

دانشگاه صنعتی خواجه نصیرالدین طوسی

دانشکده مهندسی برق

مینی پروژه ۱ یادگیری ماشین

نگارش رضا لاری مهدی جوکار

استاد درس دکتر علیاری

لينک گوگل كولب:

سوال ۱:

https://colab.research.google.com/drive/1W6VvF1wd85mkX3a6 OGjJ1xoZ72k2qjX4?authuser=3#scrollTo=z1E7Rk3ACZzS

سوال ۲:

https://colab.research.google.com/drive/12mctztMyGZiFtXbmr RqGI9is0IQ8VxqH?authuser=1#scrollTo=wupaYFvpFCff

سوال ۱) پیش بینی آب و هوا مبتنی بر یادگیری ماشین

(1.1.1)

دادهها از چندین مکان مختلف برای پیشبینی وضعیت آبوهوا در یک مکان خاص استفاده شدهاند. در این پژوهش، پنج الگوریتم یادگیری ماشین به کار گرفته شده و آزمایشهایی در چهار منطقه مختلف در موریس برای پیشبینی پارامترهای آبوهوایی مانند دما، سرعت و جهت باد، فشار، رطوبت و میزان ابری بودن انجام شده است. دادههای هواشناسی با استفاده از API سرویس OpenWeather از طریق یک دستگاه لبهای (Edge Device) موبایل و یک دستگاه دسکتاپ جمعآوری شدهاند. این دادهها بهصورت فایل ISON در پایگاه داده محلی MySQL ذخیره شدهاند. عمار در پایگاه داده محلی که دادههای ورودی از دستگاه لبهای را دریافت میکند و هم از طریق یک سرولت مستقر در پلتفرم ابری IBM انجام شده است.

(۲.1.1)

این کار در section 1.1.2 انجام شده است. شهرهای فرانسه موجود در دادگان عبارتند از:

Montelimar, Perpignan, Tours

$(\Upsilon.1.1)$

این داده شامل ۳۶۵۴* ۲۴ نمونه میباشد. که از ۱ ژانویه ۲۰۰۰ تا ۱ ژانویه ۲۰۱۰ را شامل میشود. از جمله پیش پردازشهای لازم، یافتن Null ها و اصلاح دیتاست میباشد. همچنین ستون اندیس این دیتاست به نوع Datetime تبدیل شده تا کار با آن راحت تر باشد. در نهایت نیز از آنجایی که ۱ روز از کردیده است. موجود میباشد ولی در صورت سوال تا سال ۲۰۰۹ نیاز است، آن روز حذف گردیده است.

(4.1.1

```
def Create_Silding_Mindous(series, window_size, step):
    X, y -[], []
    for in range(g) series.shape(g)-window_size, step):
    X.append(series.iloc(i:window_size,:].values)
    y.append(series.iloc(i:window_size,:].values)
    return np.array(X), np.array(y)

[22] window_size-S
    overlap-4
    step-window_size-overlap
    xtest,ytest-Create_Silding_Mindous(test_df, window_size, step)
    xtest,ytest-Create_Silding_Mindous(test_df, window_size, step)
    xtest,ytestday-create_Silding_Mindous(test_df, i, i)

[23] xtest.shape , ytest.shape, xtrain.shape, ytrain.shape, ytestiday.shape

② ((360, 5, 24), (360, 24), (3283, 5, 24), (3283, 24), (364, 1, 24), (364, 24))

[24] test_df.lloc(g:5,:]
```

تابع Create_Sliding_Windows به منظور ساخت پنجرههای زمانی متحرک (Sliding Windows) از یک مجموعهداده سریزمانی طراحی شده است. این روش یکی از تکنیکهای رایج در یادگیری ماشین برای مدلسازی دادههای وابسته به زمان است، مانند پیشبینی دما، قیمت یا سایر ویژگیهایی که در گذر زمان تغییر میکنند. این تابع سه ورودی اصلی دارد series :که دیتافریم اولیه حاوی دادههای سریزمانی است، window_size که اندازه پنجره (تعداد ردیفهایی که در هر بار استفاده میشود) را مشخص میکند، و step که مشخص میکند هر بار پنجره به چه میزان به جلو حرکت کند (مثلاً با مقدار ۱، هر پنجره یک روز جلو میرود و با روز قبل همپوشانی دارد).

در ابتدای تابع، دو لیست خالی به نامهای X و y تعریف می شود. لیست X قرار است مجموعه پنجرههای ورودی (توالی دادهها برای آموزش مدل) را نگه داری کند، در حالی که y شامل مقادیر هدف یا برچسبها (که معمولاً داده ی بلافاصله پس از هر پنجره هستند) خواهد بود. این ساختار به ما اجازه می دهد که برای هر پنجره از داده ها، مقدار آینده ای که می خواهیم پیشبینی کنیم را نیز ذخیره کنیم.

در ادامه، یک حلقه for اجرا می شود که از ابتدای دادهها تا جایی که هنوز امکان تشکیل یک پنجره کامل وجود داشته باشد، حرکت می کند. در هر مرحله از این حلقه، یک پنجره با اندازه مشخص

(window_size) و با استفاده از values) و با استفاده از values) و با استفاده از به آرایه عددی تبدیل از ردیفهای دیتافریم استخراج شده و با استفاده از پنجره (یعنی آنچه می شود. این پنجره به لیست y اضافه می شود. باید پیش بینی شود) نیز استخراج و به لیست y اضافه می شود.

در پایان، لیستهای X و y به آرایههای NumPy تبدیل شده و به عنوان خروجی تابع بازگردانده می شوند.

(٢.1)

آموزشها برای شهر MONTELIMAR انجام می شود

(1.7.1)

یادگیری ماشین مشارکتی یکی از رویکردهای پیشرفته در علم داده و هوش مصنوعی است که هدف آن به کارگیری دادههای پراکنده و توزیعشده برای آموزش یک مدل یادگیری ماشین مشترک میباشد. در این روش، به جای تمرکز صرف بر دادههای یک منبع یا مکان خاص، دادههایی از منابع مختلف – که ممکن است از نظر جغرافیایی، سازمانی یا فنی از هم جدا باشند – گردآوری و استفاده میشوند. این نوع یادگیری معمولاً در شرایطی استفاده میشود که تجمیع مستقیم دادهها ممکن نیست یا منجر به چالشهایی مانند نقض حریم خصوصی، حجم بالای داده یا هزینههای انتقال میشود. مدل یادگیری مشارکتی تلاش می کند تا از الگوهای موجود در دادههای پراکنده بهره بگیرد و دقت و قابلیت تعمیم مدل را بهبود بخشد.

در این مقاله، یادگیری ماشین مشارکتی به عنوان فرآیندی تعریف شده است که در آن از دادههای مربوط به چند مکان مختلف برای پیشبینی وضعیت آبوهوای مورد انتظار در یک منطقه ی خاص استفاده می شود. این تعریف بر اهمیت استفاده از دادههای چندمنطقهای برای به دست آوردن پیشبینی دقیق تر تأکید دارد، چرا که وضعیت آبوهوای یک منطقه می تواند به شدت تحت تأثیر شرایط مناطق اطراف قرار گیرد. بر همین اساس، مدل یادگیری مشارکتی با بهره گیری از اطلاعات دمایی، رطوبت، باد و سایر

ویژگیهای آبوهوایی از ایستگاههای مختلف، میتواند درک جامعتری از الگوهای جوی بهدست آورد و پیشبینیهای دقیقتری انجام دهد.

(۳.۱) در ادامه کد برای رگرسیون چند جملهای توضیح داده می شود ولی در فایل کد ارسال شده، ابتدا مدلهای خطی پیاده سازی شده اند و سپس کد رگرسیون چندجملهای نشان داده شده است.

