시즌6

제10차

| 국어는 이감 |

이감 국어 모의고사

예비평가 지문 분석

이감

[2021학년도 시즌6 제10차 예비평가 지문 분석]

[16~21] 사회 융합(주제 통합형)
: 인공 지능 로봇의 법적 책임 문제

*** 키워드로 정리하는 지문 속 개념**

사회 - 법학 - 지능형 로봇법
(가) 자연인, 법인, 권리 능력, 물건, 전자인, 지능형 로봇법, 인공 지능 로봇, 힐겐도르프, 책임 능력, 부정론, 의사의 자유, 비난 가능성
(나) 형사적 책임, 간접 정범, 제조물 책임법, 과실범, 양벌규정, 보증인, 부진정 부작위범, 진정 부작위범

*** (가) 지문 분석**

 # 문단1 : 권리 주체의 범위

1) 현행법에 따르면 살아 있는 사람인 **자연인**이나 일정한 사람의 집단인 **법인(法人)** 등 '인(人)'으로 규정되는 존재만이 권리와 의무의 주체가 되는 법률적 자격인 **권리 능력**을 인정받는다.
⇒ '권리 능력'을 인정받기 위한 조건이다.
[참조] '법인(法人)'은 자연인으로 이루어졌지만 그 자체가 단일한 주체로서 권리 능력을 누린다. 즉 법인을 구성하는 '개인의 권리 능력'과 그 '법인의 권리 능력'은 별개의 문제이다.

2) 이들과 달리 자율적인 행위의 주체가 될 수 없는 **'물건'**은 법적 지위를 부여받지 못하는 객체로 규정된다.
⇒ 한마디로 '자연인'이나 '법인'이 아니면 '권리 능력'을 인정받을 수 없다는 얘기다. 그렇게 '주체'가 될 수 없는 것들을[→ 행위의 '객체'일 수밖에 없는 것들을] 통틀어서 '물건'이라 부른단다.

자연인, 법인[→ '인(人)'으로 규정되는 존재] : 권리 능력 ○
물건 : 권리 능력 ×

[참고] 예를 들어 현행법에서는 자연물 역시 '물건'에 대응하기 때문에 권리 능력을 가질 수 없다. 실제로 도롱뇽을 신청인으로 삼아 터널 공사 착공 금지를 요청한 재판에서는 동물인 도롱뇽은 자연인이 아니기 때문에 권리 능력을 인정받지 못하여 기각된 바가 있다.

 # 문단2 : 전자인(電子人) 도입의 필요성

1) 그런데 인공 지능 로봇의 경우 물건이 아니라 **전자인(電子人)**으로 의제(=본질은 같지 않지만 법률에서 다룰 때는 동일한 것으로 처리하여 동일한 효과를 주는 일)해야 한다는 주장이 제기되고 있다.
⇒ '인공 지능 로봇'은 살아 있는 사람도 아니고[→ '자연인'일 수 없고], '법인'을 구성할 수도 없다. 그럼에도 '인(人)'으로 규정될 필요가 있다는 것은, '인공 지능 로봇'에 권리나 의무를 부여할 필요가 있기 때문이겠다.

2) 2008년에 제정된 **지능형 로봇법**에 따르면 **인공 지능 로봇**이란 외부 환경을 스스로 인식하고 상황을 판단하여 자율적으로 동작하는 기계 장치를 말한다.
⇒ 현행법이 내린 '인공 지능 로봇'에 대한 정의이다.

3) 인간이나 법인에 비추어 그 자율성의 정도는 아직까지 차이가 있으나[→ 2)의 '스스로'에는 어느 정도 한계가 있지만] 인공 지능 로봇의 판단이나 행위에 의해 누군가의 법익이 침해될 수 있다는 점에서, 전자인으로 의제해야 할 필요성이 대두되고 있는 것이다.
⇒ '인공 지능 로봇'이 자율적인 행위의 주체라고 보기에 부족한 것도 맞지만, 그로 인한 법익 침해에 책임을 묻기 위해서라도 '권리 능력'을 부여해야 한다는 주장이다. 굉장히 현실적인 문제다.

 # 문단3 : 힐겐도르프

1) 로봇 형법의 도입을 모색하는 **힐겐도르프**는 법적으로 의미 있는 행위란 자연적 사실이 아니라 법적 모델에 따라 구성되는 제도적 사실에 관한 것으로, ……
[맥락 짚기] '인공 지능 로봇'의 법적 책임과 관련된 다양한 관점들이 등장할 텐데, 그중 첫 번째 관점이다. '로봇 형법의 도입을 모색하는 입장'이라는 점에서 '힐겐도르프'는 '전자인' 의제에 긍정적인 입장일 거다.
⇒ '철수가 빨간불에 횡단보도를 건넜다.'는 어느 나라에서든 똑같은 행위이지만[→ '자연적 사실'로는 동일하지만], 법적으로는 다른 의미를 가질 수 있다[→ '제도적 사실'로는 동일하지 않을 수 있다.]. 우리나라의 도로교통법상에서는 철수의 행위가 '무단 횡단'이 되어 법적 책임의 대상이지만, 다른 나라에서는 그렇지 않을 수 있기 때문이다. 따라서 법적으로 의미 있는 '행위'는 법에 의해 규정되는 것이지, 그게 자연적으로 어떠한 것인지는 딱히 중요하지 않다. 한마디로 ……
[주목] …… '인공 지능 로봇'이 아무리 물건처럼 보이더라도 그러한 '자연적 사실'은 딱히 중요하지 않다. '제도적 사실'이 중요하다[→ 법적으로 인(人)으로 규정하면 그만이다.].

2) …… 법인의 민형사적 책임을 인정하여 법인의 책임 능력을 구성하였듯이 [마찬가지로 전자인의 민형사적 책임을 인정하여] 인공 지능 로봇의 책임 능력 역시 구성할 수 있다고 주장한다.
⇒ 실제로는 '인(人)'이 아님에도 '인(人)'으로 규정한 '법인(法人)'과 마찬가지로 '인공 지능 로봇' 역시 '전자인(電子人)'으로 규정하면 그만이라는 얘기다.

3) **책임 능력**이란 책임질 수 있는 능력이 있는 상태로, ……
⇒ 이때의 '책임 능력'은 주체 스스로의 행위에 대한 민형사적 책임을 요구할 수 있는 능력으로 이해하면 충분하겠다.

4) …… 이때의 책임은 윤리적 책임이 아니라 법적 책임이므로 법적 주체를 자연인[→ 스스로의 행위에 대한 윤리적 책임을 질 수 있는 주체]에 한정할 이유가 없기 때문이다.
⇒ 혹자는 과연 자율적인 행위의 주체가 아닌 '인공 지능 로봇'이 윤리적 책임을 질 수 있는지를 묻겠지만, ……
[주목] …… '힐겐도로프' 입장에서 '윤리적 책임'은 알 바 아니다. '제도적 사실'로서의 '인공 지능 로봇'의 행위가 '법적 책임'의 대상인지만 따지면 그만이기 때문이다.

5) 다만 힐겐도르프는 법인의 책임 능력을 자연인의 경우와는 달리 판단하는 것처럼 인공 지능 로봇의 책임 능력 역시 법인의 경우와는 달라야 한다고 보았다. 법인과 인공 지능 로봇은 자연인이 아니라는 점에서 동일하지만, 법인의 행위는 집단을 이룬 자연인의 행위이고 인공 지능 로봇의 행위는 그 자체의 독자적인 행위라는 점에서 차이가 있기 때문이다.
⇒ 다만 '자연인', '법인', '전자인'의 법적 지위가 완전히 동일할 수는 없다는 얘기다.

 # 문단4 : 부정론

1) 법인과 달리 인공 지능 로봇에는 법적 지위를 부여할 수 없다는 **부정론**도 있다.
[맥락 짚기] 문단3의 '힐겐도르프'와 충돌하는 새로운 관점의 등장이다. 이 입장은 '전자인' 의제에 대해서 부정적일 게다.

