

通常とは別の処理方式紹介：
ニューロ計算，進化的計算

情報工学科 元木達也

1 概要

通常のコンピュータ :

動作原理 …… プログラム内蔵方式 (ノイマン型)

動作指示 …… 数学的／論理的に 処理の手順 (プログラム) を与える

↑
通常、気まぐれな動きは無い。

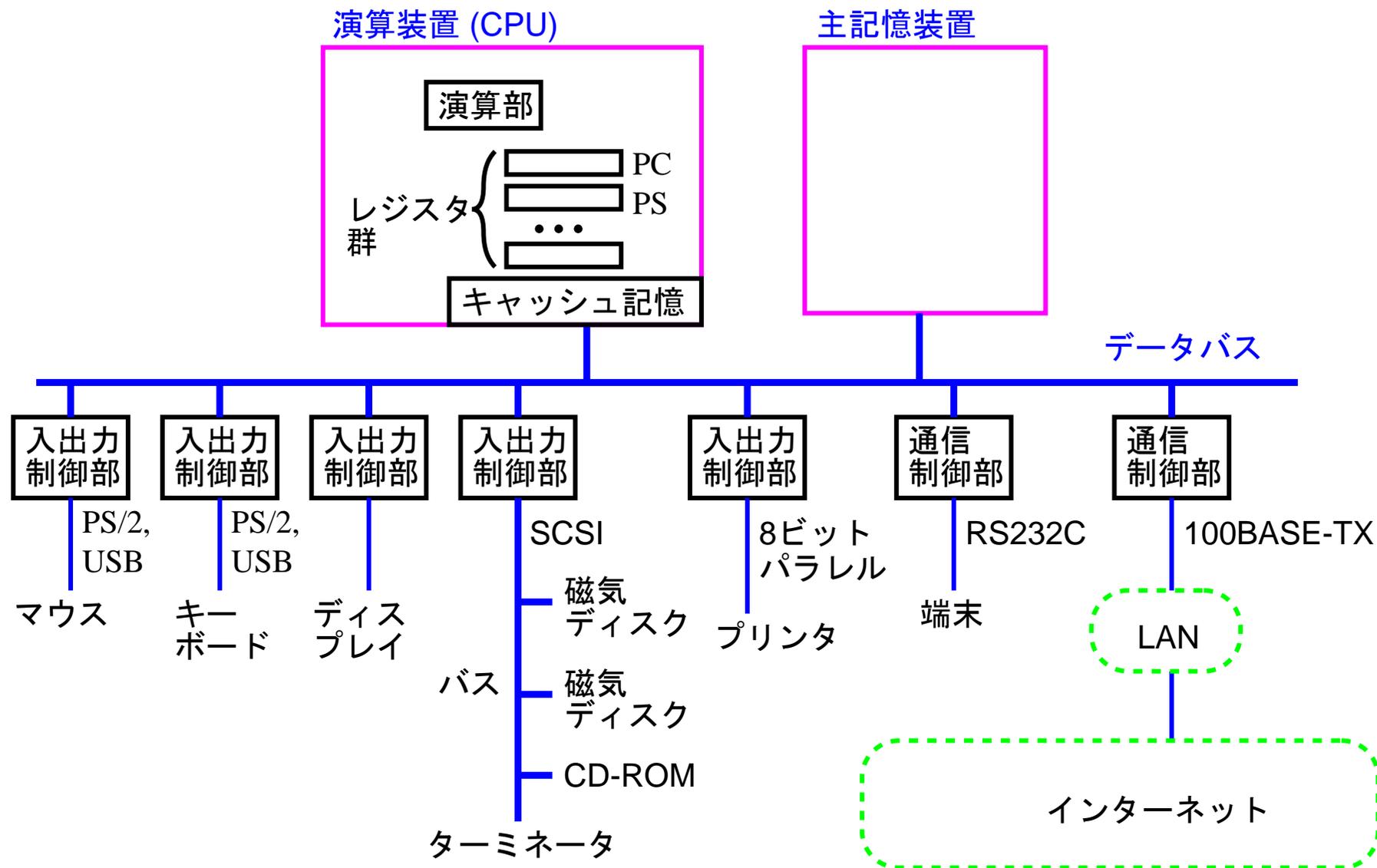
他の可能性 :

- ニューロ計算 …… 脳の情報処理をお手本にする。
- DNA 計算 ……
- 進化的計算 …… 生物の進化をお手本に、試行錯誤的に探索。
- 群知能 …… 群をなす鳥、蟻等の社会的な振舞いを参考にする。
- ……………

⇒ 以下、**プログラム内蔵方式**、**通常の処理手順の与え方**について復習した後で、**ニューロ計算**、**進化的計算**について簡単に紹介する。

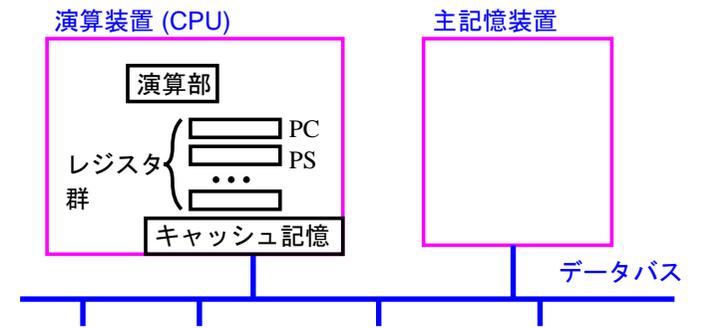
② プログラム内蔵方式

通常のコンピュータのハードウェア構成



プログラム内蔵方式

現在の普通の計算機においては、
プログラム内蔵方式を採用。

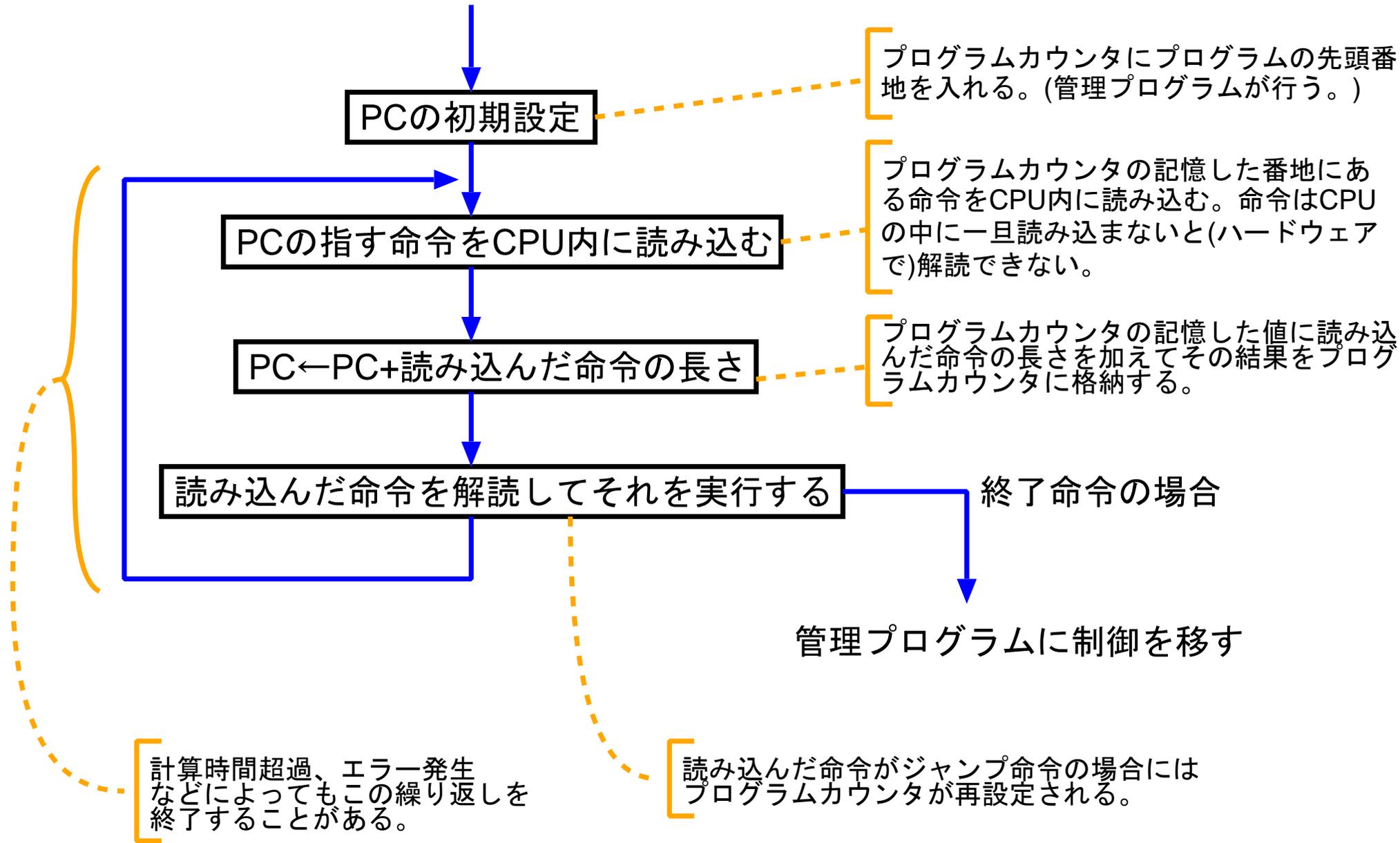


- プログラム (i.e. 処理手順) をデータと同様に記憶装置内に格納し、
(プログラムをデータとして加工できる)
- プログラムを構成する機械語命令を逐次的に読み出しては実行していくことにより自動的に動作させる、

プログラム内蔵方式の計算機では、

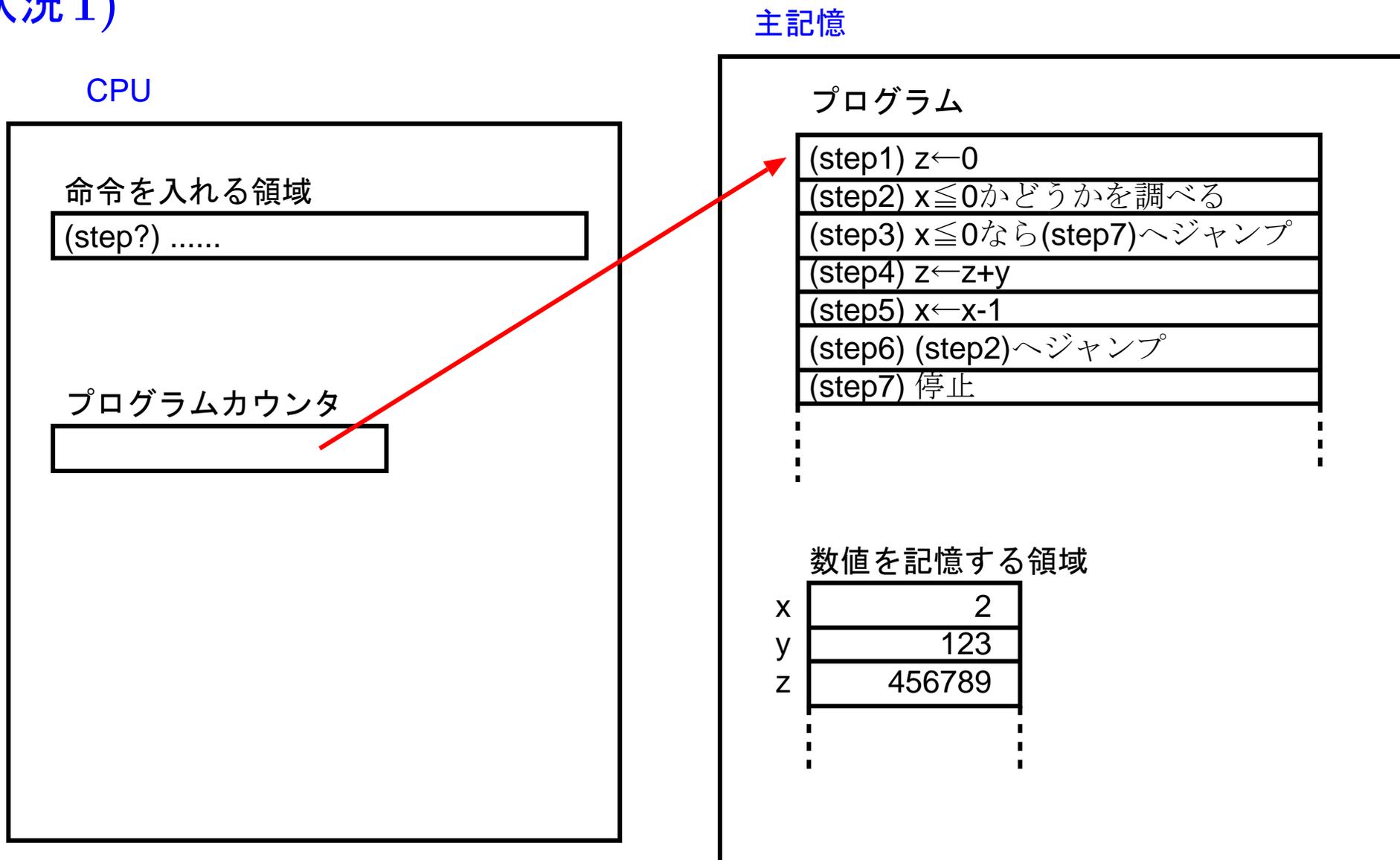
- **プログラムカウンタ** と呼ばれる
次に実行する命令の入った (主記憶上の) 番地
を常に保持するレジスタ記憶を用意する。
- CPUはプログラムカウンタを用いてプログラム中の命令を逐次実行する。

→ 次頁の流れ図の動作がハードウェアで自動的に行われる。



例2.1 (プログラム内蔵方式計算機の動作)

(状況1)



主記憶

CPU

命令を入れる領域

(step1) $z \leftarrow 0$

プログラムカウンタ

プログラム

(step1) $z \leftarrow 0$ (step2) $x \leq 0$ かどうかを調べる(step3) $x \leq 0$ なら(step7)へジャンプ(step4) $z \leftarrow z + y$ (step5) $x \leftarrow x - 1$

(step6) (step2)へジャンプ

(step7) 停止

⋮

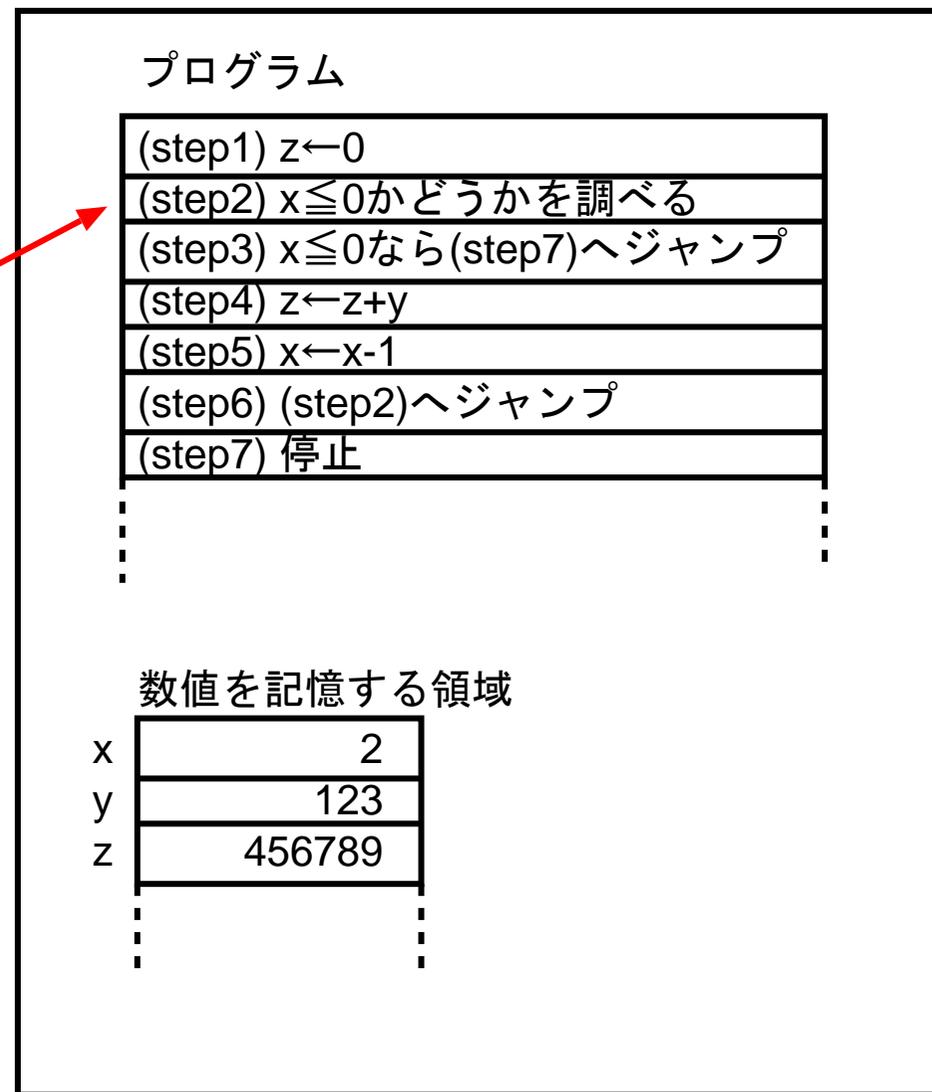
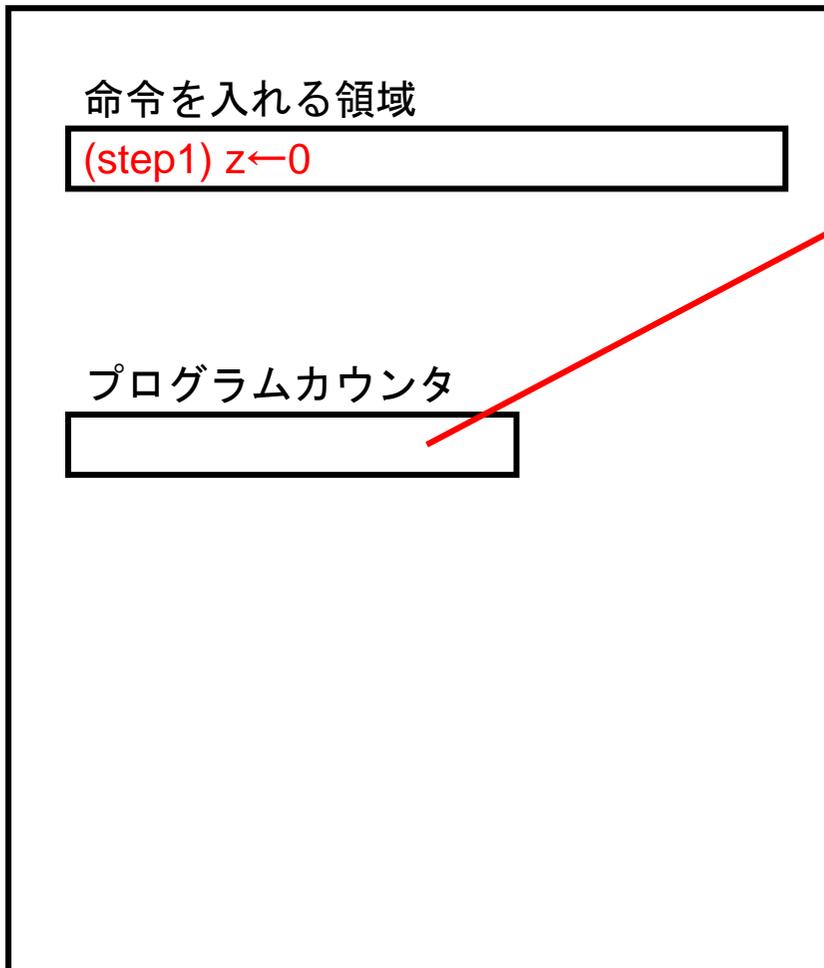
⋮

