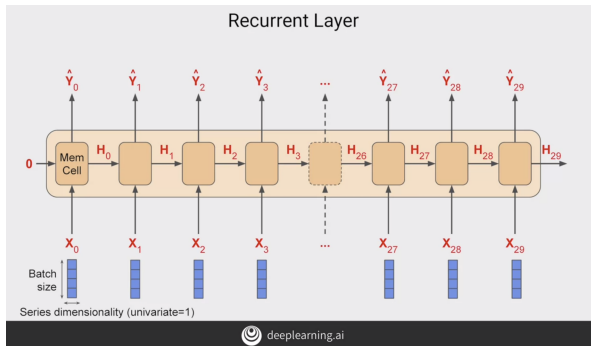
$$h_t = o_t * \tanh (C_t)$$

<https://colah.github.io/posts/2015-08-Understanding-LSTMs/>

Teil

Teil

Skizze für unser Netz



<https://i.stack.imgur.com/nSEXT.png>

`n_timesteps_x = n_timesteps_y = 29`

`batch_size = 4`

`return_sequences = TRUE`

Wichtig: Nur ein Neuron mit Speichergröße `n_units`! Und die nächste Schicht merkt nichts von den Zeitschritten.

Quellenangabe

- ▶ Auf den folgenden Folien: Code von blogs.rstudio.com/ai/posts/2018-06-25-sunspots-lstm/
- ▶ Wahl der Parameter:

```
n_timesteps_x <- 12  
n_timesteps_y <- 12  
batch_size <- 10
```

Abgespeckter Code

```
# Tensorflow einbinden  
library(keras)  
  
# Fundament:  
modell <- model_sequential()  
  
# Zwei Schichten hinzufuegen:  
layer_lstm(modell,  
            units = 128,  
            batch_input_shape = c(batch_size ,  
                                   n_timesteps_x,  
                                   n_features),  
            return_sequences = TRUE  
)  
  
time_distributed(layer_dense(modell, units = 1))
```

LSTM und Tensorflow

```
# Deswegen batch_size fix:
compile(modell,
        loss = "logcosh",
        optimizer = "sgd",
        metrics = list("mean_squared_error")
)

# Trainieren
history <- fit(modell,
               x = X_train # dim = c(770, 12, 1),
               y = Y_train # dim = c(770, 12, 1),
               batch_size = batch_size, # 10,
               epochs = 100
)
```

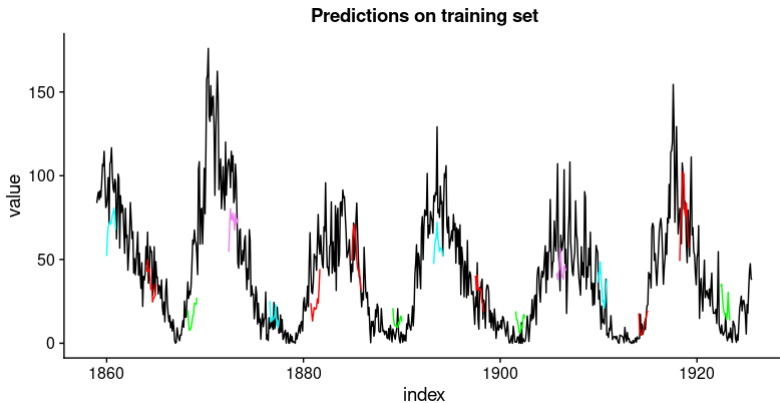
Abgespeckter Code

```
# Vorhersage fuer Testdatensatz (Validierung)  
pred_test <- predict(modell, X_test, batch_size = 10)
```

