«Обнаружение разладки с помощью метода SSA» Презентация ВКР

Кононыхин Иван Александрович, группа 20.М03-мм

Санкт-Петербургский государственный университет Математико-механический факультет Кафедра статистического моделирования

Научный руководитель: к.ф.-м.н., доцент Голяндина Н.Э. Рецензент: Лектор, Университет Кардиффа (Великобритания), Пепелышев А.Н.



Санкт-Петербург 2022г.



Введение: постановка задачи

Временной ряд **однороден**, если его структура постоянна. При внешнем воздействии ряд терпит возмущение, появляется разладка в его структуре и возникает задача найти момент возмущения.

Задача обнаружения разладки: Определить момент изменения структуры ряда. Структура — подпространство сигнала.

Метод: Превышение порога функцией обнаружения неоднородности, основанной на разнице структур скользящих отрезков ряда.

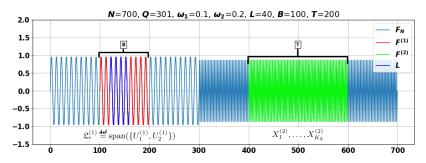
Временной ряд:

$$F_N=(f_1,\dots,f_N)$$
, где $f_n=egin{cases} C_1\sin(2\pi\omega_1n+\phi_1),&n< Q,\ C_2\sin(2\pi\omega_2n+\phi_2),&n\geq Q, \end{pmatrix}$ Q — неизвестный момент возмущения.

Цель работы: Создание системы, которая:

- Определяет разладку, заданную изменением частоты.
- Автоматически выбирает порог срабатывания.
- Сообщает о моменте возмущения с заданным значением максимально допустимого запаздывания.

Параметры: L, B, T, r = 2.



Индекс неоднородности:

$$g(F^{(1)}; F^{(2)}) = \frac{\sum\limits_{l=1}^{K_2} \operatorname{dist}^2(X_l^{(2)}, \mathfrak{L}_r^{(1)})}{\sum\limits_{l=1}^{K_2} \|X_l^{(2)}\|^2} = 1 - \frac{\sum\limits_{l=1}^{K_2} \sum\limits_{i=1}^r \langle X_l^{(2)}, U_i^{(1)} \rangle^2}{\sum\limits_{l=1}^{K_2} \|X_l^{(2)}\|^2}.$$

Введение: инструменты поиска неоднородности

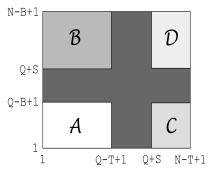


Рис.: Матрица неоднородности

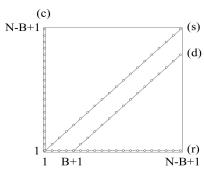


Рис.: Функции обнаружения неоднородности

Обозначения функций обнаружения неоднородности:

- **①** Строковая: $d_{n-1}^{(r)}$ **2** Столбцовая: $d_{n-1}^{(c)}$
- **3** Диагональная: $d_{n-1}^{(d)}$
- **4** Симметричная: $d_{n-1}^{(s)}$



Часть 1. Сравнение функций обнаружения

Задача: Сравнить функции обнаружения неоднородности для разных видов разладки.

Ряд:
$$F_N = (f_1, \dots, f_N)$$
, где $f_n = \begin{cases} C_1 \sin(2\pi\omega_1 n + \phi_1), & n < Q, \\ C_2 \sin(2\pi\omega_2 n + \phi_2), & n \ge Q, \end{cases}$

Параметры:

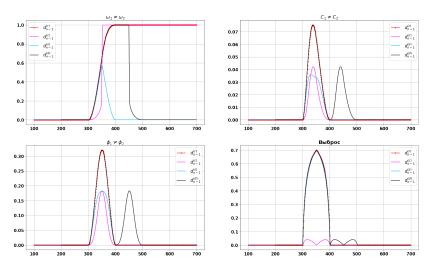
- N = 700.
- **2** Q = 301.
- **3** L = 60.
- **4** B = T = 100.

Задание неоднородности ряда F_N :

- **9** Изменение частоты: $\omega_1 = \frac{1}{10}, \omega_2 = \frac{1}{5}$.
- ② Изменение амплитуды: $C_1 = 1, C_2 = 2$.
- **③** Фазовый сдвиг: $\phi_1 = 0, \phi_2 = \frac{\pi}{2}.$
- **3** Выброс: $f_n = \begin{cases} C_1 \sin(2\pi\omega_1 n + \phi_1), & n \neq Q, \\ 10 \cdot C_1, & n = Q. \end{cases}$

Часть 1. Сравнение функций обнаружения

N=700, Q=301, ω_1 =0.1, ω_2 =0.2, C_1 =1, C_2 =2, ϕ_1 =0, ϕ_2 = $\frac{n}{2}$, L=60, B=T=100



Вывод: Лучшие — строковая $d_{n-1}^{(r)}$ и диагональная $d_{n-1}^{(d)}$ функции обнаружения.

Часть 2. Аппроксимация значения индекса неоднородности после переходного интервала

Ряд:
$$F_N = (f_1, \dots, f_N)$$
, где $f_n = \begin{cases} C_1 \sin(2\pi\omega_1 n + \phi_1), & n < Q, \\ C_2 \sin(2\pi\omega_2 n + \phi_2), & n \geq Q. \end{cases}$

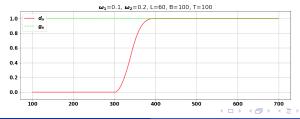
Параметры ряда: $\omega_1 \neq \omega_2$, $C_1 = C_2 = 1$.