数値を記憶する領域

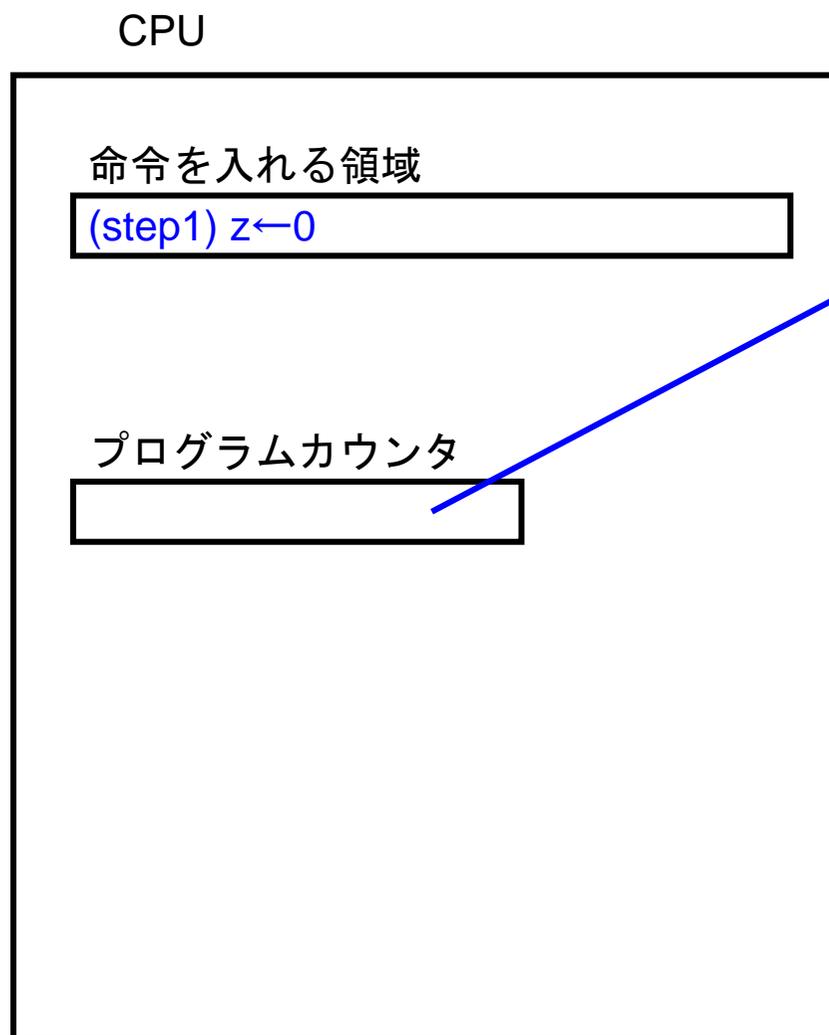
x	2
y	123
z	456789

⋮

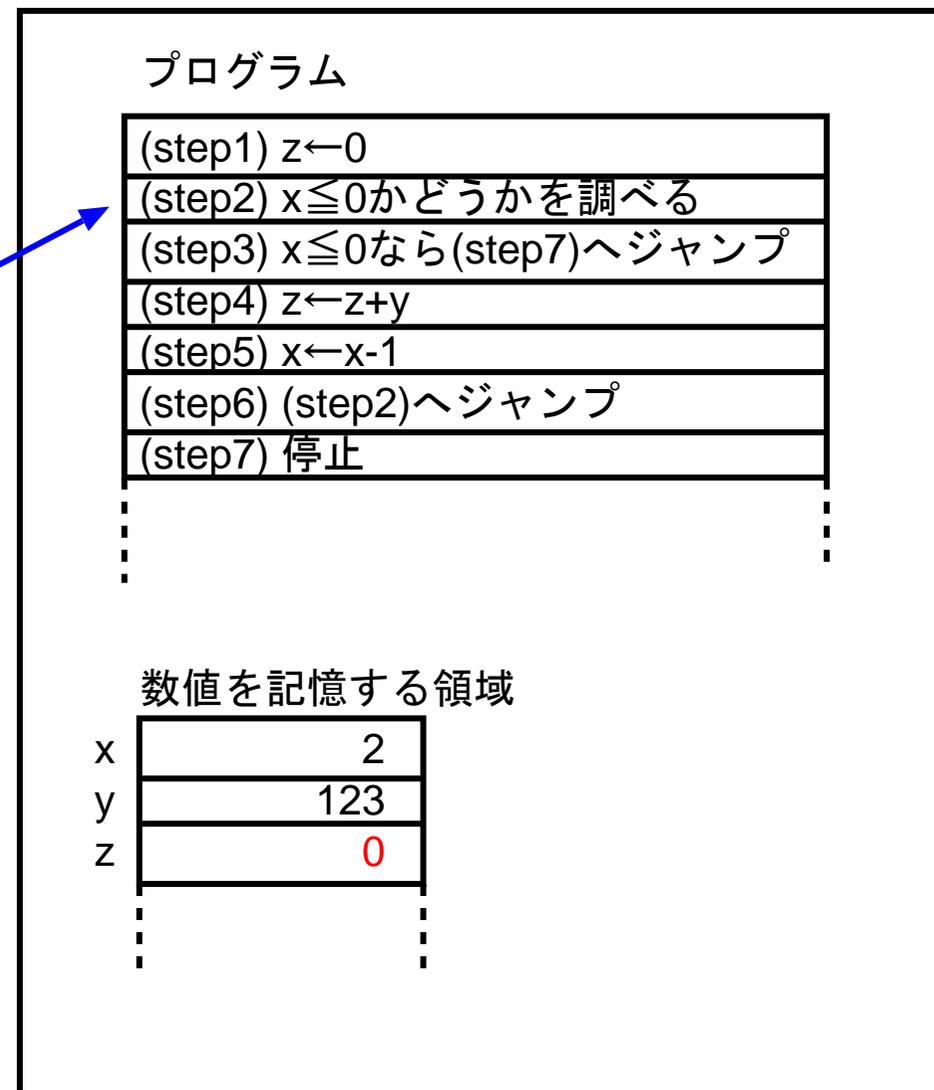
⋮



(状況 2)



主記憶



主記憶

CPU

命令を入れる領域

(step2) $x \leq 0$ かどうかを調べる

プログラムカウンタ

プログラム

(step1) $z \leftarrow 0$ (step2) $x \leq 0$ かどうかを調べる(step3) $x \leq 0$ なら(step7)へジャンプ(step4) $z \leftarrow z + y$ (step5) $x \leftarrow x - 1$

(step6) (step2)へジャンプ

(step7) 停止

⋮

⋮

数値を記憶する領域

x

2

y

123

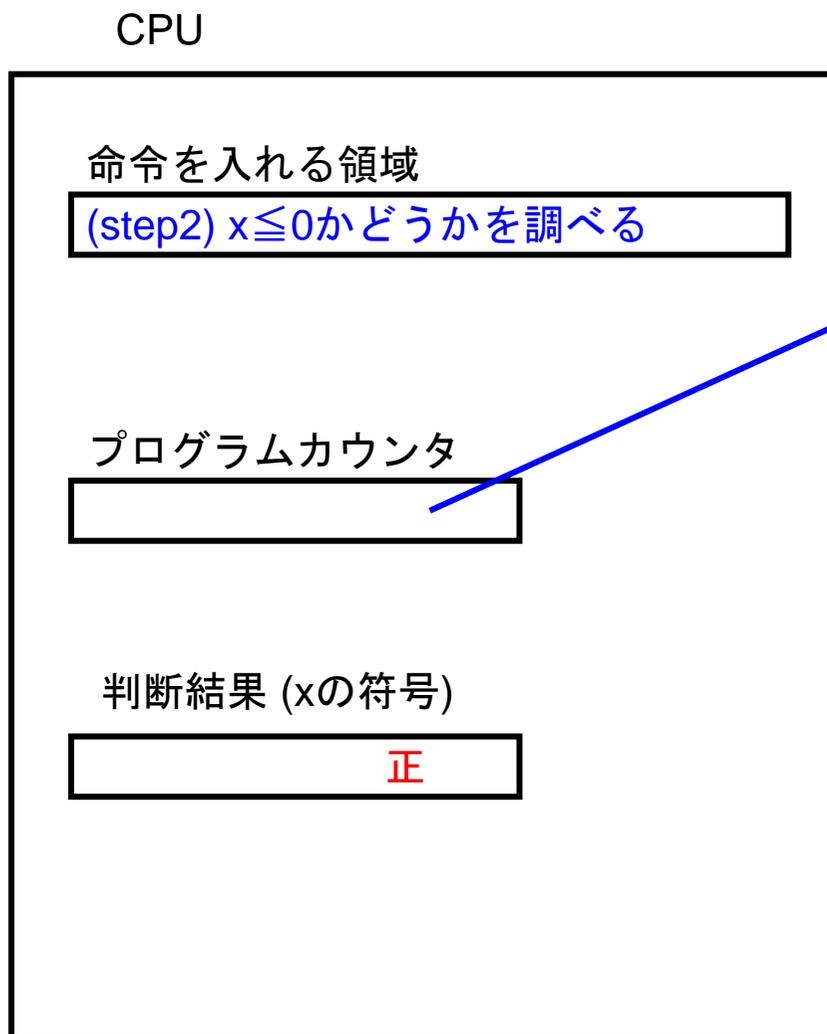
z

0

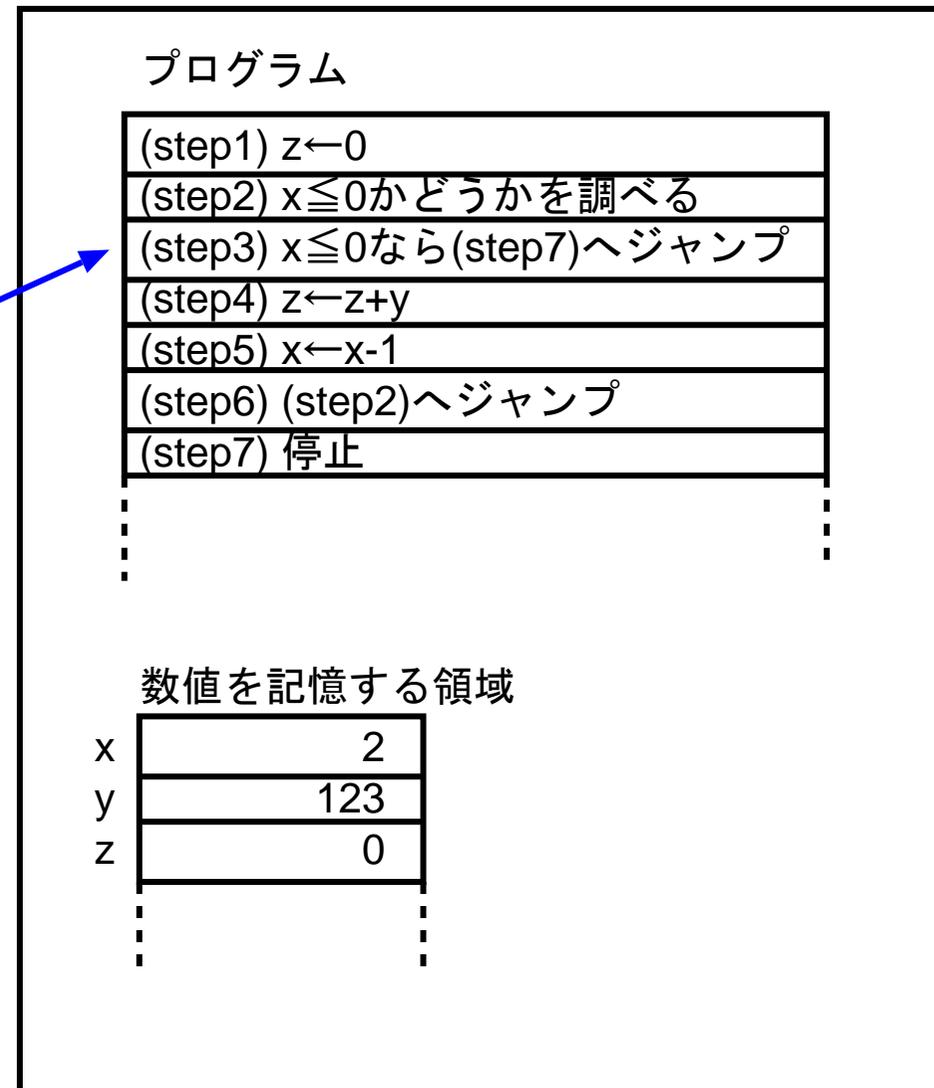
⋮

⋮

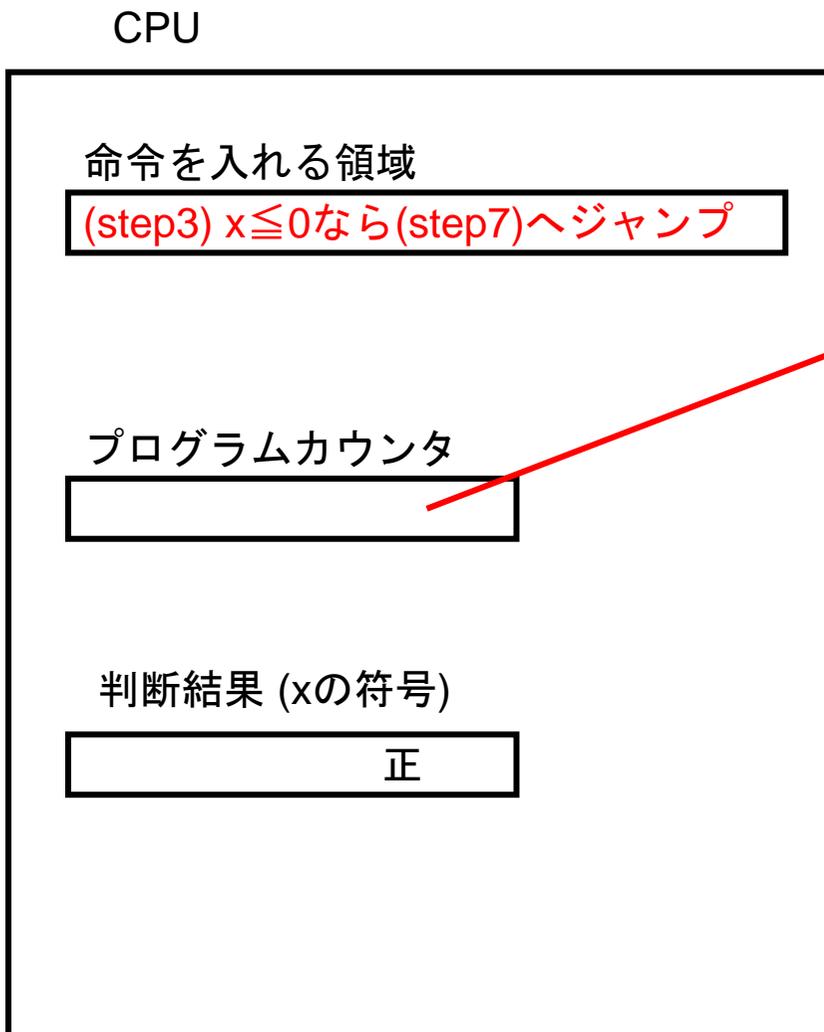
(状況3)



