

平成 25(2013)年度 学位論文

「道順説明」の談話における概念化と
相互作用に関する研究

熊本大学大学院社会文化科学研究科
博士後期課程 人間・社会科学専攻
フィールドリサーチ領域

鹿 嶋 恵

平成 26(2014)年 3 月

目次

目次	ii
序章 研究の概要	1
0.1 研究の目的	1
0.2 問題の所在	2
0.3 研究の位置づけ	5
0.4 「道順説明」に関する先行研究	7
0.5 研究の方法	11
0.6 研究の構成	17
第 I 部 母語場面での「道順説明」の概念化と言語表現	
第 I 部のはじめに	20
第 1 章 「道順説明」の構成要素と関係性	21
1.1 「道順説明」に関わる構成要素	21
1.1.1 Lakoff (1987) の「起点-経路-到達点のスキーマ」における ‘structural elements’	21
1.1.2 Psathas and Kozloff (1976) の「道案内」における ‘essential elements’	23
1.2 構成要素の関係性	25
1.2.1 Lakoff (1987) の ‘MOVEMENT’	25
1.2.2 Psathas (1986a) の ‘operations’	26
1.2.3 Langacker (1993) の参照点構築	28
1.3 「道順説明」の談話例を用いた事例観察	32
1.3.1 「道順説明」の談話における 5 構成要素ならびに 要素間を関連づける《移動》	32
1.3.2 「道順説明」の談話における参照点構築	36
1.4 小括	40

第2章 「道順説明」における談話区間と参照点の概念化	42
2.1 はじめに	42
2.2 「道順説明」における談話区間と構造	42
2.2.1 「単純な道順(赤)」の談話区間と構造	43
2.2.2 「単純な道順(緑)」の談話区間と構造	47
2.3 「道順説明」における<参照点>の概念化	52
2.3.1 「単純な道順(赤)」における<参照点>の概念化	53
2.3.2 「単純な道順(緑)」における<参照点>の概念化	57
2.4 小括	62
第3章 「道順説明」における図形の概念化	64
3.1 はじめに	64
3.2 「地点」として捉えられない<参照点>	65
3.3 地図の「図-地反転」現象	71
3.4 区域基盤型の「道順説明」の参照点構築	74
3.4.1 談話区間内の区域基盤型の参照点構築	75
3.4.2 複数の談話区間における区域基盤型の参照点構築	80
3.5 小括	81
第4章 「道順説明」における空間の概念化	83
4.1 はじめに	83
4.2 空間参照枠と空間描写の枠組み	84
4.2.1 3種の空間参照枠	84
4.2.2 空間描写における視点取り	86
4.3 「単純な道順(赤)」での空間の概念化	87
4.3.1 相対参照枠に基づく概念化	87
4.3.2 固有参照枠に基づく概念化	91
4.3.3 相互作用による空間指示表現の確定	94
4.3.4 確定された空間指示表現	97
4.4 「単純な道順(緑)」での空間の概念化	99
4.5 小括	103

第Ⅱ部 「道順説明」での概念化に関するトラブルと相互作用

第Ⅱ部のはじめに	106
第5章 「道順説明」におけるトラブルとその要因	107
5.1 はじめに	107
5.1.1 接触場面に関する先行研究	108
5.1.2 コミュニケーション効率に関する研究	109
5.1.3 「単純な道順(赤)」「単純な道順(緑)」でのコミュニケーション効率	109
5.2 「道順説明」におけるトラブル	114
5.3 トラブル発生の要因	118
5.3.1 参照点の概念化に関するトラブル	119
5.3.2 図形の概念化に関するトラブル	123
5.3.3 空間の概念化に関するトラブル	128
5.3.4 3つの場面におけるトラブル発生の要因比較	133
5.4 小括	135
第6章 参照点の概念化と相互作用	137
6.1 はじめに	137
6.2 トラブルが生じる道筋上での位置	138
6.3 「単純な道順(赤)」での参照点の概念化と相互作用	140
6.3.1 母語場面での参照点の概念化と相互作用	141
6.3.2 接触場面Ⅰでの参照点の概念化と相互作用	146
6.3.3 接触場面Ⅱでの参照点の概念化と相互作用	154
6.4 「単純な道順(緑)」での参照点の概念化と相互作用	164
6.5 小括	171

