

実世界モデルにもとづく言語 N A I V E

— その論理体系 —

日野克重

富士通(株)

言語NAIVEは、実体、関係、行為、主体などの基本要素から構成される実世界モデルに
もとづいて対象を記述する実行可能な仕様記述言語である。

本稿では、その論理体系を提示する。当論理体系は、上に述べた実世界モデルを形式化
した体系であり、オブジェクト論理、時区間論理、並行論理、および開放型論理などの側
面をあわせもった総合的論理体系になっている。

The Language N A I V E
based on a Real World Model
— its logical system —

Katsu shige HINO

F U J I T S U L t d .

NAIVE is an executable specification language that is based on a real world
model. In this paper, the logical system of the language NAIVE is proposed.

The logical system is formalizing a real world model which is composed of
concepts such as entity, relation, action, agent, field, and so on.

1. はじめに

言語NAIVEは、実体、関係、行為、主体、および場などの基本要素から構成される実世界モデルに基づいて対象を記述する実行可能な仕様記述言語である。文献6)ではその言語仕様、記述例、ならびに記述・実行実験の結果を中心にしてNAIVEの全体像をしめた。本稿では、言語NAIVEの論理体系に焦点を当てて議論する。

言語NAIVEの論理体系をあらためて提示することには、次のような意義があると考える。

- ・ 言語NAIVEの実世界モデルは、複数の行為主体による並行協調動作、オブジェクト概念、ならびにデータベースの永続性や更新に関する概念などの重要なソフトウェア概念を統一的に含んでいる。したがって、その形式化は、これら諸概念を一つの枠組の中に収めた総合的なソフトウェア論理の提案になる。

当論理体系は、伝統的論理との連続性ならびに自然語の意味論との親近性を重視して設計されている。その結果、当論理体系は、次のような特徴をあわせもった論理体系になっている。

- ① モンタギューの内包論理の枠組の中に固有の世界観を注入した論理系である。
- ② 実在性、種、および属性などの実体概念を形式化した一種のオブジェクト論理系^{7), 8), 10)}である。
- ③ 行為概念とともにづく時区間論理系⁴⁾である。
- ④ 自律的行為主体が場を介して相互干渉する並行論理系である。

- ⑤ 神および天使などの世界外存在を導入した開放型論理系である。

以降、2章では言語NAIVEの概要を示す。3章では論理体系の骨子を述べ、4章では論理体系の詳細を形式的に提示する。5章では、それを用いた論理計算の例を示す。6章はむすびである。

2. 言語NAIVEの概要

言語NAIVEの概要の理解のため、その背後に設定した世界モデル(図-1および図-2参照)ならびにNAIVEによる仕様記述例(図-3)を示す。

ここで示した実世界モデルは、個体と関係の概念からなる述語論理的世界モデルの上に実体概念、行為概念、行為主体の概念、および世界外存在の概念などを統合的に付加したものといえる(それぞれの概念を導入する必要性や効果については文献6)で論じた)。これらの概念をすべて統一的に含む形式的体系を提示するのが、以降本論文の主題である。なお、言語NAIVEの言語仕様は、当論理体系の構文規則に糖衣を施したものといえる。

3. 論理体系の骨子

当論理体系の骨子を述べる。

(1) 基本的枠組み 一内包論理-

当論理体系はモンタギューの内包論理^{2), 3)}をその基本的枠組みとしている。内包論理を枠組みとして採るのは、主に次の理由による: ①タイプの概念がある。これは、自然言語の品詞概念に対応するものであり、実世界の構造を表すのに有用である。②可能世界の概念をもつ。この概念は対象世界の動的側面を記述する論理系にとって必須である。③内包論理は、純論理的には、2ソ

ートでタイプ付きのラムダ論理と同一視でき、世界観に関して無色である。このことはNAIVE固有の世界観を盛り込む上で好都合である。

(2) 実体の概念 一オブジェクト論理-

本論理体系ではタイプの概念と論理定項be(nil)により実体に関する概念(实在性、種、および属性など)を形式的に表現する。すなわち、実体とはタイプeの対象のことであり、タイプeの領域、すなわち集合D_eの要素と同一視される。したがって本論理体系では、実体の自己同一性(オブジェクト同一性)とは、すなわち、集合D_eの要素としての自己同一性のことになる。

実体の实在性(非实在性)は論理定項be(およびnil)により表現することができる。なお、この实在性は、述語論理における存在概念とは異なるものであり、むしろ自然言語における「在る(無い)」の概念に近い。

種とは、タイプeのもとに定義されるタイプe_1, ..., e_nのことである。タイプの間に定義される半順序関係は、種の間の階層(包含)関係を表し、オブジェクト指向で言うところの継承の現象はこれにより説明される。

属性とは、タイプ<ee>, <en>, あるいは<ek>の対象である(ここで、nおよびkはそれぞれ自然数と文字列を表すタイプである)。これに対して、関係とはタイプ<en t>の対象のことである。なお、タイプ<ee>は、ある実体の属性が再び実体であることを示しており、これはいわゆるオブジェクト共有の概念に通じるものである。

(3) 行為の概念 一時区間論理、フレーム問題-

基本タイプとしてp(行為)を導入している。本論理体系において、行為とは、ある命題(事実)を成立させることである。タイプpの整合式(行為式)の解釈はその行為の主体と、その行為が継続する時区間とが与えられてはじめて定まるものとされる。このように、当論理体系は、行為主体概念をともなう時区間論理系というべきものになっている。

当論理体系はまた、事態(言い換えればデータ)の永続性および更新を扱う。これは、いわゆるフレーム問題を導くことになるが、それに対しては、極小変化モデルの概念によって対応する。フレーム問題の解決に極小変化モデルの概念を用いることは、佐藤ら⁹⁾によってすでに提案されているが、当論理体系における極小変化モデルの概念はそれが述語論理に拡張され、かつ、多数のエージェントによる並行協調環境にも適用可能になっていく点が特徴的である。

(4) 行為主体の概念 一並行論理-

行為主体の概念は、並行動作の単位を表現するものとして、並行論理としての当論理体系において中心的な役割を果たす(4章と5章全体がそれを説明する)。また当論理体系では、行為主体は世界(場)を介して相互干渉するというモデルを探っているので、行為主体間の直接通信の概念は導入されていない。なお、当論理体系においては、世界の状態についての情報は定項が担うことになる。

