G-LAS15 80020 LJ95 G-LAS15 80020 LJ13 G-LAS15 80020 LJ34 科目ナンバリング 知恵すること - 情報の視点から生命と社会の 授業科目名 本質を考える 担当者所属 職名・氏名 総合生存学館 准教授 趙 亮 <英訳> Wisdom as an Action - Study Life and Society from the Aspect of Information 分野(分類) 複合領域系 使用言語 群 大学院横断教育科目群 日本語 単位数 2単位 调コマ数 ココマ 授業形態 旧群 講義(対面授業科目) 曜時限 月2 配当学年 大学院生 対象学生 2024・後期 |全学向

(総合生存学館の学生は,全学共通科目として履修登録できません。所属部局で履修登録してください。

[授業の概要・目的]

この授業は,R4年度までの「情報智慧特論」から科目名を変更したものである.智慧とはなにか, どうしたら賢くなるか,最新の研究成果を紹介しながら考察していく.情報や理系の知識がなくて も履修できる.

生命の本質について,エルヴィン・シュレディンガー(1933年ノーベル物理学賞)を初め,物理学者や情報科学者,脳科学研究者らは,エントロピーの概念を用いて考察してきた.ただしエントロピーとは,ある系の乱雑さを示す量である.これらの考察から,物質と生命の違いは,物質では(自然に)乱雑さが増えていくのに対し,生命では自身の乱雑さを削減しようとすることが示唆される.即ち,「自然は乱雑になっていき,生命は秩序を求めていく」ことである.

この理論に対して,生物学や物理学,人類学,脳科学,認知科学,人工知能などの最新成果を踏まえて詳しく考察する.時事分析を用いながら,環境問題や学問の変遷,ホモ・サピエンスの生存,人類社会の発展,イノベーション,人工知能,未来の生命などを考える.考察から,智慧とは生命の活動(=知恵すること)として定義すべく,学習と乱択(ランダムに選ぶこと)によって実現できることを提唱する.さらに,エントロピーを用いて*定量的*に生命活動や社会現象を研究してみる.

本授業を履修することによって生命や社会の本質をより深く広く理解できる.参考に受講生の声(授業アンケート)を掲載する.

|*非常に京大らしく,大学院で行う意義のある授業だと感じた.授業も少人数でディスカッションが行いやすく,それぞれバックグラウンドの異なる学生が参加していたため,非常に学際的で実の |ある話ができたと感じた.

*「情報智慧特論」というタイトルは授業の内容と整合の取れたものと思いますが,より学生がこの授業の価値を感じて受講を進める場合には,もう少し学生の引っ掛かりやすいタイトルがいいのではとおもいました.それぐらい素晴らしく重要な講義でした.

知恵すること - 情報の視点から生命と社会の本質を考える(2)へ続く

知恵すること - 情報の視点から生命と社会の本質を考える(2)

[到達目標]

- *脳科学や認知科学,人工知能の基本概念と最新研究成果の概要を学び,昔から未来まで生命・人 類の直面する課題と挑戦を把握できる.
- * 総合的に宇宙や生命,人類,智慧,学習などについて考察できる.
- * 本授業で紹介する情報エントロピーや情報智慧論を用いて世界や生命,未来,ならびに自身の研究を考察できる.

[授業計画と内容]

- |1. 概要の紹介
- 2. 宇宙,地球,生命,人類,人間社会に関する近年科学の認識
- |3. エントロピー,シュレディンガーによる生命の考察と近年の思考
- 4. ホモ・サピエンスの繁栄の秘密ー近年人類学者と歴史学者の考察
- 5. 自然進化論,自己組織化,散逸構造
- 6. 熱力学第二法則,マクスウェルの悪魔,情報とエネルギー
- 7. 人工知能 (AI) からの挑戦
- 8. 中間発表
- 9. 智慧とはなにか . 学習・乱択
- |10. 創造とイノベーション
- 11. 自由エネルギー理論ー脳科学の最先端
- 12. AIとAI倫理
- |13. シンギュラリティと超知能、未来生命
- |14. 期末発表と評価
- |15. フィードバック
- 注:履修者数と進行状況によって一部変更することがある.

[履修要件]

特になし

[成績評価の方法・観点]

平常点評価(含中間発表)30点,期末発表30点,レポート40点

[教科書]

|使用しない

[参考書等]

(参考書)

|授業中に紹介する

[授業外学修(予習・復習)等]

文献調査,発表準備,レポート作成などがある.

[その他(オフィスアワー等)]

- *講義は日本語で行います.
- * 積極的な討論を期待します.
- *連絡先:趙 liang@gsais.kyoto-u.ac.jp>