

知覚の行為性…エナクティブ主義と現象学

宮原 克典

これまで心の科学や心の哲学の領域では、心に対する内在主義の見方が支配的であった。それによると、心とは知覚入力に対応する行動出力を産出するシステムにはかならず、そのシステムを実現するのは脳以外の何物でもない。だが昨今、私たちの心的活動や意識経験を脳の作用だけでなく、身体や自然的／社会的環境にも依存するものとみなす外在主義の見方が高い注目を浴びている。

本論で主に取り上げるのは、外在主義的な立場の一つであるエナクティブ主義の知覚論である。この立場が興味深いのは、外在主義の中でもエナクティブ主義が、従来の心のモデルに対して最もラディカルな修正を要請するからである。というのも、外在主義を標榜する多くの論者が感覚／知覚の外在化には否定的であるのに対して、エナクティブ主義では知覚の身体性ないし行為性が強調されるからである (cf. Clark 2008, Prinz 2009)。

エナクティブ主義は、内在主義の代替案として興味深いだけでなく、英米系の心の哲学と現象学という異なる哲学的伝統の間での有意義な相互作用の可能性を考えるうえでも刺激的な題材となる。というのも、多くの現象学者が知覚と身体・行為の結びつきを本質的なものと見なすため、エナクティブ主義に対する現象学の対応を考えることが、二つの伝統の関係を考える上での有力な手がかりとなりうるからである。

このような状況を受けて、本論では、エナクティブ主義の代表的論者ノエの知覚論と知覚経験の行為性・身体性を主張する哲学者の代表格であるメルロ＝ポンティの現象学的知覚論の関係を明確にすることを旨とする。第一章では、エナクティブ主義の知覚論の概観を与え、それが抱える問題点を明らかにする。第二章では、その問題に対して、メルロ＝ポンティの現象学の観点からどのような提案がなしているかを探る。第三章では、以上の考察が知覚と概念の関係をどのように考えるかという問題に与えうる見通しを検討する。

第一章 エナクティブ・アプローチ

エナクティブ主義の知覚論は「知覚は行為の一種だ」(Noë 2004, 1)を中心テーゼとして掲げる。これが意味するのは、知覚経験が「感覚運動技能 (sensorimotor skill)」と呼ばれる身体的技能によって構成されるものだということである。ノエは、エナクティブ主義の知覚論を「知覚に対するエナクティブ・アプローチ」と呼び、知覚における行為的性格を以下のように描いている(以下、ノエにならって、エナクティブ主義の知覚論を「エナクティブ・アプローチ」と呼ぶこととする)。本章ではエナクティブ・アプローチの中心的主張とノエの議論の概観を与えた上で、それらが抱える問題点を明らかにする。

構成的関係と感覚運動技能

ノエは、「知覚は行為の一種だ」というテーゼの根拠として、知覚と「身体的技能」^(注1)のあいだの構成的関係 (constitutive relation) を強調する。構成的関係の典型は、行為と身体的技能のあいだに見出される。例えば、ある身体運動が「虫を叩き潰す」という内容を持つ行為経験を伴うのは、まさに虫を叩き潰すことに寄与する身体的技能が行使されている場合だけである。それゆえ、そのような身体的技能を行使せずにたまたま虫を潰してしまっ

たとしても、そこでの運動主体は「虫を叩き潰す」という内容を持った行為経験を持つわけではない。このような意味で、行為に利用される身体的技能は行為経験の内容にとって構成的だと理解される。

ノエが知覚を行為の一種と見なすのは、知覚と身体的技能のあいだにも同様の関係が成立すると考えられるからである。すなわち、ノエによると、知覚経験の内容は知覚に利用される身体的技能によって構成される。

知覚経験は私たちが身体的技能を所有しているおかげで内容を獲得する。私たちが知覚するものは私たちが為すこと（あるいは、私たちがいかにして為すかを知っていること）によって規定される。それは私たちが為す準備ができていることによって規定される。(Ibid.)

つまり、二人の行為者がたまたま物理的には同一の身体運動を行ったとしても、異なる身体的技能が動員されているのであれば、それぞれに内容の異なる行為経験を持つのと類比的に、エナクティブ・アプローチによると、二人の知覚者に同一の感覚刺激が与えられたとしても、動員される身体的技能が異なれば、両者は異なる知覚経験を享受することになる。

では、知覚内容を規定する身体的技能とは、一体どのようなもののだろうか。

いかなる行為も、まだ成立していない事態を行為の目的として先取りすることなしには成立しない。それゆえ、特定の行為を支える身体的技能とは、先取りされた目的を現実化するために必要な身体運動に対する実践的理解だと考えられる。例えば、「虫を叩き潰す」ための身体的技能とは、いまだ成立していない「虫を叩き潰した状態」を現実化させるための身体の動かし方に対する実践的理解にほかならない。

知覚が行為の一種であるならば、知覚にもこのような身体的技能が動員されているのでなければならない。この

点に関して、ノエは次のように論じる。

知覚者であるとは、運動の感覚刺激に対する帰結を暗黙的に理解していることである。……知覚者として、私たちはこの種の感覚運動依存 (sensorimotor dependence) のパターンの会得者なのである。……私がエナクティブ・アブローチと呼ぶものの中心的主張は、私たちの知覚能力がこの種の感覚運動知識 (sensorimotor knowledge) の所有……によって構成されているということである。(Ibid., 1-2)

つまり、知覚に動員される身体的技能とは、特定の感覚的帰結を現実化させるための身体の動かし方に対する実践的理解だと考えられる。そして、そのような実践的理解を支えているのは、運動と感覚的帰結のあいだの依存関係のパターンに関する感覚運動知識の所有だと説明される。例えば、ある物体を見るということは、そちらへ接近していけば物体が視野を占める大きさが増す、顔を背ければ物体が視野の外へと移動する、眼を閉じれば視野全体が消滅するなどの感覚運動依存のパターンに対する実践的理解を用いた身体的活動だと説明される。

知覚経験に見られる行為的性格…知覚意識の非様相性と潜在的現前

以上がエナクティブ・アブローチの一般的主張である。ノエは『知覚における行為 (Action in Perception)』(2004) のなかで、知覚の行為的性格を示す数々の特徴を利用して、この見方の正当性を主張する。とりわけ興味深いのは、ノエが自らの理論の妥当性を示す根拠として知覚経験のあり方を挙げている場合、フッサールが「射映」概念を用いて見出した知覚経験の構造と類似した構造を手がかりにしている点である。次にこの点を見ておこう。

