

コンポーネントとしての哲学

古賀, 徹
九州大学大学院芸術工学研究院 : 助教授

<https://doi.org/10.15017/1448755>

出版情報 : 哲学論文集. 42, pp.101-117, 2006-09-30. 九州大学哲学会
バージョン :
権利関係 :

コンポーネントとしての哲学

古賀 徹

機械はそれ自体入力と出力をもつ。産業機械にあつて入力は素材であり出力は製品である。情報機械にあつては入力は信号であり出力は加工された情報である。いずれにせよ機械は入口と出口を持っている。

機械のもう一つの特徴は、機械それ自体が別の機械をその構成要素としていることである。たとえばテレビジョンはブラウン管や検波回路、増幅回路など、それ自体複数の機械から構成されている。検波回路を構成するダイオードもまたそれ自体一つの機械である。それと同様に、機械はまた別の大きな機械の一部であつたり、別の機械と接続されている。たとえばテレビはDVDプレーヤーと接続されてDVDソフトを見るために必要な機能を果たすこともあれば、放送局の放送設備とより大きな機械を構成することもある。

我々はこちらで、こうした機械のモデルによって、哲学の伝統的な構成要素である概念と実在についてひとつのモデルを提案してみたい。¹⁾

一、機械としての概念

一つの機械が他の機械から構成されているように、一つの概念は他の複数の概念から構成されている。つまり一つ一つの概念はその複数の構成要素（コンポーネント）を持つと考えてみよう。考察を容易にするために、最小の複数の構成要素、つまり二つのコンポーネントからなる概念を思い浮かべてみる。

テレビ受像機の「画質」という概念をここで取り上げてみよう。テレビの画質調整画面を呼び出してみると、画質がコントラスト、色濃度、明るさ、シャープネスなどのいくつかの要素によって構成されていることが分かる。通常のテレビの標準画質は、店頭でくつきりに見えるように設定されている場合が多く、必ずしも継続的な視聴にとって画質が最適であるとは限らない。

そこでコントラストを標準設定のまま、色濃度を変化させてみることにしよう。自宅のリビングにおいて人の肌色がもっとも自然に、美しく見える位置が確定されるだろう。だがコントラストをより弱くしてそれに最適な濃度をふたたび探してみると、色濃度の最適値は前とは違った値をとるのである。

ここで重要なのは、「画質」という概念にとって、コントラストと濃度という二つのパラメータ（変化値）の最適な組み合わせがおそらくは存在するであろうということ、そしてその組み合わせを見いだすには、二つのパラメータの値をそれぞれに変化させなければならないということである。最高の画質を求めるには、調整者はすべてのコントラスト段階において、それぞれに最適な色濃度の位置を探し出し、そのそれぞれの要素がクロスした地点のすべてを比較して、そのベストを選択しなければならない。画像がより自然に、より美しく、より感動的に、しかも目の疲れが少なく写し出される地点をめぐって、調整はかなりの時間を要することになる。

ある概念機械の出力をその概念の「強度」と定義しよう。テレビの「画質」の例では、強度は画質の良さを示すことになる。そして「画質」の概念は、複数の部分概念、つまりその概念の構成要素によって構成されている。それはさしあたり「コントラスト」と「色濃度」であった。「ここで最も簡単なモデルとして、 y 軸（高さ）を概念の強度とし、その平面を構成する x 軸と z 軸をその構成要素の強度とする周知のデカルト空間をイメージしてみよう。

ここで注意すべきなのは、概念の「強度」は決して数直線上で表家される単一の量ではないということである。それは感性的な特定の質を表出する。我々の例でいえば、 y 軸で表されるべき「画質」は、文字通り画像の質であり、けっして数量へと単純に還元できるものではない。にもかかわらず我々は通常よい画質と悪い画質、そして最高の画質を判別する。つまり強度は質の差異がある種の価値水準の違いを生み出すような概念なのである。そこで説明の手段として事態を単純化するために、「画質」の価値水準をかりに表家できるものとして、 y 軸上に仮定しようというわけである。

