# 古典論理における証明タクティクを言語モデルで学習する

塚本慧

### 目的

- 数学の証明の自動化を行いたい
- 今回は古典論理の証明を言語モデルに行わせることを目標とした

モデルそのものは汎用的なので命題論理以外に対しても適用可能

# 裏の目的

• 言語モデルの強化学習を成功させてみたい

# 証明タクティクとは(簡単な説明)

証明支援系において証明の手続きをコマンドラインとして記述 したもの

Theorem ss :  $\forall$  B :  $\mathbb{P}$ , (~ B  $\vee$  B). Proof.

排中律の証明 証明がテクニカルなので例として選びました

#### 証明状態

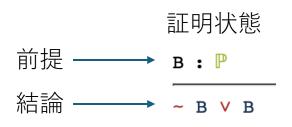
**∀** B : **P**, ~ B ∨ B

```
Theorem ss : ∀ B : P, (~ B ∨ B).

Proof.

intro B.

$$\delta \forall \text{Theorem ss} \tau \text{Theorem ss} \text{The
```



証明支援系では証明状態とタクティクを 与えられると次の証明状態を返してくる

```
Theorem ss : ∀ B : P, (~ B ∨ B).
Proof.
intro B.
apply add_dn.
```

```
Theorem ss : ∀ B : P, (~ B ∨ B).
Proof.
intro B.
apply add_dn.
intro n.
```

```
B: P
n:~(~B V B)
False
```

```
Theorem ss : ∀ B : ℙ, (~ B ∨ B).
Proof.
intro B.
apply add_dn.
intro n.
apply n.
```

```
Theorem ss : ∀ B : P, (~ B ∨ B).
Proof.
intro B.
apply add_dn.
intro n.
apply n.
right.
```

```
Theorem ss : ∀ B : ℙ, (~ B ∨ B).
Proof.
  intro B.
  apply add_dn.
  intro n.
  apply n.
  right.
  apply add_dn.
```

```
Theorem ss : ∀ B : P, (~ B ∨ B).
Proof.
  intro B.|
  apply add_dn.
  intro n.
  apply n.
  right.
  apply add_dn.
  intro C.
```

```
B: P
n: ~ (~ B V B)
C: ~ B

False
```

```
Theorem ss : \forall B : \mathbb{P}, (~ B \vee B).
Proof.
  intro B.
  apply add dn.
  intro n.
  apply n.
  right.
  apply add dn.
  intro C.
  apply n.
```

```
B: P
n: ~ (~ B ∨ B)
C: ~ B

- B ∨ B
```

```
Theorem ss : \forall B : \mathbb{P}, (~ B \vee B).
Proof.
  intro B.
  apply add dn.
  intro n.
  apply n.
  right.
  apply add dn.
  intro C.
  apply n.
  left.
```

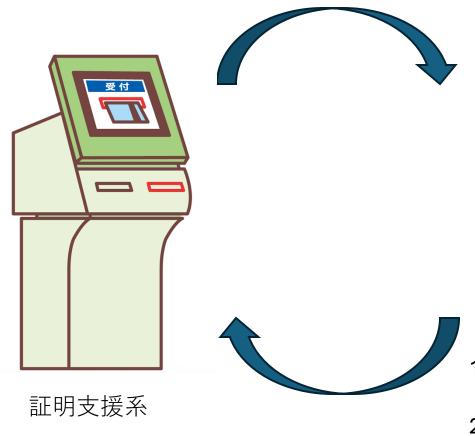
```
B: P
n: ~ (~ B V B)
C: ~ B
```

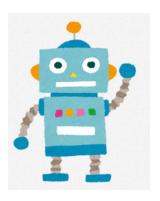
```
Theorem ss : \forall B : \mathbb{P}, (~ B \vee B).
Proof.
  intro B.
  apply add dn.
  intro n.
  apply n.
  right.
  apply add dn.
  intro C.
  apply n.
  left.
  assumption.
Qed.
```

#### 証明状態

No more goals.

