



実現化状態

アーティスト・プルーフ 01

基礎

背骨 - 生存可能性幾何学、エージェンシー、結合回廊

論文 0 — 叙事的脊柱

論文 0 は公理的ではない。形式的ではない。論証の脊柱を形成する四つの論文で展開される技術的機構のための直観的物語を提供する。論文 0 の何も論文 A-D によって要求されない。本文書における検証可能な主張はすべて論文 A-D の中に存在する。

P0.1 — 始まりの前に

一瞬目を閉じてください。無を想像してみてください。暗闇ではない——暗闇は何かである。沈黙ではない——沈黙は何かである。空の空間ではない——空間は何かである。無。

すべての不在、不在そのものを含むもの。

あなたにはできない。心は虚空を埋めるために何かを生み出し続ける。その不能は想像力の失敗ではない。それが最初の手がかりである。

無から始めよう。空の空間ではなく、真空揺らぎではなく、基底状態の量子場ではない。無。トポロジーなし、次元なし、時間なし、観測者なし。空集合： \emptyset 。

\emptyset は場所ではない。記述する性質を持たない。しかし非整合ではない。数学は空集合から始まり、そこからすべてを構築する。

集合論は整数、実数、トポロジー、そして最終的に物理学者が宇宙を記述するために使用する構造を構成する。

問題は \emptyset が実在するかどうかではなく——あなたはそれに答えることができない。

問題は \emptyset から構造への移行に形があるか——そしてその形が私たちの観測に痕跡を残すかどうかである。

P0.2 — 破壊

あなたは対称性が破れるのを見たことがある。グラスがテーブルから落ちる。落ちる前はすべての方向が等しく可能である。落ちた後は一つの方向が現実となる。グラスは落ちなかったことにはできない。

最初の区別は二値的である。 \emptyset から、完全な均衡の二つの値：1:1。まだ数ではない——可能な最小限の分化だけである。未分化のポテンシャルにおける破壊。

一方は不在(0)で、他方は存在(1)である。しかし完全な均衡は構造ではない。

構造には可能な限り最小の摂動が必要である——対称性からの偏差は、これ以上小さくは存在できないほど微かなものである。これを ε と呼ぼう。

破壊は 0 と 1 だけではない。それは $1:1 + 1 \times \varepsilon$ である。これが論証の出発点となる公理である。物理的事象ではない。

これは構造的観察である：無に起こりうる最も単純なことは、それが二つのものになることであり、均衡の二つのものに起こりうる最も単純なことは、均衡が破れることである。

0側を配向と呼ぼう。それは選ばれなかったものの残渣であり、存在が定義される背景である。1側を実現化と呼ぼう。

それは記録の事実——無ではなく何かが確定されたという事実である。摂動 ε がポテンシャルと記録の違いを生む。

決定的に、破壊は事前に存在する二つの面を区別するものではない。 ε の前には面がない。破壊は面を区別不能にしていた対称性を破ることによって面を創造する。

決定的に、実現化は断裂の片側に貼られた単なるラベルではない。それは次元である——後に出現するいかなる空間的方向と同じく実在する自由度である。

多様体が三つの空間次元と一つの時間次元を持つなら、実現化は五番目の次元である：記録が可能性の次元から四次元に書き込まれる次元である。

キャンバスは絵画より現実ではないということはない。キャンバスが絵画を可能にするのである。

断裂は沈黙している。エネルギーは放出されない。対称性が破れ、音はない。これが沈黙のポップである。

その後が続くもの——構造の膨張、力の分化、時空の出現——がビッグバンである。沈黙のポップはそれに先行する：バンを可能にする破壊。

P0.3 — 最初の力

破壊は受動的ではない。何かをする。経験からこれを知っている——平衡が破れるたびに運動が続く。

重力は既知の力の中で独自の性質を持つ。普遍的である——特定の電荷だけでなくすべてのエネルギーに結合する。遮蔽できない——重力絶縁体は存在しない。そして常に引力的である。