Teil

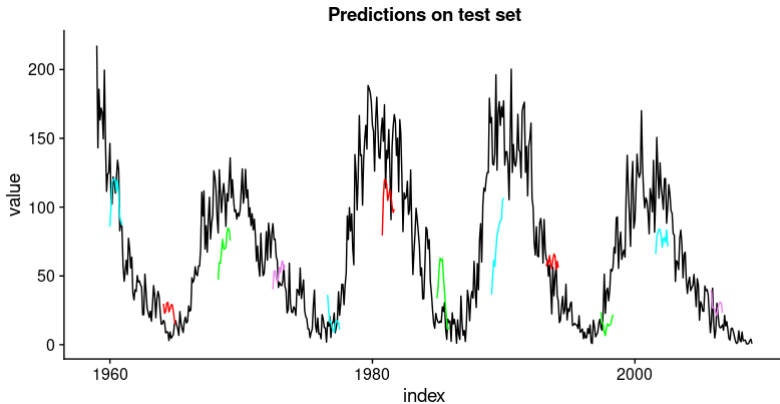
Teil

Fit der Trainingsdaten



RMSE = 21.01

Vorhersage mit Testdaten



RMSE = 31.32

Teil

Teil

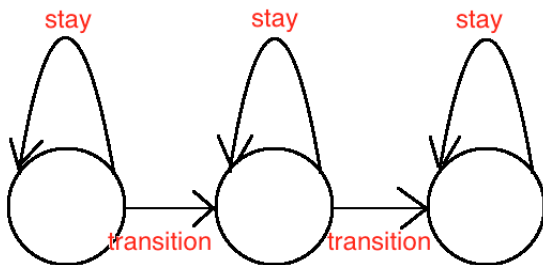
(S)ARIMA und Ähnliches

Einfachster Modellansatz:

$$s_n = \sum_{k=1}^p a_k s_{n-k}$$

Erweiterungen: Saisonale Effekte,
Differentiation/Integration, ...

Markov-Methoden



https://cdn-images-1.medium.com/max/1600/1*UsePQeFxlK67cGmluHzqsA.png

Paper zu dem Thema: Novitasari, Ardhiyah and Widodo, Flare Identification by Forecasting Sunspot Numbers
Using Fuzzy Time Series Markov Chain Model

Lineares Modell und Regressionswald

Idee: Erzeuge 12 selbstständige Modelle²

$$f_i(s_1, \dots, s_{12}) \approx s_{12+i}, \quad i = 1, \dots, 12$$

Ergebnis:

- ▶ RMSE des LM: 21.95295
- ▶ RMSE des RW: 24.382

(Bilder siehe Markdown)

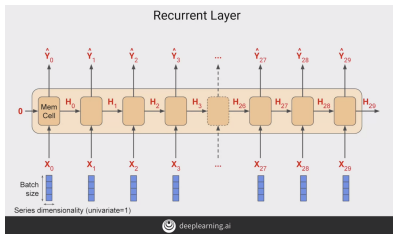
Zum Vergleich RMSE des LSTM 31.32

²<https://www.r-bloggers.com/2019/09/time-series-forecasting-with-random-forest/>

Teil

Teil

Nur die letzte Vorhersage betrachten



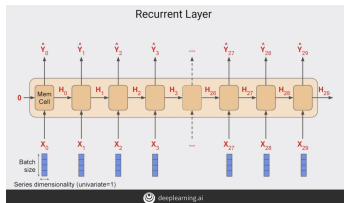
<https://i.stack.imgur.com/nSEXT.png>

Bisher musste das Netz die ersten Vorhersagen, ohne Kenntnis der Vergangenheit treffen!

⇒ Vergleiche RMSE nur für letzte Vorhersagen:

- ▶ LM: 33.22806
- ▶ RW: 37.1156
- ▶ LSTM: 39.03997

Einstufiges Netz iterieren



<https://i.stack.imgur.com/nSExT.png>

Idee:

$$f_{LSTM}(s_1, s_2, \dots, s_{12}) =: \hat{s}_{13}$$

...

$$f_{LSTM}(s_{12}, \hat{s}_{13}, \dots, \hat{s}_{23}) =: \hat{s}_{24}$$

⇒ RMSE des LSTM: 32.3842

(Erinnerung: LM: 21.95295, RW: 24.382)

Weitere Verbesserungsideen

- ▶ Verlängere Zeithorizont
- ▶ Validierung mit allen sechs Zeitfenstern
- ▶ Physikalisch sinnvolles Modell anpassen (z.B. mit Prophet? <https://peerj.com/preprints/3190/>)
- ▶ Kombination von ARIMA, ETS, SVM:
<https://link.springer.com/content/pdf/10.1007/s11207-020-01757-2.pdf>

Teil

Teil

Schlussworte

- ▶ LM und RW wesentlich besser.³
- ▶ Hauptaufwand: Datenaufbereitung, Parametertuning
- ▶ Vorsicht mit Posts zum Thema ML!

³Siehe auch Präsentation von J. Nebel und
<https://iopscience.iop.org/article/10.1088/1742-6596/1231/1/012022/pdf>

Vielen Dank für die Aufmerksamkeit!