

# 3주차 모의경진대회 교통 물류 통행량 시계열 예측 과제 특강

㈜마인즈앤컴퍼니 | 김태훈 매니저



2022.02.16



- 1. 과제 교통 물류 통행량 시계열 예측 과제
- 2. Recurrent Neural Network
- 3. Gradient Descent & Gradient Vanishing
- 4. 모델 LSTM
- 5. 평가지표 RMSE
- 6. 성능 향상 방안



## 교통 물류 통행량 시계열 예측 과제

개

요

데

01

터

과거의 물류 통행량 시계열 데이터를 통한 미래 물류 통행량 시계열 예측

35개 도로의 시간별 통행량 데이터를 학습, 이를 기반으로 미래의 통행량량을 예측하는 모델

개발

#### • 데이터 구조

- train.csv : 35개 도로의 2020.01.01 ~ 05.17 기간에 대한 도로 통행량 데이터
- validation.csv : 35개 도로의 2020.05.11 ~ 05.24 기간에 대한 도로 통행량 데이터
- test.csv : 35개 도로의 2020.05.18 ~ 05.31 기간에 대한 도로 통행량 데이터
- 정리하면, 35개 도로의 2020.01 ~ 2020.05.24 기간에 대한 도로 통행량 데이터가 주어진 상태에서 35개 도로의 2020.05.25 ~ 2020.0531 기간에 대한 도로 통행량 데이터를 예측해야함 (필요에 따라 데이터를 통합해 train / validation 기간 재설정 가능)

벼

수

#### • 변수 구성

- Input : 학습 기간 동안의 35개 도로의 시간별 통행량 및 날짜와 시간 정보
- Output : 예측 기간 동안의 35개 도로의 시간별 통행량 및 날짜와 시간 정보

	날짜	시간	10	100	101	120	121	140	150	160	 1020	1040	1100	1200	1510	2510	3000	4510	5510	6000
0	20200101	0	83247	19128	2611	5161	1588	892	32263	1636	 1311	3482	11299	7072	1176	3810	748	3920	2133	3799
1	20200101	1	89309	19027	3337	5502	1650	1043	35609	1644	 1162	3849	13180	8771	1283	3763	782	3483	2057	4010
2	20200101	2	66611	14710	2970	4631	1044	921	26821	1104	 768	2299	7986	5426	1536	3229	491	2634	1526	3388
3	20200101	3	53290	13753	2270	4242	1021	790	21322	909	 632	1716	5703	3156	1104	2882	431	2488	1268	3686
4	20200101	4	52095	17615	2406	3689	1840	922	22711	1354	 875	2421	5816	2933	1206	2433	499	2952	1927	5608

train.csv



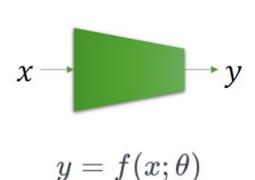
- 1. 과제 교통 물류 통행량 시계열 예측 과제
- 2. Recurrent Neural Network
- 3. Gradient Descent & Gradient Vanishing
- 4. 모델 LSTM
- 5. 평가지표 RMSE
- 6. 성능 향상 방안



## **RNN**(Recurrent Neural Network)

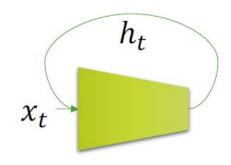
#### Previous methods

• e.g. Tabular Data, Image



#### Recurrent Neural Networks

e.g. Sequential Data, Time-series



$$egin{aligned} h_t &= f(x_t, h_{t-1}; heta) \ lacksquare v \end{aligned}$$



## **Sequential Data vs Time Series**

- Time-stamp의 유무에 따른 차이
  - 시퀀셜 데이터는 데이터의 순서 정보가 매우 중요함
    - e.g. 텍스트 문장: 단어의 순서
  - 추가로 시계열 데이터는 해당 데이터가 발생한 시각 정보가 매우 중요함
    - e.g. 주식 데이터: 가격의 순서 및 발생 시점