مدل رگرسیون چند جملهای ارائه شده چندین بخش کلیدی را شامل می شود: آماده سازی داده ها با استفاده از پنجره های متحرک (Sliding Windows) ، انتخاب ویژگی ها براساس همبستگی با متغیر هدف، ایجاد ویژگی های چندجملهای (Polynomial Features) و در نهایت آموزش مدل رگرسیون چندجملهای از صفر با استفاده از گرادیان کاهشی. در ادامه، هر بخش به تفصیل توضیح داده شده است.

۱. آمادهسازی دادهها و ساخت پنجرههای متحرک

۲. صافسازی (Flattening) پنجرهها

تابع flatten_windows دادههای تولیدشده توسط تابع قبلی (با ابعاد (با ابعاد (با ابعاد (num_windows×window_size×num_features) را به یک آرایه دوبعدی تبدیل می کند. در این تابع، با استفاده از متد reshape، هر پنجره به یک بردار یکبعدی درآورده می شود. به عبارت دیگر، اگر

هر پنجره شامل ۵ روز با ۲۴ ویژگی باشد، پس از صافسازی هر نمونه به برداری با ۵×۲۴=۱۲۰ ویژگی تبدیل می شود.

```
def flatten_windows(X):
    """

Flatten each window in X (shape: num_windows x window_size x num_features)
    into a 2D array (num_windows x (window_size*num_features)).
    """

num_windows, window_size, num_features = X.shape
    return X.reshape(num_windows, window_size * num_features)
```

۳. انتخاب ویژگیها بر اساس همبستگی

تابع select_featuresبه کمک ماتریس همبستگی که با استفاده از متد ()montelimar_temp_mean!) دارای ویژگیهایی را انتخاب میکند که با متغیر هدف ("montelimar_temp_mean") دارای همبستگی مطلق بالاتر از آستانه مشخصشده (مثلاً ۴.۰) هستند. در نتیجه، لیستی از اسامی ستونها (ویژگیها) تهیه میشود که میتوانند به عنوان ورودیهای مدل استفاده شوند. انتخاب ویژگیها به بهبود عملکرد مدل کمک میکند زیرا فقط ویژگیهای تاثیرگذار در مدل لحاظ میشوند.

```
def select_features(df, target, threshold=0.4):
    """
    Select features that have a correlation above the given threshold with the target variable.

Args:
    df (pd.DataFrame): The input DataFrame.
    target (str): The target column name.
    threshold (float): The minimum absolute correlation required.

Returns:
    list: Selected feature names including the target variable.
    """

# Compute correlation matrix
    corr_matrix = df.corr()

# Select features with absolute correlation above threshold
    selected_features = corr_matrix[target][abs(corr_matrix[target]) > threshold].index.tolist()

return selected_features
```

```
Selected=select_features(new_df, "MONTELIMAR_temp_mean")
selected

['MONTELIMAR humidity',
    'MONTELIMAR_temp_mean',
    'MONTELIMAR_temp_man',
    'MONTELIMAR_temp_man',
    'MONTELIMAR_temp_max',
    'PERPIGNAN global_radiation',
    'PERPIGNAN temp_man',
    'PERPIGNAN temp_man',
    'TOURS_humidity',
    'TOURS_global_radiation',
    'TOURS_temp_min',
    'TOURS_temp_man',
    'TOURS_temp_max']

[35] #Getting Indx Numbers
    selectindex = [new_df.columns.get_loc(col) for col in selected]
    selectindex

[1, 3, 5, 6, 7, 11, 13, 14, 15, 17, 19, 21, 22, 23]
```

۴. ایجاد ویژگیهای چندجملهای (Polynomial Features)

تابع create_polynomial_features وظیفه ایجاد فضای ویژگی چندجملهای تا درجه مشخص (در اینجا درجه ۲) را بر عهده دارد. در این تابع ابتدا یک ستون بایاس (مقدار ثابت برابر ۱) به عنوان اولین ستون اضافه می شود. سپس، ویژگیهای اصلی (ترمهای خطی) به آرایه اضافه می شوند. در ادامه، یک حلقه تو در تو اجرا می شود تا ترمهای درجه دوم که شامل تبیینهای مربعی هر ویژگی به همراه ترمهای مشترک (ضربهای دوجملهای بین دو ویژگی) هستند، محاسبه و به لیست ویژگیها اضافه گردد. در نتیجه، فضای ویژگی به شدت افزایش یافته و مدل خطی قادر به انطباق با روابط غیرخطی میان ویژگیها خواهد بود.

۵. آمادهسازی دادههای نهایی برای آموزش

پس از ایجاد پنجرههای متحرک، دادهها صافسازی شده و ویژگیهای انتخاب شده استخراج میشوند. سیس دادههای صافشده (که هر کدام یک نمونه از پنجرههای متحرک هستند) با استفاده از تابع "MONTELIMAR_temp_mean" به عنوان متغیر هدف استفاده می شود. در ادامه، ویژگیهای "MONTELIMAR_temp_mean" به عنوان متغیر هدف استفاده می شود. در ادامه، ویژگیهای منتخب از دیتافریم اصلی استخراج شده و اندیسهای آنها به دست می آید. سپس با استفاده از تابع create_polynomial_features فضای ویژگی چندجملهای ایجاد می شود. یک عملیات شیفت نیز (با استفاده از تابع np.roll) برای هم ترازی درست ورودی ها و برچسبها در نظر گرفته شده است.

```
[37] # ---- Prepare Data ----
# The target column is "MONTELIMAR_temp_mean".
xtpol,ytpol=create_sliding_kindows(test_df.iloc[:,selectindex], window_size, step) #Create windows
xtpoly=flatten_windows(xtpol)
ytpoly=ytpol[:,selectindex.index(new_df.columns.get_loc('MONTELIMAR_temp_mean'))]

[30] xtpol.shape,xtpoly.shape,ytpol.shape,ytpoly.shape

[40] xtpol.shape,xtpoly.shape,ytpol.shape,ytpoly.shape

[40] xpoly= create_polynomial_features(xtpoly)
xpoly.shape

[40] xpoly= create_polynomial_features(xtpoly)
```

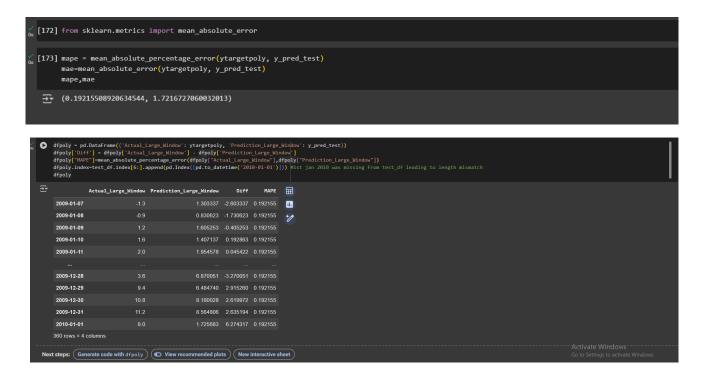
۶. آموزش مدل رگرسیون چندجملهای با گرادیان کاهشی

در این بخش، مدل رگرسیون چندجملهای (Polynomial Regression) با استفاده از گرادیان کاهشی از ابتدا آموزش داده می شود. ابتدا وزنها (w) به صورت آرایهای از اعداد صفر به اندازه ی تعداد ویژگیهای چندجملهای (که پس از ایجاد ویژگیهای چندجملهای به دست آمده) مقداردهی اولیه می شوند. سپس پارامترهایی مانند نرخ یادگیری (learning_rate) ، حداکثر تعداد دورههای آموزشی (nmax_epochs) و لرامترهایی مانند نرخ یادگیری (error_threshold) ، حداکثر تعداد دورههای آموزشی (عتابخانه mamade) می شوند. در حلقه آموزشی که با استفاده از کتابخانه mamade می شوند در هر دوره پیش بینیهای مدل محاسبه شده و خطای میانگین مربعات (MSE) بر روی دادههای آموزشی و آزمون ارزیابی می شود. گرادیان MSE محاسبه و سپس وزنها به کمک نرخ یادگیری به روز می شوند. آموزش زمانی متوقف می شود که خطای آموزشی از آستانه تعیین شده پایین تر رود. همچنین در انتهای آموزش یک DataFrame از خطاها (برای مثال، خطای آموزشی و آزمون) ایجاد و نمایش داده می شود.