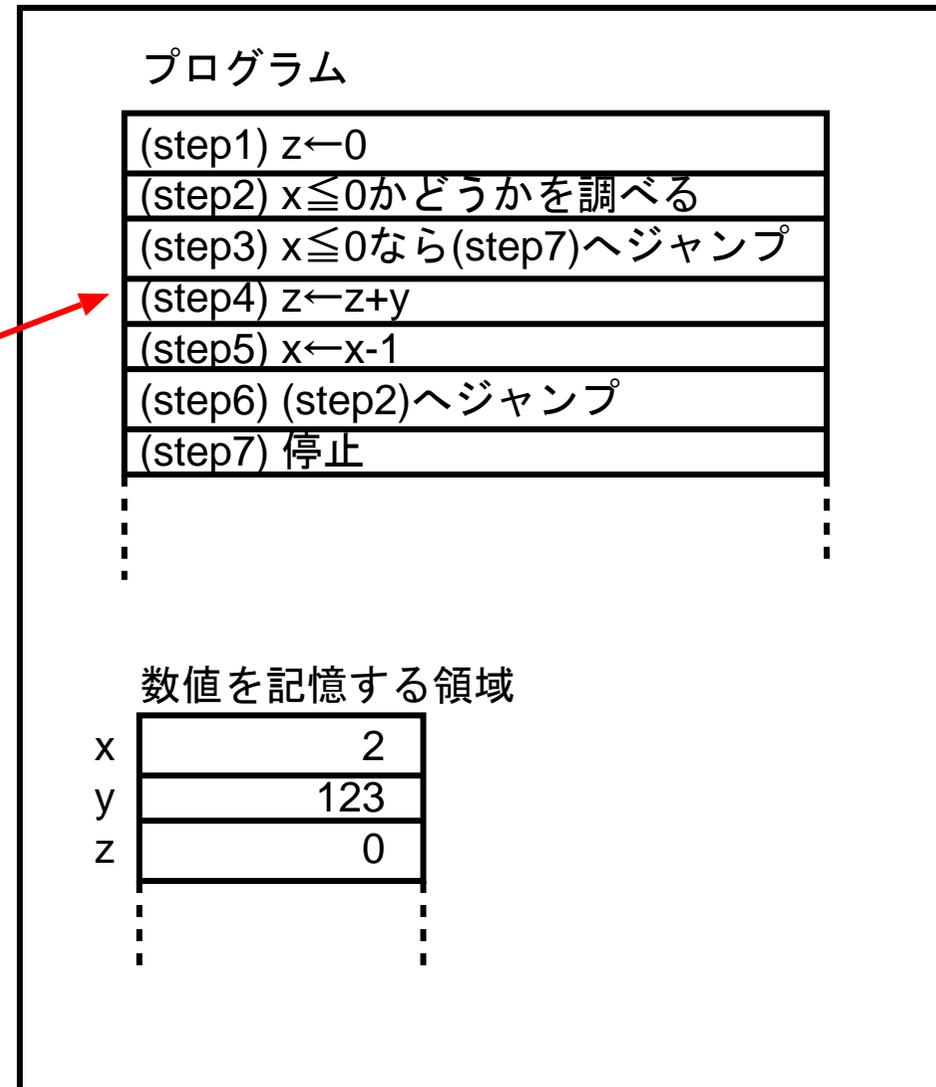
主記憶



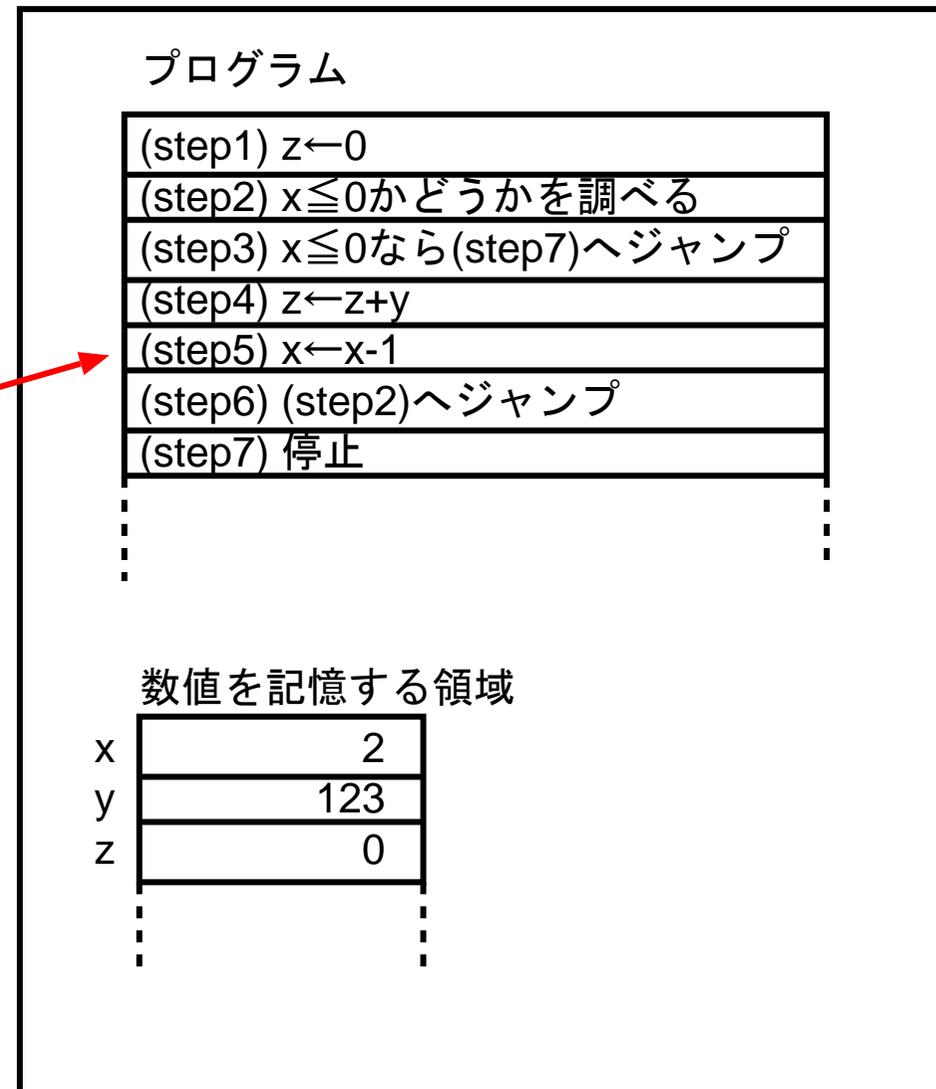
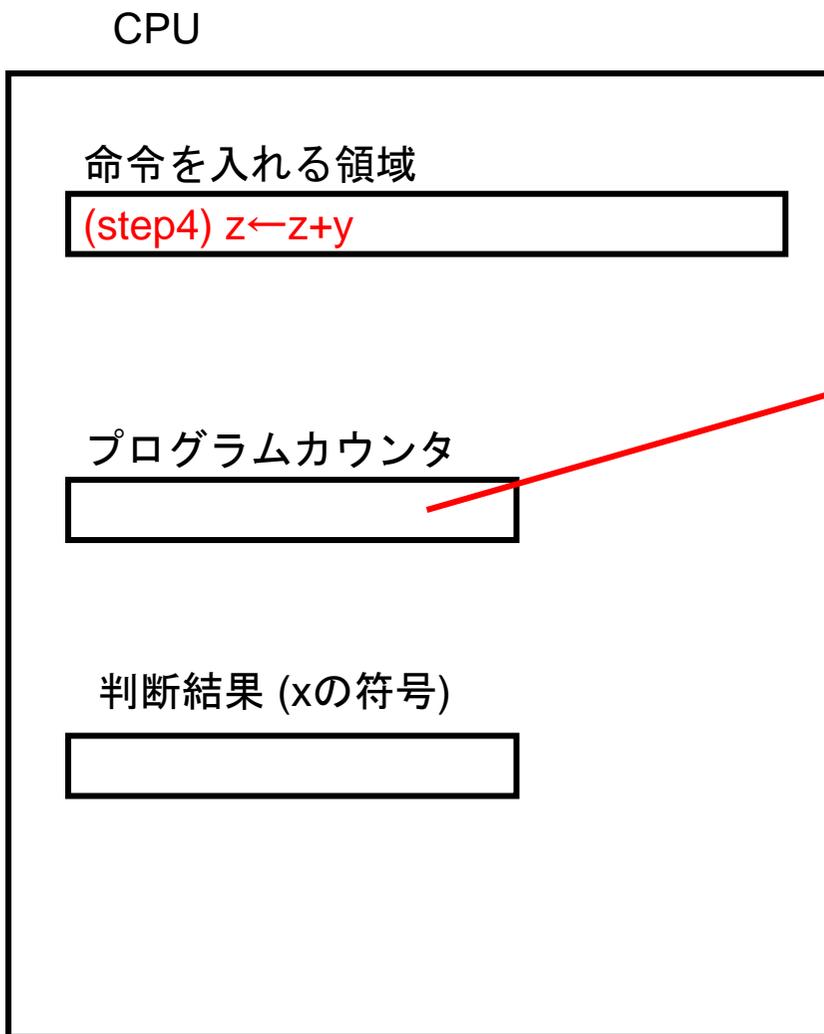
(状況4)



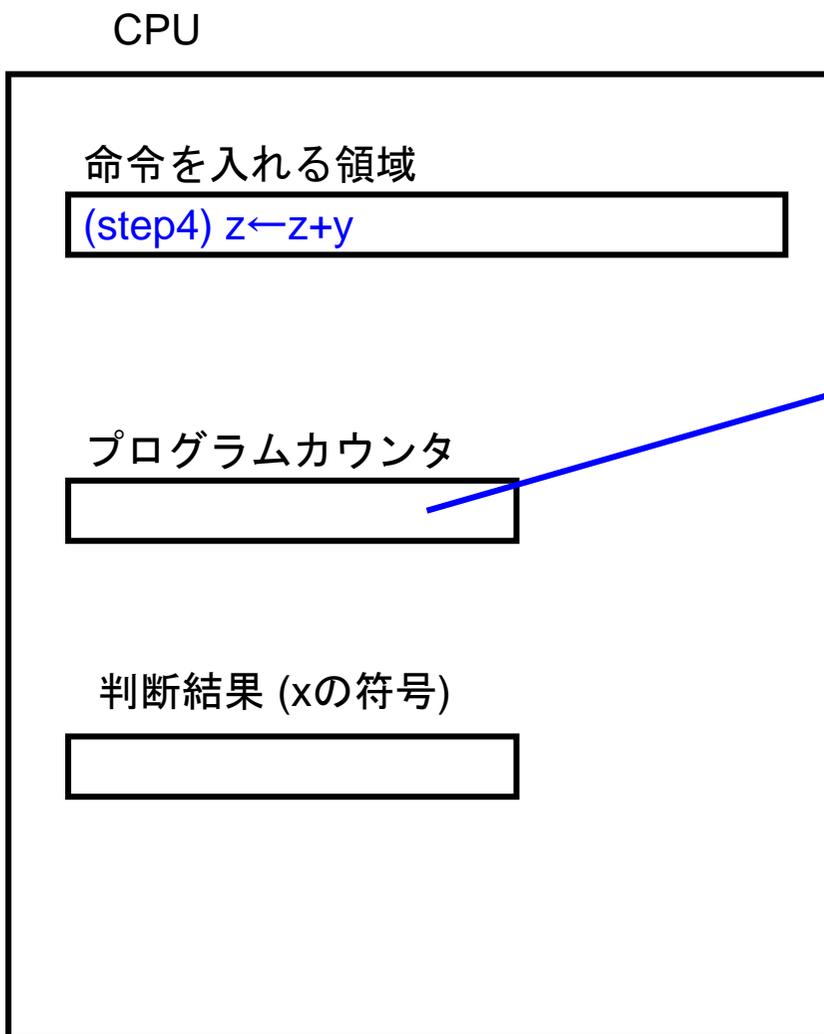
主記憶



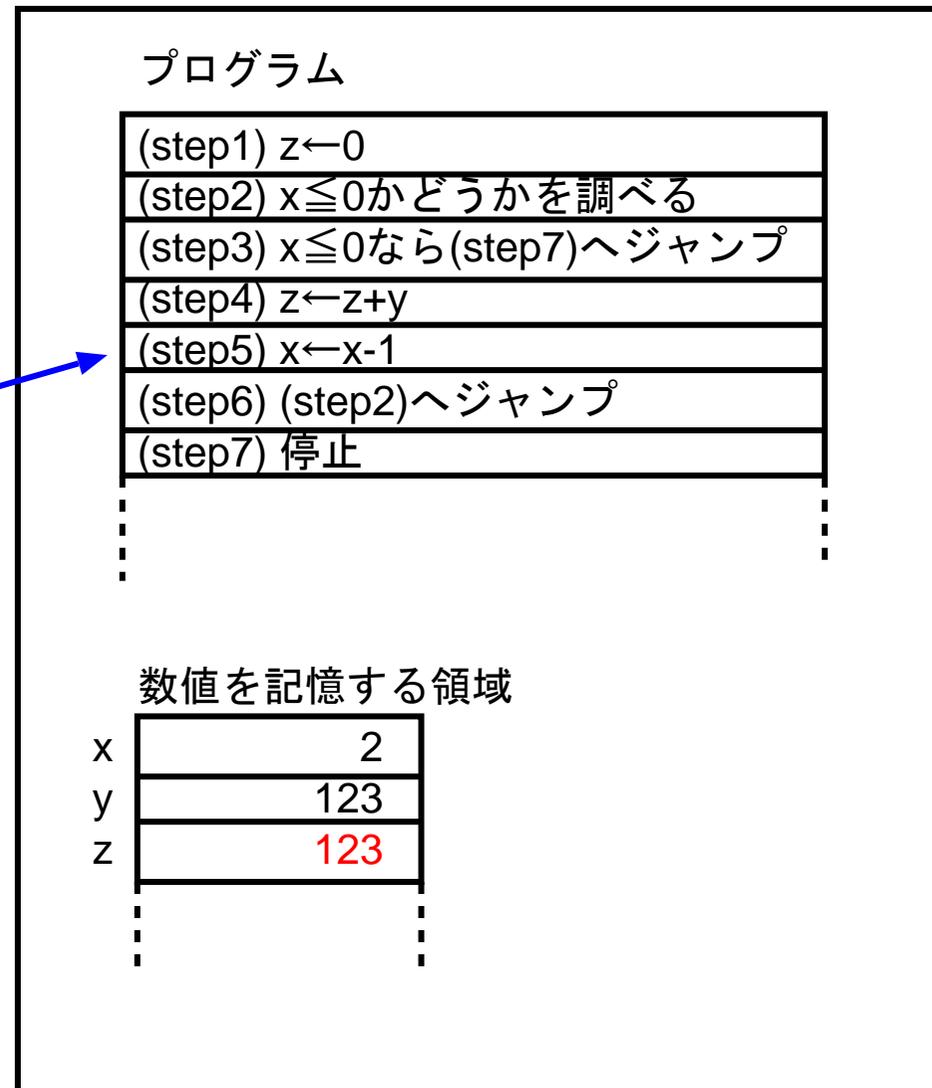
主記憶



(状況5)



主記憶



主記憶

CPU

命令を入れる領域

(step5) $x \leftarrow x-1$

プログラムカウンタ

判断結果 (x の符号)

プログラム

(step1) $z \leftarrow 0$ (step2) $x \leq 0$ かどうかを調べる(step3) $x \leq 0$ なら(step7)へジャンプ(step4) $z \leftarrow z+y$ (step5) $x \leftarrow x-1$

(step6) (step2)へジャンプ

(step7) 停止

⋮

⋮

数値を記憶する領域

x

2

y

123

z

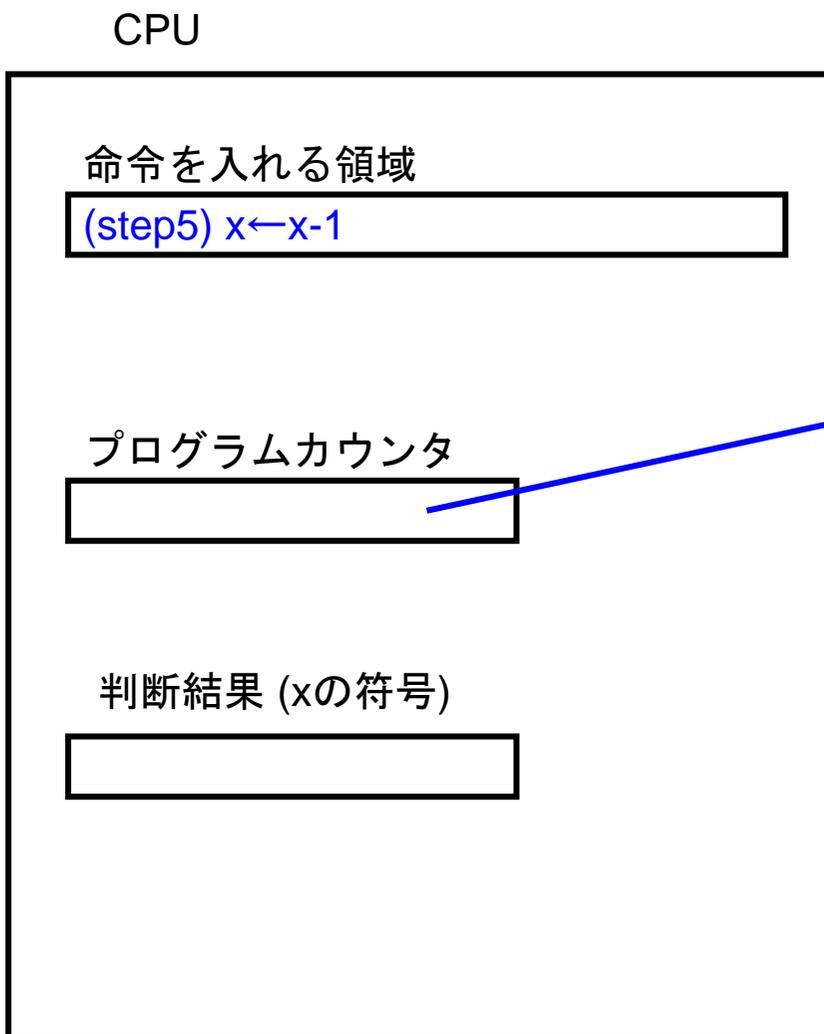
123

⋮

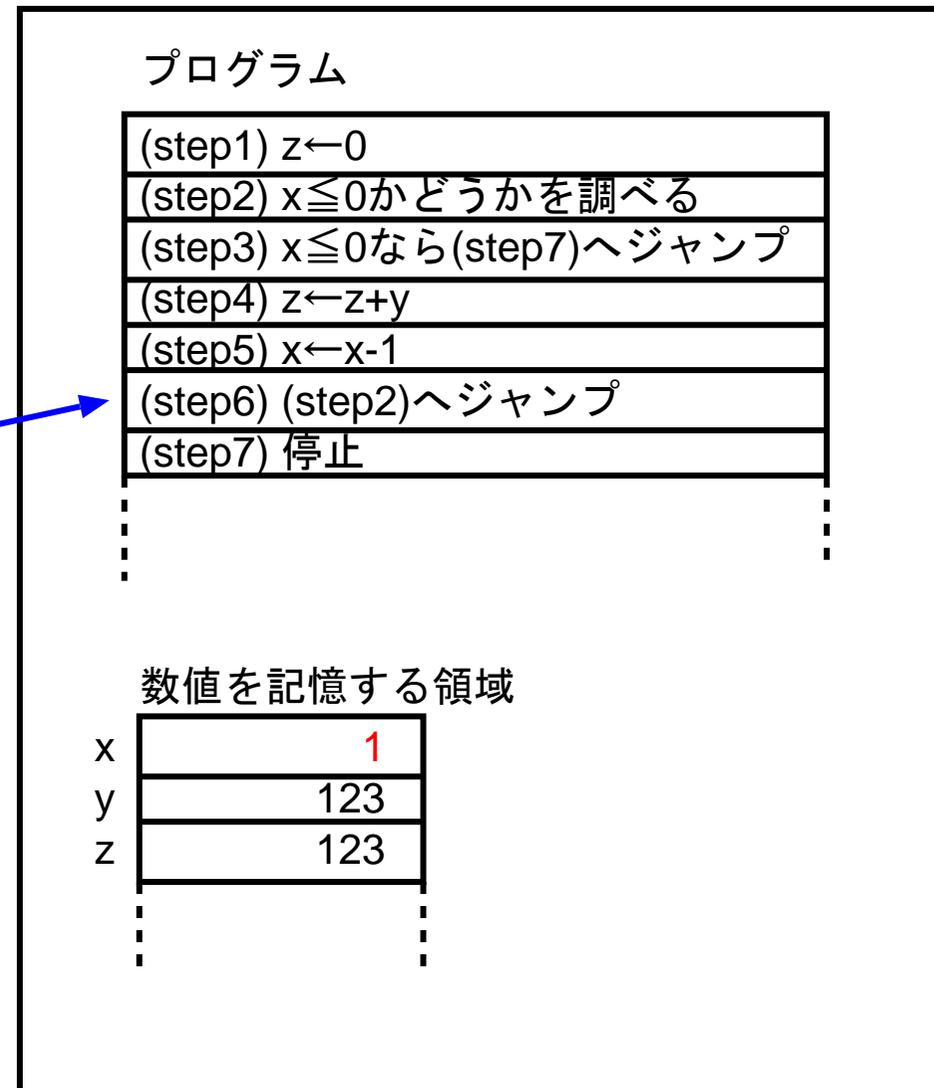
⋮



(状況6)



主記憶



主記憶

CPU

命令を入れる領域

(step6) (step2)へジャンプ

プログラムカウンタ

--

判断結果 (xの符号)

--

プログラム

(step1) $z \leftarrow 0$ (step2) $x \leq 0$ かどうかを調べる(step3) $x \leq 0$ なら(step7)へジャンプ(step4) $z \leftarrow z + y$ (step5) $x \leftarrow x - 1$

