

# DiffEqFlux.jl: 当微分方程遇见神经网络和GPU

马英博

# 自我介绍

数值微分方程: JuliaDiffEq

稠密数值线性代数: RecursiveFactorization.jl

高性能计算: JuliaBLAS.jl和AsmMacro.jl

# DiffEqFlux.jl

DifferentialEquations.jl + Flux.jl =  $O(1)$ 空间复杂度的神经微分方程反向传播 + GPU  
支持 + 刚性/非刚性微分方程求解器

# 什么是微分方程

微分方程描述变化率和量之间的关系

$$u(t)' = f(u(t), p, t)$$

状态

参数

时间

(不关于时间)

# 洛特卡－沃尔泰拉方程

$$\frac{dx}{dt} = x(\alpha - \beta y)$$

$$\frac{dy}{dt} = -y(\gamma - \delta x)$$

- $y$  是掠食者（如狼）的数量；
- $x$  是猎物（如兔子）的数量；
- $dy/dt$  与  $dx/dt$  表示上述两族群相互对抗的时间之变化；
- $t$  表示时间；
- $\alpha, \beta, \gamma$  与  $\delta$  表示与两物种互动有关的系数，皆为正实数。

# 写成Julia代码

```
using ParameterizedFunctions, OrdinaryDiffEq
```

```
lotka_volterra = @ode_def begin
```

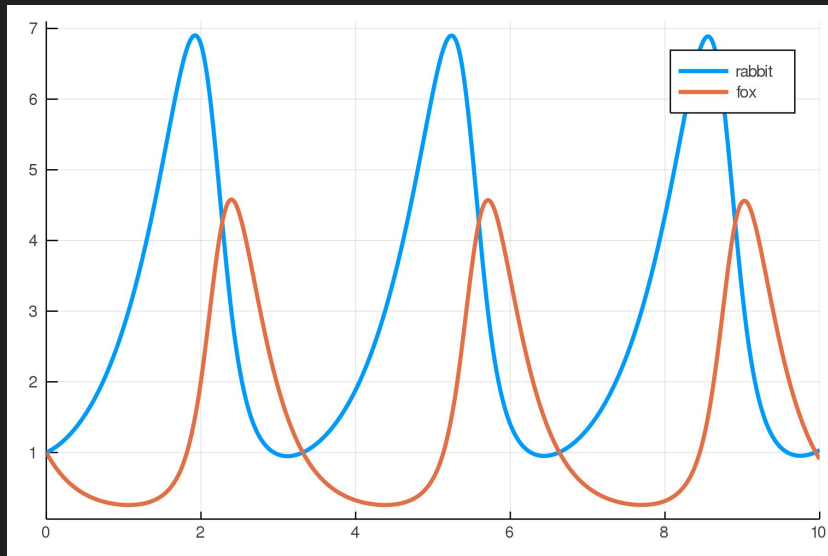
```
    d🐰 = α*🐰 - β*🐰*🦊
```

```
    d🦊 = -δ*🦊 + γ*🐰*🦊
```

```
end α β δ γ
```

```
u0 = [1.0, 1.0]; p = (1.5,1.0,3.0,1.0); tspan = (0, 10.0)
```

```
sol = solve(lotka_volterra, u0, tspan, p)
```



# GPU+微分方程

```
using OrdinaryDiffEq, CuArrays
u0 = rand(Float32, 100000); tspan = (0.0f0, 100.0f0);

f(du, u, p, t) = @. du = sin(cos(u)) - exp(u)
cpu_prob = ODEProblem(f, u0, tspan)
gpu_prob = ODEProblem(f, cu(u0), tspan)
```



把在CPU的数组放到GPU上

```
julia> @time solve(cpu_prob, Tsit5());
0.608194 seconds (711 allocations: 113.710 MiB, 0.70% gc time)
```

```
julia> @time solve(gpu_prob, Tsit5());
0.118043 seconds (34.89 k allocations: 1.485 MiB)
```

