



# 生成AIによる $S'_4$ モジュラーフレーバー模型の解析

西村 皇 (九州大学), 大塚 啓 (九州大学), 内山 晴貴 (九州大学)

arXiv:2503.21432 and arXiv:2504.00944

A reproduction of Vincent van Gogh's "Starry Night" painting, showing a swirling night sky over a town and cypress trees, with three alarm clocks superimposed on the scene.

生成AIによる

# $S'_4$ モジュラーフレーバー模型の解析

西村 皇 (九州大学), 大塚 啓 (九州大学), 内山 晴貴 (九州大学)

arXiv:2503.21432 and arXiv:2504.00944

# 人工知能 (Artificial Intelligence)

- ・言語の理解や推論、問題解決など所謂「知的行動」を人間に代わり、コンピューターに行わせる技術の総称。
- ・特に、機械自身が学習する枠組みは「機械学習」と呼ばれる。

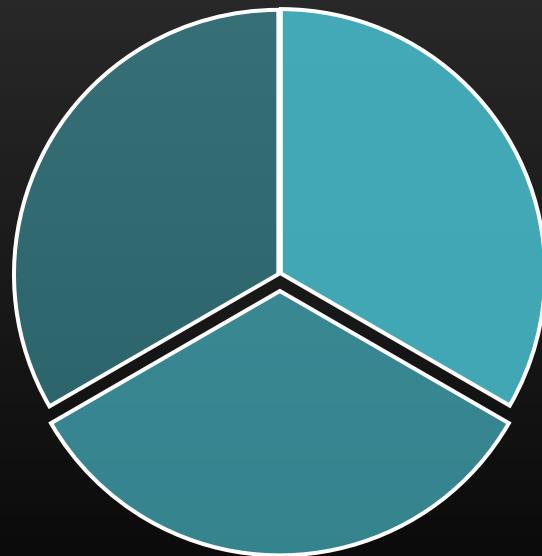


# 機械学習 (Machine Learning ⊂ AI)

- ・コンピュータが反復的にデータを学習する中で、隠れたルールやパターンを抽出する技術の総称。

教師あり学習

教師なし学習



K. Ishiguro, S. Nishimura, H. Otsuka,  
・JHEP08(2024)133 (2312.07181 [hep-th])

2025/09/01-05

PPP2025

4

強化学習

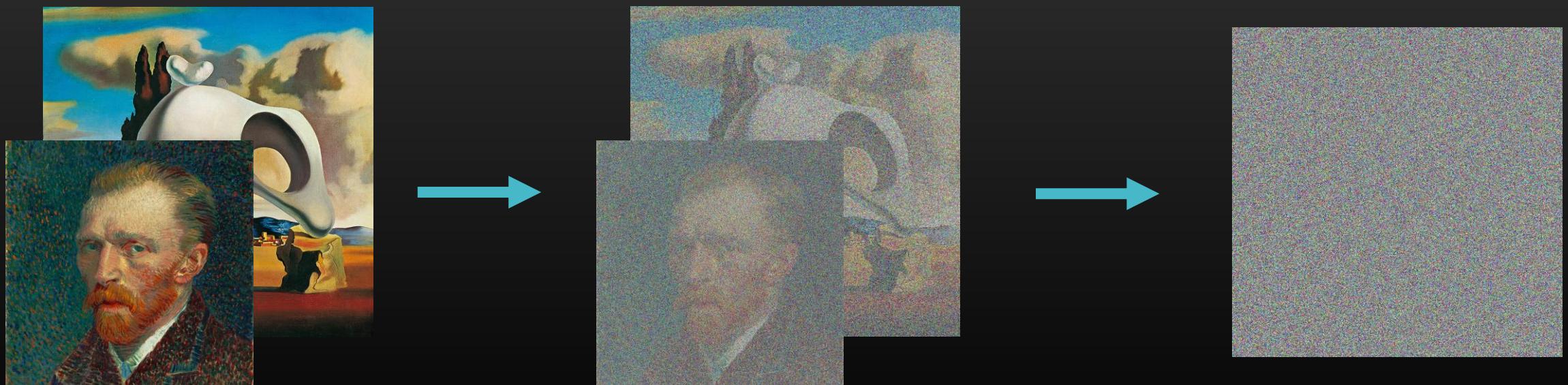
S. Nishimura, C. Miyao, H. Otsuka,  
・JHEP12(2023)021 (2304.14176 [hep-ph])  
・2409.10023 [hep-ph]

