

# 社會體制計劃理論 序說(II)

權 泰 竣\*

## 目 次\*\*

- I. 計劃一般理論의 必要
  - (1) 科學的 知識(Scientific Knowledge)의 實踐的 活用 方法論定立의 必要
  - (2) 社會問題 解決을 爲한 「科學的 諸方法」(Scientific Methods)의 交互受精(Cross-fertilization)의 功過를 評價하기 爲한 基準定立의 必要
  - (3) 社會的 行動의 質의 評價를 爲한 一貫性 있는 基準의 定立 必要
- II. 社會體制 計劃 理論의 領域(Domain)
- III. 合理的 行動 準則
  - (1) 社會的 行動의 質과 合理性
  - (2) 目的-手段의 連鎖(End-Means Chain) 理論
  - (3) 合理性和 社會工學(Social Engineering)
- IV. 計劃의 形態와 知識의 量과 質
  - (1) 最善의 行動
  - (2) Punctiform Certainty-Decomposability와 部分 適正化(Sub-optimization)
  - (3) “體系”(System)와 綜合計劃(Comprehensive Planning)
- V. 體制論의 接近
  - (1) 計劃對象으로서의 社會體制(Social Systems)
  - (2) 社會體制의 目的指向性(Purposefulness)
- VI. 相互作用과 相互適應
  - (1) 相互作用과 共同生産
  - (2) 相互適應
  - (3) 「社會體制」의 目的指向性
- VII. 社會體制 計劃過程의 模型
  - (1) 定義
  - (2) 模型構成
- VIII. 結論—體制論의 接近

## V. 體制論의 接近

### (1) 計劃對象으로서의 社會體制(Social Systems)

우리는 이 論文의 第一部 끝節에서 體制論의 觀點에서 불진대 事物의 微視的 觀察이 반드시 對象에 대한 正確한 知識을 얻는 方法이 아니라는 主張을 살펴 보았다. 이와 같은 認識論的 反省은 計劃技法에 있어서 部分適正化(sub-optimization)<sup>(1)</sup> 方法의 合理性을 否定하는 結果가 된다.

이같은 體制論의 觀點에서 불때에 重要한 것은 觀察의 對象이 되는 事物 또는 事態의

\* 서울大學校 環境大學院 副教授

\*\* I~IV는 「環境論叢」 1卷 1號, p.16-26에 揭載되었음.

(1) 計劃技法上의 部分適正化의 合理性和 科學的 方法으로서의 微視的 觀察의 新빙성의 關係에 관해서는 本論文 第一部, IV(2), 「環境論叢」, 1卷 (1974)를 參照하라.

組織 原理이고 그 組織 原理에 따라서 部分 要素들의 質과 量이 비로소 確認되는 것이다. 따라서 우리의 觀察의 對象이 되는 事物이나 事態가 크거나 複雜하다는 것은 그 組織 原理가 複雜하다는 것(complexity of organization)을 意味하는 것이라고 할 수 있다. 그러므로 우리가 어떤 事物이나 事態에 意圖的인 變化를 加하려고 할때에는 우선 무엇 보다도 그 對象이되는 事物이나 事態의 組織 原理를 把握해야 하는데 그러기 위해서는 外界에 주어진 무수한 要素들중에 果然 어떤 要素들이 하나의 同質的인 組織 原理에 依해서 組織되어 있는가를 確認하여야 한다. 하나의 同質的인 組織 原理에 依해서 組織되어 있는 要素들의 集團을 우리는 「體制」라고 한다.

따라서 어떤 事物 또는 事態에 대한 變動의 計劃과 操縱을 體制論的으로 한다는 것은 上述한 바와 같은 體制의 組織 原理에 대한 變動을 試圖함을 意味한다. 이러한 觀點에서 볼 때 體制論的인 計劃이란 綜合計劃(comprehensive planning)이란 것과 그뜻이 항상 같은 것이 될 수 없다. 後者는 보통 計劃主體의 觀點에서 보아서 어떤 計劃 過程이 目的하는 바와 關係되어 있다고 判斷되는 모든 變數를 다 考慮한다는 것 以上の 뜻을 가지지 아니하고, 반드시 그 關係變數들 相互間의 體制의 組織 原理를 확인하고 그에 대한 變動을 期한다는 意味가 包含되어 있는 것은 아니다. 이에 對해서 體制論的인 接近은 計劃의 對象을 하나의 體制로서 把握함으로써 計劃主體와 그 對象間에 計劃의 全過程을 通한 相互作用(interaction) 關係를 想定하지 않을 수 없다. 計劃對象을 全體로서 하나의 體制로서 把握하여 그 組織에 대한 變動을 期한다는 것은 그 體制의 同一性(identity)의 變化를 期한다는 것과 같은 뜻이다. 이때 그 體制의 同一性이 體制의 外部에서 주어지는 것이 아니고 體制 內部에서 스스로 創出되는 것이면, 計劃過程中에서 計劃主體와 計劃對象 體制間의 相互作用 關係는 動的(dynamic)인 것이 되지 않을 수 없다.

人間體制 또는 그 集團인 社會體制야말로 上記한 바와 같이 그 同一성과 組織이 스스로 創出되는 것이어서, 이같은 社會體制에 대한 變動의 計劃과 操縱 過程에서는 計劃主體와 計劃對象 體制 間에 거의 「게임」(game)過程과 같은 相互作用 關係가 成立한다고 볼 수 있다. 우리는 이 論文에서 計劃主體와 計劃의 對象이 되는 社會體制間의 위와같은 動的인 相互作用 關係가 바로 社會體制計劃의 效果性(efficacy)을 決定짓는 過程이며 동시에 그것을 評價하는 基準이라는 것을 論證하면서, 그 相互作用 過程의 模型을 提示하려는 것이다.

## (2) 社會體制的 目的指向性(purposefulness)

人間體制乃至 社會體制가 그 同一성과 組織 原理를 스스로 創出한다는 것은 人間體制 또는 社會體制는 그 體制性(systemness)이 스스로의 目的指向性(purposefulness)에 依해서 統制됨을 뜻한다. 人間을 包含한 高等動物의 行態의 특징에 관해서 G. Sommerhoff가 한 다음과 같은 觀察에 그뜻이 잘 나타나 있다. 卽

「高等動物의 行態의 가장 두드러진 특징은 目標指向性이다. 사실 이같은 行態의 合目的

性을 통해서 生物體들은 그 組織의 특수성을 나타낸다. 뿐만 아니라 이 目標指向性의 程度에 依해서 한 生物體의 生態系에 있어서의 位階가 決定된다.」<sup>(2)</sup>.

그런데 우리가 여기서 論及하고 있는 高等生物體의 目的指向性은 스스로 誤差를 矯正하면서 外界의 어떤 目標物 또는 狀態에 到達할 수 있게끔 考察되어 있는 cybernetic 裝置의 目標指向性과는 다른 概念으로 把握되어야 한다.

Rosenblueth와 Wiener 그리고 Bigelow 등의 主張에 依하면, 目的指向性(purposefulness)은 生命體 뿐 아니라 機械體制에도 있을 수 있다고 한다.<sup>(3)</sup> 即, 이들은 어떤 體制의 目的指向性이라는 것을 그 體制와 外界의 어떤 目標物 또는 事態와의 時空가운데서의 「一定한 相關關係」(definite correlation)維持能力이라고 定義함으로써, 人間뿐만 아니라 目標物을 추적하고 있는 誘導彈에 대해서도 本質적으로 目標指向的인 體制라고 할 수 있다고 主張한다. 目標指向性의 概念을 外界의 客觀的인 事態와 관련지워서 定義하는 것은 이 概念의 客觀化를 爲해서는 意義가 있다.

그러나 negative feedback 機能에 依한 誤差矯正을 할 수 있으므로 外界의 目標物과의 一定한 相關關係를 維持하는 狀態를 生物體制의 目的指向性과 같은 것으로 보는데는 無理가 있다. 무엇보다도 目標指向性을 어떤 體制와 그 外界와의 相關關係만으로써 定義하는 것은 너무 皮相의이다. Richard Taylor가 적절히 指適한 바와 같이, 이같은 定義에 依할 진데 높은 곳에서 아래로 굴러 떨어지는 돌맹이도 目的指向的이라고 할 수 있는 것이다.<sup>(4)</sup> 이러한 無理를 克服하려면, 目的指向性이란 概念은 假定的인 外界의 變化에 대해서도 目的指向的인 反應을 하는 能力이라고 할 것이다.<sup>(5)</sup> 그래야만 目的指向性은 비로소 어떤 體制의 本質的인 性向(intrinsic property)으로 把握될 수 있는 것이 된다. 그리고 이같은 定義에 依할 진데, cybernetic 機械裝置는 人間體制의 경우와 같은 意味의 本質적으로 目的指向的인 體制라고 할 수는 없다.

