

Fixstars Amplifyハッカソン

## Fixstars Amplifyの天体観測への応用の試み

- 中性子星のX線偏光観測 -

2021年3月31日 日本電気株式会社 矢田部 彰宏

## \Orchestrating a brighter world

未来に向かい、人が生きる、豊かに生きるために欠かせないもの。

それは「安全」「安心」「効率」「公平」という価値が実現された社会です。

NECは、ネットワーク技術とコンピューティング技術をあわせ持つ

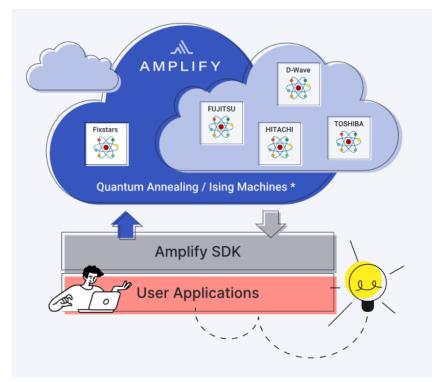
類のないインテグレーターとしてリーダーシップを発揮し、

卓越した技術とさまざまな知見やアイデアを融合することで、

世界の国々や地域の人々と協奏しながら、

明るく希望に満ちた暮らしと社会を実現し、未来につなげていきます。

#### Fixstars Amplifyハッカソン



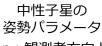
株式会社フィックスターズ, Fixstars AmplifyハッカソンWebサイト https://amplify.fixstars.com/hackathon00 より

- Fixstars Amplifyは株式会社フィックスターズが開発した量子アニーリングマシン・イジングマシンを実行するためのクラウド基盤。
- Fixstars Amplifyを通して組合せ最 適化問題を解くことができる。
- ハッカソンでは、Amplifyを使った アプリを開発する。
  - ジョークプログラムから社会課題に挑む意 欲作まで、テーマは自由。
- 本スライドはFixstars Amplifyハッカソンの提出物。

#### 概要:本取り組みで試みたこと

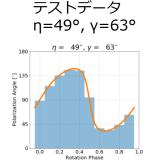
- 近年、アニーリングマシンの応用先が盛んに研究されていて、素粒子物理学実験(\*1)のよ うなアカデミックの分野でもアニーリングマシンの活用がなされている。
- 実験や観測で得られたデータから意味のある結果を取り出すことは天文学の観測において も同様に行われることである。
- 本取り組みではX線偏光の観測に着目して、中性子星と呼ばれる天体からのX線領域の偏光 のデータを簡単な理論モデル(\*2)によって作成し、Fixstars Amplifyによって姿勢を推定す ることを試みる。
  - \*1 Mott, A., Job, J., Vlimant, JR. et al. Nature 550, 375-379 (2017).
  - \*2 Yatabe, A. & Yamada, S. Astrophys. J 850, 185, (2017). の理論モデルを簡略化した

#### 本取り組みで目指すこと



η:観測者方向と 自転軸のなす角

y:自転軸と磁軸 のなす角

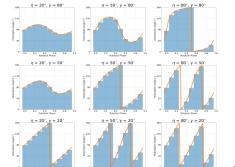


※入力データは 青色のヒストグラム

テンプレート内で 一番似ている データを探す



偏光データのテンプレート (理論モデル、10°ごと)



角度パラメータ  $(\eta, \gamma)$ はいくつか?

予想した姿勢 η=50° γ=60°



推定した角度の違いが5° 以下であれば正解とする。

答え  $n=49^{\circ}, y=63^{\circ}$ 

#### 目次

#### 1. イントロダクション

- ・中性子星のX線偏光
- ・中性子星の姿勢と観測されるX線の偏光

#### 2. 定式化

- ・問題設定
- ・テストデータをテンプレートと比較するQUBOモデル:変数
- ・QUBOモデル:制約条件
- ・QUBOモデル:目的関数(角度の大きさ)
- ・QUBOモデル:目的関数(角度の差)

#### 3. 問題設定

- ・ハミルトニアン
- ・計算のためのコード説明
- 4. 結果
- 5. 考察



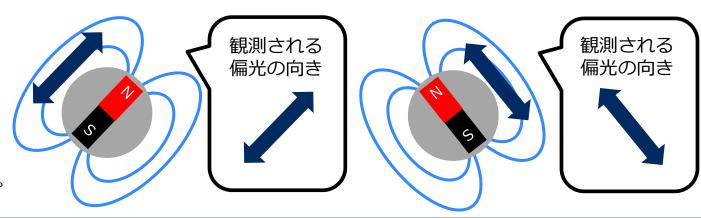
#### 中性子星のX線偏光

- ┃中性子星は極めて強い磁石(通常のもので108テスラ、これはネオジム磁石の1億倍の強さ) であることが観測から知られている。
- そのような強い磁石の周囲では、何もない状態である真空でさえも状態を変えてしまい、複屈折と呼ばれる、偏光によって屈折率が異なる現象が起きると理論的に予想されている。
- 複屈折やその他の効果により、中性子星表面から出てきたX線の光は中性子星の姿勢(磁石の向き)によって、観測される偏光の向きが異なると予想されている。