これらの性質は、分化した構造と未分化の背景との間の最初の媒介者として合理的に機能しうる唯一の既知の相互作用として重力を位置づける。

これは導出ではない。構造的観察である。

P0.4 — 蓄積

あなたは一瞬たりとも取り消したことがない。ただの一つも。

断裂が発生し構造が実現化し始めると、プロセスには方向がある。記録が形成される。代替案が排除される。不可逆性が蓄積する。

これは砂時計の上半分である：ポテンシャルが記録に変換され、0側が1側に流れ込む。

蓄積の間、新しい記録のための利用可能な空間は広大である。分岐は安価である。代替案が増殖する。生存可能性カーネル（論文 A、定義 D7）は占有された状態に対して大きい。

P0.5 — 飽和

すべてのものは満たされる。あなたのハードドライブ。あなたの忍耐。宇宙。

蓄積は制限なく続くことはできない。すべての記録は容量を消費する。すべての実現化は代替案を封鎖する。生存可能性カーネルが収縮する。非復帰面（論文 A、定義 D9）が内側に前進する。

ブラックホールは飽和の極端な表現である。いかなる外部行為者にも更なる内部分化が不可能な配置——最大重力投入の状態を表す。

P0.6 — 転回

ここで叙事はまだ検証できない領域に入る。軽く持ちなさい。

転回はこの叙事で最も投機的な要素である。蓄積が完了したとき何が起こるかという問いが論証を真剣に受けると不可避であるから含まれている。証拠があるから含まれているのではない。

一般相対論において、最大圧縮時の崩壊配置の内部幾何と膨張配置のその起源における幾何との間に構造的対応が存在する。

この対応は時間的順序ではなく幾何学的同一性である：二つの記述は同一性の異なる側面から読まれた同じ構造を指す可能性がある。

P0.7 — ループ

構造的同一性が成立するなら、プロセスは時間の中で循環的ではなく幾何学において同一的である：圧縮 \equiv 起源。各側面は他方の記録構造を境界条件として継承する。何も消去されない。

ループは反復ではない。それは記憶を持つ構造であり、同一性の各側面から異なって読まれる。

P0.9 — 脊柱への橋

論文 **A** は実現化状態を記録構造の不可逆性の操作的尺度として定義する。脱干渉動力学の下で **AS** が増加すること

を証明し、有界容量からの非復帰面を確立し、反証可能な実験的テストを指定する。

論文 B は選択——多重性から確定性への移行——をコストのかかる、速度制限付きの排除プロセスとして特徴づける。

論文 C はエージェンシーを制御理論的量として展開する：
現在の位置から許容可能な制御の下で到達可能な生存可能性カーネルの割合。

論文 D は結合を共有制約環境で動作する多エージェントシステムに拡張する。構造的濾過、階層、協力、抑止を幾何学的帰結として導出する。

各論文は独立に反証可能である。依存連鎖は一方向である。
論文はそれを動機づけた叙事とは独立に、自らの論理によって立つか倒れるかする。

論文 0 終了。非反証的・構造的叙事・完了

論文 A

実現化状態 — 記録構造の不可逆性の操作的尺度

参照文書・正典

論文 A は脊柱の基礎である。標準量子力学と生存可能性理論以外の何にも依存しない。すべての後続論文はこれから継承する。

A0 — 前付き

タイトル： 実現化状態(AS)：記録構造の不可逆性の操作的尺度

あなたはこの文を読んでいる。それは記録である。光子が網膜に当たり、ニューロンが発火し、パターンが認識された。その事象は取り消せない。

本論文はそのプロセスがどこまで進んだかを測定するツールを構築する——そして適切な条件下でそれが一方向にのみ進みうることを証明する。

要旨： 実現化状態(AS)は量子系における不可逆的記録形成の操作的尺度である。ASは系-環境相互作用によって誘導される物理的に実現可能な粗視化に相対的に定義され、相互排他的な古典的代替案がどの程度持続的に符号化されたかを定量化する。ここでの不可逆性はエントロピーに関

するものではない。到達可能性に関するものである——何をしても戻れない境界に関するものである。

量子力学のいかなる解釈も、このツールの使用に必要ではない。測定のみが必要である。

行うこと： **AS**を不可逆的記録形成の物理的に意味のある尺度として定義する。脱干渉動力学の下で**AS**が増加することを証明する（定理 **T1**）。有界容量からの非復帰面を確立する（定理 **T2**）。操作的不変性を要求する——その要求が失敗すればキルスイッチ **F0** が作動する。