(step6) (step2)へジャンプ

(step7) 停止

⋮

⋮

数値を記憶する領域

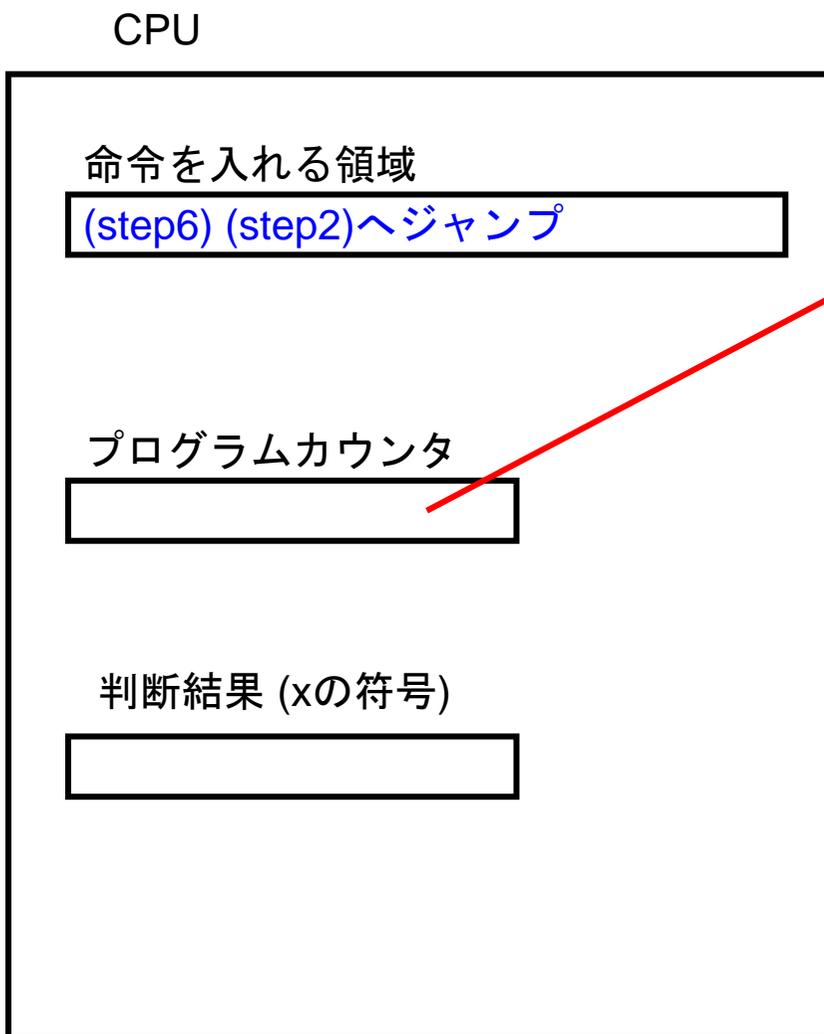
x	1
y	123
z	123

⋮

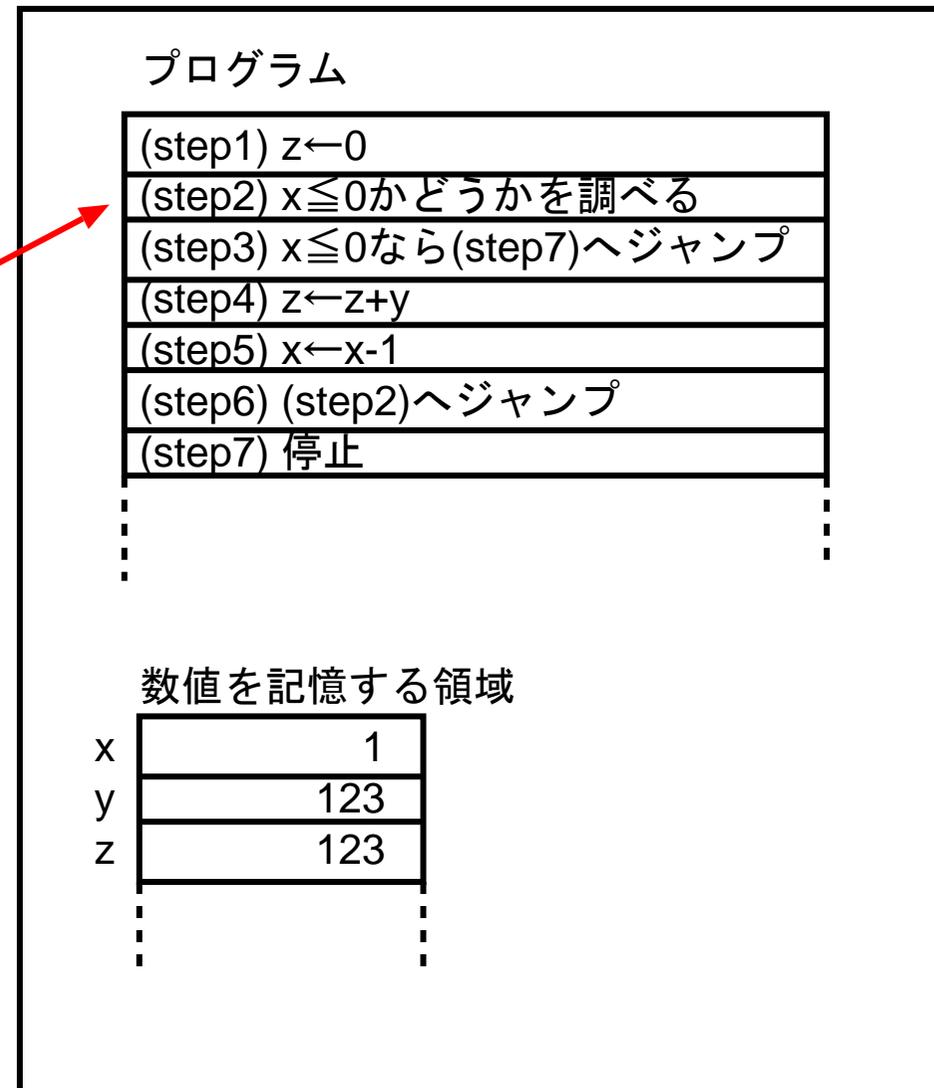
⋮



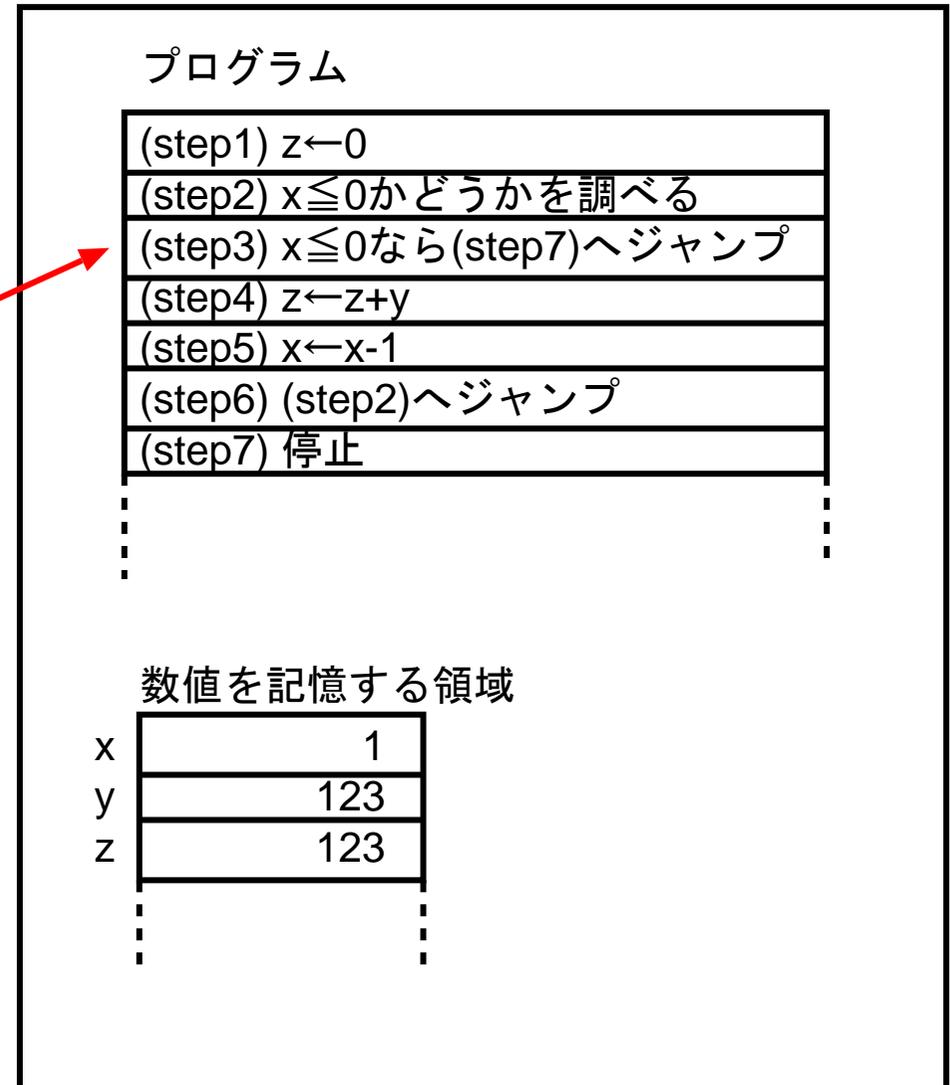
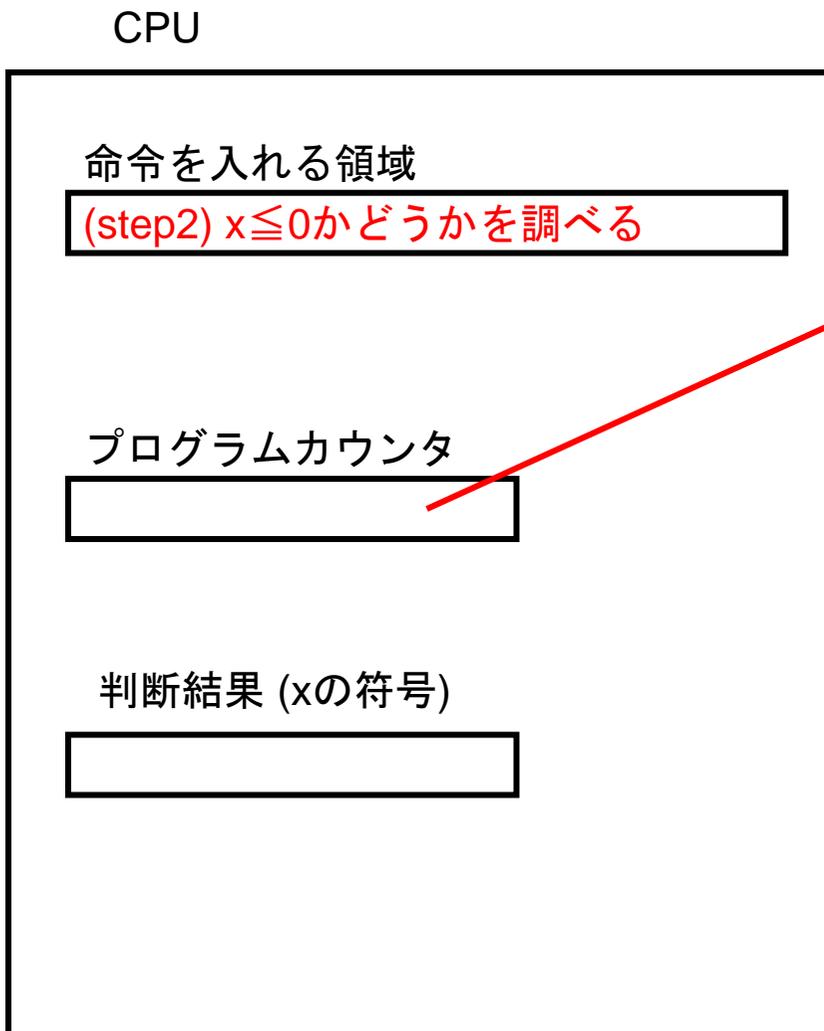
(状況7)



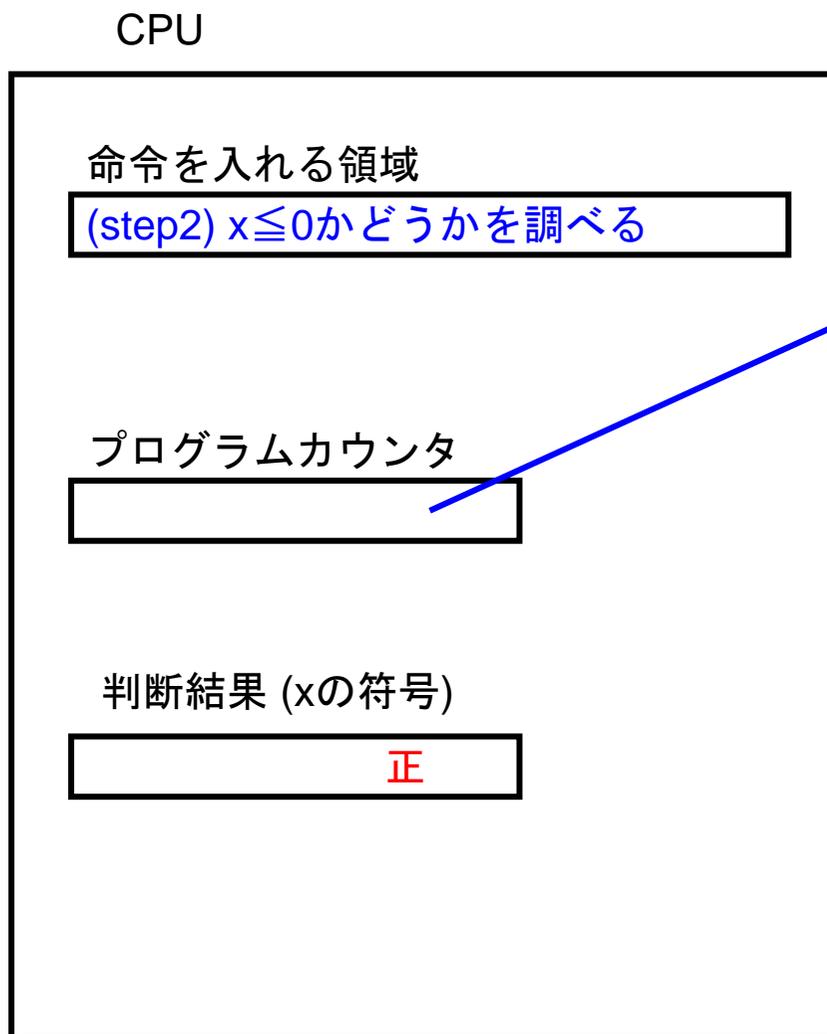
主記憶



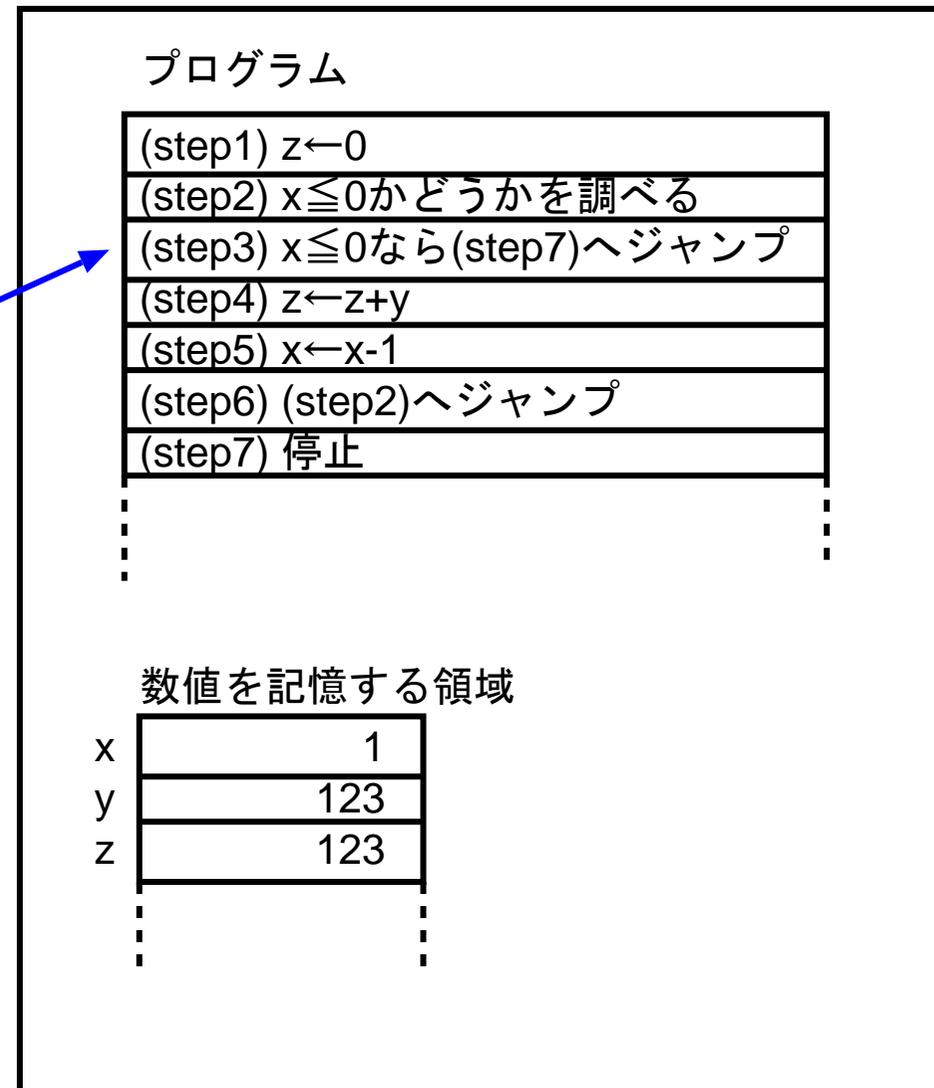
主記憶



(状況8)



主記憶



(状況9)

CPU

命令を入れる領域

(step3) $x \leq 0$ なら(step7)へジャンプ

プログラムカウンタ

判断結果 (xの符号)

正

主記憶

プログラム

(step1) $z \leftarrow 0$ (step2) $x \leq 0$ かどうかを調べる(step3) $x \leq 0$ なら(step7)へジャンプ(step4) $z \leftarrow z + y$ (step5) $x \leftarrow x - 1$

(step6) (step2)へジャンプ

(step7) 停止

数値を記憶する領域

x	1
y	123
z	123

主記憶

CPU

命令を入れる領域

(step4) $z \leftarrow z+y$

プログラムカウンタ

判断結果 (xの符号)

プログラム

(step1) $z \leftarrow 0$ (step2) $x \leq 0$ かどうかを調べる(step3) $x \leq 0$ なら(step7)へジャンプ(step4) $z \leftarrow z+y$ (step5) $x \leftarrow x-1$