2) 책임 능력을 부여하기 위해서는 그 대상이 **'의사(意思)의 자유'**를 지녀야 하는데, 이 입장은 인공 지능 로봇의 경우 정해진 알고리즘에 따라 판단하고 학습한다는 점에서 의사의 자유가 없다고 본다.
⇒ 이때 '의사의 자유'는 책임 능력의 전제 조건이다. 즉 '부정론'에 따르면 '법인'[→ 자연인의 집단으로 구성됨]은 '의사의 자유'를 지니고 있다고 간주할 수 있다. 하지만 '인공 지능 로봇'은 사전에 입

이 콘텐츠에 관한 저작권은 (주)이감에 있습니다.

력된 '알고리즘'에 의해 정해진 방식으로 판단하고 학습하기 때문에 '의사의 자유'를 지닌다고 보기 어렵다는 지적이다.

[Rew] 문단2-2)에서는 현행법상 '인공 지능 로봇'을 '외부 환경을 스스로 인식하고 상황을 판단하여 자율적으로 동작하는 기계 장치'라고 정의하기는 했다만, '인공 지능 로봇'이 실제로 '스스로 인식하고, 판단하고, 자율적으로 동작한다'고 보기 어렵다는 지적이다. 한마디로 '인공 지능 로봇의 책임 능력'을 따지는 것은 기술에 대한 몰이해라는 지적이다.

3) 또한 부정론은 **비난 가능성**을 전제하여 부여되는 형사적 책임에 관해서도 ……

[맥락 짚기] '책임 능력'은 민형사적 책임에 관한 것이다. 그중에서 '형사적 책임'에 한정하여 논의해 보자는 거다.

4) …… 인공 지능 로봇에 대한 비난 가능성이 사실상 없다고 본다. 부정론에 따르면 인공 지능 로봇이 스스로 도덕적 판단을 하는 주체가 되지 않는 한 인공 지능 로봇에 책임 능력을 부여하기 힘들다.

⇒ 다음과 같은 논리인 게다. 결국 문단4의 '부정론'은 실제로 인공 지능 로봇이 '자연인'과 같이 자율적으로 도덕적 판단이 가능해야만 '전자인'이 될 수 있다는 입장인 셈이다.

스스로 도덕적 판단을 하는 주체이다.
⇩
그 주체에 대해서는 '비난 가능성'이 있다.
⇩
그 주체는 '책임 능력'을 갖는다.

↕

'인공 지능 로봇'은 스스로 도덕적 판단을 할 수 없다.
⇩
'인공 지능 로봇'에 대해서는 '비난 가능성'이 없다.
⇩
'인공 지능 로봇'은 책임 능력을 갖지 않는다.

⇒ 아마 문단3의 '힐겐도르프'는 이렇게 반문할 거 같다. "나도 인공 지능 로봇이 스스로 도덕적 판단을 하는 주체라고 주장한 거는 아닌데? 그런 '도덕적 책임'은 됐고 '법적 책임'만 따지면 그만이라고 주장한 건데?"

*** (나) 지문 분석**

 # 문단1 : 인공 지능 로봇을 의도적으로 조작한 범죄

1) 인공 지능 로봇을 의도적으로 조작하여 범죄적 결과를 초래한 경우, 그 범죄 행위를 이끈 이에게 **형사적 책임**을 물을 수 있다.

⇒ '인공 지능 로봇'을 조작한 사람[→ 자연인]에게는 당연히 그에 대한 '형사적 책임'을 물을 수 있다는 얘기다.

2) 간접 정범을 규정한 형법 제34조를 인공 지능 로봇에 적용할 수 있도록 개정할 경우 인공 지능 로봇을 범죄의 도구로 활용한 이[→ 인공 지능 로봇을 의도적으로 조작하여 범죄 행위를 이끈 이]를 간접 정범으로 처벌할 수 있는 것이다.

⇒ 1)의 구체적인 방법은 이렇단다.

[Rew] 이때 '인공 지능 로봇'은 '범죄의 도구'로 활용된 것에 불과한 만큼 (가)의 문단1-2)의 '물건'과 다르지 않다.

3) **간접 정범**이란 책임 능력이 없거나 범죄 의사가 없는 다른 사람의 행위를 이용하여 행하는 범죄를 말한다.

[주목] 이렇게 '인공 지능 로봇'이 범죄의 도구에 불과한 경우에는 '전자인'으로의 의제는 불필요하다. '인공 지능 로봇'의 '책임 능력'이나 '의사의 자유'를 고려할 필요가 없기 때문이다.

 # 문단2 : 인공 지능 로봇의 오작동

1) 이와 달리 전시회에 배치된 인공 지능 로봇의 오작동으로 기물이 파손되거나 인공 지능 자율 주행 차량이 보행자를 치는 경우처럼 예측하지 못한 오류나 하자에 의해 법익이 침해된 경우[→ 의도적으로 조작하지 않았음에도 범죄적 결과를 초래한 경우]에는 책임을 누구에게 귀속시킬지의 문제가 발생한다.

[맥락 짚기] 새로운 문제 상황이다. 문단1처럼 '의도적으로 조작한 이'가 있다면 그에게 책임을 물으면 될 텐데, 이번에는 그럴 수도 없다.

⇒ 그렇다고 '인공 지능 로봇'에게 현행법상으로는 법적 책임을 물을 수도 없다. 결국 (가)의 문단2-3)도 이런 현실적인 문제 때문에 제기된 것이겠다.

2) 현행법의 체계상 그러한 경우에 **제조물 책임법**을 통해 제조업체에 민사적 손해 배상으로 책임을 묻는 방법이 유일하다.

⇒ 이런 경우에는 '제조업체'에 '민사적 책임'을 묻는 것이 최선이라는 얘기다.

 # 문단3 : 과실범의 적용

1) 형법에 제조물 책임과 관련한 조항이 신설되지 않는 한 아직까지 제조물 책임과 관련하여 직접적으로 형사적 책임을 물을 방법은 없다.

⇒ 그렇단다. '민사적 책임'과 '형사적 책임'은 별개의 문제다.

2) 다만 형사상으로 과실범의 성립 여부를 고려해 볼 수는 있다. **과실범**이 성립하려면 제작자가 결과에 대한 인식 가능성이 있었음에도 결과 회피를 위한 주의 의무를 위반해야 한다.

⇒ '제작자'에게 '형사적 책임'을 물을 수 있는 방법이다. 다만 이 경우에는 제작자의 '오작동에 대한 인식 가능성'이 전제된다.

3) 오작동이 예견 가능했음에도[→ 결과에 대한 인식 가능성이 있었음에도] 수정하지 않았다면[→ 결과 회피를 위한 의무를 위반하였다면] 제작자에게 과실의 형사 책임을 부담하게 할 수 있는 것이다.

⇒ 그대로 읽으면 되겠다.

[맥락 짚기] '제조물 책임법'이든 '과실범'이든 '인공 지능 로봇'에게 직접 책임을 묻는 방법은 아니다. 지금까지 제시된 방법들은 모두 직접 범죄를 행한 자[→ 문단1]나 제조업체, 제작자[→ 문단2, 3]에게 책임을 묻는 방법들이다.

 # 문단4 : 양벌규정의 적용

1) 인공 지능 로봇의 오작동 사례가 점차 늘면서 지능형 로봇법의 제47조 벌칙 조항을 개정하여 제48조 양벌규정을 적용하자는 의견도 있다.

⇒ 두 가지 정보만 챙기자.

- '양벌규정'은 '인공 지능 로봇의 오작동'[→ 문단1이 아닌 문단2, 3]에 대한 책임을 물을 수 있는 규정이다.
- '양벌규정'을 적용하려면 다른 조항의 개정이 필요하다.

2) **양벌규정**이란 법인 또는 개인의 업무와 관련하여, A.실제로 범죄 행위를 한 사람 외에 B.관련이 있는 법인 또는 사람에 대해서도 같이 형벌을 과할 것을 정한 규정을 말한다.

⇒ 한마디로 '양벌규정'은 A는 물론이고 B에 대해서도 형사적 책임을 물을 수 있는 규정이라는 점에서 특별하다.

3) 자산 운용 등과 관련한 위반에 대해 처벌하는 현행 제47조 벌칙 조항의 적용 범위를 인공 지능 로봇의 오작동으로 법익 침해가 발생한 상황에까지 넓히면, ……

⇒ 그렇단다. 현재로서는 '인공 지능 로봇의 오작동'에 대한 책임을 물을 수 없기 때문에 1)에서 말한 개정이 필요했던 게다.

4) …… 제48조 양벌규정 조항에 의해 A.로봇의 범죄 행위와 B.관련된 제작자나 제조업체를 처벌할 수 있게 된다.

⇒ 이런 대응 관계를 떠올리자. '양벌규정'은 이런 식으로 B.'관련된 제작자나 제조업체'에게 로봇의 오작동에 대한 책임을 물을 수 있는 규정인 거다.

A : '로봇의 범죄 행위' = '실제로 범죄 행위를 한 사람'
B : '관련된 제작자나 제조업체' = '관련이 있는 법인 또는 사람'

이 콘텐츠에 관한 저작권은 (주)이감에 있습니다.

⇒ 따라서 20번의 ②번 선지에서 '인공 지능 로봇에 책임 능력을 부여'하고 그와 동시에 '적용 범위를 넓혀야 한다'는 진술은 옳다. 그렇지 않으면 양벌규정을 제대로 적용할 수 없기 때문이다.

 # 문단5 : 부진정 부작위범의 적용

1) 한편 제품의 사용 단계에서 사용자를 함께 처벌해야 하는 상황이 있을 수 있다는 의견도 있다.

[맥락 짚기] 이번에는 '제조업체나 제작자'가 아닌 '사용자'에게 책임을 물으려나 보다.

2) 이는 형법 제18조에 따라 위험을 방지할 의무가 있는 자인 **보증인**이 의무를 고의 또는 과실로 다하지 않을 때에 성립하는 범죄인 **부진정 부작위범**으로 처벌하는 것을 말한다.

⇒ 쉽게 말해서 '사용자'를 인공 지능 로봇에 의한 위험을 방지할 의무가 있는 보증인으로 봐야 한다는 의견인 셈이다.

3) 계약 만료로 퇴거해야 하는 상황에서 이에 불응하는 것처럼 특정 상황에서 요구된 행위를 하지 않을 때에 하지 않음[→ 부작위] 그 자체로써 성립하는 범죄인 **진정 부작위범**과 달리, ……

⇒ 쉽게 말해서 '진정 부작위범'이 하라는 행위를 하지 않아서 성립하는 범죄라면 ……

⇒ 19번 <보기>에서 등장하는 A는 '집회 해산 명령'[→ 특정 상황에서 요구된 행위]에 불응하였고, 불응한 행위 그 자체가 '진정 부작위범'에 해당한다.

4) …… 부진정 부작위범은 본래부터 부여된 의무[→ 보증인으로서의 의무]를 하지 않아서 그 결과로 법익 침해 등이 야기될 때에 성립하는 범죄이다.

⇒ …… '부진정 부작위범'은 해야 하는 일을 하지 않아서 누군가가 피해를 입었을 때 성립하는 범죄인 게다. '하지 않은 것' 자체가 범죄를 성립시키는 '진정 부작위범'과 구분하자.

⇒ 19번 <보기>에서 등장하는 B, C, D는 전부 보증인에 해당한다. 다만 이들이 '보증인의 의무'를 위반하였다는 이유만으로 '부진정 부작위범'의 사례가 된 것은 아니다. 위반의 결과로 자녀가 사망에 이르거나, 교민 피해자가 심각한 부상을 입었거나, 어린 아이가 큰 부상을 입었기 때문에 문제가 된 게다.

5) 사용자에게 보증인으로서의 의무를 부여한다면, 인공 지능 로봇의 행위를 방치한 결과[→ 위험을 방지할 의무를 다하지 않은 결과] 피해가 발생했을 때에[→ 법익 침해 등이 야기될 때] 사용자를 부진정 부작위범으로 처벌할 수 있다.

[주목] 지금까지 '인공 지능 로봇'과 관련하여 책임을 물을 수 있는 방법들을 정리하면 다음과 같겠다.

<인공 지능 로봇을 의도적으로 조작한 범죄>

전제 조건	법적 근거	책임 유형	책임 주체
·	간접 정범	형사적 책임	범죄의 주체

<인공 지능 로봇의 오작동>

전제 조건	법적 근거	책임 유형	책임 주체
·	제조물 책임법	민사적 책임	제조업체
오작동 예견 가능성	과실범	형사적 책임	제작자
·	양벌규정		제작자, 제조업체
사용자의 보증인 의무 인정	부진정 부작위범		사용자

이 콘텐츠에 관한 저작권은 (주)이감에 있습니다.

[28~32] 인문 : 박세당의 탈주자학적 현실 인식과 개혁안

*** 키워드로 정리하는 지문 속 개념**

인문 - 동양 철학 - 박세당
성리학, 주자학, 박세당, 이(理), 기(氣), 『중용』, 천명지위성, 도, 기(器), 칙, 덕, 거경궁리, 『대학』, 격물치지, 격물, 치지, 행기처물, 행기, 처물

*** 지문 분석**

 # 문단1 : 주자학적 개혁안과 박세당의 반발

1) 조선 사회를 움직여 온 통치 이념은 **성리학**, 즉 주희에 의해 집대성된 유학 사상인 **주자학**이었다. 양대 호란[→ 정묘호란, 병자호란]을 겪으며 국가적 위기에 처해 있었던 17세기 조선에서 송시열을 중심으로 제기된 개혁안 역시 주자학에 근간을 두고 있었다.

⇒ 조선 사회 주류 통치 이념에 대한 설명이다. 주자학의 지위가 매우 확고해, 국가적 개혁안을 짤 때에도 그 근간에 주자학이 있었다는 게다.

[참고] 성리학과 주자학은 송나라 이후의 신유학을 일컫는 서로 다른 이름이다.

2) 그런데 [송시열을 중심으로 제기된 개혁안은] 조세나 군역을 공평히 하는 개혁을 추진하면서도 신분제의 동요를 우려하여 주자학의 윤리관에 기초한 사회 질서를 더 강화[→ 신분제를 강화]하려는 시도만 이어졌고, ……

⇒ 주자학에 근간을 둔 개혁안의 한계점에 대한 얘기다. 이 개혁안은 양반도 조세와 군역의 부담을 지게 하는 한편, 그로 인해 양반의 지위가 위협받을까 봐 신분제를 더 강화하려고 하였다.

[참고] 주자학에서는 각각의 사람이 타고난 우수함[→ 군자]과 열등함[→ 소인]으로 나뉜다고 보았다. 그리고 군주의 권위는 마치 '본질적으로 윤리적'인 것이라 생각했다. 이처럼 주자학의 윤리관은 봉건적 신분 질서를 옹호하였다.

3) …… 이에 [국가적 위기에 처한] 현실을 고려하지 않고 대의명분이나 신분 질서만을 강조하는 [주자학적 개혁안의] 대응에 대한 반발이 일었다.

⇒ 국가가 위기에 처했는데 명분에나 집착하고 있으니 당연했겠다.

4) **박세당**은 이러한 입장[→ 대의명분이나 신분 질서만을 강조하는 주자학에 반발하는 입장]에서 유교 경전에 대해 탈주자학적인 새로운 해석을 내리며 실질적인 개혁과 실천을 강조하였다.

⇒ '박세당'은 명분에 얽매이지 않은 개혁안을 제시하기 위해, 유교 경전을 해석하는 데에도 주자학에서 벗어난 새로운 시각이 필요하다고 본 게다.

 # 문단2 : 주자학과 박세당의 세계 인식

1) 박세당은 명분보다 실질을 앞세우고 수양보다 실천을 강조하였는데, ……

⇒ 한마디로 말보다는 행동이 중요하다고 본 거다.

2) …… 이러한 생각은 만물의 근원적 이치인 **'이(理)'**와 사물의 질료(= 재료, 소재)인 **'기(氣)'**만으로 세계를 설명하는 주자학적 인식에 대한 반성에서 시작되었다.

⇒ 그래서 주자학에서 이야기하는 '이'와 '기'가 정확히 무엇이냐면 ……

3) **『중용』**의 **'천명지위성(天命之謂性)'**은 하늘이 명으로써 선천적으로 부여한 것이 곧 본성이라는 뜻으로, ……

⇒ '천명지위성'은 하늘이 부여한 '본성'이라는 얘기겠다.

4) …… 주자학에 따르면 '이'는 인간이나 개별 사물에 '천명지위성', 즉 본성으로 내재해 있다. '이'와 결합된 '기(氣)'가 각기 다르지만[→ '기'는 개체마다 특수하지만] 인간이나 사물의 본성이 같다[→ '이'는 보편적이다.]는 것이다.

⇒ '이'는 인간과 사물이 공히 갖는 내면의 본성이란다. 인간과 사물이 각기 구분되는 것은 '기'가 다르기 때문이다. 즉 주자학에서는 만물에 적용되는 본성이자, 보편적인 원리가 있다고 본 거다.

<주자학의 '천명지위성'>
천명지위성 = 본성 = '이'
인간이나 개별 사물 = '이' + '기'[→ 개체의 특수성]

5) 이[→ 주자학적 인식]와 달리 박세당은 유교 경전들에 등장하는 **'도(道)'**와 **'기(器)'**를 보다 중시하여, 이를 통해 세계의 근원적 구조를 설명한다.

⇒ 탈주자학적으로 유교 경전을 해석하고자 한 박세당은, 다른 개념을 끌고 왔다는 게다.

[맥락 짚기] 주자학이 얘기하는 **'기(氣)'**와 박세당의 **'기(器)'**의 한자가 다름을 명심하자.

 # 문단3 : '도'와 '기'를 통한 박세당의 세계 인식

1) 박세당에 따르면 '도'는 사물에 앞서 존재하면서 사물에 형상을 부여하는 근원적 원리이자 이치이며, ……

[주목] 언뜻 보기에는 '이'와 '도'나 다를 바가 없어 보이는데 실은 중요한 차이점이 있다. 주자학에서의 '이'는 사물의 본성으로 내재하는데, 박세당의 '도'는 사물 이전에 존재한다. '도'는 사물에 형상을 부여할 뿐, 사물 자체에 내재하는 건 아닌 게다.

2) …… '기(器)'는 '도'로부터 형상을 부여받은 구체적인 사물이다. 그는 '기(氣)'가 아니라 '기(器)'에 주목하였고, ……

⇒ 또한 주자학의 '기(氣)'는 '사물의 질료'로 '이'와 결합한 상태에서만 사물을 이룰 수 있지만, 박세당의 '기(器)'는 그 자체로 구체적인 사물이다.

3) …… '기(器)'의 본성은 보편적이고 형이상학적 존재인 '이'에 있는 것이 아니라 개별 사물마다의 고유한 이치인[→ 보편적이지 않은] **'칙(則)'**에 있다고 보았다.

⇒ 한마디로 '박세당'은 주자학과 달리 개별 사물의 본성은 보편 원리인 '이'가 아니라[→ '이'는 사물에 내재하지 않는다.], 개별 원리인 '칙'에 있다고 생각했다는 얘기다.

4) '도'는 사물이 형성되기 이전의 형이상학적 '이'와 같은 것이며, 결국 사물에 본성으로 내재하는 '이'는 없다는 것이다.

⇒ 박세당의 '도'는 사물이 형성되기 전까지의 '이'와 같은 개념이다. 그러나 주자학에서 '이'는 '기'와 결합됨으로써만 존재할 수 있으므로, 결국 박세당의 '도'는 주자학의 '이'와 달리 인간이나 사물 안에 존재하지 않는다.

주자학	박세당
사물 = '이' + '기(氣)'	도(道) → (원리 부여) 사물 = '기(器)'
본성 = 보편적 '이'	본성 = 개별적 '칙'

5) 박세당은 **'덕(德)'**을 본성으로 갖지 못한 사물과 달리, 인간의 경우에만 '천리(天理)를 깨달을 수 있는 도덕적 능력'[→ '도', 즉 사물 형성 이전의 '이'를 깨달을 수 있는 능력]을 '천명지위성', 즉 본성으로 지녔다고 보았다.

[주목] 주자학이 이해한 '천명지위성'과 박세당이 이해한 '천명지위성'이 어떻게 다른지에 주목해야겠다. 주자학이 모든 인간과 사물의 내면에 '천리'[→ 주자학의 '이', 박세당의 '도']가 내재되어 있다고 본 것과 달리, 박세당은 인간의 내면에**만** '천리를 깨달을 수 있는 능력'[→ '덕']이 있다고 보았다는 얘기다. 주자학에서 '천리'는 타고나는 것이지만, 박세당에게 '천리'는 후천적으로 깨닫는 것이다. 실천이 중요해질 수밖에 없는 이유겠다.

이 콘텐츠에 관한 저작권은 (주)이감에 있습니다.

<박세당의 '천명지위성'>
인간의 천명지위성 = 인간의 본성 = '덕'
= '이'를 깨달을 수 있는 능력 ≠ 선천적 '이'

 # 문단4 : 주자학과 박세당의 학문과 실천의 방법

1) 인간과 사물의 본성에 관한 이러한[→ 주자학과 박세당의] 관점 차이는 학문과 실천의 방법에 관한 견해 차이로 이어졌다.
   ⇒ 세상을 보는 견해가 다르니 그럴 수밖에 없겠다.
2) 주자학에 따르면 학문의 방법은 마음에 있는 '이'를 깨닫는 **'거경궁리(居敬窮理)'**[→ 마음을 경건하게 하여 이치를 추구함]에 있다.
   ⇒ 주자학에 따르면 보편 원리[→ '이']는 각자의 내면에 있으므로, 그 원리를 깨달으면 세계의 원리를 깨달을 수 있다. 학문은 내면을 탐구하는 과정이 되는 거다.
3) 또한 **『대학』**의 **'격물치지(格物致知)'**에서 **'격물'**은 사물로 나아가 인간에 내재해 있는 '이'와 동일한[→ 보편 원리인], 바로 그 '이'를 탐구하는 것이며, **'치지'**는 이를 통해 앎의 궁극에 이른 상태를 뜻한다.
   ⇒ '격물치지'에 대한 주자학의 해석이다. 사물과 인간에게 동일한 '이'가 있으니 사물의 '이'를 탐구하여[→ '격물'] 만물의 보편적인 원리를 깨달은 상태가 '치지'라는 얘기다.
4) 주자학에 따르면 '격물'과 함께 도덕적 수양을 통해 마음을 경건하게 하여 앎에 이른 후에야 비로소 그에 따른 실천이 가능해진다.
   ⇒ 2)와 이어지는 얘기다. 주자학에서는 보편 원리를 깨달아 학문이 완성된 후에야 실천이 가능하다고 보았다는 거다. 그러니 주자학에서는 '수양'이 '실천'보다 중요한 거다. 깨닫기 전에는 실천도 불가능하기 때문이다.
5) 이[→ 앎에 이른 후에야 실천이 가능하다고 본 주자학]와 달리 박세당은 학문의 과정 그 자체에서부터 실천을 강조하는 **'행기처물(行己處物)'**을 내세운다.
   ⇒ 박세당은 학문을 할 때에도 실천하며 해야 한다고 보았다.
6) **'행기'**란 천리에 밝은 마음의 본성[→ 인간의 '천명지위성']을 따라 실천하는 것이고 ……
   [Rew] 문단3-5)의 인간에게만 주어진 본성[→ '천리'를 깨달을 수 있는 도덕적 능력]을 발휘하는 것이겠다.
7) …… **'처물'**이란 사물의 마땅한 바인 '칙'에 따라서 일을 알맞게 처리하는 것이다.
   ⇒ 개별 사물의 원리인 '칙'에 따라 행해야 한다는 얘기다. 즉 '행기'와 '처물'은 모두 실천적인 개념이다. 물론 '칙'은 '이'가 아니라는 점에서 주자학의 입장과는 완전히 다르다.
8) 박세당은 이러한[→ '칙'에 따라 일을 알맞게 처리하는] '처물'의 학문 방법을 '격물치지'의 올바른 해석으로 간주한다. '격물'이란 사물의 '칙'을 탐색하여 그 바름을 얻는 것[→ 개별 사물의 원리를 아는 것]이고 '치지'란 그 앎을 따라 올바르게 처리하는 것에 힘을 다한다는 뜻이다.
   ⇒ 즉 학문이란 보편 원리를 탐구하는 수양의 과정이 아니라[→ 주자학의 탐구], 개별 사물의 원리[→ '칙']를 바로 알고 그에 따라 실천하는 데에 힘쓰는 실천적 과정이라는 것이다.

<'격물치지'에 대한 해석>

격물	
주자학	보편적 이치인 '이'를 사물에서 탐구하는 것
박세당	사물의 개별적 이치인 '칙'을 탐구하는 것
치지	
주자학	'이'를 탐구함으로서 앎의 궁극에 이르는 것
박세당	'칙'을 탐구함으로서 그에 따라 알맞게 처리하는 것

↓

박세당의 수양론	
행기	'이'에 밝은 본성에 따라 실천하는 것
처물	'칙'에 따라 일을 알맞게 처리하는 것[→ 격물치지]

 # 문단5 : 박세당의 개혁안

1) 박세당은 현종에게 올린 상소에서 공평한 조세나 일원화된 병제뿐 아니라, ……
   [Rew] 문단1-2)의 송시열을 필두로 한 주자학 옹호 집단에서 제시한 개혁안에서 더 나아가 ……
2) …… 신권(臣權) 주도의 정국 운용이 야기하는 혼란을 지적하고 왕권(王權)의 강화와 함께 왕 자신의 책무를 강조하였다.
   ⇒ …… 사회의 주자학적 질서에서 벗어나고자 했다는 얘기다.
   [참고] 주자학이 악의적으로 왕권을 약화시켰던 것은 아니다. 다만 주자학은 군주도 성인이 되기 위한 학문을 수양[→ 군주성학론]해야 하며, 군주가 능력에 미치지 못하는 경우 군주의 신임과 신하들의 지지를 얻은 덕망 있는 선비가 그 임무를 담당할 수 있다[→ 세도재상론]는 주장을 제시하여 상대적으로 왕권을 약화시키고 신권을 강화시켰다. 박세당은 이런 주자학적 질서에서 벗어나려 했다는 얘기다.
3) 나아가 [신분제를 강화하는 주자학과 달리] 신분 질서의 문제점을 통렬하게 지적하며 반상(班常)의 차별을 타파할 것을 강조하였다.
   ⇒ 더 나아가 양반과 평민 간의 차별 타파도 주장했다.
4) 이러한[→ 왕권을 강화하고 반상의 차별을 타파하는 등의] 실천적 개혁 방안들은 성인(聖人)이 아닌 일반 백성도 일상에서 '도'를 실천하는 일이 가능하다는 점을 [유교 경전의 탈주자학적 해석을 통해] 성현의 말씀에서 파악하고 ……
   ⇒ 박세당은 백성 역시 '덕'을 갖춘 만큼 '천리'를 좇을 수 있는 능력이 있다고 생각했을 게다. 그러니 양반과 일반 백성들의 구분인 '반상의 차별'은 불필요하다.
5) …… 백성 구제의 방안이 실질과 실천 의지에 의해 이루어져야 한다고 본 박세당의 탈주자학적 현실 인식과 맞닿아 있다.
   ⇒ 인간과 사물의 본성은 개별적이어서 각각의 특성을 파악하고 실천하는 일이 중요하다는 박세당의 인식으로부터 실천적 개혁안이 나왔다는 결론이다.

이 콘텐츠에 관한 저작권은 (주)이감에 있습니다.

[33~36] 기술 : 드론의 제어 시스템과 제어량 산출 방법

*** 키워드로 정리하는 지문 속 개념**

기술 - 제어 공학 - 드론의 제어 시스템

드론, 제어 시스템, 중력, 양력, 추력, 항력, 가속도 센서, 자이로스코프 센서, 지자기 센서, 현잿값, 목푯값, 제어량, 비례 제어, 차잇값, 잔류 편차, 적분 제어, 미분 제어, 미분값

*** 지문 분석**

 # 문단1 : 드론의 제어 시스템

1) **드론**은 전파로 원격 조종되는 무인 비행체로, ……

⇒ 우리가 아는 그거 맞다.

2) …… 제어 시스템과 다수의 모터 및 프로펠러, 배터리, 본체 프레임 등으로 구성된다.

⇒ 드론은 이렇게 다양한 부품들로 이루어졌단다.

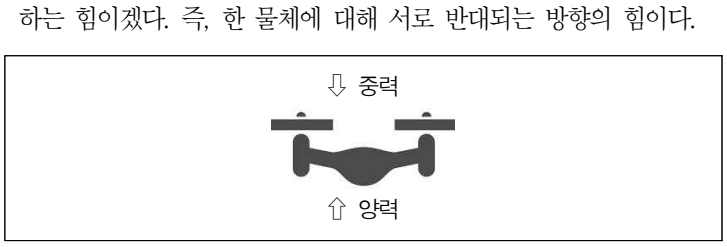
3) 이 중 **제어 시스템**은 각종 센서로 드론에 작용하는 힘을 파악하면서 이를 감안하여 사용자의 명령 신호에 따라 각각의 모터를 제어함으로써 드론을 조종하는 기능을 한다.

[맥락 짚기] '드론'을 조종하는 원리에 대한 설명이 이어지겠다.

 # 문단2 : 드론에 작용하는 힘에 따른 드론의 운동

1) 드론에 작용하는 힘에는 **중력**이 있고, 프로펠러가 공기를 밀어내서 드론이 중력에 반하여 떠 있도록 하는 힘인 **양력**도 있다.

⇒ '중력'은 드론을 아래로 끌어당기는 힘이고, '양력'은 드론을 떠 있게 하는 힘이겠다. 즉, 한 물체에 대해 서로 반대되는 방향의 힘이다.



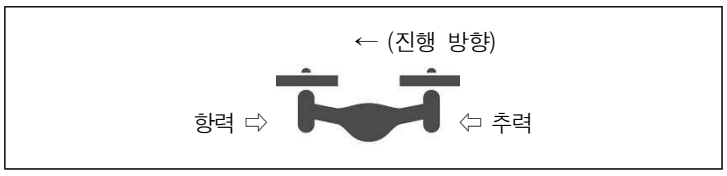
2) 드론은 양력이 중력보다 클 때 상승하고, 작을 때 하강하며, 같을 때 일정 고도에 머문다.

⇒ '중력'이 '양력'보다 크면 물체는 중력이 가해지는 방향으로 운동한다. 반대로 '양력'이 '중력'보다 크면 양력이 가해지는 방향으로 물체는 운동한다.

