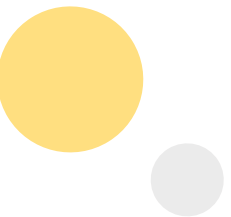
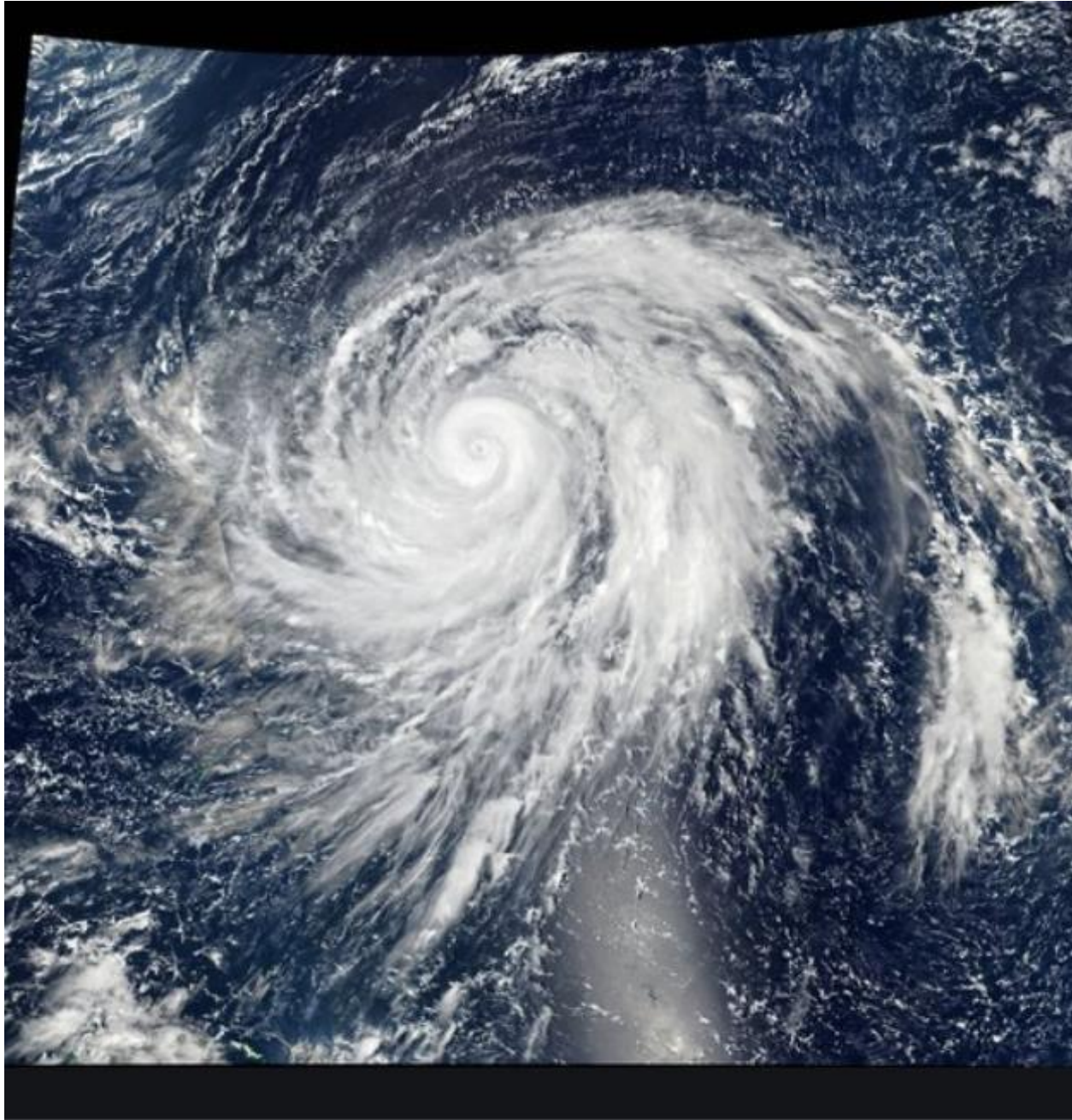




로렌츠 방정식,

수치해석에서 딥러닝까지

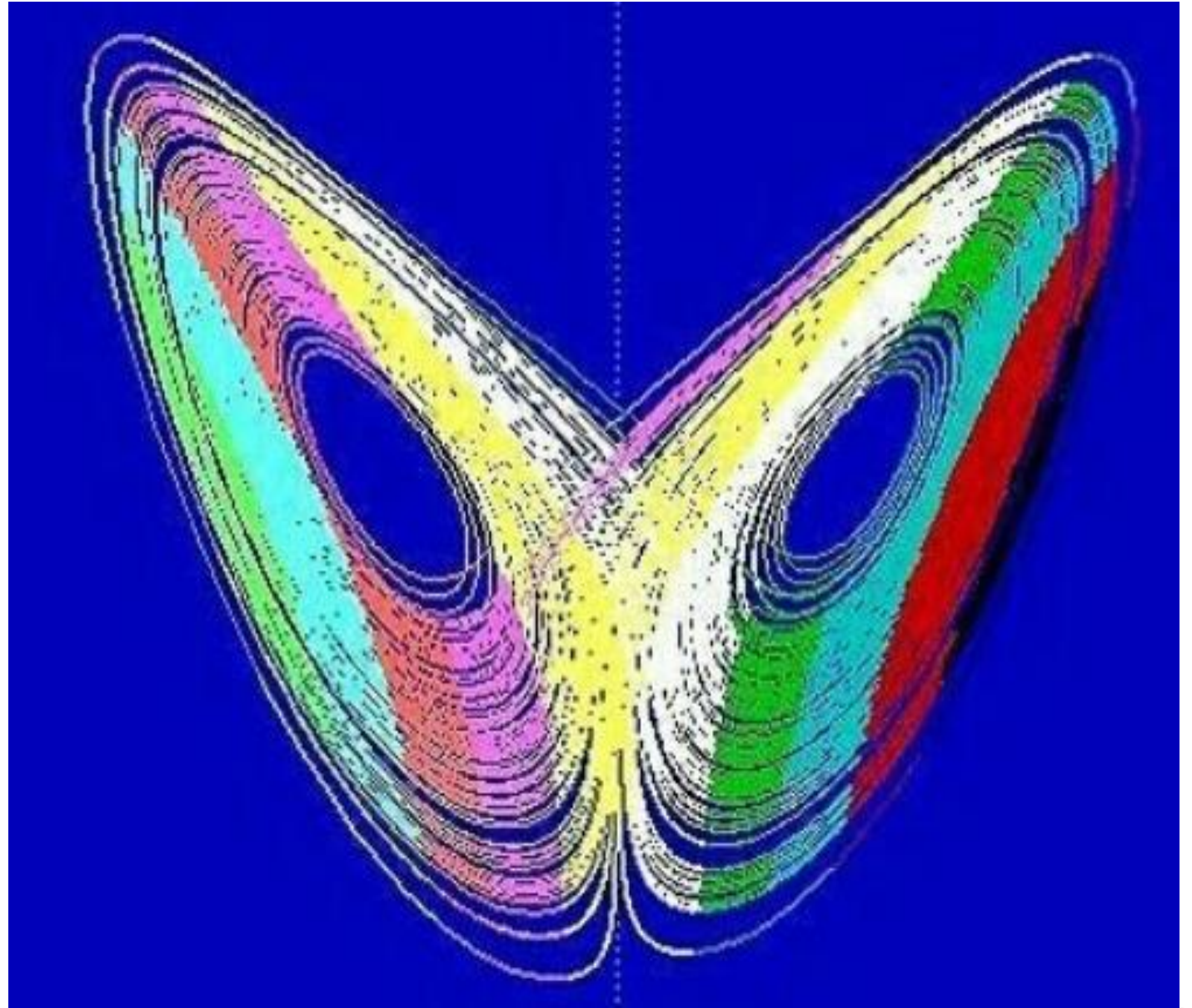
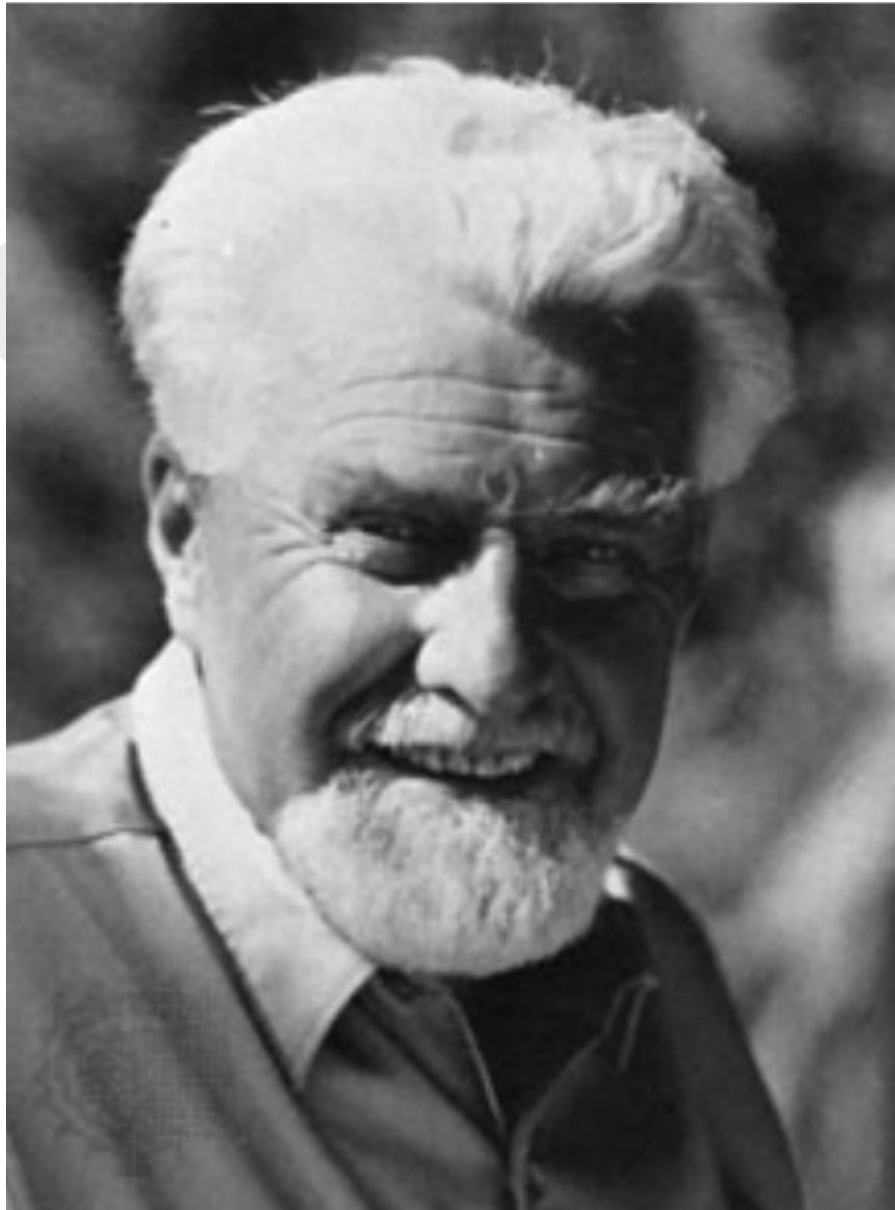