# 拡散モデル (Diffusion Model : DM)

- 学習に基づいて、新しいデータや情報を生成できる  
生成AIの一種。画像生成などに応用されている。  
例) “Stable Diffusion” & “DALL-E in ChatGPT”
- 拡散過程：データにノイズを付与する  
生成過程：ガウスノイズから適当なノイズを除去する

# 拡散モデル (DM)

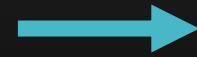
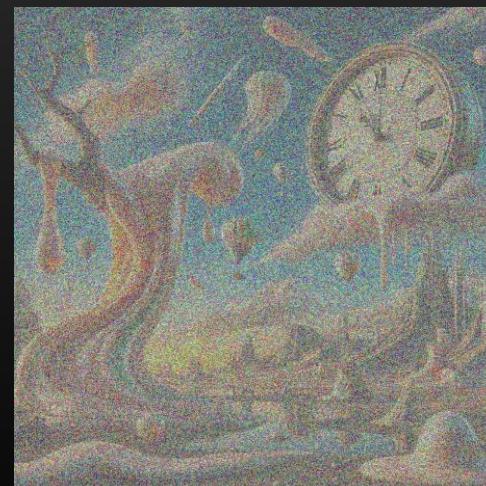
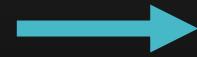
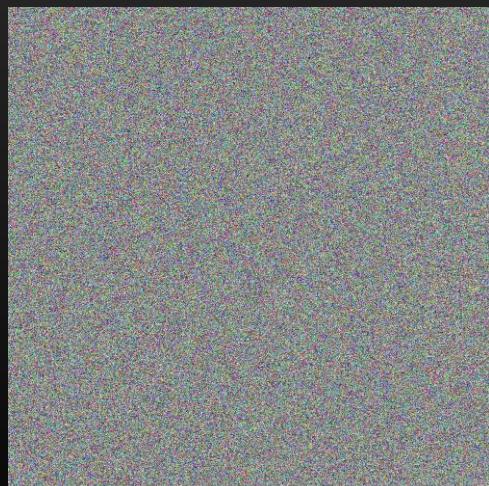
- 拡散過程：完全なガウスノイズとなるまで、初期画像  $G$  にノイズを加えていく。



# 拡散モデル (DM)

- 生成過程：ノイズ除去によって画像  $G$  が生成されていく。

例) Make an image with a touch of Salvador Dalí.

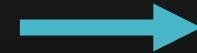
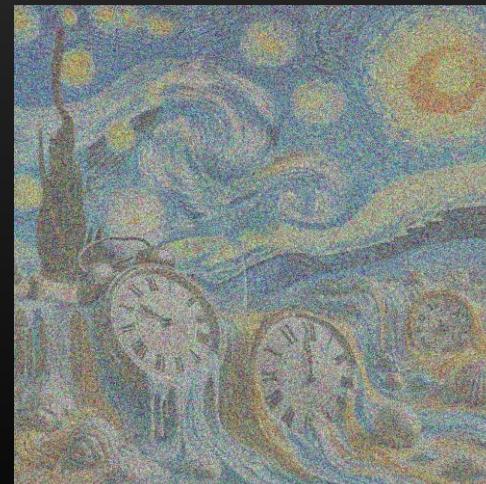
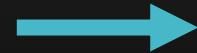
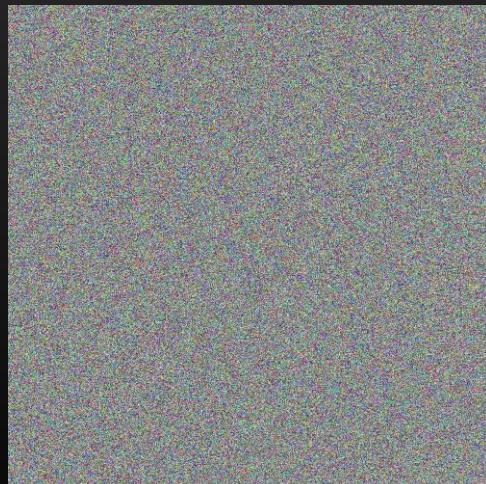


