



簡易 PDF 分割版

(4 / 4)

# 目次

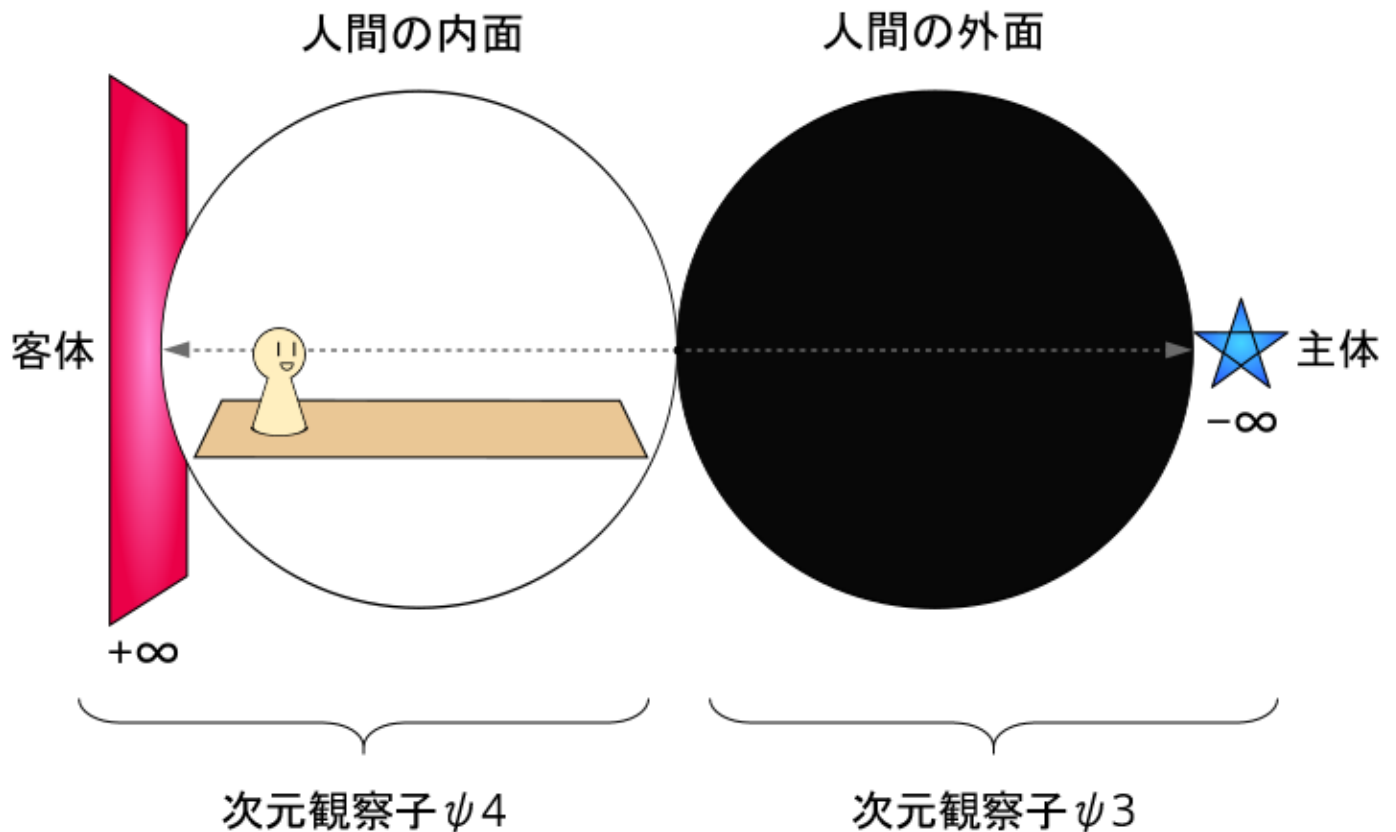
41. 複素空間モデル .....	4
■ 複素空間モデル .....	4
■ 複素空間モデルをじっくりと理解しよう .....	7
■ ミクロに潜む複素空間モデル .....	13
42. 実数と虚数の付随イメージ .....	16
■ 虚軸と夜、実軸と昼 .....	17
■ オイラーの公式に当てはめてみる .....	19
■ オイラーの公式と波。エーテル体と回転 .....	23
43. マカバの利用について .....	27
■ 二つの正四面体 .....	27
■ 二つの正四面体の意味 .....	28
■ Unity で作った多面体ビューアー .....	33
44. 正八面体と正六面体の意味 .....	35
■ 正八面体と正六面体の二つの方向性 .....	35
■ 正八面体について .....	36
■ 正六面体について .....	38
■ 星型正八面体について .....	43
■ 壮大な構造 .....	45
45. プログラム 3 次元観察子 $\psi_5 \sim \psi_6$ 位置の等化と中和 .....	48
■ オコットによる次元観察子 $\psi_5$ の説明 .....	49
■ 次元観察子 $\psi_5$ の発見のゴール .....	49
46. 垂子の回転 .....	54
■ 「垂子」の回転 .....	54
■ 「垂子」から「垂質」へ .....	56
■ 回転による入れ換え .....	58
■ KitCat 実験の意味 .....	60
47. 垂子の無数化 .....	62
■ あちこちの方向へ無数化 .....	64
■ 無数の主体 .....	65
48. マトリックスのバレットタイム .....	67
■ バレットタイムについての解説 .....	67
■ バレットタイムのヌーソロジー的意味について .....	68
■ モノ視点と自己視点がある話 .....	69
49. 「純粹持続」の空間について .....	71
■ 純粹持続とは何か? .....	71
■ 二種類の時間 .....	73
■ 「時間」と「記憶」の真意 .....	74
紹介文献リスト .....	78
Youtube 動画リンク集 (QR コード) .....	79

付録 1 (4次元を発見するための図) .....	83
付録 2 (ネッカーの立方体) .....	84

# 41. 複素空間モデル

『次元観察子 $\psi_3 \sim \psi_4$ 』についてこれまで色々説明してきた。

その中で、以下の図はニューソロジーを学習していた当初の自分（Raimu）がニューソロジー理解のために使っていたモデルである。



自分は長いことこれで理解していたし、今でもこれをベースにした学習をしている。  
ある程度はこれでどうにか理解することもできると思う。

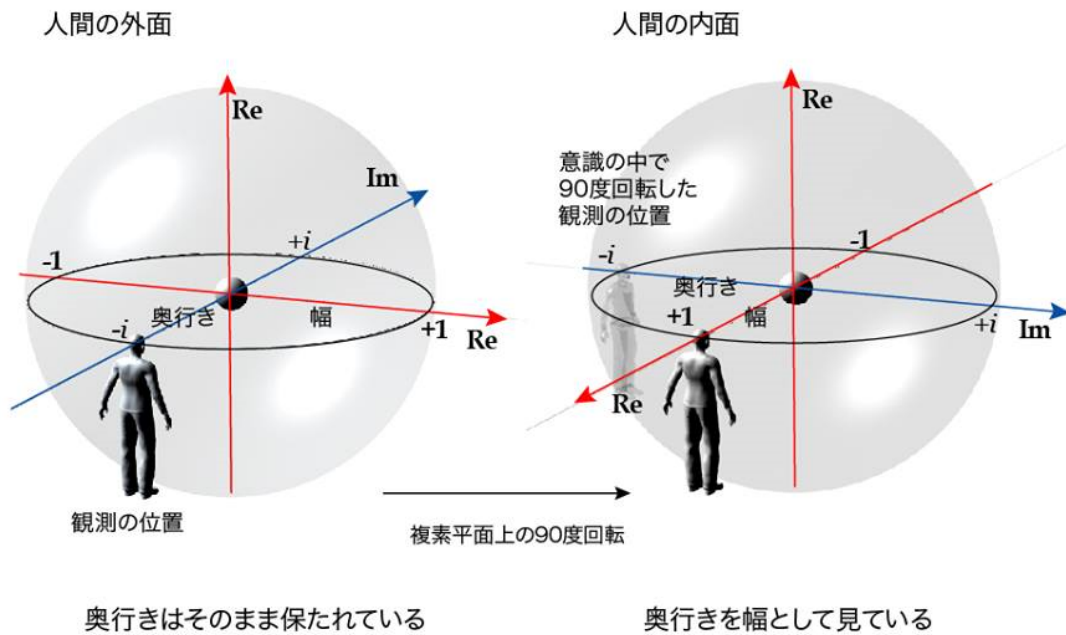
しかし、ニューソロジーでは別のモデルとして「複素空間」を使ったものもあるため、  
今回はそれについて説明していこうと思う。

## ■ 複素空間モデル

複素空間を使ったモデル・・・即ち「複素空間モデル」とは何か？

ニューソロジーで以下みたいな図を見たことあるだろうか？

## ●人間の外面・内面と複素空間の対応



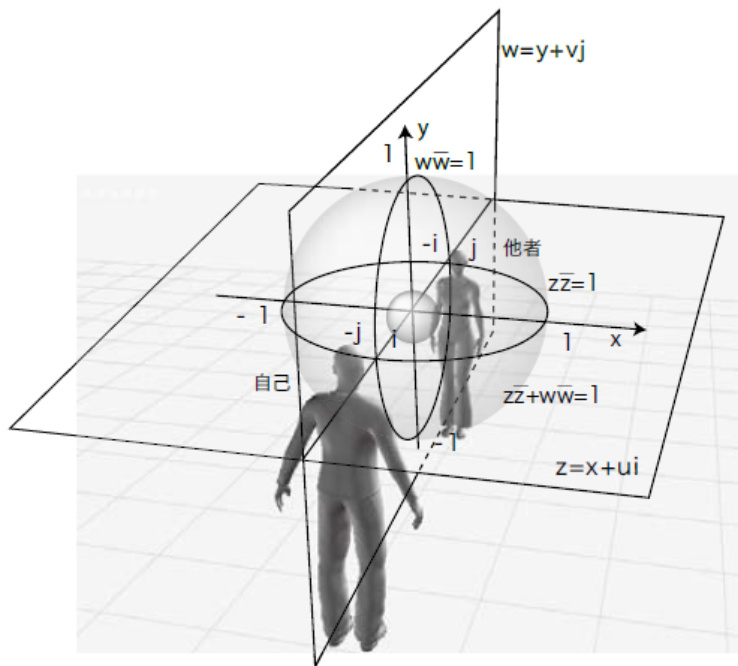
[リンク：【ヌースの基本概念】人間の外面・内面と複素空間 - cave syndrome より引用]

これはヌースロジーで行う認識を複素空間に対応させてできたものである。

既に 2005 年ぐらいからベースとなる考えはあったみたいだが、

『2013 年ヌースロジーレクチャー』シリーズでちゃんとまとまるようになった手法であるため、2013 年から積極的に使われるようになった。

近い図は 2009 年に出版された『2013：人類が神を見る日』の Advanced Edition 版の時から描かれている。

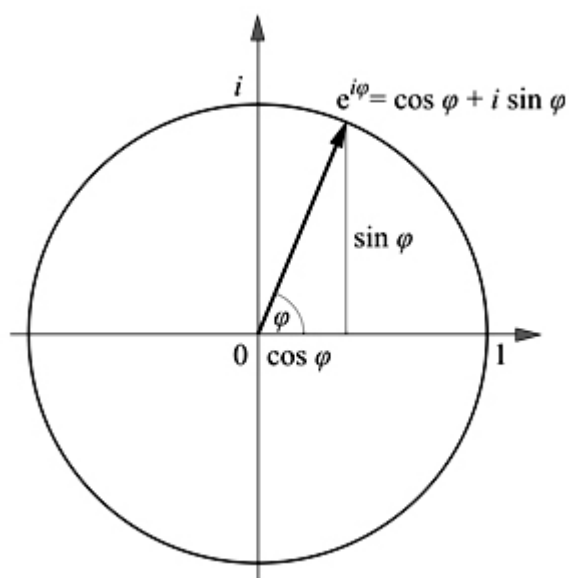


(書籍の最後の方。DL 版だと 443 ページより引用)

『2009 年ニューソロジーレクチャー』シリーズでも次元観察子 $\psi_3 \sim \psi_4$  や変換人型ゲシュタルトの説明はあったが、『2013 年ニューソロジーレクチャー』の説明ではだいぶ内容が違っている。

そのため、変換人型ゲシュタルトそのものの内容も変わったように見えるかもしれないが、「次元観察子を理解する」点においては行き着く所は一緒に、表現方法と説明方法が変わったと理解すると良い。

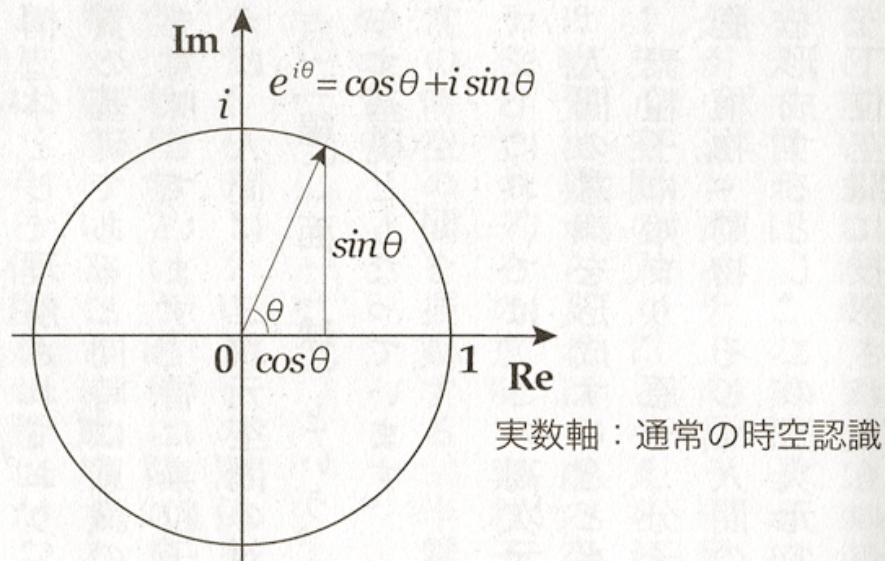
この複素空間モデルは、数学の界隈でも有名な「オイラーの公式」を使用している所がポイントである。



以前に『[エーテル空間を知覚していく](#)』の項で

書籍『シュタイナー思想とニューソロジー』を引用して以下の図を出したが、これも複素空間モデルの話である。

虚数軸：エーテル界



- ・ 素粒子の挙動を表す波動方程式はオイラーの公式を基礎に持つ
- ・ このオイラーの公式の虚数部分がエーテル界、実数部分が通常の時空認識の形成を表すと思われる。つまり、波動関数で表わされる素粒子は、高次空間の入り口であるエーテル界と、通常の時空認識の間を振動する、物質と知覚の基礎となる、半霊半物質の存在と思われる
- ・ 光子においては、この虚数軸が視覚における「モノ」と「背景の」の一体化を表し、実数が「モノ」と背景の分離状態を表している

