

- ひとことと言うと？ 自動機械に虫ほどの主体性を与える
- ターゲットは？ 32ビット固定小数点、数百キロバイト
- 技術は？ 逆問題の表による記述とその解法
- 利点は？
1. 短い納期 (定式化が楽)
2. 安価な実装 (計算が定番)
3. 行動の確率予測 (心理学の対応法則)
- どうやって？
1. 目的関数を数式でなく数表で書く
2. 数表の補間で最小2乗法に帰着する
3. 行動とその実行確率を対で扱う
- 現状は？ 論文とプログラム(R 言語)を公開済み
- 方針は？ 仮想機械と Forth 系言語 (実験中)
- なぜ？ ワークフローを確立すれば工期が短い
- 求めているのは？ 具体的な組込みアプリケーション
- できることは？ 実証研究、技術移転、領域特許化

逆問題による意思決定

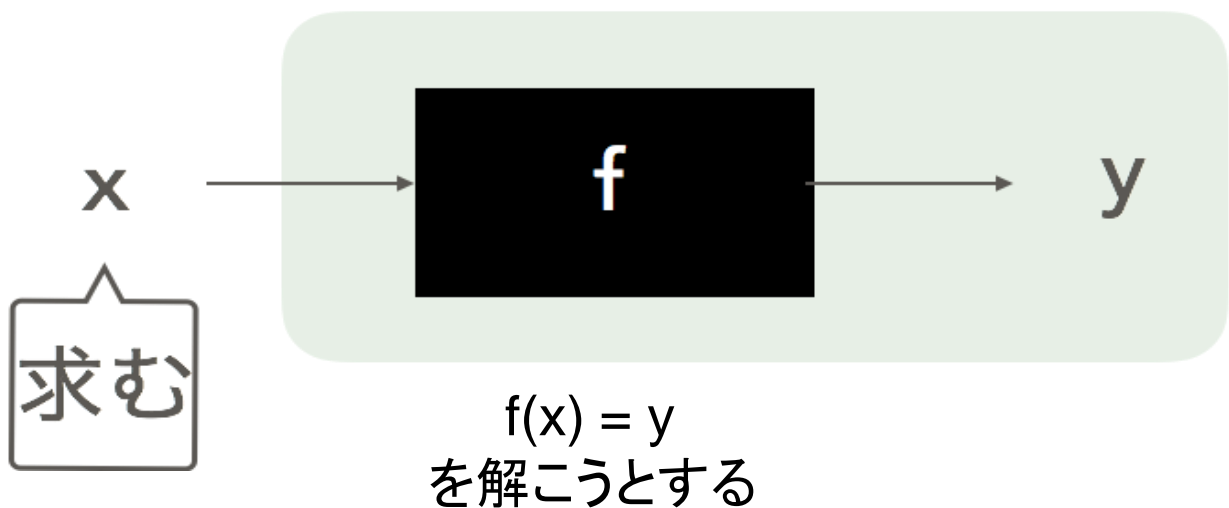
入力:

$f =$ 既知の因果関係

$y =$ 望む結果

$p =$ $f(x)$ と y の近さ

所与



出力:

$x^* =$ 望む結果 y に近い帰結 $f(x)$ をもたらす行動

$p^* =$ 行動 x^* を実行に移す確率

たとえば？

- ・通信が困難な場面で自主判断する機械
- ・海底や宇宙での資源探査
- ・ドローンの編隊行動