

Модель «Т» и признаки Рейнина

Автор: admin
02.07.2010 09:45 -

Объяснение содержания признаков Рейнина на основе модели «Т»

Рассмотрим таблицу 1.

Табл.1. Формулы модели «Т» для всех ТИМов социона

ТИМ

Формула ТИМа (модель «Т»)

Интертипные отношения к ИЛЭ

признака «беспечные-предусмотрительные»

ИЛЭ

ВИн ВЛв нСн нЭв

тождественные

+

СЭИ

Модель «Т» и признаки Рейнина

Автор: admin

02.07.2010 09:45 -

НСв НЭн ВИВ ВЛн

дуальные

+

ЭСЭ

ВЭн ВСв нЛн НИВ

активации

-

ЛИИ

нЛв нИн вЭв ВСн

зеркальные

-

Модель «Т» и признаки Рейнина

Автор: admin

02.07.2010 09:45 -

ЭИЭ

ВЭН ВИВ НЛН НСВ

приёмник социального заказа

+

ЛСИ

НЛВ НСН ВЭВ ВИН

подконтрольный

+

СЛЭ

ВСН ВЛВ НИН НЭВ

деловые

Модель «Т» и признаки Рейнина

Автор: admin

02.07.2010 09:45 -

-

ИЭИ

НИВ НЭН ВСВ ВЛН

миражные

-

СЭЭ

ВСН ВЭВ НИН НЛВ

суперэго

-

ИЛИ

НИВ НЛН ВСВ ВЭН

Модель «Т» и признаки Рейнина

Автор: admin

02.07.2010 09:45 -

полной противоположности

-

ЛИЭ

ВЛн ВИВ нЭн нСв

квазитождественные

+

ЭСИ

нЭв нСн ВЛв ВИн

потенциально конфликтные

+

ЛСЭ

Модель «Т» и признаки Рейнина

Автор: admin

02.07.2010 09:45 -

ВЛн ВСв НЭн НИв

передатчик социального заказа

-

ЭИИ

НЭв НИн ВЛв ВСн

контролёр

-

ИЭЭ

ВИн ВЭв НСн НЛв

родственные

+

СЛИ

НСв НЛн ВИВ ВЭН

полудуальные

+

Из таблицы видно, что все ТИМы полюса «беспечных» (отмеченные плюсами) объединены одним общим свойством: сенсорика у них имеет низкие, а интуиция – высокие парциальные возбудительные пороги. Напротив, у всех «предусмотрительных» сенсорика настроена на высокоинтенсивные сигналы, а интуиция – на низкоинтенсивные. Как это должно проявляться на практике? Слабосигнальная интуиция «предусмотрительных» побуждает их реагировать на самые слабые внутренние интуитивные импульсы, отсюда и несколько болезненное, с оттенком легко вспыхивающего беспокойства, фантазирование ТИМов этой группы (особенно интуитивных). У «беспечных» воображению приходится преодолевать высокие стартовые пороги, их фантазия требует сильных, интенсивно возбуждающих сигналов. Отсюда их общая для разных ТИМов полюса любовь к авантюрам, волнующим приключениям и ситуациям повышенного риска, возбуждающим воображение. В сфере сенсорики всё наоборот: «беспечные» оказываются специалистами по слабым сигналам, а «предусмотрительные» – по сильным, высокоинтенсивным. Отсюда у «беспечных» – повышенная наблюдательность, чувствительность к неприятным болевым ощущениям и вообще слабым внутренним сигналам организма (комплекс «принцессы на горошине»), чувствительное обоняние, предпочтение профессий, где важна чувствительность к малым сенсорным сдвигам и нюансам, но зато где резкие сенсорные сдвиги в обстановке происходят редко, и т.д.. У «предусмотрительных» в плане сенсорики всё наоборот: затруднен контроль за малыми сенсорными сдвигами (поэтому затруднен и контроль за почерком), велика устойчивость к боли, слаба переносимость монотонной в сенсорном отношении работы и сенсорно-монотонной информационной среды, отмечается любовь к ярким цветам и резким внезапным сенсорным сдвигам восприятия, и т.д. Сказанное о содержании полюсов признака вполне подтверждается результатами экспериментов. Становится понятной и оправданность названия, которое дала полюсам признака Аушра, но с оговоркой: «беспечные» беспечны лишь в интуитивной сфере, в сфере того,

что может быть, но ещё не произошло, а в сенсорной сфере как раз мелочно капризны и привередливы.

С «уступчивыми-упрямыми» всё обстоит аналогично, но в рамках оппозиционной чувствительности двух других функций: логики и этики. Уступчивые имеют чувствительную, слабосигнальную этику. Примеров этому много, здесь лишь укажем, что «уступчивые» весьма плохо переносят короткую дистанцию психологического и физического общения с её высокоинтенсивными этическими сигналами: не любят толпы, не любят, когда им заглядывают в книгу через плечо, не переносят, когда во время разговора их берут за пуговицу и т.п. Логика их, напротив, сильносигнальна, она предпочитает целое, а не часть, ей, например, больше нравится налаживать документооборот на большом предприятии, чем копаться в мелких логических связках и деталях. Упрямые, напротив, имеют слабосигнальную логику, ориентированную на детали, частности и точные логические связки в мелочах, целое же и крупное ими при рассмотрении избегается или игнорируется. В этико-эмоциональном плане они одновременно с этим сильносигнальны, любят громкий смех в компании, оживляются тем более, чем интенсивней эмоциональная стимуляция, возбуждаются при эмоциогенных событиях (так, ЛИИ и ЛСИ в атмосфере эмоционального возбуждения становятся трибунами и ораторами), и т.п.

«Конструктивисты» имеют уравновешенную по порогам возбуждения и торможения логику и неуравновешенную этику, эмотивисты – наоборот. Уравновешенность, управляемость логико-моторной сферы у конструктивистов выражается в их гораздо лучшей приспособленности к таким профессиям, как танцор или профессиональный спортсмен. У них же гораздо более графологически выдержанный почерк – опять же в силу моторной уравновешенности (моторика и логика – очень близкие сферы). Зато они не приспособлены к ситуациям, требующим эмоциональной выдержки и гибкого этического манипулирования. Такие профессии, как дипломат, журналист, публичный политик намного чаще предпочитают эмотивистами.

«Тактики» имеют уравновешенную сенсорику и плохо контролируемую и слабо управляемую интуицию, интуиция же стратегов хороша управляема, а вот сенсорная сфера (в том числе связанная с ней сфера биологических потребностей) – нет. Неуравновешенность сенсорики стратегов проявляется в их, порой, неудержимости в вопросах биологических потребностей: еды, питья, секса, курения и т.п. В этих вопросах им трудно себя контролировать. Для тактиков же характерна неудержимость и плохая контролируемость их фантазий, а также автоматическая, «фоновая» и неугасимая работа воображения, задающего тон, склонность о своих предположениях говорить как о состоявшихся фактах, и т.п. В сенсорной же сфере им трудно быть «неудержимыми» и непреклонно-целеустремлёнными, упрямо-ригидными, слишком гибкой является их

сенсорика. Наверное, поэтому их Аушра довольно метко назвала тактиками, а не стратегами.

Здесь дан лишь очень краткий обзор свойств полюсов обсуждаемых признаков, но в действительности они имеют очень детальные экспериментальные подтверждения, которые раскрывают их смысл подробно и именно так, как предсказывается физиологической моделью

Более интересно и менее тривиально с физиологической точки зрения раскрытие признака «статики-динамики». У всех статиков рациональные, решающие функции сильносигнальны по торможению, а иррациональные (воспринимающие) функции по торможению – слабосигнальны. У динамиков, напротив, торможение воспринимающих функций возникает лишь при сильных сигналах, в то время как слабые сигналы эффективно осуществляют торможение решающих функций.

К чему приводят эти психофизиологические особенности?

Рассмотрим работу воспринимающих функций у динамиков. Их работа будет прерываться, переходя в оценку, при любых сильных сигналах. Что означают сильные сигналы внутри воспринимающей сферы? Это вовсе не только громкие и яркие сигналы (по крайней мере, в отношении интуиции *яркость* и *громкость* утрачивают смысл). Воспринимающая сфера (как сенсорная, так и интуитивная) отслеживает изменения, происходящие в среде реальных или мысленных образов. Величина сигнала для воспринимающей сферы – это величина происшедшего изменения. Если изменение происходит резко и скачком – это сильный сигнал. Если изменение происходит плавно и постепенно, мелкими шажками, малыми квантами – это слабый сигнал. Таким образом, у динамиков работа любой воспринимающей функции непрерывно продолжается и продлевается, пока воспринимающая функция отслеживает мелкие изменения в структуре образов, делая это медленными и постепенными ступеньками, мелкими шагами, малыми квантами. Любое же резкое изменение мысленно или реально видимого, любой резкий диссонанс в слышимом, всякое слишком резкое изменение высоты тона в слуховом анализаторе, любой резкий сдвиг образа обрывают непрерывный акт восприятия, либо вызывая к работе какую-либо из оценивающих функций, либо просто меняя тему и направление восприятия. Поэтому восприятие у динамиков и происходит малыми сдвигами, мелкими шагами и малыми квантами приращений, плавно и почти непрерывно – по-другому оно у них происходить не может! Напротив, у статиков непрерывное восприятие возможно только в том случае, если оно либо вообще неизменно и статично-недвижно, либо осуществляется резкими скачками и большими

