

## 触觉与空间\*

### ——以心灵哲学为参照的一种现象学进路

王 继

[摘 要] 触觉与空间在心灵哲学和现象学中是紧密联系在一起的两个议题。关于二者的关系问题，可以分成两个互相关联的方面：一是触觉是否具有空间性的问题，这在心灵哲学中形成了内在主义与外在主义之争，内在主义认为触觉是纯粹内在的心灵状态，外在主义声称触觉在物理性身体上有一个空间位置；二是对空间的触感知问题，这在心灵哲学中形成了表征主义与反表征主义之争，前者认为对外物空间属性的触感知奠基于对肢体的触摸运动之形状的意识，后者则坚称触感知中的基本内容是方向的连续与变化。立足于胡塞尔现象学，从他所说的“触觉的双重立义特征”及其“元感觉地位”出发，可对心灵哲学的上述两方面争论与其中的疑难进行分析和解决，并为重新理解触觉与空间提供一个现象学视角。

[关键词] 触觉 空间 双重立义 原初体验 [中图分类号] B505

与视觉相比，对触觉的哲学研究一直较少。不过由于现代哲学重视身体问题，而身体同时具有空间性与感觉性特征——尤其是触觉又在身体感觉中扮演着基础角色，这就使得触觉与空间在如今也成了紧密联系在一起的两个议题。关于二者的关系问题，可以分成两个互相关联的方面：一是触觉是否具有空间性的问题，二是对空间的触感知（tactile perception）问题。心灵哲学与胡塞尔现象学在这两个方面都作出了富有意义的探索。然而，心灵哲学家们在对触觉与空间关系的解释上产生了明显的冲突与疑难。本文将要论证的是，胡塞尔通过现象学还原界定了触觉的基础地位及其双重立义特征，并且分析了空间如何原初地被构造，它们在方法和结论上都要优于心灵哲学，并且可以解决后者在触觉与空间问题上的疑难。

基于此，本文的基本结构安排如下：首先，引入心灵哲学中内在主义与外在主义两种典型的触觉观，指出它们就“触觉是否具有空间性”而产生的争执与疑难，并从胡塞尔所说的“触觉的双重立义”出发给出一个解决方案；其次，探讨心灵哲学中关于空间触感知的表征主义与反表征主义之争，然后根据胡塞尔思考触觉的路径，指明它们各自的不足；最后，沿着胡塞尔空间构造的触觉线索，阐明客观的三维同质空间是基于触觉被构造的，同时指出触觉揭示了一种非同质的原初体验空间。

---

\* 本文系“中央高校基本科研业务费”项目的阶段性成果。非常感谢《哲学研究》匿名评审专家对本文的肯定和建议，以及麦腾斯（Filip Mattens）博士和齐晓博士在资料搜集上所给予的帮助。

## 一、触觉的空间性问题——解决内、外主义之争的一个现象学方案

触觉，顾名思义是由接触所产生的感觉，但这还不足以说明它的特性，比如我们可以追问，触觉是一种内在的心灵状态，抑或是外在的、位于身体上的感觉？两者似乎都对，又似乎都不太确切，这恰恰表明触觉是有歧义性的。与触觉的歧义性相应，在心灵哲学中形成了两种截然相反的触觉观，分别可称为内在主义和外在主义。

内在主义的基本观点是：触觉是完全内在的、主观的心灵感受，这种心灵感受没有外在于身体的空间特征。这里我们以里德（Thomas Reid）<sup>①</sup>的触觉观为例作一简要分析。

里德认为，与通过触觉所感知到的空间物不同，触觉作为一种感觉，其本身是内在于心灵的；并且在他看来，拥有感觉与注意到感觉是两码事。在日常经验中我们虽然拥有感觉，但一般不会注意到它。我们的注意力会直接朝向与感觉截然不同的所感物，如果要感觉作为对象来考察，就需要一种事后反思。（参见里德，第60-61页）他举例说，当用手按压桌子时，我们会说在我们的心灵中产生了硬的感觉。但一方面，“硬”这一名称被用来表示桌子的性质，而不是用来表示触觉自身的性质，因为“硬”是指广延部分紧密结合在一起，而触觉作为一种心灵状态是不具有广延性的；另一方面，这表明凭借这种触觉我们直接注意到的是桌子的性质，而非触觉本身，“我们太习惯于把此感觉当作一种符号使用，直接把它看作是它所表征的硬，以致只要它出现了，就从没被当作思维的对象”（里德，第61页），“桌子的硬是结论，感受是引导我们得出这一结论的介体。……其中一个心灵的一种感觉，它只在有感觉能力的存在者中才存在，也只能在被感受到的那一刻存在。另一个在于桌子中，……在被感受到之前就已在桌子中了，即使感受消失了，它仍然继续存在于桌子之中。其中一个没有隐含任何类型的广延、成分、结合；而另一个则隐含了所有这些”（同上，第72页）。

由此里德提出了他的“自然符号说”，即他认为触觉是一种先天的自然符号，这种自然符号正如人工符号一样，在符号与其所指之间既没有相似性，也没有必然联系，“一种触觉暗示了硬，尽管它与硬既无相似之处，而且就我们所能知觉到的而言，它与硬也没有任何必然联系”（同上，第64页）。尽管如此，他并没有像休谟那样，纯粹由感觉出发否认外物的存在，而是如上述引文中所看到的那样，将外物视为不依赖于感觉而自在存在之物。至于我们为什么有外物存在的信念，并且这种信念所指与感觉符号结合在一起，是因为我们心灵的原始构造，也即由于“一种初始的人性原则”（同上，第68页），这种自然的人性也就促成了我们人类所共有的常识。

与之相反，外在主义认为，触觉固然是一种心灵状态，但它并不是单纯内在的，而是位于空间性身体中的。这种立场的代表人物是尚格南希（Brian O'Shaughnessy）和马丁（Michael Martin）。