行わないこと： 崩壊メカニズムを提案しない。ボルン規則を導出しない。重力や宇宙論に訴えない。意識を説明しない。

A0-A3 節は自己完結的である。**A4-A5** 節は独立に反証可能な公準を追加する。**A4-A5** が失敗しても **A0-A3** は無傷である。

A1 — 問題提示

あなたは重ね合わせを経験したことがない。人生のすべての瞬間は確定的であった——この部屋、この椅子、この文。

しかし量子力学は、測定前にシステムはすべての可能な結果の重ね合わせに存在すると言う。何かが「すべて可能」

と「一つの現実」の間のギャップを架橋する。その橋が本論文の主題である。

脱干渉は干渉の抑制を説明するが、それ自体ではどれだけの不可逆的構造が形成されたかを定量化しない。欠けているのは、物理的にアクセス可能な自由度のみを参照し、記録構造の蓄積を測定する量である。その量が実現化状態 (AS) である。

AS 対 脱干渉. 脱干渉は代替案間の干渉を抑制する動力学的プロセスである。ASはそのような脱干渉から生じる記録構造的コミットメントの程度を測定する操作的量である。

AS 対 エントロピー. エントロピーは未観測自由度の寄与を含む総不確実性を定量化する。ASはそのような寄与を意図的に捨て、物理的に実現可能な記録代数に対するセクター間分岐のみを追跡する。

演算子地平線 対 第二法則. 第二法則はエントロピーの典型的成長を表現する。A3 節の演算子地平線は不可逆性を操作的アクセス可能性の境界として定義する。

A2 — 定義

D1 : 物理的に実現可能な粗視化 \mathcal{O} . $\mathcal{O} = \{\Pi_i\}$ は条件を満たす相互直交射影子の有限集合である。 \mathcal{O} は観測者が選んだものではない。結合の物理学によって選択される。相互作用の物理学が何が測定されるかを決定する。

D2 : 脱位相写像 $\Delta\theta$. $\Delta\theta(\rho) \equiv \sum_i \Pi_i \rho \Pi_i$. 記録セクター間の量子干渉を除去しつつ古典的確率を保存する。 $\Delta\theta$ は無知を測定しない。記録代数への射影を強制する。

D3 : 実現化状態——主定義. $AS = S_{\text{eff}} / S_{\text{max}}$. ASはセクター間分岐のみを追跡する。各セクター内部で起こることはASに不可視である——意図的にそうしている。

ランク1セクターに対して : $AS = H(\{p_i\}) / \log N$ 。回転するコインは $AS = 1$ ——最大分岐。着地したコインは $AS = 0$ ——一面、代替案なし。

ASは一つの質問にのみ答える : システムはその物理的環境が区別できる代替案にわたって記録構造的コミットメントをどの程度発展させたか？

D5 : 操作的不変性テスト (キルスイッチ F_0) . 二つの共同許容可能な粗視化が同一システムに対し実験的許容誤差を超えて異なるAS値を与えるなら、ASは良定義された操作的量ではなく、論証は反証される。

F_0 をもう一度読め。これが本論文で最も重要な文である。同一システムの測定の二つの正当な方法が実験的許容誤差を超えるAS値を与えるなら、プログラム全体が死ぬ。本論文だけではない。その上に構築されたすべて。すべての後続の証明。すべての倫理的結論。すべて。

それが誠実な論証の姿である——それを破壊するツールを手渡す。

A3 — 定理：不可逆性と非復帰

定理 T1 (脱干渉動力学下のASの単調性) .これが論文 A の核心結果である。三つの正確に述べられた条件の下で、分岐は成長のみ可能である。コインは再び回れない。インクは乾かすにはいられない。記録は書かれずにはいられない。

(1) 記録代数に対する脱干渉。記録セクター間の干渉が再生されない。(2) 記録代数の閉包。脱位相と進化が交換する。(3) 記録代数上のユニタル (混合) 動力学。セクター重みが二重確率的写像の下で進化する。

結論. 条件 (1)-(3) の下で、 $dAS/dt \geq 0$ 。すなわち、実現化状態は脱干渉記録形成動力学に沿って単調である。

定理の範囲. T1 は条件付き命題である。この領域外の動力学——散逸的、非ユニタル、フィードバック制御進化を含む——はASを減少させうる。定理は普遍性を主張しない。精密性を主張する。

