# Выбор оптимальной модели в задаче моделирования динамики физической системы нейронными сетями

#### Северилов Павел

Московский физико-технический институт Кафедра интеллектуальных систем

Научный руководитель д.ф.-м.н. В. В. Стрижов

Москва, 2022 г.

#### Введение

Рассматривается задача выбора оптимальной модели предсказания динамики физической системы. Под динамикой системы понимается изменение во времени параметров системы.

**Проблема**: Интерпретируемые модели решения задачи разработаны для получения динамики ограниченного набора физических систем, не полностью учитывают физические законы

**Гипотеза**: Лагранжева нейронная сеть (LNN) является оптимальной моделью в смысле точности и сложности

**Предлагается:** Сгенерировать данные для системы двойного маятника и сравнить моделирование динамики системы моделью LNN и неинтерпретируемыми моделями.

**Новизна:** Интерпретация оптимальности модели LNN в терминах симметрии Нётер. Предлагается использование новой модификации LNN, учитывающей иные симметрии кроме закона сохранения энергии.

# Лагранжевы нейронные сети (LNN)

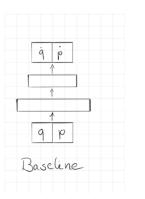
- ightharpoonup Вход модели:  $x_t = (q_t, \dot{q}_t)$  (канонические координаты)
- lacktriangle Требуется получить  $\dot{x}_t = (\dot{q}_t, \ddot{q}_t)$
- lacktriangle Аппроксимировать нейронной сетью лагранжиан  ${\cal L}$
- Из ограничений Эйлера-Лагранжа получить выражение для обратного распространения ошибки

$$\ddot{q} = \left( 
abla_{\dot{q}} 
abla_{\dot{q}}^{ op} \mathcal{L} 
ight)^{-1} \left[ 
abla_{q} \mathcal{L} - \left( 
abla_{q} 
abla_{\dot{q}}^{ op} \mathcal{L} 
ight) \dot{q} 
ight]$$

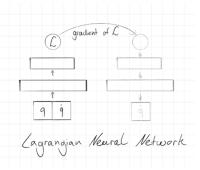
Функция ошибки:

$$\mathcal{L} = \left\|\dot{x}_t^{\mathcal{L}_{ heta}} - \dot{x}_t^{ ext{true}} 
ight\|_2$$

# Лагранжевы нейронные сети (LNN)



(a) Схема работы базового решения моделирования динамики физической системы нейронными сетями

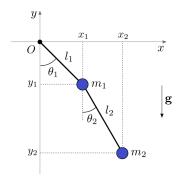


(b) Схема работы Lagrangian Neural Networks (LNN) моделирования динамики физической системы

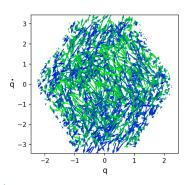
## Вычислительный эксперимент: Данные

Лагранжиан системы двойного маятника:

$$L = \frac{1}{2} (m_1 + m_2) l_1^2 \dot{\theta}_1^2 + \frac{1}{2} m_2 l_2^2 \dot{\theta}_2^2 + m_2 l_1 l_2 \dot{\theta}_1 \dot{\theta}_2 \cos (\theta_1 - \theta_2) + (m_1 + m_2) g l_1 \cos \theta_1 + m_2 g l_2 \cos \theta_2$$



(а) Схема физической системы двойного маятника



(b) Визуализация сгенерированных канонических координат системы двойного маятника

# LNN, учитывающая трансляционную и вращательную симметрии

#### Нётеровская Лагранжева нейронная сеть

LNN, получающая на вход разницу между каноническими координатами  $\delta\theta_{12}=\theta_1-\theta_2$  и аппроксимирующая потенциальную энергию системы  $V(\delta\theta_{12})$ 

Аппроксимируемый лагранжиан примет вид:

$$L = \frac{1}{2} (m_1 + m_2) l_1^2 \dot{\theta}_1^2 + \frac{1}{2} m_2 l_2^2 \dot{\theta}_2^2 + m_2 l_1 l_2 \dot{\theta}_1 \dot{\theta}_2 \cos(\delta \theta_{12}) + V(\delta \theta_{12})$$

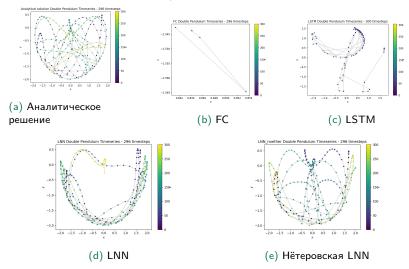
#### Теорема 1

Нётеровская LNN учитывает трансляционную симметрию.

#### Теорема 2

Нётеровская LNN учитывает вращательную симметрию.

### Вычислительный эксперимент



Моделирование динамики системы двойного маятника различными видами нейронных сетей: аналитическое решение, полносвязная нейронная сеть, LSTM, LNN, модифицированной LNN.

# Вычислительный эксперимент: MSE

	FC	LSTM	LNN	Нётеровская LNN
MSE	$0.00\pm0.01$	$0.00\pm0.01$	$0.00\pm0.01$	<b>0.00</b> ±0.01

Средняя ошибка MSE между предсказанной динамикой системы нейронной сетью и динамикой системы, полученной аналитическим решением.

#### Заключение

#### Проделанная работа

- ▶ Показано, что LNN является оптимальной среди моделей FN, LSTM
- ▶ Представлена Нётеровская LNN, учитываящая дополнительные симметрии кроме закона сохранения энергии
- Показано, что более интерпретируемая модель дает более точные результаты для решения задачи моделирования динамики физической системы

#### Опубликованные работы

Котлярова Е.В., Северилов П.А., Ивченков Я.П., Мокров П.В., Чеканов М.О., Гасникова Е.В., Шароватова Ю.И. Ускорение работы двухстадийной модели равновесного распределения потоков по сети / Компьютерные исследования и моделирование (том 14), 2022