

以下は、Alva Noë の最新の著作、"Actions in perception"の講読を行った、信原幸弘ゼミのレポートである。榊原は Noë の enactive approach におおむね賛成であるが、まずは Noë の立場を振り返り、次に大森荘蔵の知覚論との類似点、相違点を検討したい。最後に Noë の説に対して一点だけ批判を加えることにする。

知覚経験の成立には感覚刺激の受容だけでは不十分であり、眼球や首などの身体を動かし、その運動に応じて変化する感覚刺激を、眼前に広がる世界から積極的に探し出していく必要がある。Noë は、刺激の積極的な探しだしに必要な能力を、感覚運動技能 (sensori-motor skill) と呼ぶ。刺激の探しだしの必要性は、触覚については古くから認められてきたものだが、視覚においては、Noë がスナップ写真モデル (snapshot model) と呼ぶ、必要な光の刺激を網膜において一瞬にして受け取り、その刺激から、逆光学 (inverse-optics) 的な推論によって、外界を表象する知覚経験に到達するという考えが主流である。彼は、スナップ写真モデルを批判するため、「視覚はまなざしによる触診である (Vision is a palpation with the look)」¹ というメルロ＝ポンティの言葉を引き、触覚をモデルにとって視覚を含む他の知覚を理解しようとする試みに乗り出すのである。

視覚をスナップ写真モデルで理解する立場を、「表象説」と呼んでおくことにしよう。表象説はどこが問題なのか？ 表象説への批判は、変化盲 (change blindness) に関する実験に基づいている。テレビ画面である絵を見せられ、一瞬画面が暗くなったあとに、元の絵と一部分だけ違う絵を見せられるとき、絵の変化する部分にたまたま注目が行っていた場合を除いて、人は変化を見逃してしまう。(この実験は、絵が変化する間に、(真っ暗な画面など) 絵とは全く異なる画面を挿入しないと成功しない。変化する絵を連続で見せられたら、人は必ず変化に気付くだろう。なぜなら、通常、人の知覚は変化に対して敏感だからである。) 私たちは、絵を見ているとき、絵の全体がその詳細にいたるまで見えている気がするのだが、表象説が唱えるように、頭の中に外界についての完璧な表象が作られているゆえにそのような気がするのだとすると、変化盲は生じないはずである。

Noë は Brooks や O'Regan らの主張を引いて、次のように主張する。目の前に現実世界があるというのに、私たちはどうしてその忠実なコピーを、表象として持つ必要があるのか、と。世界それ自体がいわば、外部記憶装置 (external memory) として存在しており、知覚するために私たち自身が持っている必要があるのは、むしろ外部記憶装置としての世界への円滑なアクセス能力 (accessibility) なのである。この事情は、インターネットの比喻を用いて説明するのが便利かもしれない。あなたはパソコンでインターネット内の世界中のコンテンツを見てまわることができる。しかしそれらのコンテンツは、あなたのパソコンの中に蓄えられているわけではない。データはサーバーの中にあり、あなたがリンクのボタンをクリックするたびに、サーバーからあなたのパソコンへ逐次データがダウンロードされる仕組みなのである。サーバーは、あなたのパソコンに対しては外部記憶装置であり、あなたのパソコンがサーバーへ円滑にアクセスできるように、あなたは、世界中のコンテンツがあなたのパソコンの中に存在しているかのように錯覚する

のだ、と。変化盲の実験で実証されているように、刻一刻に得られる感覚刺激は、眼前の光景全体を捉えるのには十分ではない。それにもかかわらず、私たちの眼前に、全体的でかつ詳細な光景が広がっているように感じるのは、私たちが感覚運動技能を用いて、必要な刺激を必要に応じて探し出しているからであり、このように世界が入手可能 (available) あることが、知覚成立のための必要条件なのである。Noë の言葉を引用しよう。

どれほど単純な特性であっても、それがいっぺんに完璧かつ十分に私たちに与えられるということはない。私たちが注意を向ける対象がどれほど単純なものでも、経験の領域は、一度に取得される分を凌駕するだろう。このことからして、知覚される領域がどれほど単純なものであっても、変化盲に対して免疫されているということはないのである。要するに、知覚される範囲のすべての詳細というのは、経験の中に表象として存在するのではなく、アクセス可能なものとして存在するのである。このことに帰結の一つとして、あなたがいわば「オフライン」で経験しているときに、今自分の意識の中には何があるだろうかと自問したならば、つまり、一次的に固定された状態において、何が入手可能かを反省しようとするなら、あなたは抜きがたい非決定性に遭遇することになるのである。²

かくして知覚とは、表象説が考えるような世界についての (about the world) ものであるというより、世界との (with the world) 接触のエピソードであるということになるだろう³。この、「との (with)」という特徴を説明するために、Noë は知覚現象を、知覚者と世界とがダンスをするようなものだと考える。ダンスをするパートナー同士の間には濃密な相互作用があるように、知覚者と世界の間には濃密な相互作用があるのである。

