#价值偏基准量(微分动力量子)的构造: PFB-GNLA 退化下的词法KAT作用幺半群 × GRL路径积分

作者: GaoZheng日期: 2025-09-26

• 版本: v1.0.0

注: "O3理论/O3元数学理论/主纤维丛版广义非交换李代数(PFB-GNLA)"相关理论参见: 作者 (GaoZheng) 网盘分享 或 作者 (GaoZheng) 开源项目 或 作者 (GaoZheng) 主页, 欢迎访问!

摘要

介绍 Kleene Algebra with Tests (KAT)与相关闭包/半环结构在本项目中的角色:用以建模可验证控制流、停机点与合规模式。提供从数学结构到工程接口的映射规范,支撑规则检查、代价累积与策略约束的统一表达。

一、三层映射 (从几何到算子到路径积分)

- **几何层 (PFB-GNLA)** : 主纤维丛 $\pi: \mathcal{P} \to \mathcal{X}$, 基底 \mathcal{X} 表示语义/业务情境(域、任务、合规约束),纤维群 G 由**广义非交换李代数** \mathfrak{g} 指数化而成;联络 ω 给出在情境移动时的并行输运与曲率成本。
- 退化层 (Lex-KAT 作用幺半群) : 在"词法可计算"极限下,将 $\mathfrak g$ 退化到端算子幺半群 $\operatorname{End}(\Sigma^*)$ 的 牛成集:

$$\mathcal{G} = \{\mathbf{L}_h, \mathbf{R}_h, \mathbf{\Pi}_L, \mathbf{Head}_L, \mathbf{T}_ullet, \mathbf{Cl}^{\mathrm{Pref}}, \mathbf{Cl}^{\mathrm{Suf}}, \mathbf{D}_{\mathrm{head}}, \mathbf{CJK}\}$$
.

对应的幂子幺半群谱系见你前述定义(投影带、测试核、乘-闭包核、管线核等)。

• 动力层 (GRL 路径积分) : 策略 π 在算子序列空间上诱导路径 measure; 性能泛函

$$\mathcal{J}(\pi) = \mathbb{E}_{\pi} \Big[\sum_{t} \underbrace{ ($$
 语义收益 $+$ 词法增益 $-$ 长度/合规成本 $) \Big],$

其中 $S_t=Q_t+L_t-P_t$, δ_t 由 U 上"命中即停"与**语义门控**($\sin>\tau$)决定, C_t 含 L_h,L_p 的长度正则与预算约束。

二、算子基与占用测度(可微"结构坐标")

令 $\{G_i\}_{i=1}^m\subset \mathcal{G}$ 为选定的**最小生成基**(建议: $\mathbf{L}\times\mathbf{R}\times$ 投影×tests×闭包的规范形)。 定义**占用测度与耦合权**:

$$\mu_i = \mathbb{E}_{\pi} \Big[\sum_t \phi_i(t) \Big], \quad \phi_i(t) = \mathbf{1} [$$
第 t 步应用 $G_i], \qquad lpha_i =$ 策略门控/权重参数.

若 L_h, L_p 纳入决策, 定义 μ_{L_h}, μ_{L_p} 为其取值的分布时刻占用 (或期望长度)。

三、GRL 路径积分下的"价值基准向量"定义

目标:给出一个落在 g* 或其退化坐标的向量,衡量"增/减某类算子与长度"的边际价值。

1. 策略域梯度视角 (可训练)

$$v_i \, := \, rac{\partial \mathcal{J}}{\partial lpha_i} \, pprox \, \mathbb{E}_\pi \Big[\sum_t A_t \, \partial_{lpha_i} \log \pi(G_t | s_t) \Big]$$

这里 A_t 为优势;若 π 对 G_i 采用 softmax 门控,则 $\partial_{\alpha_i} \log \pi_i = 1 - \pi_i$,得到 $v_i \approx \mathbb{E}[A_t(1 - \pi_i)\phi_i]$ 。

2. 占用-函数视角 (可审计/可回放)

$$oxed{v_i \ := \ rac{\partial \mathcal{J}}{\partial \mu_i} \, pprox \, \mathbb{E}_\pi \Big[\sum_t (S_t + \delta_t - C_t) \, \phi_i(t) \Big]}$$

直接把"该算子出现一次"的边际收益计入。

3. 长度分量 (Flex-Attn)

$$v_{L_h} = rac{\partial \mathcal{J}}{\partial \mu_{L_h}}, \qquad v_{L_p} = rac{\partial \mathcal{J}}{\partial \mu_{L_p}},$$

用于调历史窗口/预测上限的最优资源点(术语处放宽、功能词处收紧)。

定义: $\mathbf{v}:=(v_1,\ldots,v_m,v_{L_h},v_{L_p})^{\top}$ 即为语义空间的价值基准向量;在 PFB-GNLA 中,它对应 $\xi\in\mathfrak{g}^*$ 的一个瞬时共轭元(见下)。

四、从非交换到"微分动力量子"(量子化规则)

