MUIARFID

20



01 Introducción

Introducción y objetivos

02 Conceptos

Definición de anomalía, LSTM, Autoencoder, GAN

03 Dataset

Descripción de los datos

04 Implementación

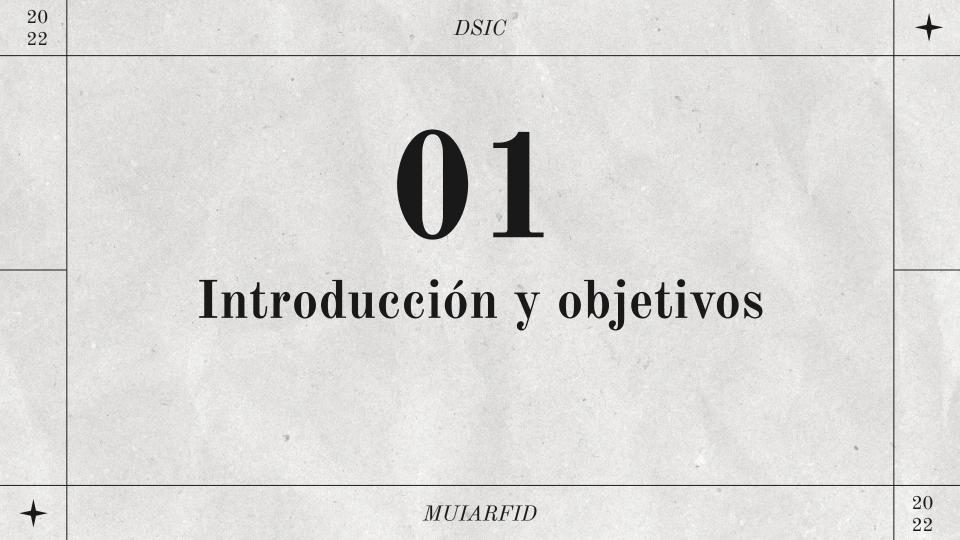
Arquitecturas usadas y detalles de implementación

05 Experimentación

Experimentación y evaluación

06 Conclusiones

Conclusiones y trabajos futuros



Objetivos

Cliente

Satisfacer sus necesidades de detección de anomalías





Implementación

De las técnicas más prometedoras

Estudio

De diferentes algoritmos que representan el estado del arte





Despliegue

Implantar la solución en las instalaciones del cliente







Definición de anomalía

Definición

"Un dato anómalo es la consecuencia medible de un cambio de estado inesperado de un sistema, que se sale fuera de su norma local o global."

A. A. Cook et al.

Tipos

- Puntual
- Contextual
- Colectiva

Desafíos

- Series de datos temporales
- Pocos datos anómalos
- Restricciones

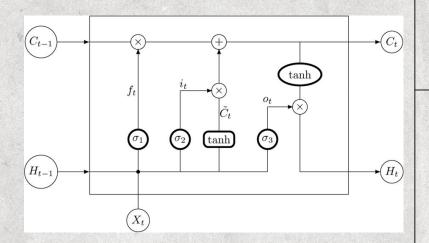


Redes LSTM

RNN que retiene dependencias de largo alcance en series temporales

Puertas:

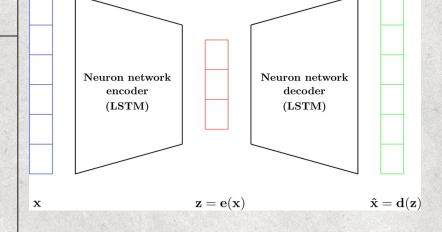
- De olvido
- De entrada
- De salida



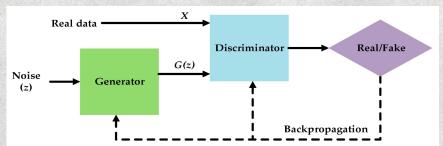


Autoencoder y GAN

Autoencoder



Generative Adversarial Networks





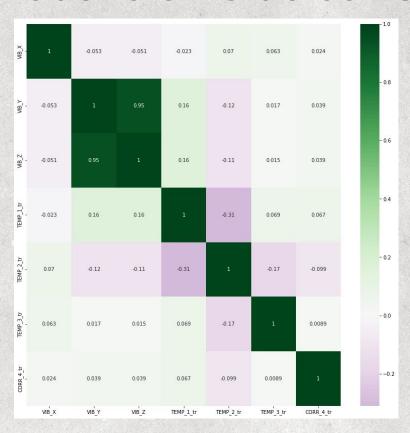


Descripción de variables

Variables	Tipo	Gráficos	
• VIB_X	Vibración	16 WB.X MB.Y MB.Y MB.Z MB.Z MB.Z MB.Z MB.Z MB.Z MB.Z MB.Z	
VIB_Y VIB_Z	Medida en los 3 ejes	10- 8- 6-	
TEMP_1_tr TEMP_0	Temperatura	4 2 0 10 20 30 40 50	
TEMP_2_tr TEMP_3_tr	Escala de 0 a 100	TEMP 1.19 TEMP 2.19 TEMP 3.19	
CODD 4	Corriente	40 -	
• CORR_4_tr	Escala de 0 a 10	20 - io 10 20 30 40 50	



Coeficiente de correlación de Pearson



VIB

Ejes Y y Z relacionados, pero no X TEMP

Canales 1 y 2 con correlación negativa

CORR

Sin correlación con otras variables





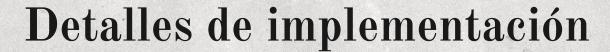
Arquitecturas usadas

LSTM Autoencoder

- Encoder
- 3 capas BiLSTM
- 64, 32 y 16 neuronas
- **Decoder**: opuesta

GAN

- Generador: como LSTM Autoencoder
- Función crítica Cx: real vs sintético
- Función crítica Cz: eficiencia de codificación
- Colapso de modo: pérdida Wassertein



Obtención de puntuaciones de anomalía

- Errores de reconstrucción: diferencia punto a punto, de área y DTW
- Salida de Cx
- Combinación

Umbrales de error dinámicos

- Método no supervisado
- Suavizado del error
- Ventanas deslizantes: ¿cuántos scores antiguos influyen al calcular el umbral actual?

Mitigación de falsos positivos

- Exceso de falsos positivos
- Procedimiento de poda
- Umbral mínimo

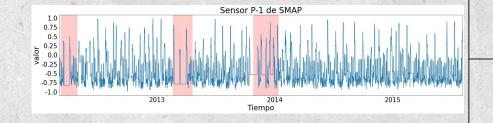


Dataset SMAP

Los datos del cliente carecen de anomalías.

Pruebas con dataset SMAP.

- Datos satélite NASA
- Se han usado 7 sensores
- Anomalías en 2012, 2013 y 2014





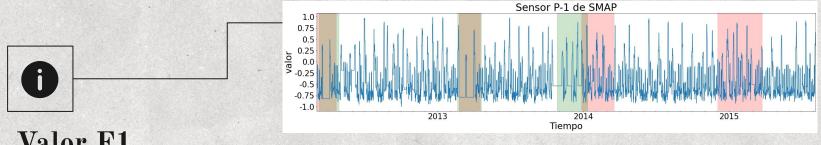


Parámetros

- Epochs:
 - o 50, 100 y 200
- Learning rate:
 - LSTM Autoencoder. 0.0001 y 0.0005
 - o GAN: 0.0005 y 0.001
- Métodos de cálculo de error:
 - O Diferencia punto a punto, de área y DTW
- Combinación de puntuaciones GAN:
 - Suma y multiplicación
- Tamaños de ventana y de avance de ventana en cada paso:
 - Window size: 0.2, 0.33, 0.5 y 0.8
 - Window step size: 0.1, 0.2, 0.33 y 0.5



Método de evaluación



Valor F1

Media armónica entre la precisión y la sensibilidad

$$F1 \; Score = 2*\frac{Precision*Recall}{Precision+Recall}$$



Resultados GAN

epochs/lr	0.0001	0.0005
50	0.50	0.67
100	0.57	0.86
200		0.25

Resultados obtenidos con diferencia de área, combinación por multiplicación, WS de 0.33 y WSS de 0.33



Resultados LSTM Autoencoder

	learning rate - epochs				
	0.0005 - 50	0.001 - 50	0.0005 - 100	0.001 - 100	
WSS / WS					
0.20 / 0.50	0.57	0.22	0.22	0.33	
0.50 / 0.20	* 0.50	0.25	0.20	0.44	

Resultados obtenidos con diferencia de área



Conclusiones y trabajos futuros

Estado actual

Fase de pruebas en instalaciones del cliente





Transferencia

Transfer learning: DDC, DAN, Deep CORAL

Atención

Mecanismos de atención





Predicción

Mantenimiento predictivo