ノエは「知覚意識の非様相性 (amodality)」という現象に注目する。これが意味するのは、知覚経験の内容が感

覚刺激として与えられているものに制限されていないという事態である。典型的な事例としては、立体的対象の知覚における隠れた側面の経験を挙げる事ができる。例えば、目の前にトマトが置いてある場合、当然そのトマトにも関わらず、その背面は経験のうちには視覚的に現前している。しかし、「知覚意識の非様相性」は主題となる対象の知覚的認知のみに関わる性格ではない。例えば、別のタイプの事例として、周囲の環境の知覚経験を挙げる事ができる。視細胞は網膜の中心部から周縁部にいたるまで均等に配列されているわけではないため、私たちには視野の各部分に対応する感覚入力が均等に与えられているわけではない。それにも関わらず、視覚的光景は詳細部分に至るまで周囲の環境を詳細に写し取ったものとして経験される。つまり、周囲の環境の諸特徴は、視野の中心にないとき、すなわち、そこからの感覚入力を与えられていないときさえ、視覚的に現前するものとして経験される。

これらの現象は、例えば、トマトが立体的に見えるのはトマトに関する概念的知識が行使されるからだというように、概念能力の行使によって説明されるべきものだと思われるかもしれない。たしかにトマトを「トマト」として経験するためには、知覚対象をトマトの概念のもとに包摂することが必要だと考えられる。しかし、ここでノエが求めているのは、知覚対象が思考、判断、信念に利用されることに関する説明ではなく、対象が知覚的に経験されることに関する説明である。実際、トマトに関する正確な概念的知識を持たない主体においても、トマトは背面を持った立体的対象として知覚されるものと思われる。そうだとすると、「知覚意識の非様相性」という性格を概念能力の行使に訴えて説明すべきではないと考えられる。

ノエは知覚経験そのもののあり方を手掛かりに、「知覚経験の非様相性」に対する別の説明方法を提案する。ノエによると、概念の行使に訴えた説明が一見もっともらしく思われるのは、一切の知覚内容を心のなかで表象

されているものと見なす内在主義の見方が前提されているからである。しかし、彼は実際に知覚的に経験される全ての要素が心的に表象されるわけではないことを指摘する。ノエによると、知覚経験の非様相的な要素は知覚的にアクセス可能 (accessible) なものとして潜在的 (virtual) に現前しているにすぎない。例えば、トマトの背面は、特定の仕方で身体を動かすことによって、そこからの感覚刺激を得て顕在的に経験しうるものとして、さしあたりは潜在的に現前するものとして経験されるにすぎない。それゆえ、「知覚意識の非様相性」に対する説明として必要なのは、このような潜在的現前の経験についての説明だと考えられる。

ノエは、潜在的現前の経験を感覚運動技能の観点から説明する。例えば、ある主体にとってトマトの背面がアクセス可能だと言えるのは、その主体がトマトの背面からの感覚刺激を得るための身体運動を分かっている場合に限られる。そのような身体運動が分かるといことは、その主体に「特定の身体運動がトマトの背面からの感覚刺激をもたらす」という依存関係に対する理解が (少なくとも暗黙的に) 備わっていることを意味する。そうだとすると、トマトの背面をアクセス可能なものとして経験するためには、それと関連した感覚運動技能を所有することが必要だと考えられる。このようにしてエナクティブ・アプローチでは、トマトの背面などの非様相的な要素が知覚的に経験されるのは、知覚経験が感覚運動技能を行使した活動だからだと説明される。

以上の議論に基づくと、「感覚運動技能が知覚内容を構成する」という主張の意味をいっそう具体的に理解することができる。ノエによると、「対象を見るときは、ある事物に対して、一定の範囲の感覚運動技能の行使によって特徴づけられる関係に立つことである」(Noë 2008, 663)。例えば、トマトを見ることは、眼や頭を右や左へ動かしたり、トマトを手にとって持ち上げたりしたならば、トマトの他の部分が視覚的に経験できるだろうという一連の感覚運動知識を行使しながら、トマトに向かい合うことだと理解される。そして、これらの感覚運動知識が行使されているおかげで、トマトは様々な側面を持った立体的対象として経験されるのだと考えられる。つま

り、感覚運動技能は、対象や環境の様々な側面をアクセス可能なものとして潜在的に現前させることによって、知覚経験の内容を構成するのだと理解される。

このようにしてノエは、知覚経験の非様相的な側面の潜在的現前という知覚経験そのものあり方を的確に捉えることをエナクティブ・アプローチの妥当性を示す有力な証拠の一つと見なす。ところで、ノエがエナクティブ・アプローチと現象学の伝統との親和性を示唆するに留まるのに対して、エナクティブ主義の代表的論者の一人であるトンプソンは、ノエのエナクティブ・アプローチがフッサールの静態的現象学の観点と親和的だということを明示的に指摘する (Thompson 2007, 28)。フッサールによると、事物の知覚経験の本質はその「射映」構造にある。すなわち、知覚された事物には常に顕在的な側面と隠れた側面があり、これらの結びつきは隠れた側面を顕在化させるために取りうる行動の可能性によって常に規定されている。そうだとすると、少なくともこれまでのところ、エナクティブ・アプローチが明らかにした知覚経験の構造は、いわゆる現象学的伝統の観点からも認めうるものであるように思われる。

知覚の恒常性現象

以上のノエの議論の重要な意義の一つは、知覚をもっぱら世界からの感覚の受容の過程として描き出す現象主義の見方が成立しえないことを示した点にある。エナクティブ・アプローチでは、知覚を行為に関わる身体的技能と本質的に結びついた活動として理解することによって、非様相的要素のアクセス可能なものとしての潜在的現前という知覚経験に備わる性格を取り出すことができた。以下で見るように現象主義にしたがうと、非様相的要素が知覚的に経験されることを説明できないのである。

しかし、だからといって、ノエのエナクティブ・アプローチの全ての局面が説得的だというわけではない。とい

うのも、ノエ自身の議論も現象主義の影響を少なからず受けており、容認しがたい帰結を伴っているように思われるからである。

この問題点は、知覚の恒常性現象に対する説明のなかで顕在化する。ノエは形、大きさ、色の視覚経験における恒常性現象の全てを取り上げるが、ここではノエが最も頻繁に取り上げるものとして、形の恒常性現象の事例を検討する。例えば、ある角度から円い皿を眺めているとしよう。このとき、皿は円く見える。少し角度を変えて見ると、円い皿から得られる感覚刺激の配列は変化するが、皿は円く見え続ける。このように対象に対する視点の変化に応じて、与えられる感覚刺激が変化するにも関わらず、対象が同じ形で見え続ける現象が「形の恒常性現象」と呼ばれる。