我々の「画質」を表すデカルト空間のなかには——これも事態を単純化するためだが——ちょうど富士山のような立体グラフが成立していると仮定しよう。そのグラフは y 軸において最大強度（もっとも画質の良いピーク）と、そのための構成要素（ x 、 y の組み合わせ）が一つだけ存在することを示している。コントラストと色濃度がある一点でクロスさせれば、圧倒的な最高画質（最大強度）が出力されるというわけである。

ここにおいて、 x 軸と z 軸という二つの構成軸に挟まれた平面を x と z の「共有平面」と定義する（構成要素が三つ以上になれば共有空間となる）。なぜそれを「共有」と呼ぶのかといえ、その平面上においてはどこにおいても構成要素 x と z の二つの概念が共存しており、その意味でその要素をどちらか一方に還元することは不可能だと考えられるからである。通常我々が画像を見ると、ある画像のどの部分がコントラストから構成され、どの要素が色濃度に由来するのかを区別することはできない。両者は渾然一体となってひとつの「画質」を構成している。その意味で、 x と z からなる底面は、二つのコンポーネントを区別不可能とする平面なのである。

その共有平面上を移動するとき、概念強度軸Yの値が変化する。その変化の総体（つまり富士山状のグラフ総体）を当該概念の「内容」と呼ぶことにする。ここで共有平面は、その出力Yを可能とするために高速度でライン状にサーチされる。X軸のたとえば値Z₀に対してすべてのZ軸がクロス（検証）され、その結果がいわば断面状に出力される。次にはX軸のZ₀に対してすべてのZ軸がクロスされる……というわけである。そしてその結果としての概念の内容総体、つまり富士山状のグラフがほぼ同時的に見かけ上存立する。

そのためにはサーチは十分に速くなければならない。我々はこれをかりに演算の「速度」と呼ぶことにしよう。高速度のコンピュータ演算によってディスプレイ上に図形が描出されている状態をイメージしてみよう。そのときその図形が成立しているのは、コンピュータによる演算がきわめて高速であり、すべてのパラメータがいわば同時に計算されているように見えるからである。パラメータが単純であり、演算が十分に高速であるとき、概念内容をあたかも外側から俯瞰しているかのごとくに一覧することができる、かのように我々は思いこむ。

このサーチの実行と演算を「思考」と名付けることができるように思われる。とすれば、概念内容が客観的に存立する、つまりそれが「実在」するかのようには思われるのは、思考の十分に高速な速度によってである、というわけである。ある特定の「画質」概念の内容の認識は、まずもって「画質」の構成要素、つまり「コントラスト」と「色濃度」という二つの概念へと「画質」概念を「分析」することから始まる。分析はいつまでもなく、ひとつの機械をその部分機械（コンポーネント）へと解体することである。そのうえでその二つの概念からなる共有平面をサーチ（思考）して、その強度分布全体（富士山全体）を把握するのである。またこの画質機械を構成する機械としてのコントラスト機械そのものをY軸に立て、その概念そのものを構成する要素をさらに「分析」することもできるだろう（コントラストはいかなる要素によって成立しているのか？）。これとは逆に、二つの概念（「コントラスト」と「色濃度」）から一つの概念（「画質」）を構成する操作を「総合」と呼ぶこともできる。総合は言いつまでもなく、複数の部分機械による一つの全体機械の構成である。

しかしながらここで、概念の内容を明らかにする思考は本当にそつした厳密なサーチを行っているのだろうか、という疑問が生じるであろう。というのも画質調整の手順がもし、x軸とz軸に関するすべてのクロス可能性について一つひとつ検証することよるとしたら、それは途方もない時間と労力がかかると思われるからである。

実際の画質調整においては、パラメータはコントラストと色濃度の二つだけではない。これ以外にも明度やシャープネス、より専門的にはそれぞれの原色の出力値やガンマ補正など、多岐にわたることになる。そのとき試してみるべき評価ポイントはあつという間に無限大近くにまで増大するであろう。それらの組み合わせをすべて検証するのは事実上不可能である。

とすれば我々は、ひとつの概念モデルにおいて、当初の仮定に反して、かの富士山状のグラフを俯瞰できるような地点に立つことはできないようである。グラフを、つまりは概念の内容を俯瞰することができるためには、思考はパラメータのすべての組み合わせについてそのすべての出力値をほぼ同時に知っていなければならないが、パラメータが増大するときにはそれはほとんど実際上不可能になる。とすれば思考は、富士山状のグラフを実際に外から見ているのではなくむしろその内部に住み込んでいる。どこが最高出力を示す地点であるかを知ることなく、またどちらに向かえばそつした「出口」に向かっているかを知ることなく、いわば富士の樹海をさまよい歩くような状況に思考は置かれている。

