

実測値と理論値の時刻合わせに関する報告

祖父江匠真

1 概要

本研究室によって小学校などに設置されている太陽発電計測システムの中で、まつやま Re・再来館に設置されているものを除くと、ほとんどがインターネットに接続されていないオフライン環境で計測が行われている。このため、パーソナルコンピュータの内部時計が経過時間とともにずれる現象が生じ、実測データのタイムスタンプが不正確になっている。

そこで、タイムスタンプの修正を行うために、実測データと太陽光発電シミュレーターにより生成された理論データのペアに対して、相互相関関数を用いた時刻合わせプログラムの実装を行っている。

ただし、タイムスタンプが不正確なデータを入力として時刻合わせプログラムを実行した際に、結果として得られるずれ時間の推定結果が正しいことを確認するためには、時刻合わせプログラムを作成する際に、タイムスタンプが正確なデータを事前に準備しておき、そのデータを入力した際のずれ時間の推定結果が 0 秒となることを確認する必要がある。

そのためには、正確なタイムスタンプを記録できる環境に設置された計測システムが必要であるが、まつやま Re・再来館に設置されている計測システムはインターネットに接続されたオンライン環境で運用されており、さらにシステムを実行しているラズベリーパイが 24 時間ごとに再起動されているため、内部時計は常に同期され、計測データのタイムスタンプも正確である。

そこで現在は、まつやま Re・再来館の実測データを入力として時刻合わせプログラムを実行し、ずれ時間の推定結果が 0 秒となることを目標として、時刻合わせプログラムの作成に取り組んでいる。

2 相互相関とは

相互相関は、2 つの信号の類似性を測定するために用いられる統計的手法である。相互相関を用いることで、2 つの信号の類似度を示す数値を算出し、信号間の関係を調査することができる。相互相関値が高ければ高いほど、2 つの信号は互いに類似していると言える。

相互相関を用いた信号間のずれの検出方法は以下の手順で行われる。

1. 2 つの信号（信号 A および信号 B とする）を用意する。これらの信号は同じ長さであることが望ましいが、異なる場合でも適用が可能である。

2. 信号 A と信号 B をずらしながら重ね合わせる. このずらしの大きさを「ラグ」と称する. ラグが 0 である場合, 信号 A と信号 B は完全に一致する状態である. ラグが正である場合, 信号 B は信号 A より遅れていることを示し, ラグが負である場合はその逆である.
3. それぞれのラグにおいて, 信号 A と信号 B の重ね合わせた部分の積の和 (内積) を算出する. これを相互相関と呼ぶ.
4. それぞれのラグごとに相互相関を計算し, 相互相関が最大となる際のラグを特定する. この際に得られたラグは, 信号 A と信号 B のずれ時間を示している.

例として, 図 1 に示す 2 つの信号 sig1, sig2 に対して相互相関を計算した場合, sig2 を右に 800 秒スライドさせた際に相互相関が最大となるため, これらの信号間のずれ時間は相互相関により 800 秒であると推定される. 信号 fit は sig2 を 800 秒分右へスライドさせたものと sig1 を重ねてプロットしたものであるが, 相互相関によってずれ時間が正しく推定出来ていることが分かる.