第Ⅲ部 環境的障害によるトラブル解決の談話構造と相互作用

第Ⅲ部のはじめに	174
第7章 トラブル解決の談話構造と談話連鎖	175
7.1 はじめに	175
7.2 「複雑な道順(青)」の課題達成基準と課題達成状況	176
7.3 談話事例から見るトラブル解決の基本談話構造	181
7.3.1 母語場面での談話事例	181
7.3.2 接触場面Ⅰでの談話事例	189
7.3.3 接触場面Ⅱでの談話事例	192
7.3.4 トラブル解決の基本的な談話構造	196
7.4 「複雑な道順(青)」での2種類の談話連鎖	197
7.5 小括	202
第8章 課題達成に向けてのトラブル解決	203
8.1 はじめに	203
8.2 解決へ向けての《解決策提案》	204
8.2.1 くり返される《解決策提案》	204
8.2.2 解決に向かう《解決策提案》	207
8.3 《解決策提案》の前段階としての《折衝》	212
8.3.1 参照点に関する《折衝》	213
8.3.2 図形に関する《折衝》	214
8.3.3 空間に関する《折衝》	215
8.4 最終的な《解決策提案》と提案者	217
8.4.1 母語場面での最終的な《解決策提案》と提案者	218
8.4.2 接触場面Ⅰでの最終的な《解決策提案》と提案者	223
8.4.3 接触場面Ⅱでの最終的な《解決策提案》と提案者	227
8.4.4 被説明者と日本語母語話者が果たす役割と地図への疑い	231
8.5 小括	233

終章 総括と展望	235
9.1 総括	235
9.2 研究の意義	236
9.3 今後の課題	238
謝辞	239
参考文献	240
初出一覧	246
付録1 文字化記号	247
付録2 実験材料の地図	249
付録3 地図上の地点記号・区域記号	251

序章 研究の概要



0.1 研究の目的

「道順を知っている人がそれを知らない人に説明する」という行為は、日常生活の中で一般的に行われている言語コミュニケーションである。それは、基本的に話し手（説明者）と聞き手（被説明者）の間における相互行為として成り立つものであり、かつそれは、説明者／被説明者が状況をどう解釈したかという認知プロセスが刻々と反映されるダイナミックな構造を持つ。

本研究では、説明者と被説明者が地図を持ち、説明者が知っている道順を、それを知らない被説明者に対して説明する行為を「道順説明」と呼ぶことにする。

本研究の目的としては、「道順説明」を行う談話において、説明者が概念化していく状況の要素とそれらに関係づける構造を抽出し、それらを説明者・被説明者間で共通のものとして相互構築していく過程を明らかにする。さらには、トラブルが生じたときにそれを解決していくための談話構造と相互作用の過程を明らかにすることを目指す。

分析対象としては、30組（計60名）の被験者による課題達成実験によって収録された録音データ、およびその文字化談話データを用いる。

具体的には、まず、日本語母語話者の談話データを用い、説明者によって概念化される「道順説明」の状況を検討し、そこでくり返し概念化される要素とその関係を明らかにする。次に、接触場面（日本語母語話者と非日本語母語話者が被験者）での談話データを加え、接触場面特有の「道順説明」の特徴を検討するとともに、「道順説明」の談話における概念化のトラブルと、その相互作用の過程を明らかにする。そして最後に、環境的な要因で障害が生じる「道順説明」の談話データに基づき、その問題解決の談話構造と、相互作用の過程を検討する。

0.2 問題の所在

本研究の問題の所在を明らかにするため、まずは本研究で言うところの「道順説明」とはどのようなものか、具体的なイメージを提示することから始めたい。

次の図 0.1 の地図は、本研究で用いたものとほぼ同じものである。これを見ながら、次の例(1)の「道順説明」を聞いていると仮定してほしい。出発点 A から出発して、無事、終着点まで道順をたどることができるであろうか。

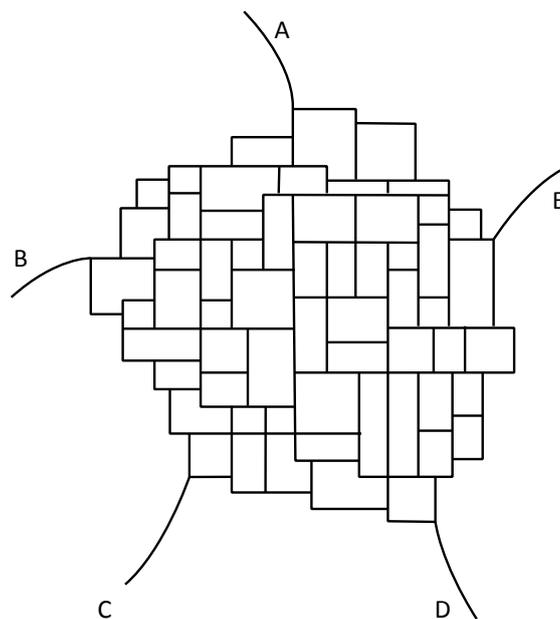


図 0.1 実験用の地図 (白)