現象主義の観点からすると、知覚の恒常性現象は概念の行使によって説明すべき現象である。この見方にしたがうと、私たちが本当に知覚的に経験しているのはもっぱら外界からの感覚刺激に規定された感覚、印象、センス・データ、感じ (feeling) などと呼ばれる心的存在者だけである。それに対して、感覚刺激として直接に与えられていない性質は、これら心的存在者に基づいた推論の結果としての論理的構築物でしかないと思なされる。つまり、形の恒常性現象の事例に即して言うならば、実際に知覚的に経験されている形は皿からの感覚刺激の配列に応じた楕円形であり、皿の実在的な形である円形は楕円形に配列された諸感覚からの論理的構築物でしかない、と理解される。

たしかに現象主義の説明は、視点の変化に応じて皿の見え方が変化すること、そして、それにも関わらず、皿の客観的な形に関する判断が可能だということに関する説明としては問題ないように思われる。しかし、いま求められているのは、皿の客観的な形が知覚的に経験されることに対する説明である。視覚経験における恒常性現象を完全に説明するためには、視点の変化に応じて見え方が変化することと対象の客観的性質が恒常的に見え続けること

の両面が説明されなければならないのである。

では、知覚の恒常性現象は、エナクティブ・アプローチにおいては、どのように説明されるのだろうか。

ノエは知覚の恒常性現象を「知覚内容の二元性 (duality of content)」を示す典型的な事例と見なす。これが意味するのは、知覚経験の内容には、そのつどの知覚者の観点に依存したパースペクティブの性質 (P 性質) (perspectival properties; P-properties) と知覚者の観点から独立した実際の性質 (actual properties) の両方が含まれているという事態である。例えば、皿を見るとときには、特定の角度から見た皿の P 形としての「楕円形」と皿の実際の形としての「円形」の両方が経験されるということである。つまり、知覚の恒常性現象は、P 性質が変化するにも関わらず、実際の性質が恒常的に知覚される現象だと理解される。

現象主義が知覚の恒常性現象を概念の行使に訴えて説明したのに対して、エナクティブ・アプローチは P 性質に関する感覚運動知識の行使に訴えた説明を提案する。例えば、ノエは円い皿の知覚経験を次のように説明する。

私たちは皿の円さをそれがここから楕円形に見えるという事実のうちに見る。これができるのは、私たちが、円さは事物の形に関する見え方 (P 形) が運動の結果として変化する方法のうちに与えられるものだということを暗黙的に理解しているからである。(Noë 2004, 84, 「」内は宮原の補足)

つまり、私たちは皿に対する運動の結果として P 形が変形する仕方に関する感覚運動知識を行使して、他の観点から見られた皿の P 形がアクセス可能なものとして潜在的に現前するのを経験するが、そのとき潜在的に現前する P 形の集合は皿の実際の形と対応しているため、私たちは P 形の潜在的現前を通じて同時に実際の形の経験をこのことになるということである。言い換えると、エナクティブ・アプローチにおいては、P 性質に関する感覚運動知識

が実際の性質の経験を構成する概念の役割を果たすのだと理解される。

「知覚内容の二元性」がもたらす容認しがたい帰結

しかし、「知覚内容の二元性」という主張からもたらされる帰結を検討すると、エナクティブ・アプローチに深刻な問題点が内在していることが明らかになる。以下では、そのような問題点を三つ指摘する。

(1) 現象主義の名残

エナクティブ・アプローチよりも穏健な外在主義の代表的論者であるクラークは、以上のエナクティブ・アプローチによる説明が「知覚内容の二元性」という現象の説明として不十分であることを指摘する。というのも、前述の説明においては、P性質に基づいて実際の性質の経験が成立する過程についてのみ論じられており、P性質の経験がどのように成立するかについては何も述べられていないからである(Clark 2006, 3)。

このことは知覚経験をもっぱら受動的に規定されたものとする現象主義の見方がエナクティブ・アプローチに踏襲されていることを示す、と解釈することができる。すなわち、P性質の経験の成立機構が説明されないのは、それが受動的に成立することは自明の前提とされているからだと考えることができる。だがそうだとすると、P性質の経験と実際の性質の経験は、それぞれに異なる仕方で構成されるものとして説明されたことになり、結局「知覚内容の二元性」という主張が十分に説明されたことにはならない。

このような反論に対して、ノエは現象主義を回避し、「知覚内容の二元性」を擁護するために、P性質の経験を基礎的な感覚運動技能の行使によって説明する。例えば、彼は「皿が楕円形に見えるのは、私が自分の手を(視野の中の)皿の形を示すために特有の仕方で動かすことができる(そして実際、ある意味では動かさなければなら

ない)からだ」(Noë 2004, 89)と言う。要するに、知覚は、基礎的な感覚運動技能の行使によってP性質の経験を獲得したうえで、さらなる感覚運動技能によって実際の性質の経験を獲得する過程として理解される。

だが、この説明を説得的なものとは見なすことはできない。「知覚意識の非様相性」をめぐる議論で見たように、知覚経験を感覚運動技能の観点から理解することがもともとらしく思われる理由の一つは、そのような理解が「非様相的要素のアクセス可能なものとしての潜在的現前」という知覚経験そのものの性格を説明できたことである。しかし、P性質という顕在的性質の現れ方を同じように感覚運動技能の観点から説明することができるかどうかは、必ずしも明らかではない。それゆえ、いづれにしろP性質と実際の性質を同列の知覚対象として描き出す「知覚内容の二元性」という主張には、常に現象主義に逆行する危険が潜んでいると言うことができる。

(2) 知覚の行為性は確保できるのか

ノエは、P性質に基づいて実際の性質の経験を獲得する過程を感覚運動技能の行使によって特徴づけている。しかし、これだけではエナクティブ・アプローチが知覚の行為性というテーゼを説得的な仕方では確保できているとは考え難い。というのも、知覚の恒常性現象に関するノエの説明は、感覚運動技能の行使に訴えているとはいえ、知覚の恒常性を経験するまでの過程を一種の推論過程ないし計算過程のように描き出しているようにも見えるからである(Jacob 2006, 8)。実際ノエは、「P形、P大きさと形、大きさの関係は緻密な数学的法則によって与えられる」(Noë 2004, 83)と言ったり、知覚における行為の役割がP性質の「サンプリング」(Ibid., 86)だと言ったりする。これらの記述に注目するならば、エナクティブ・アプローチにおいては計算主義と同様に、知覚経験の内容の構成にとって本質的なのは数学的法則であり、行為は計算の材料となる感覚情報を収集するための手段でしかないと見なされていると解釈することもできなくはない。だがそうだとすると、エナクティブ・アプローチは知覚の本

