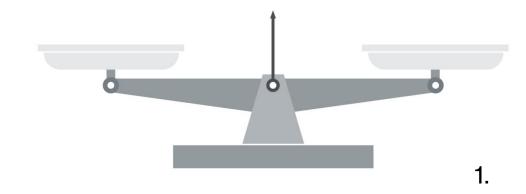
Vorhersagen für grüne Energie: Warum Transfer Learning den Unterschied macht

Präsentations PDF:



Präsentiert von Jens Schreiber

Wodurch entstehen Blackouts?



49,8 Hz - Einsatz der noch nicht mobilisierten Kraftwerksleistung

48,4 Hz - Sofortiger automatischer Lastabwurf von 15-20% der Netzlast

47,5 - Blackout

50,2 - ältere Solaranlagen schalten ab, neue reduzieren ihre Einspeisung

51,5 - Abtrennen der Kraftwerke vom Netz, alle Solaranlagen schalten ihre Einspeisung ab

Problem mit erneuerbaren Energien für die Netzstabilität

Herausforderung: Ausgleich zwischen Last und Erzeugung

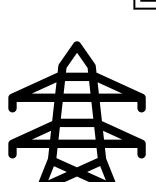
- Traditionelle Kraftwerke: planbare Leistung mit Vorlaufzeit
- Erneuerbare Energien: wetterabhängig und weniger steuerbar

Besonderheiten erneuerbarer Energien

- Variabilität: Sonnenschein und Wind schwanken stark
- Geografische Diskrepanz: Strom wird nicht immer dort erzeugt, wo er benötigt wird
- →Infrastrukturbedarf: Netzausbau und Speichersysteme

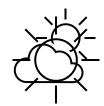
→ Planung ist entscheidend

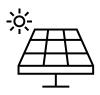
Prognosen für heutige und morgige Leistung notwendig Grundlage für Netzstabilität und effiziente Stromnutzung







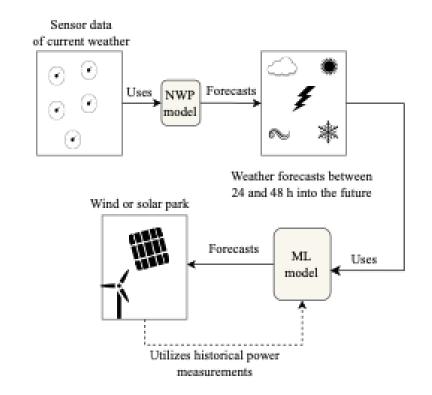






Wie werden Vorhersagen für erneuerbare Energie erstellt?

- Die maschinelle Lernverfahren werden auf Basis historischer
 Erzeugungsdaten eines Parks und Wettervorhersagen als Eingabe trainiert, um die zukünftige Stromerzeugung abzuschätzen.
- Physikalische Modelle werden eingesetzt, wenn nicht genügend historische Daten für maschinelles Lernen vorhanden sind.
 - Für Windenergie sind Faktoren wie Windgeschwindigkeit (kubischer Zusammenhang), Rotorfläche, Luftdichte und Effizienz entscheidend; für Solarenergie sind Azimut und Neigung der Solarmodule wichtig.
- Numerischen Wettermodellen (NWP) Modelle prognostizieren meteorologische Größen wie Windgeschwindigkeit und Strahlung auf Basis physikalischer Gleichungen und aktueller Wetterdaten.
- Der Prognosehorizont wird je nach Anwendung gewählt, z.B.
 Folgetagsprognosen (24–47 Stunden) oder Intraday (6–24 Stunden).

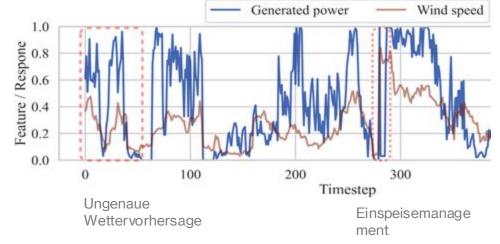


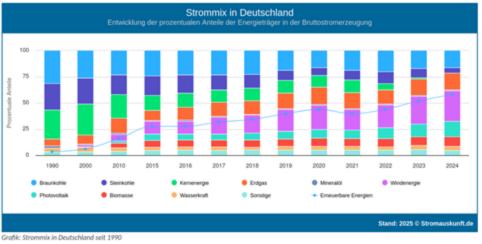
Was ist das Problem mit dem Stand der Technik? — Generated power — Wind s

- Prognosen für erneuerbare Energien sind **stark von Wettervorhersagen abhängig**, was zu erheblicher Unsicherheit führt.
- Wettervorhersagen gelten oft für große Gebiete, wodurch lokale Besonderheiten von Wind- und PV-Parks nicht ausreichend berücksichtigt werden.
- Zusätzliche Unsicherheiten entstehen durch Netzinterventionen (z.B. Einspeisemanagement) und spezielle Betriebsbedingungen wie nächtliche Drosselung von Windturbinen.
- Es gibt eine natürliche Grenze für die Prognosegenauigkeit
- Bei neuen Anlagen mit wenig historischen Daten sind Prognosen besonders schwierig, da wichtige Muster und saisonale Einflüsse noch nicht ausreichend gelernt werden können. Hier werden aktuelle physikalische Modelle genutzt.

Je mehr erneuerbare Energie eingesetzt werden, desto relevanter wird es jede dieser Fehlerquellen zu reduzieren.

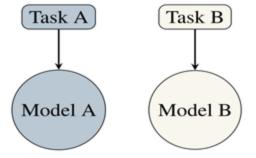
→ Techniken der **Wissensübertragung** (Transfer Learning) **nutzt bestehendes Wissen** in Form von Modellen und Daten um die Prognosegenauigkeit zu erhöhen und die "Probleme" zu reduzieren.



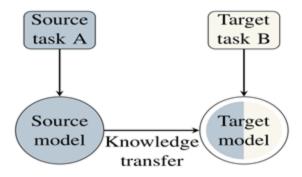


Was ist die Idee von Transfer Learning?

