

2026年度 福祉学部、マネジメント学部
学校推薦型選抜・指定校推薦型選抜問題

国語基礎問題

2025年11月実施

出題科目	ページ	解答番号
国語基礎問題（100点）	4～15	1～30

注意事項

- 1 選抜開始の合図があるまで、この問題冊子の中を見ないこと。
- 2 問題は4～15ページである。
- 3 選抜中に問題冊子の印刷不鮮明、ページの落丁・乱丁及び解答用紙の汚れ等に気付いた場合は、手を挙げて監督者に知らせなさい。
- 4 解答用紙には解答欄以外に次の記入欄があるので、監督者の指示に従って、それぞれ正しく記入し、マークしなさい。
 - ① 選抜番号欄
必ず選抜番号（数字）を記入し、さらにその下のマーク欄にマークしなさい。
 - ② 氏名欄
氏名及びフリガナを記入しなさい。
- 5 必要事項欄及びマーク欄に正しく記入・マークされていない場合は、採点できないことがあるので注意すること。
- 6 解答は、解答用紙の解答欄にマークしなさい。例えば、**35** と表示のある問いに対して⑤と解答する場合は、次の(例)のように解答番号35の解答欄の **⑤** にマークしなさい。

(例)

解答番号	解 答 欄
35	① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨ ⑩

- 7 問題冊子の余白等は適宜利用してよいが、どのページも切り離さないこと。

国語基礎問題

(解答番号

1

～

30

)

I 次の問いに答えなさい。

問一 次の a ～ e の傍線部と同じ漢字を含むものを、次の各群の中からそれぞれ一つずつ選びなさい。解答番号は 1 ～ 5。

a セツナ^ナ的な快樂

1

- ① ナ^ラクの底。
- ② ナ^ゴリの雪。
- ③ ナ^タネ梅雨。
- ④ 不平をナ^ラす。
- ⑤ 沖繩県ナ^ハ市。

b マ^ガが差す

2

- ① マ^ガが抜ける。
- ② ライバルとセツサ^タクマする。
- ③ 他国との貿易マ^サツ。
- ④ マ^ホウを使う。
- ⑤ 感染症のマ^シンを予防する。

c 野菜のロジ^ロ栽培

3

- ① ロジ^裏で遊ぶ。
- ② ワイロ^を贈る。
- ③ ロ^ヘン談話。
- ④ ロレツ^が回らない。
- ⑤ 石炭のロ^テン掘り。

d ホ^掛け船に乗る

4

- ① 新幹線のハン^ボウ期。
- ② ハン^旗を翻す。
- ③ 皇室典^{バン}。
- ④ 順風満^{バン}。
- ⑤ 雑誌をハン^プする。

e 自宅でリヨウ^リヨウする

5

- ① 和戦^リヨウヨウ。
- ② 中央省庁のカン^リヨウ機構。
- ③ メイ^リヨウに話す。
- ④ 社員^リヨウで生活する。
- ⑤ 歯をチ^リヨウする。

問二 次の f、j の語句の読み方として正しいものを、次の各群の中からそれぞれ一つずつ選びなさい。

解答番号は f | 6、g | 7、h | 8、i | 9、j | 10。

- | | | | | | | |
|---|----|---------|--------|---------|--------|--------|
| f | 濁る | ① アセ | ② カエリミ | ③ ハバカ | ④ ニゴ | ⑤ サエギ |
| g | 涙腺 | ① リユウセン | ② ルセン | ③ ナミダセン | ④ ロエイ | ⑤ ルイセン |
| h | 懐く | ① マブシ | ② ナツ | ③ トウト | ④ ヨロシ | ⑤ ツブヤ |
| i | 厄介 | ① セツカイ | ② ゴカイ | ③ ヤツカイ | ④ ケンカイ | ⑤ エキカイ |
| j | 罷免 | ① ノウメン | ② ヒメン | ③ ニンメン | ④ カメン | ⑤ ヒカン |

問三 次の k、o の意味が示す四字熟語がそれぞれ示す意味の言葉となるよう「○」に入る適切な言葉を、次の各群の中からそれぞれ一つずつ選びなさい。解答番号は k | 11、l | 12、m | 13、n | 14、o | 15。