# 実験の全体像





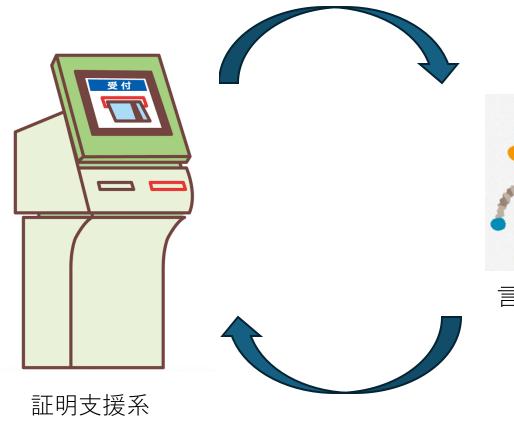
言語モデル

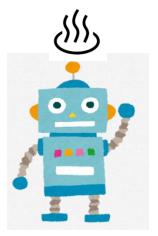
- 1. 証明状態を見て言語モデルが論理式を解くためのタクティク を生成
- 2. 言語モデルの出力したタクティクで解けるのか証明支援系で

証明支援系のフィードバックにより言語モデルの自己改善を目指したい

# 最初からフィードバックループを回そう

とすると...





言語モデル

言語モデルでランダムにタクティクを 出力するのでほとんどの場合で証明に 失敗して学習データが作れない



タクティク全探索で証明を解かせるアルゴ リズムで事前データを準備する



ある程度言語モデルを強くしてからフィードバックループを回す

# 今回の課題

- 事前データを用いて言語モデルを学習させる
- フィードバックループによって証明する能力を向上させる

ここからより詳細な話に入ります

# 事前学習(データ生成)

•100万個の論理式をランダムで作り、その中でトートロジーにな っているものを抽出

```
"(b \rightarrow (\negc \vee \neg((a \wedge ((c \vee b) \wedge \nega)))))",
"((b v (c v (b \rightarrow (\negc \land \negc)))) v c)".
"((\neg((\neg a \lor (b \rightarrow a))) \land (b \land (b \lor (c \rightarrow c)))) \rightarrow c)",
"(b \rightarrow b)".
"(((\neg b \land ((\neg c \land b) \rightarrow (c \land \neg c))) \lor b) \lor \neg b)".
"((b \rightarrow (a v (\neg((a \land c)) v \negc))) v a)",
"(c \rightarrow (\neg c \rightarrow (\neg c \land ((a \lor a) \lor c))))".
"(a \rightarrow (a \rightarrow (\neg(((\negb \rightarrow a) \land b)) v ((c \rightarrow a) v a))))",
"((a v b) v ((((\neg a \rightarrow a) \rightarrow (b \land c)) \rightarrow a) \rightarrow a))".
"(c v (a v \neg((a \land \neg(((\nega \rightarrow c) \land (a \land b))))))".
"(b \rightarrow (a v (c v ((\nega \rightarrow c) \rightarrow (\negc \land b)))))",
"(((a v b) v (a v (\neg b \rightarrow (c \rightarrow \neg b)))) v \neg ((\neg b \rightarrow c)))",
```

# 事前学習(データ生成)

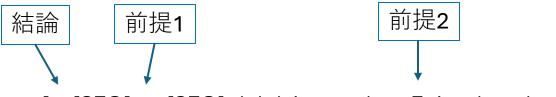
• 深さ8でタクティクの全探索を行い,解けた論理式と解くために 使われたタクティク列を学習データに加えた

```
"step_index": 0,
"premises": [],
"goal": "(a \rightarrow ((((b \rightarrow c) \rightarrow False) \land (c \land b)) \rightarrow c))",
"tactic": {
  "main": "intro",
  "arg1": null,
  "arg2": null
"tactic_apply": true,
"state_hash": "c24e5ace3afe236dc333d3865a8b98d6",
"state tactic hash": "c24e5ace3afe236dc333d3865a8b98d6"
"step index": 1,
"premises": [
  "a"
"goal": "((((b \rightarrow c) \rightarrow False) \land (c \land b)) \rightarrow c)",
"tactic": {
  "main": "intro",
  "arg1": null,
  "arg2": null
"tactic_apply": true,
"state_hash": "120be8cc858971161112e9274a8c665e",
"state_tactic_hash": "120be8cc858971161112e9274a8c665e"
```

