

システム環境情報学特論

Informatics for Systems and Environment

時間と空間の表現について

北海道大学大学院情報科学研究科
システム情報科学専攻

担当 小野里雅彦

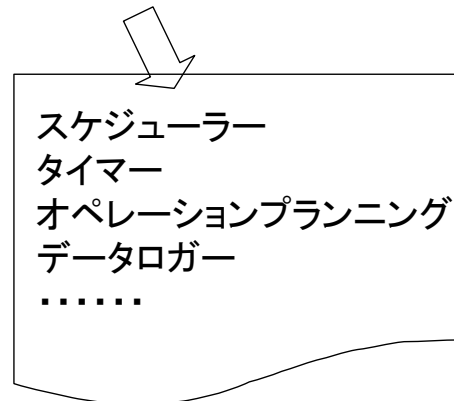
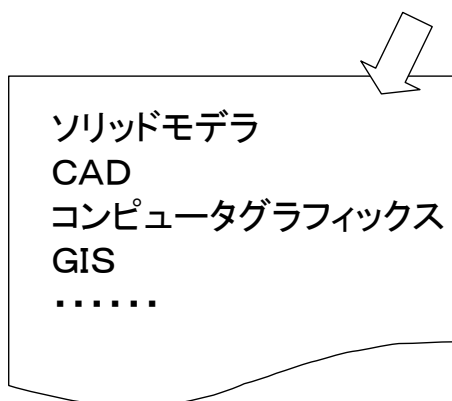


対象世界の枠組みとしての時空間



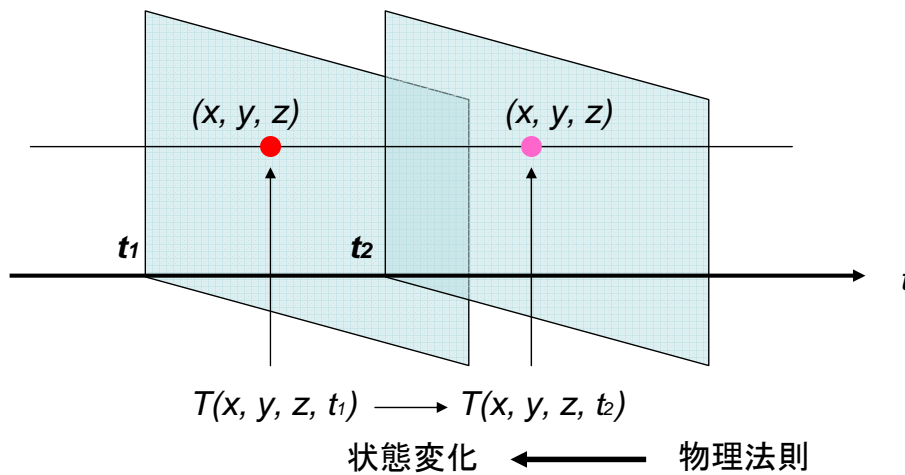
■ 対象の存在する枠組み

$$= \underline{\text{空間}} \times \underline{\text{時間}}$$



物理世界記述のスキーマ

- 記述の枠組みとしての空間+時間(時空間)
- 時空間の部分空間を占有する物質
- 時空間の各点に定義される属性(状態)

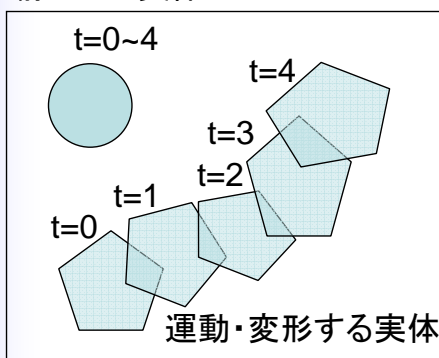


北海道大学情報科学研究科 システム情報科学専攻 小野里 雅彦 (Masahiko Onosato)