とはいえ調整の熟練者は、おそらくわりと容易に最高画質のポイントを探し当てるものである。コントラストと色濃度だけでなく、さまざまな操作項目が連立しているとしても、そのなかから論理的なベストとは言わないまでも、ほぼ満足できる出力を可能にするような組み合わせを彼はわりと容易に探し当てることができる。我々はこつした操作を熟練者による勘と呼んだりもするが、いずれにせよ実際に俯瞰が不可能でありながらも、なおいかにして思考は概念内容を知ることができるのだろうか。

一、 理解と感性

先に定義した機械モデルにあって概念は、他の複数の概念をその構成要素とし（単数であれば構成される概念と構成する概念とは同一であり概念は無内容な同語反復となる）、そのかぎりでの他の概念との接続においてはじめて存立している。にもかかわらずその概念は、それ独自の内容を保持している。ここでその内容（先の例では富士山のグラフ）に関してある種のイメージを持つことを、「理解」と呼ぶことにする。たとえば調整の熟練者は「画質」という概念を「理解」している。つまり「コントラスト」と「色濃度」からなるすべての組み合わせが出力する強度分布についてある種のイメージを持っている。そのイメージを保持する前、つまり概念を理解する以前には、彼は構成要素の様々な組み合わせを一つ一つ検討するという「思考」を経なければならなかった。そこで思考は低速でしかありえなかった。しかしながらそうした操作に習熟すると、「コントラスト」と「色濃度」が「画質」に対していかなる関係を持つかについて大まかなイメージを持つことができるようになる。そのとき思考の速度、つまりサーチ速度は上昇し、あたかもそこに概念内容という客観的な関係が存立しているかのごとくに振る舞うことができる。彼はいまや「画質」が「分かっている」のである。

たしかにそうした「理解」は近似的なものであり、一つ一つのクロス・ポイントを丹念に実証してゆく低速の思考に比べれば、その表象精度は低いといえる。しかしながら他方で、それに習熟してゆけば行くほど、理解は精密で正確なものとなっていく。たとえば「画質」という概念は、コントラストが高くて色が濃ければクッキリ・ハッキリというように初心者には漠然としたものである。その「理解」は誤りではないが、しかし粗雑で曖昧である。ところが当初の予想に反して、コントラストを落とし、色を薄くしてゆくと、豊富な中間調、明暗の階調が現れてきて、あるポイントではっとするような美しさが実現できることが知られるようになる。次の調整からは「大体このあたり」と思われるところに絞って、画質がピー

クを迎える地点をより精密に探すことになる。その精密で微妙なところをかぎ分けられるようになってくると、ごく微量のコントラストの変化、ごく微妙な色の濃さの変化、つまり変化量の微分値が画質の変化にどのような貢献をなすが分かってくる。つまり「画質」に対して、その構成要素の微小変化が持つ「性質」が知られるのである。「コントラスト」の「性質」を知るというのは、コントラストの変化が画質をどのように変化させるかという、変化量間の相関関係を知ることである。

思考によるサーチはこの相関関係に関する知識によって圧倒的に高速化される。たとえば二次関数 $y = x^2$ 乗の「性質」を知るためには、 x 軸の値をすべて関数に投入しそれぞれの y 軸の値をプロットするよりは、二次関数を微分して $y = 2x$ という微分関数を得た方が早い。この微分関数を獲得すれば、二次関数がどこでどう変化するかを早く知ることができる。この二次関数は $x = 0$ で底を打つ。つまりそこで最大のマイナス強度を出力するという「性質」を簡単に知ることができるのである。二つの構成要素からなる概念の強度変化を知るためには、それぞれの構成要素を変数とする偏微分方程式を成立させて、変化量ゼロ、すなわち強度のピークを探らなければならない。

ちなみにここでこの偏微分方程式を代数的に解くことは通常困難である。なぜならもつとも単純な二次関数のような関数でしか微分方程式とその解を代数的に求めることはできず、感性に關与するような複雑な関係性（二つ以上の変数を持つ偏微分方程式）において通常それはきわめて困難だからである。とすれば残されるのは、変数に具体的な数値を連続的に代入してその出力を一つひとつ演算して近似的な解を求めるといった手法であろう。これは通常、スーパーコンピューターのような高速演算装置によって追求される。しかし熟練した調整者は、代数的には解答不能な微分方程式の解として表象されるポイントをわりと容易に探り当てることができる。むしろ調整者の思考は代数的でもなく演算的でもない。とすればその思考はどのように働いていると考えられるだろうか。

おそらくそれは変化の「性質」を理解している、つまり変化量間の相関関係を微分的につかんでいるからであると思われる。概念の内部をサーチする思考は、構成要素のクロスポイントのすべてを演算的にチェックするわけではない。この意味

で思考は概念の外に出て、概念の内容（富士山状のグラフ）を俯瞰するように知ることが不可能である。思考は概念の内部（つまりそのグラフの内部）にあって、その変化量の相関から自己に近接した地点の内容を予測、つまりイメージするのである。

我々はこうした予測を身体的予測と呼ぶことにしよう。身体的予測は、代数的な解（主知主義的・演繹的なアプローチ）でもなく、代人的な解（経験主義的・帰納的なアプローチ）でもない。その両者のアプローチでは最大強度点を探し当てるのは実際的にはほぼ不可能である。これに対して身体的アプローチは変化量の相関関係から次なる展開をいわば理論的にイメージすると同時に、その予測を経験によってつねに修正し、新たなイメージを産出するという一連のイメージ・フィードバック・サイクルによって展開される。たとえば構成要素のひとつである「コントラスト」の変化量を割合大きくとつても「画質」の変動がほとんど生じない場合、思考はそこに平野をイメージし、特異点（Y軸上のピーク）は遠くにあると感じる。これに対して「コントラスト」の変動がきわめてわずかであるにもかかわらず「画質」の急激な変動（向上）が生じる場合、思考はそこに山をイメージし、特異点（Y軸上のピーク）の近接を予測する。すると今度は思考は同様に、「色濃度」に関する同様の操作によって、「コントラスト」と「色濃度」の二つの山岳地帯が交差するフィールドに出て、そこを精密に探索することになるのである。

ここで身体的アプローチに関してより明確な理解を得るために、身体がある物体に衝突する局面について考えてみよう。身体はそのわずかな変化量（身体の動き）とともに急激に上昇する強度を感受するだろう。その強度はたとえば壁という概念の強度に対応する（低い不変化の強度は壁の非存在を、急激に上昇する強度は壁の存在を示している）。いずれにせよその変化量自体の急激な変化によって身体はそこにある種の性質（つまり堅さや大きさ、質量）をイメージするだろう。急激な変化のうちにひとつの限界、つまり別の性質をもった物体への境界を思考は表象する。思考はその限界の向こうを経験していない。なぜなら身体は物体に衝突してもその中に侵入できないからである。にもかかわらず思考はその物体の内部がい

かなるものであるかを感じる。というのは、強度変化量の変化を経験することにより、そうした変化を引き起こす性質をイメージするからである。思考は変化量の変化から瞬間的にいわば積分を実行して質量の総体を演算する。

ここで身体性とは微分可能性のことを指している。思考はそうした身体性を通じて、たとえば物体との衝突という「限界」「特異点」を知るだけではなく「出口」をも経験する。「出口」は土のなかをはい回るモグラがおそらくは感じるであろうように、ある方向性として、つまりある限界変化量に対する変化量それ自体の急激な拡大、つまり急激な強度拡大として経験される。そこに思考は可能性を感受する。思考は瞬間的に積分を実行し、その向こうに侵入可能な広大なフィールドが広がっていることを体感する。