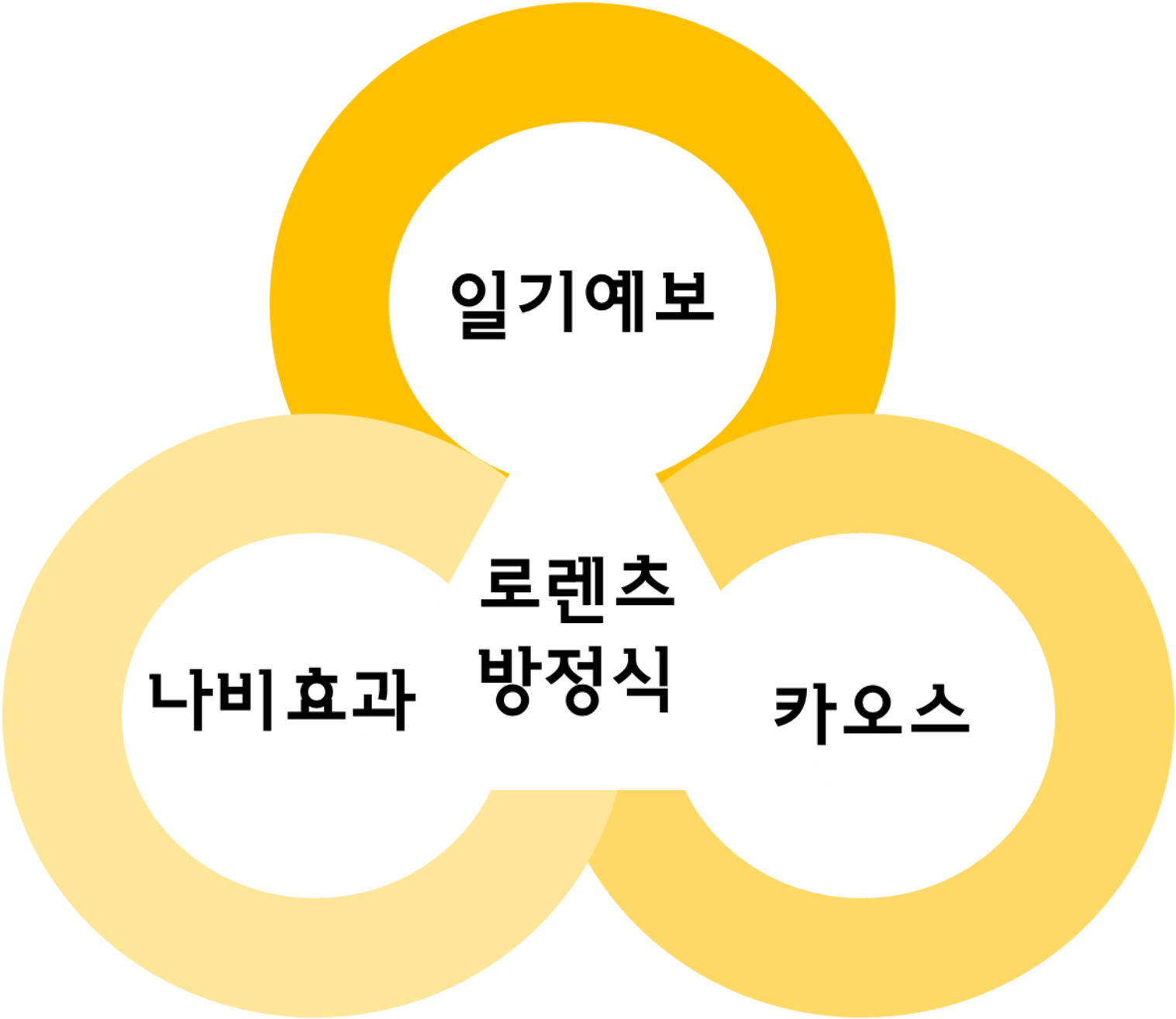



내가 날갯짓을 하면  
미국에서 토네이도가  
일어나지!









일기예보

로렌츠  
방정식


나비효과

카오스



# 목차

- I. 연구 필요성 및 목적
- II. 배경 이론
- III. 로렌츠 방정식의 수치적 해석
- IV. 딥러닝 기반의 새로운 접근법
- V. 결과
- VI. 결론 및 요약



# **I. 연구 필요성 및 목적**

# 연구 필요성 및 목적

---





# 연구 필요성 및 목적



# 연구 필요성 및 목적

2017년 설날 고향가는 길 예측 통계



# 연구 필요성 및 목적

✓ 금융투자 - 수요예측



## 연구 필요성 및 목적

$$F\left(x, y, \frac{dy}{dx}, \dots, \frac{d^n y}{dx^n}\right) = 0$$

The diagram illustrates the relationship between dependent and independent variables in a differential equation. It features the equation  $\frac{d^2 y}{dx^2} + 8y = 0$ . A horizontal line above the equation has two vertical arrows pointing down to the  $\frac{d^2 y}{dx^2}$  and  $y$  terms, with the label "종속변수" (Dependent variable) to its right. A horizontal line below the equation has a vertical arrow pointing up to the  $dx^2$  term, with the label "독립변수" (Independent variable) to its right.

