

DOI: 10.3724/SP.J.1224.2021.00353

工程哲学

现象学视角下德雷福斯的技能获得模型研究

张帅, 王楠[✉]

(中国科学院大学 人文学院, 北京 100049)

摘要: 德雷福斯的技能获得模型建立在海德格尔、梅洛-庞蒂的现象学思想基础之上。该模型对人类在生活领域中如何获得技能做了一般性描述, 充实了对技能、技能对象、技能过程、人如何与情境相关等问题的讨论, 丰富了现象学的理论成果。但该模型也有内在的问题: 技能进阶的过程并非连续, 存在两种技能获得类型的混杂; 专家的直觉、无表征的巧妙应对难以得到确证; 极致掌握的神经科学非确证辩护以及身体概念的不一致。

关键词: 德雷福斯; 技能获得模型; 现象学; 身体; 表征

中图分类号: B08; TP18 **文献标识码:** A **文章编号:** 1674-4969(2021)04-0353-09

引言

休伯特·德雷福斯(Hubert Dreyfus)是现象学家和技术哲学家, 海德格尔与梅洛-庞蒂思想的重要阐释者, 以对计算机和人工智能的批判著称, 长期以来, 学界对于德雷福斯思想的讨论, 多集中于其对人工智能的批判, 而对于德雷福斯与其弟弟斯图亚特·德雷福斯(Stuart Dreyfus)提出的原创性的现象学理论成果: 技能获得模型的探讨相对较少。成素梅等^[1]指出了学习者所经历的情感、实践和认知转变; 张帆^[2]则认为该模型忽略了技能的社会规范性; 陈昌霞等^[3]则对该模型与国内学者提出的技能发展理论进行比较研究; 塞尔(John R. Searle)等^[4]则认为模型所描述的技能行为中存在心理表征; 马克·科克伯格(Mark Coeckelbergh)^[5]则指出了该模型中所引申出的巧

妙应对概念所面临的挑战。但目前的研究缺乏对于该模型独特价值以及内在问题的系统性分析, 本文将从现象学视角对此进行探讨, 从而丰富对该模型以及德雷福斯思想的认识和理解。

1 技能获得模型的演变与内容

德雷福斯的技能获得模型主要经历了四个版本的演变, 模型的内容最终呈现为学习者习得技能的六个阶段: 新手、高级初学者、胜任、熟练、专家、大师。

1.1 技能获得模型的演变

技能获得模型是在当时的人工智能发展到专家系统和知识工程的背景下^{[6] Xi-Xii}, 以及德雷福斯兄弟研究飞行员应急行为模式的契机下提出的^[7], 德雷福斯兄弟提出技能获得模型, 一是为

① 《心灵胜过机器》序言中写道, “我们的底线是, 作为推理机的计算机无法与人类的直觉和专长旗鼓相当……我们必须将它们的能力与人类大脑拥有的更慷慨的天赋进行对比……计算机的热情导致了对人类技能和专长的简单化看法……对于知识工程师而言, 技能和专长相当于人类专家在被问及如何解决问题时所阐明的经验规则, 这些规则虽然导致了一种对机器智能的未来乐观的态度, 但却对人类智能和专长的真正本质造成了根本性的暴力, 为了保障两者的安全, 我们将提出一个非机械的人类技能模型”。

收稿日期: 2021-05-19; 修回日期: 2021-06-20

作者简介: 张帅(1994—), 男, 硕士研究生, 研究方向为现象学、技术与工程哲学。E-mail: zhangshuai186@mails.ucas.ac.cn

[✉]王楠(1979—), 女, 博士, 副教授, 研究方向为技术哲学、工程哲学、工程社会学。E-mail: wangnan@ucas.ac.cn(通讯作者)

了探讨人类如何获得技能, 二是为机器专长和人类专长划界。该模型从被提出到定型, 历经近 30 年的跨度, 主要经历了四个版本的演变。

1980 年, 德雷福斯兄弟在文章《定向技能获得中心心理活动的五阶段模型》中^[8], 首次正式提出技能获得模型, 并分为五个阶段: novice、competence、proficiency、expertise、mastery。1986 年, 德雷福斯兄弟在《心灵胜过机器: 计算机时代人类直觉和专长的力量》一书中, 对技能获得模型的五个阶段做了详细阐述, 其中对五个阶段的命名和解释均略有不同, 分别为: novice、advanced beginner、competence、proficiency、expertise, 之后关于技能获得模型的改动都以此版本为基准。^{[6]1-51}2001 年, 德雷福斯在《论互联网》一书中将技能获得模型的五个阶段扩充为七个阶段, 增加了第六阶段: 大师(mastery)和第七阶段: 实践智慧(practical wisdom)。^[9]2009 年, 《论互联网》第二版出版, 德雷福斯又将技能获得模型改为六个阶段, 将六、七阶段整合成一个阶段, 即大师阶段(mastery)。^[10]本文将以技能获得模型的最终版本为主, 即以《论互联网》第二版中提到的六个阶段的技能获得模型为准, 并在必要时结合之前的版本展开论述和分析。

1.2 技能获得模型的内容

德雷福斯的技能获得模型阐述了人类获得技能所经历的新手、高级初学者、胜任、熟练、专家、大师六个阶段。

阶段一: 新手(novice)。该阶段, 教学过程从指导者将任务环境分解成新手无需技能即可识别的情境无关的特征开始, 在这些特征的基础上, 初学者被提供一些规则(rules), 然后执行确定的行为, 就像计算机遵循程序一样。比如驾驶学习者要学会识别诸如速度(由速度表指示)等与语境无关的特征, 并获得诸如当速度表指针指向 10 时换挡等规则。

阶段二: 高级初学者(advanced beginner)。新手获得处理真实情境的经验, 并开始对相关语境有所了解时, 开始注意到或指导者指出: 一些情境中新的有意义的因素——准则(maxims), 与“规则”不同, 准则要求学生对准则适用的领域已经有所了解。在该阶段, 学习在一种超然的、分析的心灵框架中进行。比如高级初学者阶段的驾驶者, 会依据(情景中的)发动机的声音和(非情景中的)速度表来决定何时换挡。

阶段三: 胜任(competence)。随着经验的增加, 学习者能够识别和遵循的潜在相关元素和步骤的数量变得十分庞大, 但大量情境之间有着微妙不同之处, 学习者缺乏在特定情况下“什么是重要的”这种感觉而精疲力竭, 为了应对信息过载并达到胜任, 学习者通过指导或经验, 自己制定一个学习计划, 或选择一个视角, 而不确定它是否合适。在此阶段之前, 如果规则不起作用, 学习者可以辩解说自己没有得到足够的规则, 而不是为自己的错误感到懊悔。但在胜任阶段, 结果取决于学习者的视角选择, 学习者感到对自己的选择负有责任。视角的选择往往会导致困惑和失败, 但有时事情进展得很顺利, 胜任阶段的学习者会体验到一种初学者所不知的兴奋。胜任阶段的学习者不仅需要选择一个视角, 身体的存在和情感的投入也很重要。

阶段四: 熟练(proficiency)。新手、高级初学者那种超然的循规蹈矩的姿态, 逐渐被情境辨别及相关反应所取代。当且仅当经验以这种具身化的非理论的方式被学习者吸收时, 才会发展到熟练阶段。此时, 直觉反应将取代理性反应。当学习者获得对各种情况的辨别能力时, 学习者投入情境, 一个与情境相适应的视角无需选择便油然而生。该阶段的学习者从直觉的视角去看待每一种情况, 但还没有学会该怎么做。为了要做出决定, 他必须退回到遵循超然的规则和准则的状态。

阶段五: 专家 (expertise)。专家阶段的人, 不仅能看到需要达到的目标, 他还能立即看到需要做什么。专家阶段与熟练阶段的区别是, 专家有更微妙更精确的情境辨别能力, 能对情境做出即时的直觉反应。专家技能已经成为学习者的一部分, 学习者不遵循初学者所需要的规则。即使是纯粹理论性的科学领域或者没有公认理论的人文学科里, 师徒关系也是必要的, 通过模仿老师, 可以学到那些无法用规则描述的能力以及老师的风格, 学徒可以跟随不同的师父学习不同的风格, 并被迫开始发展一种自己的风格。

阶段六: 大师 (mastery)。大师对新的直觉视角以及伴随的行动持开放态度: 与满足于良好表现的专家不同, 想要成为大师, 学习者必须有强烈的动机去寻找专家看不见的出类拔萃的机会, 并且必须愿意在进一步发展自己技能的同时接受在练习期表现暂时下降的风险。大师能够超越专家阶段时凭直觉体验的视角和相关行动, 并慎重地选择一个新的视角以及相关行动。另一条通往大师的道路是: 有时专家必须在没有时间深思熟虑的情况下对新情境做出评估和反应, 如果成功则感到欣喜, 失败则感到不满, 在不达预期的情况下, 他不会分析哪里出了问题, 也不会制定规则来避免未来的错误, 他可能只会栖身于 (dwell) 过去的事件中, 回味过去的成败带来的快乐和痛苦。快乐和痛苦的条件反射将重新连接他的神经元, 如果未来出现类似的情境, 它会被立即激活, 从而使他在未来重复成功的表现。

人们不仅必须通过模仿特定领域专家的风格来获得技能, 他们还必须发展出自己的风格, 以获得亚里士多德所说的实践智慧——在适当的时间、以适当的方式做适当的事情的一般能力。孩

子从出生就开始学习成为他们文化实践方面的专家, 文化风格决定了人们如何面对自己、他人与事物。就像常识一样, 文化风格是如此的具身和普遍, 以至于我们通常看不见它, 但正是它造就了我们人类, 并为所有其他学习行为提供了背景。

该模型六个阶段的主要特征分别为: 新手要从一些语境无关的规则开始; 高级初学者要掌握一些情境中的准则; 胜任阶段的学习者需要选择一个视角, 并对视角的结果负责, 且有情感投入; 熟练阶段的学习者则拥有直觉的视角, 但还不知后续具体如何行动; 专家能更精细地识别情境, 作为学徒学习师傅的风格; 大师则有了全新的视角和自己的风格, 以及在文化风格中获得实践智慧。随着学习的进阶, 学习者对特定情境的辨别更精细, 反应也更直觉。

德雷福斯认为, 只有情感投入和具身参与的学习者才能达到后三个阶段——熟练、专家以及大师。不能亲身参与的远程教育的学习者, 以及遵循规则没有身体的以专家系统为代表的机器最多只能达到第三阶段。

技能获得模型提出以后, 德雷福斯在诸多文章中阐释、运用并且加以完善该模型, 进而德雷福斯提出了一种对人及其智能行为能力的替代概念——巧妙应对 (skillful coping),^[11]指当学习者达到专家甚至大师阶段时具备的巧妙地应对情境的直觉能力。^[12]人处于解决问题的最佳格式塔 (gestalt) 状态, 德雷福斯进一步认为, 熟练应对是一切的基础。^[13]由此, 技能获得模型以及“巧妙应对”概念在德雷福斯现象学思想中占据了基础性的地位, 并指示了这样一种可能性, 即只要有人类实践涉足的领域, 就必然有新手和专家的区别, 而专家并不遵循规则, 他只是巧妙地应对

德雷福斯认为, 专家们根本没有遵守任何规则。他举了飞行员教学的例子, 当空军教员飞行员教初级飞行员如何扫描仪器时, 他们教的是他们自己被教授的规则, 然而空军心理学家研究了教员在模拟飞行中的眼睛运动, 发现教员并没有遵循他们正在教授的规则。心理学家所能确定的是他们根本没有遵循任何规则。

成素梅老师翻译为“熟练应对”, 但是笔者认为翻译成“巧妙应对”更贴合德雷福斯所表达的最佳格式塔状态应对的意思。

情境的邀请或挑战。技能模型不仅探讨了人类如何获得技能, 机器专长与人类专长区别的问题, 而且是在生存意义上对人类实践行为的描述, 因此获得技能是人类生存的基本要求。德雷福斯晚期著作《万物闪耀》一书在现代世俗生活领域中讨论了这一社会技能——模型中提及的实践智慧。由此可见, 在德雷福斯的语境里, 模型具有在人类行动领域中普遍适用的基础性地位。

2 技能获得模型的独特价值

德雷福斯是海德格尔和梅洛-庞蒂思想的重要阐述者, 其对二人的思想非常推崇, “我确信机器人项目可以从海德格尔、梅洛-庞蒂和维特根斯坦那里学到很多”。^{[6]11} 在海德格尔和梅洛-庞蒂现象学思想的基础上, 德雷福斯创造性地将现象学思想作为理论工具去研究人类获得技能的过程, 为机器专长和人类专长划清了界限, 提出了具有独特价值的技能获得现象学模型。该模型的理论依据来源于海德格尔和梅洛-庞蒂, 但超越了海德格尔和梅洛-庞蒂, 在技能获得的现象学领域中, 有着独特价值, 具体表现在: (1) 对于“技能”的讨论更深入; (2) 所谈技能对象更先进; (3) 技能获得过程的描述更细致; (4) 解释了技能获得过程中人如何与情境相关。

2.1 技能

海德格尔没有探讨“技能”, 其在《存在与时间》一书中主要围绕着上手(ready-to-hand)概念去探讨人与用具之间的状态关系。“对锤子这物越少瞠目凝视, 用它用得越起劲, 对它的关系就变得越原始……它在其上手状态中就仿佛抽身而去, 为的是恰恰能本真的上手。”^[14] 实际上, 锤子越来越起劲(熟练)的使用, 越来越少的凝视(依靠直觉), 锤子的关系就变得越原始(身体-工具的最佳格式塔), 实现本真的上手(专家阶段的巧妙应对), 展现的正是人获得了使用锤子的技能。

梅洛-庞蒂也没有直接谈技能, 而是谈习惯。

德雷福斯则认为, 梅洛-庞蒂所讲的习惯就是技能的同义词, 养成习惯即获得技能, 感知能力就像一种已经获得的身体技能。^[15] “习惯的获得是对身体图式的更新和重建, 这给传统哲学带来极大的困难, 因为传统哲学总是倾向于将综合视为智力的综合。”^{[16]164} 梅洛-庞蒂举例说明, 获得一种跳舞习惯不是通过分析发现动作样式, 而是通过身体理解了运动。因此“习惯的获得就是对一种意义的把握, 而且是对一种运动意义的把握。习惯不寓于思想和客观身体中, 而是寓于作为世界中介的身体中。”^{[17]189-192} 梅洛-庞蒂指出了身体对于获得习惯的重要性, 但依然缺乏对获得技能的一般过程的详细描述。

海德格尔从用具的“上手”出发间接提到了技能, 德雷福斯则从人的角度出发来直接探讨技能, 并且在梅洛-庞蒂的关于习惯的讨论基础上, 明确地将问题聚焦在技能获得上, 深入探讨了人类获得技能的一般过程, 展现了人类如何处理事物和相关情境来获得技能。

2.2 技能对象

德雷福斯与海德格尔和梅洛-庞蒂所关注的技能对象不同。海德格尔所谈的上手对象锤子, 以及梅洛-庞蒂所讲的妇女的帽子、盲人的手杖, 都是相对原始和简单的技能用具, 而德雷福斯时代, 人类所面临的对象则是以计算机为代表的先进的复杂的机器, 因此, 人和对象之间的问题也会趋于复杂化, 与复杂机器打交道并且获得技能也会与之前有较大的不同。

海德格尔和梅洛-庞蒂所处的“二战”时代的计算机还处于初级阶段, 远远没有发展到人工智能阶段, 更没有出现人工智能。德雷福斯时代的计算机获得了飞速发展, 并且发展到了人工智能, 计算机界普遍存在一种对人工智能乐观甚至狂热的态度, 认为人工智能在一些领域很快能超越人类。

更重要的是, 计算机与人工智能的发展, 催生了专家系统、知识工程等新生事物, 并在一些

领域发挥作用,使得专长不再是人类所特有的能力,机器似乎也具有了专长,这是海德格尔和梅洛-庞蒂所不曾面对的问题,为了区分机器专长和人类专长,对于新技能对象,德雷福斯进行了新的追问。德雷福斯不仅从现象学视角完善了海德格尔和梅洛-庞蒂所未能详细说明的人类如何从与情境互动获得技能的过程,而且通过探讨人类获得技能的特殊性,来为人类专长和机器专长划界,指出机器暂时所不能达到的技能阶段以及机器改进的理论路径。

2.3 技能获得的过程

在海德格尔关于“上手”的探讨中,其仅仅分析了用具“上手”和“在手”两种存在状态,并没有细致地区分从“在手”到“上手”这个过程。事实上,这个从不熟练的在手状态到熟练的上手状态的过程,就是获得技能的过程。

梅洛-庞蒂没有分析习惯形成的过程,但是他提出了意向弧的概念,来描述人的行为与知觉的世界之间的反馈。“我们宁愿说,意识的生活——认识的生活,欲望的生活或知觉的生活——是由‘意向弧’支撑的,意向弧在我们周围投射我们的过去,我们的将来……感受性和运动机能的统一性。”^{[17]181}意向弧指出了身体和世界之间的紧密联系,蕴含了习惯的形成过程,然而梅洛-庞蒂所举的例子中,更多描述的是一种习惯已经形成了的人与世界的状态,妇女不需计算就能在其帽子的羽饰和可能碰坏羽饰的物体间保持一段安全的距离。梅洛-庞蒂进一步认为,“习惯于一顶帽子,一辆汽车或一根手杖,就是置身于其中。习惯表达了我们扩大我们在世界上存在,或当我们占有新工具时改变生存的能力。”^{[17]190}

德雷福斯通过对人类获得技能过程的探讨,厘清了海德格尔未能指出的不熟练的在手与熟练的上手之间的渐进过程,德雷福斯指出,梅洛-庞蒂所讲的意向弧的形成与确立就是获得技能的过程,获得习惯,就是获得技能,当身体获得技能

时,这些技能就会被储存为意向弧。在此基础上,德雷福斯细致地探讨了在某一技能领域中,人类从新手成长为大师的六个阶段,完善了人与世界,身体与情境之间的互动过程。

2.4 人与情境相关

在获得技能的过程中,人如何与情境相关的呢?海德格尔称之为“上手”的基本的存在方式和称之为“进入可能性”(pressing into possibilities)的基本的体验方式,格式塔主义者谈到的“恳求”(solicitations),以及梅洛-庞蒂谈到的“动机”(motivations)、“肉体”(the flesh),所有这些术语都指向不可客体化的东西——一种情境将人引入其中的方式。^{[11]256}心理学家吉布森(James J. Gibson)提出的可供性(affordances)概念,环境提供给动物某种可能,既指向动物,又指向环境,动物与环境存在互补性。^[18]德雷福斯认为,情境总是对人发出一种召唤或邀请,人在学习技能时不仅仅是被动地接收输入,然后对其进行处理;相反,人已经准备好回应当事物的请求。人从某种角度看待事物,以及实施特定的行动,这种诸多特定行为的可供性取决于过去在这种情况下处理这类事情的经验。所有过去的经验都被投射回世界,因此,世界的最好的表征就是世界本身,而人与情境的最好的相关状态是在世界之中存在。一个人获得技能时,所掌握的技术诀窍会被体验为对情境越来越精细的辨别,并对每种情境做出适当的反应。在人类回应情境可供性的基础上,从而不断地丰富身体与世界互动的意向弧,最终实现最佳格式塔状态下的巧妙应对,这就是人类获得技能的过程。

3 技能获得模型存在的问题

尽管德雷福斯提出的技能获得模型有着独特的价值,但是他所描述的模型展示的技能获得过程依然有内在的问题。主要表现在:该模型内部存在两个间断;技能获得达到专家阶段

时, 是否存在“我思”的地位, 即是否存在表征的问题; 以及极致掌握的非确证辩护与身体概念的不一致。

3.1 模型内部存在两个间断

德雷福斯对于技能获得模型的论述, 是从第一人视角展开的一般性描述, 仔细分析该模型可以发现, 该模型所描述的技能获得过程并非是一个连贯的动态模型, 而是在第三阶段和第四阶段之间存在间断。^{[13]103} 另外一个间断存在于第五阶段, 即为什么专家阶段就突然有了一种依靠直觉应对而无需规则表征的超越性? 为了方便描述和理解, 将模型呈现为如图 1 所示。

如图 1 所示, 黑色曲线 a 代表规则表征, 灰色曲线 b 代表直觉应对。根据德雷福斯的描述, 随着技能的进阶, 学习者识别情境的能力越来越强, 越来越不需要规则表征, 最后不再遵循任何规则, 只是依靠身体的直觉体验巧妙应对。在第三、四阶段之间, 表征在技能获得过程中的作用突然下降, 而直觉反应突然出场。在第五阶段, 专家凭直觉巧妙应对, 不再遵循任何规则。按照正常的逻辑, 技能获得过程中, 表征的因素应该逐渐减弱, 直觉的因素应该逐渐增强, 而不是像德雷福斯所描述的那样, 某个因素在某个阶段突然开始起作用, 在某个阶段又完全消失, 使得表征以及直觉因素在三、四阶段之间呈现出一种“量的间断”。

而德雷福斯曾多次提及的机器以及远程教育

下的学习者最多只能达到第三阶段, 恰恰印证了第三和第四阶段之间存在的间断, 这种不连续性仿佛是德雷福斯有意为之, 但是一个好的模型应该是连续而融贯的。该模型可能杂糅了两种对象, 结合德雷福斯前期的写作目的, 即为机器和人类的专长划定边界, 该模型内在地包含了机器获得技能和人类获得技能两种不同的学习类型, 之所以德雷福斯指出机器最多只能达到第三阶段, 主要在于机器没有身体, 无法像人一样有融入情境的感觉, 另外, 机器必然是遵守人类输入的规则, 但是人类学习的初级阶段, 并不见得一定遵守规则。如果从这个角度来讲的话, 该模型便不能够单纯地称之为探讨人类获得技能的模型。

