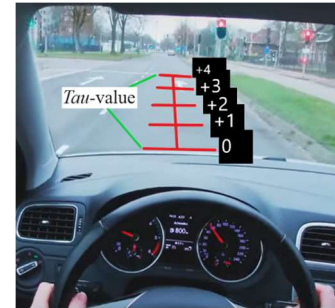
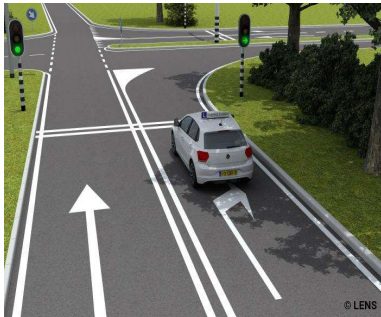
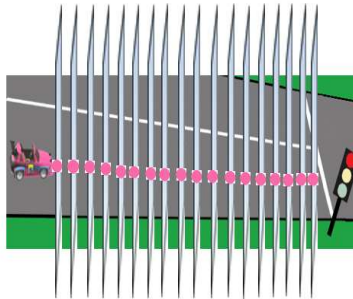


De gehele en finale beschrijving van alle functionele waarnemings- processen bij autorijden



Gevangen In Een Lijn
Het verklaringsmodel van alle motorische bewegingshandelingen

N.J. Mol
Juli 2024 ©

Contact: kwilling@gmail.com
<https://www.researchgate.net/profile/Nj-Mol/research>
<https://www.explanatorymodel.nl/>

INHOUDSOPGAVE:

	INLEIDING	1
Deel 1	Einstein, de Stilstaande Brug en de Digitale Klok: De Visuele Waarneming Ziet Stilstaande Bruggen in een Tijdlijn Bewegen	4
Deel 2	Voordat we naar een verkeerslicht rijden creëren we altijd eerst een perceptueel beeld van een latente handelingslijnvorm vanuit het perspectief van de auto – Het wetenschappelijke bewijs	8
Deel 3	Autorijden vereist een dwingende koppeling van een secundaire (interne) focus aan een primaire (externe) focus – Autorijden en fietsen behelzen identieke waarnemingsprocessen	12
Deel 4	Bij autorijden wordt de essentie van de taakstelling enkel door de verplaatsingsbeweging van de auto uitgevoerd; Binnen de primaire focus zit de auto gevangen in een handelingslijnvorm en bepaalt daarmee de <i>tau</i> -waarde	17
Deel 5	Het uitvoeren van een externe handelingslijnvorm waarover de auto zich beweegt dicteert alle interne sensorimotorische waarnemingsprocessen; Het <i>tau</i> -koppelingsproces bij autorijden laat zien dat we absoluut geen motor plan nodig hebben	24
Deel 6	Van willekeurige motorische activiteit naar het uitvoeren van bewuste handelingen bij autorijden eist het omschakelen van de interne en externe focus; Het wetenschappelijke bewijs van het ontstaan van twee autonome foci en hoe hun rollen evolutionair zijn omgekeerd	34
Deel 7	De verklaring van het ontstaan van de corticale stromen - We kunnen een auto alleen met een zigzagbeweging naar een verkeerslicht leiden, maar het ingenieuze mediëren van de corticale stromen zorgt ervoor dat de handelingslijnvorm bedrieglijk recht lijkt	44

Inleiding

Anno 2016 is er een verklaringsmodel ontwikkeld dat de mogelijkheid biedt om alle functionele waarnemingsprocessen binnen elk denkbare doelgerichte motorische handeling te benoemen. Het betreft een universele uitleg en toont aan dat het uitvoeren van eender welke handeling altijd de gelijktijdige waarneming van drie autonome foci vereist. Of het nu gaat om het vangen van een bal, het grijpen van een koffiekopje of het autorijden naar een brug, één autonome focus blijft bezig met (de beweging van) de bal, het kopje of de brug als omgevingsobject, wat universeel een vanghandeling vertegenwoordigt. De twee andere autonome foci zijn bezig met het waarnemen van de beweging binnen de egocentrisch uitgevoerde handeling: specifiek de beweging van de hand (vingertoppen) of de auto over een handelingslijnvorm (richting de bal, koffiekopje of brug), wat universeel een gooihandeling vertegenwoordigt.

De essentie van de waarnemingsprocessen betreft dus het gegeven dat er twee autonome bewegingen samengebracht moeten worden en daarbij en daarbij betreft het een feit dat de opeenvolgende plaatsen P van iedere denkbare zaak, binnen onze wereldse dimensies, altijd aan elkaar vastzitten c.q. altijd uit elkaar moeten voortkomen. Dat betekent dus feitelijk dat bijvoorbeeld bij een aankomende tennisbal binnen een vanghandeling dat de waarnemingen van alle plaatsen P van de tennisbal altijd in een lijnvorm gevangen zullen zitten en dat dit fenomeen altijd één handelingslijnvorm betreft. Dat beperkt de waarneming zodanig dat we met dat gegeven al precies gaan weten binnen welke fluctuatiegrenzen het vangen zich zal moeten gaan voltrekken. Waarbij het niet alleen belangrijk is om te beseffen dat alle manifeste plaatsen van de tennisbal de lijnvorm creëren, maar nog essentiëler betreft dat het feit dat het nog latente deel van de tennisbalbaan moet (!) voortkomen uit het manifeste deel. Hetgeen niet alleen geldt voor de vanghandelingen, maar ook precies zo opgaat voor alle egocentrische gooihandelingen. Dus ook bij het autorijden naar een brug zullen alle autoposities altijd aan elkaar vastzitten en één gehele handelingslijn vormen, zal de actuele plaats van de auto altijd de precieze scheiding betreffen tussen het manifeste en latente deel van die lijn en zal het latente deel van de handelingslijnvorm moeten (!) voortkomen uit het manifeste deel. Hetgeen feitelijk niet kan worden weerlegd.

Het verklaringsmodel gaat uit van het paradigma dat het waarnemingsorgaan in zijn evolutionaire ontwikkeling eerst fungeerde als een vergelijkingsmechanisme dat de autonome beweging van het dier en de autonome beweging van de omgeving(-sobjecten) in lijnvormen kon vastleggen. Waarbij het belangrijk is om te benadrukken dat het vermogen om beweging waar te nemen ontstond lang voordat de meer geavanceerde cognitieve vaardigheden werden ontwikkeld die ons inzicht gaven in de aard van wat er precies beweegt¹. Zo heeft het waarnemen van beweging dus in essentie niets te maken met de

¹ Twee belangrijke opmerkingen: 1. Het is natuurlijk zeer belangrijk binnen de evolutionaire ontwikkeling van de waarnemingsprocessen dat je een leeuw kunt onderscheiden van een zebra, en 2. Tot op de dag van vandaag observeren onze visuele waarnemingsprocessen de (externe) beweging van onze lichaamsdelen op exact dezelfde manier als ze de beweging van elk ander (extern bewegend) omgevingsobject waarnemen. Alleen door

waarneming van wat er precies beweegt en kan er tevens feitelijk worden vastgesteld dat het waarnemen van secce beweging dicht bij de oorsprong van de evolutionaire ontwikkeling van de waarneming moet worden geplaatst.

Dit uitgangspunt sluit geheel aan bij de bevindingen van J.J. Gibson, die naast de autonomie van het dier ook de autonomie van de omgeving aangeeft, maar daarbij tevens laat zien dat er bij de uitvoering van elke handeling feitelijk altijd een koppeling tussen het dier en de omgeving plaatsvindt. Als we dan met het voornoemde paradigma als uitgangspunt de uitvoering van een doelgerichte handeling willen gaan verwezenlijken dan kan er dus aangetoond worden dat het dier en het omgevingsobject bij de meeste motorische handelingen in ieder geval met elkaar in aanraking moeten komen. Hetgeen binnen de waarneming nader geduid kan worden dat er met 1. een perceptueel beeld van de beweging van het omgevingsobject binnen een handelingslijnvorm van de vanghandeling en 2. een perceptueel beeld van de egocentrische beweging van het dier binnen een handelingslijnvorm van de gooihandeling, er een perceptueel beeld moet worden gecreëerd en uitgevoerd van een latent snijpunt van de twee betrokken lijnvormen.

Zoals binnen elk denkbare handeling ontstaan er dan slechts twee universele mogelijkheden:

1. Het omgevingsobject (bijv. de brug of tennisbal) staat stil². De waarneming legt dat vast als een nul-beweging binnen een nul-lijnvorm binnen de vanghandeling en er moet een perceptueel beeld van een latente vertrekkende handelingslijnvorm van de auto binnen de gooihandeling worden gevormd om het snijpunt van de twee betrokken lijnvormen te verwezenlijken.
2. Het omgevingsobject (bijv. de brug of tennisbal) beweegt naar ons toe. De waarneming legt dat vast als een beweging binnen een aankomende handelingslijnvorm binnen de vanghandeling. Daarmee moet er ook een perceptueel beeld van een latente vertrekkende handelingslijnvorm van de auto worden gevormd. Hetgeen ertoe moet leiden dat er, vanuit de twee nog latente delen van de betrokken lijnvormen, een autonoom perceptueel beeld moet worden gecreëerd van een toekomstig (latent) snijpunt dat verwezenlijkt moet gaan worden.

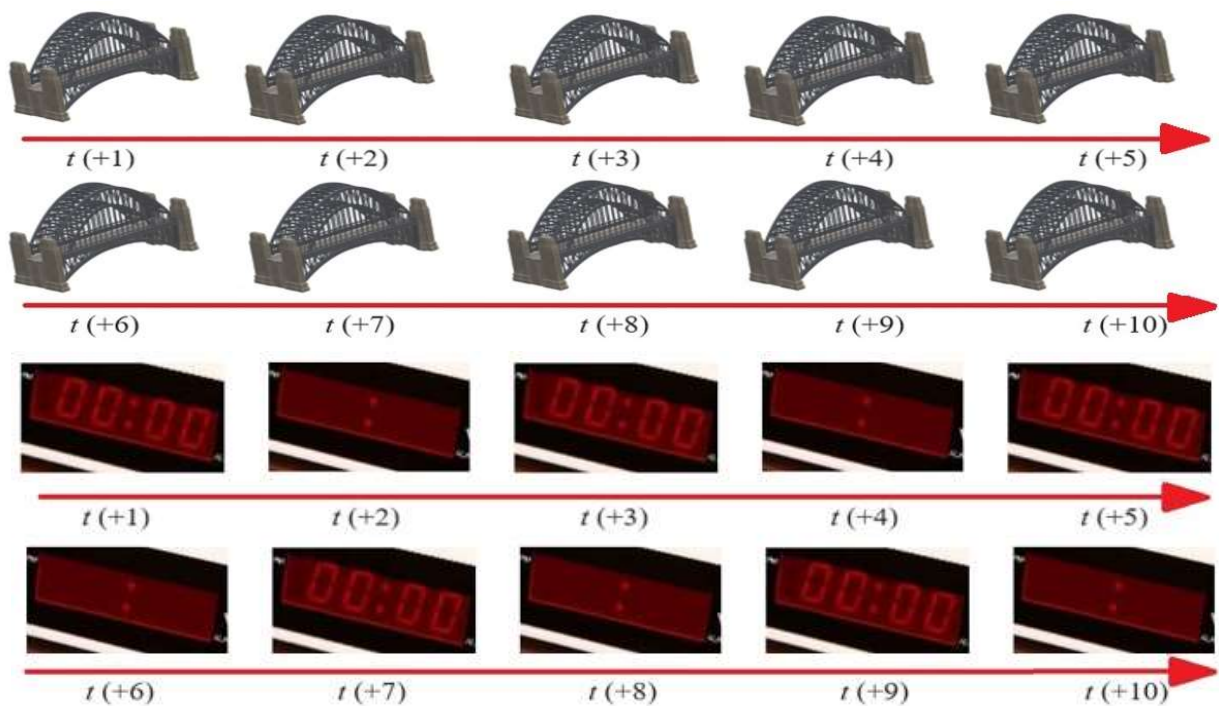
Met deze uitleg laat het verklaringsmodel, in tegenstelling tot de huidige stand van de wetenschap, zien dat de waarnemingsprocessen binnen elk denkbare motorische handeling veel meer uit één universele bron voortkomen en laat binnen alle handelingen zien dat er eerst een snijpunt c.q. raakpunt tussen het dier en het omgevingsobject moet worden gerealiseerd en dat er na dat raken meestal nog een druk- of duwproces moet volgen. Zo laat het verklaringsmodel zien dat de waarnemingsprocessen binnen het raakproces bij het grijpen van objecten identiek zijn aan de waarnemingsprocessen wanneer we een knop willen indrukken (bijv. pianotoets, touchscreen, liftknoppen, elektrische kookplaat, lichtknopje etc.) of als we een biljartbal willen wegstoten of een voetbal op het doel willen schieten. Het raakproces is qua waarnemingsprocessen in alle gevallen identiek. Bij het grijpen van een koffiekopje moet echter na het contactproces een druk- c.q. duwproces plaatsvinden binnen de relevante vingertoppen, dat in totaal een nulvector moet opleveren. Daarentegen moet bij het indrukken van bijvoorbeeld een pianotoets een daadwerkelijke bewegingsvector ontstaan om de toets ingedrukt te krijgen. Hetgeen ook bij de andere genoemde knoppen dient te geschieden en zo vereist het raakproces bij het autorijden naar een brug dezelfde identieke waarnemingsprocessen als bij het gewone grijpen.

interne waarnemingsprocessen in relatie tot een oorzakelijk verband met deze externe beweging kunnen we het verschil tussen de twee waarnemen.

² In deel 1 (pag. 4) toont het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling aan dat de waarneming ook stilstaande objecten altijd in tijd ziet bewegen, maar door een actief vergelijkingsproces tot de conclusie kan komen dat het betreffende object stilstaat. Hoewel er dus geconcludeerd wordt dat de briefbus stilstaat, wordt er dus wel degelijk (nul-)beweging in een tijdlijn waargenomen. Welke een snijpunt met een egocentrische handelingslijnvorm kan voortbrengen.

Dit overzichtsdocument behandelt juist die aspecten van de gooi- en vanghandeling bij het autorijden die nauwelijks worden erkend binnen de wetenschap. Een klein deel richt zich daarbij op de waarneming van het omgevingsobject (brug, verkeerslicht) binnen de vanghandeling, maar verreweg de meeste nieuwe inzichten worden onthuld met betrekking tot de egocentrische gooihandeling die zich juist op de beweging van de auto richt. Het toont daarbinnen het wetenschappelijk bewijs dat 1. altijd eerst een perceptueel beeld van een latent handelingslijnform vanuit de auto naar het omgevingsobject wordt gecreëerd en 2. hoe deze handelingslijn alleen kan worden ingevuld met behulp van twee autonome foci. Daarmee vat dit overzichtsdocument nu alle fenomenen samen die ooit binnen de bewegingswetenschappen zijn gevonden en smeed het samen tot één universeel verklaringsmodel. Waarbij op grond van de logica kan worden geconcludeerd dat dit de volledige en definitieve verklaring vormt van alle functionele waarnemingsprocessen bij autorijden.

Deel 1 - Einstein, de Stilstaande Brug en de Digitale Klok: De Visuele Waarneming Ziet Stilstaande Bruggen in een Tijdlijn Bewegen



Gevangen In Een Lijn

Het verklaringsmodel van alle motorische bewegingshandelingen

N.J. Mol
Juli 2024 ©

Contact: kwilling@gmail.com
<https://www.researchgate.net/profile/Nj-Mol/research>
<https://www.explanatorymodel.nl/>

Inleiding

In de dynamische wereld van visuele waarneming en theoretische fysica, brengen ogenschijnlijk simpele objecten zoals een stilstaande brug en een digitale klok verrassende inzichten aan het licht. In dit artikel wordt verkend hoe ons visuele systeem alle omgevingsobjecten altijd in een tijdlijn ziet bewegen, maar dat kan interpreteren als een statisch object. Door te kijken naar voorbeelden zoals de knipperende nullen van een digitale klok en de statische randen van een brug, ontdekken we dat onze hersenen complexe vergelijkingen uitvoeren om stabiliteit en beweging te begrijpen. Waarbij de grote ecologische doorbraak het feit betreft dat stilstaande omgevingsobjecten op identieke wijze worden waargenomen als dat gebeurt bij de bewegende objecten binnen de vista. Deze ontdekkingen hebben diepgaande implicaties, niet alleen voor visuele cognitie maar ook voor ons begrip van ruimte en tijd, zoals uiteengezet in Einstein's relativiteitstheorie. Deze introductie nodigt u uit om de fascinerende kruisbestuiving van psychologie en fysica te verkennen, waarbij de grenzen tussen waarneming en werkelijkheid vervagen.

Het Voorbeeld van de Digitale Klok

Beschouw het voorbeeld van een digitale klok waarbij de nullen opflitsen na een stroomstoring. Wanneer de klok weer begint te werken, knipperen de nullen aan en uit op exact dezelfde plek. Dit voorbeeld illustreert een belangrijk principe. De visuele waarneming van de eerste set nullen heeft geen relatie met de latere waarneming van de nullen, behalve hun identieke positie. Dit fenomeen illustreert hoe we nul-beweging (in tijdlijnvormen) waarnemen. Stilstand kan alleen worden vastgesteld door de actieve vergelijking van alle waarnemingen in tijd. Waardoor gededuceerd kan worden dat stilstaande omgevingsobjecten binnen een vista even actief worden waargenomen als bewegende omgevingsobjecten.



Waarneming van een Stilstaande Brug

We nemen een statische brug op een identieke manier waar als de knipperende nullen op een digitale klok. De randen en contouren van de brug veranderen in de loop van de tijd niet van positie. Dit gebrek aan beweging geeft onze hersenen het signaal dat de brug stilstaat. Net als bij de nullen op de klok, heeft de waarneming van de brug op elk willekeurig moment $t(x)$ in de tijd geen directe relatie met de waarneming van de brug op daaropvolgende momenten $t(x+n)$ in de tijd. Elk moment wordt onafhankelijk waargenomen, maar de consistentie van de positie van de brug versterkt de waarneming van stilstand.

1. Statische Lijnsegmenten:
 - De statische aard van de randen en contouren van de brug creëert een visuele waarneming van stilstand. Deze zaken blijven op dezelfde positie, wat duidt op nul-beweging.
2. Consistentie van Positionele Data:

- Elk punt op het oppervlak van de brug is gekoppeld aan zijn vorige en volgende posities in de tijd. Deze consistente positionele data zorgt ervoor dat de brug stilstaand lijkt, aangezien er geen onderbreking is in de positionele continuïteit.
3. Perceptuele Continuïteit:
- Ons visuele systeem verwerkt deze stabiele plaatsen continu, waardoor de waarneming van de brug als stilstaand wordt versterkt. Deze voortdurende waarneming is essentieel voor het begrijpen van hoe we nul-beweging interpreteren.

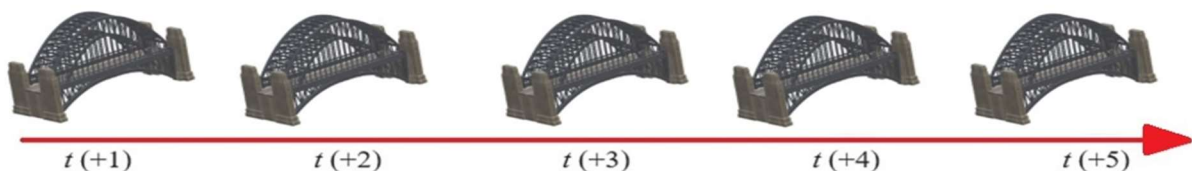
Ecologische en Visuele Waarneming

Volgens Gibson's theorie van *affordances* bieden de fysieke eigenschappen van onze omgeving *mogelijkheden* voor actie en waarneming. Ons visuele systeem is geëvolueerd om gebruik te maken van deze mogelijkheden. Licht en bewegingsruimte zijn intrinsieke onderdelen van onze omgeving, en organismen hebben op een ecologische en organische manier mechanismen ontwikkeld om met deze elementen te interacteren. Het kernidee is dat de actuele positie $P(0)$ op tijdstip $t(0)$ van elke waarneembare zaak in een vista feitelijk verbonden is aan haar manifeste plaatsen $P(-x)$ op tijdstip $t(-x)$ en toekomstige (latente) posities $P(+x)$ op tijdstip $t(+x)$, en altijd gevangen zit in lijnvormen c.q. altijd gevangen zit in tijdlijnen. Deze continuïteit helpt ons objecten als stabiel en onveranderlijk waar te nemen wanneer ze in rust zijn.

Het Visuele Systeem als Vergelijkingsorgaan

Ons waarnemingssysteem functioneert als een vergelijkingsorgaan en maakt gebruik van logica om onze omgeving te interpreteren en te begrijpen. Hier is hoe dit werkt:

1. Vergelijking in de Tijd:
 - Ons visuele systeem vergelijkt de posities van objecten op verschillende momenten in de tijd. Bijvoorbeeld, wanneer we naar een stilstaande brug of de nullen op een digitale klok kijken, vergelijken onze hersenen continu hun posities op $t(0)$, $t(+1)$, $t(+2)$ etc. in de tijd. Ondanks dat elk moment onafhankelijk wordt waargenomen, leidt de consistente positionele data over deze momenten heen tot de interpretatie van stabiliteit en nul-beweging.
2. Logische Consistentie:
 - De hersenen gebruiken logica om de visuele informatie te begrijpen. Als een object herhaaldelijk op dezelfde plaats verschijnt zonder enige waargenomen beweging tussen deze instanties, concluderen de hersenen logisch dat het object stilstaand is. Deze logische verwerking stelt ons in staat een complexe omgeving te begrijpen en te navigeren.
3. Patroonherkenning:
 - Ons visuele systeem is bedreven in het herkennen van patronen en regelmatigheden. Door de ruimtelijke en temporele patronen van objecten te vergelijken, kan het bepalen of iets beweegt of stilstaat. Deze patroonherkenning is afhankelijk van de logische beoordeling van de consistentie en veranderingen in de visuele input.



Nul-Beweging in Handelingslijnvormen

Het concept van nul-beweging binnen handelingslijnvormen kan verder worden geïllustreerd door de waarneming van een stilstaande brug. Net als de knipperende nullen op een digitale klok, wordt de

brug waargenomen als zijnde in rust omdat elk punt op het oppervlak is gekoppeld aan zijn vorige en volgende posities in de tijd. Dit creëert een continue (tijd-)lijnvorm dat binnen de waarneming geen beweging laat zien. Het is echter essentieel op te merken dat hoewel de brug in de ruimte bewegingloos lijkt, de hele verklaring afhankelijk is van haar beweging in de tijd.