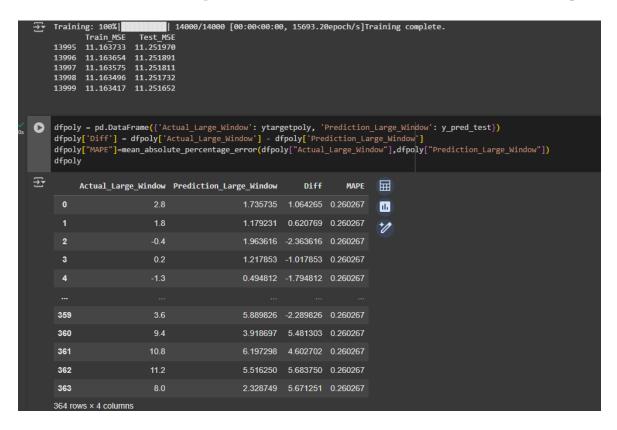
```
| Training lamp with progress have
for spech in topic regress, agoods), described by
a result in training with
a regular regular (the regular in training with
a regular regular (the regular in training with
a regular regular (the regular in training with
a re regular regular (the regular in training with
a re regular regular (the regular in training with
a re regular regular in the regular in training with
a re regular regular regular in the regular in training with
a re regular regular regular regular in the regular in
```

۷. ارزیابی نهایی و مقایسهی نتایج

در پایان آموزش، مدل نهایی بر روی ورودیهای چندجملهای نهایی عمل میکند و پیشبینیهایی به MAE دست میدهد. سپس با استفاده از معیارهایی مانند MAPE (خطای درصد مطلق متوسط) و DataFrame خطای مطلق متوسط)، عملکرد مدل ارزیابی میشود. همچنین یک DataFrame نهایی ایجاد میشود که در آن مقادیر واقعی "MONTELIMAR_temp_mean"، مقادیر پیشبینی شده و تفاوت آنها نمایش داده میشود.



نتایج در صورت استفاده از ۱ روز قبل به صورت زیر میباشد:



همانگونه که مشاهده می شود، خطا در صورتی که از روزهای کمتری برای پیشبینی استفاده شود بیشتر است.

درخواست مربوط به نکته ۳ در شکل زیر نمایش داده شده است ولی به دلیل حجم بالا در شکلهای قبل نمایش داده نشد:

```
** A STATE AND ADDRESS OF THE PROPERTY OF THE
```

(1.7.1)

در ادامه به بررسی سه مدل رگرسیون خطی موجود در کتابخانهی scikit-learn میپردازیم.

مدلهای انتخاب شده، رگرسیون خطی معمولی (Crdinary Least Squares - OLS)، ریدج رگرسیون (Ridge Regression) میباشند هر یک از این مدلها از لحاظ (Ridge Regression) و لاسو رگرسیون (Lasso Regression) میباشند هر یک از این مدلها از لحاظ تئوری با استفاده از اصول بهینهسازی برای تعیین ضرایب خطی w به کار میروند، اما تفاوتهای اصلی آنها در نحوه مدیریت مسئله بیشبرازش (Overfitting) و تنظیم ضرایب با استفاده از جریمههای منظمسازی (Regularization) است.

$$J(w) = \sum_{(i=1)^n} (y_i - \hat{y}_i)^2 = \|y - Xw\|_2^2$$
 که در آن $\hat{y}_i = x_i^Tw$ ، جواب تحلیلی آن به صورت زیر است:

$$w = (X^T X)^{-1} X^T y.$$

ریدج رگرسیون، مدلی مبتنی بر رگرسیون خطی معمولی است که یک اصطلاح منظمسازی L2 به تابع هزینه اضافه می کند تا مشکل بیش برازش و ناپایداری ضرایب در مواجهه با ویژگیهای همبسته کاهش یابد. تابع هزینه در ریدج به صورت زیر تعریف می شود:

$$J(w) = \|y - Xw\|_{2^{2}} + \alpha \|w\|_{2^{2}},$$

w که در آن آلفا پارامتر منظم سازی است. با اضافه شدن جمله مربوط به آلفا، مدل برای مقادیر بزرگ w مجازات قوی تری اعمال میکند. جواب تحلیلی آن نیز به صورت زیر است:

$$\mathbf{w} = (\mathbf{X}^{\mathrm{T}}\mathbf{X} + \alpha \mathbf{I})^{-1} \mathbf{X}^{\mathrm{T}}\mathbf{y}.$$

لاسو رگرسیون نیز بر پایه رگرسیون خطی است، اما به جای منظمسازی L2 از منظمسازی L1 استفاده می کند. تابع هزینه لاسو به شکل زیر تعریف می شود:

$$J(w) = \|y - Xw\|_{2^{2}} + \alpha \|w\|_{1},$$

که در آن $\|w\|^p \|_{(j=1)^p} \|w\|$ است. استفاده از منظم سازی L1 باعث می شود برخی از ضرایب دقیقاً صفر شوند و ویژگی هایی که اطلاعات مفیدی ندارند حذف شوند. این ویژگی باعث به وجود آمدن مدل های پراسپرم (Sparse) می شود که تفسیری ساده تر و کار آمدتر در مواجهه با تعداد بالای ویژگی ها دارند. لازم به ذکر است که برخلاف رگرسیون خطی و ریدج، در لاسو به طور عمومی جواب تحلیلی بسته وجود ندارد و باید از روش های بهینه سازی عددی مانند الگوریتم های کوئر دیک استفاده کرد.

ابتدا از Ridge Regression استفاده میکنیم، توضیحات مربوط به دو روش دیگر مشابه میباشد:

هدف از این کد پیشبینی متغیر «MONTELIMAR_temp_mean» با استفاده از مدلهای رگرسیون (sliding windows) بر مبنای دادههای استخراج شده از پنجرههای زمانی (sliding windows) است. در ادامه ابتدا بخشهای مربوط به انتخاب ستونها و دریافت اندیسهای آنها، سپس آموزش دو مدل با استفاده از دو نوع پنجره (یک پنجره بزرگ و یک پنجره یکروزه)، و در نهایت ترکیب نتایج و ارزیابی عملکرد مدل بیان خواهد شد.

۱. انتخاب ویژگیهای مورد نظر و استخراج اندیسهایشان

در ابتدای کد، ستونهای دیتافریم (new_df) که شامل عبارتهای "wind"، "temp"و ایدا "wind"، "wind"، "temp"و ایدا "wind"، "temp" "بیدا "می استفاده از متد str.contains ستونهایی را پیدا "humidity" هستند جستجو می شوند. به عبارتی، با استفاده از متد tolist این نامها به صورت یک لیست در می کنیم که این کلمات را در نام خود دارند. به کمک متد tolist این نامها به صورت یک لیست در می آیند. سپس، با استفاده از متد get_loc ، اندیس (شماره ستون) هر کدام از این ویژگیها در دیتافریم اصلی استخراج می شود. این روند برای دسته بندی ویژگیهای مرتبط با دما، باد، فشار و رطوبت انجام می شود تا بعدها بتوان از آنها در انتخاب ویژگیهای مفید برای آموزش مدل استفاده کرد.

