گزارش تمرین اول درس علوم اعصاب محاسباتی امیرحسین میرزاده، ۹۶۲۲۲۰۸۲

در این تمرین، مدلهای AELIF، ALIF،ELIF، LIF پیادهسازی شدهاند. از آنجاکه روند پیادهسازی و نتیجهگیری در مدلها تقریبا یکسان است، فقط به شرح مدل اول پرداخته شده و برای مدلهای بعدی، تفاوتهای آن با مدل اول ذکر میشود.

۵ تابع جریان مختلف (بازهای، خطی، سینوسی، ثابت و گامی) به مدل داده می شود.

معادلات پیادهسازی شده:

Leaky Integrate-and-Fire model

$$\tau \cdot \frac{du}{dt} = -(u - u_{rest}) + R \cdot I(t)$$
 Linear

if
$$u(t) = \theta \Rightarrow$$
 Fire + Reset $(u = u_{reset})$ Threshold

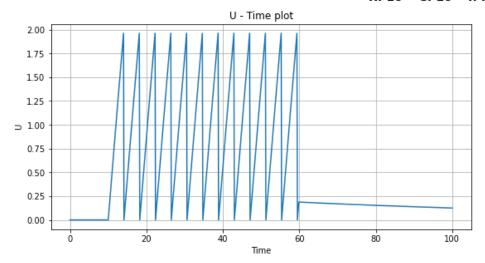
$$\Rightarrow R \cdot C \cdot \frac{du}{dt} = -(u - u_{rest}) + R \times I(t)$$

از کتابخانههای numpy برای مرتب کردن و داشتن ساختار داده مناسب، از pyplot برای رسم نمودارها و از math برای پیادهسازی محاسبات استفاده شده است.

کلاس LIF با آرگومانهای زمان، گامهای زمانی، تابع جریان، پتانسیل استراحت، مقاومت مدار، ظرفیت خازن و آستانه پتانسیل ساخته می شود. داخل این کلاس، تابع spike_time برای بازگرداندن زمان اسپایکها به ازای تابع جریان داده شده است. تابع binit_u که خودکار انجام می شود، برای داشتن پتانسیلها به ازای تایم های مختلف است. تابع plot نیز برای رسم نمودارهای جریان زمان، پتانسیل زمان، و فرکانس زمان به کار می رود.

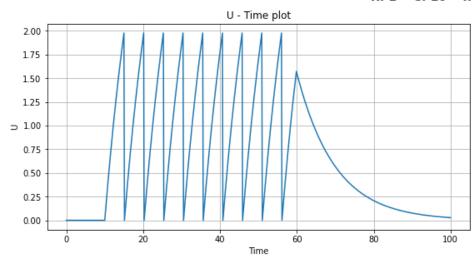
ابتدا تاثیر تغییر مقاومت در مدار (نورون) خود را بررسی میکنیم:

R: 10 C: 10 I: None THRESHOLD: 2



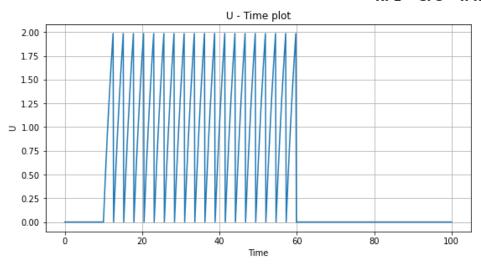
LIF MODEL

R: 1 C: 10 I: None THRESHOLD: 2



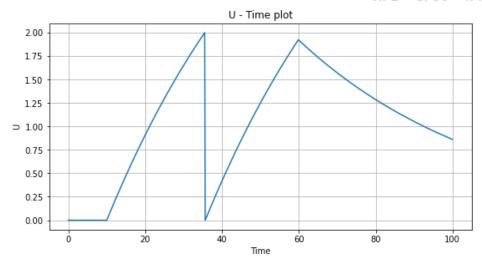
سپس تاثیرات تغییر ظرفیت خازن را بررسی میکنیم.

R: 1 C: 5 I: None THRESHOLD: 2



LIF MODEL

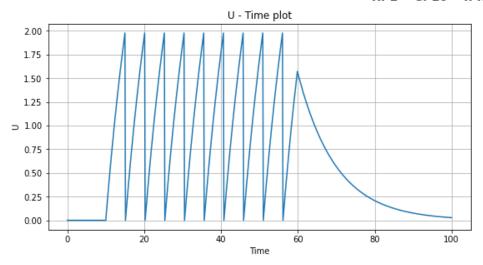
R: 1 C: 50 I: None THRESHOLD: 2



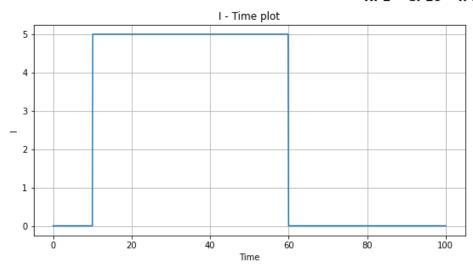
ظرفیت بالای خازن نشان دهنده آستانه بالاتر است و به همین علت، اسپایکهای کمتری مشاهده می شود.

