

Fallstudien II

Laura Kampmann, Christian Peters, Alina Stammen

11. Dezember 2020

1. Task I - Vorhersage der Datenrate

Gradient Boosted Trees

Regression mit ARMA-Fehlern

Validierung

2. Task II - Handover Vorhersage und Link Lifetime

Lösungsansatz Task II

Task I - Vorhersage der Datenrate

Task I - Vorhersage der Datenübertragungsrate

- Ziel: Evaluation von neuen *anticipatory vehicular communication systems* durch möglichst realitätsnahe Simulationen [4]
⇒ Ansatz: *Data-Driven Network Simulation*
- Durch Machine Learning Modelle sollen möglichst realistische Vorhersagen der Datenraten generiert werden
- Hoffnung: Bessere Aussagekraft der Simulationen durch Einsatz echten Datenmaterials

Task I - Vorhersage der Datenrate

Gradient Boosted Trees

Gradient Boosted Trees

- Kann man aus vielen "schwachen" Lernern einen starken Lerner konstruieren?
 - ⇒ Ja, Boosting ist eines der mächtigsten Konzepte des Machine Learning [2]
- Kombination von einfachen CART Bäumen zu einem starken Ensemble
 - ⇒ Ähnlich zu Random Forest
- Der Unterschied zum Random Forest liegt im Training!

Training von Gradient Boosted Trees

- Bäume werden nacheinander zum Ensemble hinzugefügt
- Jeder neue Baum versucht, die Schwächen seiner Vorgänger "auszubügeln"
 - ⇒ *Additives Training*
- Je mehr Bäume aufgenommen werden, desto geringer wird der Training-Error (das Modell wird aber komplexer)
 - ⇒ Kontrolle des *Bias-Variance Tradeoffs*
 - ⇒ Zusätzlich gibt es Regularisierungs-Parameter

Task I - Vorhersage der Datenrate

Regression mit ARMA-Fehlern

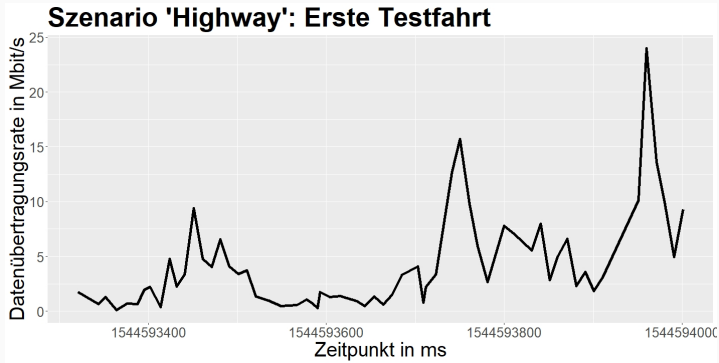


Figure 1: Grafik der auf der ersten Testfahrt im Szenario “Highway” gemessenen Datenübertragungsrate.

- Zeitreihe y_1, \dots, y_n (Zielvariable)
- k Zeitreihen $x_{i,1}, \dots, x_{i,n}$ für $i = 1, \dots, k$ (Einflussvariablen)

Lineares Regressionsmodell

$y_t = c + \beta_1 x_{1,t} + \dots + \beta_k x_{k,t} + \epsilon_t$ mit Fehler ϵ_t und Konstante c

Annahmen an Fehler:

- $E((\epsilon_1, \dots, \epsilon_n)^T) = 0$
- $Cov((\epsilon_1, \dots, \epsilon_n)^T) = \sigma^2 \mathbb{1}_n$

Annahmen sind in unserer Situation nicht einhaltbar!

ARMA(p, q): Zusammengesetztes Modell aus

- $AR(p)$ (Auto Regressive): Linearkombination aus
 - p vorherige Beobachtungen,
 - Konstante
 - Fehler
- $MA(q)$ (Moving Average): Linearkombination aus
 - q vorherige Fehler
 - Konstante
 - aktueller Fehler

Anwendung auf Regressionsfehler

Erinnerung: Fehler $(\epsilon_1, \dots, \epsilon_n)$ des linearen Modells sind autokorreliert \Rightarrow erfüllen Voraussetzungen nicht

Lösung: Wende ARMA-Modell auf Fehler an

Modellgleichung Regression mit ARMA-Fehlern:

$$y_t = c + \sum_{i=1}^k \beta_i x_{i,t} + \underbrace{\sum_{j=1}^p \phi_j \epsilon_{t-j}}_{\text{vergangene Fehler LM}} + \underbrace{\sum_{k=1}^q \theta_k \epsilon_{t-k}}_{\text{vergangene Fehler ARMA}} + \epsilon_t$$

Task I - Vorhersage der Datenrate

Validierung

k-fache Kreuzvalidierung

- beachtet Abhängigkeit der Datenpunkte nicht
- zerstört zeitliche Komponente
- verwendet eventuell zukünftige Beobachtungen für Prognose der Gegenwart