$$\frac{d^2 y}{dx^2} + 8y = 0$$



## II. 배경이론 소개

# 배경이론

---

미분방정식

유한차분법

딥러닝





# 배경이론

## ✓ 미분방정식

Differential equation Derivative form ↵

$$y'' + y' - y = -2x \quad \dots (2.1) \quad \text{↵}$$

Differential form ↵

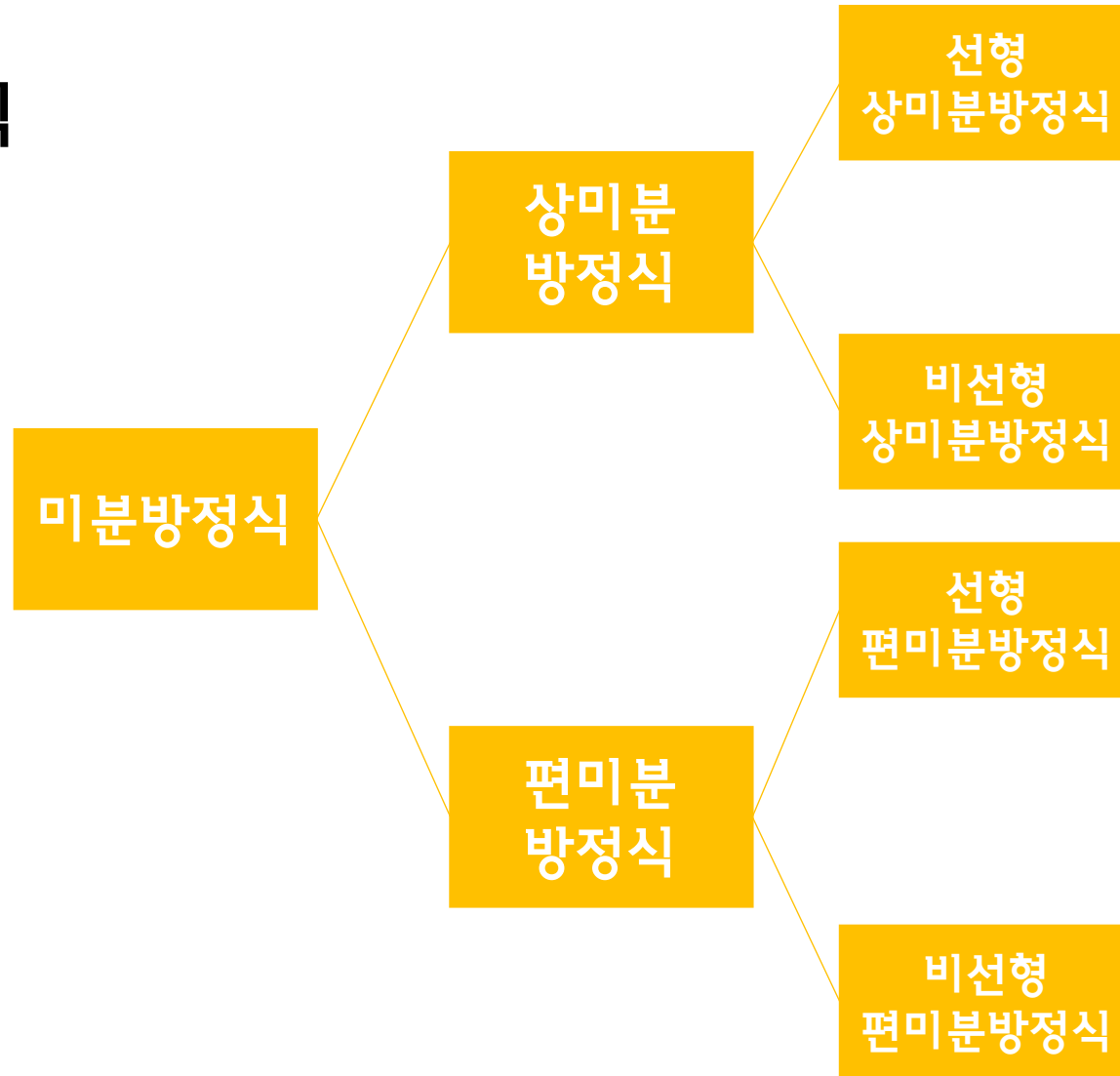
$$\frac{d^2y}{dx^2} + \frac{dy}{dx} - y = -2x \quad \dots (2.2) \quad \text{↵}$$

Differential Operator ↵

$$D^2y + Dy - y = -2x \quad \dots (2.3) \quad \text{↵}$$

# 배경이론

## ✓ 미분방정식



# 배경이론

---

✓ 미분방정식

*Ordinary Differential Equation* ↵

$$\frac{d^2 y}{dx^2} + \frac{dy}{dx} - y = -2x \quad \cdots (3.1) \quad \leftarrow$$

*Partial Differential Equation* ↵

$$\frac{\partial^2 u}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = 0 \quad \cdots (3.2) \quad \leftarrow$$

---

# 배경이론

---

## ✓ 초기값 문제 (Initial Value Problem, IVP)

$$\begin{cases} x' = 3t^2 - 4t^{-1} + (1 + t^2)^{-1} \\ x(5) = 17 \end{cases}$$

$$x(t) = t^3 - 4\ln t + \arctan t + C$$

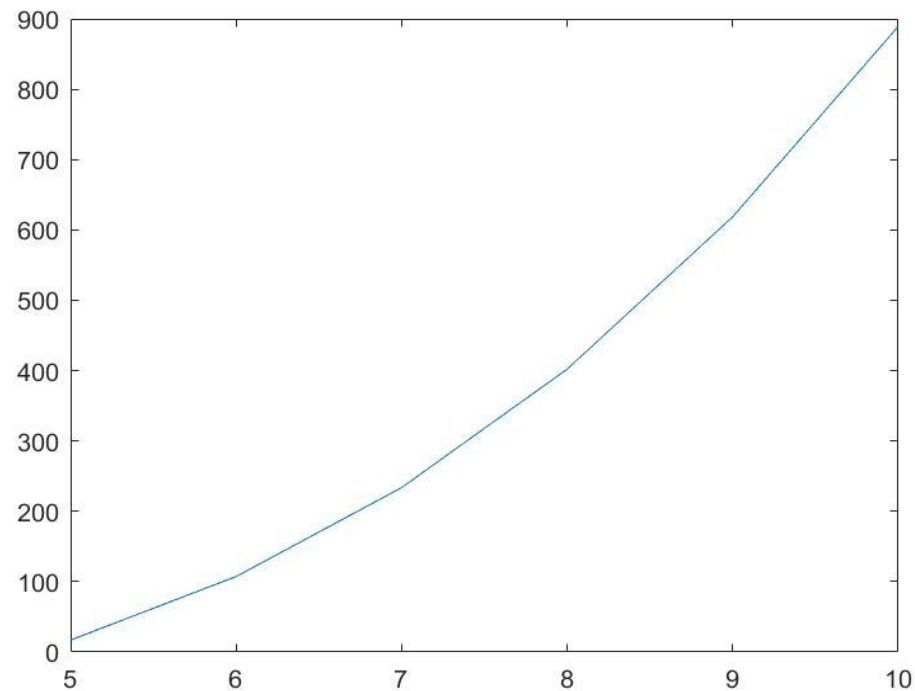
$$x(5) = 17$$

$$C = 4\ln(5) - \arctan(5) - 108$$

# 배경이론

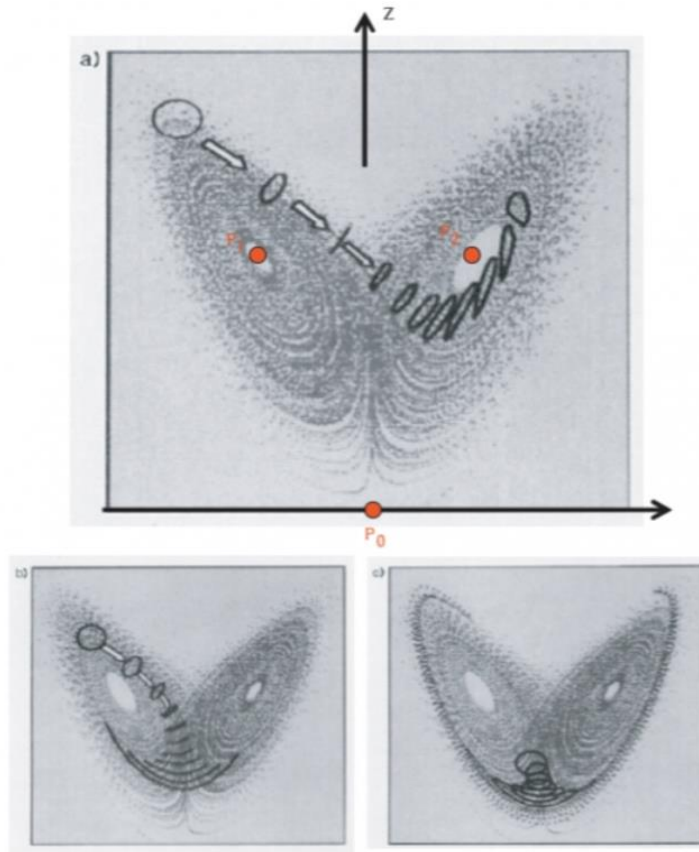
## ✓ 초기값 문제 (Initial Value Problem, IVP)

```
function dydt = f(t,y)
    dydt = 3*t^2 - 4*t^(-1) + (1+t^2)^(-1)
    |
    [t y] = ode45(@dydt, [5:10], 17)
    plot(t,y)
```



# 배경이론

- ✓ 로렌츠방정식(Lorenz equation)





# 배경이론

---

## ✓ 로렌츠방정식(Lorenz equation)

$$\frac{dx}{dt} = -\sigma x + \sigma y$$

$$\frac{dy}{dt} = -xz + \rho x - y$$

$$\frac{dz}{dt} = xy - \beta z$$

# 배경이론

## ✓ 로렌츠방정식(Lorenz equation)

```
Beta = [10;28;8/3];
```

```
x0 = [ 0; 1; 20];
```

```
dt = 0.001;
```

```
tspan = dt:dt:50
```

