

#### Soutenance de stage



#### Problème Inverse : Transfert Radiatif et Apprentissage

Roussel Desmond NZOYEM

Université de Strasbourg UFR de mathématiques et d'informatque Master 1 CSMI

August 25, 2020





# Simulation 2D de l'équation du transfert radiatif et reconstruction de la densité par un réseau de neurones

Roussel Desmond NZOYEM

**Ensignant referent** Christophe PRUD'HOMME Maitre de stage Emmanuel FRANCK Laurent NAVORET Vincent VIGON

Annee Academique 2019/2020

L'equipe MOCO compte plusieurs membres parmi lesquels MM.:

Le problème en 1D

■ Emmanuel FRANCK

Principe

Introduction

●O ○○○

■ Laurent NAVORET

Responsables des seminaires en EDP

Le problème en 2D

•0 000	000000	00	00 0000	0
L'IRMA				

Le problème en 2D

Le problème en 1D

#### L'equipe MOCO compte plusieurs membres parmi lesquels MM.:

■ Emmanuel FRANCK

Principe

■ Laurent NAVORFT

Introduction

Responsables des seminaires en EDP

- Partenariats internationaux (Portugal, Allemagne, USA, etc.)
- Partenariats indutriels
- Modélisation des plasmas

L'equipe Probabilités compte plusieurs membres parmi lesquels

Le problème en 1D

Le problème en 2D

4 C > 4 B > 4 E > 4 E > 5 E = 10 0 0

Introduction

M.:

00

L'IRMA

Principe

■ Vincent VIGON

000000

<b>○●</b> ○○○	00000	00	00	ŏo
L'IRMA				

Le problème en 2D

Le problème en 1D

# L'equipe Probabilités compte plusieurs membres parmi lesquels M.:

Vincent VIGON

Principe

Introduction

Des activites diverses:

- Partenariats internationaux (Allemagne, Autralie, Chine, etc)
- Séminaire (de calcul) stochastique.

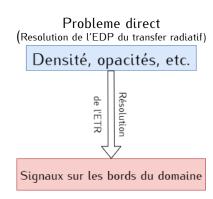


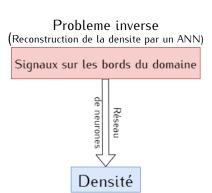
Le sujet du stage

# Probleme direct (Resolution de l'EDP du transfer radiatif) Densité, opacités, etc. Resolution Resolution Signaux sur les bords du domaine



Le sujet du stage





000	00000	000	0000	00
Le sujet du stage				

Le problème en 2D

Le problème en 1D

Trois point cles pour situer le stage:

1 Explosion du deep learning

Principe

- 2 APplications dans le secteur medical (Imagerie medicale)
- 3 Reevaluation des methode de resolution de problemes inverse

Introduction

Le problème en 2D

Le problème en 1D

Introduction

Le sujet du stage

00

- 1 Introduction ■ L'IRMA
  - Le sujet du stage

Principe

- Principe
  - Simulation de l'FTR
    - Reseau de neurones
- 3 Le problème en 1D
  - Simulation
  - Apprentissage
- 4 Le problème en 2D
  - Simulation ■ Apprentissage
- 5 Conclusion
  - Sur l'apprentissage ■ Generale

 Introduction
 Principe
 Le problème en 1D
 Le problème en 2D
 Conclusion

 ○○
 ●00000
 ○○
 ○○
 ○○

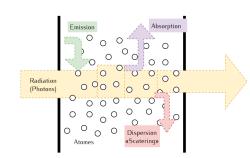
 ○○
 ○○
 ○○
 ○○

Simulation de l'ETR

#### Le transfer radiatif

Lorsque la photons se trouvent en presence de la matière, Trois phenomènes majeures (caratises par leurs opacites) se produisent:

- Emission ( $\sigma_e$ ): Plus la temperature matiere est elevee, plus l'emission est importante
- Absorption ( $\sigma_a$ ): Lorsqu'on est a l'equilibre thermique,  $\sigma_a = \sigma_e$
- Scattering  $(\sigma_c)$ : It faut aussi tenir compte de la fonction de distribution angulaire de scattering  $\dot{\iota}\dot{\iota}$   $p(\Omega' \to \Omega)$  (Turpault, 2004).