- | | | | | | | | |
|---|------------|---|-----|-----|-----|-----|-----|
| k | 内○外患 | …【意味】国内などの内部の心配事と、外国などの外部から攻撃や圧力を受ける不安。 | ① 優 | ② 憂 | ③ 和 | ④ 難 | ⑤ 楽 |
| l | 和○漢才 | …【意味】日本固有の精神と、中国の学問。また、その二つを持っていること。 | ① 心 | ② 頭 | ③ 洋 | ④ 気 | ⑤ 魂 |
| m | 朝三○四 | …【意味】目の前の違いにこだわって、結果が同じであることに気付かないこと。 | ① 暮 | ② 晩 | ③ 夜 | ④ 昼 | ⑤ 夕 |
| n | 面従腹○ | …【意味】相手に服従するように見せかけて、心の中では従わないこと。 | ① 足 | ② 手 | ③ 頭 | ④ 背 | ⑤ 耳 |
| o | ○言飛語(○言蜚語) | …【意味】根拠や確証がないのに、世の中に広がる情報やうわさ。 | ① 苦 | ② 過 | ③ 失 | ④ 伝 | ⑤ 流 |

問四 次の p、t の意味が示す慣用句や故事成語を、後の中からそれぞれ一つずつ選びなさい。ただし、同じものを繰り返し用いてはいけません。

解答番号は p | 16、q | 17、r | 18、s | 19、t | 20。

p 【意味】 簡単には消せない汚名を受ける。

q 【意味】 疑いを招くような振る舞いは避けるべきであるという戒め。

r 【意味】 元気がなくて、しよんぼりしている様子。

s 【意味】 思い通りにならずに、もどかしいこと。また、回りくどくて、効き目がないこと。

t 【意味】 弾力のあるものは、剛直なものよりも強さや耐える力がある。

- ① 虎の威を借る狐(きつね)
- ② 飼い犬に手をかまれる
- ③ 烙印(らくいん)を押される
- ④ 李下(りか)に冠を正さず
- ⑤ 他山の石
- ⑥ 青菜に塩
- ⑦ 二階から目薬
- ⑧ 太鼓判を押す
- ⑨ 柳に雪折れなし

II 次の文章を読んで、後の問いに答えなさい。

一九五六年に学問としての人工知能が本格的に動き出したとき、^(注1) ウイトゲンシュタインはもうこの世にいない。したがって、彼が直接、人工知能批判を展開することはなかった。だが、一九三九年にケンブリッジで開かれたウイトゲンシュタインの講義「数学の哲学」には、^(注2) チューリング本人が出席して、そこではしばしば、ウイトゲンシュタインとの間に、「計算」の概念の理解をめぐる、熱い論戦が交わされていた。

チューリングによって定式化された計算の概念からは、人間がほぼ完全に捨象されている。意識や身体を持つ人間がそこにいなくとも、明示された規則に統制された記号操作は、それ自身が計算であるというのがチューリングの考えだった。ところが、ウイトゲンシュタインはこの点で、^A チューリングとは異なる見解を持っていた。

哲学者の水本正晴は著書『ウイトゲンシュタイン vs. チューリング』のなかで、ケンブリッジでの講義におけるウイトゲンシュタインとチューリングのやり取りを再構成しながら、計算の概念の理解をめぐる二人の対立を描き出している。そこで水本は、ただ機械的な因果関係に服従していることと、みずから「規則に従う」ことの差異を強調している。単なる自動的な因果関係の連鎖も計算となり得ると考えたチューリングに対して、ウイトゲンシュタインは計算の「規範性」を重視したというのだ。

人間が計算をするとき、それがどれほど単純な計算であっても、何かしらの意図と目的を持って、規則に従っているだろう。だからこそ、たとえばカルダーノやボンベリが、計算の結果として虚数の解を導いてしまったとき、その意味を問い、結果の正しさについて、みずから問い直すこともできた。だがもし、正しい結果と間違った結果の区別すらできないのだとしたら、つまり「規範性」のない「因果」の連鎖しかないのだとしたら、それは果たして計算と呼べるだろうか。