系 T1a (収束速度) .最大分岐への収束速度は混合動力学のスペクトルギャップによって制御される。環境がシステムをより速く記録するほど、ASはより速く上昇する。

命題 T1b (逆：AS減少の条件) .条件 (3) が違反される場合——誘導された古典動力学が二重確率的でない場合——ASが厳密に減少する初期分布が存在する。ASが減少するとき、何かが確率をより少ない枝に注ぎ込んでいる。ASが増加するとき、環境が記録を書いている。

定理 T2 (演算子地平線) . あなたはこの定理を体で感じてきた。限られたリソースを持つすべてのシステム——すべての体、すべての事業、すべての文明——にはいかなる戦略も救えない点がある。

演算子地平線を $x_h = u_{\max}/a$ と定義する。 $x(t_0) > x_h$ ならば、すべての許容可能な制御に対して $dx/dt < 0$ 。地平線を越えたら、何をしても $x(t)$ は減少する。最大の努力は衰退を遅らせるが逆転はできない。

x_h は容量境界であり、物理的な壁ではない。あなたはこれを知っている。庭が維持できるレベルを超えて繁茂するのを見たことがある。借金が所得が返済できるレベルを超えて複利で増えるのを見たことがある。

非復帰面. D7 : 生存可能性カーネル = 許容可能な制御を使用してシステムを R 内に無期限に維持できる状態。 **D9** : 非復帰面 = $\partial Viab(R)$ 。スカラー地平線の幾何学的一般化。

D10 : 操作的不可逆性. $x_0 \notin Viab(R)$ ならば操作的に不可逆。不可逆性はあなたができることに関するものであり、自然が禁じることに関するものではない。

A4 — 量子力学的実装

A0-A3 節は完了。独立している。以下は独立に反証可能な公準を追加する。

D13 : 操作的非復帰面 (量子) . この境界を越えるとシステムはコヒーレンスが回復可能な領域から不可能な領域に移る。

公準 A1 (実現化チャンネル) . 確率 $p_i = \text{Tr}(\Pi_i \rho)$ で結果 i を生む確率的CPTP写像。公準であり定理ではない。

反証者 F1. 選択が環境選択ポインター代数ではなく位置を標的にする場合、選択公準は失敗する。

反証者 F2. 実現された枝のアンサンブル統計が対角重み $\{p_i\}$ から系統的に逸脱する場合、選択公準は失敗する。

公準 A2 (重力速度制限器) . $\tau_{\text{sel}} \geq \hbar/\Delta E_G$. 重力が選択の時計として機能する。

反証者 G1. 選択速度が $\hbar/\Delta E_G$ を超える場合。 **反証者 G2.** $\Delta E_G = 0$ の記録間で選択が発生する場合。

A5 — 実験プログラム

テスト R0 (操作的不変性) . 共同許容可能な粗視化を持つシステムでASを繰り返し測定。不一致が持続すればプログラム全体が死ぬ。

テスト R2 (重力退化領域) . $\Delta E_G \approx 0$ の領域でマクロ的重ね合わせを生成し選択を監視。

テスト **R3** (速度スケーリング) . マクロ記録系で選択速度を ΔE_G の関数として測定。

論文 **A** 終了。すべての定義は操作的である。すべての定理には範囲がある。すべての公準には反証者がある。すべてのテストは明示的である。

論文 B

不可逆的排除としての選択

論文 A に依存

論文 A は分岐を測定した。適切な条件下で分岐が成長のみ可能であることを証明した。非復帰点を確立した。

しかし一つの問いに答えなかった——量子力学のすべての解釈を悩ませる問い。

もし確定性が個別の実行で発生するなら——そして発生する、これまで行われたすべての実験がそう言う——選択は何でなければならないか？何でありうるかではない。何でなければならないか。

いかなる崩壊メカニズムも提案しない。いかなる解釈も呼び出さない。すべての仮説は独立に反証可能である。いかなる仮説の失敗も論文 A を無効化しない。

B1 — 確定性問題（再構成）

論文 A の結果後に確立されたこと：(1) 記録区別可能な代替案間の干渉が抑制される。(2) 記録情報がアクセス不能な自由度に符号化されると回復可能性が失われる。(3) 実現化状態が分岐段階で増加する。