モグラは目が見えず、なおかつ土壌の全体を知ることができない。モグラにとって出口の可能性は全体を俯瞰して見いだされるものではない。先ほどの画質調整の例に戻ると、もし調整者がコントラストと色の濃さのすべての組み合わせを俯瞰する（つまりかの富士山状のグラフを外から眺める）ことができるとしたら、調整者は身体性を経ることなくその最適な組み合わせを容易に知ることができるだろう。そういう俯瞰可能性が与えられないときに調整者に知れるのは調整項目相互のわずかな変化が画質に及ぼす変化量ではない。調整項目を変化させても画質がほとんど向上しない場合、調整者の思考は周囲の特異点不存在のイメージを持つ。「ここはポイントではない」。調整者はその周辺を詳細に探求することを放棄して異なった領野へ移動する。かなり高速に。そして変化量に対する強度変化量の大きな変化を予感すると、調整者はそこに腰を落ち着けて、特異点を探し始める。「ポイントは近くにあり」。圧倒的な出口の可能性を予感しながら、にもかかわらずその先を見ることなく、その周囲を低速で動き回ることになる。

われわれはこうした身体的アプローチを感性的制御と呼ぶこともできそうである。ここでは身体の変動量に対する出力の急激な変化（特異点）が探求されている。にもかかわらず、そこで通常の意味での知覚、つまり対象化が行われているわけではない。というのも突破口の探求に対象化のアプローチ、つまり経験的帰納手続きは不適切だからである。身体的アプローチ

予において経験できるのは対象としての出口ではなく、出口の可能性である。そこでは対象化することなく、対象の存在を予感し、そのポリユームを連続的に演算し続けるのである。理解は感性的にイメージとしてまずもって実現される。

二、概念の接続、あるいはモノド

概念はその構成要素である概念と接続されている。ここでいう接続とは、ある概念の内容を理解するためには、それを構成する概念の内容の理解が前提となっているという意味である。

もっともよい「画質」とは、もっとも明るい白色と完全黒色とのあいだのグラデーション（中間調）がいわば無限段階的に表現できるコントラスト調整を不可欠の構成要素とする。コントラストを過度に上げてしまえば明部は飛び暗部はつぶれてしまう。だがコントラストが過小であれば明部と暗部の幅が狭くなり画像は眠たい印象となる。「色濃度」についてもコントラストとほぼ同様のことが言える。つまり「画質」という概念についてその内容を精確に表象するためには、「コントラスト」と「色濃度」という二つの部分概念の性質、つまりその内容に関する理解を前提しなければならぬ。

その理解はたとえ精確なものでもないとしても、ある種のイメージとして保持されている必要がある。そのイメージなくしては「画質」が「コントラスト」と「色濃度」から構成されると言われても、「画質」という概念表象はその内容が不明できわめて曖昧なものにならざるをえない。「画質」に関して完全に厳密な表象を得る（つまりその概念を完璧に理解する）ためには、同時にその構成要素の内容についても完全に厳密な表象を得ていなければならないだろう。したがって「コントラスト」概念を理解するには、それをさらに構成する部分概念、たとえば「明部」や「階調」といった概念についての理解を前提とすることになるだろう。そしてこのプロセスに終わりはない。とすればある概念の完全な理解という理念的な状況を達成することは通常は不可能であることになる。なぜなら概念は別の概念と無限に接続されており、その接続状況を汲み

尽くす思考はきわめて困難であるのだから。

たとえば通常の用語法での「都市」という概念について考えてみよう。「都市」という概念は無限に多くの構成要素を持っている。我々はその構成要素のすべてを列挙することができないし、むしろその構成要素それぞれの内容をすべてイメージすることも不可能である。にもかかわらず思考は「都市」という概念についてある漠然たる曖昧なイメージを持つことができる。

しかしひとたび「都市」概念を明晰化しようとするれば、それを構成する、人、ビル、街路、条例、店舗、職業、住所……といった無限の部分概念を検討しなければならない。しかもたとえば都市住民である「Aさん」という部分概念についても、それを構成する無限の部分概念が存在するのである。「都市」を構成するある特定の「Aさん」を完全に知るためには、その人の年齢、性別などと並んで、住所や街路、家族と友人といった要素はむしろ、勤務するビルやそのビルを拘束する条例、その条例を定めた市政についてすら知らねばならない。そこには上位概念が下位概念を含むと同時に、上位概念が下位概念の構成要素になるという逆転現象も生じる。そうした無限の複雑さ（絡まり具合）を思考が解きほぐして可視化することはきわめて困難である。にもかかわらず、その複雑さにもかかわらず、思考は「都市」や「Aさん」という概念についての曖昧なイメージを得ている。