在尚格南希看来，触觉是一种位于身体上的感觉，而且是生命体必备的感觉，比如不可能假设人在身体上没有任何触觉时，还可以操控自己的身体。他对该观点的大致论证是，动物的心灵必然在某种程度上拥有在行为上表达自身的能力，即通过身体性的、然而意向向上可操控的物理行为来表达自身；而要想操控身体，就需要有身体感觉，比如通过肢体反复向前移动来确认肢体的活动界限，而这种肢体训练其实就是一种触感知能力训练，因此他得出结论，只要身体行为必然需要身体感觉，它就同样必然需要触觉。（cf. O'Shaughnessy, pp. 38-40）他进而认为，触觉与身体的这种紧密关系还在于，通过对外物的触摸我们可以直接获得自身身体的触觉属性，如空间性与固体性，而身体的这些触

<sup>①</sup> 里德对触觉作过深入分析，而且他关于心灵和感觉的哲学探讨直接影响了当代心灵哲学家齐硕姆等人的内在主义认识论，因此可以将他的内在主义触觉观划归到广义的心灵哲学阵营。

觉属性又直接为我们在这种触摸中感知外物的大小、软硬等空间与物质属性提供了通道。相比之下，在视觉或听觉中，我们无法像触摸那样，通过看或听我们自身的属性来看—感知或听—感知到其他物体的特性，而是需要借助光线、空气等环境中介来间接地感知外物，因此，触觉相对于其他类感觉在认识事物上具有优越性。(cf. O'Shaughnessy, p. 38)

马丁延续了尚格南希的触觉理论，并明确批评了里德的触觉观。他举例说，当我们的手指绕着一块玻璃边缘滑动时，除了对玻璃有一种感知以外，我们确实手指处也感受到了一种触觉，这种位于手指上的感觉和通过手指所感知到的玻璃一样，都属于客观世界，“感觉自身有一个被感受到的位置(location)，并且它不是某种隐喻性的‘内在于心灵’的位置——它被感受到处于内在于某人身体的某一位置上。这种感觉被感受到处在某人的手指内，而某人的手指如同它触摸的玻璃一样，是物理世界的一个微小部分。”(Martin, p. 204)

也就是说，在马丁看来，触觉并不像里德所认为的那样，只是位于心灵中，而是在物理性身体(physical body)上有一个客观的空间位置，如位于手指处。他认为触觉具有空间位置就像其他物体在空间中占有位置一样，是客观物理世界的特征。与此同时，他也与里德针锋相对地提出，触觉中的注意可以有两个不同的朝向，即通过接触我们不仅能注意到外物，而且我们无须事后反思，便可以在接触的同时直接将这种触觉作为身体上的感觉来关注，“一个人可以将它(即触觉——引者注)作为身体性感觉来关注——在这一情形下它的空间特征揭示了感觉的位置——或者将它作为对某物的触感知来关注，该物的所处超越于身体但和身体保持接触”(ibid.)。

在概述了如上两种触觉观后，我们来看看他们观点中隐含的疑难，并从胡塞尔的触觉理论出发提供一个解决方案。

首先就里德的观点而言，一个根本的困难在于，既然他重视感受体验，并且从常识出发承认空间性外物和身体的预先存在，那么触觉感受在身体接触部位的定位，比如手击打外物时产生的疼痛感必然位于具有空间性的手部，正如外在主义所说，对这种空间性定位的真切体验是无法视而不见的。然而他只是单方面强调触觉内在于心灵的特征，这便在触觉的非空间性(内在性)与空间性(外在性)之间造成了一道鸿沟。

我们接下来看胡塞尔如何描述触觉的特征。这里需要明确的一点是，胡塞尔经过现象学还原后，排除了对身体、心灵、外物等一切存在的预设，认为它们在未经现象学考察之前都是需要暂时悬置起来的主题。借此还原他回到了原初意识体验这个在他看来是绝对自明的地基，而原初体验的最根本特征是意向性，意向性具有“意向行为(Noesis)–意向对象(Noema)”这样一种平行结构，即能思和所思。他的主要工作就是描述世界诸区域作为所思的意向对象是如何在原初体验中被立义或被构造出来的，也就是经由还原再将整个世界重新纳入考察范围。同样，他对触觉的探讨也并不以生理–心理上的预设为前提，也就是说我们可以悬置生理器官与心理状态，而单纯描述触觉这样一种原初体验，然后再从这种触觉体验来看身体、心灵等概念是如何被立义出来的。这样一种还原–建构策略使得他与上述心灵哲学家所持的经验心理学立场从本体论上区分了开来。

有趣的是，胡塞尔为了揭示触觉的本质特征，也举了手按压桌子的例子，得出的结论却与里德不同：

手放在桌子上。我经验到桌子是一个硬的、冷的、光滑的东西。手在桌面上移动着，我经验到了桌子及其物性规定性。但与此同时我可以随时注意这只手并且发现在其上的触觉(Tastempfindungen)、光滑感觉和冷感觉，等等。(Hua 4, S. 146)<sup>①</sup>

① 本文按照德文版《胡塞尔全集》(Husserliana, 缩写为 Hua) 的卷次和页码来标注所引用的胡塞尔文本。

对于放在桌子上的手而言，同一个压力感有时被立义为对桌面（真正说来是桌面的一小部分）的感知，而在“另一个注意方向上”，在另一个立义层次的实现中，产生了手指压力感。（Hua 4, S. 146 - 147）

这就是说，在胡塞尔看来，手与桌子接触时，不仅可以注意到作为外物的桌子，同时无须借助事后反思就可以注意到触觉，并且这种感觉被定位于（lokalisieren）接触的手部位。而且，胡塞尔在这里用了“压力感”一词来表示触觉本身，这表明触觉可以拥有自己内在的含义，而并不像里德所说的那样，只是指示外物的一种符号。进一步来说，由于胡塞尔通过现象学还原悬置了对外物存在的预设，因此他对触觉的理解不同于里德的自然符号说，即触觉并不是指示所谓自在在外物的符号，而是外物通过触觉才构造起自身，也就是被立义。由此，胡塞尔引出了触觉的双重功能或双重立义（Doppelauffassung）特征，即“在触觉领域，我们有在触觉上构造着自身的外部客体，以及一种同样在触觉上构造着自身的第二个客体即身体，例如触碰的手指。……因此，这里存在着那种双重立义：同样的触觉，被立义为‘外部’客体的特征并且被立义为身体-客体的感觉”（*ibid.*，S. 147）。胡塞尔认为，这种双重朝向性才是我们原初真正体验到的触觉特征。这一看法与里德所说的“触觉是纯粹内在的感觉”以及“通过触觉只能单向地注意外部对象”完全不同，反倒与外在主义的触觉看起来比较相似。不仅如此，即便是里德所说的对感觉（所有类型的感觉）的“拥有”，从原初体验来看，恰恰也基于触觉在身体上的可定位性。我们来看胡塞尔的论述。