## Sequential Data

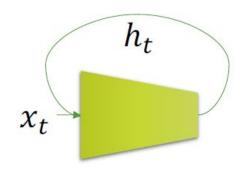
- 텍스트
- (샘플링 주기가 일정한) 영상/음성

### Time Series

- 주식 데이터
- 센서 데이터

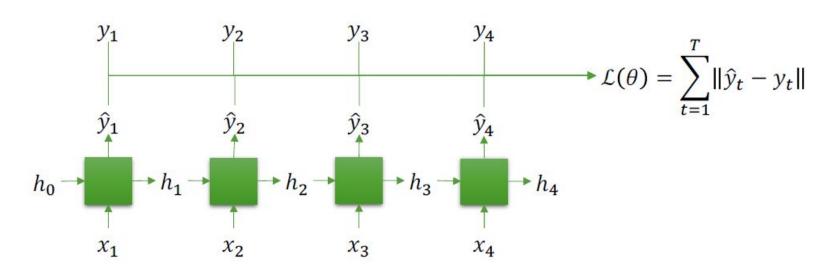


### **How RNN Works**



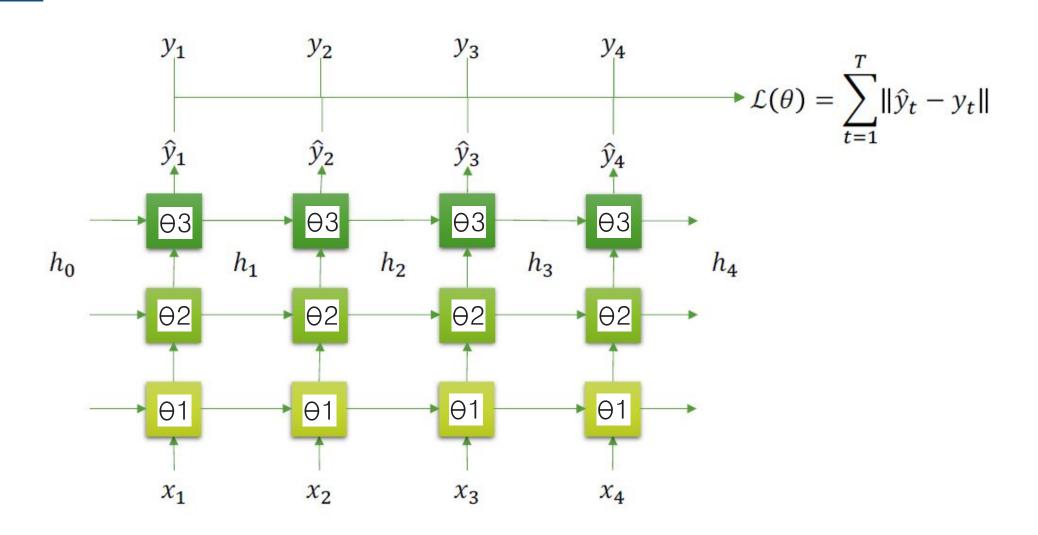
$$egin{aligned} \hat{y}_t &= h_t = f(x_t, h_{t-1}; heta) \ &= anh(W_{ih} x_t + b_{ih} + W_{hh} h_{t-1} + b_{hh}) \ & ext{where } heta &= \{W_{ih}, b_{ih}, W_{hh}, b_{hh}\}. \end{aligned}$$