# 拡散モデル (DM)

- 条件付き拡散モデル：特定の条件ラベル  $L$  に従って画像を生成。

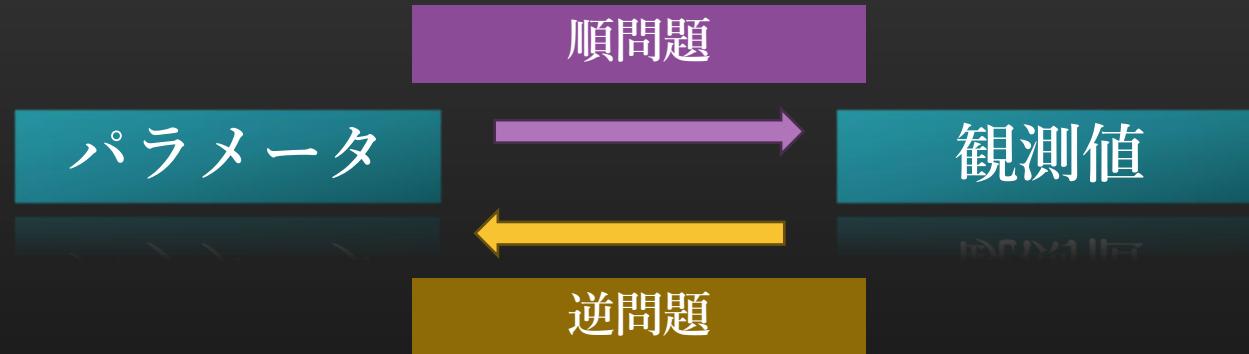
例) Make an image of “The Persistence of Memory” by Salvador Dalí,

with a touch of Van Gogh.



# 要点

- 拡散モデルを、 $S'_4$  モジュラーフレーバー模型の分析に応用した。



- 逆問題的なアプローチによって様々なパラメータ解を発見し、 $S'_4$  模型が自発的な CP 対称性の破れを導きうることを示した。

# 標準模型

質量階層性

フレーバー  
混合の強弱

# モジュラーフレーバー模型（1）

- 標準模型の各場がモジュラー対称性に従うとし、モジュラー対称性の表現からフレーバー物理に取り組む。  
例)  $SL(2, \mathbb{Z})$ ,  $\Gamma_2 \simeq S_3$  (3次の対称群),  $S'_4$  ( $S_4$ の二重被覆)
- 湯川結合もモジュラーフレーバー対称性の表現となり、自由度として残っているパラメータ  $\tau$  (モジュライ) の値次第で質量固有値や混合行列が変化する。

# モジュラーフレーバー模型（2）

Y.Abe, T.Higaki, J.Kawamura, T.Kobayashi

- $S'_4$  モジュラーフレーバー模型のSuperpotential

Phys.Lett.B 842 (2023) 137977

$$W = H_u \left\{ \sum_{a=1}^2 \alpha_a \left( Q Y_3^{(k_{ua} + k_Q)} \right)_1 u_a^c + \alpha_3 \left( Q Y_{\widehat{3}}^{(k_{u3} + k_Q)} u_3^c \right)_1 \right\} \\ + H_d \sum_{i=1}^3 \left\{ \beta_i \left( Q Y_3^{(k_{di} + k_Q)} d_i^c \right)_1 \right\}$$

- モジュラー変換で  $f_i(\gamma\tau) = (c\tau + d)^k \rho_{ij}(\gamma) f_j(\tau)$  と振る舞う特別な関数を、ウェイト  $k$  のモジュラー形式という。

$Y_3^k$  がウェイト  $k$  の 3 表現。 $\alpha, \beta$  は適当な係数。

# モジュラーフレーバー模型（3）

- 表現とウェイトが決まると、湯川結合は  
モジュラー形式を用いて以下のように計算される。

$$Y_u = \begin{pmatrix} \alpha_1 \left[ Y_3^{k_{u1}+k_Q}(\tau) \right]_1 & \alpha_2 \left[ Y_3^{k_{u2}+k_Q}(\tau) \right]_1 & \alpha_3 \left[ Y_{\widehat{3}}^{k_{u3}+k_Q}(\tau) \right]_1 \\ \alpha_1 \left[ Y_3^{k_{u1}+k_Q}(\tau) \right]_3 & \alpha_2 \left[ Y_3^{k_{u2}+k_Q}(\tau) \right]_3 & \alpha_3 \left[ Y_{\widehat{3}}^{k_{u3}+k_Q}(\tau) \right]_3 \\ \alpha_1 \left[ Y_3^{k_{u1}+k_Q}(\tau) \right]_2 & \alpha_2 \left[ Y_3^{k_{u2}+k_Q}(\tau) \right]_2 & \alpha_3 \left[ Y_{\widehat{3}}^{k_{u3}+k_Q}(\tau) \right]_2 \end{pmatrix}$$

# モジュラーフレーバー模型（4）

	$Q$	$(u_1^c, u_2^c, u_3^c)$	$(u_1^c, u_2^c, u_3^c)$	$(H_u, H_d)$
$S'_4$	3	$(\mathbf{1}, \mathbf{1}, \widehat{\mathbf{1}}')$	$(\mathbf{1}, \mathbf{1}, \mathbf{1})$	$(\mathbf{1}, \mathbf{1})$
Weight	-4	$(0, -4, -3)$	$(0, -2, -4)$	$(0, 0)$

