DOI: 10.3969/j.issn.1001-4551.2013.01.027

基于优化的GRNN和BP神经网络的 磁滞曲线拟合对比分析^{*}

何 汉 林¹, 孟 爱 华^{1*}, 祝 甲 明¹, 宋 红 晓² (1. 杭州电子科技大学 机械工程学院, 浙江 杭州 310018; 2. 杭州浙大精益机电技术工程有限公司, 浙江 杭州 310000)

摘要:针对超磁致伸缩材料(GMM)的磁滞非线性,运用广义回归神经网络(GRNN)和前馈 BP神经网络分别对GMM的磁滞回线进行 非线性逼近,通过网络的训练、预测,与Jiles-Atherton(J-A)模型进行了对比,分析了两种神经网络的逼近效果,给GMM的运用起到 了很好的指导作用。其中,在GRNN神经网络中,由于所取数据有限,为了扩大样本容量,采取交叉验证方法对GRNN神经网络进行 了训练,采用循环算法找出了最佳的径向基函数扩展系数SPREAD,并对传统GRNN神经网络进行了优化。研究结果表明:优化后 的GRNN神经网络对于磁滞回线的预测精度明显高于BP神经网络。

文章编号:1001-4551(2013)01-0116-05

Contrast analysis of hysteresis curve fitting between optimized GRNN and BP neural network

HE Han-lin¹, MENG Ai-hua¹, ZHU Jia-ming¹, SONG Hong-xiao²

College of Mechanical Engineering, Hangzhou Dianzi University, Hangzhou 310018, China;
 Hangzhou Zhejiang University Jingyi Electromechanical Technology Engineering Co., Ltd., Hangzhou 310000, China)

Abstract: Aiming at the nonlinear hysteresis curve of the giant magnetostrictive material (GMM), the generalized regression neural network (GRNN) and feed-forward BP neural network were applied to approach it. With the training and prediction of the networks, as well as comparing with the Jiles-Atherton(J-A)model, the approaching effect of the networks was analyzed, which guides the applying of the GMM well. Between them, the GRNN was trained by cross-validation method in order to enlarge the sample capacity. The best radial basis function expansion coefficient (SPREAD) was found out using circulation, and the conventional GRNN was optimized. The results indicate that the accuracy on the hysteresis curve predicted by optimized GRNN is obviously higher than the one done by BP.

Key words: giant magnetostrictive material (GMM); generalized regression neural network (GRNN); BP neural network; hysteresis curve fitting

0 引 言

由于GMM具有输出力大、机电耦合系数大、能量 密度高、响应速度快和应用频率宽等优点,使得在精 密驱动技术中,GMM的应用非常广泛。但是,由于磁 性材料的磁滞非线性,使得由GMM制成的超磁致伸 缩执行器(GMA)的输入和输出存在着一定的滞后,给 GMA的精确控制带来了一定困难。因此,怎样去拟合 磁滞环已成为各国学者研究的热点。目前,国际上通 用的磁滞模型主要有3种:一种是基于数学的唯像模

收稿日期: 2012-07-31

基金项目:国家自然科学基金资助项目(50905051);浙江省自然科学基金资助项目(Y1080004);浙江省重点科技创新团队资助项目(2010R50003) 作者简介:何汉林(1986-),男,湖北随州人,主要从事智能元器件及其性能分析方面的研究.E-mail;hehanlin2007@163.com 通信联系人:孟爱华,女,博士,副教授,硕士生导师.E-mail;tulipmah@163.com

型,典型代表为Preisach模型;一种是基于材料内部机 理的物理模型,典型代表为J-A模型;还有一种是基于 自由能和统计学分布理论的自由能磁滞模型。其中, 运用 preisach 模型时,需要测出大量的一阶折返曲线, 但是折返曲线的测量非常繁琐,对实验器材的精度要 求也比较高,工作量庞大;运用J-A模型来反映GMM 磁滞特性时,需要辨识和调整大量的物理参数;自由 能磁滞模型兼顾了 Preisach 模型和 J-A 模型的部分优 点,但是该模型的运算量很大,而且没有考虑涡流损 失的影响^[1]。除此之外,最近几年新兴起来的还有神 经网络模型。神经网络模型中最常用的为误差逆向 传播的前馈 BP 网络,理论证明, BP 网络可以以任何给 定的精度去拟合强非线性的连续函数或者映射关系, 不过BP算法的误差曲面上存在高频分量,而且存在 局部极小问题^[2-6]。而径向基网络无论是在逼近能力、 分类能力还是在学习速度等方面均优于BP网络。李 贵存等[7]用混合径向基函数网络去拟合磁滞曲线,有 效克服了 BP 神经网络和径向基函数神经网络在拟合 磁滞回线各方面的缺点,效果比较理想。不过该方法 程序复杂,而且径向基函数的扩展系数采用默认值, 并不是最佳值。