概念とそれを構成する概念一般をライブニッツ以来の伝統にならってモナドと呼ぶことにしよう。モナドは無限の構成要素をそのうちに内包する。それはたとえば三角形というもつとも単純な概念にしてもそうである。我々は三角形を構成する三という概念や直線という概念の内容を完全に知り尽くしているわけではない。それが他の別の概念と接続されたときにかなる性質を發揮するかをすべて知っているわけではないのである。そういう意味で思考は、「都市」という複雑な概念だけではなく、「直線」といったもつとも単純に見える概念の潜在性をすら、汲み尽くすことはできない。その潜在性のうちには無限の概念が「眠っている」と言わなければならないだろう。

複数の構成要素からなる概念の内容をサーチする思考が私の思考である場合、その概念の出力強度は私という概念モナドの出力の構成要素となる。ある概念について私が思考しているかぎり、それは私による表象であり、(テクニカル的な)コギトの意味で)私という概念の内部での出来事であるからである。この事態を表現して、私のモナドはすべての出来事の可能性つまりすべてのモナドの潜在的可能性を内包していると言つことができる。しかしながらこの「内包」は、私が内包するモナドを私が全面的に、最大の精確さでもって表象できるといふことを意味するものではない。ごく曖昧にでも表象できる概念は全体から見ればきわめて些細なものであって、その概念総体はほぼ絶望的な潜在性のうちに没している。私は私のモナドの内容を潜在的にのみ表出しているのである。私はその内部に包括する概念の内容をいわば身体的に手探りで思考してゆくと、私に包括される概念モナドの総体のごく一部、そのかすかな表層のみが、かろうじてイメージされるのにはかならない。

四、モデリング、リアリティ、システム

ひとつの概念が無限の構成要素からなり、したがって絶望的な潜在性のうちに沈没しているにもかかわらず、我々はその概念についての曖昧なイメージを持ち、そのイメージを通じて判断を下し、行動を取っている。たとえば私は「福岡市」というきわめて複雑な概念について曖昧な表象しかもってはいない。その街路を知り、若干の公共的施設と店舗と書店に並ぶ本棚の配置を知り、いくばくかの交通機関を知り、また数人の友人を持つのみである。私は「福岡市」が持つ圧倒的に膨大な構成要素と、そのそれぞれの構成要素を構成するさらなる構成要素…については、ほぼ全く無知である。にもかかわらず、私は「福岡市」を知っていると思ひなしている。そうしたことが可能になるのは、私が「福岡市」という概念について、そのもっとも単純なモデルを構成しているからである。そのモデルは、「福岡市」概念の圧倒的な複雑さに対して、それを擬

似的にシミュレーションする部分要素によって構成されている。

我々は「福岡市」のようなある対象概念を「実在的・リアル」と定義し、それをシミュレーションする福岡市のモデルを「仮想的・ヴァーチャル」と定義することができそうである。私は「福岡市」のリアルな概念からいくつかの構成要素を抽出し、その構成要素間の関係を近似的に知り、あらたに構成された「福岡市」のモデルをもって、「福岡市」そのものをシミュレートするのである。そのシミュレーション・モデルは一つの機械であり、シミュレーション機械である。そしてその出力は、それがシミュレーション機械である以上、リアリティというそれ固有の強度をもつ。

このように考えれば、リアルとヴァーチャルを区別するのは見かけほど簡単ではない。というのも「福岡市」のリアルな概念なるものは表象不可能であり、それゆえにそれそのものをリアルなものとして実感したり提示することはできず、それはかならずモデリングを必要とするからである。他方でシミュレーション・モデルの方は、それがシミュレーションを志向する機械である限り、必ず何らかのリアリティをその効果（エフェクト）として実現することになる。とすればここでは、リアルであるはずのものはリアリティを持たず、シミュレーションであるはずのものがリアリティを持つという逆転現象が生じることになる。

ここで言うモデリングとは、平たく言えば、「都市」のような巨大な内包量を持つ概念に対して、より内容が限定されているような明晰な構成要素からなる概念を措定し、それによってそれらが対象とする概念（ここでは「都市」）についてある種の「実感（リアリティ）」を出力する操作のことを指す。ここではリアルであるはずの概念「都市」はそれ自体としてはリアリティを作りだすことができず、それを出力可能なのは、シミュレーションの構成要素、つまりシミュラクルとしての概念の集まりだけなのである。