- In traditionellen ML-Verfahren wird für jede Aufgabe ("Task") ein eigenes Modell unabhängig voneinander trainiert, z.B. Task A (Windpark mit nächtlicher Drosselung) und Task B (neuer Windpark mit ähnlichem Verhalten) werden separat gelernt.
- Transfer Learning (TL) ermöglicht die Übertragung von Wissen
 - Eine "Domain" ist definiert durch die Eingabemerkmale (Feature Space) und deren Verteilung; eine "Task" beschreibt die Vorhersagefunktion und die Zielgröße (Label Space).
 - Im Gegensatz zu traditionellem ML-Verfahren wird beim TL Wissen aus ähnlichen Tasks genutzt, um mit begrenzten Trainingsdaten bestmögliche Vorhersagequalität zu erreichen.
 - TL kann die **Prognosegenauigkeit verbessern und den Trainingsaufwand reduzieren** z.B. durch Multi-Task, Sequential-Transfer oder Zero-Shot-Learning.
 - Risiken bestehen bei der Übertragung zwischen unähnlichen Aufgaben (Negative Transfer), daher ist die Auswahl passender Source Tasks entscheidend.



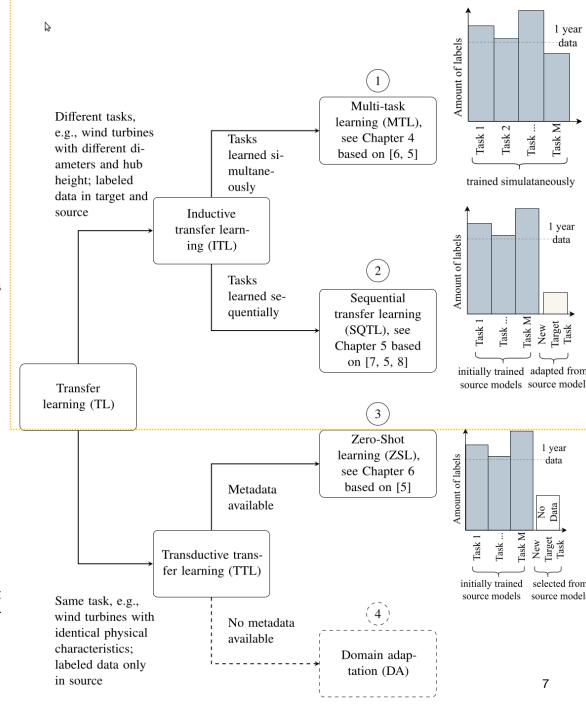
"Traditionelle" maschinelle Lernverfahren (ML)



Techniken des Transfer Learning

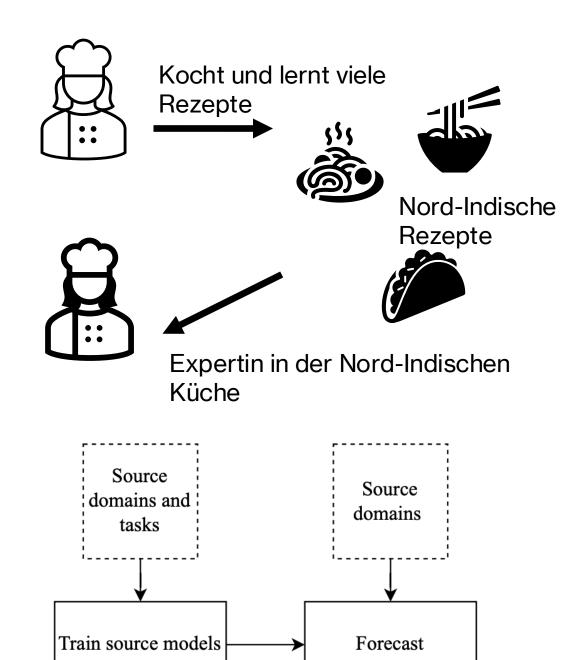
Übersicht Wissenstransfer

- Induktives TL nutzt gelabelte Daten in Quelle und Ziel, während transduktives TL nur gelabelte Daten in der Quelle und keine im Ziel verwendet.
- Multi-Task-Learning (MTL): Mehrere Aufgaben werden gleichzeitig mit einem gemeinsamen Modell gelernt, um Ähnlichkeiten und Unterschiede zwischen Parks auszunutzen und die Prognosegenauigkeit zu verbessern.
- Sequential-Transfer-Learning (SQTL): Ein vortrainiertes Modell aus einer Quelle wird für eine neue Aufgabe mit wenig Daten angepasst, z.B. für neu gebaute Parks mit nur einer Saison an Daten.
- Zero-Shot Learning: Für neue Parks ohne historische Daten wird ein ähnliches Modell aus der Quelle direkt angewendet, basierend auf Meta-Daten wie physikalischen Eigenschaften.
- **Domain Adaption:** Modelle werden für unterschiedliche Eingabedaten angepasst, z.B. wenn Modelle trainiert mit Messdaten der Windgeschwindigkeit auf Wettervorhersagen als Eingabe angepasst werden. Üblicherweise nicht der Fall, da ausreichend Wettervorhersagen vorhanden sind.



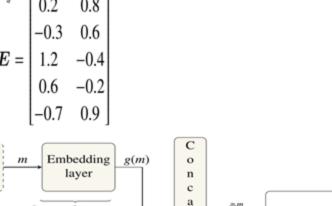
Multi-Task-Learning

- Multi-Task Learning (MTL) trainiert ein gemeinsames Modell für mehrere Tasks aus unterschiedlichen Source-Domains gleichzeitig und nutzt dabei Ähnlichkeiten und Unterschiede zwischen den Tasks.
- Durch das gemeinsame Lernen werden die Prognosegenauigkeit und die Generalisierungsfähigkeit erhöht, da Wissen aus verschiedenen Source-Domains und Tasks geteilt wird.
- Beispiel: In der erneuerbaren Energie werden mit MTL gleichzeitig Prognosemodelle für mehrere Wind- oder PV-Parks trainiert, sodass das Modell saisonale Muster, extreme Wetterereignisse und Abschaltungen (zum Beispiel Fledermausabschaltung) über verschiedene Tasks hinweg besser erfassen kann.



Task-Embedding für MLP und TCN

- Jedem Park (Task) wird eine eindeutige ID zugeordnet, die als Schlüssel für das Task Embedding dient.
- Die **Task-ID** wird durch eine Embedding-Schicht in einen latenten Vektor **transformiert**, der Ähnlichkeiten zwischen Parks abbildet.
- Im MLP-Ansatz wird der Embedding-Vektor mit anderen Eingabefeatures verkettet, um task-spezifische Vorhersagen zu ermöglichen.
- Der Ansatz ist auch erweiterbar für Zeitreihenmodell wie Temporal Convolutional Networks
- Das Task Embedding erlaubt die Erweiterung auf neue Parks ohne Catastrophic Forgetting, da für jeden neuen Task einfach ein neuer Vektor gelernt wird.