حال به بررسی مدل LIF با تابع جریانهای مختلف میپردازیم.

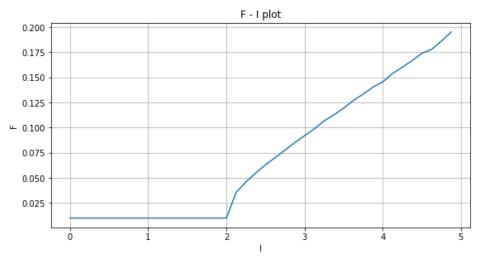
R: 1 C: 10 I: None THRESHOLD: 2



LIF MODEL

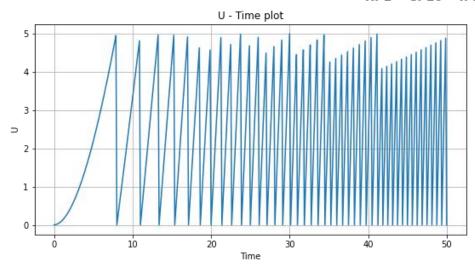


R: 1 C: 10 I: None THRESHOLD: 2

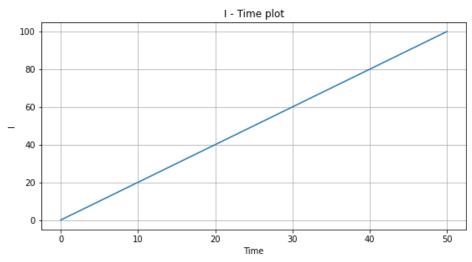


در این مورد جریان به صورت جریان ثابت ۵ در بازه زمانی ۱۰ تا ۶۰ وارد می شود. تا ثانیه ۱۰ در حالت استراحت قرار داریم. پس از ثانیه ۱۰، جریان وارد شده، مدل پس از مدلی به پتانسیل آستانه می رسد و سپس سپس ریست می شود و به حالت استراحت بازمی گردد.

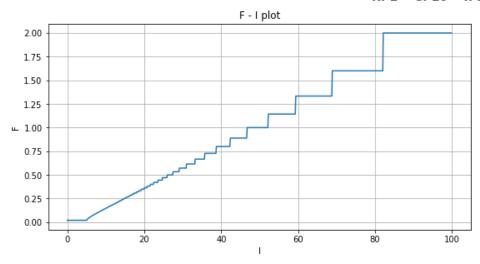
R: 1 C: 10 I: None THRESHOLD: 5



LIF MODEL

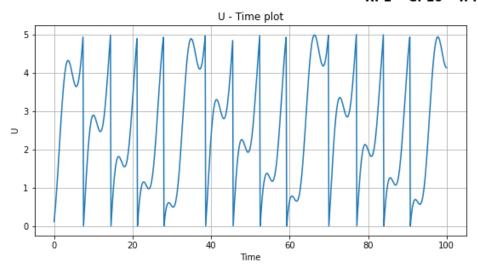


R: 1 C: 10 I: None THRESHOLD: 5

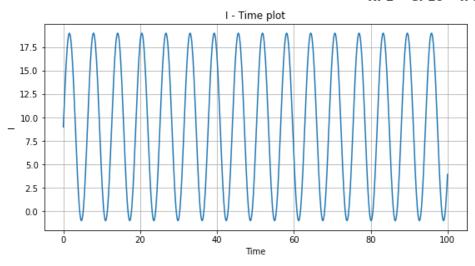


در این مدل، تابع جریان به صورت خطی با شیب خط ۲ وارد مدل شده، و پس از گذشتن از حالت استراحت، چون جریان با شیب ۲ زیاد می شود فاصله اسپایکها به مرور کاهش یافته و فرکانس آنها افزایش می پابد.