- (1) 01 えーと、A から出発してー、突き当たりまで行ってください。
02 で、それから、あの一、B の方向に、まっすぐに、突き当たりまで行って
03 ください。
04 突き当たりということは、端になります。
05 で、その端から、まっすぐ、えーと、C の方角に、降りてください。
06 で、突き当たってきますね？
07 で、B の方角の、角にまで行ってください。
08 で、下に降ります。
09 そして、下の一、1 つ目の一、ま、曲がり角で、また B の方向に行ってください。
10 さい。
11 で、B の方へ、たどり着くはずですよ。

例(1)は、実際に行われた「道順説明」の談話を元に、説明者の発話を中心にして書き換えたものである。例(1)を聞いて（読んで）、うまくたどることができれば、図 0.2 のような道順（「単純な道順(赤)」）が描き込めるはずである（実際の被説明者は、問題なく道順を描き込み、終着点 B までたどりついた）。

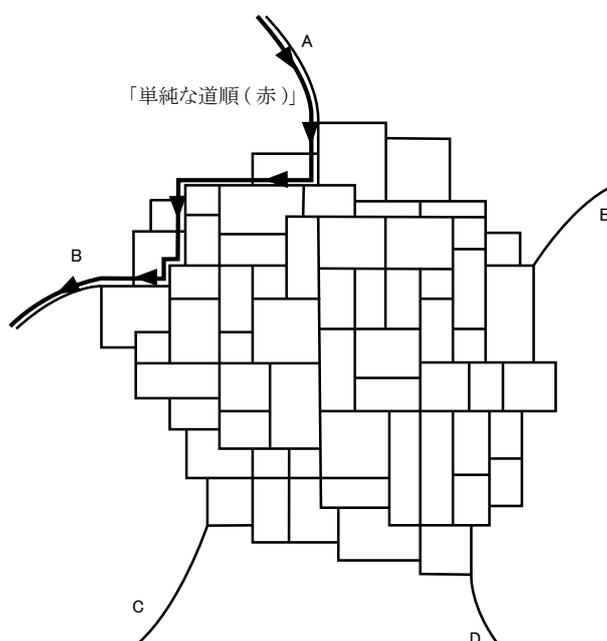


図 0.2 実験用の地図（「単純な道順(赤)」）

しかし、例(1) [01]の「えーと、Aから出発して一、突き当たりまで行ってください」を読んだ（聞いた）とき、「‘突き当たり’ってどこ？」と感じた人もいるだろう。また、[02]「で、それから、あの一、Bの方向に、まっすぐに、…」では、「‘Bの方向’ってどっち？」と思った人もいるのではないか。

これらの問題を考える前に、もう1つ、例(2)の談話を見てほしい（ここでは、「説：」は説明者の発話、「被：」は被説明者の発話を示す。左端の数字は発話の通し番号。「=」は長音、[]は発話の重なり部分、@は笑いを示す。その他の記号は、本章 0.5.2 の《主な文字化記号》または巻末の付録1を参照）。

(2)[JFJF4R]

- 01 説：赤からですね?／
02 被：...はい.＿
03 被：..[赤],＿
04 説： [え=]っと,\
05 ..赤=はですね=,\
06. ..AからBに行く道なんですが=,＿
07 被：..うん.\
08 説：..最短距離を--
09 まあ考えてみてください.\
10 ..でまあ団地の=,＿
11 ..入口みたいなところから,＿
12 ..[<咳>]
13 被： [うん].\
14 ..え=と,＿
15 → ..まず南の方に降りますね?／
16 → 被：...<@南って@>--
17 → 説：(0)南でしょ?／
18 → 被：...ええ.\
19 →

例(2)では、移動すべき方向が、「まず南の方に降りますね?」と示されている(発話[15])。これがどちらの方向への移動を示すか、わかるだろうか。被説明者には、とっさに「南の方」が理解できなかったようで、笑いながら「南って」と返す(発話[16])。実は、ここで示された「南」とは、一般的に地図の「上方を北」とする見方から、地図の下方が「南」と示されたものである。しかし、このような表現に驚く人は、少なからずいるだろう。もう少し、例(2)の続きの談話を見てみよう。

(3) (=例(2)の続き) [JFJF4R]

- 17 説：(0)南でしょ?／
18 被：...ええ.\
19 説：..で,＿
20 ..ず=と降りて=,＿

- 21 ...え=つと,―
 22 → ..1 つ目の,\
 23 → ..三叉路を,\
 24 ...気にしないでください.\
 25 ...まっすぐ降りてください.\
 26 → 被 : (0)え三叉路?/
 27 ...ああ,\
 28 ..え?/
 29 → ...(9)三叉路[なんてないよ]./

