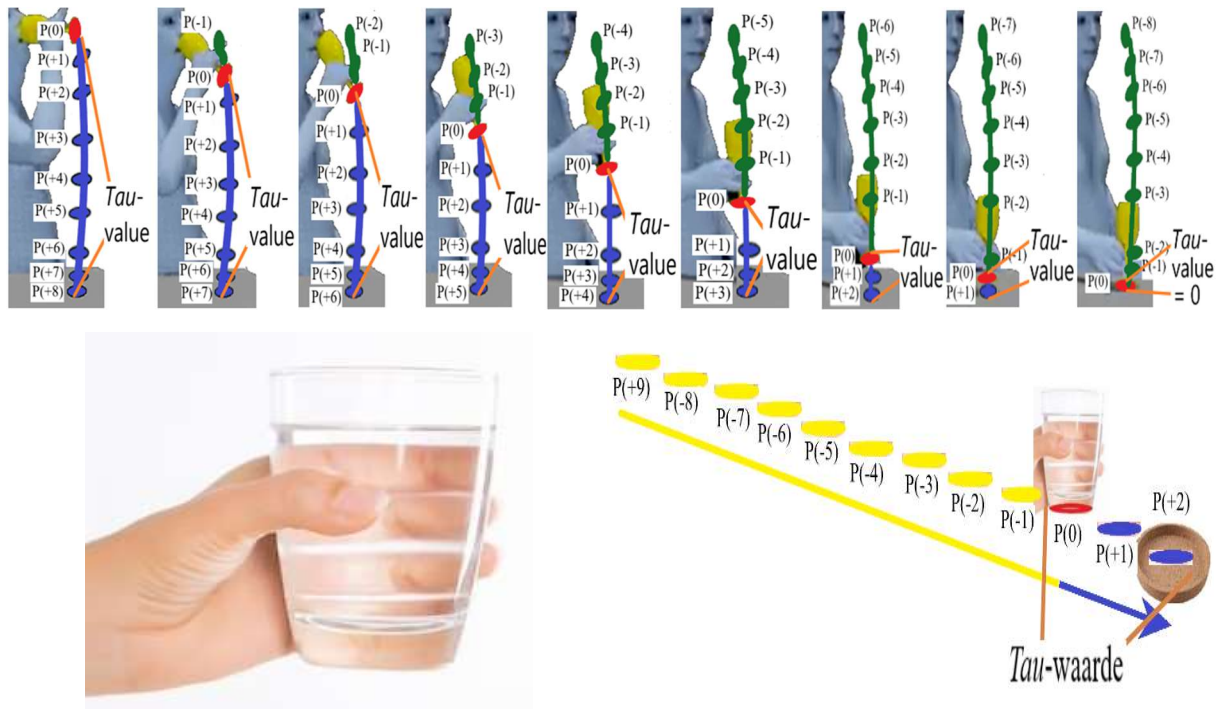


Bij het neerzetten van een glas wordt de essentie van de taakstelling enkel uitgevoerd door de beweging van de bodem over een handelingslijnvorm; De waarneming van het verdwijnen van de handelingslijnvorm produceert de *tau*-waarde

Bij het neerzetten van een glas wordt de essentie van de taakstelling enkel uitgevoerd door de beweging van de bodem over een handelingslijn-vorm; De waarneming van het verdwijnen van de handelingslijn-vorm produceert de *tau*-waarde



Gevangen In Een Lijn
Het verklaringsmodel van alle motorische bewegingshandelingen

N.J. Mol
Augustus 2024 ©

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

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 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 aan zekerheid grenzende waarschijnlijkheid toont het aan dat elke motorische actie het waarnemen van drie autonome foci betreft.

Bij het neerzetten van een glas op een onderzetter betreft dat één focus die enkel gericht blijft op de beweging van de onderzetter, hetgeen universeel als een vanghandeling kan worden gekenmerkt. De twee andere foci zijn daarentegen alleen maar bezig met de egocentrische handeling en betreffen de beweging van (de onderkant van) het glas, hetgeen universeel als een gooihandeling kan worden gekenmerkt.

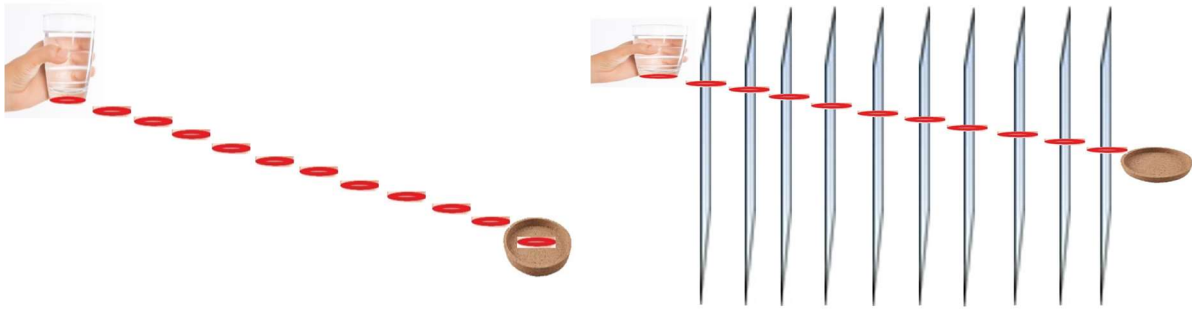
Binnen die egocentrische gooihandeling wordt wetenschappelijk bewijs geleverd dat een interne (secundaire) focus zich altijd dient te richten op een externe (primaire) focus. Waaraan ook nog eens de uitdrukkelijke kanttekening moet worden toegevoegd dat deze twee foci entiteiten vertegenwoordigen die fundamenteel verschillen van de huidige wetenschappelijke terminologie. Ten aanzien van de externe (primaire) focus binnen de gooihandeling kan opgemerkt worden dat de wetenschap tot nu toe werkelijk alles heeft gemist. Daarom zal het nu binnen een breed spectrum van motorische handelingen integraal worden besproken en deze publicatie onthult nu alle facetten van de primaire focus binnen de motorische bewegingshandeling *neerzetten* (neerzetten van een glas).

Alleen de beweging van (de onderkant van) het glas bepaalt de essentie van de taakstelling c.q. de externe (primaire) focus bij de motorische bewegingshandeling *neerzetten*

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. Bij bijvoorbeeld eten moeten we eerst de wens uitspreken om de honger te stillen en bij schrijven moet er eerste de behoefte ontstaan om bijvoorbeeld een geniaal boek te gaan creëren. Dus, voordat je een glas wil neerzetten 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 bij eten betreft in essentie niet om de honger te stillen en bij schrijven niet om dat geweldige boek te schrijven. Het verklaringsmodel laat zien dat dat feitelijk onjuist is en dat we voedsel en een penpunt feitelijk alleen over een handelingslijnform naar, respectievelijk de mond en over het papier, kunnen laten bewegen. Analooft kunnen wij enkel en alleen (de onderkant van) het glas naar een onderzetter toebewegen, hetgeen daarmee de essentie van die handeling bepaalt, en daarom moet ook enkel dat gegeven gezien worden als externe (primaire) focus.

Bij het neerzetten van een glas wordt de essentie van de taakstelling enkel uitgevoerd door de beweging van de bodem over een handelingslijnvorm; De waarneming van het verdwijnen van de handelingslijnvorm produceert de *tau*-waarde

De tactische bewegingshandeling bij het neerzetten van een glas



Afb.: Allereerst moet een egocentrische wil geformuleerd worden dat we in relatie tot een glas en een onderzetter een motorische handeling willen gaan uitvoeren. Vanuit de actuele positie van (de onderkant van) het glas creëren we dan eerst een perceptueel beeld van een latente handelingslijnvorm hoe we de onderzetter dan gaan bereiken (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. Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling levert daarbij het wetenschappelijke bewijs¹ dat we weliswaar naar obstructies (welke een succesvolle handeling onmogelijk maken) binnen de omgeving kijken (rechts), maar dat de visuele waarneming daarbinnen er alleen op gericht is om een handelingslijnvorm te creëren die een geheel aaneengesloten handelingslijnvorm van plaatsen P van het glas mogelijk maakt. Kortom wij nemen vooral de plaatsen P waar, waar er *niets* (!) te zien is en zo is dat ook de essentie van de tactische handeling bij de foto links, waar er ogenschijnlijk geen fysieke belemmeringen, tussen het glas en de onderzetter, op het (handelings-)pad liggen.

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 krijgen². Binnen de onderhavige handeling creëren wij dus altijd eerst een perceptueel beeld van een latente handelingslijnvorm waarover we (de onderkant van) het glas succesvol naar de onderzetter kunnen toe bewegen.



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

¹

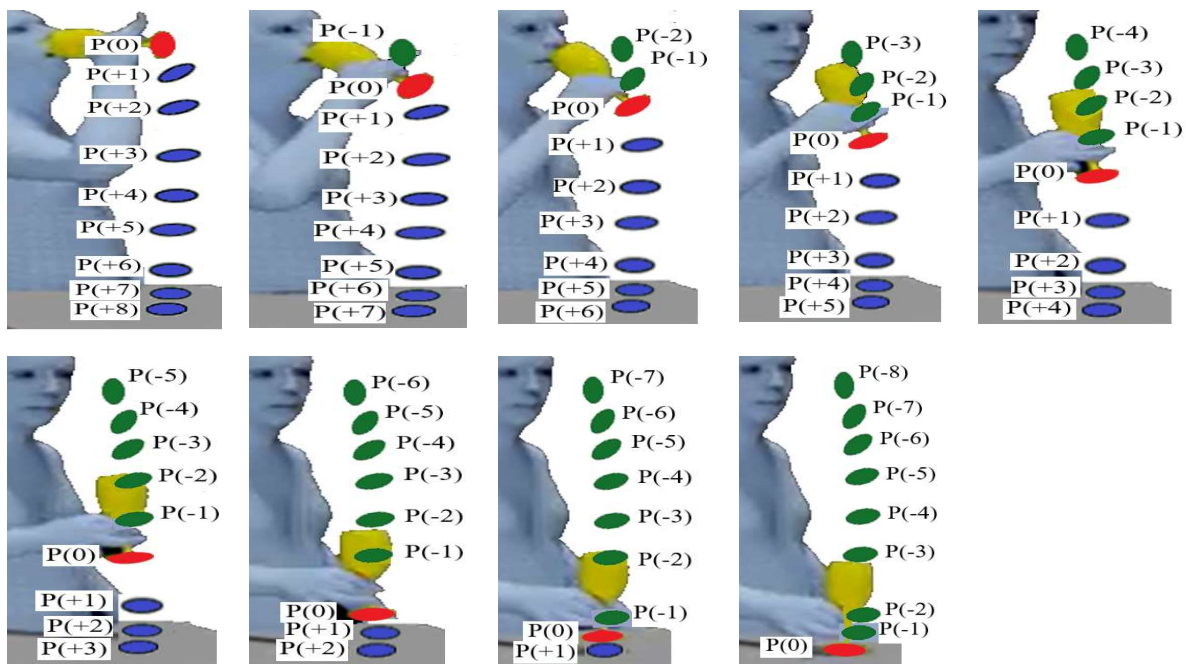
² Het wetenschappelijk bewijs is bij alle grijphandelingen en alle gooihandelingen onomstotelijk geleverd en kan op een heel gemakkelijke manier universeel naar elk denkbare handeling worden omgebogen. N.J. Mol; *Grasping encompasses two consecutive autonomous phases – The scientific proof that we tactically construct an action trajectory shape prior to the factual execution of that exact same action trajectory shape.*

Bij het neerzetten van een glas wordt de essentie van de taakstelling enkel uitgevoerd door de beweging van de bodem over een handelingslijnvorm; De waarneming van het verdwijnen van de handelingslijnvorm produceert de *tau*-waarde

dat binnen de constructie van de handelingslijnvorm ook precies alle dimensies van (de onderkant van) het glas wordt 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 neerzetten van een glas

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 onderkant van) het glas naar de eerstvolgende positie $P(+1)$ binnen de handelingslijn. Hoewel we natuurlijk uiteindelijk bij de onderzetter willen komen, laat het verklaringsmodel in die fase overduidelijk zien dat onze waarnemingsprocessen dan alleen maar bezig zijn met het overbruggen van de lege ruimte tussen het glas en de onderzetter. 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 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 manifeeste plaats $P(-1)$ toegevoegd. Zo gebeurt dat bij elke nieuwe positie $P(0)$ totdat het einde van de handelingslijnvorm is bereikt. Het is daarbij van essentieel belang dat u gaat zien dat het latente deel van de handelingslijnvorm moet voortkomen uit de reeds manifeeste plaatsen P van (de onderkant van) het glas. Hetgeen binnen elk denkbare handeling universeel plaatsvindt.

De perceptie-actie koppeling bij het neerzetten van een glas

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

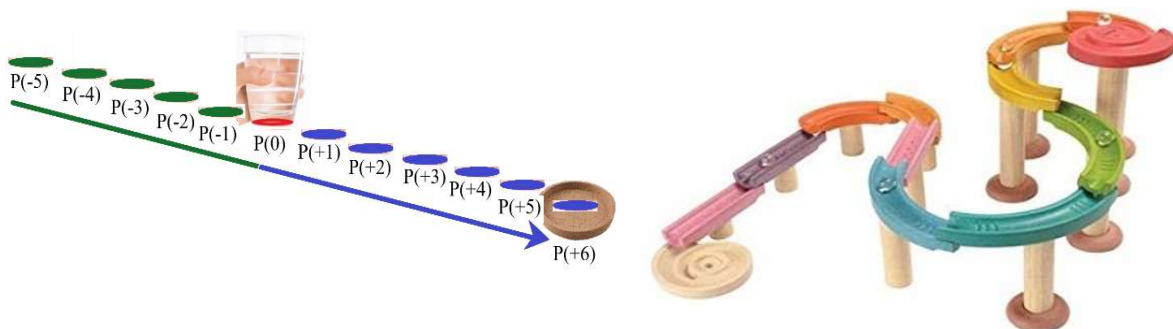
Bij het neerzetten van een glas wordt de essentie van de taakstelling enkel uitgevoerd door de beweging van de bodem over een handelingslijnform; De waarneming van het verdwijnen van de handelingslijnform produceert de *tau*-waarde

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 bereiken van de onderzetter 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 tussen (de onderkant van) het glas en de onderzetter even belangrijk zijn.

Daarnaast moet er opgemerkt worden dat de actie, binnen het perceptuele beeld, 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 onderkant van) het glas krijgt alleen maar betekenis door de aangrenzende toekomstige "actuele" plaatsen en de aangrenzende manifeste "actuele" plaatsen van *hetzelfde* (!) glas. 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.



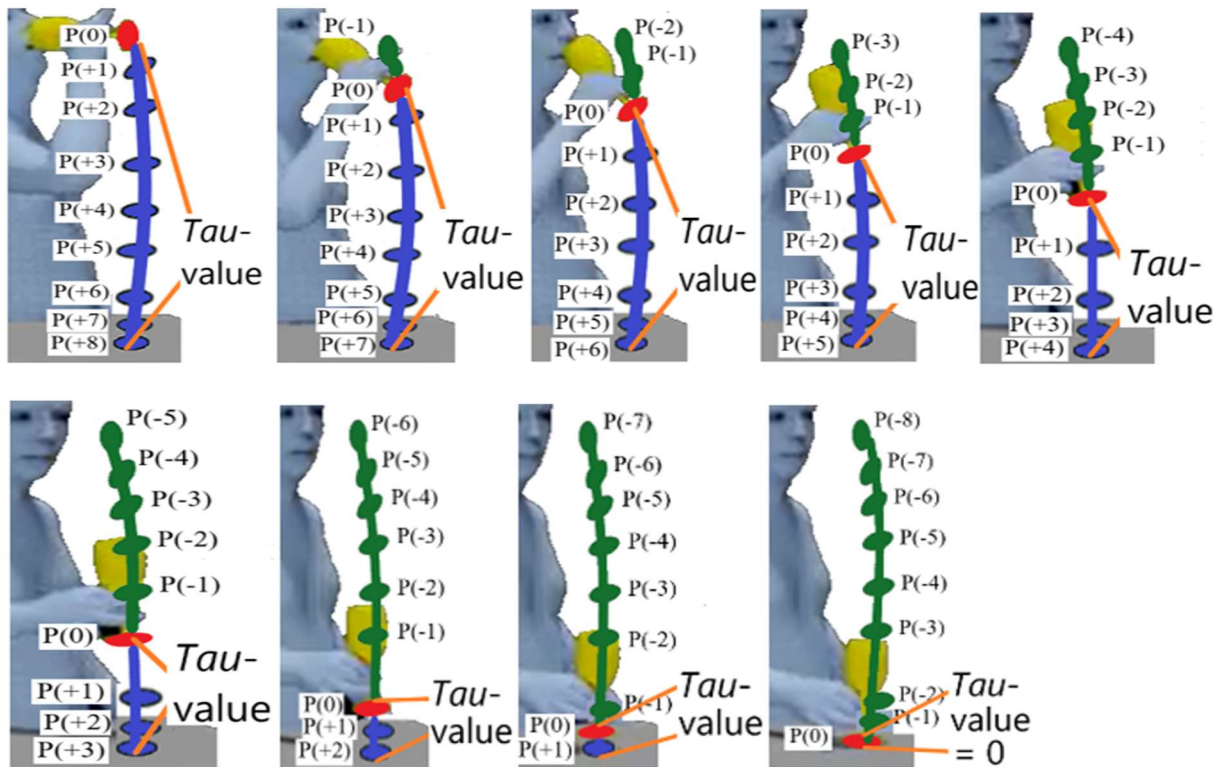
Afb.: Binnen vele motorische handelingen wordt de handelingslijnform niet zichtbaar en daarom is het vaak lastig om een voorstelling te maken van de perceptie-actie koppeling. De knikker in de knikkerbaan laat dat wel heel goed zien. Het toont duidelijk één fenomeen, waarbinnen de knikker op elke plaats 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 neerzetten van een glas