Le problème en 2D

Introduction

Simulation de l'FTR

L'equation du transfert radiatif est bilan d'energie lie au rayonnement au niveau mesoscopique.

Le problème en 1D

$$\begin{split} \frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t} I(t, \mathbf{x}, \mathbf{\Omega}, \nu) + \mathbf{\Omega} \cdot \nabla_{\mathbf{x}} I(t, \mathbf{x}, \mathbf{\Omega}, \nu) \\ &= \sigma_{\mathsf{a}}(\rho, \mathbf{\Omega}, \nu) \left( B(\nu, T) - I(t, \mathbf{x}, \mathbf{\Omega}, \nu) \right) \\ &+ \frac{1}{4\pi} \int_{0}^{\infty} \int_{S^{2}} \sigma_{\mathsf{c}}(\rho, \mathbf{\Omega}, \nu) p(\mathbf{\Omega}' \to \mathbf{\Omega}) \left( I(t, \mathbf{x}, \mathbf{\Omega}', \nu) - I(t, \mathbf{x}, \mathbf{\Omega}, \nu) \right) \ d\mathbf{\Omega}' \ d\nu \end{split}$$

Οù

- $I(t, x, \Omega, \nu)$  designe l'intensité radiative specifique;
- $\blacksquare$   $B(\nu, T)$  la fonction de Planck;

Principe

Le problème en 2D

#### Le modele P1

Introduction

Simulation de l'FTR

D'apres (Franck, 2012)

Principe 000000

$$\begin{cases} \partial_t E + c & \text{div } F = c\sigma_a (aT^4 - E) \\ \partial_t F + c & \nabla E = -c\sigma_c F \\ \rho C_v \partial_t T = c\sigma_a (E - aT^4) \end{cases}$$

Le problème en 1D

Ou:

$$E(t, \mathsf{x}) = rac{4\pi}{c} \int_0^\infty \int_{\mathsf{S}^2} I(t, \mathsf{x}, \Omega, \nu) \, d\Omega \, d\nu$$
 $\mathsf{F}(t, \mathsf{x}) = rac{4\pi}{c} \int_0^\infty \int_{\mathsf{S}^2} \Omega I(t, \mathsf{x}, \Omega, \nu) \, d\Omega \, d\nu$ 

Le problème en 1D Le problème en 2D Principe Conclusion 000000 Simulation de l'FTR

#### Le schema de jj splitting ¿¿: Etape 1

On pose  $\Theta = aT^4$ 

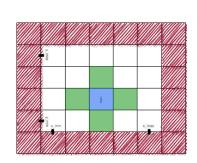
$$\begin{cases} E_j^{q+1} = \frac{\alpha E_j^n + \beta \gamma \Theta_j^n}{1 - \beta \delta} \\ \Theta_j^{q+1} = \frac{\gamma \Theta_j^n + \alpha \delta E_j^n}{1 - \beta \delta} \end{cases}$$

En posant

$$\mu_q = \frac{1}{T^{3,n} + T^n T^{2,q} + T^q T^{2,n} + T^{3,q}}$$

$$\alpha = \frac{1}{\Delta t \left(\frac{1}{\Delta t} + c\sigma_a\right)}, \quad \beta = \frac{c\sigma_a}{\frac{1}{\Delta t} + c\sigma_a}, \quad \gamma = \frac{\rho_j C_v \mu_q}{\Delta t \left(\frac{\rho_j C_v \mu_q}{\Delta t} + c\sigma_a\right)} \quad \text{et} \quad \delta = \frac{c\sigma_a}{\frac{\rho_j C_v \mu_q}{\Delta t} + c\sigma_a}.$$

COnvergence ver  $E_i^*$  et  $\Theta_i^*$ .  $F_j$  reste constant egale a  $F_i^*$ .