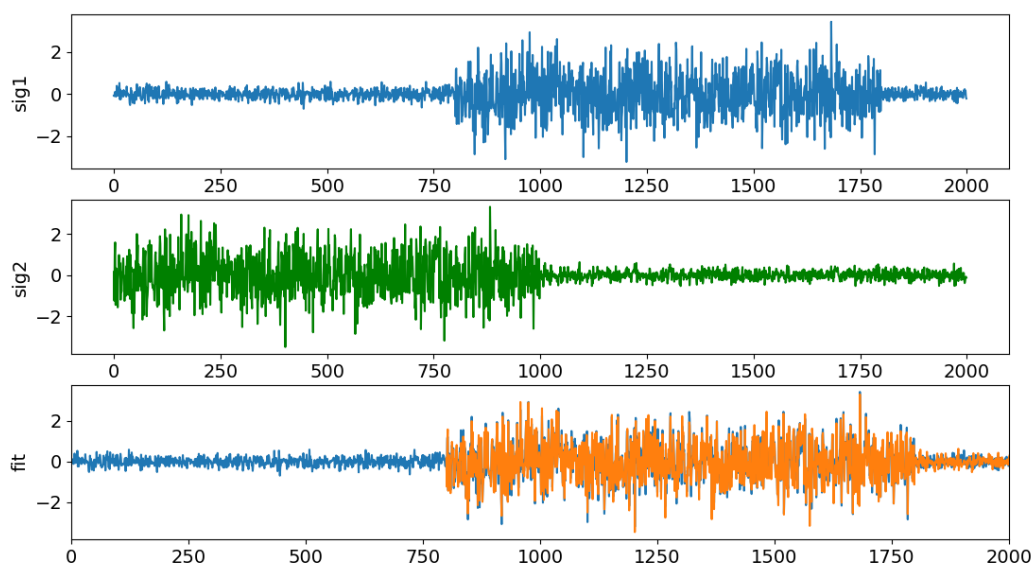


図 1: 相互相関に使用した信号とずれ時間分スライドさせて重ねたもの

3 理論データのシミュレーション方法について

理論データのシミュレーションは, 太陽光発電システムのシミュレーションを行うための Python ライブラリである Pvlb を用いて行う.

Pvlib を用いることで緯度, 経度, 標高, タイムゾーン, 日時などを入力として, 快晴時の地表に到達する日射量を推定することができる.

例として, 2022 年 4 月 8 日に計測された実測データを取り上げ, それに対応する理論データを Pvlib で計算して合わせてプロットすることで, Pvlib の予測精度がどの程度のものか視覚的に説明する.

図 2 に示すのは 2022 年 4 月 8 日に松山 Re・再来館で計測された実測データである.

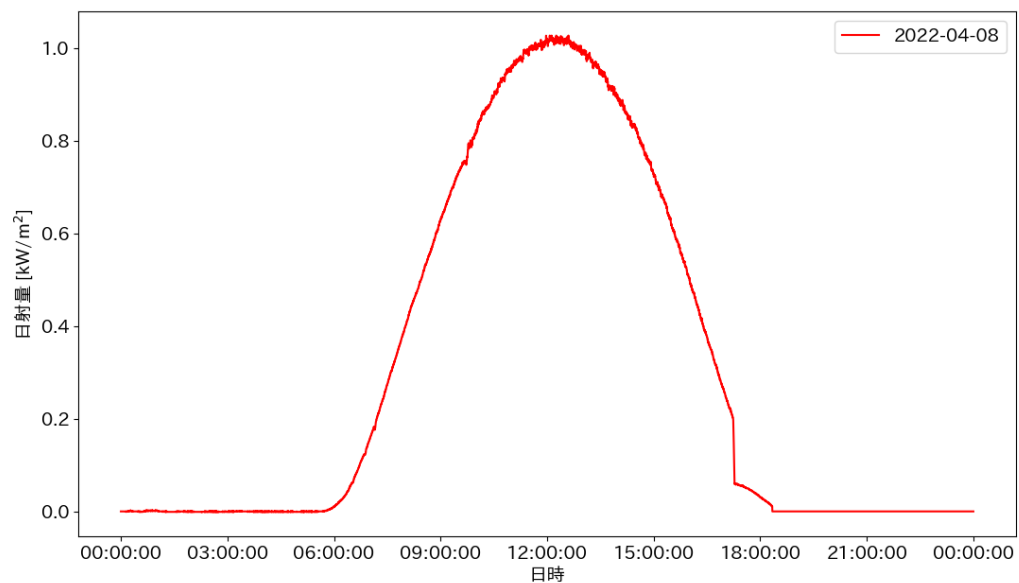


図 2: 2022 年 4 月 8 日の実測データ

図 2 の実測データのタイムスタンプ列を Pvlib に入力し, シミュレーションした結果を図 3 に示す.