Learns latent re-

presentation of m

Continuous

input

Task ID

Task-Embedding für Multi Layer Perceptron

a

t

e

Task-

specific

output

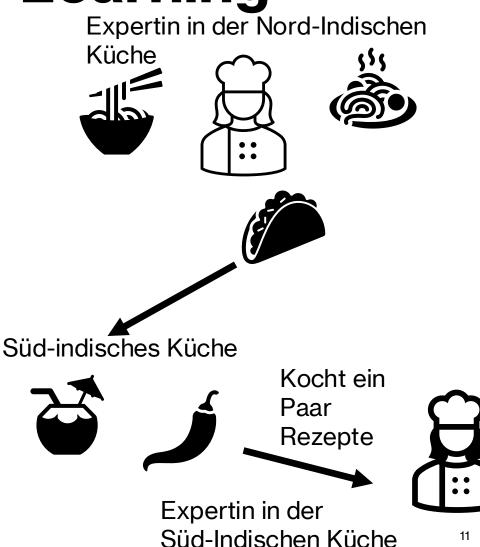
MLP

Zusammenfassung Multi-Task-Learning

- MTL-Architekturen (Task Embeddings) verbessern die Prognose signifikant zwischen 7,8% und 14.6% für Wind und zwischen 0,8% und 25.3% für PV je nach Datensatz.
- Sie reduzieren die benötigte Anzahl an Modellparametern pro Park bis zu 43-fach für PV und 8-fach für Wind je nach Datensatz.
- Temporal Convolutional Networks-basierte Methoden sind Multi Layer Perceptron-basierten Ansätzen überlegen, da sie zeitliche Zusammenhänge besser erfassen und mehr relevante Informationen aus den Zeitreihen nutzen.
- Die Modelle sind flexibel einsetzbar, unabhängig von verfügbaren Kategorischen-Merkmalen, und liefern in allen Fällen mindestens so gute Ergebnisse wie die Baseline.
- Die Task Embeddings ermöglichen eine direkte Analyse und Interpretation der latenten Repräsentationen,
 z.B. zeigen sie Korrelationen zu physikalischen Eigenschaften wie dem Azimutwinkel in PV-Parks, ohne zusätzliche XAI-Algorithmen.

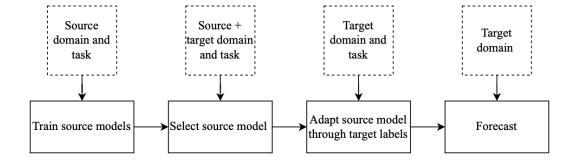
Sequential-Transfer -Learning

- SQTI nutzt Wissen aus einer Source Domain und einer Source Task für einen neuen Target Task mit wenigen historischen Daten.
- Die Source Domain umfasst die Parks und deren historische Daten, während die Target Domain die neue Anlage mit begrenzten Daten beschreibt.
- Ein vortrainiertes Quellmodell dient als Ausgangspunkt für die Anpassung an die Zielaufgabe.
- Die Auswahl des passenden Quellmodells erfolgt anhand von Ähnlichkeiten zwischen Source und Target Task, z.B. durch Metadaten oder latente Embeddings.
- Ziel von SQTL ist eine schnelle und effiziente Übertragung von Wissen, um auch mit wenigen Daten zuverlässige Vorhersagen für die neue Aufgabe zu ermöglichen.

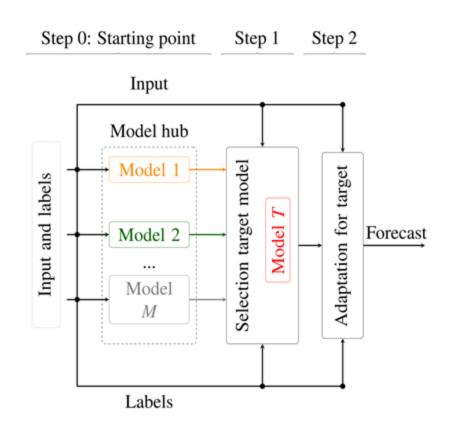


Sequential-Transfer -Learning

- SQTL nutzt Wissen aus einer Source Domain und einer Source Task für einen neuen Target Task mit wenigen historischen Daten.
- Die Source Domain umfasst die Parks und deren historische Daten, während die Target Domain die neue Anlage mit begrenzten Daten beschreibt.
- Ein **vortrainiertes Quellmodell** dient als Ausgangspunkt für die Anpassung an die Zielaufgabe.
- Die Auswahl des passenden Quellmodells erfolgt anhand von Ähnlichkeiten zwischen Source und Target Task, z.B. durch Metadaten oder latente Embeddings.
- Ziel von SQTL ist eine schnelle und effiziente Übertragung von Wissen, um auch mit wenigen Daten zuverlässige Vorhersagen für die neue Aufgabe zu ermöglichen.



SQTL - Modellauswahl



```
Algorithm 1 Model Selection in Sequential Transfer Learning.

Require: Source models \{f_1, f_2, ..., f_M\}

Require: Target data X_T, Y_T

Ensure: Best model for the target task

Initialize bestModel \leftarrow null

Initialize highestSimilarity \leftarrow -\infty

for f_m in \{f_1, f_2, ..., f_M\} do

similarity \leftarrow SimilarityMeasure(f_m, X_T, Y_T)

if similarity > highestSimilarity then

highestSimilarity \leftarrow similarity

bestModel \leftarrow f_m

end if
end for
return bestModel
```

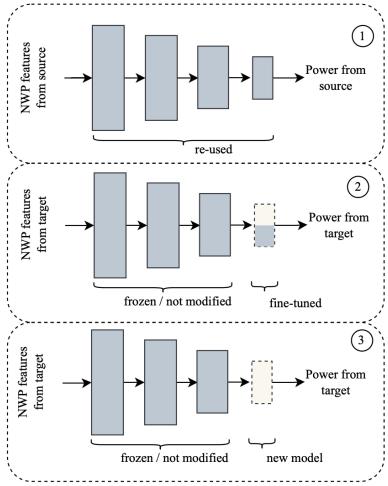
SQTL – Modellanpassung für Single-Task-Learning

Model Anpassung durch Fine-tuning

- Die Gewichte eines vortrainierten Modells werden für die Zielaufgabe weiter angepasst, meist durch Training der letzten Schichten mit Ziel-Daten (frühe Schichten werden oft "gefroren").
- Fine-tuning ist effizient und nutzt vorhandenes Wissen, birgt aber das Risiko von "Negative Transfer", falls das Quellmodell nicht gut zur Zielaufgabe passt.