Het verklaringsmodel van de motorische bewegingshandeling laat met de perceptie-actie koppeling zien dat de waarneming van elke positie van (de onderkant van) het glas c.q. het handelingsobject binnen de handelingslijnform even belangrijk is. Echter als de (de onderkant van) het glas het einde van de handelingslijnform nadert gaat de taakstelling c.q. gaat de egocentrisch geformuleerde wil

Bij het neerzetten van een glas wordt de essentie van de taakstelling enkel uitgevoerd door de beweging van de bodem over een handelingslijnform; De waarneming van het verdwijnen van de handelingslijnform produceert de *tau*-waarde

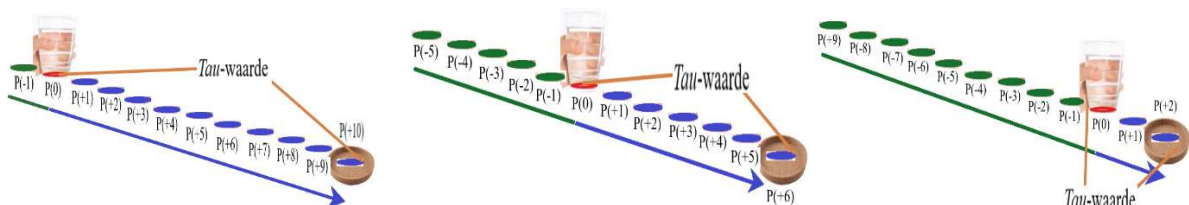
gefinaliseerd worden. Binnen elke denkbare handeling doorloopt het handelingsobject op een universele manier de handelingslijnform totdat er geen latente plaatsen P meer over zijn. Binnen zijn *tau*-koppelingstheorie benoemde D.N. Lee dit als het tot het nul naderen van de *tau*-waarde.



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

Het waarnemen van de *tau*-waarde bij het neerzetten van een glas

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 onderkant van) het glas de onderzetter nadert dan moet de waarneming binnen de interne focus ervoor gaan zorgdragen dat de beweging van het glas zodanig wordt vertraagd en bijgestuurd dat het keurig bij de onderzetter eindigt.



Afb.: De *tau*-waarde kan op twee autonome manieren worden waargenomen. Je kan observeren hoe de groene manifeste handelingslijnform de blauwe lijnform overneemt of je kunt op een nog veel basaler niveau observeren met welke snelheid de blauwe lijn, welke de nog latente handelingslijn representeert, verdwijnt. Waarbinnen je eigenlijk alleen waarneemt hoe de latente (blauwe) “gap” zich sluit.

Bij het neerzetten van een glas wordt de essentie van de taakstelling enkel uitgevoerd door de beweging van de bodem over een handelingslijnform; De waarneming van het verdwijnen van de handelingslijnform produceert de *tau*-waarde

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 handelingslijnform door de manifeste plaatsen P van (de onderkant van) het glas. In de animaties moet dat voorgesteld worden als de groene lijn die de blauwe lijn overneemt c.q. invult. De andere 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 handelingslijnform. Daarbij moet u zich bij de animaties voorstellen dat we daarbij enkel waarnemen met welke snelheid de blauwe lijn verdwijnt.