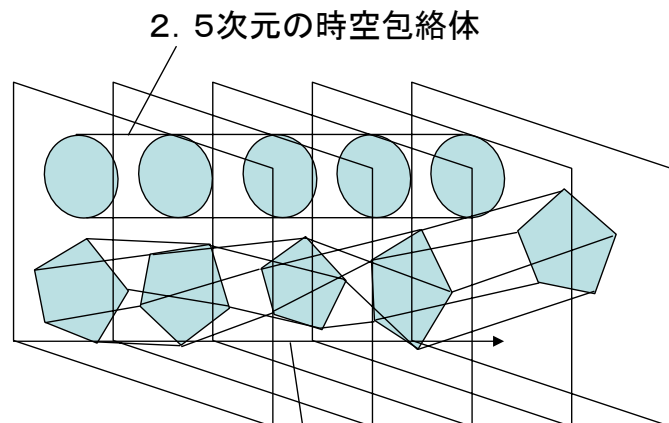
時空間と実体の運動

空間を2次元に縮退した例

静止した実体



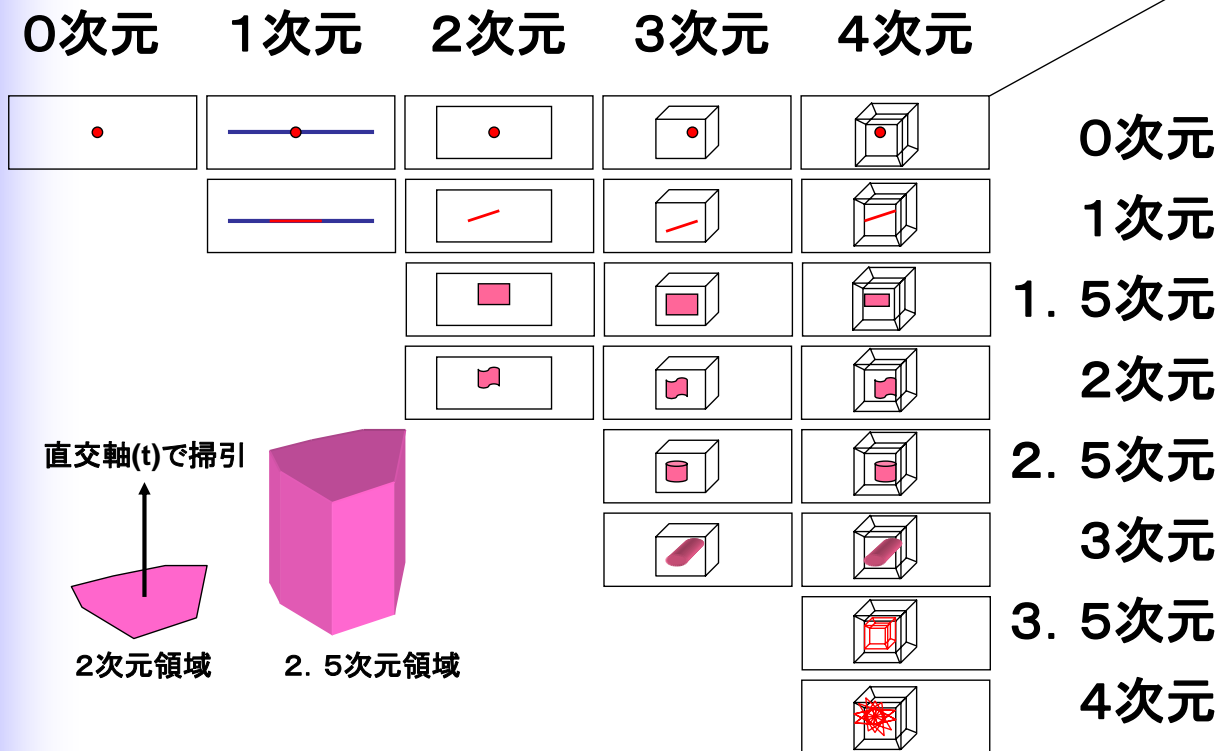
空間2次元



空間2次元+時間1次元

北海道大学情報科学研究科 システム情報科学専攻 小野里 雅彦 (Masahiko Onosato)

空間の次元と部分空間の表現



北海道大学情報科学研究科 システム情報科学専攻 小野里 雅彦 (Masahiko Onosato)

形状表現における抽象立体

抽象立体: 物理的な立体を数学モデルとして扱う

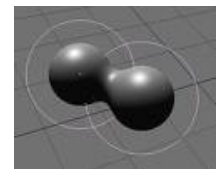
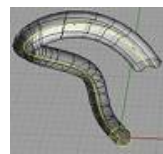
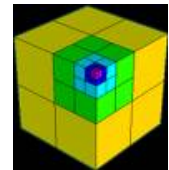
- 剛性(rigidity)
位置や向きに依存しない不変な形状
- 同次3次元性(homogeneous three dimensionality)
孤立点や浮遊点を持たない
- 有限性(finiteness)
空間の有限部分を占有
- 閉包性(closure)
各種の操作によっても立体を保持(正則集合演算)
- 有限記述可能性(finite describability)
頂点, 稜線, 面などが有限(半解析集合)
- 境界決定主義(boundary determinism)
立体の境界は内部(閉多様体)

北海道大学情報科学研究科 システム情報科学専攻 小野里 雅彦 (Masahiko Onosato)

形状表現の主要なスキーマ

A.A.G. Requichaによる7分類

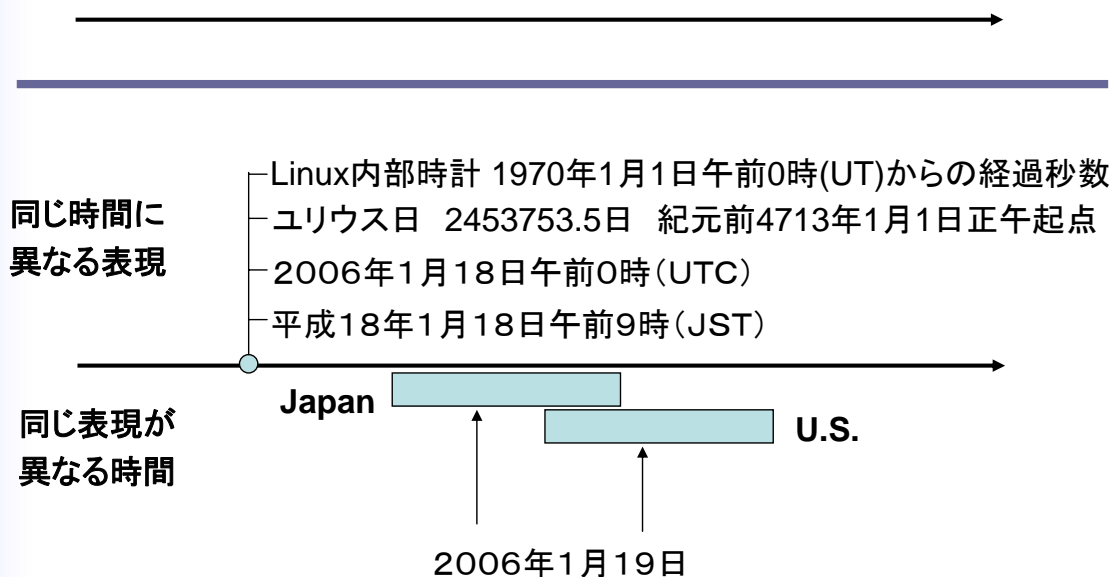
- プリミティブ具体形スキーマ
ex. 積み木
- 占有空間計数化スキーマ
ex. Octree
- 胞体分割スキーマ
ex. 有限要素法 4面体分割
- CSGスキーマ
ex. 基本形状の集合演算木
- 掃引スキーマ
ex. 2(3)次元形状の掃引
- 補間スキーマ
ex. メタボール
- 境界表現スキーマ
ex. 頂点—稜線—面—立体