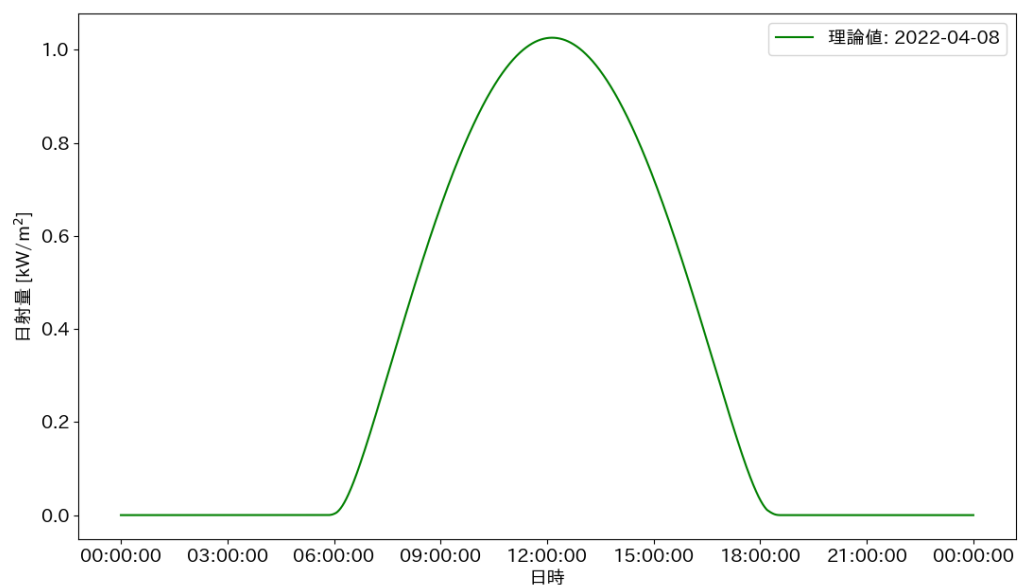


図 3: 2022 年 4 月 8 日の実測データに対応する理論データ

実測データと理論データを合わせてプロットしたものを, 図 4に示す.

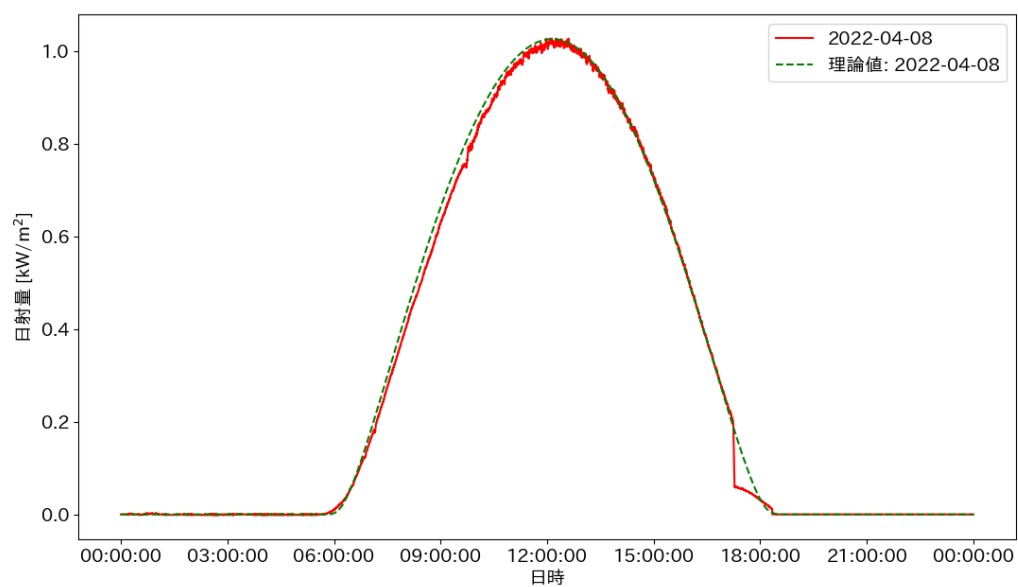


図 4: 2022 年 4 月 8 日の実測データと対応する理論データ

このように快晴の日の実測データに対する理論データであれば、概形は概ね一致する。

4 時刻合わせプログラムの実装に関する検討

現在実装されている時刻合わせプログラムでは、以下の手順で実測データと理論データのずれ時間を推定している。

1. まず実測データを読み込み、データのサンプリング間隔を1秒ごとの等間隔になるようリサンプリングするなど、前処理を実施する。
2. 次に実測データのタイムスタンプ情報を Pvlb に入力し、晴天の日における松山 Re・再来館の日射量の理論値を計算する。
3. 最後に、これらの実測データと理論データを用いて相互相関関数を計算し、最大相関値を持つインデックスを特定する。このインデックスが二つのデータのずれ時間を示し、インデックスに対応する値がずれ時間となる。

例えば、2022年4月8日の実測データに対してずれ時間を計算した場合、理論データに対して実測データを165秒進めたときに相互相関が最大となり、ずれ時間の推定結果は165秒となった。

時刻合わせプログラムで行う前処理では、実測データのリサンプリングの他に、実測データのフィルタリングや正規化などが行われる。この前処理の組み合わせ方によって相互相関によるずれ時間の推定結果が変化するため、様々な前処理の組み合わせを試みており、それぞれの組み合わせにおける相互相関の推定結果について検討する。