質的な行為性を確保できていないと思われる。

(3) 知覚空間の不可解な多元性

「知覚の二元性」というテーゼにしたがうと、例えば、皿を見るときには、特定の角度から見た皿のP形としての「楕円形」と皿の実際の形としての「円形」の両方が同時に経験されると考えられる。ノエは、このようにして経験されるP形とは「視線に垂直な平面上で対象を隠すために必要なパッチの形である」(Ibid., 83)と言う。つまり、形や大きさなどの空間的な知覚内容に関するP性質は平面的な二次元座標空間を占める対象の性質なのだと思えることができる。したがって、空間的な知覚内容に話を限るならば「知覚内容の二元性」というのは、知覚者の観点に相対的な二次元座標空間と客観的な三次元座標空間の同時経験を意味する主張だと解釈することができる。しかし、私たちの実際の経験がそのようなあり方しているかどうかという問題もさることながら、そもそも二次元座標空間と三次元座標空間の両方を同時に経験するというのはどのような事態を意味するのだろうか。このように「知覚内容の二元性」というテーゼは、知覚経験の空間性に関して、きわめて不可解な見解を帰結するものだと考えられる。

以上の批判的評価が正しいとすると、知覚と行為の本質的な結びつきを正当に主張するためには、とりわけ知覚経験をP性質と実際の性質の同時経験として理解する「知覚内容の二元性」というテーゼに関連して、エナクティブ・アプローチの知覚論に少なからぬ修正を施すことが必要だということになる。次節では、この問題に対して、メルローポンティの現象学的知覚論の立場からなしうる提案を探る。

第二章メルロ＝ポンティの知覚論

ノエは、しばしばメルロ＝ポンティの『知覚の現象学』の一節を引用することで、エナクティブ・アプローチと現象学的伝統の親和性を示唆する。メルロ＝ポンティが知覚の行為性・身体性を主張する最も代表的な論者であることを念頭に置くならば、これは自然なことだと思われる。しかし、メルロ＝ポンティの知覚論を詳細に検討してみると、二つの知覚論のあいだに少なからぬ違いがあることが分かる。本章では、メルロ＝ポンティの知覚論に対する一つの解釈を提示したうえで、それが正しいとするならば、エナクティブ・アプローチにどのような修正が要請されることになるかを検討する。

「位置の空間性」と「状況の空間性」

知覚経験の空間性に対する見方を考察の足がかりとしたい。

知覚空間の多元性という主張に関しては、エナクティブ・アプローチとメルロ＝ポンティの知覚論の類似性を指摘することができるかもしれない。というのも、ノエが知覚を二次元座標空間と三次元座標空間の同時経験として描き出す一方で、メルロ＝ポンティも知覚における「場所の知 (savoir de lieu)」が多元的だと論じるからである。しかし、この類似性は表面的なものではない。というのも、メルロ＝ポンティは、知覚空間の多元性を座標空間の多様性に還元することはできないと考えるからである。

メルロ＝ポンティは、「位置の空間性 (spatialité de position)」と「状況の空間性 (spatialité de situation)」という二つの空間性を区別する。一方の「位置の空間性」とは三次元座標空間のことであり、これは典型的には対象を指差すときに経験されると説明される。他方の「状況の空間性」は、典型的には対象を掴み取るときに経験される

空間性だと説明される。「状況の空間性」において経験される対象に関して、メルローポンティは次のように述べる。

対象に向けて挙げられた手の所作のうちには対象への指向 (référence) が閉じ込められている。それは表象された対象としての対象ではなく、私たちがそれに向けて自らを投企する十全に規定されたこの物 (cette chose très déterminée) としての対象、私たちが先取り (anticipation) によってそのもとにあるような対象、私たちの馴染みの対象である。(Merleau-Ponty 1945/2006, 172)

つまり、対象を掴み取ろうと手を伸ばすとき、その対象は単に三次元座標空間の特定の領域を占めるだけの物体ではなく、そのつどの物理的状況、主体の関心、意図、運動能力を含めた具体的状況によって規定された具体的対象として経験されるということである。それゆえ「状況の空間性」とは、そのつどの物理的状況、主体の関心、意図、運動能力を含めた具体的状況に規定された「場所」から構成される空間性だと理解される。

二つの空間性の違いを理解するための具体的事例として、メルローポンティは後頭葉に戦傷を負ったシュナイダーという患者の症例を検討するが、ここではより日常的な事例を考察の手掛かりとする(注2)。朝食テーブルのうえにマグカップが置いてある状況を考えてみよう。私たちはこのマグカップを指差すこともできるし、手にとってコーヒーを飲むこともできる。すると、マグカップを指差すときも、持ち上げるときもマグカップは同じ仕方で知覚的に現前していると思われるかもしれない。しかし、それぞれの手の所作を規定する諸条件を検討してみると、それぞれの行為とともに経験されるマグカップは必ずしも同じ仕方で知覚的に現前しているわけではないと考えられる。

一方で、マグカップを指差すときの手の所作を規定するのは、自分に対するマグカップの位置だけだと考えられ

る。例えば、マグカップの形やコーヒーの分量は、指を差すときの手の動きを規定する条件には含まれない。それゆえ、私たちはマグカップが取り去られたとしても、「あそこにマグカップがあった」と言いながら、マグカップがあった場合と同じ仕方での場所を指差すことができる。その意味で、私たちがマグカップを指差すとき、それは「位置の空間性」のなかの場所を占めるものとして経験されているのだと考えることができる。

他方で、マグカップを持ち上げるときの手の所作は、そのときの具体的状況における様々な条件によって規定される。すなわち、そのときの手の形、向き、動きは、マグカップの大きさ、重さ、形、向き、コーヒーの分量などの物理的条件に加えて、そのときの主体の意図、関心、行動計画などの条件にも影響を受けて規定されている。それゆえ、例えば、主体とマグカップの客観的な位置関係が同じであったとしても、その主体が「コーヒーを飲む」という意図でマグカップを持ち上げる場合と「マグカップをシンクに下げよう」という意図でマグカップを持ち上げる場合とでは、手の動きは大きく異なるものとなる。その意味で、私たちがマグカップを持ち上げるとき、それは「状況の空間性」のなかの具体的な「場所」を占めるものとして経験されているのだと考えることができる。

これに対して、手の動きを決定する諸条件は知覚的に経験されているのではなく、手の動きを決定するための材料として考慮されているにすぎないのではないか、という反論があるかもしれない。たしかに具体的状況の諸条件が手の動きを規定するといっても、手の動きは因果的に規定された自動運動のようなものではないので、具体的状況の諸条件は「考慮」されているのだと言うこともできる。だが、このときの手の動きは意識的な推論によって決定されているわけでもない。例えば、重いダンボール箱を持ち上げるとき、私たちはどのような格好で持ち上げるのが良いのかを熟慮の末に決定することができる。この場合、ダンボール箱の重さや形は意識的な推論の材料として文字通りに考慮されていると言うことができる。しかし、マグカップを持ち上げる場合、私たちの手の動きはこのように推論的に決定されるわけではなく、むしろ言わばマグカップのあり方に導かれて決定される。この違いを念