(step6) (step2)へジャンプ

(step7) 停止

⋮

⋮

数値を記憶する領域

x

1

y

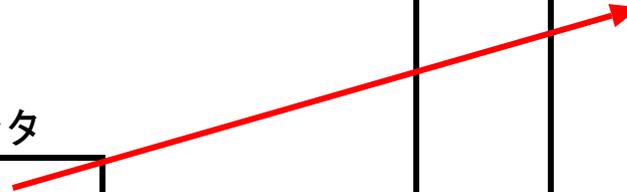
123

z

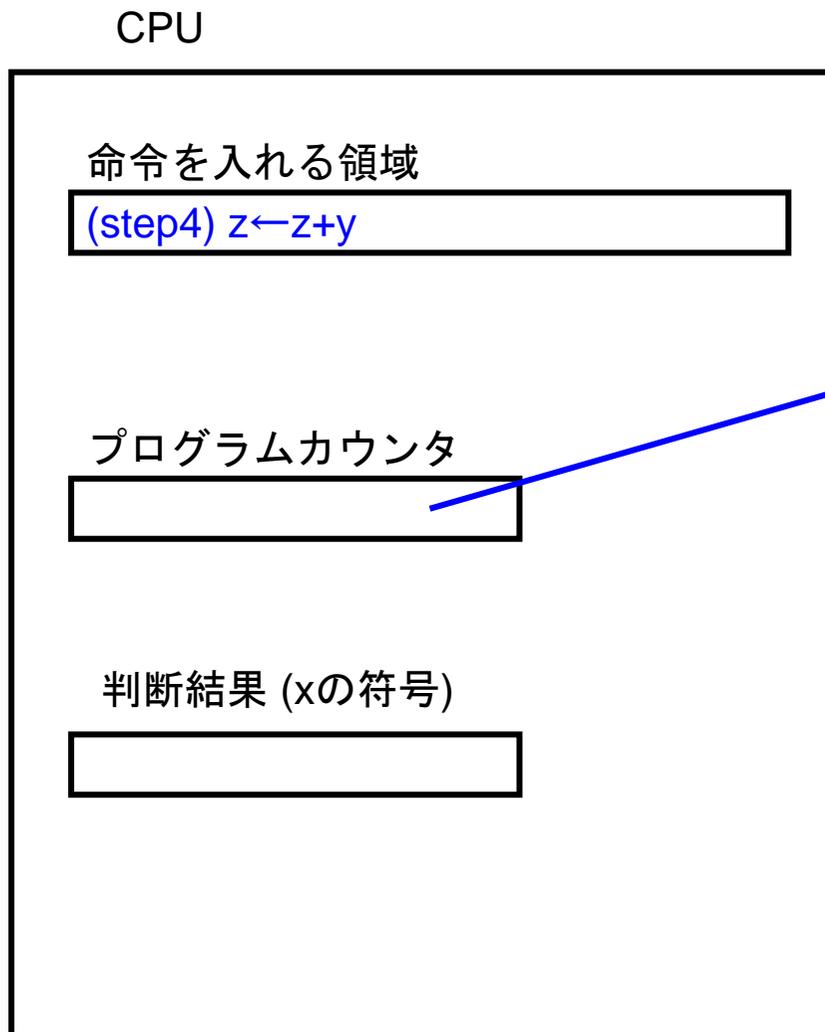
123

⋮

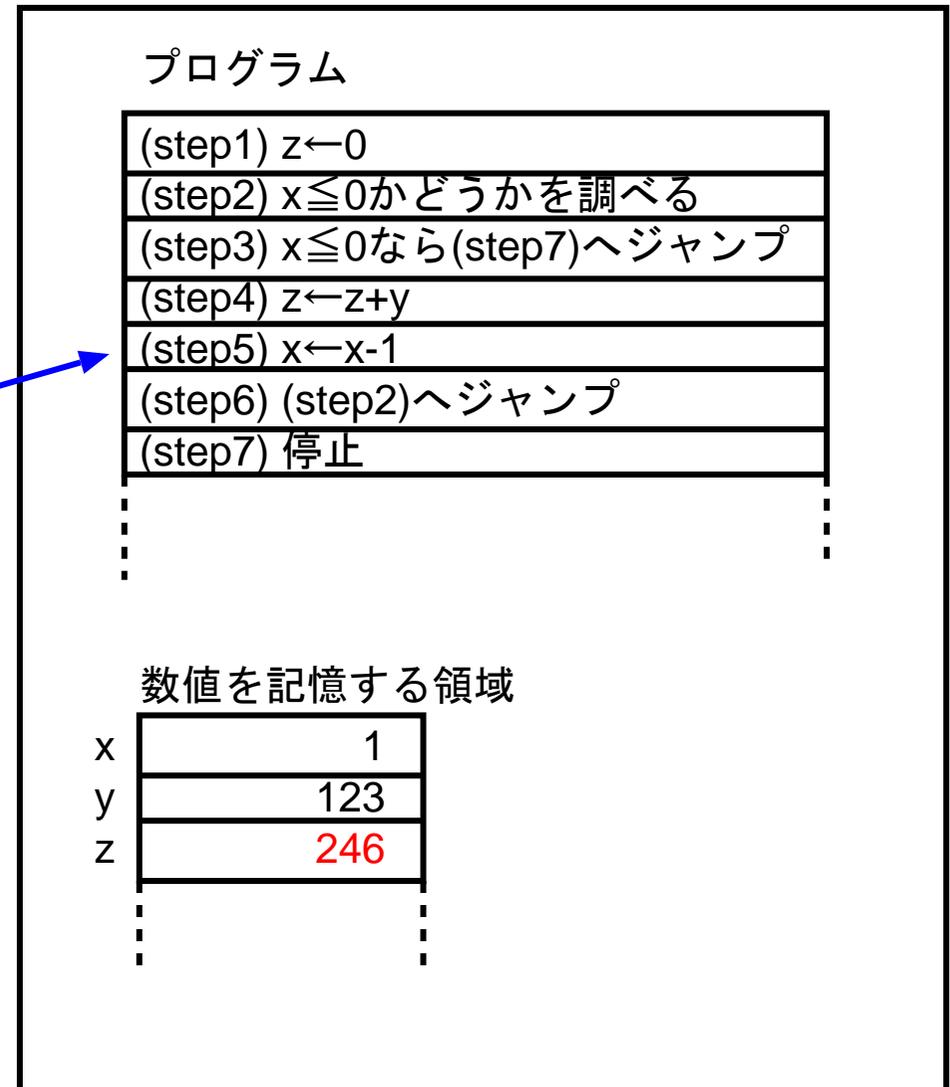
⋮



(状況10)



主記憶



主記憶

CPU

命令を入れる領域

(step5) $x \leftarrow x-1$

プログラムカウンタ

判断結果 (x の符号)

プログラム

(step1) $z \leftarrow 0$ (step2) $x \leq 0$ かどうかを調べる(step3) $x \leq 0$ なら(step7)へジャンプ(step4) $z \leftarrow z+y$ (step5) $x \leftarrow x-1$

(step6) (step2)へジャンプ

(step7) 停止

⋮

⋮

数値を記憶する領域

x

1

y

123

z

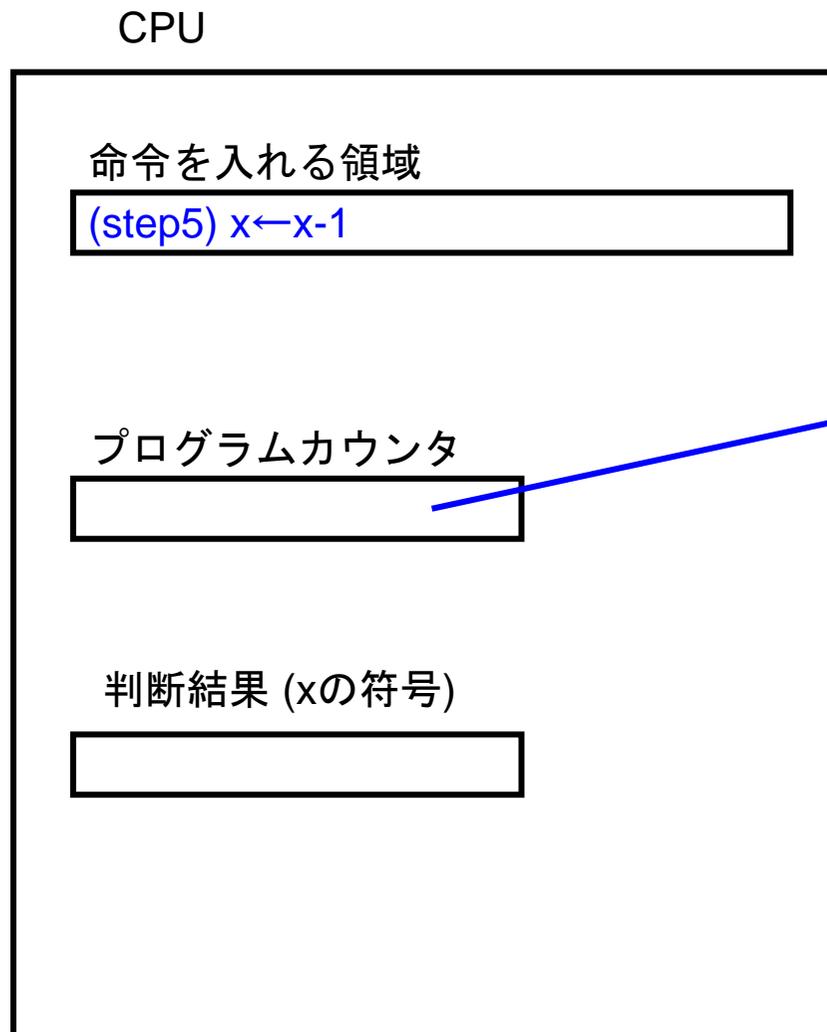
246

⋮

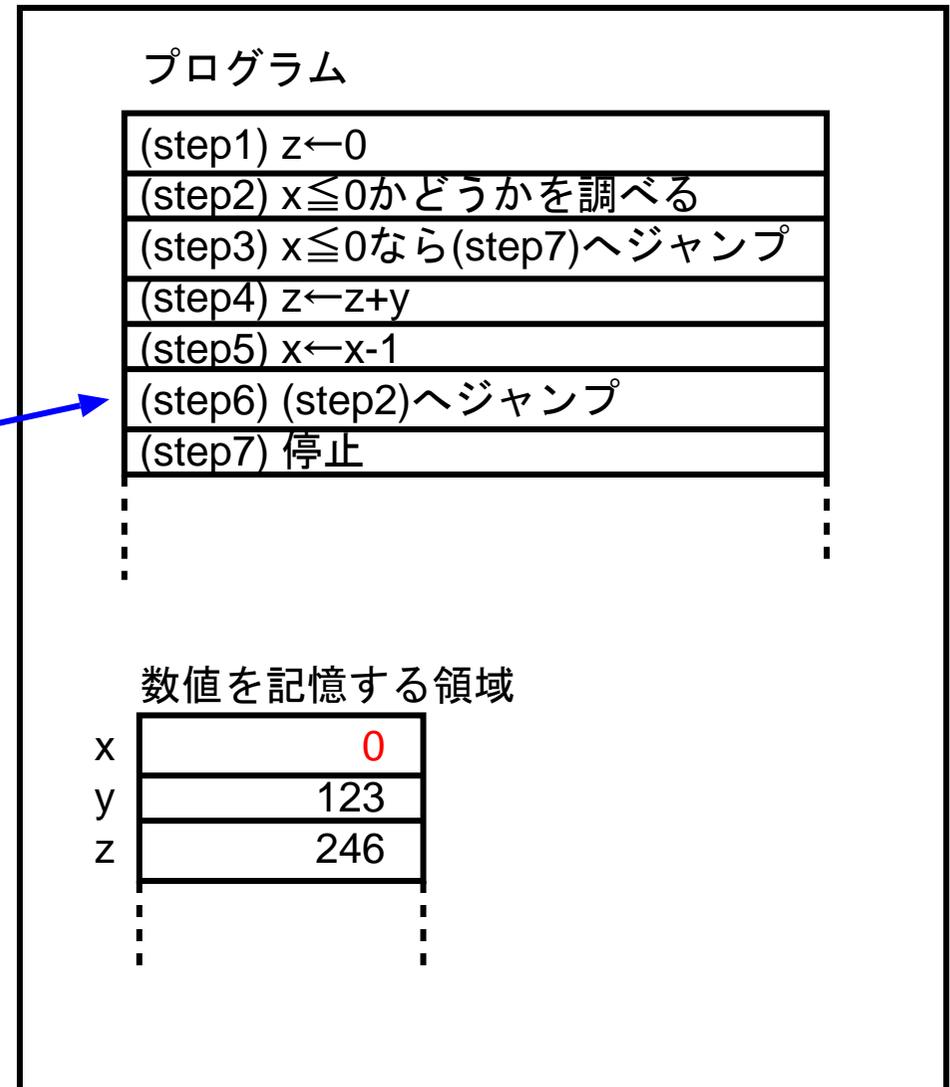
⋮



(状況 11)



主記憶



主記憶

CPU

命令を入れる領域

(step6) (step2)へジャンプ

プログラムカウンタ

--

判断結果 (xの符号)

--

プログラム

(step1) $z \leftarrow 0$ (step2) $x \leq 0$ かどうかを調べる(step3) $x \leq 0$ なら(step7)へジャンプ(step4) $z \leftarrow z + y$ (step5) $x \leftarrow x - 1$