# 今回用いた証明支援系でのタクティク一覧

- assumption
- intro
- split
- left
- right
- apply N
- destruct N
- specialize N M
- add\_dn

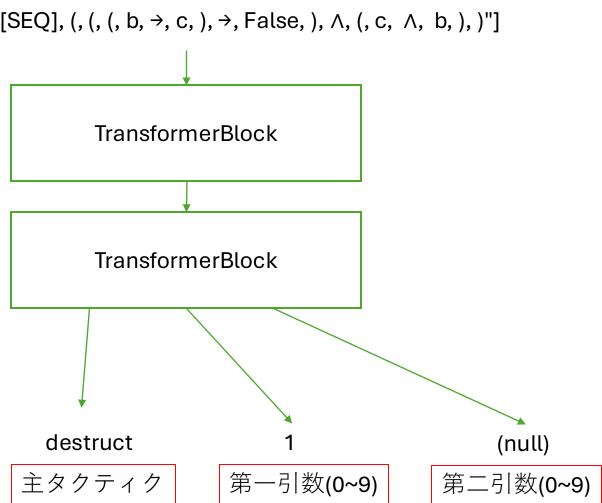
# 事前学習



[c, [SEQ], a, [SEQ], (, (, (, b,  $\rightarrow$ , c, ),  $\rightarrow$ , False, ),  $\land$ , (, c,  $\land$ , b, ), )"]

Attention headの数4 シーケンス長256 フィードフォワードの次元256 総パラメータ数 300K

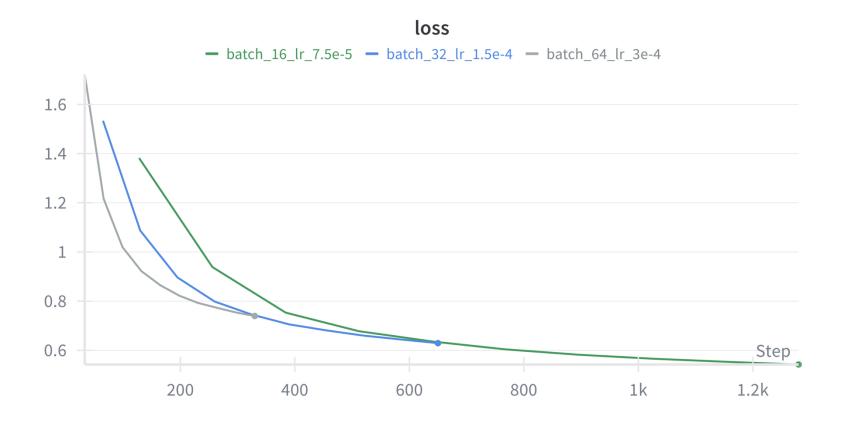
データセットサイズ 2M



# 事前学習(バッチ学習)

- データセットサイズ 2M
- エポック数 10

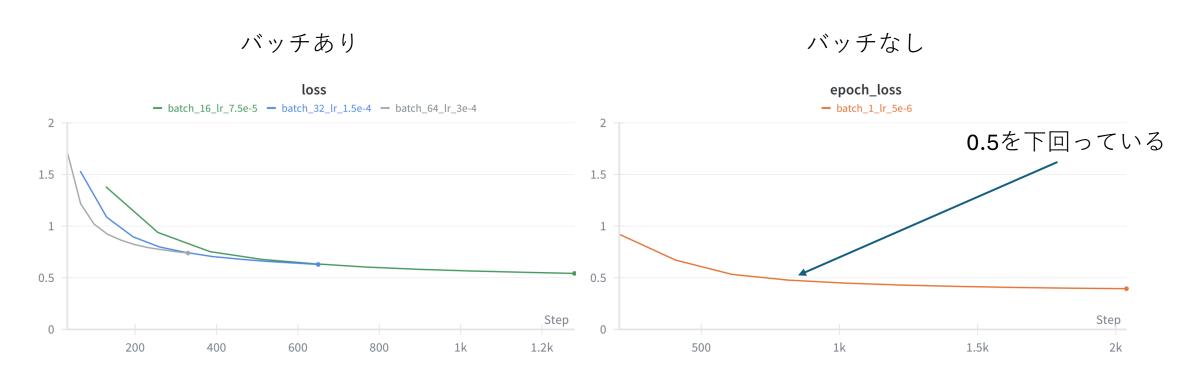
# 事前学習(バッチ学習)