Relatie met de Relativiteitstheorie

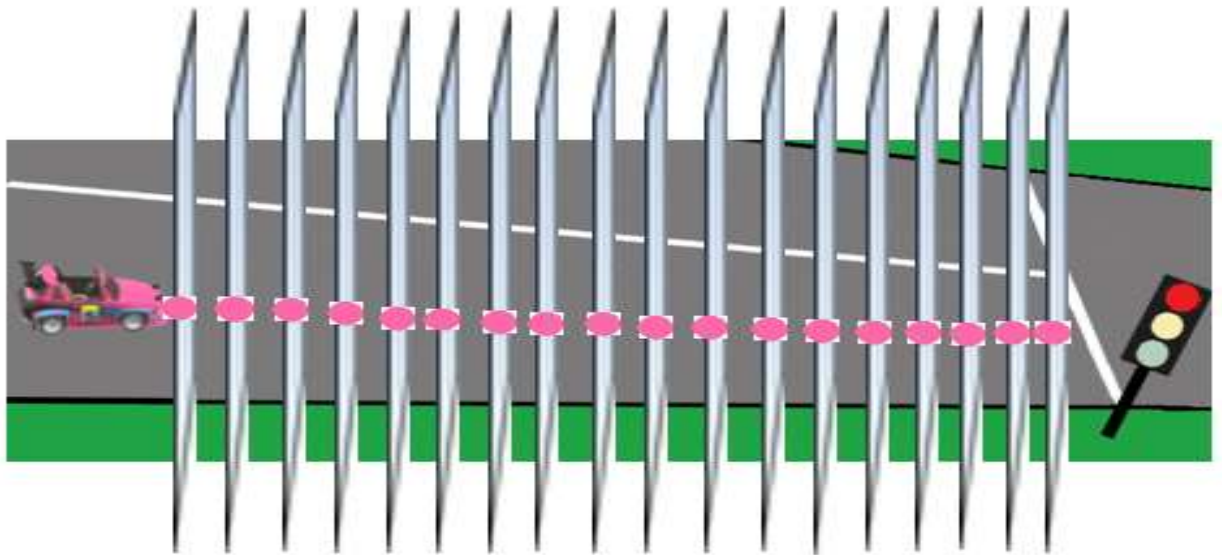
In de context van de relativiteitstheorie, met name zoals verwoord door Einstein, wordt het onderscheid tussen ruimte en tijd cruciaal. Objecten kunnen ruimtelijk stationair blijven (nul-beweging) terwijl ze nog steeds temporele veranderingen ondergaan. Dit concept komt overeen met onze waarneming van de brug: hoewel deze een vaste ruimtelijke positie inneemt, is haar temporele traject dynamisch. De toestand van de brug evolueert in de tijd, hoewel deze statisch blijft in zijn ruimtelijke coördinaten.

Deze interpretatie resoneert met Einstein's inzicht dat ruimte en tijd verweven zijn tot een enkel continuüm, waarin objecten gelijktijdig door beide dimensies bewegen. De waarneming van de nul-beweging van de brug weerspiegelt het vermogen van ons visuele systeem om ruimtelijke stabiliteit te onderscheiden te midden van temporele progressie. Dit dubbele perspectief onderstreept de complexiteit van waarneming en de diepere filosofische implicaties van hoe we beweging en stilstand in het universum begrijpen.

Samenvatting

De waarneming van een stilstaande brug, en de nul-beweging binnen een tijdlijn, illustreert een fundamenteel aspect van zowel visuele waarneming als theoretische fysica. Terwijl de brug statisch lijkt, onderstreept de erkenning van zijn temporele evolutie de complexiteit van onze waarneming. Deze dualiteit verbetert niet alleen ons begrip van visuele cognitie, maar verdiept ook onze waardering voor de onderling verbonden aard van ruimte en tijd zoals toegelicht door de relativiteitstheorie.

Deel 2 - Voordat we naar een verkeerslicht rijden creëren we altijd eerst een perceptueel beeld van een latente handelingslijnvorm vanuit het perspectief van de auto – Het wetenschappelijke bewijs



Gevangen In Een Lijn
Het verklaringsmodel van alle motorische bewegingshandelingen

N.J. Mol
Mei 2024 ©

Contact: kwilling@gmail.com
<https://www.researchgate.net/profile/Nj-Mol/research>
<https://www.explanatorymodel.nl/>

Inleiding

Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling biedt een universele uitleg van alle functionele waarnemingsprocessen binnen alle doelgerichte handelingen. Daarbinnen toont het aan dat het uitvoeren van elk denkbare handeling altijd de gelijktijdige waarneming van drie autonome foci vereist³, in overeenstemming met de theorie van J.J. Gibson, die zowel de beweging van het dier/orgaanisme als de beweging van de omgeving omvat. Bij het rijden in een auto richting een verkeerslicht is en blijft één autonome focus bezig met (de beweging van) het verkeerslicht, wat universeel een vanghandeling vertegenwoordigt. De twee andere autonome foci zijn bezig met de waarneming van de beweging binnen de egocentrisch uitgevoerde handeling: i.c. met de beweging van de auto over een handelingslijnform (richting het verkeerslicht), wat universeel een gooihandeling vertegenwoordigt.

Dit artikel richt zich specifiek op de twee foci die behoren tot de egocentrische gooihandeling van een auto in relatie tot bijvoorbeeld het stoppen voor een verkeerslicht. Het verklaringsmodel toont daarbij aan dat elke denkbare gooihandeling een dwingende samenwerking vereist tussen een autonome interne en een autonome externe focus. Dit inzicht, dat er twee autonome foci zijn in plaats van dat er sprake is van één onverdeelde handeling, maakt niet alleen mogelijk om alle waarnemingsprocessen specifiek te benoemen, maar toont als novum dat een koppeling binnen de egocentrische gooihandeling zelf kan plaatsvinden⁴.

Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling komt op die manier tot een volledige beschrijving van het *tau*-koppelingsproces waarbij de essentie van de taakstelling, de primaire focus, wordt uitgevoerd door (de waarneming van) de beweging van de auto over een vooraf geplande handelingslijnform tussen de huidige plaats van de auto en de stopstreep behorende bij het verkeerslicht⁵. Dat perceptuele beeld wordt dus vooraf binnen een tactische overweging bepaald en behelst niet meer dan een antwoord op de vraag welke toekomstige opeenvolgende posities de auto moet gaan innemen om de handeling te laten slagen. Opeenvolgende posities van welk object dan ook creëren feitelijk altijd lijnvormen en als de handeling daadwerkelijk uitgevoerd gaat worden gaat de actuele plaats van de auto dat perceptuele beeld stap voor stap invullen. Waardoor er dus binnen een lijnform kan worden waargenomen dat de *gap* van de latente plaatsen P geleidelijk verdwijnt en, geheel volgens de bevindingen van D.N. Lee, de *tau*-waarde oplevert welke een cruciale rol speelt in de afhandeling van de motorische actie in samenwerking met de secundaire focus⁶.

Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling steunt voor een deel op gronden van de logica, maar brengt ook wetenschappelijk bewijs naar voren. Dit hoofdstuk verschaft het wetenschappelijke bewijs dat we binnen autorijden altijd eerst een perceptueel beeld van een latente succesvolle handelingslijnform uit het perspectief van de auto creëren alvorens we daadwerkelijk iets gaan uitvoeren.

Het wetenschappelijke bewijs

Het bewijs is zeer eenvoudig. U kunt het gelijk binnen een eigen empirisch onderzoek vaststellen. Waarbij uzelf de proefpersoon bent of een proefpersoon vraagt om met een auto naar een verkeerslicht

³ [The cortical streams mediate the grasping of a cup equal as they mediate within the nerve spiral \(youtube.com\) https://www.youtube.com/watch?v=QP4vPVAw-Yg](https://www.youtube.com/watch?v=QP4vPVAw-Yg)

⁴ D.N. Lee identificeerde weliswaar de *tau*-waarde behorende bij de primaire focus, maar beschouwde de egocentrische handeling als één en onverdeeld. Zijn levenslange zoektocht naar het fenomeen dat eraan gekoppeld moest worden bleef onbevredigd, omdat hij nooit tot het besef kwam dat de koppeling zich in de egocentrische handeling zelf bevond.

⁵ https://www.researchgate.net/publication/376450486_Within_car_driving_the_transitioning_from_random_motor_activity_to_the_execution_of_deliberate_actions_demands_shifting_the_internal_and_external_focus_Scientific_evidence_of_the_origin_of_two_autonom

⁶ https://www.researchgate.net/publication/376048075_The_execution_of_an_external_action_trajectory_shape_along_which_the_car_moves dictates all internal sensorimotor perception processes The_tau-coupling_process_when_car_driving_demonstrates_that_we_ab6QsbS-bkmCfalVj9wQfS70DEy.Eg5_GPt4nIMpTUJfmsmzrDnkM_sa0lTYuo5xzAQDVtPqEZSmN_TNXbi-TurFhn7IYOknDUDxLcgMla_k49Vqbgv&_tp=eyJjb250ZXh0Ijp7ImZpcnN0UGFnZSI6ImhvbWUiLCJwYWd-IljoicHJvZmlsZSI6bnBvc2l0aW9uIjoicGFnZUNvbnRlbnQifX0

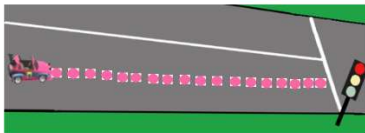
te rijden. De enkele instructie betreft de mededeling om het autorijden alleen uit te voeren als de proefpersoon ook denkt een reële mogelijkheid te zien om de handeling te laten slagen.



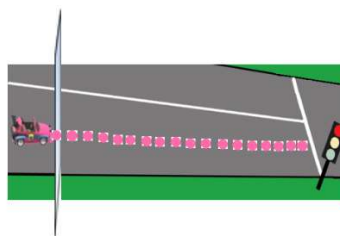
Afb.: Het wetenschappelijke bewijs drijft op het vermogen om een voorstelling te kunnen maken van een reuzenformaat winkelruit. De afbeelding links toont een normaal formaat van zo'n ruit. U dient dat beeld voor het bewijs echter 10 tot 20 maal te vergroten.

Kies een willekeurige weg met verkeerslicht en creëer de volgende omstandigheden:

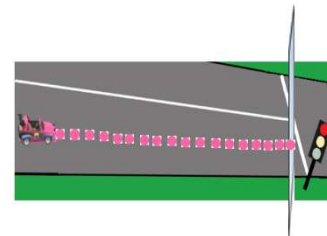
- Situatie 1: Doe niets (nulmeting). Laat de proefpersoon gewoon autorijden.
- Situatie 2: Plaats een reuzenformaat winkelruit (hoogte 20 meter x breedte 30 meter) tussen de auto en het verkeerslicht. Vlakbij de auto.
- Situatie 3: Plaats de reuzenformaat winkelruit (hoogte 20 meter x breedte 30 meter) tussen de auto en het verkeerslicht. Vlakbij het verkeerslicht.
- Situatie 4: Plaats de reuzenformaat winkelruit (hoogte 20 meter x breedte 30 meter) tussen de auto en het verkeerslicht. Op elke willekeurige positie P naar keuze.



Situatie 1



Situatie 2

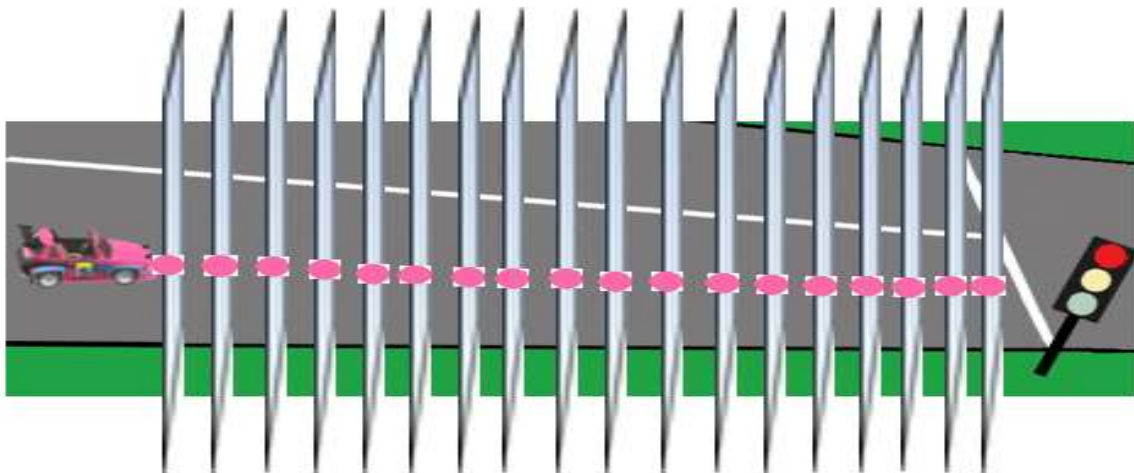


Situatie 3

Afb.: In situatie 1 zal een proefpersoon gewoon naar het verkeerslicht rijden. In de situaties 2 en 3 is er een reuzenformaat winkelruit (tussen de auto en het verkeerslicht) geplaatst en zal een proefpersoon geen verplaatsingshandeling starten met het idee om daadwerkelijk bij het verkeerslicht te komen waarna het daarna gepasseerd kan worden. Er wordt namelijk één positie P waargenomen die de auto niet doorlaat.

Conclusie:

Een proefpersoon zal in situatie 1 gewoon naar het verkeerslicht toe rijden. In de situaties 2, 3 en 4 begint een proefpersoon niet aan de handeling met het idee om daadwerkelijk het verkeerslicht te kunnen passeren. De situaties 2 en 3 zeggen op zich niet zoveel, maar situatie 4 maakt het allemaal duidelijk. Of de reuzenformaat winkelruit zich nu vlakbij de auto of vlakbij het verkeerslicht bevindt maakt voor de proefpersoon niet uit. Als er waar dan ook een duidelijk heel grote etalageruit staat begint een proefpersoon niet aan een rijhandeling met het idee om het verkeerslicht te kunnen passeren. Dat geldt dus voor elk denkbare plaats P van de winkelruit. Vanaf de allereerste positie P(0) vlakbij de auto tot een etalageruit welke de laatste plaats P(n) net voor het verkeerslicht inneemt.

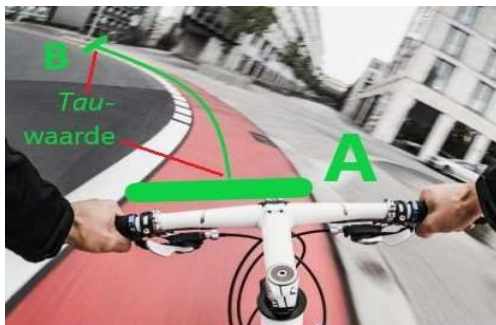


Situatie 4

Afb.: In situatie 4 wordt duidelijk dat wij voorafgaande aan de uitvoering alle aaneengeschakelde *toekomstige* (!) plaatsen van de auto beschouwen. Het maakt niet uit op welke plaats de etalageruit tussen de auto en het verkeerslicht staat. Dan wordt de handeling namelijk niet uitgevoerd. Wiskundig gezien kan men dan redeneren dat een onafgebroken reeks van aaneengesloten plaatsen P een lijn of lijnvorm (handelingslijnvorm) creëert. De afbeelding geeft daarbij een perfecte plastische weerspiegeling dat we binnen de autorijhandeling vooraf eerst een perceptueel beeld van een gehele latente handelingslijn vormen alvorens we ook maar iets feitelijk gaan uitvoeren.

Dat betekent dus dat wij elke plaats $P(0-n)$ tussen de auto en het verkeerslicht *vooraf* (!) beoordelen waarbij men overduidelijk kan constateren dat we daarbij inschatten of elke plaats P de auto doorlaat zodat het uiteindelijk het verkeerslicht zal kunnen passeren. Waarbij er dus geconstateerd kan worden dat als er één plaats P niet *leeg* (!) is de missie gestaakt wordt. Hetgeen leidt tot de feitelijke conclusie dat er vooraf naar elke plaats $P(x)$ tussen de auto en het verkeerslicht *gekeken* (!) moet worden c.q. waargenomen moet worden of ook deze plek de fysieke dimensies van de auto doorlaat. Wiskundig kan een onafgebroken reeks van aaneengesloten plaatsen P als lijn of lijnvorm (handelingslijnvorm) worden bestempeld. Hetgeen het wetenschappelijke bewijs completeert dat we voorafgaande aan het autorijden naar een verkeerslicht altijd eerst een perceptueel beeld van een gehele latente handelingslijn uit het perspectief van de auto creëren alvorens we iets feitelijk gaan uitvoeren.

Deel 3 - Autorijden vereist een dwingende koppeling van een secundaire (interne) focus aan een primaire (externe) focus – Autorijden en fietsen behelzen identieke waarnemingsprocessen



Gevangen In Een Lijn
Het verklaringsmodel van alle motorische bewegingshandelingen

N.J. Mol
Augustus 2023 ©

Inleiding

De wetenschap gaat er van oudsher vanuit dat één motorische handeling één focus omvat. Deze aanname bleek waarschijnlijk zo logisch dat zij nooit ter discussie is gesteld. Het heeft er echter wel toe geleid dat er zelfs na 150 jaar bewegingswetenschappen nog nooit een plausibele verklaring is gevonden aangaande de functionele waarnemingsprocessen welke ten grondslag liggen aan de uitvoering van alle motorische handelingen. In 2016 is daar tegenover een verklaringsmodel gevonden dat wel in staat is om alle functionele waarnemingsprocessen binnen elke denkbare motorische handeling te benoemen. Met een zekerheid grenzende waarschijnlijkheid toont het aan dat elke motorische actie slechts uitgevoerd kan worden met behulp van een verplichte koppeling van twee foci: een interne (secundaire) focus dient zich altijd te richten op een externe (primaire) focus. Waaraan ook nog eens de uitdrukkelijke kanttekening moet worden toegevoegd dat deze twee foci entiteiten vertegenwoordigen die fundamenteel verschillen van de huidige wetenschappelijke terminologie.

Het verklaringsmodel benadrukt dat de essentie van een motorische taak altijd de beweging van een handelingsobject binnen een handelingslijn vorm buiten ons lichaam betreft, maar dat het handelingsobject nooit uit zichzelf over die lijn vorm kan bewegen. Het handelingsobject is vaak een levenloze zaak (pen, tennisracket, boot, bal, brief, lepel, sleutel, pointer (pc), etc.) dat wij binnen een handeling vasthouden en ook al bestaan de vingertoppen bij een grijphandeling met de hand aan de buitenkant dan wel uit levende cellen, we kunnen ze daar niet bewegen. Het verklaringsmodel toont zonder twijfel aan dat het initiëren van de beweging van een handelingsobject buiten ons lichaam uitsluitend mogelijk is door gebruik te maken van secundaire waarneming van autonome bewegingen binnen ons lichaam.

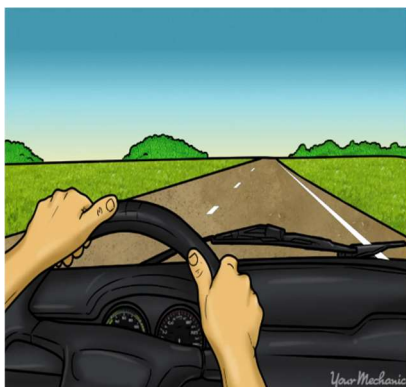
Ten opzichte van de stand van de huidige wetenschap laat het verklaringsmodel een revolutionaire doorbraak zien dat er twee foci tegelijkertijd een dwingend verband dienen aan te gaan en dat deze universele stapeling van twee waarnemingen van twee autonome bewegingen in elke motorische bewegingshandeling plaatsvindt. Zij zijn duidelijk autonoom omdat ze tot twee onverenigbare werelden behoren. Waarnemingen van beweging binnen en buiten het lichaam zijn feitelijk nooit in staat om elkaar te overlappen.

Dit artikel richt zich volledig op de motorische bewegingshandeling *autorijden*. Het presenteert overtuigend bewijs dat alleen de auto c.q. de bewegingen van de auto, vergelijkbaar met een knikker in een knikkerbaan, deze handelingslijn uitvoert en daarmee de essentie van de taak volbrengt. Om die reden moet de primaire aandacht naar de externe beweging van de auto uitgaan. De auto kan alleen bewogen worden met hele andere bewegingen binnen het lichaam die slechts tot de buitenkant van de pedalen en het stuur komen. De aandacht die daarvoor nodig is moet in dienst staan van het hoofddoel en daarom wordt deze als secundaire (interne) focus benoemd.

Wat deze publicatie heel bijzonder maakt, is dat deze heel treffend laat zien dat autorijden en fietsen⁷ identieke waarnemingsprocessen vereisen. In beide handelingen kan het stuur alleen maar de deviaties in de breedte (zigzagproces) van de handelingslijnvorm corrigeren. De pedalen zijn daarentegen alleen maar in staat om de lengte (harmonicaproces) van de handelingslijnvorm te mediëren⁸.

De uitleg toont daarnaast aan dat alle denkbare motorische handelingen op dezelfde twee foci gebaseerd zijn. Door dit universele karakter creëert het verklaringsmodel het meest ultieme denkbare ecologische argument. Het artikel gaat niet diep in op de verschillen met de huidige stand van de wetenschap, omdat er binnen de wetenschap nog geen duidelijke consensus bestaat over dit onderwerp.

De primaire focus bij het autorijden betreft de waarneming van een beweging buiten het lichaam



Afb.: Autorijden betreft louter om zichzelf met de auto van A naar B te verplaatsen. De essentie van deze taak wordt dus uitsluitend uitgevoerd door de autonome bewegingen van de auto en daarom is dat het hoofdproces dat we moeten waarnemen. De auto doorloopt daarbij een handelingslijnvorm precies conform een knikker een knikkerbaan aflegt. Binnen elk denkbare motorische handeling zal de actuele plaats van de knikker c.q. het handelingsobject daarbij de precieze scheiding vormen tussen het manifeste en het latente deel van het traject van de handeling. Het moge overduidelijk zijn dat de kermis-auto nooit zal gaan bewegen en dat er dus nooit een handelingslijnvorm binnen een primaire focus waargenomen hoeft te worden.

De egocentrisch geformuleerde wil bij het autorijden is abstract gesteld het verplaatsen van A naar B⁹. Het verklaringsmodel van alle motorische bewegingshandelingen laat daarbij zien dat enkel en alleen de auto (met de inzittenden) c.q. de bewegingen van de auto (met de inzittenden) de essentie van die taakstelling gaat uitvoeren en derhalve de primaire focus binnen deze handeling betreft. Het verklaringsmodel levert daarbij het wetenschappelijke bewijs dat een motorische bewegingshandeling altijd twee opvolgende autonome fases betreft. Waarin een tactische overweging eerst tot doel heeft om tot een perceptueel beeld te komen van een latente handelingslijnvorm waarover in dit geval de auto c.q. de bewegingen van de auto succes zal hebben en dan pas overgaan tot feitelijke actie. Als we de handeling dan feitelijk gaan uitvoeren dan gaan we met de auto dat perceptuele beeld van de (latente) handelingslijnvorm invullen. Dat is dus binnen de primaire focus het essentiële proces dat onze

⁷ https://www.researchgate.net/publication/372941732_Bicycling_versus_a_hometrainer_-_Bicycling_encompasses_the_obligatory_linking_of_a_secondary_internal_focus_to_a_primary_external_focus_A_hometrainer_solely_requires_a_secondary_internal_focus?_sg%5B0%5D=1cZ83Nb97Cyy3ER-NuhwMcxHKMj8aTXzogT7YwT7keZ1vz_Wl6B7Mkg6A3S5D7N70DAN1oZxF2hBBMora5u7fViQy7LC66ppv1_UVavBh.qQ6avdVwJfKaRh5s5iw3ZGb7OG-Qsa1XBjtSPUR1M71YjzVsTrjvTfDwy81Xb4Io749jHtZ8WE1xFz26YKYBEQ

⁸ In volgende artikelen zal precies worden benoemd dat de corticale stromen deze twee autonome fenomenen apart mediëren.

⁹ Het verklaringsmodel definieert alle handelingen waarin het primaire egocentrische doel een duidelijke verplaatsing van A naar B betreft als motorische bewegingshandeling *verplaatsen A-B*. Dit betreft o.a.: lopen, fietsen, zeilen, zwemmen, varen, skiën, paardrijden etc. etc..

waarnemingsprocessen moeten begeleiden en dat proces heeft de wetenschap tot nu toe volledig gemist. In volgende artikelen zal blijken dat het invullen van de handelingslijnvorm door de auto de essentiële *tau*-waarde oplevert waaraan de secundaire focus dwingend gekoppeld is en zal uitgelegd worden hoe de corticale stromen dit proces moeten mediëren.