# 残差神经网络 vs 常微分方程

残差神经网络 --- 学习变化量比学习整个系统更简单

$$u_{t+1} = u_t + \eta n(u_t, p)$$

欧拉法解常微分方程

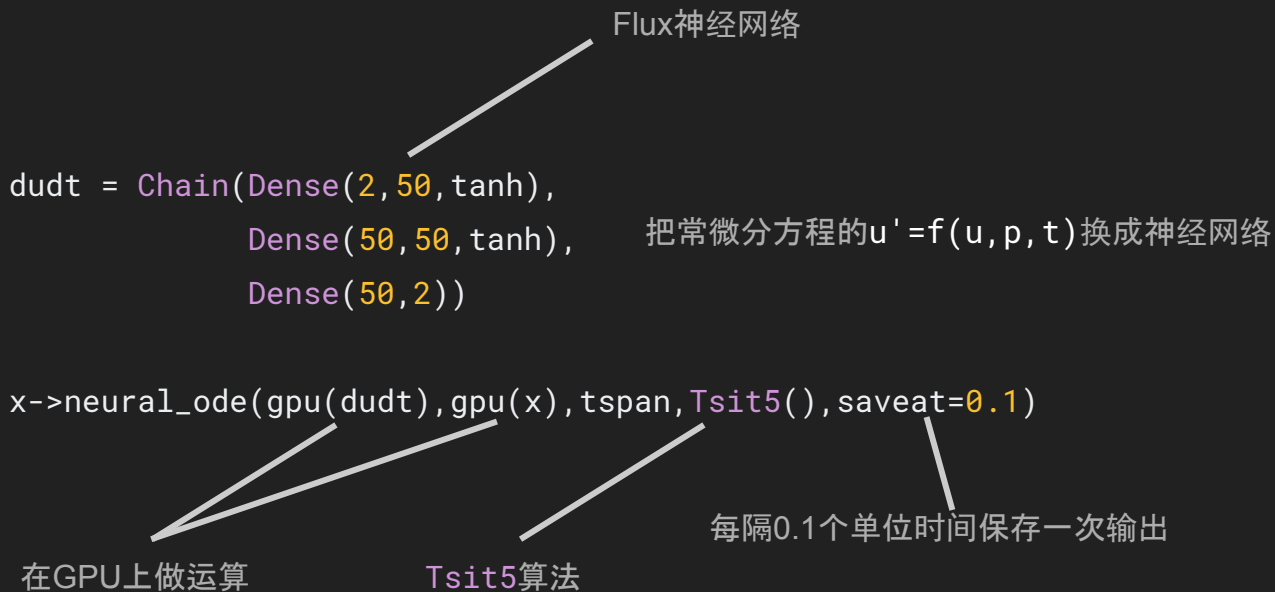
$$u_{t+1} = u_t + \Delta t \cdot f(u_t, p)$$

连续版本的残差神经网络就是常微分方程

$$u(t)' = \text{神经网络}(u(t), p, t)$$



# 把神经网络放到微分方程里面



# 把微分方程放到神经网络里面

Project

Desktop

DiffEqMachineLearning

www.julialang.org

DiffEqDocs.jl

MultiScaleArrays

OrdinaryDiffEq

DiffEqSensitivity

DiffEqFlux

StochasticDiffEq

test.jl

solve.jl

untitled

2019-01-18-fluxdiffeq...

77 n\_ode(u0)

78 end | > predict\_n\_ode

79

80 loss\_n\_ode() = sum(abs2,ode\_data .- predict\_n\_ode()) | > los

81

82 data = Iterators.repeated((), 100) | > Base.Iterators.Take{B

83 opt = ADAM(0.1) | > ADAM

84 cb = function () #callback function to observe training

85 display(loss\_n\_ode())

86 # plot current prediction against data

87 cur\_pred = Flux.data(predict\_n\_ode())

88 pl = scatter(t,ode\_data[1,:],label="data",

89 legend=:bottomright)

90 scatter!(pl,t,cur\_pred[1,:],label="prediction")

91 display(plot(pl))

92 end | λ

93

94 # Display the ODE with the initial parameter values.

