

「寒いから炬燵に入る。炬燵に入ると出たくなる。お昼になって食事をしないといけない。炬燵から出たくないから、あと10分このまま。いつまでも入ってられない。昼食を作る。食べようかなと思っていたら、玄関に呼び鈴が。食べるのを中断。応対に出る。会話して、チラシを貰って、炬燵に戻ってきて、昼食を食べるのを継続する。」

このように複雑な行動制御をいつも私たちは行っています。しかも自律的に。固定的な投票法データ群からはこのように複雑な処理は管理できないでしょう。だいたいにおいて、昼食への重み付けは、時間とか腹の空き具合で刻々と変化しています。私たちは同じ条件環境でも、時と場所に応じて異なった行動もします。つまり、動的な投票法データの管理ができないといけないことが分かります。

音声認識や画像認識などは投票法データの重みづけは学習によって獲得し変更が行われて、大体固定的で巧くいきそうです。刻々と変化する投票法データの重み付けは、特別に作られるもの、つまり「欲求」の場合が多いと思います。食欲、学習欲、のどの渇き、リラックスへの欲求、逃走、闘争などです。普通の知識オブジェクトでなくて、脳幹のレベルの生きていくための欲求オブジェクトです。そのほかに、優先順位を決めるテーブルオブジェクトもあるでしょう。優先順位テーブルは欲求だけでなく、知識オブジェクトをも対象にしています。この知識は重要とか、この知識は枝葉だとか、ビジネスでよく出てくる局面です。優先順位テーブルのオブジェクトはやはり、投票法データで、様々な状況解析の結果、重みが設定され、変更されていきます。その状況解析のプロセスは生得的で、オントロジーなわけで、解析結果と特定の距離空間内に得るという処理になるでしょう。

優先順位テーブルは、選択したオブジェクト以外は、マスクして選択したオブジェクトを強調して、以降の処理をスムーズにします。つまり、スイッチの働きをするのですね。もっとも、多重並行に行えることは並行処理していくことになります。その時は、複数の行動が選択できるようにマスクを設定することになり、多重タスクはデータを介して影響しあうことになります。

これらのことは、前頭葉で行われていると思うのです。重み付き投票法データと優先順位管理テーブルと投票法の重み変化を管理するオブジェクト群を持って、自律システムを実現している……。重み付け投票データの対応データオブジェクトは、前頭葉以外の側頭葉とか頭頂葉とか後頭葉にあると思えるのですがどうでしょうか。

行動のシナリオをもう一度考えてみましょう。

(1) 寒いというセンサー情報-----連想---->炬燵に入る。or 本屋の暖かさから本屋に行く。……

(2) 「炬燵に入る」 ---シミュレーション-->すぐに問題解決->問題解決の距離で評価--正の投票

「本屋に行く」 ---シミュレーション-->時間と体力を使う->問題解決の距離で評価--負の評価

->途中寒い思いをする->負の評価

->お金が掛かる----->負の評価

ということで、「炬燵に入る」を選択します。

(3) 本屋から本が入荷したとの電話がある。---優先度評価->「炬燵に入る」をマスクする。スイッチが切り替わります。

まとめますと、前頭葉の機構は重み付け投票法と関連プロセス群でできているとなるでしょう。

(1) 重み付き投票法の種類

- ・スイッチオブジェクト
- ・優先順位テーブルオブジェクト
- ・投票法管理オブジェクト
- ・一般作業投票法オブジェクト
- ・各種解析評価プロセスオブジェクト

意志・評価・プランニングシステムは以上から構成されると考えられると思います。プランニングは、これら投票法オブジェクト群（前頭葉システム）と知識ベース（側頭葉、頭頂葉システム）と距離空間管理（海馬システム）で実現されるでしょう。

おわり