(5) 世界外存在の概念 一開放型論理-

世界外存在の概念として、天使の概念が導入されている。この概念は、世界内の存在ではないが世界を変更する行為主体にはなりえるものの象徴である。これにより開放型システムにおけるシステム外からの外乱やシステムへの操作が多重並行的に行われる現象を形式的に表現することが可能になる。

- ① 実体と関係：世界の中にはいくつかの実体が存在し、それらの間には種々の関係が成り立っている。実体とは、種が付与された個体のことである。実体は、実在性をもつていて、実体はまた、いくつかの属性をもちえる。なお、成立している関係のことを事態とよぶ。世界の状態とは、事態の集まりのことである。
- ② 行為と変化：世界の状態は時間とともに変化する。そして、その変化は行為によってもたらされる。行為とは、世界の状態を参照しながら新たに事態を成立（非成立）させることである。行為には基盤がある。
- ③ 行為主体：行為にはかからずその行為の主体が唯一存在する。行為主体になり得るのは、実体と天使だけである。行為主体たちは、それが実在しているかぎりその行動本性にしたがって、世界をながめながら、おのれの独立に行動する。
- ④ 神と天使：世界を創成するのは神である。神の意思は天使を介して世界に伝えられる。神は、世界の不変の性質、すなわち、どんな実体および関係が世界に現れるか、ならびに、実体および天使がどう行動するものか（それらの行動本性）を知っている。天使は行動するが、実在しない。
- ⑤ 論理：世界はつねに論理にしたがっている。

図-1 言語NAIVEの実世界モデル
Fig.1 The real world model of the language NAIVE.

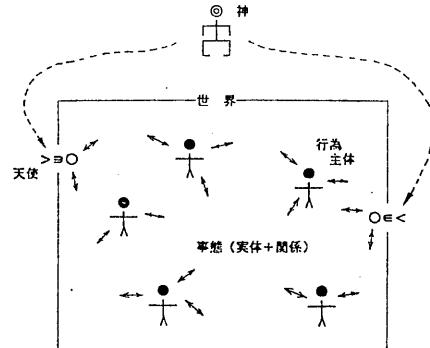


図-2 言語NAIVEの実世界モデル(図解)
Fig.2 The figure of the real world model of NAIVE

〔飲酒する哲学者〕

問題：哲学者達が飲酒する。哲学者の傍には何個かのテーブルが置ける。それらのテーブルは複数の哲学者によって共有される。テーブルの上には、いろんな種類の酒瓶が何個でも置ける。哲学者達は、一度に何種類かの酒を飲みきらなくなり、そのときには、それらすべての種類の酒瓶が飲めるようになると飲酒をはじめる（他の哲学者が飲んでいる酒瓶は飲めない）。渴きが癒したら、ビンは、元のテーブルに戻される。なお、哲学者達は、自分の傍にあるテーブルの上の酒しか飲めない。この変更のシミュレーションを行う。

(言語NAIVEでの記述)

```

☆ (the. 哲学者:p) ≡
  WHILE the. 哲学者:p=be
    DO
      UNTIL the. 哲学者:p=thirsty
        the. 哲学者:p=tranquil
        WHEN (for all. want(the. 哲学者:p,*). 酒種:m
              some.(of-the. 酒種:m). (not-drunk). ビン
              = near-the. 哲学者:p)
        DO
          FOR all. want(the. 哲学者:p,*). 酒種:m
            the. 哲学者:p=drinking-
              some.(of-the. 酒種:m). (not-drunk).
              (near-the. 哲学者:p). ビン
            WHEN the. 哲学者:p=not-thirsty
              the. 哲学者:p=not-drinking-all. ビン
            END
          END
        '飲みたい :p :x :y :z' ≡
        DO
          the. 哲学者:p=want-the. 酒種:x and
          the. 哲学者:p=want-the. 酒種:y and
          the. 哲学者:p=want-the. 酒種:z
        END
      '飲みたくない :p' ≡
      DO (the. 哲学者:p=not-thirsty)
      '哲学者生成 :p' ≡
      DO (the. 哲学者:p=bc)
      'テーブル生成 :t' ≡
      DO (the. テーブル:t=be)
      '配置 :a :b' ≡
      DO (the. 物:a=by-the. 物:b)
      '酒種 :m' ≡
      DO (the. 酒種:m=be)
      'ビン生成 :m :t' ≡
      DO
        some. ビン:b=be and
        the. ビン:b=of-the. 酒種:m and
        the. ビン:b=on-the. テーブル:t
      END
      (the. ビン:b=drunk) ≡
        (some. 哲学者=drinking-the. ビン:b)
      (the. 哲学者:p=tranquil) ≡
        (the. 哲学者:p=not-thirsty)
      (the. 哲学者:p=thirsty) ≡
        (the. 哲学者:p=want-some. 酒種)
      (the. ビン:b=near-the. 哲学者:p) ≡
        (the. ビン:b=on-some. テーブル:L where
          (the. テーブル:L=by-the. 哲学者:p or
          the. 哲学者:p=by-the. テーブル:L))
    END
  * 哲学者とは次のように行動するものである *
  * すなわち、それが実在するかぎり *
  * 以下をおこなう *
  * のどが渴くまで *
  * 平静であり、のどが渴くと、 *
  * カホカ飲するすべての酒種について *
  * 少なくとも一本づつ、だれも飲んでいない *
  * ビンが、かれの近くにあるという状態に *
  * なるのを待って *
  * それらのビンを *
  * 飲み始める *
  * *
  * そして渴きが癒えると *
  * それらを飲むのをやめる *
  * *
  * 飲みたいコマンドが投入されると *
  * *
  * その哲学者pは、(のどの渴きを覚え) *
  * このコマンドで指定された酒種x,y,zを *
  * 欲するようになる *
  * *
  * 飲みたくないコマンドが投入されると *
  * *
  * その哲学者pは、のどの渴きを覚える *
  * 哲学者生成コマンドが投入されると *
  * 名前pをもつ哲学者を誕生させる *
  * テーブル生成コマンドが投入されると *
  * 名前tを持つテーブルを生成する *
  * 配置コマンドが投入されると *
  * 指定された物aと物bを隣同士に配置する *
  * 酒種定義コマンドが投入されると *
  * 指定された酒種mを定義する *
  * ビン生成コマンドが投入されると *
  * 新たなビンを作る *
  * そのとき、そのビンの酒種をmとし *
  * テーブルLの上に置く *
  * *
  * ビンが飲まれているということは、だれか *
  * がそのビンを飲んでいるということである *
  * 哲学者が平静であるということは *
  * カホカののどが渴いていないということは *
  * 哲学者ののどが渴いているということは *
  * なしにかしかの酒種を欲しているということは *
  * ビンが哲学者の近くにあるということは *
  * そのビンが *
  * その哲学者の傍にあるテーブルの上にある *
  * ということ

```

図-3 飲酒する哲学者問題のNAIVEによる仕様記述
Fig.3 The specification of the drinking philosophers problem written in NAIVE.