例(3)では、発話[22-24]で、説明者は「1 つ目の、三叉路を、気にしないで」と言っているが、その場所が地図上のどこかわかるだろうか。被説明者には、またしてもそれがわからなかったようで、「三叉路なんてないよ」と主張している（発話[29]）。

例(1)と例(2)(3)を比べると、ずいぶん違って感じるかもしれない。しかし、どちらも日本語母語話者によって行われた「道順説明」なのである。

ここまで見てくると、一見、簡単そうに思える「道順説明」という課題も、実は複雑な課題／行為であることがわかってくる。

ごく当然のように用いられた、例(1)の「突き当たり」や「Bの方向」という表現、あるいは例(2)(3)の「南」や「三叉路」という表現は、けっして予め決められていたものではない。いずれも、説明者が、自分が置かれた状況において1つ1つ認識し、表現した概念なのである。しかも、それらの概念が、そのまま相手の被説明者に受け入れられるとは限らない。しかし、それらの概念が、説明者と被説明者の間で了解されなければ、「道順説明」を続けていくことはできないのである。

ならば、この「道順説明」を行うためには、何を、どのように概念化して、伝えればいいのか。

また、それが相手に受け入れられないときには、どのようにしたらいいのだろうか。

本研究の問題、本研究の出発点は、まさにそこにある。

0.3 研究の位置づけ

本研究の立場は、基本的には、社会的相互行為の談話分析に基盤を置き、その背後に存在する主体（説明者・被説明者）の認知プロセスに迫る立場にある。

これは、社会的相互行為には規則的でくり返される組織的な構造があるとするエスノメソドロジー／会話分析の領域に立脚するものであり、同時に、言語構造は基本的な認知システムや認知能力に基づくものであると捉える認知言語学の立場に基づくものである。

エスノメソドロジーの領域では、社会的に構造化された行為は、文脈を敏感に反映するものであり、同時に、文脈から独立し、規則的でくり返される組織があるとする (cf. Psathas 1991)。たとえば、電話において会話の相手をどう認定／認識するかという問題等も、会話構造分析の一角を担ってきた (cf. Shgloff 1979)。

認知言語学の領域でも、もともと関心の1つに言語構造と言語プロセスを統合した理論を構築することがあった。Langacker (2008: 480) は、言語、特に会話における談話の産出が社会的相互行為に根ざしていることは否定できない事実であり、一方で社会的相互行為もまた認知に根ざしていることも否定出来ない事実と指摘する。

このように、これらの2つの領域は互いに関わりを持ちながらも、その交点の探求は、意外にも新しい。ことに認知言語学においては、いわゆる運用能力を含めた談話研究を重視する傾向が見られるようになったのは最近のことであり、ようやく話し言葉に基づいた談話において認知メカニズムの研究の期待が高まりつつあるという状況である (cf. 崎田・岡本 2010: 9-10, 山梨 2004, 2009)。

本研究は、このような研究の流れの中で、言語（談話）と、認知と、そして相互作用の関係に迫ることを目指す。

なお、「談話分析 (discourse analysis)」と「会話分析 (conversation analysis)」という用語は、領域によっては厳密に区別される。

基本的に、社会学／エスノメソドロジーの領域で行われる「会話分析」は、社会を構成する人々が暗黙のうちに共有する認識や意味を分析するために用いる研究方法をいう。ここでは、日常的に交わされる会話を録音／録画し、それをできるだけ元の形のままだに書き起こし、その資料に現れる事象に特化して詳細に分析することが重視される。

これに対して、社会言語学や認知言語学などの領域で用いられる「談話分析」では、コミュニケーションのために用いられる文脈を持った言語のまとまりを「談話」と捉え、話し言葉・書き言葉の両方を対象とする。ここでは、情報構造や、対人関係機能、言語運用の規則などが解明の対象とされる。自然な話し言葉を分析対象とするとき、「会話分析」と「談話分析」は非常に近いものとなる。

本研究では、「会話分析」の手法を尊重しながらも、言語の認知的側面や対人関係の側面なども分析対象として扱うため、広い意味での「談話分析」という用語を用いることとする。ただし、先行研究の言及などで、明らかにエスノメソドロジー流の「会話分析」と

いう用語が使用されている場合には、これをそのまま用いることとする。

0.4 「道順説明」に関する先行研究

本研究の「道順説明」に関する先行研究には、大きく3つの流れがある。1つは社会心理学の領域における Blakar (1973) および Pedersen (1980) の研究であり、2つ目はエスノメソドロジーの領域における Psathas and Kozloff (1976) を初めとする一連の ‘direction-giving’ の研究、そして3つ目が認知言語学における Lakoff(1987)や Langacker (1993, 2008) の研究である。