虽然第三、第四阶段存在间断, 但是前四个阶段依然存在表征, 为何第五个阶段就完全拒绝了任何的心灵表征呢?^[19]这个阶段并非第三、第四阶段的“量的间断”, 而是一种“质的变化”, 即从有表征走向无表征, 完全直觉应对。学习者达到专家阶段时, 是否真的像德雷福斯所言, 不存在表征, 也没有“我思”的地位呢?

3.2 专家阶段是否存在我思的地位?

卡尔·米切姆在《通过技术思考》一书中评价德雷福斯的技能获得模型时提到, “似乎, 技能作为一种技术知识, 有实践和认知两个维度。”^[20] 实践就是行动, 认知则是意识相关。根据该模型, 当学习者达到专家阶段进行直觉的巧妙应对时, 是否存在表征呢? 即是否有“我思”的地位? 笔

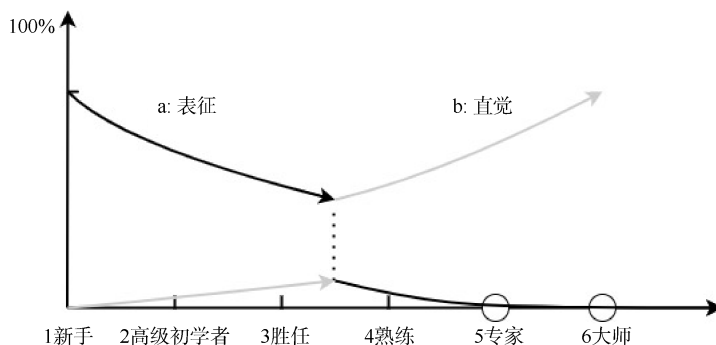


图 1 技能获得模型

者结合德雷福斯与塞尔的论战来探讨专家阶段时的表征问题。

在关于心灵表征等的讨论里, 尽管德雷福斯和塞尔之间的论战之间充满了概念之争以及相互之间思想的误解, 但依然可以看出他们对表征问题的态度。塞尔认为德雷福斯关于巧妙应对的阐释是非常模糊的, 他举了一个例子来反驳德雷福斯, 即德雷福斯作为巧妙应对的专家, 他撰写相关文字的时候处于专家阶段的巧妙应对状态, 那么他撰写的时候是否也不存在一个意识? 没有信念、愿望等心理状态呢? 如果没有的话, 他根本写不出相关的论述文字。塞尔认为几乎所有的人类行为, 都渗透着语言, 例如打网球必须知道时间、目前的比分等, 否则就无法打网球, 德雷福斯所描述的仿佛是缺乏比赛全局感的聋哑网球运动员, 其次网球运动员首要的愿望是赢球, 但这些信念都被德雷福斯遗漏了。因此, 塞尔认为, 德雷福斯所描述的巧妙应对是有意识的。^{[4]8-13}

德雷福斯对塞尔的回应中指出, 不是所有的体育运动都需要如此大的赢球压力, 在其他的情况下, 那位有压力的网球运动员应该放松下来, 只是对情境做出回应, 就像禅宗大师那样, 按照梅洛-庞蒂的说法, 活的身体既不是心理的也不是身体的, 而是“第三种存在”——运用意向性。进而德雷福斯认为, 存在一种前语言的、非命题的巧妙应对, 运动员进入了最佳的身体-情境的状态。^[21]

笔者认为, 德雷福斯在描述技能获得过程之时, 实际上很重视情感的因素, 某种程度上, 他所描述的情感的投入, 高兴、沮丧和紧张跟塞尔所讲的信念等心理状态是相似的, 但是, 德雷福斯遗漏了关于情感问题的讨论, 他仿佛并不认为人类的情感是在心灵中表征的, 情感难道仅仅与身体有关? 其次, 德雷福斯一直坚持的直觉的巧妙应对的能力, 这种直觉是否也蕴含着心灵表征的因素呢? 但是他并没有对直觉进行解释和辩护。同时, 德雷福斯所描述的专家具有更精细的

情境辨别能力, 难以想象不包含心灵表征的就能实现对于情境的精细分辨。这是德雷福斯技能获得模型的含混之处, 无法找到一个稳固的基点, 也经不起分析式的追问。

3.3 极致掌握的神经科学非确证辩护和身体概念的不一致

德雷福斯在谈到模型中的专家阶段时, 认为专家会以一种最佳的身体-情境的格式塔状态直觉而巧妙地应对情境的邀请, 如果偏离最佳格式塔, 则会自动纠正以减小张力。^{[11]260} 这种最佳格式塔实际上是由梅洛-庞蒂所说的极致掌握(maximal grip)来保证的, 梅洛-庞蒂说, “对于每一件物品, 就像画廊里的每一幅画, 都有它被看见的最佳距离……如果距离更近或更远, 我们的知觉就会因过度或者不足而模糊, 因此, 我们倾向于最大的能见度, 并寻求更好的焦点, 就像使用显微镜一样。”^{[16]302} 根据梅洛-庞蒂的描述, “作为运动能力或知觉能力的体系的我们的身体, 不是‘我思’的对象, 而是趋向平衡的主观意义的整体。”^{[17]202} 极致掌握则是指人总是倾向于以保持一种身体-情境最佳格式塔的状态, 人总是以一种最佳的方式与情境打交道, 来减少不平衡感。同时德雷福斯运用弗里曼(Walter Freeman)的吸引子理论从神经科学的角度辩护极致掌握的合法性地位, 认为吸引子理论所描述的大脑动力学系统与直觉应对的专家通过极致掌握来实现身体-情境的平衡的描述在结构上是同构的。^[22] 但问题是, 德雷福斯从现象学出发的技能获得模型, 用神经科学理论去辩护是否恰当呢?

这又引发了另一个问题, 尽管德雷福斯认同梅洛-庞蒂的体验意义上的身体所具有的极致掌握倾向, 但其用神经科学所辩护的实际上却是物理身体, 并不等价于梅洛-庞蒂所指的一种运动意向性的超越的体验意义上的身体。而且能用神经科学去辩护的身体, 只能是物理意义上的身体, 而绝不是梅洛-庞蒂所指出的那种“第三种”存在。

这就造成了德雷福斯使用身体概念的不一致, 即使神经科学可以为物理身体提供辩护, 但不能为作为运动意向性的体验意义上的身体辩护。

通过阅读德雷福斯的著作可以发现, 德雷福斯可能也受到了杜威的实用主义哲学的影响, 因此才会去用神经科学去辩护物理的身体概念, 我们可以认为, 德雷福斯用神经科学为现象学辩护, 是沟通哲学与科学的积极努力, 但是从另一个角度来看, 用神经科学去为现象学的理论奠基, 可能就会像齐泽克所说——错失现象学的超越性。^[23]

4 结语

德雷福斯在海德格尔以及梅洛-庞蒂的现象学思想基础上, 提出了技能获得模型, 通过对技能本身、技能对象、技能获得过程以及人如何与情境相关的问题的探讨, 展现了德雷福斯在海德格尔、梅洛-庞蒂未深入探讨的技能获得的现象学领域中做出的贡献, 从而凸显出技能获得模型的独特理论价值。但该模型也有着内在的问题, 技能进阶的过程并非连续, 且存在着两种技能获得类型的混杂, 德雷福斯所坚持的专家所具有的直觉的无表征的巧妙应对也难以得到确证, 并且还存在着极致掌握的神经科学非确证辩护以及身体概念的不一致问题。该模型阐释了人类获得技能的详细过程, 丰富了现象学的理论成果, 也为人类与机器专长划了界限, 在认知科学与人工智能飞速发展的今天, 我们可以借鉴德雷福斯的技能获得现象学模型的价值, 推进对心灵-身体-世界问题的讨论, 以及通过多种传感器等硬件构建机器的“身体”使之在技能获得中达到更高阶段, 从而构建更和谐的人机关系, 在未来能够实现人工智能技术在如自动驾驶等领域解放人的愿望。

参考文献

[1] 成素梅, 姚艳勤. 德雷福斯的技能获得模型及其哲学意义[J]. 学术月刊, 2013, 45(12): 64-70.