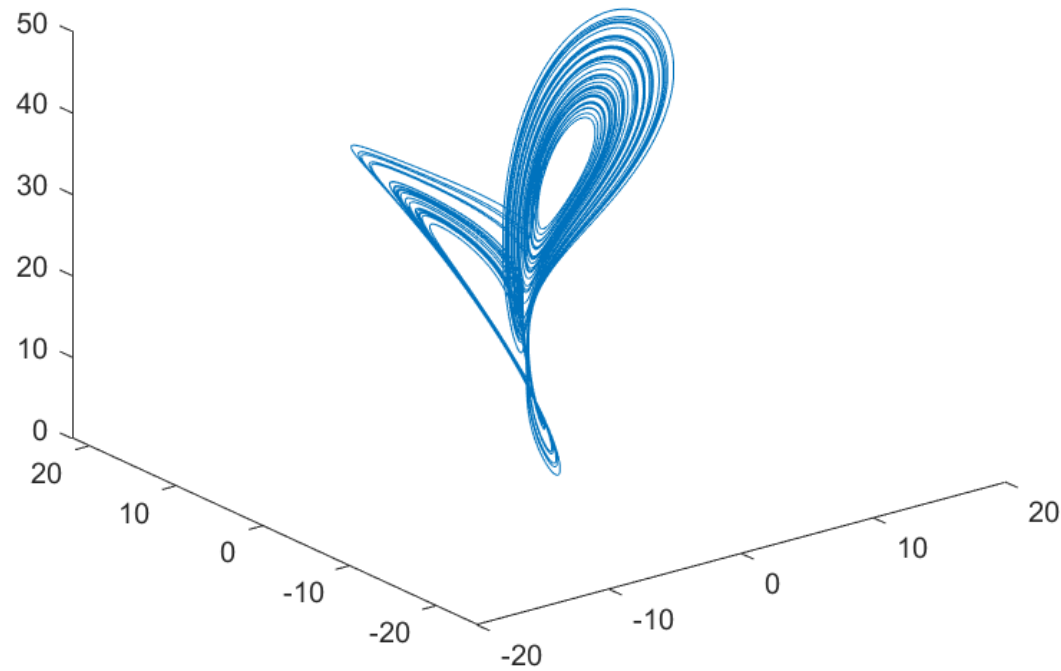
```
[t,x] = ode45(@(t,x) Lorenz(t,x,Beta),tspan,x0);
```

```
plot3(x(:,1),x(:,2),x(:,3));
```

```
function dx = Lorenz(t,x,Beta)
    dx = [
        Beta(1)*(x(2)-x(1)) ;
        x(1)*(Beta(2) - x(3)) - x(2);
        x(1)*x(2) - Beta(3) *x(3);
    ];
end
```

# 배경이론

- ✓ ODE45로 구현해본 로렌츠방정식(Lorenz equation)



# 배경이론

## ✓ 유한차분법(Finite Difference Method)

- 미분방정식의 미분을 유한한 차분식으로 근사시켜 해를 구하는 방법

미분식	차분식
$\frac{du}{dx} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta u}{\Delta x}$	$\frac{\Delta u}{\Delta x} = \frac{u(x + \Delta x) - u(x)}{\Delta x}$

➡ 미분식은 무한의 개념 차분식은 유한의 개념!

# 배경이론

✓ 유한차분법을 이용한 미분방정식  $x' = t$  의 풀이

```
t = linspace(0,1,101); dt = t(2)-t(1)
```

```
x = zeros(1,101);
```

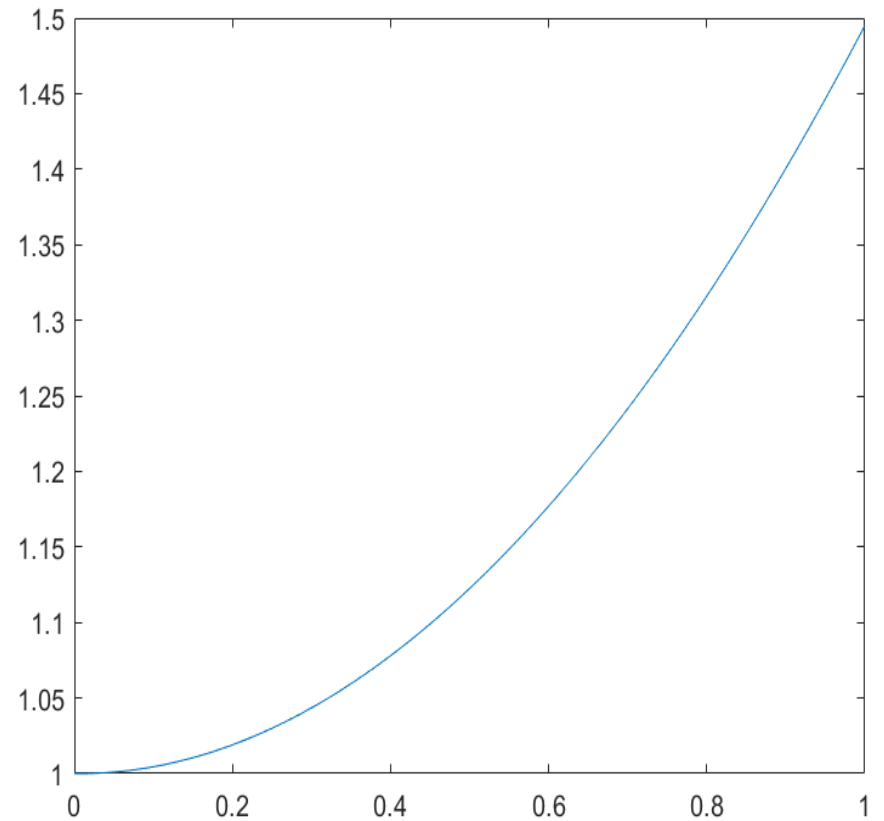
```
x(1) = 1;
```

```
for n = 1:100
```

```
    x(n+1) = x(n) + dt*t(n);
```

```
end
```

```
plot(t,x)
```



# 배경이론

---

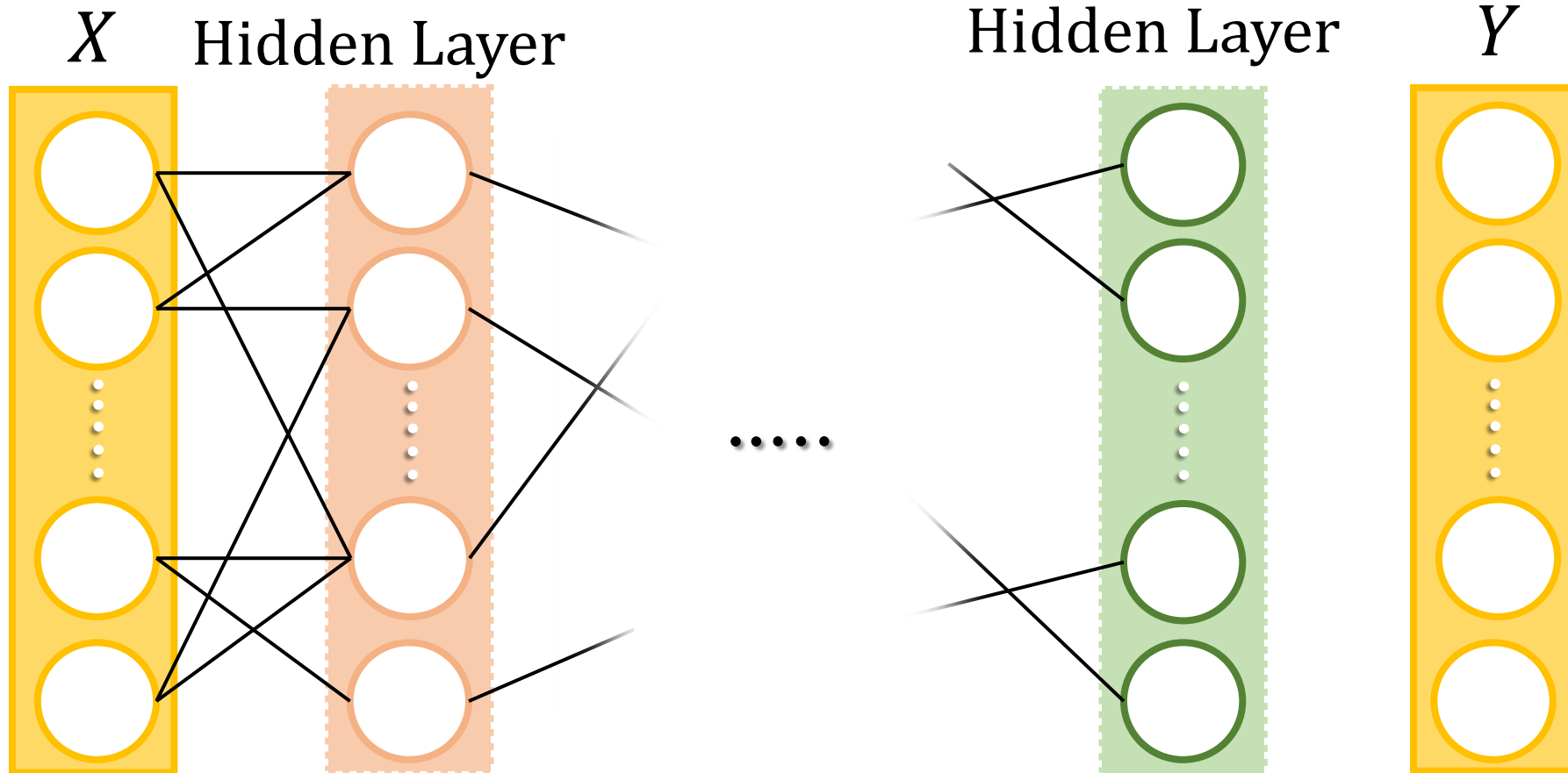
✓ 딥러닝이란?





