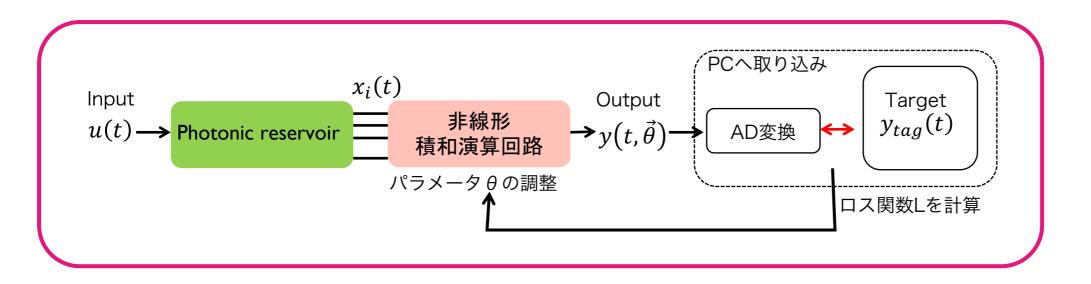
明治大・NICT・金沢大ミーティング 2023/11.13 17:30-

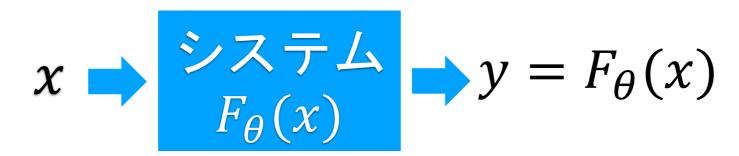
目的: 光電リザバー計算回路の実時間高速処理の実証



報告内容:非線形回路からの出力y(θ)をターゲットytagとなるように回路パラメーターθを求めるための方法を調査

問題設定

まだリザバー回路チップができていないため、以下の問題を考える。これで学習アルゴリズムの性能を評価



学習データ $(x_k, y_k^{tag})_{k=1}^K$ に対して以下の関数を最小化にするパラメータ θ を求める

ロス関数(コスト関数)

$$L(\theta) = \sum_{k}^{K} \left| y_k(x_k, \theta) - y_k^{tag} \right|^2$$

学習方法

I. 勾配ベースアルゴリズム

$$\theta \to \theta - \eta \frac{dL}{d\theta}$$

勾配dL/d θ を測定または観測データから求めることで、パラメータ θ を更新していく。 \leftarrow システムについての数理モデルや精密な測定が必要となる場合がある。

- 2. Evolutionary Strategy (進化戦略)
 - 勾配を必要としない。
 - メタヒューリスティックな非線形最適化手法
 - 勾配を求めるかわりに多数回のサンプリングを必要とする
 - ~遺伝アルゴリズム

