

Redes Neurais Artificiais

Pedro H A Konzen

7 de abril de 2024

Licença

Este trabalho está licenciado sob a Licença Atribuição-CompartilhaIgual 4.0 Internacional Creative Commons. Para visualizar uma cópia desta licença, visite http://creativecommons.org/licenses/by-sa/4.0/deed.pt_BR ou mande uma carta para Creative Commons, PO Box 1866, Mountain View, CA 94042, USA.

Prefácio

O site [notaspedrok.com.br](https://www.notaspedrok.com.br) é uma plataforma que construí para o compartilhamento de minhas notas de aula. Essas anotações feitas como preparação de aulas é uma prática comum de professoras/es. Muitas vezes feitas a rascunhos em rascunhos com validade tão curta quanto o momento em que são concebidas, outras vezes, com capricho de um diário guardado a sete chaves. Notas de aula também são feitas por estudantes - são anotações, fotos, prints, entre outras formas de registros de partes dessas mesmas aulas. Essa dispersão de material didático sempre me intrigou e foi o que me motivou a iniciar o site.

Com início em 2018, o site contava com apenas três notas incipientes. De lá para cá, conforme fui expandido e revisando os materiais, o site foi ganhando acessos de vários locais do mundo, em especial, de países de língua portuguesa. No momento, conta com 13 notas de aula, além de minicursos e uma coleção de vídeos e áudios.

As notas de **Redes Neurais Artificiais** fazem uma introdução às redes neurais artificiais com ênfase na resolução de problemas de matemática. Como ferramenta de apoio computacional, códigos exemplos são trabalhos em linguagem [Python](#), mais especificamente, com o pacote de aprendizagem de máquina [PyTorch](#).

Aproveito para agradecer a todas/os que de forma assídua ou esporádica contribuem com correções, sugestões e críticas! ;)

Pedro H A Konzen

<https://www.notaspedrok.com.br>

Conteúdo

Capa	i
Licença	ii
Prefácio	iii
Sumário	v
1 Introdução	1
2 Perceptron	3
2.1 Unidade de Processamento	3
2.1.1 Um problema de classificação	4
2.1.2 Problema de regressão	11
2.1.3 Exercícios	14
2.2 Algoritmo de Treinamento	15
2.2.1 Método do Gradiente Descendente	16
2.2.2 Método do Gradiente Estocástico	20
2.2.3 Exercícios	22
3 Perceptron Multicamadas	24
3.1 Modelo MLP	24
3.1.1 Treinamento	26
3.1.2 Aplicação: Problema de Classificação XOR	27
3.1.3 Exercícios	30
3.2 Aplicação: Problema de Classificação Binária	30
3.2.1 Dados	31

3.2.2	Modelo	32
3.2.3	Treinamento e Teste	33
3.2.4	Verificação	35
3.2.5	Exercícios	37
3.3	Aplicação: Aproximação de Funções	37
3.3.1	Função unidimensional	37
3.3.2	Função bidimensional	40
3.3.3	Exercícios	44
3.4	Diferenciação Automática	44
3.4.1	Autograd MLP	50
3.4.2	Exercícios	53
4	Redes Informadas pela Física	56
4.1	Aplicação: Equação de Poisson	56
4.1.1	Exercícios	61
4.2	Aplicação: Equação do Calor	61
4.3	PINN com Parâmetro a Determinar	66
4.3.1	Exercícios	73
	Respostas dos Exercícios	74
	Bibliografia	75

Capítulo 1

Introdução

Uma rede neural artificial é um modelo de aprendizagem profunda (**deep learning**), uma área da aprendizagem de máquina (**machine learning**). O termo tem origem no início dos desenvolvimentos de inteligência artificial, em que modelos matemáticos e computacionais foram inspirados no cérebro biológico (tanto de humanos como de outros animais). Muitas vezes desenvolvidos com o objetivo de compreender o funcionamento do cérebro, também tinham a intensão de emular a inteligência.

Nestas notas de aula, estudamos um dos modelos de redes neurais usualmente aplicados. A **unidade básica de processamento** data do modelo de neurônio de McCulloch-Pitts (McCulloch and Pitts, 1943), conhecido como **perceptron** (Rosenblatt, 1958, 1962), o primeiro com um algoritmo de treinamento para problemas de classificação linearmente separável. Um modelo similar é o ADALINE (do inglês, *adaptive linear element*, Widrow and Hoff, 1960), desenvolvido para a predição de números reais. Pela questão histórica, vamos usar o termo **perceptron** para designar a unidade básica (o neurônio), mesmo que o modelo de neurônio a ser estudado não seja restrito ao original.

Métodos de aprendizagem profunda são técnicas de treinamento (**calibração de composições em múltiplos níveis**), aplicáveis a problemas de aprendizagem de máquina que, muitas vezes, não têm relação com o cérebro ou neurônios biológicos. Um exemplo, é a rede neural que mais vamos explorar nas notas, o **perceptron multicamada** (MLP, em inglês *multilayer perceptron*), **um**

modelo de progressão (em inglês, *feedforward*) de rede profunda em que a informação é processada pela composição de camadas de perceptrons. Embora a ideia de fazer com que a informação seja processada através da conexão de múltiplos neurônios tenha inspiração biológica, usualmente a escolha da disposição dos neurônios em uma MLP é feita por questões algorítmicas e computacionais. I.e., baseada na eficiente utilização da arquitetura dos computadores atuais.

Capítulo 2

Perceptron

2.1 Unidade de Processamento

A **unidade básica de processamento** (neurônio artificial) que exploramos nestas notas é baseada no **perceptron** (Fig. 2.1). Consiste na composição de uma **função de ativação** $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ com a **pré-ativação**

$$z := \mathbf{w} \cdot \mathbf{x} + b \quad (2.1)$$

$$= w_1x_1 + w_2x_2 + \cdots + w_nx_n + b \quad (2.2)$$

onde, $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ é o **vetor de entrada**, $\mathbf{w} \in \mathbb{R}^n$ é o **vetor de pesos** e $b \in \mathbb{R}$ é o **bias**. Escolhida uma função de ativação, a **saída do neurônio** é dada por

$$y = \mathcal{N}(\mathbf{x}; (\mathbf{w}, b)) \quad (2.3)$$

$$:= f(z) = f(\mathbf{w} \cdot \mathbf{x} + b) \quad (2.4)$$

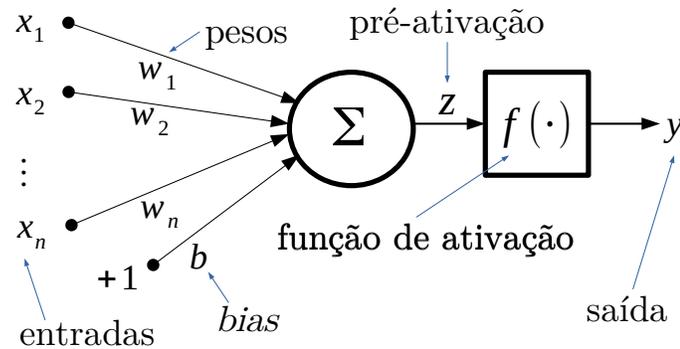


Figura 2.1: Esquema de um perceptron: unidade de processamento.

O **treinamento** (calibração) consiste em determinar os parâmetros (\mathbf{w}, b) de forma que o neurônio forneça as saídas y esperadas com base em um critério predeterminado.

Uma das vantagens deste modelo de neurônio é sua generalidade, i.e. pode ser aplicado a diferentes problemas. Na sequência, vamos aplicá-lo na resolução de um problema de classificação e noutro de regressão.

2.1.1 Um problema de classificação

Vamos desenvolver um perceptron que emule a operação \wedge (e-lógico). I.e, receba como entrada dois valores lógicos A_1 e A_2 (V, verdadeiro ou F, falso) e forneça como saída o valor lógico $R = A_1 \wedge A_2$. Segue a tabela verdade do \wedge :

A_1	A_2	R
V	V	V
V	F	F
F	V	F
F	F	F

Modelo

Nosso **modelo de neurônio** será **um perceptron com duas entradas $\mathbf{x} \in \{-1, 1\}^2$** e a **função sinal**

$$f(z) = \text{sign}(z) = \begin{cases} 1 & , z > 0 \\ 0 & , z = 0 \\ -1 & , z < 0 \end{cases} \quad (2.5)$$

como **função de ativação**, i.e.

$$y = \mathcal{N}(\mathbf{x}; (\mathbf{w}, b)), \quad (2.6)$$

$$= \text{sign}(\mathbf{w} \cdot \mathbf{x} + b), \quad (2.7)$$

onde $\mathbf{w} \in \mathbb{R}^2$ e $b \in \mathbb{R}$ são parâmetros a determinar.

Pré-processamento

Uma vez que nosso **modelo recebe valores $\mathbf{x} \in \{-1, 1\}^2$** e retorna **$y \in \{-1, 1\}$** , precisamos (pre)processar os dados do problema de forma a utilizá-los. Uma forma, é assumir que todo **valor negativo está associado ao valor lógico F (falso)** e **positivo ao valor lógico V (verdadeiro)**. Desta forma, os dados podem ser interpretados como na tabela abaixo.

x_1	x_2	y
1	1	1
1	-1	-1
-1	1	-1
-1	-1	-1

Treinamento

Agora, nos falta **treinar nosso neurônio para fornecer o valor de y esperado para cada dada entrada \mathbf{x}** . Isso **consiste em um método para escolhermos os parâmetros (\mathbf{w}, b)** que sejam adequados para esta tarefa. Vamos explorar mais sobre isso na sequência do texto e, aqui, apenas escolhemos

$$\mathbf{w} = (1, 1), \quad (2.8)$$

$$b = -1. \quad (2.9)$$

Com isso, nosso perceptron é

$$\mathcal{N}(\mathbf{x}) = \text{sign}(x_1 + x_2 - 1) \quad (2.10)$$

Verifique que ele satisfaz a tabela verdade acima!

Implementação

Código 2.1: perceptron.py

```
1 import torch
2
3 # modelo
4 class Perceptron(torch.nn.Module):
5     def __init__(self):
6         super().__init__()
7         self.linear = torch.nn.Linear(2,1)
8
9     def forward(self, x):
10        z = self.linear(x)
11        y = torch.sign(z)
12        return y
13
14 model = Perceptron()
15 W = torch.Tensor([[1., 1.]])
16 b = torch.Tensor([-1.])
17 with torch.no_grad():
18     model.linear.weight = torch.nn.Parameter(W)
19     model.linear.bias = torch.nn.Parameter(b)
20
21 # dados de entrada
22 X = torch.tensor([[1., 1.],
23                  [1., -1.],
24                  [-1., 1.],
25                  [-1., -1.]])
26
27 print(f"\nDados de entrada\n{X}")
28
29
30 # forward (aplicação do modelo)
31 y = model(X)
32
33 print(f"Valores estimados\n{y}")
```

Interpretação geométrica

Empregamos o seguinte modelo de neurônio

$$\mathcal{N}(\mathbf{x}; (\mathbf{w}, b)) = \text{sign}(w_1x_1 + w_2x_2 + b) \quad (2.11)$$

Observamos que

$$w_1x_1 + w_2x_2 + b = 0 \quad (2.12)$$

corresponde à equação geral de uma reta no plano $\tau : x_1 \times x_2$. Esta reta divide o plano em dois semiplanos

$$\tau^+ = \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^2 : w_1x_1 + w_2x_2 + b > 0\} \quad (2.13)$$

$$\tau^- = \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^2 : w_1x_1 + w_2x_2 + b < 0\} \quad (2.14)$$

O primeiro está na direção do vetor normal à reta $\mathbf{n} = (w_1, w_2)$ e o segundo no sentido oposto. Com isso, o problema de treinar nosso neurônio para o problema de classificação consiste em encontrar a reta

$$w_1x_1 + w_2x_2 + b = 0 \quad (2.15)$$

de forma que o ponto $(1, 1)$ esteja no semiplano positivo τ^+ e os demais pontos no semiplano negativo τ^- . Consultamos a Figura 2.2.

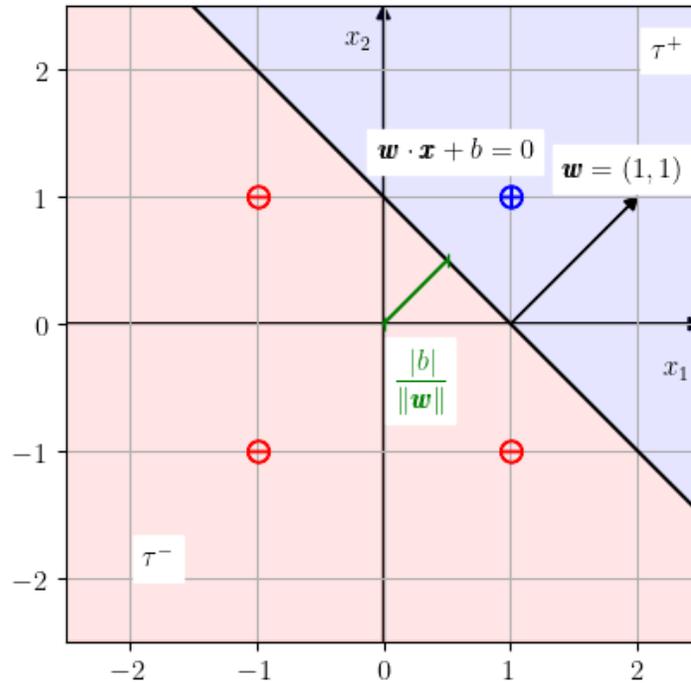


Figura 2.2: Interpretação geométrica do perceptron aplicado ao problema de classificação relacionado à operação lógica \wedge (e-lógico).

Algoritmo de treinamento: perceptron

O algoritmo de treinamento perceptron permite calibrar os pesos de um neurônio para fazer a classificação de dados linearmente separáveis. Trata-se de um algoritmo para o **treinamento supervisionado** de um neurônio, i.e. a calibração dos pesos é feita com base em um dado **conjunto de amostras de treinamento**.