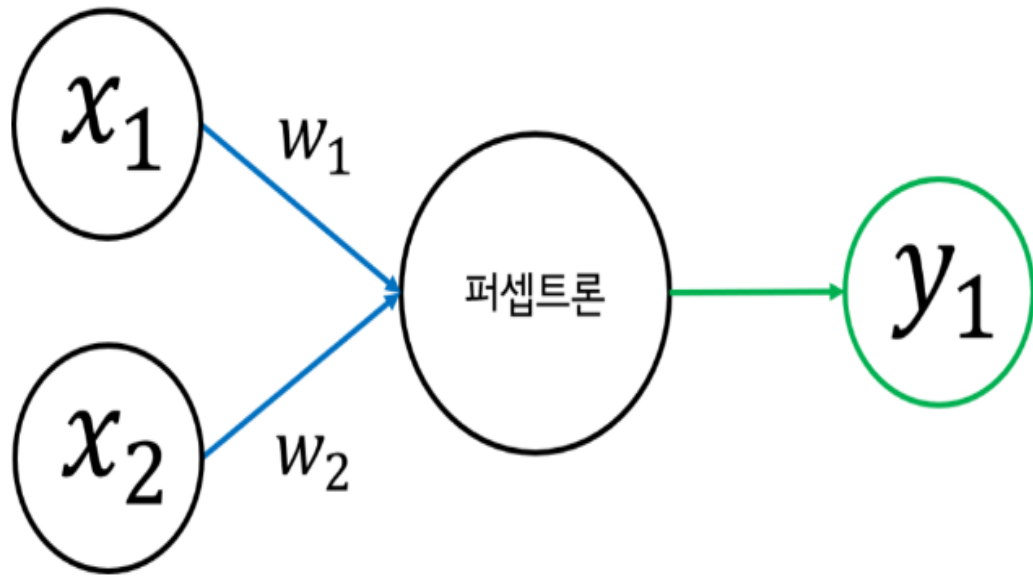
# 배경이론

✓ 딥러닝이란?



# 배경이론

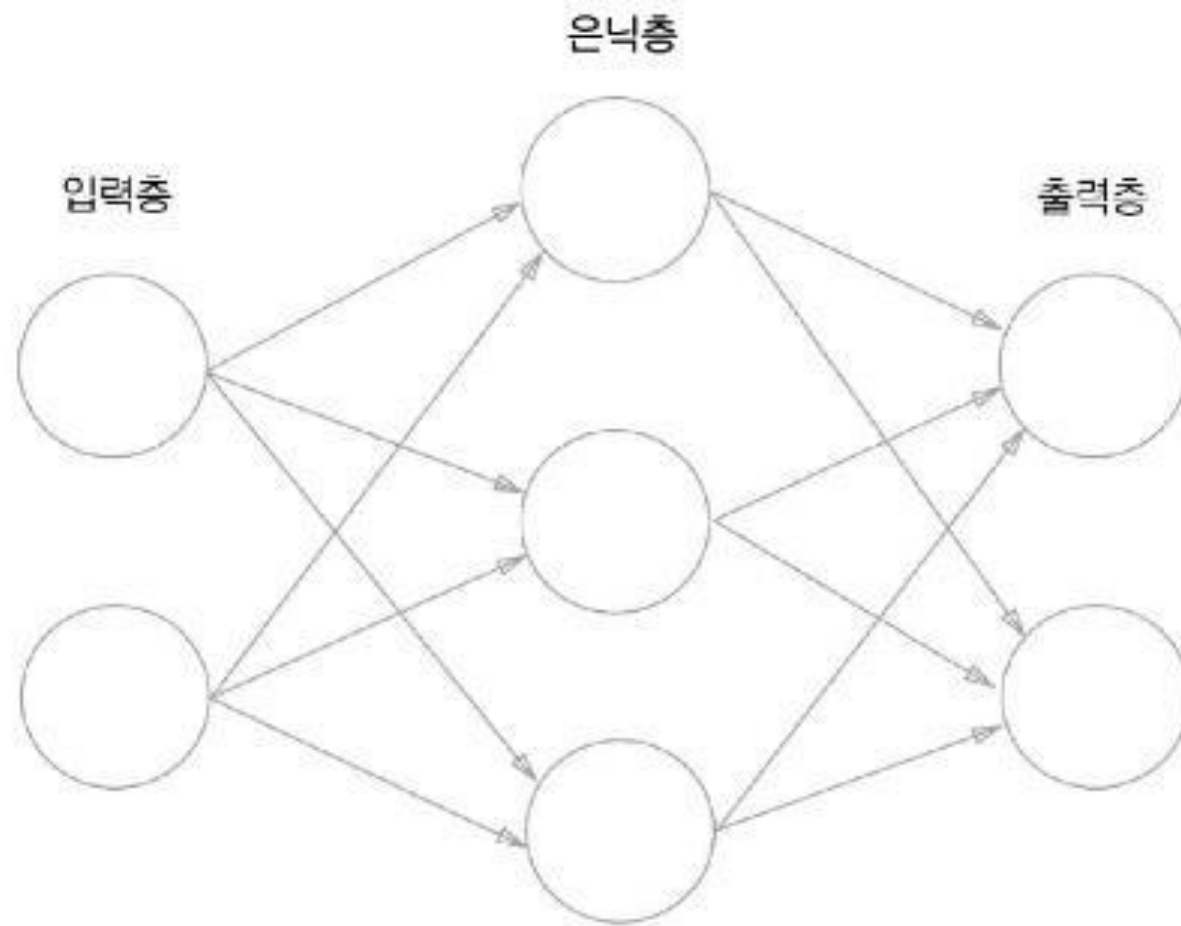
✓ 퍼셉트론



$$y = \begin{cases} 0 & (x_1 w_1 + x_2 w_2 \leq \theta) \\ 1 & (x_1 w_1 + x_2 w_2 > \theta) \end{cases}$$

# 배경이론

## ✓ 인공 신경망



# 배경이론

---

## ✓ 활성화 함수

### ① 시그모이드 함수

$$h(x) = \frac{1}{1 + e^{-x}}$$

### ② ReLU 함수

$$h(x) = \begin{cases} x & (x > 0) \\ 0 & (x \leq 0) \end{cases}$$

# 배경이론

## ✓ 활성화 함수

Regression(회귀)

• 항등 함수

$$f(x) = x$$

Classification(분류)

• 소프트맥스  
함수

$$y_k = \frac{\exp(a_k)}{\sum_{i=1}^n \exp(a_i)}$$



# III. 로렌츠 방정식의 수치적 풀이법



# 로렌츠 방정식의 수치적 풀이법

## ✓ 오일러법

- 테일러 급수법 : 미분방정식의 해를 테일러 급수의 몇 개의 항으로 표현

$$x(t+h) = x(t) + hx'(t) + \frac{1}{2!}h^2x''(t) + \dots + \frac{1}{m!}h^mx^{(m)}(t) + \dots$$

이때,  $\frac{1}{n!}h^nf^n(x)$  까지의 항이 테일러 급수에 포함되었을 때를  
n차 테일러 급수법이라 한다.

