

Снижение размерности пространств в задачах мультимоделирования динамических систем

Тихонов Д.М.

1.2.1 – Искусственный интеллект и машинное обучение

Научный руководитель: д.ф.-м.н. Стрижов В. В.

Москва, 2023 г.

Снижение размерности пространств в задачах мультимоделирования динамических систем

Исследуется задача выбора модели для восстановления динамической системы по множественным наблюдениям.

Цель исследования

Предложить подход (метод и модель) восстановления неизвестной динамической системы, описываемой ОДУ, по нескольким измерениям.

Метод решения

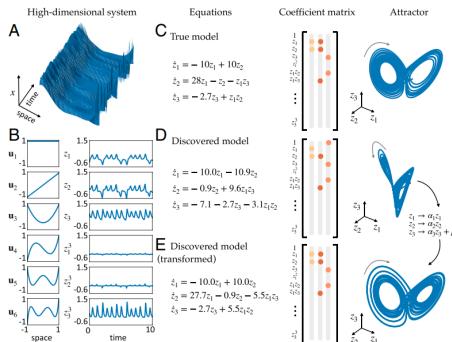
Предлагается объединить всю исходную информацию с помощью MDT (multi-way delay embedding transform) или тензорного произведения (например, векторов задержек нескольких временных рядов).

Предполагаемая практическая ценность

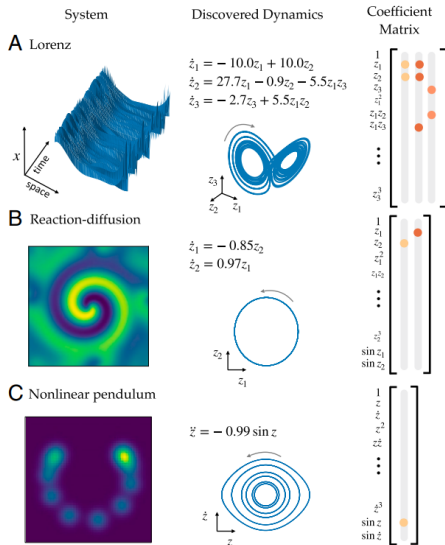
Анализ исследуемой проблемы и смежных областей показывает, что переход к моделированию с помощью тензорных нейронных сетей и тензорных разложения позволяет достигать уменьшения числа настраиваемых параметров модели при «допустимых» потерях в точности прогнозирования.

Sparse identification of nonlinear dynamics

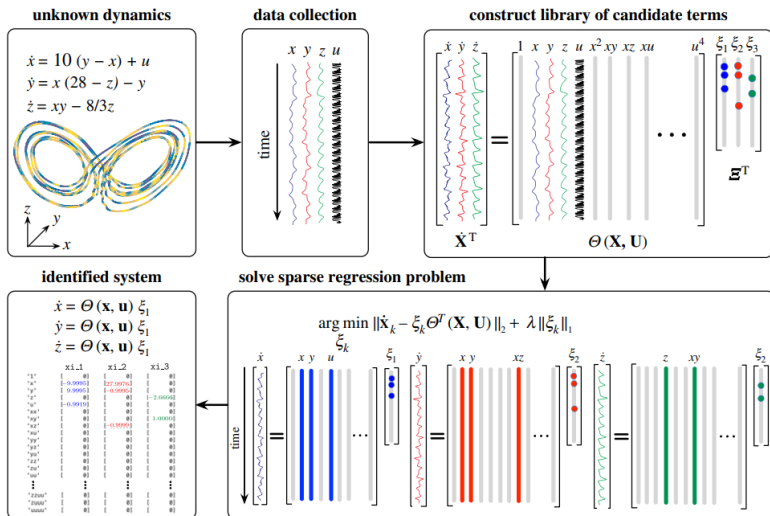
- ▶ Восстановление динамической системы $\frac{d}{dt}\mathbf{x} = f(\mathbf{x}(t))$ по вектору множественных измерений
- ▶ Заранее определяемая «библиотека» зависимостей понижает число необходимых измерений и предлагает подходящую функциональную зависимость
- ▶ Используя теорему Такенса подход позволяет восстанавливать исходную динамическую систему по одному наблюдению