さらに、関連領域として、空間認知や空間描写の視点取りの研究、および日本語の「道教え談話」をデータとした大浜・山崎・永田 (1998)、宮永・大浜 (2011) の研究も、密接な関わりを持つ。これらを順に押さえておきたい。

0.4.1 社会心理学の領域における先行研究

社会心理学の領域における Blakar (1973) の研究は、意図的にコミュニケーション・トラブルが生じるように設定し、2人のペアに渡された地図が同じものであるという思い込み（コミュニケーションのための前提条件）が、道順の説明という課題（コミュニケーション）の達成にいかに関与するかを実験的に明らかにしたものである。具体的には、被験者2人に各々地図が渡されて、1人が説明者、もう1人が被説明者となる。説明者の地図上にはのみ単純な道順（赤の道順）と複雑な道順（青の道順）が記されており、説明者はこれを説明すること、被説明者はそれをたどることが課題とされる。単純な道順は、基本的に問題なく課題を達成することができる。しかし、複雑な道順では、予め被説明者の地図上に通りが1本多く描き加えられており、これが障害となって、2人の被験者の間には必然的に言語コミュニケーションを進められなくなるという状況が生じることになる。

このような状況で、お互いに親しい間柄の男性同士5組、同じく女性同士5組、計10組のペアで実験が行われ、説明に要した時間が計測された。

その結果、1) 単純な道順（赤の道順）では、達成時間に幅はあったものの、10組すべてがさほど問題なく遂行したこと。2) 複雑な道順（青の道順）では、被験者ペアの半数以上が、間違った前提（お互いの地図が同じものであるという思い込み）の下で15分以上もコミュニケーションを続けていたこと、また女性同士のペアの方が、男性同士のペアよりも長く時間がかかるという傾向が得られた、ということが明らかになった。

他方、Pedersen (1980) は、Blakar (1973) の実験方法をそのまま用いて、言語コミ

コミュニケーションと性の属性の関係を、コミュニケーション効率（課題達成の所要時間）、自己確信（self-confidence）、および状況の統制（context control）という視点から分析した。そこでは、「単純な道順（赤の道順）」と「複雑な道順（青の道順）」が、各々「単純な状況」と「（コミュニケーション）対立が生じる状況」として扱われ、1つの因子として設定された。被験者の組合せには、説明者・追従者とも男性同士のペア、同じく女性同士のペア、男性が説明者で女性が追従者のペア、女性が説明者で男性が追従者のペア、各6組計24組が設定された。

結果として、まず「単純な状況」では、男性の被験者は説明者として、女性の被験者は追従者としての役割を果たした場合に、より効率的であった。他方、「対立が生じる状況」では、1) 男性は女性よりも効率的な追従者であった、2) 追従者が男性の場合には説明者は女性よりも男性である方が、追従者が女性の場合には説明者は男性よりも女性の方が効率的であった、3) 単純な状況では最も効率がよかった被験者ペアが、複雑な道順では最も効率が悪くなったという結果が得られた。ここから、性の属性と言語コミュニケーションの関係の問題は、そのコミュニケーションが行われる社会的状況（この実験では対立の発生の有無）を考慮せずして確定的なことは何も言えない、ということが結論づけられた。

0.4.2 エスノメソドロジーの領域における先行研究

エスノメソドロジーの領域には、Psathas を中心とした‘direction-giving（道案内）’の会話分析がある¹（Psathas & Kozloff 1976; Psathas 1986a, 1986b, 1991）。

彼らは、会話の中で道案内を与えたり受けたりするという行為（「道案内」）は、社会的に構造化された組織的な現象であるということ、一連の研究で明らかにした。彼らの研究によれば、社会的に構造化された当該行為は、文脈を敏感に反映するものであり（context sensitive）、当事者によって引き起こされ、連鎖的に組織化され、当事者の個別性（当事者の知識や、想定される知識、表出された理解など）にも応じられるものとされる。その一方で、1つの構造としての当該行為は、文脈から独立し（context-free）、規則的で、繰り返される組織があり、中断や再開の体系的方法のパターン化、あるいは識別可能な開始部や終結部のパターン化を持つ組織があるとされている。そして、このような構造は、多くの道案内や、多くの案内者・受け手に当てはまると述べている（Psathas 1991: 214）。

Psathas & Kozloff（1976）では、「道案内」が3段階の構造（状況規定の段階、情報と

¹ ‘direction-giving’ という用語は、Psathas（1986b）で初めて用いられているが、それ以前に公開された Psathas & Kozloff（1976）および Psathas（1986a）で用いられている ‘directions’ という用語も、基本的に同じ内容を指すと考えられる。