$$h_t = f(x_t, h_{t-1}; \theta)$$



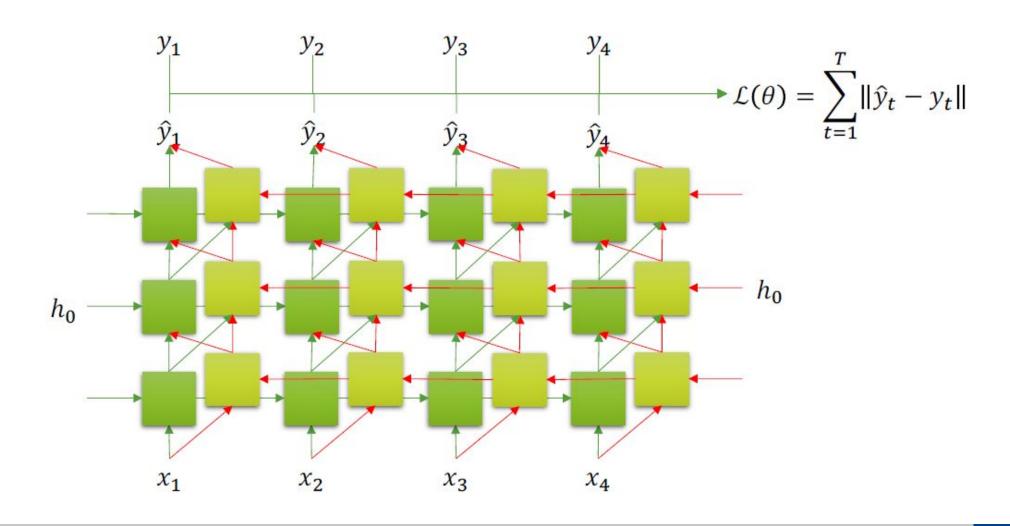


# **Multi-layered RNN**





## **Bidirectional Multi-layered RNN**





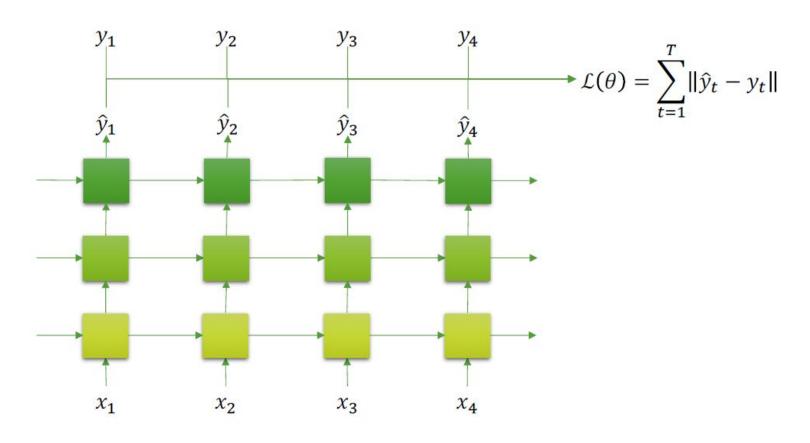
# RNN 활용 사례

Туре	Architecture	Applications
Many to One	$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	Text Classification
One to Many	$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	NLG, Machine Translation
Many to Many	$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	POS Tagging, MRC



