

# Machine Learning Estimators for Lattice QCD Observables

arXiv:1807.05971v2 [hep-lat]

B. Yoon, T. Bhattacharya, R. Gupta

目的:

Machine Learning を使って2点関数から3点関数を予測する

結果:

概ね良好な結果が得られた

# Machine Learning in Lattice QCD

Machine Learning:

Training data を使って 適当 (適切) な予測モデル ( $F$ ) を作る方法

$$\{O_i, X_i\} \text{ の組 } N \text{ 個} \xrightarrow[\substack{F(X_i)=O_i^P \approx O_i}]{\text{Machine Learning}} O_j^P = F(X_j)$$

$X_j$ : Training data  $N$  個と重ならない  $M$  個

Machine Learning を使った Lattice QCD 関係の研究

## 1. Lefschetz Thimble

Alexandru, Bedaque, Lamm, Lawrence, PRD96:9:094505(2017)

Mori, Kashiwa, Ohnishi, PTEP2018:2:023B04(2018)

Kashiwa, Mori, Ohnishi, PRD99:1:014033(2019)

## 2. Order parameter or action parameters from configuration

Wetzel, Scherzer, PRB96:18:184410(2017)

Tanaka, Tomiya, JPSJ86:6:063001(2017)

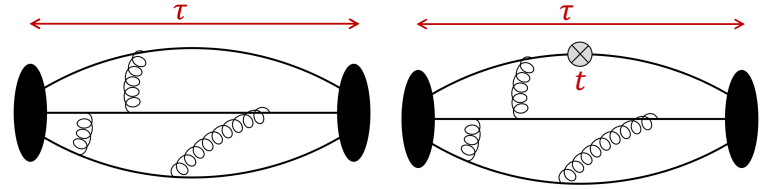
Shanahan, Trewartha, Detmold, PRD97:9:094506(2018) [大野さん文献紹介 \(2018.6.8\)](#)

## 3. AdS/CFT

Hashimoto, Sugishita, Tanaka, Tomiya, PRD98:4:046019(2018)

今回の話はこれまでよりもシンプルな応用

# Nucleon chargeの計算



核子2点相関関数  $t \gg 1$

$$C_2(t) = \langle 0|N(t)\bar{N}(0)|0\rangle = Z_N^2 e^{-M_N t}, \quad Z_N = \langle 0|N(0)|N\rangle$$

核子3点相関関数  $\tau - t, t \gg 1 \rightarrow$  励起状態を落とすため

$$C_3^\Gamma(\tau, t) = \langle 0|N(\tau)J_\Gamma(t)\bar{N}(0)|0\rangle = Z_N^2 e^{-M_N \tau} g_\Gamma$$

