

(19)日本国特許庁(JP)

(12)特許公報(B2)

(11)特許番号
特許第7626657号
(P7626657)

(45)発行日 令和7年2月4日(2025.2.4)

(24)登録日 令和7年1月27日(2025.1.27)

(51)国際特許分類 F I
G 0 6 F 11/34 (2006.01) G 0 6 F 11/34 1 5 2
G 0 6 N 20/00 (2019.01) G 0 6 N 20/00

請求項の数 11 (全21頁)

| | | | |
|----------|----------------------------------|----------|--|
| (21)出願番号 | 特願2021-71101(P2021-71101) | (73)特許権者 | 000005108 株式会社日立製作所 東京都千代田区丸の内一丁目6番6号 |
| (22)出願日 | 令和3年4月20日(2021.4.20) | (74)代理人 | 110001678 藤央弁理士法人 |
| (65)公開番号 | 特開2022-165669(P2022-165669 A) | (72)発明者 | ジャスワル サティシュ クマル 東京都千代田区丸の内一丁目6番6号 株式会社日立製作所内 |
| (43)公開日 | 令和4年11月1日(2022.11.1) | (72)発明者 | 増田 峰義 東京都千代田区丸の内一丁目6番6号 株式会社日立製作所内 |
| 審査請求日 | 令和6年2月13日(2024.2.13) | 審査官 | 児玉 崇晶 |

最終頁に続く

(54)【発明の名称】 異常検出装置、異常検出方法、および異常検出プログラム

(57)【特許請求の範囲】

【請求項1】

プログラムを実行するプロセッサと、前記プログラムを記憶する記憶デバイスと、を有する異常検出装置であって、

前記プロセッサは、

監視対象の時系列な第1予測データのうち特定イベントの発生時点後における第2予測データを、スケール変換により補正する補正処理と、

前記補正処理による補正後の第2予測データと、前記監視対象の時系列な第1実測データのうち前記特定イベントの発生時点後における第2実測データと、に基づいて、前記監視対象の異常を検出する検出処理と、

を実行することを特徴とする異常検出装置。

【請求項2】

請求項1に記載の異常検出装置であって、

前記補正処理では、前記プロセッサは、前記第2予測データを、前記第2実測データの変化率を用いた前記スケール変換により補正する、

ことを特徴とする異常検出装置。

【請求項3】

請求項1に記載の異常検出装置であって、

前記補正処理では、前記プロセッサは、前記第2予測データを、前記スケール変換またはシフト変換のうちいずれか一方の線形変換により補正する、

ことを特徴とする異常検出装置。

【請求項 4】

請求項 3 に記載の異常検出装置であって、

前記補正処理では、前記プロセッサは、前記スケール変換が選択された場合、前記第 2 予測データを、前記第 2 実測データの変化率を用いた前記スケール変換により補正し、前記シフト変換が選択された場合、前記第 2 予測データを、前記第 2 実測データの変化の差を用いた前記シフト変換により補正する、

ことを特徴とする異常検出装置。

【請求項 5】

請求項 4 に記載の異常検出装置であって、

前記補正処理では、前記プロセッサは、前記第 2 実測データと前記変化率で拡張した前記第 2 予測データとのスケール誤差を算出し、前記第 2 実測データと前記変化の差でシフトした前記第 2 予測データとのシフト誤差を算出し、前記スケール誤差と前記シフト誤差とに基づいて、前記スケール変換またはシフト変換のうちいずれかの一方の線形変換を選択する、

ことを特徴とする異常検出装置。

【請求項 6】

請求項 5 に記載の異常検出装置であって、

前記補正処理では、前記プロセッサは、前記スケール誤差と前記シフト誤差とのうち誤差が小さい方の線形変換を選択する、

ことを特徴とする異常検出装置。

【請求項 7】

請求項 1 に記載の異常検出装置であって、

前記プロセッサは、

前記第 1 実測データの観測時点における実測値の変化率の各々について、変化率しきい値よりも大きい特定の観測時点を前記特定イベントの発生時点候補に決定する決定処理を実行し、

前記補正処理では、前記プロセッサは、前記決定処理によって決定された前記特定イベントの発生時点候補のうちいずれかの発生時点候補の後における前記第 2 予測データを、前記スケール変換により補正する、

ことを特徴とする異常検出装置。

【請求項 8】

請求項 7 に記載の異常検出装置であって、

前記決定処理では、前記プロセッサは、前記第 1 予測データと前記第 1 実測データとの間の誤差が誤差しきい値より大きい場合、前記特定の観測時点を前記特定イベントの発生時点候補に決定する、

ことを特徴とする異常検出装置。

【請求項 9】

請求項 7 に記載の異常検出装置であって、

前記決定処理では、前記プロセッサは、前記特定の観測時点での前記実測値の変化率について所定期間内における出現回数を計数し、前記出現回数が出現回数しきい値よりも小さい前記実測値の変化率に対応する前記特定の観測時点を、前記特定イベントの発生時点候補に決定する、

ことを特徴とする異常検出装置。

【請求項 10】

プログラムを実行するプロセッサと、前記プログラムを記憶する記憶デバイスと、を有する異常検出装置が実行する異常検出方法であって、

前記プロセッサは、

監視対象の時系列な第 1 予測データのうち特定イベントの発生時点後における第 2 予測データを、スケール変換により補正する補正処理と、

10

20

30

40

50

前記補正処理による補正後の予測データと、前記監視対象の時系列な第1実測データのうち前記特定イベントの発生時点後における第2実測データと、に基づいて、前記監視対象の異常を検出する検出処理と、

を実行することを特徴とする異常検出方法。

【請求項11】

プロセッサに、

監視対象の時系列な第1予測データのうち特定イベントの発生時点後における第2予測データを、スケール変換により補正する補正処理と、

前記補正処理による補正後の予測データと、前記監視対象の時系列な第1実測データのうち前記特定イベントの発生時点後における第2実測データと、に基づいて、前記監視対象の異常を検出する検出処理と、

を実行させることを特徴とする異常検出プログラム。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、異常を検出する異常検出装置、異常検出方法、および異常検出プログラムに関する。

【背景技術】

【0002】

IT (Information Technology) システムにおける異常検出は、適切な行動計画が設計され、かつ、ITシステムの円滑かつ効率的な操作を実行されるように、ITシステムの通常とは異なる振る舞いを特定するために利用される。

【0003】

しかし、ディスクやRAMの容量の追加や削除による構成変更、大量のログファイルの予定外の削除、または、大量のログファイルのバックアップストレージへの転送のようなイベントの直後では、異常検出ができなくなる。これらのイベントが、急激な概念ドリフトを引き起こすからである。これらのイベントは、コンテナベースのマイクロサービスアーキテクチャの採用により、より頻繁に発生すると予想される。そのため、これらのイベントの直後に異常検出を可能にすることが重要である。

【0004】

特許文献1は、予測分析のためのドリフト検出および補正のための装置、システム、方法、およびコンピュータプログラム製品を開示する。この装置では、予測モジュールは、モデルをワークロードデータに適用して、1つまたは複数の予測結果を生成する。ワークロードデータには、1つ以上のレコードが含まれる。モデルは、トレーニングデータに基づいて1つまたは複数の学習された関数を含む。ドリフト検出モジュールは、1つまたは複数の予測結果に関連するドリフト現象を検出する。予測時間修正モジュールは、ドリフト現象に回答して、少なくとも1つの予測結果を修正する。

【先行技術文献】

【特許文献】

【0005】

【文献】米国特許出願公開第2004/0148047号

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0006】

しかしながら、上述した特許文献1では、ドリフト現象が検出された場合、予測時間修正モジュールは、ドリフト現象に回答して、少なくとも1つの予測結果を修正するが、検出後の実測データをトレーニングデータとして用いて関数の再学習が必要となる。したがって、上述したイベント発生から再学習の完了までに時間がかかり、その間、異常検出ができなかったり、再学習前の状態で異常検出をしなければならぬため誤検出が発生したりする。

10

20

30

40

50

【 0 0 0 7 】

本発明は、イベント発生後における異常検出の即時性の向上を図ることを目的とする。

【課題を解決するための手段】

【 0 0 0 8 】

本願において開示される発明の一側面となる異常検出装置は、プログラムを実行するプロセッサと、前記プログラムを記憶する記憶デバイスと、を有する異常検出装置であって、前記プロセッサは、監視対象の時系列な第1予測データのうち特定イベントの発生時点後における第2予測データを、スケール変換により補正する補正処理と、前記補正処理による補正後の第2予測データと、前記監視対象の時系列な第1実測データのうち前記特定イベントの発生時点後における第2実測データと、に基づいて、前記監視対象の異常を検出する検出処理と、を実行することを特徴とする。