Le problème en 1D

$$\begin{cases} E_j^{n+1} = E_j^* + \alpha \sum_k (F_{jk}, n_{jk}) \\ F_j^{n+1} = \beta F_j^* + \gamma E_j^n + \delta \sum_k E_{jk} n_{jk} \end{cases}$$

Principe

000000

Le schema de jj splitting ¿¿: Etape 2

Avec:  

$$\alpha = -\frac{c\Delta t}{|\Omega_{j}|},$$

$$\beta = \frac{1}{\Delta t} \left(\frac{1}{\Delta t} + c \sum_{k} M_{jk} \sigma_{jk}\right)^{-1},$$

$$\gamma = \frac{c}{|\Omega_{j}|} \left(\frac{1}{\Delta t} + c \sum_{k} M_{jk} \sigma_{jk}\right)^{-1} \left(\sum_{k} I_{jk} M_{jk} n_{jk}\right)$$

$$\delta = -\frac{c}{|\Omega_{j}|} \left(\frac{1}{\Delta t} + c \sum_{k} M_{jk} \sigma_{jk}\right)^{-1}$$

$$\begin{split} \left(\mathsf{F}_{jk},\mathsf{n}_{jk}\right) &= l_{jk} M_{jk} \left(\frac{\mathsf{F}_{j}^{n} \cdot \mathsf{n}_{jk} + \mathsf{F}_{k}^{n} \cdot \mathsf{n}_{jk}}{2} - \frac{\mathsf{E}_{k}^{n} - \mathsf{E}_{j}^{n}}{2}\right) \\ \mathsf{E}_{jk} \mathsf{n}_{jk} &= l_{jk} M_{jk} \left(\frac{\mathsf{E}_{j}^{n} + \mathsf{E}_{k}^{n}}{2} - \frac{\mathsf{F}_{k}^{n} \cdot \mathsf{n}_{jk} - \mathsf{F}_{j}^{n} \cdot \mathsf{n}_{jk}}{2}\right) \mathsf{n}_{jk} \\ M_{jk} &= \frac{2}{2 + \Delta x \sigma_{jk}} \\ \sigma_{jk} &= \frac{1}{2} \left(\sigma_{c}(\rho_{j}, T_{j}^{n}) + \sigma_{c}(\rho_{k}, T_{k}^{n})\right) \end{split}$$

Le problème en 2D

Introduction

Simulation de l'FTR

Simulation de l'ETR

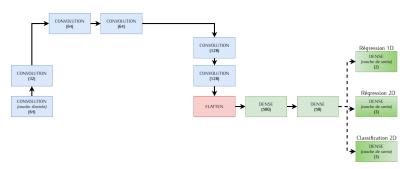
#### Implementation C++

- Temps final = 0.01 sh
- c = 299 [cm/sh]
- $a = 0.01372 [q/cm/sh^2/keV]$
- $C_v = 0.14361 [Jerk/q/keV]$
- La densité  $\rho$  est un signal créneau [q cm<sup>-3</sup>]
- $\sigma_a = \rho T \left[ \text{cm}^{-1} \right]$
- $\sigma_c = \rho T [\text{cm}^{-1}]$
- $T_0$ ,  $T_{gauche} = 5$  [keV]
- $E_0 = aT_0^4 [g/cm/sh^2]$
- $E_{gauche^*} = aT_0^4 + 5\sin(2k\pi t) \left[g/\text{cm/sh}^2\right]$
- $\blacksquare F_0, F_{gauche} = 0 [g/sh^2]$
- Sorties libres sur les autres bords

```
x min 0
x_max 1
                                     E u x neumann
y_min 0
                                     F_u_v neumann
u_nax 1
                                     T_u neumann
N 90
                                     E_d neumann
c 299
                                     E d x neumann
                                    F_d_y neumann
a 0.01372
C_v 0.14361
                                     T_d neumann
                                     E l ponctuel(0.4.0.6)
precision 1e-6
                                    F_l_x 0
                                     F_1_u 0
t_f 0.01
rho crenau(0.5.0.5.0.1.10)
                                     Er neumann
sigma_a rho∗l
                                     Erx neumann
                                    F_r_y neumann
sigma_c rho*T
                                     T_r neumann
E 0 0.01372*(5^4)
                                     export file data/df simu.csv
F_0_y 0
                                     export_mode dataframe
                                     write_mode truncate
```

Introduction Principe Le problème en 1D Le problème en 2D Conclusion •0000 Reseau de neurones