Afb.: Het verklaringsmodel toont aan dat er binnen elke denkbare motorische bewegingshandeling een autonome interne focus gericht moet worden op een autonome externe focus. Het creëert daarmee inzicht in het wetenschappelijke bewijs dat wij nooit één handelingslijnvorm identiek kunnen uitvoeren, omdat het een stapeling van waarnemingen van autonome bewegingen betreft welke tot twee onverenigbare werelden behoren. U heeft bijvoorbeeld nog nooit een koffiekopje op identieke wijze gepakt of een vrije worp in basketbal op een identieke manier uitgevoerd. Zo zal u ook nooit in staat zijn om identieke handelingslijnvormen bij het autorijden te produceren c.q. u zal nooit in staat zijn om één meter identiek met een auto af te leggen.

Wij vormen misschien wel perfecte rechte handelingslijnen als we vooraf perceptuele beelden bij het autorijden creëren. Echter vanwege het feit dat u de beweging van de auto slechts met de waarneming van een geheel andere autonome beweging kunt uitvoeren zal de auto op elke plaats P binnen de handelingslijnvorm van het ‘perfecte’ oorspronkelijke perceptuele beeld met zekerheid gaan afwijken. Hetwelk proces daarom door het dubbele en wederkerige proces van de corticale stromen moet worden begeleid en het briljante ecologische antwoord van het lichaam behelst om elke motorische handeling op de spaarzaamste manier te kunnen uitvoeren. De ventrale stroom en dorsale stroom blijven voortdurend met elkaar in interactie om de onvermijdelijke afwijkingen te corrigeren, maar die interactie vraagt wel een (zeer korte) reactietijd¹⁰. Het gevolg is dat wij (conform Bernstein) nooit één motorische handeling identiek kunnen uitvoeren en dat de auto dus altijd een immer verschillend zigzagpatroon zal doorlopen. Waarbij het verklaringsmodel gelijk vermeldt dat het identiek uitvoeren van motorische handelingen ook helemaal nooit het doel is geweest. Het vormgelijk creëren is zoveel malen efficiënter en effectiever dat een spaarzaam organisme zich ook nooit zo ontwikkeld zou hebben.

De secundaire focus bij het autorijden betreft de waarneming van een beweging binnen het lichaam

¹⁰ De specifieke reactietijd aangaande de corticale stromen is nog nooit in relatie tot het verklaringsmodel onderzocht. Algemene informatie en empirische ervaringen geven een indicatie dat de reactietijd gezocht moet worden in ongeveer 0,1 seconde; “It takes about one-tenth of a second for information about the visual scene to reach the back of the brain or the occipital lobes. During the next tenth of a second, the visual information is analysed in two separate ways. Figure 2 shows the two pathways of the dorsal stream and the ventral stream. The dorsal stream runs from the occipital lobes to three locations, the back of the brain at the top (called the posterior parietal lobes), a vertical strip of brain in the centre (called the motor cortex) and the front of the brain (called the frontal cortex). The ventral stream runs from the occipital lobes to the back of the brain at the bottom (called the temporal lobes): Cerebral Visual Impairment - Working Within and Around the Limitations of Vision; Gordon N Dutton; http://www.liv.ac.uk/~pcknox/Publications/trimble/CVI%20chapter%20for_hers-Dutton.pdf”

Als men bij het autorijden gaat zien dat de primaire focus enkel de bewegingen van de auto betreft, dan zal men tegelijkertijd ook kunnen vaststellen dat de (levenloze) auto zelf absoluut niet kan bewegen. Dit principe geldt natuurlijk ook voor een bal binnen een vrije worp in basketbal, maar ook binnen een motorische handeling als het grijpen van een koffiekopje met de hand toont het verklaringsmodel precies hetzelfde aan. De buitenkant van de vingertoppen bestaat wel uit levende cellen, maar we kunnen ze daar absoluut niet over een handelingslijnvorm buiten het lichaam laten bewegen. We kunnen de buitenkant van de vingertoppen slechts laten bewegen door bewegingen binnen ons lichaam. Waarbij zij wel tot vlakbij de buitenkant van die vingertoppen komen, maar toch altijd binnen het lichaam zullen blijven.

Bij autorijden moet men dit, net als bij het fietsen, vertalen naar twee autonome processen. De breedte van de handelingslijnvorm (zigzagproces) kan enkel en alleen door het stuur worden gemedieerd en de lengte van de handelingslijnvorm (harmonicaproces) kan enkel en alleen door de (voet-)pedalen worden gemedieerd. In het geval van de *stuur*-handeling kunnen we dan (de buitenkant van) het stuur ook enkel met (de buitenkant van) de handen haptisch waarnemen. In het geval van de *pedaal*-handeling kunnen we dan (de buitenkant van) het pedaal ook enkel met (de buitenkant van) de zolen van onze schoenen haptisch waarnemen. Waarbij we vervolgens alleen proprioceptief¹¹ kunnen waarnemen hoe bewegingen binnen ons lichaam dat haptische contact tussen respectievelijk hand/stuur en zool/pedaal beïnvloeden.

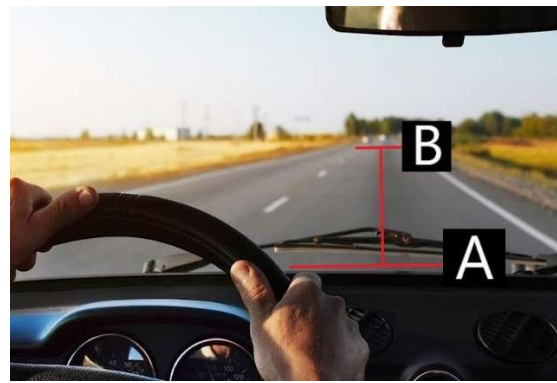
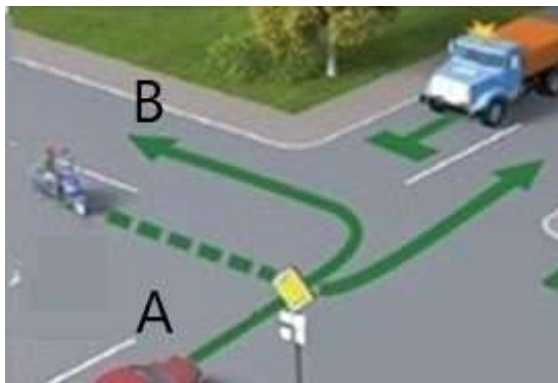
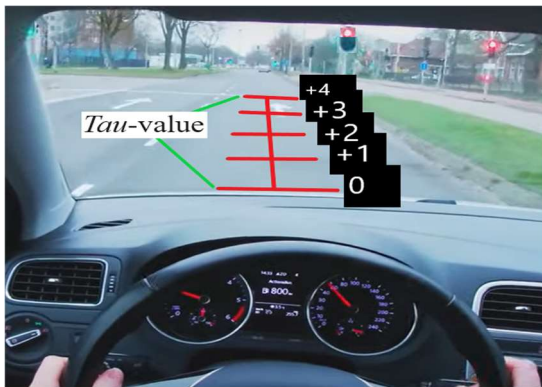


Afb.: Binnen dit artikel moet natuurlijk volledig duidelijk worden dat autorijden en fietsen precies eendere functionele waarnemingsprocessen vragen. Het stuur kan alleen de handelingslijnvorm in de breedte bijsturen en de pedalen kunnen de handelingslijnvorm alleen in de lengte bijsturen.

Ook binnen autorijden is het doel van de taakstelling impliciet verbonden met de waarneming van de primaire focus, en dat heeft als gevolg dat we ons vaak niet bewust zijn van de secundaire focus tijdens veel motorische handelingen, vooral omdat deze vaak eenvoudige waarnemingen betreffen. Echter, in zeer complexe motorische handelingen, zoals een tennisservice, wordt de aandacht uitsluitend gericht op de secundaire focus (de servicetechniek), waarbij het feit dat de primaire focus het maken van een vertrekkende balbaanvorm (VTB) betreft, volledig wordt genegeerd. Met enige oefening kunt u de twee foci binnen veel motorische handelingen bewust gelijktijdig gaan waarnemen. Door regelmatig van auto te wisselen zal u de secundaire (interne) focus steeds weer opnieuw op de primaire (externe) focus moeten afstemmen.

¹¹ Wetenschappelijk onderzoek heeft aangetoond dat de proprioceptieve waarneming twee autonome fenomenen herbergt. T.w.: 1. *Limb Position* (waarneming van ledemaatpositie) en 2. *Movement* (waarneming van beweging). Het verklaringsmodel toont dat ook heel duidelijk binnen autorijden aan. *Limb Position* wordt gekoppeld aan de algehele autorijtechniek en *movement* aan de specifieke plaats waar die algehele waarneming op de pedalen of het stuur moet worden overgebracht.

Deel 4 - Bij autorijden wordt de essentie van de taakstelling enkel door de verplaatsingsbeweging van de auto uitgevoerd; Binnen de primaire focus zit de auto gevangen in een handelingslijnform en bepaalt daarmee de *tau*-waarde



Gevangen In Een Lijn
Het verklaringsmodel van alle motorische bewegingshandelingen

N.J. Mol
September 2023 ©

Inleiding

De wetenschap gaat er van oudsher vanuit dat één motorische handeling één focus omvat. Deze aanname bleek waarschijnlijk zo logisch dat zij nooit ter discussie is gesteld. Het heeft er echter wel toe geleid dat zelfs na 100+ jaar bewegingswetenschappen nog nooit een plausibele verklaring is gevonden aangaande de functionele waarnemingsprocessen welke ten grondslag liggen aan de uitvoering van alle motorische handelingen.

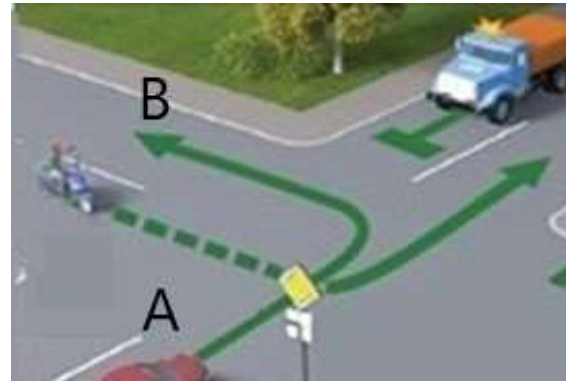
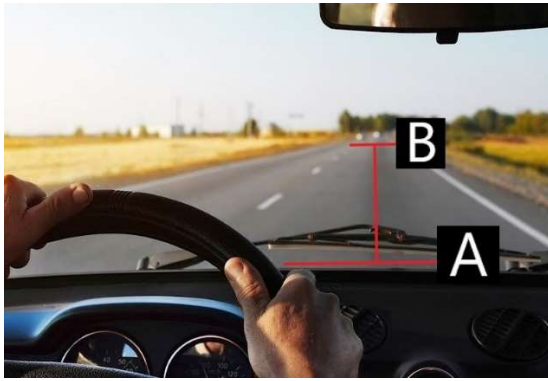
In 2016 is daar tegenover een verklaringsmodel gevonden dat wel in staat is om alle functionele waarnemingsprocessen binnen elke denkbare motorische handeling te benoemen. Met een zekerheid grenzende waarschijnlijkheid toont het aan dat elke motorische actie slechts uitgevoerd kan worden met behulp van een verplichte koppeling van twee foci: een interne (secundaire) focus dient zich altijd te richten op een externe (primaire) focus. Waaraan ook nog eens de uitdrukkelijke kanttekening moet worden toegevoegd dat deze twee foci entiteiten vertegenwoordigen die fundamenteel verschillen van de huidige wetenschappelijke terminologie.

Ten aanzien van de externe (primaire) focus kan opgemerkt worden dat de wetenschap tot nu toe werkelijk alles heeft gemist. Daarom wordt het nu in een breed spectrum van vele motorische handelingen geplaatst en deze publicatie onthult nu alle facetten van de primaire focus binnen de motorische bewegingshandeling *autorijden*. Het is een bijzonder soort motorische handeling en valt, net als fietsen, lopen, roeien, skiën, schaatsen, zwemmen etc., onder die handelingen waarbij het hele lichaam zich van een willekeurige positie A naar een willekeurige positie B gaat verplaatsen. Bij het autorijden gaan de auto en de bestuurder dus als geheel het handelingsobject vormen en dat leidt tot een hele grote essentiële verandering in de waarneming. Bij het grijpen van een koffiekopje, het bewegen van een pointer naar een icoon op een desktop of bij het schrijven ziet u het handelingsobject (respectievelijk de vingertoppen, de pointer en de penpunt) buiten uzelf bewegen. Waarbij het overduidelijk moet worden dat u de handelingslijnvorm van buitenaf ziet. Daarentegen wordt u bij autorijden zelf, als geheel, het handelingsobject en u gaat dus ook, als geheel, de handelingslijnvorm van binnenuit waarnemen. Zoals u dus een bobslee binnen een bobsleebaan als toeschouwer kunt waarnemen, als knikker in een knikkerbaan, zo wordt u nu de bobsleeër zelf.

Alleen de bewegingen van de auto bepalen de essentie van de taakstelling c.q. de externe (primaire) focus

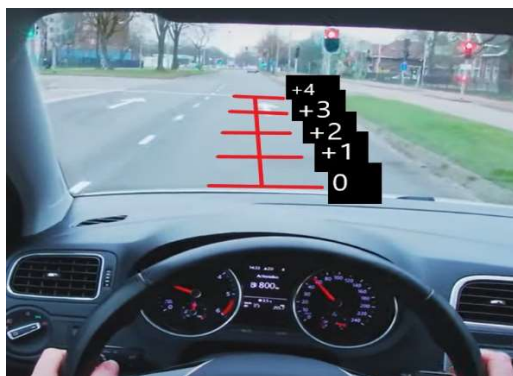
De categorie motorische acties welke het verklaringsmodel bespreekt zijn bewuste handelingen waarbij er wordt verondersteld dat er dan altijd eerst een egocentrische wil geformuleerd wordt. Voordat je een koffiekopje gaat pakken ontstaat er dus eerst altijd de wens om dat te gaan doen. Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling ziet dat ook als een onbetwist feitelijk gegeven, maar maakt daar wel een kanttekening bij. De egocentrisch geformuleerde wil betreft bijvoorbeeld niet het pakken van een koffiekopje. Het verklaringsmodel laat zien dat dat feitelijk onjuist is en dat wij enkel en alleen de vingertoppen naar een koffiekopje toe kunnen bewegen. De beweging van de vingertoppen naar het koffiekopje betreft dus de essentie van die handeling. Bij het autorijden willen we dan ook misschien wel heel graag naar huis, maar het egocentrisch geformuleerde doel betreft enkel en alleen om de auto over een handelingslijnvorm naar huis te bewegen. Enkel dat gegeven bepaalt dus de essentie van de taakstelling en daarom moet ook alleen dat gegeven gezien worden als externe (primaire) focus.

De tactische bewegingshandeling bij het autorijden



Afb.: Allereerst moet een egocentrisch wil geformuleerd worden dat we met een auto van positie A naar positie B willen gaan. Vervolgens bepalen we dan, vanuit de actuele positie van de auto, eerst een perceptueel beeld van een latente handelingslijnvorm tussen positie A en positie B (links). Dit gebeurt als onderdeel van een tactische handeling waarbij er twee belangrijke doelen worden overwogen. Het moet ten eerste leiden tot een succesvolle handeling en daarnaast willen ecologisch geëvolueerde organismen een handeling zo spaarzaam mogelijk uitvoeren. De verkeerssituatie (rechts) maakt die tactische overweging nog duidelijker. Hoewel het door de andere verkeersdeelnemers zou kunnen lijken alsof we zonder hen geen perceptueel beeld van een latente handelingslijnvorm zouden maken, omdat er dan ogenschijnlijk geen obstakels zijn, is dat pertinent onjuist. De tactische overweging richt zich namelijk niet op de andere verkeersdeelnemers, maar enkel op de “lege” plaatsen P binnen de verkeerssituatie waar de auto een ongestoorde voortgang kan bewerkstelligen. Onze visuele waarneming richt zich daarbij dus altijd op de posities P waar niets te zien is, omdat al die soort plaatsen een onbelemmerde doorgang van de auto kan garanderen.

Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling laat zien dat we na het uitspreken van een egocentrisch geformuleerd doel altijd eerst binnen een tactische overweging gaan bepalen hoe we het handelingsobject dan in aaneengesloten plaatsen P bij het doel van de handeling kunnen krijgen¹². Binnen de onderhavige handeling creëren wij dus altijd eerst een perceptueel beeld van een latente handelingslijnvorm waarover de auto succesvol van positie A naar positie B kan worden verplaatst.



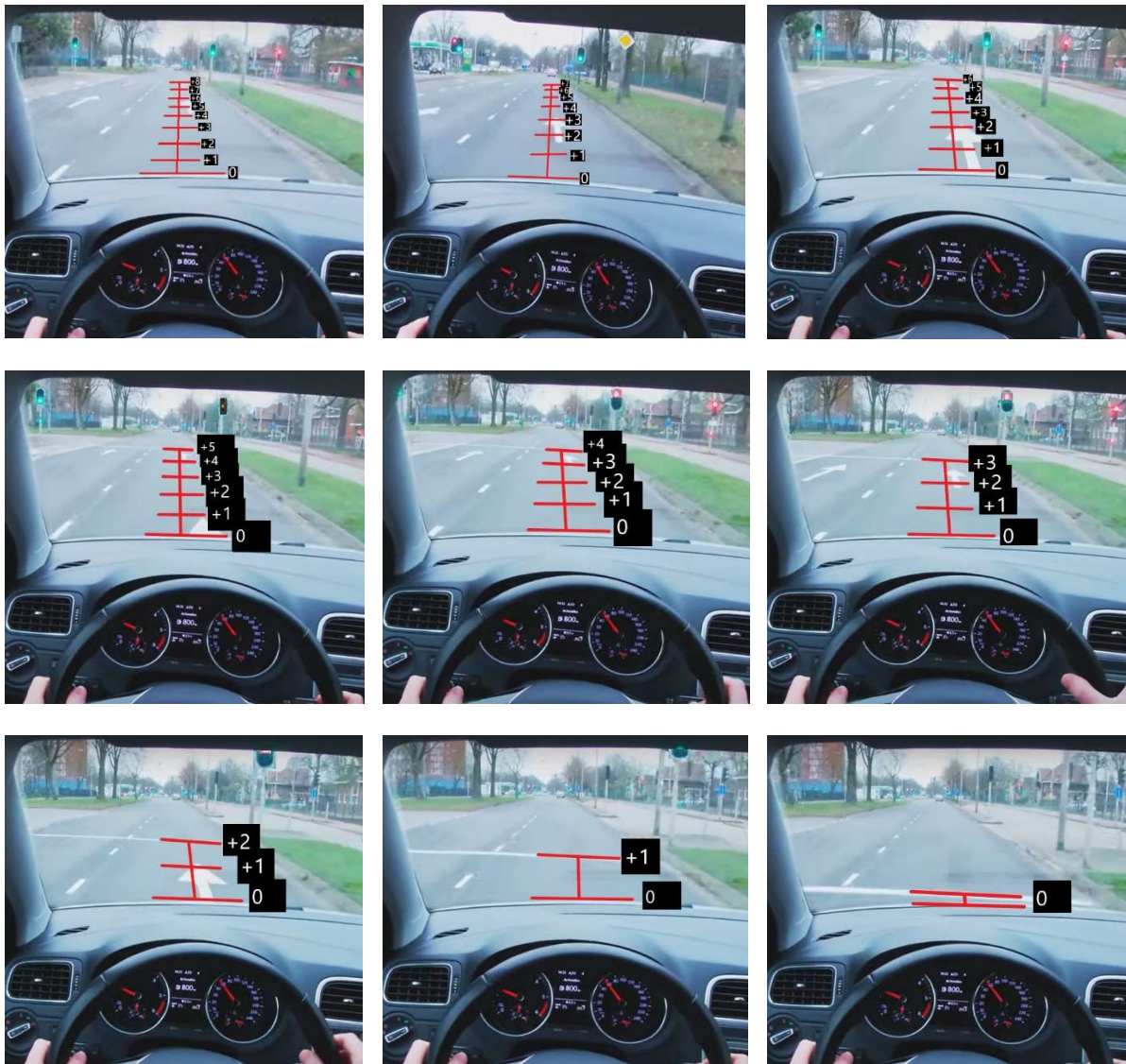
Afb.: Het is niet eenvoudig om een animatie te tonen dat het precieze perceptuele beeld weergeeft van de latente handelingslijnvorm dat geconstrueerd wordt. De afbeelding links laat heel goed de lijnvorm zien waarin overduidelijk alle aaneengesloten plaatsen P worden afgewogen. Het laat echter niet zien dat binnen de constructie van de handelingslijnvorm ook precies alle dimensies van de auto wordt

¹² Het wetenschappelijk bewijs is bij alle grijphandelingen en alle gooihandelingen onomstotelijk geleverd en kan op een heel gemakkelijke manier universeel naar elk denkbare handeling worden omgebogen. N.J. Mol; *Grasping encompasses two consecutive autonomous phases – The scientific proof that we tactically construct an action trajectory shape prior to the factual execution of that exact same action trajectory shape.*

meegenomen zoals in de afbeelding rechts. Mogelijk bevat het perceptuele beeld dat wij vooraf van de handelingslijn construeren een hybride mix van deze twee animaties.

De feitelijke bewegingshandeling bij het stoppen met de auto voor een verkeerslicht

Na het bepalen van een perceptueel beeld van een latente handelingslijnvorm gaan we de handeling pas daadwerkelijk uitvoeren en dat begint feitelijk met de overbrugging van de actuele positie $P(0)$ van de auto naar de eerstvolgende positie $P(+1)$ binnen de handelingslijnvorm. Hoewel we natuurlijk uiteindelijk wel netjes voor het verkeerslicht willen uitkomen, laat het verklaringsmodel in die fase overduidelijk zien dat onze waarnemingsprocessen dan alleen maar bezig zijn met het overbruggen van de lege ruimte tussen de auto en de stopstreep c.q. tussen het dier en de omgeving (Gibson)¹³. Waarbij op microniveau dus in principe alleen de plaatsen $P(-1)$, $P(0)$ en $P(+1)$ dan voor ons belangrijk zijn.



Afb.: In een animatie kan het doorlopen van een handelingslijnvorm als volgt worden weergegeven. Binnen elk denkbare handeling zal het handelingsobject een handeling slechts succesvol kunnen gaan

¹³ Met deze vaststelling finaliseert het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling *The Affordances Theory* van J.J. Gibson. Naast het dier voegde Gibson de essentiële entiteit van de omgeving toe. Hij miste daar echter nog de finaliserende entiteit mee tussen het dier en de omgeving.

uitvoeren door eerst de eerstvolgende positie $P(+1)$ binnen de handelingslijn in te gaan nemen. De actuele plaats $P(0)$ schuift dan één plaats op en wordt er een manifeste plaats $P(-1)$ toegevoegd. Zo gebeurt dat bij elke nieuwe positie $P(0)$ totdat het einde van de handelingslijnvorm is bereikt.

De perceptie-actie koppeling bij het autorijden

Met het voorgaande geeft het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling nu een volledige en universele uitleg hoe de perceptie binnen elk denkbare handeling aan de actie gekoppeld is. De animaties binnen de vorige paragraaf laten zien dat het handelingsobject een vaste relatie heeft met het perceptuele beeld van de handelingslijnvorm. U kunt dat gemakkelijker gaan inzien als u daarbij een knikker in een knikkerbaan voorstelt. Dan wordt veel duidelijker dat de perceptie-actie koppeling veel meer één volledig fenomeen betreft, waarbinnen steeds slechts één verandering optreedt. Waarbij het dan ook heel zichtbaar wordt dat elke positie $P(0)$, tijdens de daadwerkelijke uitvoering, steeds de precieze scheiding zal vormen tussen alle reeds manifeste plaatsen $P(-x)$ en de nog te doorlopen latente plaatsen $P(+x)$.

Met deze uitleg van de perceptie-actie koppeling kan het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling precies laten zien hoe organismen zich binnen een ecologische benadering ontwikkeld moeten hebben. Dat gaat voor deze publicatie echter te ver. Er wordt volstaan met een aantal cruciale opmerkingen die van belang zijn voor de functionele waarnemingsprocessen binnen deze motorische handeling.

Het is essentieel dat u gaat zien dat het einddoel weliswaar het verplaatsen (van A) naar een positie B behelst, maar dat we tijdens de uitvoering van de handeling alleen maar bezig zijn met het overbruggen van *lege* ruimte waarbinnen er ogenschijnlijk *niets* (!) gebeurt. Waarbij er dus binnen elk denkbare handeling geconstateerd kan worden dat men relatief veel langer met het overbruggen van het niets bezig is, dan dat er werkelijk iets lijkt te gebeuren. Het verklaringsmodel laat echter overduidelijk zien dat niet alleen het einddoel van belang is, maar dat alle plaatsen P binnen de handelingslijnvorm even belangrijk zijn.

Daarnaast moet er opgemerkt worden dat de actie van de auto duidelijk waargenomen kan worden, maar dat men daar geen vaste tijdseenheid bij kan benoemen. Elke tijdseenheid kan weer in 1000 kleinere tijdseenheden worden opgedeeld en die tijdseenheden op hun beurt ook weer en zo betoogt het verklaringsmodel dat de actie in principe zo'n korte tijdseenheid betreft dat het alleen betekenis krijgt in relatie tot de waarnemingen binnen de aangrenzende tijdseenheden. Met andere woorden, een waarneming van de actuele positie van de auto krijgt alleen maar betekenis door de aangrenzende toekomstige "*actuele*" plaatsen en de aangrenzende manifeste "*actuele*" plaatsen van de auto. Het geheel moet vooral laten zien dat de waarnemingen binnen elk denkbare handeling vooral één fenomeen betreft waarbij de waarneming van de actie ook een perceptueel beeld oplevert, maar vooral dat ze zonder elkaar absoluut niets kunnen.

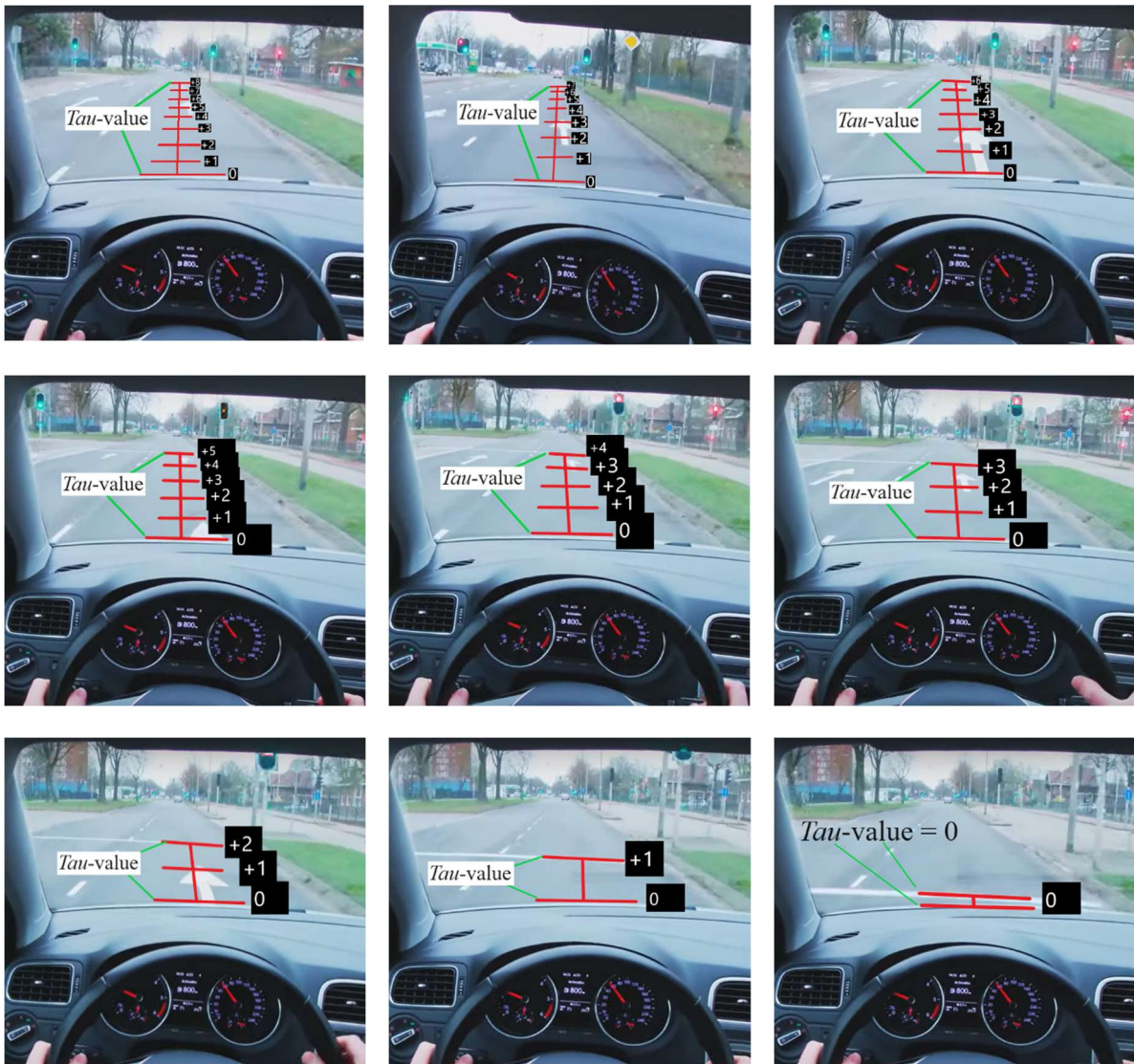


Afb.: Binnen vele motorische handelingen wordt de handelingslijnvorm niet zichtbaar en daarom is het vaak lastig om een voorstelling te maken van de perceptie-actie koppeling. De knikker in de

knikkerbaan laat dat wel heel goed zien. Het toont duidelijk één fenomeen, waarbinnen de knikker op elke plaats P de precieze scheiding markeert tussen alle reeds manifeste plaatsen P(-x) en alle nog latente plaatsen P(+x). Daarnaast laat het ook één van de essenties van de (perceptie-actie) koppeling zien. Als er geen knikkerbaan te zien zou zijn, krijgen de bewegingen van de knikker geen kader en als er vice versa geen knikker te zien zou zijn kunnen we net zomin een koppeling waarnemen. Zonder elkaar hebben ze dus geen enkele betekenis en zouden we nooit en te nimmer een motorische bewegingshandeling kunnen uitvoeren.

De tau-waarde bij het stoppen met de auto voor een verkeerslicht

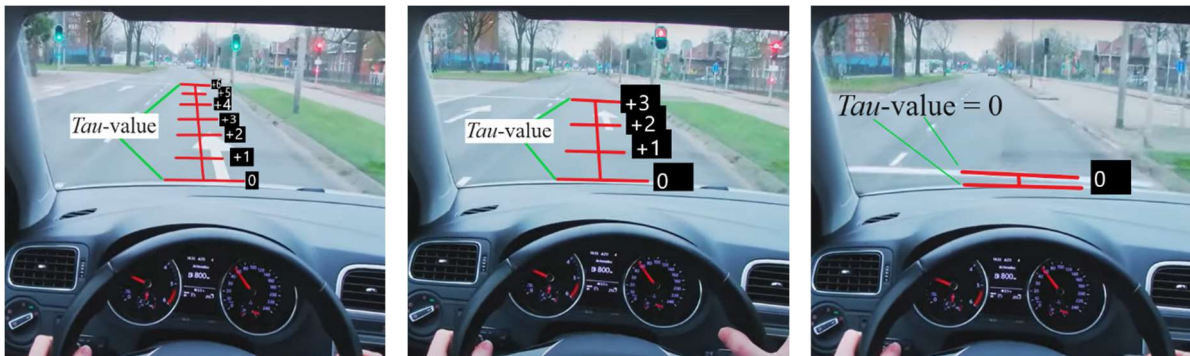
Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling laat met de perceptie-actie koppeling zien dat de waarneming van elke positie van de auto c.q. het handelingsobject binnen de handelingslijnform even belangrijk is. Echter als de auto het einde van de handelingslijnform nadert gaat de taakstelling c.q. gaat de egocentrisch geformuleerde wil gefinaliseerd worden. Binnen elke denkbare handeling doorloopt het handelingsobject op een universele manier de handelingslijnform totdat er geen latente plaatsen P meer over zijn. Binnen zijn *tau*-koppelingstheorie benoemde D.N. Lee dit als het tot het nul naderen van de *tau*-waarde.



Afb.: Binnen de perceptie-actie koppeling gaat de auto alle latente plaatsen P doorlopen die vooraf tactisch binnen een perceptueel beeld van een handelingslijnvorm bepaald zijn. Bij elke opvolgende plaats P van de auto zal de *tau*-waarde afnemen. Totdat het uiteindelijk de nul nadert c.q. nul wordt.

Het waarnemen van de *tau*-waarde bij het stoppen met de auto voor een verkeerslicht

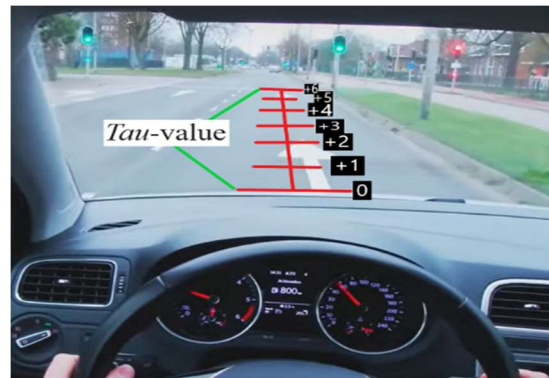
Het waarnemen van de *tau*-waarde binnen de externe (primaire) focus is een essentieel proces, omdat het binnen een strikte *tau*-koppeling een dwingende relatie dient aan te gaan met de interne (secundaire) focus om een handeling te laten slagen. Als er wordt waargenomen dat de auto de stopstreep nadert dan moet de waarneming binnen de interne focus c.q. dan moet de waarneming van de bewegingen van het rempedaal ervoor gaan zorgdragen dat de beweging van de auto zodanig wordt vertraagd en bijgestuurd dat het keurig achter de stopstreep eindigt.



Afb.: De *tau*-waarde kan op twee autonome manieren worden waargenomen. Je kan observeren hoe de manifeste handelingslijnvorm de latente lijnvorm overneemt of je kunt op een nog veel basaler niveau observeren met welke snelheid het latente (rode) deel van de handelingslijnvorm verdwijnt. Waarbij je eigenlijk alleen waarneemt hoe de latente “gap” zich sluit.

Het waarnemen van het tot nul naderen van de *tau*-waarde kan op twee autonome manieren worden waargenomen. De eerste manier betreft het invullen van het perceptuele beeld van de gehele latente handelingslijnvorm door de manifeste plaatsen P van de auto. De andere manier betreft een nog veel baselere manier van waarneming van de *tau*-waarde. In tegenstelling tot de eerste manier is deze enkel gebaseerd op het verdwijnen van de latente plaatsen P van het perceptuele beeld van de gehele latente handelingslijnvorm. Daarbij moet u zich bij de animaties voorstellen dat we daarbij enkel waarnemen met welke snelheid het gat tussen de auto en de stopstreep zich sluit.

Deel 5 - Het uitvoeren van een externe handelingslijnvorm waarover de auto zich beweegt dicteert alle interne sensorimotorische waarnemingsprocessen; Het *tau*-koppelingsproces bij autorijden laat zien dat we absoluut geen motor plan nodig hebben



Gevangen In Een Lijn

Het verklaringsmodel van alle motorische bewegingshandelingen

N.J. Mol

November 2023 ©

Inleiding

Als we onszelf met een auto van A naar B willen verplaatsen heeft het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling aangetoond dat alleen de (voort-)beweging van sec de auto de kern van de taakstelling en daarmee de essentie van onze egocentrische intentie belichaamt. Het wetenschappelijke bewijs is daarbij geleverd dat wij voor de daadwerkelijke uitvoering van elk denkbare handeling eerst een perceptueel beeld van een gehele latente handelingslijnvorm creëren waarover we (alle dimensies van) het handelingsobject¹⁴, in dit geval de auto, op een succesvolle manier naar B kunnen laten bewegen¹⁵.

De wetenschap heeft echter alle essenties rondom de handelingslijnvorm tot nu toe volledig gemist en slechts zijdelings opgemerkt dat er (handelings-)paden ontstaan tussen de eindeffector(-en) c.q. het handelingsobject en het doel van handeling. Terwijl men snel feitelijk kan vaststellen dat alle plaatsen P van een handelingsobject binnen elk denkbare motorische handeling altijd gevangen zitten in één lijnvorm. Hetgeen tot meerdere revolutionaire inzichten had moeten leiden:

1. Feitelijk vult het handelingsobject een handelingslijnvorm c.q. een handelingspad altijd net zo in als hoe een knikker dat binnen een knikkerbaan doet, waarbij (de waarneming van) de actuele plaats van de knikker altijd de precieze scheiding vormt tussen het manifeste en het latente deel van het perceptuele beeld van de handelingslijnvorm.
2. Dat alle latente plaatsen P van het handelingsobject altijd feitelijk moeten voortvloeien uit de manifeste plaatsen P c.q. feitelijk altijd moeten voortvloeien uit het manifeste deel van de handelingslijnvorm.
3. Dat daarbinnen feitelijk altijd essentieel duidelijk wordt wanneer de handeling haar einde gaat naderen. Bij elk denkbare handeling kan men namelijk altijd waarnemen dat het perceptuele beeld van de gehele latente handelingslijnvorm ingevuld zal gaan worden door alle actuele plaatsen P van het handelingsobject c.q. men kan binnen elk denkbare handeling altijd waarnemen dat de *tau*-waarde tot nul nadert¹⁶.

¹⁴ De wetenschap en het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling gebruiken de begrippen 1. *eindeffector* en 2. *handelingsobject* voor hetzelfde fenomeen. Bij bijvoorbeeld het eten met een lepel benoemt de wetenschap de lepelbak als eindeffector, terwijl het verklaringsmodel de lepelbak aanduidt als handelingsobject. Hoewel het niet vaak benoemd is, toont het verklaringsmodel overtuigend aan dat ook grote gebruiksvoorwerpen, zoals o.a. een fiets, een auto, een paard, een (zeil-)boot, in dit soort handelingen als eindeffector moeten worden gezien. Waarbij bij het fietsen bijvoorbeeld een onderscheid kan worden gemaakt dat de eindeffector bij een wielrenwedstrijd het voorste puntje van de voorband als eerste over de meet moet komen.

¹⁵ https://www.researchgate.net/publication/372290282_Grasping_encompasses_two_consecutive_autonomous_phases_-_The_scientific_proof_that_we_tactically_construct_an_action_trajectory_shape_prior_to_the_factual_execution_of_that_exact_same_action_trajectory

¹⁶ https://www.researchgate.net/publication/374145230_The_external_primary_focus_within_car_driving_solely_encompasses_the_movements_of_the_car_-_Within_any_imaginable_motor_action_the_sense_of_the_task_is_solely_executed_by_the_action_object

Hoewel het verklaringsmodel dus aantoonde dat het waarnemen van de beweging van het handelingsobject binnen het perceptuele beeld van een latente handelingslijnvorm een autonoom fenomeen betreft en dus exclusief de essentie van de taakstelling gaat uitvoeren, laat het verklaringsmodel ook overduidelijk zien dat het handelingsobject zelf absoluut niet kan bewegen. Zelfs bij het grijpen met de vingertoppen laat het verklaringsmodel zien dat de beweging van de vingertoppen over een externe handelingslijnvorm aan de buitenkant van het lichaam, niet door de buitenkant van de vingertoppen zelf kan worden bewogen. Bij grijpen kunnen we de beweging binnen de externe (primaire) focus dus ook enkel uitvoeren met bewegingen die altijd binnen het lichaam, binnen de interne (secundaire) focus, moeten worden waargenomen. Bij de onderhavige handeling, waarbij een auto ver buiten het lichaam beweegt, zal dit inzicht makkelijk (h)erkend worden en zal men ook eenvoudig kunnen vaststellen dat de auto alleen over een externe handelingslijnvorm kan worden bewogen met behulp van bewegingen binnen het lichaam die enkel tot aan de pedalen en het stuur reiken^{17,18}.



Afb.: Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling toont, met aan zekerheid grenzende waarschijnlijkheid, aan dat er geen motorplan nodig is om een handeling te gaan uitvoeren. Het laat zien dat alle sensorimotorische waarnemingsprocessen, binnen de interne (secundaire) focus alleen de externe (primaire) focus lijdzaam hoeven te volgen. Het inzicht dat er daarbij geen hiërarchie vastgesteld kan en hoeft te worden laat tevens zien dat wij dus niet afhankelijk zijn van een bepaalde sensorimotorisch uitgevoerde beweging, hetgeen ook op de optimaalst mogelijke manier binnen een ecologische benadering past. Het verschil tussen zelf autorijden en het als rijinstructeur meerijden in de auto verschaft het wetenschappelijke bewijs dat het waarnemen van de *tau*-waarde, binnen de externe (primaire) focus, een autonoom fenomeen betreft.

Samenvattend leidt dit tot de conclusie dat het fenomeen van de perceptie-actie koppeling enkel en alleen te maken heeft met het waarnemen van de beweging van de auto binnen de externe (primaire) focus. Alleen daarbinnen wordt een perceptueel beeld, bestaande uit de toekomstige plaatsen P van het handelingsobject, ingevuld door juist de toekomstige (actuele) plaatsen van datzelfde handelingsobject. Waarbij ook alleen binnen dat perceptuele beeld de *tau*-waarde kan worden waargenomen. In deze publicatie wordt nu alleen toegelicht hoe de waarnemingen van de *tau*-waarde gekoppeld moeten worden aan de interne (secundaire) focus en wordt uitgebreid stilgestaan welke consequenties dat heeft voor de waarnemingen binnen de interne (secundaire) focus.

Binnen elk denkbare handeling komt een universele *tau*-koppeling voor

¹⁷ https://www.researchgate.net/publication/373050218_Car_driving_requires_a_compelling_coupling_of_a_secondary_internal_focus_to_a_primary_external_focus_-_Driving_and_bicycling_encompass_identical_perception_processes

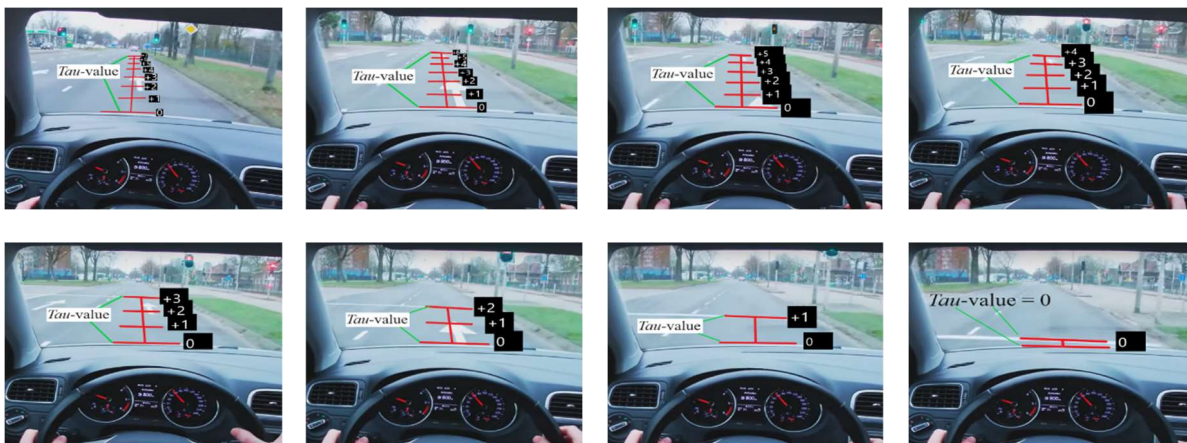
¹⁸ Deze intrigerende dualiteit vereist onze uiterste aandacht omdat het de essentie van onze waarnemingsprocessen presenteert. De interne (secundaire) focus volgt niet alleen nauwgezet de beweging van het handelingsobject binnen de handelingslijnvorm, maar is ook de initiator van deze beweging. Het klinkt misschien paradoxaal c.q. absurd dat de handeling die je zelf start je eigen afhankelijkheid creëert. Toch is dit precies wat er gebeurt, omdat het een impliciet feit betreft dat wanneer je iets binnen in je lichaam beweegt, een extern deel van je lichaam onvermijdelijk zal bewegen binnen een handelingslijnvorm.

Het verklaringsmodel laat met het voorgaande en vele eerdere publicaties zien dat de *tau*-waarde op een universele manier binnen elk denkbare handeling kan worden waargenomen. Het sluit daarbij volledig aan bij de bevindingen van D.N. Lee, die aantoonde dat er bij vele handelingen een *gap* c.q. een lijnstuk tussen het handelingsobject en het einddoel¹⁹ tot nul naderde en uiteindelijk geheel verdween. Hoewel het gevonden fenomeen tot grote resonantie binnen de wetenschap leidde, bleef een grote doorbraak uit. Lee verbond deze cruciale *tau*-waarde namelijk aan allerlei irrelevante andere mogelijke *tau*-waarden, zonder in te zien dat er meerdere foci binnen één handeling te onderscheiden en daardoor ook te koppelen waren.

Dit inzicht bleek echter zeer relevant voor het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling. Door te begrijpen dat de beweging van een handelingsobject over een handelingslijnvorm buiten het lichaam een volledig autonoom waar te nemen fenomeen is en uitsluitend kan worden uitgevoerd door een volledig ander autonoom waar te nemen fenomeen binnen het lichaam, is nu precies uit te leggen welke fenomenen met elkaar verbonden moeten worden en hoe de *tau*-koppeling precies tot stand komt. Het waarnemen van het tot nul naderen van de *tau*-waarde binnen de externe (primaire) focus zal ultiem leidend c.q. dirigerend moeten zijn voor de waarnemingen binnen de interne (secundaire) focus.

De *tau*-koppeling bij het bewegen van een auto van A naar B

Als wij een egocentrisch geformuleerde wil creëren om met een auto van A naar B te bewegen, bevindt de plek B zich vaak op zo'n ver verwijderde afstand dat er, na een korte, waarschijnlijk iets langzamer uitgevoerde, aanvangsfase de auto eerst een relatief lange afstand moet overbruggen waarin er ogenschijnlijk niets gebeurt. Hoewel het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling aantoonde dat het overbruggen²⁰ van dit niets, door de auto, wel degelijk veel van onze waarnemingsprocessen vraagt, de corticale stromen zijn hier o.a. van cruciaal belang, zal de egocentrisch geformuleerde wil pas aan het einde van de handelingslijnvorm gefinaliseerd worden.



Afb.: Voordat we een auto van A naar B gaan verplaatsen wordt er altijd eerst een perceptueel beeld gecreëerd van de vorm van een latente handelingslijn waarover alle dimensies van de auto succesvol bij het eindpunt B zal kunnen geraken. U kunt binnen deze afbeeldingen zelf vaststellen dat het een

¹⁹ In het oorspronkelijke werk wordt onder meer een verspringer naar de afzetbalk, een Jan van Gent in duikvlucht op weg naar het wateroppervlak en een vliegende bij op weg naar een bloem benoemd.

²⁰ Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling laat in tegenstelling tot de huidige gedachten binnen de wetenschap zien dat de essentie van de taakstelling weliswaar aan het einde van de handelingslijnvorm gefinaliseerd wordt, maar dat de overbruggingsfase óók de essentie van de taakstelling betreft. Ze zijn beiden even belangrijk en moeten beiden succesvol zijn wil de totale motorische handeling ooit een kans van slagen hebben.

feit betreft dat alleen de beweging van de auto die handelingslijn vorm gaat invullen en derhalve alleen de auto de essentie van de taakstelling volbrengt. Als er, binnen het perceptuele beeld van de handelingslijn vorm, haast geen latente plaatsen P meer over zijn c.q. als de *tau*-waarde naar nul nadert zal de handeling gefinaliseerd gaan worden en moeten de bewegingen van de auto zodanig worden aangepast dat het netjes voor de stopstreep van het verkeerslicht eindigt.

Hoewel het dus lijkt alsof alleen het einde van de handelingslijn cruciaal is, is het verklaringsmodel duidelijk: het door de auto overbruggen van alle posities tussen A en B zijn even belangrijk voor succes. Het finaliseren van de handeling en het overbruggingsproces zijn in feite twee verschillende fenomenen die opeenvolgend allebei succesvol moeten worden uitgevoerd. Men komt immers nooit aan een succesvol einde toe, als de overbruggingsfase niet ook succesvol is geweest.

Het succesvol uitvoeren van het einde is echter ook cruciaal om een handeling te laten slagen en deze staat of valt dus ook bij het waarnemen dat de *tau*-waarde, binnen de externe (primaire) focus, naar nul nadert. Dan zullen er, binnen de interne (secundaire) focus, zodanige bewegingen naar het rempedaal van de auto toe moeten worden overgebracht, zodat het netjes en gelijkmatig voor de stopstreep van het verkeerslicht eindigt. Binnen veel motorische handelingen kan men dan ook concluderen dat, na een fase van relatieve versnelling tijdens de overbruggingsfase, een relatieve vertraging van het handelingsobject optreedt naarmate het einde van de handeling nadert²¹.

Het waarnemen van de motorische bewegingen bij het beroeren van de pedalen en het stuur bij het autorijden binnen de interne (secundaire) focus in relatie tot het *tau*-koppelingsproces

Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling toont een geheel nieuw paradigma. Het is gebouwd op het feitelijke gegeven dat een autonome interne beweging van welk organisme dan ook, impliciet een autonome beweging aan de buitenkant van dat organisme teweeg zal brengen. Waarbij het ook een feitelijk gegeven betreft dat de bewegingen van die plaats P van de buitenkant altijd uit elkaar zullen moeten voortkomen c.q. altijd aan elkaar verbonden zullen zijn. Hetgeen betekent dat ze feitelijk altijd een externe lijn vorm c.q. een externe handelingslijn vorm zullen gaan creëren²². De belangrijkste conclusie is daarbij dat de twee bewegingen impliciet aan elkaar verbonden zijn, maar dat de waarnemingen van die bewegingen twee absoluut autonome fenomenen betreft. Met andere woorden, hoewel er een causale relatie is tussen de interne en de externe beweging, zijn de waarnemingsprocessen die deze bewegingen mediëren autonoom en onafhankelijk van elkaar²³.

²¹ Het verklaringsmodel laat met de uitleg binnen deze paragraaf zien dat er vaak een belvormprofiel te zien zal zijn als men de uitvoeringsnelheid van de handeling tegenover de tijd in een grafiek zet. Binnen vele handelingen is het inderdaad kenmerkend dat er na een korte opstartfase, een probleemloze snellere overbruggingsfase plaatsvindt, waarna aan het einde weer secuurder moet worden gehandeld. Ondanks dat het verklaringsmodel de principes weliswaar onderschrijft, betwijfelt het echter of er altijd een zeer evenredige belvorm zal gaan ontstaan en daarnaast toont het verklaringsmodel aan dat dat zeker niet bij alle handelingen het geval is. Als men in de handen klap of een aanvaller met een stomp of een schop wil afweren zal men aan het einde van de handelingslijn vorm juist een crescendo willen bereiken. Dan zal men wel degelijk de relevante lichaamsdelen moeten versnellen in de eindfase en zo zal men in vele balsporten slechts een noodzakelijk “crescendo” kunnen creëren als men na een eerste relatief langzamere vangfase de bal aan het einde van de handelingslijn vorm toch maximaal wil versnellen.

²² Als je bijvoorbeeld je arm isoleert en daarbinnen willekeurige (dominante) interne bewegingen maakt, zullen alle externe delen van je arm ook beginnen te bewegen. Dus de vingertoppen, de knokkels van je hand en de elleboog zullen eveneens willekeurig bewegen, waarover enkel feitelijk kan worden opgemerkt dat ze, binnen de dimensies van onze wereld, altijd één lijn zullen vormen. Met andere woorden de bewegingen van alle handelingsobjecten zitten altijd gevangen in een lijn en dat geeft de essentie aan waarom de rollen van interne en externe waarneming van beweging kunnen worden omgedraaid. Na miljoenen jaren evolutie maakt een organisme geen dominante interne bewegingen meer om een handeling te laten slagen, maar creëert een dominante externe handelingslijn vorm welke de interne bewegingen gewoon slaafs moeten volgen.

²³ Hoewel het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling een groot vermoeden heeft dat de vroegste organismen ooit begonnen zijn met enkel willekeurige motorische bewegingen, toont het aan dat na miljoenen jaren evolutie de rollen van intern en extern zijn omgedraaid. Het is namelijk veel spaarzamer voor organismen om vanuit een handelingslijn vorm te werken, dan vanuit willekeurige motorische bewegingen. Het is verreweg vele malen efficiënter en effectiever om een handelingslijn vorm vanuit bijvoorbeeld de vingertoppen naar

Het voorgaande betreft dus niet het paradigma zelf, maar de fundering. Waarbij het verklaringsmodel opmerkt dat de genoemde fenomenen sowieso ontstaan, ongeacht welke focus je centraal stelt. Het nieuwe paradigma betreft echter het novum dat je een motorische handeling geheel kan voltooien door je enkel en alleen op het creëren en voltooien van de voornoemde externe handelingslijnvorm te focussen. In tegenstelling tot het idee dat de eerste organismen zijn gestart met de nadruk te leggen op willekeurige motorische bewegingen binnen het lichaam en dan maar te zien wat dat voor extern resultaat zal hebben, zegt het verklaringsmodel dat die rollen nu volledig omgedraaid zijn. Bij het autorijden nemen we dus, binnen de externe (primaire) focus, voornamelijk de beweging van de auto waar en begeleiden die voortgang met motorische bewegingen, binnen de interne (secundaire) focus, die slechts tot aan de pedalen en het stuur reiken.

Door dit nieuwe paradigma is het verklaringsmodel nu in staat om alle functionele waarnemingsprocessen binnen elk denkbare handeling te benoemen en daarom is het ook in staat om alle sensorimotorische waarnemingsprocessen binnen elk denkbare handeling eindig te beschrijven. In deze paragraaf zal een opsomming van de belangrijkste inzichten worden geleverd waarbij vooral veel tot nu toe geldende aannames binnen de wetenschap zullen worden weerlegd.

a. Visuomotorische waarnemingsprocessen

Natuurlijk beziet de wetenschap zowel de visuele waarneming en de motorische actie als essentieel bij het uitvoeren van handelingen en wordt er verondersteld dat ze een hechte relatie hebben. Vanuit de één focusgedachte werd zo, enigszins gekunsteld, het begrip visuomotorische waarnemingsprocessen geboren. Hoewel men kan zeggen dat het een zekere richting gaf in het wetenschappelijke denken, bleef de inhoud vaag en leidde het nooit tot enige significante consensus.

Het verklaringsmodel toont nu kristalhelder aan dat het begrip een foutieve denkwijze binnen de wetenschap markeert en binnen het gehele wetenschappelijke debat moet verdwijnen. Het verklaringsmodel laat feitelijk zien dat als er visuele waarneming aanwezig is, ze enkel en alleen een functie heeft binnen de perceptie-actie koppeling in relatie tot de externe (primaire) focus en dat ze geen enkele rol speelt binnen de interne (secundaire) focus. De visuele waarneming sec zal dus nooit iets laten bewegen.

b. Sensorimotorische waarnemingsprocessen

Op gelijke manier als bij de visuomotorische waarnemingsprocessen heeft de wetenschap het begrip sensorimotorische waarnemingsprocessen geïntroduceerd. Tegenover dat begrip laat het verklaringsmodel, in contrast, juist een veel ruimere beschrijving zien dan ooit binnen de wetenschap veronderstelt en toont feitelijk aan dat we zelfs in staat zijn om motorische bewegingshandelingen enkel en alleen met proprioceptieve waarneming uit te voeren. Wij kunnen vele handelingen, hoewel inferieur, met gemak in het pikkedonker of zonder enig visueel zicht uitvoeren^{24,25}. Denk bijvoorbeeld aan het klappen in de handen achter de rug, het nachtelijk openmaken van een slot met een sleutel of het

een koffiekopje of een lepelbak naar de soepkom te creëren, dan om steeds weer opnieuw willekeurige interne bewegingen te ontplooiën in de hoop dat de vingertoppen ooit bij het koffiekopje zullen geraken of dat de lepelbak bij de soep komt.

²⁴ Motorische verplaatsingshandelingen A-B zoals lopen, fietsen, autorijden worden zonder visueel zicht haast onuitvoerbaar, maar een 100% visueel gehandicapte persoon loopt in huis geheel vrij rond en buiten hele grote afstanden met een stok. Waarbij die stok heel plastisch laat zien dat onze waarnemingsprocessen dan niet alleen bezig zijn om in B aan te komen, maar juist ook met het overbruggingsproces. Met de stok wordt alleen maar “gekeken” (gevoeld) of de eerstvolgende plaats P binnen het perceptuele beeld van de latente handelingslijnvorm bezet kan gaan worden c.q. door ons lichaam ingenomen kan worden. Hetgeen hierboven ook bij de pointer op weg naar een icoon is opgemerkt.

²⁵ Denk ook aan het insteken van een autosleutel in het startslot. In een vreemde auto hebben we eerst een aantal keer visuele waarneming nodig om een handelingslijnvorm te creëren, maar na enkele keren doen we dat geheel blindelings.

verwijderen van een vervelende mug achter het oor. Bij al die handelingen kan de *tau*-waarde binnen de externe (primaire) focus dus ook geheel proprioceptief worden waargenomen²⁶.

Daarnaast laat het verklaringsmodel overduidelijk zien dat binnen elk denkbare handeling een externe (primaire) focus, binnen een strikt *tau*-koppelingsproces, alleen maar kan worden uitgevoerd door een interne (secundaire) focus. Waarbij het verklaringsmodel laat zien dat deze secundaire focus exclusief binnen het lichaam wordt waargenomen en dat dus alle waarnemingen binnen deze focus altijd alleen maar van sensorimotorische aard kunnen zijn.

c. De interne (secundaire) focus heeft een onmisbare onderling afhankelijke relatie met de externe (primaire) focus

Het verklaringsmodel draait dus allemaal om een geheel nieuw paradigma dat laat zien dat er binnen de uitvoering van één handeling altijd impliciet twee foci in relatie tot twee autonome bewegingen ontstaan. Waarbij die twee autonome foci een verplichte samenwerking moeten aangaan om de handeling tot een succes te maken. Die samenwerking bestaat eruit dat de motorische processen binnen de interne (secundaire) focus, welke er als enige voor kunnen zorgen dat het handelingsobject kan gaan bewegen, de beweging binnen de externe (primaire) focus dwingend moeten volgen. Als men hier voor het eerst mee wordt geconfronteerd roept dit een uiterst paradoxaal gevoel op. Hoe kan een fenomeen dat zelf aan de wieg staat van de handeling en ook enkel en alleen ervoor kan zorgen dat de handeling ooit succesvol zal zijn, zo afhankelijk zijn van een ander autonoom fenomeen wat het zelf in leven roept? Als men er echter langere tijd over na kan denken zal men gaan inzien dat het een wonderschone evolutionaire vinding betreft en dat het de verklaring herbergt van alle functionele waarnemingsprocessen binnen elk denkbare motorische handeling.

Tevens legt het verklaringsmodel hierbij kristalhelder uit hoe dit fenomeen zich vanaf de vroegste evolutie ontwikkeld moet hebben, maar laat dat hier korthedshalve achterwege²⁷. Er wordt echter wel opgemerkt dat ze geheel afhankelijk van elkaar zijn en dat er zonder één van beiden er nooit een motorische bewegingshandeling succesvol zal kunnen worden uitgevoerd.

d. Geen motorplan en geen hiërarchie

Als de wetenschap zou toelaten dat de waarneming van de beweging van het handelingsobject binnen een handelingslijnvorm, binnen de externe (primaire) focus, in staat zou zijn om de hele motorische uitvoering te leiden dan zouden ze gelijk van een aantal knelpunten verlost worden. Als men namelijk zou accepteren dat wij, voor de uitvoering van een motorische handeling, een alles leidend c.q. dirigerend perceptueel beeld maken van een externe latente handelingslijnvorm dan zou men kunnen inzien dat er geen enkele behoefte ontstaat aan een motorplan. Dan volgt namelijk het inzicht dat alle sensorimotorische bewegingen gewoon in dienst staan van de externe (primaire) focus. Waarbij er dan ook geen hiërarchie in die sensorimotorische structuur onderkend hoeft te worden. Alle sensorimotorische activiteit kan dan ook hiërarchisch op hetzelfde niveau gezien worden en moet gewoon de taakstelling binnen de externe (primaire) focus onderdanig gaan uitvoeren.

e. Het verklaringsmodel weerspiegelt een optimale ecologische benadering

²⁶ https://www.researchgate.net/publication/342715828_The_complete_functional_explanation_of_limb_position_and_movement_in_relationship_to_the_proprioceptive_perception_-_The_behavioural_perception_processes_within_clapping_behind_your_back

²⁷ Binnen toekomstige publicaties, waarbij de precieze rol van de corticale stromen binnen dit fenomeen worden uitgelegd, zal die evolutionaire ontwikkeling wel nader geduid worden. In het kort zal de uitleg laten zien dat we ooit begonnen zijn met *willekeurige* (!) bewegingen in het lichaam om een deel van de buitenkant van ons lichaam ergens naartoe te bewegen. Als je dan, na miljoenen jaren, doorkrijgt dat die specifieke buitenkant, als een knikker in een knikkerbaan, een externe handelingslijnvorm gaat invullen en je ongeveer wel weet wat daarvoor motorisch nodig is kun je die twee rollen ook gaan omdraaien. Waartoe zelfs de corticale stromen binnen een organisme evolutionair zijn ontwikkeld om juist die relatie van een knikker-knikkerbaan in een dubbel en wederkerig proces te mediëren.

Binnen de huidige wetenschap bestaat er wel consensus over het gegeven dat er een motorplan ontwikkeld wordt, maar kent absoluut geen consensus over hoe zo'n motorplan dan tot stand komt. Ze erkent wel dat het ontwikkelen van een motorplan meer (cognitieve) capaciteit van een organisme vraagt, maar ze laat eigenlijk gewoon zien dat ze er, na vele decennia, niet uitkomen. Een belangrijke onbeantwoorde wetenschappelijke vraag betreft daarbij, hoe het motorplan verandert als er zich een plotse wijziging in de uitvoering van een handeling voordoet? Waarbij de prangende vervolgvraag dan luidt, hoe primitievere organismen daar dan weer mee kunnen omgaan?

Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling laat zien dat het waarnemen van de *tau*-waarde, hoewel zeer complex van aard, tot een zeer simpel universeel fenomeen kan worden teruggebracht. Hetgeen ook bij het bewegen van een auto van A naar B is uitgelegd²⁸. Je hoeft bij het waarnemen van de *tau*-waarde alleen maar te registreren met welke snelheid het latente deel van het perceptuele beeld van de hele handelingslijnvorm verdwijnt. Hetgeen een heel simpel waarnemen van het verdwijnen van een tweedimensionaal lijnstuk betreft.

Als daarnaast het verklaringsmodel laat zien dat de interne (secundaire) focus zich in haar geheel, zonder enige dwingende hiërarchie, kan laten leiden door de externe (primaire) focus dan verwordt het waarnemen van het *tau*-koppelingsproces tot een zodanig simpel fenomeen dat binnen een ecologische benadering nauwelijks te overtreffen is. Hetgeen daarnaast ook door te voeren is naar de vroegste organismen.

f. De motorische bewegingen naar de pedalen en het stuur worden proprioceptief waargenomen

Het verklaringsmodel toont overduidelijk aan dat de interne (secundaire) focus uitsluitend binnen het lichaam wordt waargenomen en laat daarmee zien dat daar dus nooit visuele waarneming bij betrokken kan zijn. De interne (secundaire) focus kan enkel en alleen proprioceptief worden waargenomen. Autorijden is daarbij een zeer bijzondere handeling, omdat het de twee autonome functies van de proprioceptieve waarneming binnen de interne (secundaire) focus zo kristalhelder blootlegt. Bij een auto kunnen de pedalen alleen de deviaties binnen de x-as van de handelingslijnvorm mediëren en het stuur vice versa kan dat alleen bij de deviaties binnen de y-as van de handelingslijnvorm. De proprioceptieve waarneming ten aanzien van die x-as betreft dus alle interne sensorimotorische activiteit die ervoor zorgt dat de zolen van onze schoenen de buitenkant van de pedalen gaan beroeren. Daarentegen betreft de proprioceptieve waarneming ten aanzien van die y-as dus alle interne sensorimotorische activiteit die ervoor zorgt dat de handpalmen de buitenkant van het stuur gaan beroeren.

g. Hybride (proprioceptieve) waarnemingsprocessen

Een heel groot feilen binnen wetenschappelijk onderzoek betreft de gedachte dat motorische handelingen altijd met ongeveer dezelfde sensorimotorische waarnemingsprocessen worden uitgevoerd. Het verklaringsmodel toont wel een universele opzet, maar laat heel duidelijk als novum zien dat er bij de uitvoering meestal meerdere soorten waarnemingsprocessen tegelijkertijd betrokken kunnen zijn en dat we daarbinnen eindeloos, *ecologisch* (!), kunnen gaan variëren.

Als we in het pikkedonker een hand bij een slot brengen kunnen we de sleutel ook met enkel proprioceptieve waarneming binnen de externe (primaire) focus c.q. over een perceptueel beeld van een latente handelingslijnvorm succesvol naar het slot verplaatsen. Als het dan met daglicht lijkt alsof we dat met enkel visuele waarneming doen is dat feitelijk onjuist. De visuele waarneming zal zeer dominant zijn, maar de proprioceptieve waarneming zal natuurlijk altijd in een hybride vorm aanwezig blijven. Handelingen, waaronder autorijden, die we overdag met relatief veel visuele waarnemingsprocessen begeleiden voeren we dus ook altijd proprioceptief uit. We zien dus niet alleen het creëren van de handelingslijnvorm, maar we *voelen* (!) wel degelijk ook het maken ervan.

Binnen de interne (secundaire) focus is dat niet anders. U kunt al snel zelf feitelijk vaststellen dat u de pedalen of het stuur van een auto met vele soorten lichaamsacties kan laten bewegen. Kortom, u kunt misschien wel een eigen voorkeursmotoriek bij het autorijden hebben ontwikkeld, maar ze zullen

²⁸ https://www.researchgate.net/publication/373876147_When_driving_a_car_the_essence_of_the_task_is_executed_solely_by_the_external_movements_of_the_car_within_an_action_trajectory_shape_The_perception-action_coupling_within_the_primary_focus_produces_th

eigenlijk altijd uit een immer deviërende constellatie van hybride sensorimotorische waarnemingen bestaan. Hetgeen een zo'n complex fenomeen laat zien dat men niet anders kan concluderen dat u nimmer in staat zult zijn om een identieke constellatie van die uitvoering te reproduceren. Waarbij het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling zich overigens ook weer haast om te vermelden dat die hybride mogelijkheden juist weer optimaal binnen een ecologische benadering passen en dat een spaarzaam organisme ook nooit naar een identieke uitvoering heeft gestreefd en nooit zal gaan streven.

h. Optimalisatieproces

Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling laat zien dat een motorische handeling enkel en alleen uitgevoerd kan worden door een stapeling van twee autonome foci en laat met de voorgaande paragraaf zien dat de waarneming van beweging binnen enkel de interne (secundaire) focus ook altijd al zo complex verloopt dat er nooit sprake kan zijn van één identieke constellatie binnen de interne (secundaire) focus.

Dit zorgt er in haar geheel voor dat het handelingsobject bij elke voortschrijdende plaats P kan en zal gaan afwijken van het perceptuele beeld van de latente handelingslijnform. En hoewel de corticale stromen dit proces (geniaal) mediëren kan men zelf snel tot een empirische conclusie komen, dat men nooit in staat zal zijn om één handelingslijnform ooit identiek te kunnen uitvoeren. Hetgeen overduidelijk laat zien dat de uitvoering van elk denkbare handeling alleen kan worden gezien als een optimalisatieproces. U zal een auto dus ook nooit identiek kunnen laten bewegen. U kunt de waarnemingen binnen beide foci slechts optimaliseren waardoor u op een immer verschillende manier toch heel succesvol handelingen kunt uitvoeren.

i. Binnen de interne (secundaire) focus vereisen de lijn en de vorm binnen de handelingslijnform autonome waarneming; Alleen de lijn produceert de *tau*-waarde

Met aan zekerheid grenzende waarschijnlijkheid toont het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling aan dat wij geen motorplan (hoeven te) maken. Alle sensorimotorische processen kunnen zich dwingend laten leiden door de externe (primaire) focus. Als er overigens wel een motorplan noodzakelijk zou zijn geweest, dan zou de wetenschap echter ook nog ver van een doorbraak verwijderd zijn gebleven, omdat de sensorimotorische processen twee autonome fenomenen moeten begeleiden binnen de handelingslijnform die binnen de wetenschap nog nooit (h)erkend zijn.

Het samengestelde woord lijnform, binnen de veel gebruikte term handelingslijnform, bestaat namelijk uit twee autonome onderdelen: de lijn en de vorm. Het verklaringsmodel toont daarbij aan dat ze totaal gescheiden worden waargenomen, maar dat dat wel tegelijkertijd moet gebeuren. Voor ingewijden is dat duidelijk binnen elk denkbare handeling herkenbaar. Om het echter voor iedereen begrijpelijk uit te leggen worden deze fenomenen vooral binnen de onderhavige motorische bewegingshandeling uitgelegd, omdat autorijden feitelijk het wetenschappelijke bewijs van die twee autonome waarnemingen in zich draagt.

Bij autorijden wordt gelijk overduidelijk dat men met het stuur uitsluitend de *beweging binnen de vorm* (!) van de lijnform kan beïnvloeden. Dit definieert het verklaringsmodel als het mediëren van de deviaties in de y-as. Daarnaast moet het ook gelijk overduidelijk worden dat men met de pedalen uitsluitend de *beweging binnen de lijn* (!) van de lijnform kan beïnvloeden. Dit definieert het verklaringsmodel als het mediëren van de deviaties in de x-as²⁹. U kunt dus bij het autorijden kristalhelder inzien dat het waarnemen van (het aansturen van) de vorm absoluut niets heeft te maken met de waarneming van (het aansturen van) de lijn. Waarbij het essentieel is om te benoemen dat het waarnemen van het invullen van de latente lijn door de manifeste plaatsen P binnen de externe (primaire) focus enkel en alleen de *tau*-waarde behelst en dus eigenlijk enkel en alleen door de pedalen wordt gegeneerd. Alleen de snelheid waarmee de lijn wordt ingevuld bepaalt de tijdsduur van de handeling c.q. bepaalt het finaliseren van de handeling.

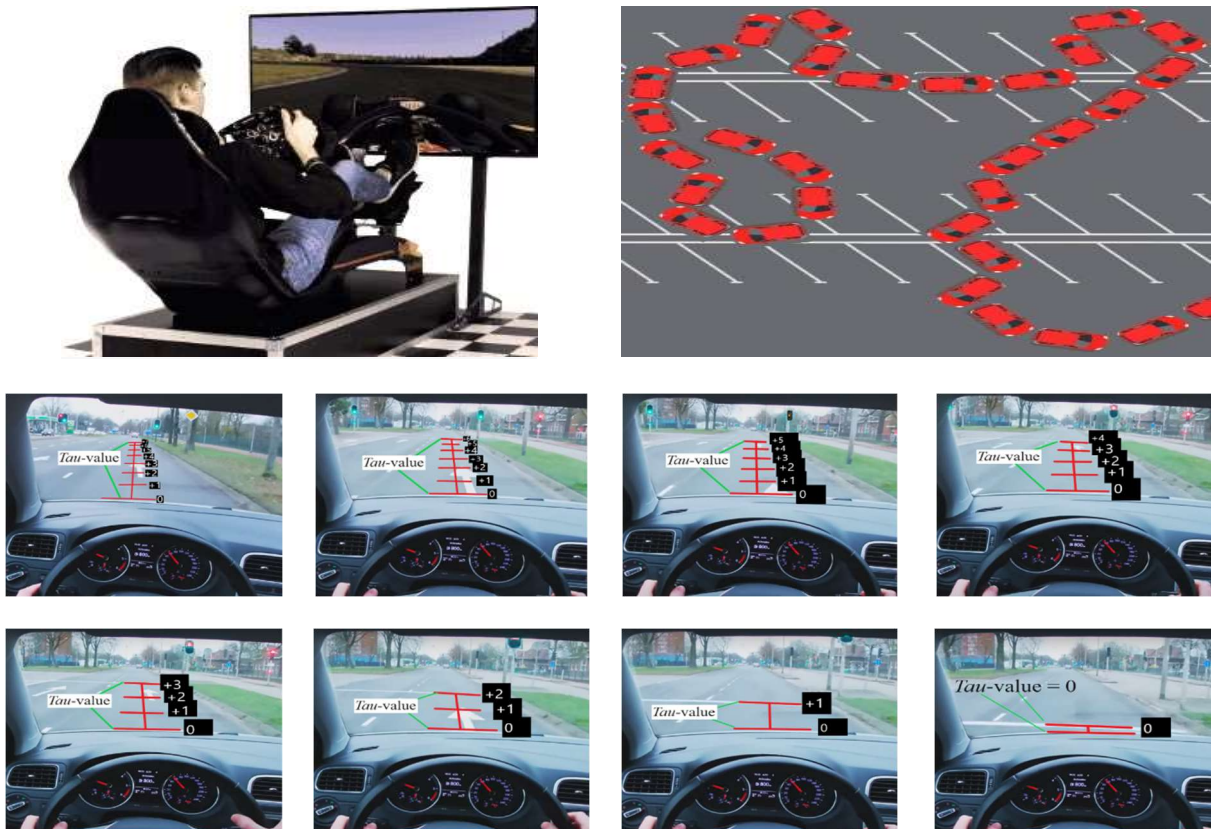
²⁹ Dezelfde uitleg gaat natuurlijk ook op bij de beschouwing van een fiets met terugtrapremmen.



Afb.: Bij een auto en een fiets zonder handremmen kan alleen het stuur de deviaties in de breedte van de handelingslijn vorm opvangen en zullen de pedalen alleen maar de deviaties in de lengte van de handelingslijn vorm kunnen opvangen.

Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling laat zien dat de waarneming van de beweging binnen de interne (secundaire) focus binnen elk denkbare handeling dezelfde autonome x- en y-ascomponent bevat. Hoewel dat meer eisen aan de ontwikkeling van een organisme stelt, kan men daartegenover juist heel goed laten zien dat het op de meest perfecte manier binnen een ecologische benadering past en dat de tweedeling waarbij er een losse x- en y-as component wordt onderscheiden, de feitelijke doorbraak levert waarom we qua waarnemingsprocessen zeer complexe systemen tot zo'n triviaal simpel gegeven kunnen terugvoeren. Alleen het waarnemen van de x-as kan teruggevoerd worden tot het slechts waarnemen hoe het latente deel van het perceptuele beeld van de latente handelingslijn vorm verdwijnt.

Deel 6 - Van willekeurige motorische activiteit naar het uitvoeren van bewuste handelingen bij autorijden eist het omschakelen van de interne en externe focus; Het wetenschappelijke bewijs van het ontstaan van twee autonome foci en hoe hun rollen evolutionair zijn omgekeerd



Gevangen In Een Lijn

Het verklaringsmodel van alle motorische bewegingshandelingen

N.J. Mol

December 2023 ©

Inleiding

Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling is in staat om alle functionele waarnemingsprocessen binnen elk denkbare handeling te benoemen. Niettemin worden bij de implementatie binnen de wetenschappelijke gemeenschap uitdagingen ervaren, door de intrinsieke aard van een nieuw paradigma binnen een complex dynamisch systeem. Het verklaringsmodel eist namelijk de gelijktijdige integratie van meerdere innovatieve denkstappen.

Met het oog op het bevorderen van die nodige vervolgstappen binnen de wetenschap, wordt een reeks nieuwe artikelen geïntroduceerd waarbij steeds een andere motorische bewegingshandeling binnen het volledige spectrum van (algemene) motorische activiteit wordt belicht. Ze hebben als doel om een breder perspectief te bieden op de specifieke motorische activiteit welke bij doelgerichte handelingen vereist wordt. Daarnaast tonen ze universeel aan dat motorische activiteit altijd leidt tot het tegelijkertijd autonoom waarnemen van zowel interne als externe bewegingen, die primair en secundair benoemd kunnen worden en als laatste verduidelijken ze alle elementen die ten grondslag liggen aan het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling.

In dit artikel staat de veelvoorkomende taak van het autorijden centraal, waarbij men zich middels een auto, van A naar B³⁰ verplaatst. De uitleg bestaat uit drie delen. Het eerste deel richt zich uitsluitend op algemene motorische activiteit en niet op specifieke handelingen. Hierbij wordt een handeling

³⁰ Alle motorische handelingen waarbij men een algehele verplaatsing van een willekeurige plaats A naar een willekeurige plaats B beoogt (fietsen, zeilen, paardrijden, lopen, roeien etc. etc.) worden binnen het verklaringsmodel gedefinieerd als motorische bewegingshandeling *verplaatsing A-B*. Ze volgen allen dezelfde universele verklaring.

gedefinieerd als bewuste motorische activiteit gericht op het uitvoeren van een specifieke taak als gevolg van een egocentrisch geformuleerde intentie. Aan het einde van dit deel wordt autorijden volledig toegelicht in relatie tot algemene motorische activiteit. In tegenstelling tot het eerste deel, behandelt het tweede deel bewuste handelingen waarbij er wel een egocentrisch geformuleerde intentie wordt gecreëerd om met een auto van A naar B te bewegen. Hier worden twee handelingsstrategieën belicht die logischerwijs uit de algemene motorische activiteit voortkomen zoals in het eerste deel genoemd. Het afsluitende deel benadrukt de relatie tussen de besproken motorische activiteiten en het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling.

Deel 1 - Interne motorische (bewegings-)activiteit waarbij er geen sprake is van een handeling

Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling benoemt alle functionele waarnemingsprocessen binnen elke denkbare handeling. Daarbij is de fundamentele veronderstelling dat de handeling voortkomt uit het expliciet benoemen van een bepaalde egocentrisch geformuleerde wil. In deze paragraaf wordt echter nog niet specifiek uitgegaan van een motorische handeling met een egocentrische intentie. De focus ligt uitsluitend op algemene motorische activiteit. Het onderscheid tussen louter motorische activiteit en bewuste handelingen levert waardevol inzicht op in het brede scala van motorische (bewegings-)activiteit.

a. Basisoefening (passieve arm zonder lepel)

Voor de hele uitleg wordt er van een basisoefening uitgegaan en dat betreft een voorovergebogen houding, waarbij één arm passief naar beneden kan hangen. Deze houding wordt veel gebruikt binnen fysiotherapie-oefeningen om daarmee de arm geïsoleerd te kunnen bewegen. Dat is hier nadrukkelijk niet de bedoeling. De arm moet binnen de basisoefening geheel passief blijven.



Afb.: De basisoefening illustreert een voorover leunende positie met een passieve arm. Ondanks de schijnbare actie in de afbeeldingen, is het voornaamste doel om andere lichaamsacties te ontwikkelen en te observeren hoe deze zijdelings de beweging van de passieve arm beïnvloeden.

Hoewel de hangende arm wel heel nadrukkelijk aanwezig is, wordt u nu gevraagd om uw aandacht er niet speciaal op te richten. Er wordt juist gevraagd om zoveel mogelijk andere dan armactiviteit (knie-, romp, hoofd, voetactie etc.) te ontwikkelen en dan zijdelings op te merken of daardoor de passieve arm gaat bewegen.

Conclusie basisoefening (passieve arm zonder lepel)

Er kan feitelijk vastgesteld worden dat u (secundair) kan waarnemen dat alle separate posities P aan de buitenkant van een passieve arm gaan bewegen door uw aandacht (primair) op een geheel andere interne motorische activiteit te richten. Deze vaststelling draagt de volgende feitelijke conclusies in zich:

- 1) Hoewel er niets te voorspellen valt over waar de passieve arm naartoe zal gaan bewegen, omdat willekeurige interne motorische activiteit feitelijk altijd zal leiden tot willekeurige c.q. toevallige bewegingen van de arm, is er daarentegen toch een zeer essentieel feit te constateren. Alle afzonderlijke punten/posities P van de arm zullen namelijk altijd aan elkaar verbonden moeten zijn c.q. zullen altijd uit elkaar moeten voortkomen. Als we ons dan slechts op drie punten van de arm zouden richten, bijvoorbeeld de vingertoppen, de knokkels van de vuist en de elleboog³¹, dan kunt u niet om de feitelijke conclusie heen dat al die punten altijd bewegen in een lijnvorm en dat dat ook altijd slechts één (!) lijnvorm betreft³². Dit geldt dus voor alle plaatsen van de arm en daarbij is ook feitelijk vast te stellen dat elke plaats P van de arm gaat bewegen als een knikker in een knikkerbaan. Waarbij de actuele plaats P (0) van elk stukje arm altijd de scheiding tussen de manifeste plaatsen P (-x) en de toekomstige plaatsen P (+x) zal markeren.
- 2) De tweede zeer essentiële conclusie betreft het gegeven dat de twee bewegingen wel een causaal verband hebben, maar dat de waarneming van de beweging van de interne motorische activiteit (knie-, romp, hoofd, voetactie etc.) absoluut niets te maken heeft met de waarneming van de beweging binnen de lijnvorm waar alle separate onderdelen van de arm deel van gaan uitmaken³³.

b. Basisoefening (passieve arm met lepel)

Een cruciaal aspect van de voorgaande conclusie betreft het feit dat interne motorische bewegingen impliciet leiden tot een beweging van bijvoorbeeld de vingertoppen over een externe lijnvorm die buiten het lichaam ligt. Er bestaat dus een direct causaal verband tussen deze twee bewegingen, waarbij het opmerkelijke fenomeen zich voordoet dat zonder interne motorische activiteit een handelingslijnvorm van de vingertoppen niet kan ontstaan. Het is echter van belang om feitelijk vast te stellen dat de waarneming van de beweging van de vingertoppen over een handelingslijnvorm buiten het lichaam geen connectie heeft met de waarneming van de interne motorische bewegingen. Om deze intrigerende dualiteit nog verder te verduidelijken, wordt de basisoefening herhaald, waarbij slechts een lepel wordt toegevoegd die met de hand wordt vastgehouden. De gehele oefening verloopt verder identiek aan de beschrijving hierboven.



Afb.: In de herhaling van de basisoefening wordt enkel een lepel toegevoegd, terwijl de oefening verder onveranderd blijft. Het is van belang om wederom geen bewuste armactie te ontwikkelen, maar louter te observeren hoe andere lichaamsacties de volledig passieve arm met de lepel beïnvloeden. Hierbij kan feitelijk worden vastgesteld dat alle afzonderlijke onderdelen P van de arm en alle

³¹ U moet zich dus ook beseffen dat bij het grijpen van een koffiekopje waarbij wij ons meestal richten op de beweging van de vingertoppen ook alle andere genoemde lichaamsdelen in lijnvormen gaan bewegen. Hetgeen laat zien dat de waarneming daarbij geheel subjectief afhangt van welke focus men kiest.

³² U kunt overigens feitelijk vaststellen dat uzelf, vanaf uw geboorte tot aan het einde van het leven, ook vastzit in één hele lange lijnvorm. U wezen zal op elke plaats P (0) namelijk feitelijk gebonden zijn aan de voorlaatste positie P (-1) en de eerstvolgende positie P (+1). Er valt feitelijk gewoon niet aan te ontkomen.

³³ Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling toont in vele artikelen aan dat de twee waarnemingen van twee soorten bewegingen autonoom zijn, omdat ze tot de onverenigbare werelden van binnen en buiten het lichaam behoren. Er kan dus nimmer een vermenging ontstaan.

afzonderlijke onderdelen van de lepel gaan bewegen. Waarbij het natuurlijk ook feitelijk zo is dat al die separate onderdelen alleen maar uit elkaar kunnen voortkomen c.q. ook altijd in een lijnvorm aan elkaar verbonden zijn.

Conclusie basisoefening (passieve arm met lepel)

Ook nu kan er weer feitelijk vastgesteld worden dat u (secundair) kan waarnemen dat de buitenkant van een passieve arm, welke een lepel vasthoudt, kan gaan bewegen door u op een geheel andere (primaire) interne motorische activiteit te focussen. Deze vaststelling draagt de volgende feitelijke conclusies in zich:

- 1) Hoewel er niets te voorspellen valt over waar de passieve arm met de lepel naartoe zal gaan bewegen, omdat willekeurige interne motorische activiteit feitelijk altijd zal leiden tot willekeurige c.q. toevallige bewegingen van de arm met lepel is er daarentegen toch een zeer essentieel feit te constateren. Alle punten/posities P van de arm en alle punten/posities P van de lepel zullen altijd aan elkaar verbonden moeten zijn c.q. zullen altijd uit elkaar moeten voortkomen. Ook nu weer zullen de drie eerdergenoemde armposities (de vingertoppen, de knokkels van de vuist en de elleboog) een lijnvorm gaan creëren, maar nu vormen ook alle onderdelen van de lepel separate lijnvormen. Als u zich daarbij bijvoorbeeld richt op de steel of de lepelbak van de lepel dan kunt u ook hier weer niet om de feitelijke conclusie heen dat al die punten altijd bewegen in een lijnvorm en dat dat ook altijd slechts één (!) lijnvorm betreft³⁴. Ook zij gaan op een universele manier bewegen als een knikker in een knikkerbaan en daarbij vormt de actuele plaats P (0) van elk stukje lepel ook altijd de precieze scheiding tussen de manifeste plaatsen P (-x) en de toekomstige plaatsen P (+x).
- 2) De tweede zeer essentiële conclusie, zoals voornoemd, blijft hier ook volledig intact. De waarneming van de beweging van de interne motorische activiteit (knie-, romp, hoofd, voetactie etc.) heeft absoluut niets te maken met de waarneming van de lijnvorm waar alle onderdelen van de arm en nu ook de lepel deel van gaan uitmaken. Echter het nieuwe aspect dat door de lepel wordt toegevoegd betreft het gegeven dat een lepel een levenloos voorwerp is. Waarbij de verbazende feitelijke conclusie ontstaat, dat we bijvoorbeeld wel de beweging van de lepelbak over een lijn kunnen waarnemen, maar dat we alleen motorische activiteit tot aan de steel van de lepel kunnen ontwikkelen³⁵.

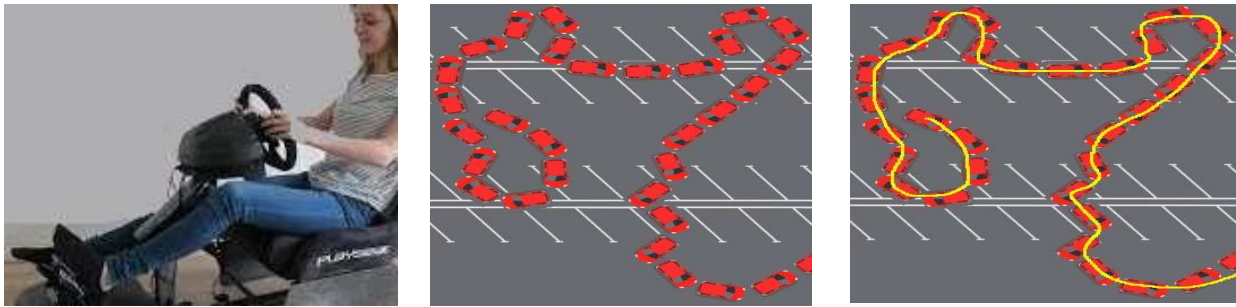
Het bevreemdende gevoel aan deze vaststelling zou het gegeven kunnen betreffen dat de beweging van de lepelbak over een lijnvorm compleet afhankelijk is van een geheel andere interne motorische beweging. Zonder deze bron van handeling zal de lepelbak absoluut nooit kunnen gaan bewegen. Daarnaast zou het bevestigende gevoel aan deze vaststelling kunnen betreffen dat men nu overtuigd wordt van het feit dat de waarneming van de beweging van de lepelbak over een lijnvorm absoluut geen relatie heeft met de waarneming van de interne motorische activiteit.

c. De basisoefening in relatie tot motorische activiteiten waarbij men met pedalen en een stuur een auto over een parkeerterrein beweegt

Als we een handeling definiëren als een bewuste motorische activiteit waarbij er vanuit een egocentrisch geformuleerde wil een specifiek doel wordt nagestreefd, dan valt de uitleg in deze paragraaf buiten het kader van handelingen. Binnen de basisoefening wordt enkel ingezoomd op motorische activiteit en deze wordt hier nu vertaald naar een omgeving waarbij men met pedalen en een stuur een auto over een groot leeg parkeerterrein laat bewegen.

³⁴ U moet zich dus ook beseffen dat bij het eten van soep waarbij wij ons meestal richten op de beweging van de lepelbak ook alle andere genoemde lichaamsdelen en onderdelen van de lepel in lijnvormen gaan bewegen. Hetgeen laat zien dat de waarneming daarbij geheel subjectief afhangt van welke focus men kiest.

³⁵ https://www.researchgate.net/publication/375289869_The_tau-coupling_process_within_eating_demonstrates_that_we_absolutely_do_not_need_a_motor_plan_Executing_an_external_action_trajectory_shape_over_which_the_bowl_of_the_spoon_moves_dictates_all_intern



Afb.: De basisoefening is naar autorijden te vertalen. U moet hoofdzakelijk bezig gaan zijn met het be-roeren van de buitenkant van de pedalen en het stuur c.q. u moet zich primair richten op propriocep-tieve waarneming richting de pedalen en het stuur en slechts zijdelings (secundair) opmerken of en hoe de auto daarbij over het parkeerterrein beweegt.

De basisoefening kan eenvoudig naar een verplaatsingstaak A-B³⁶, zoals autorijden, worden overgehe-veld. Als u de (primaire) focus alleen richt op interne motorische activiteit dan zal u feitelijk kunnen vaststellen dat de auto willekeurig over een ondergrond gaat bewegen. Waarbij u nogmaals alleen fei-telijk kunt vaststellen dat de positie P (0) van de auto altijd moet voortkomen uit de voorafgaande plaatsen c.q. dat alle plaatsen P van een auto altijd vastzitten in één lijn. Er moeten bij de animaties wel twee essentiële omissies worden opgemerkt: 1. Er zijn slechts een beperkt aantal posities P van de auto weergegeven. Als u een minuut willekeurige motorische activiteit zou ontplooien dan is het hele parkeerterrein bijkans gevuld met posities van de auto. 2. De aaneensluiting van opvolgende posities P van de auto is niet in een animatie vast te leggen. De waarneming van de beweging van de auto betreft in werkelijkheid een continu doorlopende (vloeiende) lijn van auto's. De gele lijn geeft die voortdu-rende verbinding wel weer, maar toont dan weer de auto's niet. U moet er dus een hybride voorstelling van creëren en die kunt u alleen maar waarnemen als u daadwerkelijk op een parkeerterrein gaat rond-rijden.

Conclusie basisoefening in relatie tot motorische activiteiten waarbij men met pedalen en een stuur een auto over een parkeerterrein beweegt

Bij dit soort taken waarbij de motorische activiteit ver van de buitenkant van de auto plaatsvindt wordt het overduidelijk dat u (secundair) een auto kan laten bewegen door u geheel op een andere (primaire) motorische activiteit te focussen en dat is als enige nodig om de volgende feitelijke conclusies te trek-ken:

- 1) Hoewel er niets te voorspellen valt over waar de auto naartoe zal gaan bewegen, omdat willekeu-rige interne motorische activiteit feitelijk altijd zal leiden tot willekeurige c.q. toevallige bewegin-gen van de auto is er daarentegen toch een zeer essentieel feit te constateren. Alle punten of alle posities P van de auto zullen altijd aan elkaar verbonden moeten zijn c.q. zullen altijd uit elkaar moeten voortkomen. Waarbij men feitelijk kan concluderen dat al deze aaneengesloten posities een lijnvorm creëren en dat dat ook altijd slechts één (!) lijnvorm betreft. Waarbij ook de auto op dezelfde universele manier als een knikker in een knikkerbaan gaat bewegen en waarbij de actuele plaats P (0) van de auto ook altijd de precieze scheiding zal vormen tussen alle manifeste plaatsen P (-x) en alle toekomstige plaatsen P (+x).
- 2) Ook de tweede zeer essentiële conclusie volgt weer de uitleg als bij de andere basisoefeningen. De waarneming van de beweging van de interne motorische activiteit heeft absoluut niets te maken

³⁶ Alle motorische handelingen waarbij men een algehele verplaatsing van een willekeurige plaats A naar een willekeurige plaats B beoogt (fietsen, zeilen, paardrijden, lopen, roeien etc. etc.) worden binnen het verklarings-model gedefinieerd als motorische bewegingshandeling *verplaatsing A-B*. Ze volgen allen dezelfde universele verklaring.

met de waarneming van de beweging van de auto binnen de lijnvorm waar alle onderdelen van de auto deel van gaan uitmaken.

Het bevreemdende gevoel aan deze vaststelling zou het gegeven kunnen betreffen dat de beweging van de auto over een lijnvorm compleet afhankelijk is van een geheel andere interne motorische beweging. Zonder deze bron van handeling zal de auto immers nooit kunnen gaan bewegen. Daarnaast zou het bevestigende gevoel aan deze vaststelling kunnen betreffen dat men nu overtuigd wordt van het feit dat de waarneming van de beweging van de auto over een lijnvorm absoluut geen relatie heeft met de waarneming van de interne motorische activiteit.

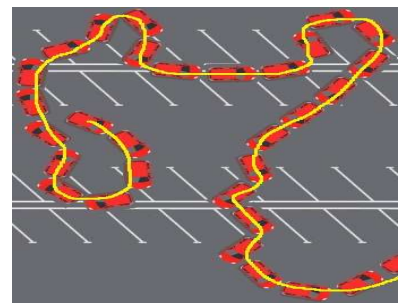
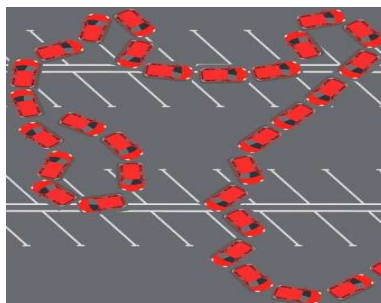
Deel 2 - Interne motorische (bewegings-)activiteit waarbij er sprake is van een handeling

Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling betreft de uitleg van alle functionele waarnemingsprocessen binnen elke denkbare handeling waarbij de premisse wordt gesteld dat het bewuste handelingen zijn, waar een egocentrische geformuleerde wil aan ten grondslag ligt en waarbij duidelijk een specifiek doel kan worden omschreven. De motorische bewegingen in het eerste deel betroffen dus geen specifieke handelingen juist met het doel om motorische activiteit in een groter kader te plaatsen. In dit tweede deel wordt nu de algemene motorische activiteit wel naar specifieke handelingen vertaald. Hoewel het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling nu meer naar voren wordt geschoven, heeft de uitleg binnen dit deel ook nog steeds het doel om het gehele spectrum van motorische (bewegings-)activiteit te duiden.

Binnen het tweede deel gaan we dus wel uit van bewuste handelingen waarbij een egocentrische wil geformuleerd is om een specifiek doel te bereiken en daarbij staat binnen deze verhandeling het van A naar B verplaatsen van een auto centraal. De basisoefening laat overduidelijk zien dat we daarbij twee mogelijke handelingsstrategieën c.q. uitvoeringsperspectieven kunnen beogen.

a. Uitvoeringsperspectief 1 – Primaire focus op de bewegingen van de pedalen en het stuur en secundaire focus op de beweging van de auto

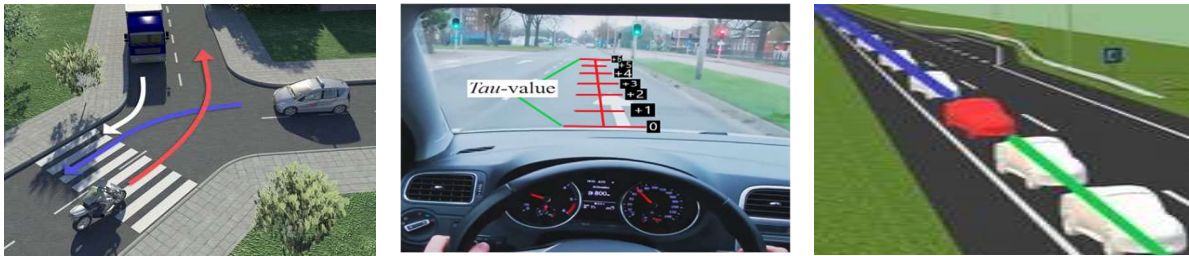
De basisoefening uit het eerste deel laat overduidelijk zien dat we met primaire aandacht op interne motorische activiteit, gericht op de pedalen en het stuur, een auto willekeurig over een groot parkeerterrein kunnen laten bewegen. Dat willekeurige bewegen vormt echter een probleem als men de egocentrische intentie formuleert om vanuit plaats A precies bij plaats B aan te komen. We kunnen, met de primaire aandacht gericht op interne motorische activiteit, de auto in een paar minuten tijd misschien wel alle plaatsen op het parkeerterrein laten innemen, maar het is verre van spaarzaam (efficiënt en effectief). En dat is dan nog geheel afgezien van het feit of u de auto, welke door de vele motorische activiteit relatief snel beweegt, precies bij B tot stilstand zou kunnen brengen.



Afb.: Ook als men binnen een bewuste handeling een auto wil verplaatsen dan blijft het ten alle tijden een strategie om, met de primaire aandacht op de pedalen en het stuur, secundair waar te nemen of de auto ooit bij B terechtkomt. Hoewel u veel geluk en/of geduld moet hebben is het een mogelijke handelingsstrategie. Spaarzaam is het bij deze taak in elk geval niet.

b. Uitvoeringsperspectief 2 – Primaire focus op de beweging van de auto en secundaire focus op de bewegingen van de pedalen en het stuur

In tegenstelling tot de beschrijving van willekeurige motorische activiteit in het eerste deel en ook in tegenstelling tot de vorige handelingsstrategie kan men bij het ontstaan van een bewuste handeling tot een geheel ander handelingsperspectief komen. Het zou namelijk verreweg het spaarzaamst zijn om een handelingslijnvorm, tussen het beginpunt A en de eindbestemming B van de auto, voor te stellen en deze daadwerkelijk uit te gaan voeren.



Afb.: Het is het spaarzaamst om eerst een perceptueel beeld van een (efficiënte en effectieve) latente handelingslijnvorm te creëren waarover de auto succesvol naar B kan worden verplaatst en deze daarna feitelijk in te gaan vullen.

Bij het tweede uitvoeringsperspectief worden de rollen van aandacht omgedraaid. De primaire focus dient dan de voortgang van de auto binnen de handelingslijnvorm bij te houden en deze dient dan secundair gevolgd te worden met motorische activiteit. Waarbij u, net als bij de basisoefening in het eerste deel, zijdelings moet waarnemen dat de motorische activiteit de primaire focus (lijdzaam) volgt. Het zou natuurlijk verreweg de spaarzaamste handelingsstrategie zijn, maar de omkering van rollen vereist gigantisch veel meer cognitieve capaciteit. Terwijl er bij het eerste uitvoeringsperspectief gewoon met de handeling begonnen kan worden, vereist de tweede de volgende essentiële cognitieve vaardigheden:

- a. Er moet eerst een perceptueel beeld van een latente handelingslijnvorm gecreëerd worden waarover de auto succesvol van A naar B kan worden verplaatst.
- b. Er moet een heel zwaar systeem zijn om de (waarneming van de) voortbeweging van de auto binnen de handelingslijnvorm te kunnen mediëren. Men kan namelijk de rollen van de foci wel om draaien, maar dat neemt niets weg van het feit dat de auto alleen maar kan worden voortbewogen door (de waarneming van) een volledig ander autonoom (intern) fenomeen. Wij willen dan wel gaan afdwingen dat de auto het perceptuele beeld van de latente handelingslijnvorm daadwerkelijk gaat invullen, maar door de autonomie van de motorische activiteit zal de auto op elke plaats P feitelijk gaan devieren van dat perceptuele beeld van de latente handelingslijnvorm.

Deel 3 - Algemene conclusie

Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling is in staat om alle functionele waarnemingsprocessen binnen elk denkbare handeling te benoemen. Bij de implementatie binnen de wetenschappelijke wereld stuit het echter op een aantal problemen. Het behelst een geheel nieuw paradigma en betreft het een uitleg binnen een complex dynamisch systeem waarin meerdere nieuwe denkstappen tegelijkertijd moeten worden gecombineerd. Het doel is daarom te proberen om de inzichten rond het verklaringsmodel te vergroten en daartoe wordt in de voorgaande paragrafen op het gehele spectrum van motorische activiteit ingezoomd. Vanuit een algemeen te herkennen beeld wordt een vertaalslag gemaakt naar de kernbegrippen en denkslagen die het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling eist.

Uiteindelijk worden er binnen dit artikel, vanuit algemene motorische activiteit, twee logische handelingsperspectieven benoemd. Waarbij het overduidelijk is dat het als tweede genoemde perspectief, waarbij de primaire focus op het vormen en uitvoeren van een perceptueel beeld van een latente (externe) handelingslijn vorm verreweg superieur zal zijn aan de als eerstgenoemde handelingsstrategie. Door de gehele toelichting waarbij het hele spectrum van motorische activiteit inzichtelijk wordt gemaakt, wordt het nu echter ook volkomen duidelijk aan welke extra voorwaarden de verreweg superieure handelingsstrategie zal moeten voldoen:

- a. Ten eerste moet een organisme het cognitieve vermogen hebben om, voordat de handeling uitgevoerd gaat worden, een perceptueel beeld van een latente handelingslijn vorm te creëren waarover, in de onderhavige handeling, de auto succesvol van A naar B kan worden verplaatst. Ten aanzien van deze eerste voorwaarde heeft het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling universeel wetenschappelijk bewijs geleverd dat wij binnen elk denkbare handeling zo'n perceptueel beeld creëren en dat is specifiek benoemd binnen computerhandelingen³⁷, grijptaken³⁸ en gooitaken³⁹ en kan gemakkelijk worden omgevormd naar elk denkbare handeling.
- b. Ten tweede moet een organisme over het cognitieve vermogen beschikken om het bewegen van de auto binnen dat perceptuele beeld van een latente handelingslijn vorm te kunnen mediëren. De hele crux van dit artikel behelst namelijk dat motorische activiteit een geheel autonoom fenomeen betreft, dat dan wel een direct causaal verband heeft met de beweging van de auto binnen een lijn vorm, maar dat die auto nooit zelf zal kunnen bewegen. We kunnen de rollen van de primaire en secundaire focus dan wel heel graag willen omdraaien en een hele mooie strakke rechte handelingslijn vorm (optimaal spaarzaam) tussen plaats A en plaats B voor ogen hebben, maar dat zullen we door de autonomie van de waarneming van de beide bewegingen gewoon nooit zo kunnen uitvoeren. De autonome, vooral visuele, waarneming van de beweging van de auto zal het perceptuele beeld van de latente handelingslijn vorm wel heel graag willen volgen, maar de autonome proprioceptieve waarneming van de beweging van de pedalen en het stuur zal er feitelijk voor zorgen dat de auto op elke plaats P binnen het perceptuele beeld van een latente handelingslijn vorm zal gaan deviëren.

Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling komt dus tot de conclusie dat er een heel zwaar systeem moet zijn om de immer deviërende bewegingen van de auto binnen een daarvoor immer deviërende handelingslijn vorm elke tijdseenheid opnieuw te kunnen mediëren. Ten aanzien van deze tweede voorwaarde ziet het verklaringsmodel dat zeer zware systeem terug bij de verwerkingsprocessen van de waarneming c.q. de werking van de corticale stromen en stelt op basis van de huidige wetenschappelijke literatuur dat er een dubbele en wederkerige relatie bestaat tussen de dorsale en ventrale stroom. Binnen de onderhavige autorijtaak wordt de dorsale stroom vooral in relatie gebracht met de verwerking van de waarnemingen ten aanzien (van de specifieke plaats) van de auto en wordt de ventrale stroom vooral in relatie gebracht met de verwerking van de waarnemingen ten aanzien van het perceptuele beeld van de handelingslijn vorm. U moet dat

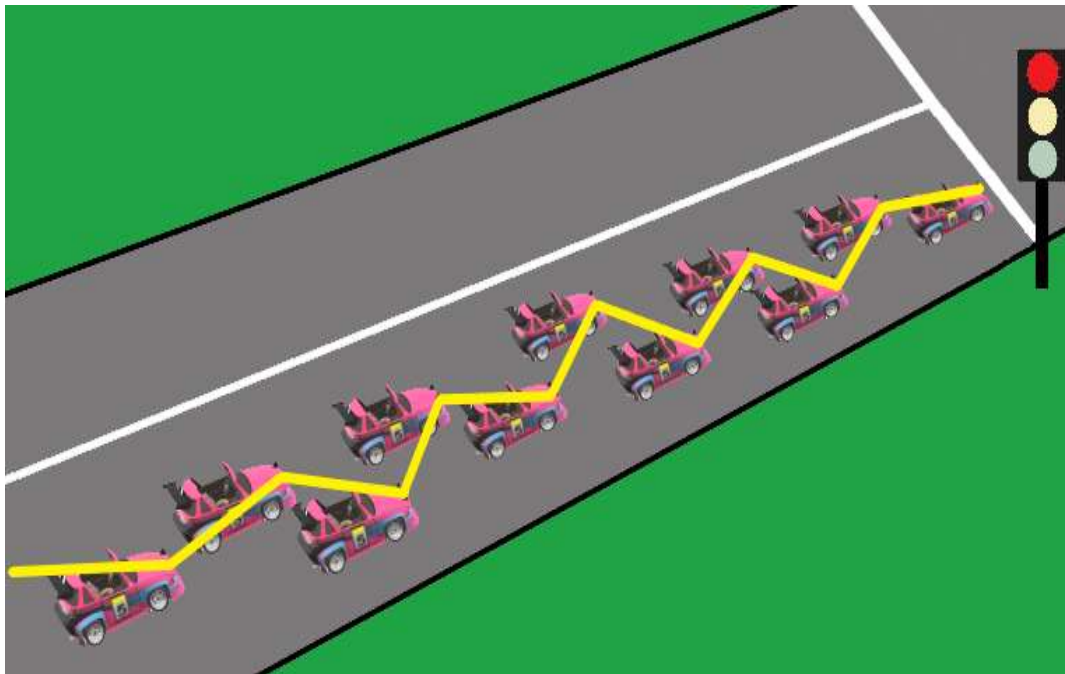
³⁷ https://www.researchgate.net/publication/372719694_When_moving_a_pointer_on_a_computer_screen_you_are_mainly_attentive_to_where_'nothing'_is_-_The_scientific_evidence_regarding_visual_perception_within_each_motor_action

³⁸ https://www.researchgate.net/publication/372290282_Grasping_encompasses_two_consecutive_autonomous_phases_-_The_scientific_proof_that_we_tactically_construct_an_action_trajectory_shape_prior_to_the_factual_execution_of_that_exact_same_action_trajectory?_sg%5B0%5D=cjBGD1Dj51xR2T4se38lo9o1z_M-KwSU49eb_oQsTOU-jibSgy5M67E9dyDJ2vYL6jmizwVBbPYrgk9NU6pmmALD-QpNZJERFlrXLCWSXY.BBjj_0oQKGMN_JQZfSCEjGE1eN9IjRkkPyAjEjWl-axLJGM1U2MeXLYMQPb3Fz_XmE18jNVnKKf8WfOSPcG4l1w&_tp=eyJjb250ZXh0Ijp7Im-ZpcnN0UGFnZSI6ImhvbWUjLCJwYWdlIjoicHJvZmlsZSI6InBvc2l0aW9uIjoicGFnZUNvbnRlbnQifX0

³⁹ https://www.researchgate.net/publication/371912704_The_scientific_proof_that_we_primarily_start_with_the_construction_of_a_perceptual_image_of_an_outgoing_ball_trajectory_shape_prior_to_the_factual_execution_-_The_complete_explanation_of_the_free_thro

echter wederzijds zien. Op elk tijdstip t of op elke plaats $P(0)$ van de handeling worden de waarnemingen ten aanzien van de auto relatief ten opzichte van de handelingslijnvorm verwerkt en vice versa worden de waarnemingen ten aanzien van de handelingslijnvorm relatief ten opzichte van de auto verwerkt. De dorsale stroom verwerkt dus hoofdzakelijk de plaats van de auto, maar dat is dus altijd gerelateerd aan de handelingslijnvorm en omgekeerd verwerkt de ventrale stroom dus hoofdzakelijk het doorlopen van de handelingslijnvorm, maar dat is dus altijd gerelateerd aan de specifieke plaats van de auto.

Deel 7 - De verklaring van het ontstaan van de corticale stromen - We kunnen een auto alleen met een zigzagbeweging naar een verkeerslicht leiden, maar het ingenieuze mediëren van de corticale stromen zorgt ervoor dat de handelingslijnvorm bedrieglijk recht lijkt



Gevangen In Een Lijn
Het verklaringsmodel van alle motorische bewegingshandelingen

N.J. Mol
Mei 2024 ©

Contact: kwilling@gmail.com
<https://www.researchgate.net/profile/Nj-Mol/research>
<https://www.explanatorymodel.nl/>

Inleiding

Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling biedt een diepgaand begrip van alle functionele waarnemingsprocessen die plaatsvinden tijdens elke denkbare motorische handeling. Niettemin worden bij de implementatie binnen de wetenschappelijke gemeenschap uitdagingen ervaren, door de intrinsieke aard van een nieuw paradigma binnen een complex dynamisch systeem. Het vereist namelijk de gelijktijdige integratie van meerdere innovatieve denkstappen, waaronder:

1. Het wetenschappelijke bewijs dat we, als onderdeel van een tactische (ecologische) overweging, altijd eerst een perceptueel beeld creëren van een latente handelingslijnvorm alvorens wij daadwerkelijk een auto van A naar B gaan verplaatsen.
2. Het inzicht van de noodzaak van een dwingende samenwerking tussen een interne en een externe focus bij elke motorische handeling. De beweging van de auto binnen de handelingslijnvorm kan, bij het autorijden, alleen buiten het lichaam worden waargenomen en alleen worden veroorzaakt door waarneming van beweging binnen het lichaam die slechts tot aan de pedalen en het stuur reiken. Door hun exclusieve domein zijn deze waarnemingen onverenigbaar.
3. De vaststelling van de cruciale rol van de beweging van de auto over de handelingslijnvorm als essentie van de taakstelling binnen het autorijden, waarbij de externe focus hiërarchisch als primair moet worden beschouwd. Dit geeft de interne focus een secundaire status en toont aan dat er nooit sprake is van het vooraf ontwikkelen van een motorplan.
4. De uitleg van hoe de primaire focus de *tau*-waarde genereert en hoe de secundaire focus zich daarop richt binnen een strikt *tau*-koppelingsproces, hetgeen de eerste ecologische verklaring genereert betreffende de anticipatie van onverwachte gebeurtenissen tijdens het uitvoeren van een motorische handeling.
5. Het inzicht dat als wij de auto, over een weg, van punt A naar B bewegen dat dat meestal een subjectieve keuze vanuit de voorbumper van de auto betreft. Met dezelfde motorische actie bewegen namelijk ook alle onderdelen van ons lichaam en alle andere onderdelen van de auto in een unieke lijnvorm mee⁴⁰. Waarmee aangetoond wordt dat er bij autorijden een causaal verband bestaat tussen de waarneming van interne en externe bewegingen, maar dat er pas een expliciete relatie ontstaat als we bij het autorijden voor de voorbumper hebben “gekozen” (!).

Als afsluitende denkstap wordt in dit hoofdstuk ingegaan op de werking van de corticale stromen als wij een auto voor een verkeerslicht tot stilstand willen brengen. Er wordt volledig inzichtelijk gemaakt waarom ze zo’n evidente rol moeten spelen c.q. waarom ze ecologisch/evolutionair ontwikkeld zijn en daarnaast wordt precies uitgelegd hoe ze binnen elke motorische handeling twee autonome processen, t.w. het zigzagproces en het accordeonproces⁴¹, mediëren.

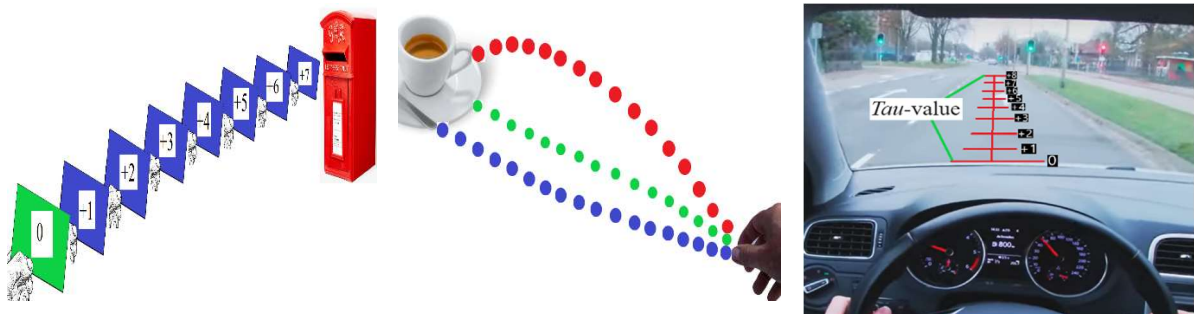
1. De tactische bewegingshandeling (TBH) heeft als hoofddoel om een perceptueel beeld van een latente handelingslijnvorm te creëren tussen de huidige plaats van de auto en het verkeerslicht

⁴⁰ Als we met een auto achteruit zouden willen inparkeren, dan wordt er subjectief voor de handelingslijnvorm vanuit de achterbumper gekozen.

⁴¹ In vroegere publicaties is dit het harmonicaproces genoemd.

Het verklaringsmodel toont, met wetenschappelijk bewijs⁴², aan dat de uitvoering van elke denkbare motorische bewegingshandeling kan worden opgedeeld in twee autonome opeenvolgende delen: de tactische bewegingshandeling (TBH) en de feitelijke bewegingshandeling (FBH). De tactische bewegingshandeling houdt zich uitsluitend bezig met de tactische planning en moet volledig worden afgerond voordat er daadwerkelijk iets, als onderdeel van de feitelijke bewegingshandeling, wordt uitgevoerd.

Een essentieel onderdeel van de tactische bewegingshandeling bij het autorijden is het creëren van een perceptueel beeld van een latente handelingslijnvorm tussen de huidige plaats van de auto (positie A) en de plek waar wij op korte termijn willen zijn (positie B). In casu betreft dat, nadat we net een straathoek zijn omgeslagen, dat we onze auto voor een rood uitstralend verkeerslicht tot stilstand willen brengen. Het verklaringsmodel laat daarbij zien dat we in die fase inderdaad voor een groot deel bezig zijn met alle fysieke dimensies van het verkeerslicht (en/of de stopstreep) en daarmee sluit het zich aan bij veel wetenschappelijk onderzoek. Echter, met de vaststelling dat er een perceptueel beeld van een latente handelingslijnvorm wordt gecreëerd komt het verklaringsmodel daarbij ook tot een conclusie, welke binnen de wetenschappelijke wereld nog totaal niet wordt herkend. Het vormen van een perceptueel beeld van een latente handelingslijnvorm tussen de huidige plaats van de auto en het verkeerslicht laat ook zien dat wij, vooraf tactisch, bepalen of de ruimte tussen de auto en het verkeerslicht (in de zeer nabije toekomst) ingevuld c.q. overbrugd kan worden door een aaneengesloten lijnvorm van alle dimensies van de auto. Het verklaringsmodel levert daarbij onomstotelijk wetenschappelijk bewijs en u kunt zelf vanuit eigen empirische ervaringen heel snel concluderen dat men een hele andere handelingslijnvorm creëert als er obstakels voor de auto aanwezig zijn en dat men totaal geen handelingslijnvorm kan creëren als de auto door een gigantische etalageruit zou worden afgeschermd.