北海道大学情報科学研究科 システム情報科学専攻 小野里 雅彦 (Masahiko Onosato)

時間について

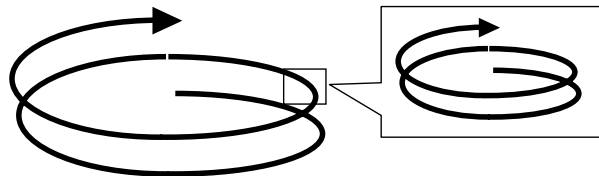
時間軸 = 実数軸？



北海道大学情報科学研究科 システム情報科学専攻 小野里 雅彦 (Masahiko Onosato)

時間と空間の違い

- 時間は1次元, 空間は3次元
- 時点は時間軸を前後に分割する
 - 立体は空間を内・外に分割
- 時間は「形状」を持たないが, 「パターン」はある
■■■■■■
- 時間の構造には周期性がある(昼・夜など)
- 時間には全体-部分関係の構造がある(年・月・日など)

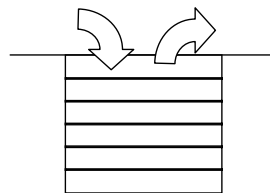


北海道大学情報科学研究科 システム情報科学専攻 小野里 雅彦 (Masahiko Onosato)

時間の表現のいろいろ

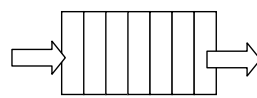
タイムスタンプ 12:11:56

スタック



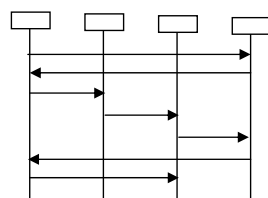
LIFO

キュー

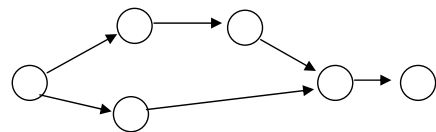


FIFO

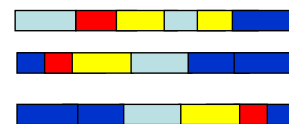
タイミング
チャート



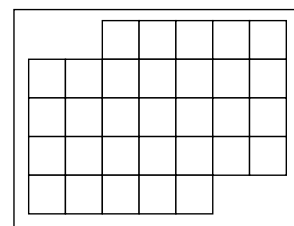
半順序
グラフ



ガント
チャート



カレンダー



数式

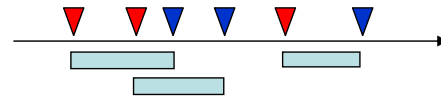
$$T2 < T1 + 30$$

北海道大学情報科学研究科 システム情報科学専攻 小野里 雅彦 (Masahiko Onosato)

時間表現の対比

■ 時間点 - 時間区間

- イベント - 状態



■ 絶対的 - 相対的

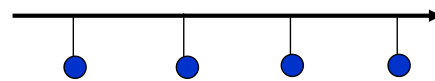
- 12時35分 - 開門20分前

■ 定量的 - 定性的

- 25分短い - 短い

■ 連続的 - 離散的

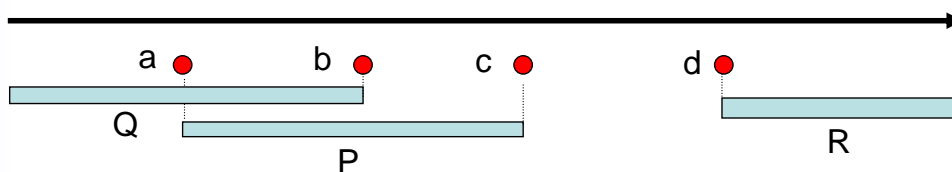
- 56秒4535.... - 56秒



■ 確定的 - 選択的

- AとBの関係はR1 - AとBの関係はR1かR2

時点と時間区間



時間区間 = 2つの時点に挟まれた区間

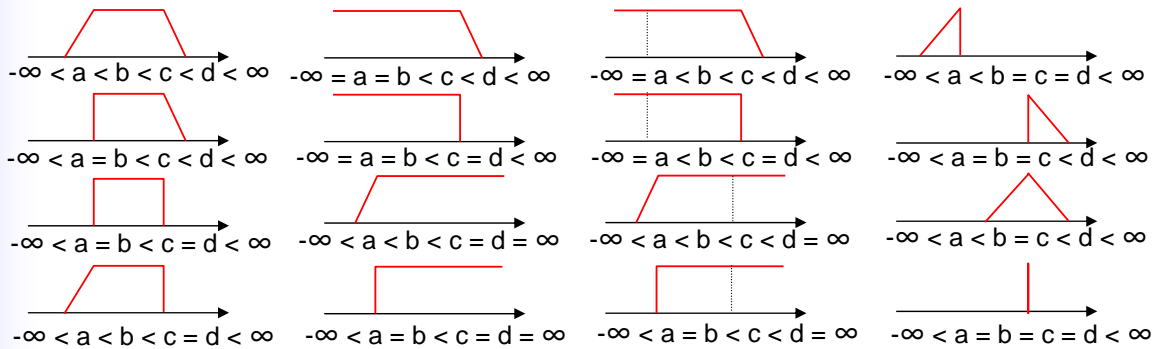
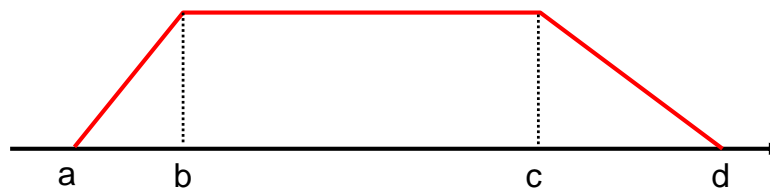
時点 = 時間区間の端点

時間長 = 時点間の距離
時間区間の長さ

時間の3つのパラメータ

$$\langle \text{終点の時刻} \rangle - \langle \text{始点の時刻} \rangle = \langle \text{時間区間長} \rangle$$

