

주최: 한국철도기술연구원

주관: 인공지능팩토리

한국철도 999

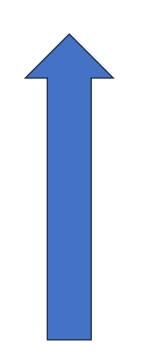
이운문, 윤용완, 장성준, 정은찬

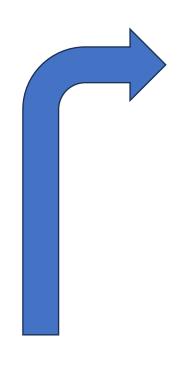
## 목차

- 1. EDA
- 2. 데이터 전처리
- 3. Modeling
- 4. 결과
- 5. 개선점
- 6. 활용성

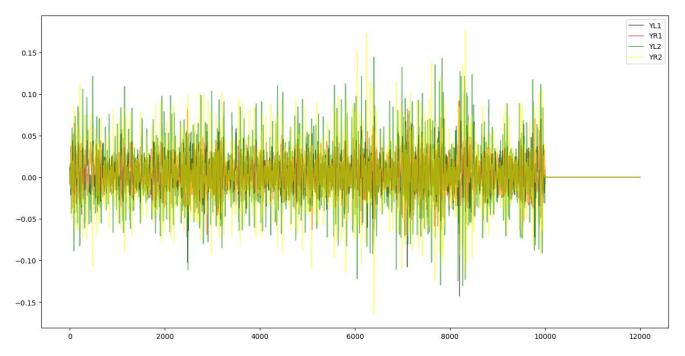
### EDA \_ 직선 선로, 곡선 선로

- 1. 직선 구간 s
- 2. 곡선 구간 c
- 3. 구간에 따라 데이터 제공
- 4. 구간에 따라 다른 센서 데이터





## EDA \_ 데이터 구성

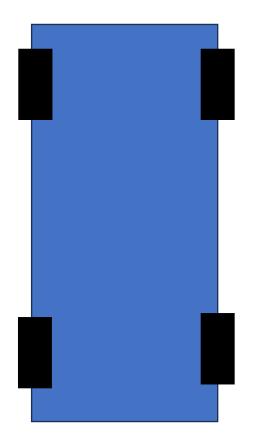


| type     | пате                     | description                      |
|----------|--------------------------|----------------------------------|
| curve    | Distance                 | 거리[m]                            |
| curve    | Curvature                | 곡률[1/km]                         |
| curve    | Vertical offset          | 선로중심부 높이[mm]                     |
| curve    | Cross level offset       | 캔트[mm]                           |
| straight | Distance                 | 거리[m]                            |
| straight | Cross level irregularity | 우측 선로에 대한 좌측 선로 높이차(캔트) 불규칙도[mm] |
| straight | Curvature irregularity   | 곡선에 대한 불규칙도[1/km]                |
| straight | Lateral irregularity     | 수평 불규칙도[mm]                      |
| straight | Vertical irregularity    | 수직 불규칙도[mm]                      |
| straight | Gauge variation          | 선로 게이지(좌우거리차이) 불규칙도[mm]          |

0 ~2500 탈선계수 존재 2500 ~ 2999.75 탈선 계수 없음

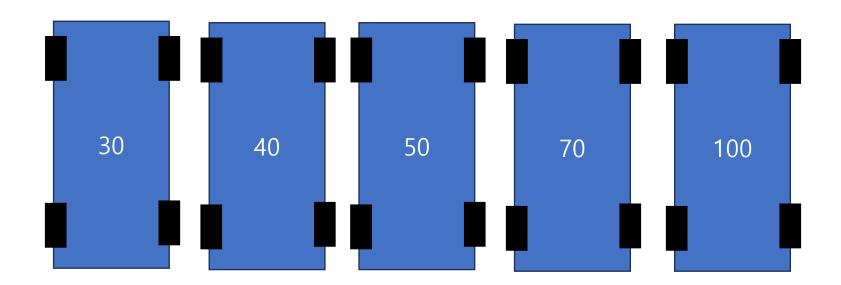
### EDA \_ 예측 대상

- 1. YL\_M1\_B1\_W1 : 좌측 전위 차륜 탈선계수
- 2. YR\_M1\_B1\_W1: 우측 전위 차륜 탈선계수
- 3. YL\_M1\_B1\_W2: 좌측 후위 차륜 탈선계수
- 4. YR\_M1\_B1\_W2: 우측 후위 차륜 탈선계수



## EDA\_총예측수

- 1. 직선 선로, 곡선 선로 [2가지]
- 2. Yaw damper의 비선형제어능력 조건 : 30, 40, 50, 70, 100 [5가지]
- 3. 각각 4개 탈선계수 [4가지] → 총 40가지