Afb.: Bij briefposten of grijpen creëren we, zoals in elk denkbare motorische bewegingshandeling, tijdens de tactische bewegingshandeling (TBH) ook een perceptueel beeld van een latente handelingslijnvorm waarover *alle dimensies* (!) van het handelingsobject (i.c. de brief en de vingertoppen) de handeling tot een succes zal kunnen gaan maken. Tijdens de daadwerkelijke uitvoering binnen de feitelijke bewegingshandeling zal men daarbij, net als de auto bij het autorijden, de beweging van het handelingsobject tijdens het overbruggingsproces moeten waarnemen, omdat enkel de auto, de brief en de vingertoppen gaan bewegen. Daarbij is het in de afbeeldingen zeer opvallend dat wij actief waarnemen of de gehele weg door alle dimensies van de vingertoppen, de auto of de brief in een aaneengesloten lijn kan worden ingevuld c.q. binnen de tactische bewegingshandeling nemen wij vooral het “niets” waar. Want alleen in dat *niets* is er (lege) ruimte om een handeling uit te voeren.

Naast de onthulling van dit novum wordt hiermee ook onthuld dat onze waarnemingsprocessen, na de tactische bewegingshandeling, vooral bezig zijn om de auto naar het verkeerslicht (en/of de stopstreep) te verplaatsen. Dit staat in contrast met het traditionele perspectief van de wetenschap, die voortdurend gericht blijft op het verkeerslicht zelf. Tijdens de feitelijke bewegingshandeling zijn we vooral met het egocentrische overbruggingsproces van de auto bezig om deze conform het, tijdens de tactische bewegingshandeling bepaalde, perceptuele beeld van de latente handelingslijnvorm te gaan loodsen. Bij het

⁴² https://www.researchgate.net/publication/372290282_Grasping_encompasses_two_consecutive_autonomous_phases_-_The_scientific_proof_that_we_tactically_construct_an_action_trajectory_shape_prior_to_the_factual_execution_of_that_exact_same_action_trajectory

daadwerkelijk autorijden staat het verkeerslicht dus niet centraal, maar de beweging van de auto richting het verkeerslicht c.q. het overbruggen van de afstand A-B *tussen* (!) de huidige plaats van de auto en de stopstreep vormt de kern van de feitelijke handeling.

Een ander revolutionair novum sluit zich bij de vorige gedachte aan. Hoewel het einde van de handelingslijnvorm ervoor zal zorgen dat wij ooit de auto op de gewenste plek B krijgen, laat het verklaringsmodel, met het wetenschappelijk bewijs zien dat wij vooraf ook tactisch bepalen of de *gehele* (!) ruimte tussen de auto en het verkeerslicht ingevuld kan worden door een aaneengesloten lijnvorm van alle dimensies van de auto c.q. dat alle plaatsen P tussen de huidige plaats van de auto en het verkeerslicht net zo actief en net zo essentieel als het eindpunt van de handelingslijnvorm worden waargenomen. Deze vaststelling geeft tevens een goede onderbouwing aan het gegeven dat wij tijdens de feitelijke bewegingshandeling enkel en alleen bezig zijn om de latente plaatsen P behorende bij de handelingslijnvorm te doorlopen. Hetgeen impliceert dat aangekomen bij plaats P(x), bijvoorbeeld ergens halverwege de handelingslijnvorm, we enkel geïnteresseerd zijn in het waarnemen van drie posities. De plaats P(x-1), waar we net vandaan komen, de plaats P(x), waar we nu met de auto zijn en de plaats P(x+1), de waarneming van de eerstvolgende positie waar we de auto heen moeten bewegen. We zijn in die fase dus voornamelijk met het voornoemde overbruggingsproces bezig en houden alleen in de gaten of de ruimte *tussen* (!) de auto en het verkeerslicht wordt gesloten. Waarbij zich ook weer een essentieel ecologisch novum openbaart, dat laat zien dat wij tijdens de feitelijke bewegingshandeling inderdaad niet bezig zijn met het verkeerslicht, maar slechts om het aantal latente plaatsen P tussen de auto en het verkeerslicht te verminderen.

2. De wederkerige afhankelijkheid van de interne en de externe focus leidt tot absolute deviaties van de auto binnen het perceptuele beeld van de latente handelingslijnvorm

Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling laat bij autorijden zien dat er altijd twee foci ontstaan. Wij kunnen slechts met een focus op immer interne bewegingen de auto over een externe handelingslijnvorm, van een positie A naar een positie B, gaan bewegen. De foci zijn autonoom omdat de (waarneming van de) bewegingen strikt gescheiden binnen en buiten het lichaam plaatsvinden en op die manier onverenigbaar zijn.

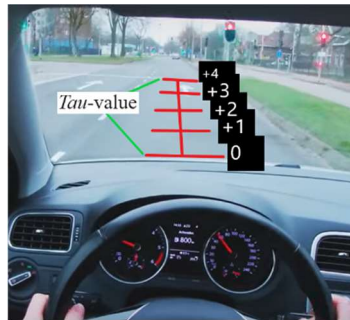
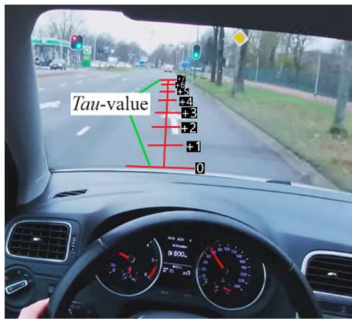
Doordat het verklaringsmodel nu aantoonst dat (de beweging van de auto binnen) de externe handelingslijnvorm de essentie van de taakstelling gaat vervullen ontstaat er een merkwaardig fenomeen van wederkerige afhankelijkheid. Enkel en alleen interne motorische bewegingen zullen de auto extern over een handelingslijnvorm kunnen laten bewegen, maar de voortgang van de auto binnen die handelingslijnvorm gaat, als primaire focus, wel leidend zijn op die secundaire focus. Het onvermijdelijke gevolg van deze vaststelling betreft het feit dat het niet de vraag is of de auto gaat devieren binnen het perceptuele beeld van de latente handelingslijnvorm, maar dat dat een absolute zekerheid betreft. Deze absoluutheid ligt logischerwijs opgesloten in het feitelijke gegeven van het autonome karakter van de waarneming van beide foci.

3. Binnen de feitelijke bewegingshandeling (FBH) dienen de corticale stromen de constante stroom van absoluut oprijzende deviaties te mediëren

Als we nu de twee voorgaande paragrafen samenvoegen en feitelijk overgaan tot het verplaatsen van de auto, dan gaan we dus voornamelijk proberen om met het perceptuele beeld van de latente handelingslijnvorm als *leidraad*⁴³ (!) het overbruggingsproces van de auto te starten. Hetgeen betekent dat we de afstand tussen de huidige plaats van de auto en het verkeerslicht *stap voor stap* (!) willen

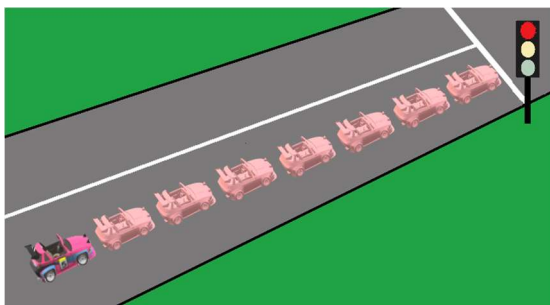
⁴³ Als men het verklaringsmodel gaat doorgronden, zal men zien dat het creëren van een handelingslijnvorm noodzakelijk is om überhaupt met een motorische handeling te kunnen starten, maar dat deze niet precies gevolgd hoeft te worden. Dat is juist de essentie van een heel spaarzaam systeem. In het begin van een handelingslijnvorm is het namelijk nog totaal geen bezwaar dat de auto devieert, als het einde maar preciezer wordt ingevuld. Echter zonder (precies globaal) perceptueel beeld van een latente handelingslijnvorm kan er nooit met een motorische handeling worden gestart en het verklaringsmodel introduceert daarbij de term *precies globaal*. Het perceptuele beeld van de handelingslijnvorm moet precies aangeven waar het globaal gezien naartoe moet.

verkleinen en dat begint feitelijk met het maken van de eerste stap c.q. met het verplaatsen van de auto van de positie $P(0)$ naar de positie $P(+1)$.



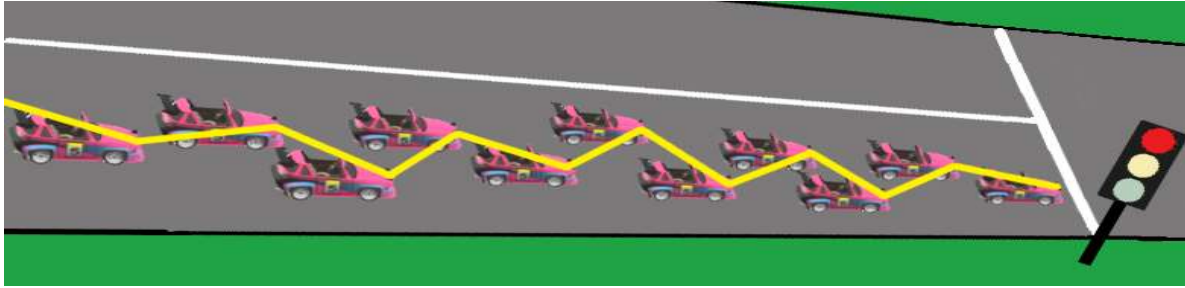
Afb.: Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling verschaft met de knikker in de knikkerbaan een zichtbaar plastisch voorbeeld van de voortdurende wederzijdse perceptie-actie koppeling binnen elk denkbare motorische handeling. Men kan vanuit het perspectief van de actuele plaats van de knikker de relatie binnen de gehele knikkerbaan waarnemen en vice versa kan men vanuit het perspectief van de gehele knikkerbaan de relatie met de actuele plaats van de knikker waarnemen. Dat blijft bij autorijden allemaal onzichtbaar, maar is daar wel degelijk op gelijke manier aanwezig. Binnen onze wereldse dimensies is het gewoon een feit dat alle plaatsen P van elk bewegend voorwerp, dus ook van een auto, uit elkaar moeten voortkomen c.q. dat de waarneming van de beweging van de auto bij het autorijden altijd gevangen zit in één lijnvorm. De actuele positie $P(0)$ van de auto vormt daarbij altijd de precieze scheiding tussen de reeds manifeste plaatsen $P(-x)$ en de nog latente plaatsen $P(+x)$. Waarbij je nog zou kunnen aanvullen dat het perceptuele beeld van de nog latente handelingslijnvorm, naar het verkeerslicht, de toekomstige projecties betreft die voort moeten komen uit de waarneming van de beweging van alle manifeste autoposities naar de actuele positie $P(0)$ toe c.q. die altijd moeten voortkomen uit het reeds manifeste waargenomen lijnstuk.

Het perceptuele beeld van de gehele latente handelingslijnvorm betreft dus ook een beeld van het allereerste begin van die handelingslijn en bij aanvang van de handeling zal men dan ook gaan proberen om de auto dat begin te laten volgen. Echter, ook al bij de overbrugging naar deze eerste plaats zal de auto, door de voornoemde wederzijdse autonome afhankelijkheid van de interne en externe focus, absoluut van het perceptuele beeld gaan afwijken⁴⁴. Het is een absoluut feitelijk gegeven dat niet te vermijden valt en het zou snel tot chaotische handelingslijnen⁴⁵ leiden als er niet een systeem zou zijn dat in staat is om deze deviaties te mediëren.



⁴⁴ Zoals onder noot 4 gesteld geeft dit juist een optimaal spaarzaam model aan, waarbij niets heel precies hoeft te worden uitgevoerd, maar slechts globaal (edoch dwingend) richting geeft. Als je een auto enkel op een identieke manier zou kunnen verplaatsen dan zou autorijden een schier onmogelijke taak worden. De opdracht, waarbinnen je enkel de afstand hoeft te verkleinen, geeft ontelbaar veel meer mogelijkheden en laat zien dat het overbruggingsproces slechts een onderdeel van de taakstelling betreft.

⁴⁵ Op een snelweg leiden deviaties elke voortschrijdende tijdseenheid t tot exponentiële afwijkingen van de rijstrook. Waarmee voor de allereerste keer in de geschiedenis precies wordt geopenbaard waarom men achter het stuur niet met een telefoon bezig moet zijn.



Afb.: Het perceptuele beeld van een latente handelingslijnvorm, binnen de tactische bewegingshandeling (TBH), betreft een vloeiende lijn van de auto naar het verkeerslicht (en/of de stopstreep). Echter, tijdens de daadwerkelijke uitvoering zal de auto, net als bij de zenuwspiraal⁴⁶, door de autonomie van de interne en externe focus, op elke plaats van dat perceptuele beeld gaan afwijken. Hetgeen een noodzaak creëert om de auto naar het oorspronkelijke perceptuele beeld terug te leiden om een stapeling van deviaties te voorkomen. Hetgeen er in de praktijk op neer komt dat er vanuit de micro-deviatie een overeenkomstige aanpassing in het resterende deel van de latente handelingslijnvorm dient te worden doorgevoerd⁴⁷. De auto, gelijk de knikker in de knikkerbaan, vormt binnen de handelingslijnvorm een voortdurende wederzijdse perceptie-actie koppeling waarbinnen de ventrale stroom vooral vanuit de handelingslijnvorm de actuele plaats van de auto beschouwt en de dorsale stroom vooral vanuit de actuele plaats van de auto de handelingslijnvorm beschouwt. Bij de zenuwspiraal wordt overduidelijk aangetoond dat deze dubbele wederkerige koppeling absoluut tot deviaties c.q. tot aanrakingen van de ring met de spiraal leidt en dat de auto absoluut in een zigzagbeweging de handelingslijnvorm gaat volgen. Echter de geniale mediatie van de corticale stromen zorgt ervoor dat de handelingslijnvormen bedrieglijk recht lijken.

Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling laat daarbij zien dat het uitvoeren van handelingslijnen juist de essentie van de taakstelling binnen motorische handelingen betreft en dat het *succesvol* (!) uitvoeren van de motorische handeling dus valt of staat met het nauwgezet kunnen omgaan met de deviaties van het handelingsobject binnen de handelingslijnvorm⁴⁸. Waardoor er het liefst een *dubbel en wederkerig* (!) systeem wordt verondersteld dat vanuit de actuele positie van de auto continu de relatie met de handelingslijnvorm in de gaten houdt, en omgekeerd dat er vanuit het perceptuele beeld van de handelingslijnvorm voortdurend de actuele plaats van de auto wordt gemonitord. Het verklaringsmodel veronderstelt dus een heel zwaar correctie-systeem en komt op basis van de huidige wetenschappelijke literatuur tot de conclusie dat de denkstappen binnen het verklaringsmodel precies veronderstellen van datgene wat neurowetenschappelijk wordt beschreven ten aanzien van de verwerkingsprocessen van de waarneming: i.c. de functionaliteit van de dorsale en ventrale stroom. Op elk tijdstip *t* of op elke plaats *P* worden alle waarnemingen, binnen een dubbel en wederkerig proces, door de ventrale en dorsale stroom op een zodanige manier verwerkt dat deviaties gewoonweg niet aan de aandacht kunnen ontsnappen. De ventrale stroom verwerkt deviaties vooral vanuit het perceptuele beeld van de gehele handelingslijnvorm naar de actuele plaats van de auto en vice versa doet de dorsale stroom dat met de deviaties vooral vanuit de actuele plaats van de auto naar het perceptuele beeld van de gehele handelingslijnvorm toe. De mediatie van de twee verwerkingsstromen leidt tot voortdurende micro-aanpassingen van het oorspronkelijke perceptuele beeld van de latente handelingslijnvorm en verloopt zo geniaal en snel dat de absolute zigzag- en accordeondeviaties nauwelijks opvallen en dat de daadwerkelijk uitgevoerde handelingslijnvorm bedrieglijk recht lijkt.

⁴⁶ <https://www.researchgate.net/publication/376888581> The nerve spiral demonstrates that random motor activity implicitly generates an internal and external focus and provides scientific evidence that the external focus can guide the action due to the in

⁴⁷ Men kan spreken van micro-aanpassingen of van het updaten c.q. vernieuwen van het perceptuele beeld van de resterende latente handelingslijnvorm.

⁴⁸ Men moet op een juiste afstand voor een verkeerslicht stoppen, men moet een tegenstander, in een precies *taut*-koppelingsproces, op het juiste moment van zich af kunnen duwen en niet een tel eerder of later, moet men eten tot precies bij de mond brengen en moeten de vingertoppen ook precies bij het koffiekopje stoppen en het niet steeds omver gooien.

4. De corticale stromen mediëren twee autonome groepen van deviaties binnen elk denkbare handeling

In de voorgaande paragrafen wordt uitgebreid ingegaan op het gegeven dat het handelingsobject absoluut zal gaan afwijken van het, binnen de tactische bewegingshandeling bepaalde, perceptuele beeld van de latente handelingslijnform als de handeling daadwerkelijk uitgevoerd gaat worden. De voorkomende deviaties van een handelingslijnform betreffen daarbij twee autonome fenomenen⁴⁹ en deze hebben te maken met de woorden *lijn* en *vorm* in het samengestelde woord lijnform. Het verklaringsmodel toont daarbij aan dat ze totaal gescheiden worden waargenomen, maar dat dat wel tegelijkertijd moet gebeuren. Bij autorijden en bij fietsen (zonder handremmen) wordt, met een zekerheid grenzende waarschijnlijkheid, aangetoond hoe deviaties binnen de lijn en de vorm autonoom worden waargenomen en verwerkt.



Afb.: De deviaties binnen elke handelingslijnform betreffen twee autonome fenomenen en wordt door het verklaringsmodel aangeduid als zigzagproces en accordeonproces. Bij autorijden en fietsen (zonder handremmen) wordt gelijk overduidelijk dat men met het stuur uitsluitend de *beweging binnen de vorm* (!) van de lijnform kan beïnvloeden. Dit definieert het verklaringsmodel als het mediëren van de deviaties in de x-as en veroorzaakt het zigzagproces. Daarnaast moet het ook gelijk overduidelijk worden dat men met de pedalen uitsluitend de *beweging binnen de lijn* (!) van de lijnform kan beïnvloeden. Dit definieert het verklaringsmodel als het mediëren van de deviaties in de y-as en veroorzaakt het accordeonproces. U kunt dus bij autorijden kristalhelder inzien dat het (verwerken van het) waarnemen van de vorm absoluut niets te maken heeft met het (verwerken van het) waarnemen van de lijn. Waarbij het essentieel is om te benoemen dat het verwerken van de waarnemingen inzake het invullen van de latente lijn door de manifeste plaatsen P binnen de externe (primaire) focus enkel en alleen de *tau*-waarde behelst en dus eigenlijk enkel en alleen door de pedalen van de auto of fiets wordt gegeneerd. Alleen de snelheid waarmee de lijn wordt ingevuld bepaalt de tijdsduur van de handeling c.q. bepaalt het finaliseren van de handeling.

Afwijkingen binnen de lengte-as of y-as van de handelingslijn betreffen deviaties van de beweging van het handelingsobject in tijd. Zij hebben te maken met het bepalen van de *tau*-waarde⁵⁰ binnen een motorische handeling en de deviaties van het handelingsobject binnen de lijn kunnen gekenmerkt worden als een accordeonproces. Afwijkingen binnen de breedte-as of x-as van de vorm van de

⁴⁹ In het kort vormen zij daarbij twee complexe subsystemen binnen het grotere fenomeen van de werking van de corticale stromen en openbaren daarmee dat het waarnemen van deviaties c.q. het verwerken van deviaties tot een ongekende verscheidenheid aan hybride waarnemingsprocessen leidt. Er wordt in dit artikel niet verder op deze complexiteit ingegaan.

⁵⁰ https://www.researchgate.net/publication/376450486_Within_car_driving_the_transitioning_from_random_motor_activity_to_the_execution_of_deliberate_actions_demands_shifting_the_internal_and_external_focus_Scientific_evidence_of_the_origin_of_two_autonom

handelingslijn betreffen deviaties van de beweging van het handelingsobject binnen de vorm kunnen gekenmerkt worden als een zigzagproces.

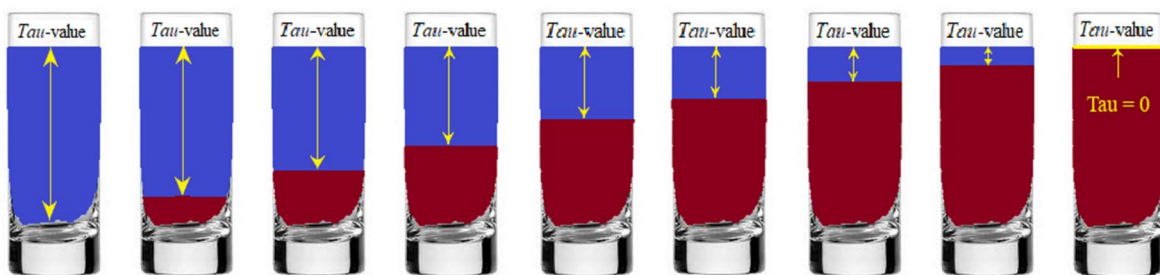
5. Het zigzagproces en het accordeonproces bij het autorijden

Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling laat zien dat het zigzagproces en het accordeonproces binnen elk denkbare handeling terugkomt⁵¹. Bij andere handelingen is echter veel moeilijker aan te tonen dat ze autonome fenomenen betreffen dan bij fietsen en autorijden. Toch moet u bij alle handelingen uitgaan van afzonderlijke pedalen en een stuur die een autonome invloed hebben op het invullen en mediëren van de latente handelingslijnform die dan door hybride vormen van deze fenomenen zullen worden verwerkt. Het zigzagproces (het *stuur*-proces) is bij de meeste handelingen goed in een animatie vast te leggen, maar het accordeonproces niet.



Afb.: Het zigzagproces is in elk denkbare handeling goed weer te geven. Doordat de primaire focus enkel uitgevoerd kan worden door de autonome secundaire focus zal het handelingsobject (resp. de auto, de lepelbak en de pointer) absoluut van het perceptuele beeld van de latente handelingslijnform in de breedte gaan afwijken.

Hoewel het harmonicaproces (het *pedaal*-proces) bij autorijden zonder enige twijfel wordt aangetoond is het slecht in een animatie weer te geven, omdat het om verdichtels en uitrekkingen van tijd gaat⁵². Toch moet u gaan inzien dat u de auto nooit identiek in tijd over een handelingslijnform kan laten bewegen. U kunt heel snel zelf empirisch vaststellen dat ze binnen zekere fluctuatiegrenzen oneindig zal gaan variëren.



Afb.: Bij de motorische bewegingshandeling *inschenken* is het harmonicaproces nog steeds moeilijk in een animatie vast te leggen. Er kan alleen wel feitelijk gesteld worden dat bij het vullen van een glas, als zeer zeldzame uitzondering, er absoluut geen deviaties binnen een zigzagproces plaatsvinden. De corticale stromen staan bij inschenken volledig in dienst van het accordeonproces.

⁵¹ Hoewel dat meer eisen aan de ontwikkeling van een organisme stelt, kan men daartegenover juist heel goed laten zien dat het op de meest perfecte manier binnen een ecologische benadering past en dat de tweedeling waarbij er een losse x- en y-as component wordt onderscheiden, de feitelijke doorbraak levert waarom we qua waarnemingsprocessen zeer complexe systemen tot zo'n triviaal simpel gegeven kunnen terugvoeren.

⁵² Waarbij voor de goede orde moet worden aangetekend dat de auto niet terug beweegt binnen de handelingslijnform.