# 放電加工機の異常検知

#### 1. はじめに

-----

日常の経験で、モノが壊れそうかなという勘がはたらくことがあると思います。

「洗濯機の回転音が変だ」とか「冷蔵庫がブーンと鳴り出す」とか

このような変化を定量的に(定性でもいいですが)データ化して、可視化できれば、

故障の事前対応も可能かと思いました。

たしかに、極めるには、「線形代数学」とか、「統計学」への造詣が必要で、私は不足しているのですが、

とりあえず、データを採取して検知してみて、使い物になるか否かを検討してみようと思います。

故に、2項目は飛ばしていただいて、3項目を見ていただく方が、話しが早いかと思います。

また、お願いですが、他の装置機器で、物理量(真空度、温度、電圧等)のデータを採取できないか、探しています。思い当たるものあれば、是非、一報ください。

-----

技術部の仕事として、装置の保守管理が挙げられ、装置が必要な時に、必要なだけ利用できる状態 にするのは、技術部の使命ともいえます。

また、装置には、故障という使用不能になる状態が発生し、これを無くすることは、不可能に近いです。 部品の寿命、利用者の誤使用、外乱等 回避できないな事象があります。

そこで、少なくとも、故障を予期して、早めの部品交換、装置の状態確認ができれば、

修理というプロセスは避けられないかもしれませんが、非稼働を最小限にすることは可能と考えます。

すなわち、機械学習を使って、装置の出力を、客観的な基準で変化の兆候をとらえて(=異常検知)、対応することを、考えてみました。

また、対象する装置は、担当している放電加工機で行いました。

参考にした本は、

「入門 機械学習による異常検知―R による実践ガイドー」 井出剛 著 コロナ社です。 R のプログラム構文は この本を、参照してます。

### 2. 時系列データの異常検知

異常検知の方法として、基礎的なものとして、

- ・近傍法による異常部位検出 (検証データと訓練データでその差異を評価する)
- ・特異スペクトル変異法 (時系列データの変化を検知し、変化の程度を評価する) の 二つで試みてみました。

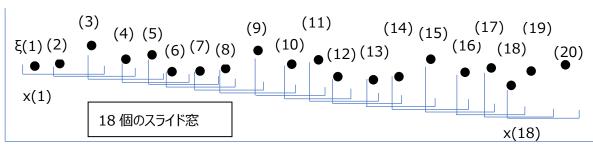
#### 2.1 考え方

### 2.1.1 近傍法による異常部位検出

観測値として、長さ T の時系列があります。 $\xi()$ は観測値で、T は 20 個とします。

D={ $\xi$ (1),  $\xi$ (2),  $\xi$ (3),  $\xi$ (4), …………,  $\xi$ (17),  $\xi$ (18),  $\xi$ (19),  $\xi$ (20)} とします。 隣接した観測値データをw個として、ベクトルの集まりとします。 w=3 とします。

18 個の 3 次元ベクトルに変換します。w 個の集まりを、スライド窓と言います。



時系列データを

次に、データを、訓練データと検証データを用意します。訓練データとは、異常ないと考えるデータです。

検証データとは、異常が無いかを確認するデータです。

各々の検証データについて、訓練データからどれくらいのズレがあるか距離で算出します。

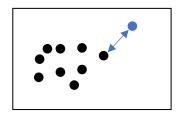
距離の算出は、R が持つパッケージ FNN の knnx.dist 関数 で近傍距離を算出します。

近傍距離の概略を説明します。

3次元ベクトルで進めてましたが、図にすると分かりにくいので、2次元で進めます。

黒丸が訓練データのグループです。

青丸の検証データの最も接近した黒丸との距離を近傍距離とします。



近傍距離を異常度として、時系列グラフを作成します。

閾値を超えた異常度が発生した時点を、検証することになります。

#### 2.1.2 特異スペクトル変異法

これは、変化の度合いで、異常を判定する方法です。

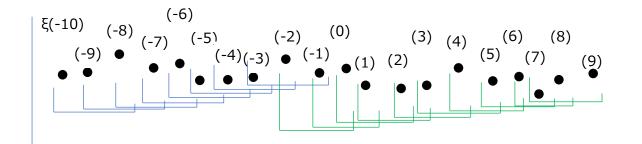
観測値として、長さ T の時系列があります。 $\xi()$ は観測値で、T は 20 個とします。

D={ $\xi$ (-10),  $\xi$ (-9),  $\xi$ (-8),  $\xi$ (-7), …………,  $\xi$ (6),  $\xi$ (7),  $\xi$ (8),  $\xi$ (9)} とします。 隣接した観測値データをw個として、ベクトルの集まりとします。 w=3 とします。