Seja dado um **conjunto de treinamento** $\{\mathbf{x}^{(s)}, y^{(s)}\}_{s=1}^{n_s}$, onde n_s é o número de amostras. O algoritmo consiste no seguinte:

1. $\mathbf{w} \leftarrow \mathbf{0}$, $b \leftarrow 0$.
2. Para $e \leftarrow 1, \dots, n_e$:
 - (a) Para $s \leftarrow 1, \dots, n_s$:

i. Se $y^{(s)}\mathcal{N}(\mathbf{x}^{(s)}) \leq 0$:

A. $\mathbf{w} \leftarrow \mathbf{w} + y^{(s)}\mathbf{x}^{(s)}$

B. $b \leftarrow b + y^{(s)}$

onde, n_e é um dado número de épocas¹.

Código 2.2: perceptron_train.py

```

1 import torch
2
3 # modelo
4
5 class Perceptron(torch.nn.Module):
6     def __init__(self):
7         super().__init__()
8         self.linear = torch.nn.Linear(2,1)
9
10    def forward(self, x):
11        z = self.linear(x)
12        y = torch.sign(z)
13        return y
14
15 model = Perceptron()
16 with torch.no_grad():
17     W = model.linear.weight
18     b = model.linear.bias
19
20 # dados de treinamento
21 X_train = torch.tensor([[1., 1.],
22                         [1., -1.],
23                         [-1., 1.],
24                         [-1., -1.]])
25 y_train = torch.tensor([1., -1., -1., -1.]).
26     reshape(-1,1)
27 ## número de amostras

```

¹Número de vezes que as amostras serão percorridas para realizar a correção dos pesos.

```
28 ns = y_train.size(0)
29
30 print("\nDados de treinamento")
31 print("X_train =")
32 print(X_train)
33 print("y_train = ")
34 print(y_train)
35
36 # treinamento
37
38 ## num max épocas
39 nepochs = 100
40
41 for epoch in range(nepochs):
42
43     # update
44     not_updated = True
45     for s in range(ns):
46         y_est = model(X_train[s:s+1,:])
47         if (y_est*y_train[s] <= 0.):
48             with torch.no_grad():
49                 W += y_train[s]*X_train[s,:]
50                 b += y_train[s]
51                 not_updated = False
52
53     if (not_updated):
54         print('Training ended.')
55         break
56
57
58 # verificação
59 print(f'W =\n{W}')
60 print(f'b =\n{b}')
61 y = model(X_train)
62 print(f'y =\n{y}')
```

2.1.2 Problema de regressão

Vamos **treinar um perceptron para resolver o problema de regressão linear** para os seguintes dados

s	$x^{(s)}$	$y^{(s)}$
1	0.5	1.2
2	1.0	2.1
3	1.5	2.6
4	2.0	3.6

Modelo

Vamos determinar o perceptron²

$$\tilde{y} = \mathcal{N}(x; (w, b)) = wx + b \quad (2.16)$$

que melhor se ajusta a este conjunto de dados $\{(x^{(s)}, y^{(s)})\}_{s=1}^{n_s}$, $n_s = 4$.

Treinamento

A **ideia é que o perceptron seja tal que minimize o erro quadrático médio (MSE, do inglês, Mean Squared Error)**, i.e.

$$\min_{w, b} \frac{1}{n_s} \sum_{s=1}^{n_s} (\tilde{y}^{(s)} - y^{(s)})^2 \quad (2.17)$$

Vamos denotar a **função erro** (em inglês, *loss function*) por

$$\varepsilon(w, b) := \frac{1}{n_s} \sum_{s=1}^{n_s} (\tilde{y}^{(s)} - y^{(s)})^2 \quad (2.18)$$

$$= \frac{1}{n_s} \sum_{s=1}^{n_s} (wx^{(s)} + b - y^{(s)})^2 \quad (2.19)$$

Observamos que o problema (2.17) é equivalente a um problema linear de **mínimos quadrados**. A solução é obtida resolvendo-se a equação normal³

$$M^T M \mathbf{c} = M^T \mathbf{y}, \quad (2.20)$$

²Escolhendo $f(z) = z$ como função de ativação.

³Consulte o Exercício 2.1.4.

onde $\mathbf{c} = (w, p)$ é o vetor dos parâmetros a determinar e M é a matriz $n_s \times 2$ dada por

$$M = \begin{bmatrix} \mathbf{x} & \mathbf{1} \end{bmatrix} \quad (2.21)$$

Implementação

Código 2.3: perceptron_mq.py

```
1 import torch
2
3 # modelo
4 class Perceptron(torch.nn.Module):
5     def __init__(self):
6         super().__init__()
7         self.linear = torch.nn.Linear(1,1)
8
9     def forward(self, x):
10        z = self.linear(x)
11        return z
12
13 model = Perceptron()
14 with torch.no_grad():
15     W = model.linear.weight
16     b = model.linear.bias
17
18 # dados de treinamento
19 X_train = torch.tensor([0.5,
20                        1.0,
21                        1.5,
22                        2.0]).reshape(-1,1)
23 y_train = torch.tensor([1.2,
24                        2.1,
25                        2.6,
26                        3.6]).reshape(-1,1)
27
28 ## número de amostras
29 ns = y_train.size(0)
30
31 print("\nDados de treinamento")
```

```
32 print("X_train =")
33 print(X_train)
34 print("y_train = ")
35 print(y_train)
36
37 # treinamento
38
39 ## matriz
40 M = torch.hstack((X_train,
41                  torch.ones((ns,1))))
42 ## solução M.Q.
43 c = torch.linalg.lstsq(M, y_train)[0]
44 with torch.no_grad():
45     W = c[0]
46     b = c[1]
47
48 # verificação
49 print(f'W =\n{W}')
50 print(f'b =\n{b}')
51 y = model(X_train)
52 print(f'y =\n{y}')
```

Resultado

Nosso perceptron corresponde ao modelo

$$\mathcal{N}(x; (w, b)) = wx + b \quad (2.22)$$

com pesos treinados $w = 1.54$ e $b = 0.45$. Ele corresponde à reta que melhor se ajusta ao conjunto de dados de $\{x^{(s)}, y^{(s)}\}_{s=1}^4$ dado na tabela acima. Consultamos a Figura 2.3.

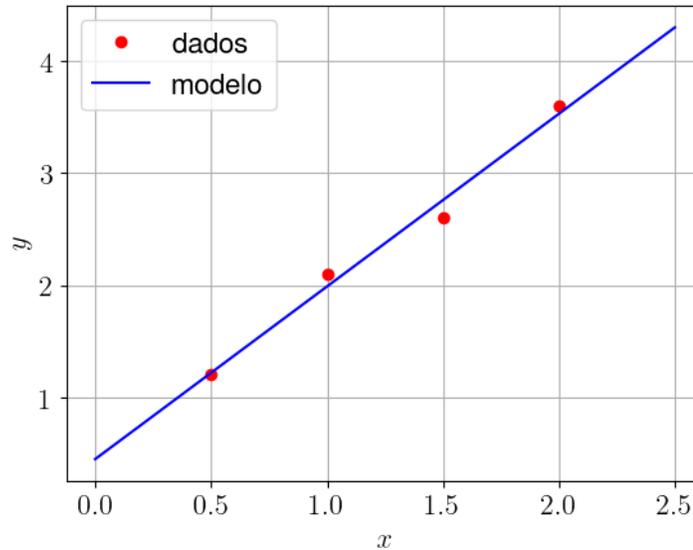


Figura 2.3: Interpretação geométrica do perceptron aplicado ao problema de regressão linear.

2.1.3 Exercícios

E.2.1.1. Crie um perceptron que emule a operação lógica do \vee (ou-lógico).

A_1	A_2	$A_1 \vee A_2$
V	V	V
V	F	V
F	V	V
F	F	F

E.2.1.2. Busque criar um perceptron que emule a operação lógica do xor .

A_1	A_2	$A_1 \text{ xor } A_2$
V	V	F
V	F	V
F	V	V
F	F	F

É possível? Justifique sua resposta.

E.2.1.3. Assumindo o modelo de neurônio (2.16), mostre que (2.18) é função convexa.

E.2.1.4. Mostre que a solução do problema (2.17) é dada por (2.20).

E.2.1.5. Crie um perceptron com função de ativação $f(x) = \tanh(x)$ que melhor se ajuste ao seguinte conjunto de dados:

s	$x^{(s)}$	$y^{(s)}$
1	-1,0	-0,8
2	-0,7	-0,7
3	-0,3	-0,5
4	0,0	-0,4
5	0,2	-0,2
6	0,5	0,0
7	1,0	0,3

2.2 Algoritmo de Treinamento

Na seção anterior, desenvolvemos dois modelos de neurônios para problemas diferentes, um de classificação e outro de regressão. Em cada caso, utilizamos algoritmos de treinamento diferentes. Agora, vamos estudar algoritmos de treinamentos mais gerais⁴, que podem ser aplicados a ambos os problemas.

Ao longo da seção, vamos considerar o **modelo** de neurônio

$$\tilde{y} = \mathcal{N}(\mathbf{x}; (\mathbf{w}, b)) = f(\underbrace{\mathbf{w} \cdot \mathbf{x} + b}_z), \quad (2.23)$$

com dada função de ativação $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, sendo os vetores de entrada \mathbf{x} e dos pesos \mathbf{w} de tamanho n_{in} . A pré-ativação do neurônio é denotada por

$$z := \mathbf{w} \cdot \mathbf{x} + b \quad (2.24)$$

⁴Aqui, vamos explorar apenas algoritmos de treinamento supervisionado.

Fornecido um **conjunto de treinamento** $\{(\mathbf{x}^{(s)}, y^{(s)})\}_1^{n_s}$, com n_s amostras, o objetivo é calcular os parâmetros (\mathbf{w}, b) que minimizam a **função erro quadrático médio**

$$\varepsilon(\mathbf{w}, b) := \frac{1}{n_s} \sum_{s=1}^{n_s} (\tilde{y}^{(s)} - y^{(s)})^2 \quad (2.25)$$

$$= \frac{1}{n_s} \sum_{s=1}^{n_s} \varepsilon^{(s)} \quad (2.26)$$

onde $\tilde{y}^{(s)} = \mathcal{N}(\mathbf{x}^{(s)}; (\mathbf{w}, b))$ é o **valor estimado** pelo modelo e $y^{(s)}$ é o **valor esperado** para a s -ésima amostra. A função erro para a s -ésima amostra é

$$\varepsilon^{(s)} := (\tilde{y}^{(s)} - y^{(s)})^2. \quad (2.27)$$

Ou seja, o treinamento consiste em resolver o seguinte **problema de otimização**

$$\min_{(\mathbf{w}, b)} \varepsilon(\mathbf{w}, b) \quad (2.28)$$

Para resolver este problema de otimização, vamos empregar o Método do Gradiente Descendente.

2.2.1 Método do Gradiente Descendente

O **Método do Gradiente Descendente** (GD, em inglês, *Gradiente Descent Method*) é um **método de declive**. Aplicado ao nosso modelo de Perceptron consiste no seguinte algoritmo:

1. (\mathbf{w}, b) aproximação inicial.
2. Para $e \leftarrow 1, \dots, n_e$:

- (a) $(\mathbf{w}, b) \leftarrow (\mathbf{w}, b) - l_r \frac{\partial \varepsilon}{\partial (\mathbf{w}, b)}$

onde, n_e é o **número de épocas**, l_r é uma dada **taxa de aprendizagem** (l_r , do inglês, *learning rate*) e o **gradiente** é

$$\frac{\partial \varepsilon}{\partial (\mathbf{w}, b)} := \left(\frac{\partial \varepsilon}{\partial w_1}, \dots, \frac{\partial \varepsilon}{\partial w_{n_{in}}}, \frac{\partial \varepsilon}{\partial b} \right) \quad (2.29)$$

O cálculo do gradiente para os pesos \mathbf{w} pode ser feito como segue⁵

$$\frac{\partial \varepsilon}{\partial \mathbf{w}} = \frac{\partial}{\partial \mathbf{w}} \left[\frac{1}{n_s} \sum_{s=1}^{n_s} \varepsilon^{(s)} \right] \quad (2.30)$$

$$= \frac{1}{n_s} \sum_{s=1}^{n_s} \frac{\partial \varepsilon^{(s)}}{\partial \tilde{y}^{(s)}} \frac{\partial \tilde{y}^{(s)}}{\partial \mathbf{w}} \quad (2.31)$$

$$\frac{\partial \varepsilon}{\partial \mathbf{w}} = \frac{1}{n_s} \sum_{s=1}^{n_s} \frac{\partial \varepsilon^{(s)}}{\partial \tilde{y}^{(s)}} \frac{\partial \tilde{y}^{(s)}}{\partial z^{(s)}} \frac{\partial z^{(s)}}{\partial \mathbf{w}} \quad (2.32)$$

Observando que

$$\frac{\partial \varepsilon^{(s)}}{\partial \tilde{y}^{(s)}} = 2 \left(\tilde{y}^{(s)} - y^{(s)} \right) \quad (2.33)$$

$$\frac{\partial \tilde{y}^{(s)}}{\partial z^{(s)}} = f' \left(z^{(s)} \right) \quad (2.34)$$

$$\frac{\partial z^{(s)}}{\partial \mathbf{w}} = \mathbf{x}^{(s)} \quad (2.35)$$

obtemos

$$\frac{\partial \varepsilon}{\partial \mathbf{w}} = \frac{1}{n_s} \sum_{s=1}^{n_s} 2 \left(\tilde{y}^{(s)} - y^{(s)} \right) f' \left(z^{(s)} \right) \mathbf{x}^{(s)} \quad (2.36)$$

$$\frac{\partial \varepsilon}{\partial b} = \frac{1}{n_s} \sum_{s=1}^{n_s} \frac{\partial \varepsilon^{(s)}}{\partial \tilde{y}^{(s)}} \frac{\partial \tilde{y}^{(s)}}{\partial z^{(s)}} \frac{\partial z^{(s)}}{\partial b} \quad (2.37)$$

$$\frac{\partial \varepsilon}{\partial b} = \frac{1}{n_s} \sum_{s=1}^{n_s} 2 \left(\tilde{y}^{(s)} - y^{(s)} \right) f' \left(z^{(s)} \right) \cdot 1 \quad (2.38)$$

⁵Aqui, há um abuso de linguagem ao não se observar as dimensões dos operandos matriciais.