人間 行態의 目的指向性은 外界의 事態 變化에 따른 機械的인 一對一의 對比에 依한 方向 操縱作用이 아니고, Walter Buckley가 指摘한 바와 같이 外界의 事態 變化에 對應한 人間 行態의 目的指向性에 있어서는 外界의 「刺戟과(人間的) 反應間에는 「갠」이 있다」<sup>(6)</sup> 人間의 目的指向的인 行態는 外界의 刺戟 即 變化에 대한 機械的인 反射가 아니고, 刺戟과 反應間에 多少間의 간격이 있음은 反應을 하는 人間體制가 外界의 刺戟에 대해서 反應을 함에 있

(2) G. Sommerhoff, "The Abstract Characteristics of Living Systems," in F.E. Emery, ed., *Systems Thinking*, Penguin Books, Inc., 1970, p.148.

(3) Rosenblueth, Wiener, Bigelow, "Behavior, Purpose and Teleology," *Philosophy of Science*, Vol. 10, 1943, pp.18-24. 參照.

(4) Richard Taylor, "Purposeful and Non-purposeful Behavior," *Philosophy of Science*, op. cit., p.330. 參照.

(5) G. Sommerhoff, "The Abstract Characteristics of Living Systems," op. cit., p.158.

(6) Walter Buckley, *Sociology and Modern Systems Theory*, Prentice Hall, Inc., 1967, p.55.

어서 스스로 「選擇의 自由」를 가지고 있음을 뜻한다. (7) 이와 같은 選擇의 自由를 가지고 外界의 變化에 대해서 目的 指向의 일 수 있음은 目標에 到達하는 手段을 選擇할 수 있을 뿐만 아니라 目標自體도 스스로 選擇할 수 있는 能力을 가지고 있음을 뜻한다. 이런 意味에서 人間과 같은 高等生物體의 目的 指向性은 外界의 刺戟에 대해서 柔軟性(plasticity)이 있는 性向인데 反해서 cybernetic 裝置의 그것은 機能的으로 硬直한 行態라고 區別할 수도 있다. (8)

人間體제의 行態의 특징은 위와 같이 外界의 刺戟에 대해서 選擇의 自由를 가지는 目的 指向의인 對應(response)이라고 把握한다면, 그와 같은 人間體제에 대해서 變動을 劃策하는 計劃主體의 어떠한 行態에 대한 反應도 스스로의 目的 指向性에 따른 主體의인 行態라고 하지 않을 수 없다. 그렇다면 社會計劃 過程中에서 計劃主體와 計劃對象體制間에는 위와 같은 各各 目的 指向의인 行態의 相互作用(interaction)이 間斷없이 일어 난다고 하여야 할 것이며, 따라서 그와같은 各各 目的 指向의인 두 體制의 相互作用하는 行態의 結果로써 招來되는 事態(outcome)는 그 두 體制에 依해서 「共同으로 生産된」(coproduced) (9) 것이라고 하지 않을 수 없다. 다시 말해서, 어느 한 體制의 行爲도 結果적으로 招來된 事態의 必要하고 充分한 條件이 되었다고 볼 수는 없고, 相互作用하는 두 體制의 行爲를 합쳐서만 必要하고 充分한 條件이라고 할 수 있다. 이 事理를 計劃의 主體의 立場에서 본다면, 人間體제를 對象으로 하는 社會計劃過程에서는 計劃體制(planning system)의 知的 能力과 技法의 妥當性 如何에 不拘하고 計劃體制만으로서는 計劃 目標 達成의 必要하고 充分한 條件을 提供할 수 없음을 뜻한다.

이같은 觀點에서 볼때 傳統의인 計劃 理論들이 計劃過程의 合理性을 計劃主體가 設計하는 目的과 手段의 연쇄論理로써 評價하려는 것도 根本적으로 妥當치 못한 것이라고 하지 않을 수 밖에 없다. 計劃 過程가운데 計劃體制의 모든 行爲는——目標로써 宣言된 것이든 手段으로서 選擇된 것이든——計劃 對象 體制에 表出된 것인 限, 그것은 計劃對象 體制에 대해서는 相對方의 一種의 「手」(move)——即 自身の 目的 指向에 關聯있는 環境의 變化——로써 받아 드러질 것이고 이에 대해서 스스로의 目的 追求를 爲한 適切한 選擇의 反應을 할 것이기 때문이다. (10)

計劃 過程을 以上과 같이 計劃體制와 被計劃體制(planned system) (11) 間的 各各 目的 指向의인 相互作用 關係로 把握한다면, 社會體制 計劃의 效果性(efficacy)은 計劃體制(planning system)의 그 環境에 대한 知的 認識 能力만으로서 擔保되는 것이 아니고 그의 相對方, 即

(7) Russell Ackoff and F.E. Emery, *On Purposeful Systems*, Aldine-Atherton, 1972, p.30.

(8) G. Sommerhoff, "The Abstract Characteristics of Living Systems," *op. cit.*, p.199.

(9) Ackoff and Emery, *op. cit.*, pp. 23-24 參照.

(10) 이같은 事理에 비추어 볼때 計劃主體의 豫測作用이 self-fulfilling prophecy로 또 때로는 self-defeating prophecy로 되는 事例를 說明할 수 있다.

(11) 「被計劃體制」의 定義는 아래 VII-(1)에서 參照.

被計劃體制와 相互作用 關係를 어떻게 管理해 나가느냐 하는데 依해서 左右된다고 하지 않을 수 없다. 以下에서 우리는 이 相互作用 關係의 內容을 좀더 分析的으로 살펴 보려고 한다.

## VI. 相互作用과 相互適應

### (1) 相互作用과 共同生産

여기서 우리는 目的 指向的인 한 體制가 그 環境의 刺戟에 對應해서 스스로의 目的을 追求해 가는 過程을 좀더 자세히 살펴 보기로 한다. 그렇게 함으로써 前章에서 論述한 計劃體制(planning system)와 被計劃體制(planned system)間的 計劃結果(outcome)의 共同生産 過程의 動態的 性格을 규명하려는 것이다.

Ackoff와 Emery가指摘한 바와 같이 어떤 目的 指向的인 體制에 대해서 環境은 그 自體로써 「潛在的인 刺戟이라고 할 수 있다. 即, 예를 들어서 氣候條件의 變化 뿐만 아니라 氣候 自體도 人間 行態에 영향을 미치는 것」<sup>(12)</sup>과 같다. 그러나 우리는 여기서 計劃이라는 것을 環境에 대한 어떤 變動을 招來하기 爲한 것이라고 定義하고 있기 때문에, 우리의 關心은 被計劃體制가 그 環境에 일어나는 또는 적어도 일어 날수 있는 變化에 對應해서 取하는 選擇의 反應에 있다.

한 體制 A——즉 예를 들어서 計劃體制(planning system)——의 行爲가 A의 合目的的 選擇(purposeful choice)의 結果이고 A와 相互作用하고 있는 다른 體制 B——즉 被計劃體制(planned system)의 A의 行爲에 대한 反應도 단순한 機械的인 反射(reaction)가 아니고 스스로의 目的 指向에 따른 合目的的인 反應(purposeful response)이라면, 이 두 A,B體制의 刺戟과 反應의 結果로써 招來된 環境의 變動 結果(outcome)는 두 體制에 依해서 共同生産(co-produced)되었다고 하지 않을 수 밖에 없다. 다시 Ackoff와 Emery의 말을 빌린다면, 「相互作用하는 둘 以上の 體制들은 各各의 選擇的 相互作用으로 因해서 各者가 招來할수 있는 結果보다는 훨씬 複雜하고 異質的인 社會的 場(social field)을 創出한다」<sup>(13)</sup>고 할 수 있다. 이같은 두개의 各各 目的 指向的인 體制의 相互作用的인 環境 變化過程이 바로 計劃된 結果의 「共同生産」過程의 動態性을 규명하는 經驗的 準據(empirical reference)가 되는 것이다.

