

Локальная кластеризация временных рядов

Грабовой Андрей Валериевич

Московский физико-технический институт
Факультет управления и прикладной математики
Кафедра интеллектуальных систем

Научный руководитель д.ф.-м.н. В. В. Стрижов

*Москва,
2019г*

Исследуется

Исследуется задача локального распознавания и локальной разметки человеческой активности в течении некоторого времени.

Требуется

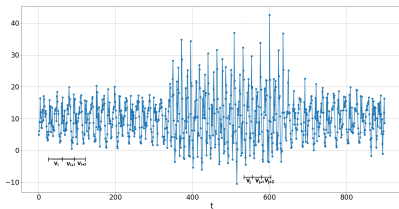
Требуется предложить локальное признаковое описание временного ряда, а также кластеризации точек данного ряда после получения его признакового описания.

Проблемы

Построение признакового описания временного ряда низкой размерности.

- И. П. Ивкин, М. П. Кузнецов Алгоритм классификации временных рядов акселерометра по комбинированному признаковому описанию. // Машинное обучение и анализ данных, 2015.
- V. V. Strijov, A. M. Katrutsa Stresstes procedures for features selection algorithms. // Schemometrics and Intelligent Laboratory System, 2015.
- A. D. Ignatov, V. V. Strijov Human activity recognition using quasiperiodic time series collected from a single tri-axial accelerometer. // Multimedial Tools and Applications, 2015.
- I. Borg, P. J. F. Groenen Modern Multidimensional Scaling. — New York: Springer, 2005. 540 p.
- Д. Л. Данилова, А. А. Жигловский Главные компоненты временных рядов: метод "Гусеница". — СПбУ, 1997.

Постановка задачи



Задан временной ряд:

$$\mathbf{x} \in \mathbb{R}^N, \quad \mathbf{x} = [\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_M], \quad \mathbf{v}_i \in \mathcal{V},$$

где \mathcal{V} множество возможных сигналов.

Предположения:

- $|\mathcal{V}| = K$,
- $\forall \mathbf{v} \in \mathcal{V} \quad |\mathbf{v}| \leq T$,
- $\forall i$ выполняется $\mathbf{v}_i = \mathbf{v}_{i-1}$ или $\mathbf{v}_i = \mathbf{v}_{i+1}$,

где $|\mathcal{V}|$ мощность множества сигналов, а $|\mathbf{v}|$ длина сигнала.

Рассмотрим отображение:

$$a : x \rightarrow \{1, \dots, K\}$$

где $x \in \mathbf{X}$ некоторая точка временного ряда.

Отображение должно удовлетворять следующим свойствам:

$$\begin{cases} a(x_1) = a(x_2), & \text{если } \exists v \in \mathcal{V} : x_1, x_2 \in v \\ a(x_1) \neq a(x_2), & \text{если } \nexists v \in \mathcal{V} : x_1, x_2 \in v \end{cases}$$

Фазовая траектория ряда \mathbf{X} :

$$\mathcal{H} = \{\mathbf{h}_t | \mathbf{h}_t = [x_{t-T}, x_{t-T+1}, \dots, x_t], T \leq t \leq N\}.$$

Фазовые подпространства:

$$\mathcal{S} = \{\mathbf{s}_t | \mathbf{s}_t = [h_{t-2T}, h_{t-2T+1}, \dots, h_t], 2T \leq t \leq N\}.$$

Пространство базисов:

$$\mathcal{W} = \{\mathbf{W}_t | \mathbf{W}_t = [\mathbf{w}_t^1, \mathbf{w}_t^2]\}, \quad \mathcal{L} = \{\boldsymbol{\lambda}_t | \boldsymbol{\lambda}_t = [\lambda_t^1, \lambda_t^2]\},$$

где $[\mathbf{w}_t^1, \mathbf{w}_t^2]$ и $[\lambda_t^1, \lambda_t^2]$ это базисные векторы и сингулярные числа метода главных компонент для подпространства \mathbf{s}_t .

Расстояние между элементами \mathcal{W} :

$\rho(\mathbf{W}_1, \mathbf{W}_2) = \max_{\{\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}\} \subset \mathbf{W}_1 \cup \mathbf{W}_2} V(\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c})$, где $V(\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c})$ — объем параллелепипеда на $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}$.

Расстояние между элементами \mathcal{L} :

$$\rho(\lambda_1, \lambda_2) = \sqrt{(\lambda_1 - \lambda_2)^T (\lambda_1 - \lambda_2)}.$$

Расстояние между точками временного ряда:

$$\rho(t_1, t_2) = \rho(\mathbf{W}_1, \mathbf{W}_2) + \rho(\lambda_1, \lambda_2).$$

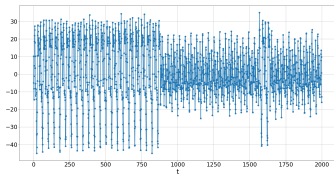
Матрица попарных расстояний:

$$\mathbf{M} = [0, 1]^{N \times N}.$$

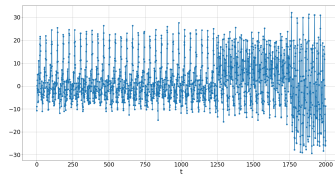
Таблица: Описание выборок

Physical Motion 1	900	2	20
Physical Motion 2	1000	2	20
Synthetic 1	2000	2	20
Synthetic 2	2000	3	20

