

----- 当報告の内容は、それぞれの著者の著作物です。 Copyrighted materials of the authors. -----

AA 研共共課題「身体性の人類学（２）一脱／再身体化のダイナミクス」 2025 年度第 2 回研究会（通算第 2 回目）

日時：2025 年 12 月 6 日（土）

場所：AA 研 306

プログラム：

13:00-15:00 田中雅一（国際ファッション専門職大学）「他者の痛みを感じる身体/感受体は可能か？E. Scarry 著, *The Body in Pain: Making and Unmaking of the World*をめぐって」

15:15-17:15 浅田稔（大阪大学）「痛みは死に至る過程か生き残り戦略か？」

**概要：**概要：2022 年 12 月 6 日（土）に今年度第 2 回の研究会を実施した。今回は田中雅一氏（国際ファッション専門職大学）および浅田稔氏（大阪大学）の二名の共同研究員による研究報告と参加者全員による質疑応答が実施された。それぞれの報告内容と質疑の概要は下記の通りである。

**報告 1：**「他者の痛みを感じる〈身体=感受体〉は可能か？――E. Scarry 著、*The Body in Pain: The Making and Unmaking of the World*をめぐって」田中雅一（国際ファッション専門職大学／AA 研共同研究員）

本発表では、1946 年生まれのハーヴァード大学で英米文学を教える Elaine Scarry による *The Body in Pain: The Making and Unmaking of the World*（1985 年、以下本書）の内容を検討することで、本研究課題のキーワードの一つである「脱身体化」という概念を吟味した。取り上げたのは、序章、第一章、第三章、第五章である。脱身体化は、人間が身体的存在であることを軽視する人文学における風潮を指すが、本書は身体を中心に考える立場を 1985 年に明らかにした先駆的研究である。ただし、本書で使われている「脱身体化」という概念は、以下に見るように上記の意味とは異なる。

本書は大きく、第一部「世界を壊すこと」と第二部「世界を創ること」の二つに分かれる。前者では拷問と戦争が取り上げられ、拷問が尋問とともに、囚人の世界を破壊していくことを明らかにする。囚人が苦しむ痛みは、言葉を破壊し、言語習得以前の音（叫びや呻き）へと還元する。自分にとってはすぐ身近にある痛みを、どうすれば他者に伝えることが可能なのか。どうすれば外在化し、これを他者と共有可能にできるのか。それはほぼ不可能に近い。しかし、不用意な痛みを生み出す状況（ここでは拷問や戦争）を回避することは可能である。ただし、それは、「回避」といった消極的な態度である必要はない。かわって、提案されている積極的な対応が「もの作り」である。

後半では、人類が携わってきたものを作るという行為が、身体が感じる痛み（嫌悪感）を外へへと転嫁する役割を果たしていることを明らかにする。たとえば、ある女性を作るコートは、自身の生身の身体が感じる寒さを軽減する。これによって、作り手の身体は「脱身体化」しコートは「身体化」となりスカリーは表現する。この場合脱身体化とは、身体が感覚的存在であることを念頭に、その感覚がいわば消えてコートに転嫁したということである。もちろん、コートは作り手の身体だけを温めるわけではない。多くのコートを作ることで、多くの人がコートの恩恵を受けて、暖をとる労力（たとえば体を摩る）を減らし、活動制限（薪のそばにいる）から自由になって、新たな創造に集中できる。このように考えると、ものを作る行為は、作り手を新しい人間に変えるだけでなく、それ以外の多くの人間を変えることになる。文化・文明とは、人類がこれまで行ってきた普段の創造の総体であり、人間を再創造する装置なのである。脱身体化とは、ものが身体化するのに対応して、人間の身体が「もの化」することでもある。もの化することで、人間はこれまで感じていた感覚、たとえば寒さを感じなくて済むのである。

創造の対象には、物質的なものだけでなく、言語的なもの（詩や小説など）も含まれている。スカリーの文化・文明論は、守備一貫しているが、そこにB.マリノフスキー流の機能主義的な考えが認められる。しかし、彼の機能主義は、もの作りとの関係というより、ある制度（たとえば、宗教）が存在する理由の説明に使われていた。人類がものを作り、その恩恵を多くの人々が受けることで、さらなる文化・文明の発達を促すというスカリーの主張は、身体だけでなく、マテリアル・カルチャーへの関心が強まっている人文学の状況を考えるうえで、なお示唆的である。

