## 專題報告-電梯異常檢測(再平層)之研究

陽明交通大學 管科系/資工系 侯均頲

### 專案概述

- 目標:偵測「再平層」事件(電梯到站第一次對齊後,因誤差過大而進行第二次對齊),以降低人工巡檢負擔。
- 資料: 馬達電流(channel 0) + 六軸振動(門上 XYZ: channels 1–3; 車廂/馬達背面 XYZ: channels 4–6),原始取樣率 8192 Hz,訓練前下採樣至約 256 Hz;實驗使用 0604–0605 的正常資料與 0607 的異常資料;切片聚焦 Stage 3–5。
- 方法:各自以正常資料、異常資料訓練兩個 **1D-CNN Autoencoder**;每筆樣本輸入後得到兩個 reconstruction loss(視作 2D 特徵),再用 SVM / Logistic Regression / kNN 做最後分類。
- 通道發現:門上 XYZ (1-3)較有訊號意義;車廂/馬達背面 XYZ (4-6)資訊性弱。電流 (0) + 門上振動 (1,2,3) 是最佳組合;包含 4-6 的組合準確率常掉到 ~0.7 或以下。
- 融合策略:電流模型與振動模型的輸出做 bitwise OR,以小幅犧牲 precision 換取更高 recall (務實符合維運場景)。
- 評估:採 10 次完整管線重複實驗(每次重新隨機劃分 train/test),彙整平均表現。

## 問題定義與資料描述

#### 業務問題(再平層)

- 再平層定義:電梯到達某一樓層後,控制系統會進行一次「平層」動作,將車廂位置與樓層對齊。但若第一次 平層誤差過大,電梯會再進行一次第二次平層(即「再平層」)。
- 異常意義:
- 再平層雖然不是立即性的安全事故,但它往往是潛在問題的前兆。
- 根據公司內部的實務經驗,再平層的出現與後續的多種異常狀況(例如馬達老化、煞車失效、控制系統校正 異常、門機故障)呈高度正相關。
- 因此,偵測再平層 ≈ 預警更多嚴重異常。
- 目前困境:
- 公司原本依賴 人工檢查(維修人員聽聲音或查看記錄)來判斷是否出現再平層。
- 人工檢查效率低、成本高,且受人員經驗影響。
- 專題目標:
- 開發一套 **基於 感測訊號的自動化異常檢測方法**,讓系統能在早期就發現再平層,進而預防或降低後續異常風險,並大幅減少人工巡檢成本。

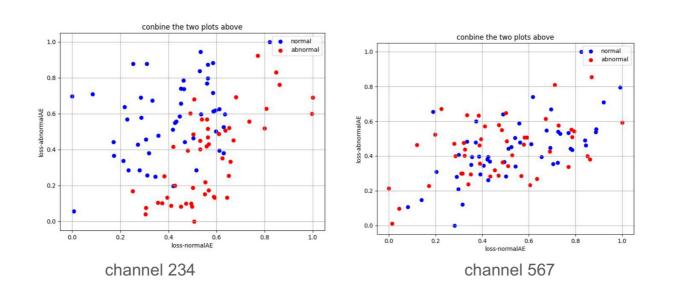
#### 感測配置與通道

• Channel 0:馬達電流(amp)。

● Channels 1-3:門上振動 XYZ

● Channels 4-6: 車廂/馬達背面振動 XYZ

實驗發現:門上 XYZ 資訊性高,車廂/馬達背面 XYZ 資訊性低。



x, y軸代表正常autoencoder與異常autoencoder的reconstruction loss (後續會提及),一個點代表一個test樣本 (一個樣本是一個時間序列)

### 數據期間與採樣

● 正常資料: 0604-0605; 異常資料: 0607。原始 8192 Hz, 訓練前下採樣至 \~256 Hz。

• 關注片段: Stage 3-5 (對應行車階段中最能表徵再平層的訊段)。

## 資料切分與數量

● 投影片標示劃分為 **Train/Validate** = **85%/15%**,並列出數量:

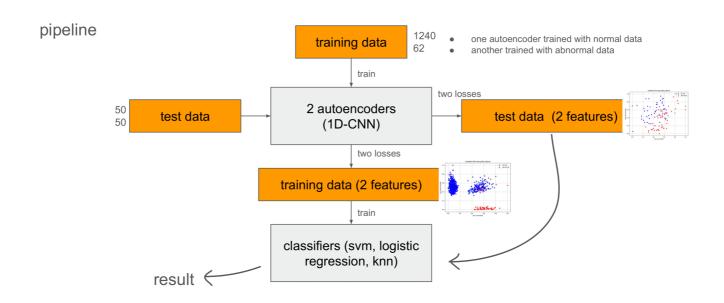
• 正常: train 1240 \ valid 50 \ test 50

• 異常:train 62、valid 50、test 50 (註:異常樣本稀少,故另留固定數量的驗證與測試,以保持評估公平。)

## 方法設計 (Architecture & Pipeline)

### 雙自編碼器(Dual-AE)設計

- 各自訓練兩個 1D-CNN Autoencoder:
- Normal-AE (正常 autoencoder): 只用正常資料訓練
- Abnormal-AE (異常 autoencoder): 只用異常資料訓練
- 推論時對每筆樣本分別計算 Normal-AE 與 Abnormal-AE 的 **reconstruction loss**;把兩個 loss 視作 **2D 特徵向** 量(x=normal-loss, y=abnormal-loss),再餵入分類器(**SVM / Logistic Regression / kNN**)。