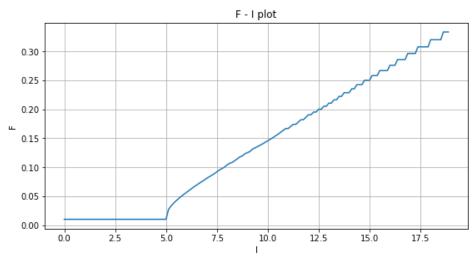
R: 1 C: 10 I: None THRESHOLD: 5



LIF MODEL

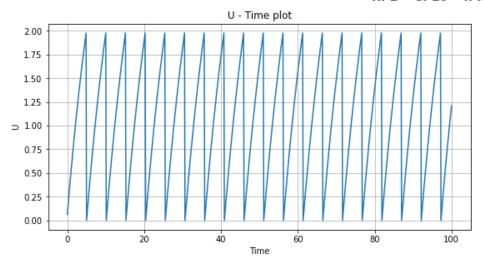


R: 1 C: 10 I: None THRESHOLD: 5

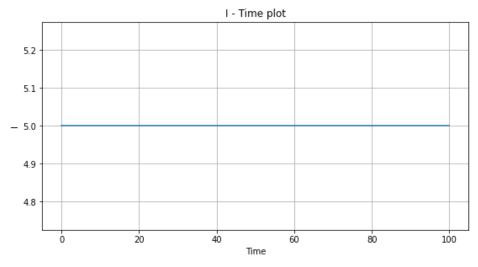


در این حالت، تابع جریان ما سینوسی است. پتانسیل ابتدا در حالت استراحت است، سپس افزایش می یابد و در جایی که جریان منفی می شود، کاهش پیدا می کند. دوباره با مثبت شدن جریان، به آستانه می رسد تا اسپایک بزند و سپس ریست شود. در لحظاتی که جریان مثبت است، حالت صعودی دارد و پتانسیل سریعتر به حالت آستانه می رسد.

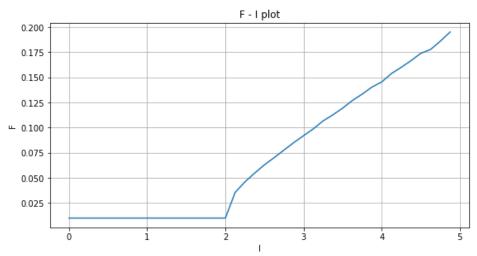
R: 1 C: 10 I: None THRESHOLD: 2



LIF MODEL

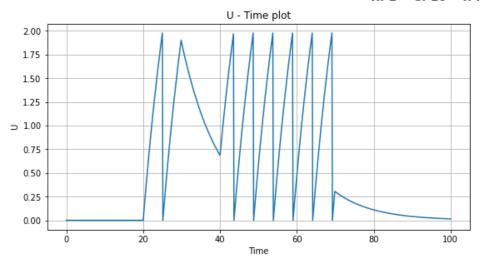


R: 1 C: 10 I: None THRESHOLD: 2

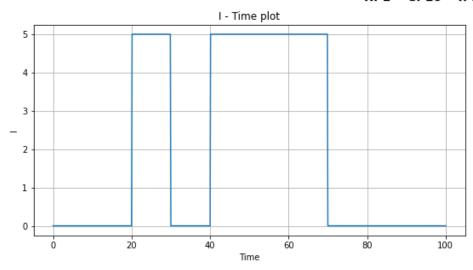


در این حالت، جریان در تمام مدت زمان، ۵ است و اسپایکهای منظم و فرکانس صعودی دارد.

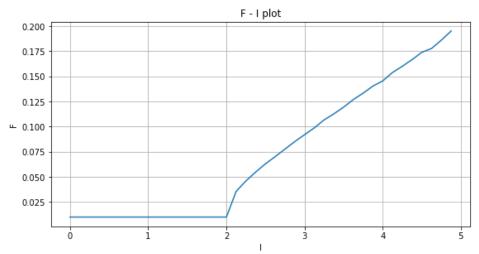
R: 1 C: 10 I: None THRESHOLD: 2



LIF MODEL







در این حالت، جریان به صورت بازهای در دو بازه زمانی با مقدار ۵ وارد مدل شده، و مشاهده می شود با قطع شدن جریان دیگر اسپایکی نداریم.

در پیادهسازی مدل ELIF، تفاوت در این است که در کلاس ELIF، دو پارامتر delta-t که پارامتر sharpness است و theta-rh که در واقع آستانه انفجار است. تاثیر پارامترهای اضافی نیز در نوتبوک بررسی شده است.

در مدل ALIF که مدل تطابقی نام دارد، تعدادی از نورونها در طول زمان ضعیفتر می شوند (کمبود مواد لازم یا...). تفاوت آن با مدل های قبلی، در مدل ALIF که مدل تطابق است. داشتن پارامترهای a که زیرآستانه تطابق، b که تطابق در اثر اسپایک و ثابت w که ضریب ثابتی برای تطابق است.

در مدل بعدی، ما هم از خواص مدل ALIF و هم مدل ELIF کتره می بریم و پارامترهای هر دو مدل و همچنین بررسی آنها در نوتبوک مرتبه آمده است.