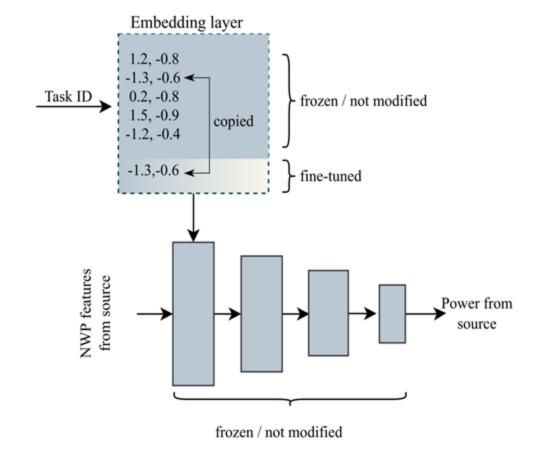
Model Anpassung durch Feature Extraction

- Die ersten Schichten des Quellmodells werden eingefroren und deren Ausgaben als Features für ein **neues Zielmodell verwendet** (z.B. lineare Regression).
- Feature Extraction **reduziert das Risiko von "Negative Transfer"**, nutzt aber das Quellwissen weniger effizient als Fine-tuning.



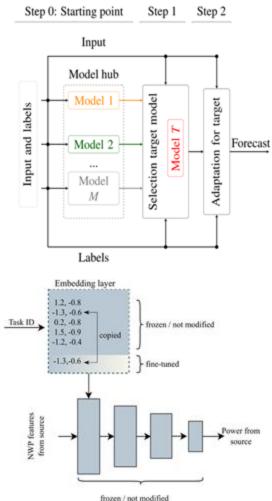
Anpassung beim Task-Embedding

- Für eine neue Zielaufgabe wird der Embedding-Vektor eines ähnlichen Quellparks kopiert und an die Embedding-Matrix angehängt.
- Nur der Embedding-Vektor für die neue Aufgabe wird feinjustiert (fine-tuning), alle anderen Modellparameter bleiben unverändert ("frozen"), wodurch das Wissen der Quellmodelle erhalten bleibt.
- Diese Methode vermeidet "Catastrophic Forgetting" und ermöglicht eine effiziente Erweiterung des Modells für neue Parks mit minimalem zusätzlichen Parameteraufwand.



Zusammenfassung Sequential-Transfer-Learning Step 0: Starting point Step 1 Input

- SQTL ermöglicht zuverlässige Prognosen für neu angeschlossene Parks mit wenig historischen Daten, indem Wissen aus bestehenden Parks genutzt wird; dies führt zu besseren Ergebnissen als physikalische Modelle.
- Die Auswahl und Anpassung eines geeigneten Quellmodells ist entscheidend, um die Prognose auf die Zielanlage zu spezifizieren und Überanpassung zu vermeiden.
- Modelle mit Task Embedding k\u00f6nnen effizient um neue Parks erweitert werden, ohne dass zuvor gelerntes Wissen verloren geht (Catastrophic Forgetting).
- Task Embedding und ähnliche Ansätze können bereits mit 7 Tagen Trainingsdaten die Genauigkeit von physikalischen Modellen erreichen. Mit 60 Trainingstagen werden Ergebnisse, die sonst nur mit einem Jahr an historischen Daten erreichbar sind erzielt.
- Für die Praxis sind (Bayesche) lineare Modelle ein erster guter Ansatz, da sie bereits mit 7 Tagen für Wind und 14 Tagen historische Daten für PV vergleichbare Ergebnisse wie physikalische Modelle erreichen.
- Langfristig sollten MTL-Architekturen genutzt, da diese skalierbar sind und mit minimalem Zusatzaufwand auf neue Parks angepasst werden können.



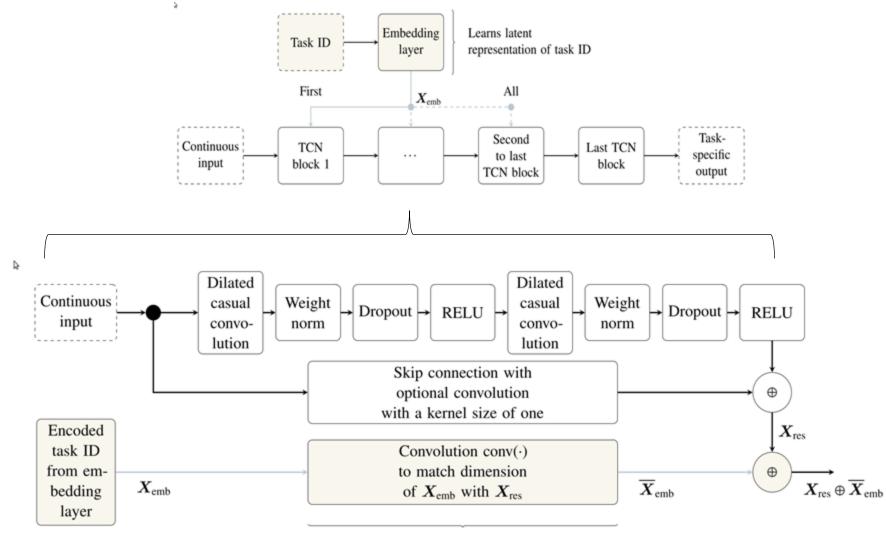
DANKE FÜR EURE AUFMERKSAMKEIT!

Präsentations PDF:



BACKUP

Task-TCN



ERGEBENISSE MULTI-TASK-LEARNING -RANK

Table 4.6: Rank summary for all STL and MTL models. GBRT is the *baseline*, and all models are tested to see if the prediction error is significantly ($\alpha = 0.01$) better (\vee), worse (\wedge), or not significantly different (\diamond). We perform this hypothesis test for all parks in a dataset. The colors indicate the rank of the models. Blue represents a lower (better) rank and ocher represents a higher (worse) rank. We highlighted the best rank of a dataset in bold.