頭におくならば、対象を持ち上げたり、掴み取ったりするとき、具体的状況の諸条件は推論の材料として考慮されているのではなく、適切な運動を導くものとして知覚的に経験されているのだと言わなければならない。

メルローポンティは、このような対象を構成する働きを「運動志向性 (intentional notice)」と名付ける。この働きの第一の特徴は、それによって構成される対象が運動を誘導するものとして経験されるということである。それに加えて、この働きは第二に、対象に働きかける運動においてのみ作動的だという特徴を持つ。例えば、マグカップが「状況の空間性」を占めるものとして経験されるのは、主体がマグカップを掴み取る行為に没入している間だけであり、運動をやめ、マグカップに対する態度を変えたとたんに、それは異なる仕方では知覚的に経験されることとなる。これら二つの特徴のために、この働きは運動志向性と呼ばれるのである。

運動志向性と客観的対象の知覚的認識

メルローポンティは、単に「位置の空間性」と「状況の空間性」を区別するだけでなく、運動志向的に構成された後者の空間性をより根元的なものだと考えた。彼は、運動志向性の働きによって、そのつどの具体的状況や具体的対象を運動を誘導するものとして経験することを「行動的認識 (praktognosie)」と呼ぶことがある (Ibid., 175)。それとの対比で、客観的対象ないし事物の客観的性質 (ノエの言葉を用いるならば「実際の性質」) の知覚経験を「知覚的認識」と呼ぶとすると、メルローポンティは「行動的認識」を「知覚的認識」より根元的な認識方法と見なすのである。

メルローポンティは、知覚的認識について次のように述べる。

私があらゆる位置、あらゆる距離、あらゆる見かけのもとで対象を同定するのは、特定の典型的な距離と向き

において手に入る知覚に向けて、一切のスペースクティブが収斂する限りにおいてである。この特権的知覚が知覚過程の統一性を保証し、そのなかに他の一切の見かけを結集する。画廊のなかのそれぞれの絵画にとってと同様に、それぞれの対象には、それがそこから見られることを要求するような最適な距離、それが自らをより多く与えるような最適な向きが存在する。距離がそれより近くても、遠くても、私たちは過剰か欠如によって不鮮明になった知覚しか得られない。それゆえ、私たちは最大の可視性を目指し、顕微鏡を使うときのように優れた明確さ (*une meilleure mise au point*) を探し求める。(Ibid., 355)

この箇所が何を意味するのかを明らかにするために、まず知覚的認識と類比的な活動として引き合いに出される画廊での絵画鑑賞のあり方を検討してみよう。画廊の中で何やら興味深そうな絵画が見えたとき、最初そこに何が描かれているかは明らかではないが、何気なく見やすい位置へ移動することによって、私たちはそれを明確に見るための移動方法を推論的に決定するわけではない。むしろ絵画をよく見るための移動は絵画に導かれて行われる。つまり、絵画に何が描いてあるかを見て、じっくりと味わうためには、それに先立って、鑑賞に適した行為を誘導する運動志向の対象として絵画を経験することが必要だと考えられる。したがって、絵画を見るという活動は、運動志向の対象として構成されている絵画からの誘導に任せて身体を動かすための身体的技能を用いた一種の行為だと理解される。

メルローポントイは、知覚一般が絵画鑑賞と同様の構造を持った活動であると考ええる。すなわち、客観的对象や客観的性質の知覚経験には、対象を運動志向的对象として経験し、それに導かれて「最大の可視性を目指す」運動を行うことが常に必要なのだと理解される。したがって、メルローポントイの知覚論においては、知覚一般が運動

志向的対象からの誘導に任せて身体を動かすための身体的技能を用いた一種の行為だと見なされる。

このようなメルロ＝ポンティの観点からすると、対象を客観的なものとして見ることと対象を持ち上げることの区別は、知覚入力を受容としての知覚と行動出力の放出としての行為という機能主義的な区別とは大きく異なるものとなる。新たな区別においては、いずれの活動も運動志向の対象からの誘導に身を任せた運動志向的行為ではあるが、異なる様態の運動志向的行為なのだと理解される。前述のように、マグカップを持ち上げるときの運動志向的对象には主体の関心、意図、行動計画が映し出されている。それゆえ、「マグカップを持ち上げる」と記述される行為であっても、主体の関心、意図、行動計画に応じて、運動志向的对象から誘導される行動は様々でありうる。それに対応して、客観的对象としては同じマグカップから誘導された運動志向的行為であっても、行為の結果としてもたらされる経験は様々でありうる。ただし、これらの行為はいずれも対象を他の行為に利用しようという実践的関心に導かれたものであり、新たにもたらされる経験はマグカップを使用した何らかの実践的行為の経験だと考えられる。それに対して、対象を客観的对象として知覚するときの運動志向的对象には対象を「もっとよく見よう (le voir mieux)」(Ibid., 356) という理論的関心が映し出されていると見ることができる。つまり、運動志向的对象に理論的関心が反映されているからこそ、それによって誘導される運動は対象を使用した実践的行為に帰着せず、「最大の可視性」ないし「より優れた明確さ」を探し求める探索行為となるのだと考えられる。そうだとすると、対象を客観的に同定する知覚的認識は、このような理論的関心・探索行為の結果としてのみ得られるものであり、たとえ探索行為の結果として得られるのと同じ感覚刺激を与えられたとしても、これらの要因が欠けていたならば対象の知覚的認識は得られないこととなる。

知覚的探索行為の規範的性格と身体図式

このようにメルロ＝ポンティの知覚論において、客観的対象や客観的性質を同定する知覚的認識は、理論的関心によって構成された運動志向的対象からの誘導に任せて身体を動かす身体的技能を用いた一種の行為だと理解される。次に、ここでの「身体的技能」がどのようなものであるかを検討する。

まず、これまでの論述に基づいて、運動志向的対象の経験の規範的側面を指摘することができる。というのも、運動的志向的対象は自らの関心に照らして適切な行動を誘導するものとして経験されるからである。この規範性の経験に関する考察を通じて、知覚的認識を構成する身体的技能がどのようなものなのか理解することができる。メルロ＝ポンティは、最適な位置から見られていない対象の経験を次のように記述する。

私から対象までの距離は増大したり減少したりするものではなく、ある規範の周りを揺れ動く緊張感 (tension) である。対象が私に対してとる斜めの向きは、それが私の顔の平面とともに形成する角度によって測られるわけではなく、一つの不均衡 (déséquilibre) として、すなわちその私に対する影響の不均等な分布として感得される。見かけの変化は、大きさが大きくなったり小さくなったりというもの、すなわち実在的な歪みではない。(Ibid.)