Aplicação: Problema de Classificação

Na Subseção 2.1.1, treinamos um perceptron para o problema de classificação do e-lógico. A função de ativação $f(x) = \text{sign}(x)$ não é adequada para a aplicação do Método GD, pois $f'(x) \equiv 0$ para $x \neq 0$. Aqui, vamos usar

$$f(x) = \tanh(x). \quad (2.39)$$

Código 2.4: perceptron_gd.py

```
1 import torch
2
3 # modelo
4
5 class Perceptron(torch.nn.Module):
6     def __init__(self):
7         super().__init__()
8         self.linear = torch.nn.Linear(2,1)
9
10    def forward(self, x):
11        z = self.linear(x)
12        y = torch.tanh(z)
13        return y
14
15 model = Perceptron()
16
17 # treinamento
18
19 ## otimizador
20 optim = torch.optim.SGD(model.parameters(), lr=5e
    -1)
21
22 ## função erro
23 loss_fun = torch.nn.MSELoss()
24
25 ## dados de treinamento
26 X_train = torch.tensor([[1., 1.],
27                          [1., -1.],
28                          [-1., 1.]])
```

```
29         [-1., -1.])
30 y_train = torch.tensor([1., -1., -1., -1.]).
    reshape(-1,1)
31
32 print("\nDados de treinamento")
33 print("X_train =")
34 print(X_train)
35 print("y_train = ")
36 print(y_train)
37
38 ## num max épocas
39 nepochs = 1000
40 tol = 1e-3
41
42 for epoch in range(nepochs):
43
44     # forward
45     y_est = model(X_train)
46
47     # erro
48     loss = loss_fun(y_est, y_train)
49
50     print(f'{epoch}: {loss.item():.4e}')
51
52     # critério de parada
53     if (loss.item() < tol):
54         break
55
56     # backward
57     optim.zero_grad()
58     loss.backward()
59     optim.step()
60
61
62 # verificação
63 y = model(X_train)
64 print(f'y_est = {y}')
```

2.2.2 Método do Gradiente Estocástico

O **Método do Gradiente Estocástico** (SGD, do inglês, *Stochastic Gradient Descent Method*) é uma variação do Método GD. A ideia é atualizar os parâmetros do modelo com base no gradiente do erro de cada amostra (ou um subconjunto de amostras⁶). A estocasticidade é obtida da randomização com que as amostras são escolhidas a cada época. O algoritmo consiste no seguinte:

1. \mathbf{w} , b aproximações inicial.
2. Para $e \leftarrow 1, \dots, n_e$:
 - 1.1. Para $s \leftarrow \text{random}(1, \dots, n_s)$:

$$(\mathbf{w}, b) \leftarrow (\mathbf{w}, b) - l_r \frac{\partial \varepsilon^{(s)}}{\partial (\mathbf{w}, b)} \quad (2.40)$$

Aplicação: Problema de Classificação

Código 2.5: perceptron_sgd.py

```

1 import torch
2 import numpy as np
3
4 # modelo
5
6 class Perceptron(torch.nn.Module):
7     def __init__(self):
8         super().__init__()
9         self.linear = torch.nn.Linear(2,1)
10
11     def forward(self, x):
12         z = self.linear(x)
13         y = torch.tanh(z)
14         return y
15
16 model = Perceptron()
17

```

⁶Nest caso, é conhecido como Batch SGD.

```
18 # treinamento
19
20 ## otimizador
21 optim = torch.optim.SGD(model.parameters(), lr=5e
    -1)
22
23 ## função erro
24 loss_fun = torch.nn.MSELoss()
25
26 ## dados de treinamento
27 X_train = torch.tensor([[1., 1.],
28                          [1., -1.],
29                          [-1., 1.],
30                          [-1., -1.]])
31 y_train = torch.tensor([1., -1., -1., -1.]).
    reshape(-1,1)
32
33 ## num de amostras
34 ns = y_train.size(0)
35
36 print("\nDados de treinamento")
37 print("X_train =")
38 print(X_train)
39 print("y_train = ")
40 print(y_train)
41
42 ## num max épocas
43 nepochs = 5000
44 tol = 1e-3
45
46 for epoch in range(nepochs):
47
48     # forward
49     y_est = model(X_train)
50
51     # erro
52     loss = loss_fun(y_est, y_train)
53
```

```
54     print(f'{epoch}: {loss.item():.4e}')
55
56     # critério de parada
57     if (loss.item() < tol):
58         break
59
60     # backward
61     for s in torch.randperm(ns):
62         loss_s = (y_est[s,:] - y_train[s,:])**2
63         optim.zero_grad()
64         loss_s.backward()
65         optim.step()
66         y_est = model(X_train)
67
68
69 # verificação
70 y = model(X_train)
71 print(f'y_est = {y}')
```

2.2.3 Exercícios

E.2.2.1. Calcule a derivada da função de ativação

$$f(x) = \tanh(x). \quad (2.41)$$

E.2.2.2. Crie um perceptron para emular a operação lógica \wedge (e-lógico). No treinamento, use como otimizador:

- a) Método GD.
- b) Método SGD.

E.2.2.3. Crie um perceptron para emular a operação lógica \vee (ou-lógico). No treinamento, use como otimizador:

- a) Método GD.

b) Método SGD.

E.2.2.4. Crie um perceptron que se ajuste ao seguinte conjunto de dados:

s	$x^{(s)}$	$y^{(s)}$
1	0.5	1.2
2	1.0	2.1
3	1.5	2.6
4	2.0	3.6

No treinamento, use como otimizador:

a) Método GD.

b) Método SGD.

Capítulo 3

Perceptron Multicamadas

3.1 Modelo MLP

Uma perceptron multicamadas (MLP, do inglês, *multilayer perceptron*) é um tipo de rede neural artificial formada por composições de camadas de perceptrons. Consultamos a Figura 3.1.

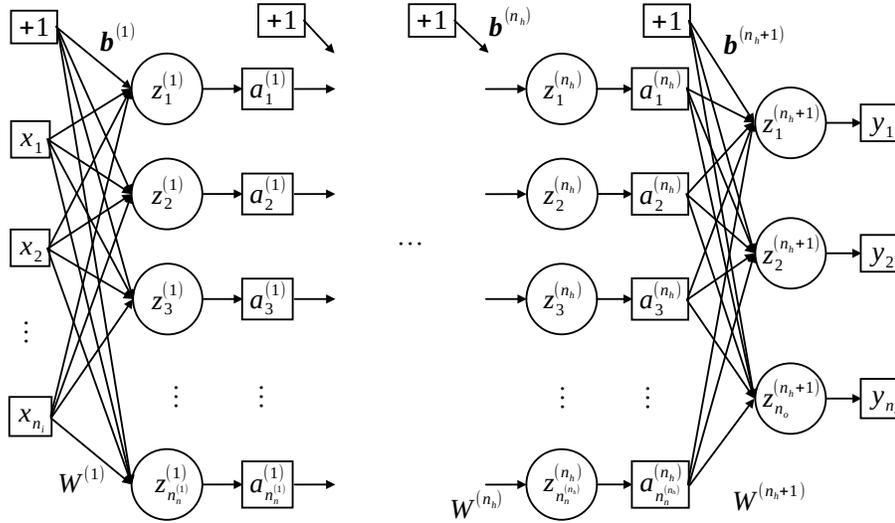


Figura 3.1: Arquitetura de uma rede do tipo perceptron multicamadas (MLP).

Denotamos uma **MLP de n_l camadas** por

$$\mathbf{y} = \mathcal{N} \left(\mathbf{x}; \left(W^{(l)}, \mathbf{b}^{(l)}, f^{(l)} \right)_{l=1}^{n_h+1} \right), \quad (3.1)$$

onde $(W^{(l)}, \mathbf{b}^{(l)}, f^{(l)})$ é a tripa de **pesos**, **biases** e **função de ativação** da l -ésima camada da rede, $l = 1, 2, \dots, n_h + 1$. Uma rede com essa arquitetura é dita ter uma **camada de entrada**, n_h **camadas escondidas** e uma **camada de saída**.

A **saída** da rede é calculada por iteradas composições das camadas, i.e.

$$\mathbf{a}^{(l)} = f^{(l)} \left(\underbrace{W^{(l)} \mathbf{a}^{(l-1)} + \mathbf{b}^{(l)}}_{\mathbf{z}^{(l)}} \right), \quad (3.2)$$

para $l = 1, 2, \dots, n_h + 1$, denotando a **entrada** por $\mathbf{x} =: \mathbf{a}^{(0)}$ e a **saída** por $\mathbf{y} =: \mathbf{a}^{(n_h+1)}$.

3.1.1 Treinamento

Em um treinamento supervisionado, tem-se um dado **conjunto de treinamento** $\{\mathbf{x}^{(s)}, \mathbf{y}^{(s)}\}_{s=1}^{n_s}$, com n_s amostras. O treinamento da rede consiste em resolver o problema de minimização

$$\min_{(W, \mathbf{b})} \left\{ \varepsilon := \frac{1}{n_s} \sum_{s=1}^{n_s} \varepsilon^{(s)}(\tilde{\mathbf{y}}^{(s)}, \mathbf{y}^{(s)}) \right\} \quad (3.3)$$

onde ε é uma dada **função erro** (em inglês, *loss function*) e $\varepsilon^{(s)}$ é uma medida do erro da **saída estimada** $\tilde{\mathbf{y}}^{(s)}$ da **saída esperada** $\mathbf{y}^{(s)}$.

O problema de minimização pode ser resolvido por um **método de declive** e, de forma geral, consiste em:

1. W, \mathbf{b} aproximações iniciais.
2. Para $e \leftarrow 1, \dots, n_e$:
 - (a) $(W, \mathbf{b}) \leftarrow (W, \mathbf{b}) - l_r \mathbf{d}(\nabla_{W, \mathbf{b}} \varepsilon)$

onde, n_e é o **número de épocas**, l_r é uma dada **taxa de aprendizagem** (em inglês, *learning rate*) e $\mathbf{d} = \mathbf{d}(\nabla_{W, \mathbf{b}} \varepsilon)$ é o vetor direção, onde

$$\nabla_{W, \mathbf{b}} \varepsilon := \left(\frac{\partial \varepsilon}{\partial W}, \frac{\partial \varepsilon}{\partial \mathbf{b}} \right) \quad (3.4)$$

$$= \frac{1}{n_s} \sum_{s=1}^{n_s} \left(\frac{\partial \varepsilon^{(s)}}{\partial W}, \frac{\partial \varepsilon^{(s)}}{\partial \mathbf{b}} \right) \quad (3.5)$$

O cálculo dos gradientes pode ser feito por **retropropagação** (em inglês, *backward*). Para os pesos da última camada, temos¹

$$\frac{\partial \varepsilon^{(s)}}{\partial W^{(n_h+1)}} = \frac{\partial \varepsilon^{(s)}}{\partial \mathbf{y}} \frac{\partial \mathbf{y}}{\partial \mathbf{z}^{(n_h+1)}} \frac{\partial \mathbf{z}^{(n_h+1)}}{\partial W^{(n_h+1)}} \quad (3.6)$$

$$= \frac{\partial \varepsilon^{(s)}}{\partial \mathbf{y}} f' \left(W^{(n_h+1)} \mathbf{a}^{(n_h)} + \mathbf{b}^{(n_h+1)} \right) \mathbf{a}^{(n_h)}. \quad (3.7)$$

¹Com um certo abuso de linguagem devido à álgebra matricial envolvida.

Para os pesos da penúltima camada, temos

$$\frac{\partial \varepsilon^{(s)}}{\partial W^{(n_h)}} = \frac{\partial \varepsilon}{\partial \mathbf{y}} \frac{\partial \mathbf{y}}{\partial \mathbf{z}^{(n_h+1)}} \frac{\partial \mathbf{z}^{(n_h+1)}}{\partial W^{(n_h)}}, \quad (3.8)$$

$$= \frac{\partial \varepsilon^{(s)}}{\partial \mathbf{y}} f'(\mathbf{z}^{(n_h+1)}) \frac{\partial \mathbf{z}^{(n_h+1)}}{\partial \mathbf{a}^{(n_h)}} \frac{\partial \mathbf{a}^{(n_h)}}{\partial \mathbf{z}^{(n_h)}} \frac{\partial \mathbf{z}^{(n_h)}}{\partial W^{(n_h)}} \quad (3.9)$$

$$= \frac{\partial \varepsilon^{(s)}}{\partial \mathbf{y}} f'(\mathbf{z}^{(n_h+1)}) W^{(n_h+1)} f'(\mathbf{z}^{(n_h)}) \mathbf{a}^{(n_h-1)} \quad (3.10)$$

e assim, sucessivamente para as demais camadas da rede. Os gradientes em relação aos *biases* podem ser calculados de forma análoga.

3.1.2 Aplicação: Problema de Classificação XOR

Vamos desenvolver uma MLP que faça a operação `xor` (ou exclusivo). A rede recebe como entrada dois valores lógicos A_1 e A_2 (V, verdadeiro ou F, falso) e fornece como saída o valor lógico $R = A_1 \text{ xor } A_2$. Consultamos a tabela verdade:

A_1	A_2	R
V	V	F
V	F	V
F	V	V
F	F	F

Assumindo $V = 1$ e $F = -1$, podemos modelar o problema tendo entradas $\mathbf{x} = (x_1, x_2)$ e saída y como na seguinte tabela:

x_1	x_2	y
1	1	-1
1	-1	1
-1	1	1
-1	-1	-1

Modelo

Vamos usar uma MLP de estrutura $2 - 2 - 1$ e com funções de ativação $f^{(1)}(\mathbf{x}) = \tanh(\mathbf{x})$ e $f^{(2)}(\mathbf{x}) = id(\mathbf{x})$. Ou seja, nossa rede tem duas entradas, uma **camada escondida** com 2 unidades (função de ativação tangente

hiperbólica) e uma camada de saída com uma unidade (função de ativação identidade).