この図においては x 軸方向の値が実数、y 軸方向の値が虚数となっている。

二つの軸を言い換えると実数軸と虚数軸となる。

このように実数と虚数の座標で表現できる空間を、数学では「複素二次元空間」と呼ぶ。

こうした数学的なものを意識の構造として説明する所がニューソロジーの肝である。

## ■ 複素空間モデルをじっくりと理解しよう

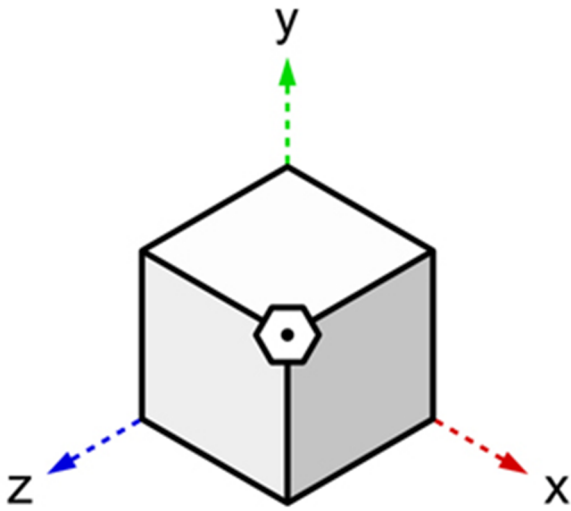
「複素空間モデル」について、

これまでの次元観察子 $\psi 3$ の説明を踏まえつつちゃんと理解しよう。

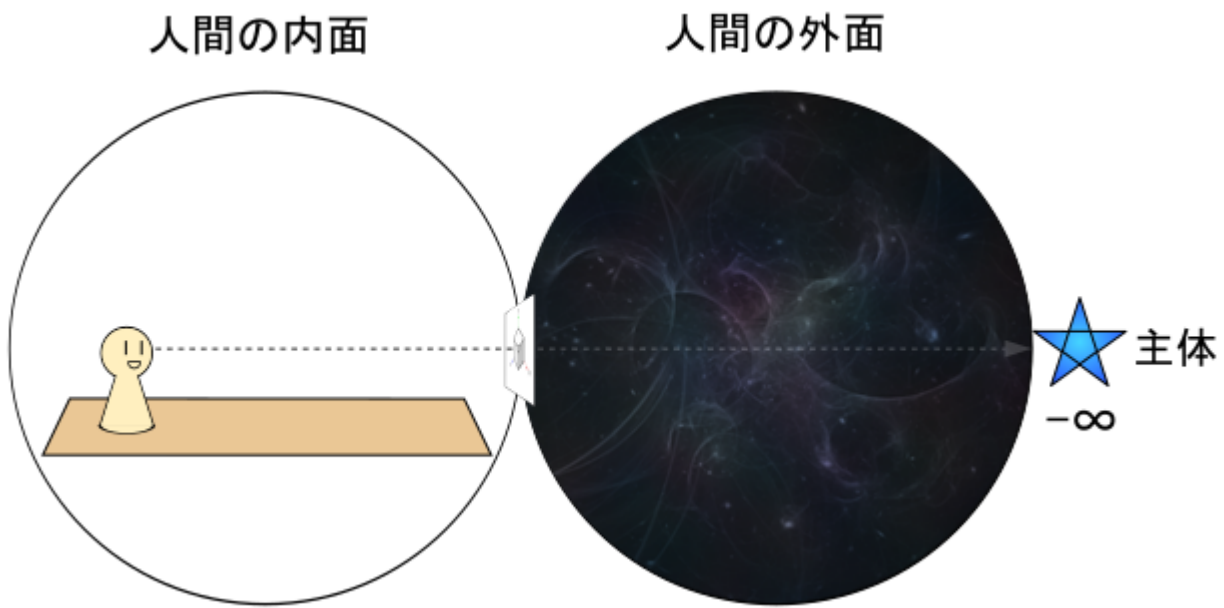
まず、「前」の発見が第一である。これは従来通りである。

以下の『4次元を発見するための図』を知覚正面に見立てて、

垂直方向となる「前」を発見しよう。



目の前の空間を「知覚正面」として見る事ができた場合、  
『人間の外面』や『主体』も分かってくる。

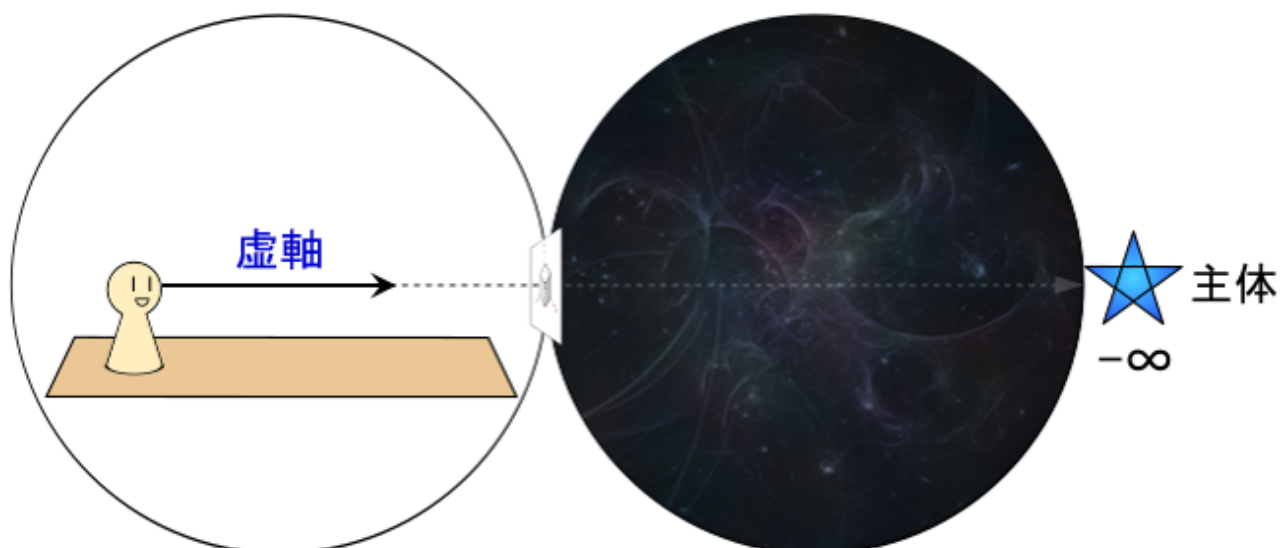


さらに、「奥行きを虚軸」とする。

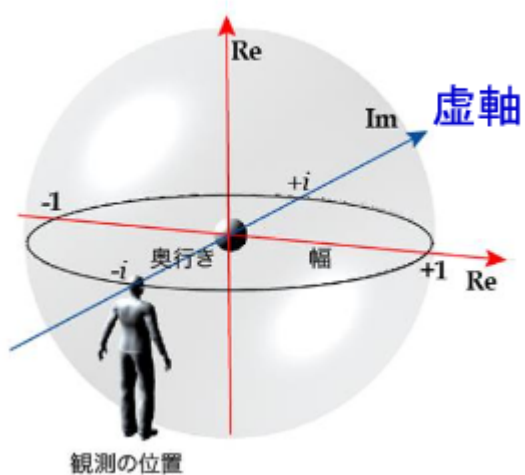


## 人間の内面

## 人間の外面

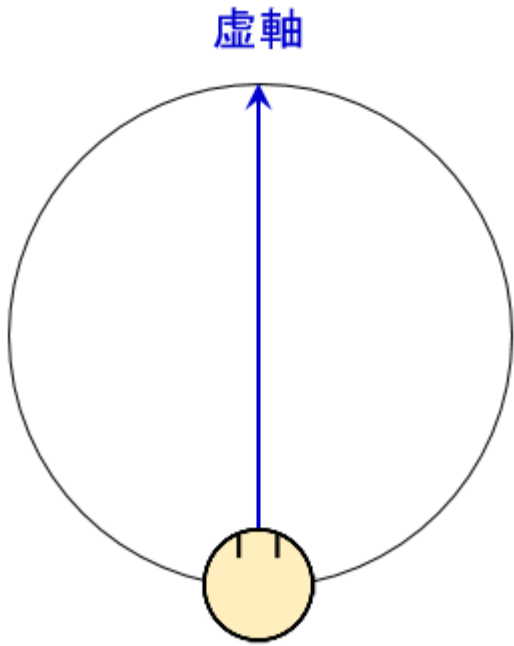


## 人間の外面

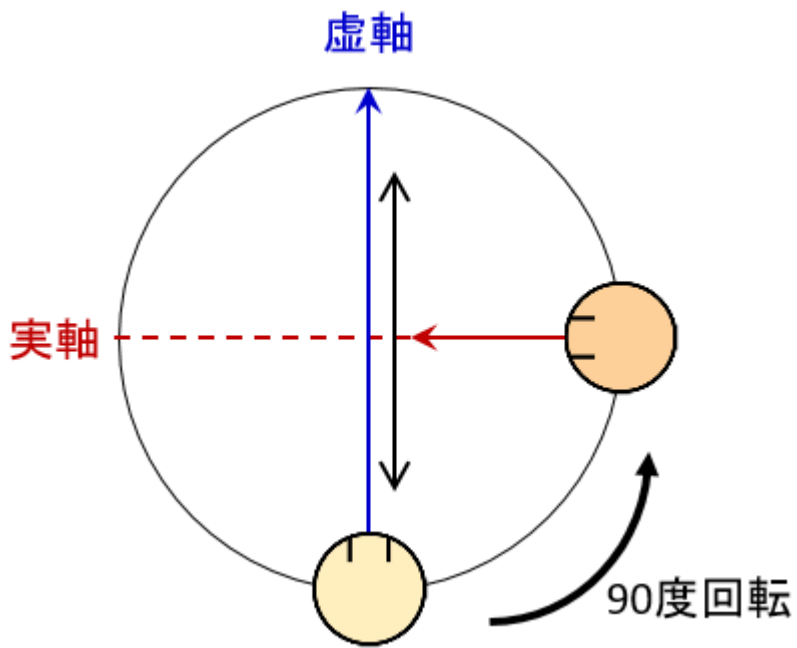


すると何が言えるのか？

虚軸を見ている人が「知覚正面」として目の前を見た場合、  
虚軸方向には距離が存在しないように見えるが・・・

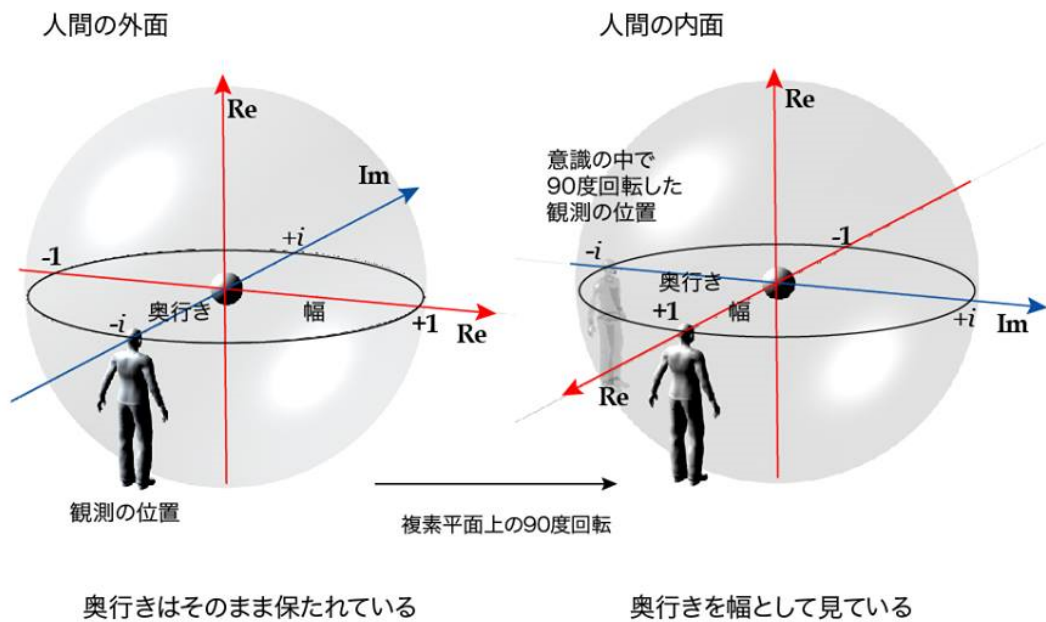


そこから 90 度回転した位置の真横からの視線だと距離が存在することが言えるのである。



これで先ほどの図の意味も分かるだろうか？

●人間の外面・内面と複素空間の対応

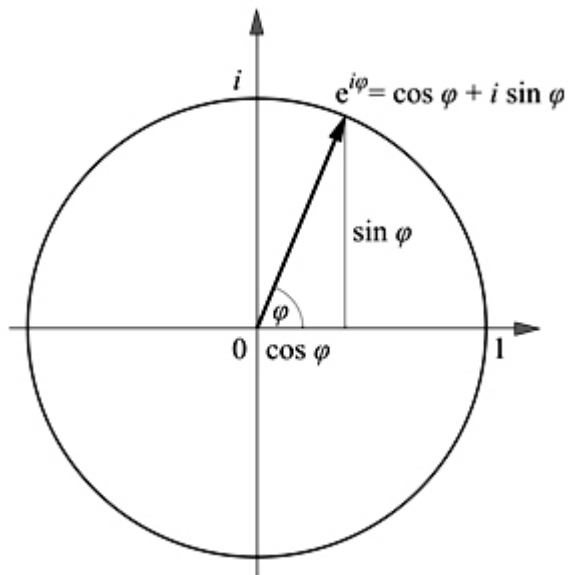


つまり、旧来モデルでは「手前」や「後ろ」を $\psi 4$ の位置とするが、複素空間モデルでは「横からの視線」あるいは「幅」を $\psi 4$ の位置とする。

さらに、複素空間モデルは「虚軸」を『奥行き』、「実軸」を『幅』と呼ぶ。そうすると「自己にとっての奥行きが、他者にとっての幅であり、自己にとっての幅が、他者にとっての奥行きである」ということが言える。

前回の『キアスム』の説明で「自己にとっての見える世界が、他者にとっての見えない世界であり、自己にとっての見えない世界が、他者にとっての見える世界である」ということについて書いたが、複素空間モデルにおいては「見える世界⇒奥行き」「見えない世界⇒幅」と置きかえると、同様のことが言えるわけである。

このように複素空間を解釈すると、以下の「オイラーの公式」の図が人間の意識の構造として使えるようになる。



さらに、「オイラーの公式」は実際の量子力学の基礎で出てくるものでもあるため、量子力学で説明される素粒子の構造は、人間の意識の構造を説明するものにもなるわけである。

何故、半田さんは複素空間モデルを 2013 年から積極的に使うようになったのか？

やはり、初版の『人類が神を見る日』の帯にも書かれていた「素粒子の正体は、我々の意識だった！」の格言が重要だからである。



このことを理解していくためにも、複素空間モデルを併用して使っていこう。

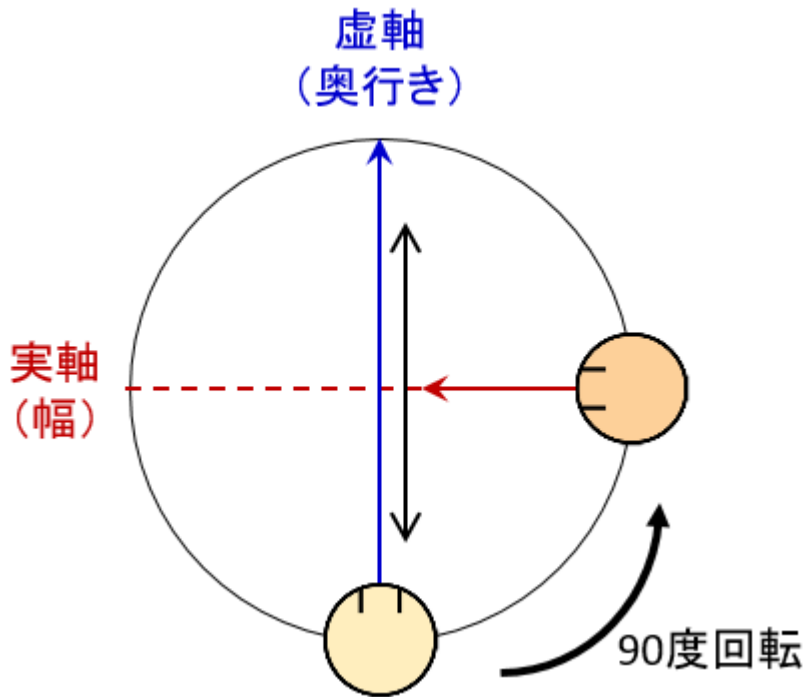
## ■ ミクロに潜む複素空間モデル

複素空間モデルにおいて重要なことを一言でまとめると・・・

自己にとっての奥行きは、横側から見た他者にとっては幅である

ということになる。

つまり、先ほど説明した通り、以下の図のようにになっているわけである。



そして、これが分かったから何なのか？

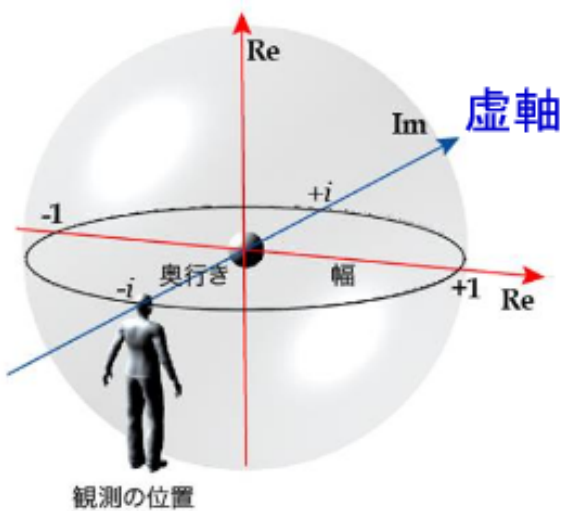
ただこの仕組みを頭に入れただけでは意味がないかもしれない・・・

ヌーソロジーでは最終的に「奥行き」と「幅」も『等化』されるようになる。

つまり、「対称的で同一のように見なすことができる」ようになる。

ヌーソロジーの複素空間モデルの図は、それぐらい深い意味を持つものである。

## 人間の外面



果たして物理現象としてそんなことがあり得るのだろうか？

思い出して欲しいのは、この複素空間があるのは素粒子の世界であり、即ち「ミクロの世界」なことである。

原子や原子核の大きさは「約 10 のマイナス 10 乗m」や「約 10 のマイナス 15 乗m」といった数値になる。

したがって、複素空間モデルを意識するという事は、それぐらい小さい世界を意識することと同義となる。

そのため、初めの方で説明した「ミクロを意識する」という基本に立ち戻る必要がある。



[リンク：■変換人型ゲシュタルト論(19) ～変換人型ゲシュタルトの基礎～]

こうしたミクロの世界の中での思考に成功し、何かしらの体感を得なければ、ニューソロジーが「分かった」とは言えないだろう。

以上。複素空間モデルについて分かっただろうか？

複素空間は「オイラーの公式」に含まれており、量子力学で実際に使う数式でもそれが出てくる。

$$e^{i\theta} = \cos \theta + i \sin \theta$$

しかしながら、こうした「難しそうなる数式」が出てくると、一気にイメージがしづらくて悩む人もいると思うので・・・  
次回はそれをイメージで理解する方法を探っていく。

## 42. 実数と虚数の付随イメージ

前回の複素空間モデルの話でも出てきた「オイラーの公式」。  
ヌーソロジー学習においても重要なため、たまに出てくる。

$$e^{i\theta} = \cos \theta + i \sin \theta$$

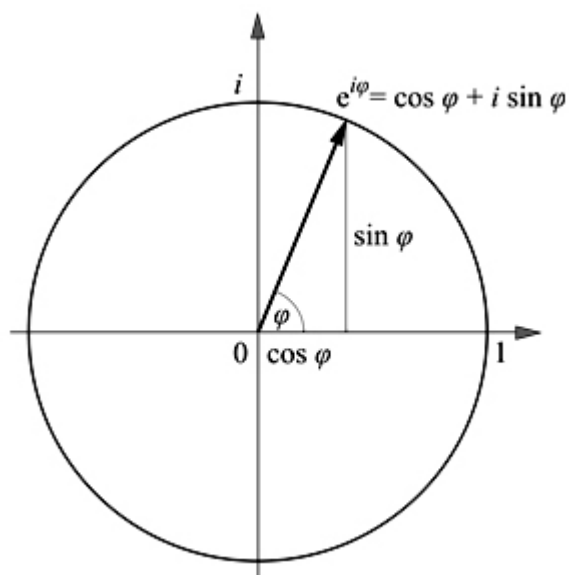
これは物理学者のリチャード・P・ファインマンが、  
「我々の至宝」や「すべての数学のなかでもっとも素晴らしい公式」と言っていたこともある。  
そんな異名を持つすごい公式である。

数学的には「オイラーの等式」に変化するというので、数学好きの間では人気が高いと思う。

$$e^{i\pi} = -1$$

しかしながら、以下のような数式と図は・・・

$$e^{i\theta} = \cos \theta + i \sin \theta$$



なんとも簡素であり、  
数学が苦手、数学アレルギーみたいな人にはよく嫌われる。

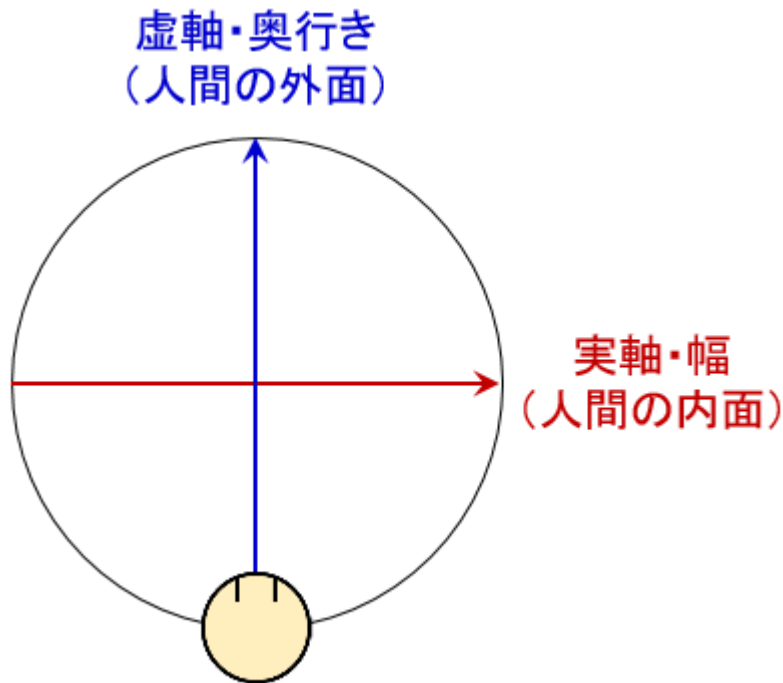


そこで、「イメージで捉えてみるとどうなるだろうか？」ということをお今回やってみようと思う。

### ■ 虚軸と夜、実軸と昼

前回説明した「複素空間モデル」によると、

虚軸は『人間の外面』の方向であり、実軸は『人間の内面』の方向である。

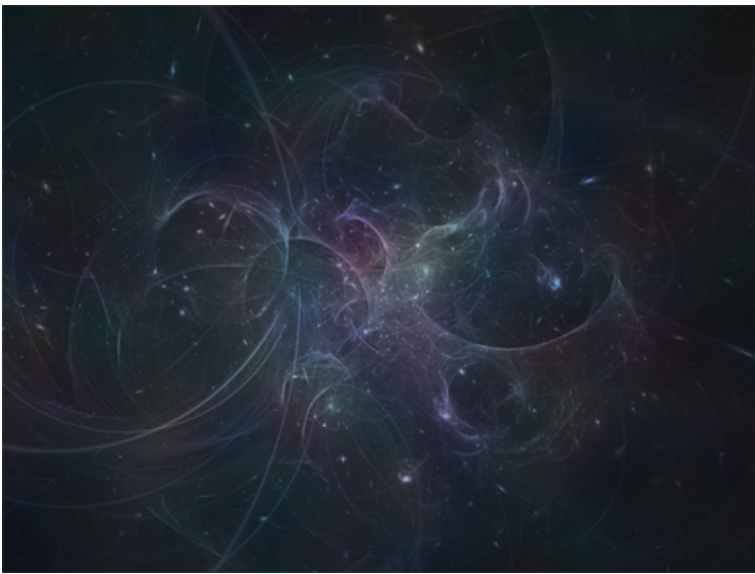


また、『[夢の世界のビジョン](#)』の項で説明したように

『人間の外面』は夜に対応し、『人間の内面』は昼に対応するとされている。

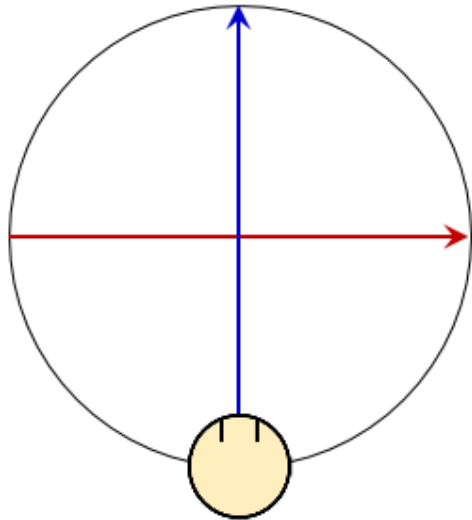
OCOT 情報も、昼と夜は「対化」の表現だと言っていた。昼は人間の内面で、夜は人間の外面の現れだっ  
てこと。確かに、人間は昼間は客観世界（延長）の中で生き、夜は主観世界（持続）に生きるのが基  
本。これは表相が等化された世界と、表相を中和した世界（表相の等化を無効にする）の関係と言っ  
ていいかもしれない。

そこで、夜と昼は、それぞれ以下みたいなイメージとしよう。



そうすると、虚軸と実軸はそれぞれ以下のイメージに向かうことになる。

外面



内面



### ■ オイラーの公式に当てはめてみる

それから、以下の式はどんなことを意味するか分かるだろうか？

$$e^{ix} = \cos x + i \sin x$$

まず、これは「関数」になっているので、  
「x の値にナニカを入れると、ナニカの値を返す」  
ようになっている。

そして、その値は「複素数」として返ってくる。  
複素数とは「実数と虚数が合わさったもの」なので、  
この関数の x に値を入れると、「実数の値がいくらかと、虚数の値がいくらか」が返ってくるわけである。

ナニかの値を入れる

$$e^{ix} = \underline{\cos x} + \underline{i \sin x}$$

↓                      ↓

実数の値      虚数の値  
(-1~1)      (-i~i)