時空間DBでの区間表現例



1. 存在過程

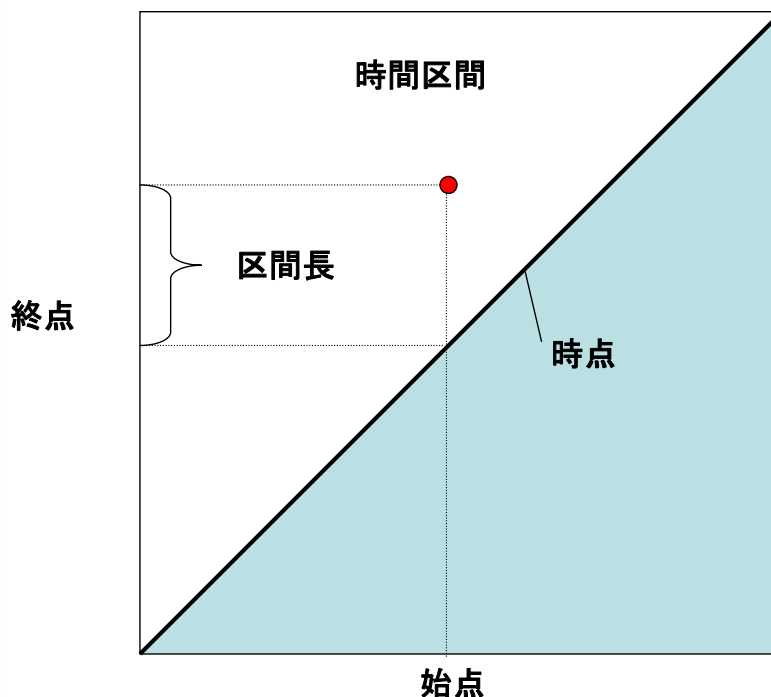
2. 存在可能性

解釈の例

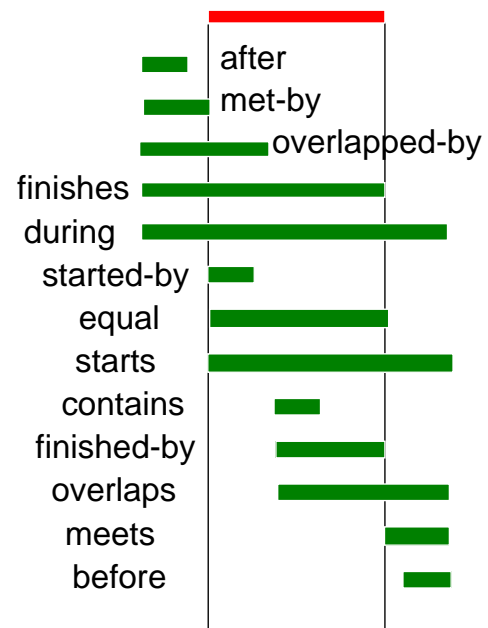
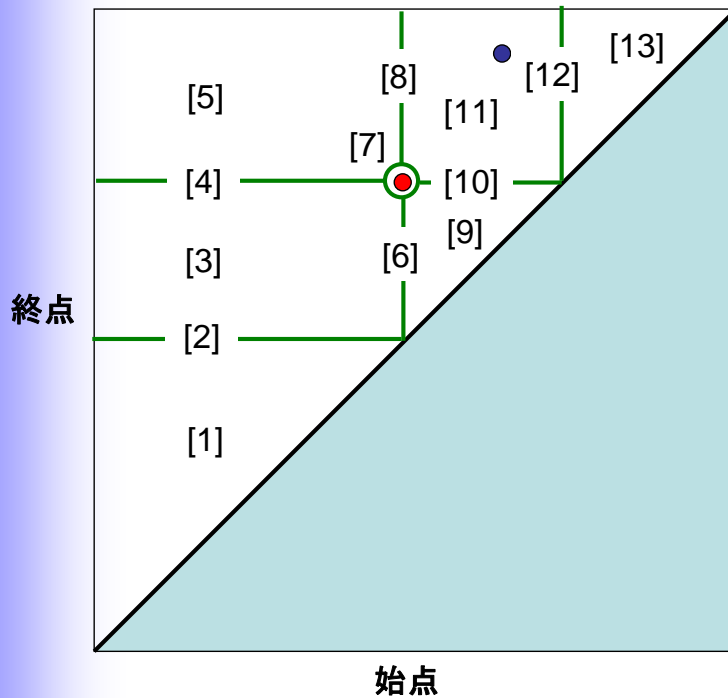
- [a b] 状態発生過程
- [b c] 状態継続
- [c d] 状態消滅過程

- [a d] 状態存在可能
- [b c] 状態存在確定

時間に関する2次元表現

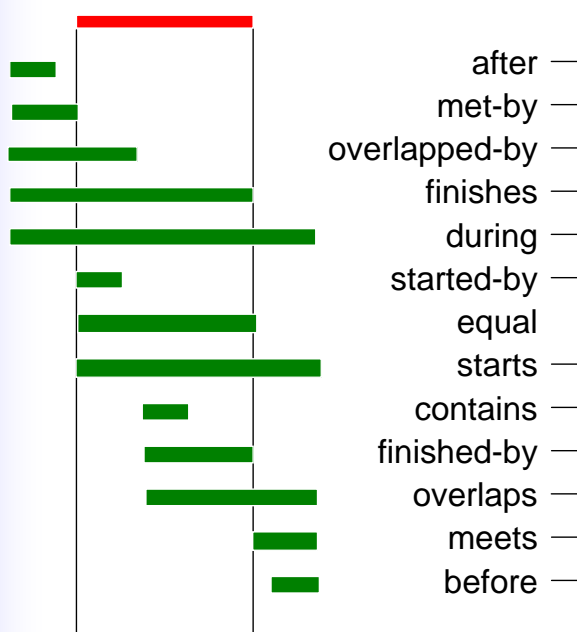


時間区間の相対的關係



北海道大学情報科学研究科 システム情報科学専攻 小野里 雅彦 (Masahiko Onosato)

