

EVΛ∃ フレームワーク — 特許出願の概要

2025年9月28日、Amuletplus G.K.(アミュレットプラス合同会社)は、「意識ループと行動ループを接続した三経路フィードバック型二重ループ情報処理システム」を日本で特許出願しました。

EVΛ∃(エヴァ)は、E(衝動)→V(可能性)→Λ(選択)→∃(観測)という循環を、AI時代の意思決定構造として定義するフレームワークです。

これは単なる説明機能ではなく、選択の前後で「なぜその判断が成立したのか」を構造として扱うための設計思想です。判断・行動・結果・再評価を切り離さずに接続することで、AIの意思決定をより明確かつ追跡可能なものにすることを目指しています。

【協業・取材・PoCに関するお問い合わせ】

技術提携、PoC(概念実証)、取材、共同研究に関するご相談には、必要に応じてNDA締結後を含め、個別に対応しています。

【出願の背景】

AIの社会実装が進む一方で、実運用の現場では次のような課題が顕在化しています。

- ・AIの出力はもっともらしく見えても、判断に至る構造が見えにくい
- ・問題が発生した際に、どの段階で何が選択されたのかを説明しにくい
- ・行動結果が次の判断にどのように影響したのかを追跡しにくい
- ・高リスク領域では、説明責任、安全性、責任分界が導入上の大きな障壁となる

従来のAIでは、出力結果や推論過程の一部を事後的に説明する試みは行われてきましたが、判断・行動・観測・再入力までを一体の構造として設計する枠組みは、十分に確立されていませんでした。

EVΛ∃はこの課題に対し、意思決定を「衝動 → 可能性 → 選択 → 観測」として捉え、さらに行動結果を次の判断へ返すことで、説明可能性、適応性、安全性を同時に高める構造を提案します。

【EV \wedge \exists の中核構造】

EV \wedge \exists は、意識ループと行動ループを分けて扱い、それらを非対称に接続する二重ループ構造を特徴としています。

1. 意識ループ

- ・Ec: 衝動入力
- ・Vc: 可能性生成
- ・ \wedge c: 選択
- ・ \exists c: 結果の記録・観測

このループでは、何を望み、どの候補を見て、どのような基準で選択したのかを構造化して扱います。

2. 行動ループ

- ・Ea: 行動起動
- ・ \wedge a: 実行判断
- ・ \exists a: 行動結果の記録
- ・Va: 未来候補生成

このループでは、選択された内容をどのように実行し、その結果から何を学び、次にどのような候補を生成するかを扱います。

3. 三経路フィードバック

行動結果は、少なくとも次のいずれかの経路を通じて意識ループへ戻されます。

- ・緊急対応経路: 行動結果を即座に意識ループへ戻す経路
- ・学習経路 A: 未来候補を新たな衝動として戻す経路
- ・学習経路 B: 未来候補を可能性空間へ統合して戻す経路

この三経路により、EV \wedge \exists は即応、強化学習、前提修正を状況に応じて切り替えられる構造を備えています。

【EVΛヨの新規性】

(1) 意識と行動を分けた二重ループ構造

判断を組み立てる層と、実行して結果を返す層を分離することで、AIの挙動をより明確に扱うことができます。

(2) 三経路フィードバックによる適応

結果を単に記録するだけでなく、緊急対応、強化、前提修正という異なる経路で次の判断に反映できます。

(3) 未来候補生成 (Va)

行動結果から代替案や次の候補を生成することで、単純な反応にとどまらず、将来を見据えた再入力が可能になります。

(4) 設計段階からの透明性

EVΛヨは、後から説明を付け加える発想ではなく、判断構造そのものを分解可能な形で設計することを重視しています。

【応用可能分野】

・自動運転

危険回避、停止判断、再制御などにおいて、判断理由と再入力経路を明確に扱うことができます。

・医療・診断支援

診断候補、判断理由、再評価プロセスを構造化することで、説明性と信頼性の向上に寄与します。

・教育・学習支援

学習結果をもとに、次の教材選択や目標修正を行う適応型支援に活用できます。

・ロボティクス

行動結果に応じた即応、学習、再計画の切替構造として利用できます。

・創作支援・自己理解ツール

人間とAIの共創過程において、選択、観測、再解釈の流れを可視化できます。

【現在の公開実装・関連プロジェクト】

EVΛ∩の考え方を体験的に理解するための関連プロジェクトとして、Soul Layer Diagnosis(ソウルレイヤー診断)を開発しています。

同アプリでは、E(衝動)、V(可能性)、Λ(選択)、∩(観測)という4指標を用いて、ユーザーの内面傾向や意思決定バランスを可視化します。

これはEVΛ∩の思想を体験的に伝えるアプリケーションであり、特許出願の全技術範囲そのものを開示するものではありません。また、公開デモや公開資料では、意識ループを中心とした部分実装および概念提示を行っており、詳細な行動ループ制御や経路選択条件などについては、必要に応じてNDA締結後に説明します。

【出願情報】

・出願日:2025年9月28日

・発明の名称:意識ループと行動ループを接続した三経路フィードバック型二重ループ情報処理システム

・出願人:アミュレットプラス合同会社(Amuletplus G.K.)

・出願番号:2025-160873

【FAQ】

Q1. 既存の AI との最大の違いは何ですか？

EV \wedge \exists は、AI の出力だけではなく、判断・行動・観測・再入力の関係そのものを構造として扱います。これにより、なぜその選択に至ったのか、そしてその結果が次にどのように影響したのかを整理しやすくなります。

Q2. Explainable AI (XAI) との違いは何ですか？

XAI が主として「出力の理由を後から説明する」方向に強みを持つのに対し、EV \wedge \exists は意思決定の流れを最初から分解可能な構造として設計する点に特徴があります。

Q3. Soul Layer Diagnosis との関係は何ですか？

Soul Layer Diagnosis は、EV \wedge \exists の思想を一般ユーザー向けに体験可能な形にした関連アプリです。E/V/ \wedge / \exists という 4 指標を通じて、意思決定構造をわかりやすく可視化します。

Q4. ビジネス応用は可能ですか？

はい。教育、医療、ロボティクス、自動運転、意思決定支援など、説明性、安全性、適応性が重要な領域において、PoC や共同開発を想定しています。

Q5. 技術提携や共同研究は可能ですか？

可能です。用途や実装範囲に応じて、NDA 締結後に個別にご相談いただけます。

Q6. 国際展開は予定していますか？

将来的な国際展開も視野に入れていますが、具体的な出願方針や時期については状況に応じて判断します。

【補足】

本ページに記載した図版および説明文は、EV \wedge \exists の概念ならびに出願技術の理解を助けるための概要です。実装条件、評価指標、経路選択ロジック、各モジュールの詳細仕様など、一部の技術情報については公開範囲を調整しています。詳細は個別協議または NDA 締結後にご案内します。