우리의 研究目的을 爲해서 以上과 같은 「共同生産」過程을 分析함에 있어서는 計劃體制의 立場에서 被計劃體제의 環境의 變動에 대한 反應作用을 살펴 보는 것이 必要하다. 그 까닭은 우리의 研究目的이 計劃體제의 立場에서 計劃의 效果性(efficacy)을 評價하는 模型을 수립해 보려는 것이기 때문이다.

(12) Ackoff and Emery, *op. cit.*, p.118.

(13) Ackoff and Emery, *op. cit.*, p.139.

스스로의 目的 追求를 指向하고 있는 體制의 觀點에서 볼때, 環境의 變化는 그 目的 追求를 爲한 潛在의인 選擇의 餘地(potential choice-situation)를 意味한다. 이같은 潛在의인 選擇의 餘地에 處해서 體制는 스스로의 內部的인 「變換函數」(transformation function)<sup>(14)</sup>에 따라서 事實上의 選擇으로 나타 낸다. 따라서 客觀的으로는 같은 環境의 變化 乃至 刺戟도 各體制의 特殊한 變換函數에 따라서 各各 다른 反應을 誘發시킬 수 있다. 다시 말해서 環境의 刺戟의 影響力은 그 刺戟 自體의 客觀的 性質——例를 들어서 強渡等——에 依해서만 決定되는 것이 아니고 그 刺戟을 받는 體制가 그것을 어떻게 認識하고 얼마나 有義하다고 判斷하느냐에 따라서 달라 질수 있다.

이같은 「變換函數」는 各體制의 固有한 認識能力과 態度로써 構成되는 것이다. Ackoff와 Emery의 말을 빌리면 「어떤 個人的 選擇 模型에 包含되는 모든 要素와 變數는 그 個人이 有關하다고 믿는 것들이다」 따라서 「그 個人的인 模型은 그가 關心을 갖고 있는 結果에 影響을 미치리라고 믿는 것만을 包含하고 있다」<sup>(15)</sup> 以上과 같은 Ackoff와 Emery의 個別 體制의 目的 追求行爲 決定 模型을 좀더 상세히 分析해 보면, 그것은 한 體制가 成就하려고 하는 結果事態(outcome)의 自身(I)에 대한 價値(V), 그리고 그 結果를 達成하는 過程중 에 스스로 多少나마 統制할 수 있으리라고 믿는 事態(Xi)와 스스로 統制할 수 없지만 結果 事態 成就에 影響을 미치리라고 믿는 部分(Yk)등 間의 關係(f)로써 表示될 수 있다. 따라서 위에서 말한 한 體制의 環境의 刺戟에 대한 變換函數式가운데 認識的 側面은 象徴的으로  $V=f(Xi, Yk)$ 라는 關係로 表示될 수 있다. 卽 體制는 이같은 關係에 依據해서 어떤 環境의 刺戟에 대해서 어떠한 自己反應을 하는 것이 스스로의 目的 追求를 爲해서 가장 效果의인 가를 判斷한다고 할 수 있다.

그러나 다른 한편, 한 體制가 어떤 環境의 變化 乃至 刺戟에 대해서 도대체 反應을 해야 할 것인가를 決定하는 것은, 그 體制의 現在의 環境과의 關係에 대한 態度 如何에 달려 있다. 다시 말해서 體制가 自身の 現在의 環境과의 關係에 대해서 不滿足하고 있으면 새로운 關係의 形成을 爲해서 環境의 變化를 그 새로운 關係 定立을 爲한 機會로써 積極的인 反應을 하기로 決心을 할것이다.<sup>(16)</sup> 이러한 各體制의 特殊한 認識關係와 態度가 곧 앞서 論及한 各體制의 環境의 刺戟 乃至 變化에 대한 이른바 「變換函數」(transformation function)를 構成하는 要素이다.

앞서 말한 「變換函數」라는 것이 以上과 같이 各體制의 內面的인 特性으로 構成되어 있다

(14) 여기서 「變換函數」(transformation function)란 目的 指向的인 어떤 體制가 스스로의 存在 維持와 目的 追求를 爲해서 어떤 行態가 效果의이고 價値롭다고 認識하고 또는 믿는 그 體制의 認識能力과 態度의 特殊性을 指稱한다. 이에 관한 좀더 자세한 說明을 爲해서는 Ackoff and Emery, *op. cit.*, pp. 100-116 參照.

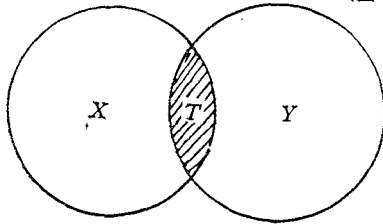
(15) Ackoff and Emery, *On Purposeful Systems, op. cit.*, p.79.

(16) *Ibid.*, p.102.

는 事實이 우리에게 重要한 뜻을 갖는다. 即, 目的 指向的인 體制의 外界의 刺戟에 대한 反應은 그 刺戟自體의 屬性에 依해서만 決定되는 것이 아니고 刺戟의 傳達를 받는者의 固有한 屬性에 依해서도 달라진다는 事實이 重要하다는 것이다. 따라서 體制 B가 어떤 客觀的事態의 장래 추세에 관한 情報를 傳達하면, 그 情報의 傳達를 받은 體制 A의 그 情報의 受信과 그에 대한 反應은 A의 장래 目標 및 B에 대한 態度와 그 客觀的事態變化가 A 自身の 目標 追求를 爲해서 미칠 影響에 대한 스스로의 效率性 判斷(believed probabilities of efficiency) 등에 依해서 決定된다. 이같은 情報受信者의 變換函數關係 때문에 客觀的事態에 대한 「科學的」인 推定이 그 情報의 傳達만으로써 self-fulfilling 또는 self-defeating한 事實上的 結果로써 나타 날수 있는 것이다.

따라서 以上과 같은 事理에 依할진데, 前述한바의 計劃 結果의 「共同生産」過程이라는 것은 相互合意下的 協力過程을 뜻하는 것이 아니고, 計劃體制(planning system)와 被計劃體制(planned system)가 各各 意圖하고 認識했든바와는 다른 第三의 結果 事態(outcome)가 兩體制의 各各 目的 指向的인 刺戟과 反應의 相互作用때문에 招來된다는 것을 뜻한다.

〈圖-1〉 相互作用的 共同生産



X, Y : 相互作用하는 두 體制

T : 接觸領域

이런 관계를 위와 같은 Walter Buckley의 그림<sup>(17)</sup>을 가지고 說明한다면, T 領域안에서는 X도 Y도 各各으로써는 어떤 結果成就를 爲한 必要하고 充分한 條件을 提供할 수 없고, X에 包含된 T 領域만큼은 X의 「變換函數」에 依해서 支配當하고 Y에 包含된 만큼은 Y의 變換函數에 依해서 支配當한다는 論理이다. 따라서 T 領域——即 X, Y의 相互作用에 依한 共同生産 結果 事態가 招來되는 領域——안에서의 共同生産函數는 X와 Y의 變換函數와 그리고 相互作用 形態에 依해서 決定되는 것이라고 할수 있을 뿐이다.

以上的 論理에 依據해서 두개의 各各 目的 指向的인 體制의 相互作用 過程끝에 招來되는 結果事態를 본다면, 그것은 마치 X와 Y의 各者의 行爲 選擇——刺戟과 反應——의 辨證法的인 綜合(synthesis)과 같은 것이라고도 하겠다.<sup>(18)</sup>

(17) Walter Buckley, *Sociology and Modern Systems Theory*, op. cit., p. 89 Fig. 4-1.

(18) 여기서 辨證法的이라고 하는 말의 뜻은 반드시 X의 行爲를 These로 보고 Y의 行爲를 X에 대한 Anti-these로 본다는 것은 아니다. 社會體制 計劃 過程에 있어서 計劃體制와 被計劃體制의 關係를 그 各各의 目的 指向性에 關해서 正, 反의 對立關係로만 볼 수는 없다. 따라서 우리의 目的을 爲해서는 兩者의 固有한 目的 指向性和 서로 같지 않은 變換函數를 認定하는 것으로서 足하다.

## (2) 相互適應

前節에서 論述한 相互作用關係와 共同生産의 概念에는 時間 要素가 除外되어 있었다. 實際의 計劃過程에서의 計劃體制(planning system)와 被計劃體制(planned system)간의 相互作用關係는 一瞬的인 것이 아니고 相當한 期間에 걸쳐 持續되는 것이므로, 여기서 時間 要素를 導入하지 아니 하고서는 우리의 模型이 完全한 것이 될수 없다.

