Lab 10

Filip Jędrzejewski

June 20, 2023

Opis problemu

Celem zadania było rozwiązanie bezczasowego równania Schrodingera:

$$\frac{1}{2} \left(\frac{\partial^2 \psi(x,y)}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \psi(x,y)}{\partial y^2} \right) + \frac{(n_1^2 + n_2^2)\pi^2}{2L^2} \psi(x,y) \tag{1}$$

 $x\in (-\frac{L}{2},\frac{L}{2})$ - pierwsza współrzędna położenia cząstki, $y\in (-\frac{L}{2},\frac{L}{2})$ - druga współrzędna położenia cząstki,

 $\psi(x,y)$ - szukana funkcja falowa,

L - szerokość studni potencjału,

 n_1, n_2 - liczby kwantowe.

Jednostki dobrano w ten sposób, że iloraz $\frac{h}{2\pi m}=1$ oraz przyjęto, że L=2.

Warunki brzegowe

Warunki brzegowe dla $|x| = \frac{L}{2}$ lub $|y| = \frac{L}{2}$:

$$\psi(x,y) = 0 \tag{2}$$

Rozwiązanie analitycze

Analityczna postać rozwiązania tego równania z powyższymi warunkami brzegowymi ma następującą postać:

$$\psi(x,y) = \frac{2}{L} \sin\left(\frac{n_1 \pi (x + \frac{L}{2})}{L}\right) \sin\left(\frac{n_2 \pi (y + \frac{L}{2})}{L}\right)$$
(3)

Rozwiązanie korzystające z PINN

Zadanie rozwiązywano korzystając z biblioteki DeepXDE.

Importy i stałe

Tworzenie dziedziny

```
\begin{split} & \text{geometry1} = \text{dde.geometry.Hypercube}(xmin=[-L/2,\ -L/2,\ 0.99\,,\ 0.99]\,, \\ & \text{xmax}=[L/2,\ L/2,\ 1.01\,,\ 1.01]) \\ & \text{geometry2} = \text{dde.geometry.Hypercube}(xmin=[-L/2,\ -L/2,\ 1.99\,,\ 1.99]\,, \\ & \text{xmax}=[L/2,\ L/2,\ 2.01\,,\ 2.01]) \\ & \text{geometry} = \text{dde.geometry.CSGUnion}(\text{geometry1}\,,\ \text{geometry2}) \\ & \text{geometry1} = \text{dde.geometry.Hypercube}(xmin=[-L/2,\ -L/2,\ 0.99\,,\ 1.99]\,, \\ & \text{xmax}=[L/2,\ L/2,\ 1.01\,,\ 2.01]) \\ & \text{geometry2} = \text{dde.geometry.Hypercube}(xmin=[-L/2,\ -L/2,\ 1.99\,,\ 0.99]\,, \\ & \text{xmax}=[L/2,\ L/2,\ 2.01\,,\ 1.01]) \\ & \text{geometry} = \text{dde.geometry.CSGUnion}(\text{geometry}\,,\ \text{geometry1}) \\ & \text{geometry} = \text{dde.geometry.CSGUnion}(\text{geometry}\,,\ \text{geometry2}) \\ \end{split}
```

Definicje funkcji

```
def pde(x, u):
   du xx = dde.grad.hessian(u, x, i=0, j=0)
   du yy = dde.grad.hessian(u, x, i=1, j=1)
   n1 = x[:, 2:3]
   n2 = x[:, 3:4]
   return (du xx + du yy)/2 + (n1**2 + n2**2) * np.pi**2 * u / (2 * L**2)
def solution(x):
   xi = x[:, 0:1]
   yi = x[:, 1:2]
   n1 = x[:, 2:3]
   n2 = x[:, 3:4]
   Warunki brzegowe
def boundaryFunction(x, on_boundary):
   if dde.utils.isclose(x[0], 0) or dde.utils.isclose(x[1], 0):
       return True
   if on boundary and (dde.utils.isclose(abs(x[0]), L/2)
                      or dde.utils.isclose(abs(x[1]), L/2)):
       return True
   return False
boundary_conditions = dde.icbc.DirichletBC(geometry,
                                        lambda x: solution(x),
                                        boundaryFunction
Tworzenie danych
```

```
data = dde.data.PDE(geometry,
                     pde,
                     boundary_conditions,
                     num domain=3000,
                     num_boundary=5000,
                     num\ test{=}1500
                     )
```

Definiowanie sieci

```
\begin{array}{ll} {\rm net} \; = \; {\rm dde.\,nn.FNN}(\,[4\,] + [\,3\,0\,] * \,2 + [\,1\,]\;, \\ {\rm "tanh}\,{\rm "}\;, \\ {\rm "Glorot\ normal}\,{\rm "}\; \\ ) \end{array}
```

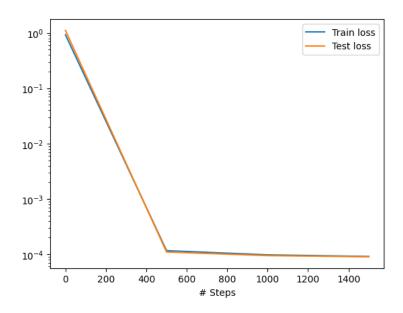
Tworzenie modelu

```
\begin{split} & model \, = \, dde \, . \, Model( \, data \, , \  \, net \, ) \\ & model \, . \, compile \, ( \, "adam \, " \, , \  \, lr \, = 0.01 ) \end{split}
```

Trenowanie modelu

```
loss\_history\;,\;\; train\_state = model.\; train\left(iterations = 1500\;,\;\; display\_every = 500\right)\; dde.\; saveplot\left(loss\_history\;,\;\; train\_state\;,\;\; issave = False\;,\;\; isplot = True\right)
```

Wykres funkcji kosztu w zależności od liczby iteracji

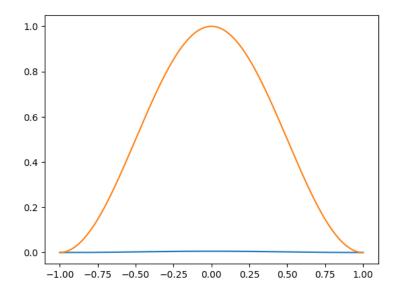


Wykresy

Kod

```
 \begin{array}{l} {\rm xData = np.linspace(-L/2,\ L/2,\ 1000)} \\ {\rm yData = np.linspace(-L/2,\ L/2,\ 1000)} \\ {\rm n1 = np.array([1\ for\ i\ in\ range(1000)])} \\ {\rm n2 = np.array([1\ for\ i\ in\ range(1000)])} \\ {\rm X = np.vstack((np.ravel(xData),\ np.ravel(yData),\ np.ravel(n1),\ np.ravel(n2))).T} \\ {\rm y\_pred = model.predict(X)} \\ {\rm y\_true = solution(X)} \\ {\rm plt.plot(X[:,\ 0:1],\ y\_pred)} \\ {\rm plt.plot(X[:,\ 0:1],\ y\_true)} \\ {\rm plt.show()} \\ \end{array}
```

Wykresy funkcji $\psi(x,y)$ oraz jej przybliżenia znalezionego przez sieć



linia pomarańczowa - rozwiązanie analityczne, linia niebieska - rozwiązanie znalezione przez sieć.

Wykres błędu względnego

```
\begin{array}{ll} errors = abs(y\_pred - y\_true) \ / \ y\_true \\ plt.plot(X[:, 0:1], errors) \\ plt.show() \end{array}
```

