

1. マップシステムの構造

思考の基盤はイメージだと申しました。更に、イメージの基本は2次元マップで、しかもマップのサイズが全て同じである・・・とも申しましょう。一番上のマップから、解像度を上げるときには、各点の更なるマップ表現で、解像度を上げたイメージを持つとしましょう。

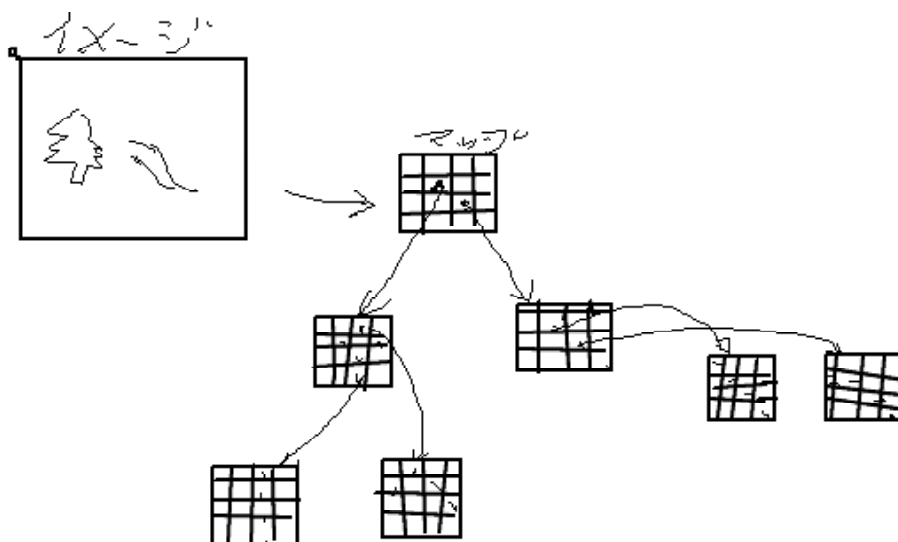


図1. イメージのマップ表現

このようなイメージのモザイクによる表現にしますと、2つのオブジェクトの関係(格)の解析を簡単に行えることと、並行処理が素直に行えるようになります。

生のイメージと解析処理用のマップイメージの両方をもつのかも知れませんが、同じイメージの部分の対比も、マップにしておくことで、画素が名前を持ちます(点が情報を持つので)対応が簡単にとれます。元のイメージのどの部分かどうかということもマップを持って同定できます。

2 . コマンド

コマンドの一般表記は次の通りです。

(アクション,格,オブジェクト,格,オブジェクト,・・・)

格は2つのオブジェクトの関係で、基本的にはアクションに対する格として存在します。

2つのオブジェクトの関係としての場合は、be 動詞でアクションを定めます。

(be,agent_case,海,attribute_case,広い)

コマンドはアクチュエータを制御しますから、イメージとアクチュエータの動きの中間の管理システムということになります。

おわり