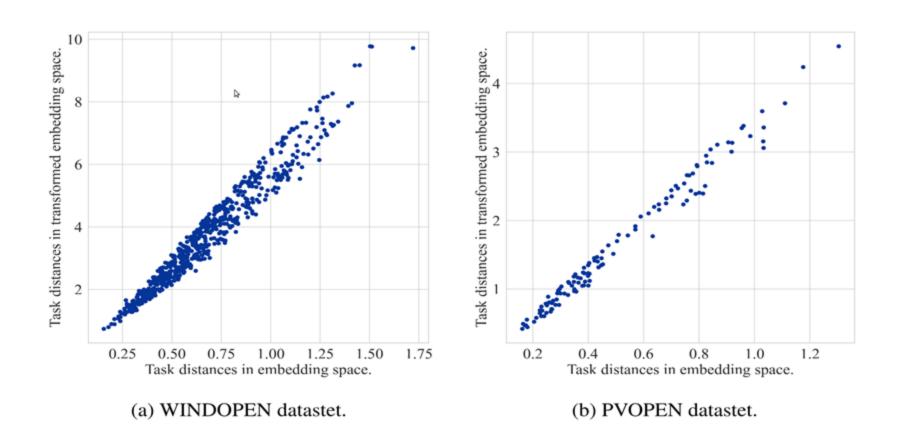
Data Type	GBRT- STL Base- line	BELM- STL	MLP- STL	TCN- STL	MLP- MTL- UNI	MLP- MTL- TASK- First	MLP- MTL- META- First	MLP- MTL- META- TASK- First	TCN- MTL- UNI	TCN- MTL- TASK- First	TCN- MTL- TASK- All	TCN- MTL- META- First	TCN- MTL- META- All	TCN- MTL- META- TASK- First	TCN- MTL- META- TASK- All
PVOPEN	5.190	6.429¢	7.333 [^]	6.857 [^]			-	- THSt	5.333*	4.238¢	5.476¢	-	-	-	
PVREAL	12.238	12.833	13.024	11.452	11.619	•	7.452.	7.667	10.643	2.619	7.024	3.833	4.143	5.571	2.571
PVSYN	5.596	8.272^	7.737^	7.439^	14.149^	9.202^		8.912^			4.684		4.246		
WINDOPEN	3.607	5.956^	5.822^	5.133^	6.556^	2.444	-	-	6.556^	4.000^	2.889,	-	-	-	-
WINDREAL	7.212	10.449^	10.400^	9.038^	13.335^	7.303^	8.027^	7.319^	11.351^	5.686,	4.978,	4.492,	7.930^	6.341,	3.908,
WINDSYN	8.054	10.308^	10.327^	9.588^	11.692^	3.977	9.427^	5.177,	12.523^	3.396,	4.785,	10.662^	9.938^	5.135	5.012,
STL or MTL	STL	STL	STL	STL	MTL	MTL	MTL	MTL	MTL	MTL	MTL	MTL	MTL	MTL	MTL
Timeseries Model	no	no	no	yes	no	no	no	no	yes	yes	yes	yes	yes	yes	yes
Position Encoded Information	-	-	-	-	-	First	First	First	-	First	All	First	All	First	All
Categorical Input	-	-	-	-	-	Task ID	Meta Data	Task ID & Meta Data	-	Task ID	Task ID	Meta Data	Meta Data	Task ID & Meta Data	Task ID & Meta Data

ERGEBENISSE MULTI-TASK-LEARNING -NRMSE

Table 4.7: Median nRMSE for all STL and MTL models. GBRT is the *baseline*, and all models are tested if the rank of the forecast error prediction error is significantly ($\alpha = 0.01$) better (\vee), worse (\wedge), or not significantly different (\diamond). We perform this hypothesis test for all parks in a dataset. The colors encode the error values. Blue represents lower (better) nRMSE and ocher represents higher (worse) nRMSE.

Data Type	GBRT- STL Base- line	BELM- STL	MLP- STL	TCN- STL	MLP- MTL- UNI	MLP- MTL- TASK- First	MLP- MTL- META- First	MLP- MTL- META- TASK- First	TCN- MTL- UNI	TCN- MTL- TASK- First	TCN- MTL- TASK- All	TCN- MTL- META- First	TCN- MTL- META- All	TCN- MTL- META- TASK- First	TCN- MTL- META- TASK- All
PVOPEN	0.065				0.044		-		0.057	0.055*	0.056	-	-	-	
PVREAL	0.090				0.084	0.079	0.080、	0.080	0.085	0.067	0.071	0.069	0.069	0.069	0.067
PVSYN	0.073	0.080^	0.079^	0.079^	0.105^	0.080^	0.080^	0.080^	0.098^	0.073^	0.072	0.073^	0.071	0.072	0.072^
WINDOPEN	0.133	0.144^	0.147^	0.142^	0.154^	0.122,	-	-	0.155^	0.133^	0.127	-		-	-
WINDREAL	0.119	0.123^	0.123^	0.123^	0.138^	0.118^	0.119^	0.118^	0.127^	0.104,	0.103,	0.104,	0.107^	0.105	0.104,
WINDSYN	0.129	0.136^	0.138^	0.133^	0.140^	0.110,	0.131^	0.110,	0.153^	0.104,	0.106,	0.140^	0.138^	0.106,	0.106,
STL or MTL	STL	STL	STL	STL	MTL	MTL	MTL	MTL	MTL	MTL	MTL	MTL	MTL	MTL	MTL
Timeseries Model	no	no	no	yes	no	no	no	no	yes	yes	yes	yes	yes	yes	yes
Position Encoded Information	-	-	-	-	-	First	First	First	-	First	All	First	All	First	All
Categorical Input	-	-	-	-	-	Task ID	Meta Data	Task ID & Meta Data	-	Task ID	Task ID	Meta Data	Meta Data	Task ID & Meta Data	