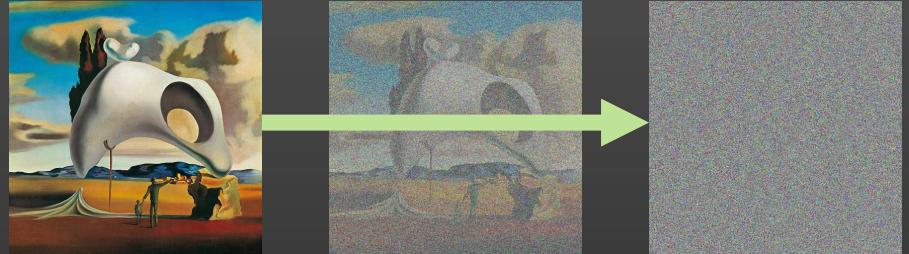
$$Y_u = \begin{pmatrix} \alpha_1 \left[ Y_3^{k_{u1}+k_Q}(\tau) \right]_1 & \alpha_2 \left[ Y_3^{k_{u2}+k_Q}(\tau) \right]_1 & \alpha_3 \left[ Y_{\widehat{3}}^{k_{u3}+k_Q}(\tau) \right]_1 \\ \alpha_1 \left[ Y_3^{k_{u1}+k_Q}(\tau) \right]_3 & \alpha_2 \left[ Y_3^{k_{u2}+k_Q}(\tau) \right]_3 & \alpha_3 \left[ Y_{\widehat{3}}^{k_{u3}+k_Q}(\tau) \right]_3 \\ \alpha_1 \left[ Y_3^{k_{u1}+k_Q}(\tau) \right]_2 & \alpha_2 \left[ Y_3^{k_{u2}+k_Q}(\tau) \right]_2 & \alpha_3 \left[ Y_{\widehat{3}}^{k_{u3}+k_Q}(\tau) \right]_2 \end{pmatrix}$$

- 実験値を再現するように、9個の定数  $\alpha, \beta$  や  
モジュライ  $\tau$  の値を適切に決めなければならない。

# モチベーション

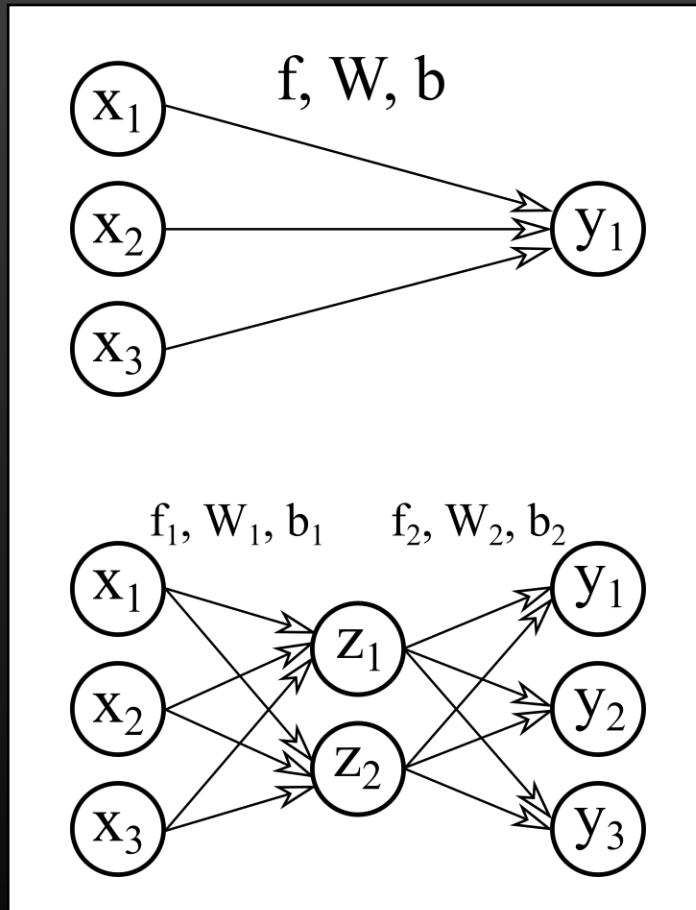
- ・拡散モデルは「生成AI」として知られている。  
(学習に基づいて、新しいデータや情報を生成できる)
- ・この性質を上手く活用することで、
  - ・現実のフレーバー構造を再現する未知のパラメータを観測値主導で生成 = 逆問題的アプローチ
  - ・従来手法のように探索領域に制限を設けずとも、広い範囲のパラメータから様々な候補を自動的に提案。