---

複素数の値

例えば、実際に値を入れていくと、以下のようなになる。

$$x \text{ の値が } 1 \longrightarrow \text{約}0.54030 + \text{約}0.84147 i$$

$$x \text{ の値が } 2 \longrightarrow -\text{約}0.41614 + \text{約}0.90929 i$$

$$x \text{ の値が } 3 \longrightarrow -\text{約}0.98999 + \text{約}0.14112 i$$

$$x \text{ の値が } 4 \longrightarrow -\text{約}0.65364 - \text{約}0.75680 i$$

$$x \text{ の値が } 5 \longrightarrow \text{約}0.28366 - \text{約}0.95892 i$$

$$x \text{ の値が } 6 \longrightarrow \text{約}0.96017 - \text{約}0.27941 i$$

ちなみに、sin や cos にはラジアン of 値を入れるものなので、一般的には以下のような値が想定される。

$$x \text{ の値が } \frac{\pi}{2} \longrightarrow 0 + i$$

$$x \text{ の値が } \pi \longrightarrow -1 + 0$$

$$x \text{ の値が } \frac{3\pi}{2} \longrightarrow 0 - i$$

$$x \text{ の値が } 2\pi \longrightarrow 1 + 0$$

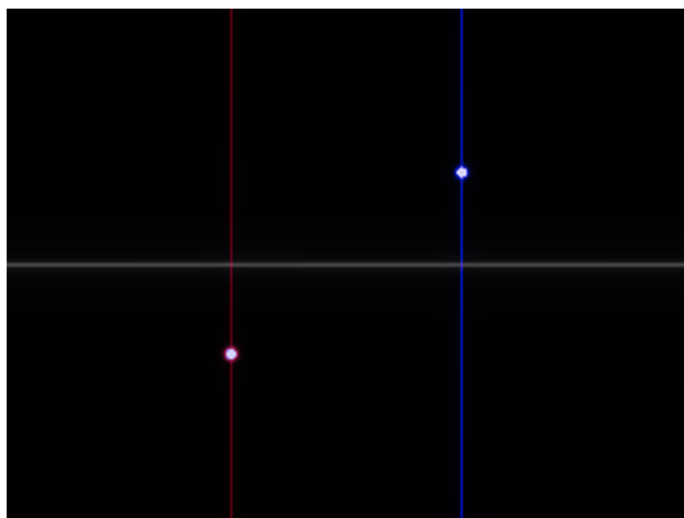
$$x \text{ の値が } \frac{\pi}{3} \longrightarrow \frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}i$$

$$x \text{ の値が } \frac{\pi}{4} \longrightarrow \frac{1}{\sqrt{2}} + \frac{1}{\sqrt{2}}i$$

$x$  にランダムな値を適当に入れてみた場合、その結果の値を CG にして表すと以下のようなになる。

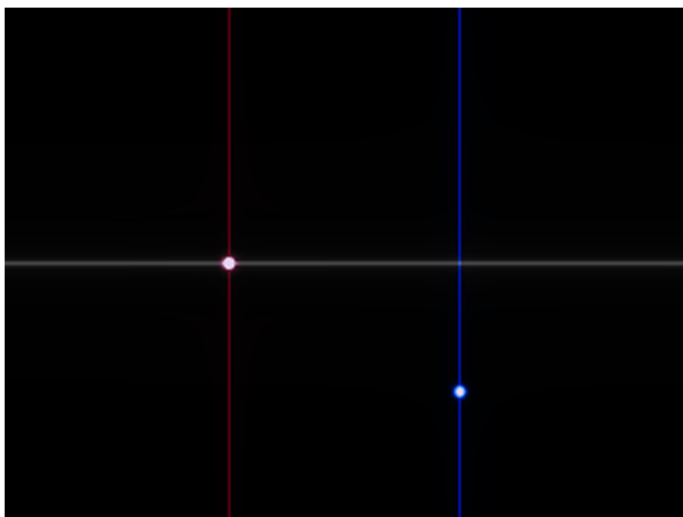
紅色の点の位置が実数の値、蒼色の点の位置が虚数の値。

白線の位置が 0 で、それより上がプラス、それより下がマイナスの値とする。



[アニメーション：二つの点がランダムな位置に出現する]

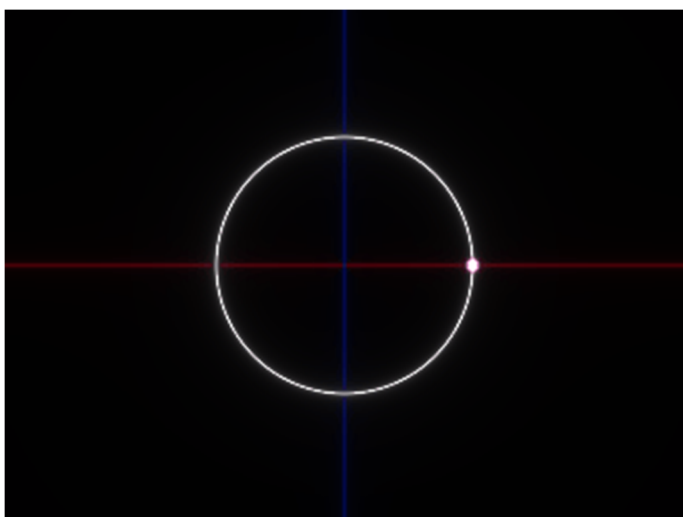
それから、 $x$  の値がだんだんと増えていった場合、以下のようなになる。



〔アニメーション：二つの点が波を描くようなスピードで移動する〕

面白いことに規則的な動きになるのが分かるだろうか？

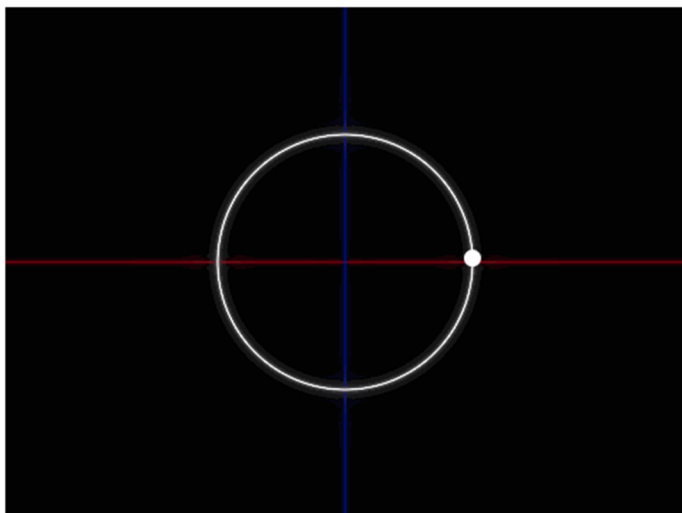
「オイラーの公式」で出した二つの値は、複素平面の円周上の値に必ずなる。  
したがって、実軸と虚軸からなる複素平面があった場合、  
オイラーの公式は円周上をグルグル回るように値が変化するものになっている。



〔アニメーション：点が円周上を移動する〕

数学が苦手な人向けに説明したが、  
だいたい分かって来ただろうか？

そして、実数の世界を昼、虚数の世界を夜のイメージとすると、  
先のアニメーションは以下のようなになる。

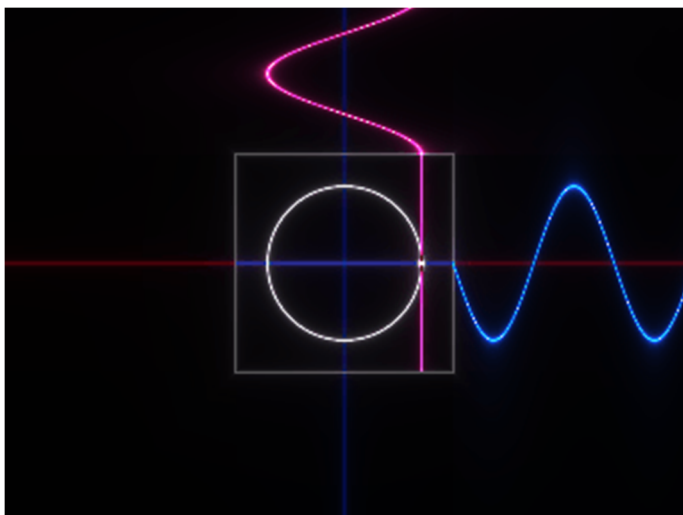


[アニメーション：点が円周上を移動するのに対応して景色が変わる]

「オイラーの公式」について、  
このようなイメージができることが何となく分かったらどうか？

### ■ オイラーの公式と波。エーテル体と回転

また、オイラーの公式は  $\sin$  と  $\cos$  で構成されているから、  
「波」のようにもなっているわけである。



[アニメーション：点が円周上を移動し、波を描く]

[Youtube 動画：Complex Spin]

量子力学で実際に出てくる式は以下のようなものだが・・・

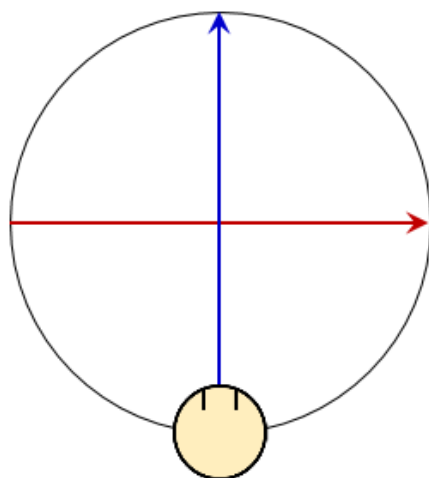
$$\begin{aligned}\psi(x, t) &= \cos\left(\frac{p \cdot x - Et}{\hbar}\right) + i \sin\left(\frac{p \cdot x - Et}{\hbar}\right) \\ &= e^{i\left(\frac{p \cdot x - Et}{\hbar}\right)}\end{aligned}$$

そこでも「オイラーの公式」と「波」のような構造が出てくるから、「波動関数」と呼ばれている。

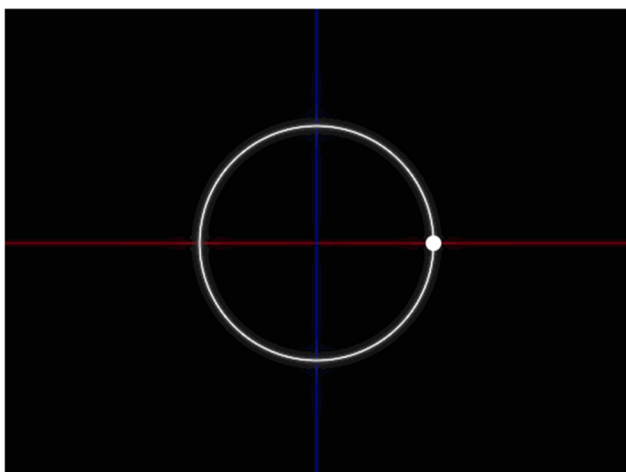
あとは、虚軸は「エーテル界」とも言われているので、エーテル体っぽいイメージでも良いかもしれない。



外面



内面



[アニメーション：点が円周上を移動するのに対応して景色が変わる]

このように、「オイラーの公式」というとなんだか数学が苦手だとイメージしづらいかもしれないが、  
とりあえず「回転」と「行ったり来たり」の動きが大事なわけである。

なんとなく伝わっただろうか？

## 43. マカバの利用について

スピリチュアルや神聖幾何学の界限では「マカバ」と呼ばれるものが重要視されている。

マカバは人間が本来持つ「光の身体」みたいな意味だが、  
神聖幾何学において伝えられているそれは以下のような形をしている。



〔アニメーション：マカバの形をした立体が回転する〕

この図形は、数学の界限だとドイツの数学者ヨハネス・ケプラーが発見した「星形多面体」と呼ばれているものの一種であり、

上記のものは「星型正八面体」に該当する。

書籍『フラワー・オブ・ライフ』にて、この図形が取り上げられたことで有名になったらしい。

〔書籍：ドランヴァロ・メルキゼデク『フラワー・オブ・ライフ — 古代神聖幾何学の秘密(第1巻)』  
(2001) ナチュラルスピリット 〕

ちなみに、綿棒を使った工作で作れるので、  
綿棒で多面体製作する一派もいる。

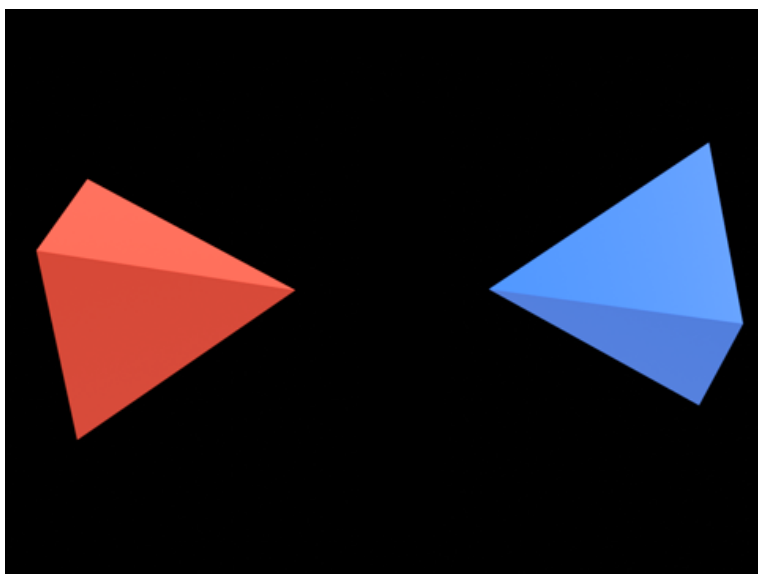
〔リンク：綿棒多面体製作に準備するもの - tamentaiworld ページ〕

さて、星型正八面体や、それと関わる多面体の形もヌーソロジー的に重要な意味を持っているので、  
それについて説明していこう。

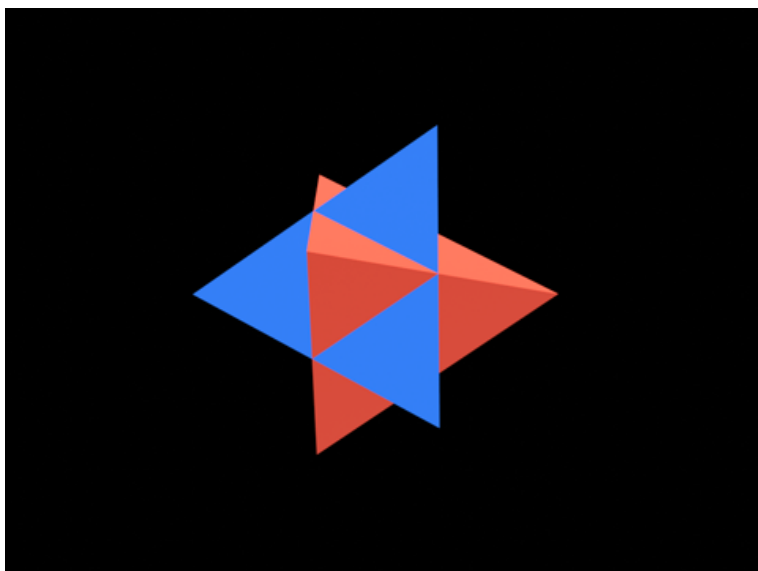
### ■ 二つの正四面体

まず、星型正八面体には、多角形の基本である**正四面体**が出てくる。

向かい合う正四面体を二つ用意して・・・



向かい合ったものを重ね合わせてピッタリな角度に調整する。  
すると・・・



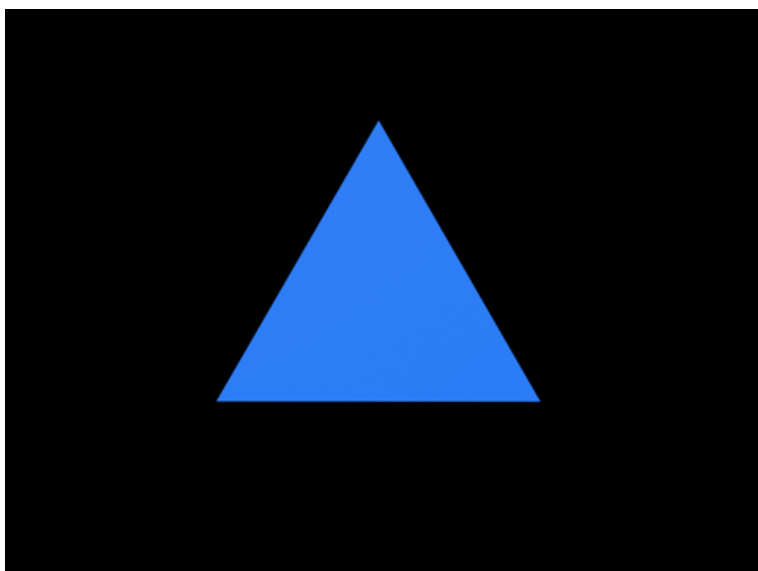
星型正八面体ができるわけである。

これがヌーソロジー的多面体幾何学の基本となるので覚えておこう。

### ■ 二つの正四面体の意味

正四面体はヌーソロジーでも重要な意味を持っていて、  
それは必ず「前方向」と「後ろ方向」の二つの対で機能するものである。

次のように「前方向」と「後ろ方向」の正四面体をイメージしよう。



※前を向いている正四面体



※後ろを向いている正四面体

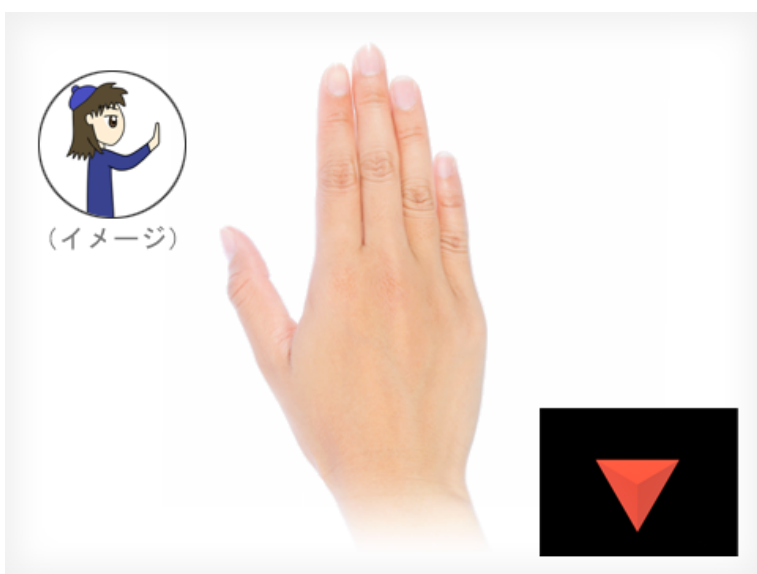
ここで「前方向の正四面体」と「後ろ方向の正四面体」が持つ意味は、  
『次元観察子 $\psi_3$ 』と『次元観察子 $\psi_4$ 』が出てきた時の「前」と「後ろ」と同様である。

[リンク：■変換人型ゲシュタルト論(39) ～「 $\psi_3$ ～ $\psi_4$ 」までを整理しよう～]

前を先手とした場合と、後ろを先手とした場合に、  
それぞれ正四面体があることを意識してみよう。



※前を先手とした場合⇒前方向の正四面体



※後ろを先手とした場合⇒後ろ方向の正四面体

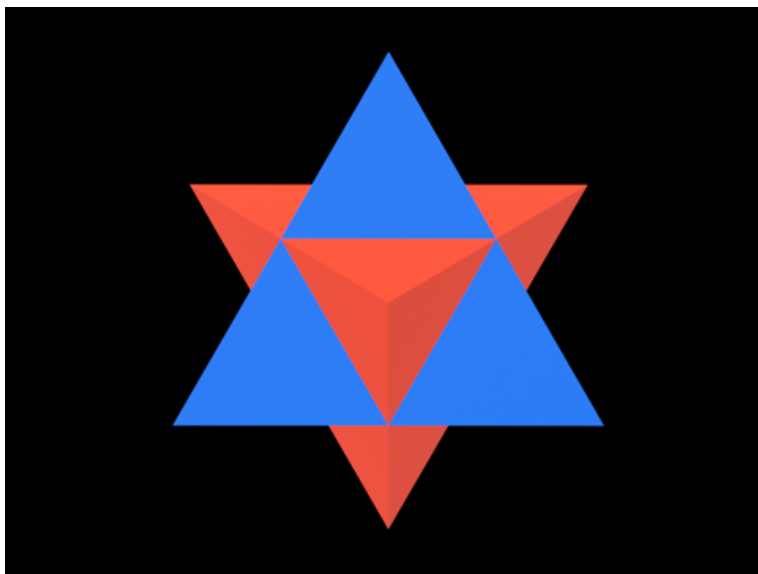
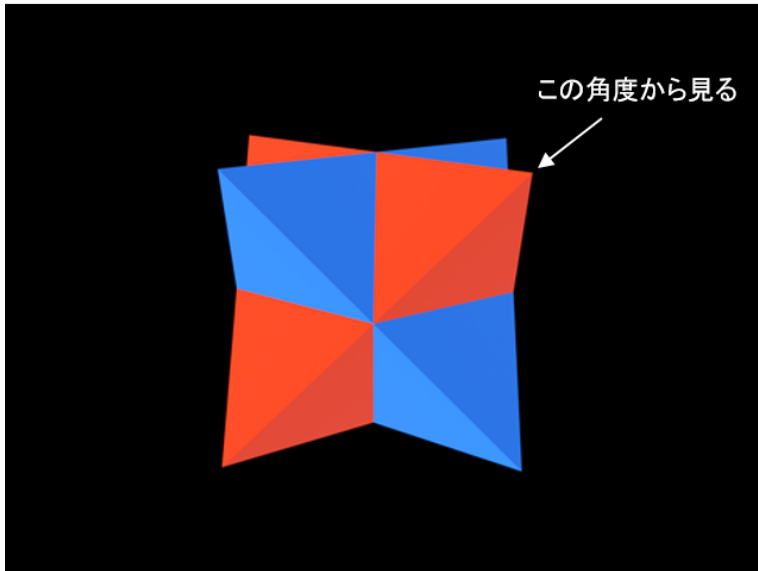
そして、それらの二つの正四面体を重ねると・・・星型正八面体になるわけである。



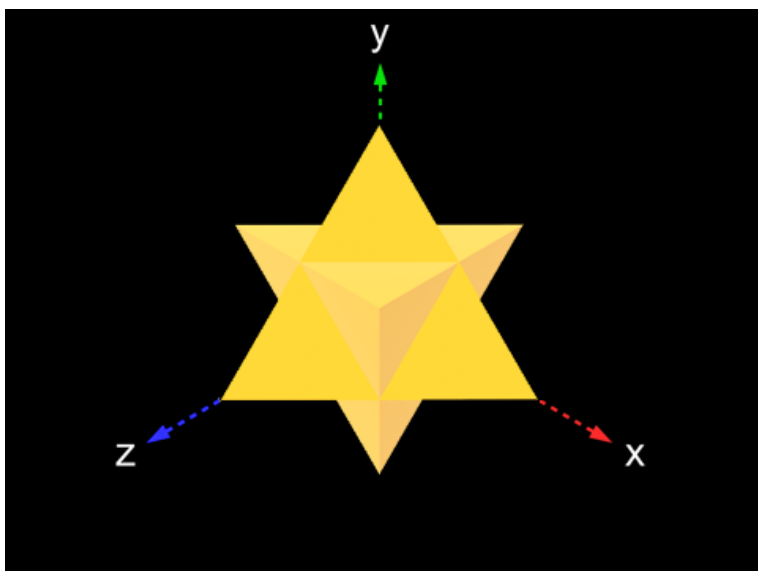
この時の星型正八面体は「前」と「後ろ」を対の関係としてしっかりと捉えて、それらを統合するような力を持つ。

これはヌーソロジー的なマカバの意味の基礎となるので覚えておこう。

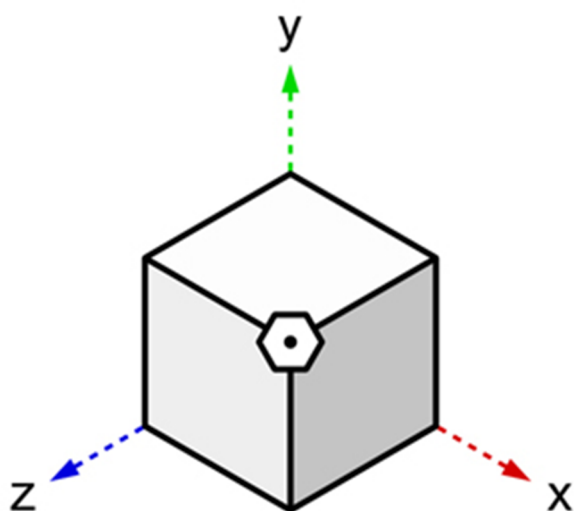
また、以下のようにになっている場合、斜め上から見るのが重要である。



それから、星型正八面体をこの角度から見た時の3点への方向は、4次元から見た  $x \cdot y \cdot z$  の方向を表している。



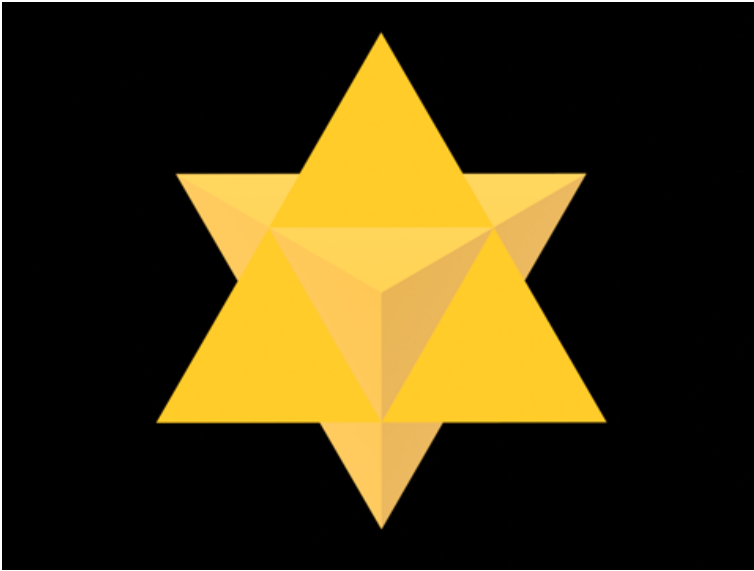
そのため、これは「4次元を発見するための図」と同様の機能を持っている。



要するに、この図でも4次元方向を見つけることができるが・・・

それを正四面体や星型正八面体の図形でやっているわけである。





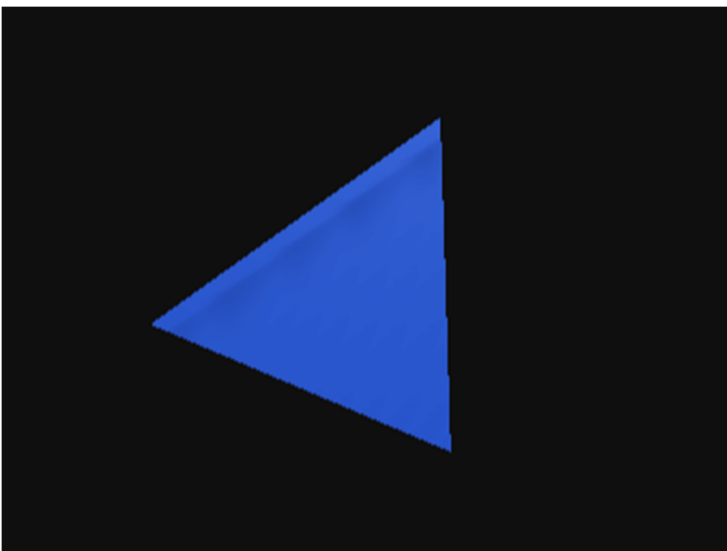
以上が「ヌーソロジーにおける多面体と変換型ゲシュタルトの関係」の基礎である。  
ざっくりと分かって来ただろうか？

### ■ Unity で作った多面体ビューアー

多面体といえば、以前にこのサイトで多面体を眺めるための Web ビューアーを作ったことがある。

[リンク：「Unity で作った多面体ビューアー」を公開します。]

これは Web 上で簡単に使うことができるツールであり、  
多面体を色々と眺めたり、動いてるアニメーションを見たりすることができるので、  
多面体が好き人は適当に遊んでみて欲しい。



[アニメーション：回転する正四面体]



〔アニメーション：回転する星型正八面体〕

以上。星型正八面体についてはもっと奥が深いものだが、  
とりあえず今回はここまでにしよう。

今回は「正四面体」が出てきたので、  
次回は「正六面体」と「正八面体」について説明する。

## 44. 正八面体と正六面体の意味

今回は正八面体と正六面体について。

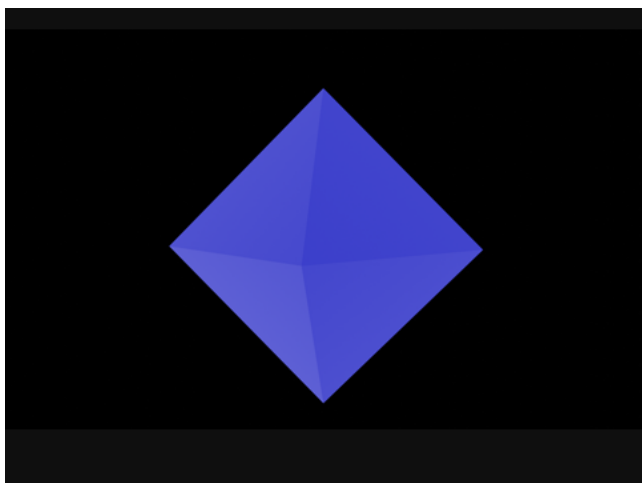
『変換人型ゲシュタルトとは？（前編）』の項で、正八面体は「外在世界(物の世界)として捉えている内面」と正六面体は「内在世界(心の世界)として捉えている外面」の象徴だとちょっと書いたが、ようやくちゃんと説明できる所まで来た。

[リンク：■変換人型ゲシュタルト論(7) ～変換人型ゲシュタルトとは？（前編）～]

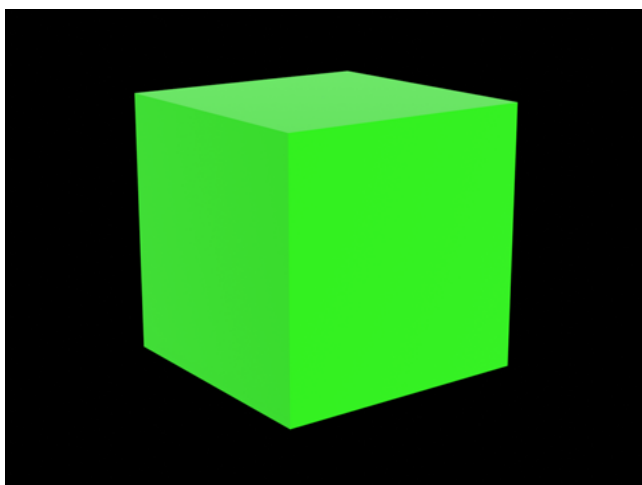
ということで、正八面体と正六面体のニューソロジー的な意味について説明していきたい。

### ■ 正八面体と正六面体の二つの方向性

結論から言うと、3次元空間に留まる『人間の内面』の世界を表すのが正八面体であり、そこから外部へ出る『人間の外面』の世界を表すのが正六面体である。



3次元空間に留まる『人間の内面』行きの方向性



内面から外部へ出る『人間の外面』行きの方向性

以前に書いた「外在世界(物の世界)として捉えている内面」と「内在世界(心の世界)として捉えている外面」も、それぞれそんな感じの意味である。

もっと簡潔に言うと、**正八面体のがノス側なので物質的、**  
**正六面体のがノウス側なので精神的**なものということになる。

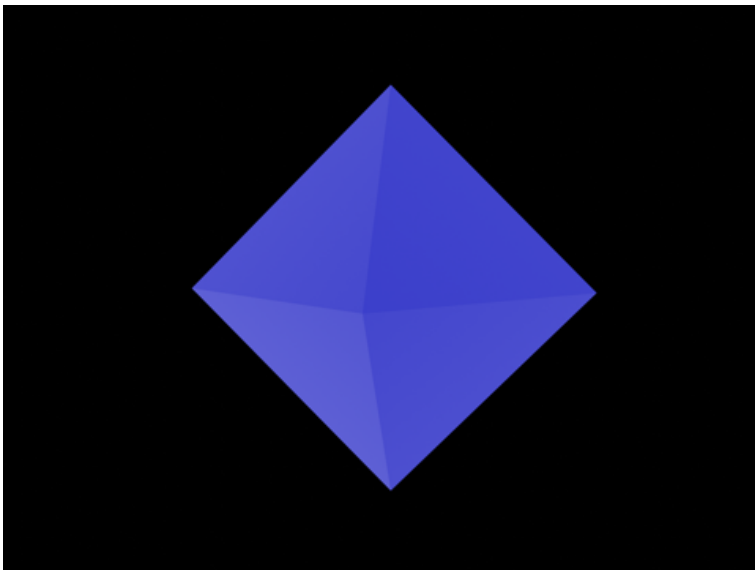
普通に考えたら、ブロックのような形をした正六面体（立方体）のが物質的なのでは？と思うだろうけど、そんな視点が「反転」してるかのような所もまたヌーソロジーっぽい。

どうしてそうなるのだろうか？  
これから詳しく説明していく。

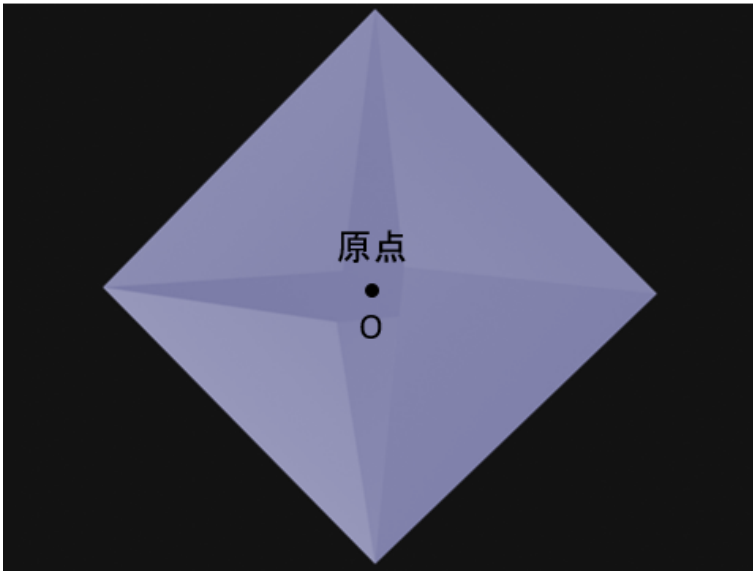
### ■ 正八面体について

正八面体は何故、物質的な方向性のものになるのか？  
それは**3次元座標の姿を表している**からである。

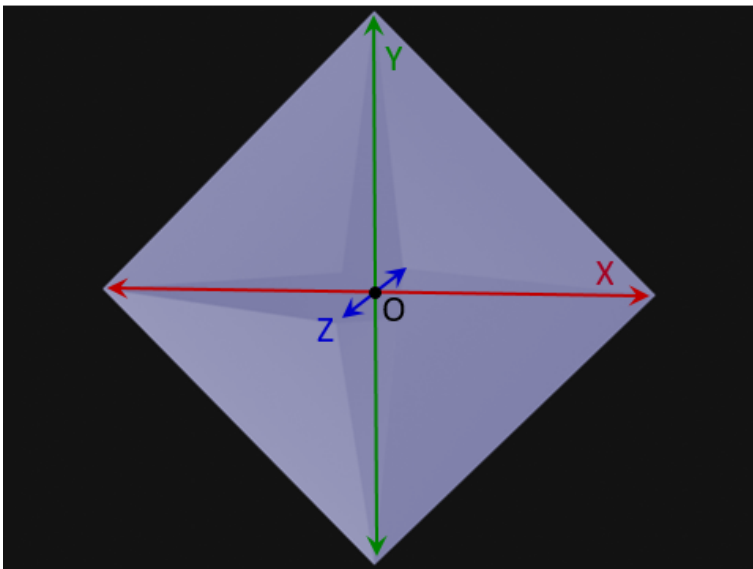
正八面体は以下のような形をしているわけだが・・・



拡大して、その真ん中を原点ということにしてみよう。



その時、上下、左右、前後の三つの方向に、  
それぞれ頂点があるのわかるだろうか？



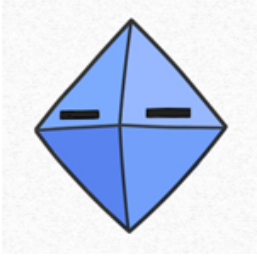
この三つの方向はX軸、Y軸、Z軸の方向でもあり、

「3次元の座標軸の先に頂点がある」という特性が正八面体では大事である。

正八面体をニューロロジー的に理解する時は、3次元座標をそこに重ねて、3次元座標から出来た形を正八面体として捉える。

このように、正八面体は3次元座標を象徴しているから、  
この世的で物質的なものだと言えるわけである。

(ちなみに、自分がいつも使っている↓のアイコンも、実はどっちかという「3次元空間への定着」的な意味を持っていることになる)



正八面体に留まるように3次元空間に落ち着くことは、地に足をつけることと同義なので・・・**グラウンディング**みたいな意味になる。

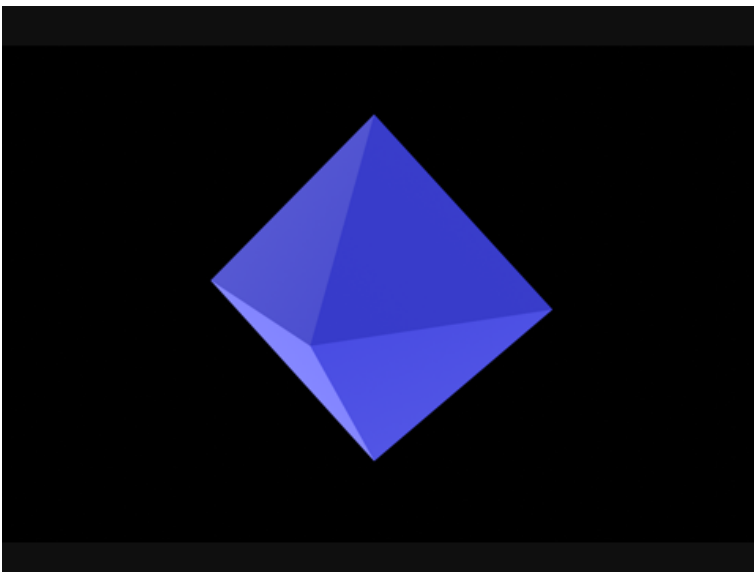
あるいは、正八面体のそうした意味はニューソロジー的な高次元幾何学を踏まえないと分からないため、「高次元からの視点で地に足をつける」みたいに捉えても良いと思う

### ■ 正六面体について

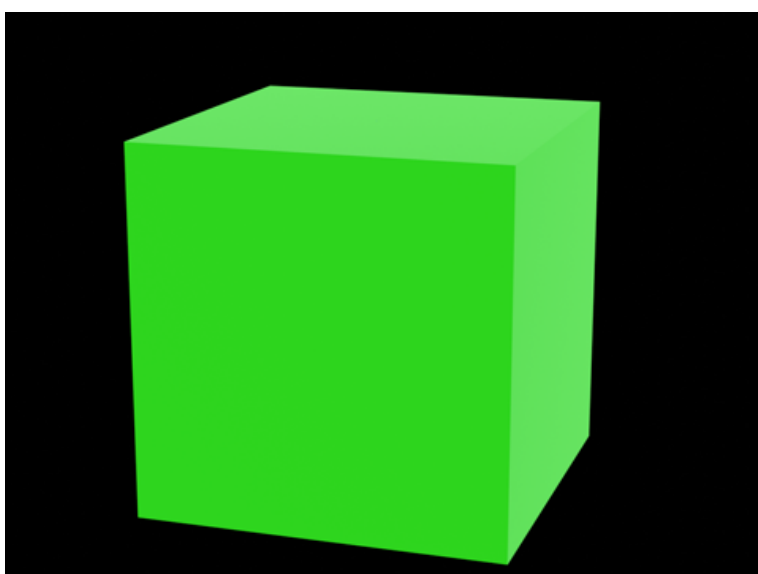
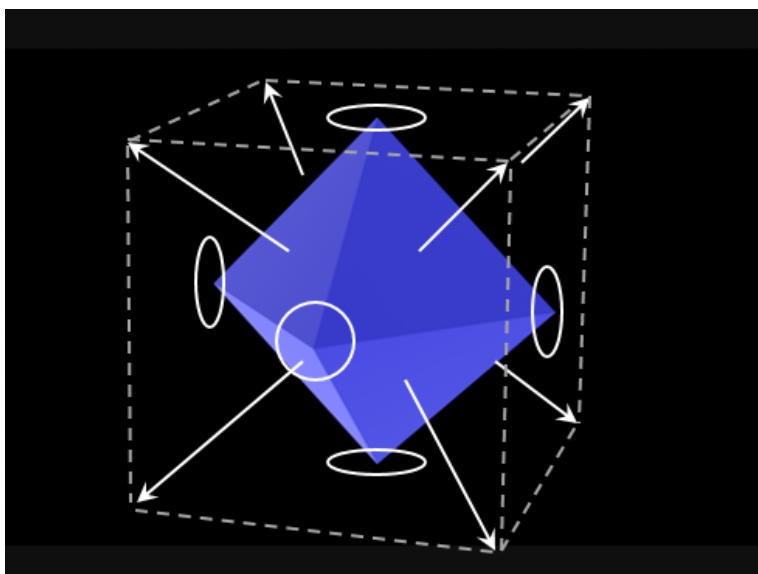
次に、正六面体は正八面体を**面点変換**してできたものと言うことができる。

「面点変換」とは何か？

正八面体は以下のような形をしているわけだが・・・



この立体の頂点を面、面を頂点にしたらどうなるだろうか？



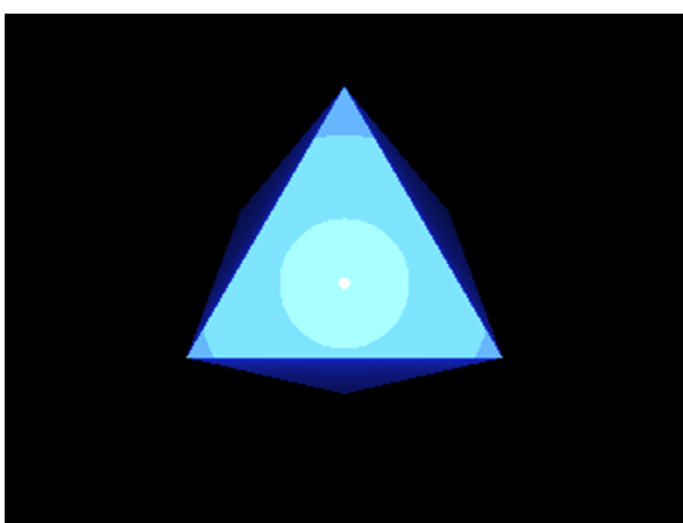
そう。正六面体になるわけである。

正八面体の頂点の数は6つなのに対し、正六面体の頂点の数は8つなため、相互は入れ替え可能な形になっている。

このように、頂点と面、面と頂点を入れ変えるのが「面点変換」であり、正八面体と正六面体は面点変換の関係になっている所が大事である。

ヌーソロジーはさらにこの面点変換の概念を、

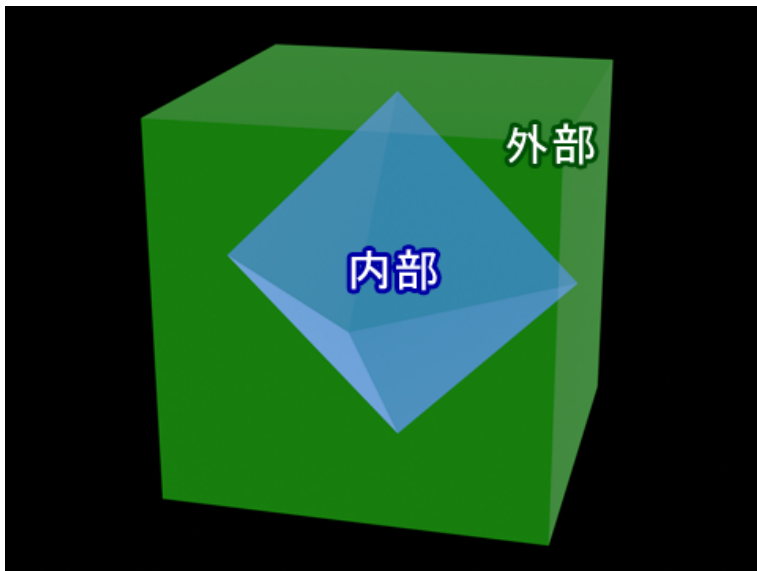
『次元観察子ψ3』や『人間の外面』を発見する時のように「一点を眺ながら全体を見る」感覚とも重ねるようにする。



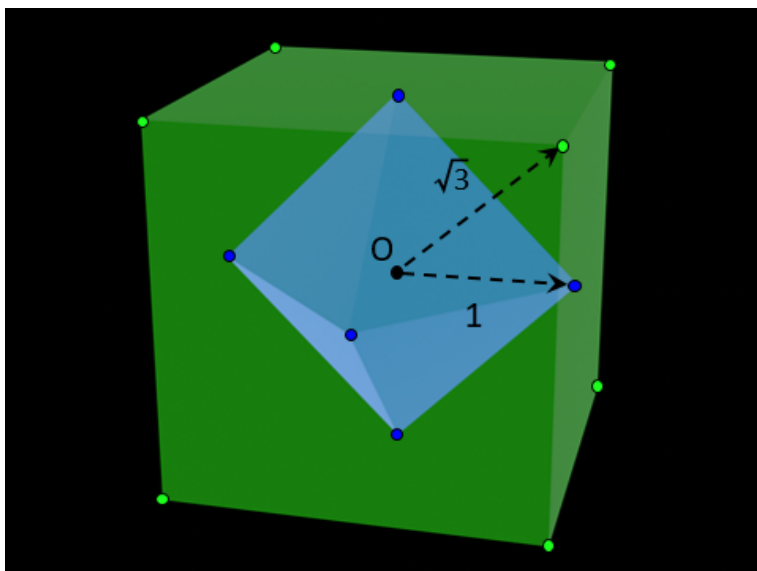
〔アニメーション：正八面体から正六面体への面点変換〕

正八面体⇒正六面体に面点変換した時、  
正八面体の外側にある正六面体は、  
正八面体よりも大きく広がった「外部」の世界を表している。





また、正八面体の原点から頂点への長さを1とすると、  
正六面体の原点から頂点への長さはルート3となる。



つまり、内部：外部は、1：ルート3の比率になっている。

$$1 : \sqrt{3} \text{ (近似値 } 1.7320508075\dots)$$

外部に移行する時の比率がルート3！

これはなんとなく大事な数値になるので覚えておこう。

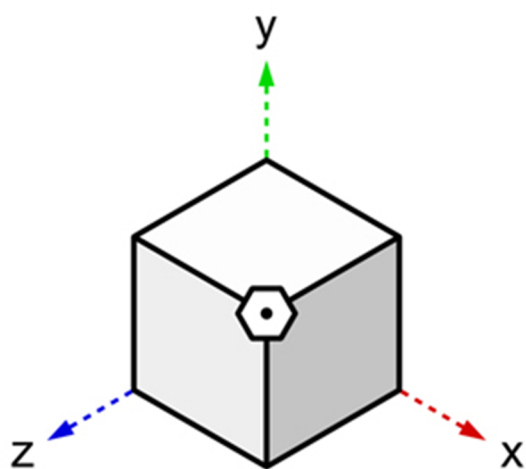
それから、正六面体は普通に考えたら「ブロック」って感じだが、

ヌーソロジー的な正六面体は、以下の視点から見るようにする所がミソである。



(ちなみに、中に正八面体があるとするとこうなる)

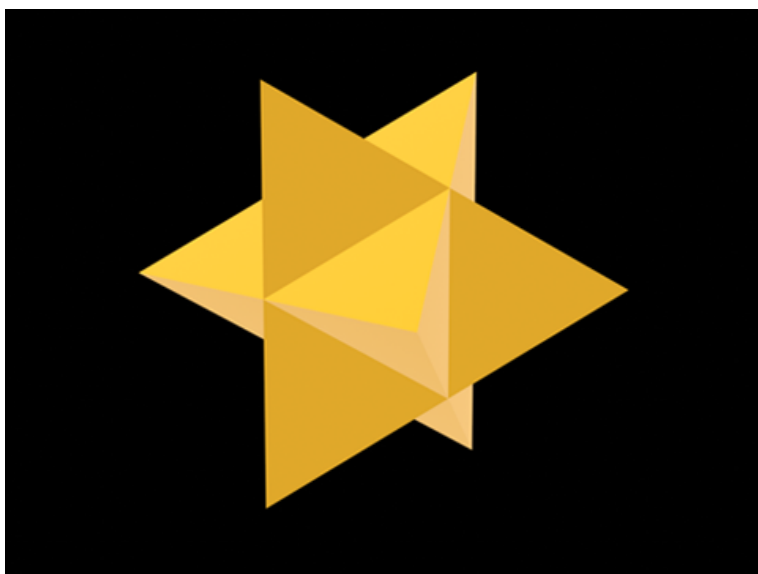
つまり、ヌーソロジー的な正六面体の意味は、以下の図が表すものとほぼ同様になる。



正八面体と正六面体のヌーソロジー的な意味について、大体分かってきただろうか？

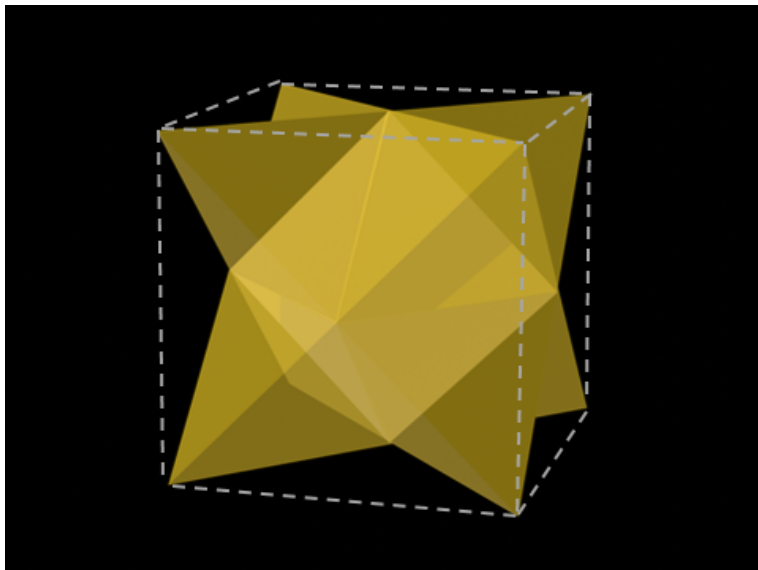
### ■ 星型正八面体について

さて、ここで「星型正八面体」について再度説明する。



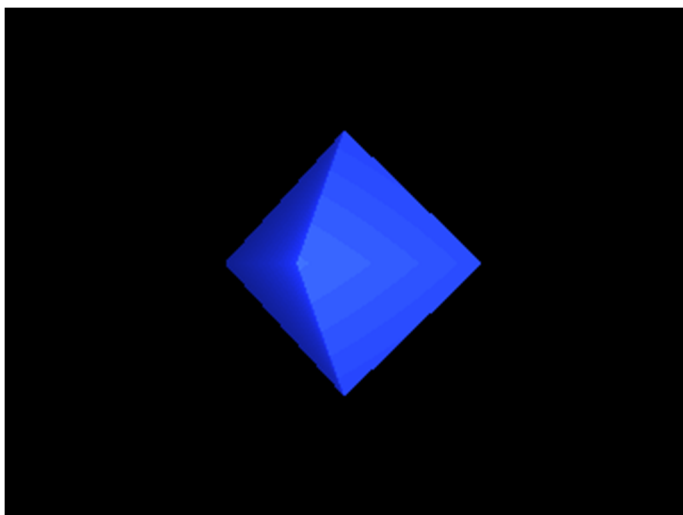
この形は、よく見ると正八面体と正六面体を含んだ形になっている。

突起部分の内側にあるのは正八面体で、外側の頂点を結ぶとできるのが正六面体になっている。



つまり、星型正八面体は正四面体が二つ組み合わさった形であると同時に、正八面体と正六面体を含んだ図形にもなっているわけである。

それから、正八面体の面の部分を伸ばすことで、星型正八多面体になる。



〔アニメーション：正八面体の面の部分を伸ばすことで星型正八多面体に変化〕

これは、3次元空間を表す正八面体が、正六面体までは行かないにせよ、それに向かって外部へと出ようとすることを意味する。

つまり、「外在世界(物の世界)として捉えている内面」と「内在世界(心の世界)として捉えている外面」のどっちつかずにあるながらも、内面を内包しながら外面の方向へ行こうとする形になっているのが星型正八面体である。



〔アニメーション：星型正八多面体の回転〕

以上。正八面体・正六面体・星型正八面体のヌーソロジー的な意味について、なんとなく分かっただろうか？

これまで出てきた多面体についてをまとめると、次のようになる。



正四面体(前方向): 外面側(精神側)へ行く方向



正四面体(後方向): 内面側(物質側)へ行く方向



正六面体: 外面側(精神側)の世界



正八面体: 内面側(物質側)の世界



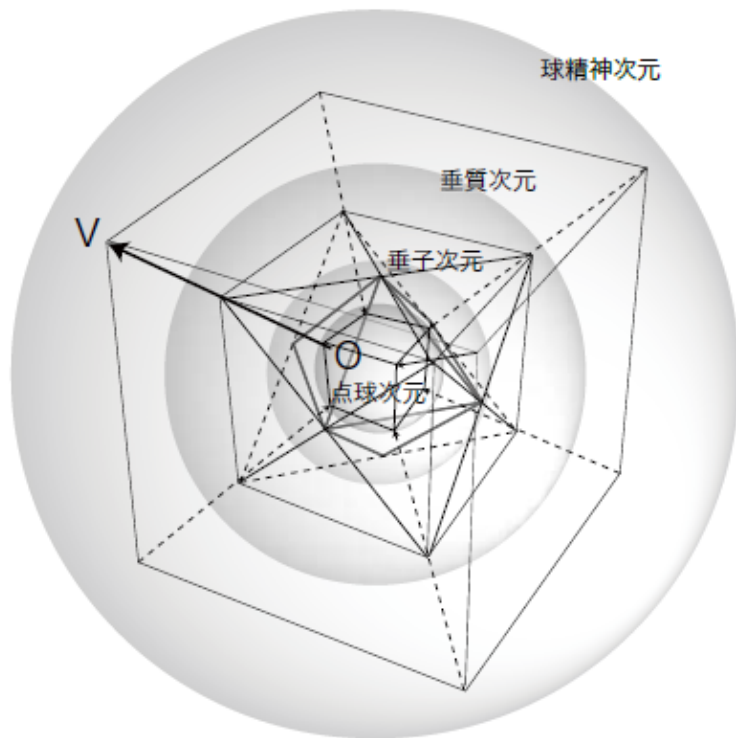
星型正八面体: 内面側と外面側の統合  
内面側を内包しながら外面側へ向かうこと

## ■ 壮大な構造

ヌーソロジーでは、そんな「正八面体⇒正六面体」の構造が、実は**3段階**ある。

その3段階はヌーソロジーが『元止揚』と呼ぶもの・・・

即ち『次元観察子 $\psi 1 \sim \psi 2$ ,  $\psi 3 \sim \psi 4$ ,  $\psi 5 \sim \psi 6$ ,  $\psi 7 \sim \psi 8$ 』に対応している。



※書籍『2013：人類が神を見る日』より引用

「点球次元： $\psi 1 \sim \psi 2$ 」

「垂子次元： $\psi 3 \sim \psi 4$ 」

「垂質次元： $\psi 5 \sim \psi 6$ 」

「球精神次元： $\psi 7 \sim \psi 8$ 」に対応していて、

「 $\psi 1 \sim \psi 2 \Rightarrow \psi 3 \sim \psi 4 \Rightarrow \psi 5 \sim \psi 6 \Rightarrow \psi 7 \sim \psi 8$ 」で3段階の変化がある。

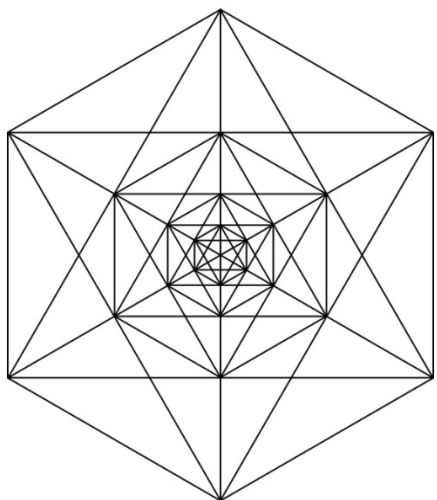
それをナナメ上から見ると、以下のようなになる。

これを『ヘクサチューブル』と呼ぶ。



※Youtube 動画『NOOS LECTURE 2013 OPV』より引用

それを平たくすると、以下のような図になる。



それらの全貌を理解するとなると、だんだんと壮大な話になってくるため、  
ヌーソロジーは非常に奥が深い・・・

その辺りについては、ここでは詳しく説明しない。

そもそも、無料のブログテキストでなんでもやるのもアレなので・・・

ヌーソロジー本家で学んでいきましょう、ということで。

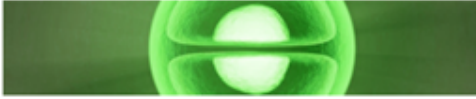
次元観察子 $\psi 3 \sim \psi 4$ と、それに絡んだ幾何学の話はここまでにして、

次回はいよいよ『次元観察子 $\psi 5$ 』の話に入っていこうと思う。

## 45. プログラム 3 次元観察子 $\psi_5 \sim \psi_6$ 位置の等化と中和

いよいよ『次元観察子 $\psi_5$ 』からの話に入っていこう。

「 $\psi_1 \sim \psi_2$ ：普通の世界」「 $\psi_3 \sim \psi_4$ ：反転した世界」より先、さらに突き進んだ層にある世界である。

	$\psi_1 \sim \psi_2$	第一層
	$\psi_3 \sim \psi_4$	第二層
	$\psi_5 \sim \psi_6$	第三層
	$\psi_7 \sim \psi_8$	第四層
	$\psi_9 \sim \psi_{10}$	第五層
	$\psi_{11} \sim \psi_{12}$	第六層
	$\psi_{13} \sim \psi_{14}$	第七層

次元観察子 $\psi_5$ の理解は、次元観察子 $\psi_3 \sim \psi_4$ までの理解が前提になる。

次元観察子 $\psi_3$ については「知覚正面」といった概念の説明があったが、なんとなく分かっただろうか？  
しかし、その辺りはまだ序の口であるため、  
それだけではニューソロジーの持つ力としてはまだまだ弱いとも言える。  
ニューソロジーにはその先があり、そこからが本番である。

次元観察子 $\psi_5$ を理解すると、

『 $\psi_1, \psi_2, \psi_3, \psi_4$ 』がそれぞれ『負荷・反映・等化・中和』の意味があるものとよりハッキリと理解できる。

加えて、 $\psi_3$ よりもさらに奥深い『等化』が分かってくるようになる。

ここから先は、ニューソロジーを深めていくための中級的な本番ということで、話を進めていこう。



## ■ オコットによる次元観察子 $\psi 5$ の説明

まず、次元観察子  $\psi 5$  は冥王星のオコットによると以下のように説明される。

次元観察子  $\psi 5$  とは自己が形成されている空間領域のことです。  $\psi 5$  は位置の等化によって顕在化を起こし、人間の内面と外面を統合します——シリウスファイル: 19920204

「自己が形成されている空間領域」と書いてある。

ここでいう「自己」とは『[「自己」を見つけるために](#)』の項で説明したような「Spirit Self」に通じた自己であるし、

$\psi 5$  が分かるとそうした意識の発見にも繋がるし、ブレない自己を確立することにも繋がる。

[リンク: ■変換人型ゲシュタルト論(3) ~「自己」を見つけるために~]

それから、『位置の等化』というのはヌーソロジー用語であり、

『 $\psi 5$  を顕在化させること』と同義である。

また、 $\psi 5$  は『人間の内面』と『人間の外面』を統合するとも書いてある。

この「統合」を言い換えると『等化』ということになるので、これも「 $\psi 3$  と  $\psi 4$  の等化」と同義になる。

つまり、 $\psi 3$  と  $\psi 4$  の等化が、揺るぎない自己の発見にも繋がるということである。

そのため、確かな自己を確立し、雑多な物事に動じない精神力を持つつもりで、

次元観察子  $\psi 5$  の理解にのぞむと良いと思う。

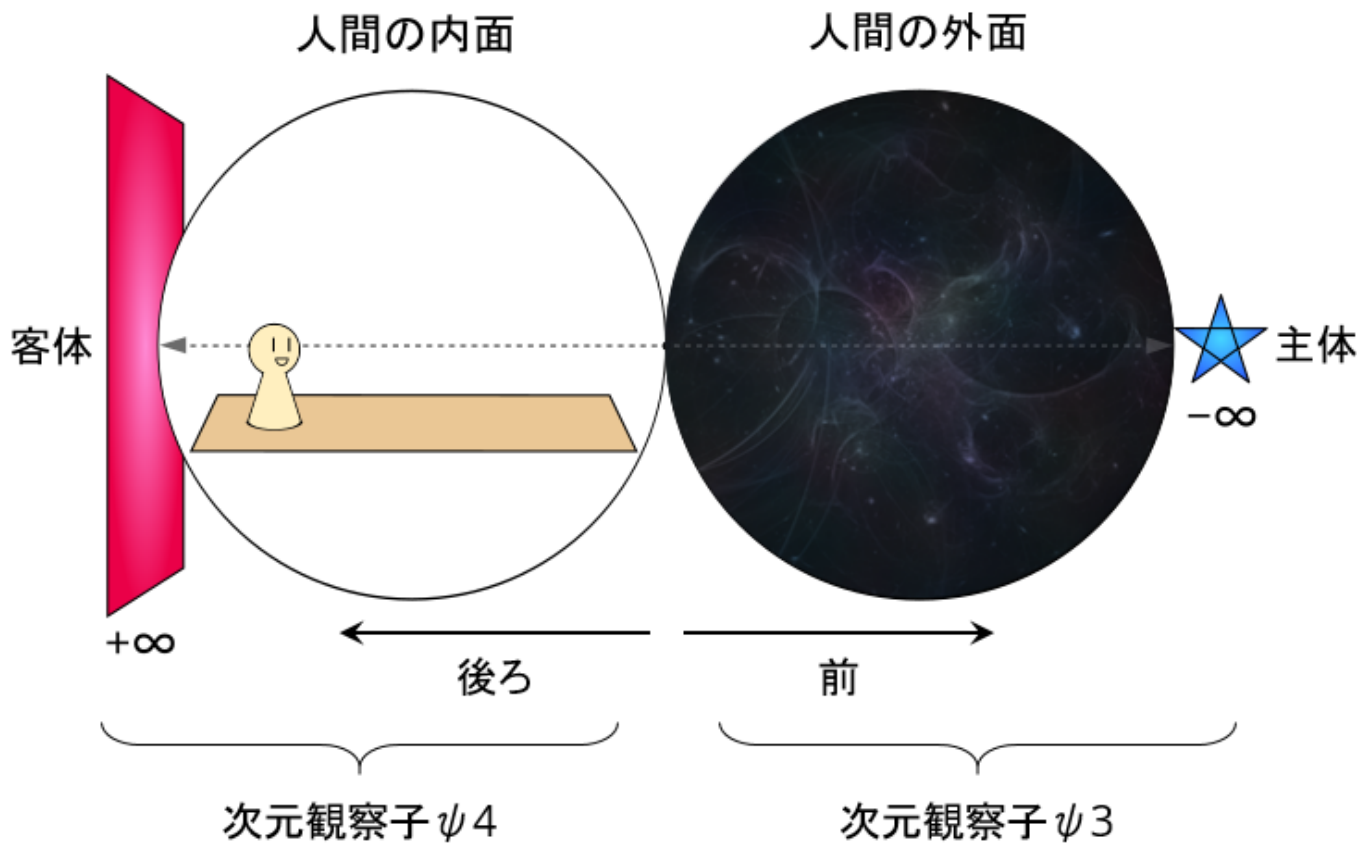
## ■ 次元観察子 $\psi 5$ の発見のゴール

次元観察子  $\psi 5$  の発見のゴールはどこにあるのだろうか？

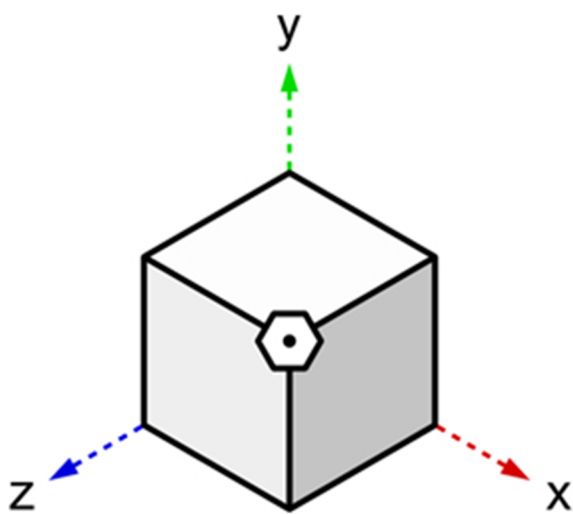
基本的には、まずは  $\psi 3$  と  $\psi 4$  の定着が大事である。

$\psi 3 \sim \psi 4$  において、前の無限遠点 ( $-\infty$ ) と後ろの無限遠点 ( $+\infty$ ) があり、主体と客体がある。

ここまではOKだろうか？



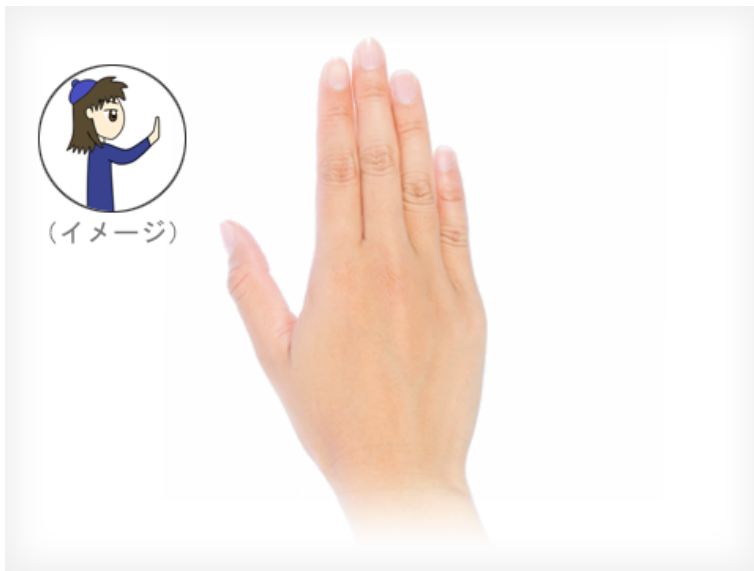
知覚正面上だと、3次元空間の垂直方向ある『垂止』の前側が $\psi_3$ 、後ろ側が $\psi_4$ となる。



また、奥行き方向に主体があり、手前より後ろ方向に客体があることになる。



奥行き方向を意識。前に主体。

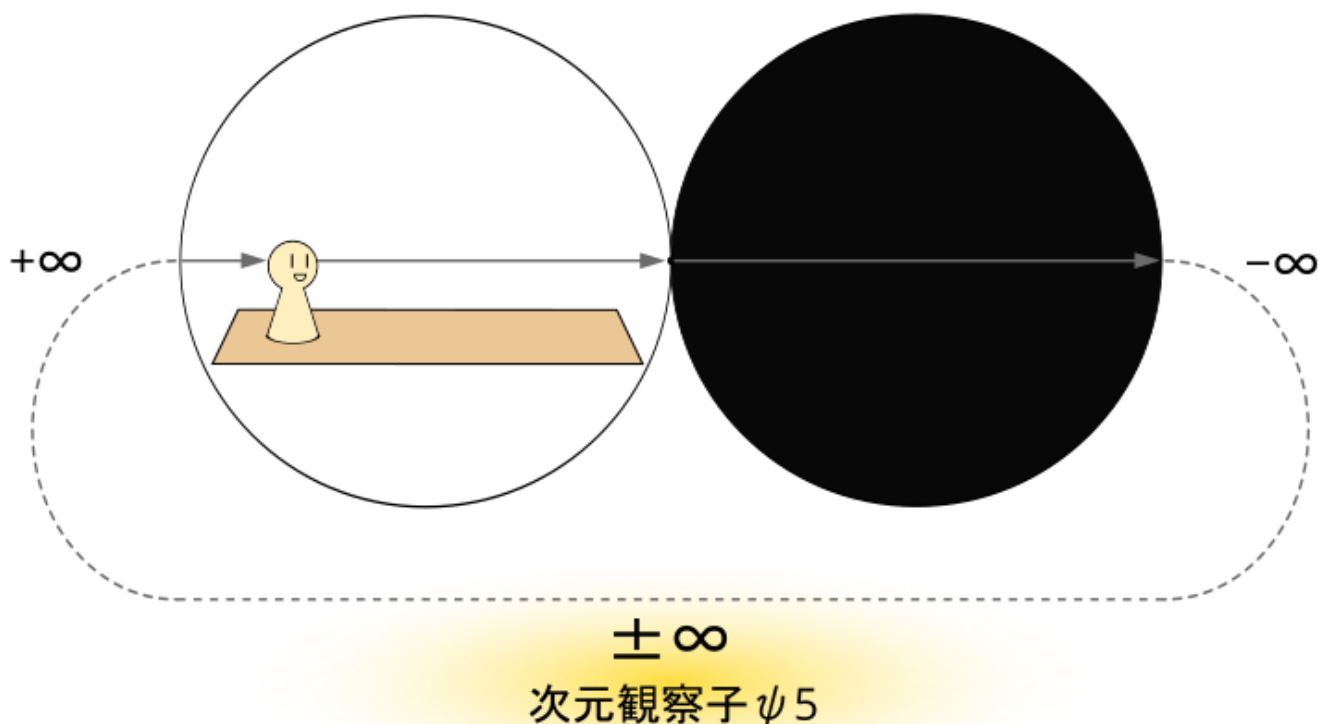


手前より後ろ方向を意識。後ろに客体。

そして、次元観察子 $\psi 5$ ではその二つを『等化』する。  
言い変えると「対称性を見出す」が必要になる。

さらに、等化が完了すると、前の無限遠点と後ろの無限遠点が繋がった、  
「無限遠点 $\pm\infty$ 」の位置が分かるようになる。

その場所に次元観察子 $\psi 5$ があり、冥王星のオコットが言う通り「自己が形成されている空間領域」もそこにあるため、それを発見するのがとりあえずのゴールとなる。



しかしながら、一体どうやってそれを発見すれば良いのだろうか？

まずは「回転」と「無数化」が基本となるため、  
その二つについて説明しようと思う。

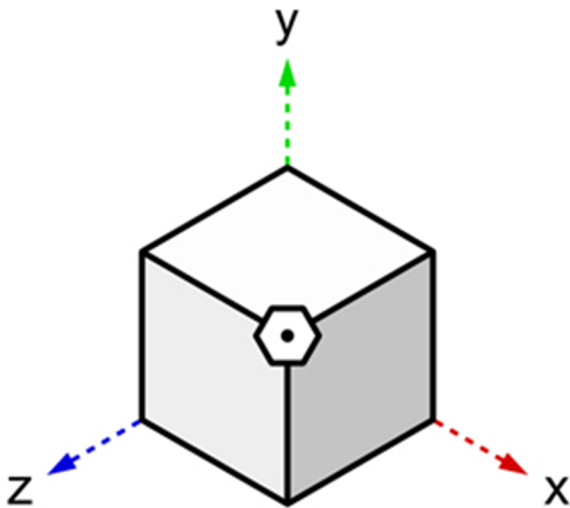
## 46. 垂子の回転

前回、『次元観察子 $\psi 5$ 』の発見のカギとなるのは、「回転」と「無数化」だということを書いた。

今回は「回転」について説明していく。

・・・その前に、『垂子』についてを軽くおさらいしよう。

『次元観察子 $\psi 3$ 』は「知覚正面」が分かった時に発見されるもので、以下の図を知覚正面とした場合、垂直方向にあるものが『垂子』である。

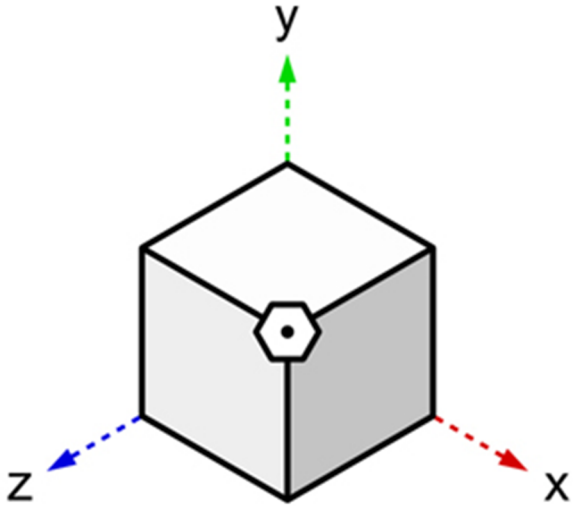


そのため次元観察子 $\psi 3 \sim \psi 4$ が『垂子次元』と呼ばれるので、この概念についてよく意識していこう。

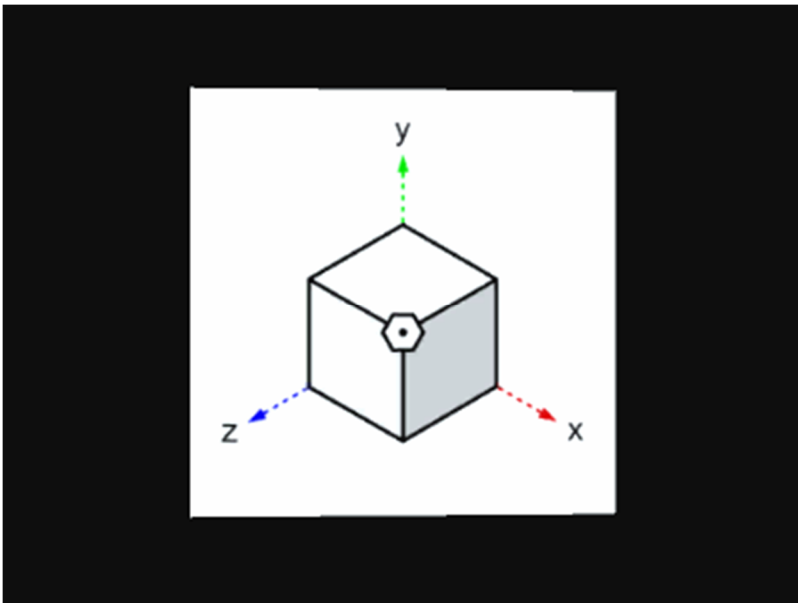
### ■ 「垂子」の回転

さて、次元観察子 $\psi 5$ の発見は、次元観察子 $\psi 3 \sim \psi 4$ の『等化』でもある。等化の基本は回転なので・・・『垂子』を回していこう。

まずは「知覚正面」を意識してから・・・



その「知覚正面を回す」イメージである。



〔アニメーション：上記の図板が横回転〕

**KitCat 実験**のイメージだと、以下の絵を「知覚正面」として・・・



それを回すイメージである。



〔アニメーション：KitCat 缶が自転しているように見える〕

上記のアニメーションは分かりやすいように描写したもののだが、実際に知覚正面を回すイメージができるだろうか？

### ■ 「垂子」から「垂質」へ

そもそも、「回転」にはどんな意味があるのだろうか？

以下の KitCat 実験のアニメーションを見てもらえれば分かりやすいと思う。





〔アニメーション：KitCat 缶が自転しているように見える〕

これは「自分がKitCat 缶の周りを回っているかのように見えるアニメーション」であり「KitCat 缶が回っているアニメーション」でもあるわけだが、  
対象の物が回転した場合、どういうと言えるかというと・・・  
対象の物を立体物（3D）として全体を認識することができる。

そもそも、回転がない場合は2Dである。



上記の光景でも、光と影の見え具合で3D上はどうなっているかの推察はできるが、  
結果は触ったり回って見たりしないと分からないのである。  
光と影の色合いは装飾で、実は缶の形とは全然ちがう形をしている可能性もある。

見ている光景に先入観を持っていると、  
以下の動画のように分かりづらい配置になっている可能性もある。

〔Youtube 動画：Assumptions〕

それを確かめるためには「触覚」で認識することも大事だが・・・

視覚で認識する場合、対象の周りを回ったり、物を回したり、回転がないと3Dとして物体が認識できないのである。



〔アニメーション：星型正八面体の回転〕

『垂子』と「知覚正面」を回転させる場合もこの法則が大事となる。

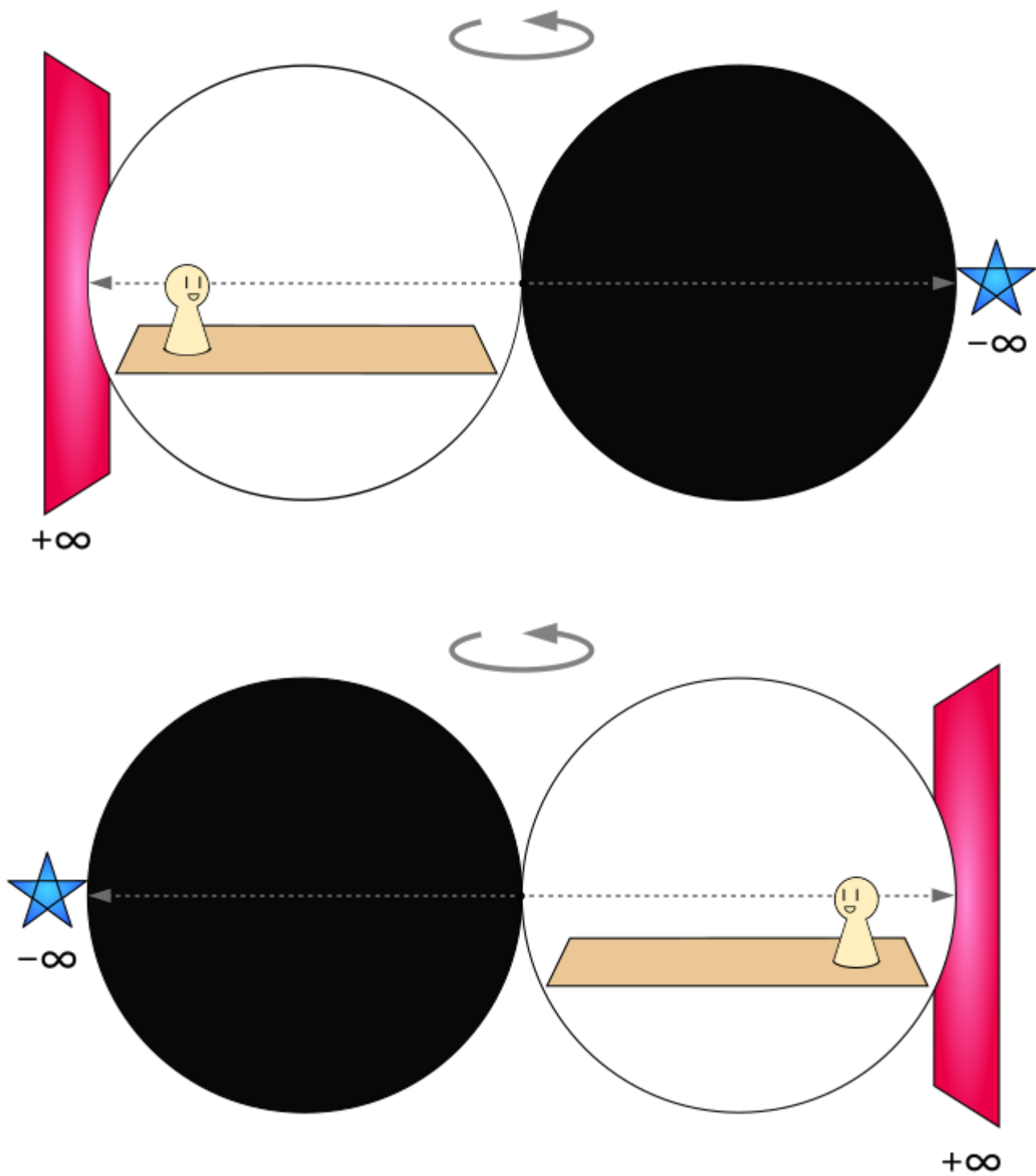
「回転によって一つ上の次元の全体像が見えてくる」という法則によって、「知覚正面」よりさらに次元が上がり、認識している空間の中に「実体」が出てくるようになる。

このように、『垂子』が回転によって実体を持つことを『垂質』と呼ぶ。

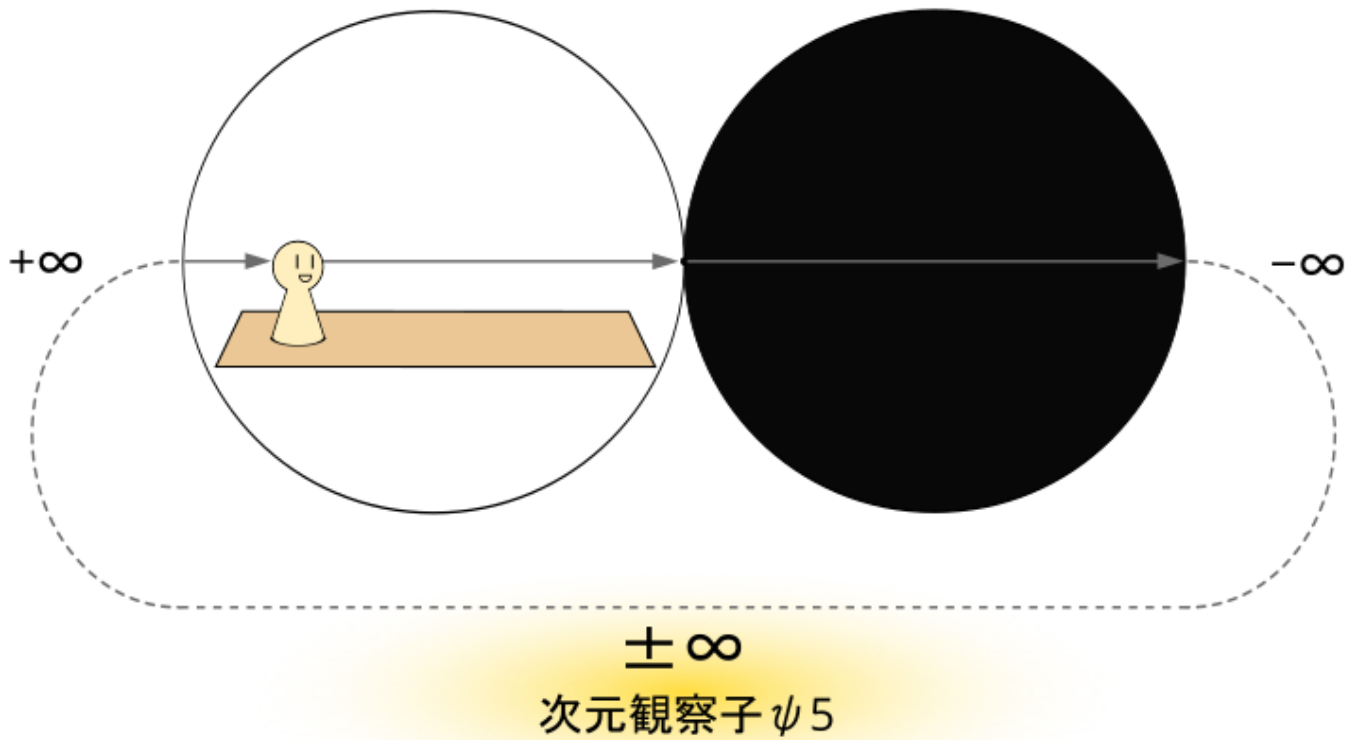
そのため、次元観察子 $\psi_5$ のある次元は『垂質次元』と呼ばれている。

## ■ 回転による入れ換え

それから、主体と客体（前と後ろ）を回転させて入れ替えた場合はどうなるだろうか？



このように回転させて入れ替えるみたいなことをやっているうちに、  
前側と後ろ側が繋がる位置が見えてくるんじゃないだろうか？



『次元観察子ψ3』の時も光速度のスピードによって新しい空間が開けていったので、  
 ここでもまた、光速度の回転スピードがイメージできた時は新たな次元が開けてくるかもしれない。