Evaluierung Task-TCN-Embedding mit Distanzmaßen



Evaluierung Task-TCN-Embedding mit

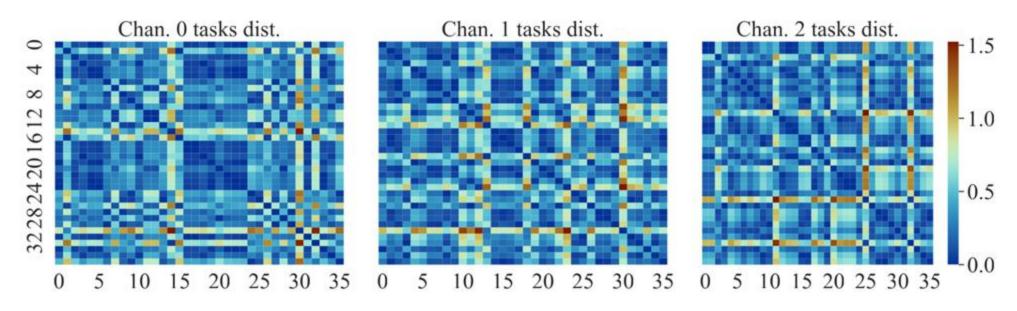
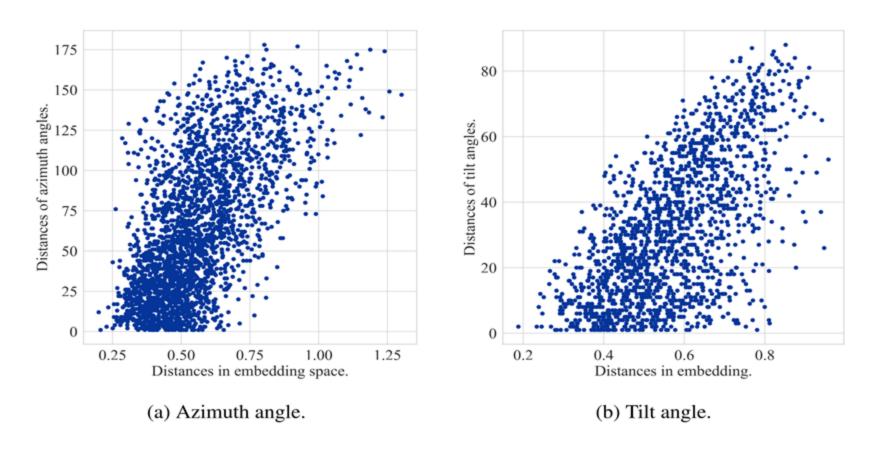


Figure 4.8: Euclidean distances of tasks in the transformed latent embedding for the WIND-OPEN dataset. Values closer to zero indicate a more substantial similarity.

Evaluierung Task-Embedding mit Physikalischen Größen



Ergebenisse Sequential -Transfer -Learning - PV

Table 5.7: Rank summary for best models, selection, and adaptation strategies on the PV datasets, cf. Table 5.6. Only those that are in the top six rank of a dataset at least once are included. Those not included in the table are presented in Appendix E. Those not included in the table are presented in Appendix E. The rank in this table is calculated only on those presented here. GBRT is the *baseline*, and all models are tested if the rank of the forecast error is significantly ($\alpha = 0,01$) better (\vee), worse (\wedge), or not significantly different (\diamond). We conduct this hypothesis test on the test error for all parks in a dataset for the given number of days of training data (#days) from all four seasons. The colors denote the respective rank. Blue indicates a smaller (better) rank and ocher a higher (worse) rank. The best rank is highlighted in bold.

		GBRT- STL Baseline	BELM- STL- EV	BELM- STL- RM	EV-	MLP- STL- EV- DILI	MLP- STL- RM- DI	TCN- STL- EV- DI	TCN- STL- EV- DILI	STL-	TCN- STL- RM- DI	TCN- STL- RM- WD	TCN- STL- RM- WDS
Data Type #	#Days												
PVOPEN	7	7.929	4.464,	5.071,	7.262\$	6.976,	4.750,	6.202、	5.500、	7.036\$	4.107,	7.036\$	6.869,
PVREAL	7	10.357	6.357,	6.208,	5.685,	7.095	4.863,	4.940,	5.536,	6.321,	3.679,	6.036,	6.113,
PVSYN	7	10.368	4.428,	4.362,	6.086、	7.557、	4.969,	4.787	6.072	6.952,	4.057,	6.649,	6.695,
PVOPEN	14	7.107	3.869,	3.869,	7.083\$	6.774	4.750,	6.048\$	5.940,	8.060*	4.202,	7.726\$	7.631\$
PVREAL	14	9.869	6.565,	6.375,	5.435,	6.089,	4.732,	5.536,	4.750,	6.935,	3.423,	6.827	6.744,
PVSYN	14	9.842	4.513,	3.719,	6.184,	6.715,	4.763,	4.546,	4.991,	8.029,	3.656,	7.662	7.616,
PVOPEN	30	6.333	4.202,	4.143,	7.595^	6.595*	5.929\$	6.333*	5.702	7.488\$	4.417,	7.393\$	7.524^
PVREAL	30	9.417	7.060,	6.756,	6.393、	5.304,	5.071,	5.012,	3.512,	6.042,	3.327,	6.792	6.595,
PVSYN	30	9.529	4.761,	3.761,	6.673、	6.197、	5.189,	4.939,	4.816,	7.660、	3.976	7.116、	7.265
PVOPEN	60	6.107	4.381,	4.369,	7.869^	6.286	5.881	7.083\$	5.143	7.786^	4.726,	7.095\$	7.024
PVREAL	60	9.577	7.583,	7.024,	6.673、	5.012,	5.179,	5.464,	3.155,	6.417,	3.214,	6.220,	6.220,
PVSYN	60	9.139	4.664,	3.789,	7.074、	6.433,	5.186,	4.677	4.643,	7.381,	4.157	7.300,	7.408,
PVOPEN	90	5.560	4.071,	4.726	8.071^	6.869^	6.155*	6.667\$	5.131	7.429^	4.786	6.845^	7.119^
PVREAL	90	9.173	7.637,	7.071,	7.060、	5.083、	5.250,	5.548,	3.351	6.173、	3.143,	6.220,	6.226,
PVSYN	90	8.678	4.514,	3.732,	7.111,	6.386,	5.546,	4.835,	4.516,	7.308,	4.395	7.305,	7.324,
Timeseries N	Model	no	no	no	no	no	no	yes	yes	yes	yes	yes	yes
Selection Str	ategy	Evidence	Evidence	RMSE	Evidence	Evidence	RMSE	Evidence	Evidence	Evidence	RMSE	RMSE	RMSE
Adaptation Str	ategy	-	Online	Online	Direct	Direct linear	Direct	Direct	Direct linear		Direct	Weight decay	Weight decay source
Utilizes	s BLR	no	yes	yes	yes	yes	no	yes	yes	yes	no	no	no
Fine-Tuning (F Feature Extraction		-	FT	FT	-	FE	-	-	FE	FT	-	FT	FT

Ergebenisse Sequential -Transfer -Learning - PV

Table 5.9: Median nRMSE for best models, selection, and adaptation strategies on the PV datasets, cf. Table 5.6. Only those that are in the top six rank of a dataset at least once are included. Those not included in the table are presented in Appendix E. GBRT is the *baseline*, and all models are tested if the rank of the forecast error is significantly ($\alpha = 0.01$) better (\vee), worse (\wedge), or not significantly different (\diamond). We conduct this hypothesis test on the test error for all parks in a dataset for the given number of days of training data (#days) from all four seasons. The rank for the hypothesis test and the color coding is calculated only on those presented here. The colors denote the respective nRMSE. Blue indicates a smaller (better) nRMSE, and ocher indicates a higher (worse) nRMSE. The best error rate is highlighted in bold.