为使 ${f v}$ 具备"最小动作"的可执行性,引入量子化映射 $Q:\mathbb{R} o \Delta$:

$$\Delta_i \ = \ Q(v_i) \ = \ ext{sgn}(v_i) \cdot |v_i|^{eta} \cdot \min\Bigl\{\eta, \ rac{|v_i|}{\sigma_i + \epsilon}\Bigr\}, \quad 0 < eta \leq 1$$

- η : 步长上限; σ_i : 该算子方差或 Fisher 预条件; β : 次线性量化 (抗震荡) 。
- 非交换耦合修正 (抑制"互相干扰"的更新):

$$\Delta_i \; \leftarrow \; \Delta_i \; - \; \lambda_{ ext{comm}} \sum_j \left\lVert \left[G_i, G_j
ight] \right
Vert \pi_j,$$

其中 $[G_i,G_j]=G_iG_j-G_jG_i$ 以算子范数近似,不可交换越强,越抑制同时上调。

解释: Δ_i 就是**微分动力量子**——"对第 i 类算子/长度的最小价值倾向增量"。

五、几何配平: 共轭动量与矩映射

在 PFB-GNLA 上引入 G-不变度量,定义**价值矩映射** $\mu:\mathcal{P} \to \mathfrak{g}^*$:

$$\langle \mu(p), X
angle \ = \ \mathbb{E}_{\pi} \Big[\sum_{t} R_{t} \, \langle
ho(X) \, | s_{t}
angle, \, \, | s_{t}
angle \Big], \quad X \in \mathfrak{g},$$

 ρ 为 \mathfrak{g} 在字符串希尔伯特空间的表示(左/右乘、投影、闭包的线性扩展)。 在此框架下, \mathbf{v} 可视为 $\xi:=\mu(p)$ 的**坐标化切向**;沿策略演化的平均动力为

$$\dot{\xi} \; = \; \mathrm{ad}^*_{
abla H(\xi)} \, \xi \; - \; \Gamma \, \xi \; + \; \sum_i \Delta_i \, e_i^*,$$

其中 H 为"收益-成本"哈密顿量, Γ 为耗散项, e_i^* 是基 G_i 的对偶。

六、最小可落地算法 (可审计实现)

输入: 幺半群基 $\{G_i\}$, 长度集 U, 门控阈 τ , IDF/隶属度, 日志回放流。

输出: \mathbf{v} 与量子化增量 Δ , 热更 L_h, L_p 与算子门控。

1. **统计占用与回报**:在线/离线回放得到 $\mu_i,\mu_{L_b},\mu_{L_p}$,以及每步 S_t,δ_t,C_t 。

- 2. **计算** v: 用"占用-函数"公式; 需要训练时改用策略域梯度公式。
- 3. **量子化**:按上式得 Δ_i ,加入非交换耦合修正。
- 4. 资源调度:

$$lpha_i\!\leftarrow\!lpha_i+\Delta_i, \quad L_h\!\leftarrow\! ext{clip}(L_h+\Delta_{L_h}), \quad L_p\!\leftarrow\! ext{clip}(L_p+\Delta_{L_p})$$

- 5. **合规模块**: tests (预算/黑词/合规) 为硬闸; 不通过则置零增量。
- 6. **监控**: 收敛性(||△||下降)、词法不合规↓、语义指标↑
 - 、吞吐稳定;日志100%可回放。

七、与幂子幺半群谱系的对位(选核)

- E-核 (幂等生成) : $\langle \Pi, Head, T, Cl, D, CJK \rangle$ ——优先用于审计与回放, v 的主要分量来自 T, Cl 与 Π 。
- Act-Cl 核 (乘×闭包) : $\langle \mathbf{L}, \mathbf{R}, \mathbf{Cl}^{\mathrm{Pref}}, \mathbf{Cl}^{\mathrm{Suf}} \rangle$ ——优先用于**在线吞吐与术语捕获**, \mathbf{v} 中 v_{L_p} 往往 对吞吐/质量最敏感。
- Pipeline 核 (tests→闭包→tests→闭包→清洗): 用于强合规域(医疗/司法/政务); v 的合规模
 块分量必须为非负链内投影。

八、KPI 与风控(验收口径)

- 词法不合规 (word_noncompliance) $\downarrow \geq 30$; 术语覆盖/要点召回 \uparrow ($\geq 8-15pp$) ;
- 训练/推理一致性: 训练禁 Top-p, Eval-w/o-Top-p 偏差 < 阈;
- 资源: tok/s > 基线90%, L_n 平均值处于可控区间;
- 审计:事件日志可 100% 回放; \mathbf{v} 与 Δ 可追溯到算子级证据。

九、一句话结论

把 PFB-GNLA 的几何"力学"退化到 Lex-KAT 的可计算"算子学",再用 GRL 路径积分把**收益-成本**记满账本;**价值基准向量 v** 是"哪类算子/长度最该加码或减码"的**共轭动量**,其**微分动力量子** Δ 则是**最小可执行**的结构增量。按上述构造落地,你就同时拿到:可解释(算子级)、可控(长度与门控)、可审计(KAT-tests)、可优化(几何共轭)的闭环系统。

许可声明 (License)

Copyright (C) 2025 GaoZheng

本文档采用知识共享-署名-非商业性使用-禁止演绎 4.0 国际许可协议 (CC BY-NC-ND 4.0)进行许可。