Лабораторная работа N°2.

Линейная нейронная сеть. Правило обучения Уидроу-Хоффа.

Выполнила: Михеева Кристина Олеговна

Группа М8О-407Б-20

Вариант: 15

Цель работы

Целью работы является исследование свойств линейной нейронной сети и алгоритмов ее обучения, применение сети в задачах аппроксимации и фильтрации

Ход работы

Задание 1

Использовать линейную нейронную сеть с задержками для аппроксимации функции. В качестве метода обучения использовать адаптацию.

Для начала извлечем некоторые библиотеки, которые помогут нам в выполнении данной работы. Для построение графика нам понадобится библиотека - *matplotlib*, для выполнение операций с массивами мы подключим - *numpy*, а также библиотеку для обучния нейронных сетей - *torch*

```
import matplotlib.pyplot as plt
import numpy as np
import torch
import torch.nn as nn
import torch.optim as optim
```

Задаем данные из условия варианта

```
h1 = 0.01  # шаг
h2 = 0.025
tuple1 = (1, 3)  # диапозон
tuple2 = (1, 6)
def input1(t):  # первая входная функция
return np.sin(np.sin(t)* t**3 - 10)
```

```
def input2(t): # вторая вхадная функция return np.cos(t**2 - 10*t + 3)

def output(t): # выходная функция return (np.cos(t**2 - 10*t + 6))/5
```

Создаем массив t1,который представляет собой временные точки.

И массив x1, который представляет собой соответствующие входные данные в зависимости от t1.

```
t1 = np.arange(tuple1[0], tuple1[1], h1)
x1 = input1(t1)
```

Создаем функцию функцию prediction(x, d), которая используется для создания набора данных на задачи прогнозирования.

d - это задержка (delay) для прогнозирования. Он указывает, сколько предыдущих значений будет использоваться для прогнозирования следующего значения.

Применяем фукцию prediction для данных x1 с задержкоц равной пяти.

```
x_train1, y_train1 = generator_data(x1, d = 5)
x_train1 = torch.FloatTensor(x_train1)
y_train1 = torch.FloatTensor(y_train1)
```

Создаем обучающую модель на основе первой лабораторной работы.

Для более точного результата, я адаптировала свою предыдущую модель из перовй лаборатоной работы, сделав ее многослойной.

```
class Model(nn.Module):
    def init (self, input size, output size):
        super(Model, self). init ()
        self.fc1 = nn.Linear(input size, 32)
        self.fc2 = nn.Linear(32, 16)
        self.fc3 = nn.Linear(16, output size)
    def forward(self, x):
        x = torch.relu(self.fc1(x))
        x = torch.relu(self.fc2(x))
        x = self.fc3(x)
        return x
input size = 5 # Размер входа, так как delay=5
output size = 1
model1 = Model(input size, output size)
loss func = nn.MSELoss()
optimizer = optim.Adam(model1.parameters(), lr=0.01)
epochs = 50
losses = []
x train = torch.Tensor(x train1)
y train = torch.Tensor(y train1)
for epoch in range(epochs):
    optimizer.zero_grad()
    outputs = model1(x train)
    loss = loss func(outputs.view(-1), y train)
    loss.backward()
    losses.append(loss.item())
    optimizer.step()
```

Выводи посленее значений функции потерь

```
losses[-1]
0.0012118448503315449
```

Стром график функции потерь и грифики входных данных с предсказанием.

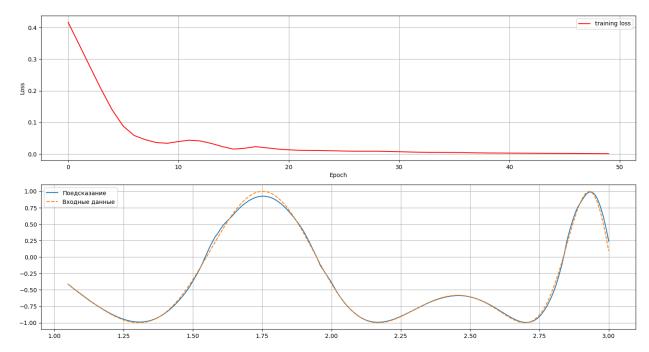
```
# Рассчитываем предсказания модели после обучения
predicted = modell(x_train1).detach().numpy()

# Визуализация результатов
plt.figure(figsize=(15, 8))
plt.subplot(2, 1, 2)
plt.plot(t1[5:], predicted, label='Предсказание')
plt.plot(t1[5:], x1[5:], label='Входные данные', linestyle='--')
```

```
plt.legend()
plt.grid()

plt.subplot(2, 1, 1)
plt.plot(losses, label='loss', color='red')
plt.xlabel('Epoch')
plt.ylabel('Loss')
plt.legend()
plt.grid()

plt.tight_layout()
plt.show()
```



Как можно заметить график "Предсказание" и "Входнные данные" почти сопадают идельно, но есть небольшая погрешность.