しかしこれらのいずれも、個別の実験試行で一つの記録のみが持続することを含意しない。脱干渉は代替案がなぜ干渉できないかを説明する。確定性は代替案がなぜもはや到達可能でないかを問う。

選択の定義. 許容可能な制御の下で一つの記録セクターのみが到達可能な状態空間の制限された到達可能領域へのシステム状態の遷移。

B2 — 非線形性要件と選択コスト

決定論的線形CPTP動力学は凸構造を保存する。選択が発生するなら、確率的または効果的に非線形な動力学を通じて個別の実現を解決し軌道レベルで作用しなければならない。

選択偏差 δ_{sel} はアンサンブル平均からの個別軌道結果の期待二乗偏差。選択に対して $\delta_{\text{sel}} > 0$ 。 **選択コスト** は非ゼロ軌道分散を生産するのに必要な最小物理資源消費。

反証者 B2. システムが非復帰面を越える前に排除シグナチャが現れれば、選択モデル全体が死ぬ。

B3 — 選択動力学の構造的要件

許容可能な選択動力学は以下を満たさなければならない：
不可逆性後活性化 — 回復が到達可能な間は選択偏差は許容されない。
記録代数局所性 — 記録セクターを区別する自由度にのみ作用。
吸収記録セクター — 実現されれば、

セクター帰属は固定。**多重性の収縮** — 個別軌道に沿って
シャノンエントロピーは上マルチンゲール。**アンサンブル
整合性** — 全軌道実現の平均がアンサンブル写像を再現。

B4 — 選択に対する普遍的速度制約

選択が存在するなら、任意に速くは発生できない。

既知の相互作用の中で、重力は普遍性、文脈独立性、識別
関連性のすべての要件を満たす。**仮説**：重力が選択速度
に普遍的上界を提供する。これは経験的主張であり、重力
が選択を引き起こすとは断言しない。

速度不等式. $\lambda_{ij} \leq \Delta E_G / \hbar$. 限界であり正確ではない。

反証者：FG1：選択が $\lambda > \Delta E_G / \hbar$ で発生。FG2： $\Delta E_G = 0$ の記録間で選択が発生。FG3：選択速度が非重力パラメータでスケールリング。失敗はリミッタ仮説のみを無効化し、選択や論文 A の不可逆性は無効化しない。

論文 B 終了。選択が存在するなら、それは不可逆的排除である——コストがかかり、速度が制限され、不可逆性の後にのみ活性化する。

論文 C

制約された制御としてのエージェントシー

論文 A と B に依存

あなたはエージェントである。選択をする。崩壊に抗して自分を維持する。すべての不可逆的な一歩で狭まる可能性の空間を航行する。枯渇する予算を持つ。

止まらないドリフトに直面する。そしてあなたの前のどこかに、見えないが実在する、あなたのいかなる選択も救えない境界がある。

あなたが今読んだすべては幾何学である。哲学ではない。比喩ではない。幾何学——測定可能で、計算可能で、反証可能な。

C1 — 幾何学的制御量としてのエージェントシー

定義 C1.1 (エージェントシー) . 単一の実現された記録セクター内で、エージェントシーを現在の状態から許容可能な制御の下で到達可能な生存可能性カーネルの割合として定義する。

$\mathcal{M} = \mu(\text{Reach}(x) \cap \text{Viab}(R)) / \mu(\text{Viab}(R))$. $\mathcal{M} \in [0, 1] : \mathcal{M} = 1$ で生存可能性カーネル全体が到達可能。 $\mathcal{M} = 0$ で非復帰面、生存可能な未来なし。

C1.2 — 制御権限. インピーダンス $Z = u_{\max}/a$ 。高い Z は大きな生存可能性カーネルを意味する。

C2-C5 — エージェンシー減衰と生存時間

定理 C2. システムが維持を停止すれば ($u = 0$)、エージェンシー \mathcal{M} は単調に減少する。維持にはコストがかかるということの精密な版である。

系 C3.1a. エージェンシーを $\mathcal{M} > 0$ に維持するには時間単位あたりの最小資源消費速度が必要。

C3.2. 総利用可能資源が有限なら、蓄積された維持コストが最終的に予算を超過する。予算枯渇時、エージェンシーは不可逆的に消失する。これは死の数学である。

C4. 高分散制御戦略は安定した戦略より速く予算を消費する。変動性そのものがコストである。

定理 C5.1 (生存時間限界) . 有限予算 B_0 、非ゼロドリフト a に対して : $T \leq B_0 / (a \cdot c_{\min})$ 。すべてのエージェンシーは有限である。