Evolutionary Strategy

https://blog.otoro.net/2017/10/29/visualevolution-strategies/

学習方法

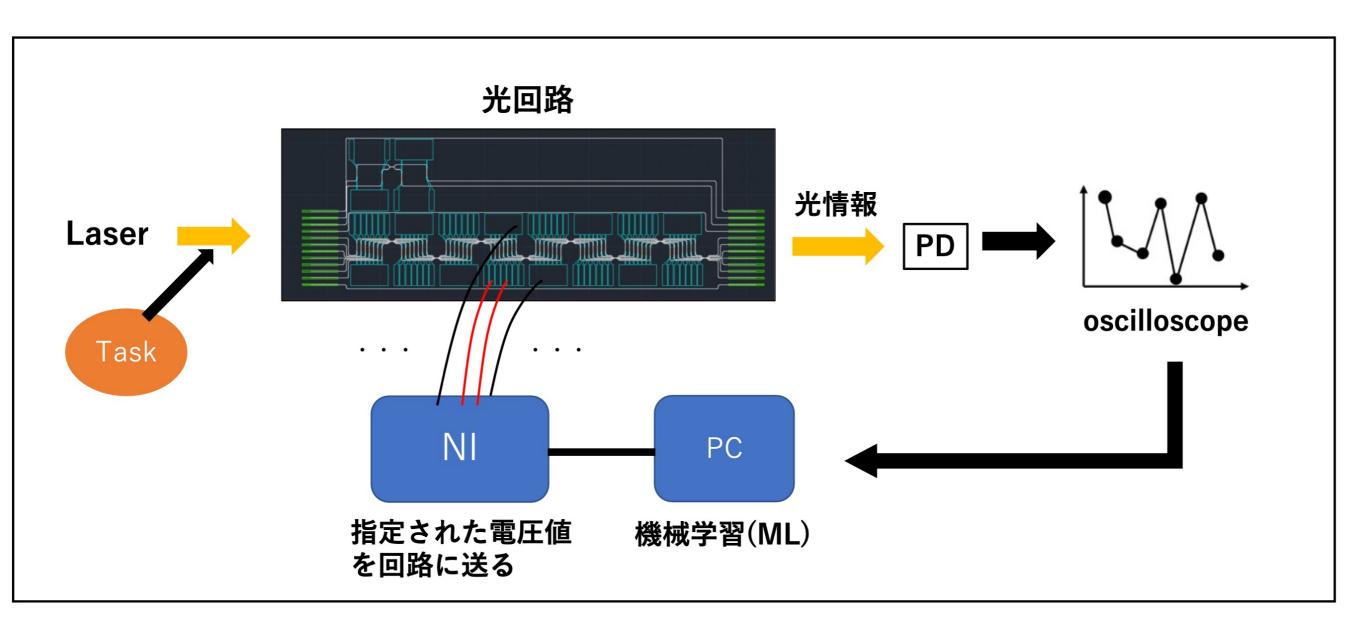
I. 勾配ベースアルゴリズム

$$\theta \to \theta - \eta \frac{dL}{d\theta}$$

勾配dL/d θ を測定または観測データから求めることで、パラメータ θ を更新していく。 \leftarrow システムについての数理モデルや精密な測定が必要となる場合がある。

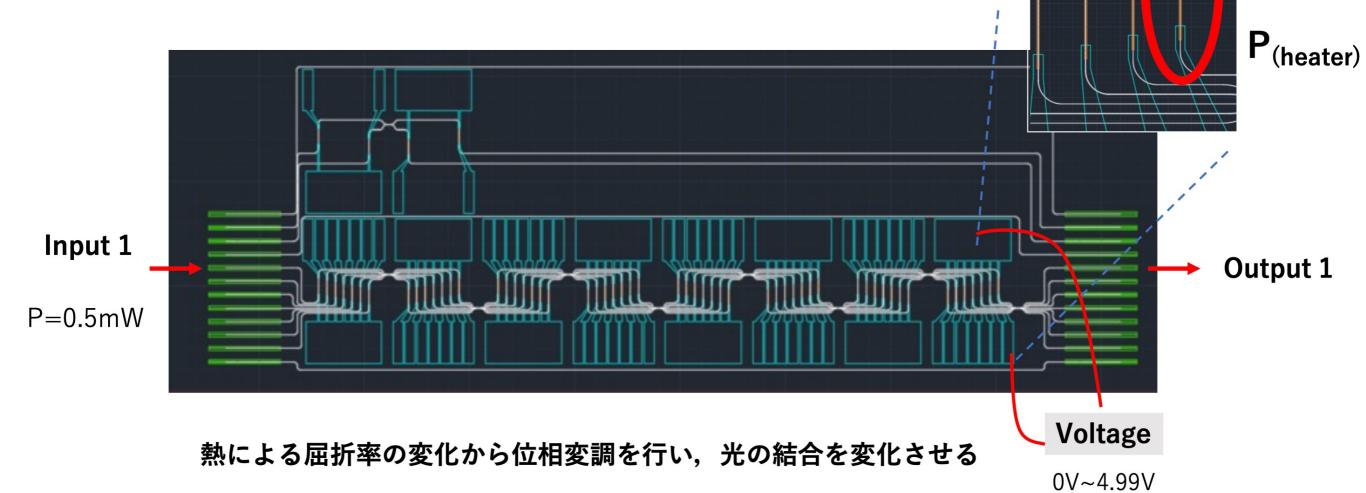
- 2. Evolutionary Strategy (進化戦略)
 - 勾配を必要としない。
 - メタヒューリスティックな非線形最適化手法
 - 勾配を求めるかわりに多数回のサンプリングを必要とする
 - ~遺伝アルゴリズム