# 로렌츠 방정식의 수치적 풀이법

## ✓ 오일러법

- 오일러법 : 1차 테일러 급수법

$$\begin{cases} x' = f(t, x(t)) \\ x(a) = x_a \end{cases}$$

- 테일러 급수법의 처음 두 개의 항만 이용하면

$$x(t + h) = x(t) + hf(t, x(t))$$

# 로렌츠 방정식의 수치적 풀이법

## ✓ 오일러법을 이용한 로렌츠 방정식 구현

```
clc; clear;
%Parameter
sigma = 10;
rho = 28;
beta = 8/3;

%Initial Data
x0 = [0;1;20];
xn = x0(1); yn = x0(2); zn = x0(3); x = x0;

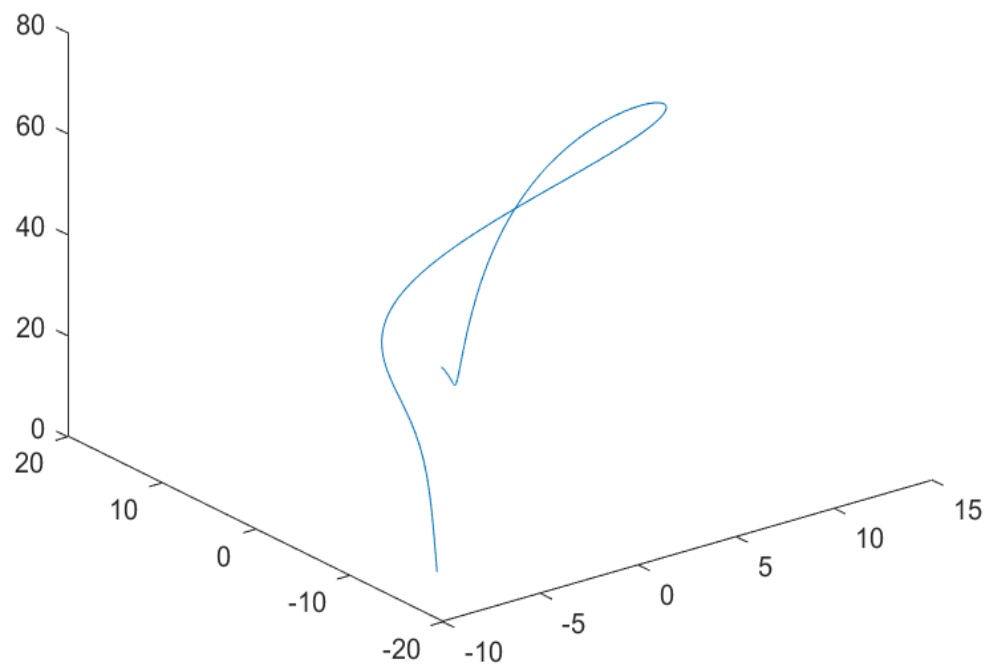
%Forward Euler
t = 0; dt = 0.001;
maxT = 1;
```

```
while true
    xnp1 = xn + dt*sigma*(yn - xn);
    ynp1 = yn + dt*(xn*(rho - zn) - yn);
    znp1 = zn + dt*(xn*zn - beta*zn);

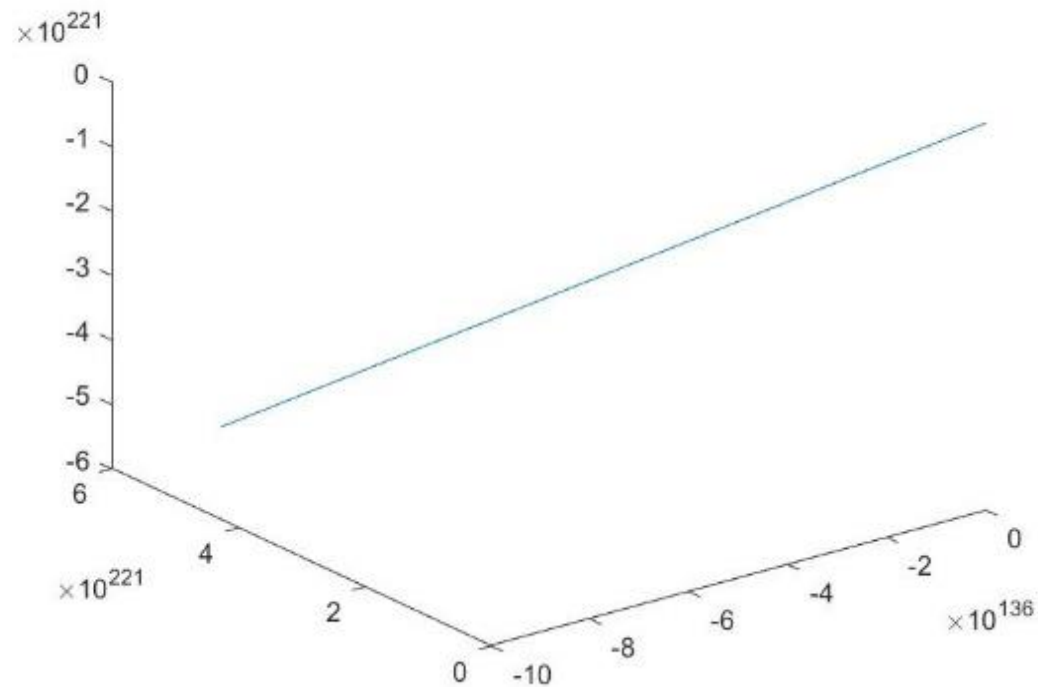
    x = [x [xnp1; ynp1; znp1]];
    xn = xnp1; yn = ynp1; zn = znp1;
    t = t + dt;
    if t >= maxT
        break
    end
end
plot3(x(1,:),x(2,:),x(3,:));
```

# 로렌츠방정식의 수치적 풀이법

✓  $\max T = 1$



✓  $\max T = 10$



# 로렌츠방정식의 수치적 풀이법

✓ 룽게쿠타법

## ● RK2

$$x(t+h) = x(t) + \frac{1}{2}(K_1 + K_2)$$

(  
여기서  $K_1, K_2$ 는  $\begin{cases} K_1 = hf(t, x) \\ K_2 = hf(t+h, x+K_1) \end{cases}$  이다.)

## ● RK4

$$x(t+h) = x(t) + \frac{1}{6}(K_1 + 2K_2 + 2K_3 + K_4)$$

(여기서  $K_1, K_2, K_3, K_4$ 는  
 $\begin{cases} K_1 = hf(t, x) \\ K_2 = hf(t + \frac{1}{2}h, x + \frac{1}{2}K_1) \end{cases} \begin{cases} K_3 = hf(t + \frac{1}{2}h, x + \frac{1}{2}K_2) \\ K_4 = hf(t+h, x+K_3) \end{cases}$  이다.)

# 로렌츠 방정식의 수치적 풀이법

## ✓ RK4를 이용한 로렌츠 방정식의 풀이

```
clc; clear;
% Parameter Setup
sigma = 10;
rho = 28;
beta = 8/3;

% Initial data
x0 = [0; 1; 20];
xn = x0(1); yn = x0(2); zn = x0(3);
x = x0;

% Forward Euler
t = 0; dt = 0.001;
maxT = 50;

Lorenz = @(t,x)([sigma*(x(2)-x(1)); ...
                 x(1)*(rho-x(3)) - x(2); ...
                 x(1)*x(2) - beta*x(3)]);

xnp1 = xn; ynp1 = yn; znp1 = zn;
x_old = [xn; yn; zn];
```

```
while true
    k1 = Lorenz(t,x_old);
    k2 = Lorenz(t+0.5*dt,x_old+0.5*k1*dt);
    k3 = Lorenz(t+0.5*dt,x_old+0.5*k2*dt);
    k4 = Lorenz(t+dt,x_old+k3*dt);

    % Main Uptate
    x_new = [xnp1; ynp1; znp1];
    x_new = x_old + dt*(k1+2*k2+2*k3+k4)/6;

    x = [x x_new];

    x_old = x_new;

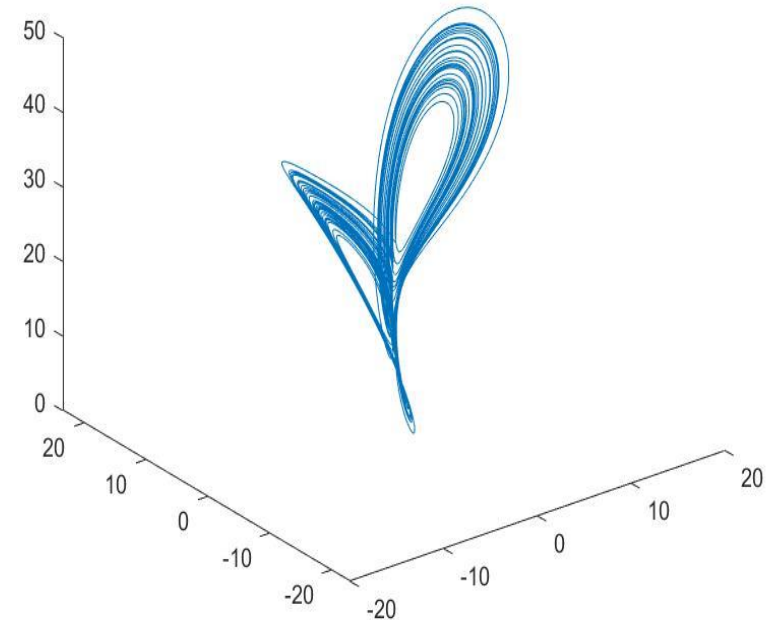
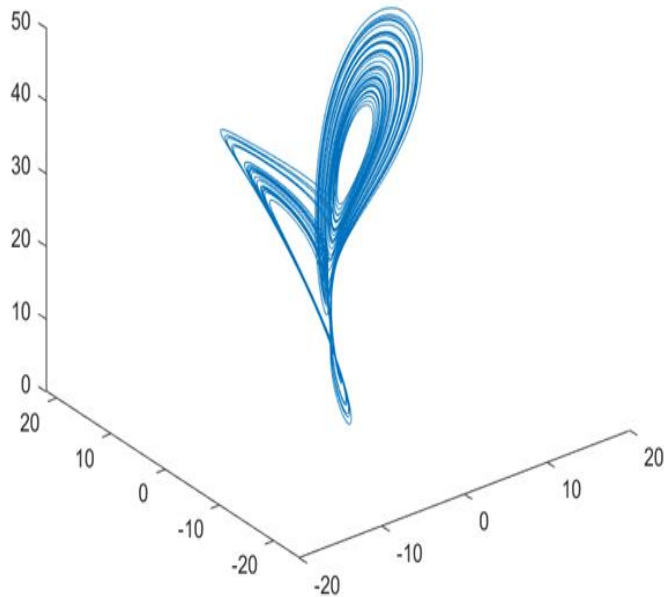
    t = t + dt;
    if t >= maxT
        break;
    end
end

plot3(x(1,:), x(2,:), x(3,:));
```