胡塞尔将触觉与视觉、听觉等其他类感觉作了抽象的本质区分。他认为，与触觉的可定位性特征不同，完全抛开触觉因素后，单纯就视觉、听觉而言它们原初是不可定位的，这就意味着无法单独在视和听中获得真正的视-（感）觉和听-（感）觉，相应地眼睛、耳朵也无法被独自立义为视觉器官、听觉器官。因为根据意向活动的“材料-立义”模式，感觉材料是立义的基础，立义则是对材料的整合与赋义，因此眼睛要想被立义为视觉器官，就需要有视觉性显现材料在眼睛部位被定位。但正在观看的眼睛本身并没有获得视觉性显现，也就是缺乏视觉性材料，或者说对看本身缺乏一种（感）觉，所以这种立义是不可能的。它不像正在触摸的手那样，直接拥有定位于其上的触-（感）觉作为材料，从而能够被立义为触觉器官。其他类型的感觉如听觉也是和视觉一样的情形。但眼睛、耳朵为何能被立义为视觉器官、听觉器官呢？胡塞尔说这是由于在眼睛、耳朵等部位原初具有触觉，它们是通过触觉定位被间接地把握到的，“作为器官的眼睛及与其一道的视觉被归属于身体，这是凭借真正被定位的感觉（即触觉——引者注）而间接发生的”（*ibid.*，S. 148）。

正是在触觉原初可定位这种意义上，胡塞尔才说触觉是作为感觉的感觉，是其他一切感觉得以成为感觉的前提，是“所有感觉（和显现）存在的前提，也包括视觉和听觉，后者在身体上并没有原初的定位”（*ibid.*，S. 151），并由此称触觉场是“元场”（Urfeld）。这就回应了我们上面的论断，即我们之所以“拥有”感觉，原初地也是基于可定位的触觉。更进一步说，胡塞尔认为对心灵的把握也是基于可定位感觉的身体，“心灵立义总体上来说奠基于身体立义”（Hua 5, S. 15），即通过定位于身体的触觉才产生了原初的感觉体验，而体验的载体就被立义为心灵。这就是说，胡塞尔并不像里德那样预设一个心灵实体为前提，然后将触觉视为心灵所有的一种内在状态，而是将触觉与心灵二者的关系颠倒了过来，即首先经由现象学还原排除了心灵实体，回到了原初的触觉体验本身，即意向行为，而心灵在他看来反倒是由这种意向行为所投射出去的意向对象。于是，在原初意义上心灵是通过可定位的触觉被把握的，在次级意义上才可说触觉是内在的心灵状态。所以，里德将触觉视为内在于心灵的状态是不符合我们原初体验的。当我们沿着胡塞尔的思路回到原初触觉体验时，会看到对内在心灵的立义离不开触觉的外在身体性定位，于是由里德式理解所导致的触觉内在性与外在性的断裂困

境便被消除了。

不过，胡塞尔触觉观的优越性还要结合外在主义的缺陷才会看得更清楚。外在主义立场表面上看与胡塞尔的触觉观很接近，尤其是马丁所说“触觉中注意的双重朝向”这一点和胡塞尔的“触觉的双重立义”很相似。但外在主义的疑难刚好处于与里德相对的另一极，即感觉作为一种不同于物质属性的感受活动，如何会拥有和物质属性一样的空间位置？由于马丁和尚格南希一样，将身体和一般物理意义上的物体等同，将其视为既定前提，这样就落入了胡塞尔所批判的自然主义态度。在自然主义看来，被定位的感觉是生理组织的一个附属现象，比如触觉的产生是触觉感受器与外界相互作用的结果。但回到原初体验来看，对感觉的说明不应预设一个生理学前提。因为正如胡塞尔所说，即便我们对触觉生理组织进行切片研究，也不能原初看到或者触到触觉。（cf. Hua 4, S. 165）既然没有感觉内容作为意向性立义的材料基础，那么将触觉的发生归之于生理组织就不是一种符合原初体验的合理解释。

与自然主义不同的是，胡塞尔把定位于身体相应部位的感觉称为感觉态（Empfindnis），认为感觉态不同于物质属性，感觉态在身体上的伸布（Ausbreitung）也有别于物质属性在空间中的延展（Ausdehnung），“事实上感觉态的定位化是原则上不同于所有物质物规定之广延的某种东西。感觉态确实在空间中伸布，以其自身方式覆盖、渗透于空间表面。但这种伸布和蔓延本质上不同于广延物特有的一切规定意义上的延展”（Hua 4, S. 149）。这就意味着，感觉在身体上的定位异于物质属性的空间位置，本质上无法被分割成部分进行研究。进而言之，在胡塞尔看来，正是由于触觉定位的存在，使得身体被意向性立义为了本质上有别于一般物质躯体（Körper）的感觉性身体（Leib），“如果我把这些感觉考虑在内，那么这就不是物理物丰富了自身，而是它成为了身体，它感觉着”（ibid., S. 145），“身体只能这样原初地构造自身，即在触觉及一切与触觉一同被定位者中，如暖、冷、疼，等等”（ibid., S. 150）。这表明，胡塞尔通过区分感觉定位与物质属性的位置，使得其身体观完全有别于了外在主义对身体的物质性理解，由此也解决了后者将感觉位置与物体位置相等同所造成的困难。

不仅如此，胡塞尔还认为，作为意向材料的感受虽然可以被定位于身体，但意向性本身是不可被定位的，“意向性体验本身不再直接和真正地被定位，它们不再构成身体上的层次”（ibid., S. 153），比如疼痛感可以被直接定位于身体某部位，但对疼痛感的意向性把握不可被定位，这正如对身体的意向性把握本身不是在身体上。这样就担保了意向性活动不依赖于任何其他事物的最终奠基性地位。甚至可以说，正是对现象学还原后的意向性的最终基础地位的强调，使得胡塞尔与自然主义思路从原则上区别了开来，从而解决了触觉定位的疑难。也就是说，站在现象学立场上，内在主义与外在主义触觉观的争执可以得到合理的解决。从现象学上说，对触觉歧义性的争执实际上源于触觉的多重功能：一是指向感知物，二是定位于身体，三是呈现为心灵状态。正如胡塞尔所述：

在对物质性感知的现实化立义中对物质性特征起着呈现内容之作用的同一感觉，就在我们称作身体经验的新的现实化立义中，把定位化视作感觉态，并使特殊的身体性显现出来，最后，……它们是在自我感知状态标题下的心灵成分（物质性感知行为以及类似的身体经验行为），并因此属于心灵（即心灵状态系列）以及相应地属于自我生命。（Hua 5, S. 12）

这就意味着，如果说外物和身体是外在的，心灵状态是内在的，那么可以说，无论外或内，原初都是通过触觉意向性被一同把握到的。一方面，心灵凭借身体上的触觉定位才被立义；另一方面，身体之所以能被赋予“我的身体”这种含义，乃是因为有心灵体验，或者说身体是被心灵所激活（beseelt）的。所以胡塞尔说，二者原初既通过触觉的双重功能被立义，又通过触觉的双重功能交织

(verflechten) 在一起。(cf. Hua 5, S. 15)<sup>①</sup>

因此,无论内在主义还是外在主义的触觉观,其基本错误都在于设定了身体(物体)与心灵的预先存在。而胡塞尔通过对意向行为-意向对象结构的运用,表明身、心作为意向对象都基于原初触觉体验才一同被立义,这样便将它们的关系颠倒了过来,同时就抛弃了二元论立场,并使身、心获得了新的理解方式。因此可以说,胡塞尔的触觉观构成了对内在主义和外在主义的双重挑战,并由此肯定了触觉的优越性。

## 二、对空间的触感知——表征主义与反表征主义之争及各自的缺陷

上面我们针对触觉的空间性问题提示了一条现象学的解决方向。沿着这条思路,我们接下来要探讨的就是触觉与空间关系中的另一个面向,即触觉对空间感知的作用。在“触觉中的空间感是什么样的”这一问题上,心灵哲学也形成了两种截然不同的观点,即表征主义(representationalism)与反表征主义。接下来我们对这两种观点作一分析,然后结合胡塞尔的触觉思路来指出它们各自的缺陷。

外在主义对空间的触感知持一种表征主义态度。表征主义将身体视为模板,认为在触感知中,我们需要凭借对身体的空间性及肢体移动轨迹(形状)的意识,来感知外物的形状等空间属性。作为表征主义的代表,尚格南希虽然重视触觉的基础性,但他区分了身体局部的触觉(tactile sensation)与对外物的触感知(tactile perception),认为在实际触感知中只需要有身体意识(body awareness),而身体局部如正在触摸的手是否拥有触觉,对于我们感知外物来说是无关紧要的。他举例说,麻木的手虽没有触觉,但在用手触摸时,与其相连接的肘部及肩部等身体部位的联动感能够引起对于手受到阻挡的意识,通过这种身体意识我们也可以感知到外物的存在及其特性。(cf. O'Shaughnessy, p. 41)而且,即便接触部位有触觉,在他看来这也只是非常有限的局部接触感,我们并非单独靠这有限的触觉来把握对象,而是通过对联动的整个身体的意识来感知外物的空间属性。

尚格南希进而通过具体分析不同接触方式中相应的空间感,来说明身体意识尤其是身体运动的形状意识的重要性。他由简单到复杂,依次区分了身体被动的点状接触、延展性接触,以及身体主动探索中的接触。尚格南希认为,最简单的瞬间点状接触(momentary point contact)是更复杂的触感知的基本单元。在点状接触中,只是在身体的某一点产生了触觉,据此我们能获得的关于外物的信息非常贫乏,比如可能只会获知在接触部位有一个固体的东西。而且,这个接触部位的“这里”也不是客观空间意义上的几何坐标点,并不具有确定的数量关系,而是一种定性描述,比如“在右手中指上”。同时由于身体的联动作用,由接触点也产生了“手指-连带的手-连带的胳膊,等等”这样互相关联的空间指示信息。也就是说,点状接触以一定方式指示了由诸部分互相规定的一个身体性空间结构,“一个点是在相关于身体的空间中局部和全局性地被定性规定的”(O'Shaughnessy, p. 42)。接下来是身体的延展性接触(extensive contact)。尚格南希认为在延展性接触中我们能获知的外物空间属性仍然是很模糊的,比如当我们的身体保持不动,让一个适度尺寸的物体(如茶托)接触到身体时,我们并不能确切地感知其尺寸和形状。在他看来这不仅是因为接触部位的触觉在这种情形下具有不确定性,而且也是因为身体意识尚无法获得一种确定性。

那么如何才能获得对外物空间属性确切的触感知呢?尚格南希认为,这需要身体主动去进行探索性触摸,即所谓的“主动的探索性移动”(active exploratory movement)。他将这种行为视为触感知的首要方式,以区别于前两种触感知情形。通过主动的探索性移动来感知外物,大体说来就是,身体部

<sup>①</sup> 胡塞尔原文写的是“通过感觉的双重功能交织在一起”,但根据我们对其触觉观的分析,触觉是元感觉,是其他感觉得以可能的前提,所以我们可以将这里的感觉引申为触觉。

位——比如手——接触到一个客体时，在摸索到客体的边缘后，沿着边缘部分移动手，然后我们会根据手的移动轨迹所形成的形状来感知外物的形状、尺寸等空间信息。比如通过手指连续触摸茶托边缘，可以根据手指移动的弧度来把握其圆的形状。也就是说，尚格南希认为对外物空间属性的触感知是在肢体运动中实现的，我们首先要对肢体移动轨迹具有一个形状表征，然后凭借这种肢体表征我们才能去表征客体。而我们对肢体运动的表征是一种直接的身体意识，因此身体意识在触感知中具有优先性，“对外部空间属性的意识通过与空间性内容进行匹配的身体意识这一中介才发生”（O'Shaughnessy, p. 46）。

反表征主义者麦腾斯（Filip Mattens）针对尚格南希的表征观提出了批评意见，并得出了关于触感知中空间属性的新看法。麦腾斯对表征主义的批评归结起来主要有如下三点。第一，表征主义根据对肢体运动形状的意识来判断外物形状，这在形状复杂或尺寸庞大的物体面前是失败的。麦腾斯认为，尚格南希为了说明自己的表征主义主张，在触觉感知中选取的例子都是不超过胳膊可以够到的、尺寸适中的事物，并且它们具有环形、矩形这样简单的几何形状，而一旦遇到尺寸庞大或形状复杂的事物，我们要想移动肢体跟随其轮廓，就需要大量和复杂的肢体移动，这样便很难对肢体移动形成一个清晰的形状意识，从而也就难以据此来判断外物的空间属性。不过针对这一质疑，表征主义还是有回应余地的。因为事实上尚格南希也意识到了表征主义的局限性，并认为其主要适用于简单的肢体移动和简单的客体空间属性。然而，他并没有因此从理论底层反对表征主义，而是认为表征主义经过修正后仍然适用于复杂客体。这种修正就是，放弃整体性的表征观，而采用局部表征主义，或一种弱表征主义，即声称对于复杂或庞大客体，虽然我们可能无法通过肢体移动意识来获得对整体的形状表征，但就我们肢体所能接触的局部空间属性而言，则我们仍然是凭借肢体移动获得它们的。换言之，我们对复杂客体依然有局部的、碎片化的肢体表征。如果说表征主义对表征局限性的质疑还有辩护余地，那么接下来的两点批评对于表征主义来说则显得比较致命。第二，麦腾斯认为，表征主义这一理论本身是成问题的，因为在现实中，我们并不需要通过肢体逐步触摸外物而形成对移动轨迹的形状意识，便能获得对外物空间属性的触感知。比如我们直接用双手端起盘子，就可以直接判断其形状。第三，在麦腾斯看来，尚格南希虽然讨论的是触感知中的空间属性，并有意将触觉与视觉区分开来，但他的表征理论却暗含着一个预设，即关注触感知如何能获得视觉中那样的外形，这里对触觉的理解仍然隐含地以视觉为标准。麦腾斯认为，表征主义所说的对肢体移动的形状意识实际上是通过视觉获得的，因为移动本身原初并不指涉一个形状。麦腾斯进一步说，心理学已证明，当我们的肢体移动着跟随客体轮廓时，只能很差地实现对外物的认知。他举了先天盲人和视觉正常但双眼被蒙住的人在触觉感知上的差异，表明双眼被蒙的人因为有视觉意识，所以在触摸中对外物形状的把握会更好；相反先天盲人在这方面的表现则很差。这也说明形状意识其实是来自视觉的。我们不能用视觉这种表征方式来解释单纯触觉中的空间感知特征。（cf. Mattens, pp. 114 - 117）

在批判了表征主义后，麦腾斯给出了自己对触感知中空间感的看法。他认为，“触感知中的基本‘内容’是方向连续与变化的交替”（Mattens, p. 117），用这种解释可以代替表征主义所说的对身体部位运动形状的意识。他举了一些例子来支持其观点，我们可以将这些例子归结为以下情形。（cf. *ibid.*, pp. 114 - 117）首先是尚格南希所说的情形，即肢体移动着跟随外物轮廓，比如对盒子形状进行移动性触感知。他认为在这种情形下，其实我们手部感知到的是方向的连续及其突然的变化，而不是角、直线性边缘这些从视觉感知中借用来的形状表征。除了这种情形，还有两个表征主义不适用的情形：其一，身体不需要过多移动的情形，如借助一根筷子来触及一个圆盘，这时我们的手并不需要跟随盘子的轮廓进行触摸，却有渐次变化的方向感，通过这种方向的变化特征便能感知到盘子的圆。其二，身体不移动的情形，如手被固定住不能动，由别人拿着盒子让其内面贴着手移动，这时我们仍

能感受到方向的连续性与突然的变化，借此仍能感知到盒子的形状。由此麦腾斯认为，当我们坚持“对外物的触感知是通过方向感而获得的”这一观点时，就不需要移动着跟随外物轮廓，甚至不需要肢体移动，因而它也远远超出了表征主义的适用范围。

就表征主义所存在的缺陷而言，麦腾斯的反驳理由在一定程度上是正确的。但是麦腾斯依然持有经验心理学的立场，对表征主义的反驳是一种经验性反驳，而没有从更本质或者说更原初的意义上来理解触觉的先天特征，因而其批判也不够彻底。<sup>①</sup> 笔者认为，依据胡塞尔理解触觉的思路，可以对表征主义提出三个更彻底的反驳理由。

第一，根据上面所说触觉的双重立义特征，身体与空间对象是通过触觉被一同把握的，因而并不像表征主义所看待的那样，即我们先有身体意识，然后凭借这种身体意识才能把握外在对象。不仅如此，胡塞尔还认为，尽管触觉中的意向性具有双向朝向性，但我们的意向行为通常是朝向外物的注意，而身体感觉作为主体侧的感觉主要是伴随性的，因此没必要预设我们对外物的感知是以身体感知为前提的，即我们首先需要将注意力朝向身体，然后通过对身体的感知来感知外物。<sup>②</sup> 这其实是一种迂回的认识模式，而这种迂回策略既不符合原初意识体验，也不符合“思维经济原则”。

第二，触觉性接触虽然是局部的，但从现象学来看，一方面根据意向活动的材料—立义这种静态结构可知，通过接触所获得的感觉只是材料，意向性必然会超出这种单纯的触觉材料而立义一个整体的对象；另一方面从发生学来说，根据胡塞尔的意向性动机理论，前此的意识体验都作为积淀物沉入了当下感知中，并成为当下感知与期待的动机化原因。因而在触感知中，我们并非要通过逐步的触摸移动才能获得对外物的把握，而是可以在相对有限的局部触摸中，基于之前触感知认识所积淀而成的动机化意向行为一下子把握到该对象的空间属性。这样也就可以解释麦腾斯所举的“双手端盘子”这样的反例，即之前对圆形和盘子属性的感知性认识作为积淀物构成了当下触感知的动机化理由，从而能够在端起盘子的那一刻立即识别出其形状。

第三，尚格南希将触觉与触感知区分开，并否认触觉在触感知中的作用，这与其自身的触觉观相矛盾，而且从原初体验来看是不正确的。因为如上所述，尚格南希也认为触觉是生物先天必备的感觉，而他在这里所说的麻木的手则是后天形成的，后天的这种触觉丧失并不能否定先天具有触觉能力的必要性。从胡塞尔的视角来说，由于触觉是元感觉，它在感知中的基础地位便体现为，如果原初没有触觉，那么就不可能有任何种类的感觉，进而也就无所谓基于感觉材料的意向性感知。所以不能将触觉与触感知割裂开并否认触觉的奠基性作用。同时，即便我们进行触摸的手麻木了，这也并不能构成对触觉作用的否定。因为根据上面所说积淀的动机化意向活动，当我们在用麻木的手进行触摸时，

① 比如麦腾斯在反对表征主义时所声称的“形状”意识出自视觉，我们认为这是他从经验中得出的观点，而并没有看到感觉与概念的本质关系。从本质上看，我们应该区分出形状感觉与形状概念两个层次：一方面，不论是先天盲人还是视觉正常者，只要有思维能力，就可以理解抽象的形状概念；另一方面，先天盲人由于没有视觉，因而不能获得视觉中那样的形状感觉，但这并不代表他没有触觉中的形状感觉。问题并不在于触摸中是否可以有形状意识，而在于以什么样的感觉方式拥有形状意识，后者在触觉和视觉中才是不一样的。而对触觉和视觉形状感的不同，尚格南希已经作了相关说明，比如他认为触摸直线与看到直线的感觉是不一样的，前者是时间性的，并且是感觉上没有变化的持续点状接触，后者则是瞬间呈现出来的直线图形。（cf. O'Shaughnessy, pp. 44 - 45）与此相应，麦腾斯所举的先天盲人和双眼被蒙者在触感知上的差异一例，也不能说明对肢体移动的形状意识是来自视觉的，而只能说明双眼被蒙者因为有视觉中的形状意识的加入，所以在意识中可以辅助触摸行为来更好地感知外形。

② 当然，既然身体也能作为对象被把握，那么我们确实可以将意向性朝向身体，通过理解身体移动形状来感知外物。但这也只是认识外物的一种可能方式，而且是既非常态更非基础性的认识模式。

之前手没有麻木时的触觉体验仍然作为积淀因素对当下感知起到一种动机化作用，而且我们还可以通过回忆和联想等追溯到前此具有触觉时的感知体验，<sup>①</sup>并借此来把握外物。甚至还可以说，手的麻木感其实也是一种“钝的”触觉，而并非全无触觉。至于尚格南希所说的通过肢体联动而形成的身体空间意识，实则也有赖触觉弥漫于身体而形成的扩散和传导作用。正如胡塞尔所认为的那样，身体表面的分节与联结依赖于触觉的伸布。

就麦腾斯的反表征主义观而言，他对触感知中的空间感的看法是有新意的。但如上所说，他在具体解释上仍然具有经验心理学预设，因而也导致他的观点存在着一些误区。尤其是他对身体移动形状意识的反驳导致他走向了另一个极端，即认为对空间属性的触感知不需要身体运动。然而，这只能理解为在某些经验情况下身体不需要运动，而不是身体先天不能运动。

从现象学来看，我们先天必然地能进行运动，并且通过触觉定位作用而原初地具有对自身运动的感觉，后者即胡塞尔所说的动感（Kinästhesie）。胡塞尔认为动感是时刻发生着的，哪怕眼睛在调适中的随意眨动也是如此。在这个意义上他说静止是作为运动的极限状态才被感知到的，而且对其他物体运动与静止的感觉也源于我们原初所具有的动感体验。动感与视觉、触觉等其他类感觉的联系是，动感是伴随性的感觉，比如伴随着视觉产生了视动感，如眼睛运动，伴随着触觉则产生了触动感，这使触摸行为得以可能。在胡塞尔看来，动感虽不像触觉、视觉那样提供感觉材料，也不像感觉材料那样以空间性的方式显现出来，但感觉材料之所以能被把握为延展的空间性显现，正是源于伴随着的动感，即运动才首次使空间性显现以延展的方式渐次并列地得到展示，所以他说动感“使显示成为可能而不显示自身”（Hua 16, S. 161）。在这个意义上，在麦腾斯所举的经验事例中，之所以当身体不动时也能感知到外物的空间属性，是因为身体原初能运动并通过运动来感知外物。结合上述动机化意向性来说就是，在身体不动的情况下，我们既能凭借前此积淀的动机化原因来进行感知性把握，也能通过回忆、联想等作用回溯到曾经身体运动时的空间体验，以此来把握外物的空间属性。

总之，表征主义和反表征主义的触觉空间观都有经验心理学残余。虽然其中不乏一些极有启发性的洞见，但问题在于，当举出一个经验性的正例时，同时可以提出一些经验性反例，于是通过例子来立论使他们的观点陷入了混乱的争执当中，并且错失了一个比单纯探讨“触觉中的空间感”更为根本的问题。这个问题就是，空间原初是如何通过触觉被感知到的。笔者认为，要解决这个问题，必须回到现象学的原初触觉体验中来。

### 三、客观空间与原初体验空间——基于触觉现象学的构造

表征主义与反表征主义在探讨触觉中的空间感时，其实是以客观空间及空间性物体的存在作为前提预设的，这种预设以及这种讨论触觉空间感的方式是有缺陷的，这一点我们上面已作了分析。而胡塞尔在现象学还原后要解决的问题则是“空间如何被感知到”，也即空间原初是如何构造起自身的。在空间感知中，胡塞尔同时看重视觉与触觉。因为在他看来，与其他感觉类型不同，在视觉和触觉中我们原初地具有延展性体验，而延展则是构造空间及空间物的基础。（cf. *ibid.*, S. 83）但既然我们上面已经表明，在胡塞尔那里触觉是元感觉，对外物和身体的立义都依赖于触觉，那么无疑我们可以进一步确认触觉与空间构造有着原初关联。也就是说，我们可以将空间构造回溯到触感知这一基础上，这一点在胡塞尔的文本

<sup>①</sup> 我们还可以举一个跟其他感觉有关的例子来加以佐证。比如后天盲人触摸到一个苹果时，依然能够表象出苹果的颜色，这是因为他之前视觉正常的时候，通过视觉看到过苹果的颜色，所以对颜色会有积淀的动机化体验及相关的回忆和联想。

中也是有线索可循的。需要提及的是，胡塞尔的目标在于描述客观的、同质的三维空间如何通过原初感知体验被构造，而通过对其触觉空间思路的阐释，我们将表明在这种空间观之下，还有一种非几何化的原初体验空间。由此也将进一步展示出现象学的触觉空间思路相比于心灵哲学所具有的彻底性与优越性。

上面我们说过，在胡塞尔那里动感与其他感觉一样原初，并伴随着其他感觉产生了不同的动感感觉类型。相应地，动感与身体不同部位的配合也形成了不同的动感分系统。在三维空间构造中，他区分出了眼动、头部运动、身体走动等动感系统，并以思想实验的方式从最简单的单眼运动开始，通过逐步添加动感系统，来描述与其相对应的显现的特征。

对于三维空间显现来说，其中最重要的一个节点是身体是否走动。胡塞尔认为，身体原初不动时，在单纯眼动领域，眼球只能在封闭的范围内“上-下-左-右”地转动，这样会形成逐点接续并列的延展性的平面显现，也就是说我们只能获得有限的二维显现。同样，在身体不走动时，触觉中也只有二维感，即通过触摸只能获得延展性的二维体验。即便是我们触摸到了棱角，也可以说是感受到了有弧度或不规整的表面。所以他说在不走动时，通过触摸只有表面显现被构造。(cf. Hua 14, S. 546) 在胡塞尔看来，只有当身体原初走动时，也即加入行走动感(Gehkinästhesie)后，第三维才能显现，而这就是原初的距离维度。胡塞尔将正在直观的我视为构造空间的零点，在零点走动即位移时，我与显现物之间累积的零点位置会构成一个一维的线性系统，也就是原初的距离。正如他所说，通过行走动感构成了我与对象之间的元间距(Urabstand)。(ibid., S. 544) 行走动感对于三维同质空间的构造来说至关重要：一方面，这种一维的线性位移构成了与二维显现不同的第三维距离，从而使空间的三维性能够被把握；另一方面，由于原则上“零点我”能自由移动到任意处，这样便能将所到各处把握为同样的零点位置，所以才能构成无限同质的空间。正如他所说，空间是同质的，它是其任一点我都能通过移动所到达的位置系统(Ortssystem)。(ibid., S. 545、547)

那么为什么通过行走动感能获得对距离的感觉呢，笔者认为，这根本上有赖于触觉。一方面，触觉实际上是时刻存在着的，我们随时都在与外物接触，而零点位置感觉首先就基于脚与地面的接触所形成的触觉——我以我的重量压着地面(参见胡塞尔，第280页)，由此也才能在行走中通过脚部触觉变化而产生零点位移的感觉；另一方面，零点与对象的距离关系原初是一种远近关系，而远近感在胡塞尔看来是通过触摸产生的，即能触及者便为近领域。(cf. Hua 14, S. 537) 所以他说，空间是通过行走动感在从近空间到近空间的过渡中被构造的。(ibid, S. 546) 至此，我们便对触觉为何在空间构造中具有优先地位作了一个阐释。<sup>①</sup>

不过，虽然胡塞尔主要关注的是客观的三维同质空间如何被构造，但笔者认为，回到原初体验同时揭示了一种更为原初的、非几何化的空间。一方面，从主体侧来看，胡塞尔将零点身体性的“我”视为定向中心(Orientierungszentrum)，从定向中心出发构造了空间，即空间原初是以“上下-左右-远近”这样的方向系统相对于定向中心被构造的。<sup>②</sup> 这就是说，“零点我”不是单纯在空间中的某物，而是以

① 克雷斯格斯(Ulrich Claesges)认为，在胡塞尔这里视觉与触觉对于空间构造来说具有平行性地位，只是二者的特点有所不同。他将视觉特征刻画为远感觉，因为我们可以接近或远离视觉显现，同时他将触觉视为近感觉，即要么触及，要么没有触及(没有触觉)。(cf. Claesges, S. 126-129) 笔者认为，克雷斯格斯对视觉与触觉特征的刻画并不确切，因为他没有根据胡塞尔所提出的触觉奠基性地位，进一步将视觉中的远近感追溯至触觉，从而也没有看到触觉相比于视觉在空间构造中具有更加原初的作用。

② 胡塞尔这里所说的方向系统与麦腾斯提出的“触觉空间内容是方向的连续与变化”具有相似性。由于麦腾斯在胡塞尔档案馆工作，熟悉胡塞尔触觉理论，所以我们可以说其触觉空间提法在一定程度上受到了胡塞尔影响。不过我们上面已说明，麦腾斯是以客观空间的存在为预设来单纯探讨触觉中的空间感，而胡塞尔要解决的问题则是空间何以可能被构造，因此二人从起点到思路上都存在着显著差异。

原初构造着空间的方式在空间中具有一位置。在这个意义上，胡塞尔说“零点我”打破了空间的同质性（cf. Hua 13, S. 239），即身体性的我不能被还原为单纯广延性的存在。同样，每个人都是作为零点的定位中心，因此，空间的同质性就在每个零点处失效了。相应地，“零点我”原初所感知到的也并非纯粹数量化的几何空间，而是与每个人的感知体验相关的空间，如远近感受，这从触觉来说也就是与每个人切近上手的触摸联系在一起的，因而是相对的。另一方面，原初体验到的空间也不是脱离于物的抽象空形式，因为从触觉来说，正是对物切近上手的触摸才构成了原初的延展性体验。比如通过触觉直接感觉到了冷暖硬软等属性，而触觉中的这些物属性又会直接影响我们的触觉空间感受，如蓬松柔软的物体与相同尺寸的坚实物体相比，在触摸感上会显得更大。<sup>①</sup>因此原初的空间感是与物感知一同被给予的，并且这种空间体验是一种非几何化的空间。依据胡塞尔的观点，几何化的客观空间恰恰是基于这种原初体验空间才形成的，是一种经过抽象的理念化的结果。基于以上对原初体验空间的分析，我们在这里又可以进一步回应触觉的空间定位问题，即从原初体验来看，触觉定位不像外在主义所说，是在客观物理空间（物理身体）上的定位，而是原初触觉在其构造着的原初体验空间（原初身体）上的定位。

