

痛み：質料と共立する全体性内面化の射程

郡司ペギオ幸夫（神戸大学・理学部・地球惑星科学科）

1. はじめに
2. ご主人様の命じるままに
 - 2-1. 客観と主観の転倒
 - 2-2. 全体性の内面化
3. コップの水とわたしの痛み
4. オープンリミット＝痛み
 - 4-1. リミット：全体性内面化再考
 - 4-2. 質料を担う極限
 - 4-3. 部分と全体の齟齬を調停する第二の齟齬＝質料
 - A. 指定に関する自明性の喪失
 - B. 体温を計ることの意味
5. 痛み＝オープンリミット
 - 5-1. ロボットの痛み
 - 5-2. 疲労する機械
6. おわりに、またはアペオスの CM の含意

1. はじめに

2005年3月27日、立命館大学で、小泉義之を代表とする研究会が開かれ、三人の演者による講演が行われた⁽¹⁾。堀田は、遺伝子とその発現環境との補完的で複雑な関係をあげ、安直な遺伝子治療に異議を唱えた。宇城は、労働概念の歴史的変遷に疲労の積極的意味を発掘し、人間を疲労する機械として再定義する試みを提示した。美馬は、ストレスの機能的両義性をあげ（或る場合には免疫力を高め、或る場合には下げるなど）、この両義性が、ストレスの機制を物質・部分に帰着させるか、一個の全体としての心に帰着させるか、という両義的解釈を許容する、と示唆した。

全ての講演が、部分と全体の関係という問題を底流に置きながら、生命にとって一見すると否定的振る舞い、すなわち、疾病、疲労、ストレスという問題を扱っている。私はこれらをすべて痛みと呼ぶことにする。ストレスは緩慢な痛みであり、疲労は蓄積される弱い痛みであるから。もとより研究会代表者の小泉が目指すものは、痛みに肯定的意味を見出し、痛みを不可避とする生命の様態を再構成することであろうから、痛みの各論に拘泥せず、一括して痛みと呼ぶことに違和感はないであろう。

では痛みとはどういう問題系であるか。それは、全体概念の内面化によってはじめて解読される問題である。本稿では、この点を以下のような手順で明らかにしよう。第一に、痛みという二人称の問題を扱うアプローチにおいて、いわゆる二重基準は許されない、という点を論じよう。明らかに、痛みを理解するとは、二人称の問題である。一人称としての、いまここにある私の痛みは、私において疑う余地がなく、論じる必要がない。三人称の痛みは存在しない。痛みの問題は、常に、私が対峙する他者の痛みの問題であり、私の痛みを他者に伝える際の問題である。だからそれは、私の痛みを理解し、表現する、という問題として成立する痛みであり、二人称の痛みの起源問題なのである。退けるべき二重基準とは何か。それは対象レベルとメタレベルの言説を、調停なしに用意し、或る場合には前者、別の文脈では後者というように、適宜使い分けることである。第二に、痛みの所有性・私秘性を理解するには、部分と全体の関係・調停の理解が不可避であることを述べる。この議論によっても、二重基準が機能しない様相を明らかにできるだろう。しかしここでは、痛みの有する所有性、私秘性を論じることはできても、痛みそれ自体、どうして痛みなのかは論じられない。第三に、全体の内面化を論じ、このとき初めて、痛みそれ自体が議論される点を論じよう。痛みが論じられるか否か、それは、全体と部分の関係を、全体の内面化において論じ切れるとかという試金石である^②。我々は、痛みという問題を回避して生命や意識の理論を構築することなどできない。この点に関して、痛みに焦点を絞る小泉の慧眼を讃えたい。

2. ご主人様の命ずるままに

2-1. 客観と主観の転倒

内在物理学を提唱するオットーレスラーと、分子生物学者のジャックモノーの両者が、自由意志の起源に関して相同な見解を示したことについて驚いたことがあった。レスラーは、ロボットが「ご主人様の命ずるままに」と発話するなら、そのロボットは自由意志を持つ、と論ずる。モノーは、シーシュポスの神話を引きながら、山頂へ大石を運びながらも決して成功せず、これを繰り返す苦役を強いられた罪人が、苦役を自ら引き受けていると感じるとき、彼は自由になる、と述べる。

ロボットも罪人も、主人に動かされ、神罰を受ける、受動的な存在である。ここには一見、いかなる能動的、自発的振る舞いも見出せない。しかし命令を聞く、罰を受けることの根拠を徹底的に問うとき、その無根拠性が浮き彫りとなる。ロボットが命令を受け入れるのはなぜか。背けば罰を受けるから、という解答は、可能性に過ぎない。実際背いてみないことにはわからない。そうであるにも拘わらず、ロボットは背くことを試みず、命じられるままに行動する。したがってロボットは根拠なく命令を受け入れていることになる。つまりそれは、ロボット自らが受け入れているということであり、ロボットが能動

的に選択しているということだ。シーシュポスの罪人も同様である。ここに自由意志が発見される。

二人の論点に二人称の入り込む余地はない。客観的に、三人称的に、ロボットや罪人の行為は苦役であり、受動的である。しかし本人において、一人称として、能動性、自由が発見される。ここでは、神と人間（もしくはロボットと主人）という対立項から成る完全な世界が用意される。この世界に対し、三人称的受動や一人称的能動を引き出すのは、対立項いずれに定位して解釈を引き出すかという、解釈上の相違だ。それによって、三人称的描像が、一人称的描像に転倒する。なぜ簡単に転倒可能か。世界を構成する対立項の間に一切の齟齬がなく、両者は互いに調停不可能で独立な対立項であるからだ。この二重基準は、媒介なしに共立する。だから、世界は静的な幾何学として用意され、三人称的描像から一人称的描像へ、幾何学的変換として転倒が可能となる。対して、二人称とは、齟齬のある私と他者との動的な交渉を媒介としてはじめて出現する。だから、転倒が可能な世界像において、原理的に二人称は排除される。痛み、すなわち二人称の問題系は、ここに入り込む余地がない。

なぜ媒介なしの対立項から世界を構成するのか。それは立論する理論家と世界の間で媒介性がなく、両者の関係もまた二重基準として成立してしまうからだ。理論家と理論の間の媒介者とは何か。それは理論家のためらいであり、理論に内在する無矛盾な理論への留保である。つまり理論における対立項の齟齬を調停する運動＝媒介者によって、理論と理論家との間の媒介者は構成されることになる。ロボットと主人が成し、罪人と神が成す世界には、このような留保、すなわち理論家と世界像の間の媒介性がない。だから、ここに二人称を見出すことができない。

ところで、モノーとレスラーの間には、明らかな相違も存在する。レスラーにおいてのみ、全体性の内面化が問題にされている。この点を以下に述べよう。

2-2. 全体性の内面化

モノーに代わってレスラーに認められる論点。それは、ロボットが「ご主人様の命ずるままに」と発話するか否かを問う件である。主人は、様々な仕事を命じるだろう。部屋の掃除をしろ。洗濯をしろ、と。この様々な仕事の全体を、一個の主人の命令として個物化すること、与えられた仕事を総括してタグをつけること、それが「ご主人様の命ずるまま」として仕事を一括することである。このとき、単に能動性、選択の自由が発見されるのではなく、ロボット自身によって、全体性の発見＝構成が実現されている。能動性だけなら、主人に命じられ、「はい、喜んで」と答えるだけでかまわない。個別的な命令に対し、個別的に対応するだけでかまわない。全体という理念的概念を個物化すること、これが全体の内面化である。