生命體에 있어서 外的 刺戟에 대한 反應이 時間의 經過에 따라서 變動하는 「패턴」을 指稱하는 概念은 「배움」(learning)이다. 「배움」이라는 概念은 한 生命體가 過去의 刺戟과 反應의 關係에 관한 스스로의 蓄積된 經驗을 토대로 해서 어느 時點에서의 環境의 變化에 대해서 選擇的인 反應을 할수 있는 能力을 가짐을 뜻한다.<sup>(19)</sup> 即, 時間의 흐름에 따라서 現在 또는 장래에 있어서 環境의 變動에 대해서 좀더 選擇的인 反應을 할수 있는 能力을 가질 수 있다는 意味에서 時間의 要素가 生命體의 「배움」이라는 現象에 導入되어 있다.

傳統的인 實驗心理學에 있어서의 「배움」의 概念은 生物體의 一定한 外的 刺戟에 대한 一定한 反應을 聯關시킬줄 아는 能力(associative capacity)을 指稱한다.<sup>(20)</sup> 다시말해서 어떤 生物體가 계속되는 同一한 刺戟에 대해서 同一한 反應을 하면 「배움」이 있는 것으로 把握하는 것이다. 그러나 이같이 단순한 物理的 聯關理論은 이른바 潛在的 배움(latent learning)의 現象을 說明할수 없다. 그래서 Edward Tolman과 같은 사람은 刺戟과 反應의 物理的인 對比關係를 「假說 檢證式」(hypothesis-testing)인 關係로 代置해야 한다고 主張한다.<sup>(21)</sup> 即, 外的 刺戟에 대한 一定 時間동안의 經驗이 蓄積되고 나면 生物體는 장래에 대해서 一種의 刺戟과 反應關係에 대한 스스로의 假說과 같은 「認識圖面」<sup>(22)</sup> (cognitive map)을 형성하게 되고, 이 認識圖面이 곧 「배움」의 內容이라고 할수 있다는 것이다. 이같은 認識圖面이 한 生命體의 知覺가운데 形成되고 나면 그 生命體는 具體的인 環境의 變動이 있기 前에 이미 그와같은 變動에 對應할수 있는 能力을 保有하고 있게 되며, 이러한 能力이 바로 「배움」의 現象이라고 하는 것이다.

이같은 理論에 依據할 진대, 前章에서 論述한 바와 같은 目的 指向的인 人間體制는 「배움」(learning)을 통해서 그의 環境의 變化 樣相에 대한 比較的 長期的인 豫想的인 姿態(anticipatory posture)를 갖게 된다고 할수 있다. 그런데 人間體制의 경우에는 앞서 말한 바와 같은 認識圖面 形成에 言語라는 表象(symbol)의 機能이 첨가 되어야 한다. 人間體制는 言語表象을 利用함으로써 實際 行動을 통한 試行錯誤 過程을 거치지 아니 하고도 「觀念

(19) David A. Lieberman, ed., *Learning and the Control of Behavior*, Holt, Rinehart and Winston, Inc., 1974, p.367. 參照.

(20) Ibid., pp.368-369. 參照.

(21) Edward C. Tolman, "Cognitive Maps in Rats and Men," in David A. Lieberman, *op. cit.*, p.417 參照.

(22) id.



의 表象을 통한 試行錯誤」로써도 위와 같은 認識圖面을 형성할 수 있다.<sup>(23)</sup> 따라서 우리는 人間體制의 배움은 環境의 變化 樣相에 관한 模型을 表象적으로 構成하는 能力이라고 定義할 수 있다. 그리고 이같은 模型에 對比해서 觀念上的 試行錯誤를 經驗함으로써 장애에 環境의 變化에 대한 豫想的 姿態를 형성하게 된다.

그런데 人間體制의 위와 같은 「배움」의 過程에는 또하나의 次元이 追加되어야 한다. Martin E. P. Seligman이 指摘하는 바와 같이 사람은 어떤 事項은 다른 事項보다 더 잘 배우는 경향이 있음을 본다.<sup>(24)</sup> 이는 그 사람이 좀더 오랜 동안의 進化過程의 特殊性때문에 어떤 事態에 대해서는 다른 事態에 대해서 보다 더 「親熟」해 있기 때문이다.<sup>(25)</sup> 한 體制가 배움을 통해서 그 環境의 變化에 대해서 이치될 親熟하게 反應을 할수 있게 된 狀態를 그 體制의 環境에 대한 適應能力(adaptability)라고 할수 있다. 體制와 그 環境의 變化間에 이러한 適應關係가 생기면 體制와 環境間의 刺戟과 反應의 關係는 이제 一對一의 對應關係가 아니고 좀더 融通성이 있는 構造的인 相關關係가 된다고 할수 있을 것이다.

그러나 우리가 여기서 關心을 가지는 바는 體制와 그 一般的인 生存環境間의 適應關係가 아니고 한 體制와 그 環境가운데 있는 또하나의 目的 指向의 體制와의 關係이다. 위의 理論을 이같은 두 體制間——이런 경우 한體制는 어느 것이든 다른 體制의 環境 要素일에는 틀림 없다——의 關係에 適用하면, 하나의 生命體가 그 環境에 대해서 一方的으로(asymmetrically)適應하는 것과는 다르다. 各各 目的 指向의이면서 相互作用하는 두 體制間의 適應關係는 兩者가 서로 相對便의 行態에 대해서 좀더 向上된 豫見能力을 갖게 됨을 뜻한다. 即, 各者의 相對便의 行態에 대한 豫見的 識別能力(discriminating capacity)이 向上됨으로써 兩者는 相互作用을 통해서 各者의 目的 追求를 前보다 더 效果的으로 遂行할 수 있게 되는 것이다. 그래서 이런 關係를 Edgar S. Dunn의 말처럼 「相互作用의인 feedback 關係」<sup>(26)</sup>라고 할 수도 있겠다. 다시 말해서 兩者間의 相互作用은 이제 相當히 安定된 關係일 뿐만 아니라 各者의 目的追求를 爲해서도 相互矯正的(mutually error-corrective)인 것이 되었다고 할 수 있다. 이러한 關係에 있어서 一方의 行爲는 他方의 行爲에 힘입어서 스스로의 目的 追求에 進一步할 수 있게 되고 그래서 이같은 關係가 相乘的으로 持續될 수 있게 된 狀態이다.<sup>(27)</sup>

(23) Ludwig von Bertalanffy, *Organismic Psychology and Systems Theory*, Clark Univ. Press, 1968., p.17, Edgar S. Dunn, Jr., *Economic and Social Development*, The Johns Hopkins Press, 1971, pp.47-48.

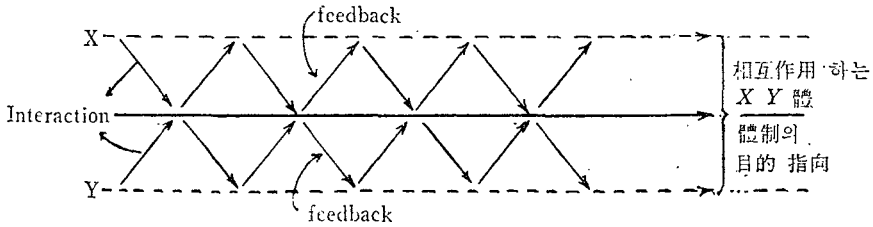
(24) Martin E.P. Seligman, "On the Generality of the Laws of Learning," in David A. Lieberman, *op. cit.*, p.524.

(25) id.

(26) Edgar S. Dunn, Jr., *Economic and Social Development*, *op. cit.*, p.62.

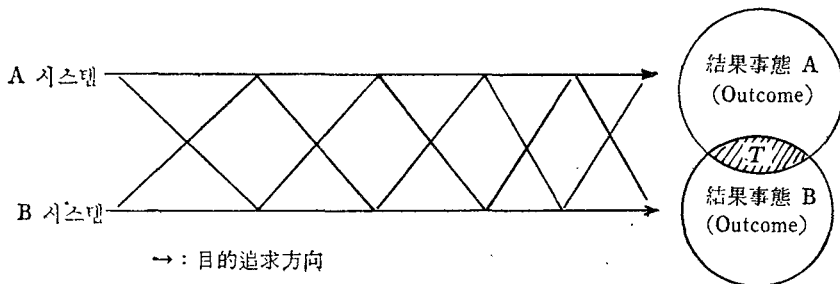
(27) 生物學的인 進化論에 依해서 이같은 關係를 時間的으로 더 延長하면 兩者間에는 終局的으로 organismic 한 相互依存關係가 形成된다고 할 수도 있을 것이다. 그러나 우리의 目的을 爲해서 는 그와 같은 狀態까지를 想定할 必要는 없다.

〈圖-2〉 相互適應的 feedback 關係



이節에서 지금까지 論述한 바를 前節에서의 相互作用的인 共同生産이라는 概念에 관련 지워 생각하면, 社會體制 計劃過程에 있어서의 計劃된 結果狀態는 이미 前節에서 말한 바와 같이 相互作用하는 두 體制에 依해서 共同生産되는 것일 뿐만아니라 兩體制의 相互適應이 이루어진 範圍안에서 各者가 追求하는 目的을 共同으로 滿足시키는 것이라고도 할수 있다. 前節에서의 相互作用的인 共同生産論理에 依하면 相互作用하는 두 體制의 어느 한편의 行爲도 招來되는 結果의 必要하고 充分한 條件이 될수 없지만, 時間이 흐름에 따라서 兩者間의 行爲에 相互適應的 feedback 關係가 成立되면 一方의 行爲는 他方의 行爲에 依해서 各者의 目的 追求를 補強(reinforce) 할수 있게 되기 때문이다. 相互作用하는 두 體制의 어느 한편의 行爲만으로써는 招來되는 結果의 必要하고 充分한 條件이 될수 없으면서도 各者는 相對便과 相互作用 過程을 통해서 스스로의 目的 追求를 할수 있게 된다는 것은 兩者間의 相互作用的 行爲로 因해서 招來된 結果事態의 一部分은 兩者가 共히 스스로의 目的達成을 主張할 수 있는 領域이라고 할수 있다. 이같은 論理는 아래와 같은 그림으로 表現될 수 있다.

〈圖-3〉 相互適應的인 共同生産



(3) 「社會體制」의 目的指向性

우리는 지금까지 個別的인 人間의 行態를 經驗的인 準據로 해서 그 目的 指向的인 行態에 관한 論述을 하였다. 以上과 같은 論述이 社會體制 計劃 過程에도 妥當하다는 主張을 하기 爲해서는 個別的인 人間體制(individual human system)와 「社會體制」(social system)는 그 目的 指向的인 行態의 側面에서는 本質的으로 同一構造的(isomorphic)이라는 論證을 하여야 한다. 우리는 이節에서 이러한 論證을 試圖하려는 것이다.

「社會體制」(social system)이니 「社會」 또는 「社會的 行爲」(social action)이니 하는 말들은 大部分의 경우 아주 不明確한 뜻으로 쓰인다. 그럼에도 不拘하고 이같은 말들의 뜻에 共通한 가장 基礎的인 要素는 人間들 또는 그들 行爲의 集團 현상이라는 것이다. 社會科學의 여러 分野에서 한동안에는 이러한 集團 현상을 生物體的인 有機體(organism)의 Metaphor로써 把握하려고 하였다. 이런 有機體的인 概念에 依할 진댄 全體인 集團은 그것을 構成하는 個別 要素와는 本質的으로 다른 것이라고 把握된다. 그러나 이같은 有機的 集團論은 이제 Walter Buckley의 말처럼 「남고……점점 사라져 가는」<sup>(28)</sup> 것이 되어 버렸다. 社會的 集團을 生物體的인 有機體로써 把握함에 있어서 가장 큰 難題는 科學的으로 實證될 수 없는 生命論的(vitalistic) 要素를 集團에 부여하는 것이다.

그래서 좀더 最近의 理論들은 人間의 集團을 그 構成分子 相互間的 組織관계(organizational relationship)를 準據로 해서 把握하려고 한다. 構成分子 相互間的 組織 關係라는 側面에서 把握하는 경우에, 集團이 그 構成分子와 다른 바는 個別的인 構成分子的 變化는 그들 相互間的 組織관계의 特殊性에 따라서 全體에 대해서 特殊한 變化를 招來하고 또 全體의 變化도 같은 理致로 部分에 대해서 全體와는 다른 變化를 일으킬 수 있다는 式으로 說明된다.<sup>(29)</sup> 따라서 이제 集團理解에 있어서 가장 有義한 要素는 그것을 構성한 部分要素들 相互間的 組織관계의 特殊性이라 하겠다.<sup>(30)</sup>

以上과 같은 人間 集團 理論에 依할진대 個別 人間行態와 그 集團體制의 行態의 屬性의 異・同質性的의 규명은 個人과 集團의 實體上的(entitative) 異・同質性的의 문제로써 接近할 것이 아니고, 集團의 組織의 關係가 그 構成員의 行態에 대해서 어떠한 制約(constraints)이 되는가를 살피는 것이 된다. 이같은 制約의 度を 測定하는 尺度는 그 集團 體制의 體制性의 程度(degree of systemness)가 될 것이다.<sup>(31)</sup> 이 體制性의 程度란 어떤 集團內部的 構成員 相互間的 組織 連結의 強弱도와 그 關係의 複雜度로써 구성되는데, 後者는 基本的으로 그 集團體制의 規模(size)로써 表現된다.<sup>(32)</sup>

以上과 같은 集團 體制의 分析틀에 따른다면, 우리의 當面문제는, 어떤 集團에 所屬하는 個人들 行態의 目的 指向性(purposefulness)은 그 集團內部的 構成員 相互間的 連結關係의 強度와 그 複雜度가 變함에 따라서 本質的으로 다른 것이 되는가 하는 것이다. 이 質問에 대한 解答을 求하기 爲해서 便宜上 우리는 人間의 集團體制를 그 內部的 連結關係의 強度와 複雜度의 差異에 따라서 몇가지 基本類型으로 分類하지 않을 수 없다. 여기서는, 우선 「集團의 各 構成部分의 變化는 全혀 그 各 構成部分에 依해서만 左右되고」 따라서 「各 部分은

(28) Walter Buckley, *Sociology and Modern Systems Theory*, op. cit., p.43.

(29) Ludwig von Bertalanffy, *General Systems Theory*, op. cit., p.66.

(30) Walter Buckley, *Sociology and Modern Systems Theory*, op. cit., p.43.

(31) Ibid., p.42.

(32) Brunner and Brewer, *Organized Complexity*, New York: The Free Press, 1971, pp.92-94. 參照.

다른 部分으로 부터 獨立되어 있는」<sup>(33)</sup> 단순히 「物理的인 總合」(physical summativity)<sup>(34)</sup> 과 같은 類型(A)과 그 反對의 極端으로써 各 構成部分의 모든 變化가 全體에 依해서 規制 되고 그리고 全體에 對해서 影響을 미치고 따라서 全體만이 生存과 維持를 爲한 獨自의인 意義를 갖는 「統合된 全體」(integrated whole)<sup>(35)</sup>와 같은 類型(B)을 생각할 수 있다. 위의 兩 極端的인 類型(A,B)의 社會集團에 있어서는 體制的 複雜度는 連結性的 極端的인 強·弱때 문에 오히려 O에 가까운 것이되어 버린다. A類型的인 경우에는 構成部分間的 關係는 단순히 物理的인 總合에 지나지 않기 때문에 相互間的 關係의 複雜性(complexity)은 문제視 되지 않으며 B類型的인 경우에 構成部分 相互間的 關係는 아주 整然한 位階秩序이기 때문에 Anatol Rapoport와 William Horvath가 말하는 이른바 「組織화된 單純性」(organized simplicity)<sup>(36)</sup>을 띄운다.

A類型和 같은 集團에 있어서 그 集團體制的 屬性은 곧 構成員 個個人的 屬性으로 減縮될 수(reducible)있다. 다시 말하면 體制的 屬性은 그 構成員의 行態的 屬性에서 導出된다. 이와 같은 集團의 體制性(systemness)은 그 構成員 個個人이 우연히 同一한 行態와 같은 方向의 目的 指向을 가지고 모인 데 있다. 따라서 이와 같은 類型的인 社會體制는 그 目的 指向的인 行態屬性에 있어서 그 構成員 個個人的인 行態屬性和 같은 것이라고 볼 수 있다.

한편 앞서 記述한 類型과 같은 集團의 경우에는 體制는 全體로써 外部에 대해서 極도로 閉鎖되어 있어서,<sup>(37)</sup> 그 內部的인 構成員 相互間的인 意思交換 뿐만 아니라 그 體制 外部와의 交通도 體制全體의 目的에 依해서 統制된다. 다시 말해서 이같은 體制는 「體制的인 全體로서의 設計(design)」를 維持하기 爲해서 必要한 限度內에서 그 內部的인 構成要素와 外部와의 交通이 統制되어 있다.<sup>(38)</sup>

그런데 이같은 體制에 있어서 體制自體의 統一的인 行態 模型이 意圖的으로 設計되어 있다는 事實은 體制 全體로써의 運營과 變動이 人間의 意識的인 管理 統制를 받고 있음을 뜻한다. 體制가 全體로써 어떤 具體的인 目的을 爲한 計劃的인 管理 統制를 받고 있음은 곧 그러한 計劃과 統制의 役割을 擔當하는 構成員의 行態屬性이 곧 그 體制的인 行態를 支配하는 것을 뜻하며, 그래서 이같은 社會體制的인 行態屬性도 根本的으로 個人의 行態屬性和 同一構造的(isomorphic)이라고 할 수 있다.

以上の A,B 두 類型的인 社會的인 集團體制的인 極端的인 理想型(ideal types)이지만, 日常의

(33) Ludwig von Bertalanffy, *op. cit.*, p.67.

(34) id.

(35) G. Sommerhoff, "The Abstract Characteristics of Living Systems," *op. cit.*, pp.188-190 參照.

(36) Anatol Rapoport and William J. Horvath, "Thoughts on Organization Theory", *General Systems*, 4, 1959, p.89.

(37) Edgar S. Dunn, Jr., *Economic and Social Development*, *op. cit.*, p.199.

(38) *Ibid.*, pp.187-189 參照.

社會集團 體制들은 위와 같은 兩極端 類型的 中間에 位置하는 것들(C)이다. 即, 構成員 相互間的 連結關係는 比較的 弱하거나 強한<sup>(39)</sup> 경우들이다. 이같은 社會體制는 「局部的으로 個別化된 屬性」들이 一定한 秩序에 따라서 總合(continuous aggregation)된 상태이다.<sup>(40)</sup> 다시 말해서 個個의 構成分子들은 體制內에서 局部的인 自律的 變動의 餘地를 가지고 다만 그 局部的인 限度를 넘는 경우에는 體制全體에 依해서 統制를 받고 全體에 대해서 影響을 미치게 된다. 여기서 우리는 個個構成分子들의 自律的 行爲 領域을 全體 體制와의 關係에서 一種의 拒否權(veto power)과 같은 것으로 把握하면 體制의 行態는 그 構成分子들의 個別的인 目的 達成을 爲한 「보다 나은 手段」(superior means)<sup>(41)</sup>으로 認識될 수 있으며 그런 限度內에서 體制의 行態는 그 構成分子 個人들의 合目的的인 行態의 延長이라고 把握될 수 있다. 그래서 이러한 第三의 類型的 社會體制의 경우에도 우리는 그 行態의 屬性이 目的指向的인 點에서는 個人的 行態의 屬性和 本質的으로 다르다고 생각할 수 없다.

以上の 所論으로써 우리는 이 章의 1節, 2節에서 個別的인 人間 行態의 目的 指向性으로 부터 導出한 相互作用의 目的 追求 行態와 相互適應인 結果狀態 生産 過程등의 概念을 「社會體制」의 行態에도 適用시킬 수 있음을 論證하였다고 생각한다.

## VII. 社會體制計劃過程의 模型

### (1) 定 義

이 章에서 우리가 하려는 것은 지금까지 論述한바를 몇개의 基本的인 命題로써 整理하여서 社會體制 計劃 過程을 說明할 수 있는 理論 體系를 構成하는 것이다. 그것은 앞서의 章들에서 論述한 計劃體制와 被計劃體制間的 計劃 過程中에서의 相互適應인 相互作用關係에 관한 命題들을 定立하는 것이다. 이와 같은 命題를 定立하기 前에 몇가지 基本的인 概念들을 定義해 둘 必要가 있다.

(가) 「計劃體制」(planning system) : 어떤 環境에 있어 어떤 具體的인 結果事態(outcome)를 招來하는 것을 目的으로 하여서 그 環境의 諸要素에 대해서 事前設計를 하고 統制를 하기 爲해서 制度的으로 組織된 人間の 集團을 指稱한다. 이와 같은 計劃體制로써의 人間集團은 前章 第3節에서 論及한 C型 集團에 該當한다. 여기서 「計劃體制」는 그것이 指向하고 있는 具體的인 結果事態를 成就해야 한다는 目標에 依해서 그 體制內의 個個 構成分子의 行態를 規律한다. 따라서 組織 定款上으로는 두개의 機關으로 把握되는 것이드라도 어떤 結果事態 產出을 爲해서 制度的으로 協力해야 할 것으로 되어 있는 경우면 그 두개의 機關

(39) Brunner and Brewer, *Organized Complexity*, op. cit., p.93. 參照.

(40) W.Ross Ashby, *An Introduction to Cybernetics*, op. cit., p.68.

(41) Edgar S. Dunn, Jr., *Economic and Social Development*, op. cit., p. 166: Ackoff와 Emery는 이것을 System의 "ideal seeking behavior"라고 불렀다. Ibid., p.215 參照.

(또는 個人)은 하나의 計劃體制를 構成하는 것으로 보아야 한다. 다른 한편 어느 個人 또는 機關도 어떤 計劃體制가 指向하는 바에 대해서 私的으로 同意하고 있는 것만으로써 그 計劃體制의 構成 要素가 된다고 볼 수는 없다. —그와 같은 同意 또는 協助가 當該 計劃過程의 制度的 規範에 依해서 要求되는 경우에 限해서 計劃體制의 構成要素가 된다.

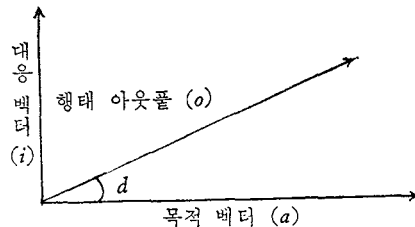
(나) 「被計劃體制」(planned system) : 위에서 定義한 「計劃體制」가 作用하는 環境 要素 가운데는 「統制할 수 있는」(controllable) 것과 「統制할 수 없는」(uncontrollable) 것이 있는데, 「被計劃體制」는 前者, 即 「統制할 수 있는」 要素中 計劃體制에 대해서 合目的的으로(purposefulness) 反應하는 要素의 總體를 말한다. 앞서 試圖한 우리의 「目的 指向性」(purposefulness)의 定義에 依할 진대, 위와 같은 環境要素는 人間集團을 意味한다. 各計劃過程마다 「被計劃體制」는 다를 수 있고 具體的인 計劃過程中에 어떤 人間 集團이 「被計劃體制」가 되어 있는가는 實證的으로 確認될 것이다.

(다) 「목적 벡터」(purpose-vector) : 目的 指向的인 體制의 一定 時間에 걸친 目的 指向的인 行態 方向을 나타내기 위해서 이같은 概念을 導入한다. 그래서 「목적 벡터」는 目的 指向的인 體制가 그 目的追求를 해가는 期間中의 毎순간마다 環境의 制約條件을 知的으로 評價하면서 最終 所望狀態를 向해서 進行하는 追進力(directive force)이라고 定義될 수 있다. 이 「목적 벡터」는 단순한 意志와는 區別되어야 한다. 意志라는 것은 追進力이라는 뜻을 包含하고 있지만 知的인 評價能力은 包含치 않는 概念이다. 「目標」 또는 「結果事態」(outcome) 등은 「목적 벡터」가 겨냥하는 靜的인 狀態이다.

(라) 「行態아웃풋」(behavior-output) : 이는 體制가 그의 目的 追求를 爲한 手(move)로서 어떤 순간에 環境에 대해서 產出하는 行態이다. 한 體制의 이와 같은 行態에 대해서 그 순간에 相互作用하는 다른 體制가 또 反應(respond)하는 行態를 產出함으로써 그 두 體制間의 相互作用하는 行態「아웃풋」으로 因해서 環境에 招來되는 事態를 「結果事態」(outcome)라고 定義한다.

## (2) 模型構成

〔命題 1〕 社會體制 計劃過程에 있어서 計劃體制의 目標 追求 行態만으로써는 目的한 結果事態를 產出하는데 充分한 條件이 될 수 없다. 社會體制 計劃過程에 있어서 어떤 結果事態도 計劃體制와 被計劃體制에 依해서 共同生産된다. 이 兩者間의 共同生産 關係는 두개의



各各目的指向의인 體制의 計略的 相互作用(strategic interaction)관계로써 把握되어야 하며, 이와 같은 相互作用관계 가운데서의 兩體制의 行態「아웃폴」은 各者의 目的「벡터」와 他體制에 대한 對應「벡터」(interactive vector)에 依해서 決定된다.

여기서 한 體制(A)의 他體制(B)에 대한 對應「벡터」(i의 길이)는 B의 A에 대한 相互作用 힘(interactive force)에 依해서 決定되는 것이라고 하고 a 即, 體制 A의 目的「벡터」는 變치 않는 것이라고 假定하면, 體制 A의 行態「아웃폴」(O)의 位置는 體制 B의 A에 대한 相互作用 힘에 依해서 決定된다고 할수 있다. 같은 理致는 體制 B의 行態「아웃폴」에 대해서도 適用될 수 있다. 이같은 相互作用의인 兩體制의 行態「아웃폴」에 依해서 環境에 어떤 客觀的인 事態(outcome)가 招來——即 共同生産——된다.

〔命題 Ⅱ〕 社會體制計劃過程가운데 위와 같은 相互作用관계는 具體的인 結果事態의 招來를 爲해서 意圖的으로 造成되는 狀態이다. 다시말해서 앞서 例示한바와 같은 體制 A와 B의 相互作用은 우연히 일어 나는 無作爲的인 현상이 아니고 計劃體制——가령 體制 A——가 志向하는 어떤 目的을 爲해서 그 目的 成就 過程中에 持續的으로 일어나는 현상이다.

여기서 우리가 前提로 해야 할 것은 計劃體制(A)와 被計劃體制(B)의 目的「벡터」가 同一한 것——即 서로 겹쳐 지는 상태——이 아니라는 것이다. 兩者의 目的「벡터」가 同一하다면 計劃은 必要치 않을 것이기 때문이다. 또 뿐만아니라 어느 한體制도 다른 體制의 目的指向性(purposefulness)自體를 抹殺시켜 버릴 수는 없다는 것을 前提로 하여야 한다. 그렇지 않으면 A와 B間에는 相互作用의 餘地가 없게되기 때문이다.<sup>(42)</sup>

〔命題 Ⅲ〕 社會體制 計劃過程에 있어서 環境에 招來되는 結果事態(outcome)는 위 命題 I과 Ⅱ에서 論述한 相互作用的인 行態「아웃폴」의 總體的인 環境 波及效果인데, 이러한 outcome中에 相互作用하는 두 體制의 各者의 目的을 共同으로 滿足시키는 領域은 두 體制가 相互作用을 일으키는 期間이 길어 질 수록 커진다.<sup>(43)</sup> 이 命題의 理論的 根據는 勿論 前章에서 論述한 兩體制의 相互適應 關係이다. 即, 相互作用하는 兩體制는 時間의 經過로 因해서 各各 相對方의 行態에 대한 豫見的인 識別 能力이 커지고 따라서 서로 相對方의 行態를 利用해서 스스로의 目的을 달성할 수 있는 確率을 높일 수 있기 때문이다.

우리는 여기서 위와 같은 outcome의 兩體制 目的의 共同滿足 領域을 社會體制 計劃의 效果性의 判斷 尺度로 삼아야 한다고 생각한다. 또 그렇게 생각하면 社會體制計劃 過程을 「게임」理論的으로 把握하는 것이 妥當치 못하다고 하지 않을 수 없다. 「게임」理論에 依할진대 計略的으로 相互作用하는 두 體制中에 어느 편이 終局的인 結果事態(game-ending outcome)

(42) 現實的으로도 어느 한 人間集團이 다른 人間集團의 目的指向性을 完全히 봉쇄해 버릴 수 있는 狀態를 想定하기는 어렵다. 어느 한편이 스스로의 獨自的인 目的을 自發的으로 拋棄하고 他方의 그것에 同調하는 경우에는 생각할 수 있다. 이런 경우 한편은 다른편에 co-opt 되었다고 할 수 있다. 우리의 模型에는 이런 경우가 除外된다.

(43) 兩體制의 目的을 共同으로 滿足시키는 結果事態의 領域에 관해서는 IV의 第2部 圖3 參照.

에서 他方을 이겼느냐가 그 戰略——即 計劃 技法——效果性的 判斷 基準이 된다. 그러나 社會體制 計劃 過程에 있어서는 終局的인 結果事態에서 어느 편이 이겼느냐만이 重要的 것이 아니고 途中結果(transient outcome)도 社會變遷過程으로써 重要的 意味를 갖는다. 뿐만 아니라 計劃의 目的이 被計劃體制的 意圖한바를 敗退(defeat)시키는 것에 있지 아니 하고 被計劃體制를 통해서 또는 統制(control)해서 環境에 客觀的인 事態變遷을 招來하기 爲한 것이기 때문에 「게임」理論的인 把握은 우리의 理論構成에 適合치 못하다.

〔命題 Ⅳ〕 相互適應하면서 相互作用하는 計劃體制 (A)와 被計劃體制 (B)間的 關係는 非對稱的(asymmetrical)일 수 없다. 다시 말해서 A(또는 B)는 B(또는 A)에 一方的으로 適應되어 버릴 수는 없다는 것이다. 相互作用하는 全 過程中에 A,B兩편이 모두 各各 계속적으로 目的指向的인 限, 어느 한편이 다른편에 非對稱的으로 適應되어 버릴 수는 없다. 이런點에서 社會計劃過程 가운데서의 體制間的 相互適應關係는 人間社會以外에 生態系에 있어서 한 生命體가 그주변의 環境에 一方的으로 適應해서<sup>(44)</sup>——例를 들어서 개구리가 그주변 환경의 色과 같은 色을 띠어서——生存을 유지해 가는 生態的인 適應과 다르다.

社會體制 計劃 過程에 있어서도 A,B 어느 한편의 다른 한편에 대한 相對的인 適應度의 差를 생각할 수는 있다. 다시 말해서 어느 한편(A)이 다른편(B)에 대해서 좀더 適應되어 있을 수는 있다. Ackoff와 Emery의 概念을 빌려서 說明한다면, 이와같은 相對的인 適應度의 差는 相互作用하는 二 體制가 「競爭的」關係에 있느냐 또는 「收奪的」(exploitative)關係에 있느냐에 依해서 左右된다고 할수 있다.<sup>(45)</sup>

위와같은 相對的인 適應度의 差를 確認함으로써 兩者의 相互作用에 依해서 招來되는 結果事態가 어느 편의 目的을 더 滿足시킬 것인가를 미리 알수 있다. 即, 한편 (B)가 다른편 (A)에 대해서 더 適應하고 있다는 것——덜 對稱的인——은 B의 目的 指向的인 行態는 A의 目的 追求에 대해서 相對的으로 弱한 制約 條件이 된다는 것을 뜻한다. 그래서 招來될 結果事態에 대한 A의 영향力이 커진다.

끝으로, 以上の 命題들에 依할진대 社會體制 計劃에 있어 結果的으로 招來된 事態와 計劃과 統制 過程中에서 豫測 또는 意圖했던 바와의 偏差는 計劃體制와 被計劃體制 各各의 目的 指向性을 前提로 하는 限 不可避한 것이며, 그 偏差의 程度(degree of deviation)는 兩 體制의 相互適應과 相互作用關係의 特殊性에 依해서 달라진다고 할수 있다. 따라서 傳統的인 計劃 理論들에 있어 計劃過程의 效果性을 計劃體制의 環境에 대한 豫見的인 知識의 妥當性과 신뢰도 및 그 統制能力만을 中心으로 論하는 것은 事態를 合當하게 說明하는 것이 못 된다고 하지 않을 수 없다. 計劃過程中에서 相互作用하는 計劃體制와 被計劃 體制의 關係를

(44) G. Sommerhoff, "The Abstract Characteristics of Living Systems," *op. cit.*, pp.180-181 參照.

(45) Acoff and Emery, *On Purposeful System*, *op. cit.*, 特히 p.196 부터 參照.



非對稱的인 것으로 把握할 수 없는 限, 計劃體制의 觀點에서 본 社會計劃의 效果性은 항상 計劃體制와 被計劃體制間에 各者의 目的을 爲해서 共同으로 參與(share)하는 結果事態로써 判斷되지 않을 수 없다. 또 이러한 뜻에서 社會體制 計劃의 效果性은 計劃體制의 資源利用과 行態의 合理性만으로써 擔保될 수 없다고 하여야 할 것이다.