۲ .تعریف مدلها و آمادهسازی پیشبینیها

دو مدل ریدج رگرسیون با مقدار منظمسازی (α =0.01) تعریف شدهاند:

model1t: برای آموزش مدل بر روی پنجرههای بزرگ (large window).

model1t1day: برای آموزش مدل بر روی پنجرههای یکروزه (۱-day window).

همچنین دو لیست خالی به نامهای predictions و predictions برای ذخیره نتایج پیشبینی هر دو مدل ایجاد شدهاند. این پیشبینیها در طول حلقههای بعدی تکمیل و ذخیره میشوند.

۳ .آموزش مدلهای رگرسیون با استفاده از پنجرههای زمانی

در بخش آموزش مدل بزرگ، یک حلقه اجرا میشود که به ازای هر نمونه از دادههای xtest (به جز آخرین نمونه) مراحل زیر را طی میکند:

ابتدا مدل model1t با استفاده از ویژگیهای انتخابشده (اندیسهای model1t با model1t با model1t با مقدار (۱-, ۱)) و با مقدار reshape با مقدار (۱-, ۱)) و با مقدار و با مقدار (۱-, ۱)) و با مقدار هدف (1,5) (که به صورت یک آرایه تکعنصری reshape شده است) آموزش داده می شود.

۴. تبدیل پیشبینیها به سریهای pandas و ترکیب با مقادیر واقعی

پس از پایان آموزش، لیستهای حاوی نتایج پیشبینی (برای هر دو مدل) به سریهای pandas تبدیل می شوند. این سریها با استفاده از اندیسهای test_df (که به تعداد پیشبینیها محدود شدهاند) هماهنگ می شوند. سپس با استفاده از تابع pd.concat دو DataFrame به دست می آید:

combined: شــامل مقادیر واقعی مربوط به «MONTELIMAR_temp_mean» و پیشبینیهای مدل پنجره بزرگ.

combined1day: شامل مقادیر واقعی و پیشبینیهای مدل یکروزه.

این دو DataFrame به گونهای نام گذاری شدهاند تا به وضوح وضعیت واقعی و پیشبینی شده هر مدل را نشان دهند.

۵. تنظیم زمانبندی (Shift) و ارزیابی عملکرد مدل

در مرحله بعد، با استفاده از متد shift و اعمال تغییرات اندیس زمانی (با استفاده از pd.DateOffset)، دادههای واقعی در هر DataFrame به گونهای جابجا میشوند که نسبت به پیشبینیها به درستی تراز (alignment) شوند. به عنوان مثال، در combined، با شیفت مقدار ۶-، دادههای واقعی ۶ روز جلوتر قرار میگیرند؛ به همین ترتیب در combined1day با شیفت ۲- تنظیم میشوند. سپس دادههای ناقص (NaN) حذف شده و دو معیار ارزیابی به نامهای (MAPE (Mean Absolute Percentage Error) بین مقدار واقعی و پیشبینی شده محاسبه میشود.

```
# Convert predictions to a Series with matching index
preds_series = pd.Series(predictions, index=test_df.index[:len(predictions)])
preds1day_series = pd.Series(predictions1day, index=test_df.index[:len(predictions1day)])
# Combine with actual values
combined = pd.concat([test_dff['MONTELIMAR_temp_mean'][:len(predictions)], preds_series], axis=1)
combined.columns = ["Actual_Large_Window", "Prediction_Large_Window"]

combined1day = pd.concat([test_dff['MONTELIMAR_temp_mean'][:len(predictions1day)], preds1day_series], axis=1)

combined1day.columns = ["Actual_lDay_Window", "Prediction_lDay_Window"]

# Check the first few rows
combined["Actual_Large_Window"]=combined.shift(-6)["Actual_Large_Window"].copy()
combined.index = combined.index - pd.DateOffset(days=-6)
combined = combined.dropna()
combined["MAPET]=mean_absolute_percentage_error(combined["Actual_Large_Window"], combined["Prediction_Large_Window"])

combined["Diff"]=combined["Actual_Large_Window"]-combined["Prediction_Large_Window"].copy()

combined1day["Actual_lDay_Window"]=combined1day.shift(-2)["Actual_lDay_Window"].copy()

combined1day = combined1day.dropna()

combined1day = combined1day.dropna()

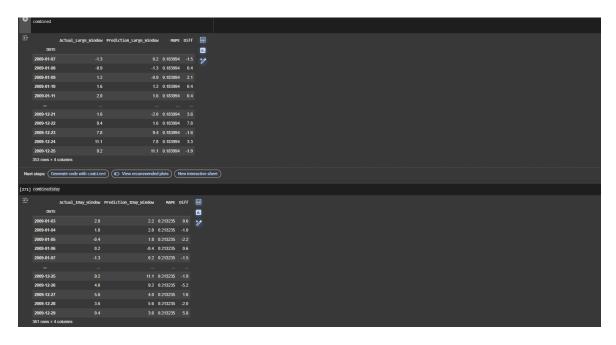
combined1day["NaPET"]=mean_absolute_percentage_error(combined1day["Actual_lDay_Window"], combined1day["Prediction_lDay_Window"])

combined1day["Diff"]=combined1day.dropna()

combined1day["NaPET"]=mean_absolute_percentage_error(combined1day["Actual_lDay_Window"], combined1day["Prediction_lDay_Window"])

combined1day["Diff"]=combined1day["Actual_lDay_Window"]-combined1day["Prediction_lDay_Window"])
```

نتایج برای دما به صورت زیر میباشد. همانگونه که مشاهده می شود، استفاده از پنجره بزرگتر موجب کاهش خطا نسبت به حالت ۱ روزه شده است:



در استفاده از Lasso Regression، کد و نتایج به صورت زیر میباشد:

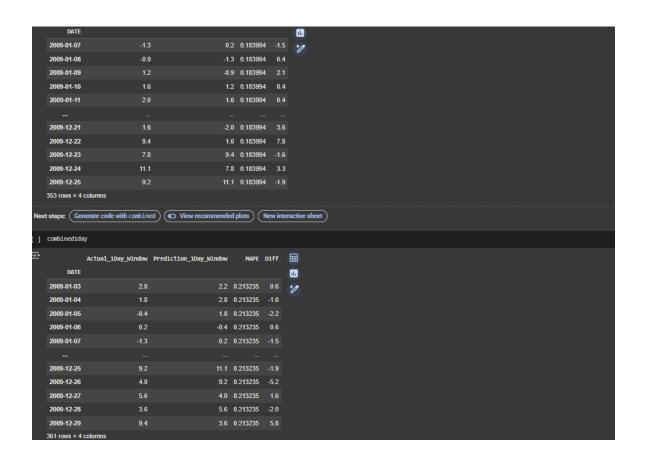
```
Lasso Regression for Temp (Using temp_min temp_max temp_mean and humidity of all cities)

[286] from sklearn.linear_model import Lasso

#MONTELIMAR_temp_mean training
modellt=lasso(alpha=0.01)
modellt=lasso(alpha=0.01)
modellt=lasso(alpha=0.01)
predictions=[]
predictions=[]
predictions=[]
#Train model large window
for i in range(0, xtest.shape[0]-1,1):

modellt.fit(xtest[i,:,[5,6,7,13,14,15,21,22,23,1,9,17]].reshape(1,-1),ytest[i,5].reshape(-1))
preds-modellt.predict(xtest[i+1,:,[5,6,7,13,14,15,21,22,23,1,9,17]].reshape(1,-1))
#Train model 1 day
for i in range(0, xtestiday.shape[0]-1,1):

modelltiday.fit(xtestiday[i,:,[5,6,7,13,14,15,21,22,23,1,9,17]].reshape(1,-1),ytestiday[i,5].reshape(-1))
predictionslday-modelltiday.predict(xtestiday[i+1,:,[5,6,7,13,14,15,21,22,23,1,9,17]].reshape(1,-1))
predictionslday.append(predslday[0])
```