4. 論理体系詳論

本章では論理体系を形式的に示す。

4.1 構文論

YA. タイプ

YA1. タイプの集合

- ① $e, g, t, p, n, k \in Ty$
- ② $e_i, \sim, e_n \in Ty$
- ③ $u \in Ty$ かつ $v \in Ty$ ならば $\langle uv \rangle \in Ty$
- ④ $u \in Ty$ ならば $\langle su \rangle \in Ty$

YA2. タイプの階層

タイプ集合上では半順序関係 \leq が定義されており、以下の条件を満たしている。

- ① $e_i, \sim, e_n \leq e$
- ② $x \leq u$ かつ $y \leq v$ ならば $\langle xy \rangle \leq \langle uv \rangle$

YB. 整合式

YB1. 定項と変項

- ① それぞれのタイプ u (タイプ g を除く) に対して、可算個の非論理定項 C_u^1, C_u^2, \sim と可算個の変項 x_u^1, x_u^2, \sim がある。
(論理定項は、YB2 の構文規則により導入される)
- ② すべての非論理定項は、基礎定項と派生定項とに分類される。(なお、誤解のない場合、論理定項 be および nil をそれぞれ基礎定項および派生定項の一つとして扱うことがある。)
- ③ 非論理定項のうち、そのタイプが p または $\langle vp \rangle$ の形のものを行為的定項、それ以外のものを非行為的定項とよぶ。(ここで、 $\langle a \sim \langle bc \rangle \sim \rangle$ のようなタイプも、 $\langle uc \rangle$ の形をしているものとみなす。以降同様、また、誤解のない限り、論理定項 be および nil をタイプ $\langle el \rangle$ の非行為的定項として扱うことがある。)

YB2. 構文規則

(通常どおり、整合式の集合 W_u を、帰納的に定義できるが、紙幅の制約のため、ここでは省略し、後続の4.2節のMB2で整合式の意味規則を提示するところで併せて読み取っていただくことにする。)

4.2 意味論

MA. モデル

MA1. フレーム

E, G, N および K は次のような集合とする。

E : 空でない可算無限集合。

G : 空でない可算無限集合。

N : 自然数の集合であり、その上では通常の自然数論が成り立つ。

K : 文字列の集合。

なお、 E, G, N および K は互いに素である。

この上で、フレーム $\{D_u\}_u$ ($u \in Ty$) を次のように定める。

- ① $D_e = E \cup \{u_e\}$ 実体領域
- ② $D_{e_i} \subseteq D_e$ 各種族領域
ただし、 D_{e_i} は可算無限集合である。
なお、 $u \leq v$ ならば $D_u \subseteq D_v$ である。
- ③ $D_g = G \cup \{u_g\}$ 天使領域
- ④ $D_t = \{T, F\}$ 真偽値領域
- ⑤ $D_p = \{T, F\}$ 行為値領域
- ⑥ $D_n = N$ 自然数領域
- ⑦ $D_k = K$ 文字列領域

- ⑧ $D_{\langle uv \rangle} = \{f / f: D_u \rightarrow D_v\}$ D_u から D_v への関数領域
- ⑨ $D_{\langle su \rangle} = \{f / f: S \rightarrow D_u\}$ D_u の内包化領域
ここで、 $S = \{\langle a, \langle i, j \rangle \rangle / a \in (D_e \cup D_g), i, j \in N, i \leq j\}$

MA2. 解釈

解釈とは、順序対 $\langle \{D_u\}_u, h, m \rangle$ のことである。ここで、

- $\{D_u\}_u$: MA1 で述べたフレーム。
- h : 行為主体関数。おのおのの $i \in N$ に対して、 $(D_e \cup D_g)$ の要素を割り当てる関数。
- m : 意味関数。論理定項 be および nil ならびに各非論理定項 C_u に対して $D_{\langle su \rangle}$ の要素を割り当てる関数。

正解釈(モデル)は、以降のMBの意味規則を満たす。

MB. 意味規則

MB1. 定項についての意味規則

- ① 実体定項、数定項、および文字列定項の意味は、行為主体や時刻にかかわらず、不变である：

$$\begin{aligned} m(C_e)(a, \langle i, j \rangle) &= m(C_e)(b, \langle 0, 0 \rangle) \\ &= m_e(C_e) \\ m(C_n)(a, \langle i, j \rangle) &= m(C_n)(b, \langle 0, 0 \rangle) \\ &= m_n(C_n) \\ m(C_k)(a, \langle i, j \rangle) &= m(C_k)(b, \langle 0, 0 \rangle) \\ &= m_k(C_k) \end{aligned}$$

- ② 非行為的定項の意味は、行為主体に依存しない。また時区間にも依存せず、時点のみで決まる：
 p あるいは $\langle vp \rangle$ の形でないすべてのタイプ u の定項について

$$\begin{aligned} m(C_u)(a, \langle i, j \rangle) &= m(C_u)(b, \langle i, k \rangle) \\ &= m_u(C_u)(i) \end{aligned}$$