在此,笔者提出一种基于径向基网络的变化形式 一广义回归神经网络(GRNN)去拟合磁滞非线性,并 对传统的GRNN神经网络进行优化,利用交叉验证方 法训练神经网络,使得训练后的样本值能够更好地预 测输出;同时,采用循环算法找出最佳的径向基函数 的扩展系数,以构建最佳的GRNN网络,并与BP网络 拟合进行对比分析。

1 GRNN神经网络非线性逼近

1.1 GRNN神经网络的理论基础

GRNN的理论基础主要是非线性回归,计算非独 立输出变量 Y 相对于独立的输入变量 X 的非线性回 归,主要是得出概率最大的 y。设 f(x,y) 为随机变量 x 和随机变量 y 的联合概率密度函数, X 为 x 的观测 值,则条件均值为^[8]:

$$\stackrel{\wedge}{Y} = E(y|X) = \frac{\int_{-\infty}^{\infty} y f(X, y) \mathrm{d}y}{\int_{-\infty}^{\infty} f(X, y) \mathrm{d}y} \tag{1}$$

式中: X -输入, Y -输出, $\stackrel{\wedge}{Y} - Y$ 的预测输出。

如果给定样本数据 $\{x_i, y_i\}_{i=1}^n$,则根据 Parzen 非参数估计,就可以估算出密度函数 $\stackrel{\wedge}{f}(X, \gamma)$:

$$\hat{f}(X,y) = \frac{1}{n(2\pi)^{\frac{p+1}{2}} \sigma^{p+1}} \sum_{i=1}^{n} \exp\left[-\frac{(X-X_i)^{\mathrm{T}}(X-X_i)}{2\sigma^2}\right] \exp\left[-\frac{(X-Y_i)^2}{2\sigma^2}\right]$$
(2)

式中:n一样本容量; X_i , Y_i 一随机变量 x 和 y 的样本 观测值;p一随机变量 x 的维数; σ 一光滑因子。

如果用估算密度函数去代替 *f*(*X*,*y*),代入式(2) 中并交换积分次序,则上式变为:

$$\hat{Y}(X) = \frac{\sum_{i=1}^{n} \exp[-\frac{(X-X_i)^{\mathrm{T}}(X-X_i)}{2\sigma^2}] \int_{-\infty}^{+\infty} y \exp[-\frac{(Y-Y_i)^2}{2\sigma^2}] \mathrm{d}y}{\sum_{i=1}^{n} \exp[-\frac{(X-X_i)^{\mathrm{T}}(X-X_i)}{2\sigma^2}] \int_{-\infty}^{+\infty} \exp[-\frac{(Y-Y_i)^2}{2\sigma^2}] \mathrm{d}y}$$
(3)

样本 X_i 与 X 之间 Euclid 距离平方的指数即为相 应的观测值 Y_i 的权重因子,估计值 $\hat{Y}(X)$ 为所有的 Y_i 的 加权平均。当光滑因子 σ 比较大的时候,估计值 $\hat{Y}(X)$ 近似为所有样本值的均值;当 σ 趋向于 0时, $\hat{Y}(X)$ 近似 为训练样本,这时,如果被预测点包含在训练样本中, 则预测值会和样本中的值非常接近,如果被预测点不 包含在训练样本中,则预测误差可能会比较大。只有 当 σ 取值适中时,所有的训练样本才都被考虑进去。

当用GRNN网络拟合磁场强度和GMM应变曲线时,以磁场强度作为自变量,则GMM的应变 ε 关于磁场强度H的预测输出为:

$$\overset{\wedge}{\varepsilon}(H) = \frac{\sum_{i}^{n} \exp[-\frac{(H-H_{i})^{\mathrm{T}}(H-H_{i})}{2\sigma^{2}}]\int_{-\infty}^{+\infty} \varepsilon \exp[-\frac{(\varepsilon-\varepsilon_{i})^{2}}{2\sigma^{2}}]\mathrm{d}\varepsilon}{\sum_{i}^{n} \exp[-\frac{(H-H_{i})^{\mathrm{T}}(H-H_{i})}{2\sigma^{2}}]\int_{-\infty}^{+\infty} \exp[-\frac{(\varepsilon-\varepsilon_{i})^{2}}{2\sigma^{2}}]\mathrm{d}\varepsilon}$$
(4)