指示の段階、終結段階)を成していることが明らかにされる。この研究は、その後 Psathas (1986) および Psathas (1991) によって発展される。

Psathas (1986; 1991) では、「操作 (operations)」という概念により「道案内」の構造が説明される。すなわち、「道案内」は、道順に沿って存在する場所と場所をつなげる一連の「操作」によって構成される。この「操作」には、ある特定の場所との関連で用いられる移動や行動を示す動詞が該当し、発話の連鎖を通して順序を追って提示されるという特性を持つ。具体的な例としては“go”, “turn”, “stay on”, “get off”などが挙げられている。また、Psathas (1986) では、「道案内」において2種類の挿入連鎖が見られること、それらがどのように使用されているかを明らかにしている。

0.4.3 認知言語学の領域における先行研究

認知言語学は、もとは生成文法の枠組みに対する反発として Langacker (1987, 1991) が認知文法を、G. Lakoff (1987) が認知意味論の礎を築いた。

認知言語学のアプローチでは、主体の身体的な経験、主体と外部世界との相互作用に根ざす身体性に関わる要因を、言語現象の記述・説明の基盤としてきた。すなわち、このアプローチでは、言葉のメカニズムを明らかにしていくために、ミクロ・レベルからマクロ・レベルのどのレベルであれ、言語現象の背後に存在する認知主体のダイナミックな認知プロセスを明らかにしていくことを目指している (山梨, 2004: 3)。

認知言語学では、言語と他の心的現象との間に境界を置かず、言語構造は他の基本的な認知システムや認知能力 (たとえば、知覚、記憶、カテゴリー化) に基づくものとして捉えられる。また認知言語学は、社会的相互行為に言語の基盤を求めるが、その相互作用的な機能もまた、概念化 (conceptualization) のプロセスに基づくと主張する (cf. Langacker 2008: 7-8)。ここでの概念化とは、究極的には認知処理のプロセスそのものであり、意味と同等に扱われる。そして、意味構造には、慣習化された「イメージラリー (imagery)」、すなわち、ある状況をどう解釈したかが反映される。

「道順説明」に関して言えば、早くには、Lakoff (1987: 275) は、我々の概念形成以前の経験に構造を与えるものとして、運動感覚的イメージ・スキーマというものを挙げ、その1つとして「起点-経路-到達点のスキーマ (The SOURCE-PATH-GOAL Schema)」の存在を指摘した。

また、Langacker (1993, 2008: 504) は、ある概念が次の概念につながっているという意味での概念の連続体を「自然経路 (natural path)」と呼び、このような自然経路の多様性を指摘する。特に、経路を構成する要素が分離するとともに、各々の要素がそれなりの

際立ちを持っているような場合には、「参照点関係 (reference point relationships)」として理解可能であることを示している。このような参照点関係は、本研究での「道順説明」にも大きく関わる (詳細は第 1 章参照)。

しかしながら、崎田・岡本 (2010: 9-10) によれば、長い間、認知言語学での研究の焦点は単一の文や命題に限られてきたのが実情で、実際の時間の中でダイナミックに展開するオンライン的な自然会話ではなく、静的でオフライン的な相対的に安定した言語現象を主に扱ってきたという。しかし、最近の認知言語学においては、談話研究を重視する傾向も少しずつ見られ、談話、特に話し言葉に基づく認知のメカニズムの研究が高まっているという。崎田・岡本 (2010) の認知語用論への取り組みは、近年の流れを汲む新しい潮流と言えよう。

0.4.4 空間認知と空間描写に関する研究

「空間」に関する思索は哲学に始まり、長い歴史の変遷と蓄積の過程を持つ。

近年では、言語文化人類学、認知言語学、認知心理学などの領域でも言語と空間に関する研究が進み、空間概念の研究には、文化的／地理的特性、および言語に起因する認知方略などの観点に加わった。特に、オランダのマックス・プランク心理言語学研究所では 1990 年代から、異なる語族に属する 20 以上の言語に関して、空間表現と空間概念の学際的な比較調査が行われてきた。その結果、空間把握には、少なくとも 3 種の「空間参照枠 (frames of spatial reference)」があることが提示された (cf. Levinson 1996; 2003, 井上 1998; 2008)。

他方、談話分析の領域では、早くには Linde & Labov (1975) が空間と談話の関係に注目し、記憶に蓄積された空間情報が談話の構成要素と文法形式に及ぼす影響を分析した。その後、空間描写の研究は、描写視点の型や言語的特徴の詳細な検討のみならず、上述の空間参照枠の研究成果を取り込む形となっていく (Ehrich & Koster 1983; Klein 1982; Shanon 1984; Brown 1995; Levelt 1996; Kataoka 2004, 片岡 2011)。特に Taylor & Tersky (1996) は、地図を用いた一連の実験を元に、環境描写の構造とその描写の視点について、空間参照枠のモデルを用いて詳細な分析を行っている。