- ③ 派生定項の意味はそれ単独では定まらない。それは基礎定項たちの意味から定まる。

④ 世界の初期状態：

すべての $X \in D_e$ について

$$m(be)(0)(X) = F$$

すべての基礎定項 C_t について

$$m_t(C_t)(0) = F$$

すべての基礎定項 C_p について

$$m(C_p)(a, \langle 0, j \rangle) = F$$

すべての基礎定項 C_{ue} について

$$m_{ue}(C_{ue})(0)(X) = u_e$$

すべての基礎定項 C_{un} について

$$m_{un}(C_{un})(0)(X) = 0$$

すべての基礎定項 C_{uk} について

$$m_{uk}(C_{uk})(0)(X) = ブランク$$

⑤ 非実在物の属性と他との関係

$$m_t(be)(i)(X) = F \text{ ならば}$$

be 以外のすべての基礎定項 C について

$$m_{ue}(C_{ue})(i)(*, X, *) = u_e$$

$$m_{ut}(C_{ut})(i)(*, X, *) = F$$

$$m_{up}(C_{up})(a, \langle i, j \rangle)(*, X, *) = F$$

$$m_{un}(C_{un})(i)(*, X, *) = 0$$

$$m_{uk}(C_{uk})(i)(*, X, *) = ブランク$$

(ここで、 $(*, X, *)$ は、 $(X_1, \sim, X, \sim, X_m)$

の略記で、 m 個のパラメタの中の一つが X で

あることを表している。)

- ⑥ 無行為天使 u_g は世界を変化させない:

$h(i) = u_g$ ならば
すべての非行為的基礎定項 C について,
 $m(C)(i) = m(C)(i-1)$
すべての行為的基礎定項 D について,
 $m(D)(a, < i, j>) = F$

- ⑦ 非実在実体 u_e は永久に実在しない

すべての $i \in N$ について
 $m(\text{be})(i)(u_e) = F$

MB2. 整合式についての意味規則

任意の整合式 W に対し、解釈 M , $\langle a, <i, j> \in S$, および変項への値割り当て関数 α に関する意味値を与える関数を付植関数 V と呼ぶ。ここで、変項割り当て関数 α は、各変数 x_u に D_u の要素を対応させる関数である。付植関数 V は、以下を満足する。なお、以降、
 $'V [M, <a, <i, j>, \alpha, W]'$ を ' $V_{a,i,j,\alpha}[W]$ ' と略記する。 $'V_{a,i,j,\alpha}[W]_u'$ と書かれている場合、 u は整合式 W のタイプを表していると読み取られるとい。

- ① $V_{a,i,j,\alpha}[C_u] = m(C_u)(a, <i, j>)$
(ただし、 $u \neq p$, $u \neq <vp>$ のとき)
 $V_{a,i,j,\alpha}[C_p] = T$ iff
 $h(i) = a$ かつ $h(j) = a$ かつ
 $m(C_p)(a, <i, j>) = T$
なお、 C_p が基礎定項ならば、 $j = i+1$.
 $V_{a,i,j,\alpha}[C_{vp}] (X) = T$ iff
 $h(i) = a$ かつ $h(j) = a$ かつ
 $m(C_{vp})(a, <i, j>) (X) = T$
なお、 C_{vp} が基礎定項ならば、 $j = i+1$.
- ② $V_{a,i,j,\alpha}[x_u] = \alpha(x_u)$
- ③ $V_{a,i,j,\alpha}[A_{uv} B_p] = V_{a,i,j,\alpha}[B_u]$
- ④ $V_{a,i,j,\alpha}[\lambda x_u . A_v]_{<uv>} = X \in D_u$ における値が $V_{a,i,j,\alpha'}[A_v]$ に等しいような D_v から D_v の上への関数。
ここで、 $\alpha' = \alpha(x/X)$.
なお、 $\alpha' = \alpha(x/X)$ は x に対して X を割り当てる以外は α と同じ変数割り当て関数のことを表す。以降同じ。
- ⑤ $V_{a,i,j,\alpha}[A_u \equiv B_u]_t = T$ iff
 $V_{a,i,j,\alpha}[A_u] = V_{a,i,j,\alpha}[B_u]$
- ⑥ $V_{a,i,j,\alpha}[\uparrow A_u]_{<su>} = <a', <i', j'> \in S$ に対する値が
 $V_{a',i',j',\alpha}[A_u]$ に等しいような、 S から D_u への関数。
- ⑦ $V_{a,i,j,\alpha}[\downarrow A_{<su>}]_u = V_{a,i,j,\alpha}[A_{<su>}](a, <i, j>)$
- ⑧ $V_{a,i,j,\alpha}[\text{nil } A_e] = T$ iff
 $V_{a,i,j,\alpha}[\text{be } A_e]_t = F$
- ⑨ $V_{a,i,j,\alpha}[\odot A_t]_p = T$ iff
 $j = i+1$ かつ
 $h(i) = a$ かつ $h(j) = a$ かつ
 $V_{a,j,k,\alpha}[A_t] = T$
- ⑩ $V_{a,i,j,\alpha}[A_p \Rightarrow B_p]_p = T$ iff
 $i < m < n < j$ なるたび一組の m, n があって
 $V_{a,i,m,\alpha}[A_p] = T$ かつ
 $V_{a,n,j,\alpha}[B_p] = T$ かつ
 $m < x < n$ なるすべての x について
 $h(x) \neq a$