95 cb() | ✓

96

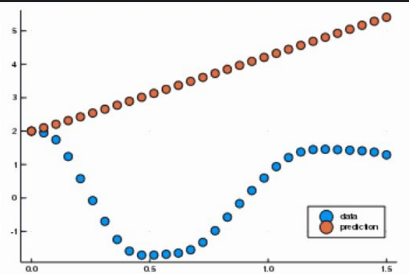
97 Flux.train!(loss\_n\_ode, ps, data, opt, cb = cb) | ⚙

98

REPL

Plots

← → × ○ + - 🔍



test.jl 97:48

CRLF UTF-8 Julia GitHub Git (0) Spaces (2) Main

# 梯度计算

对模型做微分(传统方法)

对程序做微分(可微分编程 $\partial P$ )

# 对模型做微分

顾名思义, 对模型做微分就是把描述模型的公式微分。

$$d/dx \sqrt{x}$$

$$= d/dx x^{1/2}$$

$$= 1/2 * x^{-1/2}$$

$$= 1/(2*\sqrt{x})$$

```
julia> deriv1(x) = 1/(2*√x)
deriv1 (generic function with 1
method)
```

```
julia> deriv1(4)
0.25
```

# 对程序做微分 可微分编程

```
function mysqrt(x, tol=5eps(float(x)))  
    tol = abs(tol)  
    guess = one(x)  
    displacement = 2tol  
    while displacement > tol  
        newguess = 1/2*(guess + x/guess)  
        displacement = abs(newguess - guess)  
        guess = newguess  
    end  
    return guess  
end
```

ForwardDiff.jl并不知道mysqrt所想最终表示的意思。它把整个程序做了微分。

```
julia> mysqrt(4)  
2.0
```

```
julia> using ForwardDiff: derivative
```

```
julia> derivative(mysqrt, 4)  
0.25000025940807835
```

```
julia> derivative(x->mysqrt(x, 1e-16), 4)  
0.25
```

下午Mike会讲更多可微分编程

# 微分方程的敏感度分析

对程序进行微分(机器学习领域的常见做法) → 自动微分

对逼近的微分

对模型进行微分(传统做法) → 伴随敏感性分析

对微分的逼近

# 微分方程的敏感性分析 正向自动微分 对逼近的微分

```
using ForwardDiff
ForwardDiff.gradient([1,2,3,4.0]) do p
    dual_u0 = convert.(eltype(p), u0)
    prob = ODEProblem(lotka_volterra,
                      dual_u0, tspan, p)
    sol = solve(prob, Tsit5())
    sum(Array(sol)) # cost function
end
```

注意微分方程的初始条件要和参数的类型一样

时间复杂度是 $O(N)$

空间复杂度是 $O(1)$

# 微分方程的敏感性分析 逆向自动微分 对逼近的微分

```
julia> using Flux

julia> Flux.Tracker.gradient([1,2,3,4.0]) do p
    dual_u0 = convert(eltype(p), u0)
    prob = ODEProblem(lotka_volterra, dual_u0,
                      tspan, p)
    sol = solve(prob, Tsit5())
    sum(Array(sol)) # cost function
end
([13.454529896823164, -10.291900686697643, 4.251656188686566,
-4.074835024391901] (tracked),)
```