計算しているように見えることと、計算していることは違う。単に明示された規則に合致した記号操作だけでは、計算と呼べないのではないか。こうした議論は、^a つまらない 詭弁に聞こえるかもしれないが、「規則」をめぐるウイトゲンシュタインの徹底した考察に裏付けられた議論は、やがて人工知能研究が直面することになる困難を、ある面では正しく予告していた。

まだ六〇年代の時点では、人工知能の先駆者たちは、未来を楽観的に予測していた。一九六七年にマーヴィン・ミンスキー（一九二七—二〇一六）は、「あと二世代もすれば『人工知能』をつくるという課題は実質的に解決するだろう」とまで豪語していた。ところが、その十五年後には同じ彼が、「人工知能はいままで科学が直面した最大の難問だ」と、現状が「解決」から程遠いことを認めずにはいられない状況に追い込まれていた。

人間の知能を構成する諸規則を余すことなく列挙することで、まるで人間のように知的な機械をプログラムしようとした当初の人工知能研究は、現在では「古きよき人工知能（G O F A I : Good Old Fashioned Artificial Intelligence）」と呼ばれる。八〇年代に突入する頃には、^b G O F A I は 袋

小路に入り込んでいた。規則を列挙するやり方では、機械はあらかじめ想定された規則の枠フレームに縛られ、その外に出ることができない。G O F A Iは固定された文脈のなかで、与えられた問題を解く以上のことができないままになっていったのだ。

七二年に発表した著書『コンピュータには何ができないか』(What Computers Can't Do: The Limits of Artificial Intelligence) 哲学史を繙き、
Wittgensteinの規則をめぐる議論などを参照しながら、**G O F A I**の限界を特定したのはドレイファスである。明示された規則に従うだけでは、自律的な知性は生まれない。壁を乗り越えるためには、形式的な規則の存在をあらかじめ指定せいでいするのは別のアプローチで、人間の知能を語る試みが必要である。このとき鍵となるのは、刻々と変化する「状況」に参加できる「身体」ではないか。目的と意図を持った、身体的な行為こそが知能の基盤にあることを、もつと重く見るべきだとドレイファスは説いた。

身体を持つ機械を作る——これが人工知能を実現する確実な手段だという考えは、生前のチューリングにもあった。とはいえ、当時の技術ではまだ「実行不可能」と考え、まずは最低限の身体で可能な課題に焦点を絞ることにした。「脳だけの」機械でどこまでできるかを、とにかくやってみようというのだ。

ところが、八〇年代までには、「脳だけ」のアプローチは明らかに行き詰っていた。そのため、チューリングが一旦捨てることにした「身体」を再び舞台に乗せて、こころ膠着状態を切り抜けようとする動きが出てくる。突破口を開いた先駆者の一人が、オーストラリア出身の若きロボット工学者、ロドニー・ブルックス(一九五四―)である。

オーストラリアのアデレードで生まれたブルックスは、南オーストラリアのフリンダース大学で、数学の博士課程を中退した後、機械オタクだった少年時代の夢を追いかけ、スタンフォード大学の助手として科学者ハンス・モラベック(一九四八―)のもとにたどり着いた。いまでこそ掃除ロボット「ルンバ」の生みの親として知られ、ロボットや人工知能の分野で大きな影響力を持つブルックスだが、当時はまだ無名の若者にすぎない。

一方のモラベックは、すでに一風変わった研究者としてスタンフォードで独自の地位を築きはじめていた。彼は当時、研究室の屋根を支える垂木の上に小さな寝室をつくり、そこで寝起きしながら研究に没頭していた。頭のなかにはいつも壮大なアイデアが渦巻いていた。実世界を自由に動き回れるロボットも、彼の思い描く夢の一つだった。

とはいえ、夢の華やかさに比べて、現実には動くロボットは地味だった。彼が開発に携わっていたのは、スタンフォードの「カート(Cart)」と呼ばれるロボットで、障害物を避けながら、部屋の隅から隅まで移動することをひとまずの目標としていた。