### ■ KitCat 実験の意味

さて、『垂質』についてを深掘りするために、  
 「KitCat 実験」について改めて考えてみよう。



[アニメーション：自身が自転していて、缶がそれを中心に公転している]



[アニメーション：自身が見ている缶の公転だが、缶が自転しているようにも見える]

[Youtube 動画：視点変換 3D ルームでの KitCat 缶回転 (KitCat 実験)]

これは『次元観察子 $\psi 5$ 』を理解するための実験である。

そこにある認識のプロセスを整理すると・・・

「実際は缶が自分を中心に周っている」 ( $\psi 1 \sim \psi 2$ )

⇒ 「自分が缶の周りを周っているように見える」 ( $\psi 3$ )

⇒ 「自分が周っているようだが、自分が不動であるかのようにも見える」 ( $\psi 5$ )

・・・というように、認識が二回反転する所が重要である。

それから、「自分が缶の周りを周っているように見える」には目の前の缶を「知覚正面」として見る必要があり、

さらに、その状態がアニメーションのように連続している所が重要である。

そうしたことを意識して KitCat 実験の動画を観るようにして、次元観察子 $\psi 5$ を理解していこう。

以上。次元観察子 $\psi 5$ について少しでも分かってきたらどうか？

まだまだ序盤なため、引き続き詳しく説明していこうと思う。

## 47. 垂子の無数化

前回は「回転」について説明した。

次は「無数化」についてである。

『次元観察子 $\psi$ 3』の時に「無数化」が出てきたように、  
『次元観察子 $\psi$ 5』の時にもこれが出てくる。

[リンク：■変換人型ゲシュタルト論(28) ～等化は「無数化」の方向にある～]

・・・というかそもそも、

これについては「**回転と無数化は同義。**」というような理解の仕方をして良い。

「回転」は、アニメーションのようにたくさんの視点があって成立するのである。

KitCat 実験でもそうだった。



[アニメーション：KitKat 缶が自転しているように見える]

一般的に放映されているアニメーションのイメージもそんな感じ？と言えそうだが・・・

[Youtube 動画：「セレブレーション！ミッキーマウス」 蒸気船ウィリー]

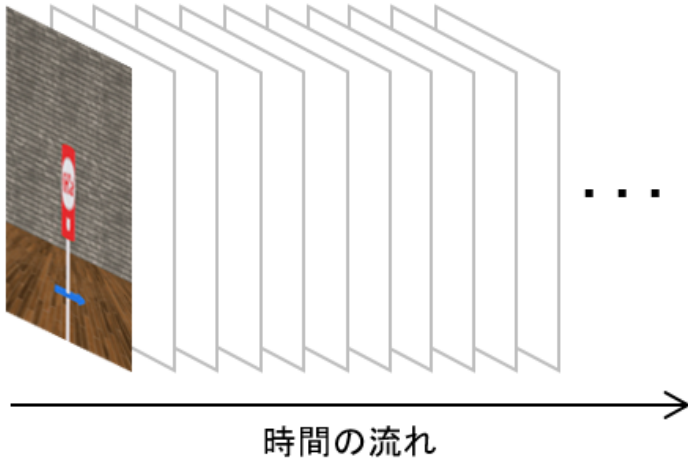
ただ、難しいのは、ヌーソロジーの場合は直線的な時間を通るようなアニメとは違うことである。

アニメはパラパラ漫画のように時間とともに次の絵に進む仕組みだが、

我々の実際の知覚は「今」が連続しているだけである。

この違いが分かるだろうか？

～客観的時空～



～主観的時間～



ただ「続いている」だけ

以下のような「KitCat 実験のアニメーション」の場合は、  
「常に一瞬一瞬の今がある」という感じで、「無数の知覚正面」があることで成り立っている。

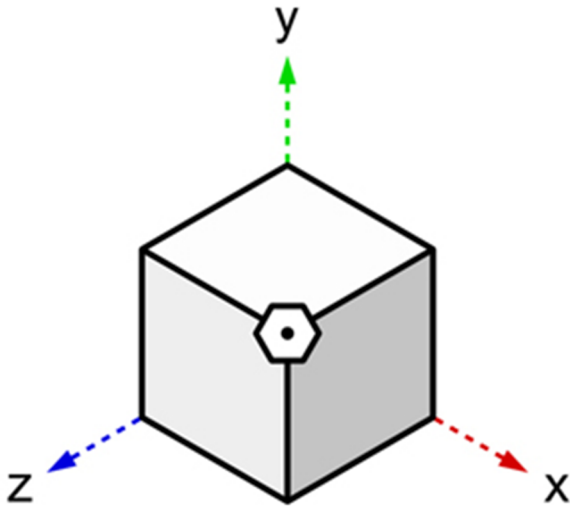


〔アニメーション：KitCat 缶が自転しているように見える〕

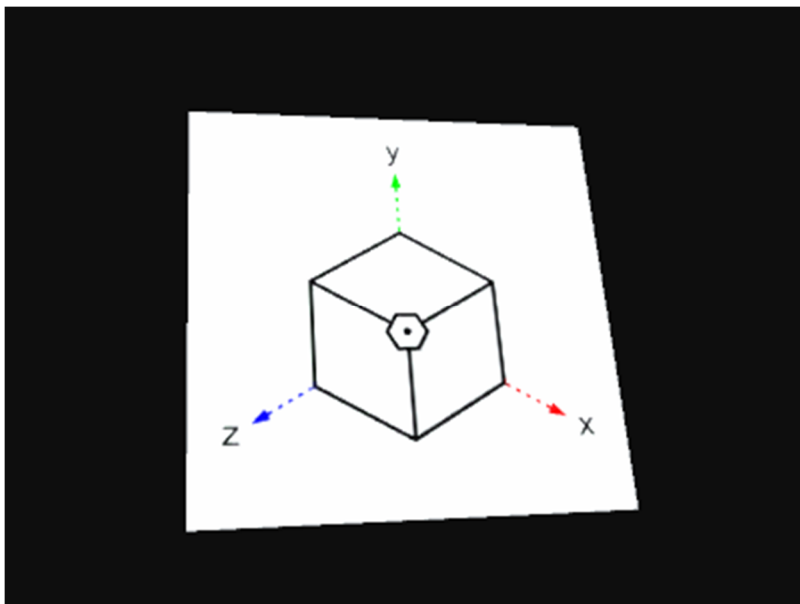
## ■ あちこちの方向へ無数化

さて、「無数化」ということで、  
奥行き方向が無数化してあちこちの方向になっているのもイメージしてみよう。

これもまずは「知覚正面」を意識して・・・



それを色んな方向へあちこちに動かしてみる。



〔アニメーション：上記の図板がランダムで色んな方へ向く〕

上記のアニメーションは比喻なので時間の経過によってあらゆる方へ向かうようになっているが・・・  
 $\psi 5$  の場合は「同時に色んな方向にある」みたいな感覚に近い。

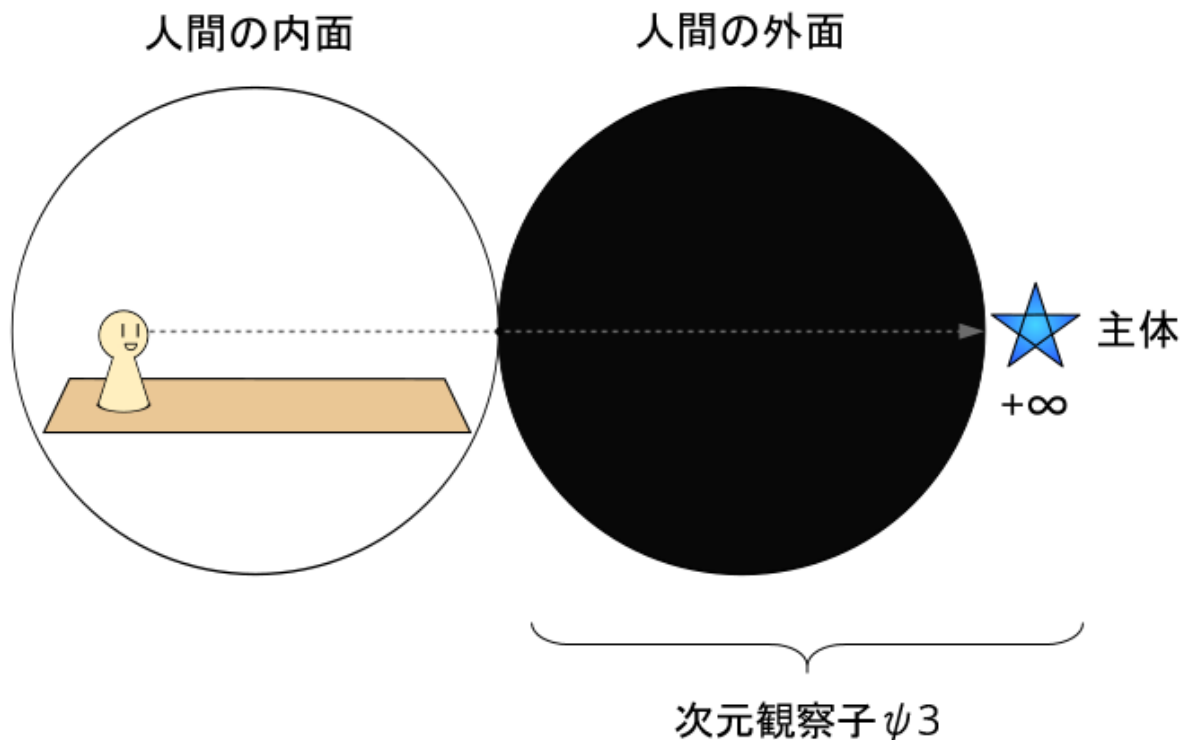


これもなんとなく $\psi 5$ の方向に近づいていけるんじゃないだろうか？

### ■ 無数の主体

さて、次に『主体』を無数にしてみる。

次元観察子 $\psi 3$ の場合は以下のように一個の主体があるわけだが・・・



次元観察子 $\psi 5$ の場合はどうなるのか？



次元観察子 $\psi 5$ が顕在化すると、以下のように無数の主体が周りになるような感覚になる。



次元観察子  $\psi 5$   
 $\pm \infty$

前回の「回転」の説明と合わせて、そうした感覚が分かるだろうか？

これが分かってくると「 $\psi 3$  と  $\psi 4$  の等化」も分かってくるし、  
ヌーソロジーに関する色々なことも分かってくるので、  
地道にやってみよう。

## 48. マトリックスのバレットタイム

前回と前々回で、次元観察子 $\psi_5$ を理解するための「回転」と「無数化」について説明した。

今回はイメージしやすい例を出して説明する。

引用するのは、映画『マトリックス』で使われた「バレットタイム」という撮影技術についてである。

映画『マトリックス』は、ニューソロジーの書籍『奥行きの子供たち』でも題材になったため、ニューソロジー界隈の皆さんは観ているだろうか？

[書籍：半田広宣，春井星乃，まきしむ『奥行きの子供たち』(2019) ヴォイス ]

ニューソロジーの教材にそのまま使えるような作品なので、気になる人は是非とも観ておこう。

まあ、今回の記事では観なくても大丈夫なのだが・・・

注目すべきは、主人公ネオが銃弾をかわすシーンである。  
以下の動画だと 0:35～あたりからになる。

[Youtube 動画：The Matrix (1999) - Bullet Time Scene (1080p) FULL HD]

動画タイトルに「Bullet Time Scene」とあるように、ここでは「バレットタイム」と呼ばれる有名な撮影技法が使われている。

ニューソロジー的にこれは「4次元の視線だ」と言われているため、それについて詳しく説明する。

### ■ バレットタイムについての解説

バレットタイムはどんな撮影技法なのか？

以下の「Bullet-time tutorial」を観てもらいたい。

[Youtube 動画：Bullet-time tutorial - software & hardware]

英語なので全部観てもらわなくても良いが・・・

開始 20 秒ぐらいまで観ればなんとなく分かると思う。

モデルの中心にぐるりと、なるべくたくさんの角度を網羅する数のカメラ（写真撮影用）を用意して、ポーズが決まったタイミングで「パシャッ」と撮る。



（※1秒につき24個ぐらいのカメラが必要）

あとは、色んな角度から撮られた一枚絵をアニメーションのように繋げれば・・・  
物体が静止（あるいはゆっくり移動）したままぐるりと回転している映像を作ることができるわけである。

以下の動画の40秒～あたりも、映画『マトリックス』での撮影風景がそのまま分かるようになっている。

[Youtube 動画 : The Matrix Behind The Scenes - Rooftop (1999) - Keanu Reeves Movie HD]

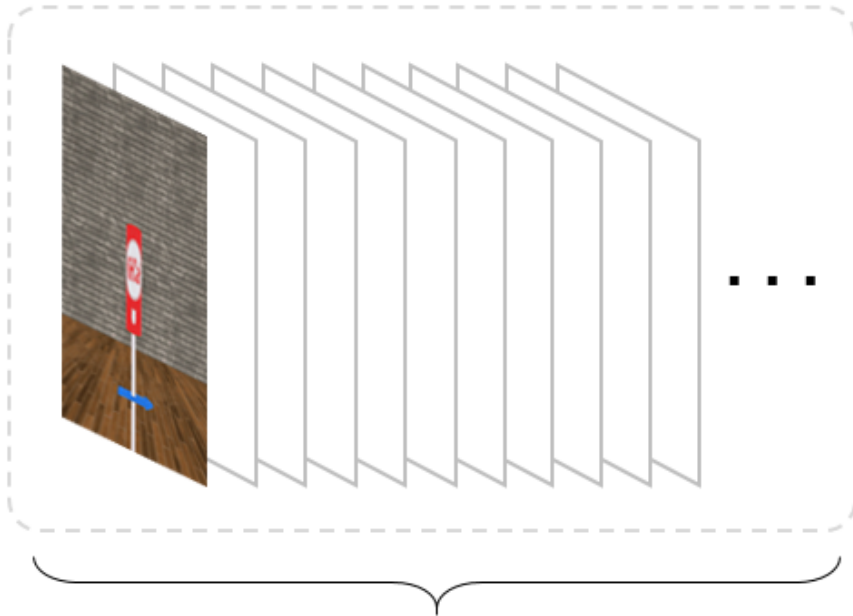
手間とお金がとてもかかりそうな撮影技法だが、  
異様な映像表現を実現することができるので、  
『マトリックス』の名シーンがそれによって作られて、見事に成功した。

### ■ バレットタイムのヌーソロジー的意味について

バレットタイムはヌーソロジー的にどんな意味を持つのか？

たくさんの一枚絵をつなぎ合わせることは、  
いわば「無数化した平面」を連続的に繋げることにもなる。

また、それらは時間軸上に存在するのではなく、  
同時に複数存在する所が重要である。



同時に発生している

ということか分かって来ただろうか？

「回転」のイメージも「無数化」のイメージもこれに現われているため、  
「知覚正面」を「バレットタイム」のようにたくさん用意して、  
動かすことができないだろうか？

バレットタイムがニューロロジー的に「4次元の視線だ」と言われているのは、  
そこから次元観察子 $\psi 5$ のようなニューロロジーの意識を開くことができるという意味である。

### ■ モノ視点と自己視点がある話

ちなみに、バレットタイムについては

natanさんのニューロロジー解説サイト↓でも解説されているため、それを参考にした。

[リンク：【 $\psi 3 \sim 4$ 】バレットタイムでみる $\psi 3$ 主体の位置—映画『マトリックス』 \_ Noos Eggs]

ニューロロジーの次元観察子との対応を正確につきつめると、

バレットタイムは「 $\psi 7$ に対応する」と言われている。

なぜなら、無数に散らばったモノ（カメラ）からの視点であるため、自己からの視点ではないからである。

次元観察子 $\psi 5$ の場合は自己からの視点が大事になるため、

「自分の身体側」からの視点で「バレットタイム」のようなことをやる。

つまり、ネオの視点になったつもりで、ネオの動きになりければ良いわけである。



(Youtube 動画『The Matrix (1999) - Bullet Time Scene (1080p) FULL HD』より引用)

うーん・・・できるんだろうか？ (笑)

とはいえ、これを意識してみると、  
次元観察子 $\psi_5$ の感覚が掴みやすいと思う。

## 49. 「純粹持続」の空間について

これまで『次元観察子 $\psi$ 5』の理解のために

「回転」「無数化」「バレットタイム」といったことについて説明してきた。

そして、これらはどれも「時間」が重要な概念として絡む話だった。

ここで「純粹持続」という概念について説明しておこう。

### ■ 純粹持続とは何か？

まず、「純粹持続」とは何か？

これは哲学者のアンリ・ベルクソンが提唱した、時間の概念の一種である。



ヌーソロジーの説明においても、半田広宣さんはよく「持続」とか「持続空間」といったワードを使うが、これもベルクソンの哲学を踏襲している。

「持続」は「純粹持続」の略称であるため、ほぼ同じ意味と理解して良い。

一般的に時間は「客観的に流れている直線的な時間」みたいにイメージされているが、それに対する「主観的に持続している時間」みたいな概念が「持続」である。

ベルクソンを分かりやすく解説している

『シリーズ・哲学のエッセンス ベルクソン』による説明だと、「持続」は以下のように書かれている。

〔書籍：金森修『シリーズ・哲学のエッセンス ベルクソン』（2003）NHK 出版〕

日常生活の必要性に駆られて時間を空間様のものとして捉えたり、とびとびの自然数列になぞらえて理解したりという限りにおいては、時間はいわば物質のような外在的性格を引き入れるということになる。せわしない日常のなかで、僕たちは時間を空間のように、または物質のようにイメージしている。

本当を言うなら、つまり日常生活での功利性や実利性、切迫性を離れ、より本来の意識のなかに沈潜しながら反省してみるなら、そこには、空間的時間とはずいぶん性格を異にする流れが存在するということが気が付くはずだ。まるで<空間的なかさぶた>をはがしてみると、そこから、本当の時間が姿を現すともいうかのように。

本当を言うなら、つまり日常生活での功利性や実利性、切迫性を離れ、より本来の意識のなかに沈潜しながら反省してみるなら、そこには、空間的時間とはずいぶん性格を異にする流れが存在するということが気が付くはずだ。まるで<空間的なかさぶた>をはがしてみると、そこから、本当の時間が姿を現すともいうかのように。

その忘却を自覚させ、眠った状態のそれを覚醒させるという目的のために、ベルクソンは特別の名前をあたえた。彼はそれを<純粹持続> (la duree pure) と呼んだのである。

それは空間とは違い、単位をもたず、互いに並列可能でもなく、互いに外在的でもない。それは互いの部分が区別されるということがない継起であり、相互浸透性そのものである。数直線とは違い、それは原理的に後先を指定することが難しく、順序構造をもたない。また、可逆性をもたない。それは量的で数的な多様性ではなく、質的な可能性である。

なんとなくどんなものか分かっただろうか？

それから、ベルクソン本人の書籍『時間と自由』からの引用だと、以下のように書かれている。

〔書籍：『時間と自由』（2001）岩波書店〕

事実、持続には二つの考え方が可能なのだ。一つは、混合物のまったくない純粋なもの、もう一つは、空間の観念がひそかに介入しているものである。まったく純粋な持続とは、自我が生きることに身をまかせ、現在の状態と先行の状態とのあいだに分離を設けることを差し控えるとき、私たちの意識状態の継起がとる形態である。だからといって、過ぎていく感覚や観念にすっかり没入してしまう必要はない。というのは、そうすると、反対に、自我はおそらく持続することをやめてしまうからである。

これは時間に関する色々なことが書かれている書籍の中での一説で、持続についても書かれている。どういうものか少しは分かっただろうか？

先の書籍の内容の要点をまとめると、「直線的な時間」と「持続的な時間」は次のような特徴があることが分かる



### ～直線的な時間～

- 量的である
- 空間のように測れる
- 言語の影響を受ける
- 等質的である
- 決定論に到達する

### ～持続的な時間～

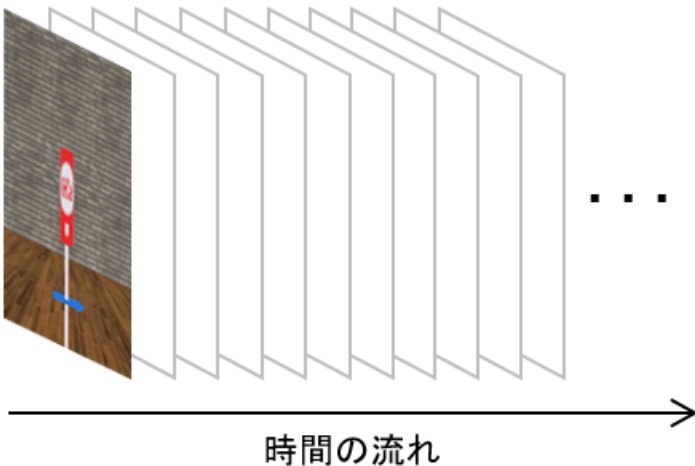
- 質的である
- 測ることができない
- 言語化以前のものである
- それぞれの質が違う
- 自由に到達する