#### 中性子星の姿勢と偏光の向きの関係

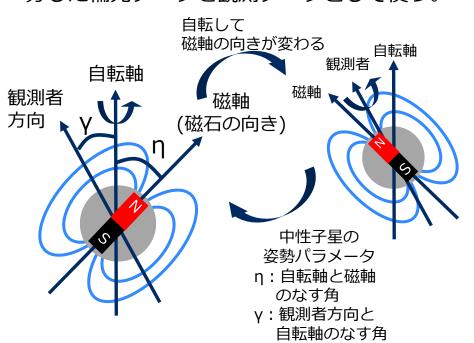


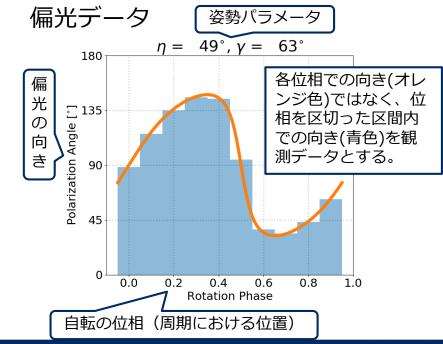
※方解石による複屈折。 文字が二重に見える。



#### 中性子星の姿勢と観測されるX線の偏光

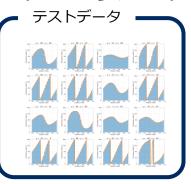
- 中性子星は自転しているので磁石の向きは変化し、それに伴い偏光の向きも変化する。
- 観測される偏光データは時々刻々データが得られるわけではなく、区切られた時間内に得ら れたデータから偏光データが得られる。そのため、今回の取り組みでは周期を時間的に10等 分した偏光データを観測データとして使う。





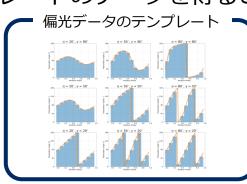
#### 問題設定

トストデータを16個用意して、前ページのハミルトニアンを用いてFixstarsのイ ジングマシンに解かせて、テストデータの姿勢パラメータと比較して最もテスト データのパラメータと近いテンプレートのデータを得ることができるかを試す。



テンプレート内で 一番似ている データを探す





テンプレートからテ ストデータに最も近 い解は得られたか?



16

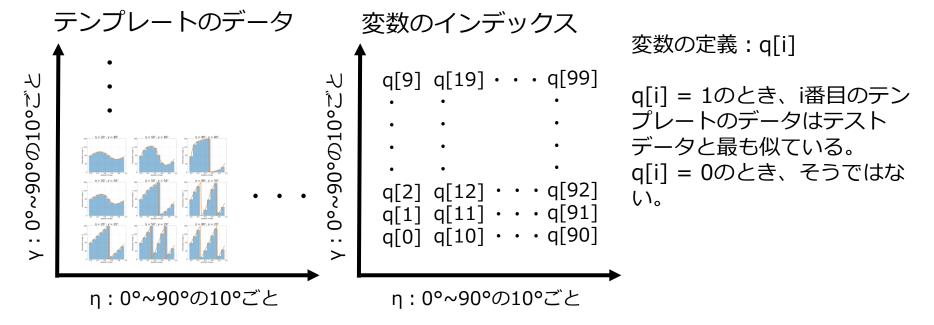
【 テストデータの姿勢パラメータ(η, γ)は0°~90°の整数をランダムに選び、偏光の データは理論モデルから作成する。

テスト	η	Υ									
1	49	63	2	49	25	3	12	89	4	83	57
5	58	20	6	81	43	7	37	75	8	67	19
9	23	41	10	64	85	11	7	18	12	19	67
13	20	9	14	86	15	15	81	27	16	66	64

※テストデータは1番から16番 まであり、例えば1番のテスト データはη=49°、γ=63°という ように読み取る。

### テストデータをテンプレートと比較するQUBOモデル:変数

- 与えられた偏光のデータと最も似ているデータを、あらかじめ用意して あるテンプレートのデータから取り出すQUBOモデルを考える。
- 変数はテンプレートのデータごとに用意する。



