

Rozpoznawanie awarii urządzenia

Michał Kacprzak
Magdalena Górską
Dariusz Biela

1 czerwca 2022

Spis treści

1	Opis projektu	2
2	Kod źródłowy	2
3	Podział pracy	2
4	Wykorzystane technologie	2
5	Sposób uruchomienia programu	3
6	Analiza projektu	4
7	Podsumowanie	21

1 Opis projektu

Projekt zakłada dokonanie analizy możliwości sztucznych sieci neuronowych typu LSTM (ang. Long short-term memory) do rozpoznawania awarii urządzenia.

2 Kod źródłowy

Kod źródłowy projektu został udostępniony jako repozytorium na Githubie i jest dostępny pod poniższym linkiem:

https://github.com/Darkosz1012/artificial_neural_network_project

3 Podział pracy

Podział pracy między członków zespołów przedstawia się następująco:

- Michał Kacprzak - statystyczna analiza danych na całym zbiorze danych, stworzenie dokumentacji projektu;
- Dariusz Biela - przygotowanie i przeprowadzenie analizy możliwości sztucznych sieci neuronowych typu LSTM i GRU w wykrywaniu awarii urządzenia;
- Magdalena Górską - statystyczna analiza danych na całym zbiorze danych z uwzględnieniem podziału na poszczególne czasy pomiarów, przygotowanie materiałów graficznych użytych w dokumentacji projektu;

4 Wykorzystane technologie

Projekt został napisany w całości w Python 3 a dokładniej w wersji 3.7, więc oczywiście taka wersja języka Python jest wymagana do uruchomienia programu. Dodatkowo zostały wykorzystane następujące biblioteki:

- tensorflow - biblioteka została użyta w celu stworzenia modeli sztucznych sieci neuronowych typu LSTM;
- scikit-learn - została użyta ze względu na wbudowany moduł pozwalający w trywialny sposób przeprowadzić cross-walidację danych;
- pandas - biblioteka została użyta w procesie wczytywania danych oraz do statycznej analizy danych. Została wybrana ze względu na mnogość wbudowanych funkcji oraz doskonałą dokumentację
- numpy - podstawowa biblioteka w przypadku pracy z większą ilością danych liczbowych
- matplotlib oraz seaborn - biblioteki odpowiadające za wizualizację statystycznej analizy danych oraz rezultatów uczenia sztucznej sieci neuronowej;
- notebook - biblioteka jest wymagana w przypadku korzystania z środowiska Jupyter Notebook

5 Sposób uruchomienia programu

5.1 Wymagania

Do uruchomienia projektu wymagane jest posiadanie zainstalowanych następujących narzędzi:

- język Python wersja 3.7

5.2 Instrukcja uruchomienia

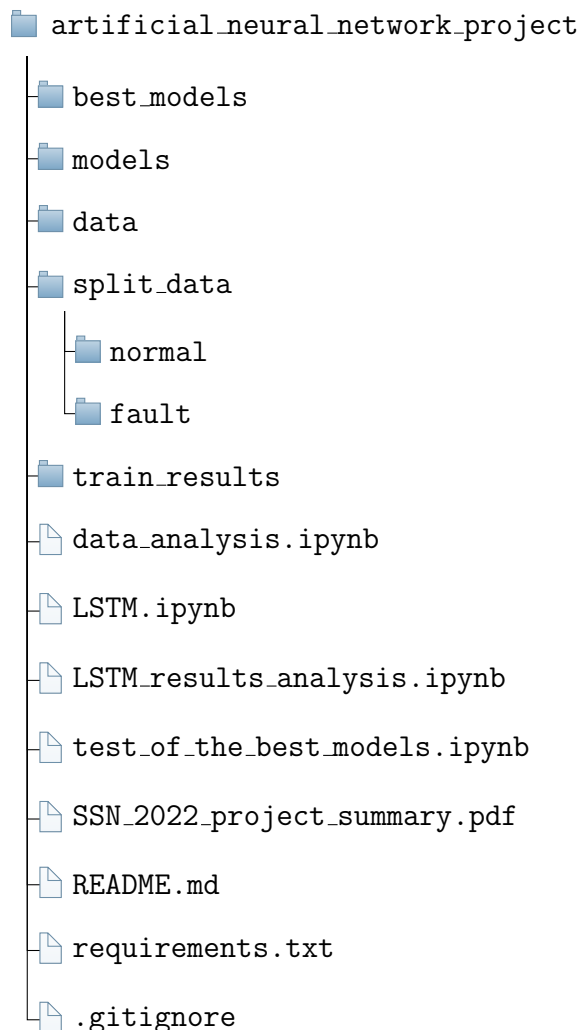
Najprostszym sposobem na uruchomienie projektu jest sklonowanie repozytorium. Następnie należy zainstalować odpowiednie biblioteki, za pomocą pliku *requirements.txt*. Ostatnim etapem jest uruchomienie serwera Jupyter Notebook. Poniższe komendy pozwalają na zrealizowanie wyżej opisanych kroków.

```
$ git clone https://github.com/Darkosz1012/artificial_neural_network_project.git
$ cd artificial_neural_network_project/
$ pip install -r requirements.txt
$ jupyter notebook
```

Uruchomienie serwera spowoduje otwarcie nowego okna lub karty przeglądarki internetowej. Po wykonaniu powyższych komend użytkownik zyskuje możliwość swobodnego uruchamiania plików z rozszerzeniem IPYNB.

6 Analiza projektu

6.1 Struktura projektu



6.2 Zbiór danych

Zbiór danych wykorzystanych do analizy oraz treningu został przekazany w postaci plików CSV. Pliki z wyrazem „fault” w nazwie zawierają dane dla których doszło do awarii urządzenia(w dalszej części sprawozdania będą one określane jako „błędne”). Natomiast jeśli nazwa pliku zawiera człon „normal” znaczy to, że praca przebiegła bez przeszkód, w dalszej części sprawozdania będą one określane jako „poprawne”. Dane znajdują się one w dwóch folderach - `data/` oraz `split_data/`. W subfolderach `split_data/normal/` oraz `split_data/fault/` dane zostały pogrupowane ze względu na awarie lub jej brak. Każdy plik CSV wygląda tak samo. Mianowicie pierwsza kolumna to czas liczony w minutach. Natomiast pozostałe kolumny stanowią wartości pomiarowe. W celu ułatwienia analizy i wizualizacji danych pierwsza kolumna została oznaczona nazwą „TIME” natomiast pozostałe zostały nazwane kolejnymi literami alfabetu angielskiego (1).

TIME	A	B	C	D	E	F	G	H	I
1	29.9	14	21.6	24	660	6.3	66.8	38.1	16.4
2	30.2	14	21.6	24	600	5.9	69.3	38.2	15.6
3	30.5	14	21.6	24	300	5.6	68	36.3	15
4	30.6	14	21.6	24	60	5.7	58.1	35.2	14.9
5	30.4	14	21.6	24	120	5.9	49.7	34.9	15.4

Tablica 1: 5 przykładowych elementów z zbioru danych

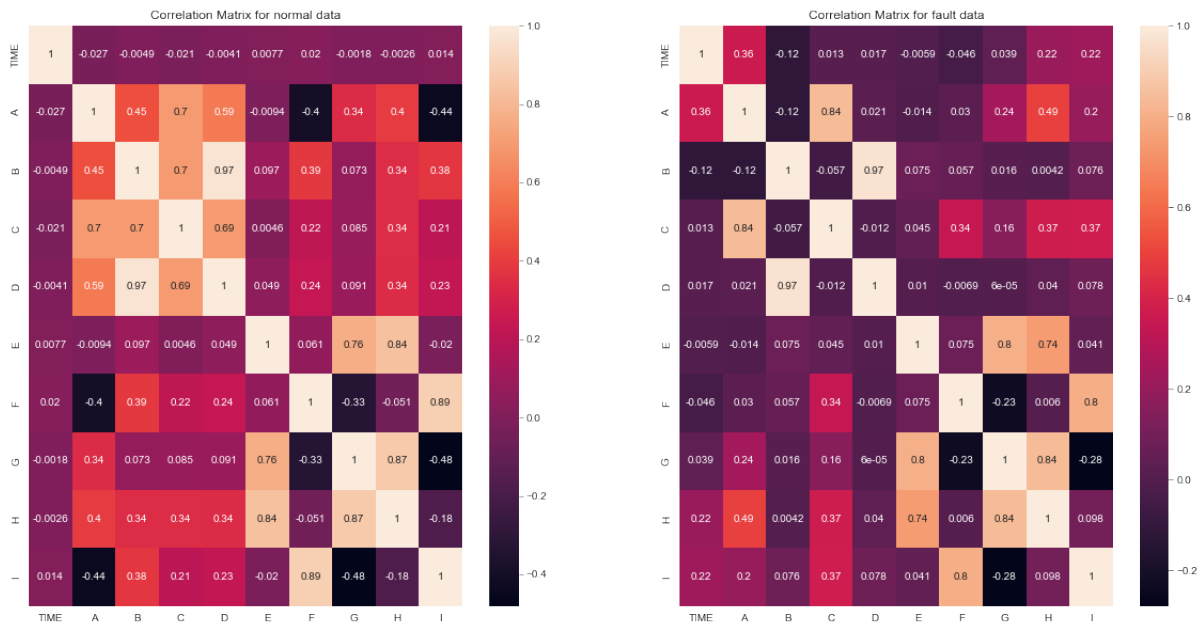
6.3 Statystyczna analiza danych

Statystyczna analiza danych została przeprowadzona na dwa sposoby:

- Dane były podzielone na dwie grupy, ze względu na fakt awarii lub jej braku
- Dane były podzielone tak jak w przypadku pierwszego sposobu ale dodatkowo były pogrupowane w 31 podgrupy ze względu na czas pomiaru

Analiza danych została przeprowadzona w pliku `data_analysis.ipynb`.

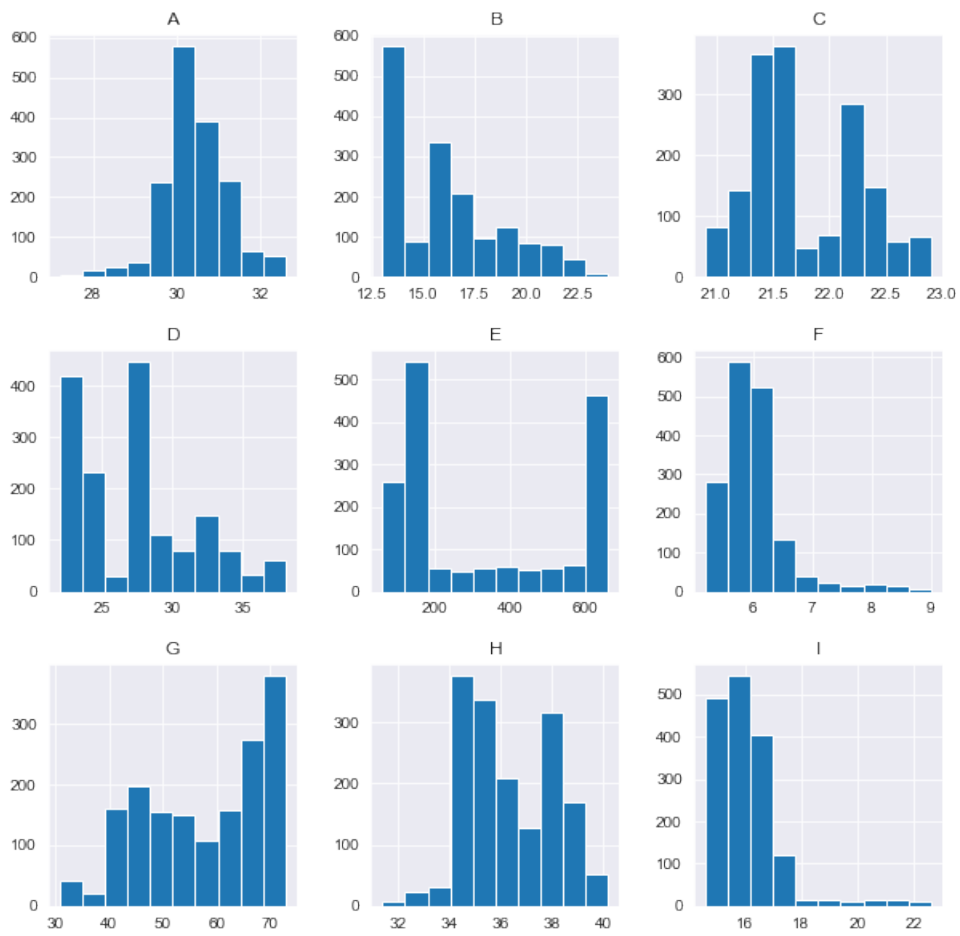
Pierwszym etapem było stworzenie macierzy korelacji dla danych poprawnych jak i błędnych (tab. 1). Macierze zostały stworzone za pomocą wbudowanej metody `corr` dla obiektu `Dataframe`, czyli najbardziej podstawowego obiektu, który przechowuje dane z biblioteki *Pandas*. Wyraźnie widoczne są znaczne różnice w korelacjach między poszczególnymi zmiennymi dla danych poprawnych oraz błędnych.



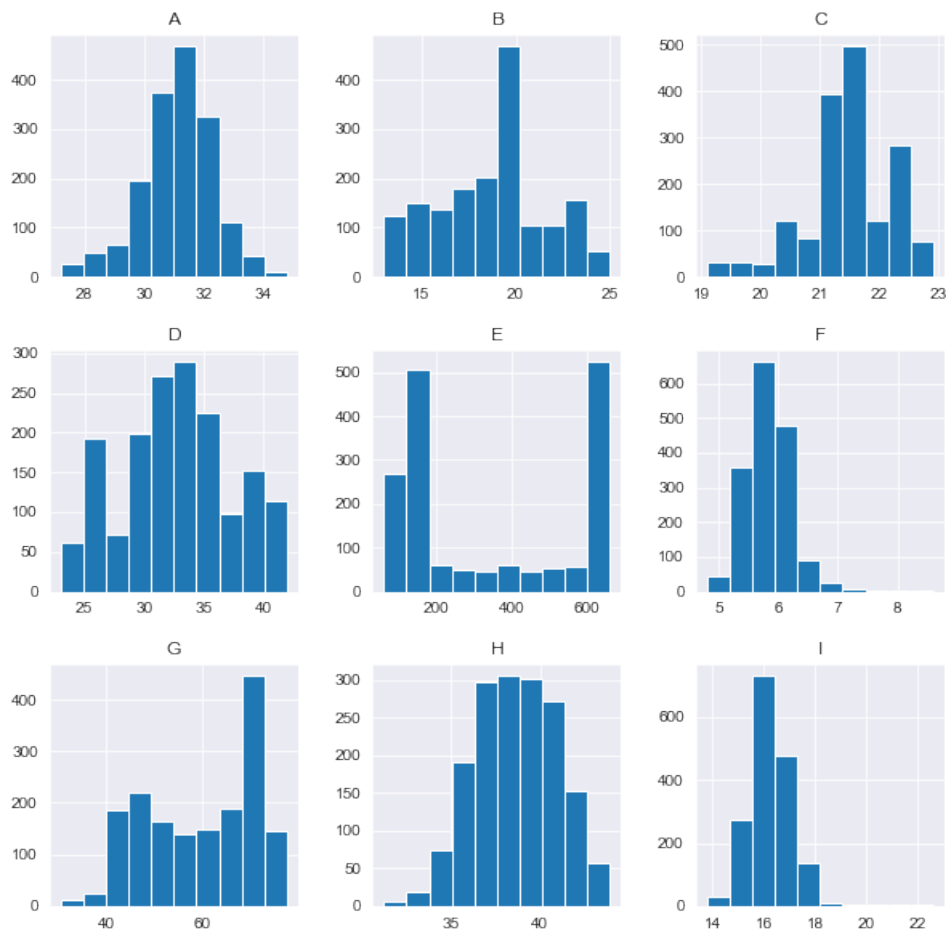
Rysunek 1: Macierze korelacji dla danych poprawnych oraz błędnych

Kolejnym etapem było przeanalizowanie histogramów poszczególnych zmiennych, z wyłączeniem czasu (rys. 2 i rys. 3). Histogramy zostały stworzone za pomocą wbudowanej metody `hist` dla obiektu `Dataframe`. Analizując powstałe histogramy można zauważyć że widoczne zmiany w rozkładzie wartości kolumn są bardzo różne. Dla niektórych kolumn np. A, E zmiany są bardzo małe, natomiast dla kolumn B, C, D różnice są drastyczne. Pozwala to

wysnuć hipotezę, że niektóre zmienne będą bardziej istotne od innych w procesie wykrywania awarii urządzenia.