сдвигами «картинки». Любые же малые и мелкие изменения в реально видимой или мысленно представляемой картине окружающего вызовут у статиков торможение и обрыв процесса восприятия. Поэтому статика

НЕ МОГУТ

следить за плавно и постепенно происходящими изменениями в окружающей картине, попытка следить за такими процессами тормозит, обрывает их воспринимающую функцию (как сенсорику, так и интуицию). Можно сказать и так, что динамики видят окружающий мир как снятый на киноплёнку со скоростью 64 кадра в секунду, где один кадр почти незаметно отличается от другого, в то время как статика воспринимает окружающий мир как киноленту, отснятую на скорости 8 кадров в секунду, где различия соседних кадров гораздо более выражены и очевидны.

В сфере динамических решающих функций – чёрной логики и чёрной этики – всё обстоит, впрочем, как раз наоборот. Работа этих функций остается у динамиков непрерывной, пока они имеют дело с крупными, масштабными, интенсивными сигналами. Попытка нагрузить черную логику динамика анализом мелких логических деталей, мелких и частных связей, постепенных количественных приращений, слабых вероятностных различий должна немедленно приводить к торможению и обрыву логического процесса. В то же время работа с масштабными структурами, глобальными идеями, крупными весовыми сдвигами, контрастными фактами будет поддерживать логический процесс у динамиков в непрерывности.

Таким образом, распространенное (и как мы видим, в целом верное представление) о плавности и непрерывной текучести процесса восприятия у динамиков верно лишь в отношении сенсорной и интуитивной функций. Логика и этика для поддержания своей непрерывности требуют у динамиков как раз крупных скачков, больших чисел, больших нагрузок, интенсивных значений и резких сдвигов. То же касается и физической работы, и координации движений, ибо её сфера близка к логике. Если работа требует только мелких точных движений, то станет отвлекаться и скучать динамик. Если работа требует быстрого и хорошо скоординированного бросания арбузов или мешков с картошкой, то быстрее станет отвлекаться и скучать статик.

Насколько верно представление о том, что динамики в прожективных тестах якобы чаще изображают движение, а статика – застывшие объекты? Автору такую корреляцию в опыте получить не удавалось. Собственно, из всего вышесказанного такая корреляция никак и не следует. Движение движению рознь, в него можно вкладывать разный смысл: оно может происходить и малыми шажками, и крупными скачками. Полагаем, что если изображенное в рисунках движение очень интенсивное, это скорее может соответствовать статикам, чем динамикам. Полная же обездвиженность рисунка опять же может быть более характерной для статиков. В кинофильмах динамики, очень

может быть (в опытах не проверено) предпочитают длинные и неторопливые планы, а статичны – короткие планы с частой сменой кадров, гонки, внезапные пиротехнические эффекты, резкую смену яркости экрана, и т.д. и т.п. По крайней мере, это предположение оправдывается при сравнении двух пар кинорежиссеров: динамиков (ИЛИ) А.Германа и А.Сокурова и статиков (ЛСИ) Н.Михалкова и С.Говорухина. Чьи фильмы более подвижны и динамичны в общеупотребительном смысле этого слова? Конечно же, фильмы названных режиссеров-статиков.

В порядке гипотезы можно также предполагать, что упомянутая выше аналогия с киноплёнкой, на которой окружающий мир заснят с разной частотой следования кадров, одновременно имеет и реальный практический смысл. Было бы любопытно проверить, при каком максимальном «кванте» сдвига между смежными изображениями движущегося мультипликационного человечка (или колеблющегося маятника) происходит «срыв» иллюзорно-непрерывного восприятия движения у статиков и у динамиков, сменяясь на ощущаемые скачкообразные перемещения объекта. Можно предположить, что у динамиков «срыв» в ощущении непрерывного движения должен происходить при меньшем размере кванта сдвига.

Автор модели «Т» и статьи - Виктор Таланов

[Источник](#)

[Обсудить статью на Социофоруме](#)