10

【発明の効果】

【 0 0 0 9 】

本発明の代表的な実施の形態によれば、イベント発生後における異常検出の即時性の向上を図ることができる。前述した以外の課題、構成及び効果は、以下の実施例の説明により明らかにされる。

【図面の簡単な説明】

【 0 0 1 0 】

【図1】図1は、異常検出装置による異常検出例を示す説明図である。

【図2】図2は、異常検出システムのシステム構成例を示す説明図である。

20

【図3】図3は、異常検出装置のハードウェア構成例を示すブロック図である。

【図4】図4は、ディスク使用率テーブルの一例を示す説明図である。

【図5】図5は、予測結果テーブルの一例を示す説明図である。

【図6】図6は、補正後予測結果テーブルの一例を示す説明図である。

【図7】図7は、異常検出装置による異常検出処理手順例を示すフローチャートである。

【図8】図8は、図7に示した概念ドリフト候補点決定処理（ステップS705）の詳細な処理手順例を示すフローチャートである。

【図9】図9は、ステップS802の算出例を示す説明図である。

【図10】図10は、ステップS804の算出例を示す説明図である。

【図11】図11は、ステップS807の算出例を示す説明図である。

30

【図12】図12は、図7に示した予測結果補正処理（ステップS706）の詳細な処理手順例（前半）を示すフローチャートである。

【図13】図13は、図7に示した予測結果補正処理（ステップS706）の詳細な処理手順例（後半）を示すフローチャートである。

【図14】図14は、概念ドリフト候補点ごとのスケールおよびシフト計算例1を示す説明図である。

【図15】図15は、概念ドリフト候補点ごとのスケールおよびシフト計算例2を示す説明図である。

【図16】図16は、概念ドリフト候補点ごとのスケールおよびシフト計算例3を示す説明図である。

40

【発明を実施するための形態】

【 0 0 1 1 】

<異常検出例>

図1は、異常検出装置による異常検出例を示す説明図である。監視対象は、たとえば、ITインフラストラクチャのディスク使用率である。図1の(A)~(C)に示すグラフにおいて、横軸は時間軸であり、縦軸はディスク使用率を示す。本実施例では、ディスク使用率を例に挙げて説明するが、RAM使用率でもよい。訓練データは、時系列モデルの作成に用いられる時刻 t_1 までの時系列な実測値である。予測データは、時系列モデルから出力される時刻 $t_1 \sim t_3$ までの時系列な予測値である。テストデータは、予測データと比較される時刻 $t_1 \sim t_3$ までの時系列な実測値（正解データ）である。

50

【 0 0 1 2 】

時刻 t_1 から時刻 t_2 までは予測データとテストデータとの差は許容範囲内であり、時系列モデルによる予測が正しいことを示している。

【 0 0 1 3 】

(1) 時刻 t_2 で、イベントが検出されたとする。ここで、イベントとは、ディスクや RAM の容量の追加や削除による構成変更、大量のログファイルの予定外の削除、または、大量のログファイルのバックアップストレージへの転送のように突発的にディスク使用率が変更される挙動である。

【 0 0 1 4 】

このようなイベントの後には、ディスク使用率は通常の挙動を繰り返すが、時刻 t_2 を境にディスク使用率が急激に変化しているため、時刻 t_2 以降、テストデータと予測データとの間に差 G が生じる。このようなイベント前後のディスク使用率の挙動を概念ドリフトという。異常検出装置は、ディスク使用率の挙動が正常であるにもかかわらず、異常検出したり、ディスク使用率の挙動が異常であるにもかかわらず、異常検出しなかったりすることになる。

【 0 0 1 5 】

(2) このため、異常検出装置は、時刻 t_2 以降の予測データを線形変換する。(B) では、異常検出装置は、時刻 t_2 以降の予測データをシフトし、(C) では、時刻 t_2 以降の予測データを k 倍にスケール(拡張)する。異常検出装置は、(B) のシフト結果後の予測データとテストデータとの差(シフト誤差)と、(C) のスケール結果後の予測データとテストデータとの差(スケール誤差)と、を比較し、誤差が小さい方を選択する。図 1 では、シフト誤差が 5%、スケール誤差が 10% であるため、シフト変換が採用される。このように、イベントが検出された時刻 t_2 の直後でも線形変換結果を用いることで、時刻 t_2 以降も異常検出が可能になる。

【 0 0 1 6 】

< システム構成例 >

図 2 は、異常検出システムのシステム構成例を示す説明図である。異常検出システム 200 は、IT インフラストラクチャ 201 と、異常検出装置 202 と、を有する。IT インフラストラクチャ 201 および異常検出装置 202 は、インターネット、LAN (Local Area Network)、WAN (Wide Area Network) などのネットワーク 203 を介して通信可能に接続される。

【 0 0 1 7 】

< 異常検出装置のハードウェア構成例 >

図 3 は、異常検出装置のハードウェア構成例を示すブロック図である。異常検出装置 202 は、プロセッサ 301 と、記憶デバイス 302 と、入力デバイス 303 と、出力デバイス 304 と、通信インターフェース(通信 IF) 305 と、を有する。プロセッサ 301、記憶デバイス 302、入力デバイス 303、出力デバイス 304、および通信 IF 305 は、バス 306 により接続される。プロセッサ 301 は、異常検出装置 202 を制御する。記憶デバイス 302 は、プロセッサ 301 の作業エリアとなる。また、記憶デバイス 302 は、各種プログラムやデータを記憶する非一時的なまたは一時的な記録媒体である。記憶デバイス 302 としては、たとえば、ROM (Read Only Memory)、RAM (Random Access Memory)、HDD (Hard Disk Drive)、フラッシュメモリがある。入力デバイス 303 は、データを入力する。入力デバイス 303 としては、たとえば、キーボード、マウス、タッチパネル、テンキー、スキャナ、マイクがある。出力デバイス 304 は、データを出力する。出力デバイス 304 としては、たとえば、ディスプレイ、プリンタ、スピーカがある。通信 IF 305 は、ネットワーク 203 と接続し、データを送受信する。

【 0 0 1 8 】

ここで、記憶デバイス 302 に記憶されているデータを具体的に説明する。記憶デバイス 302 は、ディスク使用率テーブル 321 と、予測結果テーブル 322 と、補正後予測

10

20

30

40

50

結果テーブル 3 2 3 と、異常検出プログラム 3 2 4 と、を有する。ディスク使用率テーブル 3 2 1 は、ディスク使用率を時系列に記憶したテーブルであり、図 4 で後述する。予測結果テーブル 3 2 2 は、予測結果を時系列に記憶したテーブルであり、図 5 で後述する。補正後予測結果テーブル 3 2 3 は、補正後の予測結果を時系列に記憶したテーブルであり、図 6 で後述する。

【 0 0 1 9 】

異常検出プログラム 3 2 4 は、プロセッサ 3 0 1 に、IT インフラストラクチャ 2 0 1 で発生した異常を検出させるプログラムであり、異常検出モジュール 3 4 0、収集モジュール 3 4 1、概念ドリフト候補点決定モジュール 3 4 2 および予測結果補正モジュール 3 4 3 というプログラムモジュールを含む。異常検出モジュール 3 4 0 は、テストデータと予測データとを比較することにより、ディスク使用率の異常を検出するプログラムモジュールである。収集モジュール 3 4 1 は、IT インフラストラクチャ 2 0 1 からメトリクスデータを収集するプログラムモジュールであり、図 7 で後述する。概念ドリフト候補点決定モジュール 3 4 2 は、概念ドリフト候補点を決定するプログラムモジュールであり、図 8 ~ 図 1 1 で後述する。概念ドリフト候補点とは、概念ドリフトを引き起こすようなイベントの検出時刻の候補である。予測結果補正モジュール 3 4 3 は、予測結果テーブル 3 2 2 に記憶された予測結果を補正するモジュールであり、図 1 2 および図 1 3 で後述する。

【 0 0 2 0 】

< テーブル >

図 4 ~ 図 6 を用いて、記憶デバイス 3 0 2 に記憶されたディスク使用率テーブル 3 2 1、予測結果テーブル 3 2 2 および補正後予測結果テーブル 3 2 3 について説明する。