J.F.Allenの13の定性的關係



逆の關係

$A \xrightarrow{s} B$

$A \xleftarrow{si} B$

=

<

m

s

f

o

d

>

mi

si

fi

oi

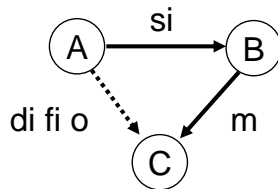
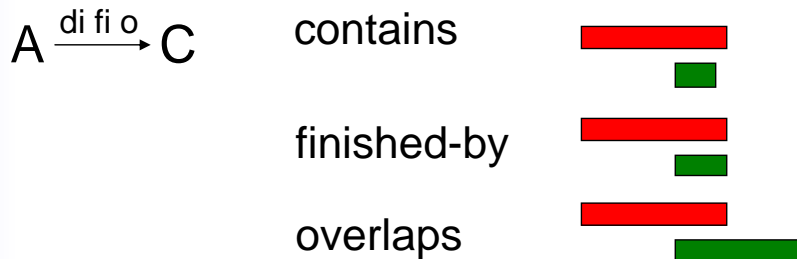
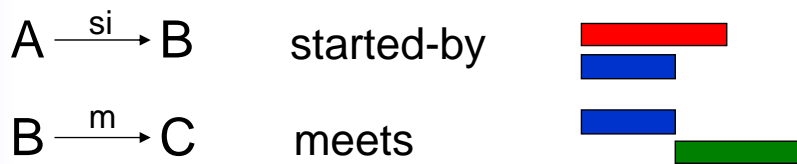
di

J.F. Allen: "Maintaining knowledge about temporal intervals"
Communications of the ACM, Vol. 26, No. 11 pp. 832 - 843 ,Nov. 1983

<http://portal.acm.org/citation.cfm?doid=182.358434>

北海道大学情報科学研究科 システム情報科学専攻 小野里 雅彦 (Masahiko Onosato)

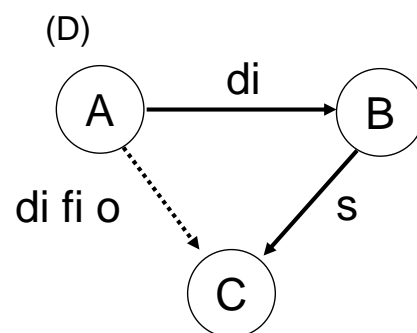
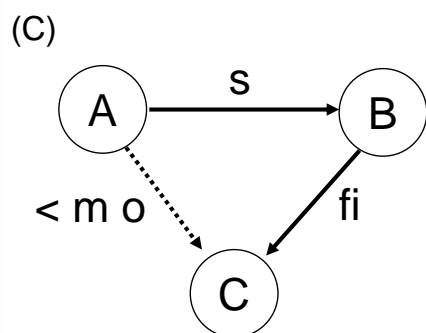
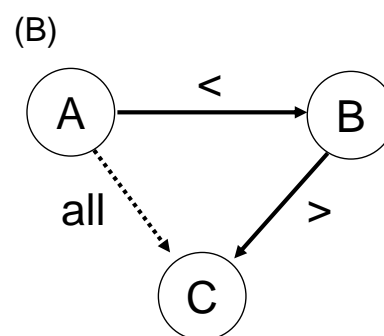
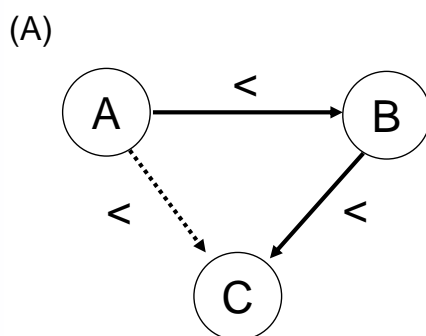
J.F.Allenの時間区間整合性管理