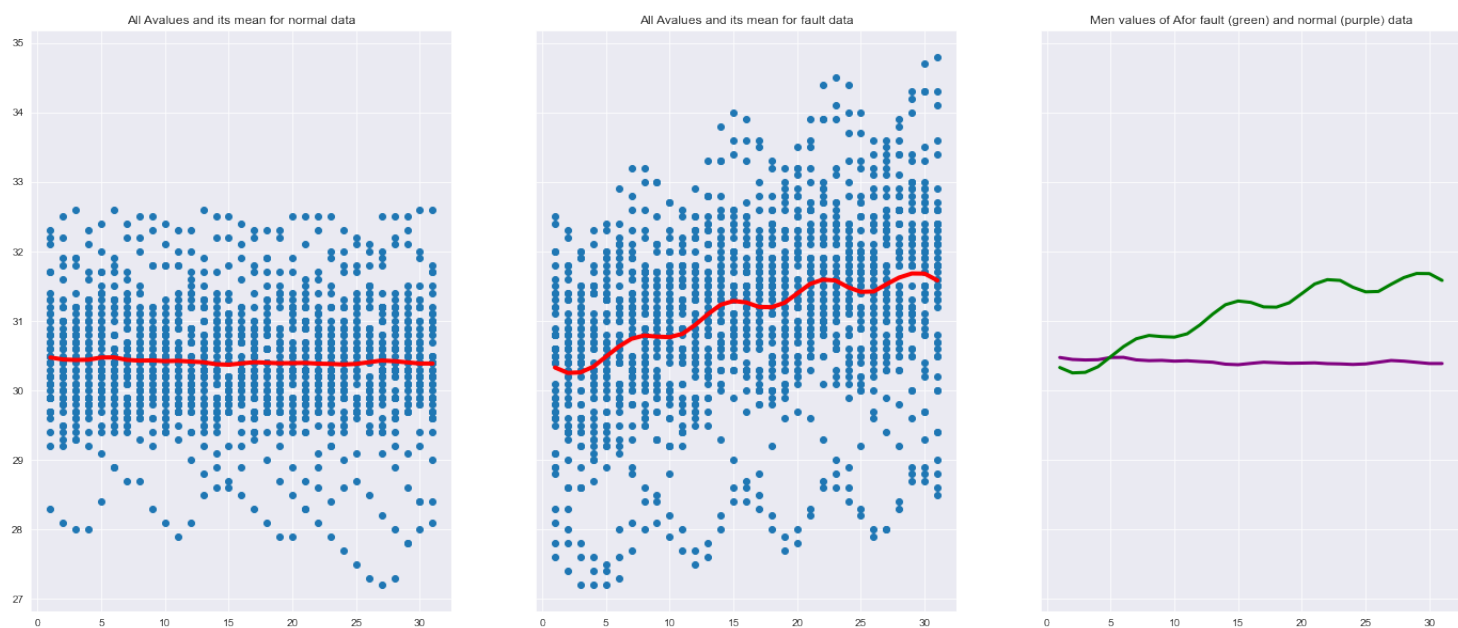


Rysunek 2: Histogramy wszystkich zmiennych dla danych poprawnych



Rysunek 3: Histogramy wszystkich zmiennych dla danych fałszywych

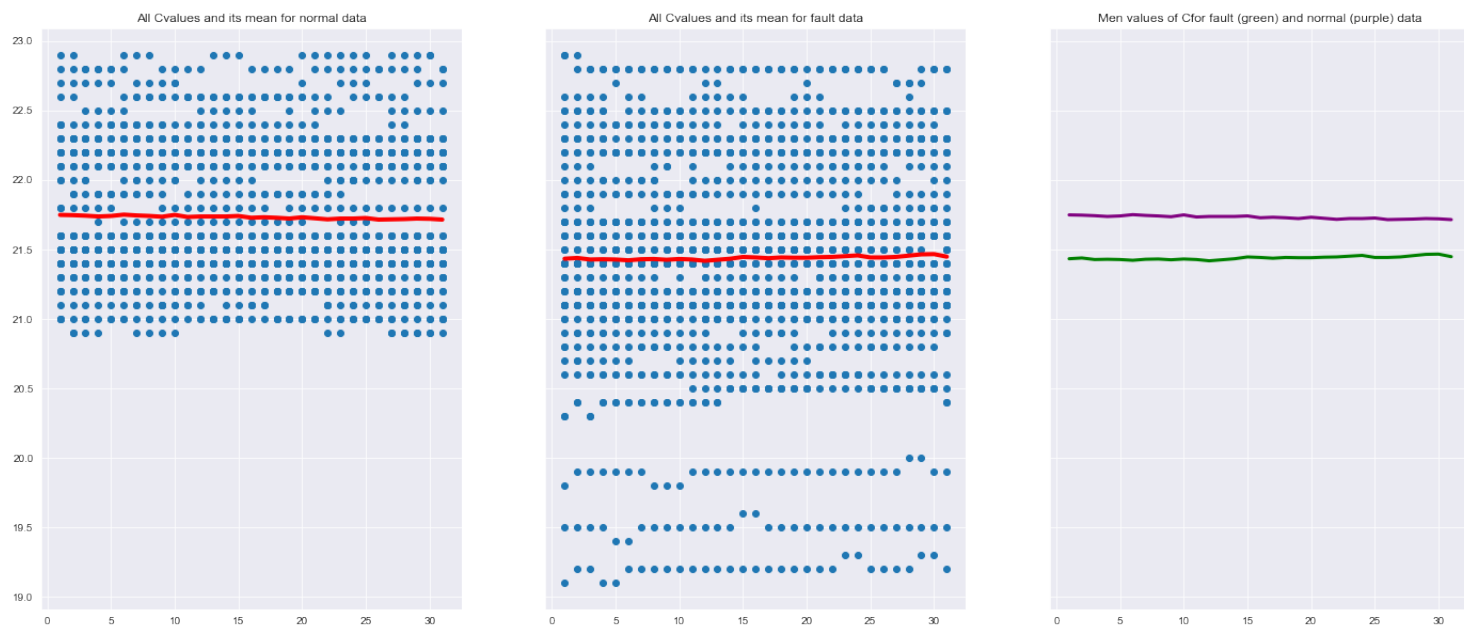
W pliku `data_analysis.ipynb` po uruchomieniu komórek 9 oraz 10 zostaną wyświetlone tabele, które zawierają podstawowe parametry statystyczne takie jak średnia, odchylenie standardowe, wartość minimalna i maksymalna dla poszczególnych kolumn. Zgodnie z przewidywaniami wartości te są różne w praktycznie każdym przypadku dla danych poprawnych oraz błędnych. Drugim etapem statystycznej analizy danych była analiza danych podzielonych dodatkowo na 31 podgrup ze względu na czas pomiaru. Uzyskane wyniki prezentują się bardzo ciekawie. Każda zmienna była analizowana oddzielnie. Na wykresach (od rys. 4 do rys. 12) można zobaczyć zbiorcze wykresy wartości poszczególnych kolumn dla danych poprawnych jak i błędnych wraz z porównaniem średnich wartości w danych minutach. Na uzyskanych wykresach można zauważyć że naniesione wartości tworzą pewne wzorce, trendy. Na uwagę zasługuje np. rys. 4. Dotyczy on analizy wartości kolumny A. Wartości tej zmiennej dla danych poprawnych są skupione wokół jednej wartości - 30.5, bez względu na minutę pomiaru. Natomiast wartości błędnych wartości kolumny charakteryzują się znacznym trendem wzrostowym co wyraźnie widać przy analizie porównawczej średnich wartości dla poszczególnych minut dla danych poprawnych i błędnych. Jednakże znaczne różnice widoczne na wykresach przedstawiających wartości dla poszczególnych minut nie necessarily muszą świadczyć o znacznej zmianie średniej wartości. Przykład takiej iluzorycznej różnicy znajduje się na rys. 6. Punkty na wykresie dla danych błędnych są znacznie bardziej rozproszone jednakże średnie wartości dla poszczególnych minut są bardzo podobne do tych uzyskanych dla danych poprawnych. Jest to spowodowane faktem, że niektóre punkty na wykresie nakładają się na siebie co nie zostało uwzględnione w wizualizacji.