#### QUBOモデル:制約条件

#### 制約条件:選ばれるテンプレートのデータは1つだけ

●例えば、テストデータがη=49°, γ=63°であった場合はテンプレートのうちη=50°, γ=60°のデータに対応する変数のみが1で他が0であるべき。

例:η=50°, γ=60°が選ばれる場合はx[56]=1で、その他は0。

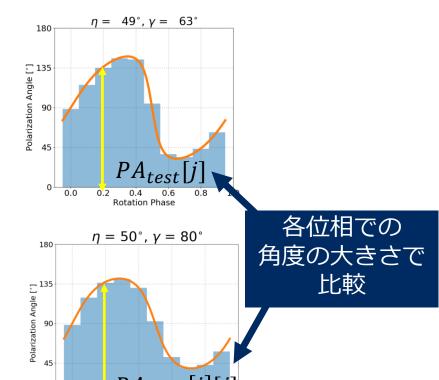
- <del>\</del>	4	q[9] •	q[19]	• • • (	q[59]	•••	q[99]	
200	γ=60°	q[6]	q[16]		q[56]		q[96]	
∑∘010∘06~∘0∶ λ		; q[2] q[1] q[0]	; q[12] q[11] q[10]	• • •	; q[52] q[51] q[50]	• • •	: q[92] q[91] q[90]	
	•				η=50°			_

制約条件は以下の式

$$\sum_{i=0}^{99} q[i] = 1$$

n:0°~90°の10°ごと

### QUBOモデル:目的関数(角度の大きさ)



*i* = 2, *i* = 58の場合

- 同じ位相ごとに偏光の向きを表す角度 (Polarization Angle)の大きさPAを比 較して、テストのデータと位相の全体 で最も似ているPAをもつテンプレート のデータを探す。
  - テストデータのPAを $PA_{test}$ 、テンプレートの  $PA \sim PA_{data} \sim 5$
- 以下の目的関数を加える。
  - 定式化は最小二乗法と同じ。

$$\sum_{j=0}^{9} \left( PA_{test}[j] - \sum_{i=0}^{99} PA_{data}[i][j] \times q[i] \right)^{2}$$

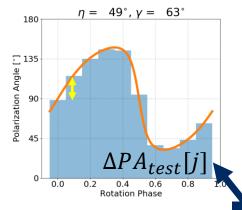
i: テンプレートのインデックス *i*: 位相に関するインデックス

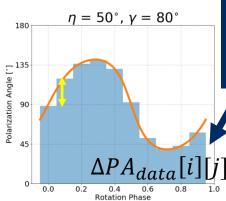
### QUBOモデル:目的関数(角度の差)

各位相での

角度の差で

比較





*i* = 0, *j* = 58の場合

隣り合う位相の偏光の向きの差ΔPAを同じ 位相ごとに比較して、テストのデータと位 相の全体で最も似ているΔPAをもつテンプ レートのデータを探す。

- テストデータの $\Delta PA$ を $\Delta PA_{test}$ 、テンプレートの $\Delta PA$
- PAと∆PAのインデックスの関係は  $\Delta PA[j] = PA[j+1] - PA[j]$ である。
- ▍以下の目的関数を加える。
  - 定式化は最小二乗法と同じ。

$$\sum_{j=0}^{9} \left( \Delta P A_{test}[j] - \sum_{i=0}^{99} \Delta P A_{data}[i][j] \times q[i] \right)^{2}$$

i:テンプレートのインデックス、i:位相に関するインデックス

12

#### ハミルトニアン

#### ハミルトニアンH

$$H = C_1 \times \left(\sum_{i=0}^{99} q[i] - 1\right)^2 + C_2 \times \left(\frac{1}{180}\right)^2 \times \sum_{j=0}^{9} \left(PA_{test}[j] - \sum_{i=0}^{99} PA_{data}[i][j] \times q[i]\right)^2$$
 目的関数 (角度の大きさ) +  $C_3 \times \left(\frac{1}{180}\right)^2 \times \sum_{j=0}^{9} \left(\Delta PA_{test}[j] - \sum_{i=0}^{99} \Delta PA_{data}[i][j] \times q[i]\right)^2$ 

 $C_1, C_2, C_3: アニーリング時に決める係数$ 

#### 【コード上でのハミルトニアンの係数の変更

● 該当行の係数を変更することでハミルトニアンが変更できます。

例:
$$C_1, C_2, C_3$$
がすべて1.0の場合

制約条件

目的関数 (角度の大きさ)

目的関数 (角度の差)

H = 1.0 \* const\_onehot + 1.0 \* obj\_pa + 1.0 \* obj\_pa\_diff

 $C_1$ 

 $\mathcal{C}_2$ 

 $C_3$ 

#### 計算のためのコード説明

token設定(各自取得したtokenを設定してください)