$$T(si, m) = \{di, fi, o\}$$

定性区間関係の遷移律

遷移律の練習



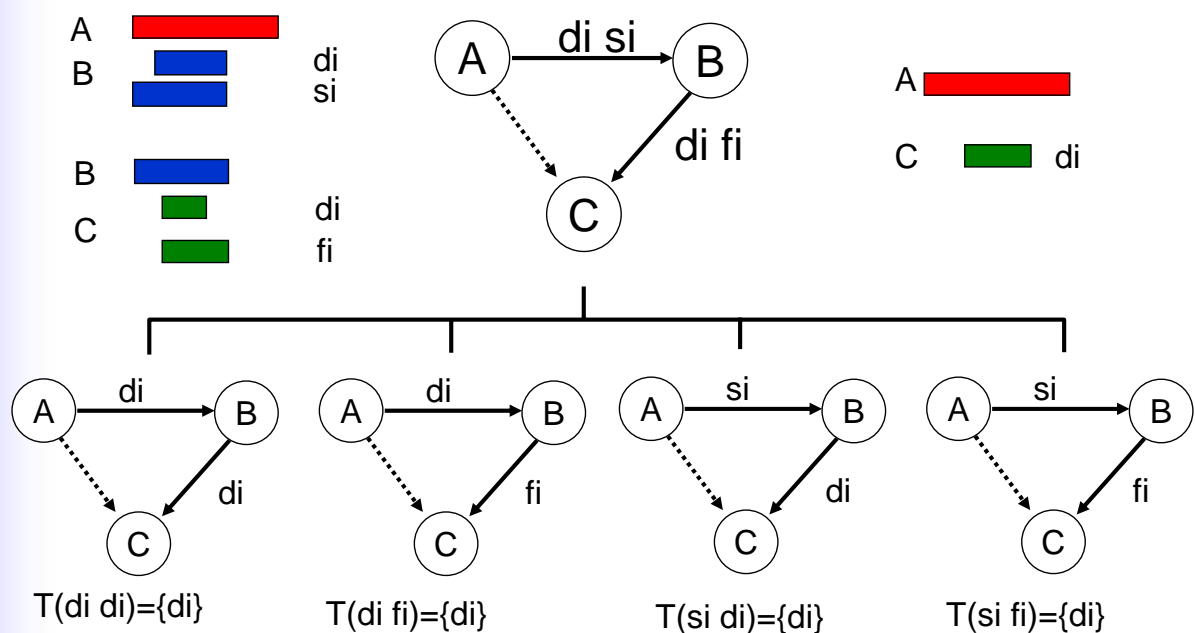
遷移律表の作成

B r2 C	<	>	d	di	o	oi	m	mi	s	si	f	fi
A r1 B												
"before" <	<	no info	< o m d s	<	<	< o m d s	<	< o m d s	<	<	< o m d s	<
"after" >	no info	>	> oi mi d f	>	> oi mi d f	>	> oi mi d f	>	> oi mi d f	>	>	>
"during" d	<	>	d	no info	< o m d s	> oi mi d f	<	>	d	> oi mi d f	d	< o m d s
"contains" di	< o m di fi	> oi di mi si	o oi dur con =	di	o di fi	oi di si	o di fi	oi di si	di fi o	di	di si oi	di
"overlaps" o	<	> oi di mi si	o d s	< o m di fi	< o m	o oi dur con =	<	oi di si	o	di fi o	d s o	< o m
"overlapped-by" oi	< o m di fi	>	oi d f	> oi mi di si	o oi dur con =	> oi mi	o di fi	>	oi d f	oi > mi	oi	oi di si
"meets" d	<	> oi mi di	o d	<	<	o d	<	f fi	m	m	d s	<

北海道大学情報科学研究科 システム情報科学専攻 小野里 雅彦 (Masahiko Onosato)

不確定な定性関係

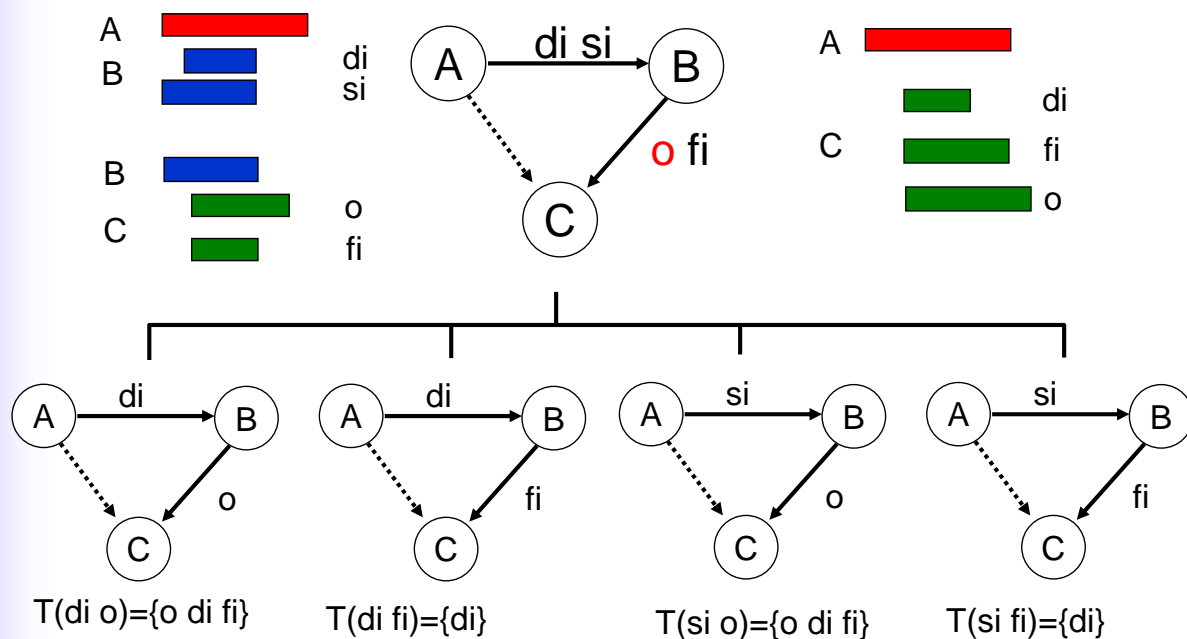
時間区間の間の定性関係が1つに特定されていない場合(1)



北海道大学情報科学研究科 システム情報科学専攻 小野里 雅彦 (Masahiko Onosato)