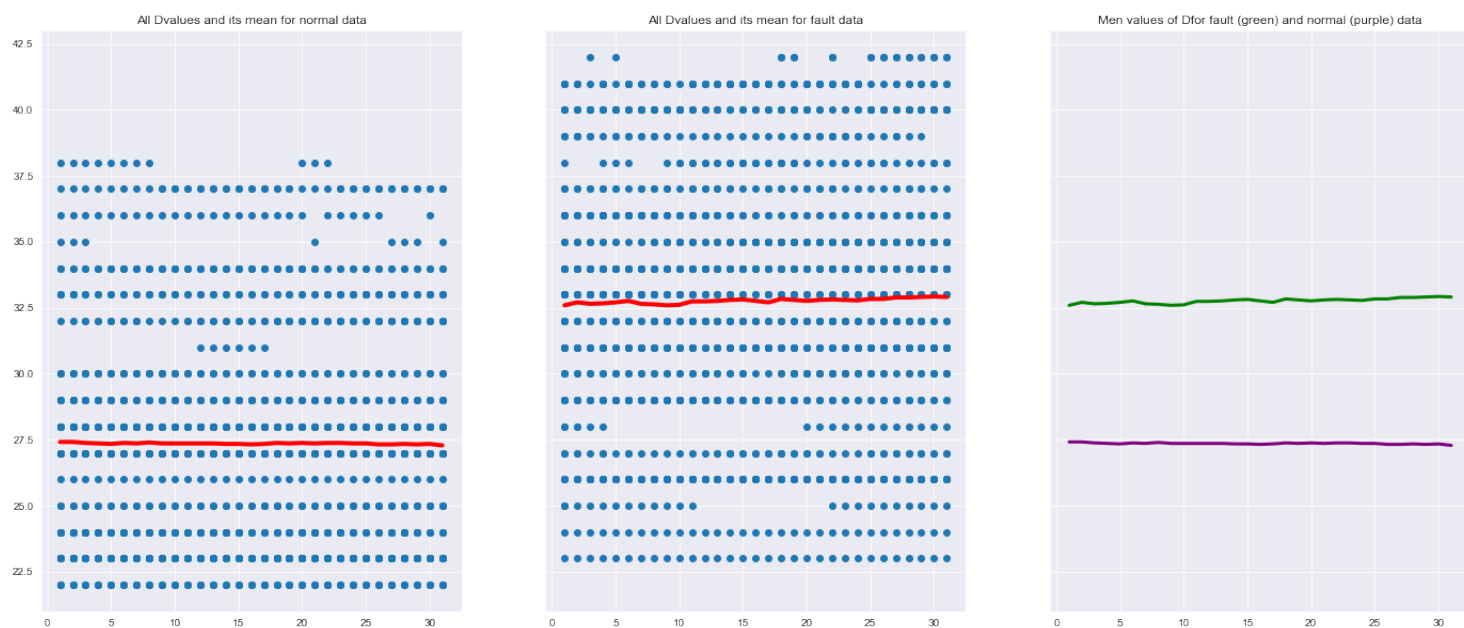
Rysunek 4: Zbiorczy wykres wartości kolumny A dla poszczególnych minut dla danych poprawnych jak i błędnych oraz porównanie średnich wartości dla poszczególnych minut



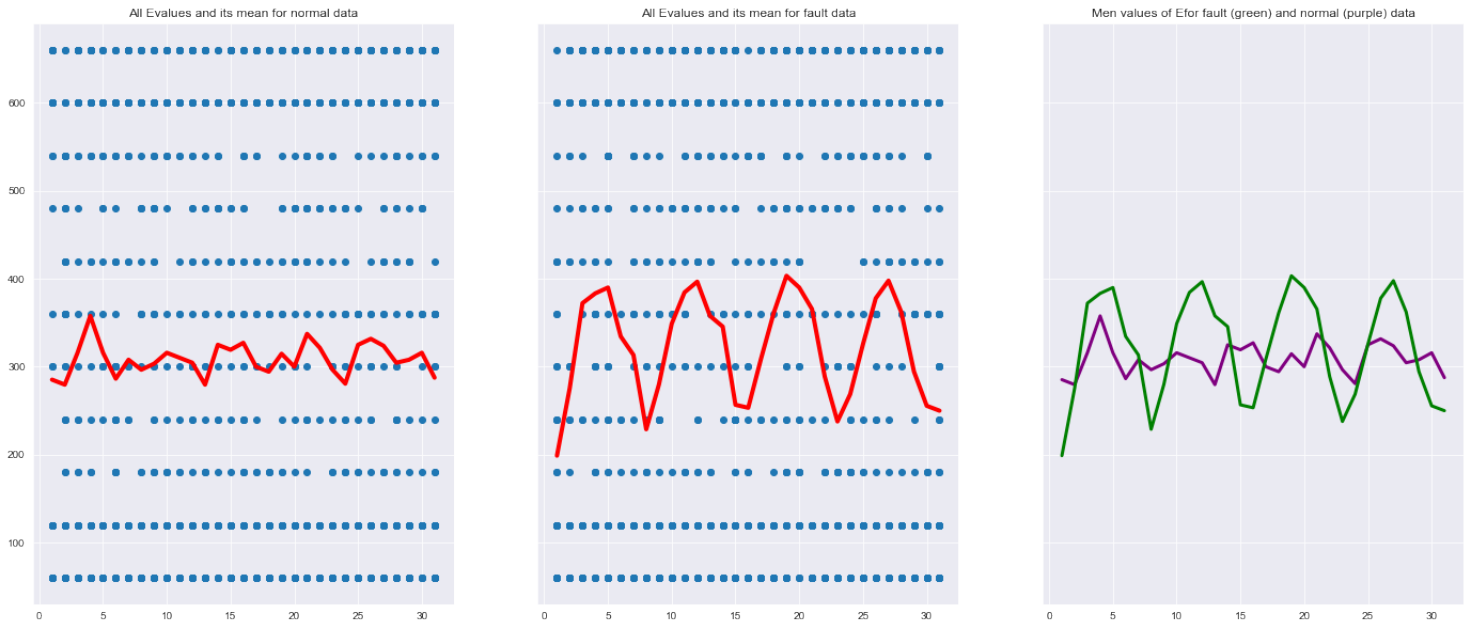
Rysunek 5: Zbiorczy wykres wartości kolumny B dla poszczególnych minut dla danych poprawnych jak i błędnych oraz porównanie średnich wartości dla poszczególnych minut



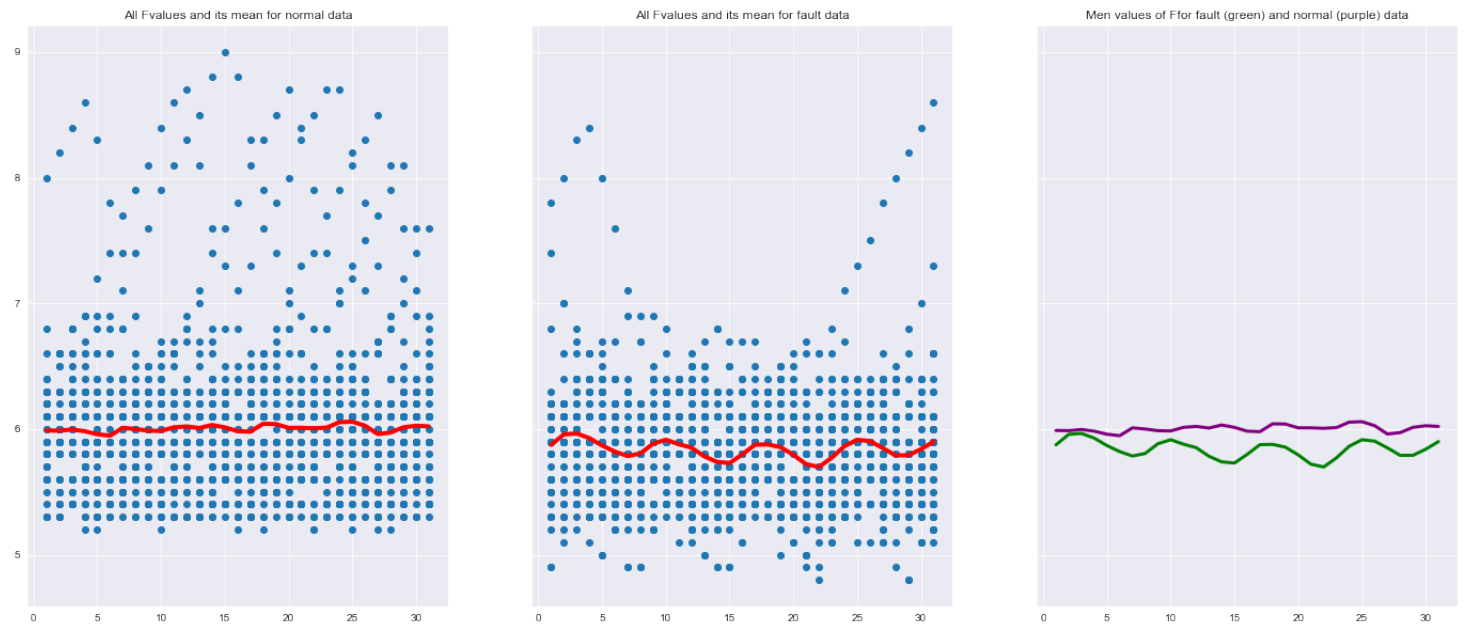
Rysunek 6: Zbiorczy wykres wartości kolumny C dla poszczególnych minut dla danych poprawnych jak i błędnych oraz porównanie średnich wartości dla poszczególnych minut