【 0 0 2 1 】

図 4 は、ディスク使用率テーブル 3 2 1 の一例を示す説明図である。ディスク使用率テーブル 3 2 1 は、フィールドとして、タイムスタンプ 4 0 1 と、ディスク使用率 4 0 2 と、を有する。タイムスタンプ 4 0 1 は、IT インフラストラクチャ 2 0 1 がディスク使用率 4 0 2 を計測した日付時刻である。ディスク使用率 4 0 2 は、IT インフラストラクチャ 2 0 1 の全ディスク容量のうち使用中のディスクの容量の割合である。

【 0 0 2 2 】

図 4 において、タイムスタンプ 4 0 1 は、たとえば、15 分刻みで記憶される。ディスク使用率 4 0 2 は、エントリ 3 2 5 X 5 まで増加傾向にあり、15 分ごとに 5 % 増加している。エントリ 3 2 1 X 6 において、ディスク使用率 4 0 2 が 50 % になると予想されたが、ディスク使用率 4 0 2 が突然 25 % に下がっている。ディスク使用率 4 0 2 が予想 (50 %) の半分にまで突発的に下落した理由は、IT インフラストラクチャ 2 0 1 のディスク容量が、エントリ 3 2 1 X 5 のタイムスタンプ 4 0 1 である「2021 - 01 - 01 01 : 00 : 00」後に、10GB から 20GB に 2 倍にまで増加したからである。

【 0 0 2 3 】

また、エントリ 3 2 1 X 7 のタイムスタンプ 4 0 1 である「2021 - 01 - 01 01 : 30 : 00」のときに、ディスク使用率 4 0 2 が突然上昇した。エントリ 3 2 1 X 7 では、ディスク使用率 4 0 2 が 27.5 % になると予想されたが、実測値は 50 % である。このエントリ 3 2 1 X 7 で異常が発生したことがわかる。すなわち、エントリ 3 2 1 X 7 のディスク使用率 4 0 2 は異常値である。異常検出装置 2 0 2 は、エントリ 3 2 1 X 7 のタイムスタンプ 4 0 1 で異常が発生したことを検出することになる。

【 0 0 2 4 】

図 5 は、予測結果テーブル 3 2 2 の一例を示す説明図である。予測結果テーブル 3 2 2 は、フィールドとして、タイムスタンプ 4 0 1 と、予測ディスク使用率 5 0 2 と、下側シリーズ 5 0 3 と、上側シリーズ 5 0 4 と、を有する。予測ディスク使用率 5 0 2 は、時系列モデルに目的変数としてタイムスタンプ 4 0 1 が入力された場合に出力されるディスク使用率 4 0 2 の予測値である。タイムスタンプ 4 0 1 のほか、曜日、休日、祝祭日といったパラメータが時系列モデルに入力されてもよい。

【 0 0 2 5 】

10

20

30

40

50

下側シリーズ503と上側シリーズ504との間隔を、予測間隔という。予測間隔は、たとえば、95%信頼区間である。下側シリーズ503の値および上側シリーズ504の値は、たとえば、そのエントリの予測ディスク使用率502の-3 および+3 の値として算出される(は標準偏差)。下側シリーズ503より小さい値および上側シリーズ504より大きい値は棄却域に含まれる。

【0026】

また、予測間隔はパーセンタイルで規定されてもよい。この場合、下側シリーズ503は、たとえば、10パーセンタイルであり、上側シリーズ504は、90パーセンタイルである。すなわち、1~9番目に小さい予測ディスク使用率502およびから91番目以降の予測ディスク使用率502が棄却域に含まれる。

10

【0027】

下側シリーズ503および上側シリーズ504は、異常検出に用いられる。ディスク使用率402が、下側シリーズ503より低く、または、上側シリーズ504より高ければ、そのディスク使用率402は異常値として検出される。換言すれば、ディスク使用率402は、予測間隔に含まれていれば、そのディスク使用率402は異常値として検出されない。

【0028】

図6は、補正後予測結果テーブル323の一例を示す説明図である。補正後予測結果テーブル323は、フィールドとして、タイムスタンプ401と、補正後予測ディスク使用率602と、補正後下側シリーズ603と、補正後上側シリーズ604と、を有する。補正後予測ディスク使用率602は、線形変換により補正された予測ディスク使用率502である。補正後下側シリーズ603は、補正後予測ディスク使用率602に対応する下側シリーズ503である。補正後上側シリーズ604は、補正後予測ディスク使用率602に対応する上側シリーズ504である。

20

【0029】

<異常検出処理手順例>

図7は、異常検出装置202による異常検出処理手順例を示すフローチャートである。ステップ701~S704は収集モジュール341により実行され、ステップS705は概念ドリフト候補点決定モジュール342により実行され、ステップS706は予測結果補正モジュール343により実行される。異常検出装置202は、たとえば、ディスク使用率テーブル321に未分析のエントリが一定数蓄積されると、図7に示す処理を開始する。

30

【0030】

異常検出装置202は、ITインフラストラクチャ201からメトリクスデータを収集し、ディスク使用率テーブル321にエントリを追加する(ステップS701)。たとえば、ディスク使用率テーブル321の1つのエントリは、複数の時刻における各ディスク使用率402の統計値である。統計値とは、たとえば、複数の時刻における各ディスク使用率402の平均値、中央値、最大値、または最小値である。

【0031】

ディスク使用率テーブル321のタイムスタンプ401は、15分間隔で記録されるため、ITインフラストラクチャ201がたとえば1分間隔でディスク使用率402を測定する場合、ITインフラストラクチャ201はディスク使用率402を15回測定し、15回分のディスク使用率402の統計値を算出する。ITインフラストラクチャ201は、15回の測定うち最後の測定時刻と15回のディスク使用率402の統計値とを異常検出装置202に送信する。異常検出装置202は、受信した最後の測定時刻をタイムスタンプ401に記録し、15回のディスク使用率402の統計値をディスク使用率402に記録する。

40

【0032】

つぎに、異常検出装置202は、分析開始時刻 T_{start} を取得する(ステップS702)。分析開始時刻 T_{start} は、異常検出装置202がステップS703の分析を開始

50

するディスク使用率テーブル321のエントリのタイムスタンプ401である。すなわち、分析開始時刻 T_{start} は、ディスク使用率テーブル321において、未分析でかつ最古のエントリのタイムスタンプ401である。たとえば、ディスク使用率テーブル321において、エントリ321X4まで異常検出処理が完了しているものとする、次のエントリ321X5のタイムスタンプ401の値「2021-01-01 01:00:00」が分析開始時刻 T_{start} となる。

【0033】

つぎに、異常検出装置202は、時系列モデルの再学習に用いられていない分析開始時刻 T_{start} までのエントリ群を時系列データとしてディスク使用率テーブル321から抽出し、時系列モデルを再学習する(ステップS703)。時系列モデルは、たとえば、

$$y = f(t) \cdot \dots (1)$$

で表現される関数である。左辺の y は、ディスク使用率402であり、右辺の t は時刻データであり、たとえば、タイムスタンプ401である。時刻データ t として、タイムスタンプ401のほか、曜日の種類(平日、休日、祝祭日)が入力されてもよい。

【0034】

たとえば、エントリ321X1の1つ前までのエントリが学習済みであり、エントリ321X1~321X4が時系列モデルの学習に用いられていない分析開始時刻 T_{start} までのエントリ群であれば、異常検出装置202は、エントリ321X1~321X4のタイムスタンプ401を時系列モデルの時刻データ t に入力し、それらの出力結果 y とエントリ321X1~321X4のディスク使用率402との差が最小となるように時系列モデルを再学習する。なお、時系列モデルが未生成である場合、異常検出装置202は、分析開始時刻 T_{start} までのエントリ群を時系列データとしてディスク使用率テーブル321から抽出し、時系列モデルを学習する。

【0035】

なお、時系列モデルは、ランダムフォレストでもよく、ARIMA(AutoRegressive Integrated Moving Average)モデルでもよく、SARIMA(Seasonal ARIMA)モデルでもよい。

【0036】

つぎに、異常検出装置202は、分析開始時刻 T_{start} から予測の実行を開始し、予測結果テーブル322にエントリを追加する(ステップS704)。具体的には、たとえば、異常検出装置202は、ステップS703で再学習された上記式(1)の時系列モデルの時刻データ t に、分析開始時刻 T_{start} から最新時刻までのタイムスタンプ401を順次入力し、タイムスタンプ401ごとのディスク使用率402の予測データ p を上記式(1)の y として出力し、タイムスタンプ401とともに予測ディスク使用率502として予測結果テーブル322に記録する。また、異常検出装置202は、順次入力されたタイムスタンプ401ごとに、下側シリーズ503の値および上側シリーズ504の値を算出して、予測結果テーブル322に記録する。