Sparse identification of nonlinear dynamics

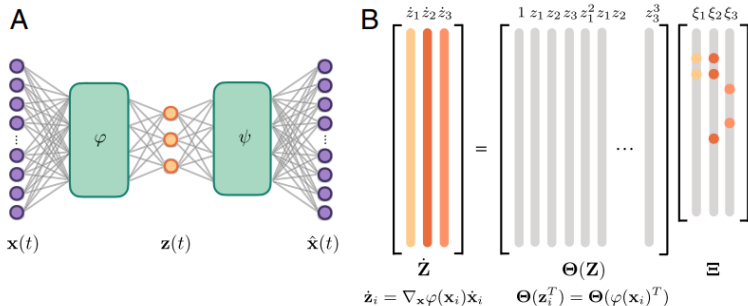


Sparse identification of nonlinear dynamics



Sparse identification of nonlinear dynamics

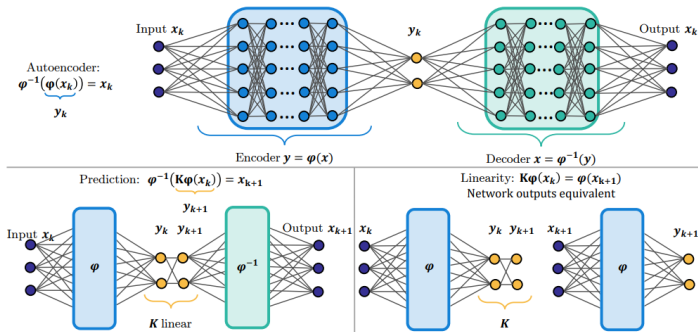
- ▶ Подход обобщается с помощью нейронных сетей (автоэнкодера)
- ▶ Позволяет уменьшить размер «библиотеки» до простых полиномов
- ▶ Переводит изначально сложную систему к линейной или близкой к линейной



$$\underbrace{\|\mathbf{x} - \psi(\mathbf{z})\|_2^2}_{\text{reconstruction loss}} + \underbrace{\lambda_1 \|\dot{\mathbf{x}} - (\nabla_{\mathbf{z}} \psi(\mathbf{z})) (\Theta(\mathbf{z}^T) \Xi)\|_2^2}_{\text{SINDy loss in } \dot{\mathbf{x}}} + \underbrace{\lambda_2 \|\nabla_{\mathbf{x}} \mathbf{z} \dot{\mathbf{x}} - \Theta(\mathbf{z}^T) \Xi\|_2^2}_{\text{SINDy loss in } \dot{\mathbf{z}}} + \underbrace{\lambda_3 \|\Xi\|_1}_{\text{SINDy regularization}}$$

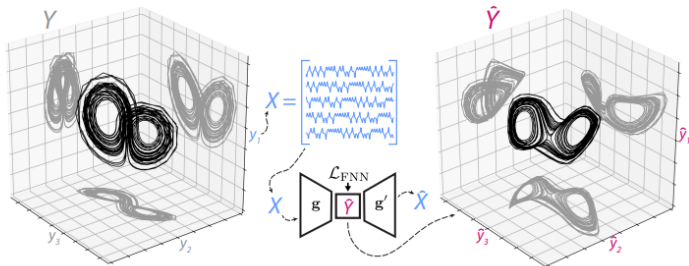
Sparse identification of nonlinear dynamics

- ▶ Подход обобщается с помощью нейронных сетей (автоэнкодера)
- ▶ Позволяет уменьшить размер «библиотеки» до простых полиномов
- ▶ Переводит изначально сложную систему к линейной или близкой к линейной



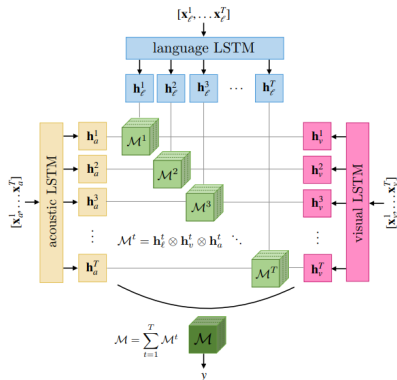
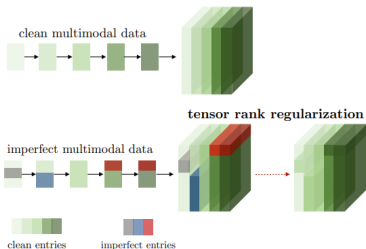
Восстановление теневого многообразия

- ▶ По теореме Такенса можем для каждого временного ряда в отдельности восстановить теньное многообразие, диффеоморфное истинному.
- ▶ Подходы, например, ССМ анализируют связь через близость в соответствующих **отдельно** полученных пространствах
- ▶ Подход с использованием нескольких измерений позволит анализировать теньное многообразие **совместно**.



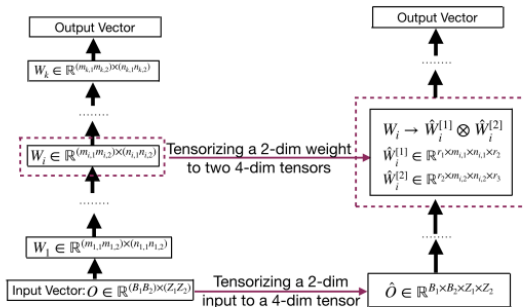
Объединение разнородный данных

- ▶ Тензорное произведение как способ объединения векторов задержек нескольких временных рядов
- ▶ По результатам близких работ, подход более устойчив к шумам, пропускам и неравномерном распределении во времени