しかし、全体として知ること、これは、ひとえに意識の機能なのではないか。だ

とすると、全体の内面化は、既にロボット主体、ロボットの意識を前提にしているのだろうか。この疑念を打ち払うために、ロボットを完全な物理系と考え、この枠組みの中で全体性内面化について考えてみる。まずロボットを分子の集合体と考えよう。いまやロボットの行動は、分子運動として表され、運動は完全に物理法則によって制御され、計算できる。しかし計算可能な運動は、まず分子の初期状態を設定しないことには始まらない。3次元空間を用意し、全ての分子の位置と状態を指定せねばならない。この設定のためには分子が分布する部分空間の境界条件を設定しなければならない。境界条件もまた物理法則に従う物理系である。果たして境界条件を設定するための、さらに外部を設定する必要が生じ、世界全体の設定がここに要請される。つまり、分子の位置と状態が指定できてしまうとき、ここには既に世界全体の指定が内在している。局所である1個の分子の指定と世界全体の指定とが分離できない。だから、少なくとも、潜在する世界の全体は、避けられない前提である。

全体の内面化とは次のような運動となる。世界全体を指定することでロボットの境界、ロボットの体が与えられる。ロボット内部の分子運動において、ある集団がまとまった分子運動のネットワークを作り始める。それは外界の表象として出現する。外界の情報は入力器官によって受容され、分子運動として表象に絶えず関与する。表象はさらに幾つかの部分ネットワークに分割されるだろう。各部分ネットワークは、主人の個別の命令に対応するだろう。これら部分ネットワークの全てと相互作用する1つのネットワークが徐々に生成される。それは個別的命令を一般化してタグをつける、モジュールとして機能することになる。このとき、モジュールは「ご主人様の命ずるまま」に対応するだろう。この限りでのモジュール生成が、全体性の内面化である。以上の描像において、ロボットの意識は前提とされない。

世界全体の指定は前提とされるが、ロボットの意識は前提とされない。この説明で、意識は単なる幻想である、こう暴かれたことになる。しかし、この説明には落とし穴がある。幻想としての意識は、全分子の初期状態を指定することで説明された。では初期状態はどこからきたのか。或る特定の初期状態が選ばれた理由はどこにあるのか。この説明は、初期状態の起源について原理的に答えられない。ここで説明と呼ばれるものは、或る結果に対して、確定的な原因を指定するという形式で与えられる。だから、説明として選ばれた確定的原因は、さらにこれを結果とする確定的原因を要請する。この起源問題は、解決不能である。他方、起源問題は問う必要があるのか、という疑念も払いがたい。りんごが木から落ちるとき、落下後1秒後の速度は、初期状態、すなわち地表からの高さを指定すれば計算することができる。ところがりんごの場合、りんごの初期状態がどこから来るのか、我々は問わない。なぜなら、我々は、りんごの初期状態を自由に選び決定することが可能で、初期状態の起源は完全に観察者である我々に委ねられると考えるから。他方、意識はどうか。自由意志、自律性はどうか。自由を問題にする限り、我々はこれを外部の観察者が勝手に決定できない、と考えているのだ。それは意識、自由意志の、定義上の問題

である。勝手に決定できない以上、初期状態の起源は問わねばならない。しかしそれは答えられない。意識は、我々が勝手に指定できないという属性を有する。したがってその原因を確定的状態として指定する試みは、状態の指定がどこから来るのか、観察者が無根拠に指定する形式とは異なる方法で与えない限り、破綻している。別言すると、意識を理解するという試みは、一方で状態を指定できず、他方指定する、という齟齬を持ち込むことでしか成立し得ない。それは、二人称の問題系である。

神と罪人、主人とロボットという無媒介的対立項から構成された世界には、一切の留保、齟齬がなく、ゆえに二人称が立ち現れない、と述べた。完全な世界であるからこそ、一人称と三人称の転倒が可能である。ここに全体性の内面化を構成しようとするとき、世界全体の指定が要請される。もし理論家が自らの世界モデルに留保をつけないなら、もちろん世界全体を指定できる。しかしそうすることで、逆に起源問題が惹起する。全体性の内面化から起因する起源問題を通して、我々は再度、二人称という問題系を発見したことになる。全てを指定できない、確定に留保を持ち込む。全体性内面化が、二人称において意味を持ち、痛みとして顕現するには、この種の不定性を導入せねばならない。

3. コップの水とわたしの痛み

痛みを理論化するには、全体性内面化と不定性を持ち込むことが必要となる。ここでは痛みの所有性、私秘性を論じることで、不定性の問題を論じよう。二つの所有格を考える。コップの水とわたしの痛みである。コップはその内と外を区別する境界それ自体として存在する。内と外とを区別するものは、コップの形状以外に手立てがない。内も外も、同様に空気が満たされ、均質である。コップに水を注いだとき、コップ自体の内・外の定義によってのみ、内側に水があると認められ、我々はこれをコップの水と呼ぶ。しかし我々はここにコップが水を所有している、という感じを持たない。それは、観察する私からみてコップの内側に秘される何物かが発見されないから。私秘性によって初めて、所有性が発見される。

わたしの痛みについてはどうか。わたしもまた、内と外とを区別する或る種の境界である。しかしコップのように、内と外が均質で、境界それ自体が自明であるわけではない。外側は私から観察可能であるが、その内側は窺い知れない。わたしという境界は、窺い知れない内側と、観察可能な外側との調停によって、絶えず立ち上げられ、維持される。わたしの痛みは、そのようなわたしの内側を占める。単にわたしという入れ物に入れただけではなく、窺い知れない内側にあって、窺い知れない何ものかと未分化な形で存在すると想定される。だからそれは私秘性を有し、その内側にあるものには、立ち上げられた境界の窺い知れない何ものかの寄与を認めるしかない。すなわち「わたし」の寄与である。それは私秘的であるがゆえに、わたしに所有される、と遇される。

わたしという境界は、生成され立ち上がる。自明な外部と窺い知れない内部の境

界として、あらかじめ存在するわけではない。ここにコップとは異なる、境界それ自体としての自明性の喪失がある。分子運動としてわたしの意識を考えると、その境界は、パターン形成ととらえることができよう。パターン形成とは、つまるところ状態の再配列である。空間として碁盤を用意せよ。そこには白石、黒石がランダムに配置されるとする。これを初期状態として、盤上の石を局所的な規則にしたがって移動させよう。碁盤の外側も考慮して、石を外から導入して増やしたり、外へ追いやって減らしてもよい。適当な境界ができ、内側と外側の分布を非対称とするような、そういった規則は存在するだろう。しかしこのパターンは、石の再配列を繰り返すことでのみ得られた。したがって、当初から一切の不定性を排した結果、内側に不定性が出現することなどあり得ない。たとえ内と外にある種の非対称性が現れたとしても、それは初期状態の再配列に過ぎない。内側のみ窺い知れないものが集積することなど決してない。ここには私秘性がない。

不定性とは、潜在する関与である。碁盤上の石の初期状態を指定するとき、他でもあり得たという可能性が潜在し、再配列のための規則の適用にこれが関与する。この関与が延々と継起する。このときのみ、わたしという境界に、私秘性が付与される。コップの水とは異なる、所有性と私秘性を有する私の痛みが立ち現れる。しかし、これだけでは全体性内面化が論じられない。私の痛みの有する一個性、全体性が論じられない。痛みは、徹底した個物であるにも拘わらず、質料を担う極限という装置を経由して初めて理解される。それを次節で展開しよう。

4. オープンリミット

4-1. リミット：全体性内面化再考

内面化された全体という概念を、まず、極限（リミット）という形式で与えよう。これは純粋な理念である。こののち我々は、質料を担うリミットとしてオープンリミットを考えることになる。さて、極限とは何か。それは用意された任意の個物に対して、ただ一つの関係を有する記号と定義される。無限大や無限小は、有限ではない何ものかでありながら、究極の果てとして機能する。すべての有限との関係がただ一つに決まることから、全ての個物が極限のもとに平滑化されることになる。この意味で極限は、部分を張り合わせる糊として機能する。ただし、部分（個物）と部分との関係をつける糊として与えられ、結果として得られる全体が、各部分とただ一つの関係を持つのではない。事態は逆である。極限が各部分との関係をただ一つ有し、全体という記号といった身分を有するがゆえに、部分間の関係を規定する糊として機能しているのである。

全体は純粋に理念でありながら、内面化され記号化される。その例を消失点で与えよう。図 1 左のように 3 人の人物が与えられ、あなたが 3 人を巨人や小人と理解するとき、3つの人物の意味を位置付ける全体性は理解されていない。しかし図 1 右のように無

限遠の点である消失点を見出すとき、透視図が発見され、3人は近景、中景、遠景の人物と理解される。消失点との関係において、各部分（各人物）は遠近感に関する意味を有する。通常我々は、全体というものを、部分の集まりとして結果的に得られるものとする。それは集合的な、寄せ集めとして得られる全体である。そのような全体は図1左にも認められるだろう。しかし内面化された全体は、任意の部分との関係を担うことで、部分間の構造を体現することになる。内面化された全体は、部分間の構造を担う。

理想化された観測 認識

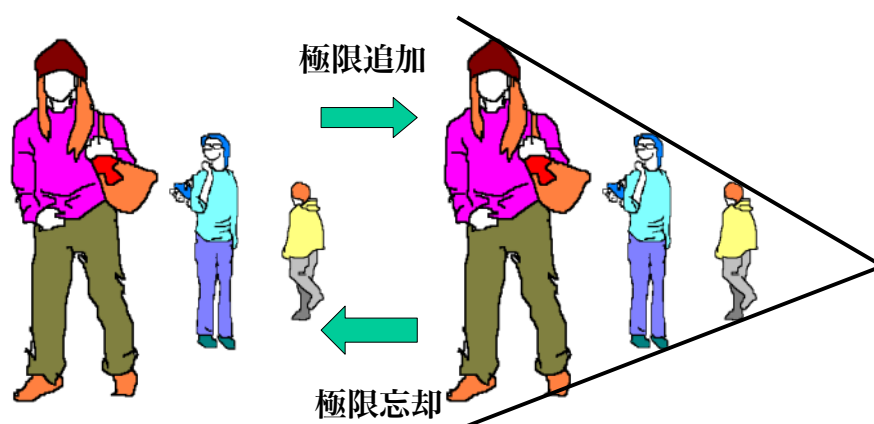


図1

図2上段のように富士山の絵を考えよう。部分に分断され一部が失われた場合、これを再構成し、全体としての富士山の絵を構築する極限は、富士山の縁を成す連続した曲線である。もしこの全体が想起されれば、各断片は、富士山の一部という意味を有することになる。単なる意味のない曲線の断片は、全体の中に位置づけられる。ここで部分との関係をただ一つに決定する全体とは、あらかじめ用意される完全な富士山の絵でなくてはならない。もし全体の方に、これではないかもしれないという疑念があるなら、関係は一つに決まらないから。疑いがない全体を知っていた、という意味で、それは結果的に部分を張り合わせる糊となる。

部分を寄せ集めた全体にも集合論的な構造を見出せる。そのような構造を担う限りで全体は内面化される。あなたが好きな食べ物として「そば、うどん」をあげたとしよう。嫌いな食べ物として「卵」をあげたとしよう。ここであなたの頭には、全ての食べ物という集合など意識されなかった。しかし好きと嫌いとは、互いに補集合を成す限り、全体は「そば、うどん、卵」でなくてはならない。食べ物の全体がこのように規定される限

り、部分である好きな食べ物や、嫌いな食べ物と、食べ物全体の関係が決定され、部分間の関係である補完関係が構成される。全体は、部分間の構造を担う抽象的なタグと理解される。

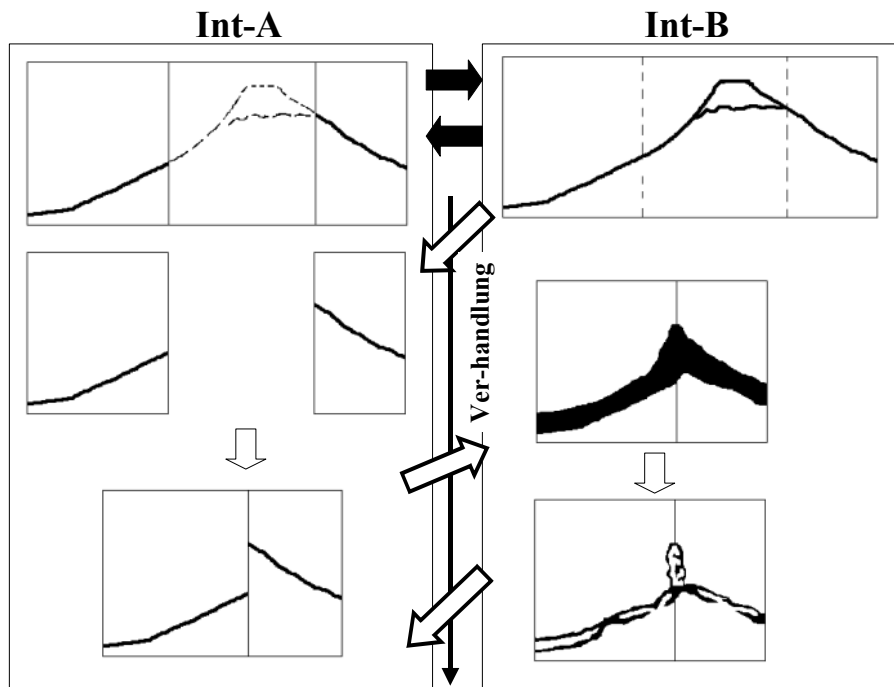


図2

富士山の場合にせよ、食べ物全体にせよ、全体は発見された途端、疑う余地のない全体として発見される。だからひとたび発見された全体は、再度部分に分割されても同じ全体を回帰する。さて、理解、認識、観測とは何か。それは部分を全体において見出すことだ。そこで図1のような全体性内面化の過程を観測過程、その逆を脱観測過程と呼ぶことにする。全体が、発見された途端それ自体疑いようのないものなら、観測された後の全体と、それを再度脱観測した後観測して得られる全体とは同じものとなる。ここには、部分へと分割された総体と、統合された全体の間には齟齬はなく、その間に一切の調停がない。時間が存在しない。果たしてそうか。我々は、疑いのない全体など知ろうはずもない。

4-2. 質料を担う極限

我々は疑いのない全体を前提することができない。我々は世界全体を見知ることなどできない。この一点において、全体性内面化は大きな変質をとげる。もはや各部分と全体との関係をただ一つに決定できるような全体は想定できない。部分間の調停なく、一足飛びに全体を発見することは不可能となる。残された方法は、部分から糊代を延ばし、部分間を調停し、張り合わせていくことである。しかしそれでも、全体性保持の志向性が

ここにはある。調停し張り合わせることで構成可能な、とりあえずの全体が想定され、かつ全体の完全な知識がない以上、とりあえずの全体と真の全体すら、判別不能である。我々はそういった全体性内面化過程を取りざたせねばならない。我々はこれを現実の全体性内面化過程と呼ぶことにする。

図 2 下段は、現実の全体性内面過程を示す隠喩である。一部の欠落した富士山を考える。疑いのない完全な富士山を知らない以上、この部分の総体から、全体を構成するしかない。しかし部分の接続は不連続を生み、全体性は得られない。どうするか。不連続を埋める太い曲線で部分を張り合わせてみる。太さを有する曲線は、理念ではない。太さを有するが上に、その線の内部に我々はさらに詳細な書き込みができてしまう。こうして一部の欠落した富士山は、活火山へと変貌する。もちろん活火山を描いた描線もまた太さを有する。したがって我々はそのさらに内部に、不連続な線を書き込めてしまえる。こうして得られた全体は、再度不連続に分断された部分の総体へと脱観測される。

太さを有する曲線、面積を有する点、これは質料を伴う理念として一般化できるだろう。消失点は無限小の点であり面積を有しない。完全な知識として存在する曲線は太さを持たない。しかし現実には我々がこの世界で認識する点や線は、大きさや太さを有し、だからこそ認識できる。質料を伴うからこそ、認識される。もちろん質料を伴う線や点が、数学的に想定される理念的線や点の、現実における具象というわけではない。理念が先行し、質料を伴う線や点が後から理解されるわけではない。数学的線や点は、現実において壁の間の影や、埃のたまった壁の裂け目を経験ことなく、想起できない。理念と質料、そのどちらがアプリアリか決定できない。したがって我々は、質料と理念の共立を見出すことになる。両者が無媒介的に、調停なしに共立することはあり得ない。質料を有する理念は、全体性を内面化するとき、その理念的側面を露にする。分断された富士山をつなぐために、太い線が採用されたように。しかし同時に太い線であるがゆえに、新たな分断が書き込み、分断への契機を内在する。それは、総体としてしか括れない諸々の実体、すなわち質料性の顕現である。だから、質料を有する理念は、統合と分断という、理念性と質料性の齟齬を担う装置として存在する。

集合論的な全体の場合はどうか。好きな食べ物が「そば、うどん」、嫌いなものが「卵」であるとき、理念としての全体は「そば、うどん、卵」に一致せねばならない。しかし純粋な理念としての全体をより一般化するとき、全体は好きと嫌いの補完関係を構成する意味のない記号に過ぎない。部分として「そば、うどん」および、「卵」が与え、これを総合する記号として全体を考える。たとえば



「そば、うどん」

「卵」

のような構造を考えよう。全体はここで実質的内容を持たない、図形上の頂点と考える。ここで下位に位置する「そば、うどん」から出発して、頂点である全体を経由して他方の下位に位置する「卵」にたどり着くことが、「そば、うどん」の反対概念を計算することだと決めよう。この限りで全体は意味内容を有しないままで、各部分を統合する理念となる。この全体は、内容を持たないがゆえに、とりあえず想定されただけの、真の全体ではない全体だろうか。そうではない。ここでの関係を、含む、含まれるのいずれかのみと決めるとき、全体はどの部分に対しても含むという関係をただ一つ決定できる。つまり理念的全体としての定義を満たしている。これをわざわざ「そば、うどん、卵」に翻訳する必要はない。しかしもしこの全体が、質料を伴う理念であれば、全体という意味のない記号に、実質的内容が書き込まれることを許すこととなる。太い線で接続され構成された山のように、全体という記号で「そば、うどん」、「卵」は接続され、太い線の中に分断が書き込まれるように、「そば、うどん」、「卵」にはない「ラーメン」が書き込まれ、統合された全体は破綻され再度分断される危機を内在する。

逆に我々が日常生活において用いる集合論的全体とは、質料を伴う理念という概念装置で構成可能だ。好きなものと嫌いなものが、補完関係を成すという意味で、好き、嫌いを用いながら、かといって全体が両者の総和として意識されるわけではない。我々の日常生活がいい加減だからか。いい加減という言葉を用いずに、これを理解するのは、意味のない記号として「全体」を想定しながら、その理念に具体的実体を書き込める、という全体、すなわち質料を伴う全体を導入せざるを得ない。

しかし、いまだ問題が残る。太い線にさらに細密な線が書き込めるとして、それは分断を可能的に許容するだけで、脱観測による分断の必然性、統合の破綻の必然性は意味しないのではないか。これを理解し、観測・脱観測の不断の運動を理解するには、質料性と理念性が原理的に齟齬をきたしながら共立する、ことを論じる必要がある。

4-3. 部分と全体の齟齬を調停する第二の齟齬＝質料

A. 指定に関する自明性の喪失

さてここまで、理念と質料の共立という言い方をした。もし両者が独立に想定可能で、各々想定した上で共立を考えるなら、両者の関係はその組み合わせの数だけ可能となる。統合と破綻を対概念と考えよう。このとき理念としての全体は統合のみを担うが、質料は統合と理念を可能的に担う。太い線の内部に連続な活火山も描けるし、分断された不連続な線も描けるといったように。ならば質料と理念は原理的に齟齬をきたすとは言えないのではないか。質料は可能的に理念と齟齬をきたす。そういうことではないか。この問題に答えるには、質料とは何か、「端的に世界にあるもの」、ではない概念装置として質

料を理解することが求められる。この問題に答えたとき、我々は痛み**の必然性**を理解することになる。

第一の補助線として、2-2 節であげた、生命や自由意志を分子運動として理解する場合に出現する、初期状態の起源問題を再考する。2-2 節では、りんごの落下の初期状態と異なり、自由や自律性を俎上に載せたときのみ、初期状態の起源問題が惹起するという言い回しに留まった。この表現は、自律性を担う何者かと、そうでないものが、世界に端的に、予め実在する、という印象を与える。それは半分正しく半分誤っている。自律系に関する初期状態の起源問題は、初期状態を指定し尽くせる、という認識を経由して初めて発見されるものだ。なぜ半分正しいか。それは、ここに現前する初期状態の指定に対する違和感が、状態の指定という理念と、これによって理解されると想定された自律系に対する我々の経験との齟齬に由来し、経験を無視できないから。なぜ半分誤っているか。それは端的な実在というとき、状態の指定が単独では矛盾のない完全な概念で、端的な実在とはこれに齟齬をきたすものと想定されているから。そうではない。初期状態を指定し尽くせるという点に既に齟齬が内在する。この齟齬を調停する第二の齟齬として、初期状態の指定という理念と、経験されてきた自由の齟齬が発見される。齟齬は二重である。ただし二つの齟齬を明確に区別することもまた困難である。両者は錯綜し或る局面では分かちがたく結びついている。

自律性とは、系全体が担う強度であり内包だ。これを部分である分子の運動に還元し尽くすという試みが、ここでの問題設定である。全体を理解するために部分を指定し尽くす。ここに部分と全体は分かちがたく結びついている。部分の指定、一個の分子状態の指定に全体が内在する。もっと言うなら、局所の一点の状態指定が、全体の指定に根拠付けられ、全体の指定が局所の一点の指定に根拠付けられねばならない。全体とは分子を配置する空間概念に留まらない。ここに完全な指定の含意がある。さて或る局所の分子の状態が A だとしよう。状態の種類は A, B, C の 3 種類だとする。一つの状態を指定する操作は、一点集合 (要素が一つしかない集合) からの写像で表せる。これを指定写像と呼ぼう。一般に写像とは、或る集合のすべての要素に対して、他の集合への行き先をもれなく指定することで定義される。出発する集合が一点集合で、行き先の集合が $\{A, B, C\}$ なら、写像の種類は 3 種となる。すなわち一点から A へ写す写像、同様に、 B 、 C へ写す写像の 3 種である。つまり指定するという写像の種類数は、行き先の集合の要素数に一致する。ところで、いまや指定は、全体を見渡した完全な指定であると言わなければならない。それは A を指定するということが、 B や C ではなく A であるという形式に根拠付けられることを意味する。 A であって、 B や C ではない、という述べる操作も、写像で表せる。これを完全指定写像と呼ぶことにする。完全指定写像は出発する集合を $\{A, B, C\}$ とし、 $\{\text{ある, ない}\}$ を行き先とする写像である。 A をある、 B や C をない、に写す写像が、 A の指定を根拠付ける完全指定写像となる。さて指定写像と完全指定写像は、互いに根拠付けられねばならない。指定写像を根拠付けるのは唯一つの完全指定写像であり、逆もまた成り立たねばな

らない。それは、指定写像の各々が、完全指定写像の各々と、もれなく一対一に結びつかねばならないことを意味する。ところがそれは不可能である。前述のように指定写像の数は3種であった。他方、完全指定写像の種類数は、 $\langle A, B, C \rangle$ の各々を〈ある、ある、ある〉、〈ある、ある、ない〉、〈ある、ない、ない〉、... に対応付ける数だけ存在する。出発点集合の要素数3の各々に対して、ある、ないの2種を対応付ける数だけ存在するから、それは $2^3 = 8$ 種類となる。3と8、数が合うわけがない。だから指定写像と完全指定写像をもれなく一対一に対応付けること、すなわち全体を指定し尽くすことで、局所の状態を指定すること、は不可能である。

この議論の要諦は、端的な状態の指定に関する自明性を疑う点にある。形式的な議論だけを追うなら、読者はこう思うかもしれない。指定写像を表す完全指定写像とは、〈ある、ない、ない〉のように、三つ組みのうち一つのみを「ある」とし、他を「ない」に写す写像に他ならない。ところが完全指定写像の全体を、 $\{A, B, C\}$ から $\{\text{ある、ない}\}$ への写像の全体と規定しているので、〈ある、ある、ない〉のような「ある」が複数存在する写像さえ、完全指定写像として存在を許される。指定写像を根拠付けようというのなら、最初から「ある」が複数存在する写像は除くべきではないか、と。そうではない。状態を一つ指定することが、素朴には、他でもないこれ、を選ぶことと端的に一致すると思ってしまう。これは、指定に関する自明性を、誤謬のないものと信じる錯誤である。一個の指定の自明性を、他ではないこれ、という形式で与えようとする、〈ある、ある、ない〉のような完全指定さえ一個の状態を指定する場合がある、と考えねばならない。Aを選ぶことが、もしかするとAでもBでもあり得たが、Aを選んだというような、留保付きの選択さえ考慮されることになる。自明な選択の、その自明性を根拠付けようとする、逆で選択の自明性が失われる。この論点がまず発見され、その上で、留保付きの選択さえ含む完全指定写像と指定写像の対応が詮議され、その不可能性が発見される。

かくして、状態の完全な指定、ここに部分と全体の齟齬が発見される。全体はいわば隠された概念であった。状態を指定するのは、端的に可能で自明であると思われる。しかし選ぶための選択領域が予め用意されていなければならない。この選択領域が、隠された全体であり、これを見渡した上で、一個の状態を指定しようとする、部分と全体の齟齬、いやそれは、不可能性である、が発見される。ここに登場する、部分、隠された全体は理念である。理念における部分と全体の齟齬、これが第一の齟齬である。

第二の齟齬、これは第一の齟齬の発見に契機されてのみ発見される。問題は、自律系、生命、意識を分子運動としてモデル化すること、であった。かくして首尾よくうまい分子運動の力学が発見＝構成され、初期状態を指定することになった。この限りでモデル内部に一切の齟齬、誤謬はなく、完全な理念として存立するはずだった。しかし状態の完全な指定を目論むことで、部分と全体の齟齬が発見されてしまう。モデル自体が不可能性を提示する。ここで我々はこう思う。いやしかし、理念的には不可能でも、現実には生命は、存在するではないか、と。理念において不可能だが、経験的に可能である。不可能と

可能の齟齬、として発見されるもの、それが質料である。分子運動としての生命モデルそれ自体が完全で齟齬を内在しないとき、モデルと現実の生命系の間にある齟齬は、予め存在し、単に両者の差異を示すだけだ。これに対してモデルに部分と全体の齟齬、不可能性が見出された後、発見される齟齬は、理念と現実の齟齬であると同時に、理念における部分と全体の齟齬を調停し、不可能性を回避するなにかとして発見される齟齬である。第一の部分と全体の齟齬を経由して発見される第二の齟齬は、だから、齟齬であると同時に調停である。この両義性が質料の含意なのだ。

なぜ調停となるか。理念における部分と全体の齟齬は、全体を完全に指定し尽くすという前提から生じた。見渡すこと、完全な知識を前提とした。そんなことは可能か、いや可能ではない。これが質料の担う齟齬である。もはや前提は予め完全な形で、疑いのない存在として許されない。完全に指定できないという否定表現が、第一の齟齬に対して調停という肯定表現となる。全体は少しずつ、絶えず創られるしかなくなる。

質料は、端的に理念と齟齬をきたすべく、予めあったのではない。りんごと異なり質料と理念の齟齬を予め顕現する形で、そこにあったのではない。確かに、初期状態の起源問題に対する拘泥、状態の完全指定という試みのモチベーションは、現実を経験される自律系、生命によって与えられる。しかしこの段階で生命は、質料性を顕現するべく現前するのではなく、より曖昧に、ただ起源問題への契機を与える存在に過ぎない。ここから出発して第一の齟齬が発見され、これを調停する齟齬として初めて、質料が発見される。質料をアプリアリだと想定することが、半分正しく、半分正しくないとは、まさにこの意味においてである。

我々はこう結論付けられる。質料性とは、理念における部分と全体の齟齬、理念における不可能性に対する齟齬として発見される。すなわち不可能性を担う理念に対する齟齬が、質料の定義となる。だから、理念と質料の齟齬とは、統合と断絶の齟齬ではない。統合を担うと信じられた理念において、断絶（不可能性）が発見され、これに対する齟齬こそ質料であるから。統合と断絶の関係は、幾重にもねじれる。しかし理念と質料は、常に齟齬であると同時に調停としてしかあり得ない。

B. 体温を計ることの意味

第二の補助線として、体温を計ること、計れてしまうこと、の意味を考えたい。温度とは、平衡状態における分子運動の統計量である。分子は個物として区別されるが、この区別を無視し空間全体としての強度を定義する。それが温度である。したがって原理的には個物の区別や空間内に偏在する差異が意味をもたないような、均質な分子運動の全体に限ってのみ、温度は定義できる。平衡状態においてのみ温度は定義可能である。しかし現実には平衡状態など実現されない。そうであるにも拘わらず、我々は温度を計測し、温度が計測された、と言う。

体温計で体温を計る。たとえば脇の下に体温計を挟んで体温を計る。もちろん体

という空間全体が平衡状態であることなど期待できない。体はいたるところ、時間的にも空間的にも不均質だ。にも拘わらず、我々は脇の下の温度を持って、体温と言う、言ってしまう。平衡状態でないから、温度を計るのは不可能だ、と言うなら、程度の差こそあれ、温度の計測は全て意味を失う。つまり我々は、温度を計る対象がまず温度を計測するにふさわしい平衡系か否かを詮議し、これをクリアーした場合にのみ、安心立命の境地をもって温度を計る、わけではない。計ってしまう。しかし温度の定義は飽くまで、均質な平衡系という、まとまった空間である。温度の定義に即した、この均質なまとまった空間はどこにあるのか。体が平衡系でない以上、それは、計測されたこの体でない。考えられる回答は次のようなものだ。温度を計ったことによって、温度に対応する均質な空間が、計測の事後において理念として出現する。

体温を計った事後において、出現する平衡系、これは単なる錯誤ではないか。ここに発見されるのは、現実の体と温度の定義を許容する平衡系の齟齬だけである。そうだろうか。現実の平衡系ではない体が真に実在し、温度概念を許容する事後に出現する平衡系は偽者である。そう言えるだろうか。なにしろ我々は、体が平衡からどのくらい遠いのかを詮議することなく、体温を計るのだ。ここには偽者も本物もない。そう、この問題は、生命を分子運動の集団としてモデル化する際に出現する齟齬と同型の問題である。分子運動のモデルが自己充足的に完全であり、しかし現実の生命とは齟齬をきたす、という素朴な直感と、平衡系と体は齟齬をきたす、という直感は同質のものだ。ならば、集団分子運動という理念の中に、部分と全体の齟齬が発見されたように、平衡系における温度概念に、同様の齟齬が発見できるはずだ。

温度概念は、自律性や自由が、系全体の担う強度と想定されたことと同じく、全体の強度として定義される概念である。分子一つ一つを区別し、その状態を定義しておいて、その後、集団全体の強度として、分子の区別を解消し統計量として温度を定義する。統計において個物は区別されず、運動の具体的指定において個物を区別する。区別する、しないの両義性を担った概念、それが温度である。温度概念は可能か、これが新たな問いとなる。ただしこれは、現実の物理系において温度概念が想定可能か、という問いである。それは現実に言及しながら、理念として区別する・しないの両義性を詮議する作業となる。だから、温度概念が想定可能かという詮議は、平衡系であることを確認しながら全体の強度として温度を測定する、作業となる。平衡系であること、これを確認するためには空間全体のいたるところの局所が、同様に均質であることを確認せねばならない。空間を微小空間に分割しておいて、各微小空間内の分子の個数を記録する。これを各自刻で行い、絶えず時間平均をとる。平均化された各微小空間の分子数が同じであることをもって、空間が均質であることを確認するわけだ。均質性が確認できたときに限り、その全体の強度、温度が測定される。

全体の強度であるところの温度、これは一般に、与えられた熱量のもとで仕事として取り出される。系全体の行う仕事を定義するには、系全体という概念を内面化し、個

物化し、これを操作対象とする必要がある。分子の運動の単なる総和という概念は、操作対象とならない。概念的に、個物として扱える必要がここにある。概念として個物にするとは、分子運動の総和に何らかの変換操作を施して個物化することに他ならない。そのような変換操作があるとしよう。実際、我々が系全体に仕事を科すとき、そのような個物化を通して実現するはずだ。圧縮された気体の仕事は、ピストンを押して成す仕事によって測定される。ピストンを押して移動させる距離を通して仕事の実現される。それは一様なピストン面という個物（面の広がり、その均質性によって意味を失う）化を通して実現され、測定に供される。結局何らかの仕組み、変換を通して全体を担う個物という仕組みを与え、それによって操作し、仕事を科す。そこで、全体を担う個物が、空間全体の或る一個の微小空間に存在すると考えよう。これは、部分の関係を構造として担う、リミットの定義を満たす自然な定義である。このような特殊な局所の状態を指定し、操作することが、仕事を取り出し、温度を測定することとなる。平衡状態を詮議しながら温度を測定するとは、局所の分子状態を完全に見渡ししながら、これに根拠付けられて局所の或る一点の状態を指定し、操作することとなる。果たしてこの状況は、指定写像と完全指定写像のもれなく対応した一対一対応と同じ状況となる。我々はここに、理念における、部分と全体の齟齬、不可能性を発見することになる。注意せよ。物理学で定義される温度概念に不可能性はない。平衡系であると過程する限りにおいて、温度が定義されるだけだから。温度の前提である平衡系であることを確認しながら、温度を測定する一とき、不可能性が発見されるのだ。不可能性は、現実に温度を測定すること、において発見される。

不可能とはいっても、体温は現実に計れるではないか。これが理念と現実の齟齬、質料性である。平衡系であると確認することをもって、温度を測定する。ここに、第一の齟齬、不可能性が発見された。にも拘わらず、温度は計れてしまった。そして測定の事後において、不可能であったはずの平衡系が想定され、測定値に相当する平衡系が出現する。事後に出現する平衡系は、もはや純粋に理念的な平衡系、空想の産物であるといった、偽の存在ではない。それは理念における温度測定の不可能性を調停し、不可能の前提を無効にすることで現れる平衡系である。いわば平衡系として、測定した、いま発見された体、なのである。平衡系でありながら、いま、この測定した瞬間において平衡系であり、いま温度を一定に保ちながら、次の瞬間には異なる温度を提示するかもしれない、そういった平衡系なのである。新たな熱を加えることなく、こういった変化に開かれた平衡系なのである。理念においてそれは語義矛盾である。すなわち、変化に開かれた平衡系とは、齟齬として発見された、質料を担う理念なのである。それが、計測されてしまった温度に対応する対象となる。

もはやこう言っても賢明な読者は理解するであろう。体温を測定することで、その都度出現する平衡系とは、質料を担う極限である、と。平衡系とは、部分である局所を平滑化、均質化させる極限であり、富士山の例であげた曲線＝全体である。しかし測定の事後において発見される平衡系は、熱という変化の外因を与えることなく温度変化を潜在

する、太さを有する曲線なのだ。太い線の中にさらに細密画が描きこめる、それが温度の変化である。太い線という質料性は、まさに温度変化の潜在性それ自体に対応する。体温は、温度変化を潜在する平衡系において測定されたのだ。体は、平衡系であるにも拘わらず、いつ何時変化するかもわからない平衡系—既に理念的平衡系ではない—である。熱的収支がない平衡系であるなら、突発的に温度が変化することなどあり得ない。その都度測定し、温度が変化することなど期待できない。しかし我々は、毎日の食物や運動量がほぼ同じで、ほぼ熱的収支に変化がないと想定しながら、ほぼ平衡系である、と想定しながら、同時に、温度変化が検知できると考えて体温を計る。それはナンセンスではない。平衡系の担う質料が、温度変化として顕現する。我々はそれゆえに、体温を計る。質料性の顕現、すなわち体温の変化を、病を、検知するために。体が、質料を担う平衡系であるがゆえに、突発的な、予想外の体温変化を、病として検知することが正当化される。

5. 痛み=オープンリミット

5-1. ロボットの痛み

我々は既に以下のことを明らかにした。わたしの痛みとは、一人称を装いながら、二人称の問題系である。だからそのモデルは、無媒介的な二重基準によって構成できない。ここに、モデルを構成する通訳不可能な要素—内と外—の間に、媒介性、調停を持ち込むことが示唆された。次に、わたしの、という問題は、わたしによって囲い込まれ、個物化されるという、全体性内面化の問題であると論じられたが、同時にそこには、或る種の不定性—すなわちそれが前述の媒介性である—を持ち込まざるを得ない点が示された。全体性内面化とは、単に外からみて全体を顕現する境界ではなく、指示性、操作性を前面に主張する、部分間の構造を担う点である。こうして、不定性と全体性内面化という概念装置が射程に収められた。内面化された全体、それは極限である。不定性、それは質料である。わたしの～は、質料を担う極限、である。こう主張された。その端的なモデルが、太さを有しその内部に書き込みを許す線である。質料性とは何であったか。それは理念的部分と全体の齟齬、を調停する、第二の齟齬であった。極限という全体性内面化それ自体には、齟齬が見出せない。しかし、全体性を内面化しながら部分进行处理する、部分を区別する一方部分の区別をやめ全体性を内面化する、という超越的視点のもとでの全体性内面化は、不可能である。これが第一の理念的部分・全体の齟齬であった。第二の齟齬は、だから、齟齬でありながら、調停でもあるようなそういった齟齬である。それが質料であった。

体温を計るたびに出現する、変化を担う平衡系。純粋な理念ではないこの概念こそ、質料を担う内面化された全体のモデルである。それは病を現前させる個物であるがゆえに、痛みの原器なのである。

* * *

ロボットが、飛んでいるボールを捕球する。この問題を通して、痛みを論じよう。ここでロボットは三つの作業を順次処理することになる。第一に、ロボットはカメラを通して空中を飛ぶボールを認識する。第二に、ボールの落下位置を推測し、そこへ移動してグラブにボールを当てる。第三にグラブに収まったボールの衝撃を吸収するよう、少しばかりグラブを引く。ボールの捕球という一つの作業は、本来幾つかの独立な作業から構成されており、これをつなぎ合わせて一つの作業とみなすことでしか一つの全体にならない。つまりここには全体の内面化が見て取れるはずで、この限りで、三つという数字が重要なのではなく、まず部分的作業の集まりに過ぎないという前提が重要なのである。

一つの作業として、という内面化に定位するために、第二の作業に注目し、第一の作業との、および、第三の作業との貼り合わせを考えてみる。それは以前の作業を処理した結果を引き継ぎつつ、以後の作業の準備をする、ことに他ならない。したがってそれはいかなる瞬間においても生起する。特にグラブに球が当たった瞬間を考えてみよう。カメラで発見された結果を受け、球を追い続ける作業を維持していくことが、以前の作業の結果を引き継ぐことだ。この引継ぎが、球をグラブに当てるという作業として実現される瞬間、グラブを引くという作業の準備が内在しないとイケない。物理法則に則り、グラブに当たった瞬間の衝撃を計算しておいて、予め、衝撃を吸収するためのグラブの引き方をプログラムしておくなら、ロボットにおける作業の張り合わせは存在しない。対して、子供は、物理学の知識なしに、ボールを捕球できるようになる。むしろ、子供がやっている捕球過程を、ロボットとしてどう実現するか、がいま問われている内容だ。だからロボットは、全体の作業、作業を処理する世界の全体、を知らないものと想定される。ロボットにおいて、球が当たった瞬間、その衝撃を検知しつつ、その検知の結果が既に次の作業の準備になっている。考えるべきはそういったロボットだ。

以前の作業をとどこおりなく引き継ぎ、その結果を維持することが、現在なすべきことの条件であり、これを満たしているときに限り、現在の作業を進行させることができる。作業過程は、平衡系という条件を確認した後、温度を計るという状況に酷似する。ならば、計った瞬間、変化を許容する平衡系が出現する、ことと同様に、衝撃を検知した瞬間、質料を担う内面化された全体が出現する、と考えられないか。いや、まさにそれが痛みである。ボールを当てると同時に、その衝撃を検知する。正しく検知する、それは可能か。予め衝撃がどの程度のものか、ロボットは知らない。その上でロボットは衝撃を検知せねばならない。衝撃の検知は、純粋に理念的なものではない。純粋に理念的とは、受けた衝撃それ自体によって観測装置それ自体が損傷を受けることはない、という意味だ。理念的検知では、衝撃の全てが、正しく或る値として出力される。しかしもし、観測装置が損傷を受けるようなら、壊れた観測装置によって計測された衝撃は意味を持たないだろう。ロボットは事前に衝撃の大きさを知らず、自らの観測装置が、衝撃に十分耐え得るかどうかを知らない。だから、観測装置が破損しないように調整し、破損していないことを確認しながら、観測を実行せねばならない。しかも受けた衝撃は、1つの数値として個物

化されていなければならない。観測装置が破損していないことを確認しながら、観測する。現実の観測は、そのように遂行されねばならない。しかし、それは不可能である。

衝撃の観測装置、それは理念的個物ではない。ボールとグラブの接触面は、無限小の点ではない。グラブは理念的点ではない。衝撃の観測装置は、それ自体が個物なのではなく、大きさを持ちながら、自らが受けた影響を個物化する装置である。自らの引き受けた全体を内面化する装置である。だから、衝撃の瞬間、観測装置が破損しないように調整し、破損していないことを確認するには、観測装置の全体を、局所の一点一点ごとに目配せしながら、その全体を個物化せねばならない。一点一点の状態を0や1に指定して空間の全体を構成＝見渡ししながら、同時に或る個物を指定する。分子運動の全体や、平衡系を確認しながら温度を計る際と同じ不可能性が、ここに発見されることとなる。

観測装置が破損していない確認を取りながら観測結果を得ることには、理念的な部分と全体の齟齬、不可能性が認められる。しかし衝撃は検知される。もはやそれが、与えられた衝撃それ自体、その意味での正しい衝撃であるとは、とても言えない。体が平衡系ではないのに、体温とは何を計っているのか。同じく、衝撃とは、何を検知したのか、という問題が生じる。観測された衝撃は、純粋な理念ではなく、質料を伴う内面化された全体である。質料とは何であったか。衝撃検知の不可能性に抗し、これを調停してしまう、「誤った観測値に対応する全体」である。しかし、「誤った」はもはや「正しい」の対概念ではない。「誤った」は、「正しい」が実在し、その否定概念として定義できるものではない。なにしろ観測装置が可能的に破損しているにも拘らず、観測を実行するしかないのであるから。つまり「誤った」は、「破損された観測装置による」を含意する。体温の議論を思い出すがよい。計られてしまった体温に相当する、突然高温になっていること（病気になっていること）を期待される平衡系が、計測の事後現前した。同様に、衝撃を検知した刹那、可能的に破損した観測装置の全体、が、現前する。それこそが、誤った観測値を担う全体である。観測装置の内面化された全体、それが極限である。そこに担われる可能的破損こそ、質料である。可能的破損を担う内面化された全体とは、すなわち痛みである。

子供はまさに、痛みによって衝撃を検知し、痛みによって、捕球の刹那、グラブを引き捕球の衝撃を緩和する。捕球の刹那、手の表面にある毛細血管の何本かが破損する。神経細胞がこれを検知し、脳において、痛みを伴う衝撃力が立ち現れる。検知され、脳において内面化された全体とは、痛みを担う衝撃観測値である。ボールがグラブに当たった刹那、痛みを伴う衝撃の検知が出現することは、既にグラブを引くことの予期となる。衝撃を検知し、その観測結果を計算処理し、グラブを引く準備をするのではない。検知・観測それ自体が、同時に予期なのである。こうして、第二の作業、ボールをグラブに当てる、ということが、同時に、第三の作業－グラブを引く、を自然に張り合わせていく。予めボールの捕球を一個の作業として用意しなくとも、各部分的作業にあつて自ら糊代を伸ばし、自然に張り合わせ、一個の全体として内面化する過程が進行する。

以前を引き継ぎ、いま或る仕事をする。これが理念的部分と全体の齟齬を生

起させ、これを調停する第二の齟齬＝質料性を生起させる。ここに、観測装置の破損に目配りしながら、観測を実行すること、の本質がある。だから、それは進行する刹那のすべてにおいて成立する。以前を引き継ぐとは、それ以前の影響を被りながら、これを維持調停すべく絶えず目配せすることである。瞬間ではない以前の時間の全体が、「自ら」という物体において絶えず実装される。自らは、理念的個物ではなく、広がりをもった物である。この物体によって実装される過去、それが記憶である。以前を引き継ぐとは、だから、記憶を担う物体＝身体と言ってよい一を見渡し維持することとなる。分子運動の総体において、分子一個一個を区別し追跡する、局所の均質性として平衡系を確認する。同じことだ。と同時に、仕事をする。温度を議論する際、論じたように、仕事をするには、仕事をする系の全体を操作可能とすべく個物化せねばならない。全体を内面化せねばならない。観測は仕事の原器である。だから、以前を引き継ぎ、いま或る仕事をする事、それだけで、仕事の実行それ自体が、以後への予期となる。絶えず内面化することが、絶えず質料を、痛みを伴う。ゆえに複数の作業が、一個のものとして内面化される。

ロボットが痛みを感じながら作業をするとき、ロボットは諸々の作業を、一個の作業とみなす。ロボットが痛みを感じる時、ロボットは「ご主人様の命ずるままに」と言う事ができるのである。

5-2. 疲労する機械

疲労とは、蓄積される弱い痛みである。しかし我々がここまで議論してきたのは、以前を引き継ぎ、或る仕事を実行することで出現する痛み、観測装置を維持しながら観測することで立ち現れる、刹那が絶えず担う痛みであった。痛みの蓄積を導入するには、瞬間が蓄えられるという別な道具立てが必要にならないか。そうではない。以前を引き継ぐとは、過去を実装した身体を維持することであり、記憶を維持することであった。ここに蓄積がある。記憶を維持するとは、身体＝観測装置の全体に目配せすることであった。これを、完全に全体を見渡すことで実現しようとするなら、部分・全体の齟齬が現れた。これを調停する第二の齟齬、質料とは、だから、決して見渡せない全体、であった。つまり質量を担う全体とは、見渡すことができず、絶えず蓄積される過去の体现者＝モノである。我々の論点は、このような質料を含意している。

質料＝第二の齟齬を、このようにより直接的に扱うとき、蓄積、疲労が明らかとなる。そのためにここでは、計算資源という概念を導入しよう。観測装置の維持に対する目配りは、観測を計算とみなすとき、計算資源への目配りと読み替えられる。質料は、見渡せない観測装置の担うモノ性となり、一般的に馴染み深い質料概念に対応する。観測装置が十全であるとは、十分な計算資源が用意されていることとなる。しかし、そのような状況は理想的状況で理念に過ぎない。計算資源は、現実において絶えず有限で不足する事態に開かれる。記憶の蓄積は、計算資源の不足として与えられることになる。

神経細胞を考えよう。その挙動は、通常次のような簡単なモデルで表せる。一つの神経細胞は他の神経細胞の各々から電気信号を受け取る。信号はスパイク状の波であるからそれは、スパイクが存在する、しないで表せる。受け取る信号は送信線を経由して送られるが、送信線には、送信細胞に対する信頼度という重みがついている。同じスパイクでも信頼度が低い神経細胞からのスパイクは、高い信頼度のそれより軽く扱われる。受け取る信号の総和は、重みを考慮して計算される。総和が或る値を超えたとき、当該の神経細胞は自らの出力として、他の神経細胞へスパイクを発信する。超えないときには発信しない。出力結果は、環境によって評価される。ここで、スパイクの存在、不在を、はい、いいえに対応させ、環境から与えられた質問に、神経細胞が答えるという形式で学習を考える。環境にとって「いいえ」が期待されるにも拘わらず、「はい」と答えた神経細胞には環境から罰が与えられる。罰を介して、神経細胞は送信者に対する信頼度を変える。自らが「はい」を出力するのに参照した、「はい」を送信した送信者への信頼度を、以前より低くするのである。こうして、神経細胞は次第に、環境のいいなりになる。これが適応、学習過程と呼ばれる。

一つの神経細胞の挙動は、機械的に制御されている。しかしこれは理念的表現であり、定義である。機械であるように神経細胞を定義することは、まさに理念における形式である。現実の神経細胞は、質料を担い、送信される信号を観測するべく、自己＝観測装置を絶えず維持する。観測装置を絶えず維持するとは、常に必要な計算資源を周囲から動員するということだ。その結果、神経細胞は、機械的挙動を実現する。計算資源の動員は、だから破綻するかもしれない。不足するかもしれない。そのような破綻を一切考慮せず、常に計算資源は十分である、と理想化すること。環境から切り離して一個の神経細胞を定義するという事は、そのような理念的理想化なのである。計算資源が徐々に不足する。これが疲労である。不足が深刻な事態を招いたとき、神経細胞はもはや信号を検知し、自ら発信する機械の機能を果たせない。事実、現実の神経細胞は休止期間を有する。送信された信号に応答できなくなる。疲労は、質料を担う観測装置の必然なのである。

我々は、疲労を痛みの変異とみなすという態度で議論を進めてきた。しかし以上のように、質料性を全体性内面化の齟齬を調停する第二の齟齬とせず、直接的に、所与の質料と考えるだけなら、疲労と痛みは区別されてしまうだろう。疲労をこのように描くとき、そこには全体性の内面化という問題が出現しないから。我々は、金属疲労という言葉が普通に使う。しかし、金属の痛みとは、詩人でない限り使わないだろう。金属疲労という概念には、質料、モノ性が考慮されるが、全体性内面化は問われない。全体性内面化が対象（ここでは金属）において問われるとき、そこには対象それ自体の、それ自体における個物化が問われる。これに質料性が関与するとき、所有性、私秘性を担う、私の痛みが出現する。逆に、内面化が問われないとき、そのような所有性、私秘性は決して現れない。だから、我々は、一切の擬人化を思うことなく、金属疲労という概念を使うことができる。

逆に、次のように言うことができるだろう。疲労が、絶えず自覚されるかのよう

に、絶えず計算資源の不足として検知され、調整される過程として捉えられるなら、いや、そのときに限り、我々は、疲労の意味を知ることができるのだ、と。近年、神経細胞では、休止期を有するのみならず、送信者と受信者との間のスパイク間隔に依存して、信頼度を変える方法が変化するといった現象が知られてきている。このことは、疲労がマテリアルレベルで絶えず検知されていることを意味するものとして、理解されるべき現象であろう。疲労と痛みとは、区別されないよう議論されねばならない。

6. おわりに、またはアペオスの CM の含意

以前を引き継ぎながら進行する観測過程、以前を体現する観測装置を維持しながら、観測を実行する観測、そこに、痛みが現れる。このような観測過程は、理念的部分・全体の齟齬を調停する第二の齟齬＝質料性、を担った内面化された全体を、絶えず顕現する。それこそが、痛みである。我々は、それを、質料を担う極限、太さを持つ線、温度変化を潜在する平衡系＝体温の体現者、を通して解読してきた。痛みは、正しくない温度、壊れた観測装置による観測、である。しかしそれは、実在する正しさの否定項、「正しい」からの逸脱ではない。正しい温度、正しい観測を無効にし、正しい・正しくないの原理的な区別を無効にしながら、正しい・正しくない、痛くない・痛いの違いを絶えず現前する、そういった概念である。最近よくテレビで目にする、アペオスなる商品のコマーシャルフィルムが、この点をうまく表している。

* * *

コマーシャルは、三人の経営者が並んで散髪する、床屋のシーンから始まる。三人のうち二人は、アペオスなるものについて知っていて、残りの一人は知らない。そのような設定になっている。知っている第一の経営者がいう。「ところで、アペオスはどう？」知っている第二の経営者が、「かなりいいですよ」と応じ、知らないらしい第三の経営者に問う。「いいよね？」、と。第三の経営者の想像シーンが、オペラ風の音楽とともに画面に現れる。軽快に走るスポーツカーが映し出される。車体の一部がアップになり、そこにはアペオスと描かれている。第三の経営者はアペオスを車のことと想像して、言う。「走りますよね、アペオスは」、と。第一の経営者は、「走らんよ、アペオスは」と答え、第二の男に促す、「走らんよね」、と。第二の男は笑いながら、「走らんでしょ」と応じ、画面は **What is Apeos?** を大書きにして終わる。

私は、この CM が、わけもなくおもしろくてしょうがなく、テレビからこの音が流れるたびに、釘付けとなって毎回笑っていた。あるとき、何がそんなにおもしろいのか、歩きながら考えた。知ったかぶりは恥をかく、というだけなら、一所懸命想像する第三の経営者が気の毒なだけで、むしろ笑えない。そして気づいた。知っているはずの第一の経営者が、「走りますよね、アペオスは」と問われ、自分でも「走らんよね」ともう一人に聞く－ここである、と。我々は通常、知っている、知らないの差を圧倒的な差だと思ふ。知

っている者は、この断絶において、知らない者に対し、圧倒的に有利である。「走りますよね」などというトンチンカンな応答は、端的に笑い飛ばせばいい。しかし、彼は、内心ぎょっとしたような顔で苦笑いしながら、もう一人に聞いてみるのである。もしかすると、自分も裸の王様かもしれない、といった風情で。

もしかすると、知っているはずの自分も、裸の王様かも知れない。この懷疑を、我々は決して払拭することができない。私自身、アペオスが何であるか、いまもって知らないが、仮に計算機であるとしよう。第一の経営者は、これが計算機であるとして、自分が使う程度に計算機の使い方は知っているとしよう。しかし彼は、その内部構造や原理について知っているわけではない。だから彼は、走りますよね、と言われたとき、もしかすると、自分の知らない使い方がなにかあるのかもしれない、という疑念を払えない。だから、もう一人に聞くのである。第一の経営者が、計算機の内部構造に熟知した技術者であると仮定しても同じことだ。「走りますよね」と問われたとき、アペオスが市場で或る隠喩として使われるまでに流通し、その隠喩の使われ方に関して「走る」という使われ方があるかもしれない。計算が「重い」というように。この可能性を、解消できない。彼がどのような知識を持っていようが、このような懷疑は消えず、「走りますよね」と言われたとき、一度は自信を失うことになる。もう一人の確認を取る以外、彼はこの不安を消し去ることはできなかったのだ。

誰もが裸の王様かもしれぬ。この限りにおいて、「知らない」は、確実な知識を有する状態の否定なのではない。知る・知らないの間に客観的な断絶があるわけではなく、区別を無効にしたまま、区別を現前する。ここには全体的な基盤、しかつめらしい根拠がない。だから興味深い。病いや痛みが、正常な状態の否定項や、逸脱ではないように。この限りで、痛みとは、まさに「走りますよね」なのである。

注：

- (1) 堀田義太郎、「先端医療をめぐる倫理問題」の問題構成について。宇城輝人、疲労する機械—<労働する人間>の読解格子。美馬達哉、ストレスとその運命。
- (2) Y.-P. Gunji, T. Haruna, T. Shirakawa and K. Sonoda Open Limit: A Wholeness with Vagueness Driving Ver-handlung. In: *Endophysics, Time, Quatum and Subjectives* (R. Buccheri et al. World Scintific, Pub) (in press).