【0037】

ここで、異常検出モジュール340で異常検出されないエントリについて説明する。たとえば、エントリ321X7のディスク使用率402(50%)は異常値である。しかし、エントリ321X7と同一タイムスタンプ401の予測結果テーブル322のエントリ322P3では、下側シリーズ503の値が「45%」、上側シリーズ504の値が「65%」である。

【0038】

したがって、異常値であるエントリ321X7のディスク使用率402(50%)は、下側シリーズ503の値「45%」と上側シリーズ504の値「65%」との間の予測間隔[45, 65]に含まれる。したがって、エントリ321X7のディスク使用率402(50%)は、異常値として検出されない。これは、再学習後の時系列モデル f が、ITインフラストラクチャ201のディスク容量が2倍になった影響を見逃しているからである。

10

20

30

40

50

【 0 0 3 9 】

異常検出装置 2 0 2 は、概念ドリフト候補点決定処理（ステップ S 7 0 5）および予測結果補正処理（ステップ S 7 0 6）により、予測ディスク使用率 5 0 2 を補正する。これにより、異常検出装置 2 0 2 は、異常検出モジュール 3 4 0 により、このように見逃されて正常値として扱われたエントリ 3 2 1 X 7 のディスク使用率 4 0 2（5 0 %）を異常値として検出する（ステップ S 7 0 7）。

【 0 0 4 0 】

< 概念ドリフト候補点決定処理（ステップ S 7 0 5） >

図 8 は、図 7 に示した概念ドリフト候補点決定処理（ステップ S 7 0 5）の詳細な処理手順例を示すフローチャートである。ステップ S 7 0 4 のあと、異常検出装置 2 0 2 は、操作ログまたは構成管理データベース（C M D B）が利用可能か否かを判断する（ステップ S 8 0 1）。I T インフラストラクチャ 2 0 1 における操作ログまたは C M D B のいずれかが利用可能である場合（ステップ S 8 0 1 : Y e s）、異常検出装置 2 0 2 は、概念ドリフト候補点を操作ログまたは C M D B から取得して（ステップ S 8 1 0）、予測結果補正処理（ステップ S 7 0 6）に移行する。

【 0 0 4 1 】

一方、操作ログおよび C M D B のいずれも利用不可能である場合（ステップ S 8 0 1 : N o）、異常検出装置 2 0 2 は、予測データとテストデータとの平均誤差を算出する（ステップ S 8 0 2）。予測データとは、予測ディスク使用率 5 0 2 であり、テストデータとは、予測データと同一タイムスタンプ 4 0 1 のディスク使用率 4 0 2 であり、正解データとも呼ばれる。平均誤差とは、タイムスタンプ 4 0 1 ごとの予測データとテストデータとの差分に基づく誤差の平均値である。たとえば、誤差は、図 1 の（A）の差 G であり、下記式（2）で表現される。平均誤差は、下記式（3）で表現される。

【 0 0 4 2 】

【数 1】

$$e(t) = \frac{|x_t - p_t|}{x_t} \dots (2)$$

$$E = \frac{1}{n} \sum_{t=T_{start}}^{t=T_{end}} \frac{|x_t - p_t|}{x_t} \dots (3)$$

【 0 0 4 3 】

式（2）、（3）の x_t は、テストデータであり、 p_t は、予測ディスク使用率 5 0 2 であり、 t は、タイムスタンプ 4 0 1 である。 $e(t)$ は、タイムスタンプ 4 0 1 が t のときの誤差であり、 E は、分析開始時刻 T_{start} から T_{end} までの n 個の誤差 $e(t)$ の平均値、すなわち、平均誤差である。 T_{end} は、分析開始時刻 T_{start} のエントリから n 番目のエントリのタイムスタンプ 4 0 1 が示す分析終了時刻である。

【 0 0 4 4 】

つぎに、異常検出装置 2 0 2 は、ステップ S 8 0 2 で算出した平均誤差 E が誤差しきい値 $E_{threshold}$ よりも大きいか否かを判断する（ステップ S 8 0 3）。平均誤差 E が誤差しきい値 $E_{threshold}$ よりも大きくない場合（ステップ S 8 0 3 : N o）、予測結果補正処理（ステップ S 7 0 6）に移行する。一方、平均誤差 E が誤差しきい値 $E_{threshold}$ よりも大きい場合（ステップ S 8 0 3 : Y e s）、ステップ S 8 0 4 に移行する。本例では、誤差しきい値 $E_{threshold}$ を、たとえば、 $E_{threshold} = 0.2$ とする。平均誤差 E が誤差しきい値 $E_{threshold}$ よりも大きければ、急激

な概念ドリフトが発生していると予想される。平均誤差 E が誤差しきい値 E t h r e s h o l d よりも大きい概念ドリフトを、急激な概念ドリフトと称す。

【 0 0 4 5 】

平均誤差 E が誤差しきい値 E t h r e s h o l d よりも大きい場合 (ステップ S 8 0 3 : Y e s)、異常検出装置 2 0 2 は、テストデータの変化率 r t をタイムスタンプ 4 0 1 ごとに算出する (ステップ S 8 0 4)。変化率 r t は、たとえば、下記 (4) で算出される。

【 0 0 4 6 】

【 数 2 】

$$(r_t, T_{start-1} \leq t < T_{end}) = \begin{cases} \frac{x_{t+1}}{x_t}, & 0 < x_t < x_{t+1} \\ \frac{x_{t+1}}{1+x_t}, & 0 = x_t < x_{t+1} \\ \frac{x_t}{x_{t+1}}, & x_t \geq x_{t+1} > 0 \\ \frac{x_t}{1+x_{t+1}}, & x_t \geq x_{t+1} = 0 \end{cases} \quad \dots (4)$$

10

20

【 0 0 4 7 】

変化率 r t は、時刻 t のテストデータ x t と時刻 t + 1 のテストデータ x t + 1 との比に基づいて算出される。異常検出装置 2 0 2 は、タイムスタンプ 4 0 1 ごとの変化率のうち、変化率しきい値 R t h r e s h o l d よりも大きい特定の変化率 r t があるか否かを判断する (ステップ S 8 0 5)。特定の変化率 r t が 1 つもない場合 (ステップ S 8 0 5 : N o)、予測結果補正処理 (ステップ S 7 0 6) に移行する。一方、特定の変化率 r t が 1 つ以上ある場合 (ステップ S 8 0 5 : Y e s)、ステップ S 8 0 6 に移行する。変化率しきい値 R t h r e s h o l d は、ユーザにより任意に設定可能である。

【 0 0 4 8 】

異常検出装置 2 0 2 は、特定の変化率 r t とそのタイムスタンプ 4 0 1 が示す時刻 t とを選択する (ステップ S 8 0 6)。そして、異常検出装置 2 0 2 は、特定の変化率 r t ごとに、所定期間 (たとえば、1 日) においてステップ S 8 0 6 で選択された回数をカウントする (ステップ S 8 0 7)。この選択された回数を特定の変化率 r t の出現回数 f r と称す。なお、特定の変化率 r t は、完全一致した場合にのみカウントされてもよく、許容範囲内であればカウントされてもよい。たとえば、変化率 r t が 1 . 8 0 4 や 1 . 8 6 3 であれば、特定の変化率 r t = 1 . 8 の出現回数 f r としてカウントされる。

30

【 0 0 4 9 】

このあと、異常検出装置 2 0 2 は、出現回数 f r が出現回数しきい値 F t h r e s h o l d より小さい特定のタイムスタンプ 4 0 1 があるか否かを判断する (ステップ S 8 0 8)。出現回数 f r が出現回数しきい値 F t h r e s h o l d より小さい特定のタイムスタンプ 4 0 1 が 1 つもない場合 (ステップ S 8 0 8 : N o)、予測結果補正処理 (ステップ S 7 0 6) に移行する。

40

【 0 0 5 0 】

一方、出現回数 f t が出現回数しきい値 F t h r e s h o l d より小さい特定のタイムスタンプ 4 0 1 が 1 つ以上ある場合 (ステップ S 8 0 8 : Y e s)、異常検出装置 2 0 2 は、特定のタイムスタンプ 4 0 1 を概念ドリフト候補点に決定し (ステップ S 8 0 9)、予測結果補正処理 (ステップ S 7 0 6) に移行する。特定の変化率 r t が出現回数しきい値 F t h r e s h o l d 以上出現しているということは、特定の変化率 r t およびそのタイムスタンプ 4 0 1 が概念ドリフトによるディスク使用率 4 0 2 の変化を示しているのではな