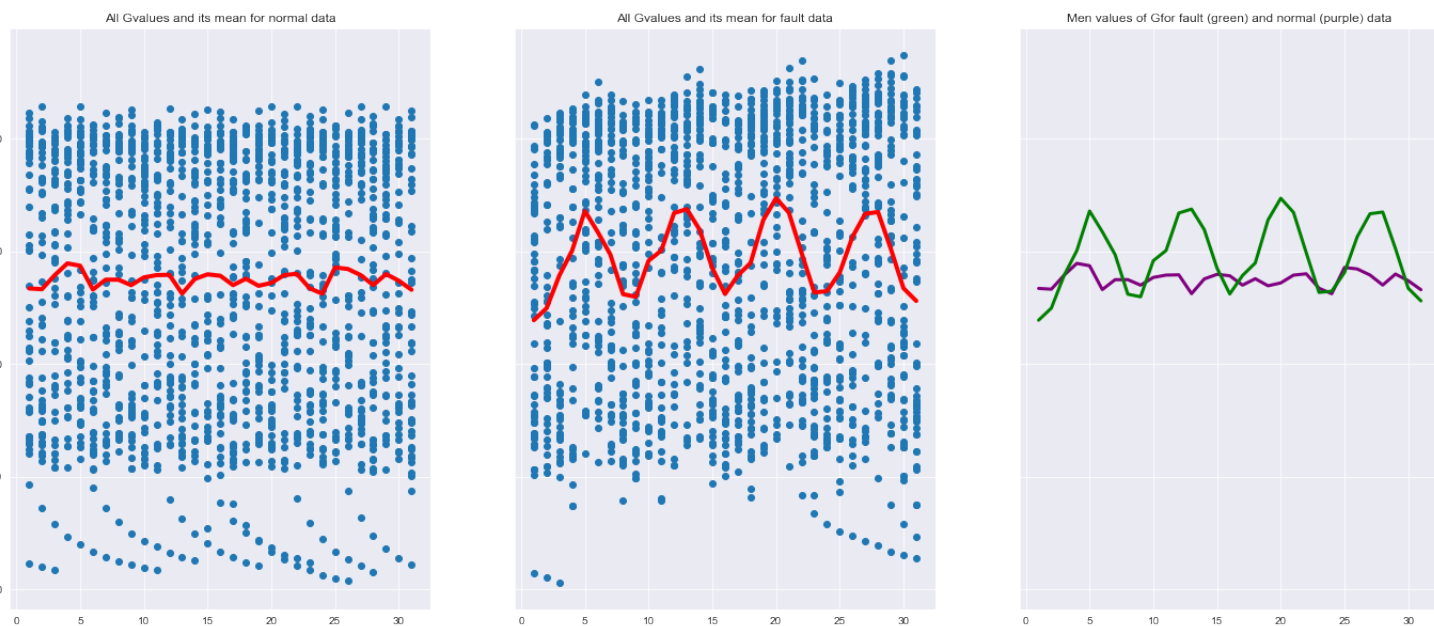
Rysunek 7: Zbiorczy wykres wartości kolumny D dla poszczególnych minut dla danych poprawnych jak i błędnych oraz porównanie średnich wartości dla poszczególnych minut



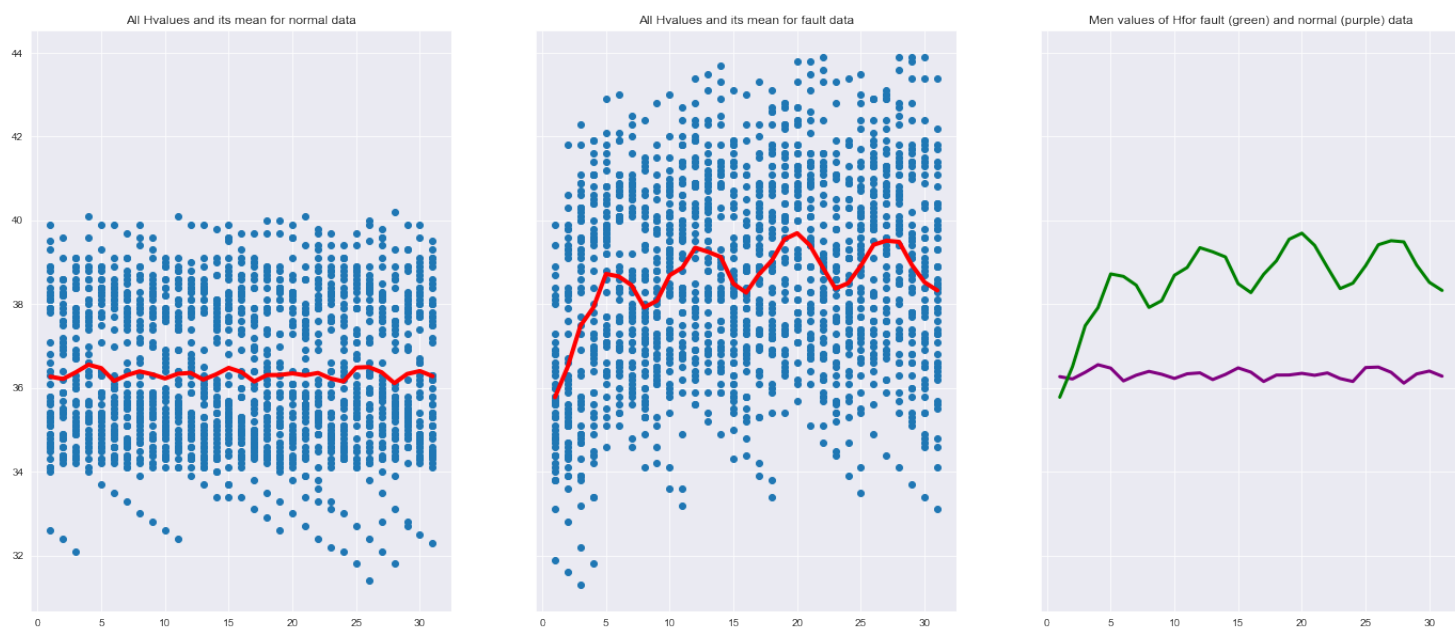
Rysunek 8: Zbiorczy wykres wartości kolumny E dla poszczególnych minut dla danych poprawnych jak i błędnych oraz porównanie średnich wartości dla poszczególnych minut



Rysunek 9: Zbiorczy wykres wartości kolumny F dla poszczególnych minut dla danych poprawnych jak i błędnych oraz porównanie średnich wartości dla poszczególnych minut



Rysunek 10: Zbiorczy wykres wartości kolumny G dla poszczególnych minut dla danych poprawnych jak i błędnych oraz porównanie średnich wartości dla poszczególnych minut



Rysunek 11: Zbiorczy wykres wartości kolumny H dla poszczególnych minut dla danych poprawnych jak i błędnych oraz porównanie średnich wartości dla poszczególnych minut



Rysunek 12: Zbiorczy wykres wartości kolumny I dla poszczególnych minut dla danych poprawnych jak i błędnych oraz porównanie średnich wartości dla poszczególnych minut

6.4 Sztuczne sieci neuronowe

6.4.1 Architektura

W ramach naszego projektu zaimplementowaliśmy cztery różne architektury sieci neuronowych:

- prostą jednowarstwową sieć LSTM (nr 0)
- wielowarstwową sieć LSTM (nr 1)
- prostą jednowarstwową sieć GRU (nr 2)
- wielowarstwową sieć GRU (nr 3)

6.4.1.1 Cechy wspólne wszystkich architektur sieci

Pierwszą warstwą każdej z nich jest warstwa normalizacyjna, która jest przed uczenie sieci dopasowywana do całego zbioru danych. Ostatnią warstwą każdego modelu jest warstwa gęsta o rozmiarze 1. Dodatkowo sieć nr 0 i 2 oraz 1 i 3 mają dokładnie tę samą strukturę i różnią się tylko zmianą typu warstw z LSTM na GRU.

