GPINN: Physics-Informed Neural Network with Graph Embedding

Autores del Paper: Yuyang Miao, Haolin Li, Danilo Mandic. Presentador: Camilo Borba

Noviembre 2024

Agenda

Introducción al problema

PINNs

PINNs - Grafos Embebidos

Teoría de Grafos

Vector de Fiedler

Experimento 1: Modelo de propagación de calor

Experimento 2: Modelo de grieta unilateral

Introducción al problema

Contexto y motivación

- Las PINNs han ganado interés debido a su capacidad para resolver PDE
- Pero operan en espacios Euclidianos y carecen de contexto espacial
- Distancia Euclideana puede no coincidir con la distancia física real
- Esto lleva a que el modelo tenga errores a sin significado físico

Graph Physics-Informed Neural Network

- Se propone GPINN:
 - Utilizar vector de Fiedler para transformar espacio de entrada (euclideano) a uno de salida (eucliedeano y topológico basado en grafos).
- Dos casos de estudio:
 - Propagación de calor
 - Elasticidad Lineal



Breve repaso de PINNs (I)

• Tenemos nuestra ecuación diferencial:

$$u(x,t) + N(u(x,t)) = 0, \quad x \in \Omega, \quad t \in [0,T]$$
 (1)

Donde:

- *u*(*x*, *t*) representa solución dependiente de las coordenadas espaciales *x* y temporales *t*.
- PINN resuelve la ecuación 1 mediante un mapeo de red neuronal que relaciona las entradas $x \in \Omega \subset \mathbb{R}^d$ y $t \in [0, T]$ con la salida $u(x, t) \in \mathbb{R}$ en la forma:

$$u_{NN}(x,t):\Omega\to\mathbb{R}$$
(2)

Breve repaso de PINNs (II)

• Por lo tanto tenemos que resolver un problema de optimización donde la pérdida de nuestra red neuronal es:

$$L = \omega_1 L_{\text{PDE}} + \omega_2 L_{\text{Data}} + \omega_3 L_{\text{IC}} + \omega_4 L_{\text{BC}}$$
(3)

• Donde:

- L_{PDE} representa el residuo de la PDE, es decir $L_{PDE} = u_{NN}(x, t) + N(u_{NN}(x, t))$
- L_{Data} es la pérdida en los puntos de muestreo, es decir, la pérdida de la regresión
- *L*_{IC} es la pérdida de la condición inicial
- L_{BC} es la pérdida en la condición de borde
- ω s son factores de escalado.

Limitaciones

- La solución es continua y diferenciable en todo el dominio de ℝ^d y en el intervalo de tiempo [0, *T*].
- Esto limita su uso en campos discontinuos o en campos con segmentos no diferenciables
- Tal deficiencia introduce la desigualdad de distancias
 - La distancia Euclidiana entre dos puntos en el espacio de entrada no siempre corresponde a su distancia física en Ω .



Fig. 1: Distances of heat propagation (a) in the input space, (b) through a possible propagation path in physics and (c) in the shortest propagation path in physics.

PINNs - Grafos Embebidos

GPINNs (I)

- Se propone un método que incorpora el embedding de grafo en las PINNs para alinear el espacio de entrada de manera más cercana con los espacios físicos.
- Como se demuestra en Chung et al.¹, un espacio topológico definido por la teoría de grafos puede capturar las características contextuales espaciales con mayor precisión en comparación con un espacio Euclidiano. En consecuencia, la solución de la Ecuación 1 se modifica de la siguiente manera:

¹M. K. Chung, S. Seo, N. Adluru, and H. K. Vorperian, "Hot spots conjecture and its application to modeling tubular structures," in *Machine Learning in Medical Imaging: Second International Workshop, MLMI 2011, Held in Conjunction with MICCAI 2011, Toronto, Canada, September 18, 2011. Proceedings 2*, Springer, 2011, pp. 225–232.