# 拡散過程の手順



- 生成対象のフリーパラメータ  $G = \{\tau, \alpha, \beta\}$  ( $\alpha, \beta$ は実数)
- $G$  に対応する物理量ラベル  $L = \left\{ \frac{m_u}{m_t}, \frac{m_c}{m_t}, \frac{m_d}{m_b}, \frac{m_s}{m_b}, |U_{ij}^{\text{CKM}}|, J^q \right\}$
- 様々な時刻  $t \in \{1, 2, \dots, T\}$  に対して…
  - 1) ランダムな初期データ  $G$  を準備し、対応する  $L$  を計算
  - 2) ランダムな摂動  $\Delta G$  (ノイズ) を  $G_t = \frac{T-t}{T}G + \frac{t}{T}\Delta G$  のように加算
  - 3)  $G_t$  &  $L$  に基づいて  $\Delta G$  を予測するニューラルネットを訓練

# ニューラルネットワーク（1）



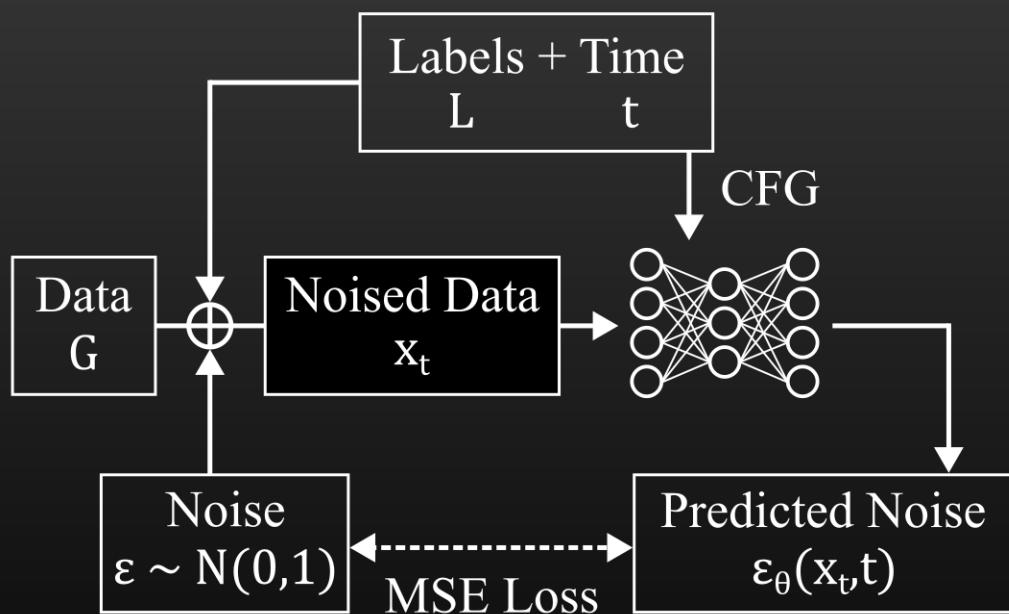
- 生物の脳を模倣した数理モデル  
典型的構成要素：入力層 ( $x$ ) & 出力層 ( $y$ )
- 入力から出力が計算されていく  
パラメータ  $W, b$  (ウェイト・バイアス)  
活性化関数  $f$ 
$$y_1 = f(W_1x_1 + W_2x_2 + W_3x_3 + b)$$

# ニューラルネットワーク（3）

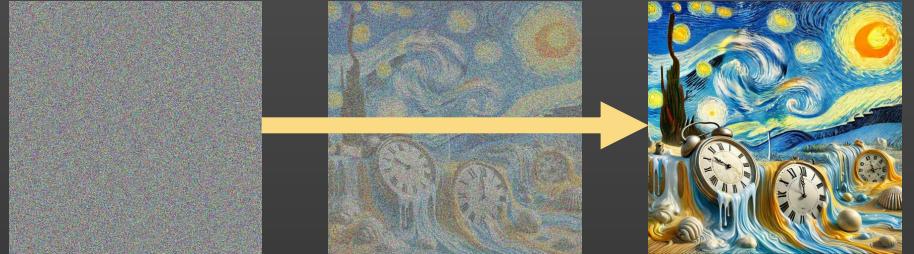
- ・拡散モデルにおいては、

入力：ノイズデータ & ラベル情報  
出力：予測ノイズ

- ・重み  $W$  & バイアス  $b$  は、  
予測ノイズと、実際の加算ノイズとの  
差が小さくなるように更新されていく。  
この更新作業が「学習」。