## 通道與模型訓練策略

### 單通道建模

- 1. 電流 (Channel 0)
- 2. 使用馬達電流單通道資料,訓練一對 Autoencoder。
- 3. 實驗結果:
  - Precision 較高(0.94),代表「判斷為異常時幾乎不會誤報」。
  - 。 但 Recall 偏低(0.62),異常檢出率不足。
  - 。 適合作為 **高精確度但較保守** 的檢測器。
- 4. 門上振動 (Channels 1,2,3)
- 5. 使用門上振動三軸資料,訓練另一對 Autoencoder。
- 6. 實驗結果:
  - Recall 較高 (0.84) ,代表「異常檢出率較佳」。
  - o Precision 相對較低(0.82),誤報機率增加。
  - o 適合作為 **高靈敏度但較寬鬆** 的檢測器。
- 7. 電流 + 門上振動 (0,1,2,3)
- 8. 嘗試將電流與振動直接合併輸入,但結果並沒有比單獨訓練更好。
- 9. 原因推測為通道間訊號特性差異過大,導致 AE 難以同時兼顧。

### 後融合策略 (OR)

- 由於單一模型各有優劣,採取 OR 融合:
- OR規則: pred\_final = pred\_amp OR pred\_vib
- 即若任一模型判斷為異常,則最終輸出異常。
- 優勢:
- Precision 稍微下降(0.82),但 Recall 大幅提升(0.92)。
- F1-Score 提升至 0.87,是三者最佳。
- 符合實務需求(寧可多報,不能漏報)。

## 實驗與結果

#### 結果數據表

模型	Accuracy	Precision	Recall	F1-Score
Amp (電流0)	0.79	0.94	0.62	0.75
Vib (1,2,3)	0.83	0.82	0.84	0.83
Mix (OR)	0.86	0.82	0.92	0.87

● 結論:電流(0)側重 Precision,門上振動(1,2,3)側重 Recall,兩者互補。透過 OR 融合,整體 F1 最佳,Recall 亦達到實務所需的水準。

#### 單路結果(每路均為 Dual-AE → 2D loss → 分類器)

- **電流(0)**:完成 train/test 評估(投影片給出混淆矩陣式標示 0/1)。
- 門上振動 (1,2,3): 同上,完成 train/test 評估。

### 通道組合與表現

- 最佳: [vibration 1,2,3] + [amp 0]
- **次佳或不佳**: [0,1,2,3] 、 [2,3] 、 [0,2,3] 等常 **≤ \~0.7** accuracy (以相同的 train/test 集下測得) 。
- 洞見:再次驗證 4-6 的資訊性偏弱;若強行加入,反而稀釋辨識訊息。

### 交叉驗證

• 完整管線重複 10 次,每次重新隨機劃分 Train/Test 後再做訓練與測試,最後彙整 平均結果 作為報告數字。



## 設計抉擇與理由

- 1. 為何 AE 而非 VAE
- 2. 目標是「重建誤差」本身; VAE 的機率建模與潛空間正則化在此非必要, AE 訓練更簡潔、較易穩定,且簡單測試之下確實沒有比較好。
- 3. 為何 1D-CNN (不做 FFT)
- 4. 再平層屬時域瞬時事件; 1D-CNN 能直接學到局部時域形狀與跨通道關聯。頻域特徵未必優於學得的時域特徵,且 FFT 會引入額外窗口化選擇與相位處理成本,且簡單測試之下確實沒有比較好。
- 5. 雙 AE + 2D loss 的好處
- 6. 相對「單一 AE + 閾值」,「Normal-AE vs Abnormal-AE」兩維 loss (如同二維平面) 讓邊界更清楚也更直觀 (如:正常樣本在 Normal-AE 上 loss 低、在 Abnormal-AE 上 loss 高,反之亦然),線性或核化分類器即可取得 乾淨決策邊界。

## 侷限與風險

- 異常樣本偏少(train 只有 62),泛化需小心;可以參考 分層 K-fold 或 時間分層 的方式補強估計不確定性,或以 重抽樣/類別權重 平衡分類器。(此專案使用了SMOTE做法)
- 資料期間單一:僅使用 0604-0607;需在長週期、跨多台電梯上做 **時變漂移(concept drift)** 評估與更新策略。
- 尚未落地:流程未串上即時資料流與告警回饋迴路,須補上部屬與維運面。

# 可落地化的下一步(Roadmap)

1. 評估指標調校:

- 2. 明確追蹤 **Recall / Precision / F1 / AUROC** 與 **告警頻率**;以 ROC/PR-Curve 在不同閾值與分類器設定下找 sweet spot。
- 3. 模型管理:
- 4. 每台電梯一組模型 vs 全域模型 + 微調;加上 週/月回訓 與 資料漂移監測(如 PSI、KS)。
- 5. 跨通道早期融合:
- 6. 嘗試在 encoder 端做多通道卷積與注意力(仍保留後端 OR 作保險),觀察是否能在不吞噬 recall 的情況下提升 precision。

#### 學生貢獻說明

#### 專案參與階段

前期:主要輔佐碩班學長寫程式,協助開會時產出所需的數據展示工具。

中後期:因學長前往中國,聯繫變少後轉為獨自開發並進行實驗。

再平層相關交付:一直由學長負責,但到後期整個專案在再平層那塊逐漸放棄。

#### 個人重點貢獻

- **實驗數據完整性**:專注於完整的實驗數據,親自進行實驗並設計能提高準確率的演算法
- 算法創新:
- 早期單 autoencoder 階段的程式碼曾被學長使用,但後續開發完全獨立完成
- 雙 autoencoder 架構設計與實作
- **2D** 資料分類器(SVM、Logistic Regression 等)的開發
- OR operation 融合策略的發想與實作
- 實驗驗證:期末前完成優秀的異常檢測分類結果,並使用 cross validation 進行驗證
- 報告撰寫:以上報告與實驗內容全部由本人完成

#### 專題 github 連結

### 指導教授簽名確認: