**第三章《社会认知》作业**

**参考答案**

1. **简要说明反事实思维与心理健康的可能关系。**

答：反事实思维是个体对不真实的条件或可能性进行替换的一种思维过程，经常表现为“如果...就...”的想法。反事实思维可以分为加法式、减法式、替代式反事实思维，以及上行反事实思维和下行反事实思维。其中，上行反事实思维指想象如果满足某种条件，就有可能出现比真实结果更好的结果，常在经历负面事件时出现。下行反事实思维指可替代的结果比真实的结果更糟糕，常在碰到正面事件时出现。

反事实思维对心理健康的影响有利有弊。环境因素、反事实思维所依据的事实都会影响反事实思维的作用。当个体处于积极的情境中，反事实思维容易产生积极的心理影响，反之亦然。当消极事件的后果并不严重时，反事实思维可能有积极的心理作用。反事实思维使个体可以暂时避免重大创伤带来的过分强烈的刺激。人们与消极后果擦肩而过时，下行的反事实思维会让人们感觉幸运，容易接受消极后果。那些大难不死或车祸中受轻伤的人会觉得幸运，因为他们很容易由此构想出更为消极的反事实结果如死亡或致残(Teigen, 1999)。反事实思维有时候使得人们将注意力集中于未来怎样更好地处理类似情况，这有助于避免当前消极结果的再次发生，帮助人们更好地应对消极事件或更好地为未来做准备。

反事实思维也可能对心理健康产生不良影响。消极的反事实思维会导致人们不断回想从而陷入反刍思维之中，可能会诱发个体的抑郁（Nolen-Hoeksema，1987）。上行反事实思维和加法反事实思维还容易引发人们的后悔情绪，导致个体难以接受目前所处的处境，降低对生活的满意程度，加深负性情绪，甚至会引发或维持抑郁。例如，一些犯罪的受害者会因为自己没有避开导致犯罪的情景而责怪自己，这时候往往会让他们遭受双重伤害，一种是身体上的可能伤害，而自我谴责还会导致其心理伤害（Miller & Turnbull, 1990）。此外，反事实思维也有可能导致个体长期不敢面对现实，形成创伤后应激障碍（PTSD）。

1. 简要说明基本归因错误，并用两阶段模型加以解释。导致基本归因错误的可能原因有哪些？

答：基本归因错误指人们常常倾向于将他人的行为归因于人格或态度等内在特质上，而忽略他们所处情境的重要性。

Gilbert(1989)提出了锚定和调整的归因两阶段过程。首先是锚定过程，人们对他人行为自动地做出人格特质、态度方面的推论，进行内归因。随后，将情境影响因素纳入考虑，对内归因进行调整。但是人的调整往往并不充分，甚至会省略第二个阶段，直接做出极端的内归因。第一阶段的内归因过程会迅速且自发产生，第二个阶段的外归因调整则需要耗费努力及认知资源。如果人们没有特定的目的、期望或足够的认知资源，则很少采用情景因素对已有推论进行验证和修正。考虑到人的认知资源的有限性，在调整过程中的验证和修正过程难以实现，从而表现出基本的归因错误。

导致基本归因错误的可能原因：

1）根据格式塔原理，我们观察他人时，与环境因素相比，行为者的行为是最容易观察到的信息。他人的行为是我们观察的中心，他人的一言一行、一举一动很容易被注意到，而社会环境、社会角色、情境压力等外部条件则难以引起注意，因此我们容易在归因时将行为本身看作是比情境更重要的内容，容易忽视外部因素的作用，而过多地强调个人自身的原因。

2）我们可能持有一种基本信念，觉得个人应该对自己的行为负责。因此，在分析行为的原因时，我们会倾向于追溯个人自身的原因。

1. **在人机交互情境中，当人类与智能机器（如无人驾驶汽车）协作时共同犯错，则选择与智能机器交互的用户、智能机器本身、使用智能机器的组织机构、编写程序的软件开发商均有可能成为承担责任的潜在对象。请从归因过程出发，分析人们会如何对这些潜在对象进行责任分配。**

答；Gilbert(1989)提出了锚定和调整的归因两阶段过程。按照该模型：

**锚定阶段**：在对人类与智能机器（如无人驾驶汽车）协作时共同犯错这一事件进行责任分配时，首先，人们会自发的做出内归因。在人机交互情景中很明显的存在两个行为主体——用户和智能机器，人们可能会先自发地归因为用户的疏忽导致错误发生，或者智能机器的缺陷，因此将责任归属到用户以及智能机器本身（甚至有时候只会先归属至用户或者智能机器，取决于其主导地位）。

**调整阶段：**人们考虑其他情景因素,有意识的对归因倾向进行调整。例如，从原因的三个维度（内/外因，稳定性，可控制性）进行分析：（1）如果错误不是内因（用户疏忽/智能机器缺陷）造成的，而是情景性因素（路面塌陷造成车祸）导致，则会撤销对用户及智能机器的责备；（2）稳定性（该原因是否具备永久的特征）：如果错误是由于智能机器跨时间跨情景的缺陷造成，则撤销对用户的责备，加重对智能机器的责任分配，并可能进一步对使用智能机器的组织机构以及编写程序的软件开发商进行责备；（3）可控制性（该原因是否在自己可控范围内）：如果错误是不稳定的，但是可控的，则需要分辨能对结果进行控制的主体为用户，软件开发商，还是使用的组织机构，如果是用户可以对错误进行及时纠正，则会责备用户；如果是因为组织机构的不当使用，则会加重责备组织结构以及智能机器。

根据基本归因错误，人们可能将错误更多地归因于人类的行为，倾向于认为可能是例如用户操作不当、使用智能机器的组织机构疏忽怠慢、编写程序的软件开发商出现纰漏等，而将智能机器本身视为被他人设计、制造、购买和使用的客体，在责任分配中“相对无辜”。根据行为者—观察者偏差，我们倾向于将行为者的错误归因于内部因素，可能容易认为和我们地位对等的群体犯错，倾向于给用户分配更多的责任；而组织机构和软件开发商与用户地位不对等，人们可能不会轻易对其进行责任分配。

因此，人们有可能对人类行为者给与更多的责任分配。