#### |計算方法

● template\_data, test\_data, amplify\_hackathon.pyを同じディレクトリに用意し、 tokenを設定したのちamplify hackathon.pyを実行すると計算が行われます。

#### 結果の表示

#### 正解の場合

```
<u>estimated eta = 50</u>
answer eta =
answer gamma =
Correct!!
```

テストデータとテンプレートの n、vの差が5°以下なので正解

```
} 選ばれたテンプ { レートのη、γ
  テストデータの「
```

#### 不正解の場合

```
estimated eta = 40
estimate gamma = 20
 answer eta =
 answer gamma =
 Not Correct!!
```

テストデータとテンプレートの η、γの差が6°以上なので不正解

#### 結果

#### 角度の大きさだけを考慮した場合

•  $(C_1 = 1.0, C_2 = 1.0, C_3 = 0.0)$ : 正解率7/16

テスト	η	Υ	結果	テスト	η	Υ	結果	テスト	η	Υ	結果	テスト	η	Υ	結果		
1	49	63	×	2	49	25	×	3	12	89	×	4	83	57	×		
-	50 70	^	_	40	20	^	3	10	60	^	-	80	50	_ ^			
5	58	20	0	6	81	43	0	7	37	75	0	8	67	19	0		
	60	20		· ·	80	40	O		40	80			70	20			
9	23	41	×	10	64	85		O 11	7	18	×	12	19	67	0		
9	30	60	^	10	60	80	O		20	60	_ ^	12	20	70			
13	20	9	V	~	×	14	86	15	×	15	81	27	0	16	66	64	~
13	40	20	_ ^	14	80	10	^	^   13	80	30		10	60	70	×		



#### ■ 角度の差だけを考慮した場合

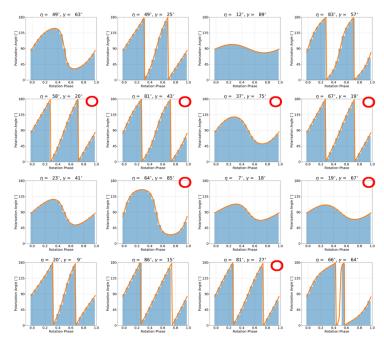
•  $(C_1 = 1.0, C_2 = 0.0, C_3 = 1.0)$ : 正解率7/16

テスト	η	Υ	結果	テスト	η	Υ	結果	テスト	η	Υ	結果	テスト	η	Υ	結果	
1	49	63	×	2	49	25	~	× 3 -	12	89	×	4	83	57	×	
_	40	50	^		40	20	^		10	60	<b>1</b> ^		80	50		
5	58	20	0	6	81	43	0	7	37	75	0	8	67	19	0	
5	60	20			80	40	J		40	80			70	20		
9	23	41	×	10	64	85	0 11	7	18	×	12	19	67	0		
9	30	50	^	10	60	80	O	11	10	30	^	**	20	70		
13	20	9	×	14	86	15	×	15	81	27	0	16	66	64		
	40	20	<u> </u>	^	14	80	10	^	13	80	30		10	50	60	×

#### 両方考慮した場合

•  $(C_1 = 1.0, C_2 = 1.0, C_3 = 1.0)$ : 正解率8/16

テスト	η	Υ	結果	テスト	η	Υ	結果	テスト	η	Υ	結果	テスト	η	Υ	結果	
1	49	63	0	0	O 2	49	25	×	3	12	89	×	4	83	57	×
-	50	60		_	40	20		3	10	60	^		80	50	^	
5	58	20	0	6	81	43	0	7	37	75	0	8	67	19	0	
	60	20	O	U	80	40			40	80	O		70	20		
9	23	41	×	10	64	85	0	11	7	18	×	12	19	67	×	
9	30	60	^	10	60	80	)		20	60	^	12	20	70		
13	20	9	×	14	86	15	×	15	81	27	0	16	66	64		
	40	20	^		80	10	^	15	80	30		10	60	70		



16個のテストデータの偏光の向きのグラフ。 今回試した3つのハミルトニアン全てで正解 となったものに赤い丸印をつけた。n>v, η<γのどちらが正解しやすいといった特徴 は見られない。

- 正解するテストデータはどの定式化でも正解 するものがほとんどなので、正解するものに は特徴がある可能性があるが、偏光の向きの データを見るだけではわからない。また、ど ちらの定式化でも各位相での偏光の向きを 使っているので同じものが正解するのは当然 かもしれない。
- 素粒子実験にアニーリングを応用した事例で は機械学習の一部にアニーリングを用いたの 組合せ最適化問題としては解いていな い。複数から一つの答えを選ぶ問題を単純な 最小二乗法の定式化によって組合せ最適化問 題として解くのはあまり向いていないかもし れない。

# \Orchestrating a brighter world