## **Many to Many**

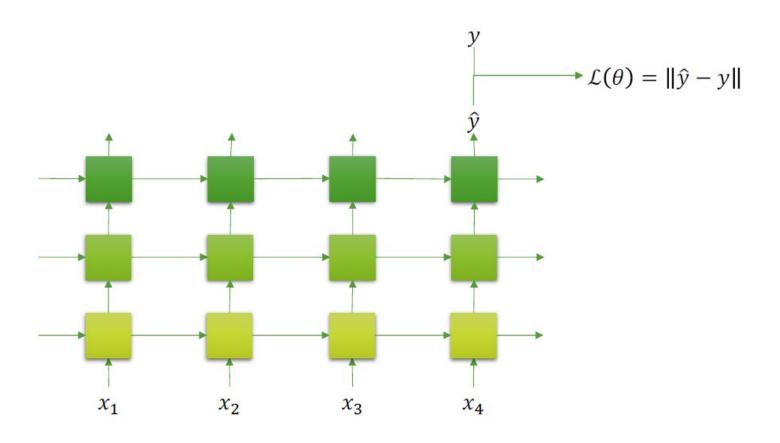
• e.g. POS Tagging





# **Many to One**

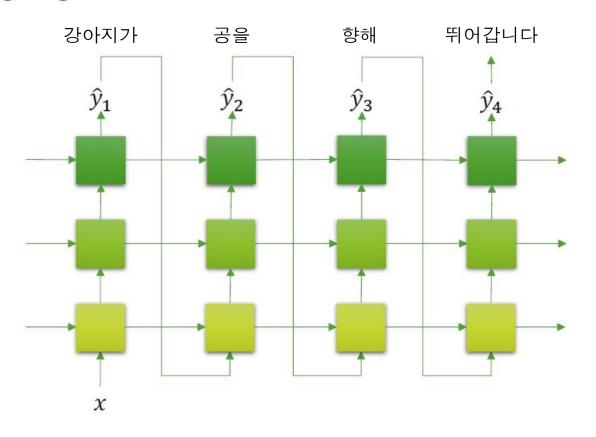
• e.g. Text Classification





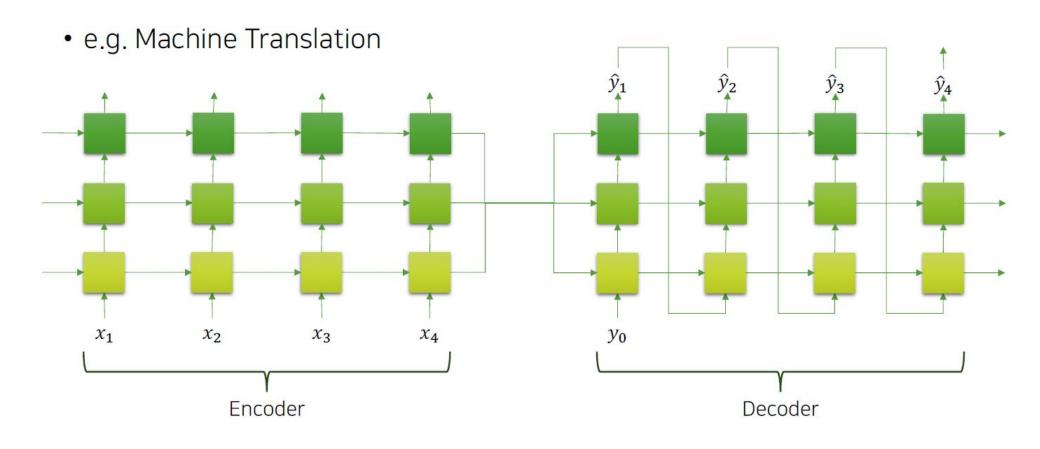
## One to Many

• e.g. Natural Language Generation





## One to Many (Sequence-to-Sequence)





- 1. 과제 교통 물류 통행량 시계열 예측 과제
- 2. RNN
- 3. Gradient Descent & Gradient Vanishing
- 4. 모델 LSTM
- 5. 평가지표 RMSE
- 6. 성능 향상 방안



### **Gradient Descent**

## gradient

1 (특히 도로·철도의) 경사도 a steep gradient () 급경사도

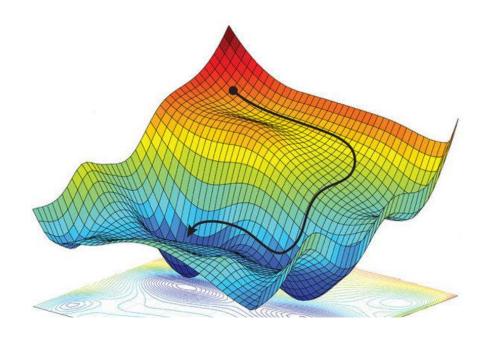
### descent

미국·영국['greɪdiənt] ()) 영국식 ()) 미국·영국[dɪ'sent] ()) 영국식 ())

- 1 내려오기, 내려가기, <u>하강</u>, 강하 (↔ascent)
- 2 내리막 (↔ascent)

### Gradient Descent(경사하강법)이란?

- Loss와 모델의 n개의 파라미터들로 구성된 (n+1)차원의 고차원 평면에서 Loss가 가장 가파르게 떨어지는 방향으로 파라미터들을 업데이터해 나가는 방법
- 경사가 가파른 정도를 판단하기 위해 Loss를 파라미터로 편미분함

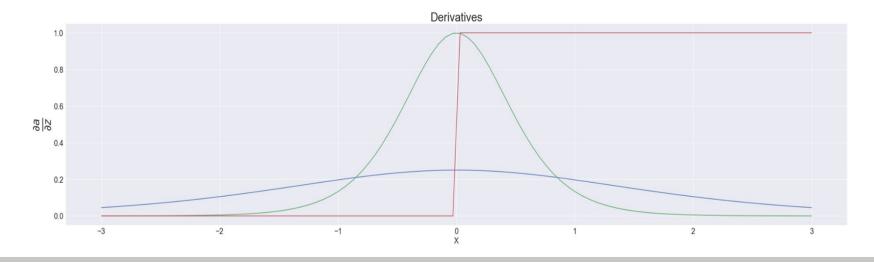




## **Gradient Vanishing**

sigmoid, tanh의 도함수는 아래와 같다. 딥러닝은 back propagation 과정에서 활성함수의 기울기만큼 웨이트가 개선된다. 그런데 기울기의 최대가 tanh의 경우 1, sigmoid는 0.3정도에 불과하다. 즉 tanh나 sigmoid를 사용하면 대부분의 경우 활성함수의 기울기가 1보다 작다. 이때 딥러닝 모델의 layer가 많다면, back propagation 과정에서 1보다 작은값이 계속해서 곱해지게 된다. 이러면 기울기가 무한히 작아지는 현상이 발생하며 이 현상을 gradient vanishing 현상이라고 한다.