まだ最適な仕方では知覚されていない対象は「最大の可視性」ないし「より優れた明確さ」を目指す探索行為を誘導する運動志向的対象として経験される。それゆえ、ここでメルロ＝ポンティは、運動志向的対象を自らの関心に合致した運動を誘導するものとして経験することを「緊張感」や「不均衡」の感情的経験として描き出しているのだ、と解釈することができる。

そうだとすると、知覚的認識において行使される身体的技能は、対象を「もっとよく見よう」という理論的関心に対して感じられる「緊張感」や「不均衡」などの感情を解消するための身体の動かし方に関するものだと考えられる。(エナクティブ・アプローチの中心テーゼを念頭に) 別の言い方をすれば、知覚的認識において行使されるのは、運動の感情的帰結に対する実践的理解、あるいは運動と感情的帰結の依存関係のパターンに関する実践的知識だということである。

メルロ＝ポンティはそのような身体的技能を「身体図式 (schema corporel)」と呼ぶ。彼は身体図式の役割を顕著に見ることができるとして、熟練したピアノの演奏方法に言及する。一方で、熟練した演奏者は、鍵盤やペダルの位置と指や足の動きの位置関係を心的に表象し、それを頼りに演奏を成功させるわけではない。そのような戦略は初心者に特徴的なものであり、熟練しているというのは、まさにそのような表象を媒介せずに演奏できることを意味する。他方で、演奏はいかなる経験も伴わずに自動運動のようになされているわけではない。メルロ＝ポンティによると、「演奏の間も反復練習の間も……ペダルと鍵盤は「熟練した演奏者」には情動的価値ないし音楽的価値の可能性としてしか与えられず、それらの位置もこの価値が世界のうちに出現する場所としてしか与えられない」(Ibid., 181)。つまり、熟練したピアニストが演奏において行使するのは、特定の情動的経験・音楽的経験をj得るためにどのように身体を使えばいいかという依存関係に関する実践的理解としての身体図式なのだと考えられる。

要するに、メルロ＝ポンティの知覚論にしたがうと、マグカップを持ち上げることが実践的関心に応じた感情的経験に導かれて身体が動く行為であり、ピアノの演奏が音楽的関心に応じた感情的経験に導かれて身体が動く行為であるのと同じように、知覚(知覚的認識)は身体図式が動員されることによって、対象に対する理論的関心に応じた感情的経験に導かれて身体が動く行為なのだ(注3)と理解される。

エナクティブ・アプローチとの対比

以上のようなメルロ＝ポンティの観点からすると、エナクティブ・アプローチは知覚の行為性を極めて不自然な仕方ではか確保していないように思われる。エナクティブ・アプローチによると、知覚の恒常性現象は、P性質に關する感覺運動知識を行使することによって、対象を他の観点から見たときのP性質をアクセス可能なものとして潜在的に現前させることによって成立する。しかし、どのP性質も単にアクセス可能なものとして現前するだけなのだとすると、知覚的な探索行為の規範的側面、すなわち、なぜ私たちの探索行為が自らの理論的関心に照らして適切な方向へと誘導されるのかを説明することができない。エナクティブ・アプローチにしたがうと、対象の客観的性質の知覚的認識を得るための探索行為とは、アクセス可能なものとして潜在的に現前したP性質に無作為にアクセスし、当初に行使した感覺運動知識の妥当性を検証するための「サンプリング」の過程でしかないことになる。すなわち、私たちの知覚は、自分の指の動きが正しいかどうかを眼と耳で確認しながら行われる初心者へのピアノ演奏と同じようなぎこちない行為なのだと思えることになってしまう。

以上の論述より、知覚の行為性、とりわけ知覚的な探索行為の規範的側面を適切に捉えるためには、エナクティブ・アプローチに次のような修正を施すことが必要だと提案することができる。

まず、知覚の恒常性現象はP性質と実際の性質の同時経験ではなく、探索行為の規範となる「特権的知覚」とそれに対する現在の観点の関係を表す「緊張感」や「不均衡」などの感情の同時経験だと理解される。例えば、様々な角度から円い皿を見ると、私たちは皿の円い形の見えにくさの変化を「緊張感」や「不均衡」の変化として経験し続けると同時に、それらの感情が解消されたときに最適な仕方では経験される対象を恒常的に経験し続けるということである。「知覚内容の二元性」に訴えた説明が二次元座標空間と三次元座標空間の同時経験という不可解な帰結を導き出したのに対して、「特権的知覚」と「緊張感」や「不均衡」は、むしろ同時的にか経験されえない

ものだと考えることができる。というのも、一方で「特権的知覚」は現在の観点の不適切さの程度を表す感情的経験を通じて経験され、他方で「緊張感」や「不均衡」は最適な知覚の経験を基準にして経験されると考えられるからである。

次に、この修正点と対応して、知覚経験の内容とそれを構成する身体的技能に対する理解にも修正が必要となる。すなわち、ノエが感覚運動技能を対象の背面、周囲の環境や他の観点からのP性質などの非様相的要素をアクセシブルなものとして潜在的に現前させることによって知覚内容を構成するものと見なしたのに対して、メルロ＝ポンティの知覚論によると、私たちの知覚経験の内容は、私たちの関心、意図、行動計画に即した行為を誘導するものとしての運動志向の対象を現前させる身体図式（ないし運動志向性）の働きで構成されると考えられる。とりわけ知覚的認識の経験においては、理論的関心を持った主体の運動志向性の働きによって、知覚対象はあらゆるパースペクティブを通じて同一の性質を持つ客観的对象として構成されるのだと理解される。

以上のような知覚論を主張することができるとすれば、私たちは知覚と概念的思考の関係に対しても新たな見方へと導かれることとなる。次章では、本章で導かれた知覚論の観点からは知覚と思考の関係をどのように考えられるか、簡単な展望を与えることとしたい。

第三章 知覚と概念的思考

第一章で見たように、エナクティブ・アプローチにおいて、感覚運動技能は知覚内容を構成する概念のような役割を果たすと考えられる。ノエは『知覚における行為』第六章において、このような見方をとるならば、知覚と概念的思考の関係をどのように考えるかという問題に対する有望な見通しを得ることができると論じる。以下では、