先ほどの「画質」の例に戻ってみよう。「画質」という概念は「都市」ほどに複雑ではないかのように思われるが、しかしそれは同様にきわめて複雑曖昧なものである。何をもって画質がよいとし、何をもってそうでないかを表象することはそ

れほど容易ではない。画質と言われても、それが何を意味するのか、普通は皆目見当もつかないだろう。そこで我々は「画質」概念についてのシミュレート・モデルを考案する。それは「画質」を「コントラスト」と「色濃度」の二つの部分概念によって構成される出力とみなすような機械の設定である。このシミュレーション機械の設定によって、すくなくとも「画質」は二つの部分概念によってより厳密にシミュレートされ、それらによって「画質」のリアリティが追求できるようになる、というわけである。もちろんそこから「解像度」や「シャープネス」や「フリッカー」といった概念は除外されている。この除外は「画質」概念のリアリティの構成に際して、そのあるべき構成要素を脱落させているという意味で不利に働くであろう。しかしながらこの不利さは、逆の意味では有益さにつながる。というのもモデルの構成要素をできるだけ少ないものに絞れば絞るほど、モデルとしてのモナド・システムは明晰なものとなり、そのリアリティをよりよく追求できることになるからである。それは「福岡市」のモデルを最小限の構成要素に絞るほどに、「福岡市」についてのシャープなイメージを持つことができるようになるのと同じである。

われわれはここで、概念の「システム」を定義することができる。「システム」とは、構成要素としての概念からなるモデルであり、その出力がリアリティであるシミュレーション機械を指す。ここでなにゆえにシミュレーション機械を改めてシステムと呼びなすのかと言えば、その機械の自律した運動性、ないしは運動するかぎりでの機械の構成を強調するためである。

システムが自律しているというのは、システムがシステムの外部と一切の関係を持たないということである。むしろシステムは機械である以上その入力と出力を持つ。だがシステムの入力というのはシステムの構成要素がシステムの出力に対して及ぼす効果、つまり概念接続のことであり、その出力とはシステムそのものが実現する強度、すなわちリアリティのことを指す。つまりここで言う入力と出力とは、そのシステムがシステム外の要素と関係を持つことを意味しない。

たとえば「都市」を構成する不可欠の要素である自動車交通について考えてみよう。我々が通常そうするように、自動車

をリアルに実在する機械と素朴に考えるときには、自動車はガソリンや運転操作という入力を持ち、排気ガスや走行というそれ自体リアルな出力を持つ機械だと理解される。また自動車を構成する部品として、ハンドルやブレーキなどのそれ自体リアルな無数の機械を想像することもできるだろう。ここで自動車は概念でも、モデルでも、シミュレーションでも、システムでもない。

これに対して「自動車」をそれ自体ひとつの概念としてシステムの構成要素とみると、我々は自動車システムが因果論的な意味でのいかなる入出力も持たないことに気づく。なぜなら「自動車」に注入される「ガソリン」は、すでに「自動車」概念を構成する部分概念としてその概念の一部を構成しているのだからである。「走行」や「排気ガス」という概念も同様である。それらの概念は、自動車システムを不可欠に構成する部分概念なのである。ここで「自動車」概念は、「ガソリン」と「運転操作」という部分概念と「排気ガス」と「走行」という相対的に単純な部分概念を相互に連関させるシステム・モデルによってシミュレートされ、そのリアリティを構成されているのである。

とはいえ「自動車」という対象概念を構成する無数の部分概念として、ガソリン、排気ガス、走行、道路、信号、運転者、警察、ガソリンスタンド、速度取り締まり、免許更新、自動車教習所、高速道路、自動車税、整備工場、交通事故者数……といった無数の概念を我々は発見する。どの部分概念を欠いたとしても、「自動車」という概念システムは現行のままに存続し得ず、失効するかその概念を本質的な変更にもたらすことになるように思われる。とすれば、自動車システムの内部と外部を区分する境界はどのように構成されることになるのだろうか。