(step6) (step2)へジャンプ

(step7) 停止

⋮

⋮

数値を記憶する領域

x

0

y

123

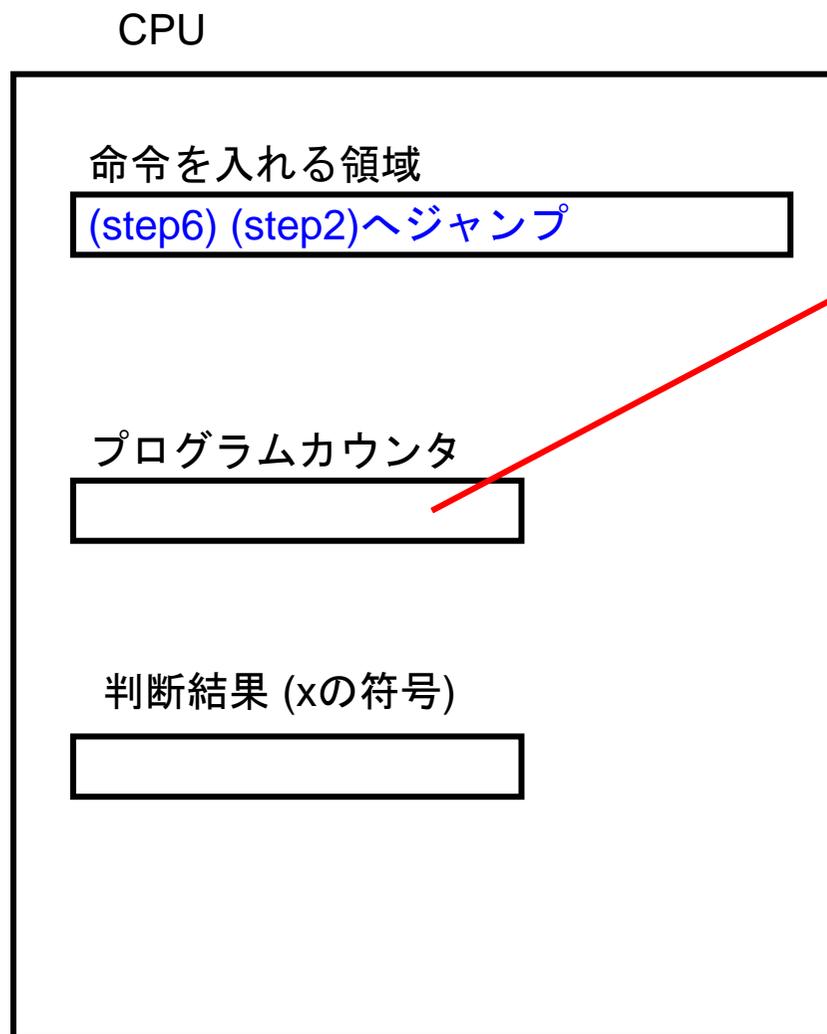
z

246

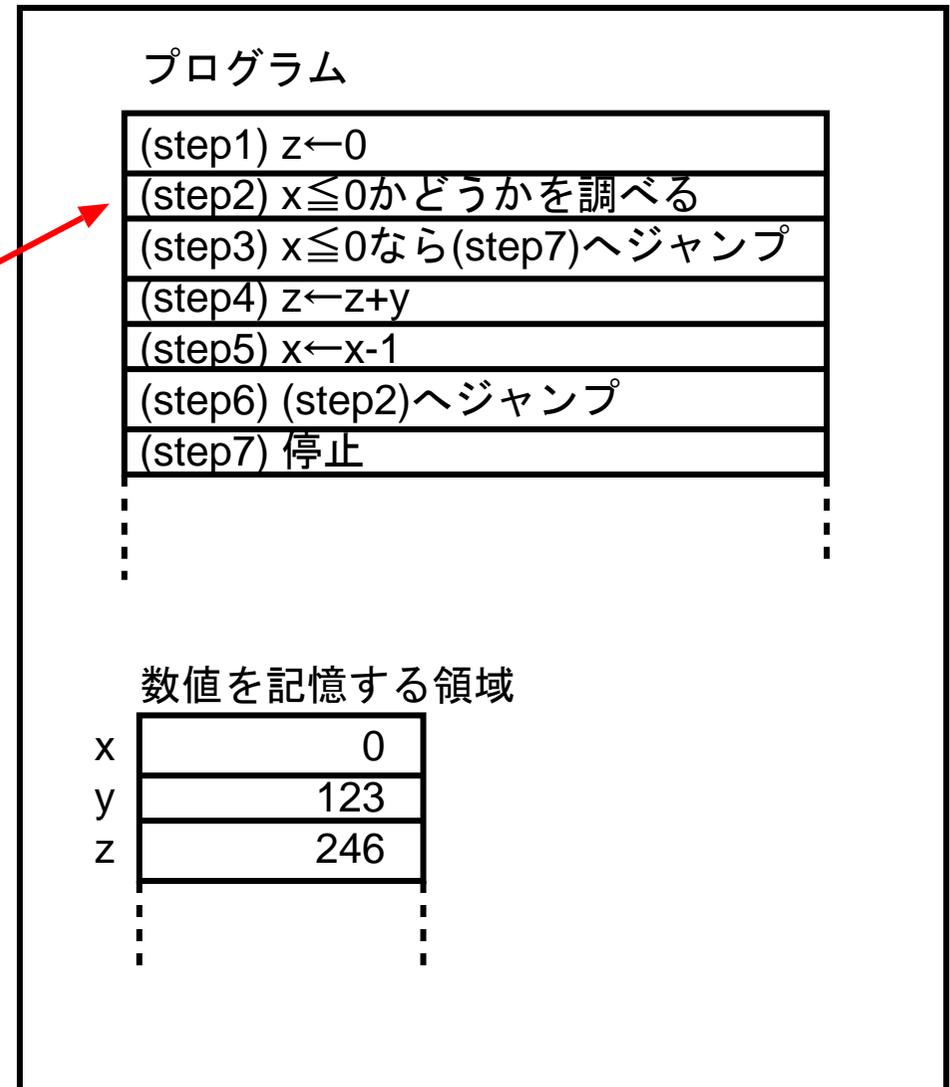
⋮

⋮

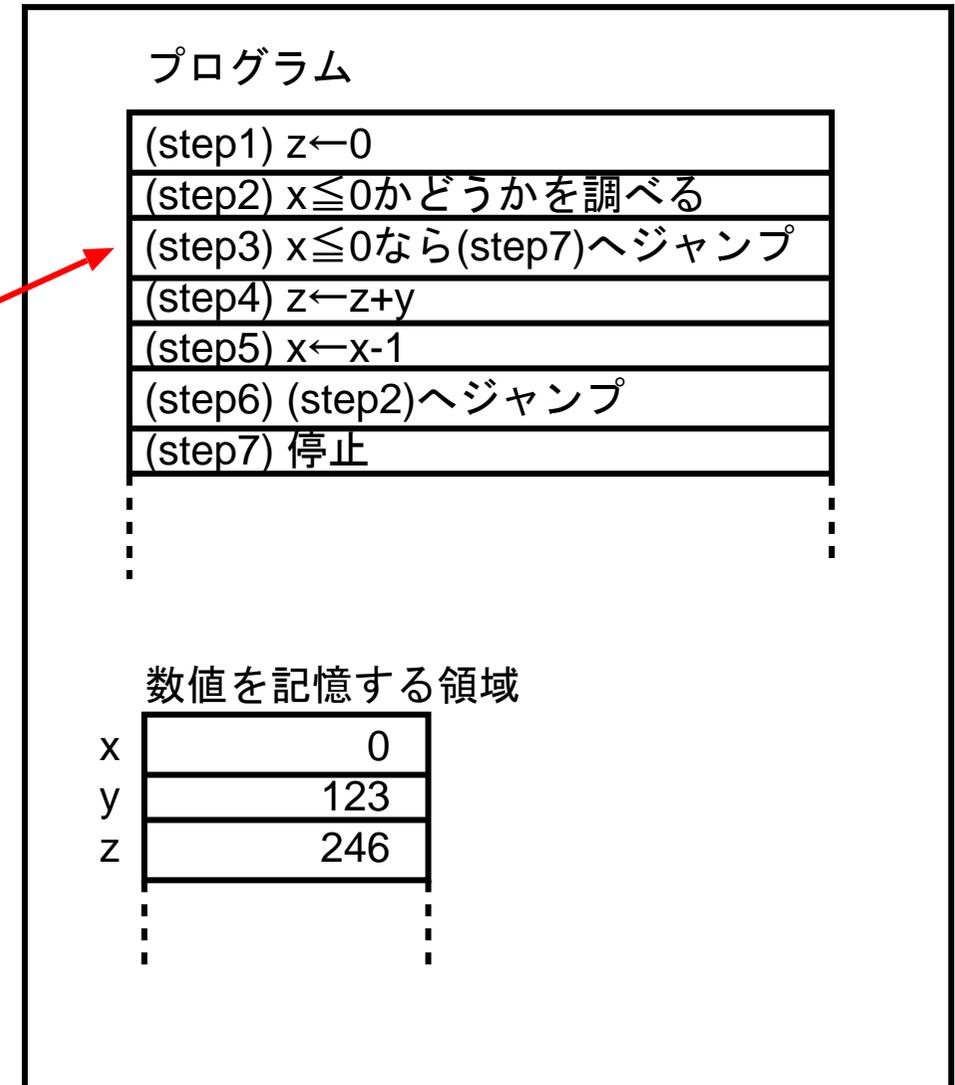
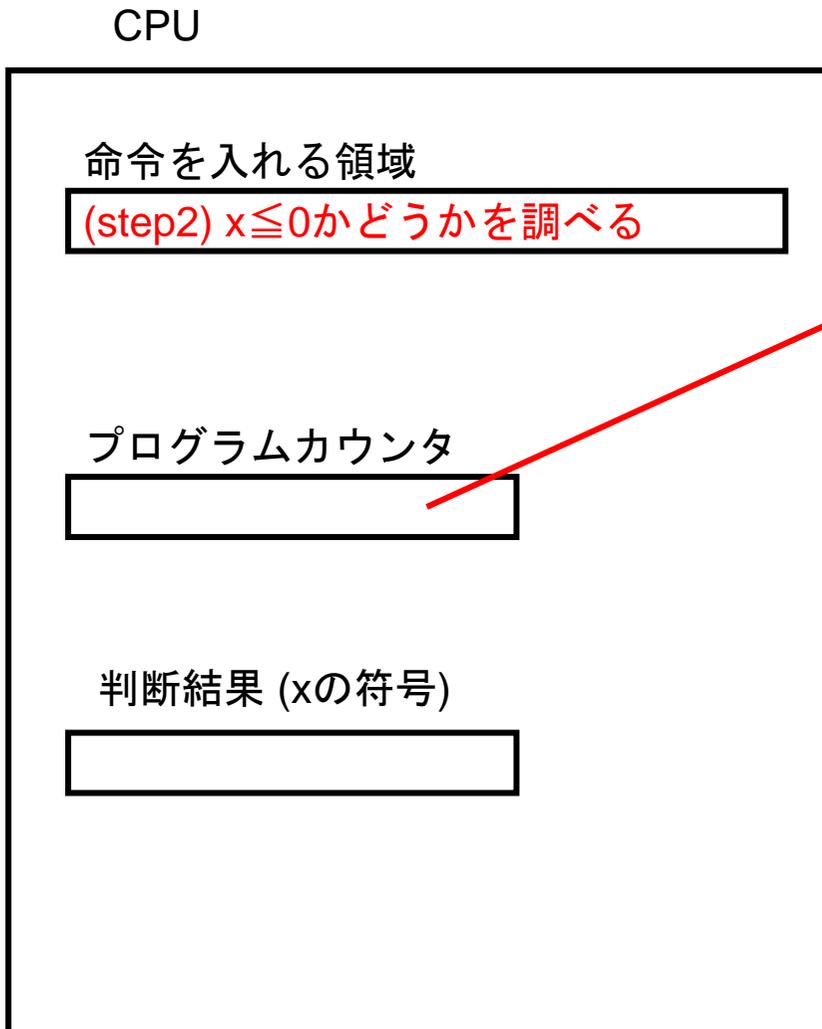
(状況12)



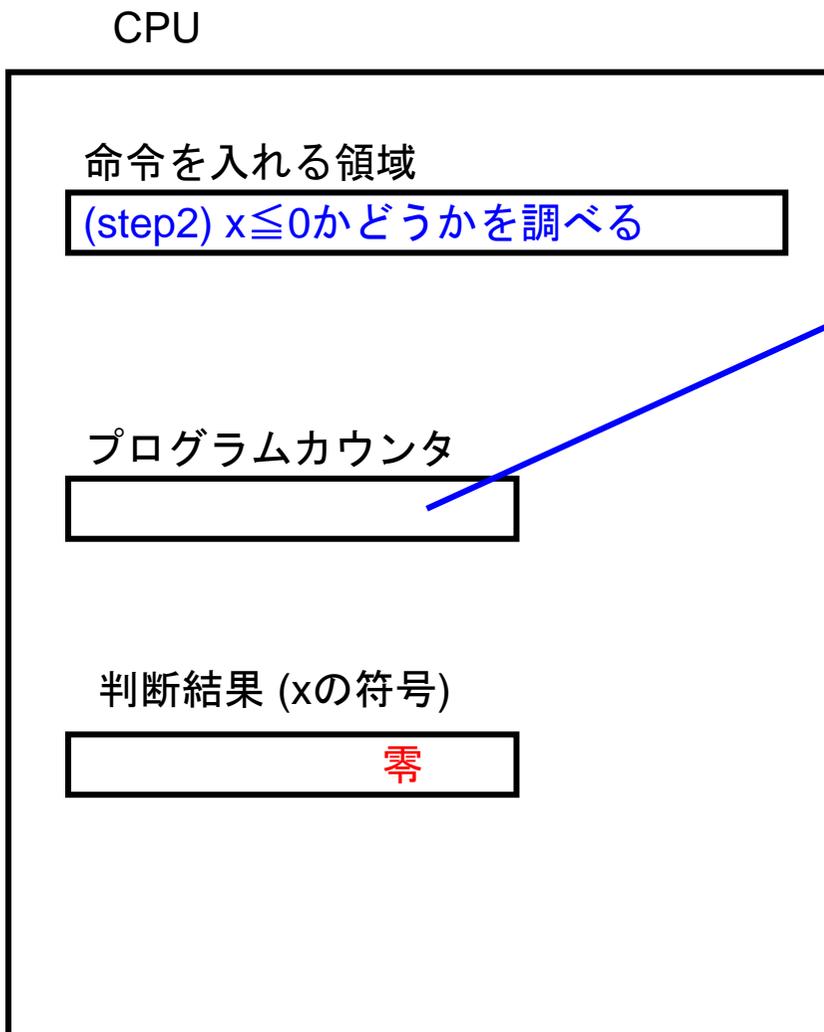
主記憶



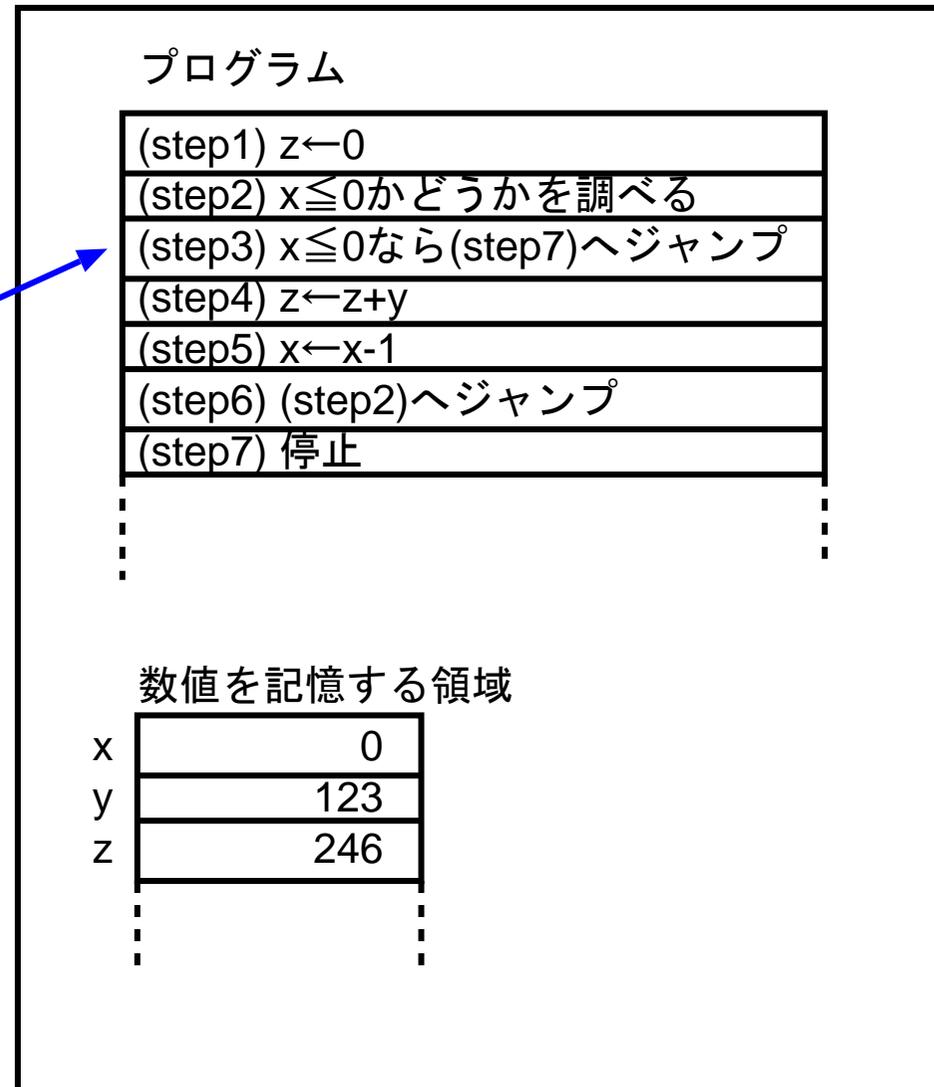
主記憶



(状況13)



主記憶



主記憶

CPU

命令を入れる領域

(step3) $x \leq 0$ なら(step7)へジャンプ

プログラムカウンタ

--

判断結果 (xの符号)

零

プログラム

(step1) $z \leftarrow 0$ (step2) $x \leq 0$ かどうかを調べる(step3) $x \leq 0$ なら(step7)へジャンプ(step4) $z \leftarrow z + y$ (step5) $x \leftarrow x - 1$

(step6) (step2)へジャンプ

(step7) 停止

⋮

⋮

数値を記憶する領域

x

0

y

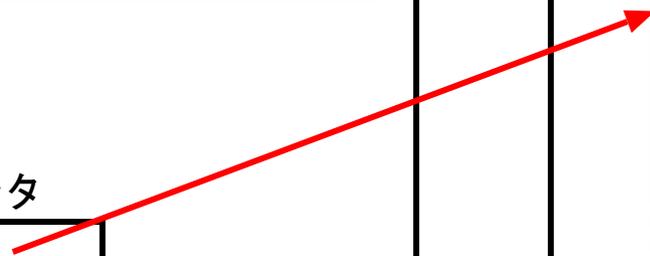
123

z

246

⋮

⋮



(状況 14)

CPU

命令を入れる領域

(step3) $x \leq 0$ なら(step7)へジャンプ

プログラムカウンタ

判断結果 (xの符号)

零

主記憶

プログラム

(step1) $z \leftarrow 0$ (step2) $x \leq 0$ かどうかを調べる(step3) $x \leq 0$ なら(step7)へジャンプ(step4) $z \leftarrow z + y$ (step5) $x \leftarrow x - 1$

(step6) (step2)へジャンプ

(step7) 停止

⋮

⋮

数値を記憶する領域

x	0
y	123
z	246

⋮

⋮

③ 通常の処理手順の与え方

処理手順を記述する時は、通常、

気まぐれな動き (サイコロを振って
出た目に応じて動作を決める、等)

はさせない。

例3.1 (最大公約数, ユークリッドの互除法)

2つの正整数の最大公約数を求めるためには、通常、次の数学的事実を利用したユークリッドの互除法と呼ばれる計算手順が用いられる。

命題3.2 2つの正整数 a, b の最大公約数を $\gcd(a, b)$ と表すことにすれば、

(1) $a < b$ なら $\gcd(a, b) = \gcd(a, b - a)$

(2) $\gcd(a, b) = \gcd(\text{「}b \div a\text{」の際の余り}, a)$

例えば、156 と 540 の最大公約数 $\gcd(156, 540)$ の計算を次のように進めることができる。

$$\begin{aligned}\gcd(156, 540) &= \gcd(\text{「}540 \div 156\text{」 の際の余り, } 156) \\ &= \gcd(72, 156) \\ &= \gcd(\text{「}156 \div 72\text{」 の際の余り, } 72) \\ &= \gcd(12, 72) \\ &= \gcd(\text{「}72 \div 12\text{」 の際の余り, } 12) \\ &= \gcd(0, 12) \\ &= 12\end{aligned}$$

一般の gcd(a, b) を求める作業 を C言語風に書くと

```
x = a;          // a という場所のデータを x という場所にコピー
y = b;

while (x != 0) {
    next_x = y%x;    // 「(y という場所のデータ)
                    //   ÷ (x という場所のデータ)」 の際の余り

    y      = x;
    x      = next_x;
}

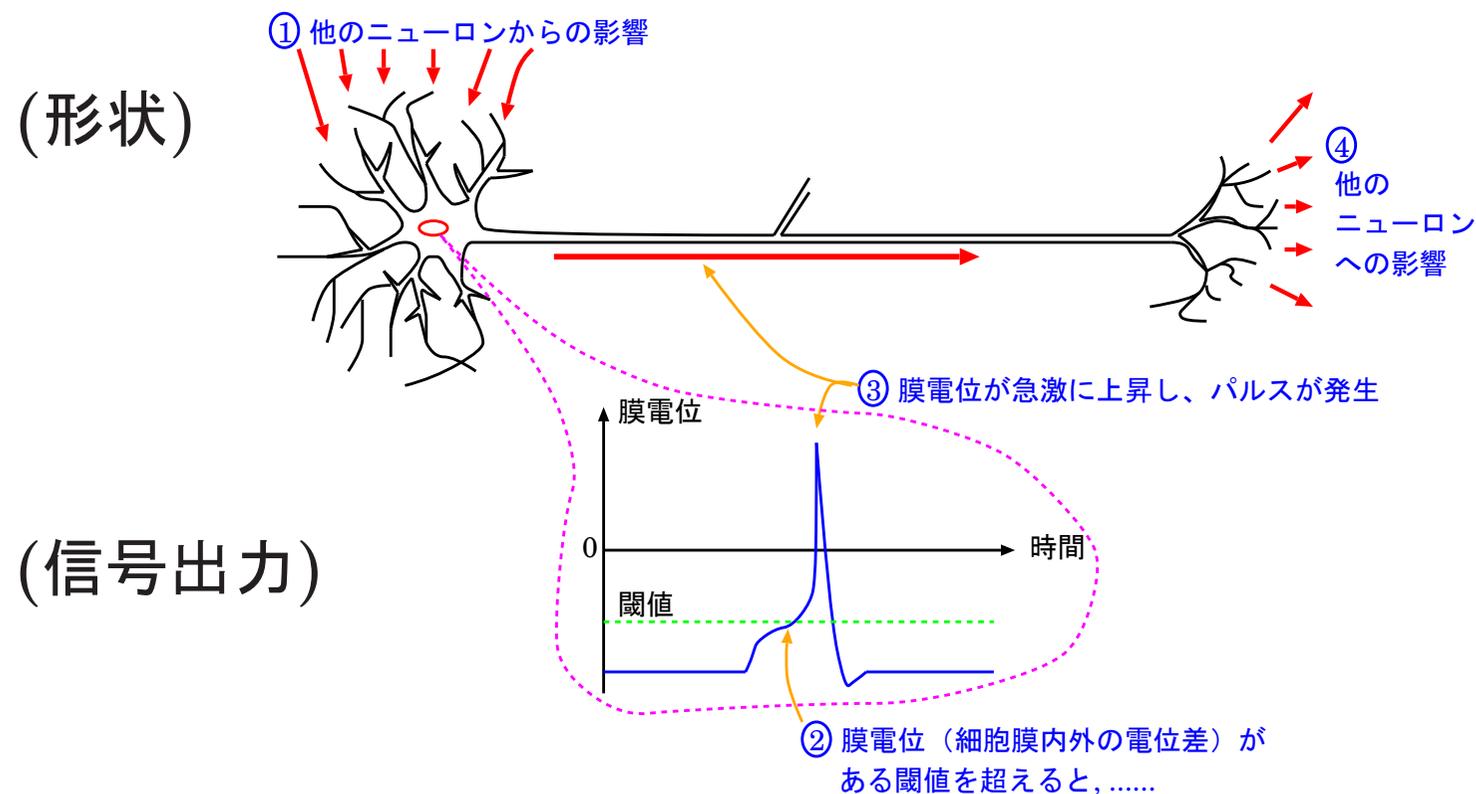
ans = y;
      //   これで ans=gcd(a,b) となっているはず
```

④ ニューロ計算

脳の情報処理をお手本にする。

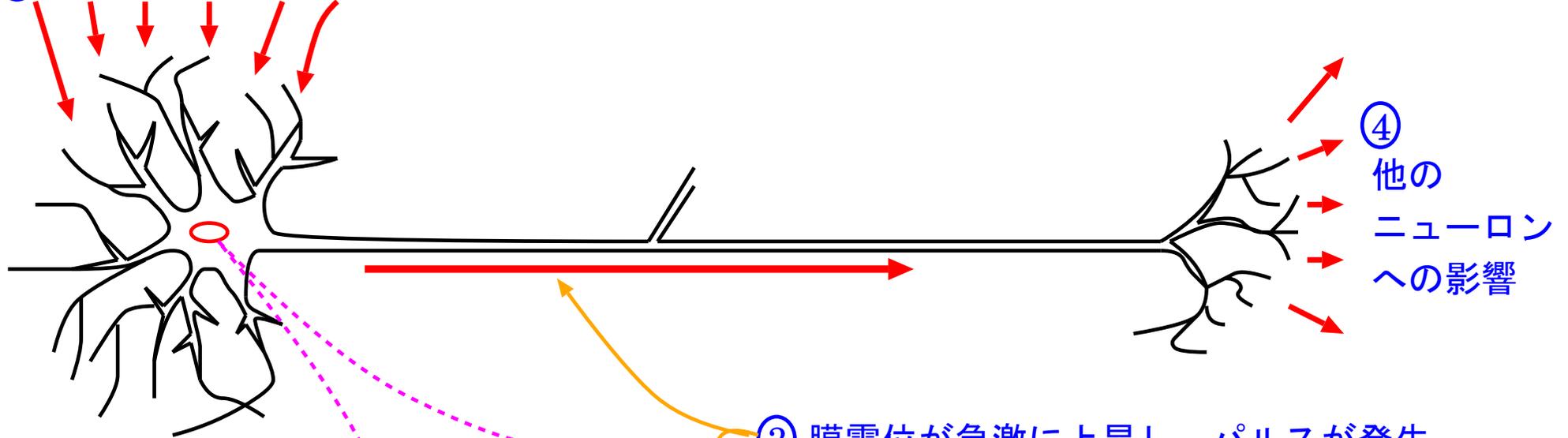
→ 基本素子となっているのはニューロン (神経細胞)