利用该公式,根据输入磁场强度样本 H,便能得到GMM应变 e的预期输出。

1.2 基于GRNN神经网络的磁滞曲线拟合

GRNN为3层神经网络,第2层为径向基隐层,输 出层为一个特殊的线形层。其结构如图1所示。



$$a_{i}^{1} = radbas(||W^{11} - P||b_{i}^{1})$$
(5)

$$a^2 = purelin(n^2) \tag{6}$$

式中: P一输入, W一权重, b'一阈值, R一输入向量 元素的数目, Q一输入目标样本数目。

在GRNN神经网络中,阈值 b¹=0.832 6/SPREAD, 第1层神经元的网络输入即为加权输入与相应阈值的

乘积,然后通过式(5)计算就可以得到第1层神经元的 网络输出。从上面计算阈值的公式中,可以看出径向 基函数的扩展系数 SPREAD 值对网络的阈值有很大 影响,而阈值对网络的性能又有很大影响。通常情况 下GRNN网络中SPREAD值的选用原则为使得第1层 输入向量与神经元权值向量之间的距离为0.5,该距离 可以通过 Mtalab 中 dist 函数计算得到,默认值为1.0。 不过1.0只是一个经验值,在该SPREAD值下,网络的 预测误差未必最小。为了提高网络的预测精度,设置 合理的SPREAD值是关键。同时,由于所取的训练数 据较少,为了扩大样本容量,笔者采用交叉验证方法 来训练GRNN神经网络,并用循环方法找出最佳的 SPREAD 值和输入、输出,在该条件下构建最佳GRNN 神经网络。为了便于观察神经网络的预测效果,本研 究将网络预测的曲线与J-A 模型仿真曲线进行了对 比。对比所用的 J-A 模型曲线来自于 Calkins 和 Smith 所建^[9-11],该模型的工作条件为:偏置磁场为0 kA/m, 频率为1 Hz,负载等效刚度系数 K_l 为 5.67 × 10⁵ N/m。

由于神经网络只能逼近任意单值映射函数,而磁 滞曲线是非线性多值映射关系,本研究中将磁滞曲线 分为外加磁场强度增加阶段和磁场强度减小阶段两 部分,分别用神经网络去逼近,再把两部分合在一 起。为了便于分析BP网络和GRNN网络的拟合效果, 笔者分别用BP网络和GRNN网络去拟合磁滞曲线。

实验方案设计如下:从Calkins实验曲线上磁场强 度增加的那一部分随机的取得47组数据作为网络的 训练数据,随机的取得46组数据作为网络的预测数 据。从实验曲线上磁场强度减小的那一部分随机的 取得47组数据作为训练数据,再随机地取47组数据 作为预测数据。采用Matlab中 crossvalind 函数来交叉 验证训练神经网络,SPREAD最佳值从0.1~2之间循环 求解,可得最佳SPREAD值为0.1。



程序工作流程图如图2所示。

在此扩展系数下的网络预测如图3~图6所示。



图6 磁场强度减小阶段GRNN神经网络预测误差

从图 3~6 中可以看出,相对于 J-A 模型理论曲线 来说,GRNN 神经网络的预测输出曲线和实验的实际 输出曲线还是比较接近的,磁场强度增加阶段的网络 预测误差最大为-1.38×10⁻⁵,下降阶段的网络预测误差 最大为-2.39×10⁻⁵,这个精度还是比较高的,在实际工程应用中,可以将GRNN神经网络的预测输出用作GMM的期望输出。

2 BP神经网络非线性逼近

2.1 BP网络算法理论基础

假设一个含有隐含层的3层BP神经网络,输入层 节点为 x_i ,隐层节点为 y_i ,输出节点为 z_i , θ 为阈值函 数,f为输入和输出之间的传递函数,输入节点与隐 层节点间的网络权值为 w_i ,隐层节点与输出节点间 的网络权值为 v_i ,输出节点的期望值为 t_i ,则模型的 计算公式为:

$$y_i = f(\sum_i w_{ji} x_i - \theta_j) = f(net_j)$$
(7)

其中:

$$net_j = \sum_i w_{ji} x_i - \theta_j \tag{8}$$

输出节点的输出为:

$$z_{l} = f(\sum_{j} v_{lj} y_{j} - \theta_{l}) = f(net_{l})$$
(9)

其中:

$$net_j = \sum_j v_{lj} y_j - \theta_l \tag{10}$$

输出节点的误差为:

$$E = \frac{1}{2} \sum_{l} (t_{l} - z_{l})^{2} = \frac{1}{2} \sum_{l} (t_{l} - f(\sum_{j} v_{ij} - \theta_{i}))^{2} = \frac{1}{2} \sum_{l} (t_{l} - f(\sum_{j} v_{ij} f(\sum_{i} w_{ji} x_{i} - \theta_{j}) - \theta_{i}))^{2}$$
(11)

假设输入为磁场强度 H,输出为GMM应变 ε ,则 式(7)可变为:

$$\varepsilon_i = f(\sum_i w_{ji} H_i - \theta_j) = f(net_j)$$
(12)

