МАТЕМАТИЧЕСКИЕ МЕТОДЫ В СОЦИОНИКЕ

Ефремов Е. Ю.

ДИХОТОМИЧЕСКИЕ РАЗБИЕНИЯ СОЦИОНА И АСПЕКТЫ МОДЕЛИ А

Подробно рассмотрены комбинации признаков Рейнина и признаковая структура аспектов информационного потока, ТИМов и интертипных отношений.

Ключевые слова: соционика, психология, признаки Рейнина, дихотомические признаки, информационные аспекты, тип информационного метаболизма, интертипные отношения.

Введение

Как известно, в соционике существует на сегодня два подхода к описанию различных моделей ТИМа. Первый из них основан на четырех дихотомиях, введенных Юнгом, либо на производных от них дихотомиях, называемых признаками Рейнина. Второй — на понятии аспектов, с введением которого Аушрой Аугустинавичюте, собственно, и начался путь соционики как науки.

Притом обращает на себя внимание, что эти два подхода достаточно слабо связаны между собой — настолько, что среди сторонников первого подхода возникло мнение [7], что сама концепция аспектов не имеет под собой базы и является, вообще говоря, лишней сущностью.

Рассмотрим, как признаки Рейнина и аспекты соотносятся между собой.

Итак, что собой представляют признаки Рейнина?

Согласно самому Г. Р. Рейнину [5], новые дихотомии получаются из четырех существующих путем некой операции, условно названой «умножением». Таблица этого умножения такова:

	+	−
+	+	−
−	−	+

где, как не трудно понять, знаками + и — обозначаются тот или иной полюс дихотомии. Иными словами, определенная таким образом операция умножения соответствует логической эквивалентности[1].

Исходя из этого, беря некие 4 дихотомии в качестве базовых и, перемножая их все друг с другом, получаем еще 11 производных дихотомий[2] (всего 15 признаков, см. таблицу 1).

Таблица 1. Признаки Рейнина.

Признак		Название дихотомии	
		+	−
базовые	X_1	интуиция	сенсорика
	X_2	логика	этика
	X_3	статика	динамика
	X_4	экстраверсия	интроверсия
$X_5 = X_1 \bullet X_2$		демократия	аристократия
$X_6 = X_1 \bullet X_3$		рассудительность	решительность
$X_7 = X_2 \bullet X_3$		веселость	серьезность
$X_{-7} = X_1 \bullet X_4$		беспечность	предусмотрительность

[1] Возможно так же, как это делается, в частности, в [7], использовать разделительную дизъюнкцию (исключающее «или», XOR), разница будет лишь в том, какому полюсу вновь образованной дихотомии будет приписан знак «+», а какому — знак «−».

[2] Я согласен с [7] в том, что в качестве базовой дихотомии следует брать не признак рациональность–иррациональность, а признак статика-динамика, получаемый из первого путем его умножения на признак интроверсия–экстраверсия. Ввиду этого, нумерация признаков в данной работе отличается от принятой в [5]. (Значения признаков и сама их последовательность приведены к ТИМу ▲□(ИЛЭ)).

Признак	Название дихотомии	
	+	–
$X_{-6} = X_2 \bullet X_4$	уступчивость	упрямство
$X_{-5} = X_3 \bullet X_4$	иррациональность	рациональность
$X_{-4} = X_1 \bullet X_2 \bullet X_3$	квестимность	деклатимность
$X_{-3} = X_1 \bullet X_2 \bullet X_4$	позитивизм	негативизм
$X_{-2} = X_1 \bullet X_3 \bullet X_4$	тактика	стратегия
$X_{-1} = X_2 \bullet X_3 \bullet X_4$	конструктивность	эмотивность
$X_0 = X_1 \bullet X_2 \bullet X_3 \bullet X_4$	процесс (правое кольцо)	результат (левое кольцо)

Что же касается аспектов модели А, то они описывают не разбиение ТИМов относительно социона, но внутреннюю структуру самого ТИМа, как объекта. И на первый взгляд, они соотносятся с дихотомиями достаточно странным образом: для двух аспектов, определяющих ТИМ, два признака — (X_1, X_4) либо (X_2, X_4) — определяют первый аспект, оставшийся признак из этих трех плюс $-X_4$ — второй аспект[3], а X_{-5}, который в этом варианте рассматривается как базовый определяет, каким из двух приведенных вариантов следует воспользоваться. Если считать признаки равнозначными, то кажется, что такой способ определения аспектов в достаточной мере произволен и ничем не выделяется из многих возможных.

Попытаемся выяснить, чем обусловлен именно такой выбор аспектов и является ли он единственным.

Разбиение аспектов по признакам Рейнина

Как можно связать аспекты с теми или иными признаками Рейнина? Очевидно, что для них определены признаки X_3 и X_4 (и зависимый только от них X_{-5}).Что же касается признаков X_1 и X_2, то для одной половины аспектов определен первый из них, а для другой — второй (признак X_{-5} определяет разбиение на эти две половины). Собственно, сами эти две дихотомии и легли в основу такого понятия, как аспекты.

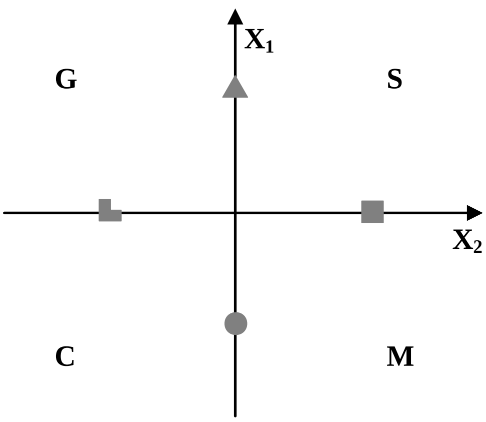

Рис. 1. Базис (X_1, X_2) в E^2.
Векторы (точки) *S*, *M*, *C*, *G* соответствуют *клубам*. Точки, соответствующие аспектам, отмечены значками (серым цветом ввиду того, что «черные» и «белые» аспекты проецируются в одну и ту же точку).

Рассмотрим эти два признака подробнее. Как следует из [5], любую пару признаков Рейнина можно представить в качестве ортогональных векторов в некотором евклидовом пространстве[4]. Сделаем это для пары (X_1, X_2).

Итак, есть евклидово пространство E^2. В нем имеется ортонормированный базис ($\mathbf{X_1}$, $\mathbf{X_2}$), образованный двумя векторами $\mathbf{X_1} = (+1;0)$, $\mathbf{X_2} = (0;+1)$, соответствующими вышеназванным признакам[5]. Согласно [5], такая пара признаков разбивает социон на 4 равные части. В нашем случае это 4 *клуба*: *управленцы*, *сайентисты*, *социалы*, *гуманитарии*. В E^2 им соответствуют 4 точки (точнее — 4 вектора), соответственно $\mathbf{M}=(-1;+1)$, $\mathbf{S}=(+1;+1)$, $\mathbf{C}=(-1;-1)$, $\mathbf{G}=(+1;-1)$, в каждую из которых спроецировалось по 4 ТИМа (см. рис. 1).

Что же касается аспектов, то они (точнее — их проекции, которые обозначены на рис. 1 серым цветом) также могут быть представлены в E^2 как 4 вектора. Это будут, как видим, $+\mathbf{X_2}$ для *логики*, $-\mathbf{X_2}$ для *этики*, $+\mathbf{X_1}$ для *интуиции* и $-\mathbf{X_1}$ для *сенсорики*.

[3] Запись $-X$ следует понимать как логическое НЕ: + и — меняются местами.