50

く、ディスク使用率 402 自体に通常の挙動とは異なる変化が発生していることを示している。したがって、異常検出装置 202 は、出現回数 f_r が出現回数しきい値 $F_{threshold}$ より小さい特定のタイムスタンプ 401 が示す時刻で、急激な概念ドリフトが発生したらしいと予測する。

【0051】

つぎに、概念ドリフト候補点決定処理（ステップ S705）の実行例を図9～図11を用いて説明する。

【0052】

図9は、ステップS802の算出例を示す説明図である。図9では、分析開始時刻となるタイムスタンプ401は、「2021-01-01 01:00:00」とし、分析終了時刻となるタイムスタンプ401は、「2021-01-01 01:45:00」とする。図9の場合、平均誤差Eは誤差しきい値 $E_{threshold}$ よりも大きいため（ステップS802: Yes）、ステップS804に移行する。

10

【0053】

図10は、ステップS804の算出例を示す説明図である。エン트리1000は、分析開始時刻 T_{start} の1つ前のタイムスタンプ401（すなわち、前回の分析での分析終了時刻 T_{end} ）の算出結果を示す。エン트리1004では、変化率が算出されないため、ステップS804の判定は実行されない。図10では、エン트리1001～1003の各変化率 r_t が変化率しきい値 $R_{threshold}$ よりも大きい特定の变化率であることがわかる。

20

【0054】

図11は、ステップS807の算出例を示す説明図である。エン트리1101～1103では、特定の变化率 r_t の各々の出現回数 f_r が「1」であるため、出現回数しきい値 $F_{threshold}$ よりも小さい。したがって、ステップS806で選択されたエン트리1001～1003のタイムスタンプ401は、特定のタイムスタンプ401に決定される（ステップS809）。

【0055】

< 予測結果補正処理（ステップS706） >

図12は、図7に示した予測結果補正処理（ステップS706）の詳細な処理手順例（前半）を示すフローチャートである。異常検出装置202は、テストデータ、予測データ、および概念ドリフト候補点を取得する（ステップS1201）。つぎに、異常検出装置202は、未選択の概念ドリフト候補点があるか否かを判断する（ステップS1202）。未選択の概念ドリフト候補点がある場合（ステップS1202: Yes）、異常検出装置202は、未選択の概念ドリフト候補点を1つ選択してTとし、選択した概念ドリフト候補点Tの変化率 r_T を、下記式（5）を用いて算出する（ステップS1203）。

30

【0056】

【数3】

$$r_T = \begin{cases} \frac{x_{T+1}}{x_T}, x_T \neq 0 \\ \frac{x_{T+1}}{1+x_T}, x_T = 0 \end{cases} \quad \dots (5)$$

40

【0057】

つぎに、異常検出装置202は、下記式（6）を用いて、概念ドリフト候補点Tのスケール誤差 e_{scale}^T を算出する（ステップS1203）。

【0058】

50

【数 4】

$$e_{scale}^T = \frac{1}{m} \sum_{t=T+1}^{t=T_{end}} \frac{|x_t - r_T * p_t|}{x_t} \dots (6)$$

【0059】

上記式(6)において、 m は、タイムスタンプ401が示す時刻 $T+1$ から分析終了時刻 T_{end} までのタイムスタンプ401の個数である。スケール誤差 e_{scale}^T は、予測データ p_t を概念ドリフト候補点 T の変化率 r_T でスケール(拡張)した場合のテストデータとの誤差の平均値を示す。

10

【0060】

つぎに、異常検出装置202は、下記式(7)を用いて、変化差分 d_T を算出する(ステップS1205)。

【0061】

【数 5】

$$d_T = x_{T+1} - x_T \dots (7)$$

20

【0062】

そして、異常検出装置202は、下記式(8)を用いて、シフト誤差 e_{shift}^T を算出して(ステップS1206)、ステップS1202に戻る。

【0063】

【数 6】

$$e_{shift}^T = \frac{1}{m} \sum_{t=T+1}^{t=T_{end}} \frac{|x_t - (p_t + d_T)|}{x_t} \dots (8)$$

30

【0064】

シフト誤差 e_{shift}^T は、予測データ p_t を概念ドリフト候補点 T の変化差分 d_T でシフト(加減算)した場合のテストデータとの誤差の平均値を示す。そして、ステップS1202において、未選択の概念ドリフト候補点がない場合(ステップS1202:No)、異常検出装置202は、最小誤差およびそのタイムスタンプ401を選択して(ステップS1207)、図13のステップS1301に移行する。具体的には、たとえば、異常検出装置202は、概念ドリフト候補点 T ごとのスケール誤差 e_{scale}^T およびシフト誤差 e_{shift}^T のうち、最小誤差を選択する。最小誤差のタイムスタンプ401が示す時刻をとする。

【0065】

たとえば、概念ドリフト候補点 T が3点(T_1 、 T_2 、 T_3 とする)存在すると仮定すると、スケール誤差 $e_{scale}^{T_1}$ 、 $e_{scale}^{T_2}$ 、 $e_{scale}^{T_3}$ とシフト誤差 $e_{shift}^{T_1}$ 、 $e_{shift}^{T_2}$ 、 $e_{shift}^{T_3}$ とが算出される。ステップS1207では、異常検出装置202は、スケール誤差 $e_{scale}^{T_1}$ 、 $e_{scale}^{T_2}$ 、 $e_{scale}^{T_3}$ とシフト誤差 $e_{shift}^{T_1}$ 、 $e_{shift}^{T_2}$ 、 $e_{shift}^{T_3}$ の中から最小誤差を選択する。この最小誤差が、たとえば、スケール誤差 $e_{scale}^{T_3}$ であったとすると、異常検出装置202は、スケール誤差 $e_{scale}^{T_3}$ が発生した概念ドリフト候補点 T_3 を選択してとする。そして、図13のステップS1301に移行する。

40

【0066】

なお、概念ドリフト候補点決定処理(ステップS705)において、概念ドリフト候補

50

点Tが1つも決定または取得されなかった場合、ステップS1207および図13の処理は実行されない。

【0067】

図13は、図7に示した予測結果補正処理（ステップS706）の詳細な処理手順例（後半）を示すフローチャートである。異常検出装置202は、ステップS1207の選択最小誤差がスケール誤差 e_{scale} であるかシフト誤差 e_{shift} であるかを判断する（ステップS1301）。選択最小誤差がスケール誤差 e_{scale} である場合（ステップS1301：スケール誤差）、異常検出装置202は、選択最小誤差であるスケール誤差 e_{scale} が誤差許容値 $E_{tolerance}$ 以下であるか否かを判断する（ステップS1302）。スケール誤差 e_{scale} が誤差許容値 $E_{tolerance}$ 以下でない場合（ステップS1302：No）、予測結果補正処理（ステップS706）が終了する。

10

【0068】

一方、スケール誤差 e_{scale} が誤差許容値 $E_{tolerance}$ 以下である場合（ステップS1302：Yes）、異常検出装置202は、タイムスタンプ401が示す時刻後の予測データ p を変化率 r でスケールする（ステップS1303）。このとき、異常検出装置202は、スケール後の予測データ p に基づいて下側シリーズ503および上側シリーズ504も補正する。そして、異常検出装置202は、スケール後の予測データ p について、補正後予測結果テーブル323のエントリを追加し（ステップS1304）、予測結果補正処理（ステップS706）が終了する。

20

【0069】

また、ステップS1301において、選択最小誤差がシフト誤差 e_{shift} である場合（ステップS1301：シフト誤差）、異常検出装置202は、選択最小誤差であるシフト誤差 e_{shift} が誤差許容値 $E_{tolerance}$ 以下であるか否かを判断する（ステップS1305）。シフト誤差 e_{shift} が誤差許容値 $E_{tolerance}$ 以下でない場合（ステップS1305：No）、予測結果補正処理（ステップS706）が終了する。

【0070】

一方、シフト誤差 e_{shift} が誤差許容値 $E_{tolerance}$ 以下である場合（ステップS1305：Yes）、異常検出装置202は、タイムスタンプ401が示す時刻後の予測データ p を変化差分 d でシフトする（ステップS1306）。このとき、異常検出装置202は、シフト後の予測データ p に基づいて下側シリーズ503および上側シリーズ504も補正する。そして、異常検出装置202は、シフト後の予測データ p について、補正後予測結果テーブル323のエントリを追加し（ステップS1307）、予測結果補正処理（ステップS706）が終了する。