ノエの主張内容を明確にし、その問題点を指摘したうえで、前章で得られたメルロ＝ポンティの観点から、知覚と思考の関係に対してどのような見通しを得られるかを考察する。

概念能力と感覚運動技能

ノエの主張の内容を明らかにするためには、知覚における概念能力の作動を主張するマクダウエルの議論が手掛かりを与えてくれる。

マクダウエルは、経験的思考の可能性についての超越論的論証に導かれて、知覚内容は概念能力の構成物だと主張する。私たちは思考において、諸々の信念のあいだの合理的関係を吟味し、それぞれの信念を受け入れるべきか否認すべきかを明らかにし、それに基づいて、自らの信念体系に為すべき改訂を施していくができる。マクダウエルは、このような「自発性」を私たちの概念的思考の本質的特徴と見なし、そのような思考を実現する能力を「概念能力」と呼ぶ。だが、私たちの信念は他の信念だけでなく、対象や状況の知覚経験によって支持されたり拒否されたりする可能性も持ち合わせる。つまり、思考に対する規範的拘束力を持つ合理的関係は、概念的思考の内部だけでなく、知覚と思考のあいだにも成立する。このような合理的関係がなかったならば、私たちの思考は世界の在り方に照らして正しかったり間違っていたりすることができないため、いかなる経験的思考も不可能となる。それゆえ、思考と世界の関係に関する懐疑論に陥るのを避けるためには、知覚と思考のあいだに合理的関係を確保することが必要だと考えられる。ところで、マクダウエルによると、合理的関係とは、概念能力の働きによって構造化された対象のあいだで成立する関係にほかならない。それゆえ、経験的思考が可能であるためには、知覚内容は概念的に構造化されているのでなければならぬと考えられることとなる。

マクダウエルの見方に対する批判的応答として、動物や幼児の知覚に訴えた反論が為されることがある。概念能

力を所有することは、その概念を用いた「明示的で意図的な判断 (explicit deliberative judgment)」(Noë 2004, 187) を形成することだと考えられる。そして、マクダウエルによると、知覚経験はそのような概念能力の行使によって得られる。しかし、動物や幼児は知覚対象に関する概念を用いた判断形成を行うことはできないにも関わらず、それらを知覚することができているように思われる。そうだとすると、知覚するために概念能力など必要ないのではないだろうか。

それに対して、ノエは、感覚運動技能の概念性を認めるならば、マクダウエルの見方を擁護することができる。考える。というのも、エナクティブ・アプローチによると、感覚運動技能は実践的知識として所有されるにすぎないため、明示的な判断形成を行うことができない動物や幼児によっても所有可能だと考えられるからである。

そしてノエは、概念を一種の実践的技能として理解するならば、実際に感覚運動技能を一種の概念能力と見なすことは可能だと主張する。概念が一種の実践的技能だという主張が意味するのは、概念能力が明示的で意図的な判断だけでなく、何らかの技能の「背景条件」(ibid.)としても思考に利用可能だということである。そこでノエは、感覚運動技能の所有と実践的技能としての概念の所有が等価な事態であることを次のように説明する。^{注4。}例えば、発達心理学の領域では、幼児が生物の運動(意図的運動)と無生物の運動(機械的運動)に対して異なる反応を示すことが知られている。ある実験では、赤いブロックが緑のブロックに接近していく様子を表示した画面を九カ月の幼児に見せると、赤いブロックが完全に停止してから緑のブロックが動き出す場合(二つのブロックが順番に動くだけの機械的運動)よりも、赤いブロックの接近するあいだに緑のブロックが動き出す場合(緑のブロックが赤いブロックから「逃げる」という意図的運動)の方が、幼児の注視時間が長くなる傾向にあることが示された(Schlottmann and Surian 1999)。一方で概念を実践的技能と見なすならば、この現象は幼児が「生物/無生物(animate-inanimate)」という概念を実践的技能として行使していることによって説明される。他方でエナクティブ・

アプローチによると、この現象は意図的運動と機械的運動をそれぞれに特有の仕方で見線によって追跡するための感覚運動技能の行使によって説明される。それゆえ、ノエの見方によると、これらの感覚運動技能を所有することは「生物／無生物」という概念を所有するのと同じことだと見なされる。

しかし、これをもってノエがマクダウエルの立場の擁護に成功していると言ふことはできない。というのも、感覚運動技能の観点からは、概念的思考の領域を支配する規範性を理解することができないからである。前章で論じたように、エナクティブ・アプローチは知覚的な探索行為の規範的側面を説明することができない。すなわち、感覚運動技能は、規範的な拘束力を持って私たちの行為を適切な方向へ誘導するのではなく、もっぱら因果的な作用によって行為を生じさせるものでしかない。しかし、概念能力は、思考の自発性を可能にするもの、すなわち、諸々の思考のあいだの合理的関係を吟味し、信念体系に為すべき改訂を施すことを可能にするものでなければならぬ。言い換えると、私たちが所有する概念は、私たちの思考に対する規範的拘束力を持つものでなければならぬ。したがって、因果的な効力しか持たない感覚運動技能を一種の概念能力として理解することは、マクダウエルの言葉を借りるならば「単なる言葉遊び」(McDowell 1996, 13) でしかない。それゆえ、エナクティブ・アプローチの観点からは、知覚と思考のあいだの合理的関係、あるいは知覚が概念的思考に対して持つ規範的拘束力を理解することはできないと考えられる。

暫定的結論：知覚・思考・行為に対する統一的な見方の提案

以上より、知覚の思考に対する規範的拘束力と動物や幼児における知覚の可能性を同時に認めるためには、知覚と思考の関係に対する新たな見方が必要だと言うことができる。最後に、前章で得られたメルロ＝ポンティの観点からは、この問題に対してどのような提案をなしうるか簡単な展望を示すこととしたい。

マクダウエルやノエの見方の興味深い特徴の一つは、言語能力とは独立な能力としての概念能力の存在が想定されていることである。一方でマクダウエルは、自発的思考の能力を身に付けるための契機としてのみ言語の重要性を強調し (Ibid., 125)、他方でノエは、思考と言語の関係には全く言及しない。それに対して、メルロ＝ポンティは、言語を用いることが思考を構成すると考える。

語る者において、言葉 (parole) はすでに作られた思考を表現するものではなく、思考を実現するものである。聞く者が言葉そのものから思考を受け取るものだということは、なおさら認められなければならない。(Merleau-Ponty 1945/2006, 217-218)

そして、言語使用と思考の本質的關係を主張する一方で、メルロ＝ポンティは言語使用と他の運動志向的行為の關係について次のように言う。

自分自身の身体を外的空間の中で動かすために、それらを心に表象する必要はない。それらが私にとって存在し、私の周囲に広がった或る行動的領野を構成しているので十分である。それと同様に、語を知ったり発音したりするのに、それを心に表象する必要はない。その分節的本質と音声的本質を自分の身体の転調の一つ、可能な使用法の一つとして所有しているので十分なのである。(Ibid., 220)

つまり、言語を用いて思考を展開することは、身体を用いてマグカップを持ち上げたり、ピアノを弾いたり、対象の知覚的認識を得たりすると同様に、そのつどの関心に応じた規範にしたがった運動志向的行為の一種なのだ