То есть наша модель давольно неплохо предсказывает следующую точку.

Задание 2

Использовать линейную нейронную сеть с задержками для аппроксимации функции и выполнения многошагового прогноза.

Зададим функцию с входными данными, у которой шаг предсказания будет идти на 10 вперед.

```
t10 = np.linspace(t1[0], t1[1] + 10 * h1, 10)
 x10 = input1(t10)
```

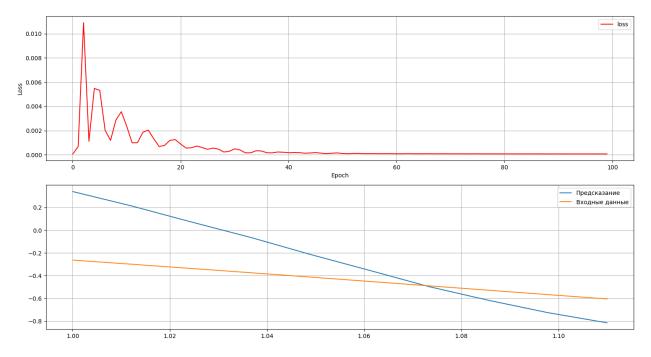
Тоже самое выполним для многошагового предсказания.

```
x train2, y train2 = generator data(x1, d = 3)
x train2 = torch.FloatTensor(x train2)
y train2 = torch.FloatTensor(y train2)
class Model(nn.Module):
    def _init__(self, input_size, output_size):
        super(Model, self). init ()
        self.fc1 = nn.Linear(input size, 32)
        self.fc2 = nn.Linear(32, 16)
        self.fc3 = nn.Linear(16, output size)
    def forward(self, x):
        x = torch.relu(self.fc1(x))
        x = torch.relu(self.fc2(x))
        x = self.fc3(x)
        return x
input size = 3 # Размер входа, так как delay=3
output size = 1
model2 = Model(input_size, output size)
loss func = nn.MSELoss()
optimizer = torch.optim.SGD(model2.parameters(), lr=0.01, momentum =
0.9)
epochs = 600
losses = []
x train = torch.Tensor(x train2)
y train = torch.Tensor(y train2)
for epoch in range(epochs):
    optimizer.zero grad()
    outputs = model2(x train)
    loss = loss func(outputs.view(-1), y train)
    loss.backward()
    losses.append(loss.item())
    optimizer.step()
```

Сделаем прогноз на 10 шагов вперед.

```
x_pred = x_train2[-1] #Ициализируется последними известными значениями
временного ряда.
for i in range(10):
    # Подготовьте входные данные для модели (последние 3 известных
значения)
    input_data = torch.Tensor(x_pred[-3:]).view(1, -1)
```

```
# Предсказание следующего значения
    with torch.no grad():
        prediction = model2(input data)
    # Предсказанное значение добавляется к x pred для дальнейшего
использования в следующей итерации цикла.
    x pred = np.append(x pred, prediction.numpy())
# Визуализация результатов
plt.figure(figsize=(15, 8))
plt.subplot(2, 1, 2)
plt.plot(t10, x_pred[3:], label='Предсказание')
plt.plot(t10, x10, label='Входные данные') # Добавляем исходную
функцию
plt.legend()
plt.grid()
plt.subplot(2, 1, 1)
plt.plot(losses, label='loss', color='red')
plt.xlabel('Epoch')
plt.ylabel('Loss')
plt.legend()
plt.grid()
plt.tight_layout()
plt.show()
```



Как можно заметить модель не смогла хорошо обучится предсказывать значения, можно предположить, что этосвязано с ошибкой накапливания.

При многошаговом предсказании ошибки предсказаний могут накапливаться с каждым шагом, что приводит к увеличению расхождения между предсказанными и фактическими данными.