# 生成過程の手順



- 生成対象のパラメータ  $G = \{\tau, \alpha, \beta\}$

実験に基づく物理量ラベル  $L_{\text{exp}} = \left\{ \frac{m_u}{m_t}, \frac{m_c}{m_t}, \frac{m_d}{m_b}, \frac{m_s}{m_b}, |U_{ij}^{\text{CKM}}|, J^q \right\}$

- 1) ガウス分布に従う完全なノイズデータ  $G_T$  を用意
- 2) 予測ノイズ  $\Delta G$  を  $G_t = \frac{T-t}{T}G_{t+1} - \frac{t}{T}\Delta G$  と減算（デノイズ）
- 3) 実際の観測値  $L_{\text{exp}}$  に基づく新データ  $G_0$  の生成が完了

# 計算資源

- ・ 計算には Google Colaboratory でCPUのみ使用 (GPU不使用)
- ・ 拡散過程には約 1 時間、  
生成過程で  $10^5$  個のデータを生成するのも約4.6時間で完了。
- ・ GPUで更なる高速化もできるが、  
拡散モデルは省力的な計算環境でも活用可能。

# 生成過程の進捗（1）

- ・拡散モデルが導いたパラメータから 8 個の物理量を計算

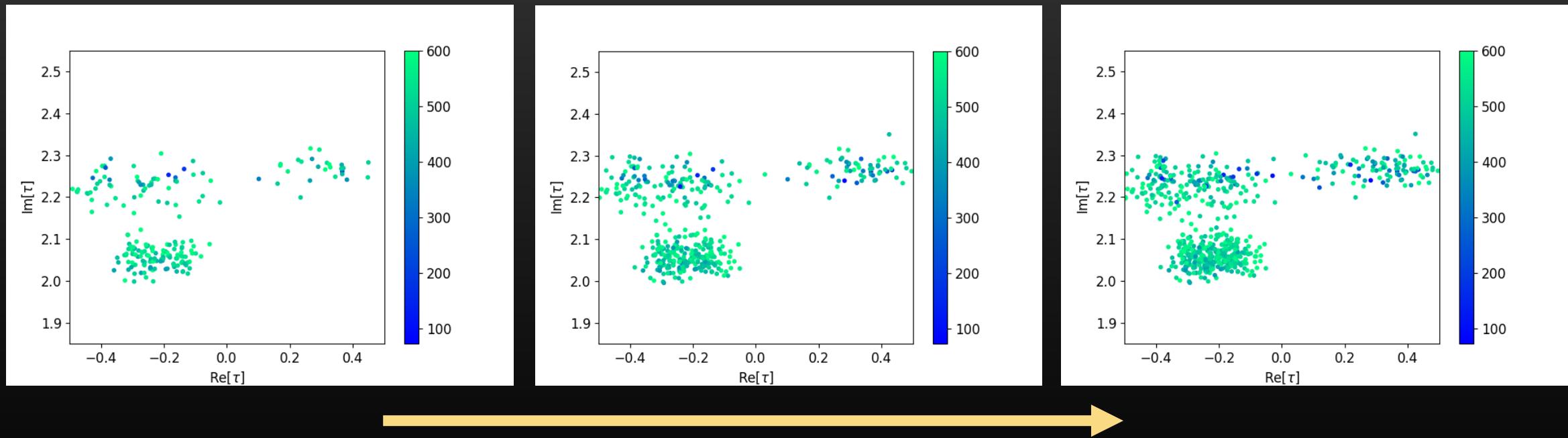
$$\left\{ \frac{m_u}{m_t}, \frac{m_c}{m_t}, \frac{m_d}{m_b}, \frac{m_s}{m_b}, \theta_{12}^q, \theta_{23}^q, \theta_{13}^q, J^q \right\}$$

- ・計算値と実験値 ( $\nu_{\text{cal}}, \nu_{\text{exp}}$ ) を用いて  $\chi^2$  値を定義

$$\chi^2 = \sum \chi_i^2 = \sum \frac{(\nu_{i,\text{cal}} - \nu_{i,\text{exp}})^2}{\nu_{i,\text{error}}^2}$$