- 중력 < 양력 : 상승
- 중력 > 양력 : 하강
- 중력 = 양력 : 유지

3) 드론에 작용하는 또 다른 힘으로 드론이 기울어져 있을 때 프로펠러가 공기를 밀어내어 드론을 전진하게 하는 **추력**이 있고, 공기의 저항에 의해 전진을 가로막는 **항력**이 있다.

⇒ '추력'은 드론의 진행 방향으로 작용하는 힘이고, '양력'은 진행 방향과 반대 방향으로 작용하는 힘이다. 이 역시 한 물체에 대해 서로 반대되는 방향의 힘이다.



4) 드론은 추력이 항력보다 클 때 가속 상태에, 작을 때 감속 상태에 있으며, 같을 때 등속 상태에 있다.

⇒ 마찬가지로 정리하면 되겠다.

- 추력 > 항력 : 가속
- 추력 < 항력 : 감속
- 추력 = 항력 : 등속

 # 문단3 : 제어 시스템의 작동 원리

1) 제어 시스템은 가속 상태를 감지하는 **가속도 센서**와 기울기를 감지하는 **자이로스코프 센서**, 방향을 찾는 **지자기 센서**를 통해 ……

⇒ 제어 시스템에서 사용하는 센서의 종류이다.

[Rew] 문단2-3)에서 추력은 드론이 기울어져 있을 때 프로펠러가 공기를 밀어내어 드론을 전진하게 한다고 했다. 그래서 드론이 작동할 때 기울기를 감지하는 센서가 필요한 게다.

2) …… 일정 시간 간격마다 드론의 상태를 감지하여 각 프로펠러에 대응하는 현재 상태 값인 **현잿값**을 구한다.

[Rew] 문단1-1)에서 드론의 구성 요소를 설명할 때 '다수의 모터 및 프로펠러'라고 했다. 모터와 프로펠러가 여러 개라면 현잿값도 여러 개겠다.

3) 그리고 사용자의 명령 신호가 있을 때마다 현재 상태[→ 가령, '등속 상태로 전진하는 중']와 명령 신호[→ 가령, '시속 50km로 동남쪽을 향해 나아가라.'] 등을 분석하여 각 프로펠러가 지녀야 할[→ 가령 총 4개의 프로펠러 A, B, C, D 중 A, B는 더 빨리 회전하고, C, D는 더 느리게 회전하기 위한] **목푯값**을 얻는다.

⇒ 그대로 읽어 주면 되겠다.

4) 제어 시스템은 드론이 점차 목표 상태[→ '시속 10km로 동남쪽을 향해 나아가라.']에 도달하도록 각 프로펠러의 현잿값이 해당 목푯값에 가까워지도록 하는 방향으로 **'제어량'**만큼 모터의 분당 회전수를 조정한다.

⇒ 정리하면 이렇다.

사용자의 명령 신호
⇩
각 프로펠러의 목표값 산출
⇩
각 프로펠러의 제어량 산출
⇩
각 모터의 분당 회전수 조정

⇒ 프로펠러가 4개인 드론이 수평 상태로 떠 있다가 전진하려 한다고 하자. 그럴 때 먼저 앞쪽 프로펠러 2개가 저속으로, 뒤쪽 프로펠러 2개가 고속으로 돌도록 하면 드론이 기울어질 것이다. 그 상태에서 프로펠러들이 비슷한 분당 회전수로 돌면 앞쪽으로 기울어진 상태에서 전진한다. 이렇게 상황에 맞게 각 프로펠러에 대응하는 모터의 분당 회전수를 조정하는 것이다.

5) 그리고 새로운 명령 신호가 있을 때까지 일정 시간 간격마다 모터들에 대한 제어 작업을 반복한다.

⇒ 그렇다. 새로운 명령 신호가 주어지면 목푯값도 달라지겠다. 그 전까지는 일정 시간 간격으로 측정되는 현잿값을 토대로 목표 상태에 도달할 때까지 계속 그때그때의 제어량을 산출하면서 분당 회전수를 조정한다는 얘기다.

6) 이 과정에서 제어량을 적정하게 산출하는 것이 무엇보다 중요하다. 제어량이 너무 크면 목푯값을 지나칠 수 있고[→ 현잿값이 목푯값을 넘어 버릴 수도 있고], 너무 작으면 목푯값 달성에 많은 시간이 소요되기[→ 현잿값이 목푯값에 도달하는 데 오래 걸리기] 때문이다.

[맥락 짚기] 앞으로 '제어량'을 어떻게 산출하는지에 대한 설명이 이어지겠다.

 # 문단4 : 제어량 산출 방법 – '비례 제어'

1) 제어량 산출에는 여러 방법이 조합된다.

⇒ 제어량 산출 방법으로 한 가지만 쓰는 것이 아니라 여러 방법을

이 콘텐츠에 관한 저작권은 (주)이감에 있습니다.

조합할 수 있다는 얘기다. 어떤 상황에서 어떤 방법을 쓰는지 주의해서 이해해야겠다.

2) 먼저 **'비례 제어'**의 방법은 목푯값에서 현잿값을 빼서 얻은 **'차잇값'**에 비례하는 만큼으로 제어량을 정한다.
   ⇒ '차잇값'만큼이 아니라 '차잇값에 비례하는 만큼' 제어량을 정한다는 얘기다.

3) 예컨대 차잇값에 1 : 1로 비례하는 만큼으로 제어량을 정했을 때, 차잇값이 10이라면 10만큼 모터의 분당 회전수를 높이고, −5라면 5만큼 분당 회전수를 낮춘다.
   ⇒ 예를 들어 현잿값이 5이고 목푯값이 15인 상황에서 1 : 1 비례 제어를 가정해 보면 ……

4) 비례 제어를 반복하면 현잿값이 목푯값에 가까워지지만, ……
   ⇒ …… 현잿값의 측정 시점을 A, B, C, D … 순으로 할 때, 대략 다음 표와 같은 방식으로 현잿값은 서서히 목표값에 가까워질 것이다. 바람 등의 영향에 따라 가까워지는 정도에 차이가 발생할 수 있는데, 그런 이유로 일정 시간 간격으로 계속 측정하여 조정하는 것이다.

	A	B	C	D	…
현잿값	5	9	11	13	…
목푯값	15	15	15	15	…
차잇값	10	6	4	2	…

5) …… 차잇값이 미세한 경우에는 그 오차를 줄이기 힘들다. 차이가 매우 작을 때 제어량 역시 상당히 작아서 드론에 유의미한 영향을 주지 못하므로 정밀 제어가 이루어지지 못하는 것이다.
   ⇒ 쉽게 말해서 아무리 줄이려고 해도 줄일 수 없는 오차가 존재한다는 얘기다. 예를 들어 C 시점에서는 목푯값 15에 아무리 다가가려 해도 0.6만큼의 오차는 줄일 수 없다.

	A	B	C	D	…
현잿값	5	9	11	13	…
목푯값	15	15	15	15	…
차잇값	10	6	4	2	…
잔류 편차	0	0.2	0.6	0.1	…

6) 이렇게 현잿값이 목푯값에 다가가지만 완전히 일치하지 못하도록 하는 오차를 **잔류 편차**라 한다.
   ⇒ 그렇단다. 이 역시 반드시 제거해야 하는 오차 값이겠다. 그런데 더 이상 줄일 수 없는 오차를 어떻게 제거할 수 있을까?

 # 문단5 : 제어량 산출 방법 – '적분 제어'

1) 잔류 편차를 제거하기 위해 비례 제어와 함께 **'적분 제어'**를 사용할 수 있다.
   [Rew] 문단4−1)에서 제어량 산출에 여러 방법이 조합된다고 했음을 떠올리자.

2) 이는 매번 측정된 잔류 편차를 누적해 두다가 누적치가 기준치를 초과하는 시점에 제어량을 구하면서 누적치를 더하는 방법으로 편차를 반영한다.
   ⇒ '누적치'에 대한 '기준치'가 미리 정해져 있을 테고, 그 '기준치'를 초과할 때 누적된 잔류 편차를 제어량과 함께 반영한다는 얘기다.