[4] Отметим, что в общем случае для разных пар признаков Рейнина эти пространства будут отличны друг от друга. И размерность пространства, образованного неким множеством признаков Рейнина, не может превышать 4. (Точнее — в пространствах более высоких размерностей признаки Рейнина будут располагаться на некой 4-мерной поверхности.)

[5] Тут есть небольшая тонкость. Векторы $\mathbf{X_1}$ и $\mathbf{X_2}$, определенные таким образом, соответствуют, разумеется, не самим признакам, а их значениям (при условии, что признаки X_1 и X_2 принимают значение «+»). Сами признаки будут соответствовать осям координат, на которых эти векторы лежат.

Далее замечаем, что операции умножения $X_1 \bullet X_2$ для векторов в E^2 будет соответствовать простое перемножение их координат в рассматриваемом базисе. Таким образом, мы можем расширить нашу таблицу умножения на случай, когда признак неопределен:

	+	**0**	**-**
+	+	0	-
0	0	0	0
-	-	0	+

где нуль, как было проиллюстрировано, будет соответствовать именно такому случаю.

Теперь, зная значения 4-х базовых признаков для каждого из восьми аспектов, мы можем вполне определенно сказать, как эти аспекты раскладываются по признакам Рейнина (см. таблицу 2). Отметим, что признаки, включающие в себя в качестве сомножителей и признаков и X_1, и X_2, строго равны нулю для всех аспектов и не показаны — это, соответственно, X_5, а также признаки, образующие кольца: X_{-4}, X_{-3}, X_0.

Таблица 2. Разбиение аспектов по признакам Рейнина. Аспекты приведены в порядке, который соответствует их номерам по модели А для ИЛЭ. Признаки, для всех аспектов строго равные нулю, не показаны.

	X_1	X_2	X_3	X_4	X_6	X_7	X_{-7}	X_{-6}	X_{-5}	X_{-2}	X_{-1}
1. ▲	+	0	+	+	+	0	+	0	+	+	0
2. □	0	+	+	-	0	+	0	-	-	0	-
3. ●	-	0	+	+	-	0	-	0	+	-	0
4. └	0	-	+	-	0	-	0	+	-	0	+
5. ○	-	0	-	-	+	0	+	0	+	-	0
6. ▙	0	-	-	+	0	+	0	-	-	0	+
7. △	+	0	-	-	-	0	-	0	+	+	0
8. ■	0	+	-	+	0	-	0	+	-	0	-

Далее посмотрим, как связаны между собой признаки у ТИМов и соответствующие признаки у аспектов, расположенных у них в тех или иных позициях модели А.

Как видно из таблицы, помимо базовых признаков и X_{-5}, вырисовываются две группы признаков. Первая из них — это квадральные признаки X_6 и X_7, которые определены, соответственно, для рациональных и иррациональных аспектов, входящих в ядра[6] соответствующих квадр.

Вторая — это признаки X_{-7}, X_{-6}, X_{-2}, X_{-1}, для которых связь с моделью А более сложна. Как можно заметить, один аспект из некоторой пары, своей для каждого признака, находится либо в 1-й, либо в 4-й позиции, что можно интерпретировать, как весьма высокую значимость[7] для субъекта некой сущности, составляющей общее в этой паре функций. Сами пары таковы:

	+	–
X_{-6}	■└	□▙
X_{-7}	▲○	△●
X_{-1}	└▙	□■
X_{-2}	△▲	○●

[6] На всякий случай напоминаю читателям, что ядром некоторой квадры называются четыре аспекта, составляющие блоки Эго и СуперИд для ТИМов, в эту квадру входящих.

[7] Значимость в смысле высокой озабоченности субъекта наличием данного ресурса. То есть этот ресурс без лишней необходимости расходоваться не будет. Это объясняет, почему названия дихотомий в существенной степени противоположны значимым сущностям: для *конструктивов* значима *этика*, для *эмотивов* — *логика*, для тактиков — *интуиция*, для стратегов — *сенсорика* и т. д.

как видим, для признаков X_{-7} и X_{-6} это дуальные пары функций. Для X_{-1} и X_{-2} же — это пары функций, противоположные друг другу.

Заметим, что это объясняет, почему проявления признаков X_{-1} и X_{-2} очень сложно наблюдать на практике: если общее начало *дуальных* пар функций есть нечто **весьма** глубокое, и значимость его высока, то связь противоположных функций лежит на поверхности (базовые признаки X_1 и X_2) и особой значимости в глазах субъекта не имеет.

Дихотомическое разбиение аспектов

Однако признаки Рейнина вводились для ТИМов и, вообще говоря, не были рассчитаны на их применение для аспектов. Отсюда — потребность во введении нуля. Как можно ввести подобное разбиение для самих аспектов так, чтобы свести к минимуму отличие от признаков Рейнина?

Вспомним наше пространство E^2. Очевидно, если повернуть на 45° оси координат, то проекции аспектов и проекции ТИМов (*клубы*) поменяются местами, т.е. теперь уже *клубы* окажутся на осях координат.

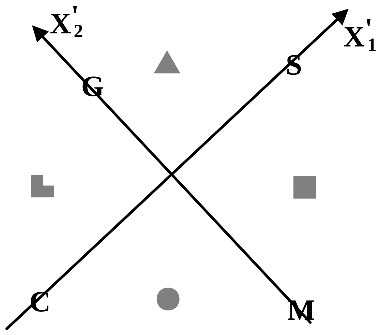

Рис. 2. Базис (X_1',X_2') в E^2.

Построим в E^2 базис ($\mathbf{X}_1'$, $\mathbf{X}_2'$), получаемый из ($\mathbf{X}_1$, $\mathbf{X}_2$) следующим образом (см. рис. 2):

$$\begin{aligned} x_1 &= x_1 + x_2 \\ x_2 &= x_1 - x_2 \end{aligned} \qquad (1)$$

где (x_1, x_2) — координаты произвольного вектора в ($\mathbf{X}_1$, $\mathbf{X}_2$), а (x_1', x_2') — координаты его же в ($\mathbf{X}_1'$, $\mathbf{X}_2'$).

Таким образом, мы получили пару биполярных признаков аспектов, аналогичных признакам Рейнина для ТИМов. Так как аспектов всего 8, то чтобы получить полный базис, достаточно взять еще один признак Рейнина из тех, который определен для всех аспектов, например — X_3. Остальные признаки Рейнина, определенные для всех аспектов, находятся от этих трех в линейной зависимости (в смысле [5]). Всего, как видим, существует $2^3 - 1 = 7$ разбиений на множестве аспектов, которым соответствуют 7 биполярных признаков. Все они приведены в таблице 3 (дабы не возникало путаницы с признаками Рейнина, я ввел для них собственные обозначения, даже в случае, если они с этими признаками совпадают).

Таблица 3. Биполярные признаки аспектов модели А. В графе «названия дихотомий» для признаков, не совпадающих с теми или иными признаками Рейнина, употреблены названия групп ТИМов, для которых эти дихотомии имеют определенное значение (пояснения см. в тексте).

Признаки		Названия дихотомий +	Названия дихотомий –	I	L	F	R	S	E	T	P
базис	$A_1 = X_3$	статики	динамики	+	+	+	+	-	-	-	-
	$A_2 = X_{-1}$	сайентисты	социалы	+	+	-	-	-	-	+	+
	$A_3 = X_{-2}$	гуманитарии	управленцы	+	-	-	+	-	+	+	-
$A_{-3} = A_1 \bullet A_2$		квадра α	квадра γ	+	+	-	-	+	+	-	-
$A_{-2} = A_1 \bullet A_3$		квадра δ	квадра β	+	-	-	+	+	-	-	+
$A_{-1} = A_2 \bullet A_3 \cong X_{-5}$		иррацио	рацио	+	-	+	-	+	-	+	-
$A_0 = A_1 \bullet A_2 \bullet A_3 \cong X_4$		черные аспекты	белые аспекты	+	-	+	-	-	+	-	+

Рассмотрим признаки аспектов подробнее.