- ⑪ $\exists ! i, j (i' < i < j < j') ; V_{a,i,j,\alpha}[\star x_a]_p = T$ iff
 $\alpha(x_a) = a$ かつ
 $m(\text{be})(i')(a) = F$ かつ
 $m(\text{be})(j')(a) = F$ かつ
 $i' < k < j'$ なるすべての k について
 $m(\text{be})(k)(a) = T$
- ⑫ $V_{a,i,j,\alpha}[\sim A_t]_t = T$ iff
 $V_{a,i,j,\alpha}[A_t] = F$
- ⑬ $V_{a,i,j,\alpha}[A_t \wedge B_t]_t = T$ iff
 $V_{a,i,j,\alpha}[A_t] = T$ かつ
 $V_{a,i,j,\alpha}[B_t] = T$
- ⑭ $V_{a,i,j,\alpha}[A_p \text{ and } B_p]_p = T$ iff
 $V_{a,i,j,\alpha}[A_p] = T$ かつ
 $V_{a,i,j,\alpha}[B_p] = T$
- ⑮ $V_{a,i,j,\alpha}[A_t \vee B_t]_t = T$ iff
 $V_{a,i,j,\alpha}[A_t] = T$ または
 $V_{a,i,j,\alpha}[B_t] = T$
- ⑯ $V_{a,i,j,\alpha}[A_p \text{ or } B_p]_p = T$ iff
 $V_{a,i,j,\alpha}[A_p] = T$ または
 $V_{a,i,j,\alpha}[B_p] = T$
- ⑰ $V_{a,i,j,\alpha}[\text{IF } A_t B_p C_p]_p = T$ iff
 $V_{a,i,j,\alpha}[A_t] = T$ ならば
 $V_{a,i,j,\alpha}[B_p] = T$ かつ
 $V_{a,i,j,\alpha}[C_p] = T$ ならば
 $V_{a,i,j,\alpha}[\Pi x_a B_t C_t]_t = T$ iff
 x_a に対する割り当てを除いて α と同じすべての変項割り当て関数 α' について,
 $V_{a,i,j,\alpha'}[\text{be}(x_a) \wedge B_t] = T$ ならば
 $V_{a,i,j,\alpha'}[C_t] = T$
注) ただし、ここで A が n (数) のときは、
 $\text{be}(x_A)$ という条件は除く。以下、⑫～⑯、
⑰、および⑪についても同様。
- ⑱ $V_{a,i,j,\alpha}[\prod x_a B_t C_p]_p = T$ iff
 x_a に対する割り当てを除いて α と同じすべての変項割り当て関数 α' について,
 $V_{a,i,j,\alpha'}[\text{be}(x_a) \wedge B_t] = T$ ならば
 $V_{a,i,j,\alpha'}[C_p] = T$
- ⑲ $V_{a,i,j,\alpha}[\Sigma x_a B_t C_t]_t = T$ iff
 x_a に対する割り当てを除いて α と同じある変項割り当て関数 α' について,
 $V_{a,i,j,\alpha'}[\text{be}(x_a) \wedge B_t] = T$ かつ
 $V_{a,i,j,\alpha'}[C_t] = T$
- ⑳ $V_{a,i,j,\alpha}[\sum x_a B_t C_p]_p = T$ iff
 x_a に対する割り当てを除いて α と同じある変項割り当て関数 α' について,
 $V_{a,i,j,\alpha'}[\text{be}(x_a) \wedge B_t] = T$ かつ
 $V_{a,i,j,\alpha'}[C_p] = T$
- ㉑ $V_{a,i,j,\alpha}[\text{be}(x_A) \wedge \text{true} \odot \text{be}(x_A)] = T$ iff
 x_A に対する割り当てを除いて α と同じある変項割り当て関数 α' について,
 $V_{a,i,j,\alpha'}[\text{nil}(x_A)] = T$ かつ
 $V_{a,i,j,\alpha'}[\odot \text{be}(x_A)] = T$
- ㉒ $V_{a,i,j,\alpha}[\Theta N_n x_a B_t C_t]_t = T$ iff
 x_A の割り当て値が異なる他は α と全く同じで、かつ相互に異なる N 個の割り当て関数

- $\alpha_1 \sim \alpha_N$ があって、 $1 \leq k \leq N$ なるすべての k について
 $V_{a,i,j,\alpha} [be(x_A) \wedge B_t] = T$ かつ
 $V_{a,i,j,\alpha} [C_p] = T$
- ⑩ $V_{a,i,j,\alpha} [\oplus N_n x_A B_t C_p]_p = T \quad iff$
 x_A の割り当て値が異なる他は α と全く同じで、かつ相互に異なる N 個の割り当て関数
 $\alpha_1 \sim \alpha_N$ があって、 $1 \leq k \leq N$ なるすべての k について
 $V_{a,i,j,\alpha} [be(x_A) \wedge B_t] = T$ かつ
 $V_{a,i,j,\alpha} [C_p] = T$
- ⑪ $V_{a,i,j,\alpha} [REPEAT N_n B_p]_p = T \quad iff$
 $V_{a,i,j,\alpha} [IF (N_n \equiv 0) \odot true] (B_p \Rightarrow (REPEAT (N_n - 1) B_p)) = T$
- ⑫ $V_{a,i,j,\alpha} [WHEN A_t B_p]_p = T \quad iff$
 $V_{a,i,j,\alpha} [IF A_t B_p] (\odot true \Rightarrow (WHEN A_t B_p)) = T$
- ⑬ $V_{a,i,j,\alpha} [WHILE A_t B_p]_p = T \quad iff$
 $V_{a,i,j,\alpha} [IF A_t (B_p \Rightarrow (WHILE A_t B_p))] \odot true = T$
- ⑭ $V_{a,i,j,\alpha} [(not A_{ut>}) B_u]_t = T \quad iff$
 $V_{a,i,j,\alpha} [A_{ut>} B_u] = F$
- ⑮ $V_{a,i,j,\alpha} [\# x_A B_t]_n =$
 $V_{a,i,j,\alpha'} [be(x_A) \wedge B_t] = T$ となるような α' の個数。ここで、 α' は、 x_A に対する割り当てを除いて α と同じである変項への値割り当て関数。
- ⑯ $V_{a,i,j,\alpha} [\sum x_A B_t C_n]_n =$
 $V_{a,i,j,\alpha'} [be(x_A) \wedge B_t] = T$ となるようなすべての α' についての
 $V_{a,i,j,\alpha'} [C_n]$ の総和。
 ここで、 α' は、 x_A に対する割り当てを除いて α と同じである変項への値割り当て関数。
 (その他 +, ×, =, <などの通常の算術演算子、文字および真偽定項 true, false は通常の意味をもつ)

4.3 語用論（仕様、操作、実行、極小変化モデル）

P. 語用規則

- ① 仕様 : システムの仕様とは、次の形のタイプ式の整合式のことである。
 $(\uparrow A_u^{-1} \equiv \uparrow B_u^{-1}) \wedge \dots$
 $\wedge (\uparrow A_v^{-n} \equiv \uparrow B_v^{-n})$
 ここで、整合式 A_u^{-1} , \sim , A_v^{-n} は、たかだか一つの非論理派生定項といくつかの変項のみから構成されているものでなければならない。
- ② システムの起動 : 仕様 S_t のシステムを起動するということは、
 $\forall \beta ; V_{u,0,0,\beta} [S_t] = T$
 なるモデル制約（モデルに対して課せられる制約条件）を与えることである。
- ③ システムの操作 : 時点 k に操作コマンド A_p を投入するとは、
 $\exists i,j (k \leq i < j) ;$
 $V_{a,i,j,\alpha} [A_p] = T \quad \text{かつ}$
 $\forall x (x < i \vee j < x \rightarrow h(x) \neq a)$
 なるモデル制約を与えることである。
 ここで、 a は、 u ではない D_g の要素であり、他の操作では使われていないものであること。
 また、 α は、操作コマンドのパラメタを指定することに相当する。