4.1 指定期間外の日射量を0に置き換える実測データの前処理

2022年4月8日の実測データを観察すると、日没前に日射量が急激に低下する箇所が存在する。

これは、おそらく松山 Re・再来館の周辺にあるマンション等の建物によって太陽光が遮られることが原因と考えられる。このような実測データと理論データで日射量が大きく異なる箇所が相互相関の推定結果に影響を与えていると推測し、そのような箇所を実測データから除去する前処理を実施した。

図5は、2022年4月8日の実測データと理論データの日射量が大きく異なる期間に限定してフィルタリングを行い、相互相関を計算したものである。

このフィルタリングでは、指定期間外の実測データと理論データの日射量を0に置き換えている。

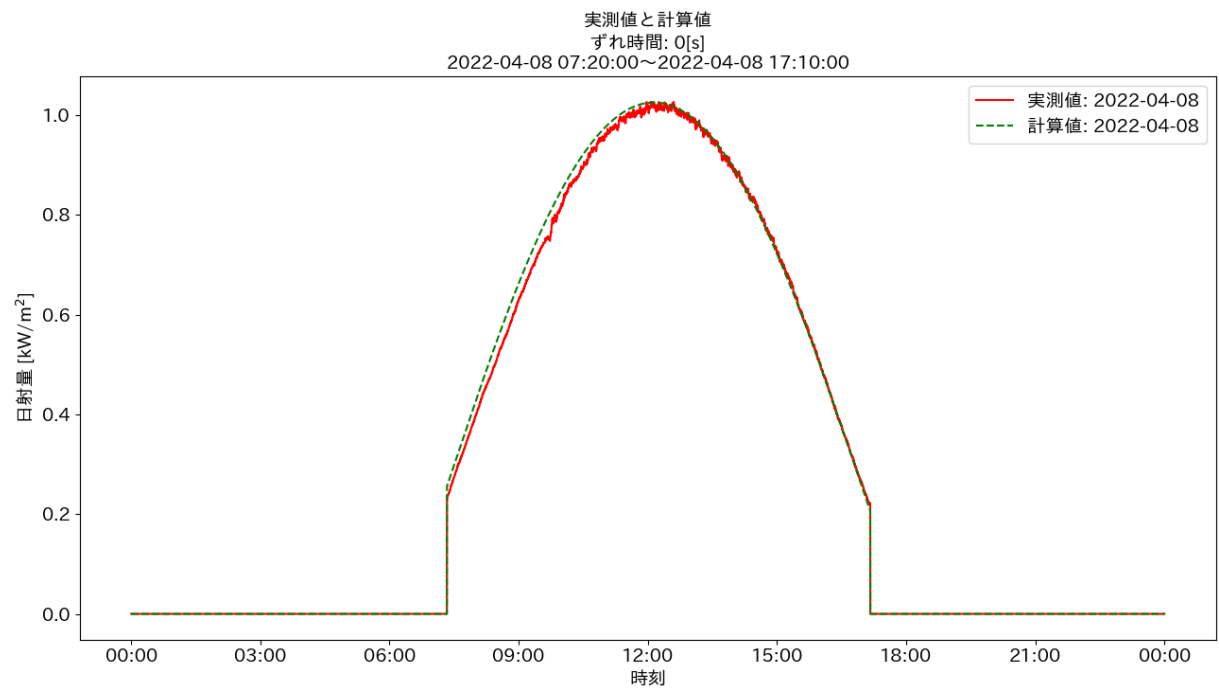


図 5: フィルタリング後の 2022 年 4 月 8 日の実測データと対応する理論データ

相互相関によるずれ時間の推定結果は 0 秒となり、一見うまくずれ時間を予測できているように見えるが、図 6 に示すような理論データと概形が大きく異なる実測データを取る日を入力としてずれ時間を推定した際も、推定結果が 0 秒となってしまう。

