

1. 自律について

「場」という機構は、複雑な制御になるシステムを実現するときに有効となる技術です。「場」とは、あらかじめ操作とか作用とかを定めた空間で、ここに登録されたコンセプトには自動的にこの「場」に設定されている操作とか作用とかを適用して結果を所定の場所に得ていくというものです。自律分散、自己組織化能力を考えると、このような「場」の集積として汎用人工知能を造っていくとスッキリ納まると感じます。

「場」の集まりで、オートマトンプールを作り、コンセプトの登録を次々に変えてやる（遷移していく）と、汎用人工知能は自律的に動作しているというシステムになっていくはずですが、このようなシステムでは、規範を簡単に埋め込めますし、評価やリーズニングが制御しやすくなります。何かを実行して結果を得るという前後で、評価やリーズニングが実行されなくてはなりませんし、どんな評価やリーズニングするかということも制御しなくてはなりません。そうしたことを見通しよくしてくれるのが、この「場」とそれを状態とするオートマトンです。

このような「場」とオートマトンの統合した技術をよく見ますと、それはデータフローコンピュータと同じであると気がつきます。そのような分けで、汎用人工知能の自律能力を保証するために、汎用人工知能の制御の骨格にデータフローコンピュータを置くことにします。

2. 自己組織化について

オントロジーの上に、全てのコンセプトが作られます。そうしてそれを保存する位置は、オントロジーを座標とする位相空間です。コンセプトの共通のオントロジーの多さによって距離が決まるような位相空間です。

そうして、その自己組織化はコンセプトを獲得し、この位相空間に配置していくことで実現します。ただし、大きな評価項目があります。それは次の2つです。

(1) 真実かフェイクかの評価

リーズニングによって実現する能力です。コマンドの構造によって、真実を根本体験からのリーズニングの成長によって組織化される能力です。真実は知識として物事の判断の基本になります。

(2) 規範

人を傷つけるのは否定する、人の有利なことは推進するというコマンドが基盤になります。そうして、それはダメージセンサーと心地よいセンサーによって接地されます。