3) 예를 들어 기준치가 1일 때, 잔류 편차가 차례로 0.2, 0.6, 0.1로 측정되었고[→ 0.2 + 0.6 + 0.1 = 0.9] 이어서 측정된 잔류 편차가 0.3인 시점[→ 누적치가 기준치 1을 초과하는 시점]에 누적치인 1.2[→ 0.9 + 0.3]를 추가로 더해 제어량을 정한다.
   ⇒ 예를 들어 다음 표의 E 시점에 비례 제어에서 산출한 제어량에 누적치 1.2를 더해 제어량을 정한다는 거다.

	A	B	C	D	E
현잿값	5	9	11	13	14.2
목푯값	15	15	15	15	15
차잇값	10	6	4	2	0.8
잔류 편차	0	0.2	0.6	0.1	0.3
누적치	0	0.2	0.8	0.9	1.2

4) 다만 제어량 변화에 누적치를 반영해 버린 시점이나 사용자의 명령 신호에 의해 목푯값이 변동된 시점에는 누적치를 초기화하여 0부터 다시 시작한다.
   [주목] 누적된 잔류 편차를 '0'으로 초기화하는 경우이겠다. 다음과 같은 상황에서는 누적치를 반영한 E 시점에서 한 번, 목푯값이 바뀐 H 시점에서 또 한 번 누적치가 초기화될 테다.

	…	E	F	G	H
현잿값	…	14.2	14.5	14.6	14.8
목푯값	…	15	15	15	20
차잇값	…	0.8	0.5	0.4	5.2
잔류 편차	…	0.3	0.1	0.2	0.6
누적치	…	1.2	0.1	0.3	0.6

 # 문단6 : 제어량 산출 방법 – '미분 제어'

1) 한편 비례 제어나 적분 제어만으로는 돌풍이 불었을 때와 같이 갑작스러운 큰 변화에 대응하기 힘들다. 그럴 때에도 제어량이 단순 비례로 정해진다면 목푯값까지 도달하는 데 시간이 오래 걸리기 때문이다.
   ⇒ 그렇겠다.

2) 그래서 갑작스러운 큰 변화를 반영하기 위해, 미분값을 더하여 제어량을 정하는 **'미분 제어'**를 함께 사용할 수 있다. **미분값**이란 비례 제어 시에 구한 '차잇값의 변화량'이다.
   ⇒ 이런 상황을 가정해 보자.

	A	B	C	D	…
현잿값	8	9	17	6	…
목푯값	10	10	18	18	…
차잇값	2	1	1	12	…
미분값	–	−1	0	11	…

3) 미분값의 절댓값이 10 이상일 때에 미분 제어를 한다고 하자.
   ⇒ D에서 미분값의 절댓값은 11이므로 '미분 제어'가 이루어져야 한다.

4) 그럴 경우 연속된 두 차잇값이 1과 12라면 차잇값 12가 산출된 시점[→ D 시점]에 미분값인 11도 더해서 제어량을 정한다. 이러한 제어 방법들을 함께 사용해야 드론을 안정적으로 제어할 수 있다.
   ⇒ 그대로 이해하면 되겠다.

이감

이 콘텐츠에 관한 저작권은 (주)이감에 있습니다.

[37~41] 현대시 : (가) 김현승, 「양심의 금속성」

*** 작품 평가**

눈에 보이지 않는 양심이 금속성이라니 무슨 말인가 싶을 수도 있겠다. 양심에 어긋나는 일을 했을 때 '가슴이 뜨끔해진다'든가 '양심에 찔린다'라는 말을 한번쯤 들어 봤을 게다. 이 시에서 시적 화자는 '양심이 마음을 찌른다'는 것에 근거하여, 양심이 금속으로 된 물체라는 착상을 하고 있다. 금속으로 된 양심은 닳거나 부서지지 않는다. 내 안에서 계속 살아서 내 마음을 찌르고 있다. 옳지 못한 시대에 양심을 지키며 살아가고자 하는 시적 화자의 내면이 드러나는 작품이다.

*** 작품 분석**

 # 제1연

모든 것은 나의 안에서
물과 피로 육체를 이루어 가도,

⇒ '모든 것'은 '나'를 생명체로 존속하게 만드는 모든 것들이다. 나의 신체를 구성하고 유지하게 하는 물질적인 영양분뿐만 아니라 '나'의 정신적, 육체적 경험 따위가 여기에 해당한다고 볼 수 있겠다. 단, 양심은 제외하고 말이다.

⇒ '모든 것'이 '물과 피'로 된 '나'의 '육체', 즉 '나'라는 개체성을 이루어 간다고 말하고 있다. 그 개체성이 '물과 피'로 형성되었다는 것에 주의하자. '물과 피'는 액체의 성질을 가진 것으로 형태가 유동적이며 증발해서 사라질 수도 있다. 여기서 환기되는 유약하고 가변적인 성질은 제2연에 드러나는 금속의 특징과 대비된다.

 # 제2연

너[→ 양심]의 밝은 은(銀)빛[→ 금속의 질료적 특징]은 모나고[→ 금속의 날카로운 성질] 분쇄(粉碎)되지 않아,[→ 쉽게 변하거나 깨지지 않는 고체적 특징]

⇒ '양심'의 특징을 감각적으로 형상화하고 있다. '밝은 은빛'은 색채 이미지로 시각화하고 '모나고'는 형태로 시각화하고 있다. 이는 제3연의 '찌른다'와 연결되어 '양심'이 가진 날카로운 비판적 속성을 나타낸다. '분쇄되지 않아'는 특히 제1연의 '물과 피'로 된 '육체'와 대비되는 성질로, '양심'이 유약하고 가변적인 것이 아님을 드러낸다.

 # 제3연

드디어 무형(無形)하리만큼[→ 형태가 없을 만큼] 부드러운[→ 나약하다는 의미로 이해할 수 있겠다.]
나의 꿈과 사랑과 나의 비밀을,
살[→ '꿈', '사랑', '나의 비밀'의 보조 관념]에 박힌 파편(破片)처럼[→ 양심의 보조 관념] 쉬지 않고 찌른다[→ 양심은 계속해서 '꿈'과 '사랑'과 '비밀'을 자극한다. 즉, 양심은 '나'를 이루는 것들을 계속 자극함으로써 그것이 내 속에 안주하지 않도록 자극한다는 뜻이다.].

⇒ '살'과 '파편'의 관계를 통해 내면에서 양심이 하는 역할을 나타내고 있다.

살	↔	파편
[꿈, 사랑, 비밀]		[양심]

 # 제4연

모든 것은 연소(燃燒)되고 취(醉)하여 등불[→ 세속적 욕망]을 향하여도,

⇒ '등불'은 빛나고 화려해 보임으로써 세속적 욕망을 자극하는 대상으로 이해할 수 있을 것이다. 재물이나 권력 등이 이에 해당한다고 볼 수 있겠다. 특히 이 '등불'을 권력이라고 본다면, 세상 모든 것이 불타 버리고 술에 취하듯 흐리멍덩하게 취하여 '등불'을 향한다는 말은, 세상의 많은 사람들이 권력 앞에서 무의미하게 소진되거나 희생되어 버리는 상황이나 무비판적으로 순응해 버리는 태도를 떠올릴 수 있을 것이다.

너[→ 양심]만은 물러 나와 호올로[→ 고독한 상태] 눈물[→ 순수한 내면]을 맺는 달밤[→ 어둠 속의 빛]……

⇒ 희생과 복종을 요구하는 힘과 대비하여 고독하게 자신의 순수한 내면을 지켜 내며 불의의 시대를 밝히는 양심의 힘에 대해서 말하고 있다.

