Aula 11

APS1 - Projeto de Aprendizado de Máquina Estudio

Objetivo

Aplicar técnicas de Aprendizado de Máquina para desenvolver um classificador de falhas de aplicações industriais acionadas por motores elétricos para máquinas rotativas.



Exemplo de aplicações:









movimentações

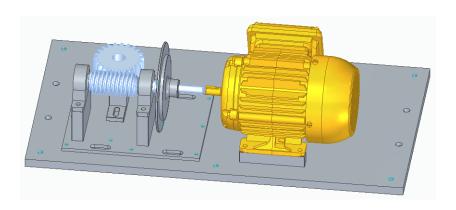
ventiladores

bombas

agitadores esteiras

Dataset

Dados obtidos de um simulador (dispositivo eletromecânico) de falhas de aplicações industriais acionadas por motores elétricos para máquinas rotativas.



<u>Dispositivo Eletromecânico</u>: sistema de transmissão mecânica do tipo rosca sem fim com engrenagem coroa, acoplado ao eixo de um motor elétrico do tipo Gaiola.



Dataset

Diferentes cenários para simular situação normal e de falhas:





Desacoplado



Sobrecarga



Desbalanceado



Desalinhado



Dataset

Diferentes cenários para simular situação normal e de falhas:

Cenários	Descrição
NORMAL	Condição normal de operação Acoplamento do eixo sem fim com a engrenagem coroa
Desacoplado	Sistema sem carga Desacoplamento do eixo sem fim com a engrenagem coroa
Sobrecarga	Sistema com sobrecarga Massa extra (± 981 g) sobre a coroa do sistema eixo sem fim
Desbalanceado	Sistema com desbalanceamento Massa de desbalanceamento (± 8,2 g) no disco acoplado ao eixo
Desalinhado	Desalinhamento de acoplamento Desalinhamento angular do eixo sem fim com o eixo do motor

Dataset

Instrumentação para aquisição de dados:

Sinais Coletados	Transdutor
Grandezas Elétricas • I _{entrada} [A] • P _{entrada} [W] • I _{saida} [A]	Marca KRON, modelos: Transd. Analógico de Corrente AC true RMS W00-AR- W00-AR-1-0- 0-5-1-8-5-1 (range 0-5A) Transd. Analógico de Potência Ativa W02-30-1-22-5-1-8-5-1
Vibração Mecânica • Vibr.sensor1 [dB rms g] • Vibr.sensor2 [dB rms g]	Marca PCB, modelo: Mod.352C33. Sensitivity: (±10%) 100 mV/g , Measurement Range: ±50 g pk, Frequency Range: (±5%) 0.5 to 10000 Hz.

Transd. Corrente Alternada KRON W00-AR-1-0-0-5-1-8-5-1



Transd. Potência Ativa KRON W02-30-1-22-5-1-8-5-1



Acelerômetro
PCB Modelo 352C33



Dataset

Hardware de Aquisição de Sinais:

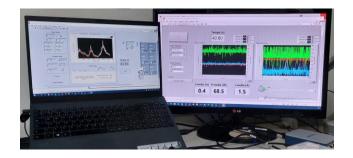
Sinais Coletados	Hardware de Aquisição
Grandezas Elétricas: I _{entrada} [A] P _{entrada} [W] I _{saida} [A]	Marca NI, modelo: MyDAQ
Vibração Mecânica: Vibr.sensor1 [dB rms g] Vibr.sensor2 [dB rms g]	Marca NI, modelos: cDAQ NI-9171 USB Módulo NI-9234 para som e vibração





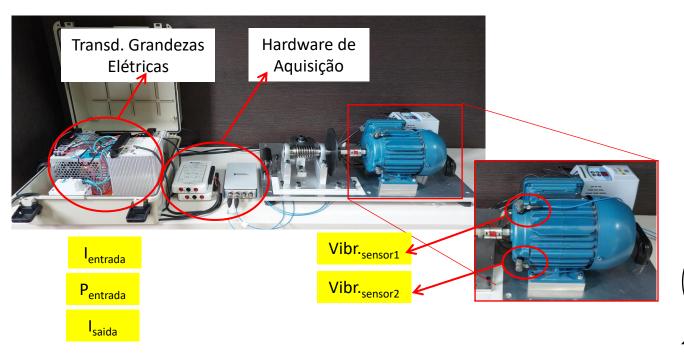
Software de Aquisição de Sinais:

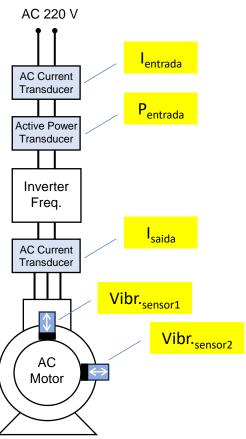




Dataset

Disposição geral dos Transdutores e Hardware DAQ:





Dataset

Atributos gerados com os sinais coletados.