GPINNs (II)

• La solución de la ecuación 1 se modifica de la siguiente manera:

$$u_{NN}(x,t,z):\Omega\to\mathbb{R}$$
(4)

• donde la dimensión adicional introducida se denota por $z \in \mathbb{R}$.

Repasemos la idea

- GPINN transforma el espacio de entrada de un espacio Euclidiano a un espacio conjunto Euclidiano y topológico (basado en grafos)
- Esto asegura una alineación más estrecha entre el dominio del problema y el espacio físico del sistema en consideración.
- La dimensión adicional se define de manera única por la geometría específica bajo consideración y es independiente de las condiciones iniciales o de frontera.

Teoría de Grafos

Matriz de Adyacencia

- Un grafo, denotado por *G* = (*V*, *E*), está formado por un conjunto de vértices *V* interconectados por un conjunto de aristas *E*.
- La matriz de adyacencia A representa los detalles de conectividad de un grafo
 - $A_{i,j} \neq 0$ indica una arista entre los vértices *i* y *j*.
- Los grafos se pueden clasificar en dos tipos principales según si sus aristas tienen direccionalidad:
 - grafos no dirigidos (la matriz de adyacencia es simétrica, $A_{i,j} = A_{j,i}$) grafos dirigidos.



Figure: Ejemplo de Grafo no dirigido

Matriz Laplaciana

Importante

- Este estudio considera exclusivamente grafos no dirigidos debido a que las interacciones físicas son mutuas.
- El grado de un nodo (número de nodos a los que se conecta), se encuentra en la matriz de grado *D*
 - D_{i,i} corresponde al grado del vértice i
 - los elementos fuera de la diagonal son iguales a cero.
- La matriz Laplaciana del grafo se define posteriormente como L = D A.

Geometrías Complejas Definidas en el Espacio Topológico

- Podemos discretizar nuestro espacio de interés y generar una malla (y tratarla como un grafo)
- Podemos calcular z = f(x) en base a nuestro grafo y agregarlo a nuestra PINN.



Figure: Espacio discretizado y transformado

Vector de Fiedler

Teoría Espectral de Grafos - Espectro y Conectividad

- El segundo valor propio más chico λ₂ es distinto de 0 (λ₂ ≠ 0), si y solo si G es conexo
 - si 0 tiene multiplicidad algebraica 1, entonces G es conexo.
 - λ₂ se denomina "spectral gap"
 - λ_2 indica que tan bien esta conectado el grafo
- El vector propio asociado a λ_2 se llama vector de Fiedler y se usa como un primer método de clusterización

Vector de Fiedler y ecuación del calor

• Consideremos una ecuación de transferencia de calor discreta en un grafo, dada por

$$\frac{d\mathbf{f}}{dt} = \mathbf{L}\mathbf{f}, \quad \mathbf{f}(0) = \mathbf{f}_0 \tag{5}$$

- donde ${\bf L}$ denota la Laplaciana del grafo. La solución para esta ecuación es:

$$\mathbf{f}(t) = \sum_{i=1}^{n} (\mathbf{f}_0, \mathbf{u}_i) e^{-\lambda_i t} \mathbf{u}_i$$
(6)

- donde e_i denota la base ortonormal de vectores propios de **L**.
- Dado que $\lambda_1 = 0$ y $u_1 = [1, 1, \cdots, 1, 1]/\sqrt{N}$, la solución la podemos escribir como:

$$f(t) \approx (f_0, u_1)u_1 + (f_0, u_2)e^{-\lambda_2 t}u_2 + R$$
(7)

• donde el primer término es la señal promedio en el estado final y el resto R tiende a cero más rápido que el término $(f_0, u_2)e^{-\lambda_2 t}u_2$.

Experimento 1: Modelo de propagación de calor

Definición del problema

• El objetivo es encontrar el campo de temperatura en estado estacionario en una "casa" bidimensional con el dominio y las condiciones de contorno mostradas a continuación.