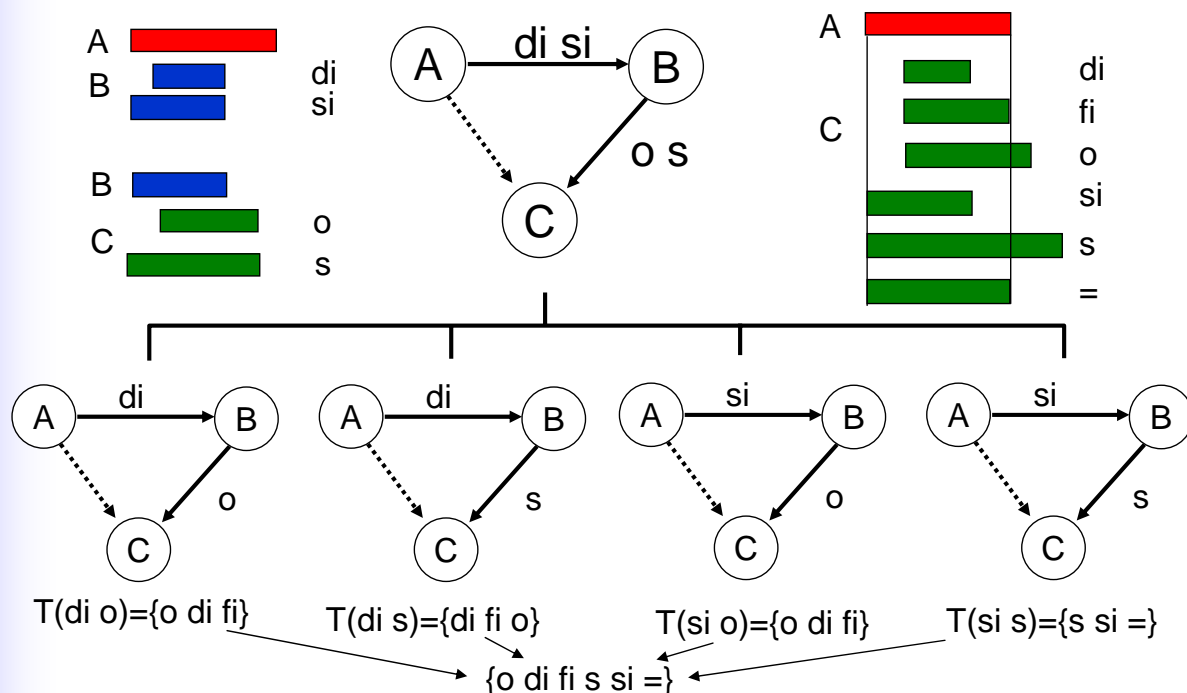
不確定な定性関係

時間区間の中の定性関係が1つに特定されていない場合(2)

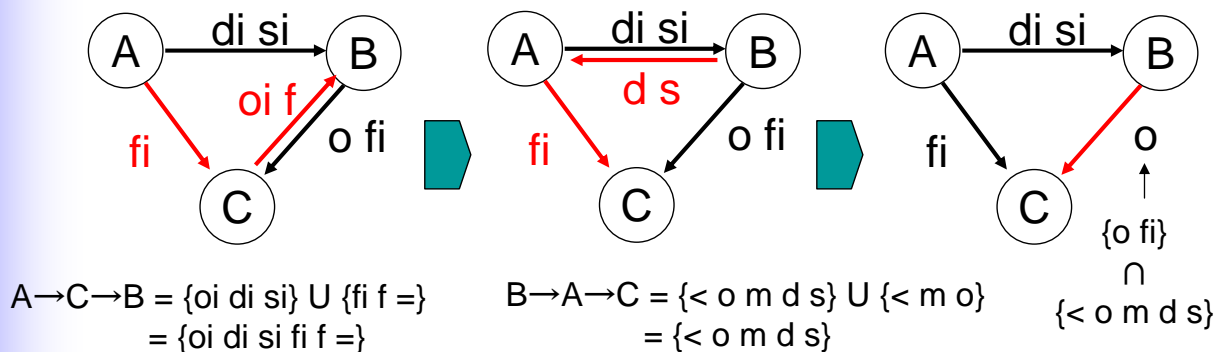
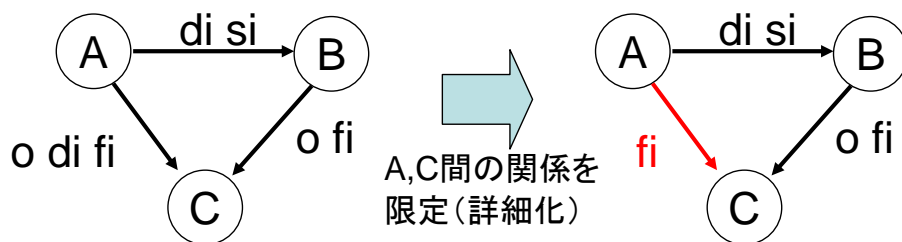


不確定な定性関係

時間区間の中の定性関係が1つに特定されていない場合(3)

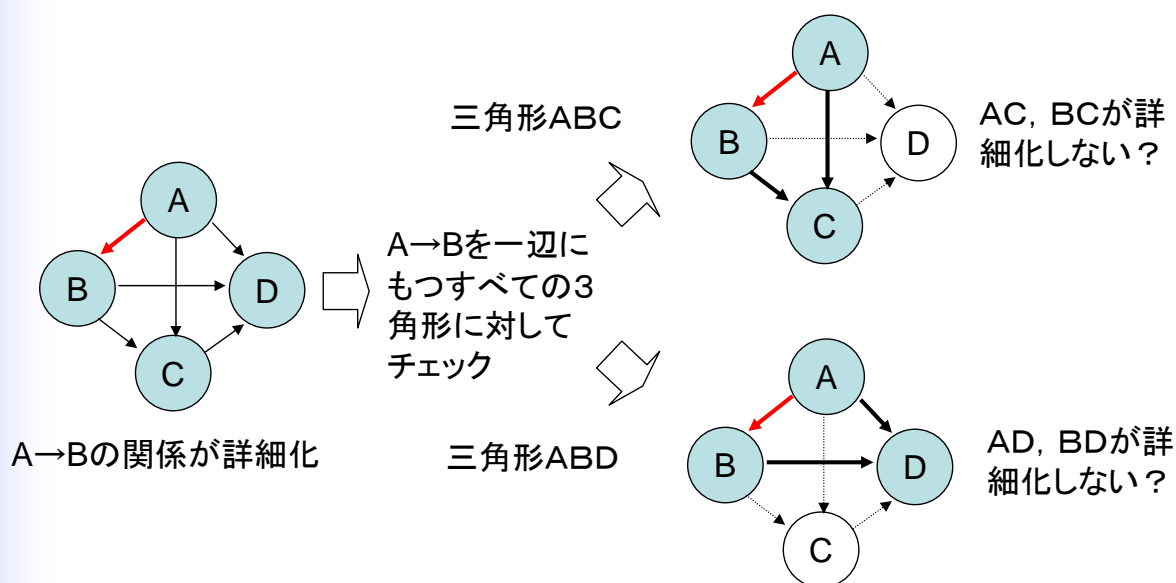


関係の更新



北海道大学情報科学研究科 システム情報科学専攻 小野里 雅彦 (Masahiko Onosato)

ネットワークの整合性管理



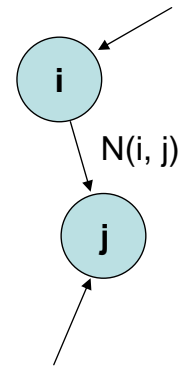
N個のノード(時間区間)があれば, ある一辺を辺にもつ三角形はN-2個, ネットワークに存在.