Объединение разнородных данных

- ▶ Тензорное произведение как способ объединения векторов задержек нескольких временных рядов
- ▶ По результатам близких работ, подход более устойчив к шумам, пропускам и неравномерному распределению во времени



(a) DNN for Vector-to-Vector Regression (b) TTN for Tensor-to-Vector Regression

Исследуемые подходы

Заданы

1. вектора задержек $\mathbf{h}_t^i \in \mathbb{R}^m$
2. Тензорное представление временного ряда $\mathcal{X}_t = \begin{bmatrix} \mathbf{h}_t^1 \\ 1 \end{bmatrix} \otimes \begin{bmatrix} \mathbf{h}_t^2 \\ 1 \end{bmatrix} \otimes \begin{bmatrix} \mathbf{h}_t^3 \\ 1 \end{bmatrix}$ в
момен времени t
3. Модель кодировщика $\varphi : \mathcal{X} \rightarrow \mathbb{R}^n$
4. Модель декодировщика $\psi : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathcal{X}$
5. Модель динамической системы $\mathbf{z}_{t+1} = K\mathbf{z}_t$

Оптимизационная задача

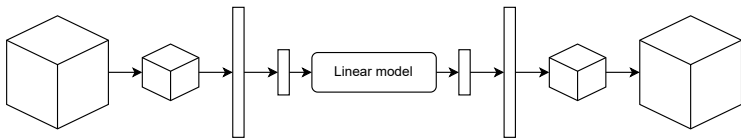
$$LOSS = \|\mathcal{X}_t - \psi(\varphi(\mathcal{X}_t))\| + \lambda_1 \|\varphi(\mathcal{X}_{t+1}) - K\varphi(\mathcal{X}_t)\| + \lambda_2 \|\mathcal{X}_{t+1} - \psi(K\varphi(\mathcal{X}_t))\|$$

Исследуемые подходы

Идея объединить подходы для восстановления сложной динамической системы с помощью

- ▶ функции оптимизации учитывающей динамику, как в SINDY моделях,
- ▶ тензорного представления, как тензорное произведение векторов задержек

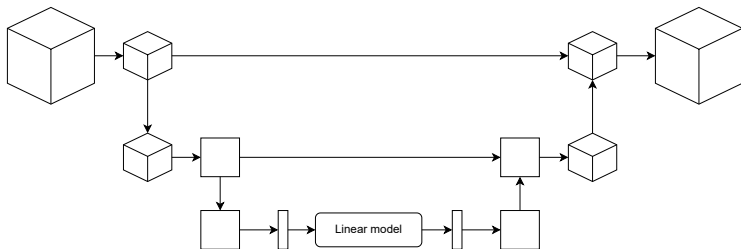
Первый вариант Снижение размерности без снижения «индексности»



- ▶ Из-за векторизации тензора теряется структура данных
- ▶ При большей индексности, тензора необходимо раскладывать (например, tensor train), но непонятно как автоматизировать (тогда не будет вычислительной эффективности при оптимизации на каждой итерации)

Исследуемые подходы

Снижение размерности, включая снижения «индексности»



- ▶ Не найдено теории по снижению индексности
- ▶ Предлагаемый подход через сверточные слои
- ▶ Общая проблема восстановления изначального вида временных рядов (альтернатива на слайде позже)

- ▶ Проведено исследование литературы по восстановлению динамической системы из разных источников данных
- ▶ Тензорные представления в теории более устойчивы к шумам
- ▶ Прорабатываются базовые варианты со снижением индексности и векторизацией
- ▶ Идея уйти в топологический анализ данных и тензорный анализ

Для дискуссии

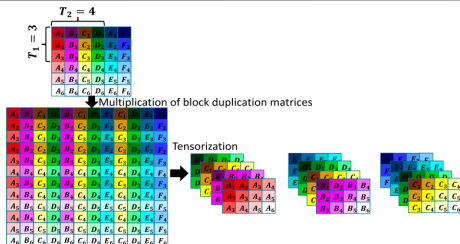


FIGURE 4 | Illustration of the block Hankelization. In the first step, the initial matrix is multiplied by two block duplication matrices, and in the second step, the resulting matrix is folded into a 6-th order $P \times P \times T_1 \times D_1 \times T_2 \times D_2$ tensor, where each colored block is a $P \times P$ matrix.

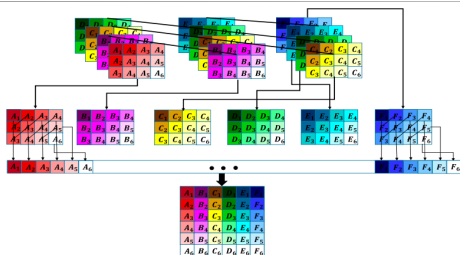


FIGURE 5 | Illustration of the de-Hankelization of a block Hankelized dataset. Each colored block is a $P \times P$ matrix.