30

【0071】

図14～図16は、概念ドリフト候補点Tごとのスケールおよびシフト計算例を示す説明図である。図14の概念ドリフト候補点は、「2021-01-01 01:00:00」であり、図15の概念ドリフト候補点は、「2021-01-01 01:15:00」であり、図16の概念ドリフト候補点は、「2021-01-01 01:30:00」である。

40

【0072】

これら3つの概念ドリフト候補点Tにおける3つのスケール誤差 e^T_{scale} および3つのシフト誤差 e^T_{shift} のうち最小誤差は、図14の概念ドリフト候補点T = 「2021-01-01 01:00:00」におけるスケール誤差 $e^T_{scale} = 0.159$ である。したがって、このスケール誤差 e^T_{scale} が最小誤差として選択され、そのタイムスタンプ401である概念ドリフト候補点T = 「2021-01-01 01:00:00」がとして選択される（ステップS1207）。そして、エントリ1401～1403のタイムスタンプ401およびスケール後の予測データが、補正後予測テーブルに登録される。

【0073】

50

このように、上述した異常検出装置 202 によれば、たとえば、IT インフラストラクチャ 201 において、ディスクの容量が k 倍に増加すると、ディスク使用率 402 が $1/k$ 倍にスケール変換される。また、ディスクの容量が k 倍に低下すると、ディスク使用率 402 が k 倍にスケール変換される。また、大量のログファイルの予定外の削除があると、ディスク使用率 402 がその分低下するようシフト変換される。また、大量のファイルがバックアップストレージにコピーされると、ディスク使用率 402 がその分上昇するようシフト変換される。

【0074】

したがって、概念ドリフトを引き起こすような特定イベント発生後においても、異常検出の即時性が向上し、1日ごとまたは1時間ごとのような定期的なITシステムの異常レポートの即時的な出力が可能になる。したがって、特定イベント発生後に異常検出が停止せず、異常であるのに正常としたり正常であるのに異常としたりするような誤検出も抑制することができる。

10

【0075】

また、上述した異常検出装置 202 では、スケール変換とシフト変換のうちいずれか一方の線形変換を選択して、予測データを補正したが、スケール変換とシフト変換のうちいずれか一方の線形変換のみが実装されてもよい。

【0076】

また、上述した異常検出装置 202 は、下記(1)~(9)のように構成することもできる。

20

【0077】

(1) 異常検出装置 202 は、プログラムを実行するプロセッサ 301 と、前記プログラムを記憶する記憶デバイス 302 と、を有し、前記プロセッサ 301 は、監視対象(たとえば、ディスク使用率 402)の時系列な第1予測データ(たとえば、図1に示した時刻 t_1 から t_3 までの予測データ)のうち特定イベントの発生時点 T (たとえば、図1の時刻 t_2) 後における第2予測データを、スケール変換により補正する補正処理(ステップ S706)と、前記補正処理による補正後の第2予測データ(たとえば、図1に示した時刻 t_2 から t_3 までの予測データ)と、前記監視対象の時系列な第1実測データ(たとえば、図1に示した時刻 t_1 から t_3 までのテストデータ)のうち前記特定イベントの発生時点 T 後における第2実測データ(たとえば、図1に示した時刻 t_2 から t_3 までのテストデータ)と、に基づいて、前記監視対象の異常を検出する検出処理(ステップ S707)と、を実行する。

30

【0078】

(2) 上記(1)の異常検出装置 202 において、前記補正処理(ステップ S706)では、前記プロセッサ 301 は、前記第2予測データを、前記第2実測データの変化率 r を用いた前記スケール変換により補正する。

【0079】

(3) 上記(1)の異常検出装置 202 において、前記補正処理(ステップ S706)では、前記プロセッサ 301 は、前記第2予測データを、前記スケール変換またはシフト変換のうちいずれか一方の線形変換により補正する。

40

【0080】

(4) 上記(1)の異常検出装置 202 において、前記補正処理では、前記プロセッサ 301 は、前記スケール変換が選択された場合、前記第2予測データを、前記第2実測データの変化率 r を用いた前記スケール変換により補正し、前記シフト変換が選択された場合、前記第2予測データを、前記第2実測データの変化の差 r を用いた前記シフト変換により補正する。

【0081】

(5) 上記(4)の異常検出装置 202 において、前記補正処理(ステップ S706)では、前記プロセッサ 301 は、前記第2実測データと前記変化率 r で拡張した前記第2予測データとのスケール誤差 e_{scale} を算出し、前記第2実測データと前記変化の差

50

r でシフトした前記第 2 予測データとのシフト誤差 e_{shift} を算出し、前記スケール誤差 e_{scale} と前記シフト誤差 e_{shift} とに基づいて、前記スケール変換またはシフト変換のうちいずれかの一方の線形変換を選択する。

【0082】

(6) 上記(5)の異常検出装置 202 において、前記補正処理(ステップ S706)では、前記プロセッサ 301 は、前記スケール誤差 e_{scale} と前記シフト誤差 e_{shift} とのうち誤差が小さい方の線形変換を選択する。

【0083】

(7) 上記(1)の異常検出装置 202 において、前記プロセッサ 301 は、前記第 1 実測データの観測時点 t における実測値の変化率 r_t の各々について、変化率しきい値 $R_{\text{threshhold}}$ よりも大きい(ステップ S805: Yes) 特定の観測時点 t を前記特定イベントの発生時点候補 T に決定する決定処理(ステップ S705)を実行し、前記補正処理(ステップ S706)では、前記プロセッサ 301 は、前記決定処理(ステップ S705)によって決定された前記特定イベントの発生時点候補 T のうちいずれかの発生時点候補の後における前記第 2 予測データを、前記スケール変換により補正する。

【0084】

(8) 上記(7)の異常検出装置 202 において、前記決定処理(ステップ S705)では、前記プロセッサ 301 は、前記第 1 予測データと前記第 1 実測データとの間の誤差 E が誤差しきい値 $E_{\text{threshhold}}$ より大きい場合(ステップ S803: Yes)、前記特定の観測時点 t を前記特定イベントの発生時点候補 T に決定する。

【0085】

(9) 上記(7)の異常検出装置 202 において、前記決定処理(ステップ S705)では、前記プロセッサ 301 は、前記特定の観測時点 t での前記実測値の変化率 r_t について所定期間内における出現回数 f_r を計数し、前記出現回数 f_r が出現回数しきい値 $F_{\text{threshhold}}$ よりも小さい前記実測値の変化率 r_t に対応する前記特定の観測時点 t を、前記特定イベントの発生時点候補 T に決定する。

【0086】

なお、本発明は前述した実施例に限定されるものではなく、添付した特許請求の範囲の趣旨内における様々な変形例及び同等の構成が含まれる。たとえば、前述した実施例は本発明を分かりやすく説明するために詳細に説明したものであり、必ずしも説明した全ての構成を備えるものに本発明は限定されない。また、ある実施例の構成の一部を他の実施例の構成に置き換えてもよい。また、ある実施例の構成に他の実施例の構成を加えてもよい。また、各実施例の構成の一部について、他の構成の追加、削除、または置換をしてもよい。

【0087】

また、前述した各構成、機能、処理部、処理手段等は、それらの一部又は全部を、たとえば集積回路で設計する等により、ハードウェアで実現してもよく、プロセッサ 301 がそれぞれの機能を実現するプログラムを解釈し実行することにより、ソフトウェアで実現してもよい。

【0088】

各機能を実現するプログラム、テーブル、ファイル等の情報は、メモリ、ハードディスク、SSD(Solid State Drive)等の記憶装置、又は、IC(Integrated Circuit)カード、SDカード、DVD(Digital Versatile Disc)の記録媒体に格納することができる。

【0089】

また、制御線や情報線は説明上必要と考えられるものを示しており、実装上必要な全ての制御線や情報線を示しているとは限らない。実際には、ほとんど全ての構成が相互に接続されていると考えてよい。