		GBRT- STL Baseline		BELM- STL- RM	MLP- STL- EV- DI	MLP- STL- EV- DILI	MLP- STL- RM- DI	TCN- STL- EV- DI	TCN- STL- EV- DILI	TCN- STL- EV- WDS	TCN- STL- RM- DI	TCN- STL- RM- WD	TCN- STL- RM- WDS
Data Type	#Days												
PVOPEN	7	0.084	0.070,	0.074,	0.077\$	0.080,	0.071,	0.080,	0.077、	0.081\$	0.074	0.080\$	0.080,
PVREAL	7	0.129	0.099	0.101,	0.097	0.105,	0.096	0.097	0.100,	0.101,	$\boldsymbol{0.094}_{\boldsymbol{\checkmark}}$	0.100	0.099
PVSYN	7	0.120	0.093	0.092	0.096,	0.101,	0.092	0.093	0.097,	0.098,	0.091,	0.096	0.097
PVOPEN	14	0.080	0.069	0.070,	0.076	0.078	0.070,	0.077\$	0.072	0.087\$	0.071	0.085\$	0.084
PVREAL	14	0.112	0.098	0.100,	0.095	0.101,	$\boldsymbol{0.094}_{\boldsymbol{\checkmark}}$	0.097	0.098,	0.104	$\boldsymbol{0.094}_{\boldsymbol{\checkmark}}$	0.102	0.101
PVSYN	14	0.109	0.092	0.088	0.094	0.096	0.090,	0.089、	0.090,	0.098	0.087	0.097	0.098
PVOPEN	30	0.073	0.068	0.067,	0.076^	0.073	0.071\$	0.075*	0.075*	0.080\$	0.071	0.080\$	0.078^
PVREAL	30	0.109	0.097	0.097	0.096,	0.097	0.093	0.093	0.093	0.097	0.091_{\downarrow}	0.097	0.097
PVSYN	30	0.099	0.091	0.086,	0.092	0.092	0.087,	0.088	0.088	0.094,	0.086,	0.091	0.092
PVOPEN	60	0.074	0.067	0.072,	0.072^	0.071	0.070	0.080\$	0.071*	0.080^	0.071	0.076	0.078
PVREAL	60	0.105	0.097、	0.096	0.095	0.094,	0.092	0.092	0.091,	0.096	0.090,	0.096	0.095
PVSYN	60	0.095	0.089、	0.086,	0.091,	0.091,	0.086,	0.086、	0.086,	0.090、	0.085	0.090	0.090
PVOPEN	90	0.071	0.066	0.072	0.076^	0.072^	0.070\$	0.077\$	0.071*	0.077^	0.068\$	0.076^	0.075^
PVREAL	90	0.103	0.097	0.096	0.095	0.094,	0.092	0.093	0.091,	0.095	0.089,	0.095	0.094
PVSYN	90	0.093	0.088,	0.085	0.090,	0.090,	0.085	0.086,	0.085	0.090,	0.084,	0.090	0.090
Timeserie	s Model	no	no	no	no	no	no	yes	yes	yes	yes	yes	yes
Selection S	Strategy	Evidence	Evidence	RMSE	Evidence	Evidence	RMSE	Evidence	Evidence	Evidence	RMSE	RMSE	RMSE
Adaptation Strategy		-	Online	Online	Direct	Direct linear	Direct	Direct	Direct linear	Weight decay source	Direct	Weight decay	Weight decay source
Utili	zes BLR	no	yes	yes	yes	yes	no	yes	yes	yes	no	no	no
Fine-Tuning Feature Extracti		-	FT	FT	-	FE	-	-	FE	FT	-	FT	FT

Ergebenisse Sequential Transfer Learning - WIND

27

Table 5.8: Rank summary for best models, selection, and adaptation strategies on the wind datasets, cf. Table 5.6. Only those that are in the top six rank of a dataset at least once are included. Those not included in the table are presented in Appendix E. The rank in this table is calculated only on those presented here. GBRT is the *baseline*, and all models are tested if the rank of the forecast error is significantly ($\alpha = 0,01$) better (\vee), worse (\wedge), or not significantly different (\diamond). We conduct this hypothesis test on the test error for all parks in a dataset for the given number of days of training data (#days) from all four seasons. The colors denote the respective rank. Blue indicates a smaller (better) rank and ocher a higher (worse) rank. The best rank is highlighted in bold.