이때 gradient vanishing을 해결하기 위해 나온 활성함수가 relu이다. relu 함수는 x>0일 때, 기울기가 1이기 때문에 곱해서 기울기가 작아지는 현상이 발생하지 않기때문이다.

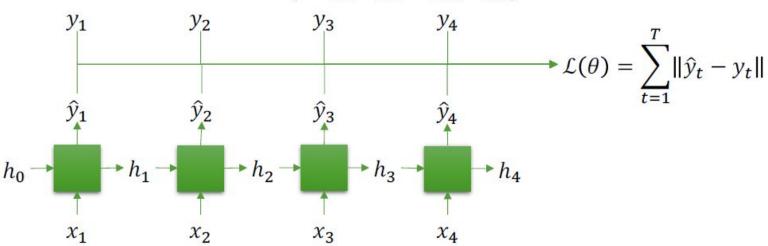




## **Gradient Vanishing in Vanilla RNN**

- RNN 내부에는 tanh가 있으므로, time-step이 길어짐에 따라, gradient vanishing이 발생함
  - 따라서 긴 시퀀스는 학습이 어려움

$$\hat{y}_t = h_t = f(x_t, h_{t-1}; \theta)$$
  
=  $\tanh(W_{ih}x_t + b_{ih} + W_{hh}h_{t-1} + b_{hh})$   
where  $\theta = \{W_{ih}, b_{ih}, W_{hh}, b_{hh}\}.$ 



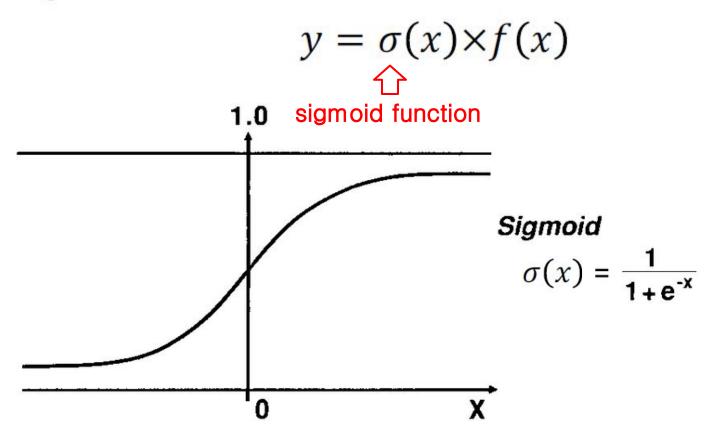


- 1. 과제 교통 물류 통행량 시계열 예측 과제
- 2. RNN
- 3. Gradient Descent & Gradient Vanishing
- 4. 모델 LSTM
- 5. 평가지표 RMSE
- 6. 성능 향상 방안



## **Gate Using Sigmoid**

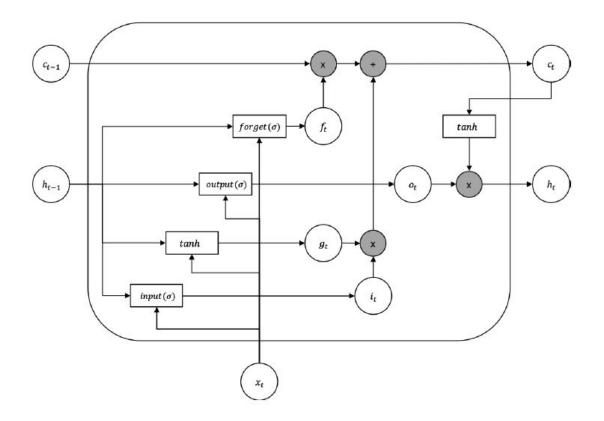
• Sigmoid는 0과 1사이의 값을 반환하므로, sigmoid를 곱하면 마치 문을 열고 닫는 듯한 효과를 낼 수 있음.