quark bilinear current  $J_\Gamma =$  Vector, Axialvector, Tensor, Scalar

$$g_\Gamma = \frac{C_3^\Gamma(\tau, t)}{C_2(\tau)} =$$

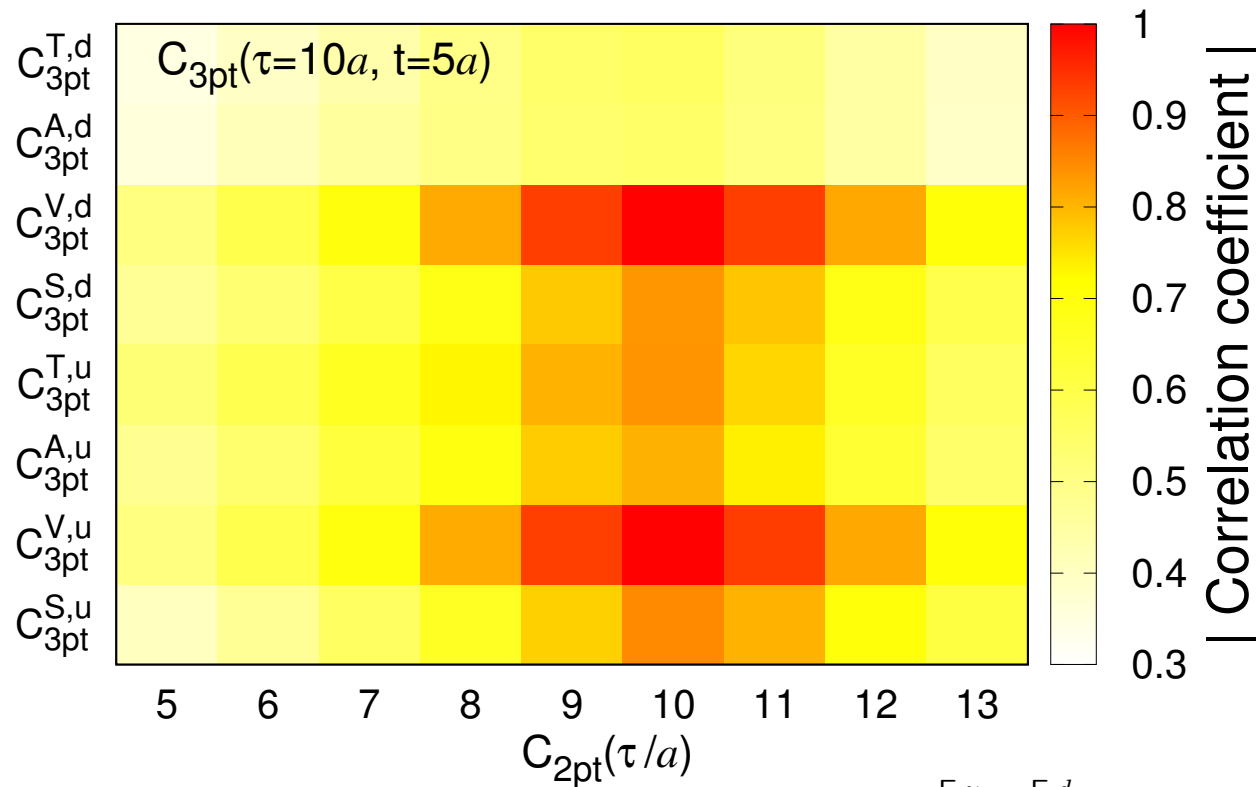
$g_V$	電荷
$g_A$	axial charge (最も基本的な量)
$g_T$	標準模型を超えた物理探索で重要
$g_S$	標準模型を超えた物理探索で重要

1. 励起状態の寄与を調べる  $\rightarrow C_3^\Gamma(\tau, t)$  の  $\tau$  依存性を調べる必要
2.  $\tau$  ごとに  $C_3^\Gamma(\tau, t)$  の計算が必要 (異なる  $\Gamma, t$  は同時に計算できる)
3. でも計算コストは抑えたい

$\Rightarrow$  既知のデータから  $C_3^\Gamma(\tau, t)$  を正しく予測できれば計算コストを抑えることが可能

## 2点関数と3点関数の相関

$C_2(\tau)$  と  $C_3^\Gamma(\tau, \tau/2)$  には強い相関がある (特に  $C_3^V$ )



$C_3^{\Gamma,u}, C_3^{\Gamma,d}$  は  $u, d$  クォークカレントの計算

この相関を使って  $C_2(t)$  から  $C_3^\Gamma(\tau, t)$  を予測するモデルを作りたい  
 $\Rightarrow$  Machine Learning