- [2] 张帆. 论技能的社会规范性: 基于对德雷福斯“技能模型”的反思[J]. 自然辩证法研究, 2019, 35(9): 30-35.
- [3] 陈昌霞, 孔燕. 技能获得的“具身性”探析及启示: 基于两个经典技能获得理论比较分析[J]. 西南科技大学学报(哲学社会科学版), 2020, 37(1): 12-17.
- [4] 约翰·塞尔, 成素梅, 赵峰芳. 现象学的局限性[J]. 哲学分析, 2015, 6(5): 3-19, 197.
- [5] Coeckelbergh M. Skillful coping with and through technologies[J]. AI & Society, 2019, 34(2): 269-287.
- [6] Dreyfus H L, Dreyfus S E. Mind over Machine: The Power of Human Intuition and Expertise in the Era of the Computer[M]. New York: The Free Press, 1986.
- [7] Dreyfus S E, Dreyfus H L. The Scope, Limits, and Training Implications of Three Models of Aircraft Pilot Emergency Response Behavior[R]. University of California, Berkeley. Defense Technical Information Center, 1979, 79(2): 1-35.
- [8] Dreyfus S E, Dreyfus H L. A Five-Stage Model of the Mental Activities Involved in Directed Skill Acquisition[R]. Defense Technical Information Center, 1980: 1-18.
- [9] Dreyfus H L. On the Internet[M]. London and New York: Routledge, 2001: 27-49.
- [10] Dreyfus H L. On the Internet[M]. 2nd ed. London and New York: Routledge, 2009: 25-48.
- [11] Dreyfus H, Wrathall M A. Skillful Coping: Essays on the Phenomenology of Everyday Perception and Action[M]. Oxford: Oxford University Press, 2014.
- [12] 成素梅, 赵峰芳. “熟练应对”的哲学意义[J]. 自然辩证法研究, 2017, 33(6): 111-115.
- [13] 成素梅, 姚艳勤. 哲学与人工智能的交汇: 访休伯特·德雷福斯和斯图亚特·德雷福斯[J]. 哲学动态, 2013(11): 102-107.
- [14] 马丁·海德格尔. 存在与时间[M]. 陈嘉映, 王庆节, 译. 2版. 北京: 商务印书馆, 2019: 99-105.
- [15] Dreyfus H L. The Current Relevance of Merleau-Ponty's Phenomenology of Embodiment [EB/OL]. <http://ejap.louisiana.edu/EJAP/1996.spring/dreyfus.1996.spring.html>.
- [16] Merleau Ponty M. Phenomenology of Perception[M]. Smith C, Trans. London: Routledge & Kegan Paul, 2005: 164, 302.
- [17] 莫里斯·梅洛-庞蒂. 知觉现象学[M]. 姜志辉, 译. 北京: 商务印书馆, 2001.
- [18] Gibson J J. Ecological Approach to Visual Perception[M]. New York and London: Psychology Press, 2015: 119.

- [19] 孟伟. 德雷福斯的“无表征智能”及其挑战[J]. 自然辩证法研究, 2012, 28(6): 36-40.
- [20] Mitcham C. Thinking through technology[M]. Chicago and London: The University of Chicago Press, 1994: 195-196.
- [21] 休伯特·德雷福斯, 成素梅. 对约翰·塞尔的回应[J]. 哲学分析, 2015, 6(5): 20-31, 197.
- [22] Dreyfus H. Intelligence without representation—Merleau-Ponty's critique of mental representation The relevance of phenomenology to scientific explanation[J]. Phenomenology and the Cognitive Sciences, 2002(1): 367-383.
- [23] 韩连庆. 哲学与科学的短路: 德雷福斯人工智能批判的局限[J]. 哲学分析, 2017, 8(6): 29-39, 191.

Dreyfus' Model of Skill Acquisition from the Perspective of Phenomenology

Zhang Shuai, Wang Nan[✉]

(School of Humanities, University of Chinese Academy of Sciences, Beijing 100049, China)

Abstract: Dreyfus' model of skill acquisition is based on Heidegger and Merleau-Ponty's phenomenological ideas. The model provides a general description of how human beings acquire skills in the field of life; it enriches the discussion of skills, skill objects, and skill processes; moreover, it discusses how people are related to the situation and enriches the theoretical achievements of phenomenology. However, there are inherent problems with this model: the process of skill improvement is not continuous; there is a mixture of two types of skill acquisition; the experts' intuitive skillful coping without representation is difficult to be confirmed; neuroscientific inconclusive defense of maximal grip; and the inconsistency of body concepts.

Key Words: Dreyfus; model of skill acquisition; phenomenology; body; representation