⇒ '등불'에서 환기되는 빛과 열기가 '달'의 은은하게 어둠을 밝히는 빛과 대비되는 것에 유의하자. '등불'을 세속적인 열망이라고 한다면 '달'의 빛은 그러한 세속적인 열망과는 무관하지만, 매우 강력한 존재감을 드러내는 힘이다. 화자는 그 두 빛의 차이를 통해 양심이 세속적 열망에서 벗어나 있지만 불의의 시대를 밝히는 강한 힘임을 말하고 있다.

 # 제5연

너[→ 양심]의 차가운 금속성(金屬性)으로[→ '차가운'에서 냉철하다는 의미를, '금속성'에서 굳건하다는 의미를 환기할 수 있겠다.]
오늘[→ 부조리하고 불합리한 시대]의 무기를 다져 가도 좋을,

⇒ 지금까지 형상화했던 '양심'의 속성과 이미지를 '무기'로 종합하고 있다. 제3연과 결부하면 자신의 나약한 면과 싸우는 무기이며, 제4연과 결부하면 불의의 시대와 싸우는 무기라고 할 수 있겠다. 즉, 화자는 '양심'의 '금속성'을 활용하여 자신을 채찍질하면서, 불의의 시대에 자기 자신을 지켜 낼 '무기'를 '다져'가겠다고 말하고 있다.

 # 제6연

그것은[→ '양심'을 '무기'로 다져가는 과정] 가장 동지적(同志的)이고[→ 지향하는 뜻을 함께하며 서로를 고무하는 관계] 격렬한 싸움!

⇒ 화자는 '양심'과의 관계를 통해 불의의 시대에 자신을 지켜낼 무기를 다지는 과정을 '동지적이고 격렬한 싸움'이라고 표현하고 있다. 즉 양심이 화자의 '꿈', '사랑', '비밀'이 현실에 나약하게 안주하지 않도록 자극하는 싸움이겠다. 그렇지만 그 싸움은 서로를 파괴하는 싸움이 아니라 제4연의 내용처럼 불의한 시대의 어둠을 밝히는 싸움이다.

이 콘텐츠에 관한 저작권은 (주)이감에 있습니다.

[42~45] 고전시가 : 유응부, 「간밤의 부던 ᄇᆞ람에~」

＊ 작품 평가

이 작품은 사육신(死六臣, 세조가 조카인 단종의 왕위를 빼앗자 단종 복위를 도모하다가 처형된 여섯 명의 충신)의 한 사람인 유응부의 작품이라고 전한다. 세조의 횡포를 비유적으로 나타낸 것으로 이해할 수 있으며, 암울한 시대를 맞은 선비의 고뇌를 드러내고 있다.

＊ 작품 분석

간밤(＝바로 어젯밤)의 부던 ᄇᆞ람에 눈서리(＝눈과 서리를 아울러 이르는 말) 치단 말가

→ 지난밤 불던 바람에 눈서리까지 친다는 말인가?

⇒ 'ᄇᆞ람'이 부는 것에 더해서 '눈서리'가 내리기까지 하는 상황은 시련 혹은 암울한 시대 상황을 빗대어 나타낸다고 하겠다. 작가와 배경을 고려하면, 세조(수양대군)의 횡포를 빗대어 나타낸 것으로 이해할 수도 있겠다.

낙락장송(落落長松, 가지가 길게 축축 늘어진 키가 큰 소나무)이 다 기우러 가노ᄆᆡ라

→ [바람과 눈서리에] 낙락장송이 다 기울어 가는구나.

⇒ 크고 튼튼한 소나무들마저 'ᄇᆞ람'과 '눈서리'를 견디지 못하고 차츰 쓰러져 가는 안타까운 상황을 노래한 거다. '낙락장송'은 중신(重臣)들을 의미하는 것으로 이해할 수 있겠다.

ᄒᆞ믈며 못다 픤 꼿이야 닐러 므슴 ᄒᆞ리오

→ 하물며 못다 핀 꽃이야 말하여 무엇 하리오.

⇒ '낙랑장송'마저 기울어 가는 상황에서 '못 다 픤 꽃'들이야 말할 것도 없이 다 꺾이게 되었다는 거다. 못 다 핀 꽃들은 젊은 신하들, 선비, 학자 등을 가리킨다고 이해할 수 있겠다.

[42~45] 고전시가 : 작자 미상, 「달 밝고 서리 찬~」

＊ 작품 평가

가을밤 기러기 울음소리에 잠을 깨어 쓸쓸한 마음을 토로하는 작품이다. 기러기에게 건네는 말을 통해 자신의 외로운 처지를 드러내고 있다.

＊ 작품 분석

달 밝고 서리 찬[→ 차갑게 내린] 밤에 울고 가는 기러기야

→ 달 밝고 서리 차갑게 내린 밤에 울고 가는 기러기야

⇒ 계절은 가을, 시간은 밤, '기러기'가 작중 청자로 드러나 있다. 중장에 나타난 화자의 처지를 고려하면 밝은 달이 쓸쓸한 마음을 돋운다고 이해할 수 있겠다.

소상 동정(瀟湘洞庭) 어듸 두고 여관 한등(旅館寒燈, 나그네가 머무는 숙소의 쓸쓸한 등불)에 잠든 나를 ᄭᆡ우느냐

→ 소상강, 동정호를 어디 두고 여관 쓸쓸한 등불 [아래] 잠든 나를 깨우느냐.

⇒ [중국의] 소상강과 동정호처럼 경치 좋은 곳을 두고 왜 엉뚱한 곳에 날아와 여관에서 홀로 자는 자기를 깨우느냐는 불만인 거다.

밤즁만 네 우름소릐 잠 못 일워 ᄒᆞ노라

→ 한밤중에 네 울음소리에 잠 못 이루는구나.

⇒ 기러기 울음소리에 잠을 깨서 다시 잠들지 못한다는 거다. 하지만 잠 못 이루는 게 오로지 기러기 탓이겠는가. 기러기는 가을에 북쪽에서 날아와 우리나라에서 겨울을 나고 가는 철새로서, 고전 작품에서 흔히 가을철의 쓸쓸함을 환기하는 소재로 쓰인다. 또 기러기는 그리운 이의 소식을 전하는 매개로 나타나기도 하는데, 그 또한 고향이나 그리운 사람 곁을 떠나 있는 사람에게 기러기라는 소재가 그리움, 쓸쓸함 등을 환기하는 이유가 되겠다. 요컨대 화자가 잠을 이루지 못하는 근본적 원인은 애초에 그가 쓸쓸함을 느끼고 있었다는 데 있다.

[42~45] 고전시가 : 호석균, 「꿈에나 님을 보려~」

＊ 작품 평가

주제는 '임에 대한 그리움'이다.

＊ 작품 분석

꿈에나 님을 보려 잠 이룰까 누웠더니

→ [현실에서는 임을 만날 수 없으니] 꿈에서나마 임을 보려고 잠자려고 누웠더니

새벽달 지새도록 자규성(＝두견새 울음소리)을 어이하리

→ [잠을 들 수 없을 정도로] 새벽달이 질 때까지 밤새도록 울어 대는 자규를 어찌해야 하나.

⇒ '자규성' 때문에 시끄러워 잠을 이루지 못하겠다는 거다. 이렇게 표면적 의미에 충실하게 읽으면 별 무리는 없다. 한 단계 더 들어가면, 임을 그리워하는 마음에 잠을 이루지 못하는 중에 밖에서 들리는 '자규성'이 화자의 심란한 마음을 더 자극하는 것으로 볼 수 있다.

두어라 단장 춘심(斷腸春心, 애끊는 봄마음)은 너[→ 자규]나 나[→ 화자]나 다르리

→ 울든 말든 내버려 두라. 봄을 맞아 [임 그리워] 애끊는 마음은 너나 나나 다르겠느냐.

⇒ 화자는 '자규성'도 임을 그리워하는 절규나 호소로 듣고 있다. 물론 자신의 심정을 투영한 탓이다.[→ 감정 이입]

이감

이 콘텐츠에 관한 저작권은 (주)이감에 있습니다.