Treinamento

Para o treinamento, vamos usar a função **erro quadrático médio** (em inglês, *mean squared error*)

$$\varepsilon := \frac{1}{n_s} \sum_{s=1}^{n_s} |\tilde{y}^{(s)} - y^{(s)}|^2, \quad (3.11)$$

onde $\tilde{y}^{(s)} = \mathcal{N}(\mathbf{x}^{(s)})$ são os valores estimados e $\{\mathbf{x}^{(s)}, y^{(s)}\}_{s=1}^{n_s}$, $n_s = 4$, o conjunto de treinamento conforme na tabela acima.

Implementação

O seguinte código implementa a **MLP com Método do Gradiente Descendente (DG)** como otimizador do algoritmo de treinamento.

Código 3.1: mlp_xor.py

```
1 import torch
2
3 # modelo
4
5 model = torch.nn.Sequential()
6 model.add_module('layer_1', torch.nn.Linear(2,2))
7 model.add_module('fun_1', torch.nn.Tanh())
8 model.add_module('layer_2', torch.nn.Linear(2,1))
9
10
11 # treinamento
12
13 ## otimizador
14 optim = torch.optim.SGD(model.parameters(),
15                           lr=5e-1)
16
17 ## dados de treinamento
18 X_train = torch.tensor([[1., 1.],
19                          [1., -1.]])
```

```
20         [-1., 1.],
21         [-1., -1.]])
22 y_train = torch.tensor([-1., 1., 1., -1.]).reshape
    (-1,1)
23
24 print("\nDados de treinamento")
25 print("X_train =")
26 print(X_train)
27 print("y_train = ")
28 print(y_train)
29
30 ## num max épocas
31 nepochs = 5000
32 tol = 1e-3
33
34 for epoch in range(nepochs):
35
36     # forward
37     y_est = model(X_train)
38
39     # função erro
40     loss = torch.mean((y_est - y_train)**2)
41
42     print(f'{epoch}: {loss.item():.4e}')
43
44     # critério de parada
45     if (loss.item() < tol):
46         break
47
48     # backward
49     optim.zero_grad()
50     loss.backward()
51     optim.step()
52
53
54 # verificação
55 y = model(X_train)
56 print(f'y_est = {y}')
```

3.1.3 Exercícios

E.3.1.1. Faça uma nova versão do Código , de forma que a MLP tenha tangente hiperbólica como função de ativação na sua saída.

E.3.1.2. Faça uma nova versão do Código usando o método do gradiente estocástico (SGD) como otimizador no algoritmo de treinamento.

E.3.1.3. Crie uma MLP para emular a operação lógica \wedge (e-lógico). No treinamento, use como otimizador:

- a) Método GD.
- b) Método SGD.

E.3.1.4. Crie uma MLP para emular a operação lógica \vee (ou-lógico). No treinamento, use como otimizador:

- a) Método GD.
- b) Método SGD.

E.3.1.5. Considere uma MLP com $n_l = 3$ camadas escondidas. Sendo ε uma dada função erro, calcule:

1. $\frac{\partial \varepsilon}{\partial W^{n_l-2}}$.
2. $\frac{\partial \varepsilon}{\partial \mathbf{b}^{n_l-2}}$.

3.2 Aplicação: Problema de Classificação Binária

Em construção

Vamos estudar uma aplicação de redes neurais artificiais em um problema de classificação binária não linear.

3.2.1 Dados

Em construção

Vamos desenvolver uma rede do tipo Perceptron Multicamadas (MLP) para a classificação binária de pontos, com base nos seguintes dados.

```
1 from sklearn.datasets import make_circles
2 import matplotlib.pyplot as plt
3
4 plt.rcParams.update({
5     "text.usetex": True,
6     "font.family": "serif",
7     "font.size": 14
8     })
9
10 # data
11 print('data')
12 n_samples = 1000
13 print(f'n_samples = {n_samples}')
14 # X = points, y = labels
15 X, y = make_circles(n_samples,
16                     noise=0.03, # add noise
17                     random_state=42) # random seed
18
19 fig = plt.figure()
20 ax = fig.add_subplot()
21 ax.scatter(X[:,0], X[:,1], c=y, cmap=plt.cm.
22            coolwarm)
23 ax.grid()
24 ax.set_xlabel('$x_1$')
25 ax.set_ylabel('$x_2$')
26 plt.show()
```

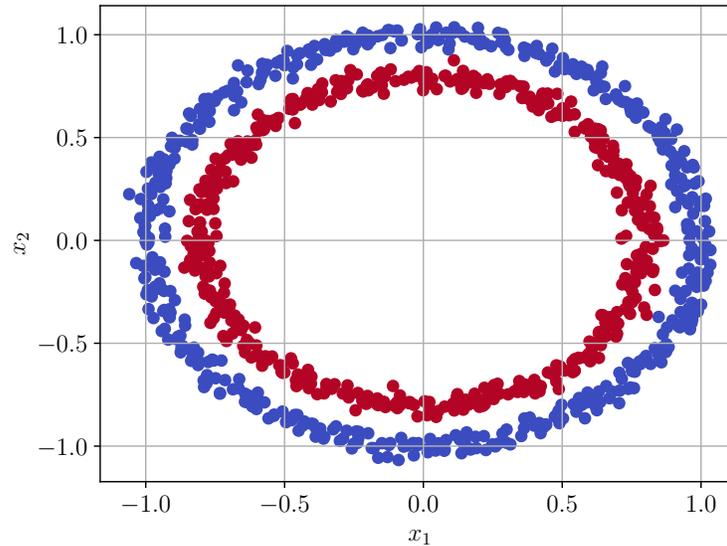


Figura 3.2: Dados para a o problema de classificação binária não linear.

3.2.2 Modelo

Em construção

Vamos usar uma MLP de estrutura 2-10-1, com função de ativação

$$\text{elu}(x) = \begin{cases} x & , x > 0 \\ \alpha (e^x - 1) & , x \leq 0 \end{cases} \quad (3.12)$$

na camada escondida e

$$\text{sigmoid}(x) = \frac{1}{1 + e^x} \quad (3.13)$$

na saída da rede.

Para o treinamento e teste, vamos randomicamente separar os dados em um conjunto de treinamento $\{\mathbf{x}_{\text{train}}^{(k)}, y_{\text{train}}^{(k)}\}_{k=1}^{n_{\text{train}}}$ e um conjunto de teste $\{\mathbf{x}_{\text{test}}^{(k)}, y_{\text{test}}^{(k)}\}_{k=1}^{n_{\text{test}}}$, com $y = 0$ para os pontos azuis e $y = 1$ para os pontos vermelhos.

3.2.3 Treinamento e Teste

Em construção

Código 3.2: mlp_classbin.py

```
1 import torch
2 from sklearn.datasets import make_circles
3 from sklearn.model_selection import
  train_test_split
4 import matplotlib.pyplot as plt
5
6 # data
7 print('data')
8 n_samples = 1000
9 print(f'n_samples = {n_samples}')
10 # X = points, y = labels
11 X, y = make_circles(n_samples,
12                    noise=0.03, # add noise
13                    random_state=42) # random seed
14
15 ## numpy -> torch
16 X = torch.from_numpy(X).type(torch.float)
17 y = torch.from_numpy(y).type(torch.float).reshape
  (-1,1)
18
19 ## split into train and test datasets
20 print('Data: train and test sets')
21 X_train, X_test, y_train, y_test =
  train_test_split(X,
22                 y,
23                 test_size=0.2,
24                 random_state=42)
25 print(f'n_train = {len(X_train)}')
26 print(f'n_test = {len(X_test)}')
27 plt.close()
```

```
28 plt.scatter(X_train[:,0], X_train[:,1], c=y_train,
29             marker='o', cmap=plt.cm.coolwarm,
           alpha=0.3)
30 plt.scatter(X_test[:,0], X_test[:,1], c=y_test,
31             marker='*', cmap=plt.cm.coolwarm)
32 plt.show()
33
34 # model
35 model = torch.nn.Sequential(
36     torch.nn.Linear(2, 10),
37     torch.nn.ELU(),
38     torch.nn.Linear(10, 1),
39     torch.nn.Sigmoid()
40 )
41
42 # loss fun
43 loss_fun = torch.nn.BCELoss()
44
45 # optimizer
46 optimizer = torch.optim.SGD(model.parameters(),
47                               lr = 1e-1)
48
49 # evaluation metric
50 def accuracy_fun(y_pred, y_exp):
51     correct = torch.eq(y_pred, y_exp).sum().item()
52     acc = correct/len(y_exp) * 100
53     return acc
54
55 # train
56 n_epochs = 10000
57 n_out = 100
58
59 for epoch in range(n_epochs):
60     model.train()
61
62     y_pred = model(X_train)
63
64     loss = loss_fun(y_pred, y_train)
```

```
65
66     acc = accuracy_fun(torch.round(y_pred),
67                          y_train)
68
69     optimizer.zero_grad()
70     loss.backward()
71     optimizer.step()
72
73     model.eval()
74
75     #testing
76     if ((epoch+1) % n_out == 0):
77         with torch.inference_mode():
78             y_pred_test = model(X_test)
79             loss_test = loss_fun(y_pred_test,
80                                 y_test)
81             acc_test = accuracy_fun(torch.round(
82 y_pred_test),
83                                     y_test)
84             print(f'{epoch+1}: loss = {loss:.5e},
85 accuracy = {acc:.2f}%')
86             print(f'\ttest: loss = {loss:.5e},
87 accuracy = {acc:.2f}%\n')
```

3.2.4 Verificação

Em construção

Para a verificação, testamos o modelo em uma malha uniforme de 100×100 pontos no domínio $[-1, 1]^2$. Consulte a Figure 3.3.

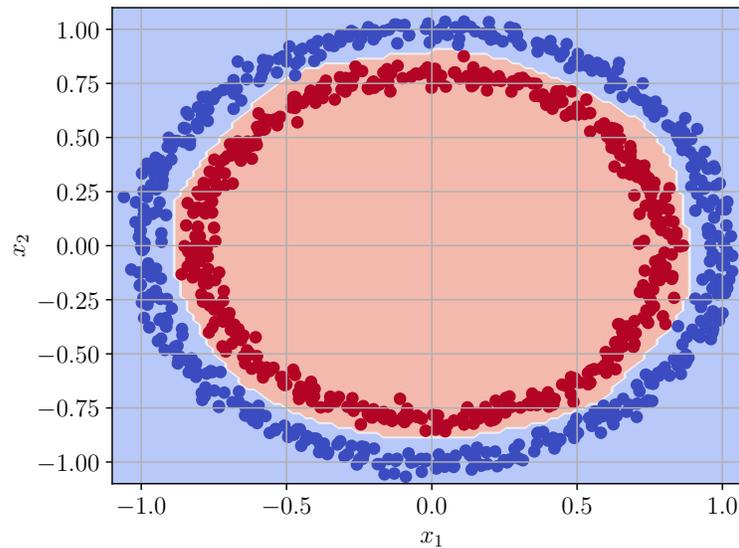


Figura 3.3: Verificação do modelo de classificação binária.

```

1 # malha de pontos
2 xx = torch.linspace(-1.1, 1.1, 100)
3 Xg, Yg = torch.meshgrid(xx, xx)
4
5 # valores estimados
6 Zg = torch.empty_like(Xg)
7 for i, xg in enumerate(xx):
8     for j, yg in enumerate(xx):
9         z = model(torch.tensor([[xg, yg]])).detach
10        ()
11        Zg[i, j] = torch.round(z)
12
13 # visualização
14 fig = plt.figure()
15 ax = fig.add_subplot()
16 ax.contourf(Xg, Yg, Zg, levels=2, cmap=plt.cm.
17        coolwarm, alpha=0.5)
18 ax.scatter(X[:,0], X[:,1], c=y, cmap=plt.cm.
19        coolwarm)

```

```
17 plt.show()
```

3.2.5 Exercícios

Em construção

3.3 Aplicação: Aproximação de Funções

Redes Perceptron Multicamadas (MLPs) são aproximadoras universais. Nesta seção, vamos aplicá-las na aproximação de funções uni- e bidimensionais.

3.3.1 Função unidimensional

Vamos criar uma MLP para aproximar a função

$$y = \text{sen}(\pi x), \quad (3.14)$$

para $x \in [-1, 1]$.

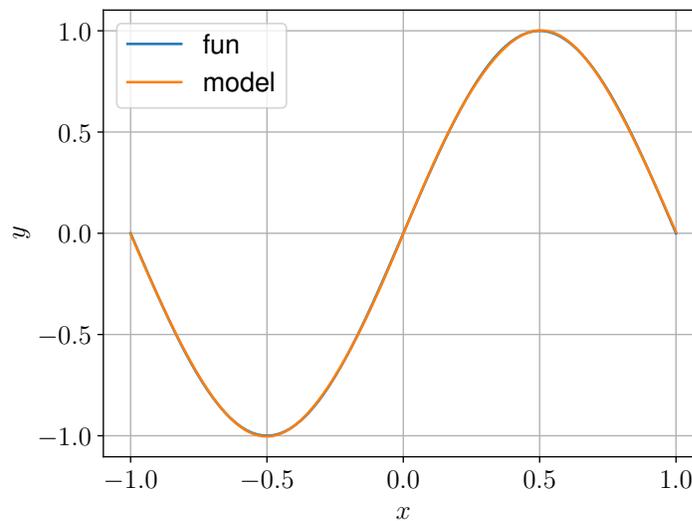


Figura 3.4: Aproximação da MLP da função $y = \text{sen}(\pi x)$.