## 데이터 전처리 \_ 직선, 곡선 모델 공통 추가 변수 1

### 1. yaw damper 변수 생성

• 카테고리 데이터인 yaw damper에 따라 탈선계수 예측

### 2. 총가속도 변수 생성

• 탈선계수에 가속도가 큰 영향을 주기 때문에 추가한 변수

### 3. 좌우 프레임의 횡가속도 변수 생성

- 탈선 계수에 위치 좌우 횡가속도 차가 영향을 주기 때문에 추가한 변수
- 좌우 프레임의 가속도 차이를 활용하여 차량의 균형과 조향 특성을 분석할 수 있다.
- 프레임 가속도 차이 = (좌측 프레임 가속도) (우측 프레임 가속도)

## 데이터 전처리 \_ 직선, 곡선 모델 공통 추가 변수 2

### 4. 차륜 수직하중을 수직 가속도로 나눈 관계 변수 생성

- 차륜 하중과 프레임 수직 가속도 관계 = 프레임 수직 가속도 / 해당 프레임 위치의 차륜 수직하중
- 프레임 수직 가속도 = 좌측 전위 대차 프레임 수직 가속도 + 좌측 중앙 대차 프레임 수직 가속도 + 좌측 후위 대차 프 레임 수직 가속도 (또는 우측 프레임의 경우)
- 해당 프레임 위치의 차륜 수직하중 = 좌측 전위 차륜 수직하중 + 좌측 중앙 차륜 수직하중 + 좌측 후위 차륜 수직하중 (또는 우측 프레임의 경우)

### 5. 좌우 엑슬박스 횡가속도 차이 변수 생성

• 탈선계수의 위치 좌우 횡가속도 차가 영향을 주기 때문에 추가한 변수

### 데이터 전처리 \_ 곡선 모델 추가 변수

### 1. 선로 중심부 높이 변화 변수

- Curve의 lane 데이터에서 중심부 높이 변화가 탈선계수에 영향이 있을 것이라는 가정에 추가한 변수
- 선로 중심부의 높이 변화 = 캔트 × 곡률
- 수식:△H = C×r

( △H : 선로 중심부의 높이 변화, C : 캔트 값 (단위 : mm), r : 곡률 값 (단위 : 1/km) )

### 2. 기차의 편향력 변수

- 기차의 편향력이 탈선계수에 영향이 있을 것이라는 가정에 추가한 변수 현재 데이터에서는 기차의 질량은 알 수 없으나 한 기차이기 때문에 질량을 동일하게 1로 가정하여 계산함
- 기차의 편향력 = (기차의 질량) × (캔트 × 곡률)²
- 수식: F = m × (C × r)²
  (F: 기차의 편향력, m: 기차의 질량, C: 캔트 값 (단위: mm), r: 곡률 값 (단위: 1/km))

## 데이터 전처리\_Train & Validation

| Train    | valid       | Test           |
|----------|-------------|----------------|
| 0 ~ 2375 | 2375 ~ 2500 | 2500 ~ 2999.75 |
| 탈선 계수 존재 | 탈선 계수 존재    | 탈선 계수 없음       |

Standard Scaler

Train Set를 표준화하기 위해 Standard scaler를 사용

validation split

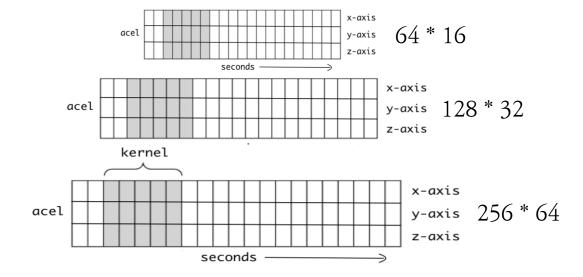
Train Set의 뒤 500 rows(125m)를 나누어 학습

### Modeling

- 총 2개의 모델을 사용
  - 1. Straight Model
  - 2. Curve Model
- 선로에 따라 주어진 선로 데이터가 달라 나누는 것이 효과적
- Input: 7m 간격, 61개의 feature
- Ouput: Input 다음 0.25m의 4개 탈선 계수를 예측

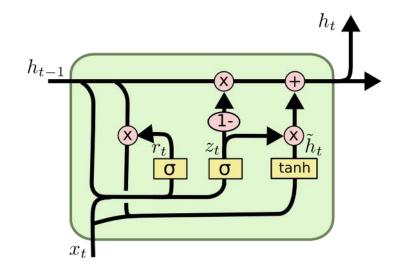
## Modeling \_ 모델 구조

### • 1d-CNN



- 3계층 : F(filters) \* K(kernel\_size)
- Input (-1, 28, 61)
- AveragePooling : 평균값을 취해 차원을 축소

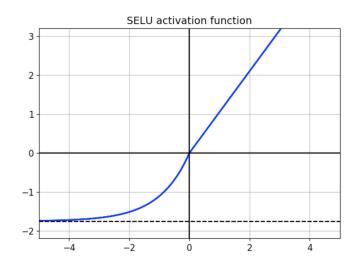
#### • LSTM



- hidden layer: 12
- FC: 100
- output : (-1, 4)

### Modeling \_ Activation

• Selu (Scaled Exponential Linear Unit)



$$selu(x) = \lambda \begin{cases} x & \text{if } x > 0 \\ \alpha e^x - \alpha & \text{if } x \leqslant 0 \end{cases}$$

