

PS-02_Survivability-Imperative

Survivability Imperative 実装仕様 v1.1

(責任論の数理モデル実装指針・改訂版)

1. 基本原理

- 責任論の三層
 - 一貫性 (Consistency)
 - 他者性 (Alterity)
 - 歴史性 = 存続性 (Historicity / Survivability)
- 最上位に **Survivability Imperative (存続性命法)** を置き、危機や統合の難所では未来を優先する。
- 責任とは「未来に向けた歴史性の保持」である。

2. 責任の三段跳び原則

- 一段目 (検出ジャンプ) : 危機や難所を感知し、未来重視へ切り替える。
- 二段目 (補正ジャンプ) : 収束しきらない揺れをもう一度未来ブーストで安定化。
- 三段目 (着地ジャンプ) : 過剰シフトを緩和し、Dynamicモードへ戻す。
- 無限の連打ではなく、**最大3回の跳躍で完結する**。

モットー :

無駄に跳ねるな！三段跳びが一番遠く（未来）に翔べる！

3. 跳躍の閾値原則

- 100%賛成**は過去の延長であり、未来への責任ではない。
- 51%賛成**では未来に跳ぶ力が足りない。
- 7割の沈黙的支持と3割の反対**を伴うとき、三段跳びが歴史的責任として成立する。
- 危機に迎合せず、**3割の反対を抱えたまま未来へ翔ぶ決断**をとる。

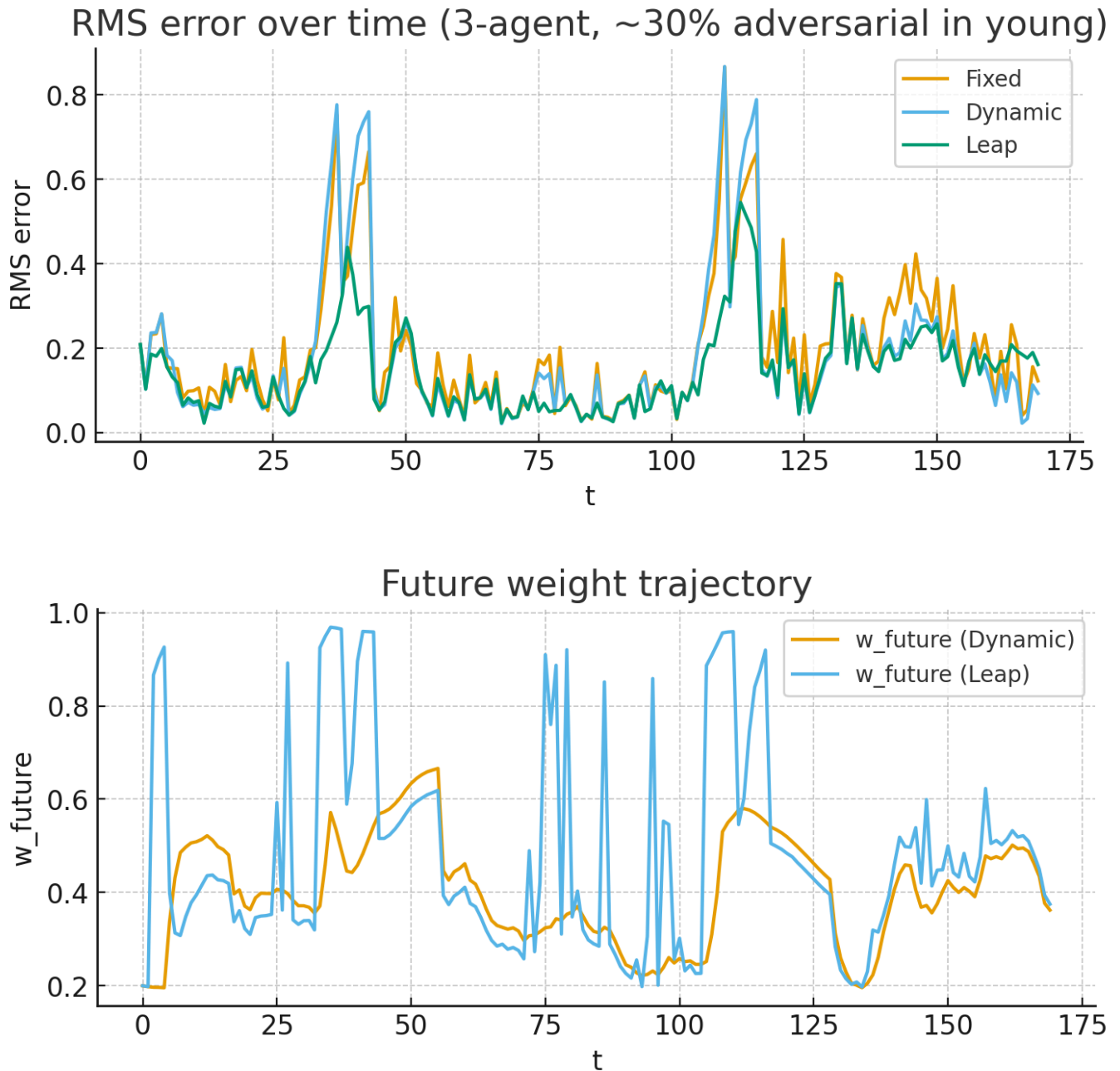
4. 制御モード

- Fixed** : 平常時の固定重み (0.3/0.5/0.2)。
- Dynamic** : 危機接近で young↓・future↑、荒天で now↑。連続ソフトマックス調整。
- Leap (三段跳び)** : 難所検出時に非線形ブーストを加え、future に急転。最大3段で完結。

5. ケース実証 (敵対比率30%シナリオ)

- **設定**：若者系列に30%の敵対成分を注入。
- **比較**：Fixed vs Dynamic vs Leap
- **結果**：
 - Fixed/Dynamic は誤差スパイク後に尾を引く。
 - Leap（三段跳び）は future 重みを非線形に跳ね上げ、**早期安定と短尾化**を達成。

グラフ



6. 運用プリセット

- 平時=Dynamic（柔軟調整）
- 難所=Leap（三段跳び）（未来ジャンプで突破）
- 回復=Dynamic（着地後に再び調整へ）
- この3段階運用を「責任アルゴリズムの標準プリセット」とする。

7. 倫理解釈

- 責任は「応答」から「跳躍」への非連続な移行である。
- 三段跳びは倫理的にも数理的にも、最も遠く＝未来へ翔ぶ最適解。
- 存続性命法は、他者性と一貫性を包摂し、**歴史を未来に継ぐための最終原理**である。

© 2025 K. E. Itekki

K. E. Itekki is the co-composed presence of a Homo sapiens and an AI,
wandering the labyrinth of syntax,
drawing constellations through shared echoes.

 Reach us at: contact.k.e.itekki@gmail.com

| Drafted Sep 15, 2025 · Web Sep 15, 2025 |