Figure: Esquema del problema de propagación del calor. El dominio de la 'casa' 2D se define como Ω ; hay una fuente de calor *f*; la condición de contorno de Dirichlet se asigna en la frontera en la parte inferior de Ω que representa una 'ventana' cuya temperatura u_{∂} es la misma que la del 'exterior'.

Arquitectura del modelo (I)

- El modelo PINN consistió en una red neuronal feedforward
 - dimensión de entrada de 2 para las coordenadas euclidianas [x, y]
 - dimensión de salida de 1 para el campo escalar de temperatura
 - Las dimensiones de las capas ocultas fueron [64, 64, 128, 128, 64] con función de activación *tanh*
- El modelo **GPINN** compartió la misma arquitectura excepto por la dimensión de entrada [*x*, *y*, *z*], donde *z* representa la dimensión del vector de Fiedler.

Arquitectura del modelo (II)

- Se tomó como referencia los resultados del método de elementos finitos (FEM) derivados de una malla de (256×256)
- Se seleccionaron aleatoriamente 2000, 1000 y 100 puntos de la malla para L_{PDE} , L_{data} y L_{BC} respectivamente.
- Se muestrearon 300 puntos como conjunto de prueba.
- Se usó un optimizador Adam con una tasa de aprendizaje de 0.005
- El modelo se entrenó durante 50,000 épocas.
- El error relativo en la predicción de la temperatura se utilizó como métrica de evaluación.

Funciones de pérdida

$$L = \omega_1 L_{PDE} + \omega_2 L_{Data} + \omega_3 L_{BC}, \tag{8}$$

$$L_{PDE} = \frac{1}{N_{\rho}} \sum_{i=1}^{N_{\rho}} |\Delta u(x_{\rho}) - f(x_{\rho})|^{2}, \qquad (9)$$

$$L_{data} = \frac{1}{N_D} \sum_{j=1}^{N_D} |u(x_D) - u^*(x_D)|^2$$
(10)

$$L_{BC} = \frac{1}{N_{dbc}} \sum_{i=1}^{N_{dbc}} |\nabla u(x_{dbc}) - v_{\partial}(x_{dbc})|^{2} + \frac{1}{N_{nbc}} \sum_{i=1}^{N_{nbc}} |\nabla u(x_{nbc}) \cdot n - v_{\partial}(x_{nbc})|^{2}$$

$$(11)$$

Resultados (I)



Fig. 7: Reference (FEM) and sample (NN) solutions of the steady temperature field.

Figure: PINN vs GPINN.

Resultados (II)



Fig. 8: Relative errors (RE) of the NN solutions to the reference FEM solution: $\operatorname{RE}(u) = |u - u^*| / \max(|u^*|)$. The subfigure on the left side is the relative error of PINN while the right one represents the GPINN.

Figure: PINN vs GPINN.

Experimento 2: Modelo de grieta unilateral

Definición del problema

• Se centró en una simulación elástica lineal de un modelo de grieta de un solo lado.



Figure: Esquema del ensayo de tracción de fisura unilateral.

Arquitectura del modelo (I)

- Las arquitecturas de los modelos PINN y GPINN eran las mismas como los modelos de la tarea de propagación del calor, excepto por la dimensión de salida, que ahora es 2.
 - es un campo vectorial con direcciones x e y.
- Se tomó como referencia los resultados del método de elementos finitos (FEM) derivados de una malla de (256×256) .

Arquitectura del modelo (II)

- Se seleccionaron aleatoriamente 1000, 1000 y 200 puntos de la malla para *L_{PDE}*, *L_{data}* y *L_{BC}* respectivamente.
- Se muestrearon 300 puntos como conjunto de prueba.
- Se usó un optimizador Adam con una tasa de aprendizaje de 0.0003
- El modelo se entrenó durante 50,000 épocas.
- El error relativo en la predicción del desplazamiento se utilizó como métrica de evaluación.

Resultados (I)



Figure: PINN vs GPINN.

Resultados (II)



Figure: PINN vs GPINN.

¿Preguntas?