6.4.1.2 Jednowarstwową sieć LSTM nr 0

Model nr 0 jest to pierwsza stworzona przez nas architektura, na której testowaliśmy wstępnie możliwość LSTM. Architektura tego modelu składa się z pięciu warstw przedstawionych na rysunku nr 13. Poza warstwą normalizacyjną model posiada jedną warstwę LSTM o rozmiarze 100, po której podczas uczenia występuje 50% dropout. W celu przyspieszenia uczenia oraz poprawienia wyników dodaliśmy, również warstwę gęstą o rozmiarze 100.

Model: "sequential"

Layer (type)	Output Shape	Param #
normalization (Normalization)	(None, 10, 9)	19
lstm (LSTM)	(None, 100)	44000
dropout (Dropout)	(None, 100)	0
dense (Dense)	(None, 100)	10100
dense_1 (Dense)	(None, 1)	101

=====
Total params: 54,220
Trainable params: 54,201
Non-trainable params: 19

Rysunek 13: Podsumowanie architektury modelu nr 0.

6.4.1.3 Wielowarstwowa sieć LSTM nr 1

Model nr 1 jest naszą kolejną architekturą opartą o warstwy LSTM. Architektura tego modelu jest przedstawiona na rysunku nr 14. Jego struktura jest stworzona na podstawie 4 warstw LSTM o rozmiarze 50 z dropout 40%. Ponadto wszystkie warstwy LSTM poza ostatnią zwracają sekwencję, żeby zapewnić poprawne działanie następnej warstwy rekurencyjnej.

Model: "sequential"

Layer (type)	Output Shape	Param #
normalization (Normalization)	(None, 10, 9)	19
lstm (LSTM)	(None, 10, 50)	12000
dropout (Dropout)	(None, 10, 50)	0
lstm_1 (LSTM)	(None, 10, 50)	20200
dropout_1 (Dropout)	(None, 10, 50)	0
lstm_2 (LSTM)	(None, 10, 50)	20200
dropout_2 (Dropout)	(None, 10, 50)	0
lstm_3 (LSTM)	(None, 50)	20200
dropout_3 (Dropout)	(None, 50)	0
dense (Dense)	(None, 1)	51

=====
Total params: 72,670
Trainable params: 72,651
Non-trainable params: 19

Rysunek 14: Podsumowanie architektury modelu nr 1.

6.4.1.4 Jednowarstwowa sieć GRU nr 2

Model nr 2 jest architekturą opartą o warstwę GRU. Architektura tego modelu jest przedstawiona na rysunku nr 15. Jego struktura jest stworzona na podstawie modelu nr 0 z zamienioną warstwą LSTM na GRU o dokładnie tym samym rozmiarze.

Model: "sequential"

Layer (type)	Output Shape	Param #
normalization (Normalization)	(None, 10, 9)	19
gru (GRU)	(None, 100)	33300
dropout (Dropout)	(None, 100)	0
dense (Dense)	(None, 100)	10100
dense_1 (Dense)	(None, 1)	101

=====
Total params: 43,520
Trainable params: 43,501
Non-trainable params: 19

Rysunek 15: Podsumowanie architektury modelu nr 2.

6.4.1.5 Wielowarstwowa sieć GRU nr 3

Model nr 3 jest kolejną architekturą opartą o warstwę GRU. Architektura tego modelu jest przedstawiona na rysunku nr 16. Jego struktura jest stworzona z wykorzystaniem modelu nr 1. Z zamienionymi warstwami LSTM na GRU.

Model: "sequential"

Layer (type)	Output Shape	Param #
normalization (Normalization)	(None, 10, 9)	19
gru (GRU)	(None, 10, 50)	9150
dropout (Dropout)	(None, 10, 50)	0
gru_1 (GRU)	(None, 10, 50)	15300
dropout_1 (Dropout)	(None, 10, 50)	0
gru_2 (GRU)	(None, 10, 50)	15300
dropout_2 (Dropout)	(None, 10, 50)	0
gru_3 (GRU)	(None, 50)	15300
dropout_3 (Dropout)	(None, 50)	0
dense (Dense)	(None, 1)	51

=====
Total params: 55,120
Trainable params: 55,101
Non-trainable params: 19

Rysunek 16: Podsumowanie architektury modelu nr 3.

6.4.2 Przygotowanie danych

Pliki z danymi podzieliśmy na dwa foldery "normal" i "fault", żeby ułatwić pobieranie danych dla konkretnej klasy.

Następnie utworzyliśmy funkcję do wczytywania zbioru danych i tworzenia dla niego etykiet. Funkcja ta pozwala również na wybór rozmiaru serii, czyli układu dane w szereg czasowy o podanej długości.

6.4.3 Trening

W celu sprawdzenia, która z powyższych sieci jest najlepsza, zastosowaliśmy hiperparametryzację dwóch parametrów:

- numer modelu - $[0, 1, 2, 3]$
- długość serii danych - $[2, 5, 10, 31]$

Natomiast reszta parametrów została dobrana manualnie poprzez kilkukrotne uczenie modelu nr 0 z przyjętą serią 5:

- epochs = 30
- batch size = 32
- optimizer = Adam
- learning rate = 0.0005
- funkcja strat - binary crossentropy
- normalizacja danych wejściowych za pomocą warstwy normalizacyjnej
- funkcja aktywacji wyjścia - sigmoid

Ponadto, żeby uzyskać dokładniejsze wyniki z uczenia sieci zastosowaliśmy cross validation 5, dla każdego układu parametrów. Dokonaliśmy tego za pomocą funkcji StratifiedKFold z biblioteki Sklearn.

Podczas uczenia zbieraliśmy dane oraz zapisywaliśmy je do plików za pomocą biblioteki "pickle":

- title - nazwy sieci używane przy tworzeniu wykresów
- avg - średnie metryk obliczone z cross validation danego modelu
- desc - opis każdego uczenia w cross validation
- history - zapis historii uczenia modelu
- conf_mat - zapis z macierzy pomyłek dla zbioru walidującego
- params - parametry hiperparametryzacji użyte w danej iteracji

6.4.4 Analiza wyników

Podczas treningu modeli sztucznych sieci neuronowych dla każdej epoki były zbierane następujące parametry:

- Wartość funkcji straty
- Dokładność modelu
- Precyzja modelu
- Czułość modelu

- Pole pod wykresem krzywej ROC (AUC)

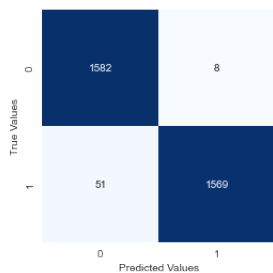
Parametry były mierzone zarówno dla predykcji na zbiorze treningowym jak i walidującym. Analiza oraz wizualizacja wszystkich wyników otrzymanych podczas treningu modeli sztucznych sieci neuronowych znajduje się w pliku `LSTM_results_analysis.ipynb`. Poniżej zostały przedstawione jedynie główne wnioski. W tabeli nr. 2 wyraźnie widać, że najlepsze wyniki modele osiągały dla długości serii równej 10, ponieważ te modele zajęły 4 pierwsze miejsca pod względem minimalnej wartości średniej funkcji straty, natomiast najgorszą długością serii danych okazała się 2, ponieważ modele trenowane na danych o takiej serii zajęły 4 ostatnie miejsca. Wśród modeli trenowanych na danych zgrupowanych w serie o długości 10 najlepszy okazał się model nr 1, czyli wielowarstwowa sieć LSTM.