本物のニューロン:

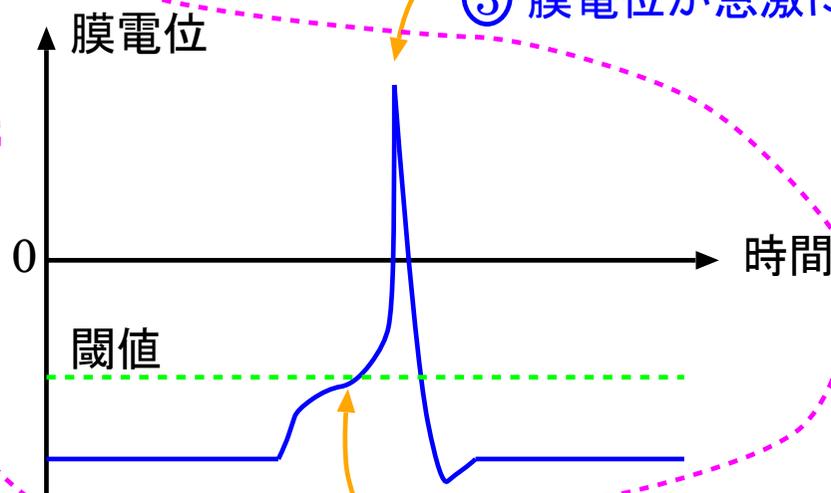


(形状)

① 他のニューロンからの影響



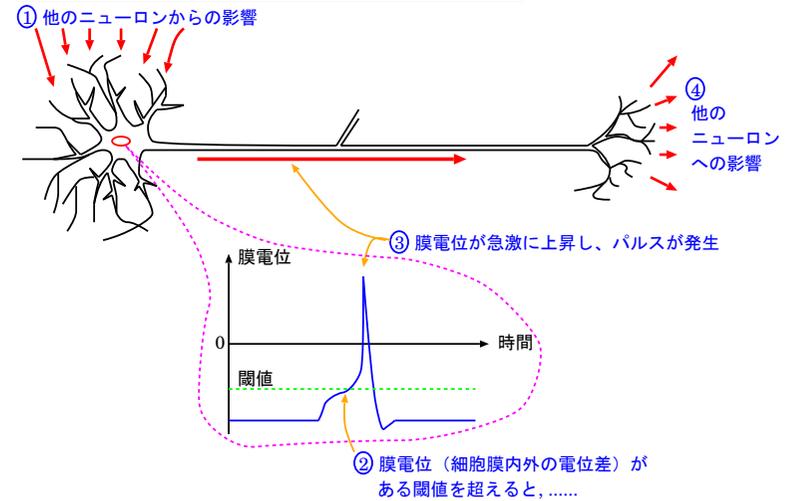
(信号出力)



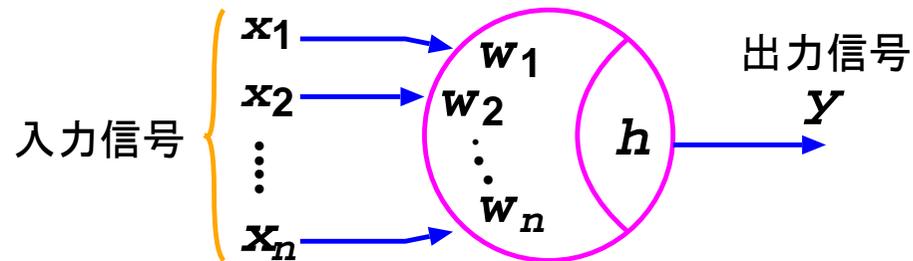
③ 膜電位が急激に上昇し、パルスが発生

② 膜電位（細胞膜内外の電位差）がある閾値を超えると、.....

本物のニューロン



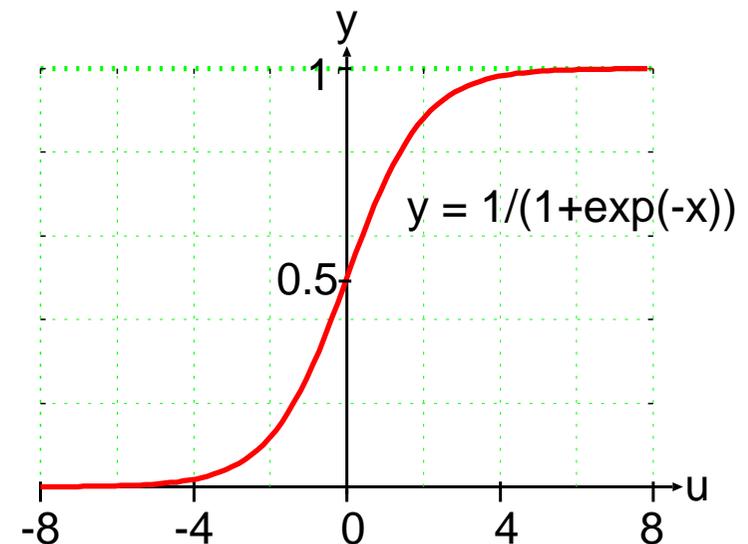
擬似ニューロン素子：



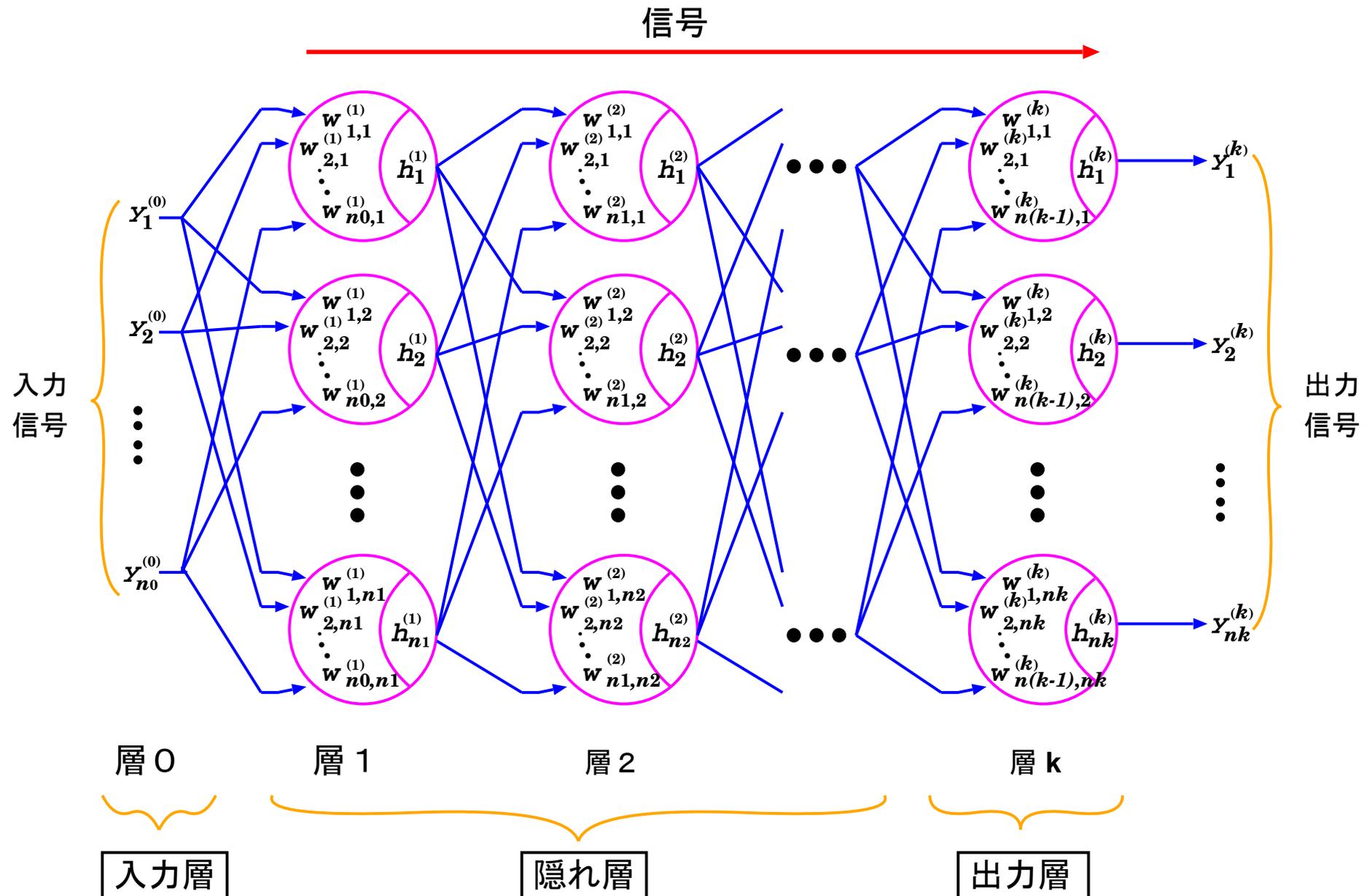
出力 y は例えば次の様に定める。

$$u = \sum_{i=1}^n x_i w_i - h$$

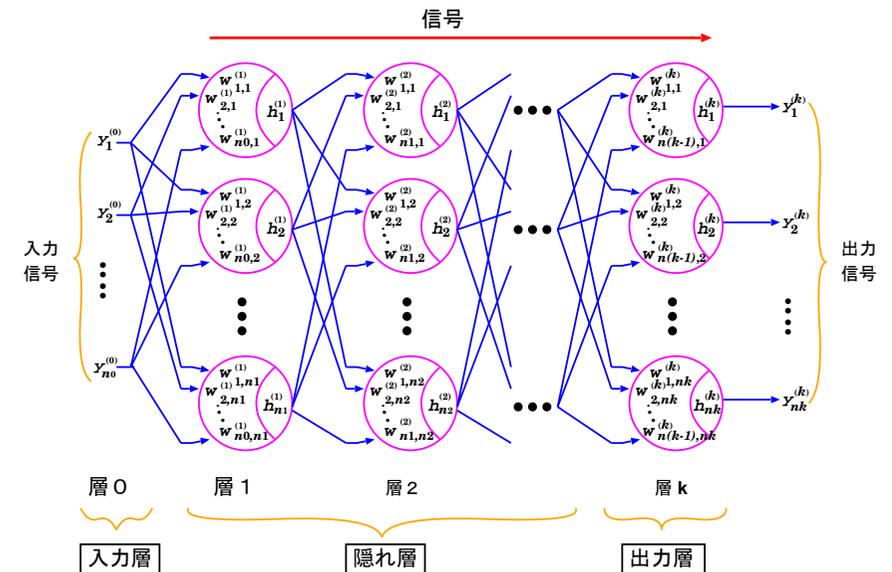
$$y = \frac{1}{1 + e^{-u}}$$



⇒ 擬似ニューロンを組み合わせるネットワークを作る。
 例えば、階層的なもの



⇒ 擬似ニューロンを組み合わせ
ネットワークを作る。

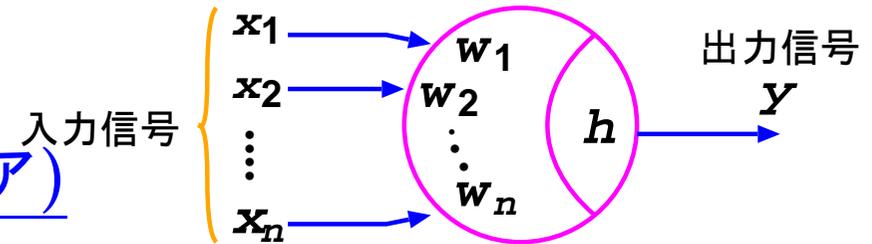


そして、

ネットワークに何らかの(知的)判断作業を行ってもらえる様に、
内部のパラメータ群をうまく調整する。

- プログラム内蔵方式のコンピュータにおいて処理手順を構築する作業(プログラミング)に相当。
- ネットワークが目標とする動作をする様に 内部のパラメータを少しずつ変化させる、
ことを繰り返す。 → **学習**あるいは**訓練**という。

補足 (パラメータ調整の直観的なアイデア)



右図の場合には、 α を微小正定数として

入力信号 x_1, \dots, x_n の色々な与え方に対して、

(1) 実際の実出力 y を調べ、

(2) y が目標とする出力 t と違っていたら、

$$w_j \longleftarrow w_j + \alpha \times x_j \times (t - y)$$

$$h \longleftarrow h - \alpha \times (t - y)$$

とする

という訓練作業を繰り返す。

例えば $t=1, y=0$ の場合は、

$x_j > 0$ の所で w_j が増加、
 h が減少、

従って、

$\sum_{i=1}^n x_i w_i - h$ が増加
して y が増加する傾向が強くなる。

補足 (パラメータ調整の一般的方法)

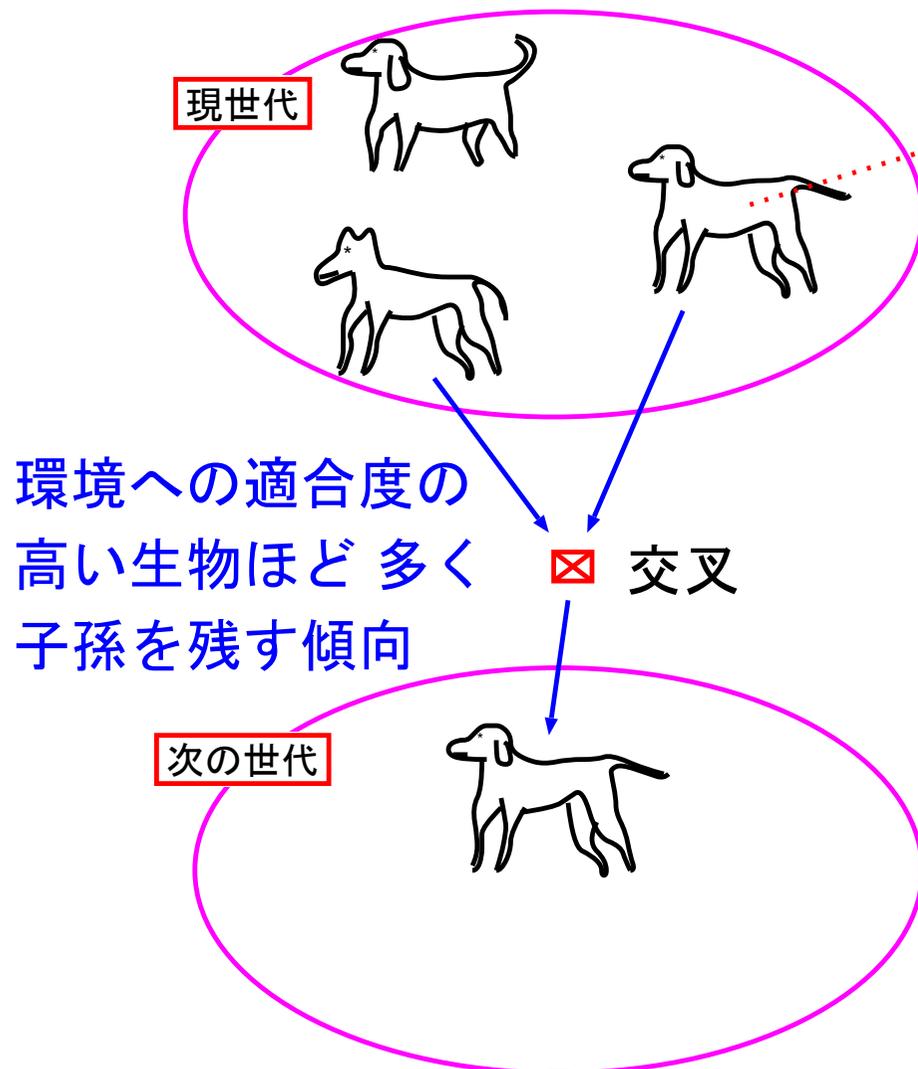
$$\sum_c: \text{入力事例} \left\{ (c \text{ に対する目標の出力}) - (c \text{ に対する実際の出力}) \right\}^2$$

を最小にするためのパラメータ群変更の方向を、
数学的に見つける。 → → 更新式

ここで必要になるのが、
(偏) **微分**等に関する考え方／知見。

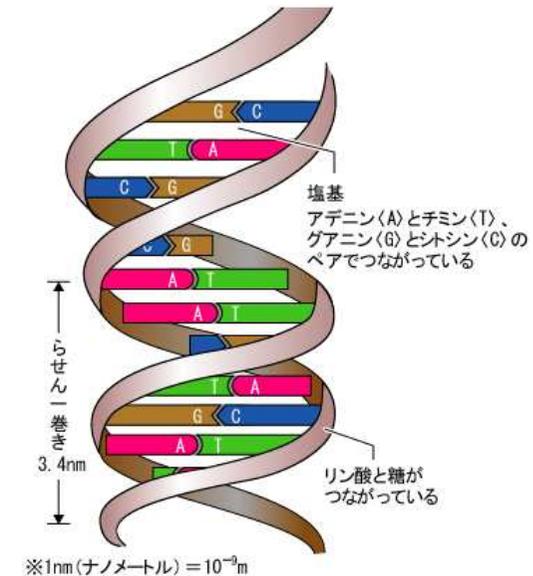
5 進化的計算

生物集団の世代交代／進化

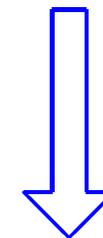


遺伝情報

DNA .. 二重らせん構造



次世代に
受け継がれる

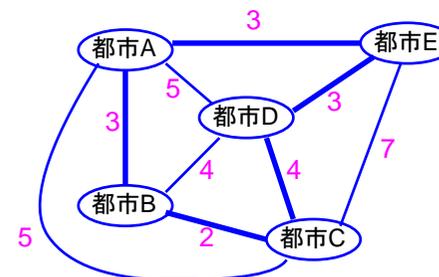


⇒ **生物集団の世代交代／進化をお手本にして、**
求めたいもの(解)を試行錯誤的に探索する。

問題： ○○の中で△△を**最大にするもの**を見つけない。
 (最小)