综上，当我们回到胡塞尔所说的原初体验，从原初的意义上理解触觉与空间时，便可以将二者的关系归结为，触觉以构造着空间的方式而在空间中有其定位。这种解释不但可以解决触觉是否具有空间性的内外主义之争，而且可以解决对空间触感知的表征主义与反表征主义之争，从而也为我们理解触觉与空间提供了一个新的思路。

#### 参考文献

- 胡塞尔，2016年：《空间构造札记》，单斌译，载《中国现象学与哲学评论》第19辑，上海译文出版社。
- 里德，2009年：《按常识原理探究人类心灵》，李涤非译，浙江大学出版社。
- Claesges, U., 1964, *Edmund Husserls Theorie der Raumkonstitution*, Den Haag: Martinus Nijhoff.
- Husserl, E., 1952, (Hua 4) *Ideen zu einer reinen Phänomenologie und phänomenologischen Philosophie. Zweites Buch. Phänomenologische Untersuchungen zur Konstitution*, Marly Biemel (hrsg.), Den Haag: Martinus Nijhoff.
- 1971, (Hua 5) *Ideen zu einer reinen Phänomenologie und phänomenologischen Philosophie. Drittes Buch. Die Phänomenologie und Die Fundamente der Wissenschaften*, Marly Biemel (hrsg.), Den Haag: Martinus Nijhoff.
- 1973a, (Hua 16) *Ding und Raum: Vorlesungen 1907*, Ulrich Claesges (hrsg.), Den Haag: Martinus Nijhoff.
- 1973b, (Hua 14) *Zur Phänomenologie der Intersubjektivität. Texte aus dem Nachlass. Zweiter Teil: 1921 - 1928*, Iso Kern (hrsg.), Den Haag: Martinus Nijhoff.
- 1973c, (Hua 13) *Zur Phänomenologie der Intersubjektivität. Texte aus dem Nachlass. Erster Teil: 1905 - 1920*, Iso Kern (hrsg.), Den Haag: Martinus Nijhoff.
- Martin, M., 1992, "Sight and Touch", in T. Crane (ed.), *The Contents of Experience: Essays on Perception*, Cambridge: Cambridge University Press.
- Mattens, F., 2009, "Perception, Body and the Sense of Touch: Phenomenology and Philosophy of Mind", in *Husserl Studies* 25.
- O'Shaughnessy, B., 1989, "The Sense of Touch", in *Australasian Journal of Philosophy* 67.

(作者单位：湖南大学岳麓书院哲学系)

责任编辑：韩 骁

① 尚格南希和麦腾斯在分析触觉中的空间感时，都只关注形状、尺寸等属性，而忽略了触觉中一同被感知到的软硬等其他物属性，这其实预设了空间是独立于物体的，并且可以被独立感知到。实际上触觉中的其他物属性也一同构成了我们的感知体验并融入了认知背景，所以即便是先天盲人，在一些情况下只需要通过接触来感受软硬就可把握到物是什么及其形状，比如对弹簧的感知，通过手指的按压就能把握到其形状，既不需要表征主义所说的移动跟随轮廓，也不需要麦腾斯所说的方向感知。

a harmonious and stable political order. The political order constructed by Laozi, with “aristocrats and the king” as its core and humility and tolerance as its spirit, is more suitable for rulers who are firmly in the dominant position and hold strong power.

### Three Aspects of the Confucian Family-State View

Liu Jiuyong

The relations between family and state are a core theme of Confucian political thought. In fact, from the pre-Qin period to the Qin and Han dynasties, the Confucian conception of the family-state relationship changed following the changes of historical realities, and showed three aspects. Due to the isomorphism of family and state in the Western Zhou and the Spring and Autumn periods, Confucianism advocated the ethical transformation of turning the family into the state. After the Spring and Autumn and Warring States periods, the state gradually separated from the private family, and the centralized state was held as superior to the depoliticized family. Accordingly, Confucianism developed the idea of taking families as hosts and the state as servant, and building the state to serve families. But on a higher and ideal level, Confucianism still pursues ending the separation of family and state and forging a great community of family and state. The family here is just a metaphor for the larger community, it represents another instance of family-state isomorphism.

### A Comparative Study of Aristotle's and Avicenna's Theories of Time

Liu Xin

In comparing Aristotle's theory of time with that of Avicenna, this paper inquires into their common features and distinctions and clarifies how they differ from each other. Both Aristotle's and Avicenna's theories connect time with motion, determining time to be the quantity of motion. They differ in that Aristotle determines time to be the number of motion, whereas Avicenna determines time to be the magnitude of motion. Therefore, Aristotle's theory of time is not purely objective, as previous scholars have assumed, but rather has subjective and objective elements. In comparison with Aristotle, Avicenna has a strong tendency to desubjectivize time, so that his theory of time is a truly objective view of time.

### Touch and Space: A Phenomenological Approach with Reference to Philosophy of Mind

Wang Ji

Touch and space are closely linked together in phenomenology and philosophy of mind. The problem of their relationship can be divided into two correlated aspects: first, whether the tactile sensation has spatiality, which leads to a controversy between internalism and externalism in philosophy of mind. Internalism regards tactile sensation as a pure inner state of mind, while externalism asserts that it has a spatial location in a physical body. The second aspect concerns the problem of tactile perception of space, which leads to the debate between representationalism and anti-representationalism in philosophy of mind. The former holds that the tactile perception of spatial properties is founded on the awareness of the shape of the touch movement; the latter proclaims that the primal content in tactile perception is continuity and change of direction. Based on Husserl's phenomenology, and especially his theory of the double apprehension of tactile sensation and its status as *Ur-sensation*, this paper attempts to analyze and resolve the above two problems, and to supply a phenomenological perspective on reviewing touch and space.