

Использование нейронных сетей для нахождения решения уравнения Бюргерса

Коновалов Артём 304

17 мая 2021 г.

0.1 Проблематика

Дифференциальные уравнения в частных производных используются во многих областях нашей жизни. С их помощью описываются многие физические процессы, также они активно применяются в инженерии и финансах. Численное решение уравнений в частных производных сводится к построению сетки и замене производных разностными схемами. Подобный способ становится вычислительно затратным в высоких измерениях из-за резкого увеличения количества точек сетки.

Последние достижения в областях искусственного интеллекта и машинного обучения нашли свое применение во многих научных дисциплинах, поэтому, возможно, стоит исследовать полезность алгоритмов глубокого обучения при решении дифференциальных уравнений в частных производных.

0.2 Постановка задачи

Дано уравнение в частных производных вида:

$$\begin{cases} u_t(t, x) + L(u(t, x)) = 0, & (t, x) \in [0, T] \times \Omega \\ u(0, x) = u_0(x), & x \in \Omega \\ u(t, x) = g(t, x), & (t, x) \in [0, T] \times \partial\Omega \end{cases} \quad (1)$$

Требуется реализовать алгоритм, который будет аппроксимировать решение $u(t, x)$ уравнения (1) нейронной сетью $\bar{u}(t, x, \theta)$, где $\theta \in R^d$ являются параметрами сети.

Далее, следует построить решение, полученное в результате работы нейронной сети и сравнить его с численным решением, полученным методом разностных схем (либо аналитическим решением)

0.3 Общая реализация

Задачей является найти такие параметры θ , чтобы разница $u(t, x) - \bar{u}(t, x, \theta)$ была минимальной. Добиться этого результата можно минимизируя функцию ошибки (функцию потерь) следующего вида:

$$\mathfrak{S}(\bar{u}) = \|\bar{u}_t + L\bar{u}\|_{[0, T] \times \partial\Omega}^2 + \|\bar{u} - g\|_{[0, T] \times \partial\Omega}^2 + \|\bar{u} - u_0\|_{\Omega}^2$$

Функция $\mathfrak{S}(\bar{u})$ измеряет насколько хорошо аппроксимация решения \bar{u} удовлетворяет дифференциальному оператору, начальным условиям и

граничным условиям.

Сама минимизация функции ошибки происходит при помощи градиентного спуска. Общий алгоритм выглядит следующим образом:

1. Генерируются случайные точки (t_n, x_n) из области определения переменных t и x . Затем генерируются точки (τ_n, z_n) из области определения t и границы области определения x . Также генерируются точки ξ из области определения x . $s_n = (t_n, x_n), (\tau_n, z_n), \xi_n$
2. Считается Функция ошибки:

$$G(\theta_n, s_n) = (f(t_n, x_n; \theta_n))^2 + (u(\tau_n, z_n; \theta_n) - g(\tau_n, z_n))^2 + (f(0, \xi; \theta_n) - u_0(\xi_n))^2$$
3. Делается шаг градиентного метода:

$$\theta_{n+1} = \theta_n - \alpha \nabla_{\theta} G(\theta_n, s_n)$$
4. Повторять до нужной точности

0.4 Реализация

В качестве примера для исследования было выбрано одномерное уравнение Бюргерса, которое возникает в различных областях прикладной математики (газовая динамика, нелинейная акустика, механика жидкости):

$$\begin{cases} u_t + uu_x = \frac{0.01}{\pi} u_{xx} \\ u(0, x) = -\sin(\pi x) & x \in [-1, 1]; t \in [0, 10] \\ u(t, -1) = u(t, 1) = 0 \end{cases}$$

Алгоритм должен аппроксимировать решение $u(t, x)$ нейронной сетью $\bar{u}(t, x, \theta)$, где $\theta \in R^d$ являются параметрами сети.

$$\bar{u}(t, x, \theta) = \text{NeuralNetwork}(t, x, \text{weights}, \text{biases})$$

$$u = \bar{u}$$

$$f(t, x) = u_t + uu_x - \frac{0.01}{\pi} u_{xx}$$

Функция потерь для уравнения Бюргерса:

$$J = \|f(t, x)\|^2 + \|\bar{u}(t, -1, \theta)\|^2 + \|\bar{u}(t, 1, \theta)\|^2 + \|\bar{u}(t, x, \theta) + \sin(\pi x)\|^2$$

С помощью алгоритма градиентного спуска ищем параметры θ минимизирующие функцию потерь J .

