学位論文の要旨

フリガナ 氏 名	ナガトモ マコト 長友 誠
専 攻 入学年度	宮崎大学大学院農学工学総合研究科博士後期課程 物質・情報工学専攻 平成 26 年度 (4 月)入学
学位論文題 目	Accepting Powers of Some Four-Dimensional Automata (いくつかの4次元オートマトンの受理能力について)

【論文の要旨】 (和文の場合1,200字程度、英文の場合800語程度)

最近、動画像処理、CGアニメーション、ARやNRなどのバーチャル技術等の進展により、時間軸を持った4次元パターン処理が重要になってきた。したがって、開発される4次元情報処理についての計算手順の妥当性や優位性を主張するために、「4次元パターンの情報処理を遂行するために必要となる最小の計算資源はいくらか?」という問題に答える必要性に気づくようになり、2002年に坂本が4次元オートマトンを提案した。以来、4次元オートマトンの研究は4次元パターン処理の計算モデルとして認識されるようになった。筆者はいくつかの4次元オートマトンに関する受理能力を中心に研究を行い、それらの新しい証明法の提案や末解決問題の解法を行った。本論文は、概要、謝辞、記号表、本文、および参考文献等から構成されており、本文は6章から構成されている。そのうち第3章から第5章にかけて研究の中心である以下の3つのテーマについてまとめている。

第4章では、4次元交代性チューリング機械について下限領域に関する証明法を考案し、その証明法を用いて未解決問題を解いた。4次元入力テープの記号としては0と1の2種類のみを用い、1辺の長さをmとし、主記憶については北(m)領域限定とした。そして、入力テープの1辺の長さが2mで座標(1, 1, 1, 1)から座標(m, m, m, m)までの領域と(1, 1, 1, m+1)から(2m, 2m, 2m, 2m)までの領域が同じである4次元パターンについて、10gm領域限定4次元交代性チューリング機械では認識できないことを証明した。交代性よりも高度な計算モデルである同期型交代性による認識可能性については未解決問題となるが、この考案した証明法を応用できるものと考えている。

最後に第5章では、4次元ホモジニアスシストリックピラミッドオートマトンと1方向4次元セルラオートマトンの受理能力の違いについて研究を行った。ここで、4次元ホモジニアスシストリックピラミッドオートマトンはピラミッド構造のセルラオートマトンで、1方向4次元セルラオートマトンは1方向にしか動くことができないセルラオートマトンである。この両者の受理能力を比較した結果、4次元ホモジニアスシストリックピラミッドオートマトンの受理能力よりも1方向4次元セルラオートマトンの受理能力の方が高いことを導いた。ただし、4次元入力テープ上の記号については0と1のみに限定し、各辺の長さを同じ長さに限定している。入力テープとして医療画像などを意識した連結テープやトポロジカルな図形を考慮するとより実際的な研究となるが、今後の課題とする。

- (注1) 論文博士の場合は、「専攻、入学年度」の欄には審査を受ける専攻を記入すること
- (注2) フォントは和文の場合、10.5ポイントの明朝系、英文の場合12ポイントのtimes系とする。
- (注3) 学位論文題目が外国語の場合は日本語を併記すること。
- (注4) 和文又は英文とする。