このロボットは、映像をカメラから読み込んで部屋を構築し、モデルに基づいて運動計画を立てた後、やっと動き出す仕組みになっていた。十五分ほど計算しては一メートル進み、さらに計算してはまた動く。ロボットを制御している中央の計算機が、同僚の研究で使われているときは、十五分の計算が数時間に及ぶこともあった。誰かが研究室を横切り、障害物の配置が変われば、計算は一からやり直しである。

の三次元モデルを詳細に構築しなくても、世界の詳細なデータは、世界そのものが保持していくからだ。あとは必要なときに、必要なだけの情報を、その都度世界から引き出せばいい。ブルックスの巧みな表現を借りれば、「世界自身が、世界の一番よいモデル (the world is its own best model)」なのである。

ブルックスはかくして、生命らしい知能を実現するためには「身体」が不可欠であること、そして、知能は環境や文脈から切り離して考えるべきものではなく、「状況に埋め込まれた (situated)」ものとして理解されるべきであると看破した。そうして彼は、既存の人工知能研究の流れに、「身体性 (embodiment)」と「状況性 (situatedness)」という二つの大きな洞察をもたらしたのである。

「認知とは計算である」という仮説から出発した人工知能と認知科学の探究だが、より人間らしい知能に迫っていくこうとする試行錯誤のなかで、様々な新しい研究手法が編み出されてきた。

計算機それ自体を心のモデルとみなす当初のアプローチはしばしば「認知主義 (cognitivism)」と呼ばれる。認知科学の誕生以後、七〇年代までは認知主義が主導する時代が続いた。ところが、八〇年代になると、「**E**コネクショニズム」が脚光を浴びる。これは、人間の脳を模倣した人工ニューラルネットワークを使って、心のメカニズムに迫っていくこうとする方法である。

認知主義のもとでは、人間の知能のうち、主として抽象的な問題解決の能力に光が当てられる。たとえば、パズルの解決や情報の検索、あるいは論理的な推論などは、「記号操作としての心」という発想と相性がいい。このとき、問題となるのはあくまで知能を実現するソフトウェアであり、ハードウェアやそれを取り巻く環境は副次的な役割しか与えられない。

コネクショニズムは、固定された記号の代わりに、人工ニューラルネットワークの内部状態を表象とみなす。認知主義がもともと、計算や論理的推論など、比較的高度な認知能力を範型としていたのに比べると、コネクショニズムは、パターン認識や行動の生成など、人間だけではない多くの動物にも共通に見られる、よりプリミティブな課題を重視する傾向がある。

さらに、認知主義では記号処理の過程が環境から閉ざされていたのに対し、コネクショニズムでは、外部との相互作用に開かれている。ただ、ネットワークへの入力には設計者が一方的に決定するから、「外部」は、あくまであらかじめ固定されている。みずから現実世界に働きかけて環境と相互作用できる身体を持たない点で、ここで想定されている主体もまた、認知主義の場合と同じく、現実から切り離され、宙に浮いたままだ。

認知主体は、自分と独立の外界を、記号、もしくはニューラルネットワークの内部状態等を使って表象している——認知主体の内面と外界を画然と分かつこうした **F**デカルト的な二元論を乗り越えていくこうとするのが、「身体性」や「状況性」を重視する立場だ。ここでは、心を閉じた記号処理系として

でも、ニューラルネットワークとしてでもなく、時間とともに変容していく身体的な行為と不可分なものとして見る。

ブルックスが指摘した通り、全身の感覚器官を用いていつでも現実世界にアクセスできる主体にとって、外界の忠実なモデルを内面に構築する必要は

ない。世界のことは、世界それ自身が正確に覚えていくのだ。とすれば、認知主体の仕事は、外界の精密な表象をこしらえることではなく、むしろ、環境と絶えず相互作用しながら、さしあたりの知覚データを手がかりに、的確な行為を迅速に生成していくことにこそある。生命にとって、世界を描写すること以上に大切なのは、世界に参加することなのである。