0.5 Инструменты

Код для нейронной сети писался с помощью открытой программной библиотеки tensorflow (версия 1) от компании Google.

Работа с объектами, в частности матричными, осуществлялась с помощью библиотеки numpy. В библиотеке numpy реализованы поддержка вычислительных алгоритмов для работы с многомерными массивами, что значительно экономит время и ресурсы при тренировке нейронных сетей. Также в numpy существует поддержка математических функций для работы с массивами.

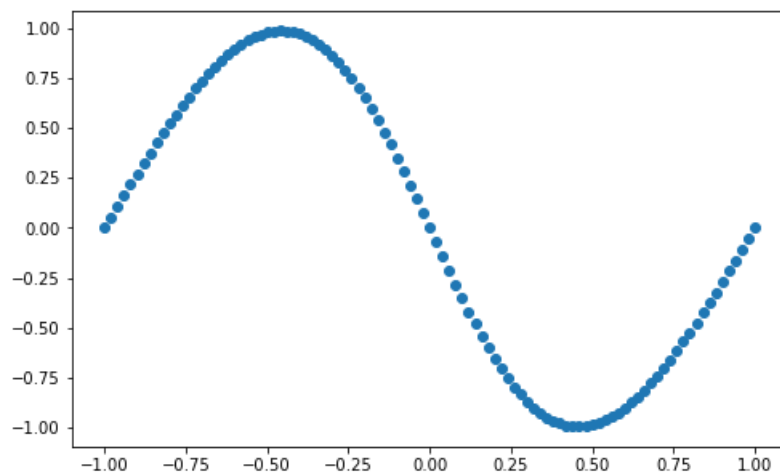
Для визуализации результатов исследования использовалась библиотека matplotlib, предназначенная для построения 2D и 3D графиков. Средой разработки был выбран Jupyter Notebook - инструмент, где можно создавать отчеты, сочетающие в себе одновременно код, комментарии, тексты и графики.

0.6 Детали реализации

Нейронная сеть является полносвязной, с количеством слоев по умолчанию равным шести. Общая конструкция следующая - $[2, 10, 10, 10, 10, 1]$. Здесь два - это количество входных нейронов, соответствующих вектору x (вектор состоит из точек из области определения x , то есть из интервала $[-1, 1]$) и вектору t (состоит из точек области определения t , то есть из интервала $[0, 10]$). Далее идут внутренние слои, каждый из которых по 10 нейронов. Выходной нейрон соответствует вектору $u(t, x, \theta)$, являющимся значениями искомого решения. В качестве функции активации использовалась тангенсальная функция. Начальная инициализация весов реализована с помощью алгоритма xavier initialization. Предсказание функции вида: $u_t + uu_x - \frac{0.01}{\pi} uu_{xx}$ выполнено при помощи функции tensorflow.gradient библиотеки tensorflow. В качестве метода оптимизации нейронной сети выбран алгоритм Adam.

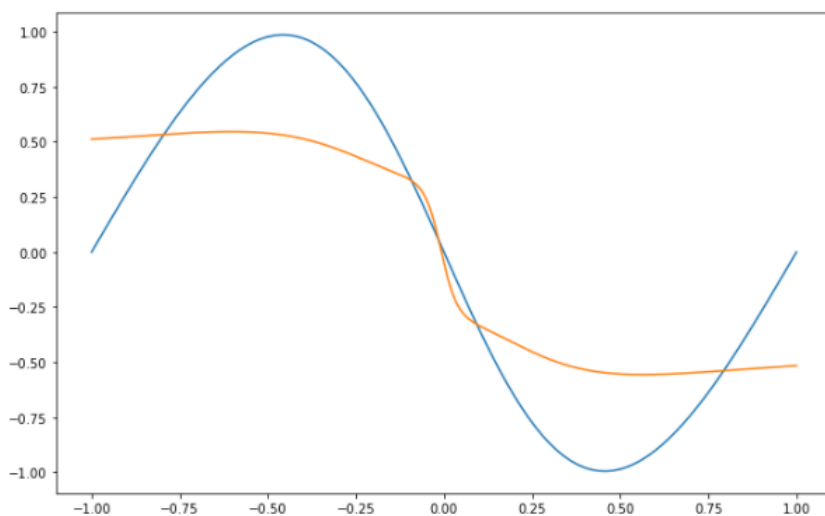
0.7 Результаты

Численное решение уравнения на сетке:



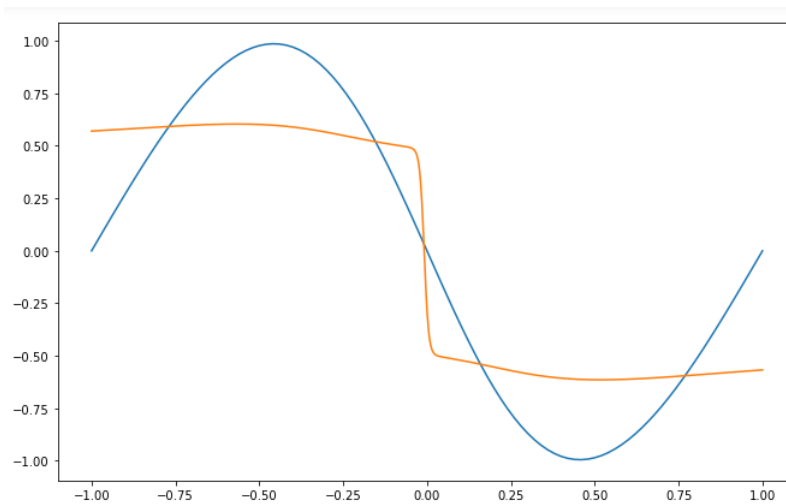
Результаты на искусственно сгенерированных данных. Оранжевый цвет - аппроксимация с помощью нейронной сети.

Количество итераций = 5000:



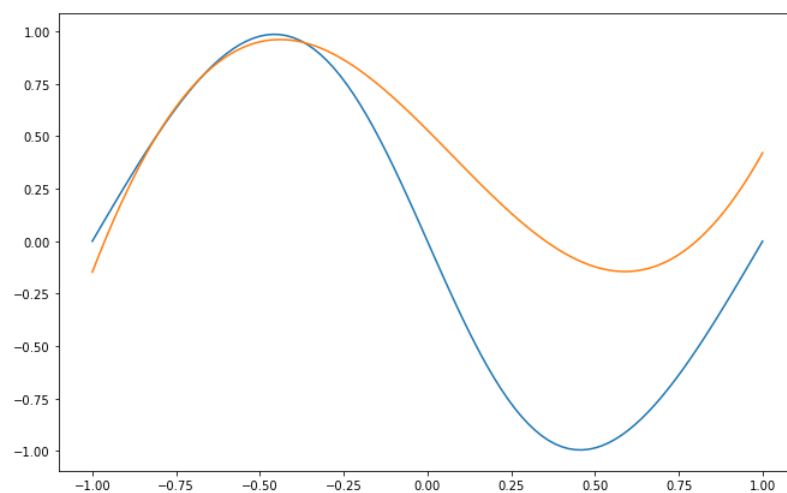
Результаты на искусственно сгенерированных данных. Оранжевый цвет - аппроксимация с помощью нейронной сети.

Количество итераций = 20000:



Результаты полученные на данных, взятых из сети и предназначенных для решения уравнения Навье-Стокса.

Количество итераций = 5000



0.8 Ссылки

1. "A deep learning algorithm for solving partial differentialequations"by Justin Sirignano
2. Tensorflow documintation: www.tensorflow.org
3. "A Discussion on Solving Partial DifferentialEquations using Neural Networks"by Tim Dockhorn
4. Burgers' equation - wikipedia.org/wiki/Burgers

5. "Neural Networks for Solving PDEs"by Anastasia Borovykh
6. "Machine Learning for Partial Differential Equations"by Michael Brenner
7. "Burgers solution": <https://www.hindawi.com/journals/mpe/2015/>