Dados	Sinais Coletados	Atributos Gerados
Condição operacional	Status da máquina	Normal = 0, Desacoplado = 1, Sobrecarga = 2, Desbalanceado = 3 e Desalinhado = 4
Grandezas Elétricas	I _{entrada} [A]	I _{entrada} [A] DesvPad I _{entrada} [A] Ampl I _{entrada} [A] Kurtosis I _{entrada} [A]
	P _{entrada} [W]	P _{entrada} [W] DesvPad P _{entrada} [W] Ampl P _{entrada} [W] Kurtosis P _{entrada} [W]
	I _{saida} [A]	I _{saida} [A] DesvPad I _{saida} [A] Ampl I _{saida} [A] Kurtosis I _{aaida} [A]
Grandezas de Vibração	Vibr. _{sensor1} [dB _{rms} g]	Magnit f Vibr. _{sensor1} [dB _{rms} g] Magnit 2f Vibr. _{sensor1} [dB _{rms} g] Magnit 3f Vibr. _{sensor1} [dB _{rms} g]
	Vibr. _{sensor2} [dB _{rms} g]	Magnit f Vibr. _{sensor2} [dB _{rms} g] Magnit 2f Vibr. _{sensor2} [dB _{rms} g] Magnit 3f Vibr. _{sensor2} [dB _{rms} g]

Dataset

Atributos gerados com os sinais coletados.

Atributos Gerados	Explicação				
Normal = 0, Desacoplado = 1, Sobrecarga = 2, Desbalanceado = 3, Desalinhado = 4	Indicação manual da situação da bancada experimental. A situação é representada pelo intervalo de 0-4.				
I _{entrada} [A] P _{entrada} [W] I _{saida} [A]	Média do sinal RMS de corrente (I) ou potência (P), de entrada ou saída do Inversor de Frequência				
DesvPad I _{entrada} [A] DesvPad P _{entrada} [W] DesvPad I _{saida} [A]	Desvio Padrão do sinal RMS de corrente (I) ou potência (P), de entrada ou saída do Inversor de Frequência				
Ampl I _{entrada} [A] Ampl P _{entrada} [W] Ampl I _{saida} [A]	Amplitude do sinal RMS de corrente (I) ou potência (P), de entrada ou saída do Inversor de Frequência				
Kurtosis I _{entrada} [A] Kurtosis P _{entrada} [W] Kurtosis I _{saida} [A]	Curtose do sinal RMS de corrente (I) ou potência (P), de entrada ou saída do Inversor de Frequência				
Magnit f Vibr.sensor1 [dB rms g] Magnit 2f Vibr.sensor1 [dB rms g] Magnit 3f Vibr.sensor1 [dB rms g]	Amplitude Power Spectrum do sinal de vibração, na frequência fundamental f (de rotação do motor) e suas harmônicas (2 x				
Magnit f Vibr.sensor2 [dB rms g] Magnit 2f Vibr.sensor2 [dB rms g] Magnit 3f Vibr.sensor2 [dB rms g]	3 x f)				

Dataset

Registros salvos em arquivo CSV: 🗐 Dataset APS1_Sinais Eletricos e Vibracao_csv.xls

	tempo_s	tipo_setup	I_entrada_A	P_entrada_W	I_saida_A	DesvPad_I_entrada_A	DesvPac _P_entrada_W		Amp_I_entrada_A	Amp_P_entrada_W	Amp_
0	0.00	0.0	0.44905	63.67320	1.43660	0.042740	21.869566	0.113479	0.175	91.738	
1	0.08	0.0	0.44610	69.40320	1.67860	0.048945	1.600020	0.854342	0.227	7.359	
2	0.16	0.0	0.45175	69.11385	1.39950	0.042337	5.220348	0.284000	0.207	24.185	
3	0.24	0.0	0.43510	68.85665	1.39705	0.063224	3.437546	0.219507	0.228	16.040	
4	0.32	0.0	0.45055	70.52860	1.43375	0.048497	1.240032	0.111967	0.222	4.394	
2500	39.68	4.0	0.46575	68.42795	1.59235	0.042147	8.0588	D	ados	tipo_s	etup
2501	39.76	4.0	0.44705	62.32815	1.57365	0.068987	15.8766	Condição operacional		. –	<u>'</u>
2502	39.84	4.0	0.47110	76.04075	1.77275	0.045194	34.7997			0.0 - Norma	al
2503	39.92	4.0	0.47745	72.86850	1.39700	0.043033	0.8264			1.0 - Desac	oplad
2504	40.00	4.0	0.48705	70.70715	1.51215	0.114987	12.3669			2.0 – Sobre	carga
2505 rows × 20 columns										3.0 - Desba 4.0 - Desali	

Requisitos do Projeto

- Seguir todas as etapas necessárias de um projeto de A.M. (*)
- 2. Documentar as etapas do projeto: markdown do arquivo Jupyter Notebook e linhas de comentários
- 3. Adotar ferramentas necessárias para cada etapa quanto mais recursos utilizados corretamente, melhor a avaliação do projeto
- 4. Desenvolver função para entrada de valores de atributos e posterior classificação de falha
- 5. Entrega: arquivo Jupyter Notebook e arquivo pdf.

Prazo de entrega: 18/set

Etapas de projeto de Aprendizado de Máquina

(*) Em cor azul, destaque das atividades da APS1

1. Analisar o Panorama Geral

- Abordar o problema
- Escolher medida de desempenho
- Verificar hipóteses

2. Obter Dados

- Instrumentar/ Aquisitar dados
- Armazenar dados

3. Explorar os Dados

- Visualizar dados
- Analisar dados

4. Pré-processar os Dados

- Limpar dados
- Criar novas características
- Normalizar/ Padronizar
- Selecionar características

5. Desenvolver Modelo

- Escolher algoritmo(s)
- Treinar/ Ajustar / Avaliar
- Selecionar algoritmo
- 6. Implementação
- 7. Monitoramento Contínuo
- 8. Avaliação de Resultado