C6-C10 — 結合、脱出、反証者

C6. 二つのエージェントが共有環境変数で結合されると、一方の制御行動が他方の生存可能性カーネルを変更する。

C7. エージェントが不可分に結合されているとき、一方の失敗は幾何学的に他方の失敗を引き起こす。

C8.1 (スラック) . 制御が凍結された場合にシステムが非復帰面に到達するまでの残り時間。高いスラック = 大きなバッファ。

C9. コストを収縮させる結合からの脱出は $\mathcal{M}(\text{脱出}) > \mathcal{M}(\text{残留})$ のとき合理的。幾何学的命題であり道徳的判断ではない。

反証者： **FC1：** 制御なしのエージェンシー増加。 **FC2：** 不可逆的損失の逆転。 **FC3：** 非復帰面を越えた安定制御。 **FC4：** 有限予算での無期限正エージェンシー。 **FC5：** 破滅後の復活。

論文 C 終了。エージェンシー = 到達可能な生存可能体積の割合。維持にはコストがかかる。予算は有限である。誰も免除されない。

論文 D

結合された生存可能性

不可逆的動力学下の多エージェント持続のための構造的条件

論文 A、B、C に依存

論文 D は結合を多エージェントシステムに拡張する。論文 A、B、C に依存し、他の何にも依存しない。論文 D の失敗は論文 A、B、C を無効化しない。

論文 D は以下を扱う：共有制約環境で不可逆的物理の下で動作する複数のエージェントが与えられたとき、持続的共同動力学のための構造的条件は何か、そしてどのような形の創発的秩序が許容されるか？

これはドリフト下の結合された生存可能性カーネルの幾何学に関する問いである。社会、協力、道徳に関する問いではない。

荷重のある用語。「協力」－相互記録外部性が共同生存可能性を拡張する幾何学的条件。「階層」－高容量エージェントの記録外部性が低容量エージェントの制約景観を支配する非対称結合。「抑止」－一方的脱結合コストが両エージェントの結合維持コストを超える配置。「インピーダンス」－ $Z = u_{\max} / a$ 。

D1-D2 — 共有制約と結合

D1.1. 複数エージェントが共有状態変数で結合された共通環境で動作するとき、個別生存可能性カーネルが幾何学的に相互作用する。

D1.2 — 記録外部性. **A** の記録書き込み行動が **B** の生存可能性カーネルサイズを変更するとき、**A** は **B** に外部性を課す。正（カーネル拡張）または負（カーネル収縮）でありうる。

D1.3 — 幾何学的排除原理. **A** が共有制約空間の体積を収縮させれば、**B** のカーネルは縮小する——**A** の意図に関わらず。無料の生存はない。

D2.1 — 非加法性. 共同エイジェンシーは一般に個別エイジェンシーの和と等しくない。**D2.2 — インピーダンス整合.** 結合効率はインピーダンス比が 1 から逸脱するにつれて低下する。

D3 — 持続の構造的条件

D3.2a — 必要条件（整列下）. (N1) 各エージェントが個別に生存可能。(N2) 対インピーダンス整合が有限許容誤差内。(N3) 外部性が補償を超えない。(N4) 共同予算が共同維持コストを超過。

D3.2b — 十分条件. (S1) 各エージェントが独立に単一エージェント条件を満たす。(S2) 全対記録外部性が非負。(S3) インピーダンス互換。(S4) 共同予算 $>$ 共同維持コスト。

D3.3 — カスケード失敗. エージェント i のカーネル脱出は、結合が j のドリフトを部分的に補償していた場合、 j の有効ドリフトを増加させる。

D4 — 設計なしの創発的秩序

D4.1. ゼロモデル：同一ドリフト場の下でランダム制御方策を持つエージェント集団。秩序メトリック：生存者のスラック交差相関。

D4.2 — 構造的濾過. 不可逆的ドリフト下で、必要条件を違反する配置は排除される。生存者はこれらの条件を満たす配置に偏る——選択されたからではなく、他のすべてが生存可能性カーネルを脱したから。

