

# 圈論からみる実在の仮説

## Hypothesis of Realism based on category theory

山川 宏<sup>†‡</sup>

Hiroshi Yamakawa

<sup>†</sup>理化学研究所 生命機能科学研究センター, <sup>‡</sup>NPO法人 全脳アーキテクチャ・イニシアティブ<sup>†</sup>RIKEN Center for Biosystems Dynamics Research, <sup>‡</sup>The Whole Brain Architecture Initiative

hiroshi.yamakawa@riken.jp

**Abstract**

A world model within agents for recognizing the environment was formulated on category theory. The hypothesis that the reality is built on "the behavior of relationships on internal representation" was proposed.

**キーワード：**圈論 (category theory), 実在論 (realism), 世界モデル (world model)

**1. はじめに**

世界は、それが認識される以前に実在がしているという素朴な直観を持っている。しかしながら一旦、認識するエージェントの中に立ち入れば、そこには、センサから得られた情報かそれを変換した表現上の表示しかなく、実在を直接的に触ることはできない。

本稿では、この長年の哲学的な疑問に対して、エージェントがもつ世界モデルについて圈論を用いて定式化し、実在についての仮説を提案する。

**2. 圈論を利用した世界モデル**

世界モデルが認識する実在の例として図1に示すように外界中に、事物aから事物bへの射mがあるような物体（ここではリンゴ）を想定する。

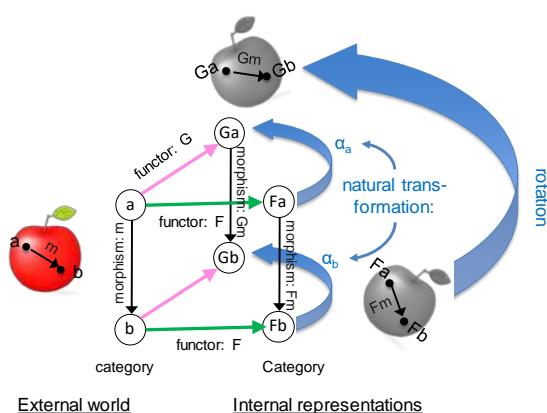


図1 圈論から捉えた世界モデル

事物aと事物bは、センシングやエージェント内の情報変換に対応する関手Fにより圈Fの表示FaとGbに対応付けられ、射mは射Fmに対応付けられる。圈Gも同様であるが、圈Fとは異なる見方をしている（図1では回転している）。内部表現における外界の同一事物についての異なる圈をつなぐ射が自然変換である。例えばFaからGaへの射は、自然変換 $\alpha_a$ である。

**3. 実在の仮説**

エージェントは直接的に{a, b, m}を見ることができないにも関わらず外界に実在を認識できる。そこで以下において前記モデルに基づく実在の仮説を提案する。

圈論に基づく実在の仮説：

エージェントが、外界の対象に対する内部表現として、同じ対象についての異なる圈における関係の射（図中 Fm, Gb）を持つ場合、それに付随した可換性を与える自然変換（図中  $\alpha_a$  と  $\alpha_b$ ）を与えられた場合に、対象が実在すると認識する。

この仮説は、エージェントが外界における実在を認識することは、その内部表現において「関係の振る舞い」を把握することである。図の例では、リンゴの振舞い（回転）に対して実在が不変であることになる。

**4. まとめ**

エージェントが外界における実在を認識することは、その内部表現において「関係の振る舞い」を把握することであるという仮説を提案した。

本仮説に基づく世界モデルを機械学習エージェント内に構築するには自然変換の学習が課題となる。

**謝辞**

執筆にあたり、西郷甲矢人らをはじめとしてご議論いただいた帰納的概念操作研究会の皆様に感謝する。