0.4.5 日本語の「道順説明」に関する研究

日本語での「道順説明」に関わる研究は、江川 (1990) に兆しが見られる。そこでは意識調査の一環として、道を尋ねる場面設定のもと、相手の属性と言葉遣いの丁寧度との関係が分析されている。その後、大浜・山崎・永田 (1998) は、実際に町で歩行者を相手に

行った「道聞き」談話を元に、あいづちの談話展開上の機能に関する研究を行う。また宮永・大浜（2011）は同じ談話データを用いてフィラー²の「あの」の働きの分析を行っている。鹿嶋（2003）は、初級日本語学習者、上級日本語学習者、日本語母語話者を対象とし、現実に即した状況設定の下での自由記述による道案内表現を収集し、特に<移動>と<着点>を示す表現に焦点を当て、その対照分析を行っている。

他方、千葉大学では、エディンバラ大学を中心とした地図課題を元に、1994年より地図課題を遂行する2人の日本語話者間の対話を収録しコーパス化しており、「千葉大学地図課題対話コーパス」と呼ばれている（cf. Anderson *et al.* 1991; 堀内他, 1999; 市川他, 2000）、このコーパスは現在もデータの拡充と解析が続けられている。

0.5 研究の方法

本研究は、談話データの質的な談話分析を基本とする。

談話データの収集のため、まず Blakar（1973）に準じた課題達成実験を行い、そこでの会話のやり取りを音声データとして収録した。次に、その音声データを、Du Bois *et al.*（1992; 1993）の手法に基づいて文字化する作業を行った。本研究では、この文字化作業の結果、作成された資料を「談話データ」と呼んでいる。

本研究の談話分析・考察では、基本的にこの談話データを分析の対象としている。ただし、談話分析では必要に応じて、音声データや、実験で用いた実験材料（被験者達が実験中に道順を書き込んだ地図）、実験観察者による観察記録等も参照している。

以下、順に、本研究における課題達成実験の実施方法、および談話データの文字化方法についてまとめておく。

0.5.1 課題達成実験の実施方法

ここでは、本研究で音声データ収録のために行った課題達成実験の実施方法について、1)実験材料の地図、2)実験の手順、3)被験者の順にまとめておく。

² フィラー (filler) とは、従来は単なる言い淀みや場つなぎ語、無意味語のように扱われてきたものを指すが、近年の研究では、心内の情報処理に関わる機能や、発話権を保持する機能、テキスト構成に関わる機能、対人関係に関わる機能等を持つことが指摘されている（cf. 山根 2002, 宮永・大浜 2011）。

0.5.1.1 実験材料の地図

本研究の実験では、Blakar (1973) の実験材料である地図を一部修正し、これを実験材料とした。

Blakar (1973) の実験材料の地図として示されているのは、複雑な道路網と、出発点／終着点とされるAからEの地点記号のみで、具体的な建物や通りの名称等はまったくない。そのため、一般的なイメージの地図とは違うという批判は想定できるものの、反面、被験者による状況の認知が言語表現としてシンプルに反映されやすいことが期待される。

Blakar (1973) の実験では、説明者と被説明者の2人組の被験者に、それぞれ実験材料の地図が手渡される。説明者用の地図には、「単純な道順」と「複雑な道順」が記されている。他方、被説明者用の地図には、何も道順は記されていない。「単純な道順」は説明者・被説明者ともに地図の形状はまったく同じである。しかし「複雑な道順」では、意図的にコミュニケーション対立を発生させるため、追従者に与えられた地図上に道筋が1本描き加えられている。そもそも Blakar (1973) の実験では、「単純な道順」は、いわば本番の「複雑な道順」の説明に備え、練習用として設定されていた。

ところで、この Blakar (1973) の実験では、あらかじめ説明者と追従者の役割が固定され、追従者には全く説明を行う機会が与えられない。そのため、2人の被験者の間に絶対的な「力 (power)」(cf. Lakoff, 1990) の不均衡が生じている。そこで本研究の実験では、会話参加者(被験者)の両者がともに説明者・追従者の役割を担う機会を設けることで、「複雑な道順」におけるコミュニケーション対立が生じる以前の状況において、両者の条件をより近いものにしたと考えた。