Model	Seria	Min. średnia wartość funkcji straty na zbiorze walidującym	Dokładność dla min. średniej wartości funkcji straty	Max. dokładność
1	10	0.000948	0.999574	0.999574
2	10	0.001428	0.999574	0.999574
3	10	0.002218	0.999574	0.999574
0	10	0.002263	0.999575	0.999575
3	31	0.006285	1.000000	1.000000
2	5	0.011854	0.997230	0.997230
0	5	0.012597	0.995155	0.995501
2	31	0.013282	0.990476	1.000000
1	31	0.015495	0.990476	0.990476
3	5	0.016136	0.994809	0.995848
1	5	0.018092	0.994117	0.994809
0	31	0.049023	0.981385	0.990909
0	2	0.059974	0.981620	0.982866
2	2	0.060750	0.980997	0.982866
1	2	0.064003	0.979751	0.980997
3	2	0.069187	0.977259	0.979128

Tablica 2: Wytrenowane modele posortowane ze względu na minimalną średnią wartości funkcji straty

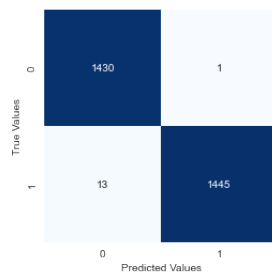
Fakt, że seria o długości 10 jest najlepszym wyborem bez względu na architekturę znajduje także potwierdzenie na rysunkach od 17 do 20. Przedstawiają one macierze pomyłek dla danej długości serii dla każdego modelu. W przypadku każdego modelu wyraźnie widać, że najlepsza macierz pomyłek dla poszczególnych modeli została osiągnięta dla serii o długości 10.

Confusion matrix Model number: 0 Series size: 2



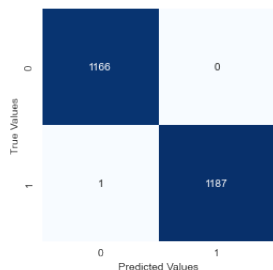
(a) Macierz pomyłek - seria 2

Confusion matrix Model number: 0 Series size: 5



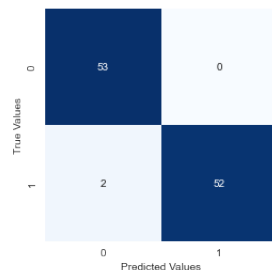
(b) Macierz pomyłek - seria 5

Confusion matrix Model number: 0 Series size: 10



(c) Macierz pomyłek - seria 10

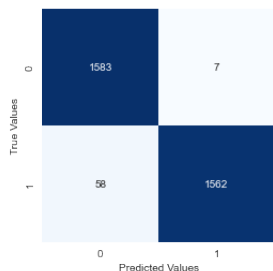
Confusion matrix Model number: 0 Series size: 31



(d) Macierz pomyłek- seria 31

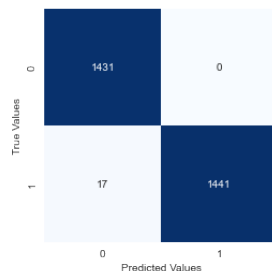
Rysunek 17: Macierze pomyłek dla modelu nr 0

Confusion matrix Model number: 1 Series size: 2



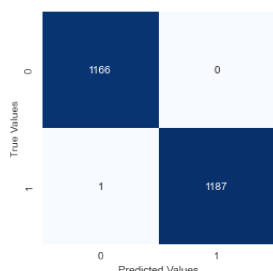
(a) Macierz pomyłek - seria 2

Confusion matrix Model number: 1 Series size: 5



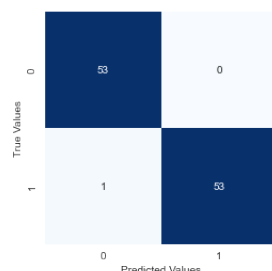
(b) Macierz pomyłek - seria 5

Confusion matrix Model number: 1 Series size: 10



(c) Macierz pomyłek - seria 10

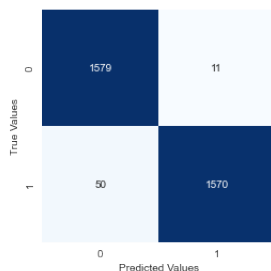
Confusion matrix Model number: 1 Series size: 31



(d) Macierz pomyłek- seria 31

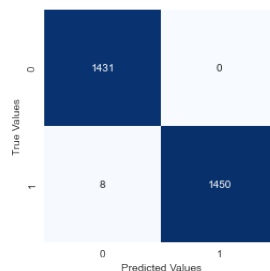
Rysunek 18: Macierze pomyłek dla modelu nr 1

Confusion matrix Model number: 2 Series size: 2



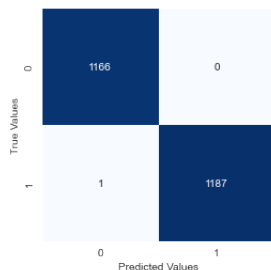
(a) Macierz pomyłek - seria 2

Confusion matrix Model number: 2 Series size: 5



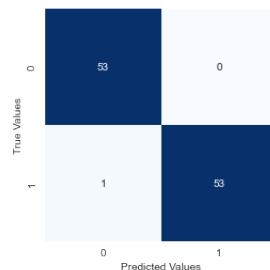
(b) Macierz pomyłek - seria 5

Confusion matrix Model number: 2 Series size: 10



(c) Macierz pomyłek - seria 10

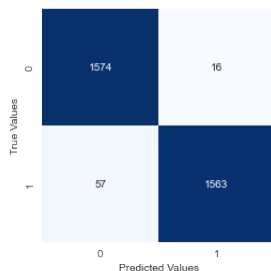
Confusion matrix Model number: 2 Series size: 31



(d) Macierz pomyłek- seria 31

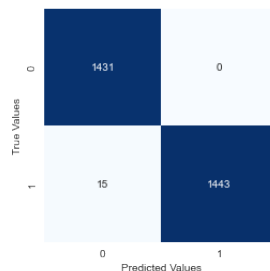
Rysunek 19: Macierze pomyłek dla modelu nr 2