Синтетические данные

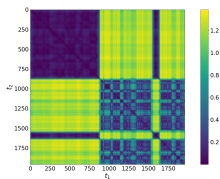


(a) Synthetic 1

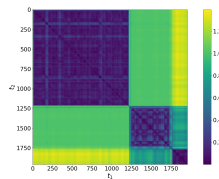


(b) Synthetic 2

Рис.: Пример синтетически построенных временных рядов

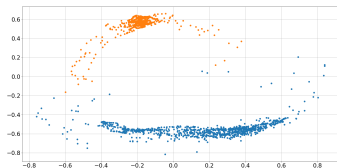


(a) Synthetic 1

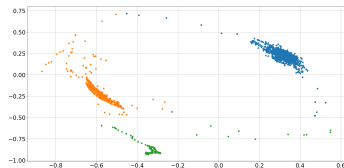


(b) Synthetic 2

Рис.: Матрица попарных расстояний \mathbf{M} между точками временного ряда

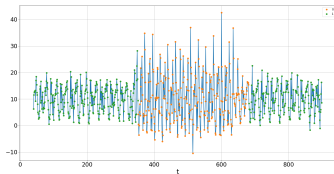


(a) Synthetic 1

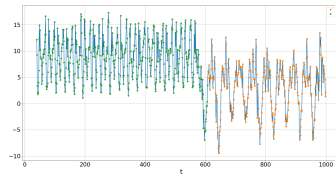


(b) Synthetic 2

Рис.: Проекция точек временного на плоскость при помощи матрицы попарных расстояний \mathbf{M}



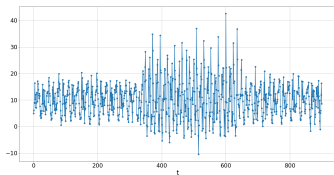
(a) Synthetic 1



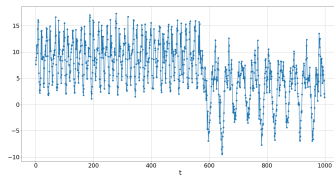
(b) Synthetic 2

Рис.: Кластеризация точек временного ряда

Физическая активность и акселерометр



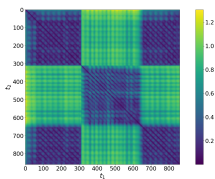
(a) Physical Motion 1



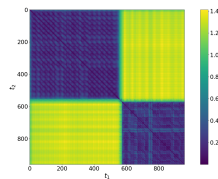
(b) Physical Motion 2

Рис.: Пример временных рядов полученных из мобильного акселерометра

Физическая активность и акселерометр



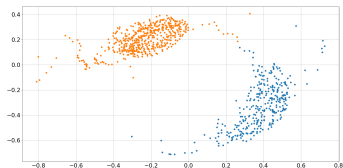
(a) Physical Motion 1



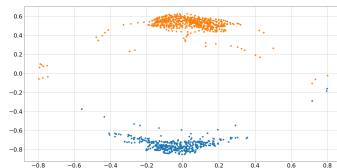
(b) Physical Motion 2

Рис.: Матрица попарных расстояний \mathbf{M} между точками временного ряда

Физическая активность и акселерометр



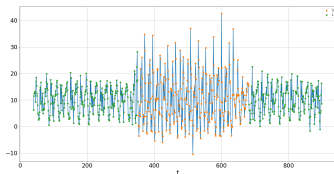
(a) Physical Motion 1



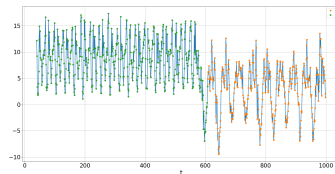
(b) Physical Motion 2

Рис.: Проекция точек временного на плоскость при помощи матрицы попарных расстояний M

Физическая активность и акселерометр



(a) Physical Motion 1



(b) Physical Motion 2

Рис.: Кластеризация точек временного ряда

- Был предложен алгоритм поиска характерных сигналов, который основывается на методе главных компонент для локального снижения размерности.
- Была предложена функция расстояния между локальными базисами в каждый момент времени, которые интерпретировались как признаковое описание точки временного ряда.
- Предложенный алгоритм хорошо разделяет точки которые принадлежат разным классам сигналов, что хорошо для кластеризации точек временного ряда.

- Грабовой А. В., Стрижов В. В. Локальная кластеризация временных рядов // (в процессе)
- Грабовой А. В., Бахтеев О. Ю., Стрижов В. В. Определение релевантности параметров нейросети // Информатика и ее применения, 2019, 13(3).
- Гадаев Т. Т., Грабовой А. В., Мотренко А. П., Стрижов В. В. Численные методы оценки объема выборки в задачах регрессии и классификации //(в процессе)
- Бучнев Т. Т., Грабовой А. В., Гадаев Т. Т., Стрижов В. В. Раннее прогнозирование достаточного объема выборки для обобщенно линейной модели // (в процессе)