北海道大学情報科学研究科 システム情報科学専攻 小野里 雅彦 (Masahiko Onosato)

整合性管理手法

【準備】

- 時間区間: ノード i, j
- ノード i, j の間の関係のラベル $N(i, j)$
たとえば, $\{0 < fi\}$
- 関係のリスト: R_i, R_j
たとえば, $R_i = \{0 < fi\}$
- $C(R_1, R_2)$: 関係のリストの間の遷移関係
例えば, $C(\{di si\}, \{0 fi\}) = \{0 di fi\}$
- $\langle i, j \rangle$: ノード番号 i, j の順序対



整合性管理手法

Allenの定性関係ネットワークの制約伝播アルゴリズム

To Add $R(i, j)$

Add $\langle i, j \rangle$ to queue ToDo;

While ToDo is not empty do

begin

Get next $\langle i, j \rangle$ form the queue ToDo;

$N(i, j) \leftarrow R(i, j)$;

For each node k do

begin

$R(k, j) \leftarrow N(k, j) \cap C(N(k, i), R(i, j))$;

if $R(k, j) \subset N(k, j)$

then add $\langle k, j \rangle$ to ToDo;

end

For each node k do

begin

$R(i, k) \leftarrow N(i, k) \cap C(N(i, j), R(j, k))$;

if $R(i, k) \subset N(i, k)$

then add $\langle i, k \rangle$ to ToDo;

end

end

制約伝播処理の例

	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1		so	<	m	<	<	m	s m o d <	s m o d <
2	so		m <	o	<	<	o	s m o d <	s m o d <
3		m <		d	<	<	d	f	f i f m d =
4	m		d		<	<	s	si oi di	conflict
5				<		s m o	mi	>	proc.
6					s m o		mi >	>	proc.
7	m				mi			si oi di	conflict
8			f						f i m d
9								f i m d	

conflict: s si f fi o oi = d di proc.: > d oi mi f

北海道大学情報科学研究科 システム情報科学専攻 小野里 雅彦 (Masahiko Onosato)

ネットワークの矛盾と停止

時間区間の間の取り得ない関係 → 定性的関係の集合が空 ϕ

$$A < B < C < D < E$$

$$E < A$$

↓
与えられた時間区間の定性関係に矛盾が含まれている

整合性管理手法は必ず停止するのか？

無限ループに入らないか？

1つのアーク(時間区間の関係)の書き換えは、
高々回しか起こらない。

13すべてに可能性 → 12の可能性 → … → 2つ可能性 → 1つに特定

アークの数 $nC_2 \times 12 \rightarrow$ 有限回数

制約伝播アルゴリズムの応用

- 2つの要素の間に成り立つ定性関係がすべて列挙できる
- 同時に2つの定性関係が成立しない
- 2つの要素間には必ずどれかの定性関係が成立する

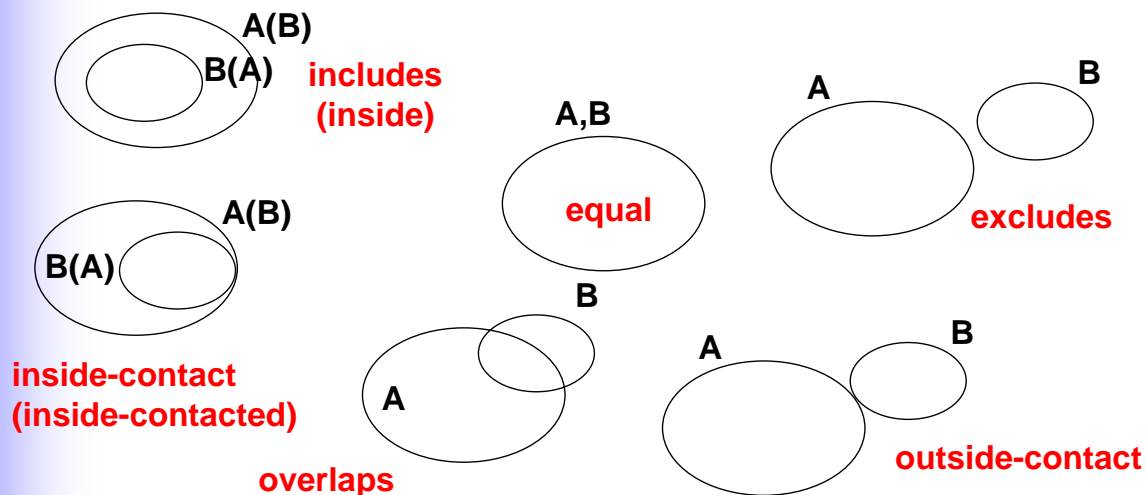
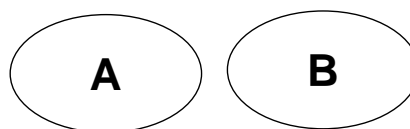


遷移律表の作成と制約伝播アルゴリズムの適用可能

不確定な情報(定性的, 選択的)であっても推論を行い, 新たな事実を導くことができる!

応用問題

空間の2つの部分空間の間に成立する定性関係を列挙して, 遷移律表を作成してみよ.



時間区間と空間領域の組み合わせ

空間領域の定性関係 × 時間区間の定性関係

→ 3. 5次元の時空領域の定性関係

TIME \ SPACE		before	meets	overlaps	finished -by	contains	started -by	equal	...
exclusive									
outside -contact									
overlap									
inside -contact									
inside									
equal									

(時間 13 関係 × 空間 8 関係 = 104 関係のうちの一部)