【符号の説明】

【0090】

10

20

30

40

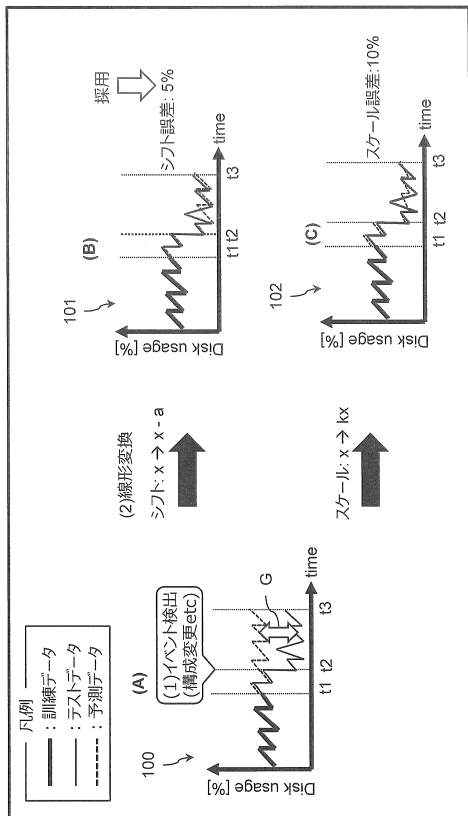
50

- 2 0 0 異常検出システム
- 2 0 1 ITインフラストラクチャ
- 2 0 2 異常検出装置
- 3 0 1 プロセッサ
- 3 0 2 記憶デバイス
- 3 2 1 ディスク使用率テーブル
- 3 2 2 予測結果テーブル
- 3 2 3 補正後予測結果テーブル
- 3 2 4 異常検出プログラム
- 3 4 0 異常検出モジュール
- 3 4 1 収集モジュール
- 3 4 2 概念ドリフト候補点決定モジュール
- 3 4 3 予測結果補正モジュール

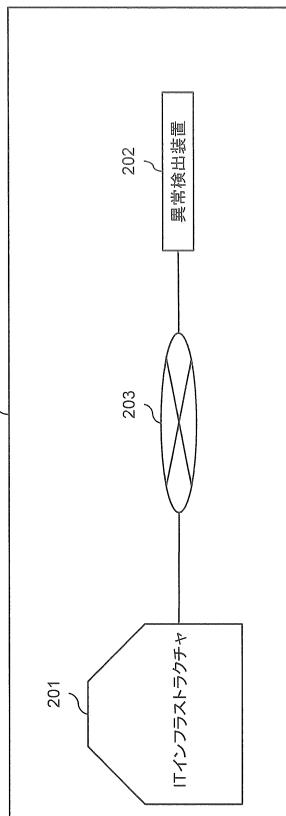
10

【図面】

【図 1】



【図 2】



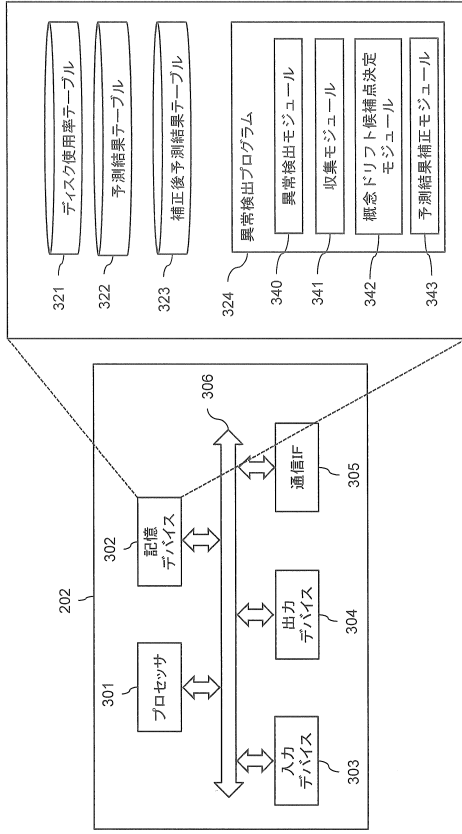
20

30

40

50

【図 3】



【図 4】

Figure 4 shows a table 401 titled 'ディスク使用率テーブル' (Disk Usage Rate Table) with columns for 'タイムスタンプ' (Timestamp) and 'ディスク使用率[%]' (Disk Usage Rate [%]). A callout table 402 provides specific data points:

| タイムスタンプ | ディスク使用率[%] |
|---------------------|------------|
| ... | ... |
| 2021-01-01 00:00:00 | 25 |
| 2021-01-01 00:15:00 | 30 |
| 2021-01-01 00:30:00 | 35 |
| 2021-01-01 00:45:00 | 40 |
| 2021-01-01 01:00:00 | 45 |
| 2021-01-01 01:15:00 | 25 |
| 2021-01-01 01:30:00 | 50 |
| 2021-01-01 01:45:00 | 30 |
| ... | ... |

【図 5】

Figure 5 shows a table 501 titled '予測結果テーブル' (Prediction Result Table) with columns for 'タイムスタンプ' (Timestamp), '予測ディスク使用率 [%]' (Predicted Disk Usage Rate [%]), '下側シリズ [%]' (Lower Series [%]), and '上側シリズ [%]' (Upper Series [%]).

| タイムスタンプ | 予測ディスク使用率 [%] | 下側シリズ [%] | 上側シリズ [%] |
|---------------------|---------------|-----------|-----------|
| 2021-01-01 01:00:00 | 46 | 35 | 55 |
| 2021-01-01 01:15:00 | 51 | 40 | 60 |
| 2021-01-01 01:30:00 | 56 | 45 | 65 |
| 2021-01-01 01:45:00 | 61 | 50 | 70 |
| ... | ... | ... | ... |

【図 6】

Figure 6 shows a table 601 titled '補正後予測結果テーブル' (Corrected Prediction Result Table) with columns for 'タイムスタンプ' (Timestamp), '補正後予測ディスク使用率 [%]' (Corrected Predicted Disk Usage Rate [%]), '補正後下側シリズ [%]' (Corrected Lower Series [%]), and '補正後上側シリズ [%]' (Corrected Upper Series [%]).

| タイムスタンプ | 補正後予測ディスク使用率 [%] | 補正後下側シリズ [%] | 補正後上側シリズ [%] |
|---------------------|------------------|--------------|--------------|
| 2021-01-01 01:00:00 | 46 | 35 | 55 |
| 2021-01-01 01:15:00 | 25.5 | 20 | 30 |
| 2021-01-01 01:30:00 | 28 | 22.5 | 32.5 |
| 2021-01-01 01:45:00 | 30.5 | 25 | 35 |
| ... | ... | ... | ... |

10

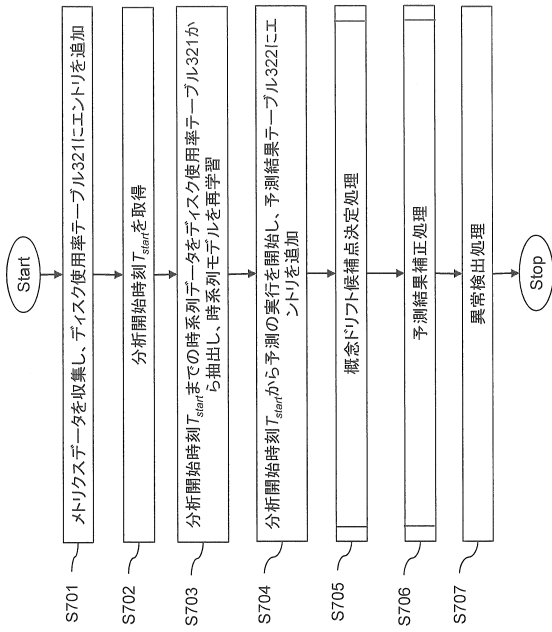
20

30

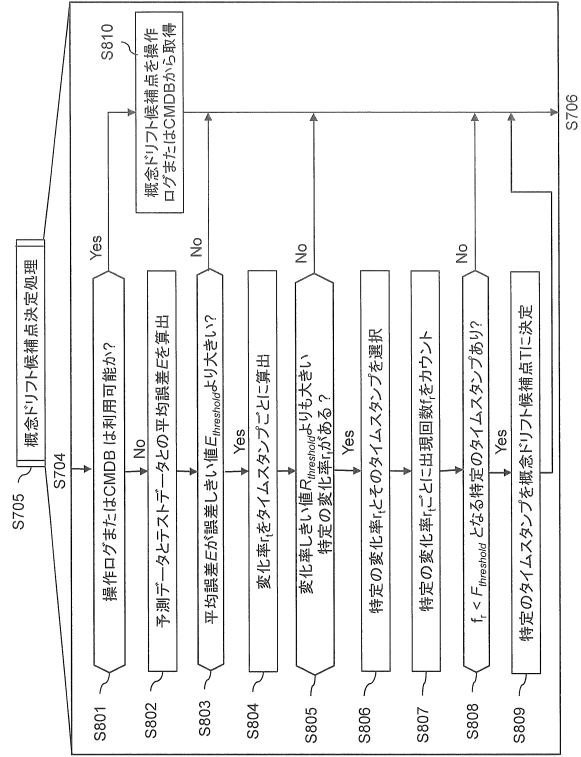
40

50

【 図 7 】



【 図 8 】



【 図 9 】

予測値と正解データとの平均誤差算出例(S802)