- ④ システムの実行 : システムの実行とは、1つの仕様と複数の操作によって課せられる（上述②および③の意味での）モデル制約を満足するモデルのうちの「極小変化モデル」を構成することである。
 ⑤ 極小変化モデル : 極小変化モデル M とは次の条件を満たすモデルのことである。
 M は極小変化モデルである ≡
 M はモデルである ∧
 $\forall X [(X \text{ はモデルである} \wedge M_h = X_h) \rightarrow \forall k (M \text{ は } X \text{ と時点 } (k-1) \text{ まで同一履歴である} \rightarrow \text{時点 } k \text{ での } M \text{ の変化は } X \text{ の変化と対等か小さい})]$
 ここで、
 A は B と時点 k まで同一履歴である ≡
 $(\forall i (i \leq k \rightarrow A_{mt}(i) = B_{mt}(i)) \wedge \forall i (i \leq k \rightarrow A_{mp}(i) = B_{mp}(i)))$
 時点 k での A の変化は B の変化と対等か小さい ≡
 $\sim \{ (diff(A_{mt}(k), A_{mt}(k-1)) \cup A_{mp}(k)) \supset (diff(B_{mt}(k), B_{mt}(k-1)) \cup B_{mp}(k)) \}$
 A_h : モデル A の行為主体関数
 $A_{mt}(i) = \{ \langle C, X; Y \rangle / C : \text{非行為的基礎定項}, m_t(C)(i)(X) = Y,$
 ただし、 m はモデル A の意味関数
 $A_{mp}(i) = \{ \langle C, \langle a, j \rangle, X \rangle / C : \text{行為的基礎定項}, m(C)(a, \langle i-1, j \rangle)(X) = T,$
 ただし、 m はモデル A の意味関数
 $diff(A, B) = \{ \langle C, X \rangle / (\langle C, X; Y \rangle \in A \text{ かつ } \sim \langle C, X; Y \rangle \in B) \text{ または } (\langle C, X; Y \rangle \in B \text{ かつ } \sim \langle C, X; Y \rangle \in A) \}$

5. いくつかの論理計算の例

4章で示した論理体系を適用する論理計算の例をいくつか示す。

〔例1〕単純な連接

仕様 : $\uparrow C_p \equiv \uparrow (\odot P_t \Rightarrow (\odot Q_t \Rightarrow \odot R_t))$

操作 : 時点2で操作コマンド C_p を投入する

ここで、 C, P, Q, O および R はすべて定項とする。このうち、基礎定項は P, Q, O および R である。

これらのモデルについて考える。

- (1) $\forall \beta ; V_{u,0,0,\beta} [\uparrow C \equiv \uparrow (\odot P \Rightarrow (\odot Q \Rightarrow \odot R)))] = T \quad (\because P(2))$
- (2) $\exists ! i, j (2 \leq i < j) ;$
 $V_{a,i,j,\alpha} [C] = T \quad \text{かつ}$
 $\forall x (x < i \vee j < x \rightarrow h(x) \neq a) \quad (\because P(3))$
- (3) $\forall \beta ; V_{u,0,0,\beta} [\uparrow C] =$
 $V_{u,0,0,\beta} [\uparrow (\odot P \Rightarrow (\odot Q \Rightarrow \odot R))] \quad (\because (1), MB2(5))$
- (4) $V_{a,i,j,\alpha} [C] =$
 $= (V_{u,0,0,\alpha} [\uparrow C]) (a, \langle i, j \rangle) \quad (\because MB2(6))$
 $= (V_{u,0,0,\alpha} [\uparrow (\odot P \Rightarrow (\odot Q \Rightarrow \odot R))])$
 $\quad (a, \langle i, j \rangle) \quad (\because (3))$
 $= V_{a,i,j,\alpha} [\odot P \Rightarrow (\odot Q \Rightarrow \odot R)] \quad (\because MB2(6))$
- (5) $\exists ! i, j (2 \leq i < j) ;$
 $V_{a,i,j,\alpha} [\odot P \Rightarrow (\odot Q \Rightarrow \odot R)] = T \quad \text{かつ}$
 $\forall x (x < i \vee j < x \rightarrow h(x) \neq a) \quad (\because (2), (4))$

- (6) $\exists !i, j (2 \leq i < j);$
 $\exists !i_1, i_2 (i < i_1 < i_2 < j);$
 $\forall a, i, i_1, \alpha [\odot P] = T$ かつ
 $\forall a, i_2, j, \alpha [\odot Q \Rightarrow \odot R] = T$ かつ
 $\forall x (i_1 < x < i_2 \rightarrow h(x) \neq a)$ かつ
 $\forall x (x < i \vee j < x \rightarrow h(x) \neq a)$
 $(\because (5), MB2 \text{ (1)})$
- (7) $\exists !i, i_1, i_2, i_3, i_4, j$
 $(2 \leq i < i_1 < i_2 < i_3 < i_4 < j);$
 $\forall a, i, i_1, \alpha [\odot P] = T$ かつ
 $\forall a, i_2, i_3, \alpha [\odot Q] = T$ かつ
 $\forall a, i_4, j, \alpha [\odot R] = T$ かつ
 $\forall x (i_1 < x < i_2 \rightarrow h(x) \neq a)$ かつ
 $\forall x (i_3 < x < i_4 \rightarrow h(x) \neq a)$ かつ
 $\forall x (x < i \vee j < x \rightarrow h(x) \neq a)$
 $(\because (6), MB2 \text{ (1)})$
- (8) $\exists !i, i_1, i_2, i_3, i_4, j$
 $(2 \leq i < i_1 < i_2 < i_3 < i_4 < j);$
 $h(i)=a, h(i_1)=a, h(i_2)=a, h(i_3)=a,$
 $h(i_4)=a, h(j)=a$, かつ
 $i_1=i+1, i_3=i_2+1, i_4=i_3+1$ かつ
 $\forall a, i_1, k_1, \alpha [P] = T$ かつ
 $\forall a, i_3, k_3, \alpha [Q] = T$ かつ
 $\forall a, j, k, \alpha [R] = T$ かつ
 $\forall x (i_1 < x < i_2 \rightarrow h(x) \neq a)$ かつ
 $\forall x (i_3 < x < i_4 \rightarrow h(x) \neq a)$ かつ
 $\forall x (x < i \vee j < x \rightarrow h(x) \neq a)$
 $(\because (7), MB2 \text{ (1)})$
- (9) $\exists !i, i_1, i_2, i_3, i_4, j$
 $(2 \leq i < i_1 < i_2 < i_3 < i_4 < j);$
 $h(i)=a, h(i_1)=a, h(i_2)=a, h(i_3)=a,$
 $h(i_4)=a, h(j)=a$ で, かつ
 $i_1=i+1, i_3=i_2+1, i_4=i_3+1$ かつ
 $m_t(P)(i_1) = T$ かつ
 $m_t(Q)(i_3) = T$ かつ
 $m_t(R)(j) = T$ かつ
 $\forall x (i_1 < x < i_2 \rightarrow h(x) \neq a)$ かつ
 $\forall x (i_3 < x < i_4 \rightarrow h(x) \neq a)$ かつ
 $\forall x (x < i \vee j < x \rightarrow h(x) \neq a)$
 $(\because (8), MB2 \text{ (1)}, MB1 \text{ (2)})$