Confusion matrix Model number: 3 Series size: 2



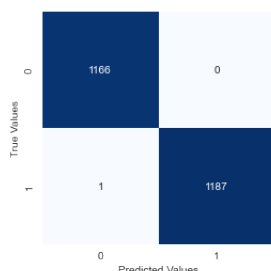
(a) Macierz pomyłek - seria 2

Confusion matrix Model number: 3 Series size: 5



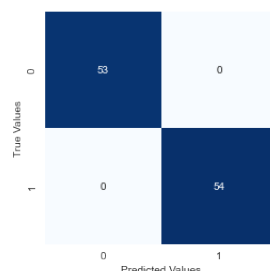
(b) Macierz pomyłek - seria 5

Confusion matrix Model number: 3 Series size: 10



(c) Macierz pomyłek - seria 10

Confusion matrix Model number: 3 Series size: 31



(d) Macierz pomyłek- seria 31

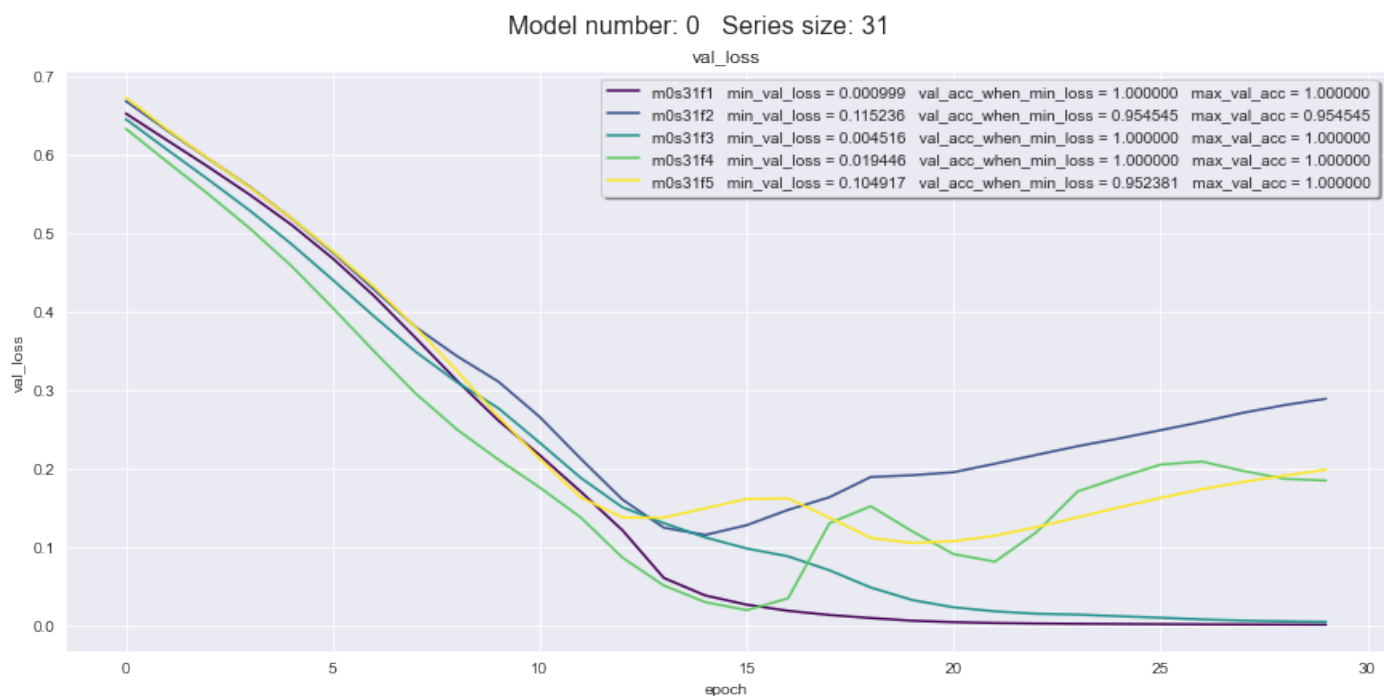
Rysunek 20: Macierze pomyłek dla modelu nr 3

Powodem gorszych rezultatów osiągniętych przez modele trenowane na danych w seriach o długości 2 jest fakt, że takie serie są za krótkie, żeby uchwycić trend awarii”. Potwierdzenie tego faktu znajduje się w macierzach pomyłek widocznych na rysunkach od 17 do 20. Dla

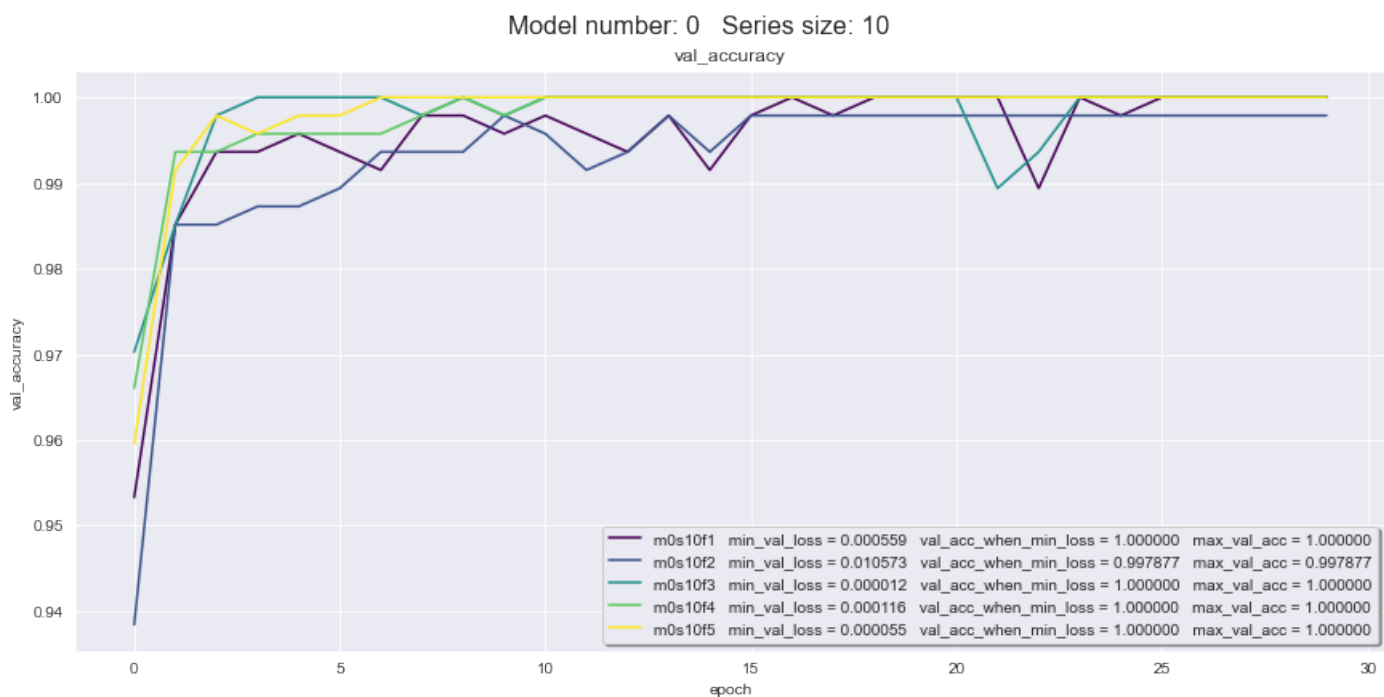
każdego modelu na macierzy pomyłek dla serii danych o długości 2 widać że ilość popełnionych błędów typu TN jest znacznie większa niż FP co potwierdza hipotezę o problemach modelu w wykrywania trendu awarii” dla tak krótkiej serii danych. Kontynuując analizę tabeli nr. 2 oraz wspomnianych macierzy pomyłek łatwo dostrzec, że modele osiągają podobne rezultaty podczas treningu na danych zgrupowanych w seriach o długości 5 oraz 31. Jednakże podczas dokładniejszej analizy uzyskanych rezultatów zauważono, że dowolny model wytrenowany na seriach danych o długości 31 jest zdecydowanie bardziej niestabilny od modelu trenowanego na danych o długości serii równej 5. Prawdopodobnym powodem tego zjawiska jest zdecydowana mniejsza ilość danych co sprawia, że model jest podatny na możliwe anomalie w zbiorze treningowym oraz testującym, które wynikają z niefortunnego podziału zbioru danych. Na rys od nr. 21 od nr. 24 znajdują się wykresy, które przedstawiają częściowe wyniki, mianowicie dokładność oraz wartość funkcji straty, uzyskane podczas cross walidacji modelu nr 0 dla serii danych o długości 10 oraz 31. Porównanie tych wykresów pokazuje, że dla danych zgrupowanych w seriach o długości danych trening jest stabilny i model stopniowo się poprawia. Przeciwnie zachowuje się model trenowany na danych o długości 31, co szczególnie dobrze widać na rys. 24. Uzyskana skuteczność modelu zmienia się w zakresie nawet kilkunastu procent bez względu na zbiór walidujący wylosowany w procesie cross-walidacji.



Rysunek 21: Wartość funkcji straty w zależności od epoki podczas cross-walidacji modelu nr 0 dla serii danych o długości 10



Rysunek 22: Wartość funkcji straty w zależności od epoki podczas cross-walidacji modelu nr 0 dla serii danych o długości 31



Rysunek 23: Dokładność modelu w zależności od epoki podczas cross-walidacji modelu nr 0 dla serii danych o długości 10



Rysunek 24: Dokładność modelu w zależności od epoki podczas cross-walidacji modelu nr 0 dla serii danych o długości 31

7 Podsumowanie

Efekt końcowym projektu jest dogłębna analiza porównawcza 4 architektur sztucznych sieci neuronowych typu LSTM i GRU. Model każdej z architektur jest w stanie bez problemu zrealizować założony problem, mianowicie nauczyć się rozpoznawać czy w trakcie pracy urządzenia doszło do awarii. W celu ułatwienia kontynuacji pracy z projektem osobom trzecim został stworzony plik `test_of_the_best_models.ipynb`. Umożliwia on użytkownikowi wczytanie dowolnego wcześniej wytrenowanego modelu np. z folderu `models/` lub `best_models/` i wykorzystanie go do dalszej analizy porównawczej.