⇒ **Kreuzvalidierung für Zeitreihen**

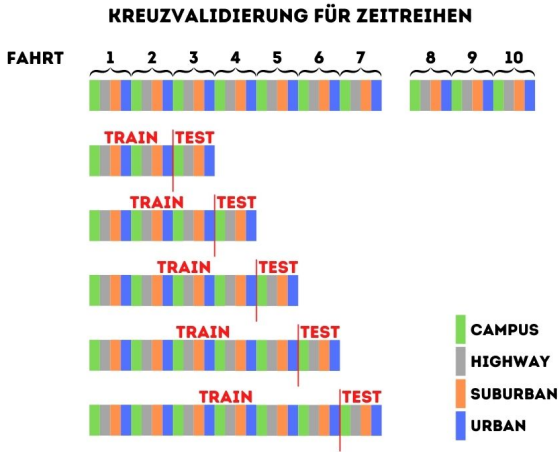
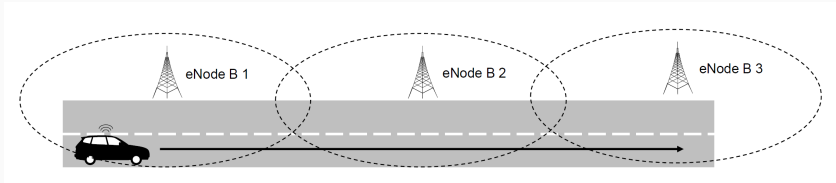


Figure 2: Einteilungen in Trainings- und Testdatensätze bei der Kreuzvalidierung für Zeitreihen.

Task II - Handover Vorhersage und Link Lifetime

Vorhersage des Handovers und Link Lifetime

- Vergleich des RSRP Wertes zur verbundenen Zelle sowie zu den Nachbarzellen
- Vorhersage des Handovers durch Angabe der Link Lifetime



Task II - Handover Vorhersage und Link Lifetime

Lösungsansatz Task II

Lösungsansatz Task II

Idee: Prädiktionsmodell für Link Lifetime mit Einfluss des RSRP der verbunden sowie der Nachbarzellen

→ Datentransformation nötig

- Anpassen der RSRP Messwerte in "Cells" an RSRP Werte in "Context"
- Cell Id → eNodeB
- eNodeB Wechsel → Response Variable Link Lifetime

time_s	rsrp_dbm	ci	scenario	provider	enodeb	drive_id	rsrp_neighbor	link_lifetime
0.06	-98	13828122	campus	o2	54016	1	-99	18.01
1.07	-101	13828122	campus	o2	54016	1	-104	17.00
2.07	-101	13828122	campus	o2	54016	1	-104	16.00
3.07	-94	13828122	campus	o2	54016	1	-100	15.00
4.07	-94	13828122	campus	o2	54016	1	-100	14.00

- Anwendung des Prädiktionsmodells XGBoost um Link Lifetime vorherzusagen
- Validierung analog zu Task I mit Zeitreihenkreuzvalidierung



T. Chen and C. Guestrin.

Xgboost: A scalable tree boosting system.

CoRR, abs/1603.02754, 2016.



T. Hastie, R. Tibshirani, and J. Friedman.

The elements of statistical learning: data mining, inference and prediction.

Springer, 2 edition, 2009.



R. Hyndman and G. Athanasopoulos.

Forecasting: principles and practice, 2018.



B. Sliwa and C. Wietfeld.

Data-driven network simulation for performance analysis of anticipatory vehicular communication systems.

IEEE Access, 7:172638–172653, 2019.

h-Schritt Punktvorhersage

- Ersetze Beobachtungen zu zukünftigen Zeitpunkten mit deren Vorhersagen
- Ersetze Fehler an vergangenen Zeitpunkten durch das entsprechende Residuum
- Ersetze Fehler an zukünftigen Zeitpunkten durch 0

Beispiel: $h = 2, k = 1, p = 2, q = 2$

$$\begin{aligned}y_t &= c + \beta_1 x_t + \epsilon_t \text{ mit } \epsilon_t = \phi_1 \epsilon_{t-1} + \phi_2 \epsilon_{t-2} + \theta_1 e_{t-1} + \theta_2 e_{t-2} + e_t \\ \widehat{y}_{t+1} &= c + \beta_1 x_t + \widehat{\epsilon}_{t+1} \text{ mit } \widehat{\epsilon}_{t+1} = \phi_1 \epsilon_t + \phi_2 \epsilon_{t-1} + \theta_1 e_t + \theta_2 e_{t-1} + \underbrace{\widehat{e}_{t+1}}_{=0} \\ \widehat{y}_{t+2} &= c + \beta_1 x_t + \widehat{\epsilon}_{t+2} \text{ mit } \widehat{\epsilon}_{t+2} = \phi_1 \widehat{\epsilon}_{t+1} + \phi_2 \epsilon_t + \theta \underbrace{\widehat{e}_{t+1}}_{=0} + \theta e_t + \underbrace{\widehat{e}_{t+2}}_{=0}\end{aligned}$$