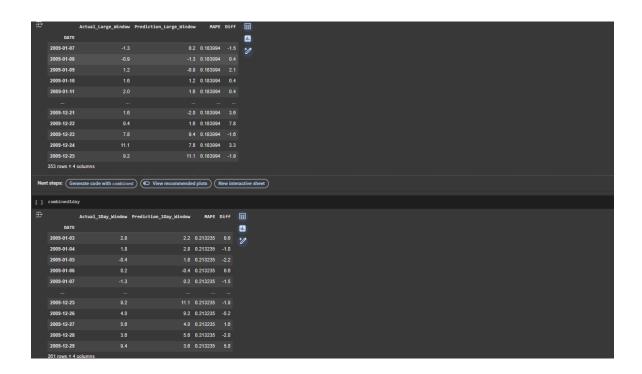
به طور مشابه برای Linear Regression میتوان نوشت:

```
#MONTELIMAR_temp_mean training
modellttLinearRegression()
modellttlay=LinearRegression()
predictions=[]
predictions1day=[]

#Train model large window
for i in range(0, xtest.shape[0]-1,1):

modellt.fit(xtest[i,:,[5,6,7,13,14,15,21,22,23,1,9,17]].reshape(1,-1),ytest[i,5].reshape(-1))
preds=modellt.predict(xtest[i+1,:,[5,6,7,13,14,15,21,22,23,1,9,17]].reshape(1,-1))
predictions.append(preds[0])

#Train model 1 day
for i in range(0, xtest1day[i,:,[5,6,7,13,14,15,21,22,23,1,9,17]].reshape(1,-1),ytest1day[i,5].reshape(-1))
predstday=modellt1day.predict(xtestday[i+1,:,[5,6,7,13,14,15,21,22,23,1,9,17]].reshape(1,-1))
predictions1day.append(preds1day[0])
```



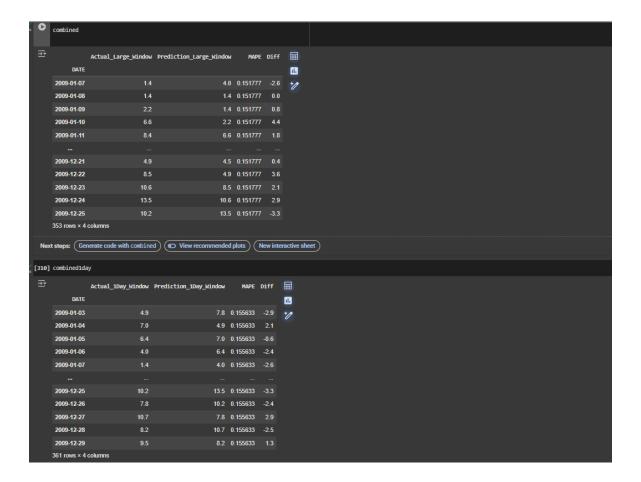
با توجه به نتایج بدست آمده، با توجه به دادههای موجود و هدف پیشبینی دمای آینده، با اینکه نتایج تا Ridge Regression حد خوبی شبیه میباشند ولی از آنجایی که نوع داده ها سری زمانی است، مدل بهترین عملکرد را داشته است. این مدل با متعادلسازی ضرایب و جلوگیری از بیشبرازش، دقت مناسبی را در عین پایداری ارائه کرده است.

سوال امتيازي ١:

به طور مشابه مدل Ridge Regression برای Prepignan Temp mean نمایش داده شده است:

```
training for Prepignan Temp mean

#Prepignan | training | model1t=Ridge(alpha=0.01) | model1t1day=Ridge(alpha=0.01) | predictions=[] | predictions[] | predictions[] | | #Train model large window | for i in range(0, xtest.shape[0]-1,1): | model1t.fit(xtest[i,:,[5,6,7,13,14,15,21,22,23,1,9,17]].reshape(1,-1),ytest[i,13].reshape(-1)) | predictions.append(preds[0]) | #Train model 1 day | for i in range(0, xtestIday[i,:,[5,6,7,13,14,15,21,22,23,1,9,17]].reshape(1,-1) | predictions.defined for i in range(0, xtestIday[i,:,[5,6,7,13,14,15,21,22,23,1,9,17]].reshape(1,-1) | predsIday=model1tIday.predict(xtestIday[i+1,:,[5,6,7,13,14,15,21,22,23,1,9,17]].reshape(1,-1)) | predsIday=model1tIday.predict(xtestIday[i+1,:,[5,6,7,13,14,15,21,22,23,1,9,17]].reshape(1,-1)) | predictionsIday.append(predsIday[0])
```



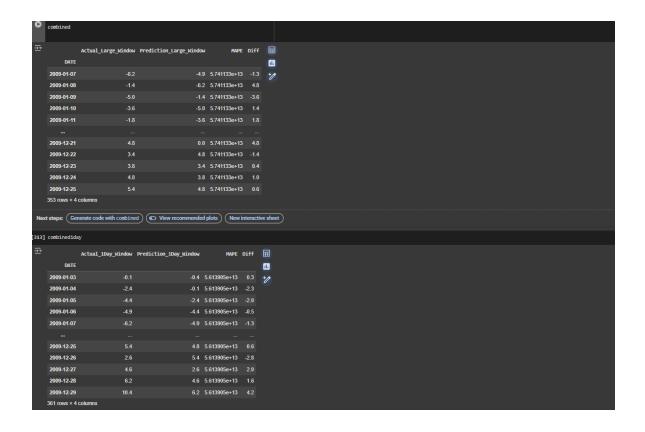
برای شهر TOURS temp mean نیز به شکل زیر است:

```
Training for Tours temp mean

#Tours training
modeltt-Ridge(alpha=0.01)
modelttday-Ridge(alpha=0.01)
predictions-[]
predictions1day=[]

#Train model large window
for i in range(0, xtest.shape(0)-1,1):
    model1tt.fit(xtest[i,:,[5,6,7,13,14,15,21,22,23,1,9,17]].reshape(1,-1),ytest[i,21].reshape(-1))
    preds-model1t.predict(xtest[i+1,:,[5,6,7,13,14,15,21,22,23,1,9,17]].reshape(1,-1))
predictions.append(preds[0])

#Train model 1 day
for i in range(0, xtestiday.shape[0]-1,1):
    model1t1day.fit(xtestiday[i,:,[5,6,7,13,14,15,21,22,23,1,9,17]].reshape(1,-1),ytestiday[i,21].reshape(-1))
    predsiday=model1tiday.predict(xtestiday[i+1,:,[5,6,7,13,14,15,21,22,23,1,9,17]].reshape(1,-1))
    predictions1day.append(predsIday[0])
```



سوال امتيازي ٢

دیتا فریم new_df2 تنها به منظور استفاده در این بخش ایجاد شده و به طور مشابه بخش های قبل، موارد مورد نیاز برای آن استخراج گردیده است.