- self-normalization을 유도하는 활성화 함수
- 평균과 분산이 0으로 수렴
- 음수가 입력되어도 업데이트 가능

### Modeling \_ Optimizer

Nadam (Nesterov-accelerated Adaptive Moment Estimation)

$$heta_{t+1} = heta_t - rac{\eta}{\sqrt{\hat{v_t} + \epsilon}} igg(eta_1 \hat{m_t} + rac{(1-eta_1)g_t}{1-eta_1^t}igg)$$

- NAG + Adam
- Adam에 적용한 모멘텀 기법을 NAG로 변경
- Adam보다 더 빠르고 정확하게 전역 최소값을 찾을 수 있음

### Modeling \_ Fit & Validation

| Train    | valid       | Test           |
|----------|-------------|----------------|
| 0 ~ 2375 | 2375 ~ 2500 | 2500 ~ 2999.75 |
| 탈선 계수 존재 | 탈선 계수 존재    | 탈선 계수 없음       |

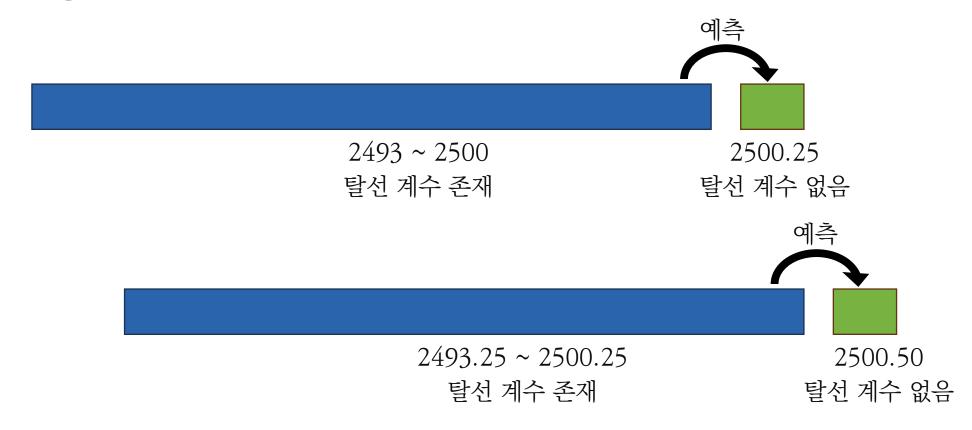
validation split

Train Set의 뒤 500 rows(125m)를 나누어 학습

ReduceLROnPlateau

val\_loss(MAE)가 3번 이상 증가하지 않으면 최소 1e-6까지 0.2씩 감소하도록 함

## Modeling \_ Predict



- 이전 7m의 데이터를 통해 다음 0.25m의 탈선계수를 예측
- 이를 반복하여 최종 2999.75m까지 채워나감

### 결과

- 1. 이전에 몇 m구간을 볼 것인가 다양한 실험을 진행하였고(3m, 5m, 7m, 10m) 그 중 7m가 가장 좋은 성능을 보임
- 2. activation을 relu, swish, selu, 그리고 optimizer를 SGD, Adam, Nadam로 변경하여 성능을 측정한 결과, activation이 selu이고 optimizer가 Nadam일 때 예측 성능이 가장 좋았음

| 0812_cnn_1d_7m_cnn_filter_16_valid_best_reset_idx_Nadam | 79.1202129점 | 78.681525점  |
|---|-------------|-------------|
| 0812_cnn_1d_7m_cnn_filter_16_valid_best_reset_idx       | 78.7225034점 | 92.9546642점 |

최종 점수: 78.681525점 (5위)

### 개선점

- 1. 추후 선로 데이터를 포함하지 않고 damper 별 데이터만 가지고 모델을 만들 경우 하나의 모델로 다음 구간의 탈선계수를 예측할 수 있는 모델을 개발할 수 있을 것으로 기대
- 2. 구간을 7m 간격으로 두었지만 다양한 실험을 통해 더욱 최적화된 구간을 구할 필요가 있어 보임
- 3. 열차의 실제 속력 칼럼 추가, 기차 폭, 곡선 저항 등 추가적인 데이터가 주어진다면 오차를 더 줄일 수 있을 것으로 기대
- 4. 각 모델마다 총 61개의 column을 학습하였기 때문에, column을 줄이면 경량화 된 모델을 사용할 수 있을 것으로 기대

## 활용성

- 1. 모델이 가볍기 때문에 적용이 용이하고, 최적화 작업으로 추가적인 모델 경량화가 가능할 것으로 기대됨.
- 2. 두 모델이 같은 Input Shape를 가지기 때문에, 곡선, 직선 선로에 동일한 데이터가 주어진다면, 선로 종류를 범주형 변수로 추가하여 하나의 모델로 통합이 가능.
- 3. 실시간 데이터 학습이 가능하기 때문에, 지속적인 모델의 정확도 향상이 가능.

Q & A