### VIII. 結論——體制論的 接近

以上으로써 우리는 社會體制 計劃過程에 관한 說明的인 理論體系 構成을 마친 셈이다. 制限된 紙面이어서 많은 部分의 論述이 省略되고 抽象的인 概念들이 實證的인 解說없이 쓰인 경우가 많았다. 그러나 그것으로써나마 우리가 構成해보려고 한 理論의 윤곽은 드러난 셈이라고 생각한다.

여기서는 끝으로 以上の 說明的 理論 體系가 實踐的인 計劃技法 發達에 무엇을 示唆하는 가를 간략히 살펴 보려고 한다. 그렇게 함으로써 우리의 研究가 단순히 學術的인 關心에 그치지 아니 하고 計劃技術 發達에 대한 社會的 必要에도 一助가 될수 있게 하기 위해서 이다.

前章에서의 우리의 論述가운데 計劃技法의 觀點에서 보아서 가장 重要한 意味를 갖는 것은 計劃體制의 被計劃體制(또는 그 環境)에 대한 豫見的 知識의 妥當性과 신빙성이 반드시 計劃戰略의 效果性을 保障하는 것이 아니라는 것이다.<sup>(46)</sup> 한편이 即 計劃體制가 다른 한편 即 被計劃體制에 관해서 무엇을 알려고 調査를 하는 것 부더 被計劃體制의 觀點에서 볼때에는 相對便 「手」로써 認識될 수 있을 뿐만 아니라<sup>(47)</sup> 兩者間의 相互作用관계의 狀況의 特殊性과 動態性때문에, 相對方의 一般的 경향에 관한 知識이 곧 計劃戰略의 效果性을 擔保할 수는 없다.

計劃體制와 被計劃體制間의 相互作用관계가 各狀況에 處해서 特殊한 까닭은 兩體制가 每순간마다 時時刻刻으로 變하는 環境事情을 識別해서 各各 스스로의 目的 追求를 하기 때문이다. 다시 말해서 目的指向的인 人間體制의 具體的인 行態는 具體的인 選擇 狀況에 處해서 비로소 具體化하기 때문이다.<sup>(48)</sup>

그렇다면 計劃 過程이 進行되어 감에 따라서 그 過程 運營의 主導的인 役割을 擔當하는

(46) John Dyckman, "New Normative Styles in Urban Studies," *Policy Sciences*, Vol. 4, No.2, 1973, p.328 및 Aaron Wildavsky, "If Planning is Everything, Maybe It's Nothing," *ibid.*, p. 130. 參照. 그리고 이와 關聯해서 本論文 第一部, 「環境論叢」, 第一卷, p.16의 傳統的 計劃理論에서 社會的 行態의 質은 그 行態設計에 投入되는 知識의 量과 質에 달려 있다는 所論 參照.

(47) Anatol Rapoport, *Strategy and Conscience*, *op. cit.*, p.172.

(48) 從來의 社會體制計劃理論들의 根本的인 誤謬는 人間行態는 그 一般的인 目的指向性만의 外部的 表出이라고 본데 있다. 人間體制의 本質的인 目的指向性과 어떤 具體的인 目的指向行態와의 사이에 一對一의 關係가 있는 것은 아니다. 우리가 前章에서 論及한 바와 같이 具體的인 行態 「아웃폴」은 目的指向性과 어떤 具體的인 環境狀況에 處해서의 相互作用 「벡터」間的 產物이다.

計劃體制가 해야 할 일은 그의 每手마다 被計劃體制와의 相互作用의 焦點을 점점더 좁히고 明白하게 하는 것이다. 다시 말해서 被計劃體制와의 相互作用을 통해서 計劃體制的 選擇狀況을 점점더 分明케 해줌으로써 被計劃體制的 目的 指向性을 一定한 方向으로 誘導하는 것이다. 이와같은 관계에 관해서 最近 一部の 計劃理論家들이 計劃體制와 被計劃體制間的 「對話」(dialogue)라는 概念을 提示한다.<sup>(49)</sup> 그런데 이들의 「對話」라는 概念은 兩者間的 感情交流的 接近을 指稱함으로써 兩者間的 目的 指向性的 妥協을 暗示한다. 이같은 立場을 가장 뚜렷하게 主張하는 John Friedmann에 依하면, 그것은 根本的으로 「技術的 專門家와 그 의뢰人間의 個人的인 접촉」<sup>(50)</sup>을 의미한다. 그러나 이러한 感情交流的 接近은 문제 認識을 爲한 有益한 한가지 接近 方法은 필지언정 比較的 오랜동안의 持續的인 計劃過程 運營의 方法이 되기는 어렵다.

持續的이고 複合的인 計劃過程의 運營이란 計劃體制와 被計劃體制間的 相互作用이 단 한번 있거나 또는 단편적으로 일어나는 것이 아니라는 事實을 認識하고 「附加的 相互作用」(additional rounds of interaction)을 戰略的 要素로 活用하는 것이다. 그것은 計劃體制가 被計劃體制에 대한 스스로의 行爲(作用)의 반복과 그에 所要되는 時間을 被計劃體制的 計劃體制에 대한 反作用을 誘導하는 手段으로써 認識하는 것을 뜻한다.<sup>(51)</sup> 여기서 우리가 留意해야 할 것은 勿論 兩體制間的 相互作用관계가 相當한 「時間에 걸쳐 반복되는 경우에 各體制的 相對方에 대한 「배움」이 있게 된다는 事實이다. 이 「배움」의 理論에 依據할진대 計劃體制는 被計劃體制와의 相互作用을 반복함으로써 被計劃體制로 하여금 計劃體制的 目的 指向性과 그 行態의 特殊性에 대한 豫見的 識別 能力을 높이게 할 수 있을 것이다. 또 그렇게 함으로써 計劃體制와 被計劃體制間에는 各者의 目的追求를 위한 行態의 相互補完性이 생기게 될 것이다.

이때에 計劃體制的 戰略的 配慮는 위와 같은 行態의 相互補完性的 增加에 의한 追加的 相互作用에 所要되는 費用의 比率이 될 것이다.

計劃過程의 運營을 以上과 같은 戰略的 考慮에 依據해서 한다면, 計劃體制的 모든 行態 「아웃폴」은 本質的으로 스스로의 最終的인 目標狀態를 向한 「發展的 假說」(developmental

(49) Horst W.J. Rittel and Melvin Webber, "Dilemmas in a General Theory of Planning," *Policy Sciences*, Vol. 4, No.2, June 1973, pp.161-162; John Friedmann and Barclay Hudson, "Knowledge and Action: A Guide to Planning Theory," *AIP Journal*, January 1974, pp. 13-14; Richard Warren Smith, "A Theoretical Basis for Participatory Planning," *Policy Sciences*, Vol. 4, No.3, Sept. 1973, pp.285-286; Edgar S. Dunn, Jr., *Economic and Social Development*, pp.226-227; Hermann Mertins, Jr., "A Study in Transition," in Special Symposium, "Changing Styles of Planning in Post-industrial America," Bertram Gross, "Planing in an Era of Social Revolution," pp.287-295, *PAR*, Vol. 31, No. 3, 1971, p.256.

(50) John Friedmann and Barclay Hudson, *op. cit.*, p.7.

(51) John Dyckman, "New Normative Styles in Urban Studies," *op. cit.*, p.332.

hypothesis)<sup>(52)</sup>이라고 할수 있으며 그 實現性 與否의 觀點에서 보면 一種의 「pilot project」이거나 「試驗的인 改善」(experimental reform)이라고도 할수 있다. 따라서 計劃體制가 해야 할 가장 중요한 일은 그의 環境의 모든 變數들의 原因과 結果관계를 把握해서 스스로의 行動에 관한 「實證的 豫則」을 하는 것이 아니고 被計劃體制가 當面하게될 選擇 狀況의 모든 可能性을 被計劃體制에 分明하게 알려 주는 것이다. 그렇게 함으로 앞서 말한 바와 같이 計劃體制와 被計劃體制 各者의 目的 追求에 있어 行態的 相互補完性を 增加시킴으로써, 終局的으로 招來되는 結果事態(outcome)가 兩者의 目的을 共히 滿足시키는 領域이 보다 더 커지게 하여야 할 것이다. 그래서 결국 위와 같은 行態的 相互補完性增大를 위해서 投入된 費用과 現實에 招來된 結果事態의 兩體制 目的의 共同 滿足度와의 對比에 依據해서 社會體制計劃의 效果性과 能率性이 判斷되어야 할 것이다.

(52) Edgar S. Dunn<sup>4</sup> Jr., *Economic and Social Development*, *op. cit.*, p.140.