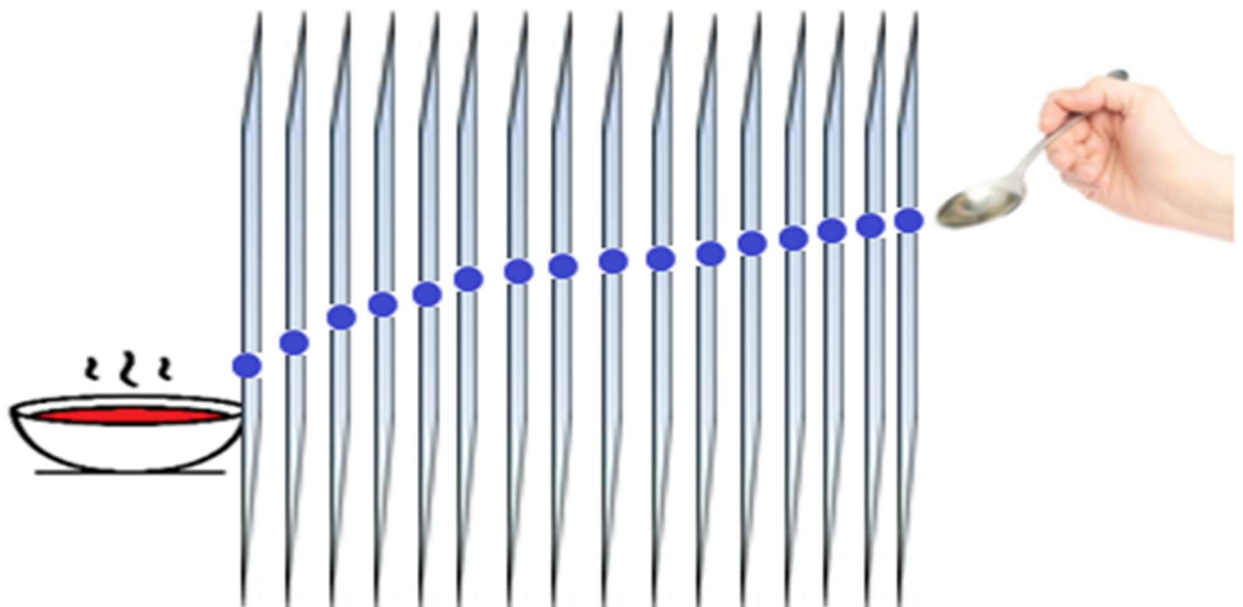


ETEN

Voordat we gaan eten wordt er altijd eerst een perceptueel beeld van een latente handelingslijnform vanuit het perspectief van de lepelbak gecreëerd – Het wetenschappelijke bewijs



Gevangen In Een Lijn
Het verklaringsmodel van alle motorische bewegingshandelingen

N.J. Mol
Mei 2024 ©

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 vereist¹, in overeenstemming met de theorie van J.J. Gibson, die zowel de beweging van het dier/organisme als de beweging van de omgeving omvat. Bij eten is en blijft één autonome focus bezig met (de beweging van) het bord als omgevingsobject, 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 lepel(-bak) over een handelingslijnform (richting het bord), wat universeel een gooihandeling vertegenwoordigt.

Dit artikel richt zich specifiek op de twee foci die behoren tot de egocentrische gooihandeling in relatie tot bijvoorbeeld het eten van soep met een lepel. 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 individuele waarnemingsprocessen eindig te benoemen, maar toont als novum dat een koppeling binnen de egocentrische gooihandeling zelf kan plaatsvinden².

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 lepel(-bak) over een vooraf geplande handelingslijnform tussen de huidige plaats van de lepel en het bord³. 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 lepel(-bak) 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 lepel(-bak) 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 focus⁴.

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

¹ [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)

² 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.

³ https://www.researchgate.net/publication/376450400_Scientific_evidence_of_the_origin_of_two_autonomous_foci_and_how_their_roles_have_evolutionarily_reversed_Within_eating_the_transitioning_from_random_motor_activity_to_the_execution_of_deliberate_acti

⁴ 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

Voordat we gaan eten wordt er altijd eerst een perceptueel beeld van een latente handelingslijnvorm vanuit het perspectief van de lepelbak gecreëerd – Het wetenschappelijke bewijs

wetenschappelijke bewijs dat we bij het eten van soep altijd eerst een perceptueel beeld van een latente succesvolle handelingslijnvorm vanuit het perspectief van de lepel(-bak) creëren alvorens we daadwerkelijk iets gaan uitvoeren.

Het wetenschappelijke bewijs

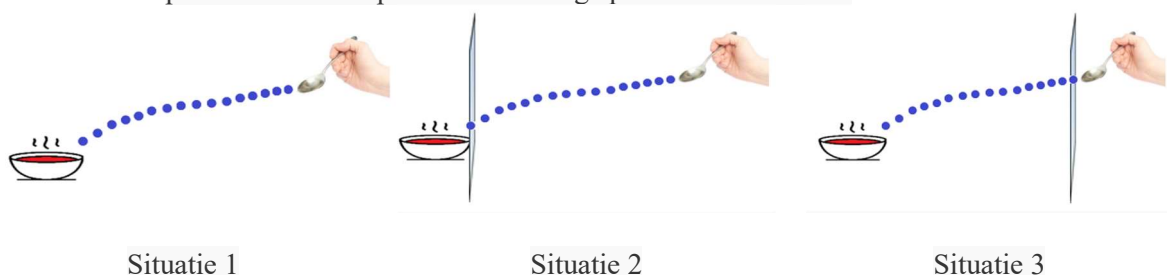
Het bewijs is zeer eenvoudig. U kunt het gelijk binnen een eigen empirisch onderzoek vaststellen. Waarbij uzelf de proefpersoon bent of een proefpersoon vraagt om steeds te proberen om soep te gaan eten. De enkele instructie betreft de mededeling om de handeling alleen uit te voeren als de proefpersoon denkt een reële mogelijkheid te hebben om de soep daadwerkelijk te kunnen bereiken.



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 tafel met een willekeurig geplaatst bord soep en creëer de volgende omstandigheden:

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

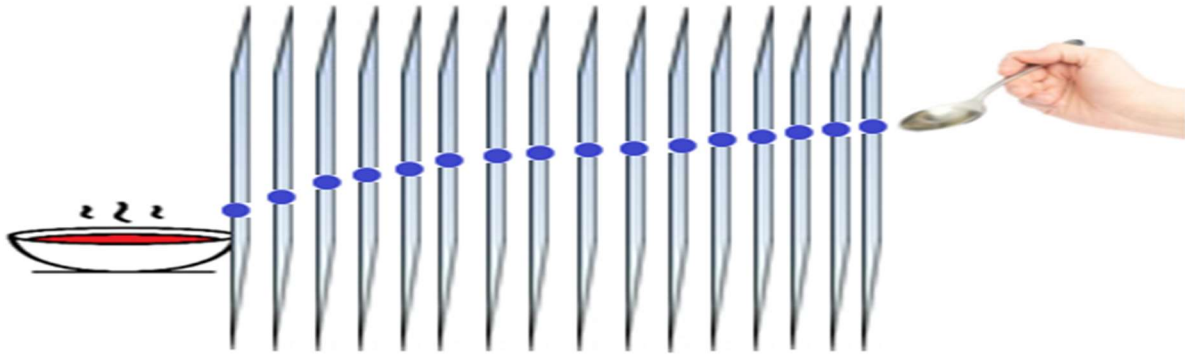


Afb.: In situatie 1 zal een proefpersoon gewoon gaan eten. In de situaties 2 en 3 is er een reuzenformaat winkelruit (tussen de lepel en het bord) geplaatst en zal een proefpersoon geen eethandeling starten met het idee om daadwerkelijk bij de soep te komen. Er wordt namelijk één positie P waargenomen die de lepel(-bak) niet doorlaat.

Conclusie:

Een proefpersoon zal gewoon soep gaan eten in situatie 1. In de situaties 2, 3 en 4 begint een proefpersoon niet aan die handeling met het idee om daadwerkelijk de soep te bereiken. 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 lepel of vlakbij het bord bevindt maakt voor de proefpersoon niet uit. Als er waar dan ook een duidelijk heel grote etalageruit staat begint een proefpersoon niet aan deze motorische handeling met het idee om ooit met de lepel bij de soep te komen. Dat geldt dus voor elk denkbare plaats P van de winkelruit. Vanaf de allereerste positie P(0) vlakbij de proefpersoon tot een etalageruit welke de laatste plaats P(n) net voor het bord soep inneemt.



Situatie 4

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

Dat betekent dus dat wij elke plaats P(0-n) tussen de lepel(-bak) en het bord *vooraf* (!) beoordelen waarbij men overduidelijk kan constateren dat we daarbij inschatten of elke plaats P de lepel(-bak) doorlaat zodat het uiteindelijk in het bord terecht zal kunnen komen. 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 lepel(-bak) en het bord *gekeken* (!) moet worden c.q. waargenomen moet worden of ook deze plek de fysieke dimensies van de lepel(-bak) doorlaat. Wiskundig kan een onafgebroken reeks van aaneengesloten plaatsen P als lijn of lijnvorm (handelingslijn) worden bestempeld. Hetgeen het wetenschappelijke bewijs completeert dat we bij het eten van soep vooraf eerst een perceptueel beeld van een gehele latente handelingslijn vanuit het perspectief van de lepel(-bak) vormen alvorens we ook maar iets feitelijk gaan uitvoeren.