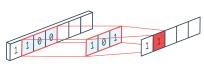
#### L'architecture sous Keras



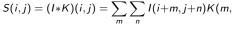
Architecture generale utilisee

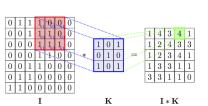
### Les couches utilisees: Convolutions (Cross-correlation)

$$S(i) = (I * K)(i) = \sum I(i+m)K(m)$$



En 1D (Ganesh, 2019)

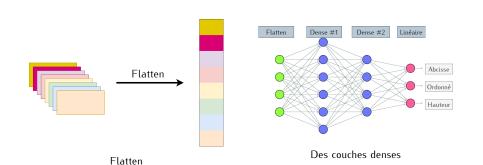




En 2D (Packt, s.d)

Introduction Principe Le problème en 1D Le problème en 2D Conclusion 000000 Reseau de neurones

#### Les couches utilisées: Flatten et Dense



 ○0
 ○00000
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 ○0
 <t

Le problème en 1D

#### Les metriques

#### Coefficient de determination

$$R^2 = 1 - \frac{SS_{res}}{SS_{tot}}$$

Principe

Avec

$$SS_{res} = \sum_{i=1}^{n} (y_i - \hat{y}_i)^2$$
  
$$SS_{tot} = \sum_{i=1}^{n} (y_i - \bar{y})^2$$

Ou  $\bar{y} = \sum_{i=1}^{n} y_i$  représente la moyenne des valeurs observées.

#### Score personalise

Pourcentage des prédiction correcte si la prediction et le label sont suffsament proche:

Le problème en 2D

- au dixième près pour la position (suivant x ou y)
- à l'unité près pour la hauteur

Introduction Principe Le problème en 1D Le problème en 2D Conclusion 000000

Reseau de neurones

#### Les hyper-parametres

#### Liste des paramètres les plus influents pour l'entrainement

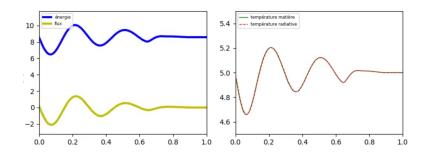
Hyper-paramètre	Définition	Valeur 1D / 2D
optimizer	algorithme d'optimisation	Adam
learning rate	taux d'apprentissage	1e-4 / 1e-5
batch size	taille d'un batch a chaque epoque	32
epochs	nombre d'époques	100
patience	patience pour l'early stopping	10
kernel size	taille du noyau de convolution	3 / (6,2)
activation	type de fonction d'activation	relu, linear, sigmoid

 Introduction
 Principe
 Le problème en 1D
 Le problème en 2D
 Conclusion

 ○○
 ○○○○○○
 ○○○○○
 ○○○○○
 ○○○○○

 Simulation
 Simulation
 □○○○○○
 □○○○○○
 □○○○○○○
 □○○○○○○

#### Exemple de simulation 1D

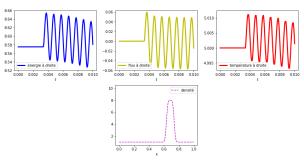




Introduction Principe Le problème en 1D Le problème en 2D Conclusion 000

#### Entree sortie 1D

Simulation





Taille d'une entree

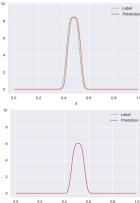
Entrees sortie pour le reseau de neurones

