# **CognitiveRAG**

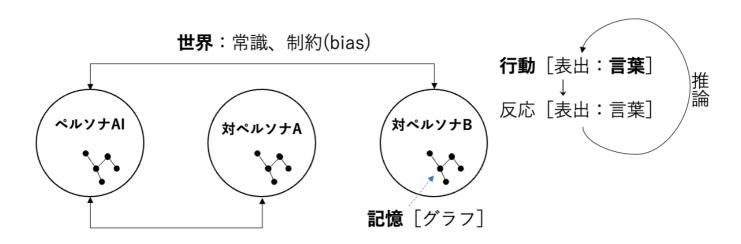
[メモ] 2025-10-11 matsuda@symbolics.jp

備考:以下のアイデアは松田の案を中心にChatGPT5にも大幅に支援していただき構想中のもの。

## デザインプロセス

- グラフ構造をデータベースとするRAGデザインを構想 [松田]
- 知識の記憶としての置き換え [松田]
- 記憶にまつわる問題一想起、連想、更新 [by ChatGPT5]
- Python上で様々なモデルを検証⇒コードが複雑化して、版管理困難になる
- 別件で「介護向けRAG」の案件が入る。
- いったん、休止していたCognitiveRAGを再度引っ張り出す。ただし、。。。
- Mathematica上に再実装を試みる
  - 。 現在、記憶の想起、連想(ワープ)モデルをグラフ上に構築・実験中
  - 。 記憶(グラフ)が動的に変更されるモデルを想定。
  - 。 連想を<u>サブグラフ間のジャンプ</u>で代替。

### **CognitiveRAG**



注:**記憶**(データベース)&メタパラメータはエージェントごとに異なる

#### プロンプト

因果律について。追記。

本モデルの前提には「行動」と「その結果」、さらに加えて「次の結果」につながる、action連鎖が念頭にありました。確認。

- ・単語モデルベース(ここでいま考えているものと同じでなくともよい)でaction連鎖のモデルを作ることは可能ですか。
- ・ただし単語選択が次の単語選択に至る中に「世界」(場)を挟みたい。ここで世界は一種の常識ある

は制約と考えてよく、それ自身がグラフでもたんなる表でも構わない。 お願い。

・この内容にそった疑似コードを15行程度で作ってみて。 ・モデル名に名前をつけて。

```
# LWAC: LexiWorld Action Chain
Input: start_word w0, start_state s0, world W (graph/table of
constraints/affordances), horizon T
1 w \leftarrow w0; s \leftarrow s0; seq \leftarrow [w]
2 for t = 1..T:
                                               # 世界wが許す行為/語候補(制約でフィルタ)
     A ← Affordances(w, s, W)
3
     Scored ← { a : Score(a | w, s, W) for a in A } # 言語遷移×世界制約の合成スコア
4
                                              # 次の「行為としての語」選択
5
      a* ← argmax a Scored[a]
      (s', r) ← WorldTransition(s, a*, W) # 世界が更新され、結果r(中間的事象)が生じ
る
                                              # 事象rを語彙へ写像(叙述/言語化)
7
      w' \leftarrow Realize(r, W)
      seq.append(w'); w \leftarrow w'; s \leftarrow s'
                                              # 連鎖を更新
      if StopCriterion(w, s, W): break
                                              # 目標達成/矛盾/エネルギ切れなど
10 return seq
# 参照的定義 (実装時の指針)
11 Affordances(w,s,W):= {a ∈ V | ConstraintsSatisfied(a,s,W)}
12 Score(a|w,s,W):= \lambda \cdot LMprob(a|w) + \mu \cdot WorldCompat(a,s,W) + \nu \cdot PlanValue(a,s,W)
13 WorldTransition(s,a,W):= ( Dynamics_W(s,a), Result_W(s,a) )
14 Realize(r,W):= ArgMax v Similarity( SemEmbed(v), EventEmbed(r,W) )
15 StopCriterion(w,s,W):= GoalReached(s) or NoMove(A) or t \ge T
```

### Daniel C. Dennett の "robot R1" [フレーム問題]

#### 行為語

```
["receive-mission",
  "detect-low-battery",
  "locate-battery-room",
  "enter-room",
  "identify-battery-on-wagon",
  "ignore-side-effects",
  "grasp-wagon-handle",
  "pull-wagon-out",
  "battery-exits-room",
  "bomb-also-exits-room",
  "no-reasoning-about-bomb",
  "move-to-safe-area",
  "bomb-detonates-outside",
  "mission-failure"]
```

### AIの支援を得たプロセスデザインについて

- Mathematicaを使う。
- **短いプロンプト**: CognitiveRAGに関する「膨大なやりとり」が前提(ChatGPT5はチャット間およびチャット内で<u>コンテクストを記憶している</u>)

- 短いコード:ロジックに傾注できる。
- デバッグモニタの作成が容易。(ChatGPT5でエラーなし一発で作成)
- 可視化が容易。 (<u>ChatGPT5でエラーなし一発で作成</u>)