 $\xi(0)$ を現在の値として、 $\xi(-1)$ から $\xi(-10)$ を過去の履歴行列 X とします。

 $\xi(0)$ から $\xi(9)$ をテスト行列 Z とします。

 $\xi(-2)$ と $\xi(-1)$ が両行列で重なりますが、相互位置を定める整数で L(ラグ)とします。



現在時点でのXとZの行列は以下のようになります。

$$\mathsf{X}(0) \! = \! \begin{pmatrix} \xi(-10) & \xi(-9) & \xi(-8) & \xi(-7) & \xi(-6) & \xi(-5) & \xi(-4) & \xi(-3) \\ \xi(-9) & \xi(-8) & \xi(-7) & \xi(-6) & \xi(-5) & \xi(-4) & \xi(-3) & \xi(-2) \\ \xi(-8) & \xi(-7) & \xi(-6) & \xi(-5) & \xi(-4) & \xi(-3) & \xi(-1) \end{pmatrix}$$

$$Z(0) = \begin{pmatrix} \xi(-2) & \xi(-1) & \xi(0) & \xi(1) & \xi(2) & \xi(3) & \xi(4) & \xi(5) & \xi(6) & \xi(7) \\ \xi(-1) & \xi(0) & \xi(1) & \xi(2) & \xi(3) & \xi(4) & \xi(5) & \xi(6) & \xi(7) & \xi(8) \\ \xi(0) & \xi(1) & \xi(2) & \xi(3) & \xi(4) & \xi(5) & \xi(6) & \xi(7) & \xi(8) & \xi(9) \end{pmatrix}$$

ZのXに対する変化度合いを評価するのですが、

各行列のパータンを 特異値分解 という手法でもとめます。

特異値分解の説明です。 上記の X(0)は3列8行の行列ですが、

 $X(0) = U\Sigma V^*$  に分解します。 U は 3 列 3 行の行列、 $V^*$ は 8 列 8 行の行列です。

 $\Sigma$ は対角行列で、対角成分の $\sigma$ 1,・・・・・ $\sigma$ q と並び、部分行列は、0行列です。

また、 $\sigma 1 \ge \cdots \ge \sigma q \ge 0$  の関係にします。 $\sigma 1$  が最大値で、行列 X(0)に最も大きく影響を与えていることになります。 $\sigma 0$  値を大きい方から、m 個採取して、 $\sigma 0$  の行列を求めます。

同様に、Z(0) においても Qm(0)の行列 を求めて、変化度を算出します。

(文字がダブルので Q としました。 Z 側の U 行列とみなしてください)

次に、変化度を求めます。

「行列2ノルム」という量で求めます。 UとQとの空間距離を、

||Um(0)\*Qm(0)||2^2 で算出します。 (詳細は、別途に譲ります)

変化の大きさ = 1- ||Um(0)\*Qm(0)||2^2 = 1-( Um(0)\*Qm(0)の最大特異点)^2 とします。

特異値分解、変化度は、R の svd 関数で算出します。

## 3. 放電加工機での取り組み

### 3.1 メッセージデータの内容

①加工機は、自己診断機能を有しており、3段階のレベルで、それに応じたメッセージを表示します。

・エラーメッセージ --- 続行不可能な障害が発生した時に表示され、動作は中断します。 170 種類

・ハルトメッセージ --- 再開可能な障害が発生した時に表示され、動作は一時停止します。78 種類

・コメントメッセージ --- 続行可能な障害が発生した時に、注意として表示されます。 58 種類 (注意というより、プロセスを表示する事が多いです)

### ②発生時間

[2022-06-29 20:17:43] のような 形式で表示されます。

### ③ その他

XYZ 座標値、プログラム名(プログラム稼働時)等 表示されます。

実際の1回分の実データは以下です。エクセルに変換できます。

153							4.	
	メッセージ名							
2000	[ERROR]							
156	メッセージNo							
157	[E00081:( ) OFFスイッチによる停」	上です。]	-					
158	[メッセージ発見スレッド - C2]							
159	[メッセージ発生スレッド - C0]							
160	実行モード							
161	[ラン]							
62	画面モード							
63	[ラン]							
64	メッセージ発生時間							
165	[2022-06-30 18:50:00]							
166	経過時間							
67	[00:00:04]							
168	プログラム名							
69	[FURKAN2]							
170	[FURKAN2]							
171	座標位置							
172	[G54]							
173	[X 000219,0221 Y 000017,0964	1 Z 00003	31.1697 U	000043.0	589 V 000	041.0000 V	V 000000.	0000]
174	[X 000005.1747 Y -000002.158	0 Z 0000	00.0000 U	0.00000.0	000 V 000	000.000 V	V 000000	.0000]
175								

# 3.2 前処理されたデータ (=元データ) の内容

今回は 4月1日から6月20日の分について、データを作成しました。6317個あります。

実データから下記の元データを作成するのに、手動では面倒ですので、マクロを活用してます。

Point とは メッセージに対応する点数で、障害の程度で付与してます。

エラーメッセージ  $3\sim4$  //ルトメッセージ  $2\sim2.5$  コメントメッセージ  $0.5\sim1.5$  としました。 同じメッセージ内でも、数値を加減してます。