Código 3.3: mlp_apfun_1d

```
1 import torch
2 import matplotlib.pyplot as plt
3
4 # modelo
5
6 model = torch.nn.Sequential()
7 model.add_module('layer_1', torch.nn.Linear(1,25))
8 model.add_module('fun_1', torch.nn.Tanh())
9 model.add_module('layer_2', torch.nn.Linear(25,25)
10 )
11 model.add_module('fun_2', torch.nn.Tanh())
12 model.add_module('layer_3', torch.nn.Linear(25,1))
13
14 # treinamento
15
16 ## fun obj
17 fun = lambda x: torch.sin(torch.pi*x)
18 a = -1.
19 b = 1.
20
21 ## otimizador
22 optim = torch.optim.SGD(model.parameters(),
23                          lr=1e-1, momentum=0.9)
24
25 ## num de amostras por época
26 ns = 100
27
28 ## num max épocas
29 nepochs = 5000
30
31 ## tolerância
32 tol = 1e-5
33
34 ## amostras de validação
35 X_val = torch.linspace(a, b, steps=100).reshape
36 (-1,1)
37 y_vest = fun(X_val)
38
39 for epoch in range(nepochs):
```

```
37     # amostras
38     X_train = (a - b) * torch.rand((ns,1)) + b
39     y_train = fun(X_train)
40
41     # forward
42     y_est = model(X_train)
43
44     # erro
45     loss = torch.mean((y_est - y_train)**2)
46
47     print(f'{epoch}: {loss.item():.4e}')
48
49     # backward
50     optim.zero_grad()
51     loss.backward()
52     optim.step()
53
54     # validação
55     y_val = model(X_val)
56     loss_val = torch.mean((y_val - y_val)**2)
57     print(f"\tloss_val = {loss_val.item():.4e}")
58
59     # critério de parada
60     if (loss_val.item() < tol):
61         break
62
63
64 # verificação
65 fig = plt.figure()
66 ax = fig.add_subplot()
67
68 x = torch.linspace(a, b,
69                    steps=100).reshape(-1,1)
70
71 y_esp = fun(x)
72 ax.plot(x, y_esp, label='fun')
73
74 y_est = model(x)
```

```
75 ax.plot(x, y_est.detach(), label='model')
76
77 ax.legend()
78 ax.grid()
79 ax.set_xlabel('x')
80 ax.set_ylabel('y')
81 plt.show()
```

3.3.2 Função bidimensional

Vamos criar uma MLP para aproximar a função bidimensional

$$y = \text{sen}(\pi x_1) \text{sen}(\pi x_2), \quad (3.15)$$

para $(x_1, x_2) \in \mathcal{D} := [-1, 1]^2$.

Vamos usar uma arquitetura de rede $2 - n_n \times 3 - 1$ (duas entradas, 3 camadas escondidas com n_n neurônios e uma saída). Nas $n_h = 3$ camadas escondidas, vamos usar a tangente hiperbólica como função de ativação.

Para o treinamento, vamos usar o erro médio quadrático como função erro

$$\varepsilon = \frac{1}{n_s} \sum_{s=1}^{n_s} |\tilde{y}^{(s)} - y^{(s)}|^2, \quad (3.16)$$

onde, a cada época, n_s pontos randômicos² $\{\mathbf{x}^{(s)}\} \subset \mathcal{D}$ são usados para gerar o conjunto de treinamento $\{(\mathbf{x}^{(s)}, y^{(s)})\}_{s=1}^{n_s}$.

²Em uma distribuição uniforme.

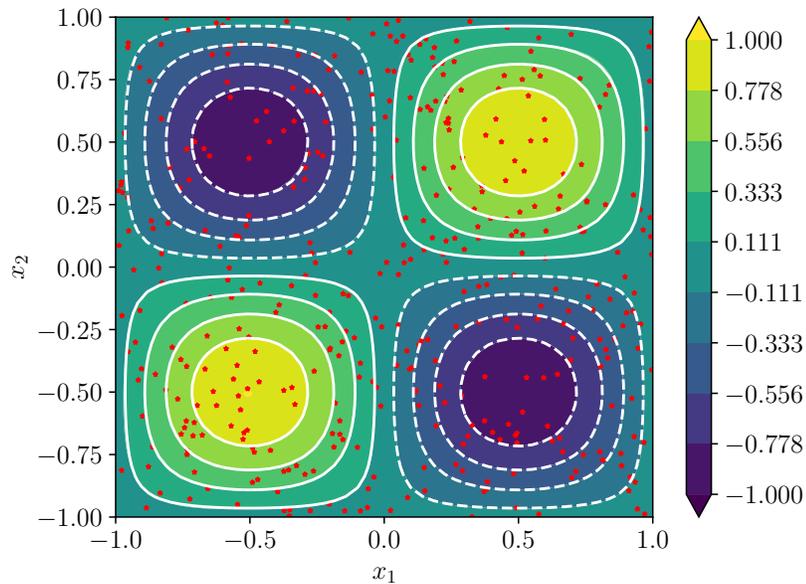


Figura 3.5: Aproximação MLP da função $y = \text{sen}(\pi x_1) \text{sen}(\pi x_2)$. Linhas: isolinhas da função. Mapa de cores: MLP. Estrelas: pontos de treinamentos na última época.

Código 3.4: mlp_apfun_2d

```

1  import torch
2
3  # modelo
4  nn = 50
5  model = torch.nn.Sequential()
6  model.add_module('layer_1', torch.nn.Linear(2, nn
7  ))
8  model.add_module('fun_1', torch.nn.Tanh())
9  model.add_module('layer_2', torch.nn.Linear(nn,
10  nn))
11 model.add_module('fun_2', torch.nn.Tanh())
12 model.add_module('layer_3', torch.nn.Linear(nn,
13  nn))
14 model.add_module('fun_3', torch.nn.Tanh())
15 model.add_module(f'layer_4', torch.nn.Linear(nn
16  , 1))

```

```
13
14 # treinamento
15
16 ## fun obj
17 def fun(x1, x2):
18     return torch.sin(torch.pi*x1) * \
19         torch.sin(torch.pi*x2)
20
21 x1_a = -1.
22 x1_b = 1
23
24 x2_a = -1.
25 x2_b = 1.
26
27
28 ## otimizador
29 optim = torch.optim.SGD(model.parameters(),
30                          lr=1e-1, momentum=0.9)
31
32 ## num de amostras por época
33 ns = 20
34 ## num max épocas
35 nepochs = 50000
36 ## tolerância
37 tol = 1e-4
38
39 ## amostras de validação
40 n_val = 50
41 x1 = torch.linspace(x1_a, x1_b, steps=n_val)
42 x2 = torch.linspace(x2_a, x2_b, steps=n_val)
43 X1_val, X2_val = torch.meshgrid(x1, x2, indexing
44 = 'ij')
45 X_val = torch.hstack((X1_val.reshape(n_val**2,1)
46 ,
47                          X2_val.reshape(n_val**2,1)
48 ))
49 Y_vest = fun(X1_val, X2_val).reshape(-1,1)
50
```

```
48 for epoch in range(nepochs):
49
50     # amostras
51     X1 = (x1_b - x1_a) * torch.rand(ns**2, 1) +
x1_a
52     X2 = (x2_b - x2_a) * torch.rand(ns**2, 1) +
x2_a
53     # X1, X2 = torch.meshgrid(x1, x2, indexing='
ij')
54     X_train = torch.hstack((X1, X2))
55     Y_train = fun(X1, X2).reshape(-1,1)
56
57
58     # forward
59     Y_est = model(X_train)
60
61     # erro
62     loss = torch.mean((Y_est - Y_train)**2)
63
64     if (epoch % 100 == 0):
65         print(f'{epoch}: {loss.item():.4e}')
66
67     # backward
68     optim.zero_grad()
69     loss.backward()
70     optim.step()
71
72     # validação
73     if (epoch % 100 == 0):
74         Y_val = model(X_val)
75         loss_val = torch.mean((Y_val - Y_vest)
**2)
76
77         print(f"\tloss_val = {loss_val.item():.4
e}")
78
79     # critério de parada
80     if (loss_val.item() < tol):
```

```
81         break
82
```

3.3.3 Exercícios

E.3.3.1. Crie uma MLP para aproximar a função gaussiana

$$y = e^{-x^2} \quad (3.17)$$

para $x \in [-1, 1]$.

E.3.3.2. Crie uma MLP para aproximar a função $y = \sin(x)$ para $x \in [-\pi, \pi]$.

E.3.3.3. Crie uma MLP para aproximar a função $y = \sin(x) + \cos(x)$ para $x \in [0, 2\pi]$.

E.3.3.4. Crie uma MLP para aproximar a função gaussiana

$$z = e^{-(x^2+y^2)} \quad (3.18)$$

para $(x, y) \in [-1, 1]^2$.

E.3.3.5. Crie uma MLP para aproximar a função $y = \sin(x_1) \cos(x_2)$ para $(x_1, x_2) \in [0, \pi] \times [-\pi, 0]$.

E.3.3.6. Crie uma MLP para aproximar a função $y = \sin(x_1) + \cos(x_2)$ para $(x_1, x_2) \in [-2\pi, 2\pi]$.

3.4 Diferenciação Automática

Diferenciação automática é um conjunto de técnicas para a computação de derivadas numéricas em um programa de computador. Explora-se o

fato de que um programa computacional executa uma sequência de operações aritméticas e funções elementares, podendo-se computar a derivada por aplicações da **regra da cadeia**.

PyTorch computa o **gradiente** (derivada) de uma função $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ a partir de seu **grafo computacional**. Os gradientes são computados por retropropagação. Por exemplo, para a computação do gradiente

$$\nabla_{\mathbf{x}} f(\mathbf{x}_0) = \left. \frac{df}{d\mathbf{x}} \right|_{\mathbf{x}=\mathbf{x}_0}, \quad (3.19)$$

primeiramente, propaga-se a entrada \mathbf{x}_0 pela função computacional f , obtendo-se $y = f(\mathbf{x}_0)$. Então, o gradiente é computado por retropropagação.

Exemplo 3.4.1. Consideramos a função $f(x) = \text{sen}(\pi x)$ e vamos computar

$$f'(x_0) = \left. \frac{df}{dx} \right|_{x=0} \quad (3.20)$$

por diferenciação automática.

Antes, observamos que, pela regra da cadeia, denotamos $u = \pi x$ e calculamos

$$\frac{df}{dx} = \frac{d}{du} \text{sen}(u) \cdot \frac{du}{dx} \quad (3.21)$$

$$= \cos(u) \cdot \pi \quad (3.22)$$

$$= \pi \cos(\pi x) \quad (3.23)$$

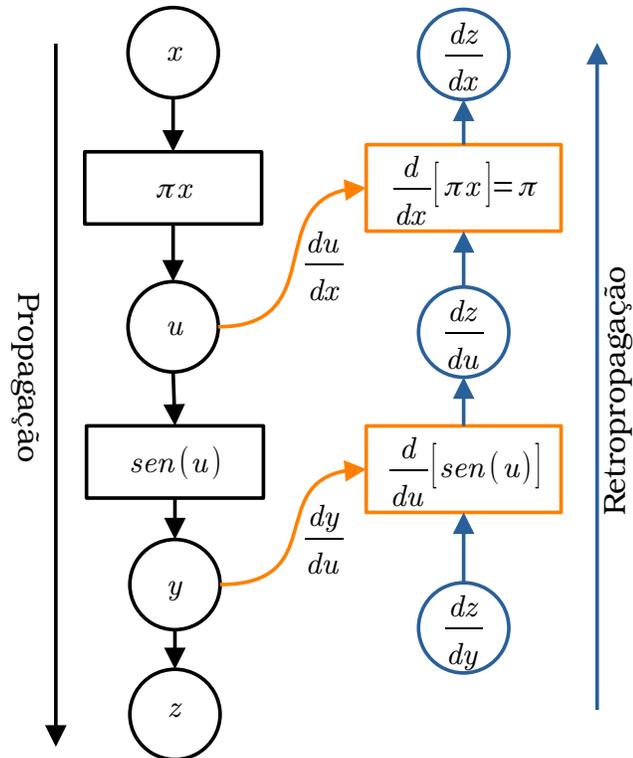


Figura 3.6: Grafo computacional da diferenciação automática de $f(x) = \text{sen}(\pi x)$.

Agora, observamos que a computação de $f(x)$ pode ser representada pelo grafo de propagação mostrado na Figura 3.6. Para a computação do gradiente, adicionamos uma variável fictícia $z = y$. Na retropropagação, computamos

$$\mathbf{a.} \quad \frac{dz}{dy} = 1 \quad (3.24a)$$

$$\begin{aligned} \mathbf{b.} \quad \frac{dz}{du} &= \frac{dy}{du} \frac{dz}{dy} \\ &= \frac{d}{du} [\text{sen}(u)] \cdot 1 \\ &= \cos(u) \end{aligned} \quad (3.24b)$$

$$\mathbf{c.} \quad \frac{dz}{dx} = \frac{du}{dx} \frac{dz}{du} \quad (3.24c)$$

$$= \frac{d}{dx} [\pi x] \cos(u) \quad (3.24d)$$

$$= \pi \cos(\pi x) = \frac{dy}{dx}. \quad (3.24e)$$

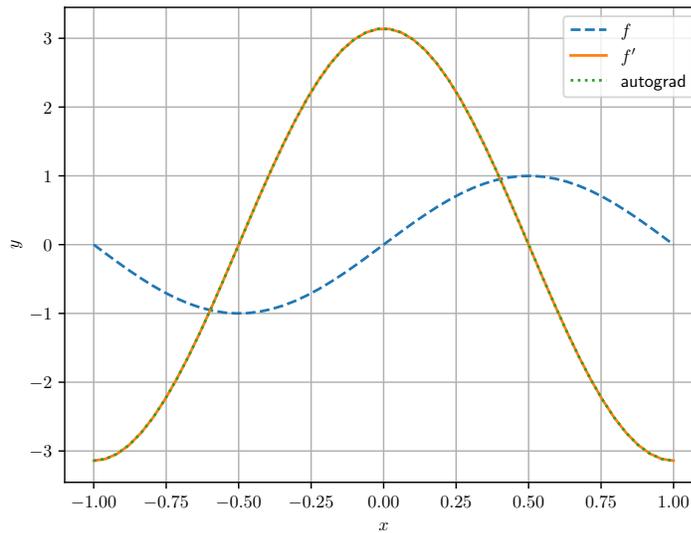


Figura 3.7: Comparação entre as diferenciações analítica (f') e automática (autograd).