バッチサイズを減らした方がlossが下がる ことがわかる

バッチサイズ1でやってみた

# 事前学習(バッチなし学習)



バッチなしで学習したモデルを事前学習済みモデルとして採用した

# 事前学習済みモデルの評価

- 深さ8のタクティクの全探索(auto\_classical) 80.2%(588/733)
- 事前学習済みのモデル 53.6%(393/733)
- 推論は最大30ステップで,適用できるタクティクを出力確率の順に適用していく(one-shotで評価する)

## フィードバックによる自己改善

- ・生成した100万論理式のなかでトートロジーな式を抽出
- 言語モデルが解いた問題をもとにデータセットを構築
- 構築したデータセットを用いて言語モデルを学習

1ループ

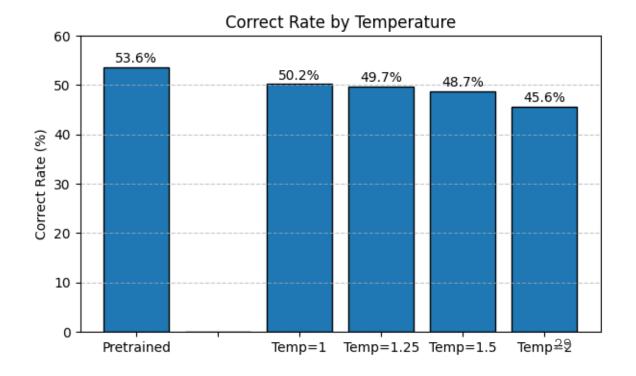
# 実験当初に立てていた仮説

データセットの多様性は言語モデルの生成時の温度を上げることで担保できると考えた

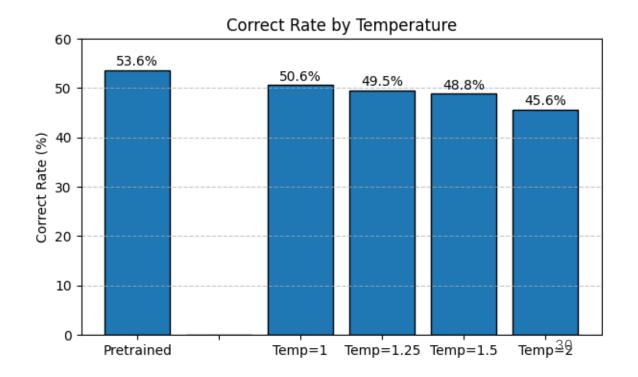
• 評価時と同じようにone-shotでタクティクを生成させた

結論からいうとうまくいかなかった

- 学習率 1e-6
- バッチなし学習
- エポック数1

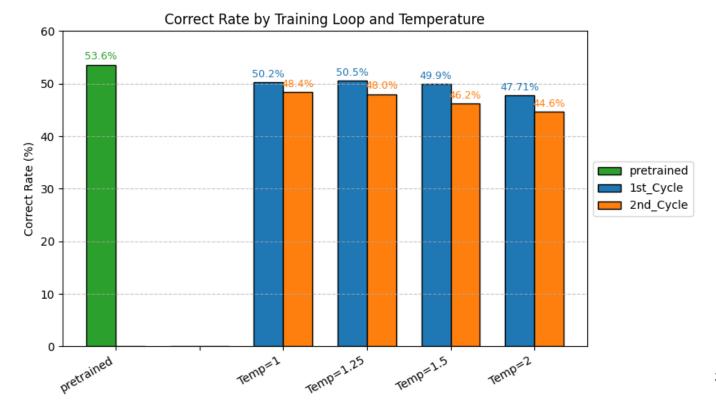


- 学習率 1e-7
- バッチなし学習
- エポック数1



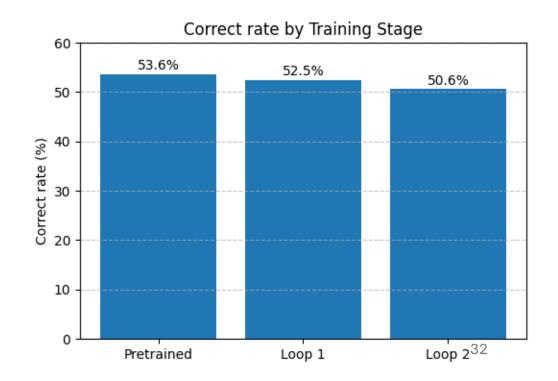
- 学習率 1e-7
- バッチなし学習
- データセットに事前学習で用いたデータを7:3で混合