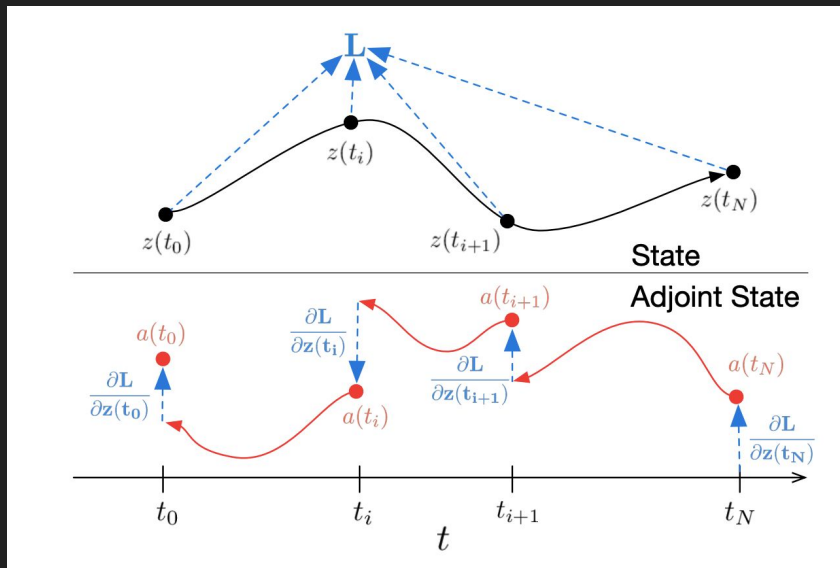
时间复杂度是 $O(1)$

空间复杂度是 $O(N)$



# 微分方程的敏感性分析

伴随敏感性分析 对微分的逼近



时间复杂度是 $O(1)$

空间复杂度是 $O(1)$

为了节省内存, 假设常微分方程系统可逆, 所以不把每一步都保存。

Neural Ordinary Differential Equations (arXiv:1806.07366)

数学上正确做法是使用检查点 (checkpointing scheme)。

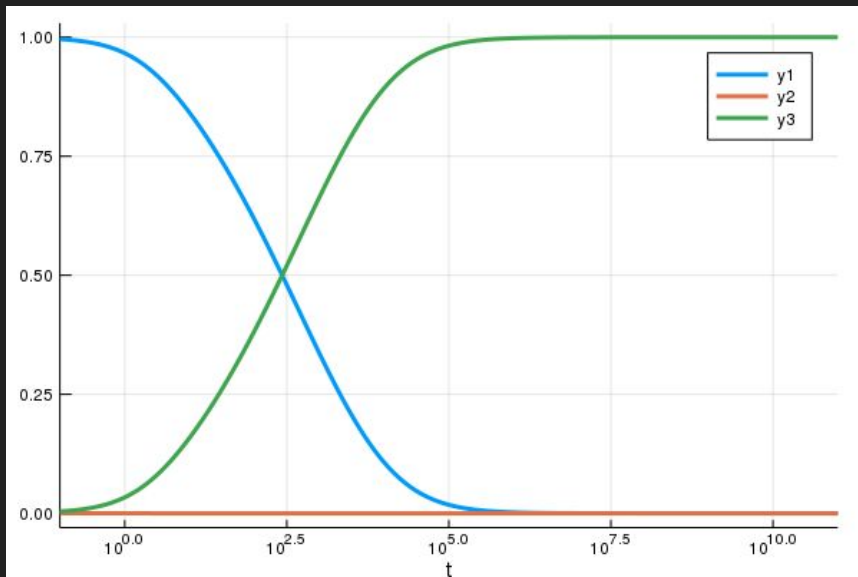
# JuliaDiffEq的ODE求解器

有二百多种纯Julia的算法，其中优化的算法到目前为止有68种。包括

- 显式龙格—库塔法(ERK)
- 全隐式龙格—库塔法(FIRK)
- 单对角隐式龙格—库塔法(SDIRK)
- Rosenbrock法
- 并行外推算法
- 线性多步法
- 指数算法(Exponential integrator)
- 辛空间算法
- ...

# 刚性问题

```
rober = @ode_def Rober begin
    dy1 = -k1*y1+k3*y2*y3
    dy2 = k1*y1-k2*y22-k3*y2*y3
    dy3 = k2*y22
end k1 k2 k3
prob =
ODEProblem(rober, [1.0;0.0;0.0], (0.0, 1e11),
(0.04, 3e7, 1e4))
```



# 不止ODE！(Demo)

JuliaDiffEq还提供除了ODE以外的求解器

- 偏微分方程(PDE)
- 随机微分方程(SDE)
- 随机偏微分方程(SPDE)
- 时滞微分方程(DDE)
- 时滞偏微分方程(DPDE)
- 微分代数方程(DAE)
- 偏微分代数方程(PDAE)

# 更多信息

Julia神经微分方程博客 [https://julialang.org/blog/2019/04/fluxdiffeq-zh\\_tw](https://julialang.org/blog/2019/04/fluxdiffeq-zh_tw)

JuliaDiffEq的手册 <http://docs.juliadiffeq.org/latest/>

加入Julia Slack的 [#diffeq-bridged](#) 频道

# 感谢

Chris Rackauckas (@ChrisRackauckas)

David Widmann (@devmotion)

Mike Innes (@MikelInnes)

Jesse Bettencourt (@jessebett)

所有其他贡献者