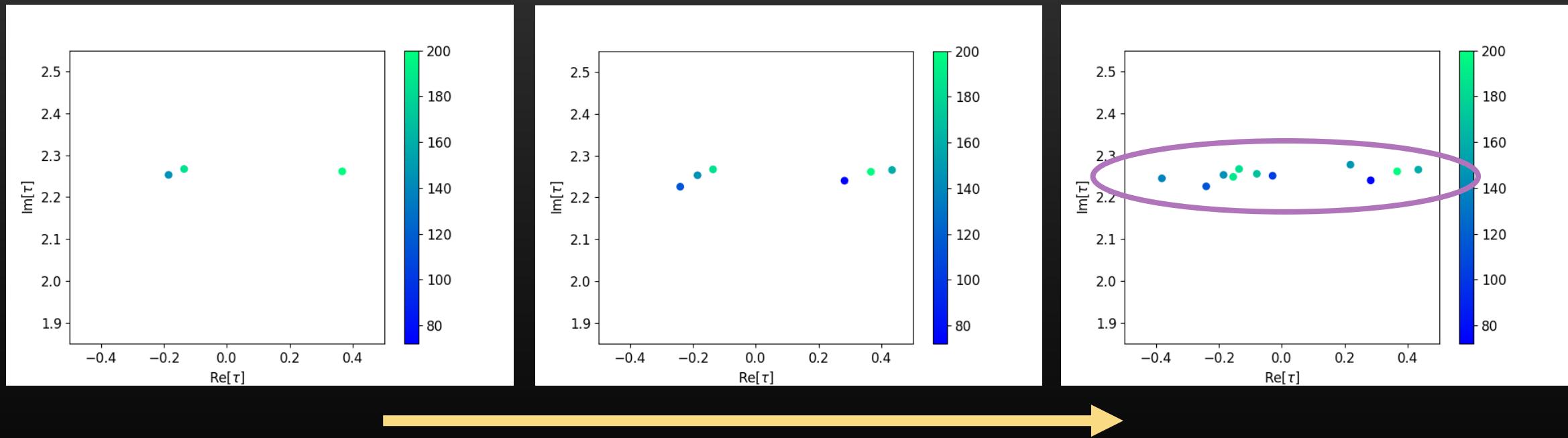
# 生成過程の進捗（2）

- ・高精度に実験値を再現する解におけるモジュライ  $\tau$  の分布。  
生成データの増加に伴い、色々な候補が次々提案される。



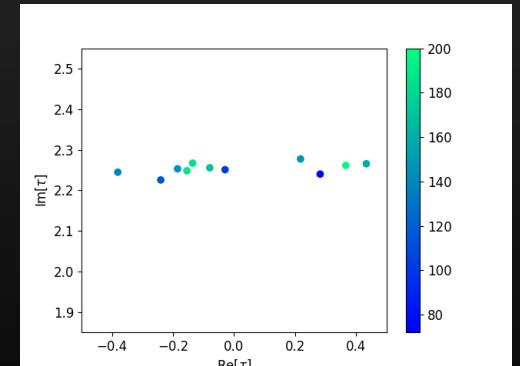
# 生成過程の進捗（3）

- ・高精度に実験値を再現する解におけるモジュライ  $\tau$  の分布。  
生成データの増加に伴い、色々な候補が次々提案される。



# 結果：様々な解の生成（1）

- $S'_4$  模型のフレーバー構造は  $\text{Im } \tau$  の値に鋭敏。僅かな値の違いが異なる構造を導くため、適切なパラメータ領域の推定自体が困難。解析的には、大きな  $\text{Im } \tau$  で容易に再現可能（例： $\text{Im } \tau = 2.8$ ）
- 拡散モデルは探索するパラメータ領域に対して厳しい制限を必要とせず、色々な候補を生成する。比較的小さい  $\text{Im } \tau \sim 2.2$  で妥当な解を発見できた。



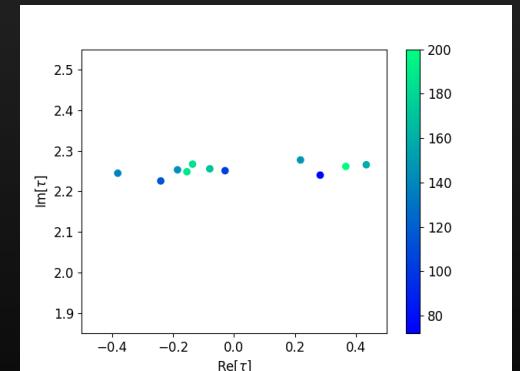
# 結果：様々な解の生成（2）

- 拡散過程の実行時、学習データは広い定義域で準備される。

$$-\frac{1}{2} \leq \operatorname{Re} \tau \leq \frac{1}{2}, \quad \frac{\sqrt{3}}{2} \leq \operatorname{Im} \tau \leq 5$$

一方、生成AIは  $\operatorname{Im} \tau \sim 2.2$  に集中する解を自動的に発見。

- 人間の経験だけからは見当が付きにくい領域でも、拡散モデルは有望な解を探索し、提案してくれる。  
(人間側で初期値や刻み幅を試行錯誤しなくてよい)