## LSTM(Long Short Term Memory)

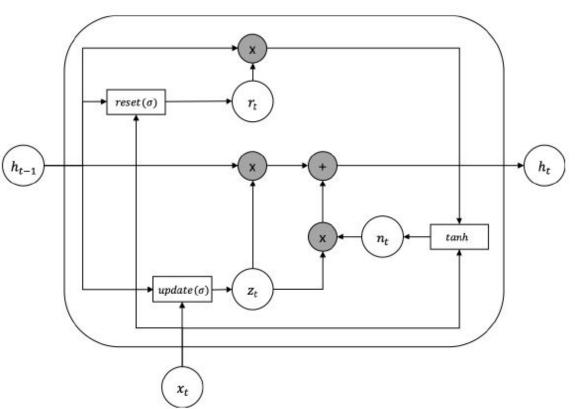
$$egin{aligned} i_t &= \sigma(W_i \cdot [x_t, h_{t-1}]) \ f_t &= \sigma(W_f \cdot [x_t, h_{t-1}]) \ g_t &= anh(W_g \cdot [x_t, h_{t-1}]) \ o_t &= \sigma(W_o \cdot [x_t, h_{t-1}]) \ c_t &= f_t \otimes c_{t-1} + i_t \otimes g_t \ h_t &= o_t \otimes anh(c_t) \end{aligned}$$





## **GRU(Gated Recurrent Unit)**

$$egin{aligned} r_t &= \sigma(W_r \cdot [x_t, h_{t-1}]) \ z_t &= \sigma(W_z \cdot [x_t, h_{t-1}]) \ n_t &= anh(W_n \cdot [x_t, r_t \otimes h_{t-1}]) \ h_t &= (1-z_t) \otimes n_t + z_t \otimes h_{t-1} \end{aligned}$$





- 1. 과제 교통 물류 통행량 시계열 예측 과제
- 2. 횡단면 / 시계열 / 패널 데이터
- 3. Gradient Descent & Gradient Vanishing
- 4. 모델 LSTM
- 5. 평가지표 RMSE
- 6. 성능 향상 방안



## RMSE(Root Mean Squared Error)

#### MAE(Mean Absolute Error)

$$MAE = \sum_{i=1}^{n} \frac{|y_i - \hat{y}_i|}{n}$$

n: number of errors

 $y_i$  : 실제값

 $\hat{y}_i$  : 예측값

- 오차들의 절대값의 평균
- 절대값을 취해 매우 직관적인 지표
- MSE보다 특이치에 영향을 적게 받음

#### MSE(Mean Squared Error)

$$MSE = \sum_{i=1}^{n} \frac{(y_i - \hat{y}_i)^2}{n}$$

- 오차들의 제곱의 평균
- 특이치에 민감

#### MAPE(Mean Absolute Percentage Error)

$$MAPE = \frac{\sum \left| \frac{y - \hat{y}}{y} \right|}{n} * 100\%$$

- 오차율들의 절대값의 평균
- MSE보다 특이치에 영향을 적게 받음



- 1. 과제 교통 물류 통행량 시계열 예측 과제
- 2. 횡단면 / 시계열 / 패널 데이터
- 3. Gradient Descent & Gradient Vanishing
- 4. 모델 LSTM
- 5. 평가지표 RMSE
- 6. 성능 향상 방안



### 성능 향상 방안

### 다른 모델 사용

#### 파라미터 조정

### Data Engineering

- 개별 도로에 대한 LSTM
- GRU, RNN, Prophet, ARIMA 등
- number of layers, num\_epochs 등
- (LSTM은 시간축 방향의 gradient vanishing은 막아주지만, 세로축 방향으로 층을 깊게 쌓았을 때 발생하는 gradient vanishing은 막아주지 못하여 number of layers를 지나치게 크게 하면 gradient vanishing이 발생함)
- train.csv : 35개 도로의 2020.01.01 ~ 05.17 기간에 대한 도로 통행량 데이터
- validation.csv: 35개 도로의 2020.05.11 ~ 05.24 기간에 대한 도로 통행량 데이터
- test.csv: 35개 도로의 2020.05.18 ~ 05.31 기간에 대한 도로 통행량 데이터
- 정리하면, 35개 도로의 2020.01 ~ 2020.05.24 기간에 대한 도로 통행량 데이터가 주어진 상태에서
- 35개 도로의 2020.05.25 ~ 2020.0531 기간에 대한 도로 통행량 데이터를 예측해야함
- (필요에 따라 train / validation 기간 재설정 가능)

# **End of document**