これより、たとえば、次の解釈は、本例のモデルの一つであることがわかる。

s	0	1	2	3	4	5	6	7	8
h	u	u	a	a	a	a	a	b	u
P	0	0	0	1	1	1	1	1	1
Q	0	0	0	0	0	1	1	1	1
R	0	0	0	0	0	0	0	1	1

(ここでsの行は時点、hの行は行為主体を表す。見やすさのため、真偽(TまたはF)はそれぞれ1と0で表す、また、派生定項についての解釈は省略する。以降同様)なお、このモデルは極小変化モデルでもある。極小変化性についての考察例は例4で示す。

[例2]並行動作

仕様 : $\uparrow C_p \equiv \uparrow (\odot P_t \Rightarrow \odot (\sim P_t)) \wedge$
 $\uparrow D_p \equiv \uparrow (\odot (Q_t) \Rightarrow (\text{IF } \sim P_t \odot (\sim Q_t) \odot \text{true}))$

操作 : 時点2で操作コマンド C_p を投入し、時点3で操作コマンド D_p を投入する。

ここで、C, D, P, および Q は、すべて定項とする。このうち、基礎定項は P と Q である。

これのモデルについて考える。

- (1) $\forall r ; \forall u, 0, 0, r [\uparrow C \equiv \uparrow (\odot P \Rightarrow \odot (\sim P)) = T (\because P \text{ (2)})$
(2) $\forall r ; \forall u, 0, 0, r [\uparrow D \equiv \uparrow (\odot Q \Rightarrow (\text{IF } \sim P \odot (\sim Q) \odot \text{true})) = T (\because P \text{ (2)})$
(3) $\exists !i, j (2 \leq i < j);$
 $\forall a, i, j, \alpha [C] = T$ かつ
 $\forall x (x < i \vee j < x \rightarrow h(x) \neq a) (\because P \text{ (3)})$
(4) $\exists !v, w (3 \leq v < w);$
 $\forall b, v, w, \beta [D] = T$ かつ
 $\forall x (x < v \vee w < x \rightarrow h(x) \neq b) (\because P \text{ (3)})$
途中を省略するが、例1と同様にして(ただし新たに MB2 (9)も使う)、
(5) $\exists !i, i_1, i_2, j (2 \leq i < i_1 < i_2 < j);$
 $h(i)=a, h(i_1)=a, h(i_2)=a, h(j)=a$ かつ
 $i_1=i+1, i_2=i_1+1$ かつ
 $m_t(P)(i_1) = T$ かつ
 $m_t(Q)(i_2) = F$ かつ
 $\forall x (i_1 < x < i_2 \rightarrow h(x) \neq a)$ かつ
 $\forall x (x < i \vee j < x \rightarrow h(x) \neq a)$
 $(\because (3), (1) \text{ より})$

- (6) $\exists !v, v_1, v_2, w (3 \leq v < v_1 < v_2 < w);$
 $h(v)=b, h(v_1)=b, h(v_2)=b, h(w)=b$ かつ
 $v_1=v+1, w=v_2+1$ かつ
 $m_t(Q)(v_1) = T$ かつ
 $m_t(P)(v_2) = F$ ならば $m_t(Q)(w) = F$
 $m_t(P)(v_2) = T$ ならば $m_t(\text{true})(w) = T$ かつ
 $\forall x (v_1 < x < v_2 \rightarrow h(x) \neq b)$ かつ
 $\forall x (x < v \vee w < x \rightarrow h(x) \neq b)$
 $(\because (4), (2) \text{ より})$

(5), (6)およびMB1 より、たとえば次の解釈はモデルの一つであることがわかる(極小変化モデルでもある)。

s	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
h	u	u	a	a	a	a	a	b	b	u	
P	0	0	0	1	1	1	1	0	0	0	0
Q	0	0	0	0	0	1	1	1	1	0	0

[例3]属性の継承

$ANT, INSECT \in Ty$ で、 $ANT \leq INSECT \leq e$ のとき、
 $V_a, i, j, \alpha [(\Pi X_{INSECT} \text{ true}$
 $LEG_{en}(X_{INSECT}) \equiv 6)] \rightarrow (\Pi Y_{ANT} \text{ true } LEG_{en}(Y_{ANT}) \equiv 6) = T$ であることを示す。

$ANT \leq INSECT \leq e$ なので、MA1 (2)から、

$D_{ANT} \subseteq D_{INSECT}$ 。

これと MB2 (2)およびMB2 (8)から、本例の命題が成り立つのは明らかである。

本例は直観的には、蟻の属性(足の数)が昆虫のそれを継承することを本論理体系の中で記述したものである。

[例4]イエール射撃問題⁵⁾

仕様 : $(\uparrow YALE_p \equiv \uparrow (\odot LOADED_t \Rightarrow SHOOT_p)) \wedge$
 $\uparrow SHOOT_p \equiv \uparrow ((\text{IF } LOADED_t \odot DEAD_t \odot \text{true}) \text{ and } \odot (\sim LOADED_t))$