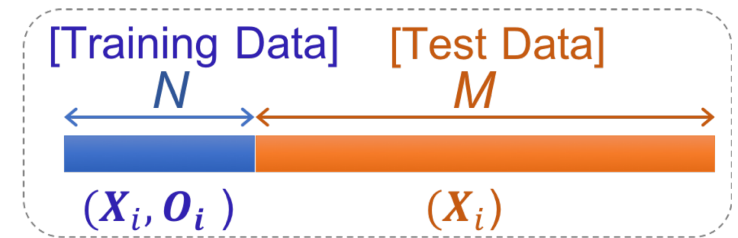
# Bias Correction

- Simple average

例)  $X_i$  を  $N + M$  配位、 $O_i$  を  $N$  配位で計算

Training Data  $N$  個を使って予測モデル  $F(X_i) = O_i^P$  を作る

$$\bar{O} = \frac{1}{M} \sum_{i \in M} O_i^P(X_i)$$



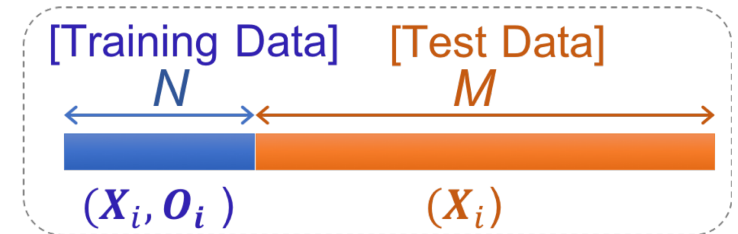
# Bias Correction

- Simple average

例)  $X_i$  を  $N + M$  配位、 $O_i$  を  $N$  配位で計算

Training Data  $N$  個を使って予測モデル  $F(X_i) = O_i^P$  を作る

$$\bar{O} = \frac{1}{M} \sum_{i \in M} O_i^P(X_i)$$



- Bias corrected average

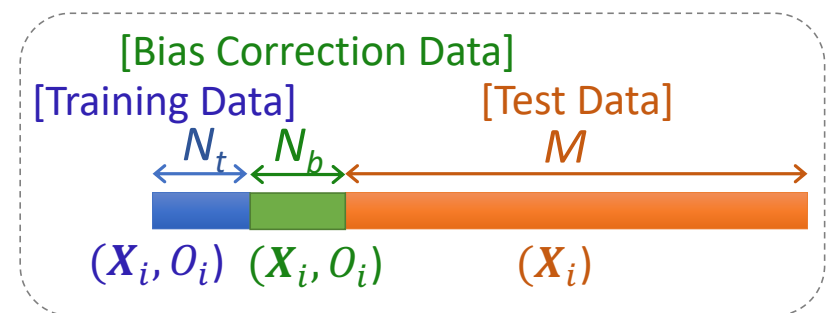
$O_i^P$  は  $\text{Bias}(\langle O_i \rangle - \langle O_i^P \rangle \neq 0)$  を持つかもしれないので補正項をいれる

Training Data  $N_t$  個を使って予測モデル  $F(X_i) = O_i^P$  を作る

$$\bar{O} = \frac{1}{M} \sum_{i \in M} O_i^P(X_i) + \frac{1}{N_b} \sum_{i \in N_b} (O_i - O_i^P(X_i))$$

第2項は  $F(X_i)$  が適切なら小さいはず (効果は後で見る)

$N_t$  と  $N_b$  は重ならないように選ぶ



## シミュレーションパラメータ

- $M_\pi \approx 310$  MeV,  $a \approx 0.089$  fm, Clover on HISQ
  - $C_3^\Gamma(\tau, t)$  with  $\tau = 8, 10, 12, 14$
  - 2263 配位 (64 測定/配位)
    - 3 配位飛ばし 680 配位を選択
      - Training Data  $N_t = 60$ , Bias Correction Data  $N_b = 620$
      - Test Data  $M = 1583$
  - 統計誤差評価は Bootstrap
  - Machine Learning
    - Boosted Decision Tree Regression algorithm というものを使った
      - 調整パラメータが少なく、overfitting の危険性が低い
      - 数値安定性のため  $C_3^\Gamma(\tau, t)/\mathcal{N}$ ,  $C_2(\tau)/\mathcal{N}$  と規格化 ( $\mathcal{N} = \langle C_2(\tau) \rangle$ )
      - モデル生成 + 予測 = ノートパソコンで数分
- 直接計算した結果と Machine Learning で予測した結果を比較し再現性を調べる

## 結果1 $\tau = 10$

Training Data 60 配位 + Bias Correction Data 620 配位

$$X = C_2(\tau)(0 \leq \tau \leq 20), O = C_3^\Gamma(\tau, t)(\tau = 8, 10, 12, 14, 0 \leq t \leq \tau, \Gamma = S, A, T, V)$$

Test Data 1583 配位

$$\text{インプット: } X = C_2(\tau)(0 \leq \tau \leq 20), \text{ 予測: } O^P = C_3^\Gamma(\tau, t)(\tau = 8, 10, 12, 14, 0 \leq t \leq \tau)$$

$g_\Gamma = C_3^\Gamma(\tau = 10, t = 5)/C_2(\tau = 10)$  の Test Data 結果

$\Gamma$	DM	BC-Prediction	Raw-Prediction	Bias
S	0.936(10)	0.933(15)	0.931(45)	+0.002(46)
A	1.2011(41)	1.1997(48)	1.1999(109)	-0.0003(105)
T	1.0627(34)	1.0638(39)	1.0642(79)	-0.0004(78)
V	1.0462(36)	1.0455(36)	1.0453(39)	+0.0002(20)