# 로렌츠방정식의 수치적 풀이법

✓ ODE45로 구현해본 로렌츠방정식(Lorenz equation)

✓ RK4를 이용한 로렌츠 방정식의 풀이





# **Ⅳ. 딥러닝 기반의 새로운 접근법**



# 딥러닝 기반의 새로운 접근법

## ✓ 새로운 접근

$$\begin{aligned}x^{n+1} &= x^n + \Delta t \sigma(y^n - x^n) \\y^{n+1} &= y^n + \Delta t(x^n(\rho - z^n) - y^n) \\z^{n+1} &= z^n + \Delta t(x^n y^n - \beta z^n)\end{aligned}$$

$$\vec{x}^n = (x^n, y^n, z^n)$$

$$\vec{x}^1 = f(\vec{x}^0)$$

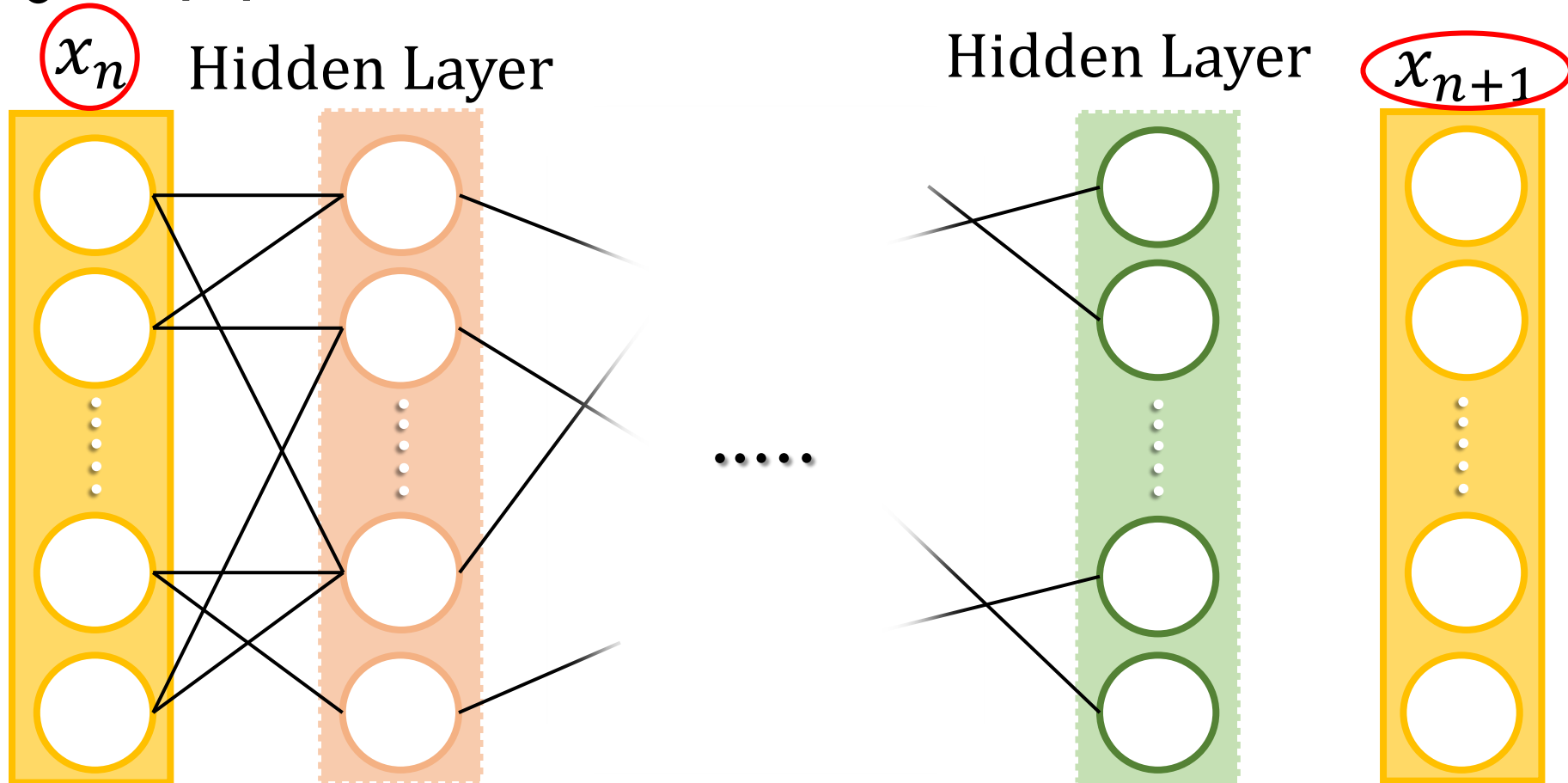
$$\vec{x}^2 = f(\vec{x}^1)$$

$$\vdots$$

$$\vec{x}^{n+1} = f(\vec{x}^n)$$

# 딥러닝 기반의 새로운 접근법

## ✓ 딥러닝의 목적



# 딥러닝 기반의 새로운 접근법

## ✓ 딥러닝 구현

### ● 학습 데이터 구축

```
clc; clear;
% Simulate Lorenz system
dt = 0.01; T = 8; t = 0:dt:T;
b = 8/3; sig = 10; r = 28;

Lorenz = @(t,x)([sig*(x(2)-x(1)); ...
                x(1)*(r - x(3)) - x(2); ...
                x(1)*x(2) - b*x(3)]);

ode_options = odeset('RelTol', 1e-10, 'AbsTol', 1e-11);
```

```
input = []; output = [];
for j = 1:100 % traninig trajectories
    x0 = 30*(rand(3,1)-0.5);
    [t,y] = ode45(Lorenz,t,x0);
    input = [input; y(1:end-1,:)];
    output = [output; y(2:end,:)];
    plot3(y(:,1),y(:,2),y(:,3)), hold on
    plot3(x0(1),x0(2),x0(3),'ro');
end

% Build a neural network for Lorenz system
net = feedforwardnet([10 10 10]);
net.layers{1}.transferFcn = 'logsig';
net.layers{2}.transferFcn = 'radbas';
net.layers{3}.transferFcn = 'purelin';
net = train(net, input.', output.');
```

