

神経科学的行為理論と意図的行為

原 塑（東京大学大学院総合文化研究科）

人間の行為の素朴な錨像によれば、人間の中枢において何らかの意思決定が行われ、そして、その意思決定に基づいて身体動作をコントロールすることにより、人間はある行為を遂行するとされる。意図的行為とは、このような自身の意志決定に基づきコントロールされた身体動作のことである。

さて、分析哲学における行為論が模索してきたのは、意図的行為を整合的に説明するための理論的枠組みを構築することだったと考えられる。例えば、アンスコムは、行為者の四肢の空間的位置関係に関する知のほかに、行為意図の内容の知を観察によらない知識の典型例とみなしている。つまり、意図的行為とは、行為意図についての実践的知識がともなっている行為のことである。また、ディヴィッドソンは、行為者が持つ一組の信念と欲求のペアによって惹起されていると解釈される行為を意図的行為であるとする。これらの論者は、ある行為が、行為者内部に形成される意図と行為とが不可分な内的関係で結ばれている場合にその行為は意図的行為であるという見解をとっている。つまり意図のメルクマールは、ある行為者意図とある行為との間の首尾一貫性である。

このような分析哲学的行為論に典型的な内在主義的枠組みに対して、ラディカルな反対論を唱える立場が存在する。たとえば、生態主義や力動主義的な行為理論によれば、生体の内部には体系的に構造化された心的表象（典型的には、信念や欲求）は存在せず、したがって、行為を導く心的表象内容と行為との内的連関を問う分析哲学的理論構成は机上の空論であるとみなされる。生体の行為は、環境内に存在している行動誘引情報に対して適合的な仕方で反応することによって遂行される身体動作に他ならないのである。

これらの見方はそれぞれ人間の行為の重要な側面をとらえているが、あまりにも極端な立場であり、意図的行為をバランスよく理論化することにはあまり成功していないと思われる。内在主義的行為論においては、ある行為者意図とある行為との整合性が確保されている限り、その行為は合理的であるとみなされる。そのため、例えばペンキを飲むことを欲求してペンキを飲んでしまった人は、たとえこの行為が行為者の環境内での生存の観点から見ると不合理であることは明らかであるにもかかわらず、合理的であるとみなされてしまう。逆に、極端な生態主義的行為論は、心的表象の存在をそもそも否定してしまうため、生体内部に形成される心的表象と行為との関係を問うことができない。その結果、人間が行う様々な身体動作の中から人間が特に行為者性を発揮しつつ行う意図的行為を特定することが理論的に困難になってしまう。これらの問題点を考慮するとき、重要なのは、

行為者意図と行為との内的統合性を保持しつつ、行為の環境条件への適合性を確保することが可能となる理論的枠組みを形成することだということは明らかだと思われる。

現代の神経計算論においては、生体の意志決定から行為遂行までの過程が工学的フィードバック制御理論に基づいて説明されることが多い。その際、身体運動と動機付けの二つの観点が重視される。身体運動の観点からの制御メカニズムにおいて、中枢において形成されたモーター・コマンド（行為意図）は作動器に送られると同時に、その作動器の運動を予測する予測器（エミュレーターと呼ばれる）にも送られる。予測器は、それが正常に機能している限り、作動器の運動を作動器からの感覚フィードバック抜きで - したがって、フィードバック情報を受け取るための時間的遅れなしに - 行為者に知らせることができる。このような予測器を備えた制御メカニズムをもつ利点は、行為者が行為意図や四肢などの作動器の位置をオンラインでモニターできることだけではない。もしも作動器からの感覚フィードバックによって、作動器が、正常に機能している予測器の予想通りの場所に位置していなかったことが判明した場合を考えてみよう。この動作の誤差は、行為者意図にはよらない何らかの外的要因によってもたらされたものであることがわかる。つまり、行為者意図にはよらない身体動作がおこなわれたことを行為者は知ることができるのである。このように、予測器は、意図的行為と他動的な身体動作を区別し、行為者の行為の内的統合性を保持するためのメカニズムの重要な構成要素である。

とはいえ、身体運動の観点からの制御メカニズムは、制御された行為の環境への適合性を保証するものではない。これは動機付けの観点からの制御メカニズムが担当する。動機付けは、外界に存在する様々な刺激のうち、個々の生体や集団の生存可能性や生殖可能性を向上させる事物を報酬として把握する知覚能力と、ある状況下で特定の行為を遂行することにより報酬を習得できた場合に、類似した状況においてその行為を行うことを学習する能力によって構成される。このような知覚能力、学習能力を備えた生体は、報酬を習得することを目指して、さまざまな行為レパートリーを身につけることができる。しかもそれらの行為は報酬を生体にもたらす、環境に適合した行為である。高度な認知能力を備えた生体は、詳細な行為計画、報酬予測を行うことができるが、実際にある行為を試みてみて、それによって取得された報酬の情報をもとに、行為計画と報酬予測を改変していく。改変された行為計画や報酬予測は、長期的により多くの報酬を生体が獲得することに貢献する。このように、動機付けを与える行為メカニズムは、生体の行動の環境への適合性を保証するのである。

意図的行為とはこれら二つの観点から評価可能な制御メカニズムによってコントロールされた身体動作のことであり、意図的行為の合理性は、これらの制御メカニズムが正常に機能しているかどうかによって、行為の内的統合性と行為の環境への適合性という二つの観点から評価されるのである。