		GBRT- STL Baseline	BELM- STL- EV	BELM- STL- RM	MLP- STL- EV- DI	MLP- STL- EV- DILI	MLP- STL- RM- DI	TCN- STL- EV- DI	TCN- STL- EV- DILI	TCN- STL- EV- WDS	TCN- STL- RM- DI	TCN- STL- RM- WD	TCN- STL- RM- WDS
Data Type	#Days												
WINDOPEN	7	8.584	4.092,	4.549,	8.081\$	7.376,	5.555	7.509、	5.792	6.509,	4.873,	6.445	6.272,
WINDREAL	7	9.751	6.502,	5.739	7.687、	7.535,	4.642,	7.286,	5.253,	6.204,	3.893,	5.459	5.517,
WINDSYN	7	9.395	5.815,	4.666,	7.653、	7.369,	5.070,	7.300、	5.842,	6.694,	4.370,	5.572	5.746,
WINDOPEN	14	7.676	3.925,	4.688,	8.306\$	6.116,	5.954,	7.798\$	5.191,	7.098\$	4.884,	6.954	7.052
WINDREAL	14	8.905	5.827,	5.462,	8.181,	6.413,	4.473,	7.337,	4.429,	7.015,	3.823,	6.639,	6.747,
WINDSYN	14	8.836	5.097	4.391,	8.125	6.407,	5.144,	7.299、	4.941,	7.470,	4.337,	6.422	6.894,
WINDOPEN	30	6.180	4.012,	5.072,	9.000^	5.994	6.042	8.216^	5.000,	6.922	5.317,	6.778	6.725
WINDREAL	30	7.968	6.435,	6.272,	8.830^	5.808,	4.857,	7.396,	4.093,	6.823,	4.025,	6.341,	6.394,
WINDSYN	30	7.912	4.822,	4.412,	8.712^	6.118,	5.537,	7.793\$	4.830,	7.104,	4.847,	6.244	6.615,
WINDOPEN	60	5.118	4.224,	5.388	8.941^	6.151^	6.355^	8.211^	4.954	7.263^	5.454	6.487^	6.572^
WINDREAL	60	6.543	6.610\$	6.593	9.142^	5.459,	5.084,	7.807^	4.110,	6.836\$	4.219,	6.380	6.436
WINDSYN	60	7.249	4.918,	4.312,	8.845^	5.943,	5.993,	8.065^	4.844,	7.093\$	4.965	6.293	6.557
WINDOPEN	90	4.586	4.094	5.773^	8.891^	6.281^	6.656^	8.180^	5.125	7.234^	5.297\$	6.180^	6.344^
WINDREAL	90	5.805	6.739^	6.647^	9.471^	5.471	5.253,	7.958^	4.015,	6.861^	4.322,	6.446^	6.568^
WINDSYN	90	6.263	4.590,	4.373,	9.177^	5.700,	6.127\$	8.229^	4.804,	7.264^	5.277	6.565^	6.723^
Timeserie	s Model	no	no	no	no	no	no	yes	yes	yes	yes	yes	yes
Selection S	Strategy	Evidence	Evidence	RMSE	Evidence	Evidence	RMSE	Evidence	Evidence	Evidence	RMSE	RMSE	RMSE
Adaptation S	Strategy	-	Online	Online	Direct	Direct linear	Direct	Direct	Direct linear	Weight decay source	Direct	Weight decay	Weight decay source
Utili	zes BLR	no	yes	yes	yes	yes	no	yes	yes	yes	no	no	no
Fine-Tuning Feature Extracti		-	FT	FT	-	FE	-	-	FE	FT	-	FT	FT

Ergebenisse Sequential -Transfer -Learning - WIND

Table 5.10: Median nRMSE for best models, selection, and adaptation strategies on the wind datasets, cf. Table 5.6. Only those that are in the top six rank of a dataset at least once are included. Those not included in the table are presented in Appendix E. GBRT is the *baseline*, and all models are tested if the rank of the forecast error is significantly $(\alpha = 0,01)$ better (\vee) , worse (\wedge) , or not significantly different (\diamond) . We conduct this hypothesis test on the test error for all parks in a dataset for the given number of days of training data (#days) from all four seasons. The rank for the hypothesis test and the color coding is calculated only on those presented here. The colors denote the respective nRMSE. Blue indicates a smaller (better) nRMSE, and ocher indicates a higher (worse) nRMSE. The best error rate is highlighted in bold.

		GBRT- STL Baseline	BELM- STL- EV	BELM- STL- RM	MLP- STL- EV- DI	MLP- STL- EV- DILI	MLP- STL- RM- DI	STL- EV-	TCN- STL- EV- DILI	TCN- STL- EV- WDS	TCN- STL- RM- DI	TCN- STL- RM- WD	TCN- STL- RM- WDS
Data Type	#Days												
WINDOPEN	7	0.190	0.158,	0.158,	0.192*	0.183,	0.167、	0.192,	0.162	0.171,	0.158,	0.163,	0.164
WINDREAL	7	0.181	0.151,	0.145	0.163、	0.158,	0.140,	0.162,	0.145	0.150,	0.138,	0.144	0.146,
WINDSYN	7	0.208	0.173	0.164,	0.189、	0.189,	0.168,	0.193、	0.172、	0.180,	0.165,	0.169	0.171,
WINDOPEN	14	0.186	0.153,	0.153,	0.194	0.169,	0.159,	0.192	0.156、	0.170	0.156,	0.169	0.166
WINDREAL	14	0.157	0.142,	0.141,	0.161	0.144	0.135,	0.157、	0.138,	0.149,	0.134,	0.143,	0.146,
WINDSYN	14	0.185	0.161,	0.156,	0.182,	0.170,	0.161,	0.182,	0.163、	0.176,	0.159,	0.168,	0.170,
WINDOPEN	30	0.160	0.147,	0.150,	0.196^	0.159	0.157\$	0.179^	0.151	0.164	0.149,	0.166	0.161
WINDREAL	30	0.145	0.141,	0.139,	0.159^	0.136,	0.133,	0.151,	0.133、	0.140,	0.131,	0.137,	0.136,
WINDSYN	30	0.166	0.155	0.151,	0.177^	0.160,	0.156,	0.176	0.153、	0.162	0.153,	0.159	0.160,
WINDOPEN	60	0.148	0.145,	0.146\$	0.187^	0.154^	0.153^	0.170^	0.147\$	0.160^	0.147\$	0.153^	0.153^
WINDREAL	60	0.137	0.137\$	0.137\$	0.161^	0.134,	0.133,	0.151^	0.132	0.138	0.132,	0.136	0.137
WINDSYN	60	0.161	0.154,	0.149,	0.173^	0.156,	0.154,	0.173^	0.151	0.158	0.150,	0.154	0.155
WINDOPEN	90	0.141	0.140*	0.144^	0.179^	0.150^	0.149^	0.165^	0.142	0.149^	0.143	0.146^	0.144^
WINDREAL	90	0.134	0.136^	0.137^	0.158^	0.133	0.133,	0.147^	0.132	0.136^	0.131,	0.136^	0.136^
WINDSYN	90	0.155	0.150,	0.147,	0.168^	0.152,	0.152	0.169^	0.148,	0.156^	0.150,	0.152^	0.154^
Timeseries	s Model	no	no	no	no	no	no	yes	yes	yes	yes	yes	yes
Selection S	trategy	Evidence	Evidence	RMSE	Evidence	Evidence	RMSE	Evidence	Evidence	Evidence	RMSE	RMSE	RMSE
Adaptation Strategy		-	Online	Online	Direct	Direct linear	Direct	Direct	Direct linear	necav	Direct	Weight decay	Weight decay source
Utiliz	zes BLR	no	yes	yes	yes	yes	no	yes	yes	yes	no	no	no
Fine-Tuning Feature Extracti		-	FT	FT	-	FE	-	-	FE	FT	-	FT	FT

Zero-Shot-Learning