# 딥러닝 기반의 새로운 접근법

## ✓ 딥러닝 구현

### ● 예측 모델링

```
% Neural network for prediction
xtmp = x0;
ynn(1,:) = x0;
for jj = 2:length(t)
    y0 = net(x0);
    ynn(jj,:) = y0.'; x0=y0;
end

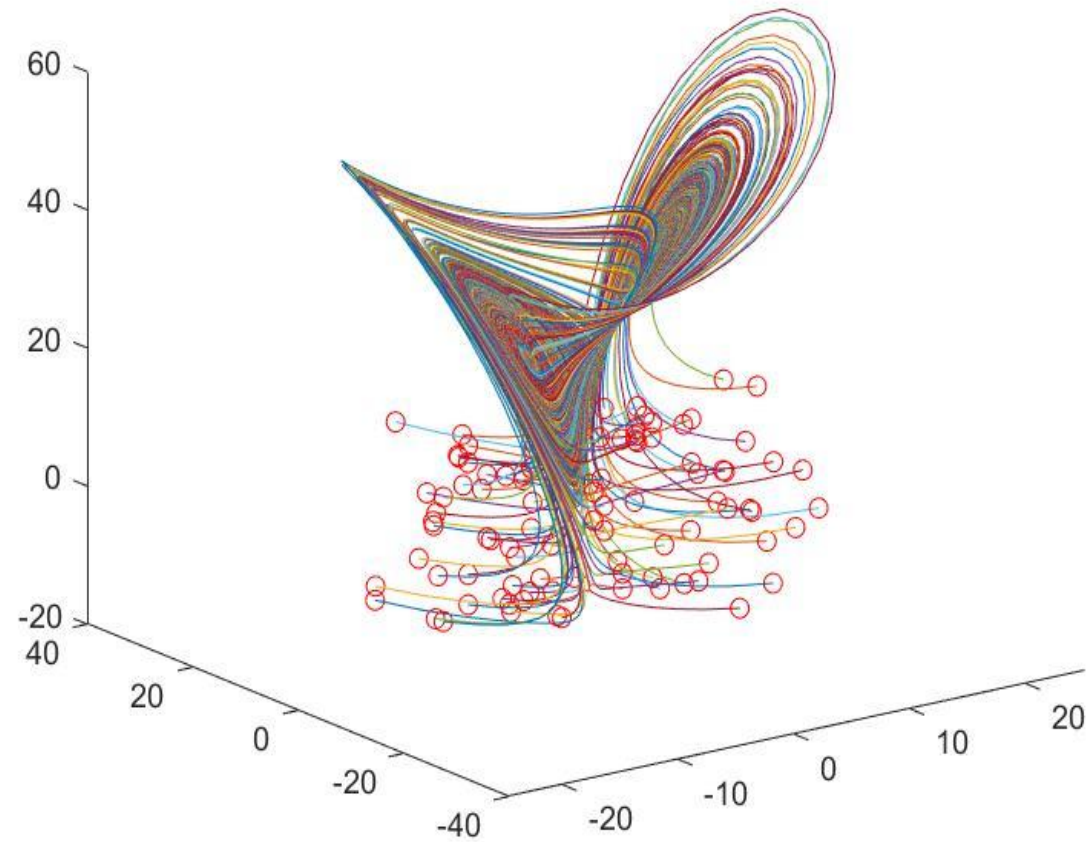
plot3(ynn(:,1),ynn(:,2),ynn(:,3),'r')
hold on;
[t,ytrue] = ode45(Lorenz,t,xtmp);
plot3(ytrue(:,1), ytrue(:,2), ytrue(:,3));|
```



v. 결과

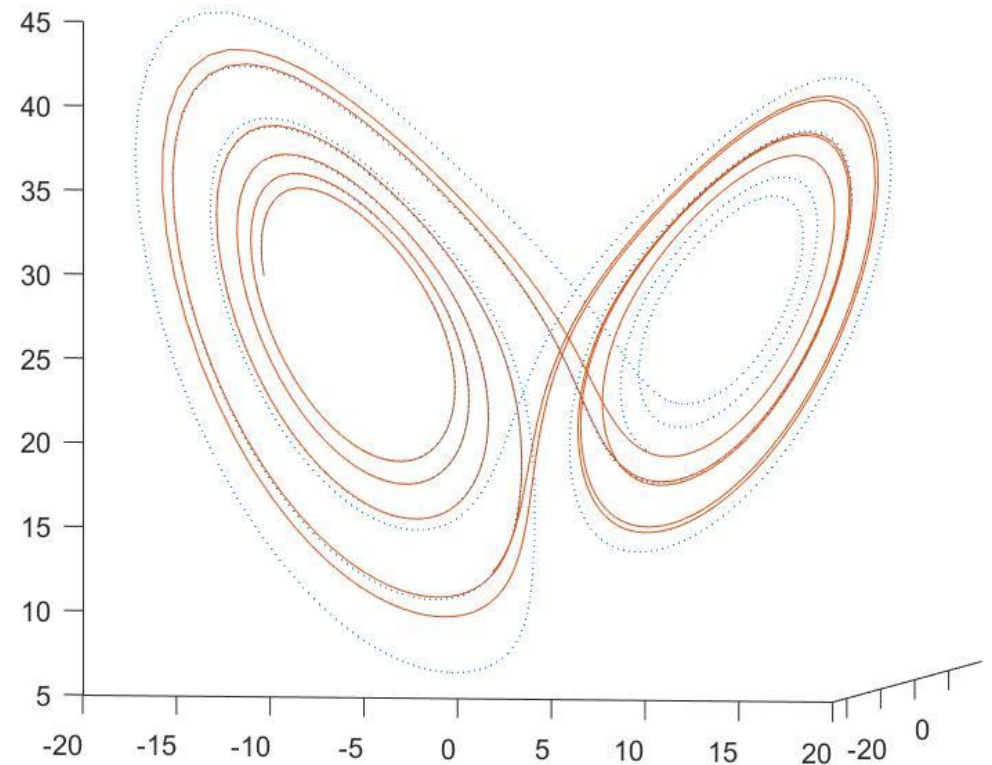
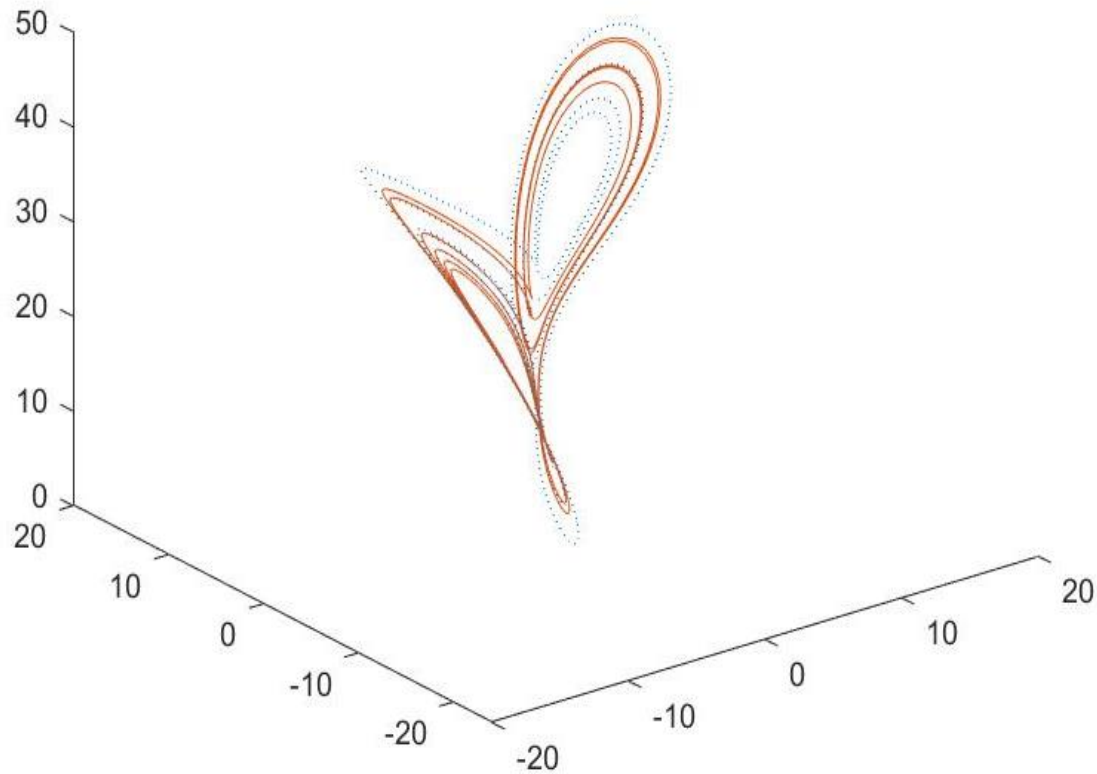
# 결과

## ✓ 딥러닝 구현결과



# 결과

## ✓ 딥러닝 구현결과





# VI. 결론



# 결론

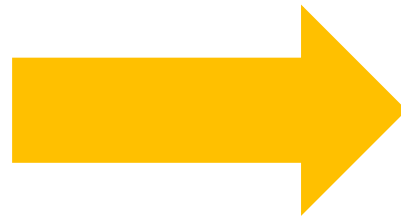
---

- ✓ 오일러법 : 정확도가 떨어지는 한계
- ✓ 룽게-쿠타법 : 속도가 느리다는 한계
- ✓ 딥러닝 기반의 접근법에서의 한계 :
  - ① 활성화 함수
  - ② 적은 데이터로 예측도가 낮음

# 결론

---

구현된 그래프들의  
비슷한 양상



# 의의 및 한계

---

- ✓ 수치해석적 접근
- ✓ 딥러닝
- ✓ 상미분방정식



**Thank you**