#### ■ 二種類の時間

要するに、二種類の時間があるという話で、

[『垂子の無数化』](#)の項でも説明したような以下の二つの時間のことを言っている。

#### ～直線的な時間～



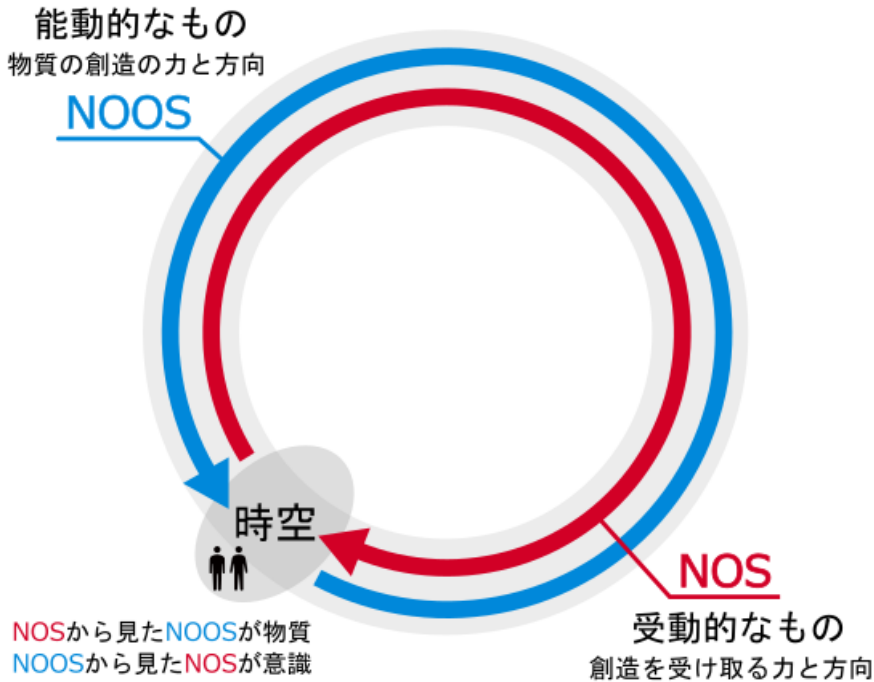
#### ～持続的な時間～



ただ「続いている」だけ

ヌーソロジーにおいてこの二つの時間はノス (NOS) とノウス (NOOS) に関係していて・・・

- ・ノス (NOS) : 直線的な時間
  - ・ノウス (NOOS) : 持続的な時間
- ・・・に対応している。



直線的な時間はノス (NOS) 側にあって、その概念は科学を作る礎となり、受動的なものとして機能する。一方で持続的な時間はノウス (NOOS) 側にあって、生態系はその力で動いている。

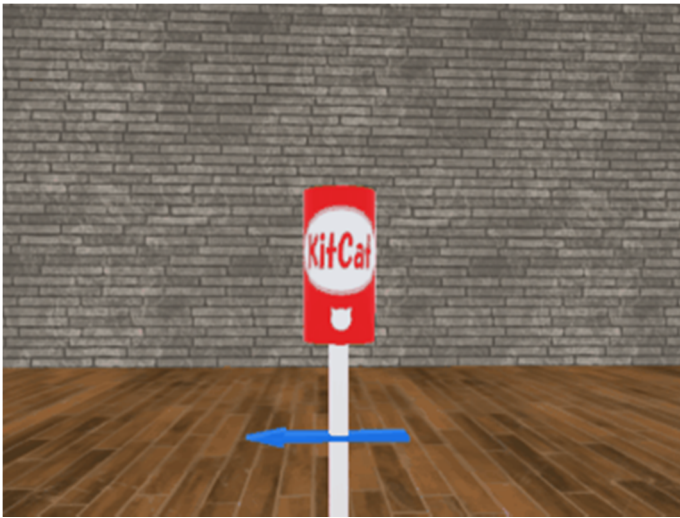
こうした二元のイメージを踏まえながら時間と持続についてを理解していくと、ヌーソロジー的な時間概念を深めていくことができる。

### ■ 「時間」と「記憶」の真意

ベルクソンの「純粹持続」は、実は人間の持つ「記憶」と密接に関係している概念でもある。

これについてもうちちょっと整理してみよう。

次の KitCat 実験のアニメーションを見た時、どうなるのか？



〔アニメーション：KitCat 缶が自転しているように見える〕

これは一見すると「回っているように見える」アニメーションなわけだが、我々がこれを「回っている」ように見えるには

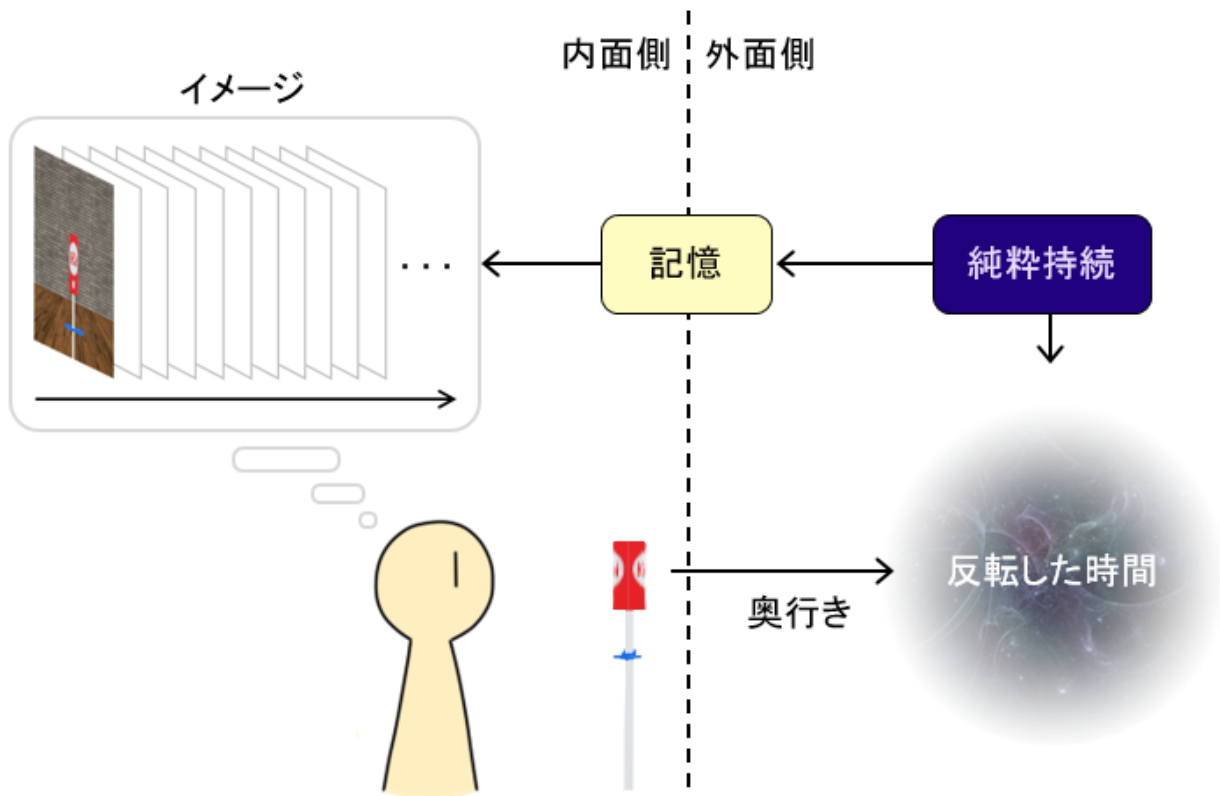
「以前の違う状態になっている記憶」があるからそのように認識できる。

また、動いているものを見て「動いている」と認識する場合は「動いている記憶」が必要だし、止まっているものを見て「止まっている」と認識する場合は「止まっている記憶」が必要である。

そこからその事象をアニメーションで動いているように認識するには、起きている事象を自身の中でイメージとして捉える必要がある。そのアニメーションのイメージの中には直線的な時間があり、時空によって形作られる物質のイメージがある。

一方で、そのアニメーションを生成する元には記憶があり、さらに記憶からアニメーションを生成する以前の大元の意識もあるのではないだろうか？ベルクソンの「純粹持続」はそんな大元の意識にある。

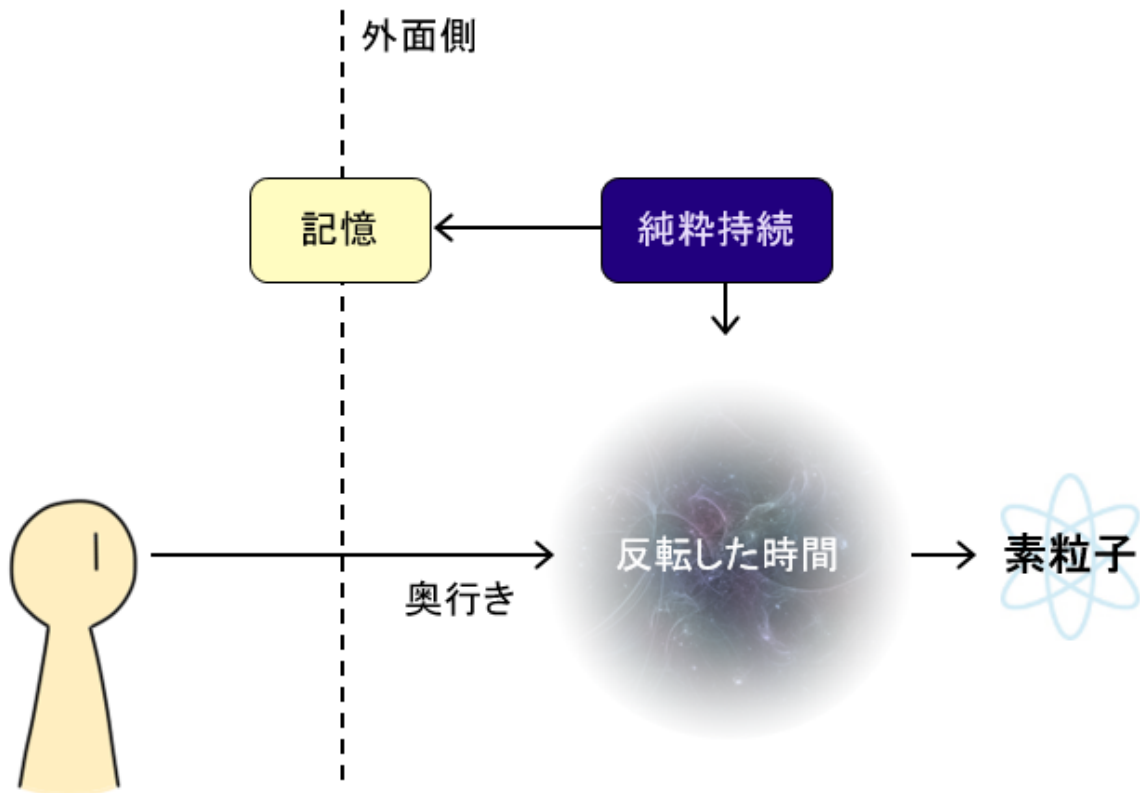
つまり、整理する次の図のようになる。



ヌーソロジーでは、イメージの世界は『人間の内面』側にあり、持続の世界は『人間の外面』側にある。

それから、ヌーソロジーではこの「純粹持続」が、実は「時間の反転」とも関わっている。時間を反転させることは、時間に虚数  $i$  をかけることにもなるのだが、「光速度イメージ」によって到達できるその世界と、ベルクソンの持続の概念が繋がるようになっているのである。

さらに、『人間の外面』を理解することは、『変換人型ゲシュタルト』を理解することになり、『変換人型ゲシュタルト』を理解することは、「素粒子」の意識の構造にアクセスすることになるので、「素粒子」にも到達するようになる。



このように『人間の外面』側へ行った時間感覚で作られる空間が、ヌーソロジーでは「**持続空間**」と呼ばれている。

次元観察子と絡んだ話だと、『人間の外面』に身体が没入する段階が『次元観察子 $\psi$ 5』なため、「**持続空間に身体が入る**」状態まで行くと、次元観察子 $\psi$ 5の話になる。

こうした哲学もヌーソロジー理解のためのヒントになるということで、ヌーソロジーではベルクソンの哲学の話が出てくるわけである。

# 紹介文献リスト

- 書籍：半田広宣『2013:人類が神を見る日 アドバンスト・エディション』（2008）徳間書店
- 書籍：F・カブラ『タオ自然学—現代物理学の先端から「東洋の世紀」がはじまる』（1979）工作舎
- 書籍：ダグラス・E・ハーディング『存在し、存在しない、それが答えだ（- To Be and not to be, that is the answer -）』（2016）ナチュラルスピリット
- 書籍：桐山靖雄『「止観」の源流としての阿含仏教—天台智者大師の二つの謎をめぐって 北京大学講演録』（1998）平河出版社
- 書籍：佐道来夢『4次元思想とフラットランド』（2016）
- 書籍：佐道来夢『ヌーソロジー基本概要+（プラス）』（2017）
- 書籍：佐道来夢『リアル魔法使い研究：～魔法の仕組みとその他の仕組み～』（2017）
- 書籍：足立育朗『波動の法則』（2007）ナチュラルスピリット
- 書籍：村松大輔『時間と空間を操る「量子力学的」習慣術』（2021）サンマーク出版
- 書籍：七田真『七田式成功脳をつくるスーパーリーディング』（2006）総合法令出版
- 書籍：半田広宣，福田秀樹，大野章『シュタイナー思想とヌーソロジー 物質と精神をつなぐ思考を求めて』（2017）ヒカルランド
- 書籍：ルドルフ・シュタイナー『いかにして超感覚的世界の認識を獲得するか』（2001）筑摩書房
- 書籍：H・P・ブラヴァツキー『シークレット・ドクトリン 宇宙発生論《上》』（2013）宇宙パブリッシング
- 書籍：諫山創『進撃の巨人（1）（週刊少年マガジンコミックス）』（2010）講談社
- 書籍：ドランヴァロ・メルキゼデク『フラワー・オブ・ライフ — 古代神聖幾何学の秘密(第1巻)』（2001）ナチュラルスピリット
- 書籍：半田広宣，春井星乃，まきしむ『奥行きの子供たち』（2019）ヴォイス
- 書籍：金森修『シリーズ・哲学のエッセンス ベルクソン』（2003）NHK 出版

# Youtube 動画リンク集(QRコード)

- NOOS LECTURE 2013 OP



<https://www.youtube.com/watch?v=1GDjfA-Z4H4>

(チャンネル : NoosAcademeia)

- 冥王星 OCOT から送られてくるシリウス言語にチャネリングした人



<https://www.youtube.com/watch?v=dCIBjQSN9gw>

(チャンネル : Dreamers TV)

- 視点変換 3D ルームでの KitCat 缶回転 (KitCat 実験)



<https://www.youtube.com/watch?v=lZBuFEt8A8o>

(チャンネル : Raimu)

- cave compass ver. 2011



[https://www.youtube.com/watch?v=xi41P\\_9REgg](https://www.youtube.com/watch?v=xi41P_9REgg)

(チャンネル : NoosAcademeia)

- 1B 私たちの本質とは何か？.mov



<https://www.youtube.com/watch?v=AyXUmekiw6I>

(チャンネル : FacelessJapanFilms)

- あなたは何ですか？



[https://www.youtube.com/watch?v=3Ke-\\_qX\\_9vU](https://www.youtube.com/watch?v=3Ke-_qX_9vU)

(チャンネル : FacelessJapanFilms)

- Star and Grid



<https://www.youtube.com/watch?v=q21T8FyIG2w>

(チャンネル : Raimu)

- Captain Einstein



<https://www.youtube.com/watch?v=i6AouFHLb2g>

(チャンネル : Captain Einstein)



- 【光速】体験 光速で移動するとどうなるのか



<https://www.youtube.com/watch?v=YG8VT1vzKzg>

(チャンネル: Video Museum of Science ビデオミュージアム オブ サイエンス)

- 【東方原作プレイ動画】東方妖々夢 HARD 霊夢 B



<https://www.youtube.com/watch?v=BUq-7na00d0>

(チャンネル: Raimu)

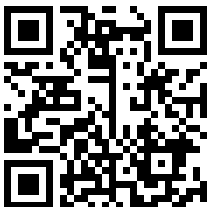
- Complex Spin



<https://www.youtube.com/watch?v=mdxn4uP046M>

(チャンネル: Raimu)

- 「セレブレーション! ミッキーマウス」 蒸気船ウィリー



<https://www.youtube.com/watch?v=g6sL0nRxLoU>

(チャンネル: ディズニー・スタジオ公式)

➤ Assumptions



<https://www.youtube.com/watch?v=zNbF006Y5x4>

(チャンネル : Quirkology)

➤ The Matrix (1999) – Bullet Time Scene (1080p) FULL HD



[https://www.youtube.com/watch?v=F0itGa117\\_s](https://www.youtube.com/watch?v=F0itGa117_s)

(チャンネル : RED Lion Movie Shorts)

➤ Bullet-time tutorial – software & hardware



<https://www.youtube.com/watch?v=4nXwkZ7w88Y>

(チャンネル : Eric Paré)

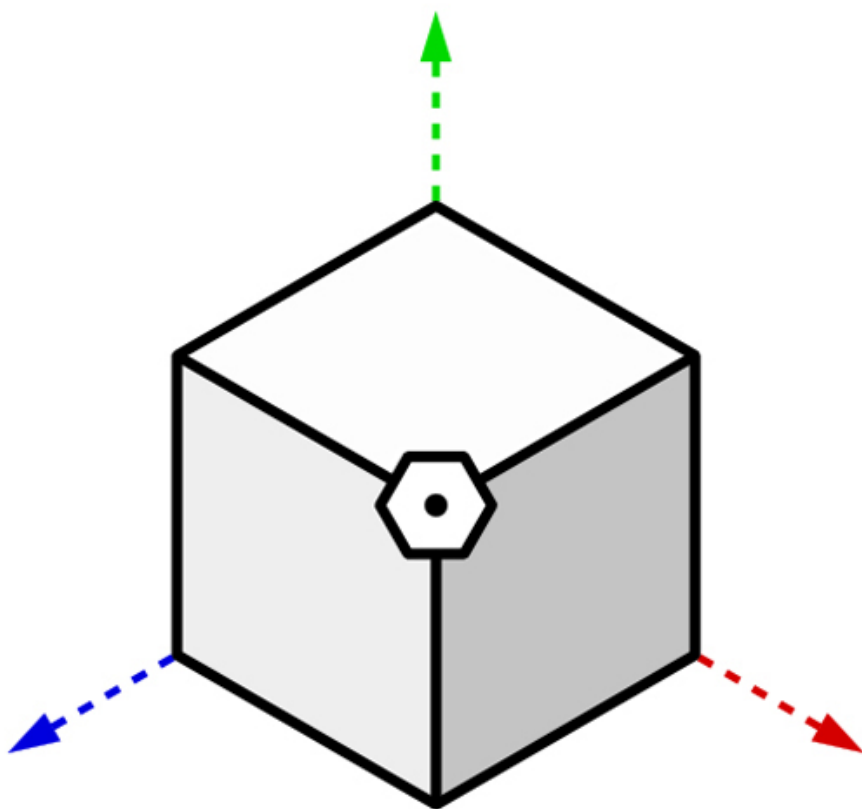
➤ The Matrix Behind The Scenes – Rooftop (1999) – Keanu Reeves Movie HD



<https://www.youtube.com/watch?v=Kjcv-JtU0gA>

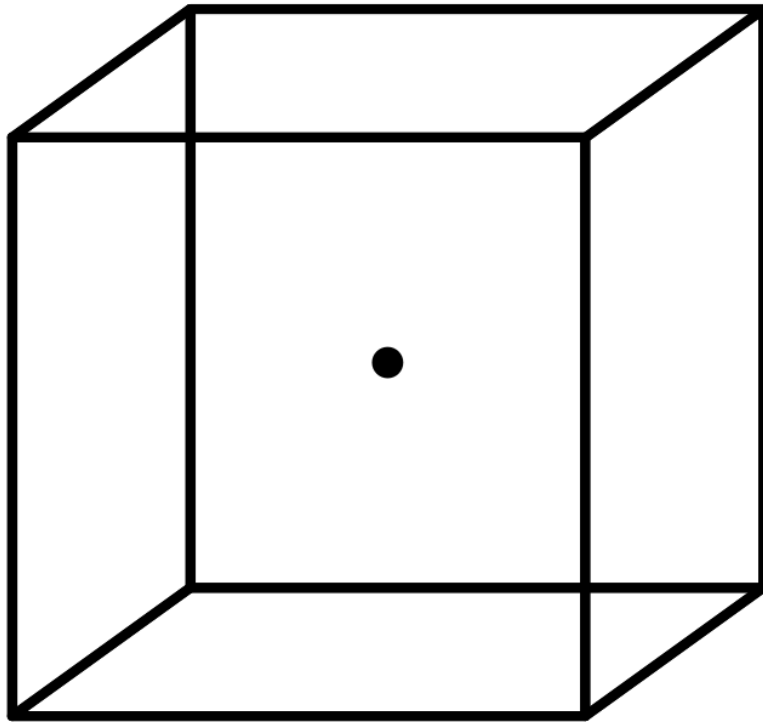
(チャンネル : Vudu)

## 付録 1(4次元を発見するための図)



3次元立体に対して垂直な方向を4次元目の軸と認識しよう。

## 付録 2(ネッカーの立方体)



どちらの面が手前でもあり得る「重ね合わせ」の状態を観よう。