Задача: Аппроксимировать индекс неоднородности $g(F^{(1)};F^{(2)})$, $F^{(1)}$ лежит до Q, $F^{(2)}$ после.

Результат:

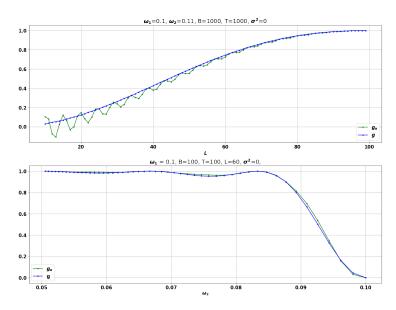
$$g_a(\omega_1, \omega_2) = 1 - \frac{\left[\left(\frac{\sin(2\pi Lb)}{4\pi b} - \frac{\sin(2\pi La)}{4\pi a} \right)^2 + \left(\frac{\cos(2\pi Lb) - 1}{4\pi b} - \frac{\cos(2\pi La) - 1}{4\pi a} \right)^2 \right]}{\frac{L^2}{4}}$$

где
$$a = \omega_1 + \omega_2$$
, $b = \omega_1 - \omega_2$.



■ •0 a a

Часть 2. Точность аппроксимации



Часть 2. Аппроксимация переходного интервала

При достаточно маленьком значении L по отношению к T переходный интервал становится линейным.

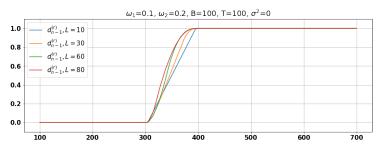


Рис.: Линейность переходного интервала при большом значении T-L.

Часть 3. Система обнаружения момента возмущения

Задача: Обнаружить разладку на интервале от Q до Q+k, где Q — неизвестный момент возмущения, а k — максимально допустимое запаздывание.

 Подход: $d_{n-1}^{(r)} > \gamma^*$ — сигнал о моменте возмущения \hat{Q} .

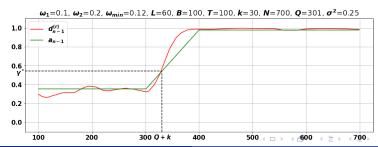
Ограничение: $\omega_2 > \omega_1 + \Delta_{min} = \omega_{min}$

Как выбрать γ^* ? Построить аппроксимацию $d_{n-1}^{(r)}$ и взять ее значение в точке k.

Описание системы:

1 Входные данные: F_N , k, Δ_{min} .

 $oldsymbol{2}$ Результат: \hat{Q} .



Часть 3. Оценка качества системы

Характеристики системы:

- $\operatorname{FP}(\gamma^*)$ при $\hat{Q} < Q$.
- ullet $\mathrm{TP}(\gamma^*)$ при $\hat{Q} \in [Q,Q+k].$
- $\mathrm{FN}(\gamma^*)$ при $\hat{Q} > Q + k$.

Промоделируем $n_{iter}=200$ раз реализацию шума ϵ и на каждой итерации посчитаем характеристики системы.

Вероятности обнаружения:

•
$$\operatorname{FPR}(\gamma^*) = \frac{\sum\limits_{i=1}^{n_{iter}} \operatorname{FP}_i(\gamma^*)}{n_{iter}}.$$

• TPR(
$$\gamma^*$$
) = $\frac{\sum\limits_{i=1}^{n_{iter}} \text{TP}_i(\gamma^*)}{n_{iter}}$.

•
$$\text{FNR}(\gamma^*) = \frac{\sum\limits_{i=1}^{n_{iter}} \text{FN}_i(\gamma^*)}{n_{iter}}$$
.

Часть 3. $\overline{\text{О}}$ ценка системы: параметр T

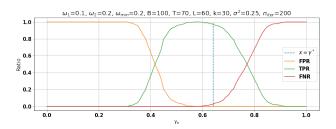


Рис.: Работы системы. Оценка, T=70.

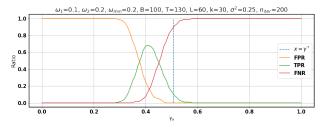


Рис.: Работы системы. Оценка, T=130.

Часть 3. Оценка системы: T-L

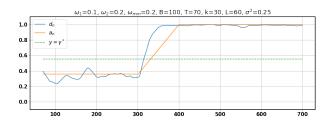


Рис.: Работы системы. Одна итерация, T-L=10.

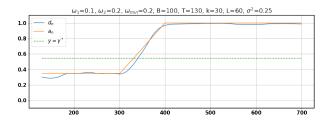


Рис.: Работы системы. Одна итерация, T-L=70.

Часть 3. Оценка системы: параметр ${\cal B}$

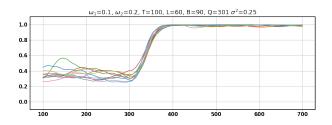


Рис.: Функция d_n . Реализации шума, B=90.

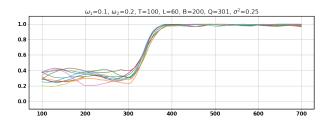


Рис.: Функция d_n . Реализации шума, B=200.

Часть 3. Проблемы

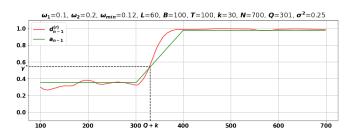


Рис.: Система. Пример работы.

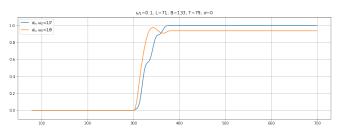


Рис.: Функция d_n . Поведение функции при $\omega_2=\frac{1}{7}$ и $\omega_2=\frac{1}{9}$.