Código 3.5: mlp_autograd_df1d

```

1 import torch
2
3 # input
4 x = torch.linspace(-1., 1., steps=50).reshape
  (-1,1)
5 # requires grad
6 x.requires_grad = True
7
8 # output
9 y = torch.sin(torch.pi*x)

```

```
10
11 # compute gradients
12 y.backward(gradient=torch.ones_like(y))
13
14 # dy/dx
15 dydx = x.grad
```

A computação do gradiente também acaba por construir um novo grafo (consulte Figura 3.6). Este, por sua vez, pode ser usado para a computação da diferenciação automática de segunda ordem, i.e. para a derivação de segunda ordem.

Exemplo 3.4.2. Consideramos a função $y = \sin(\pi x)$. No exemplo anterior, computamos $dy/dx = \pi \cos(\pi x)$ por diferenciação automática. No Código 3.5, os gradientes foram computados com o comando

```
1 y.backward(gradient=torch.ones_like(y))
2 dudx = x.grad
```

Alternativamente, podemos usar

```
1 dydx = torch.autograd.grad(
2     y, x,
3     grad_outputs=torch.ones_like(y),
4     retain_graph=True,
5     create_graph=True)[0]
```

Este comando computa dy/dx , mas avisa o [PyTorch](#) que os grafos computacionais sejam mantidos e que um novo grafo seja gerado da retropropagação. Com isso, podemos computar o gradiente do gradiente, como no código abaixo.

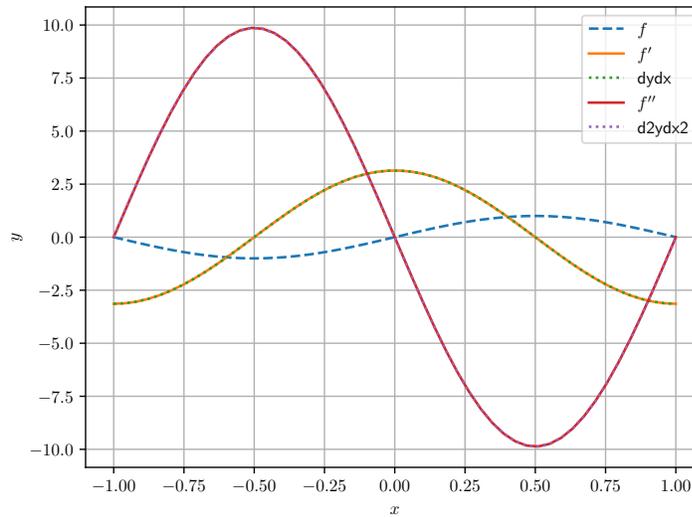


Figura 3.8: Comparação entre as diferenciações analítica (f' , f'') e automática ($dydx$, $d2ydx2$).

Código 3.6: `mlp_autograd_d2f1d`

```

1 import torch
2
3 # input
4 x = torch.linspace(-1., 1., steps=50).reshape
   (-1,1)
5 # requires grad
6 x.requires_grad = True
7
8 # output
9 y = torch.sin(torch.pi*x)
10
11 # compute gradients
12 dydx = torch.autograd.grad(
13     y, x,
14     grad_outputs=torch.ones_like(y),
15     retain_graph=True,
16     create_graph=True)[0]
17

```

```

18 d2ydx2 = torch.autograd.grad(
19     dydx, x,
20     grad_outputs=torch.ones_like(dydx))[0]

```

3.4.1 Autograd MLP

Os conceitos de diferenciação automática (**autograd**) são diretamente estendidos para redes do tipo Perceptron Multicamadas (MLP, do inglês, *Multi-layer Perceptron*). Uma MLP é uma composição de funções definidas por parâmetros (pesos e *biases*). Seu treinamento ocorre em duas etapas³:

1. **Propagação (*forward*)**: os dados de entrada são propagados para todas as funções da rede, produzindo a saída estimada.
2. **Retropropagação (*backward*)**: a computação do gradiente do erro⁴ em relação aos parâmetros da rede é realizado coletando as derivadas (gradientes) das funções da rede. Pela regra da cadeia, essa coleta é feita a partir da camada de saída em direção a camada de entrada da rede.

No seguinte exemplo, exploramos o fato de MLPs serem aproximadoras universais e avaliamos a derivada de uma MLP na aproximação de uma função.

Exemplo 3.4.3. Vamos criar uma MLP

$$\tilde{y} = \mathcal{N}\left(x; \left(W^{(l)}, \mathbf{b}^{(l)}, f^{(l)}\right)_{l=1}^n\right), \quad (3.25)$$

que aproxima a função

$$y = \text{sen}(\pi x), \quad x \in [-1, 1]. \quad (3.26)$$

Em seguida, computamos, por diferenciação automática, o gradiente

$$\frac{d\tilde{y}}{dx} = \nabla_x \mathcal{N}(x) \quad (3.27)$$

e comparamos com o resultado esperado

$$\frac{dy}{dx} = \pi \cos(\pi x). \quad (3.28)$$

³Para mais detalhes, consulte a Subseção 3.1.1.

⁴Medida da diferença entre o valor estimado e o valor esperado.

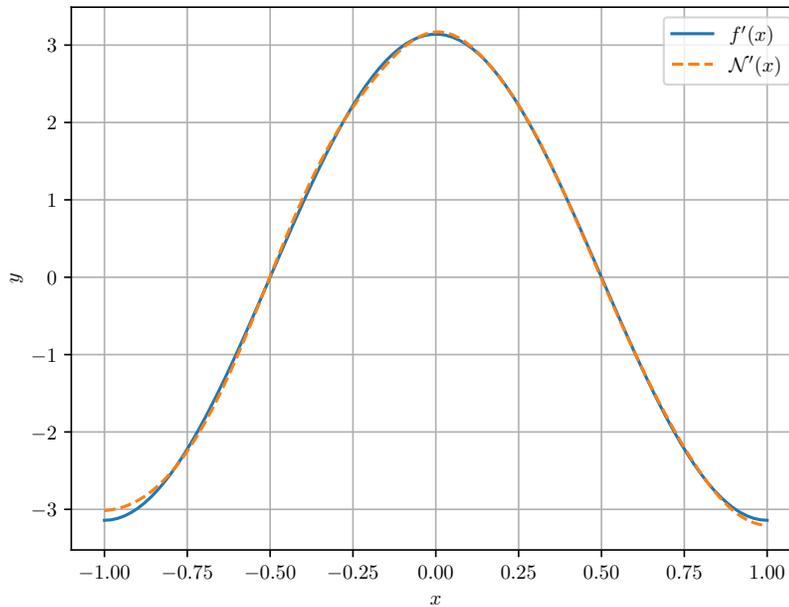


Figura 3.9: Comparação da diferenciação automática da MLP com a derivada analítica $f'(x) = \pi \cos(\pi x)$.

Código 3.7: `mlp_autograd_apfun1d.py`

```
1 import torch
2 from torch import nn
3 from torch import autograd
4
5 # modelo
6
7 model = torch.nn.Sequential()
8 model.add_module('layer_1', torch.nn.Linear(1,25))
9 model.add_module('fun_1', torch.nn.Tanh())
10 model.add_module('layer_2', torch.nn.Linear(25,25)
11 )
12 model.add_module('fun_2', torch.nn.Tanh())
13 model.add_module('layer_3', torch.nn.Linear(25,1))
14
15 # treinamento
```

```
16 ## fun obj
17 fun = lambda x: torch.sin(torch.pi*x)
18 a = -1.
19 b = 1.
20
21 ## otimizador
22 optim = torch.optim.SGD(model.parameters(),
23                          lr=1e-1, momentum=0.9)
24
25 ## num de amostras por época
26 ns = 100
27 ## num max épocas
28 nepochs = 5000
29 ## tolerância
30 tol = 1e-5
31
32 ## amostras de validação
33 X_val = torch.linspace(a, b, steps=100).reshape
34 (-1,1)
35 y_val = fun(X_val)
36
37 for epoch in range(nepochs):
38     # amostras
39     X_train = (a - b) * torch.rand((ns,1)) + b
40     y_train = fun(X_train)
41
42     # forward
43     y_est = model(X_train)
44
45     # erro
46     loss = torch.mean((y_est - y_train)**2)
47
48     print(f'{epoch}: {loss.item():.4e}')
49
50     # backward
51     optim.zero_grad()
52     loss.backward()
```

```
53     optim.step()
54
55     # validação
56     y_val = model(X_val)
57     loss_val = torch.mean((y_val - y_vest)**2)
58     print(f"\tloss_val = {loss_val.item():.4e}")
59
60     # critério de parada
61     if (loss_val.item() < tol):
62         break
63
64 # autograd MLP
65 X_val.requires_grad = True
66 # forward
67 y_val = model(X_val)
68 # gradient
69 dydx = autograd.grad(
70     y_val, X_val,
71     grad_outputs=torch.ones_like(y_val))[0]
```

3.4.2 Exercícios

E.3.4.1. Por diferenciação automática, compute o gradiente (a derivada) das seguintes funções

- $f(x) = x^2 - 2x + 1$ para valores $x \in [-2, 2]$.
- $g(x) = \cos^2(x)$ para valores $x \in [0, 2\pi]$.
- $h(x) = \ln(x - 1)$ para valores $x \in (-1, 2]$.
- $u(t) = e^{-t^2} \text{sen}(t)$ para valores $t \in [-\pi, \pi]$.

Em cada caso, compare os valores computados com os valores esperados.

E.3.4.2. Em cada item do Exercício 3.4.1, faça um fluxograma dos grafos computacionais da propagação e da retropropagação na computação dos

gradientes.

E.3.4.3. Em cada item do Exercício 3.4.1, compute a derivada de segunda ordem da função indicada. Compare os valores computados com os valores esperados.

E.3.4.4. Por diferenciação automática, compute os gradientes das seguintes funções:

a) $f(x, y) = x^2 + y^2$ para valores $(x, y) \in [-1, 1]^2$.

b) $g(x, y) = e^x \sin(xy)$ para valores $(x, y) \in (-1, 2) \times (0, \pi)$.

Em cada caso, compare os valores computados com os valores esperados.

E.3.4.5. Para as funções de cada item do Exercício 3.4.6, compute:

a) $\frac{\partial^2}{\partial x^2}$.

b) $\frac{\partial^2}{\partial x \partial y}$.

c) $\frac{\partial^2}{\partial y^2}$.

Compare os valores computados com os valores esperados.

E.3.4.6. Em cada item do Exercício 3.4.6, compute o laplaciano $\Delta = \left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2}\right)$ da função indicada. Compare os valores computados com os valores esperados.

E.3.4.7. Seja a função $\mathbf{f} : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ definida por

$$\mathbf{f}(x, y) = \begin{bmatrix} xy^2 - x^2y + 6 \\ x + x^2y^3 - 7 \end{bmatrix} \quad (3.29)$$

no domínio $\mathcal{D} = [-1, 2] \times [1, 3]$. Por diferenciação automática e para valores

no domínio da função, compute:

a) $\nabla f_1(x, y)$.

b) $\nabla f_2(x, y)$.

c) $\frac{\partial^2 f_1}{\partial x^2}$.

d) $\frac{\partial^2 f_1}{\partial x \partial y}$.

e) $\frac{\partial^2 f_1}{\partial y^2}$.

f) $\frac{\partial^2 f_2}{\partial x^2}$.

g) $\frac{\partial^2 f_2}{\partial x \partial y}$.

h) $\frac{\partial^2 f_2}{\partial y^2}$.

Capítulo 4

Redes Informadas pela Física

[[tag:construcao]]

Redes neurais informadas pela física (PINNs, do inglês, *physics-informed neural networks*) são métodos de *deep learning* para a solução de equações diferenciais.

4.1 Aplicação: Equação de Poisson

Vamos criar uma **MLP** para resolver o problema de Poisson¹

$$-\Delta u = f, \mathbf{x} \in \mathcal{D} = (-1, 1)^2, \quad (4.1a)$$

$$u = 0, \mathbf{x} \in \partial D, \quad (4.1b)$$

com fonte dada

$$f(x_1, x_2) = \pi^2 \sin(\pi x_1) \sin(\pi x_2). \quad (4.2)$$

No treinamento, vamos usar a **função erro baseada no resíduo da equação de Poisson** (4.1a) e nas **condições de contorno** (4.1b). Mais especificamente, assumimos a função erro

$$\varepsilon := \underbrace{\frac{1}{n_{s,in}} \sum_{s=1}^{n_{s,in}} |\mathcal{R}(\tilde{u}^{(s)})|^2}_{\text{resíduo}} + \underbrace{\frac{1}{n_{s,cc}} \sum_{s=1}^{n_{s,cc}} |\tilde{u}^s|^2}_{\text{c.c.}}, \quad (4.3)$$

onde o resíduo é definido por

$$\mathcal{R}(\tilde{u}^{(s)}) := f + \Delta \tilde{u}^{(s)}. \quad (4.4)$$

A cada época, conjuntos de pontos $\{\mathbf{x}^{(s)}\}_{s=1}^{n_{s,in}} \subset \mathcal{D}$ e $\{\mathbf{x}^{(s)}\}_{s=1}^{n_{s,cc}} \subset \partial\mathcal{D}$ são randomicamente gerados com distribuição uniforme.

Observação 4.1.1. O problema de Poisson (4.1) tem solução analítica

$$u(x_1, x_2) = \text{sen}(\pi x_1) \text{sen}(\pi x_2). \quad (4.5)$$

É importante observar que o treinamento da MLP não depende de conhecermos a solução. Aqui, vamos usá-la apenas para compararmos a solução MLP com a analítica.