直接の影響関係はないだろうが、Noë の主張には、大森荘蔵の知覚論と多くの共通点が見出せる。大森は、例えば目の前のみかんがそれとして知覚されるためには、知覚者は、知覚者が現在いる位置から見えるみかんの視覚像だけでなく、みかんの横に動いたらこのように見えるだろう、上からのぞいたらああ見えるだろうという、大森が「虚想」と呼ぶ、明示的には意識されない予想を持っていなければならないという。側面や背後が虚想されていないと、知覚経験が成立しないという立場を、彼は「キュビズム的知覚」と命名する。おもしろいことに Noë も、「キュビズムとは、enactive アプローチの洞察をうまく捉えた芸術運動である。キュビズム期に描かれた、ブラックやピカソの絵画は、対象が潜在的な運動を、したがって潜在的な感覚経験をアフォードするという事実に注意を向けることを要求しているのである。」⁴として、キュビズムに言及している。

ただし大森はそれには止まらず、みかんをみかんとして知覚するには、それを食べたらいこう味がするだろう、とか、それはりんごよりは軽いだろう、などといったことも虚想する必要があるとし、何かを知覚するためには、世界全体を虚想する必要があると論を進めている。Noë と大森の主張がこの点において食い違うのは、Noë と比べて、大森が知覚経験を、その他の経験と厳密に区別できていないことに由来するのではないだろうか。

両者の相違は、大森の脳透視の議論にも現れている。脳透視の議論では、視線を遮る障害物が

身体の外部に存在する場合と、身体とともに、あるいは身体の内部に存在する場合とが、完全に平行に位置づけられている。つまり大森は、目の前に一面の白い壁が広がっている場合と、白内障で水晶体が全面的に白くなってしまった場合を区別せず、どちらも視野全体に白いものが広がっているという知覚経験が生じると主張するのである。しかしこれは事実ではない。前者では白いものが見えるという知覚経験が生じるのに対し、後者の白内障のケースでは、半分に切った白いピンポン玉を両目にかぶせる場合と同様で、*ganzfeld* が生じ、そもそも知覚経験が生じないというのが実際だからである。大森は、知覚の成立にとって感覚運動技能に基づいて絶えず世界から刺激を探り出すことが必要なことを、虚想とは区別された形では認識していなかったのである。

大森は、知覚経験の記述は物理現象の記述に重ね書きされるとし、心的現象の物理現象への随伴説を採っている。だが、知覚経験が重ね書きされるのは、脳内に限局された物理現象に対してではなく、脳を中心とする、脳以外の身体も身体の周囲の環境も含まれる物理現象に対してであるという。そのように考える理由として大森は、知覚経験は瞬間的なものではなくある時間の幅を持つゆえに、仮に知覚の成立にとって脳が中心的役割を果たしていることを認めても、その時間の幅の間に脳に対して因果的影響を与える脳の周囲の物理的な現象も、知覚にとって不可欠であると認めなければならないという議論を展開している。私はこの議論を妥当であると考え、理詰めでなされた抽象的な議論であり心もとなさが残る。知覚経験という心的現象が随伴するのは、知覚者と環境の相互作用を含むシステム全体であると主張する Noë は、この点に関して大森と同じ立場にある。Noë はさらに、*enactive* アプローチに基づく一連の主張によって、大森の議論に具体性を与えたと言えるだろう。

最後に、Noë の主張に対して、一点だけ疑問を投げかけておきたい。Noë は確かに、人間（を含む現存する動物）が知覚経験を持つためには、感覚運動技能に基づく外界からの刺激の積極的な探しだしが必要であることを、ある程度説得力を持つ形で論証できている。しかし、知覚を成立させるのに必要なのは十分な感覚情報だけなのであって、人間や動物はたまたま、感覚運動技能に基づく世界への不断のアクセスなくしては十分な感覚情報を得られないゆえに、知覚の成立にとって感覚運動技能に基づく世界への不断のアクセスが必要なだけなのかもしれない、という可能性が残るように思われる。そのような不断のアクセスなしに、瞬時に十分な感覚情報を得ることができる存在者がいれば、彼にあっては、感覚運動技能がなくても知覚経験が成立するのではないだろうか、という疑問が残るのである。将来開発されるかもしれない高性能ロボットは、そのような存在者の有力な候補である。ロボットは、スナップ写真モデルが仮定するように、高性能 CCD カメラによって、周囲の状況を判断するのに十分な情報を、一瞬にして得ることができるだろう。そのようなロボットが人間社会に適合し、人間と共存するようになった暁には、感覚運動技能を持たないロボット達が何かを知覚しているとされるようになるかもしれないのである。

¹ Alva Noë, 'Actions in perception,' The MIT press, 2004, p35

² Ibid. p193

³ Alva Noë, 'Real Presense', 2006, p19

⁴ Alva Noë, 'Actions in perception,' The MIT press, 2004, p176