از شهرهای DUSSELDORF, DRESDEN, KASSEL برای انجام پیش بینی در شهر DUSSELDORF (همگی واقع در آلمان) استفاده شده است.

```
# THIS PART IS ONLY DEFINED FOR BOUNUS QUESTION 2 AND NOT USED ANYWHERE ELSE !!!!!!
    search_columns2 = [col for col in weather_prediction_dataset.columns \
        if any(keyword in col for keyword in ["DUSSELDORF", "DRESDEN", "KASSEL"])]
    new_df2=weather_prediction_dataset[search_columns2]
    search_columns2

→ ['DRESDEN_cloud_cover',
      'DRESDEN_wind_speed',
      'DRESDEN_wind_gust',
      'DRESDEN_humidity',
      'DRESDEN global radiation',
      'DRESDEN_precipitation',
      'DRESDEN_sunshine',
      'DRESDEN_temp_mean',
      'DRESDEN_temp_min',
      'DRESDEN_temp_max',
      'DUSSELDORF_cloud_cover',
      'DUSSELDORF_wind_speed',
      'DUSSELDORF_wind_gust',
'DUSSELDORF_humidity',
      'DUSSELDORF_pressure'
      \verb|'DUSSELDORF_global_radiation'|,\\
      'DUSSELDORF_precipitation',
      'DUSSELDORF_sunshine',
      'DUSSELDORF_temp_mean',
      'DUSSELDORF_temp_min',
      'DUSSELDORF_temp_max',
      'KASSEL_wind_speed',
      'KASSEL_wind_gust',
      'KASSEL_humidity',
      'KASSEL_pressure',
      'KASSEL_global_radiation',
      'KASSEL_precipitation',
      'KASSEL_sunshine',
'KASSEL_temp_mean',
      'KASSEL_temp_min',
      'KASSEL_temp_max']
```

```
redictions for Dusseldorf using Dusseldorf, Dresden and Kassel

predictions for Dusseldorf using Dusseldorf, Dresden and Kassel

predictions for Dusseldorf using Dusseldorf, Dresden and Kassel

predictions are decided by the second of the
```

```
test_df2-new_df2[new_df2.index >= '2009-01-01'].copy()
%cutting 2010
test_df2-test_df2.ilor[:-1,:].copy()
xtest2.ytest2-Create_Sliding_Mindows(test_df2, window_size, step)
xtest2.shape, xtest.shape

(360, 5, 31), (360, 5, 24))

modellt-Ridge(alpha-0.01)
predictions-[]

#Train model large window
for i in range(0, xtest2.shape(0)-1,1):

modellt.fit(xtest[i,:,[5,6,7,13,14,15,21,22,23,1,9,17]].reshape(1,-1),ytest[i,5].reshape(-1))
preds=modellt.predict(xtest2[i+1,:,[7,8,9,18,19,20,28,29,30,3,13,23]].reshape(1,-1))
predictions.append(preds[0])

# Convert predictions to a Series with matching index
preds_series = pd.Series(predictions, index-test_df.index[:len(predictions)])
# Combined with actual values
combined = pd.concat([test_df2['DUSSELDORF_temp_mean'][:len(predictions)], preds_
combined.columns = ['Actual_large_Mindow", "Prediction_large_Mindow"]

# Check the first few rows
combined('Actual_large_Mindow")=combined.shift(-6)["Actual_large_Mindow"].copy()
combined index = combined.index = pd.DateOffset(days=-6)
combined = combined.dropna()
combined("Diff"]=combined("Actual_large_Mindow"]-combined("Prediction_large_Mindow"),
combined("Diff"]=combined("Actual_large_Mindow"]-combined("Prediction_large_Mindow")
combined("Diff"]=combined("Actual_large_Mindow"]-combined("Prediction_large_Mindow")
combined("Diff"]=combined("Actual_large_Mindow"]-combined("Prediction_large_Mindow")
combined
combined
```

در اینجا نیز مانند بخشهای قبل، ابتدا پنجره اول برای آموزش استفاده شده ولی با این تفاوت که پنجره دوم از شهر دوسلدورف به عنوان ورودی میباشد. نتایج به شکل زیر است:



همانگونه که مشاهده می شود، با اینکه بین مقادیر پیش بینی شده و واقعی اختلاف وجود دارد ولی این خطا تا حدودی قابل قبول میباشد زیرا با توجه به مبحث یادگیری انتقالی اگر دادههای آبوهوا (مثلاً دما، فشار، رطوبت، باد و ...) در شهرهای مختلف دارای توزیعهای آماری مشابه باشند، مدل آموزش دیده قادر خواهد بود تا اطلاعات کسبشده را به خوبی به کار بگیرد و عملکرد نسبتاً مناسبی در شهرهای دیگر ارائه دهد. اما اگر تفاوت قابل توجهی در الگوهای آبوهوا یا شرایط جوی بین شهرها وجود داشته باشد، ممکن است عملکرد مدل کاهش یابد.

همچنین اگر ویژگیهایی که انتخاب شدهاند، شاخصهای عمومی و اساسی وضعیت آبوهوا باشند و بهطور گسترده در شهرها مشترک باشند، احتمال انتقال دانش از یک شهر به دیگری بیشتر میشود. در این صورت، مدل در ارزیابی روی دادههای شهر دیگر میتواند پیشبینیهای قابل قبولی ارائه دهد. بنابراین، در صورت استفاده از ویژگیهای یکسان استخراجشده از سه شهر دیگر و ارزیابی مدل آموزشدیده بر روی دادههای یکی از آن شهرها، اگر میان دادههای شهرها شباهت و همگنی وجود داشته باشد، عملکرد مدل به طور قابل قبولی حفظ خواهد شد (اگرچه ممکن است مقداری افت در دقت مشاهده شود). اما اگر اختلافات قابل توجهی بین الگوهای آبوهوا در شهرها وجود داشته باشد، مدل ممکن است عملکرد ضعیف تری نشان دهد زیرا در اصل در محیط هدف با چالشهایی مانند عدم تطابق توزیع دادهها مواجه می شود.

به بیان خلاصه، در شرایط مطلوب (شباهت در دادههای ورودی بین شهرها و ویژگیهای استخراجشدهای که به طور گسترده نمایانگر شرایط آبوهوا هستند)، مدل انتقالی عملکرد نسبتاً قابل قبولی خواهد داشت، ولی در شرایط ناسازگار، کاهش قابل ملاحظهای در دقت پیشبینی اتفاق میافتد.

۲. تشخیص عیب یاتاقان غلتشی بر مبنای دستهبندیهای سلسله مراتبی

توضیحات مربوط به کد، به صورت نظر در خطوط کد نوشته شده موجود است.

1.1.2

سازوکار کلی داده برداری:

-دستگاه استفاده شده: شبیه ساز عیب ماشین آلات SpectraQuest (مدل Alignment-Balance- دستگاه استفاده شده: شبیه سازی عیبهای مکانیکی در محیط کنترل شده.

- نرخ نمونه برداری: ۵۰ کیلوهرتز (۵۰٬۰۰۰ نمونه در ثانیه).

- مدت زمان جمع آوری داده: ۵ ثانیه برای هر آزمایش.

- تعداد نمونه ها: ۲۵۰,۰۰۰ نمونه در هر آزمایش (نتیجه 3۰,۰۰۰ نمونه/ثانیه \times δ ثانیه).

- فرمت ذخیرهسازی: دادهها در فایلهای CSV ذخیره میشوند و هر ستون مربوط به یک سنسور یا پارامتر خاص است.

سنسورهای استفاده شده:

۱. سرعت سنج:

- مدل: Monarch Instrument MT-190 (آنالوگ).