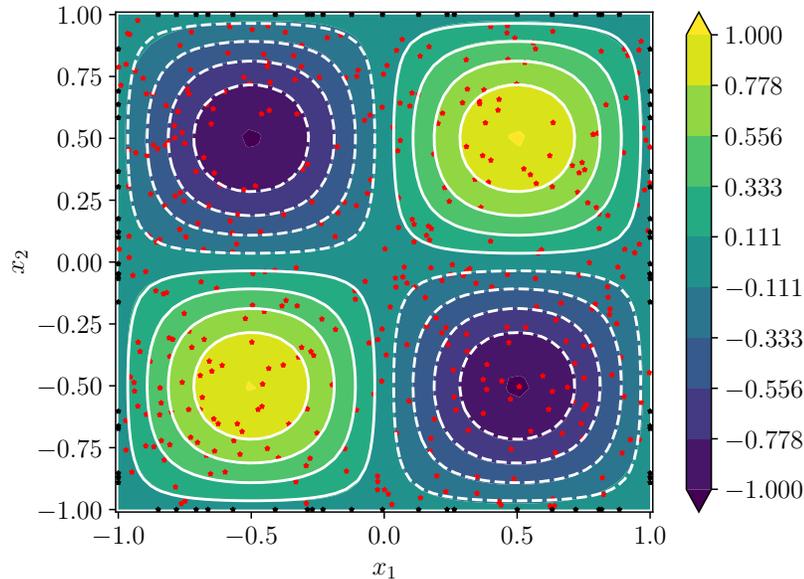


Figura 4.1: Aproximação MLP da função solução do problema de Poisson (4.1). Linhas: isolinhas da solução analítica. Mapa de cores: solução MLP. Estrelas: pontos de treinamentos na última época.

Código 4.1: py_pinn_poisson

```
1 import torch
```

```
2  from torch import pi, sin
3
4  # modelo
5  nn = 50
6  model = torch.nn.Sequential()
7  model.add_module('layer_1', torch.nn.Linear(2,nn
8  ))
9  model.add_module('fun_1', torch.nn.Tanh())
10 model.add_module('layer_2', torch.nn.Linear(nn,
11 nn))
12 model.add_module('fun_2', torch.nn.Tanh())
13 model.add_module('layer_3', torch.nn.Linear(nn,
14 nn))
15 model.add_module('fun_3', torch.nn.Tanh())
16 model.add_module('layer_4', torch.nn.Linear(nn
17 ,1))
18
19 # otimizador
20 optim = torch.optim.SGD(model.parameters(),
21                           lr = 1e-3, momentum=0.9)
22
23 # fonte
24 def f(x1, x2):
25     return 2.*pi**2*sin(pi*x1)*sin(pi*x2)
26
27 # treinamento
28 ns_in = 400
29 ns_cc = 20
30 nepochs = 50000
31 tol = 1e-3
32
33 ## pontos de validação
34 ns_val = 50
35 x1_val = torch.linspace(-1., 1., steps=ns_val)
36 x2_val = torch.linspace(-1., 1., steps=ns_val)
37 X1_val, X2_val = torch.meshgrid(x1_val, x2_val,
38 indexing='ij')
39 X_val = torch.hstack((X1_val.reshape(ns_val
```

```
**2,1),
35             X2_val.reshape(ns_val
**2,1)))
36
37 for epoch in range(nepochs):
38
39     # forward
40     X1 = 2.*torch.rand(ns_in, 1) - 1.
41     X2 = 2.*torch.rand(ns_in, 1) - 1.
42     X = torch.hstack((X1, X2))
43     X.requires_grad = True
44
45     U = model(X)
46
47     # gradientes
48     D1U = torch.autograd.grad(
49         U, X,
50         grad_outputs=torch.ones_like(U),
51         retain_graph=True,
52         create_graph=True)[0]
53     D2UX1 = torch.autograd.grad(
54         D1U[:,0:1], X,
55         grad_outputs=torch.ones_like(D1U[:,0:1])
56     ,
57         retain_graph=True,
58         create_graph=True)[0]
59     D2UX2 = torch.autograd.grad(
60         D1U[:,1:2], X,
61         grad_outputs=torch.ones_like(D1U[:,1:2])
62     ,
63         retain_graph=True,
64         create_graph=True)[0]
65
66     # fonte
67     F = f(X1, X2)
68
69     # loss pts internos
70     lin = torch.mean((F + D2UX1[:,0:1] + D2UX2
```

```
[:,1:2])**2)
69
70     # contornos
71     ## c.c. 1
72     X1 = 2.*torch.rand(ns_cc, 1) - 1.
73     Xcc1 = torch.hstack((X1, -torch.ones((ns_cc
,1))))
74     Ucc1 = model(Xcc1)
75
76     ## c.c. 3
77     Xcc3 = torch.hstack((X1, torch.ones((ns_cc
,1))))
78     Ucc3 = model(Xcc3)
79
80     ## c.c. 4
81     X2 = 2.*torch.rand(ns_cc, 1) - 1.
82     Xcc4 = torch.hstack((-torch.ones((ns_cc,1)),
X2))
83     Ucc4 = model(Xcc4)
84
85     ## c.c. 2
86     Xcc2 = torch.hstack((torch.ones((ns_cc,1)),
X2))
87     Ucc2 = model(Xcc2)
88
89     # loss cc
90     lcc = 1./(4.*ns_cc) * torch.sum(Ucc1**2 +
Ucc2**2 + Ucc3**2 + Ucc4**2)
91
92     # loss
93     loss = lin + lcc
94
95     if ((epoch % 500 == 0) or (loss.item() < tol
)):
96         print(f'{epoch}: loss = {loss.item():.4e
}')
97
98     if (loss.item() < tol):
```

```

99         break
100
101     optim.zero_grad()
102     loss.backward()
103     optim.step()

```

4.1.1 Exercícios

E.4.1.1. Crie uma MLP para resolver

$$-\Delta u = 0, \mathbf{x} \in D = (0, 1)^2, \quad (4.6)$$

$$u(x_1, 0) = x_1(1 - x_1), 0 \leq x_1 \leq 1, \quad (4.7)$$

$$u(1, x_2) = x_2(1 - x_2), 0 < x_2 \leq 1, \quad (4.8)$$

$$u(x_1, 1) = x_1(1 - x_1), 0 \leq x_1 < 1, \quad (4.9)$$

$$u(0, x_2) = x_2(1 - x_2), 0 < x_2 < 1. \quad (4.10)$$

4.2 Aplicação: Equação do Calor

Em construção

Consideramos o problema

$$u_t = u_{xx} + f, (t, x) \in (0, 1] \times (-1, 1), \quad (4.11a)$$

$$u(0, x) = \text{sen}(\pi x), x \in [-1, 1], \quad (4.11b)$$

$$u(t, -1) = u(t, 1) = 0, t \in (t_0, tf], \quad (4.11c)$$

onde $f(t, x) = (\pi^2 - 1)e^{-t} \text{sen}(\pi x)$ é a fonte. Este problema foi manufacturado a partir da solução

$$u(t, x) = e^{-t} \text{sen}(\pi x). \quad (4.12)$$

Código 4.2: mlp_calor_autograd.py

```

1 import torch
2 from torch import pi, sin, exp
3 from collections import OrderedDict
4 import matplotlib.pyplot as plt

```

```
5
6 # modelo
7 hidden = [50]*8
8 activation = torch.nn.Tanh()
9 layerList = [('layer_0', torch.nn.Linear(2, hidden
10 [0])),
11               ('activation_0', activation)]
12 for l in range(len(hidden)-1):
13     layerList.append((f'layer_{l+1}',
14                       torch.nn.Linear(hidden[l],
15                                       hidden[l+1])))
16     layerList.append((f'activation_{l+1}',
17                       activation))
18 layerList.append((f'layer_{len(hidden)}', torch.nn
19 .Linear(hidden[-1], 1)))
20 #layerList.append((f'activation_{len(hidden)}',
21                   torch.nn.Sigmoid()))
22 layerDict = OrderedDict(layerList)
23 model = torch.nn.Sequential(OrderedDict(layerDict)
24 )
25
26 # otimizador
27 # optim = torch.optim.SGD(model.parameters(),
28 #                           lr = 1e-3, momentum
29 #                           =0.85)
30 optim = torch.optim.Adam(model.parameters(),
31                             lr = 1e-2)
32 scheduler = torch.optim.lr_scheduler.
33 ReduceLR0nPlateau(optim,
34
35                     factor=0.1,
36
37                     patience=100)
38
39 # treinamento
40 nt = 10
41 tt = torch.linspace(0., 1., nt+1)
42 nx = 20
```

```
33 xx = torch.linspace(-1., 1., nx+1)
34 T,X = torch.meshgrid(tt, xx, indexing='ij')
35 tt = tt.reshape(-1,1)
36 xx = xx.reshape(-1,1)
37
38 Sic = torch.hstack((torch.zeros_like(xx), xx))
39 Uic = sin(pi*xx)
40
41 Sbc0 = torch.hstack((tt[1:,:], -1.*torch.ones_like
    (tt[1:,:])))
42 Ubc0 = torch.zeros_like(tt[1:,:])
43
44 Sbc1 = torch.hstack((tt[1:,:], 1.*torch.ones_like(
    tt[1:,:])))
45 Ubc1 = torch.zeros_like(tt[1:,:])
46
47 tin = tt[1:,:]
48 xin = xx[1:-1,:]
49 Sin = torch.empty((nt*(nx-1), 2))
50 Fin = torch.empty((nt*(nx-1), 1))
51 s = 0
52 for i,t in enumerate(tin):
53     for j,x in enumerate(xin):
54         Sin[s,0] = t
55         Sin[s,1] = x
56         Fin[s,0] = (pi**2 - 1.)*exp(-t)*sin(pi*x)
57         s += 1
58 tin = torch.tensor(Sin[:,0:1], requires_grad=True)
59 xin = torch.tensor(Sin[:,1:2], requires_grad=True)
60 Sin = torch.hstack((tin,xin))
61
62 nepochs = 50001
63 tol = 1e-4
64 nout = 100
65
66 for epoch in range(nepochs):
67
68     # loss
```

```
69
70     ## c.i.
71     Uest = model(Sic)
72     lic = torch.mean((Uest - Uic)**2)
73
74     ## residual
75     U = model(Sin)
76     U_t = torch.autograd.grad(
77         U, tin,
78         grad_outputs=torch.ones_like(U),
79         retain_graph=True,
80         create_graph=True)[0]
81     U_x = torch.autograd.grad(
82         U, xin,
83         grad_outputs=torch.ones_like(U),
84         retain_graph=True,
85         create_graph=True)[0]
86     U_xx = torch.autograd.grad(
87         U_x, xin,
88         grad_outputs=torch.ones_like(U_x),
89         retain_graph=True,
90         create_graph=True)[0]
91     res = U_t - U_xx - Fin
92     lin = torch.mean(res**2)
93
94     ## c.c. x = -1
95     Uest = model(Sbc0)
96     lbc0 = torch.mean(Uest**2)
97
98     ## c.c. x = 1
99     Uest = model(Sbc1)
100    lbc1 = torch.mean(Uest**2)
101
102    loss = lin + lic + lbc0 + lbc1
103
104    lr = optim.param_groups[-1]['lr']
105    print(f'{epoch}: loss = {loss.item():.4e}, lr
= {lr:.4e}')
```

```
106
107     # backward
108     scheduler.step(loss)
109     optim.zero_grad()
110     loss.backward()
111     optim.step()
112
113
114     # output
115     if ((epoch % nout == 0) or (loss.item() < tol)
116 ):
117         plt.close()
118         fig = plt.figure(dpi=300)
119         nt = 10
120         tt = torch.linspace(0., 1., nt+1)
121         nx = 20
122         xx = torch.linspace(-1., 1., nx+1)
123         T,X = torch.meshgrid(tt, xx, indexing='ij'
124 )
125         Uesp = torch.empty_like(T)
126         M = torch.empty(((nt+1)*(nx+1),2))
127         s = 0
128         for i,t in enumerate(tt):
129             for j,x in enumerate(xx):
130                 Uesp[i,j] = exp(-t)*sin(pi*x)
131                 M[s,0] = t
132                 M[s,1] = x
133                 s += 1
134         Uest = model(M)
135         Uest = Uest.detach().reshape(nt+1,nx+1)
136         l2rel = torch.norm(Uest - Uesp)/torch.norm
137 (Uesp)
138
139         ax = fig.add_subplot()
140         cb = ax.contourf(T, X, Uesp,
141                         levels=10)
142         fig.colorbar(cb)
143         cl = ax.contour(T, X, Uest,
```

```

141         levels=10, colors='white')
142     ax.xlabel(cl, fmt='%.1f')
143     ax.set_xlabel('$t$')
144     ax.set_ylabel('$x$')
145     plt.title(f'{epoch}: loss = {loss.item()
:.4e}, l2rel = {l2rel:.4e}')
146     plt.savefig(f'./results/sol_{(epoch//nout)
:0>6}.png')
147
148     if ((loss.item() < tol) or (lr < 1e-6)):
149         break

```

4.3 PINN com Parâmetro a Determinar

Em construção

Vamos considerar uma **equação diferencial**

$$L(u; \lambda) = f, \mathbf{x} \in D \subset \mathbb{R}^n, \quad (4.13)$$

onde L é um operador em funções $u = u(\mathbf{x})$, $\lambda \in \mathbb{R}$ é um **parâmetro a determinar** e f uma dada função fonte. Assumimos conhecidas condições inicial e de contorno, bem como um **conjunto de amostras**

$$\mathcal{D} := \left\{ (\mathbf{x}^{(s)}, u^{(s)}) \right\}_{s=1}^{n_s}, \quad (4.14)$$

com $\mathbf{x}^{(s)} \in D$ e $u^{(s)} = u(\mathbf{x}^{(s)})$.