DM: Direct Measurement[目標とする結果], BC-Prediction: Bias Corrected average,  
Raw-Prediction: Simple average, Bias: Bias Correction

Biasは小さいが誤差が大きい。Raw-PredictionもDMより誤差が大きい  
BC-Prediction = Raw-Prediction + Bias は誤差がDMと同程度

→ DMを再現できた (Biasは入れる必要がある)



## 結果1 $\tau = 10$

Training Data 60 配位 + Bias Correction Data 620 配位

$$X = C_2(\tau)(0 \leq \tau \leq 20), O = C_3^\Gamma(\tau, t)(\tau = 8, 10, 12, 14, 0 \leq t \leq \tau, \Gamma = S, A, T, V)$$

Test Data 1583 配位

$$\text{インプット: } X = C_2(\tau)(0 \leq \tau \leq 20), \text{ 予測: } O^P = C_3^\Gamma(\tau, t)(\tau = 8, 10, 12, 14, 0 \leq t \leq \tau)$$

$g_\Gamma = C_3^\Gamma(\tau = 10, t = 5)/C_2(\tau = 10)$  の Test Data 結果

$\Gamma$	DM	BC-Prediction	Raw-Prediction	Bias
S	0.936(10)	0.933(15)	0.931(45)	+0.002(46)
A	1.2011(41)	1.1997(48)	1.1999(109)	-0.0003(105)
T	1.0627(34)	1.0638(39)	1.0642(79)	-0.0004(78)
V	1.0462(36)	1.0455(36)	1.0453(39)	+0.0002(20)

DM: Direct Measurement[目標とする結果], BC-Prediction: Bias Corrected average,  
Raw-Prediction: Simple average, Bias: Bias Correction

Biasは小さいが誤差が大きい。Raw-PredictionもDMより誤差が大きい  
BC-Prediction = Raw-Prediction + Bias は誤差がDMと同程度

→ Raw-Prediction と Bias は強く相関している  
相関の原因はモデル  $F(X)$  と配位の auto correlation?

