GL.zip 的使用说明 模型结构说明

......

环境配置

配置好 python 环境:

conda create --name py312 python=3.12

conda activate py312

安装必要的包:

Pytorch:

(网址: https://pytorch.org/get-started/locally/)

conda install pytorch torchvision torchaudio pytorch-cuda=12.4 -c pytorch -c nvidia

PyG:

(岡址: https://pytorch-geometric.readthedocs.io/en/latest/install/installation.html)

pip install torch geometric

pip install pyg_lib torch_scatter torch_sparse torch_cluster torch_spline_conv -f

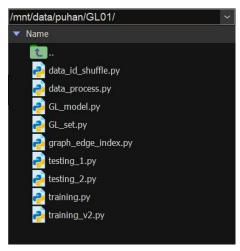
https://data.pyg.org/whl/torch-2.4.0+cu124.html

安装 pandas, numpy

解压

解压 GL01.zip 到任意路径

在 windows 或者 linux 上都可以



下载数据

下载地址:

https://disk.pku.edu.cn/link/AA9BCF06CEBB9A4546B0FA8897632A9D3C

文件夹名: data_batterypack

有效期限: 永久有效

四

程序运行前的设置

GL_set.py 是整个 python project 的设置文件 必要操作:

在数据集目录下新建 data nn 文件夹

在 GL_set.py 中,修改 save_path 为数据集的路径(红框处) 非必要操作:

根据 GL set.py 的注释,修改程序中其它你认为需要修改的部分



Ŧī.

根据坐标点建立图结构 数据集预处理

在 GL01 目录下, 依次运行

python graph_edge_index.py

python data id shuffle.py

nohup python data_process.py &

运行完毕后,save_path 目录下会生成 edge_index.csv 和 shuffle_id.csv,并会在上一步新建的 data nn 文件夹里生成预处理后的数据集

更多内容详见代码注释

```
puhan@cmhpcl001:~$ export PATH=~/anaconda3/bin:$PATH
puhan@cmhpcl001:~$ source activate
(base) puhan@cmhpcl001:~$ conda activate py312
(py312) puhan@cmhpcl001:~$ cd GL01/
(py312) puhan@cmhpcl001:~/GL01$ python graph_edge_index.py
点云坐标矩阵: torch.Size([1000, 3])
num_node: 1000
边连接矩阵: torch.Size([2, 6000])
edge index path: /mnt/data/puhan/csvdata/case93_selected1000/edge_index.csv
end
(py312) puhan@cmhpcl001:~/GL01$ python data_id_shuffle.py
shuffle id path: /mnt/data/puhan/csvdata/case93_selected1000/shuffle_id.csv
end
(py312) puhan@cmhpcl001:~/GL01$ nohup python data_process.py &
```



六

训练模型

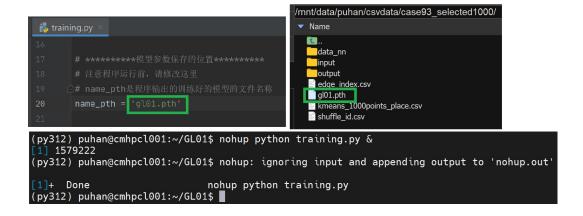
利用 data_nn 文件夹里的预处理后的数据集,训练神经网络 打开 training.py,修改 name_pth 为训练好后的模型文件的名称 运行 training.py 后,会在 save_path 目录下生成名为 name_pth 的 pth 文件 在 GL01 目录下,运行

python training.py

也可以将其改为后台指令

nohup python training.py &

如果 data_nn 文件夹的文件过多或过大,内存不足,可以尝试改为运行 training_v2.py 关于 training_py 和 training_v2.py 的区别,详见代码注释



七

测试模型

测试 save_path 目录下的 pth 文件的效果 在 GL01 目录下,运行

python testing_1.py

和

python testing_2.py

关于 testing_1.py 和 testing_2.py 的区别,详见代码注释实际上,该模型的效果很不好但是整体的代码框架和思路可以作为一个参考和启发

模型设计思路

整体目标:

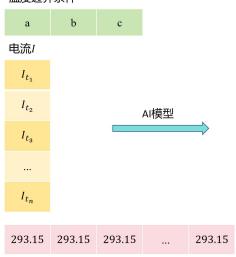
训练一个神经网络

输入: 电流(n个时序值)、温度边界条件(3个值)

输出: N 个点在 n 个时刻的温度(n×N 的矩阵)

其中,n=20,N=742826,即 742826 个点温度随时间的变化(t1 时刻到 t20 时刻),t0 时刻 默认所有点的温度都是 293.15K

温度边界条件



温度T

T_{p_1,t_1}	T_{p_2,t_1}	T_{p_3,t_1}	 T_{p_N,t_1}
T_{p_1,t_2}	T_{p_2,t_2}	T_{p_3,t_2}	 T_{p_N,t_2}
T_{p_1,t_3}	T_{p_2,t_3}	T_{p_3,t_3}	 T_{p_N,t_3}
T_{p_1,t_n}	T_{p_2,t_n}	T_{p_3,t_n}	 T_{p_N,t_n}

神经网络 GL 的设计思路:

单时间步预测

使用方法:

在最终使用时,把 GL 连续重复使用 20 次

上一时刻的输出作为下一时刻的输入

即:输入 t0 时刻的温度,通过 GL 输出 t1 时刻的温度;将输出再次作为输入,通过 GL 输出 t2 时刻的温度;将输出再次作为输入,通过 GL 输出 t3 时刻的温度;如是循环,直到最后输出 t20 时刻的温度

训练过程:

因为是单时间步预测,所以是单时间步训练。一共有 93 个算例,每个算例 20 个时间步,因此可以拆成 93×20=1860 个数据集,并将其一部分作为训练集,一部分作为测试集。

致命问题:

单时间步预测,会造成误差累积

例如: t9 时刻的预测结果已经不准确,但是此预测结果又会作为 GL 的输入去输出 t10 时刻,导致 t10 时刻的预测结果也不准确; t10 时刻又会作为 GL 的输入去输出 t11 时刻,进而影响之后的 t11、t12 等。误差会随时间步逐渐增大,进而一发不可收拾。

网络结构:

网络将擅长空间预测的图网络 GNN, 和擅长时序预测的长短期记忆网络 LSTM 结合了起来 图网络 GNN: 输入当前时刻的温度,输出下一时刻的温度增量

长短期记忆网络 LSTM:输入当前及之前所有时刻的电流,输出下一时刻的温度增量普通网络:输入当前时刻的边界温度,输出下一时刻的温度增量

三个温度增量加和,即是下一时刻的温度增量

物理意义:

神经网络并不需要追求物理意义,但此网络结构是有一定物理意义的(虽然效果很不好) 图网络 GNN:整合空间信息,好比温度在空间上的热传导 长短期记忆网络 LSTM:整合时间信息,好比时序电流的生热 普通网络:好比电池边界处,电池与空气或水的热对流

