

Возможность использования искусственных нейронных сетей для решения задач математической физики

Кузнецов Игорь Александрович

13 июня 2023 г.

Определение 1.

$$f(z, \theta) = h \left(\sum_{j=1}^p w_j z^j + b \right) = h(wz + b),$$

Определение 2.

$$q^{(l,n)} = h \left(\sum_{i=1}^N w_i^{(l,n)} q^{(l-1,i)} + b^{(l,n)} \right), n = 1, \dots, N, l = 1, \dots, L - 1$$

$$q^{(L)} = \sum_{i=1}^N w_i^{(L)} q^{(L-1)} + b^{(L)},$$

Система уравнений

$$F_j(z, u, \lambda_j) = F_j(z, u, u'_{z^1}, u''_{z^1}, \dots, \lambda_j) = 0, z \in \Omega, j = \overline{1, N},$$

Граничные условия

$$B_k(z_0, u, u'_{z^1}, u''_{z^1}, \dots) = 0, z_0 \in \partial\Omega, k = \overline{1, K},$$

Функция потерь

$$\begin{aligned} MSE &= MSE_f + MSE_b \\ &= \sum_{k=1}^K \frac{1}{N_b} \sum_{b=1}^{N_b} (\bar{u}(z_b) - u_b)^2 + \sum_{j=1}^N \frac{1}{N_f} \sum_{i=1}^{N_f} F_j^2(z_i, \bar{u}(z_i), \lambda_j). \end{aligned}$$

Уравнение

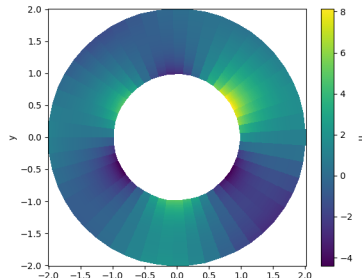
$$\Delta u = \frac{\partial^2 u}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial u}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 u}{\partial \phi^2} = 0.$$

Граничные условия

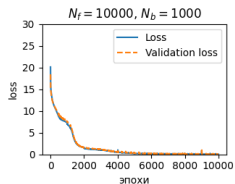
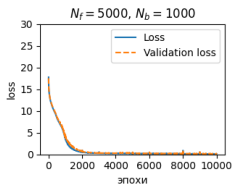
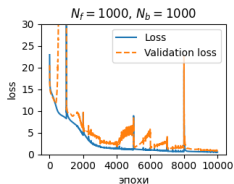
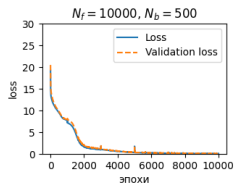
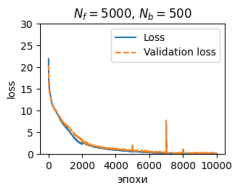
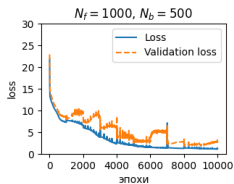
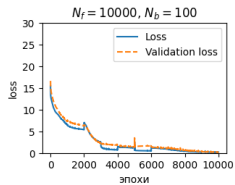
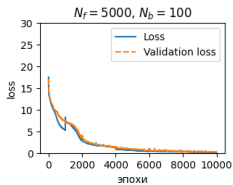
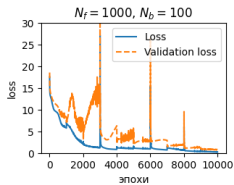
$$u(1, \phi) = \cos \phi + \sin \phi + \sin(2\phi) + 5 \sin(3\phi) + 1,$$

$$u(2, \phi) = \sin(2\phi) + \sin(3\phi) + \cos(4\phi).$$

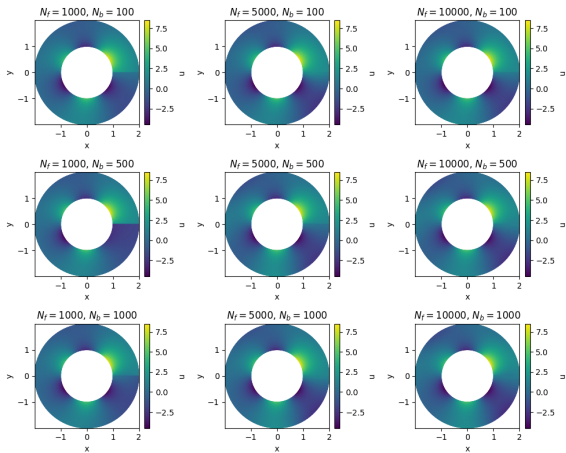
$$\begin{aligned} u(r, \phi) = & 1 - \frac{\ln r}{\ln 2} + \left(\frac{-r}{3} + \frac{4}{3r} \right) \sin(\phi) \\ & + \left(\frac{-r}{3} + \frac{4}{3r} \right) \cos(\phi) + \left(\frac{r^2}{5} + \frac{4}{5r^2} \right) \sin(2\phi) \\ & + \left(\frac{3r^3}{63} + \frac{312}{64r^3} \right) \sin(3\phi) + \left(\frac{16r^4}{255} - \frac{16}{255r^4} \right) \cos(4\phi). \end{aligned}$$



Обучение PINN



Решение PINN



Система

$$\begin{aligned}\vec{j} &= -D\nabla c - \xi zec\nabla\Phi + cv, \\ \partial_t c &= -\nabla \cdot \vec{j}, \\ \nabla^2 \Phi &= -4\pi l_B k_B T zc, \\ \rho(\partial_t v + (v \cdot \nabla)v) &= -\nabla p_H + \eta \nabla^2 v - (k_B T \nabla c + zec\nabla\Phi), \\ \nabla \cdot v &= 0.\end{aligned}$$

Граничные условия

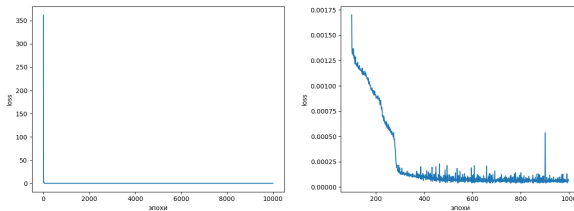
$$c(t, X_l) = 0.01, c(t, X_r) = 0.01, c(0, X) = 0.002$$

$$v(t, X_l) = 0, v(t, X_r) = 0, v(0, X) = 0$$

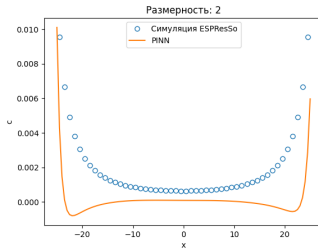
$$\Phi(t, X_l) = -0.05, \Phi(t, X_r) = -0.05, \Phi(0, X) = -0.009x^2 + 2.$$

Двухмерный случай

Обучение



Результат



Трёхмерный случай