Признак A_1- это просто признак Рейнина X_3, *статика–динамика*. Как мы увидим ниже, он играет базовую роль в этой системе.

Признак A_2, как мы видели, образован в E^2 осью, которая проведена через точки, соответствующие клубам *социалов* и *сайентистов*, а признак A_3 — *гуманитариев* и *управленцев*. Следует отметить, что соответствующая A_3 дихотомия уже вводилась для аспектов Т. Н. Прокофьевой [4], которая назвала ее «неявное-явное» и использовала, наряду с A_{-1} и A_0, для построения базиса на множестве аспектов.

Производные признаки A_{-2} и A_{-3} разбивают аспекты на ядра двух аристократических (β и δ) и двух демократических (α и γ) квадр соответственно.

Признак A_{-1}, образованный произведением «новых» дихотомий, совпадает[8] с признаком X_{-5}. Вспомним, что именно X_{-5} определяет, какой признак использовать для вычисления базовой функции — X_1 или X_2.

Признак A_0, образованный всеми тремя базовыми признаками аспектов, на первый взгляд, соответствует базовому признаку Рейнина X_4. (Точнее, его значения соответствуют привычному делению аспектов на *черные* и *белые*, которое связывают с *экстраверсией* и *интроверсией*.)

Таблица умножения для этих признаков такова:

	A_1	A_2	A_3	A_{-3}	A_{-2}	A_{-1}	A_0
A_1	+	A_{-3}	A_{-2}	A_2	A_3	A_0	A_{-1}
A_2	A_{-3}	+	A_{-1}	A_1	A_0	A_3	A_{-2}
A_3	A_{-2}	A_{-1}	+	A_0	A_1	A_2	A_{-3}
A_{-3}	A_2	A_1	A_0	+	A_{-1}	A_{-2}	A_3
A_{-2}	A_3	A_0	A_1	A_{-1}	+	A_{-3}	A_2
A_{-1}	A_0	A_3	A_2	A_{-2}	A_{-3}	+	A_1
A_0	A_{-1}	A_{-2}	A_{-3}	A_3	A_2	A_1	+

где «+» означает, что результат будет равен «+», если A_i не равно 0.

Необходимое замечание. Вообще говоря, разбиения, приведенные в этом разделе, лежат на поверхности. Было бы странно, если бы они остались незамеченными. Действительно, пока эта работа готовилась к печати, я выяснил, что эти дихотомии неоднократно описывались разными соционикам, однако не получали широкой известности, и, по-видимому, забывались. Первым из известных мне можно назвать Е. Шепетько [8], позже подобные исследования проводил В. Гуленко [1]. При этом каждый из них вводил собственную систему названий.

Я приведу соответствие между названиями, используемыми этими авторами и теми (временными) наименованиями, которые употребляются в настоящей работе:

		Е. Шепетько	В. Гуленко
A_1	статики динамики	Статика Динамика	Статические Динамические
A_2	сайентисты социалы	Теоретическое Практическое	Отвлеченные Вовлеченные
A_3	гуманитарии управленцы	Содержание Форма	Имплицитные Эксплицитные
A_{-3}	квадра α квадра γ	α-свойство γ-свойство	Целеполагающие Экзекутивные
A_{-2}	квадра δ квадра β	δ-свойство β-свойство	Инерционные Двигательные
A_{-1}	иррацио рацио	Иррациональное Рациональное	Концептуальные Дискретные
A_0	«черные» «белые»	Тело Поле	Экспрессивные Импрессивные

[8] Вообще говоря, это не совсем так. Точнее — это зависит от того, как мы будем понимать эквивалентность, отмеченную в таблице значком ≅. Подробнее об этом сказано ниже.

Разбиение ТИМов по аспектным дихотомиям

Выше мы убедились, что, по крайней мере, некоторые из признаков Рейнина имеют смысл и для аспектов. Рассмотрим теперь обратную задачу: посмотрим, имеют ли смысл для ТИМов признаки, введенные выше для аспектов.

Нам известны (по определению) значения трех признаков: $A_1 = X_3$, $A_2 = X'_{-1}$ и $A_3 = X'_2$. Из них мы можем получить значения остальных признаков, причем для некоторых из них эти значения будут равны нулю. Но нам (независимо от первых) известны также значения A_0 и A_{-1}. И если мы будем пытаться вычислять остальные признаки, исходя также и из этих значений, то мы можем получить отличные от нуля значения *для всех* признаков. Действительно, имеем:

$$
\begin{aligned}
A_2 &= A_{-1} \cdot A_3 = A_0 \cdot A_{-2}\\
A_3 &= A_{-1} \cdot A_2 = A_0 \cdot A_{-3}\\
A_{-3} &= A_{-1} \cdot A_{-2} = A_0 \cdot A_3\\
A_{-2} &= A_{-1} \cdot A_{-3} = A_0 \cdot A_{-2}
\end{aligned}
\qquad (2)
$$

Полученное противоречие отражено в таблице 4.

Таблица 4. Разбиение ТИМов по биполярным признакам аспектов модели А. Показаны значения, отличные от нуля. **Инверсным** шрифтом выделены значения, полученные по первым трем признакам. **Серым** — значения признаков, известных независимо от первых. **Затененным** — значения, полученные из перемножения «**инверсных**» и «**серых**» между собой. Если основываться только на «**инверсных**» значениях, то значения «**серых**» и «**затененных**» должны быть равны нулю.

ТИМ	A_1	A_2	A_3	A_{-3}	A_{-2}	A_{-1}	A_0
ИЛЭ	+	+	+	+	+	+	+
СЭИ	-	-	-	+	+	+	-
ЛИИ	+	+	-	+	-	-	-
ЭСЭ	-	-	+	+	-	-	+
ЛСИ	+	+	-	+	-	-	-
ЭИЭ	-	-	+	+	-	-	+
СЛЭ	+	-	-	-	-	+	+
ИЭИ	-	+	+	-	-	+	-
СЭЭ	+	-	-	-	-	+	+
ИЛИ	-	+	+	-	-	+	-
ЭСИ	+	-	+	-	+	-	-
ЛИЭ	-	+	-	-	+	-	+
ЭИИ	+	-	+	-	+	-	-
ЛСЭ	-	+	-	-	+	-	+
ИЭЭ	+	+	+	+	+	+	+
СЛИ	-	-	-	+	+	+	-

Трактовать его можно двояко. Можно считать, что 0 соответствует неопределенному значению признака и может быть без потерь заменен на «+» или «−». По аналогии с цветами в таблице 4, будем называть этот вариант «**затененной**» трактовкой. Но есть и другой вариант. Мы можем поставить под сомнение связь признаков A_{-1} и A_0 с соответствующими признаками Рейнина и положить $X_5 \neq A_{-1}$, $X_4 \neq A_0$. Этот вариант будем называть «зеленой» трактовкой. Попробуем разобраться, какой смысл имеют оба предположения.

Согласно «**затененной**» трактовке, мы, как видно из таблицы, просто приписываем ТИМу признаки его базовой функции. Фактически, мы ставим (относительно признаков A_i) знак равенства между ТИМом и этой функцией. При этом родственные типы становятся неразличимы, т. е. мы (в данном контексте) возвращаемся к старой юнговской модели с восемью типами вместо шестнадцати.

Кроме того, теряется связь признаков A_i с *квадрами* и *клубами*. Вместо них фактически появляется две новые дихотомии[9], аналогичные признакам Рейнина и описывающие именно свойства базовой функции субъекта.

«**Инверсная**» трактовка приобретает смысл, если вспомнить, что в блоке Эго любого ТИМа всегда имеются функции и с положительными, и с отрицательными значениями признаков A_{-1} и A_0. Если считать, что ТИМ определяется в равной мере обоими аспектами, входящими в Эго-блок, то получаем, что для любого ТИМа $A_{-1} = A_0 \equiv 0$. Иными словами — *вертность* и *нальность*[10] ТИМа — это одно, а *вертность* и *нальность* его функций — это другое. И смешивать их между собой не следует. В этой трактовке исчезает (относительно признаков A_i) различие между *зеркальщиками*, а поскольку признак X_4 не определен, таблица 2 теряет смысл. Точнее все дополнительные признаки (кроме X_6 и X_7) становятся равными нулю.

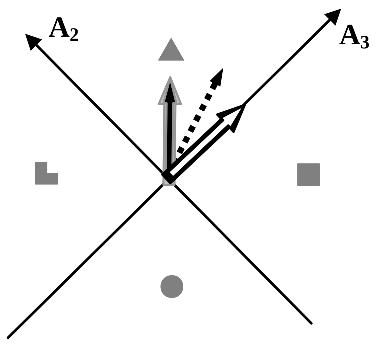

Рис. 3. Проекции векторов, соответствующих, в разных трактовках, ИЛЭ в E^3 на плоскость $A_2 A_3$. Результирующий вариант показан пунктиром.

Истину, очевидно, следует искать посередине. Как это «посередине» может выглядеть в нашей системе? Рассмотрим евклидово пространство E^3, образованное признаками A_1, A_2 и A_3. Определив признаки A_i для всех ТИМов, мы ввели в этом пространстве векторы, соответствующие этим ТИМам.

Рассмотрим, для определенности, ТИМ ИЛЭ. Согласно «**затененной**» трактовке, ему (и ИЭЭ) соответствует вектор (+1;+1;+1). Согласно «**инверсной**», ему (и ЛИИ) соответствует (+1;+1; 0). Простейшим вариантом, объединяющим эти трактовки, будет предположить, что признак A_3 для этого ТИМа может принимать некоторые значения из интервала (0;+1). Если записывать среднее значение этого интервала (т. е. +0.5), то получаем для ИЛЭ вектор (+1;+1;+0.5), отличный от векторов, получаемых для ИЭЭ и ЛИИ (см. рис 3.). Действительно, для ИЭЭ путем аналогичных рассуждений получаем (+1;+0.5;+1), а для ЛИИ — (+1;+1;–0.5). Таким образом, в этой трактовке (назовем ее «пунктирной») получаем уникальные значения для всех 16 ТИМов. Чтобы получить значения в этой трактовке для всех признаков A_i, достаточно рассматривать произведения этих признаков как простое численное умножение[11].

Очевидно, что значение 0.5 взято нами произвольно. Как уже отмечалось, мы имеем дело с неким числом из интервала (0;1). Возможно, оно может быть разным в разных случаях. Возможно, оно определяется одной из введенных Гуленко и Мегедь [3] дополнительных дихотомий (скорее всего — инициальность-терминальность), или — еще какими-нибудь условиями, на настоящий момент неизвестными.

Впрочем, следует отдавать себе отчет, что сама «пунктирная» трактовка, как таковая, является лишь простейшим и достаточно грубым вариантом разрешения возникшего противоречия. Скорее всего, возможны более универсальные[12] варианты его разрешения.

Отметим, что признак $X_3 = A_1$ (*статика-динамика*) определен **во всех** трактовках. Это единственный признак, который имеет вполне определенный и однозначный смысл для всех ТИМов и всех аспектов модели А одновременно. Именно это обстоятельство, в первую очередь, и заставляет выбрать этот признак в качестве базисного как на множестве признаков Рейнина, так и на множестве признаков A_i. Позже мы увидим, какие качества признака X_{-5} (*рациональность–иррациональность*) сделали его кандидатом в базовые.

---

[9] **Новых** — именно 2, а не 4. Оставшиеся две — комбинации двух первых с признаком Рейнина X_3. Используя все признаки Рейнина, можно получить 32 таких разбиения. Правда, не все из них будут дихотомиями (т. е. новые признаки не ортогональны набору признаков Рейнина).

[10] **Вертностью** здесь для краткости именуется дихотомия *экстраверсия–интроверсия*, а **нальностью** — *рациональность–иррациональность*.

[11] Иными словами, в таблице 4 в **инверсных** клетках следует после знака «+» или «–» читать 1, а в **серых** и **затененных** — 0.5. В таблице 2 (если мы полагаем $A_0 = X_4$) значения 0 и ±1 принимают только признаки X_1, X_2, X_3, X_6 и X_7. Остальные признаки принимают значения 0 и ±0.5.

[12] В смысле большей области применимости моделей, построенных на основе этих решений.

Алгоритм построения аспектов

Итак, мы получили представление о том, как связаны между собой признаки Рейнина и аспекты модели А. Дадим теперь качественную оценку этой связи и роли тех или иных признаков в формировании аспектов и попытаемся представить, как выглядит вся эта картина в евклидовом пространстве E^4, образованном всеми базовыми признаками Рейнина.

Прежде всего, нужно выделить признаки X_1 и X_2, которые точно соответствуют аспектам — обозначим соответствующие им векторы как **X** и **Y** соответственно[13]. «Точно соответствуют» здесь следует понимать в том смысле, что проекциями аспектов на плоскость **XY** будут +X и +Y соответственно[14]. Назовем эти признаки **аспектообразующими**.

Далее, следует отметить признак X_3, составляющий саму основу системы аспектов. О его замечательных свойствах мы уже говорили. Обозначим соответствующий вектор как **Z** и назовем этот признак **стержневым** для данного набора аспектов.

Признак X_4 имеет достаточно сложное отношение к системе аспектов, разное в разных трактовках. Обозначим соответствующий вектор как **T** и отметим, что если в «инверсной» трактовке значение по этой координате строго равно нулю для всех аспектов, то в «**затененной**» оно определяется формулой

$$T = (X + Y)\cdot(X - Y)\cdot Z \qquad (3)$$

а в «пунктирной» колеблется в промежутке между этими двумя значениями. Назовем соответствующий признак **выпадающим** из данного набора аспектов.

Рассмотрим, как расположены аспекты модели А в пространстве E^4:

	X	Y	Z	**T**	**T**
I	+1	0	+1	+1	0
L	0	+1	+1	-1	0
F	-1	0	+1	+1	0
R	0	-1	+1	-1	0
T	+1	0	-1	-1	0
P	0	+1	-1	+1	0
S	-1	0	-1	-1	0
E	0	-1	-1	+1	0

Таким образом в «инверсной» трактовке мы получаем обычный трехмерный кубик[15] в трехмерном же подпространстве **XYZ** (рис 4). В «**затененной**» же дело куда сложнее: за счет добавления новой оси кубик превратился в сложную четырехмерную фигуру, восемь вершин которой соединены между собой тетраэдрами (вообще говоря, такая фигура называется гипероктаэдр). При этом первые четыре вершины этого октаэдра лежат в подпространстве T=+1 (рис. 4, только «черные» аспекты и только *экстравертные* ТИМы), вторые четыре — в подпространстве T=−1 (рис. 4, только «белые» аспекты и только *интровертные* ТИМы).

Что же касается «пунктирной» трактовки, то в ней мы имеем дело с тем же самым гипреоктаэдром, только приплюснутым по оси T.

Перейдем к производным признакам. Очевидно, при их рассмотрении следует пользоваться «**затененной**» трактовкой, т. к. в «инверсной» большая часть из них не определена, а «пунктирная» неудобна в употреблении.