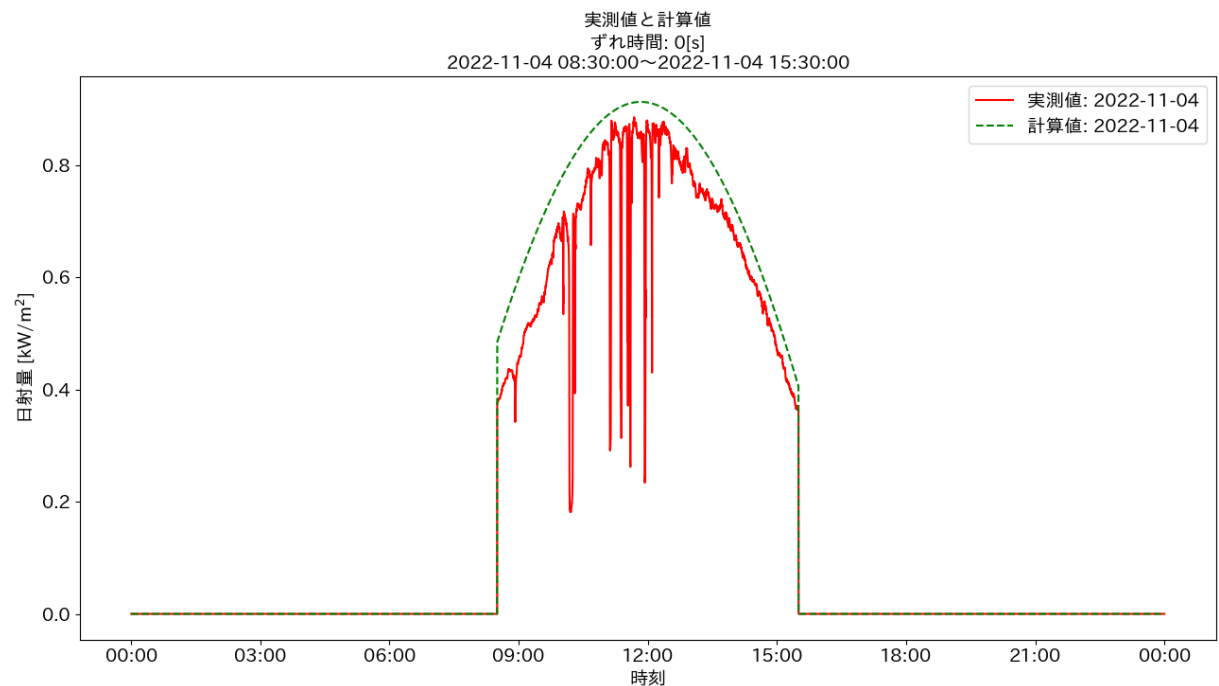


図 6: フィルタリング後の 2022 年 11 月 4 日の実測データと対応する理論データ

このように実測データの概形に関係なく, 推定結果が常に 0 秒になってしまう原因としては, フィルタリング時に指定期間外の日射量を全て 0 に置き換えたことで, 実測データと理論データの両方において指定期間の両端で日射量が 0 に急激に低下する箇所が現れており, この箇所が相互相関の計算時に強く作用することで, 指定期間内の概形に関わらず, ずれ時間の推定結果が常に 0 秒になってしまうと考えられる。

4.2 実測データに対する特定の日射量によるフィルタリングおよび日射量の減算

「実測データを, 指定した期間外の日射量が 0 になるように置き換える」という方法では, 指定期間の両端において日射量が 0 へと急激に低下する箇所が相互相関計算に強く影響し, その結果, 相互相関による推定結果が常に 0 秒になると推測された。

従って, 日射量が 0 へと急激に低下する箇所を作らずに実測データをフィルタリングする方法として, 図 7 に示すように実測データの日射量を特定の値以上のみになるようフィルタリングを行い, さらに指定した日射量の値だけ実測データを下方方向にスライドさせる方法を考案した。