以下の元データを作成します。 (エクセルから CSV(コンマ区切り)に変換します)

when	point					
2022/04/01 08:28:01	0.5					
2022/06/20 08:35:57	1					
2022/06/20 08:36:10	1					

元データから、異常度を評価します。

計算は R 言語 で行いました。 R 言語とは、

「オープンソース・フリーソフトウエアの統計解析向けのプログラミング言語」とのことです。

Python の機械学習もありますが、

参考書が Rによる実践ガイド だったこともあり、Rで検証してます。

また、Python も試行しましたが、R の方が異常度が顕著でした。

元データを Rstudio (Rの開発環境) に取込んで、

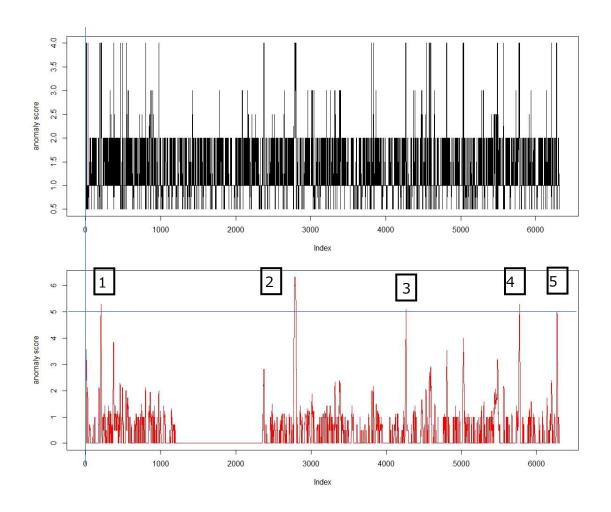
・近傍法による異常部位検出 と ・特異スペクトル変異法 との 2種について、 計算して、プロットしました。

### 3.3 結果のプロット

### 3.3.1 近傍法による異常部位検出(スライド窓 w=10 で 計算しました。)

元データは黒のグラフです。6317個のデータに対して、0.5から4.0のポイントが付与されてます。

異常度のグラフは赤のグラフです。1000 から 2000 の間で 0 になってるのは、この間は安定していたので 訓練データとして採用しました。訓練データ同士を比較したので、異常度は 0 です。



異常度 5以上に注目して、メッセージを確認しました。

① ② 4 は [H00207: ( ) テンション制御装置が異常です。ENT スイッチを押して下さい。]

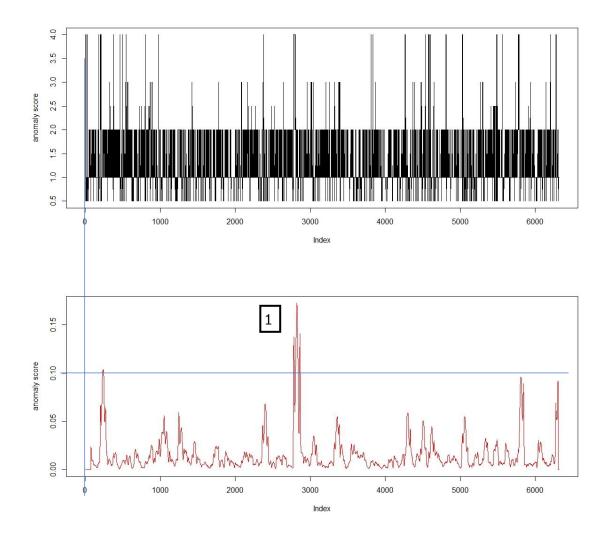
③ は [E00245: ( )機械座標が確定していないため実行できません。]

5 は [E00350: (V ) フィードバック速度異常です。]

が多発していました。

## 3.3.2 特異スペクトル変異法

(w=50, svd 次元数 m=1, svd 算出用部分時系列 k=w/2, ラグ L=k/2 で計算しました、) 黒の元データは 3.3.1 と同じです。異常度のグラフは赤のグラフです



異常度 0.10 以上に注目して、メッセージを確認しました。

① は [H00207: ( ) テンション制御装置が異常です。ENT スイッチを押して下さい。] が多発してました。

# 3.3.3 プロットへの評価

元データの時点で、異常度のランク付けをしてるので、当然の結果かもしれませんが、

異常度の高い時点で、不具合が発生しそうな事象が起きています。

## 近傍法のグラフで

1、2、4 で テンション装置が異常とあるので、予防修理が必要です。

③ の 機械座標の件は、加工機が使用不可になりました。

(コールセンターからの対応で復帰しましたが)

5 のフィードバック異常は、今までにないメッセージです。

元データを眺めてるだけでは、ここまでは、分からないです。

異常度グラフの方が判別しやすいのは、明白です。

### 3.3.4 今後の取組

継続して、データ採取して、どれくらい役に立つのか検証していきます。

時系列データの異常検知は、他の手法のあるよいですので、検討してみます。