---

[13] Вектора имеют названия, отличные от названий признаков, поскольку позже эта же система векторов будет использована для отображения *других* аспектов, отличных от модели А (см. ниже). И здесь с теми же векторами будут сопоставлены совсем другие признаки Рейнина. Отметим, что названия в этом разделе даются именно признакам, соответствующим данным векторам, а не конкретным признакам Рейнина.

[14] Здесь и далее **жирным** шрифтом обозначены сами вектора (или образованные ими структуры), в то время как обычным шрифтом обозначены скалярные переменные, имеющие значения проекций тех или иных векторов на ось, соответствующую данному вектору.

[15] На рисунке 4 изображены только его вершины. Куб, изображенный на рисунке — проекция гиперкуба, образованного в E^4 16-ю ТИМами. Аспекты лежат на ребрах этой фигуры.

В первую очередь, из них следует выделить признак X_{-5}, который играет весьма существенную роль в образовании модели А. Обозначим его как R ($R = T•Z$). Чтобы понять, в чем именно заключается его роль, умножим обе части формулы (3) на Z. Учитывая, что $Z•Z \equiv +1$ для всех аспектов, получаем:

$$T\cdot Z = (X\cdot X - Y\cdot Y) \qquad (4)$$

Смысл этой формулы таков: произведения $X•X$ и $Y•Y$ могут принимать на множестве аспектов значения либо 0, либо +1, причем, если одно из них равно 0, то другое — +1 (и наоборот). При этом +1 означает, что данный признак определен для этого аспекта, а 0 — что не определен. Таким образом, признак R показывает, какой из двух признаков — X (R=+1) или Y (R=–1) — определен для данного аспекта. Признак X_{-5} определяет деление по дихотомии рациональность – иррациональность, поэтому дихотомию, соответствующую признаку X_1 и аспекты, для которых этот признак определен, называют *иррациональными*, а дихотомию, соответствующую X_2 и соответствующие аспекты — *рациональными*. Учитывая все вышесказанное, назовем признак R **разделяющим** данное множество аспектов. Отметим, что это первый известный нам признак, который имеет определенное значение для других признаков.

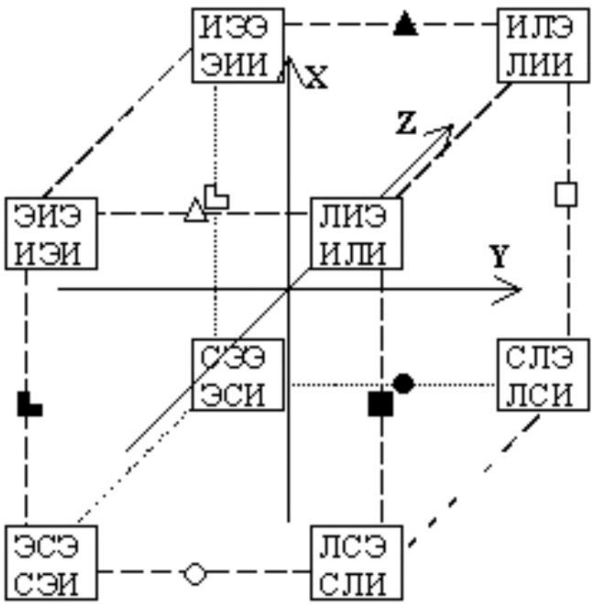

Рис. 4. Подпространство XYZ в E^4.
Показаны аспекты (в «инверсной» трактовке) и проекции ТИМов. Для получения «затененной» трактовки следует взять только *экстравертов* и «черные» аспекты для T=+1, а для T=–1 — *интровертов* и «белые» аспекты.

Из других производных признаков следует выделить **квадрообразующие** $Q_1=X•Z$ и $Q_2=Y•Z$. Эта пара признаков разбивает социон на 4 квадры. В нашем случае, это признаки X_6 и X_7.

И, наконец, осталось упомянуть признаки *колец* — **явного** $C_1=X•Y•T$ и **скрытого** $C_2=X•Y•Z$. Каждый из этих признаков вместе с признаком X_0 разбивает социон на 4 кольца. В нашем случае это будут кольца контроля для признака $C_1(=X_{-4})$ и кольца заказа для $C_2(=X_{-3})$. Позже мы увидим, что возможны и другие кольца.

Что же касается признака X_0, то он представляет собой **инвариант**: являясь произведением всех базисных четырех признаков, этот признак не меняется при любых их перестановках.

Отметим, что для признаков колец справедливы соотношения:

$$\begin{aligned} C_1 &= Z\cdot X_0 \\ C_2 &= T\cdot X_0 \end{aligned} \qquad (5)$$

и каждой заданной группе квадрообразующих признаков соответствует некий конкретный признак C_2.

Рассмотрим теперь, как в этой схеме будет строиться модель А.

Прежде всего, обратим внимание на то, что для ТИМа определены все четыре базовых признака. Для аспектов всегда не определены либо X, либо Y. Вспомним, что, для признака X, R=+1, а для Y — R=−1. Логично потребовать, чтобы первым в модели шел аспект, для которого определен признак, совпадающий по R с самим ТИМом. Разумеется, по всем определенным признакам первый аспект также должен совпадать с ТИМом. Так мы получаем базовую функцию.

Для получения второй (творческой) функции возьмем другой (оставшийся) аспект, совпадающий с ТИМом по всем определенным в «инверсной» трактовке признакам. «**Затененную**» трактовку здесь использовать нельзя, т. к. определенные в ней признаки зависимы от первых.

Дальнейшее просто. Для получения аспектов блока СуперЭго следует изменить знаки по осям X и Y аспектов блока Эго, полученных выше. Для получения витального кольца — изменить знак по оси Z[16].

Результат наших вычислений отражен в таблице 5. Чтобы лучше уяснить, как ею пользоваться, получим в качестве примера вектор, соответствующий суггестивной функции ТИМа ЛСИ. Имеем: ЛСИ соответствует вектор (–1;+1;+1;–1), R=-1. Попарно умножаем его координаты на (0;–1;–1;–1). Получаем (0;–1;–1;+1), т. е., как и следовало ожидать, аспект Е.

Таблица 5.

Название функции (в конце — соответствующий аспект для ТИМа ИЛЭ)		R=+1		R=–1		∀ R	
		X	Y	X	Y	Z	T
1. Базовая	▲	+1	0	0	+1	+1	+1
2. Творческая	□	0	+1	+1	0	+1	–1
3. Ролевая	●	–1	0	0	–1	+1	+1
4. ТНС	∟	0	–1	–1	0	+1	–1
5. Суггестивная	○	–1	0	0	–1	–1	–1
6. Референтная	▙	0	–1	–1	0	–1	+1
7. Ограничительная	△	+1	0	0	+1	–1	–1
8. Демонстрационная	■	0	+1	+1	0	–1	+1

На эти числа следует умножить координаты ТИМа в E^4 для получения координат аспектов. Признак Т приведен в «затененной» трактовке. В «инверсной» Т≡0 для всех аспектов.

Таблица 6. Интертипные отношения в базисе (X,Y,Z,T) для случая $X \cong X_1$, $Y \cong X_2$, $Z \cong X_3$ **и** $T \cong X_4$. В скобках после названия отношения — сокращение, которое будет в дальнейшем употребляться в этой работе (в основном, они совпадают с используемыми в [6]).

R=+1	R=–1	тождество(Т)	дуальные(Д)	зеркальные(З)	активация(А)	контроль(К+)	заказ(З+)	деловые(Дл)	миражные(М)	суперэго(Сэ)	тень(Ть)	конфликт(К)	квазитождество(Кт)	подконтрольность(К-)	подзаказность(З-)	родственные(Р)	полудуальные(Пд)
X	Y	+1	–1	+1	–1	–1	+1	+1	–1	–1	+1	–1	+1	+1	–1	–1	+1
Y	X	+1	–1	+1	–1	+1	–1	–1	+1	–1	+1	–1	+1	–1	+1	+1	-1
Z		+1	–1	+1	–1	+1	–1	+1	–1	+1	–1	+1	–1	+1	–1	+1	–1
T		+1	–1	–1	+1	–1	+1	+1	–1	+1	–1	–1	+1	–1	+1	+1	–1

Для полноты картины, выразим в координатах (X,Y,Z,T) интертипные отношения. Для этого, естественно будет перемножить между собой координаты векторов соответствующих ТИМов.

Однако тут есть одна тонкость: полученные значения различаются между собой при разных значениях R. Действительно, рассмотрим, например, родственные отношения: для ИЛЭ и ИЭЭ (R=+1), это будет (+1;+1;+1;+1) • (+1;–1;+1;+1) = (+1;–1;+1;+1), а для ЛИИ и ЛСИ (R=–1) — (+1;+1;+1;–1) • (–1;+1;+1;–1) = (–1;+1;+1;+1). Для асимметричных отношений еще сложнее. Так, вектор (–1;+1;+1;–1) будет означать *контроль* при R=+1 и *подконтрольность* при R=–1. Именно это,

[16] Разумеется, это касается лишь признаков, определенных в «зеленой» трактовке. Чтобы получить значение признака Т, следует подставить их в формулу (3).

возникающие в любом базисе, а потому — хорошо известное, обстоятельство и заставило, например, Рейнина [6] и, независимо от него, Гуленко [2] разработать собственную систему анализа интертипных отношений.

Однако «мы пойдем другим путем». Очевидно, для разрешения этой проблемы подходит алгоритм, использованный при построении аспектов: при отрицательных R первая и вторая координаты вектора, обозначающего интертипные отношения, просто меняется местами (см. табл. 6). Например, если отношение между ИЛЭ и ЛСИ записывается как (–1;+1;+1;–1), то для ИЛЭ это так и будет (–1;1;+1;–1), т. е. *контроль*, а для ЛСИ оно превратится в (+1;–1;+1;–1), т. е. — *подконтрольность*.

Аспекты общего типа

Теперь, мы можем ответить на вопрос, поставленный в начале статьи: является ли данный набор аспектов единственно возможным таким набором на множестве признаков Рейнина?

Полагаю, ответ очевиден: **нет**. Действительно, соотнесение $\mathbf{X \cong X_1}$, $\mathbf{Y \cong X_2}$, $\mathbf{Z \cong X_3}$и $\mathbf{T \cong X_4}$, вообще говоря, может быть изменено произвольным образом. При этом, пользуясь алгоритмами, описанными в предыдущем разделе, мы получим другие *аспекты*, отличные от используемых в модели А, и **другие** квадры, точнее — четверки типов, обладающие аналогичными свойствами.

Таблица 7. Значимые признаки Рейнина для различных групп аспектов общего типа. Значение обозначений M_i^j в графе «№» см. в следующем разделе.

№		X	Y	Z	T	R	Q_1	Q_2	$Q_1 \bullet Q_2$	C_1	C_2
1	M_1^1	X_1	X_2	X_3	X_4	X_{-5}	X_6	X_7	X_5	X_{-3}	X_{-4}
2	M_1^2	X_2	X_1	X_4	X_3	X_{-5}	X_{-6}	X_{-7}	X_5	X_{-4}	X_{-3}
3	M_1^3	X_3	X_4	X_1	X_2	X_5	X_6	X_{-7}	X_{-5}	X_{-1}	X_{-2}
4	M_1^4	X_4	X_3	X_2	X_1	X_5	X_{-6}	X_7	X_{-5}	X_{-2}	X_{-1}
5	M_2^1	X_3	X_1	X_2	X_4	X_{-6}	X_7	X_5	X_6	X_{-2}	X_{-4}
6	M_2^2	X_4	X_2	X_1	X_3	X_6	X_{-7}	X_5	X_{-6}	X_{-1}	X_{-3}
7	M_2^3	X_1	X_3	X_4	X_2	X_{-6}	X_{-7}	X_{-5}	X_6	X_{-4}	X_{-2}
8	M_2^4	X_2	X_4	X_3	X_1	X_6	X_7	X_{-5}	X_{-6}	X_{-3}	X_{-1}
9	M_3^1	X_3	X_2	X_1	X_4	X_{-7}	X_6	X_5	X_7	X_{-1}	X_{-4}
10	M_3^2	X_4	X_1	X_2	X_3	X_7	X_{-6}	X_5	X_{-7}	X_{-2}	X_{-3}
11	M_3^3	X_1	X_4	X_3	X_2	X_7	X_6	X_{-5}	X_{-7}	X_{-3}	X_{-2}
12	M_3^4	X_2	X_3	X_4	X_1	X_{-7}	X_{-6}	X_{-5}	X_7	X_{-4}	X_{-1}

Условимся называть всевозможные аспекты, получаемые путем разных перестановок признаков (X_1,X_2,X_3,X_4) на множестве векторов (**X,Y,Z,T**), отличные, вообще говоря, от аспектов модели А, **аспектами общего тип**а, а квартеты[17], образуемые в результате этих перестановок признаками Q_1 и Q_2, — **квадроподобными квартетами.**

В дальнейшем, если не оговорено иное, под словом «аспекты», будут пониматься аспекты именно общего типа.

Кроме того, кольца, образованные ТИМами, также не ограничатся обычными кольцами контроля и ревизии. К ним добавятся два кольца, введенных Р. Степановым [7] — кольца *развития* (образующий признак — X_{-2}) и *успеха* (X_{-1}). Порядок чередования ТИМов в кольцах тоже, вообще говоря, не останется прежним.

Сколько всего существует значимых перестановок? Вообще говоря, их должно быть 4!, т. е. 24. Однако, переменив местами признаки X и Y, мы не получим никаких изменений в производных признаках, а в структуре аспектов изменения не выйдут за рамки блоков модели А[18]. Изменения коснутся лишь колец: они начнут «вращаться» в обратную сторону.

[17] Квартетами называются четверки типов, на которые разбивается socион некоторой тройкой признаков Рейнина X_i , X_j и X_k=$X_i \bullet X_j$.

[18] При этом, по формуле (4), *интуиция* и *сенсорика* станут рассматриваться как рациональные функции, а *логика* и *этика* — как иррациональные!

Таким образом, у нас остается 4!/2 = 12 перестановок. Все 12 групп аспектов, полученные таким образом, приведены в таблице 7. При этом предполагается, что признаки Q_1 и Q_2 образуют квадроподобные квартеты.

Что представляют собой квадроподобные квартеты? Всего их существует четыре разновидности. Первые две — это обычные *квадры*, а также *квазиквадры* (две конфликтующие диады, название введено Г. А. Шульманом* и используется весьма широко). Третью выделил Рейнин в [6], назвав ее *квадратом*. Четвертый вариант я предлагаю, по аналогии с квазиквардой, называть ***квазиквадратом***. Все четыре разновидности квадроподобных квартетов приведены в таблице 8. Отметим, что по формуле (5) каждому варианту соответствует вполне определенное скрытое кольцо, определяемое признаком C_2.

Таблица 8. Квадроподобные квартеты. В скобках после названий — значения квадрообразующих признаков.

	Признаки Рейнина	α (+1,+1,+1)	β (−1,+1,−1)	γ (+1,−1,−1)	δ (−1,−1,+1)	**Скрытое кольцо**
1. Квадры	X_5 X_6 X_7	ИЛЭ СЭИ ЛИИ ЭСЭ	ЛСИ ЭИЭ СЛЭ ИЭИ	СЭЭ ИЛИ ЭСИ ЛИЭ	ЭИИ ЛСЭ ИЭЭ СЛИ	заказ
2. Квазиквадры	X_5 X_{-6} X_{-7}	ИЛЭ СЭИ ЛИЭ ЭСИ	ЭИЭ ЛСИ ИЭЭ СЛИ	СЭЭ ИЛИ ЭСЭ ЛИИ	ЛСЭ ЭИИ СЛЭ ИЭИ	контроль
3. Квадраты	X_{-5} X_6 X_{-7}	ИЛЭ СЭИ ИЭЭ СЛИ	ЭИЭ ЛСИ ЛИЭ ЭСИ	ИЛИ СЭЭ ИЭИ СЛЭ	ЭИИ ЛСЭ ЭСЭ ЛИИ	развитие
4. Квазиквадраты	X_{-5} X_{-6} X_7	ИЛЭ СЭИ СЛЭ ИЭИ	ЛСИ ЭИЭ ЛИИ ЭСЭ	ИЛИ СЭЭ СЛИ ИЭЭ	ЛСЭ ЭИИ ЛИЭ ЭСИ	успех

Что же касается явных колец, то их очень легко можно вычислить из вышеприведенной таблицы. Если смотреть на последовательность интертипных отношений, получим для каждого из четырех колец такой результат (для *иррациональных* ТИМов; для *рациональных* кольца успеха и развития меняются местами):

Заказ (X_{-4}): **Т →З+→Сэ → З−→Т**

Контроль (X_{-3}): **Т →К+→Сэ → К−→ Т**

Развитие (X_{-2}): **Т →К+→Ть → З−→Т**

Успех (X_{-1}): **Т →З+→Ть → К−→ Т**

где в скобках указан признак Рейнина, соответствующий данному кольцу.

Однако такое направление движения колец, вообще говоря, не единственно. Мы уже упоминали о том, что при перемене местами первых двух координат в группе аспектов № 1 (а, как мы увидим позже, — и в других группах тоже) направление вращения колец сменяется на противоположное. В работе [7], наряду с введением колец развития и успеха, исследовался такой феномен, как **порядок** колец, т. е. — порядок обхода кольца. Всего было рассмотрено три порядка (в скобках приведены обозначения, используемые в этой работе):

Порядок обхода	прямой (+)	обратный (−)
I (M_3)	α → γ → β → δ → α	α → δ → β → γ → α
II(M_1)	α → β → γ → δ → α	α → δ → γ → β → α
III(M_2)	α → γ → δ → β → α	α → β → δ → γ → α

* *Прим. ред.*: Термин «квазиквадра» действительновведен Г. А. Шульманом в 1988 г. Но под хтим названием он понимает четверку ТИМов, образованную двумя дуальными диадами из разных кадр. В статье «Модель социона» («Соционика, ментология и психология личности», № 3, 1995) перечислены все 24 квазиквадры. Группа «квадрат» Г. Р. Рейнина — это частный случай квазиквадр, как, впрочем, и «квазиквадрат» Е. Ефремова.

Можно ожидать, что нам встретятся все варианты для всех колец, поскольку их тоже 24. Чтобы определить их все необходимо вычислить все возможные группы аспектов для всех ТИМов с помощью таблицы 5.

Обобщенная соционика

Однако привести здесь список из 1536 четырехмерных векторов, соответствующих всем существующим аспектам общего типа для всех ТИМов, не представляется возможным: это заняло бы больше места, чем вся остальная работа. Потому ограничимся рассмотрением результатов анализа этого списка.

Выяснилось следующее.

Во-первых, если группировать ТИМы в квадроподобные квартеты, основываясь на совпадении аспектов в блоках Эго и СуперИд (как это делается для обычных квадр), действительно получаются четверки ТИМов, описанные в таблице 8, и они, как и ожидалось, связаны с признаками Q_1 и Q_2 в соответствии с таблицей 7.

Во-вторых, перемена X и Y местами приводит во всех случаях, как и в случае с квадрами, лишь к изменению порядка обхода колец. Операцию перемены местами X и Y условимся в дальнейшем называть **реверсией**, а группы аспектов, получаемые в результате этой операции, — **реверсивными**[19]. Исходные, нереверсивные группы, будем называть **прямыми**. В таблице 7 приведены именно прямые группы.

В-третьих, признаки C_1 и C_2 определяют кольца для всех групп аспектов, причем наборы №№ 1–4 соответствуют кольцам второго порядка, №№ 5–8 — третьего, №№ 9–12 — первого. Или, в принятых нами обозначениях: №№ 1–4 соответствует порядок M_1, №№ 5–8 — M_2 и №№ 9– — M_3. Все наборы, приведенные в таблице 7, как уже отмечалось, соответствуют кольцам при прямом порядке обхода. Для получения обратного порядка их необходимо реверсировать.

Исходя из этого, для самих групп аспектов используются, как показано в таблице 7, обозначения вида M_i^j, где i, как сказано выше, соответствует порядку, а j — соответствует квадроподобным квартетам, играющим для этой группы роль квадр: j=1 — обычные квадры, j=2 — квазиквадры, j=3 — квадраты и j=4 — квазиквадраты.

Для самих же аспектов общего рода будем использовать обозначения типа $M_i{}^j{}_k{}^{\pm}$, где i и j определены выше, k — номер функции, которая соответствует этому аспекту для ТИМа ИЛЭ в группе аспектов M_i^j, а «±» — необязательный параметр, используемый, когда речь идет уже не о 12, а о 24 группах аспектов. При этом «−» означает реверсивный набор, «+» — прямой. Например, аспект ▲ обозначается в этой системе как $M_1{}^1{}_1{}^+$.

Что же касается интертипных отношений, то одному и тому же вектору из приведенных в таблице 6 для разных групп аспектов соответствуют разные интертипные отношения. Полный их список приведен в таблице 9.

Из этого списка чисто математически можно выделить отношения двух типов: **четные** и **нечетные**. Для первых произведение всех координат соответствующего вектора равно +1, для вторых −1. Таким образом, четность отношений сохраняется при всех перестановках.

Внутри этих двух групп можно выделить подгруппы отношений, которые также инвариантны к перестановкам:

Инвариантные — это *тождественные* и *дуальные* отношения, которые остаются неизменными для любых наборов метааспектов. Они относятся к четным.

Кольцевые — это все четные отношения, кроме инвариантных. Именно эти отношения образуют все виды колец.

Что касается нечетных отношений, то они вкупе с *дуальной* парой и составляют основу для соответствующего квадрообразующего квартета. В соответствии с теми ролями, которые они играют в этих структурах, их можно разделить на **зеркальную группу** — З, Кт, Р, Де и **активирующую группу** — А, К, Пд, М.

[19] Реверсивные наборы соответствуют обратному порядку обхода колец.

Таблица 9. Интертипные отношения для разных групп аспектов общего типа, сгруппированные по квадрообразующим квартетам.

	Совпадающий квартет				Последующий квартет				Противоположный квартет				Предшествующий квартет			
Вектор	+1 +1 +1 +1	−1 −1 −1 −1	−1 +1 +1 +1	+1 −1 −1 −1	−1 +1 +1 −1	+1 −1 −1 +1	+1 +1 −1 +1	−1 −1 +1 −1	+1 +1 −1 −1	−1 −1 +1 +1	−1 +1 −1 −1	+1 −1 +1 +1	−1 +1 −1 +1	+1 −1 +1 −1	+1 +1 +1 −1	−1 −1 −1 +1
M_1^1	Т	Д	З	А	К+	З+	Дл	М	Сэ	Ть	К	Кт	К−	З−	Р	Пд
M_1^2	Т	Д	Кт	К	З+	К+	Р	Пд	Сэ	Ть	А	З	З−	К−	Дл	М
M_1^3	Т	Д	Р	Пд	З+	К+	Кт	К	Ть	Сэ	М	Де	К−	З−	З	А
M_1^4	Т	Д	Де	М	К+	З+	З	А	Ть	Сэ	Пд	Р	З−	К−	Кт	К
M_2^1	Т	Д	З	А	Ть	Сэ	Кт	К	З−	К−	Пд	Р	К+	З+	Дл	М
M_2^2	Т	Д	Кт	К	Ть	Сэ	З	А	К−	З−	М	Де	З+	К+	Р	Пд
M_2^3	Т	Д	Р	Пд	Сэ	Ть	Де	М	З−	К−	А	З	З+	К+	Кт	К
M_2^4	Т	Д	Де	М	Сэ	Ть	Р	Пд	К−	З−	К	Кт	К+	З+	З	А
M_3^1	Т	Д	З	А	Ть	Сэ	Кт	К	З+	К+	М	Дл	К−	З−	Р	Пд
M_3^2	Т	Д	Кт	К	Ть	Сэ	З	А	К+	З+	Пд	Р	З−	К−	Де	М
M_3^3	Т	Д	Р	Пд	Сэ	Ть	Де	М	К+	З+	К	Кт	К−	З−	З	А
M_3^4	Т	Д	Де	М	Сэ	Ть	Р	Пд	З+	К+	А	З	З−	К−	Кт	К

Физический смысл аспектов

Но какой смысл может иметь полученный результат и как проявляются на практике все эти, пока чисто умозрительные, конструкции?

Чтобы ответить на этот вопрос, нужно выяснить сперва, какой смысл вообще имеют аспекты сами по себе, как таковые. Иными словами — в чем заключается их функция?

Краткий ответ на этот вопрос: **аспекты соответствуют компонентам информации, передающимся по кольцам информационного метаболизма.**

Чтобы показать это, вернемся, для определенности, к аспектам модели А.

Действительно, рассмотрим классическое кольцо контроля:

ИЛЭ → ЛСИ →СЭЭ →ЭИИ →ИЛЭ

Общим для них будет стержневой признак статика. Что кроме этого стержневого признака, сохраняется при передаче информации от ИЛЭ к ЛСИ? *Логика*. От ЛСИ к СЭЭ? *Сенсорика*. Аналогично от СЭЭ к ЭИИ — *этика* и от ЭИИ к ИЛЭ — *интуиция*. Иными словами — аспектообразующие признаки. Таким образом, получаем все четыре статических аспекта модели А: ▲, □, ●, ⌞. Если взять кольцо, начинающиеся от СЭИ, совершенно аналогично получаем четыре динамических аспекта.

При такой интерпретации, акцептной функции блока Эго соответствует информация, получаемая по кольцу, продуктивной — передаваемая. Действительно, для ИЛЭ базовой функцией является ▲ (связка ЭИИ ⇒ ИЛЭ), творческой — □ (связка ИЛЭ ⇒ ЛСИ).

При этом, ментальное и витальное кольца предстают как кольца контроля, перенесенные внутрь субъекта, блоки модели А (горизонтальные и вертикальные) — как внутренние состояния, соответствующие тому или иному ТИМу, а аспекты — как те точки, в которых информация переходит от одного такого «внутреннего ТИМа» к другому.

Очевидно, для других колец, отличных от колец контроля, структура аспектов будет другой. Скажем, для колец заказа неизменным признаком будет *экстравестия–интроверсия*. В результате у ИЛЭ на входе («базовая») будет *экстраверсия+логика*, а на выходе («творческая») — *экстравесия+интуиция*. Как не трудно видеть, это будут аспекты общего типа $M_1{}^2{}_1{}^+$ и $M_1{}^2{}_2{}^+$ соответственно.

Вообще, можно утверждать, что **для любой группы аспектов общего типа $M_i{}^j$, аспекты $M_i{}^j{}_k$ соответствуют информации, передаваемой в порядке M_i по кольцу, определяемому призна-**

ком C_1 для M_i^j, от ТИМа, у которого $M_i^j{}_k$ в первой позиции, к ТИМу, у которого она во второй позиции. При этом в каждом случае совпадает общий для всего кольца стержневой признак, а также — один из аспектообразующих, свой для каждого аспекта.

Заметим, что выпадающий признак по кольцу не передается. По-видимому, он используется для подстройки ТИМа-индуктора к ТИМу-реципиенту[20]. Соответственно, учитывая или не учитывая эту подстройку, можно получить «красную» и «зеленую» трактовки, так, как это показано выше.

Таким образом, чтобы ответить на вопрос, какие группы аспектов общего типа реализуются в природе, следует опираться на те общие принципы, благодаря которым информация имеет тенденцию передаваться в том или ином направлении и не передаваться — в другом. Иными словами — опираться на общие законы, которые запрещают одни направления ее передачи и разрешают другие.

Ясно, что именно такая асимметрия вообще делает возможным существование колец. И она же должна определять тот принцип, благодаря которому из всего множества групп аспектов общего типа могут реализоваться лишь некоторые из них.

Однако этот вопрос заслуживает отдельного исследования и не может быть рассмотрен — по причине крайне большого объема — в рамках настоящей работы. Можно только сказать, что, по всей вероятности, реализуется на практике порядок M_1, т. к. группы M_1^1 и M_1^2 уже наблюдаются на практике (*квадры* и *квазиквадры*), а остальные две группы аспектов из этого порядка также имеют реальные шансы на обнаружение, поскольку кольца развития и успеха в этом порядке состоят из сегментов *колец контроля* и *заказа*, и, следовательно, требуемая асимметрия в передаче по ним информации действительно наблюдается.

Заключение

Получен окончательный ответ на вопрос, который поставлен в начале статьи.

Набор аспектов, используемый при построении модели А, не является единственно возможным таким набором. Существует 24 аналогичных группы аспектов (аспекты общего типа), определяемых 24 перестановками 4 базовых признаков Рейнина: *интуиция–сенсорика*, *логика–этика*, *статика–динамика* и *экстраверсия–интроверсия*.

Группы аспектов, получаемые в результате, являются, с точки зрения внутренней симметрии системы, абсолютно эквивалентными. Причину особой роли набора M_{11}, соответствующего аспектам модели А, следует искать в общих принципах, отвечающих за возможность или невозможность передачи той или иной информации и, благодаря этому, делающих возможным проявление на практике той или иной группы аспектов.

Литература:

1. *Гуленко В. В.* Исчезнуть, чтобы появиться вновь. //Соционика, ментология и психология личности. — 1995. — № 3.
2. *Гуленко В. В.* Какие отношения построил бы Юнг. //Соционика, ментология и психология личности. — 1995. — № 2.
3. *Гуленко В. В., Мегедь В.В.* Совместимость и дуальность. //Соционика, ментология и психология личности. — 1995. — № 1.
4. *Прокофьева Т. Н.* Об аспектах и функциях в соционике. — Доклад на 4-й научной конференции по соционике, М., 2001.
5. *Рейнин Г. Р.* Группа биполярных признаков в типологии К. Юнга. //Соционика, ментология и психология личности. — 1998. — № 1.
6. *Рейнин Г. Р.* Морфология малых групп. //Соционика, ментология и психология личности. — 2001. — № 2
7. *Степанов Р.* Ψ-механика. Информационные разности, кольца и тональности. — 2000. — http://ru.laser.ru/psymech/ir.htm.
8. *Шепетько Е.* Ассоциативные модели аспектов. // «16». — 1990. — № 4.

[20] Под этими терминами здесь понимаются, соответственно, ведущий и ведомый в данных интертипных отношениях. Т.е. контролер и подконтрольный, заказчик и подзаказный.