あらかじめ固定された問題を解決するだけでなく、環境に埋め込まれた身体を用いて、変動し続ける状況に対応しながら、柔軟に、しなやかに、予測不可能な世界に在り続けること。それこそが、人間、そしてあらゆる生物にとって、もっとも切実な仕事だという洞察がここに芽生える。数学の問題を解くことより、チェスで人を打ち負かすことより、猫の画像を認識することより大切な生物の任務は、何よりもその場にいることなのである。

チューリングは、計算において身体や環境が果たす役割を一旦捨象することによって、純粋な計算を理論的に抽出することに成功した。だが、人工知能研究の様々なアプローチからの試行錯誤を経て、徐々に浮かび上がってきたのは生物の知性が、身体や環境から切り離されたものではなく、いかにこれと雑ざり合っているかだ。純粋な計算の概念から出発した認知科学の探究はこうして、猥雑で雑音にまみれた「生命」に再び鉢合わせしたのである。

(森田真生『計算する生命』より)

* 出題の都合上、原文の一部分を改変してあります。

- 1 ウイトゲンシュタイン……オーストリア出身の哲学者(一八八九―一九五二)
- 2 チューリング……イギリスの数学者(一九一二年―一九五四年)
- 3 MIT……マサチューセッツ工科大学。アメリカ合衆国マサチューセッツ州ケンブリッジに本部を置く私立工科大学。
- 4 道遥……気ままにあちこちを歩き回ること。

問一 傍線部 a・b・c の言葉について、本文中の意味として最も適切なものを、次の①～⑤の中からそれぞれ選びなさい。

解答番号は a | 21、b | 22、c | 23。

a 詭弁

- ① おおげさなことば
- ② でたらめなやり取り
- ③ くだらないおしゃべり
- ④ もっともらしいこじつけ
- ⑤ その気にさせる言い回し

b 袋小路に入る

- ① 目標が見えなくなる
- ② 物事が進展しなくなる
- ③ 状況が以前より悪くなる
- ④ 話の道筋がたどれなくなる
- ⑤ 混乱して秩序がなくなる

c 包摂

- ① あるものを完全に含んで、網羅すること
- ② ある事柄を、より大きな範囲の中に包み込むこと
- ③ 広い心をもって、相手を受け入れること
- ④ 違いのあるもの同士が、個々の力を発揮すること
- ⑤ 取り入れて自分のものとする事

問一 傍線部 A「チューリングとは異なる見解」を持っていたウイトゲンシュタインによれば、「計算をする」とはどのようなことか。最も適切なものを

次の中から一つ選びなさい。解答番号は **24**。

- ① 目的と意図を持って、明示された規則に合致するように記号を操作すること
- ② 自動的な因果関係の連鎖を否定し、明示された規則にみずから服従すること
- ③ 明示された規則の正しさについて問い直すことなく、自動的に解を導くこと
- ④ 正しい結果と間違った結果の区別を行うために、明示された規則に従うこと
- ⑤ 明示された規則ではなく規範的な因果の連鎖に従って、記号操作を行うこと

問三 傍線部 B「GOF A Iの限界」についての説明として最も適切なものを次の中から一つ選びなさい。解答番号は **25**。

- ① GOF A Iは人間の脳を模倣した機械であり、それゆえ人間の知能を乗り越えることができなかった。
- ② GOF A Iは最低限の身体しか持つておらず、それゆえ実世界を自由に動き回ることができなかった。
- ③ GOF A Iは「脳だけ」を備えた機械であり、それゆえ明示された規則に従うことしかできなかった。
- ④ GOF A Iは自律的な知性を持つておらず、それゆえ想定された規則を列挙することしかできなかった。
- ⑤ GOF A Iは一九七〇年代の機械であり、それゆえ当時の技術では「身体」を持つことができなかった。

問四 傍線部 C 「物を避けながら部屋を横切るだけで何時間もかかる」とあるが、そのように時間がかかったのはなぜか。その理由を説明したものと
して最も適切なものを、次の中から一つ選びなさい。解答番号は **26**。