- نقش: اندازه گیری سرعت چرخش روتور.

- ذخیره سازی: دادهها در ستون اول فایلهای CSV.

٢. شتاب سنج ها:

- ياتاقان Underhang (زيرين شفت روتور):

- مدل: سه شتابسنج IMI Sensors 601A012

- نقش: اندازه گیری ارتعاش در سه جهت:

- جهت شعاعی (ستون ۲).

- جهت محوری (ستون ۳)
- جهت مماسی (ستون ۴).
- ياتاقان Overhang (جلويي شفت روتور):
- مدل: یک شتابسنج سه محوری IMI Sensors 604B31
- نقش: اندازه گیری ارتعاش در سه جهت (شعاعی، محوری، مماسی).
 - ذخیرهسازی: دادهها در ستونهای ۵ تا ۷ فایلهای CSV.

٣. ميكروفون:

- مدل: Shure SM81 -
- نقش: ثبت سیگنالهای صوتی ناشی از شرایط عیب.
 - ذخیرهسازی: دادهها در ستون ۸ فایلهای CSV

اهداف داده برداری:

- ثبت داده های با وضوح بالا برای تحلیل رفتارهای گذرا (مانند شروع چرخش) و پایدار ماشین تحت شرایط مختلف عیب.
 - شبیه سازی دقیق عیب های مکانیکی (مانند خرابی یاتاقانها) بدون آسیب به تجهیزات واقعی.
- ایجاد پایگاه دادهای جامع برای توسعه الگوریتمهای تشخیص عیب و استراتژیهای نگهداری پیش بینانه.

2.1.2

کلاس های مختلف عیب در مجموعه داده MaFaulDa:

۱. ناهماهنگی (Misalignment):

- ناهماهنگی افقی: با سطوح شدت از ۰.۵۰ میلیمتر تا ۲.۰۰ میلیمتر.
- ناهماهنگی عمودی: با سطوح شدت از ۰.۵۱ میلیمتر تا ۱.۹۰ میلیمتر.

این عیب ها با جابه جایی محور روتور نسبت به محور موتور شبیه سازی میشوند و منجر به ارتعاشات غیرعادی در سیستم میگردند.

۲. عدم تعادل (Imbalance):

- سطوح شدت: اضافه کردن وزنهای ۶ گرم تا ۳۵ گرم به روتور.

این عیب ناشی از توزیع نابرابر جرم در اطراف محور روتور است که باعث ایجاد نیروی گریز از مرکز و افزایش ارتعاشات میشود.

۳. عیب های یاتاقان (Bearing Faults):

- عیب قفس (Cage Defect): اعمال وزنهای ۰ گرم تا ۳۵ گرم روی هر دو یاتاقان Overhang و . Underhang
 - عیب بیرونی (Outer Race Defect): اعمال وزنهای ۰ گرم تا ۳۵ گرم روی هر دو یاتاقان.
- عیب توپ (Ball Defect): ایجاد آسیب در عناصر غلتشی یاتاقانها با سطوح شدت ۰ گرم تا ۳۵ گرم. این عیبها بهصورت مصنوعی روی یاتاقانها ایجاد میشوند تا شرایط خرابی واقعی (مانند ترک یا ساییدگی) را شبیهسازی کنند.

مقدار داده ثبتشده برای هر بخش:

- نرخ نمونهبرداری: ۵۰ کیلوهرتز (۵۰٬۰۰۰ نمونه در ثانیه).

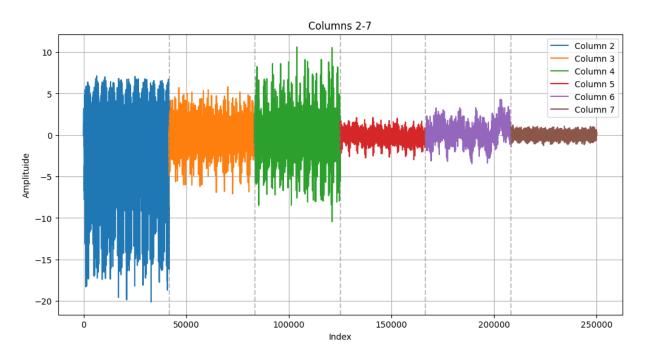
- مدت زمان هر آزمایش: ۵ ثانیه.
 - تعداد نمونه ها در هر آزمایش:
- ۲۵۰,۰۰۰ نمونه (حاصل از ۵۰,۰۰۰ نمونه/ثانیه \times Δ ثانیه).

جمع بندی:

هدف: ایجاد یک پایگاه داده جامع برای تحلیل رفتار ماشین تحت شرایط عیب و توسعه مدلهای تشخیص عیب.

پوشش عیب ها: مجموعه داده شامل ترکیبی از عیبهای ناهماهنگی، عدم تعادل، و یاتاقان (با زیرمجموعه-های قفس، بیرونی، و توپ) است که هر یک در سطوح شدت متفاوت شبیهسازی شده اند.

3.1.2



1.2.2

مرحله استخراج ویژگی از انتخاب پنجره زمانی (Time Windowing) شروع شده است. این مرحله به عنوان نخستین گام در فرآیند استخراج ویژگیها ذکر شده و هدف آن تقسیم سیگنالهای خام به بازههای زمانی مشخص (پنجره ها) برای تحلیل دقیق تر است. انتخاب پنجره زمانی، پایه و اساس استخراج ویژگیها در حوزه زمان و فرکانس را فراهم میکند.

پیش پردازش های انجام شده روی داده ها

- ۱. تقسیم سیگنال به پنجره های زمانی:
- تقسیم سیگنال های ارتعاشی و صوتی به بازه های زمانی کوتاه تر (پنجره ها) برای تحلیل موضعی.
 - تنظیم طول پنجره و همپوشانی (Overlap) بر اساس:
 - ماهیت سیگنال (ثابت/غیر ثابت).
 - نوع عیب (مثلاً پنجرههای کوتاهتر برای عیبهای ضربهای مانند خرابی یاتاقان).
 - اهداف تحليل (تشخيص عيب Vs. مانيتورينگ وضعيت).
 - ۲. تبدیل سیگنال به حوزه فرکانس:
 - استفاده از تبدیل فوریه سریع (FFT) برای تبدیل سیگنال های حوزه زمان به حوزه فرکانس.
- این تبدیل برای استخراج ویژگیهای طیفی (مانند دامنه فرکانسهای غالب، انرژی باندهای فرکانسی، و غیره) ضروری است.
 - ۳. برچسب گذاری داده ها:
- مرتبط سازی هر پنجره زمانی با نوع عیب و سطوح شدت مربوطه (مثلاً ناهماهنگی ۰.۵ میلیمتر، عدم تعادل ۱۰ گرم، یا خرابی قفس یاتاقان).
 - ۴. ساختاردهی دادهها برای تحلیل:
- سازماندهی داده ها در قالب ستون های مجزا برای هر سنسور (مثلاً ستون ۲ تا ۴ برای شتاب سنج های یاتاقان Underhang).

- آماده سازی داده ها برای ورود به مرحله استخراج ویژگی (مانند ذخیره سازی مقادیر پنجره ها در ماتریس های قابل پردازش).

2.2.2

در فایل کد انجام شده است. از LightGBM نیز برای رتبه بندی ویژگی ها و SI جهت نرمال سازی استفاده شده است.

3.2

از روش Hierarchical Logistic Regression استفاده شده است.