操作 : 時点2で操作コマンド $YALE_p$ を投入する。
ここで、YALE, LOADED, DEAD、およびSHOOT はすべて定項とする。このうち、基礎定項は LOADED と DEAD である。これのモデルについて考える。

- (1) $\forall \beta; V u, 0, 0, \beta [\uparrow \text{YALE} \equiv \uparrow (\odot \text{LOADED} \Rightarrow \text{SHOOT})] = T \quad (\because P②)$
- (2) $\forall \beta; V u, 0, 0, \beta [\uparrow \text{SHOOT} \equiv \uparrow ((\text{IF LOADED} \odot \text{DEAD} \odot \text{true}) \text{ and } \odot (\sim \text{LOADED}))] = T \quad (\because P②)$
- (3) $\exists i, j (2 \leq i < j);$
 $V a, i, j, \alpha [\text{YALE}] = T \quad \text{かつ}$
 $\forall x (x < i \vee j < x \rightarrow h(x) \neq a) \quad (\because P③)$
- 途中を省略するが、これまでの例と同様にして、
- (4) $\exists i, i_1, i_2, j (2 \leq i < i_1 < i_2 < j);$
 $h(i)=a, h(i_1)=a, h(i_2)=a, h(j)=a \quad \text{かつ}$
 $i_1=i+1 \quad \text{かつ}$
 $m_t(\text{LOADED})(i_1)=T \quad \text{かつ}$
 $m_t(\text{LOADED})(i_2)=T \quad \text{ならば}$
 $j=i_2+1 \quad \text{かつ}$
 $m_t(\text{DEAD})(j)=T \quad \text{かつ}$
 $m_t(\text{LOADED})(i_2)=F \quad \text{ならば}$
 $j=i_2+1 \quad \text{かつ}$
 $m_t(\text{true})(j)=T \quad \text{かつ}$
 $m_t(\text{LOADED})(j)=F \quad \text{かつ}$
 $\forall x (i_1 < x < i_2 \rightarrow h(x) \neq a) \quad \text{かつ}$
 $\forall x (x < i \vee j < x \rightarrow h(x) \neq a)$

(4) やMB1 より、たとえば、以下の解釈A はモデルの一つであることが分かる。

<解釈A>

s	0	1	2	3	4	5	6	7	8
h	u	u	a	a	u	u	a	a	u
LOADED	0	0	0	1	1	1	1	0	0
DEAD	0	0	0	0	0	0	0	1	1

ここで、行為主体関数は解釈A と同じで、時点6 でのLOADEDを偽(0) と解釈するもう一つのモデルB を考える。

<解釈B>

s	0	1	2	3	4	5	6	7	8
h	u	u	a	a	u	u	a	a	u
LOADED	0	0	0	1	1	1	0	0	0
DEAD	0	0	0	0	0	0	0	0	0

モデルA とB を比べたとき、両者は時点5 まで同一履歴であるが、時点6 においてB はA より大きな変化をしている（すなわち、B はP⑤の条件を満たしていない）。したがってB は極小変化モデルではない。

一方、詳細な議論は省略するが、P ⑤の条件にてらせば、解釈A は明らかに極小変化モデルの一つである。そしてこの解釈A は、与えられた仕様と操作のもとで常識的に期待されるシステムの実行結果とも確かに一致している。

6. おわりに

言語NAIVE の論理体系について述べた。これにより、オブジェクトの論理、行為の論理、および並行協調の論理などを統合した一つの論理体系を提案した。本論理体系は、論理パラダイムとオブジェクト指向パラダイムの融合というのに近いが、むしろ、実世界の自然な記述ということをあらためて聞いて直すところから生まれたものであった。

論理体系構成の技術的詳細の観点からも、本論理体系には次のようないくつかの特徴的な点があった。

- ① 行為主体の概念、これはプロセスの概念とオブジェクトの概念を統合したものである。これにより、いわ

ゆるオブジェクトの自己同一性だけでなく、プロセスの自己同一性も同時に扱えるようになっている。

- ② 並行協調環境におけるデータの永続性と更新に関して生じる問題、すなわち並行協調環境におけるフレーム問題の一つの解決法を提示している。その解決法においては、極小変化モデルの概念に加えて、行為主体の概念ならびに基本定項と派生定項の区別が本質的に効いている。
- ③ 通常の時間論理と異なり、命題式（タイプI式）と行為式（タイプP式）とを区別し、行為式についての自由な論理的複合を制限している（たとえば行為式の否定は構文上許されていない）。このことは時間論理としてのNAIVE の記述力を制限することになっているが、そのことが同時に、NAIVE で記述した仕様の実行可能性を保証し、かつ基礎法則的（マルコフ的）で人間に理解しやすい仕様記述を促すという利点にもつながっていると考えている。

今後は、さらに推敲を加えるとともに、他の論理体系との比較もすすめたい。

参考文献

- Chandy, K.M. and Misra, J : The Drinking Philosophers Problem, ACM Transactions on Programming Languages and Systems, Vol.6, No.4, pp.632-646, 1984
- Dowty, D.R., Peter, S. and Wall, R.E. : Introduction to Montague Semantics, D.Reidel, Dordrecht, Germany, 1981
- Gallin, D : Intensional and Higher-Order Modal Logic, North-Holland, 1975
- Halpern, J.Y. and Shoham, Y. : A Propositional Modal Logic of Time Intervals, J.ACM, Vol.38, No.4, pp.935-962, 1991
- Hanks, S., McDermott, D. : Default Reasoning, Nonmonotonic Logics, and the Frame Problem, Proc. of AAAI-86, 1986
- 日野： 日常的世界観にもとづく言語NAIVE による実行可能な仕様記述、情報処理学会研究報告, Vol.92, No.10, pp.49-56, 1992
- Kifer, M. and Lausen, G. : F-Logic: A Higher-Order Language for Reasoning about Objects, Inheritance, and Scheme, 1989
- 大屋： オブジェクト指向データベースの形式化、情報処理, Vol.32, No.5, pp.550-558, 1991
- 佐藤ほか： 最小変化フレーム問題への1 アプローチ、人工知能学会全国大会（第1回）論文集, 1987
- 横田： 演繹オブジェクト指向データベースについて、コンピュータソフトウェア, Vol.9, No.4, pp.3-18, 1992