それは身体的な思考によるリアリティの追求のプロセスによって組み替えられると考えられる。ここで思考に身体的という形容詞がついているのは、システムの唯一のエフェクト（出力）としてのリアリティは、先にも述べたように、代数的（演繹的）にも、また演算的（帰納的）にも追求されず、あくまでイメージの投企とそれに対するフィードバックという、相反するかに見える能動性と受動性の支え合いによって構築されるのだからである。

思考は、リアリティという出力を最大化するように構成要素を選択し、シミュレーション・システムを運営する。そのうえでシミュレーションの構成要素の概念内容を探るため、その構成要素の無限の組み合わせのうちに平地をイメージし、そこを横断して山脈を発見し、その山脈を探索する。その探索は俯瞰的たることができず、つねに「出口」の可能性を身体的に予感しつつ進行する。こうして構成要素の内容とその組み合わせに関するイメージを獲得すると、最高度のリアリティを實現する特異点を探り当てる。

しかしこの探求は失敗に終わることもある。強度の高原を見いだすことができず、平原や池や沼に足を取られ、山壁を見つけたとしてもそれは低く、ピークを見いだすことができない。あるいはどこかに高い山脈があるかも知れない。しかしそれは見いだせず、その予感も得られない。こうした状況が続くと、思考はこのシミュレーション・フィールドを放棄し、モデルの構成要素を組み替える。

モデルの構成要素の数を増やすことが高いピークを實現することになるとは必ずしも限らない。たとえば「都市」に関するリアルなイメージを獲得し、そこに住み込む生の実感を手にするには、その構成要素は多すぎても、また少なすぎてもいけない。思考がそれを探索することが可能である数に制限されていなければならないし、また十分なエフェクト強度を達成できる数に拡張されていなければならない。思考は、身体的なものとして、そのモデル構成の要素をイメージのなかで選択し、場合によっては放棄し、組み替える。むしろ逆に言えば、この組み替えのシリーズのなかで思考は身体として活性化され、次なるシステムの構成を展望する。そしてそうした組み替えを導く指標が、システムの度量、つまり出力としての強度リアリティなのである。

思考は「都市」という無限の潜在性を持つ概念に直面して、強度出力が可能なコンポーネント間の組織可能性、つまりパス（通路）を発見する。それは思考の能動的な関与によって見いだされると同時に、「都市」の方が思考にそうしたパスを発見させる。そのようにしてコンポーネントは選択され、それらを駆動する動力が発動される。思考は身体として「都市」

の一部である。にもかかわらず「都市」のイメージとリアリティを産出する。そのようにして見いだされたパスのなかを思考は、先が見えないまま懸命に探索し、涉猟し、生き抜くのである。そしてその過程のなかで、パスは書き換えられ、新たなフィールドへと導かれ、古い地平はいつの間にか失われている。

システムの構成要素（コンポーネント）が密接に連関し、それぞれの部分要素の出力が最高度に活性化され、それぞれのコンポーネントの出力が全体に敏感にフィードバックし、しかもなおかつ不必要な要素が徹底的に削減されている場合、システムの作動は強靱でしなやかなものとなる。そのとき思考はシステムに関するリアルではつきりしたイメージを得ることができる。思考が各コンポーネントの配置を調整しつつ、システム作動の精度を上げてゆくととき、ある時突然に、思考はシステムと一体化し、システム＝思考がひとつの有機体であるかのごとくに咆哮するようになる。そのときシステムはそれ自体、そのシステムの内側からその充実を確信できるものとなり、またシステムの外部に対してそのリアリティを最高度に主張することになる。⁽²⁾

註

(1) 概念を機械として論じた先行研究には、ドウルーズの『哲学とは何か』がある。この本でドウルーズは概念がその構成要素を持つこと、出力としての強度、内在平面などの重要な概念を提起している。本論はドウルーズからの影響を受けるとともに、それを独自の観点から発展させるものでもある。

(2) 本論の構想は、二〇〇五年度の九州大学哲学会で古賀が発表した「プログラムとしての僕らの生き方——映画『マトリックス』の超越論的考察」に依拠している。『マトリックス』のウォシャウスキー兄弟や、それに先行する『アヴァロン』の押井守といった系譜に従って思考することは、とてもスリリングである。

（本学大学院芸術工学研究院助教授）