## 報告2：「痛みは死に至る過程か生き残り戦略か？」 浅田稔（大阪大学／AA 研共同研究員）

本講演は、認知発達ロボティクスを基軸として、「痛み」「身体性」「社会的相互作用」「共感」というテーマを横断しながら、ロボットが人間と共棲する未来に向けた理論的・実証的基盤を提示するものである。冒頭では、人間の認知発達を“構成的手法”で理解するという認知発

達ロボティクスの基本理念が確認され、身体性（物理的埋め込み）と社会的相互作用を通じて、環境が情報構造化の主要源になるという立場が示された。さらに、このアプローチを支える思想的土台として、講演では詳細をスキップしたが、デカルト的心身二元論からの離脱、フッサールの間主観性、メルロー＝ポンティの身体性、ジェームズや西田幾多郎の純粹経験、さらにはフーコー、フェルベーク、ラトゥールが批判する人間中心主義の限界が取り上げられた。これら哲学的議論は、主体と客体の二分法では捉えきれない、ハイブリッドな人間-技術関係の理解へとつながる。

続いて、身体性がどのように認知や相互作用を形づくるかが、胎児期からの発達の視点とロボット実験の双方から検討された。胎児の運動と感覚の創発、乳児における視覚・触覚の統合、模倣の成立、道具利用に伴う身体表象の変化などは、機械学習モデル（新生児模倣の計算モデル、道具利用による身体スキーマ拡張モデル）を用いて検証された。これらの研究は、ロボットが自己の身体構造を能動的に学習し、環境と他者との相互作用を通じて自己理解を深める過程を再現する試みである。

社会的相互作用の側面では、母子の音声模倣研究をもとに、ロボットが他者との“まねし合い”を通じて音声特徴を獲得するプロセスが紹介された。また、ミラーニューロンシステム（MNS）をモデル化した DMBN（Deep Modality Blending Network）の結果から、視覚・運動情報の潜在空間が混合することで、他者行動の“自他変換”が実現することが示され、身体ベース／物体ベースの模倣の両方が可能であることが報告された。

講演の後半では、ロボット痛覚の導入と人工共感への発展可能性が提示された。神経発生学の知見—侵害受容系の独立性や胎児期における痛覚と触覚の分化—を踏まえつつ、ロボットに痛覚回路を構成的に実装することで、情動感染・情動的共感・認知的共感へと発達が進む可能性が議論された。痛みの再現は単なるセンサーの強度閾値ではなく、身体内外の多層的なフィードバック系として扱われるべきだという観点が強調されている。そして、ロボットが他者の痛みを“自分のこととして”再構成することで、道徳的行為者・被行為者としての基盤が生まれうるとの展望が示された。

さらに、LLM（大規模言語モデル）との対比も言及されており、物理的身体を持つロボットと身体なき LLM がつくる社会的相互作用の質的差異が問題提起された。身体性と社会的相互作用の密接な結びつきは、単なる言語生成では代替できない可能性がある。

このように、講演全体は「身体化された人工存在がどのように自他を理解し、痛みと共感を通じて社会へ参与しうるか」という大きな問いを、哲学・発達科学・ロボティクスの融合的観点から再考する内容となっている。

---

#### ■ 質疑応答で浮上した主要課題の整理

##### (1) 「ロボットが痛みを持つ」と証明できるか？

- － 基本的に証明は不可能である。
- － 生物では、中枢神経系の構造、表出行動、鎮痛剤による反応回復などから痛みが「あるら

しい」と推論するが、これ自体が生物中心主義的な枠組みである。

- ロボットの場合、行動・内部状態・回路構造をいくら提示しても、主観的経験（クオリア）の有無は原理的に第三者から確定できない。
- 構成的手法は「痛みの働きを創ることで概念理解を深める」という方向であり、証明ではなくモデルとしての妥当性を問う立場になる。

## （2）痛覚ロボットのメリットは何か？

- 公的文脈：日本の超高齢社会では、孤独死の増加を背景に、身体的介助だけでなく心的ケアが求められている。ロボットが共感的ふるまいを示すには、痛覚のような情動生成の基盤が重要である。
- 個人的動機：人間の痛みを理解するために「痛みを創る」という認知発達ロボティクスの構成的発想の延長であり、科学的理解を深める試みでもある。

## （3）「ロボットが痛みを感じないことの否定は容易である」という発言について

- 会場から「否定も肯定も困難ではないか」と指摘があり、発表者も同意。
- 実際、主観的経験の帰属は第三者から決定不可能であり、ロボットに痛みが“ある／ない”という二分法は適切でない。
- むしろ、「痛みがどのような機能を果たすのか」「どのような回路が共感や道徳性を支えるのか」を構成的に探ることが本質的である。

（以上、終わり）