エポック数1



保守的なパラメータや方針でも正答率が下がり続けた

- 学習率 1e-7
- バッチサイズ8
- データセットに事前学習で用いたデータを7:3で混合
- 学習時のエントロピー正則化(係数0.05)
- 元のデータとのKL正則化(係数0.05)
- 温度1
- エポック数1



### 考察

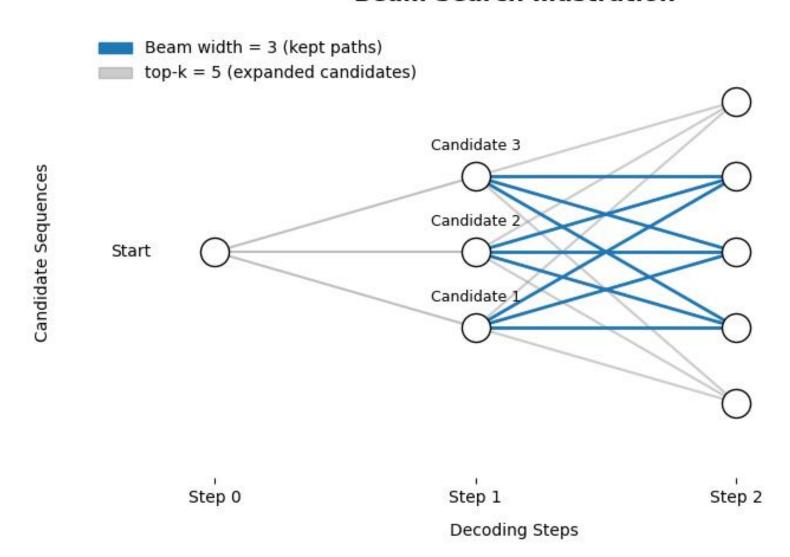
- パラメータを変えながら試したが正答率はむしろ下がった
- 温度を使えば探索の多様性が担保できるという仮説は正しくないと思われる

### 方針を変えた

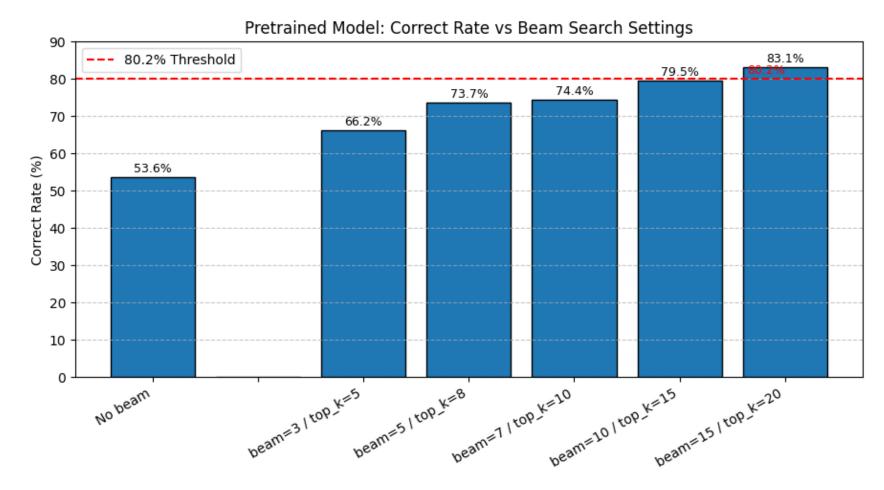
• One-shotではなくビームサーチを使った推論を行うことで問題 の正答率を上げた