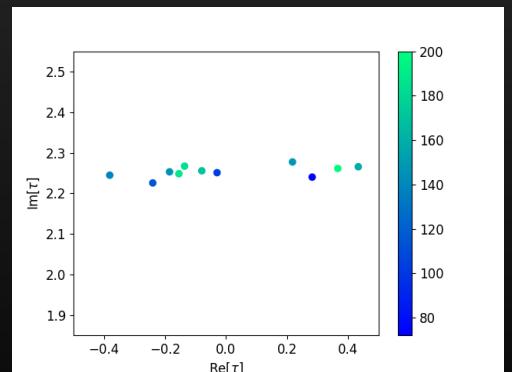
# 結果：自発的CP対称性の破れ

- 湯川結合内の係数  $\alpha, \beta$  が実数である中、 $\text{Re } \tau$  のみによって Jarlskog 不変量が再現された。= 「自発的CP対称性の破れ」

$$J_{\text{DM}} \sim 2.49 \times 10^{-5}, \quad J_{\text{exp}} = 2.87 \times 10^{-5}$$

- 先行研究：CPの破れを再現するためには複素係数の導入が必要とされていた。

自発的CP対称性の破れの導出自体が興味深い。

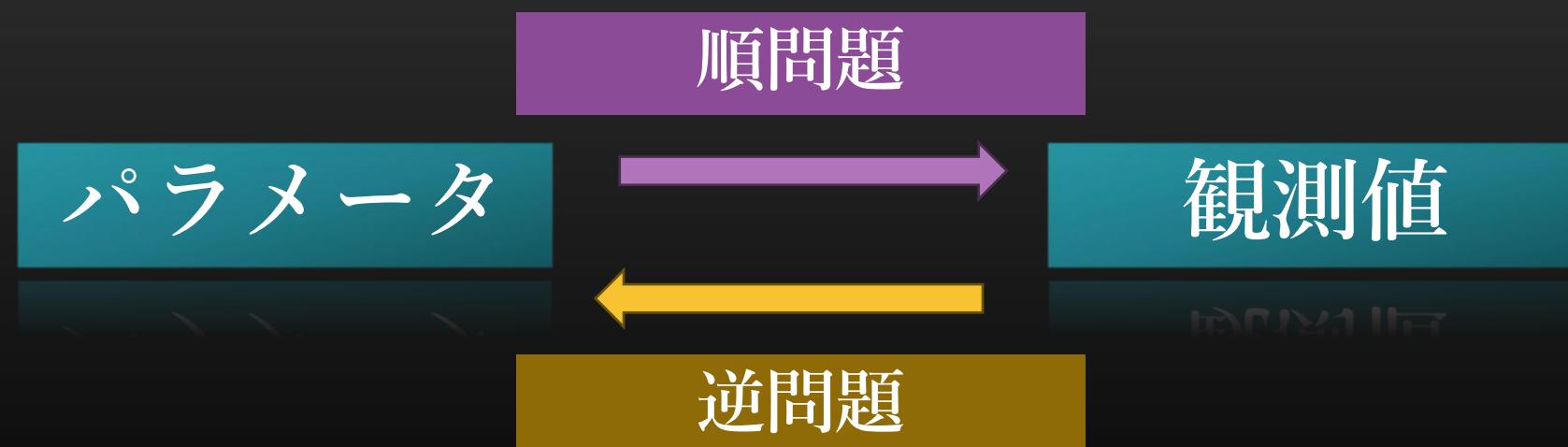


# 総括：フレーバー物理への拡散モデルの応用

- $S'_4$  モジュラーフレーバー模型に着目し、  
そのフリーパラメータを拡散モデルによって探索。
- 観測値主導の立場から、クォークセクターのフレーバー構造を  
再現する様々なパラメータを、 $\text{Im } \tau$  が比較的小さい領域に発見。  
「良い初期値」を探す手間がなく、探索範囲の厳しい制限も不要。  
妥当な解の候補を機械が次々に提案してくれる。

# 総括：フレーバー物理への拡散モデルの応用

- ・湯川結合に含まれる係数が実数であっても、 $S'_4$  模型で自発的 CP 対称性の破れを導くパラメータの候補を発見。



# 展望

- $A_4$  など異なるモジュラー対称性の下で、自発的CP対称性の破れは実現するか？一層非自明なパラメータは発見できるか？
- 既に得られている実験値を指定し、所望のフレーバー模型の予言を自動で導き出してくれる枠組みへ。