- ① ロボットを制御していた計算機の性能が当時はあまり高くない、昆虫の計算能力と大差がなかったから。
- ② 部屋の中を速やかに移動することよりも、障害物を確実に避けることがさしあたりの目標とされたから。
- ③ カメラで映像を読み込んでから現実動き出すまでの認知の過程が長く、その計算が複雑であったから。
- ④ 障害物の配置が変わるたびに、当初立てた運動計画に基づいて計算を一からやり直す必要があったから。
- ⑤ 十五分から数時間に及ぶ計算を繰り返すことで、部屋全体の三次元モデルを徐々に構築していったから。

問五 傍線部 D 「ロボット「Alien」の制御系」について述べた次の①～⑤の中から、最も適切なものを一つ選びなさい。解答番号は **27**。

- ① 最下層の制御系の働きにより、ロボットは周囲の物体に触れることなく移動できる。
- ② 中間層の制御系がロボットを遠隔させるのは、物体との衝突を回避するためである。
- ③ ロボットの行き先を探すために、最上層の制御系が外界のモデルを精密に構築する。
- ④ ロボットが辺りを彷徨っているときにも、三層の制御系が並行して動き続けている。
- ⑤ 三層の制御系のうち、最上層がロボットの身体全体を統御し、動きを支配している。

問六 空欄 **X** に入る最も適切な言葉を、次の中から選びなさい。解答番号は **28**。

- ① 規則に逆らう
- ② 計算を止める
- ③ 情報を変える
- ④ 世界に服する
- ⑤ 表象を捨てる

問七 傍線部E「コネクシオニズム」について述べた次の①～⑤の中から、最も適切なものを一つ選びなさい。解答番号は **29**。

- ① 外部の環境から閉ざされた記号操作を重視した認知主義とは異なり、コネクシオニズムは時間とともに変容していく外部との相互作用を重視した。
- ② 人工知能を実現するためにソフトウェアを重視した認知主義とは異なり、コネクシオニズムは人工知能を取り巻くハードウェアや環境を重視した。
- ③ 計算や論理的推論などの認知能力を重視した認知主義とは異なり、コネクシオニズムはパズルの解決や情報の検索などの問題解決能力を重視した。
- ④ 人間の知能のうち記号処理を重視した認知主義とは異なり、コネクシオニズムはより人間らしい知能を求めてニューラルネットワークを重視した。
- ⑤ 高度な知能を重視した認知主義とは異なり、コネクシオニズムは人間よりもプリミティブな動物たちに共通して見られるパターン認識を重視した。

問八 傍線部F「デカルト的な二元論を乗り越えていこうとする」立場において、認知主体はどのように想定されているか。最も適切なものを、次の中から一つ選びなさい。解答番号は **30**。

- ① みずから現実世界に働きかけて環境と絶えず相互作用を行い、的確かつ迅速に行為することができる。
- ② 知覚データを手がかりにして予測不可能な世界を記述し、変動し続ける状況に対応することができる。
- ③ 身体を用いて世界から詳細なデータを引き出し、自分と独立の外界を客観的に理解することができる。
- ④ 全身の感覚器官を用いて現実世界にアクセスし、外界の忠実なモデルを内面に構築することができる。
- ⑤ 身体や環境を捨象することにより、数学の問題を解いたり、猫の画像を認識したりすることができる。

2026 年度 国語基礎問題 解答

大問	小問	細分	正解	配点	大問	小問	細分	正解	配点
I	問一	1	⑤	2点	I	問四	16	③	3点
		2	④	2点			17	④	3点
		3	⑤	2点			18	⑥	3点
		4	④	2点			19	⑦	3点
		5	⑤	2点			20	⑨	3点
	問二	6	④	2点	II	問一	21	④	3点
		7	⑤	2点			22	②	3点
		8	②	2点			23	②	3点
		9	③	2点		問二	24	①	6点
		10	②	2点		問三	25	③	6点
	問三	11	②	3点		問四	26	③	6点
		12	⑤	3点		問五	27	④	6点
		13	①	3点		問六	28	⑤	5点
		14	④	3点		問七	29	④	6点
		15	⑤	3点		問八	30	①	6点