理解される。

ここで重要なのは、そのつどの運動志向的行為の規範を規定する関心、欲求、意図はそれぞれの行為者に特有の私的なものだとに限らず、それゆえ、運動志向的行為は社会的・文化的に共有された公共の規範に従いいうということである。例えば、熟練したピアニストの演奏は、たしかに自らの音楽的関心に応じた感情的経験に導かれたものでしかないが、だからといって演奏法や音楽的価値に関する公共の規範に従っていないわけではない。ピアニスト自身の音楽的関心と演奏技能が社会的・文化的に育まれてきたものであるため、演奏行為を支配する規範性はピアニスト個人の関心に応じたものでありながら、社会的・文化的な公共性を備えているのである。このように社会的・文化的に共有された公共の規範性は、明示的に考慮されることがなくても、行為者の身体に内在化されることによって、その規範的拘束力を発揮することができる。

このことが重要なのは、思考の実現としての言語と単に私的な欲求にしたがって語を発することを区別しなければならぬからである。たとえ語を分節化し、発声するための身体的技能が行使されていたとしても、例えば、オウムの「発話」のように、文法規則や論理規則として表現される公共の規範に従っていないものを有意義な言語と見なすことはできない。このことは一見すると、私たち人間には語を発したり、聞き取ったりする身体的技能とは独立に、合理的思考を展開することに特化した能力——概念能力——が備わることを示しているように思われるかもしれない。だがすでに見たように、このような能力の存在を認めてしまうと、知覚の思考に対する規範的拘束力と動物や幼児における知覚の可能性を同時に認めることができないう問題が生じる。それに対して、公共の規範が身体に内在化される可能性を認めるならば、自律的な概念能力を想定する必要はなくなり、オウムの「発話」と人間の言語が区別されるのは、人間の言語だけが、複雑な言語実践に彩られた人間社会や文化のなかで育まれた関心や意図に応じた公共の規範に導かれているからだと考えられることとなる。

このようなメルロ＝ポンティの観点においては、知覚と思考の接続をマクダウエルとは異なる仕方では理解する可能性が開かれている。一方でノエの見方にしたとすると、知覚が動物と共有可能な身体的活動だという点は確保されるが、知覚を支配する因果性と思考を支配する規範性が鋭く対立してしまい、知覚の思考に対する規範的拘束力を理解することができなくなる。他方でマクダウエルの見方にしたとすると、知覚と思考の両方を合理的規範性の圏域に収めることで知覚と思考のあいだの合理的関係を確保することはできるが、その代償として、動物や幼児における知覚の可能性を確保することに問題が生じる。それに対して、メルロ＝ポンティの観点では、むしろ思考が運動志向的行為を支配する実践的規範性の圏域に収まることとなる。すなわち、この観点にしたがうならば、知覚と思考の両方が主体の関心に相対的な規範性に支配された活動、身体図式の働きに支えられた一種の習慣的行為だと考えられる。このような身体図式が動物や幼児にも——少なくとも成人とは異なる様態において——所有可能であることを認められるならば、ここには知覚の思考に対する規範的拘束力と動物や幼児における知覚の可能性を同時に認める可能性が開かれていると言えることができる。

無論、このような見方を説得的に提示するためには数多くの問題を解決することが必要となる。第一に、習慣的行為の構造をより詳細に説明することが求められる。具体的には例えば、習慣的技能的習得と公共の規範の内在于性がどのような過程で進行するのか、なぜ内在化された規範が公共の規範と合致しうるのか、いかなる生物学的基盤が公共の規範を内在化する能力を支えるのかなどの問題を明らかにしなければならない。そして第二に、思考を言語的な行為と見なすことの妥当性を示すことが必要である。この点に関しては、概念や概念的意味を社会的な談話実践 (discursive practice) の文脈で説明するプラグマティズムの概念論・意味論から何らかの教訓が得られるかもしれない。第三に、これらの問題に対する解答に基づいて、知覚的認識の構造を詳細に分析すること、とりわけ理論的関心と実践的関心の違いを明らかにして、なぜ知覚的認識が思考に対する規範的拘束力を持ちうるのかを明ら

かにしなければならない。これらの問題については機会を改めて論じることとしたい。

注

(注1) ここでの「身体的技能」とは「身体を用いた行為に関わる技能」であり、「ただ単に身体を動かすこと関わる技能」ではない。それゆえ、私たちは客観的には同一の二つの身体運動において異なる身体的技能が動員されていることを考えることもできる。

(注2) 以下はケリー (Kelly 2001) が挙げた事例に宮原が若干の修正を加えたものである。

(注3) 同様の見方はトーズ (Todes 2001) の現象学的知覚論にも見出される。トーズは、メルロー＝ポンティ以上に明示的に知覚の感情的性格・情動的性格を強調する。

(注4) ただし、以下における事例はノエによるものではなく、ノエの見方を明確に提示するために宮原が考案したものである。

参考文献

- Clark, A. 2008. *Supersizing the mind: Embodiment, action, and cognitive extension*. Oxford ; New York: Oxford University Press.
- . 2006. Vision as dance? three challenges for sensorimotor contingency theory. *Psyche* 12, (1).
- Jacob, P. 2006. Why visual experience is likely to resist being enacted. *Psyche* 12, (1).
- Kelly, S. 2001. *The relevance of phenomenology to the philosophy of language and mind*. New York: Garland.
- McDowell, J. H. 1996. *Mind and world: With a new introduction*. Cambridge, Mass.: Harvard University Press.
- Merlau-Ponty, M. 1945/2006. *Phénoménologie de la perception*. 3^e ed. Paris: Gallimard.
- Noë, A. 2008. *Précis of action in perception. Philosophy and Phenomenological Research* 76, (3): 660–5.
- . 2004. *Action in perception*. Cambridge, Mass.: The MIT Press.
- Prinz, J. 2009. Is consciousness embodied? In *The cambridge handbook of situated cognition*., eds. P. Robbins, M. Aydede, 419–436. Cambridge: New York: Cambridge University Press.
- Rietveld, E. 2008. Situated normativity: The normative aspect of embodied cognition in unreflective action. *Mind* 117, (468): 973–1001.
- Schlotzmann, A., and L. Surian. 1999. Do 9-month-olds perceive causation-at-a-distance? *Perception* 28, (9): 1105–13.

Thompson, E. 2007. *Mind in life: Biology, phenomenology, and the sciences of mind*. Cambridge, Mass.: Belknap Press of Harvard University Press.
Todes, S. 2001. *Body and world*. Cambridge, Mass.: MIT Press.

* 本稿は日本学術振興会特別研究員研究奨励金による研究成果の一部である。