1.3.2

در پایان نامه از مدل سلسله مراتبی با ۱۲ طبقه بند تخصصی استفاده شده است. هر طبقه بند روی یک دسته خاص از عیوب (مانند ناهماهنگی افقی/عمودی، عدم تعادل، یا عیوب یاتاقان) تمرکز دارد. ساختار بهصورت زیر است:

- ۱ طبقه بند اصلى: تشخيص سالم/معيوب بودن سيستم.
- ۵ طبقه بند سطح میانی: شناسایی ۵ عیب کلی (ناهماهنگی افقی، عمودی، عدم تعادل، و عیوب یاتاقان (Overhang/Underhang).
- ۶ طبقه بند سطح پایین: تشخیص سطوح شدت عیوب یاتاقان (Outer Race ،Ball ،Cage برای هر یاتاقان).

نحوه استفاده:

- هر طبقه بند به صورت مجزا آموزش داده شده و ویژگی های مرتبط با عیب خاص (زمانی/فرکانسی) را تحلیل میکند. - ابتدا طبقه بند اصلی سالم/معیوب را تشخیص میدهد. سپس طبقه بندهای میانی و پایین، نوع و شدت عیب را شناسایی میکنند.

مزیت های ذکرشده:

۱. کاهش پیچیدگی: تقسیم مسئله ۴۲ کلاس به زیرمسائل کوچکتر با تمرکز روی ویژگیهای خاص هر
 عیب.

۲. افزایش دقت: استفاده از مدل های تخصصی برای هر عیب، به جای یک مدل کلی.

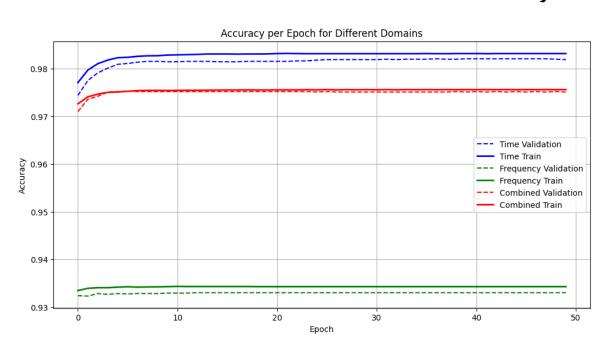
۳. بهبود تفسیرپذیری: ردیابی دقیق تر علت عیب در سطوح مختلف سلسله مراتبی.

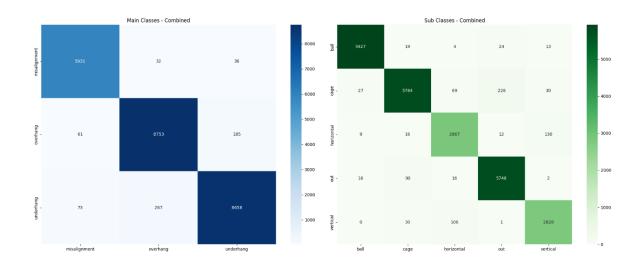
نتایج نهایی:

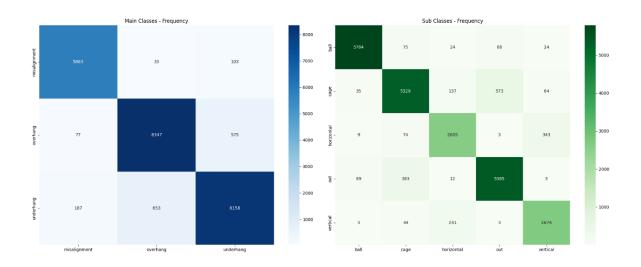
نویسنده تأکید میکند این روش به دلیل تمرکز روی ویژگی های مرتبط با هر عیب و کاهش ابعاد داده، دقت تشخیص را افزایش داده است. اگرچه نتایج کمی (مانند Accuracy) در متن ذکر نشده، اما منطق طراحی و تقسیم مسئله نشان دهنده تأثیر مثبت این روش است.

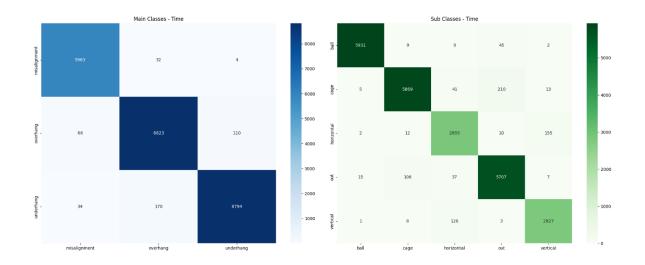
باتوجه به موارد فوق بنظر می رسد روش مطرح شده، روش قابل قبولی است و می تواند مفید باشد.

3.3.2 , 2.3.2

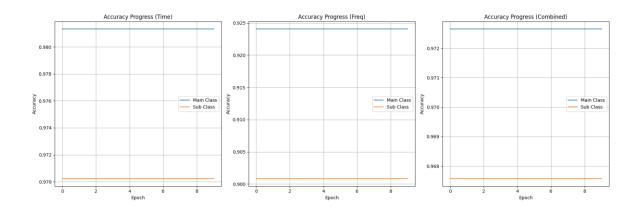


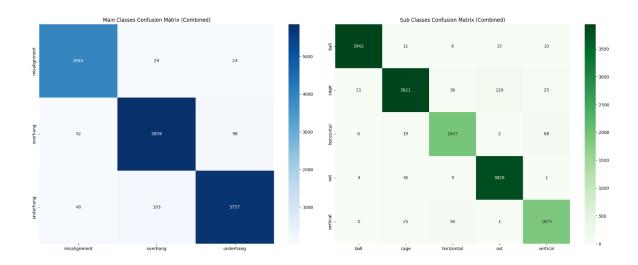


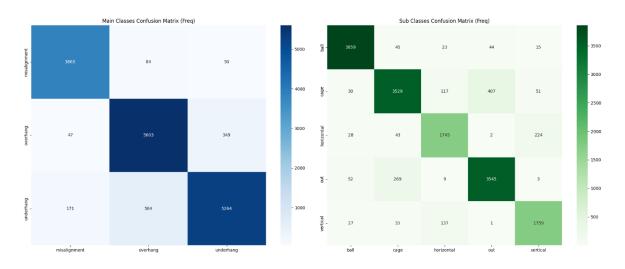


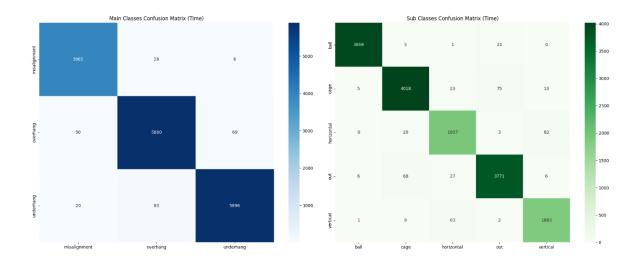


2.3.2 رویکرد Linear SVM









3.3.2

مقایسه دو روش

نتایج دو روش تقریبا برابر هستند و تفاوتی چندان در اینکه ویژگی های چه حوزه ای نیز استفاده شده است فرقی ندارند.

4.3.2

باتوجه به نتایج، روش پایان نامه پیشنهاد می شود چرا که مدت زمان نیاز برای اجرا آن بسیار کمتر است. اجرا برنامه برای Linear SVM برای ۴۰ epoch و ۴۰ epoch روش پایان نامه با هم برابر است.

4.2

t-SNE یک روش ساده برای کاهش ابعاد داده ها و نمایش آنها در فضای ۲ یا ۳ بعدی است. هدف اصلی آن این است که داده های پیچیده و با ابعاد زیاد (مثلاً در ۵۰۰ بعد) را به شکلی قابل درک مثلاً روی یک صفحه نشان دهد تا الگوها، خوشهها یا شباهت ها دیده شوند.