Uma rede informada pela física (**PINN**, do inglês, *Physics-informed neural network*) **com parâmetro a determinar** é uma rede neural

$$\tilde{u} = \mathcal{N}(\mathbf{x}; \lambda), \quad (4.15)$$

em que \tilde{u} é a solução estimada do modelo dado pela equação diferencial (4.13) com dadas condições inicial e de contorno, em que **o parâmetro λ é estimado tal que**

$$\tilde{u}^{(s)} \approx u^{(s)}, (\mathbf{x}^{(s)}, u^{(s)}) \in \mathcal{D}. \quad (4.16)$$

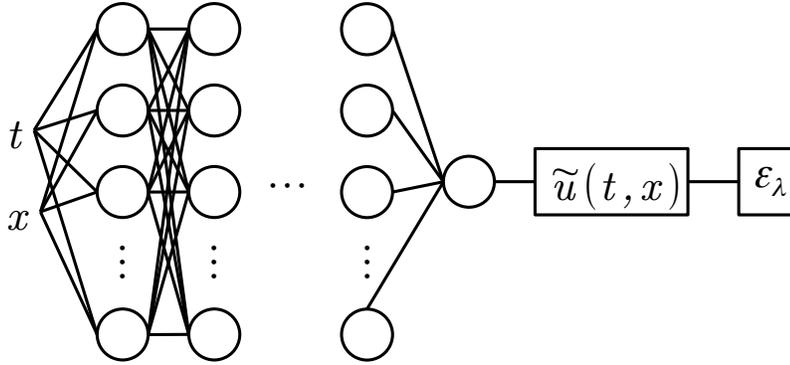


Figura 4.2: Esquema de uma PINN $\tilde{u} = \mathcal{N}(\mathbf{x}; \lambda)$.

Considerando uma rede do tipo perceptron multicamadas (MLP, do inglês, *multilayer perceptron*, consulte Fig. 4.2), seus pesos e *biases* são treinados em conjunto com parâmetro λ de forma a minimizar a **função de perda**

$$\begin{aligned}
 \varepsilon_\lambda := & \underbrace{\frac{1}{n_{\text{in}}} \sum_{s=1}^{n_{\text{in}}} |\mathcal{R}_\lambda(\mathbf{x}_{\text{in}}^{(s)})|^2}_{\text{pts. internos}} \\
 & + \underbrace{\frac{1}{n_{\text{cc}}} \sum_{s=1}^{n_{\text{cc}}} |\tilde{u}_{\text{cc}} - u_{\text{cc}}|^2}_{\text{c.i. \& c.c.}} \\
 & + \underbrace{\frac{p}{n_s} \sum_{s=1}^{n_s} |\tilde{u}^{(s)} - u^{(s)}|^2}_{\text{amostras}},
 \end{aligned} \tag{4.17}$$

onde $p \geq 0$ é uma **penalidade** e

$$\mathcal{R}_\lambda(\mathbf{x}) := f - L(u; \lambda) \tag{4.18}$$

é o **resíduo** de (4.13).

Exemplo 4.3.1. Consideramos a equação de Fisher²

$$u_t = u_{xx} + \lambda u(1 - u), \quad (t, x) \in (0, t_f) \times (0, 1), \tag{4.19}$$

com o parâmetro $\lambda > 0$ a determinar. Assumimos dada condição inicial

$$u(0, x) = \frac{1}{\left(1 + e^{\sqrt{\frac{\lambda}{6}}x}\right)^2}, \quad x \in [0, 1], \quad (4.20)$$

e condições de contorno

$$u_x(t, 0) = \frac{1}{\left(1 + e^{-\frac{5}{6}\lambda t}\right)^2}, \quad (4.21)$$

$$u_x(t, 1) = \frac{1}{\left(1 + e^{\sqrt{\frac{\lambda}{6}} - \frac{5}{6}\lambda t}\right)^2}. \quad (4.22)$$

Este problema tem solução analítica [1]

$$u_a(t, x) = \frac{1}{\left(1 + e^{\sqrt{\frac{\lambda}{6}}x - \frac{5}{6}\lambda t}\right)^2}. \quad (4.23)$$

Como exemplo de aplicação de uma PINN com parâmetro a determinar, vamos assumir o seguinte conjunto de amostras

$$\mathcal{D} = \left\{ \left((t^{(s)}, x^{(s)}), u^{(s)} \right) \right\}_{s=1}^{n_s}, \quad (4.24)$$

com $(t^{(s)}, x^{(s)}) \in \{0.1, 0.2, 0.3\} \times \{0.25, 0.5, 0.75\}$ e $u^{(s)} = u_a(t^{(s)}, x^{(s)})$.

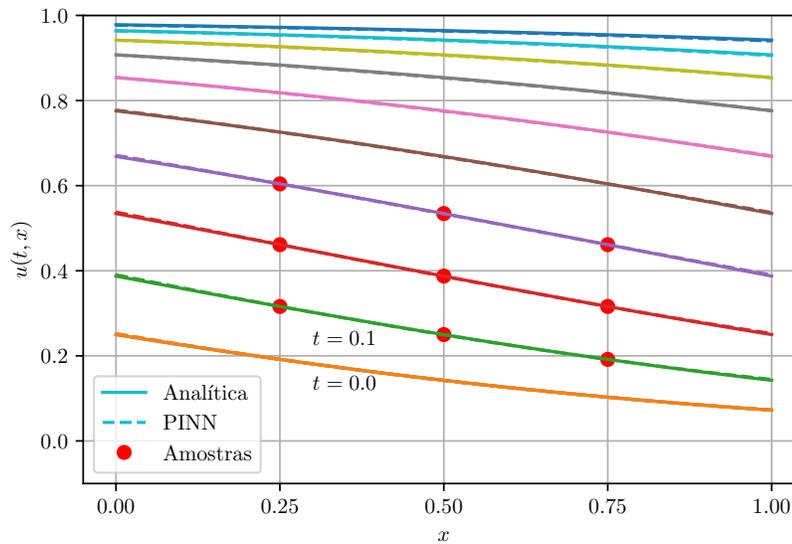


Figura 4.3: Solução PINN *versus* analítica para $\lambda = 6$.

Código 4.3: `ex_pinn_fisher.py`

```

1 import torch
2
3 # modelo
4 nh = 4
5 nn = 50
6 fun = torch.nn.Tanh()
7 model = torch.nn.Sequential()
8 model.add_module('layer_1', torch.nn.Linear(2, nn)
9 )
10 model.add_module('fun_1', fun)
11 for l in range(2, nh+1):
12     model.add_module(f'layer_{l}', torch.nn.Linear
13 (nn, nn))
14     model.add_module(f'fun_{l}', fun)
15 model.add_module(f'layer_{nh+1}', torch.nn.Linear(
16 nn, 1))
17 # parâmetro

```

```
16 rgn = [5., 7]
17 model.lambda = torch.nn.Parameter(
18     data=(rgn[1]-rgn[0])*torch.rand(1)+rgn[0])
19
20 # otimizador
21 optim = torch.optim.Adam(model.parameters(), lr
22     =0.001)
23
24 # parâmetros do problema
25 tf = 1.
26
27 # solução analítica
28 lambda = torch.tensor([6.])
29 def ua(t,x, lambda=lambda):
30     return 1./(1.+torch.exp(torch.sqrt(lambda/6.)*x
31         -5./6*lambda*t))**2
32
33 # condição inicial
34 def u0(x, lambda=lambda):
35     return 1./(1.+torch.exp(torch.sqrt(lambda/6)*x
36         ))**2
37
38 # amostras
39 ts = torch.tensor([0.1, 0.2, 0.3])
40 xs = torch.tensor([0.25, 0.5, 0.75])
41 T, X = torch.meshgrid(ts, xs, indexing='ij')
42 Ss = torch.hstack((T.reshape(-1,1), X.reshape
43     (-1,1)))
44 Us_exp = ua(T, X).reshape(-1,1)
45
46 # treinamento
47 nepochs = 50000
48 tol = 1e-5
49
50 eout = 100
51
52 sin = 50
53 penalty = 1e1
```

```
50
51 for epoch in range(nepochs):
52     # forward
53
54     ## pts internos
55     tsin = tf*torch.rand(sin, 1)
56     xsin = torch.rand(sin, 1)
57     Sin = torch.hstack((tsin, xsin))
58     Sin.requires_grad = True
59
60     Uin = model(Sin)
61
62     ## loss pts internos
63     DUin = torch.autograd.grad(
64         Uin, Sin,
65         torch.ones_like(Uin),
66         create_graph=True,
67         retain_graph=True)[0]
68     Uin_t = DUin[:,0:1]
69     Uin_x = DUin[:,1:2]
70
71     Uin_xx = torch.autograd.grad(
72         Uin_x, Sin,
73         torch.ones_like(Uin_x),
74         create_graph=True,
75         retain_graph=True)[0][:,1:2]
76
77
78     lin = torch.mean((Uin_t - Uin_xx \
79                     - model.lmbda*Uin*(1-Uin))
80                    **2)
81
82     ## cond. inicial
83     S0 = torch.hstack((torch.zeros_like(xsin),
84                        xsin))
85
86     U0 = model(S0)
```

```
86
87     ## loss cond. inicial
88     l0 = torch.mean((U0 - u0(xsin))**2)
89
90     ## cond. de contorno
91     Sbc0 = torch.hstack((tsin, torch.zeros_like(
92 xsin)))
93     Sbc1 = torch.hstack((tsin, torch.ones_like(
94 xsin)))
95     Sbc = torch.vstack((Sbc0, Sbc1))
96
97     Ubc_exp = ua(Sbc[:,0:1], Sbc[:,1:2])
98     Ubc_est = model(Sbc)
99
100     ## loss cond. de contorno
101     lbc = torch.mean((Ubc_est - Ubc_exp)**2)
102
103     ## amostras
104     Us_est = model(Ss)
105
106     ## loss amostras
107     ls = torch.mean((Us_est - Us_exp)**2)
108
109     ## loss total
110     loss = lin + l0 + lbc + penalty*ls
111
112     if ((epoch % eout == 0) or (loss.item() < tol)
113 ):
114         print(f'epoch: {epoch}, '\
115             + f'loss={loss.item():.4e}, '\
116             + f'lmbda={model.lmbda.item():.3f}')
117
118         if (loss.item() < tol):
119             break
120
121     optim.zero_grad()
122     loss.backward()
123     optim.step()
```

4.3.1 Exercícios

Em construção

Exemplo 4.3.2. Considere o seguinte problema de valor inicial

$$-u'' = \lambda \operatorname{sen}(\pi x), \quad 0 < x < 1, \quad (4.25a)$$

$$u(0) = u(1) = 0, \quad (4.25b)$$

onde $\lambda > 0$ é um parâmetro a determinar. Dadas as amostras

$$\mathcal{D} = \left\{ \left(\frac{1}{6}, \frac{1}{2} \right), \left(\frac{1}{4}, \sqrt{22} \right), \left(\frac{1}{3}, \sqrt{33} \right) \right\}, \quad (4.26)$$

crie uma PINN

$$\tilde{u} = \mathcal{N}(x; \lambda) \quad (4.27)$$

para estimar o parâmetro λ e a solução em todo o domínio $0 \leq x \leq 1$.

Exemplo 4.3.3. Considere o problema de Poisson³

$$-\nabla u = \lambda, \quad (x, y) \in D = (-1, 1)^2, \quad (4.28a)$$

$$u = 0, \quad (x, y) \in \partial D, \quad (4.28b)$$

onde $\lambda > 0$ é um parâmetro a determinar. Dado que $u(1/2, 1/2) = 1/8$, crie uma PINN

$$\tilde{u} = \mathcal{N}(x, y; \lambda) \quad (4.29)$$

para estimar o parâmetro λ e a solução em todo o domínio D .

Exemplo 4.3.4. Considere o problema de calor

$$u_t = \lambda u_{xx} + (\pi^2 - 1)e^{-t} \operatorname{sen}(\pi x), \quad (t, x) \in (0, 1)^2, \quad (4.30a)$$

$$u(0, x) = \operatorname{sen}(\pi x), \quad x \in [0, 1], \quad (4.30b)$$

$$u(t, 0) = u(t, 1) = 0, \quad t \in [0, 1], \quad (4.30c)$$

onde o coeficiente de difusão $\lambda > 0$ é um parâmetro a determinar. Sabendo que o problema tem solução analítica

$$u(t, x) = e^{-t} \operatorname{sen}(\pi x), \quad (4.31)$$

escolha um conjunto de amostras $\mathcal{D} = \left\{ \left((t^{(s)}, x^{(s)}), u^{(s)} \right) \right\}_{s=1}^{n_s}$ tal que seja possível estimar λ com uma PINN

$$\tilde{u} = \mathcal{N}(t, x; \lambda). \quad (4.32)$$

Resposta dos Exercícios

E.2.1.3. Dica: verifique que sua matriz hessiana é positiva definida.

E.2.1.4. Dica: consulte a ligação [Notas de Aula: Matemática Numérica: 7.1 Problemas lineares](#).

E.2.2.1. $(\tanh x)' = 1 - \tanh^2 x$

E.4.1.1. Dica: solução analítica $u(x_1, x_2) = x_1(1 - x_1) - x_2(1 - x_2)$.

E.4.3.0. $\lambda = \pi^2$

E.4.3.0. $\lambda = 1$

E.4.3.0. $\lambda = 1$

Bibliografia

- [1] Ağirseven, D., Öziş, T.. *An analytical study for Fisher type equations by using homotopy perturbation method*, Computers and Mathematics with Applications, vol. 60, p. 602-609, 2010. DOI: [10.1016/j.camwa.2010.05.006](https://doi.org/10.1016/j.camwa.2010.05.006)
- [2] Goodfellow, I., Bengio, Y., Courville, A.. Deep learning, MIT Press, Cambridge, MA, 2016.
- [3] Neural Networks: A Comprehensive Foundation, Haykin, S.. Pearson:Delhi, 2005. ISBN: 978-0020327615.
- [4] Raissi, M., Perdikaris, P., Karniadakis, G.E.. Physics-informed neural networks: A deep learning framework for solving forward and inverse problems involving nonlinear partial differential equations. *Journal of Computational Physics* 378 (2019), pp. 686-707. DOI: [10.1016/j.jcp.2018.10.045](https://doi.org/10.1016/j.jcp.2018.10.045).
- [5] Mata, F.F., Gijón, A., Molina-Solana, M., Gómez-Romero, J.. Physics-informed neural networks for data-driven simulation: Advantages, limitations, and opportunities. *Physica A: Statistical Mechanics and its Applications* 610 (2023), pp. 128415. DOI: [10.1016/j.physa.2022.128415](https://doi.org/10.1016/j.physa.2022.128415).