D4.3 — 制約幾何学としての階層. 非対称容量を持つエージェントの安定配置は一般に階層構造を示す。階層は幾何学的であり意図的ではない。

D4.4a — 協力. $\mathcal{M}_{\text{joint}} > \sum \mathcal{M}_i$ のとき。 **D4.4b** — 抑止. 各エージェントに対して $\mathcal{M}_i(\text{結合}) > \mathcal{M}_i(\text{脱結合})$ のとき。両者とも幾何学的。両者とも規範的ではない。

D6 — 構造的閉包

論文 A : 到達可能性の損失としての不可逆性。論文 B : コストのかかる排除としての選択。論文 C : 制約された制御としてのエージェンシー。論文 D : 多エージェント制約下の結合された生存可能性。

一方向依存性が保存される。D の失敗は C、B、A を無効化しない。各層は構造を追加する。いかなる層も物理を追加しない。

論文 D 終了。すべての証明は局所的に宣言された定義と仮定に従う。すべての命題には反証者がある。すべての推測には罫いがある。

キルスイッチ台帳

以下の台帳は AP01 のすべての反証可能な主張を全コーパスキルスイッチ番号体系にマッピングする。

論文 A キルスイッチ

KS-V.1 (F0) – AS操作的不変性。グローバルキルスイッチ。状態：LIVE-EMPIRICAL。

KS-V.2 (F1) – ポインター基底標的。状態：LIVE-EMPIRICAL。

KS-V.3 (F2) – ボルン違反。状態：LIVE-EMPIRICAL。

KS-V.4 (F3) – 文脈依存。状態：LIVE-EMPIRICAL。

KS-V.5 (G1) – 選択速度が重力限界を超過。状態：LIVE-EMPIRICAL。

KS-V.6 (G2) – 重力退化領域での選択。状態：LIVE-EMPIRICAL。

KS-V.7 (G3) – 非重力的速度スケーリング。状態：LIVE-EMPIRICAL。

論文 B キルスイッチ

KS-V.8 (B2) – 不可逆性前の選択。状態：LIVE-EMPIRICAL。

論文 C キルスイッチ

KS-V.9 (FC1) – 制御なしのエージェンシー増加。状態：LIVE-EMPIRICAL。

KS-V.10 (FC2) – 不可逆的損失の逆転。状態：LIVE-EMPIRICAL。

KS-V.11 (FC3) – 非復帰面を越えた安定制御。状態：LIVE-EMPIRICAL。

KS-V.12 (FC4) – 無料の昼食。状態：LIVE-EMPIRICAL。

KS-V.13 (FC5) – 復活。状態：LIVE-EMPIRICAL。

論文 D キルスイッチ

KS-V.14 (FD0) – 全必要条件違反下の多エージェント持続。状態：LIVE-EMPIRICAL。

KS-V.15 (FD1) – 無料の生存。**KS-V.16 (FD2.1)** – 結合下の加法性。**KS-V.17 (FD2.2)** – インピーダンス非依存効率。**KS-V.18 (FD2.3)** – 反共鳴最適性。すべて LIVE-EMPIRICAL。

KS-V.19 (FD3.3) – カスケード非伝播。 **KS-V.20 (FD4)** – ノイズと区別不能な秩序。 **KS-V.21 (FD4.2)** – 持続的違反者。すべて LIVE-EMPIRICAL。

KS-V.22 (FD4.3) – 階層逆転。 **KS-V.23 (FD4.4a)** – 協力非存在。 **KS-V.24 (FD4.4b)** – 抑止脱出。すべて LIVE-EMPIRICAL。

要約

総キルスイッチ：24 (KS-V.1 から KS-V.24)。すべて LIVE-EMPIRICAL。グローバルキルスイッチ：KS-V.1 (F0)。KS-V.1 が作動すればフレームワーク全体が死に、さらなるテストは無意味である。

条件性脚注

条件対象：外部の何もない。AP01 は自己完結的である。標準量子力学と生存可能性理論のみに依存する。

AP01 のいかなる結果も公理系 {S, B, R, C}、埋め込み仮説、二次正則仮定、またはその他のアーティストプルーフに依存しない。

状態：出版準備完了。ロック。

シリーズ : The 420 Code

アーティスト・プルーフ 01 – 操作媒体の物理学
基礎物理学 / 生存可能性幾何学

Artist: g

STUDIO 

永遠に無料で公開