其中:

$$net_j = \sum_i w_{ji} H_i - \theta_j \tag{13}$$

式(11)变为:

$$E = \frac{1}{2} \sum_{l} (t_{l} - f(\sum_{j} v_{lj} f(\sum_{i} w_{ji} H_{i} - \theta_{j}) - \theta_{l}))^{2}$$
(14)

2.2 BP神经网络磁滞曲线拟合

在该部分,笔者同样将磁滞曲线分为磁场强度 增加阶段和磁场强度减小阶段两部分,网络所用训 练数据、测试数据与1.2节相同,网络的隐含层节点 个数为5,输出层节点个数为1,网络的输出如图7~图 10所示。

从图 7~10 中可以看出, BP 神经网络的预测输出 和实验实际输出相比, 还是存在一定误差的, 磁场强 度增加阶段的最大网络预测误差为-7.18×10⁻⁵, 磁场强



图10 磁场强度减小阶段BP网络预测误差

度减小阶段网络的最大预测误差为-5.83×10⁻⁵,预测精 度比GRNN神经网络略差。不过和J-A模型仿真曲线 相比,BP神经网络的预测输出还是更接近于实验曲 线,因此,在精度要求不是非常高的场合,可以用BP 神经网络的预测输出来代替GMM的期望输出。

3 GRNN和 BP 神经网络的对比分析

为了便于观察最佳扩展系数下的GRNN神经网络和BP神经网络的预测效果,本研究对GRNN和BP网络进行预测对比分析,结果如图11所示。



图11 GRNN和BP神经网络预测对比分析

从图 11 中可以看出,总体上来讲 GRNN 神经网络和 BP 神经网络的预测效果还是令人满意的,和 J-A 模型理论曲线相比,两种网络的预测都更接近于试验曲线。不过在磁场强度比较大的部分,BP 神经网络的预测还存在较大误差。

为了更好地区别BP神经网络和优化后的GRNN 神经网络间的拟合能力,这里再给出另一张Calkins试 验曲线的拟合图,如图12、图13所示。

从图 12、图 13 中可以看出,优化后的 GRNN 神经 网络的预测能力明显好于 BP 神经网络。



4 结束语

本研究用优化的广义回归神经网络GRNN和前 馈神经网络BP分别对GMM的磁滞曲线进行了非线性 拟合,并对两种拟合方法进行了对比,从对比中可以 看出,两种网络的预测都取得了令人满意的效果。另 外,采用循环算法求解SPREAD值的GRNN神经网络 精度要略高些,不管是在加磁阶段,还是在退磁阶段, GRNN神经网络的预测误差都要低于BP神经网络,该 研究可以为GMM的广泛应用提供很好的指导。

不过,GRNN神经网络的光滑性能(内退和外插能力)略差,因此,笔者将在未来的研究中,继续探索怎样更进一步优化和改进GRNN神经网络。

参考文献(References):

- [1] 卢全国. 基于 GMM 的微致动研究及应用[D]. 武汉:武汉 理工大学计算机科学与技术学院,2007.
- [2] 董长虹. Matlab 神经网络与应用[M]. 北京:国防工业出版 社,2007.
- [3] CINCOTTI S, MARCHESI M, SERRI A. A neural network model of parametric non-linear hysteretic inductors [J].
 IEEE Transactions on Magnetics, 1998, 34 (2) : 3040– 3043.
- [4] VECCHIO P D, SALVINI A. Neural network and fourrier descriptor macromodelin-g dynamic hysteresis [J]. IEEE IEEE Transactions on Magnetics, 2000, 36 (4) : 1246-1249.
- [5] MINCHEV S V. Neural networks for modeling of dynamic systems with hysteresis[C]//First International IEEE Symposium "Inteligent Systems", 2002:42–47.
- [6] MAKAVEEV D, DUPRE L, DE W M, et al. Dynamic hysteresis modeling using feedforward neural network [C]//In 15th Solft Magnetic Conference Abstract, Bilbao, 2003: 256-258.
- [7] 李贵存,刘万顺,宫德锋,等.用于磁化曲线拟合的高精度 混合型径向基函数神经网络[J].电网技术,2001,25 (12):18-21.
- [8] 史 峰,王小川,郁 磊,等. MTALAB神经网络30个案例 分析[M]. 北京:北京航空航天大学出版社,2010.
- [9] CALKINS F T, SMITH R C. Energy-based hysteresis model for magnetostrictive transducers [J]. IEEE Transactions on Magnetics, 2000, 36(2):429-439.
- [10] CLARK A E. Magnetostrictive Rare Earth-Fe₂ Compounds, in Ferromagnetic Materials [M]. E.P. Wohlfarth, Norh-Holland, Amsterdam, 1980.
- [11] JILES D C. Theory of the magnetomechanical effect [J].
 Journal of physics D:Applied physics, 1999, 32 (15): 1537-1546.

[编辑:张 翔]