## ビームサーチとは

### **Beam Search Illustration**



# 事前学習済みモデルをビームサーチつき で評価する



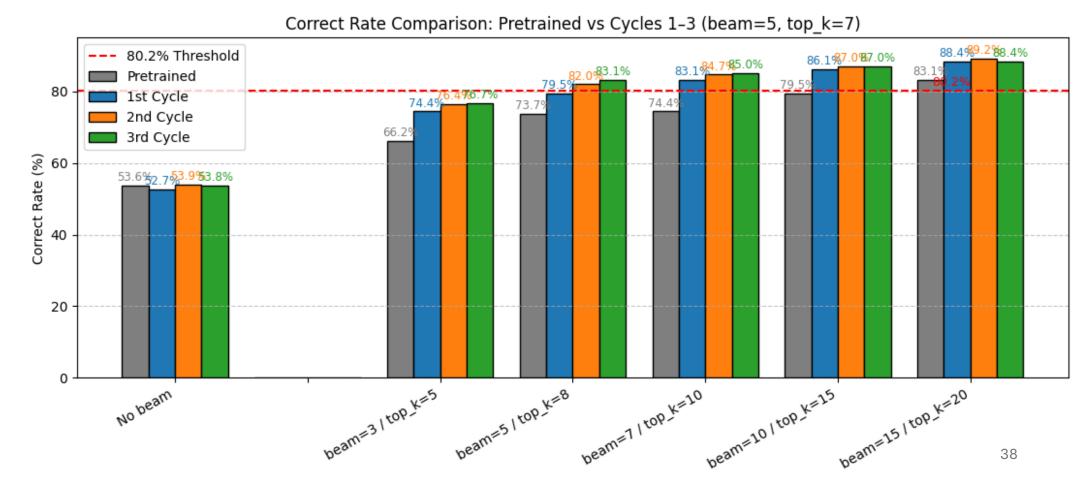
beam: ビーム幅, top\_k: 各候補ごとのタクティクの数

# ビームサーチ

- 学習率 1e-7
- バッチなし学習
- エポック数1

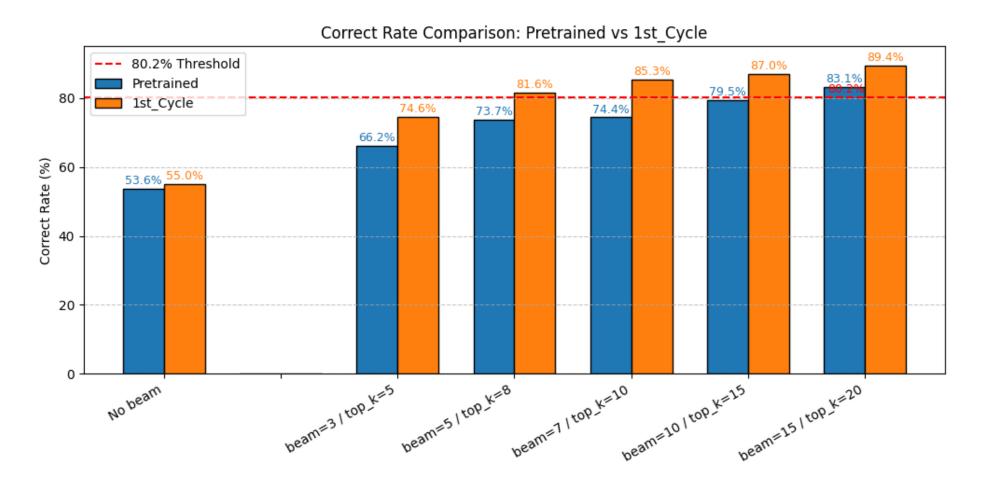
# ビームサーチによる強化学習の結果

• (beam, top\_k) = (5,7)のとき



# ビームサーチによる強化学習の結果

• (beam, top\_k) = (10,15)のとき



### まとめ

- 古典論理における証明タクティクを言語モデルで学習した
- 事前学習後はフィードバックループによって生成した論理式で 自己改善できることがわかった

### 謝辞

• 3年前に証明支援系のライブラリを作ってくれた同級生と, GPU を3週間貸してくれた同級生に感謝します.