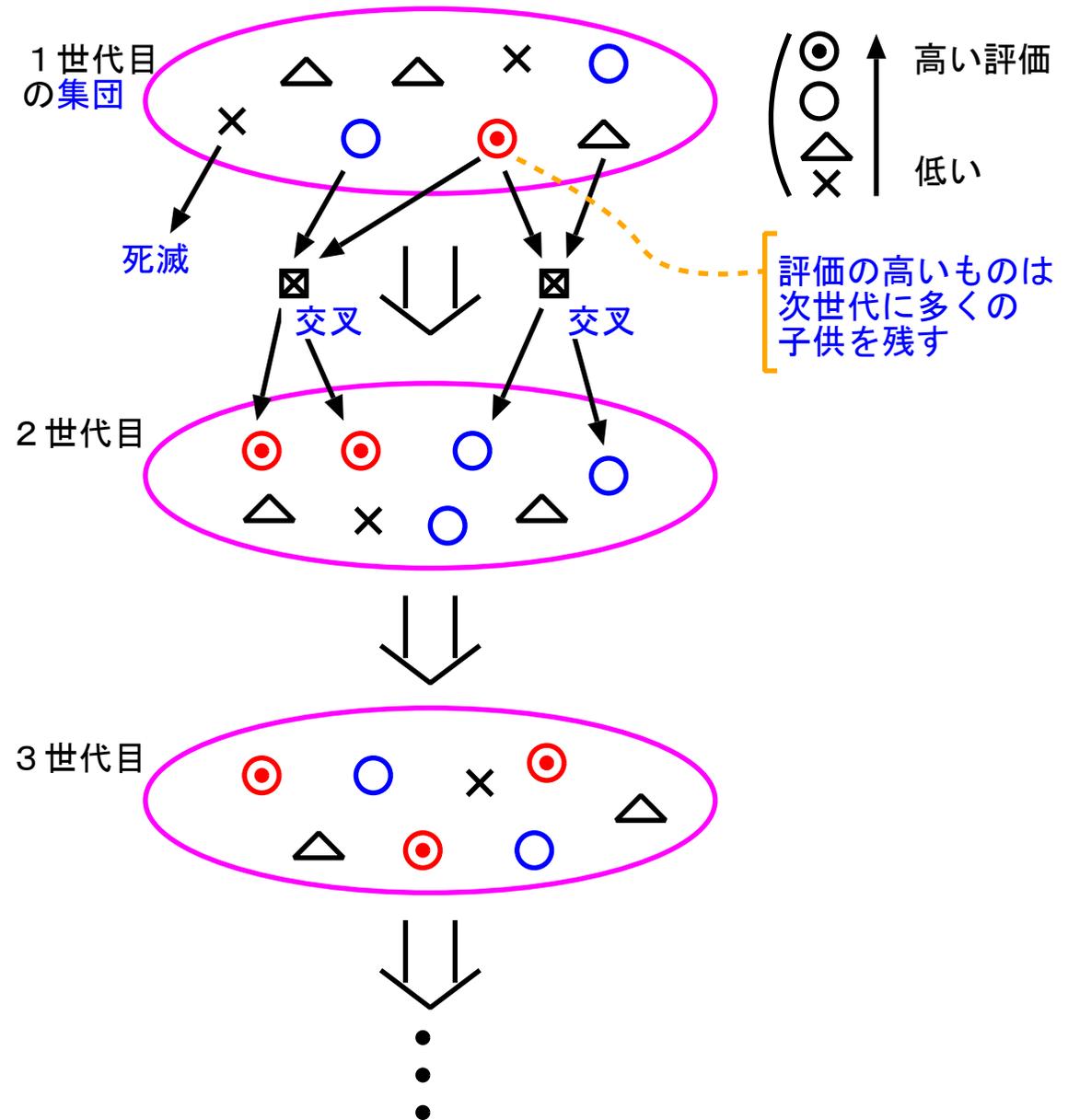
例えば、

- $-1 \leq x \leq 2$ の範囲で、
 $f(x) = x \sin(10\pi x) + 1$ を**最大にする x** (の近似値) を探す。
- 与えられた都市を丁度 1 回ずつ経由して元の場所に戻る経路の内、
最短のものを探す。



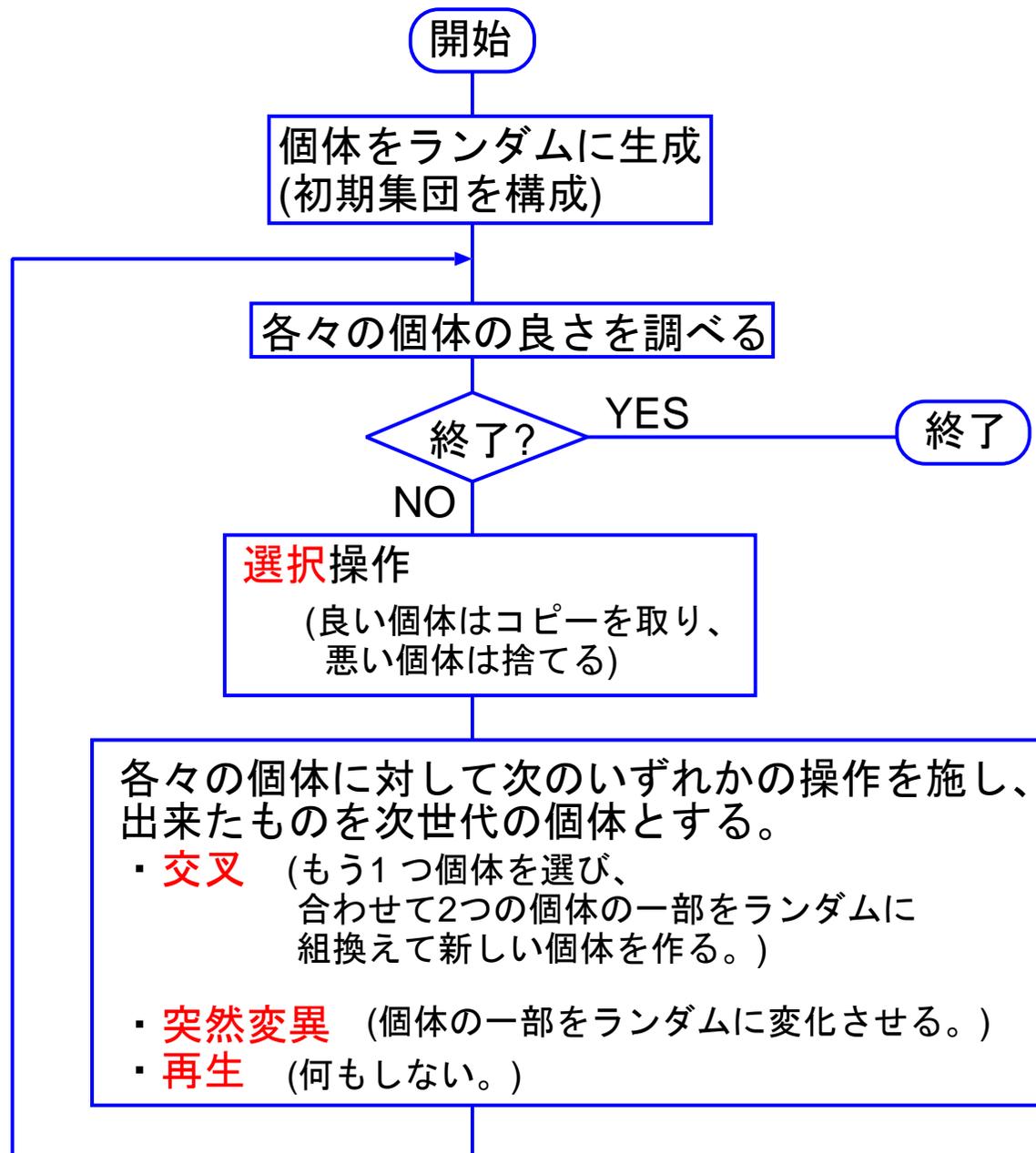
生物集団の世代交代／進化をお手本にして解を試行錯誤的に探索

- 具体的な解の候補を集団中の**個体**と見なす。
- 各時点で、複数の個体(解の候補)に**生存競争**させる
- 低い評価の個体は高い確率で死滅させる。(**選択・淘汰**)
- 高い評価の個体を**変形**(**交叉**、 **突然変異**)して次世代の個体を生成する。

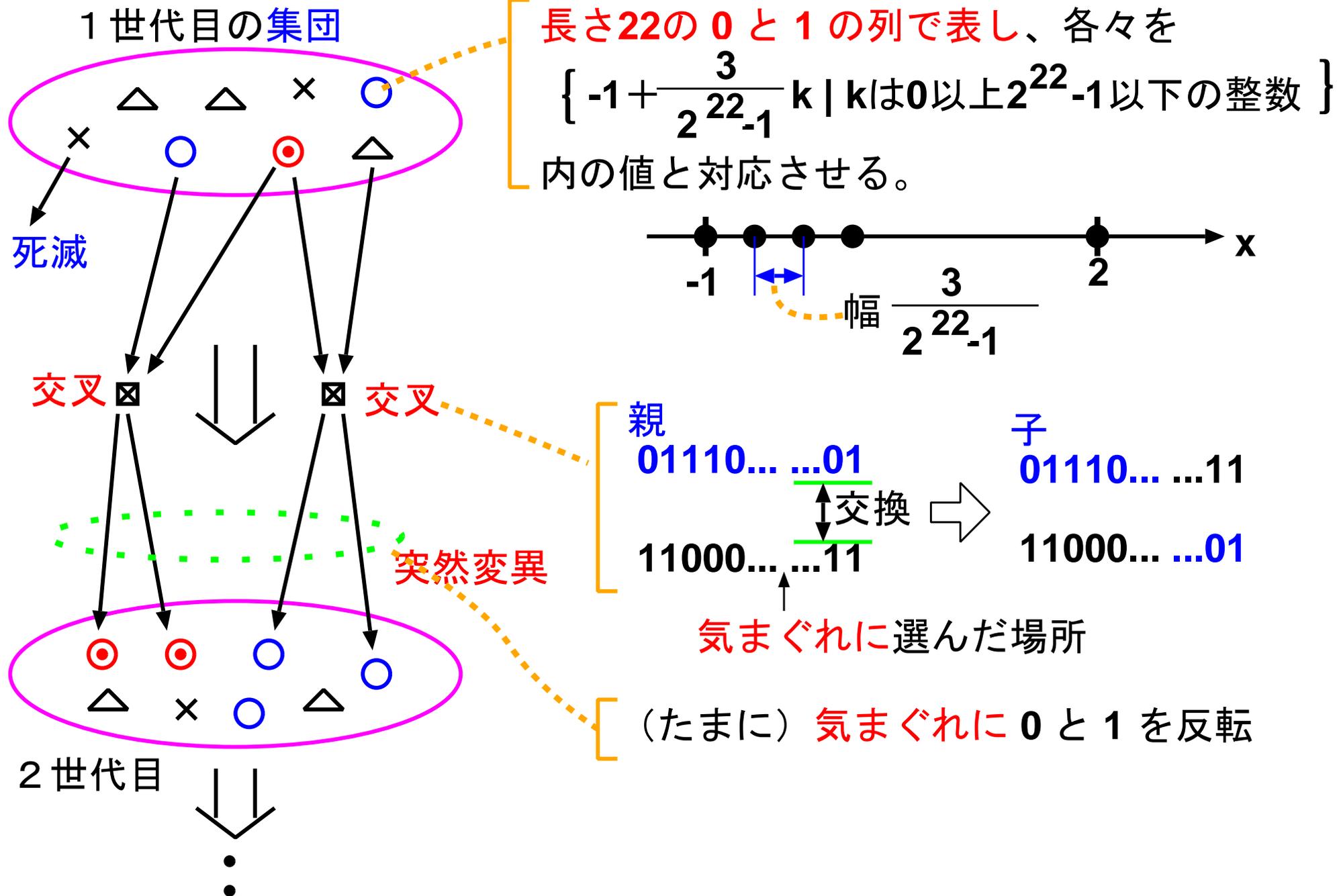


この様な探索をコンピュータ内で行う

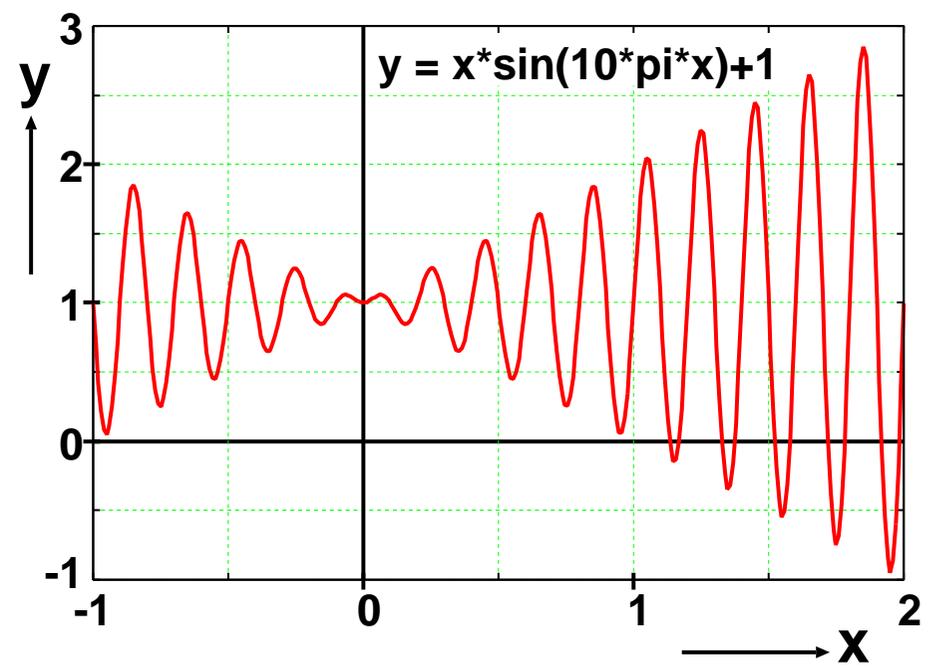
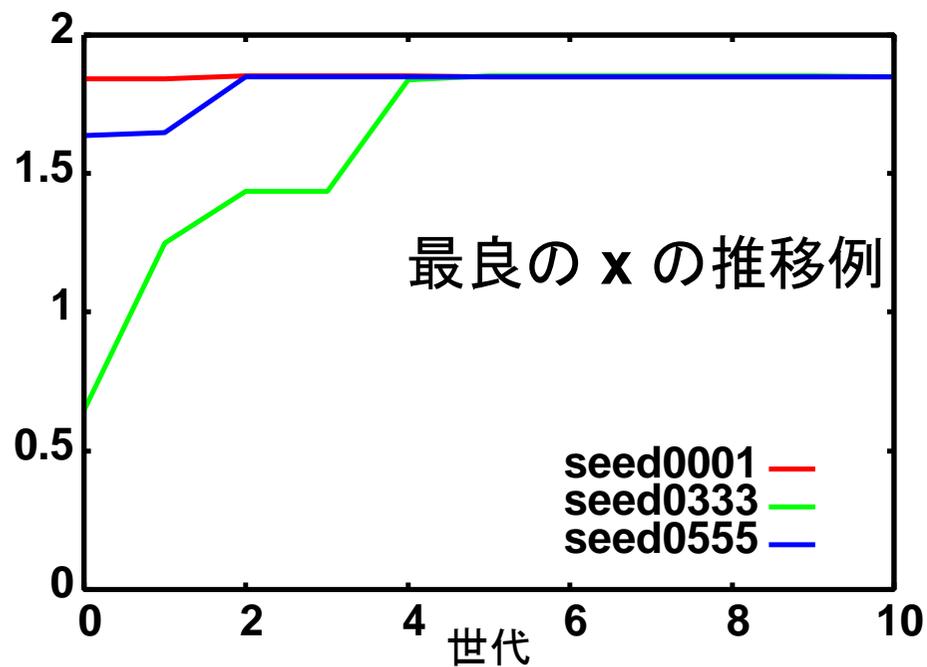
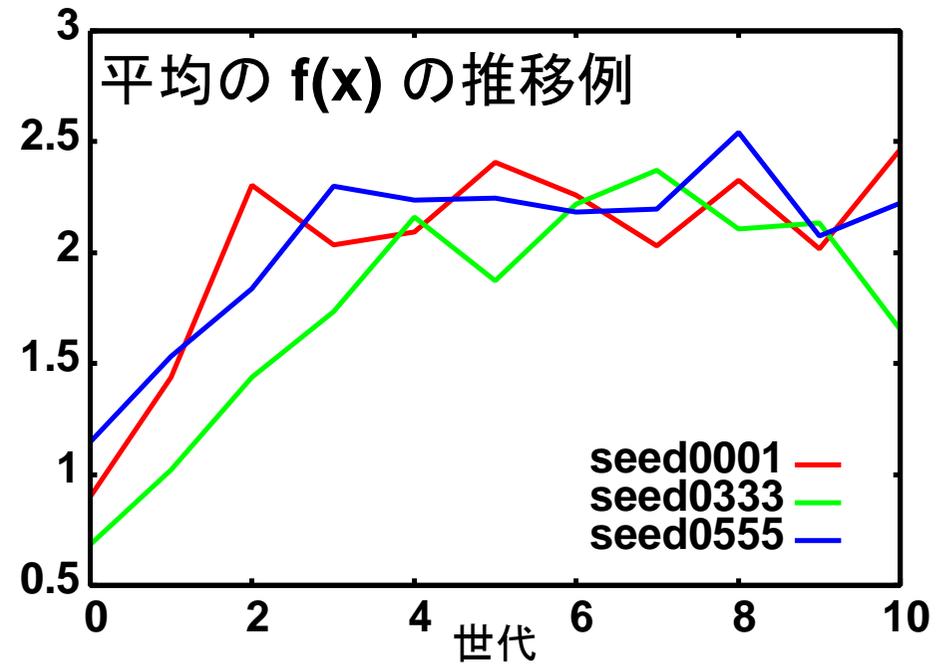
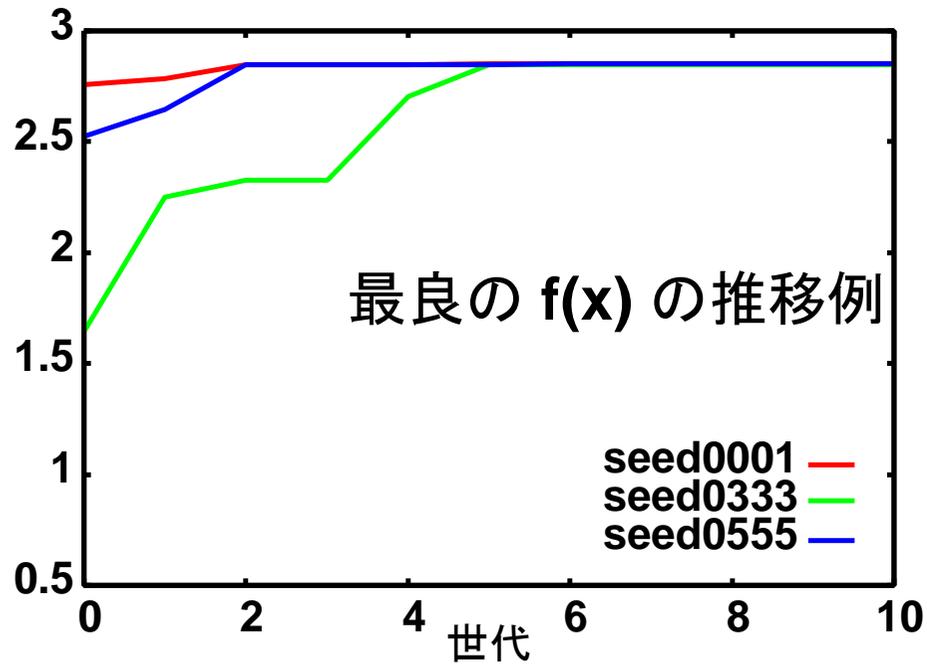
進化計算の処理の流れ



例 $(f(x)=x \sin(10\pi x)+1)$ を最大にする x を探す, $-1 \leq x \leq 2$



探索結果:



進化計算の利点

- 応用範囲が広い。

理由 求めたい解の形について何も分からなくても、望ましい振舞をするかどうかの評価が出来れば適用可能。

- 我々の思いもつかない解が見つかることがある。

⇒ PC を並列に動かして同時に数百万個の候補解を探索することによって、特許レベルのものを発見しようとする研究者もいます。

⑥ まとめ

現在当然の様に使われている**コンピュータの方式**も、それが**唯一のもの**ではない。

基本原理や各々の応用分野 (情報系以外も含む) において

- **新しい可能性**の探求、
- 従来方式の**改良**、

.....

さらには、

- **新しい応用分野**でのコンピュータ利用、
が試みられている。

その前に、
現在の技術を十分に理解する必要もある

情報
工学科