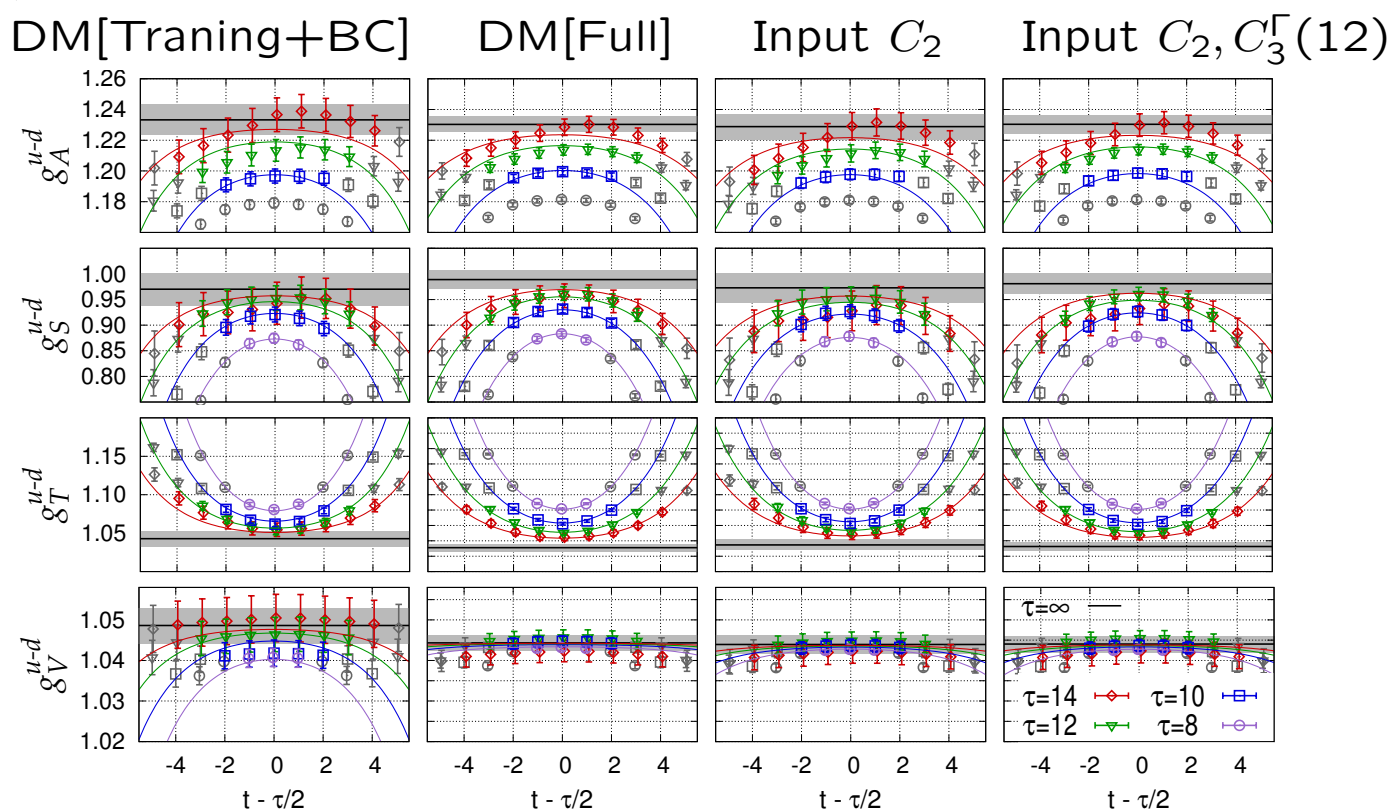
## 結果2 $\tau = 8, 10, 12, 14$

インプット: $X = C_2(\tau)(0 \leq \tau \leq 20)$ , 予測: $O^P = C_3^\Gamma(\tau, t)(\tau = 8, 10, 12, 14, 0 \leq t \leq \tau)$

インプット: $X = C_2(\tau)(0 \leq \tau \leq 20) + C_3^\Gamma(12, t)$ , 予測: $O^P = C_3^\Gamma(\tau, t)(\tau = 8, 10, 14, 0 \leq t \leq \tau)$

統計誤差は Training+BC の  $O_i$  も含めたもの

$g_\Gamma = C_3^\Gamma(\tau, t)/C_2(\tau)$  の結果 (線は  $\tau \rightarrow \infty$  フィット)



DM を概ね再現できた

$C_3^\Gamma(12)$  をインプットに加えると再現性は若干改善する

## 結果2 $\tau = 8, 10, 12, 14$

インプット: $X = C_2(\tau)(0 \leq \tau \leq 20)$ , 予測: $O^P = C_3^\Gamma(\tau, t)(\tau = 8, 10, 12, 14, 0 \leq t \leq \tau)$

インプット: $X = C_2(\tau)(0 \leq \tau \leq 20) + C_3^\Gamma(12, t)$ , 予測: $O^P = C_3^\Gamma(\tau, t)(\tau = 8, 10, 14, 0 \leq t \leq \tau)$

統計誤差は Training+BC の  $O_i$  も含めたもの

$g_\Gamma(\tau \rightarrow \infty)$  の結果

	DM	Pred.[ $C_{2\text{pt}}$ ]	Pred.[ $C_{2\text{pt}}, C_{3\text{pt}}(12)$ ]
$g_S$	0.989(18)	0.973(29)	0.981(20)
$g_A$	1.2303(51)	1.2289(83)	1.2304(61)
$g_T$	1.0311(51)	1.0347(68)	1.0326(54)
$g_V$	1.0443(19)	1.0439(22)	1.0440(21)

DM を概ね再現できた (統計誤差は若干大きくなる)

$C_2 + C_3^\Gamma(12)$  では DM より誤差が 10–20% 大きくなる

→ 計算コストは 35% 抑制できた (統計誤差増加分を考慮)

論文では CP violating  $C_2(t)$  の結果も議論しているが同じような結論なので省略

## まとめ

- Machine Learning を使って、 $C_2$  から  $C_3^\Gamma$  を概ね再現できた  
統計誤差を再現するためには Bias Correction が必要  
 $O_i^P$  と Bias には強い相関がある (理由はよくわからない)  
統計誤差は若干大きくなる
- インプットを増やすと再現性は若干改善する
- $C_2 + C_3^\Gamma$  (12) では直接計算より誤差が 10% 大きくなる  
→ 計算コストを 35% 抑制 (統計誤差増加分を考慮)