2022/04/08 の実測データである図 7では日射量が 0.2kW/m^2 以上のみになるようフィルタリングする

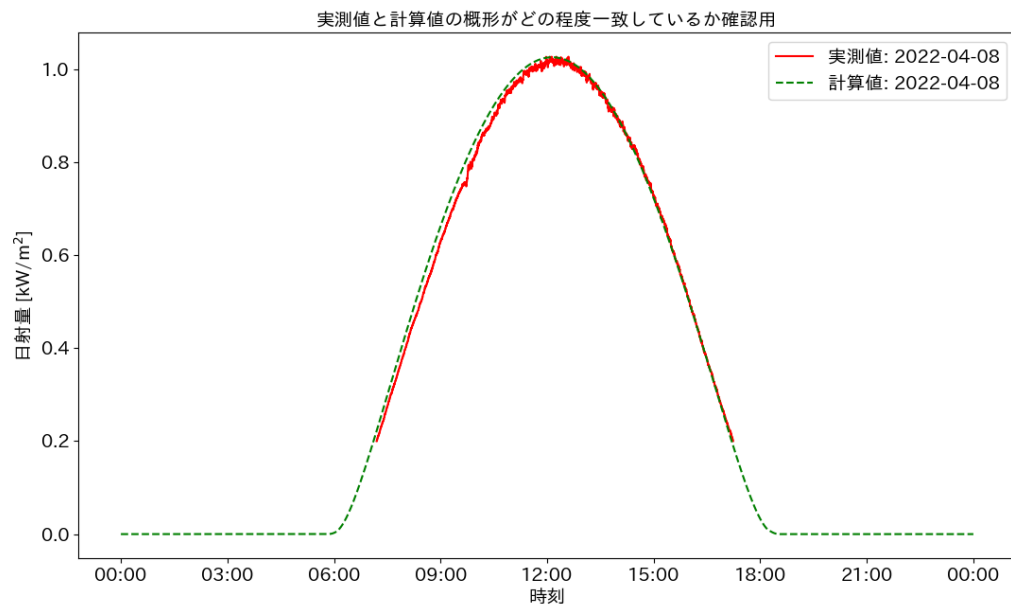


図 7: 日射量が 0.2kW/m^2 以上のみになるようフィルタリングした実測データ

そして、図 7の実測データからフィルタリングの際に指定した日射量の値である 0.2 だけ減算し、図 8に示すように下にスライドさせる。

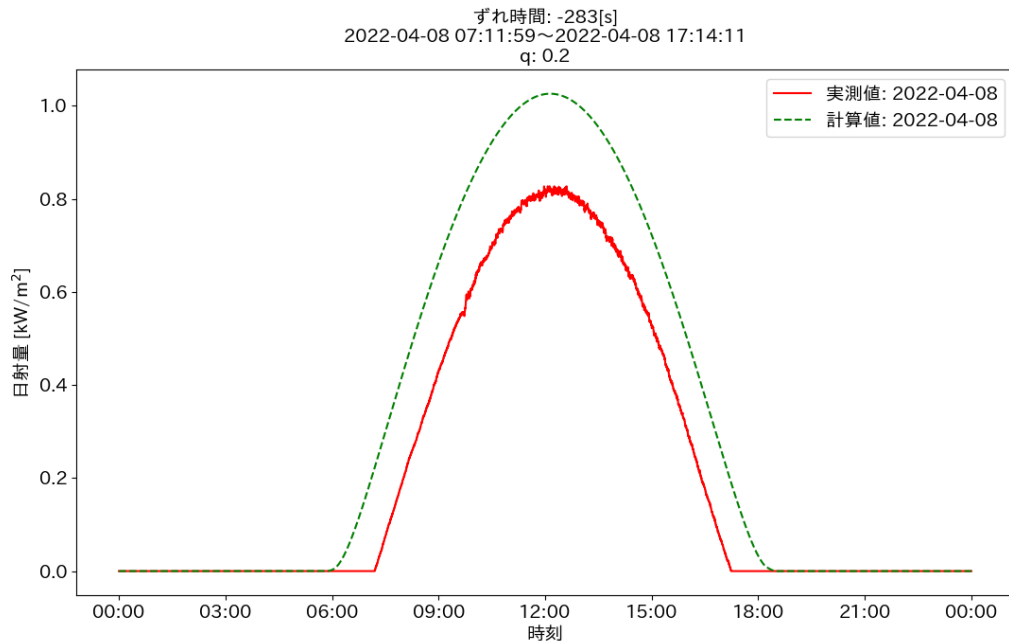


図 8: フィルタリングに使用した日射量分, 減算した後の実測データ

この方法により, フィルタリングの両端で相互相関計算に強く影響することによって, 推定結果のずれ時間が常に 0 秒になる問題を回避できることが期待される.

しかしながら, 2022 年 4 月 8 日のデータにおいては, 相互相関によるずれ時間の推定結果が -283 秒となり, 本前処理手法によってずれ時間の推定結果が改善されることは確認できなかった.

5 まとめ

現時点の時刻合わせプログラムを晴天時における 1 日分の実測データを入力として実行した場合, 推定されたずれ時間は, 真の値である 0 秒から平均して 50 ~ 200 秒程度ずれていることが分かった. この結果から, データの前処理方法あるいは日射量シミュレーションアルゴリズムの改良が必要であることが示唆されている.

さらに, 異なる日や天候条件下における実測データを用いて, プログラムの汎用性を評価することも重要であると考えられる.