シリコン光回路のパラメータ調整



光回路の仕組み

Method



$$x=(0,1,0,0,0,0,0)$$

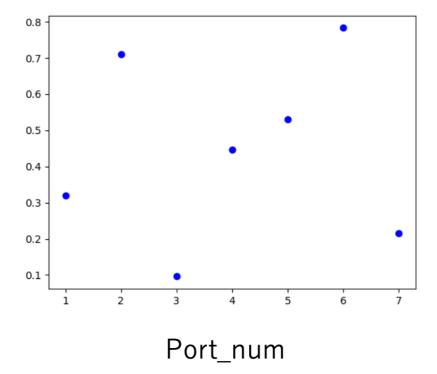
$$y^{tag} = (0,1,0,1,0,1,0)$$

初期状態

実験2 交互な値のターゲットでの学習結果

1550nm 25世代 1mw 14ch (B) Target = [0,1,0,1,0,1,0]

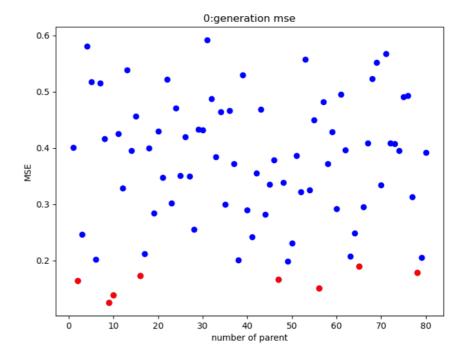
学習前の出力y

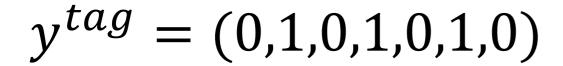


```
if step_size < 0.1:
    step_size -= 0.007 #世代更新に合わせてstep_sizeを下げていく
    step_size = round(step_size, 4)

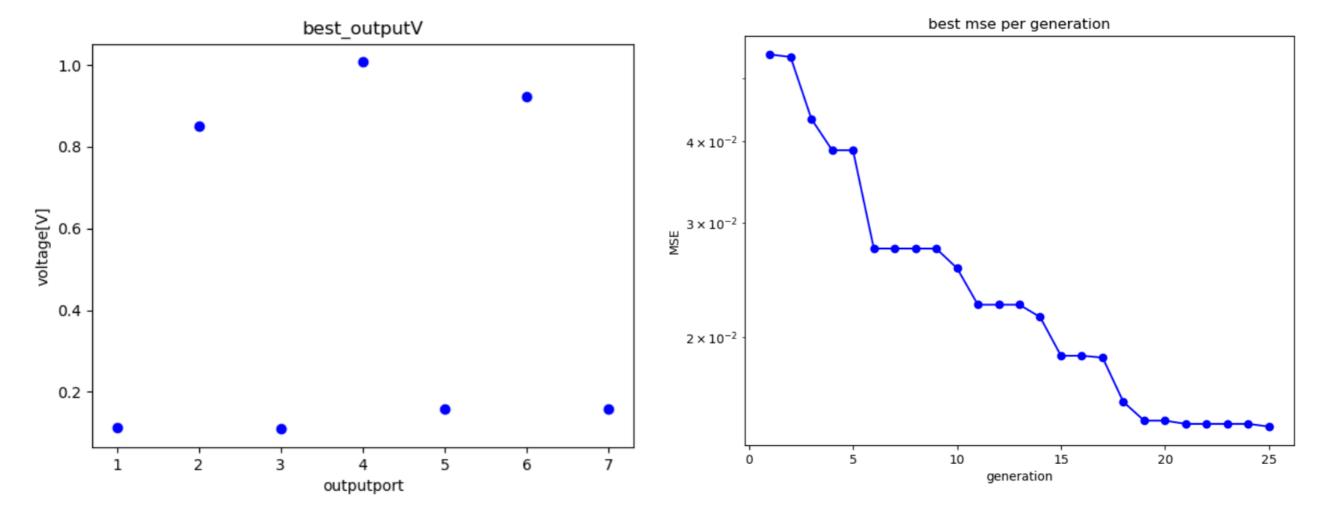
else:
    step_size -= 0.03
    step_size = round(step_size, 4)

print(step_size)
```





ロス関数(MSE)の推移



今後の予定

- 光リザバー計算回路の納品 (II/20)後に性能評価
- 学習アルゴリズムの改良(CMA-ES or PEPG or SPSA or ...)