| タイムスタンプ401 | ディスク使用率 (x_t) (402) | 予測ディスク使用率 (p_t) (502) | 誤差 e(t) x_t - p_t x_t |
|--------------------------|---------------------|-----------------------|-------------------------|
| [T_start] | 45 | 46 | 0.022 |
| 2021-01-01 01:00:00 | 25 | 51 | 1.040 |
| 2021-01-01 01:30:00 | 50 | 56 | 0.120 |
| [T_end] | 30 | 61 | 1.033 |
| 平均誤差 E = 0.554 | | | |
| 誤差しきい値 E_threshold = 0.2 | | | |

【 図 10 】

変化率 r_t の算出例(S804)

| タイムスタンプ401 | ディスク使用率 (x_t) (402) | 変化率 r_t (S804) | r_t > R_refresh? (S805) |
|-------------------------------|---------------------|----------------|-------------------------|
| [T_start - 1] | 40 | 1.125 | NO |
| [T_start] | 45 | 1.800 | YES |
| 2021-01-01 01:15:00 | 25 | 2.00 | YES |
| 2021-01-01 01:30:00 | 50 | 1.667 | YES |
| [T_end] | 30 | NA | NA |
| 変化率しきい値 Ratio_threshold = 1.5 | | | |

10

20

30

40

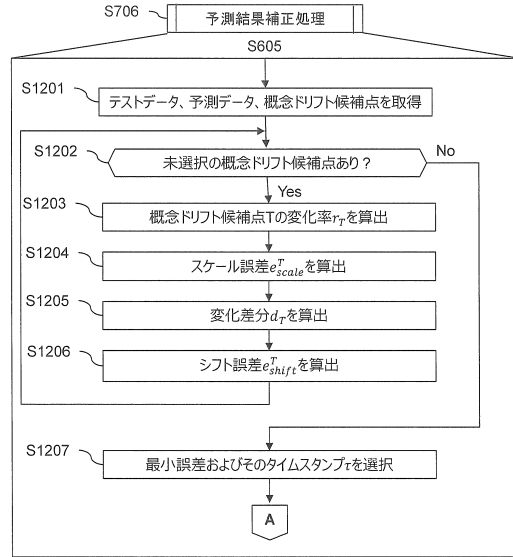
50

【図 1 1】

| 選択タイムスタンプ (S806) | 変化率 r_t (S804) | 出現回数 fr (S807) | $fr < F_{threshold}$? (S808) |
|---------------------|------------------|------------------|-------------------------------|
| 2021-01-01 01:00:00 | 1.800 | 1 | YES |
| 2021-01-01 01:15:00 | 2.00 | 1 | YES |
| 2021-01-01 01:30:00 | 1.667 | 1 | YES |

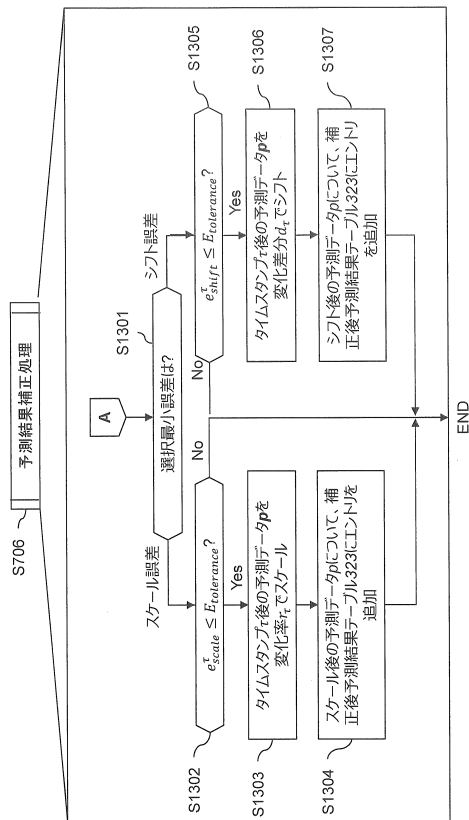
$F_{threshold} = 2 \text{ per day}$

【図 1 2】



10

【図 1 3】



【図 1 4】

| タイムスタンプ401 | テストデータx | 予測データp | スケール後の予測データ (x * r_T) | スケール誤差 (x - r_T * p) | シフト後の予測データ (p + d_T) | シフト誤差 (x - (p + d_T)) |
|---------------------|---------|--------|-----------------------|------------------------------|----------------------|-----------------------------|
| 2021-01-01 01:00:00 | 45 | 46 | 25.5 | 0.02 | 31 | 0.24 |
| 2021-01-01 01:15:00 | 50 | 56 | 28 | 0.44 | 36 | 0.28 |
| 2021-01-01 01:30:00 | 30 | 61 | 30.5 | 0.017 | 41 | 0.367 |
| 2021-01-01 01:45:00 | | | | スケール誤差 $e_{scale}^T = 0.169$ | | シフト誤差 $e_{shift}^T = 0.298$ |

概念ドリフト候補点 = 2021-01-01 01:00:00
 変化率 $r_T = 25/45 = 0.5$
 変化差分 $d_T = 25 - 46 = -20$

20

30

40

50

【 15 】

| 概念トリプル候補点= 2021-01-01 01:15:00 変化率 $r_t = 60/25 = 2.0$ 変化差分 $d_t = 60-25 = 25$ | | | | | | |
|--|---------|--------|----------------------------------|---------------------------------------|---------------------------------|--|
| タイムスタンプ401 | テストデータx | 予測データp | スケール後予測データ($r_t \cdot p$) | スケール誤差($\frac{ x-r_t \cdot p }{x}$) | シフト後予測データ($p \cdot d_t$) | シフト誤差($\frac{ x-(p \cdot d_t) }{x}$) |
| 2021-01-01 01:00:00 | 45 | 46 | | | | |
| [T] | 25 | 51 | | | | |
| 2021-01-01 01:15:00 | 50 | 56 | 112 | 1.24 | 81 | 0.62 |
| [T _{eval}] | 30 | 61 | 122 | 3.067 | 86 | 1.867 |
| 2021-01-01 01:45:00 | | | スケール誤差 $\bar{e}_{scale} = 2.154$ | | シフト誤差 $\bar{e}_{shift} = 1.244$ | |

【 16 】

| 概念トリプル候補点= 2021-01-01 01:30:00 変化率 $r_t = 30/50 = 0.6$ 変化差分 $d_t = 30-50 = -20$ | | | | | | |
|---|---------|--------|--------------------------------|---------------------------------------|---------------------------------|--|
| タイムスタンプ401 | テストデータx | 予測データp | スケール後予測データ($r_t \cdot p$) | スケール誤差($\frac{ x-r_t \cdot p }{x}$) | シフト後予測データ($p \cdot d_t$) | シフト誤差($\frac{ x-(p \cdot d_t) }{x}$) |
| 2021-01-01 01:00:00 | 45 | 46 | | | | |
| 2021-01-01 01:15:00 | 25 | 51 | | | | |
| [T] | 50 | 56 | | | | |
| [T _{eval}] | 30 | 61 | 36 | 0.2 | 41 | 0.367 |
| 2021-01-01 01:45:00 | | | スケール誤差 $\bar{e}_{scale} = 0.2$ | | シフト誤差 $\bar{e}_{shift} = 0.367$ | |

10

20

30

40

50

フロントページの続き

- (56)参考文献 特開 2 0 1 5 - 0 9 0 6 9 1 (J P , A)
特開平 1 1 - 1 2 5 4 4 9 (J P , A)
特開 2 0 0 9 - 1 6 9 9 5 9 (J P , A)
特開 2 0 1 9 - 1 3 5 4 5 1 (J P , A)
- (58)調査した分野 (Int.Cl. , D B 名)
- G 0 6 F 1 1 / 3 4
G 0 6 N 2 0 / 0 0