Apprentissage

Le problème en 1D

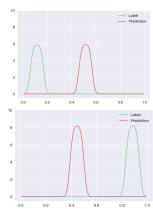
oo ●00

## Meilleures/Pires predictions du reseau de neurones



Principe





Le problème en 2D

Les pires predictions

Introduction

000000 00 Apprentissage

Le problème en 1D

#### Scores 1D

Introduction

Scores 1D

Nom du score	Valeur	
R2	99.50 %	
Personnalisé	28.21 %	



Principe

Correlation des position



Le problème en 2D

Correlation des hauteur

Le problème en 2D

Le problème en 1D

#### Conclusion sur la régression 1D

Principe

#### Les cause de l'echec:

Introduction

- Le probleme inverse est probablement mal pose
- Le score R2 est mal calcule

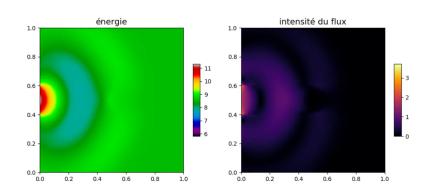


Le problème en 1D Le problème en 2D 000000 •o 0000 Simulation

#### Exemple de simulation 2D

Principe

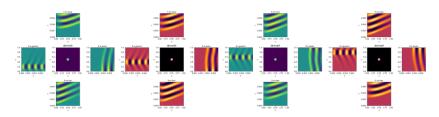
Introduction





Introduction Principe Le problème en 1D Le problème en 2D Conclusion 000000 0000 Simulation

#### Entree sortie 2D



Entrees sortie pour le reseau de neurones

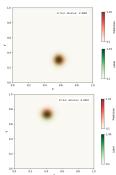


Taille d'une entree

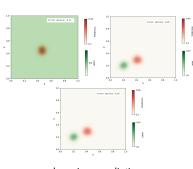


Introduction Principe Le problème en 1D Le problème en 2D Conclusion oo ●000 Apprentissage

#### Meilleures/Pires predictions du reseau de neurones



Les meilleures predictions



Les pires predictions

Nom du score Valeur

Scores 2D

R2 98.81 % Personnalisé 93.50 %

Le problème en 1D

0.6

Correlation de l'abscisse

Principe

Labels

Introduction

Apprentissage

Scores 2D



Correlation de l'ordonee



Le problème en 2D

0000



Le problème en 2D

Le problème en 1D

#### Conclusion sur la régression 2D

Principe

#### Detection de toutes les variables:

- L'abscisse, l'ordonee, et la hauteur: reconstruction complete de la densite
- La valeur de la densite en dehors du crenau est connue



Introduction

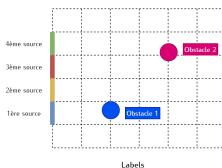
000 Apprentissage

Le problème en 1D

Conclusion



Introduction



Obstacle 1: Obstacle 2:

Principe

Scores de classification Valeur Nom

Le problème en 2D

R2 98.86 % Pers. 95.45 %

Labels pour la classification

Le problème en 1D Le problème en 2D Principe Sur l'apprentissage

Bilan de l'apprentissage

- **Régression 1D** : Permet de détecter la hauteur du créneau
- Classification 2D : Permet de localiser l'ordonnée du créneau
- **Régression** 2D : Permet de prédire tous les attributs essentiels du créneau (abscisse, ordonnée, et hauteur)



 Introduction
 Principe
 Le problème en 1D
 Le problème en 2D
 Conclusion

 00
 000000
 00
 00
 0

 00
 00000
 0000
 0
 •

#### Bilan du stage

Generale



Points tournants du le stage



Apports et enseignements

Le problème en 2D

Le problème en 1D

Principe

- Developpement C++ et Python
- Equations aux derivees partielles
- Reseaux de neurones
- Experience dans un milieu de recherche

Introduction

Generale

Conclusion

ō•



Franck, E. (Oct. 2012). "Construction et analyse numérique de schéma asymptotic preserving sur maillages non structurés. Application au transport linéaire et aux systèmes de Friedrichs". In: Archive ouverte HAL, pp. 12, 160–161. URL: https://tel.archives-ouvertes.fr/file/index/docid/744371/filename/theseFranckv3.pdf.



Ganesh, Prakhar (Oct. 2019). "Types of Convolution Kernels: Simplified". In: URL: https://towardsdatascience.com/types-of-convolution-kernelssimplified-f040cb307c37.



Packt (s.d). "Convolutional neural networks". In: URL: https://subscription.packtpub.com/book/game\_development/ 9781789138139/4/ch04lvl1sec31/convolutional-neural-networks.



Turpault, R. (Feb. 2004). "Modelisation, approximation numerique et applications du transfert radiatif en desequilibre spectral couple avec l'hydrodynamique". In: Archive ouverte HAL, pp. 13-22. URL: http://docplayer.fr/177010094-Modelisation-approximation-numerique-et-applications-du-transfert-radiatif-endesequilibre-spectral-couple-avec-l-hydrodynamique.html.