Задание 3

Использовать линейную нейронную сеть в качестве адаптивного фильтра для подавления помех. Для настройки весовых коэффициентов использовать метод наименьших квадратов.

Используем вторые входные и выходные данные.

```
t2 = np.arange(tuple1[0], tuple2[1] + 1, h2)
x2 = input2(t2)
y = output(t2)
```

Напишем функцию для подготки данных и создания датасета для обучения адаптивного фильтра.

```
def generator_data_filter(x, y, d):
    x_train = []
    y_train = []

for i in range(len(x) - d):
        x_train.append(x[i:i+d])
        y_train.append(y[i+d])

x_train = np.array(x_train)
    y_train = np.array(y_train)

if len(x_train) != len(y_train):
        raise ValueError("Длины x_train и y_train не совпадают")

return x_train, y_train

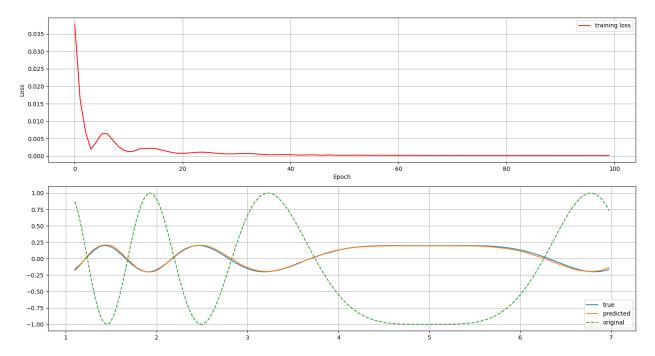
x_train3, y_train3 = generator_data_filter(x2, y, d = 4)

x_train3 = torch.FloatTensor(x_train3)
y_train3 = torch.FloatTensor(y_train3)
```

Обучаем нашу модель.

```
# Создание более глубокой модели
class Model(nn.Module):
    def __init__(self, input_size, output_size):
        super(Model, self).__init__()
        self.fc1 = nn.Linear(input_size, 32)
        self.fc2 = nn.Linear(32, 16)
        self.fc3 = nn.Linear(16, output_size)
```

```
def forward(self, x):
        x = torch.relu(self.fc1(x))
        x = torch.relu(self.fc2(x))
        x = self.fc3(x)
        return x
input size = 4 # Размер входа, так как delay=5
output size = 1
model3 = Model(input size, output size)
loss func = nn.MSELoss()
optimizer = optim.Adam(model3.parameters(), lr=0.01)
epochs = 100
losses = []
for epoch in range (epochs):
    optimizer.zero grad()
    outputs = model3(x train3)
    loss = loss func(outputs, y train3.view(-1, 1))
    loss.backward()
    optimizer.step()
    losses.append(loss.item())
losses[-1]
0.00016242956917267293
# Рассчитываем предсказания модели после обучения
predicted = model3(x train3).detach().numpy()
# Визуализация результатов
plt.figure(figsize=(15, 8))
plt.subplot(2, 1, 2)
plt.plot(t2[4:], y[4:], label='Выходные данные')
plt.plot(t2[4:], predicted, label='Предсказание')
plt.plot(t2[4:], x2[4:], label='Входные данные', linestyle='--') #
Добавляем исходную функцию
plt.legend()
plt.grid()
plt.subplot(2, 1, 1)
plt.plot(losses, label='training loss', color='red')
plt.xlabel('Epoch')
plt.ylabel('Loss')
plt.legend()
plt.grid()
plt.tight layout()
plt.show()
```



Заметим, что предсказанные данные почти идельно наложились на выходные данные, наша модель хорошо научилась предсказывать выходные значения.

Вывод

В данной лабораторной работе я научилась решать задачи на предсказвания данных. Моя модель обучалась предсказывать следующие значения на основе предыдущих на один шаг, 10 шагов и с помощью адаптивного линейного фильтра.

Для предсказвания на один шаг модель справилась почти идельно, но уже с 10 шагами уже не ничего не получилось, из-за того, что задача предсказания многих шагов вперёд сложнее, а также может быть из-за накаплваемой ошибки.

Для адаптивного линейного фильтра как и для с шагом 1, модель обучалась достаточно хорошо и предсказания совпали с выходными значениями.