具体的には、実験材料の地図に修正を加え、被験者②に与えられる地図②に「単純な道順(緑)」を新たに設定した(図0.3と図0.4参照。原寸はA4版大。巻末の付録2も参照)。以下、元々Blakar (1973) が設定していた「単純な道順」を「単純な道順(赤)」、本研究で新規に設定した道順を「単純な道順(緑)」と呼んで区別する。また、「複雑な道順」は「複雑な道順(青)」と呼ぶ。この新規に設定した「単純な道順(緑)」は、Blakar (1973) の「単純な道順(赤)」を約90度時計回りに回転させると、道の形状がほぼ重なるものであり、比較分析の可能性をねらったものである(cf. 第2章2.2.2)。なお、修正の際には、Blakar (1973) の原図にある「単純な道順(赤)」と「複雑な道順(青)」の形状には、まったく手を加えないように配慮した。

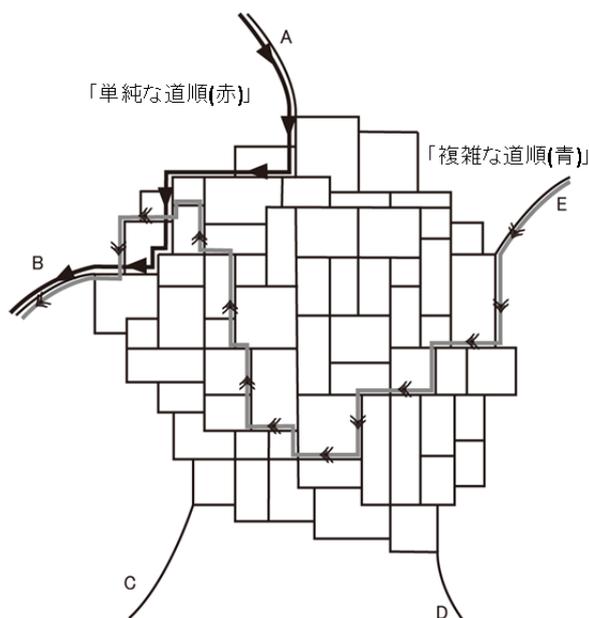


図 0.3 実験材料の地図①（被験者①用）

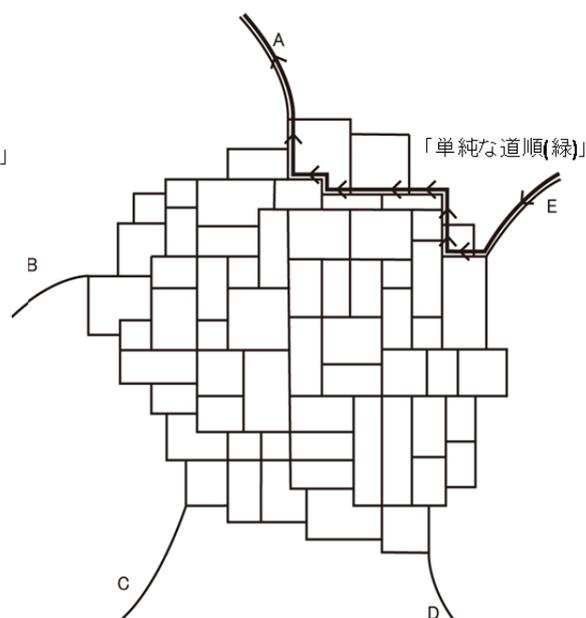


図 0.4 実験材料の地図②（被験者②用）

0.5.1.2 実験の手順

実験の手順は、新たに加えられた「単純な道順(緑)」の説明部分以外は、基本的に Blakar (1973) に準じている。

実験者はあらかじめ、性別と日本語習得レベル（被験者が非日本語母語話者の場合）などの条件を調整し、親しい間柄にある 2 人組の被験者を設定した（被験者の組み合わせや、親しい間柄の条件等については 4.2.3 で後述）。また、実験を始めるに際し、本実験で得られたデータは研究目的以外では使用しないこと、またそれぞれのプライバシーは厳守することを伝え、実験への協力の同意を得た上で、被験者には基本データの記入を求めた。

実験を始める前にまず、2 人組の被験者（被験者①と被験者②）は、低い仕切りを挟んで対座する。このとき、お互いの顔は見えるが、手元は見えない。被験者①には実験材料の地図①が、被験者②には同じく地図②が、それぞれ紙製ファイルに入れられ、それぞれの被験者本人にしか見えない状態で手渡される。道順の記入用として、被験者①の机上には緑色の色鉛筆が、被験者②の机上には赤と青の色鉛筆が用意されている。

実験者から、実験の手順説明として、何も道順の記されていない同地図を被験者に示しながら、次のことが伝えられる。

被験者①の地図①には「単純な道順(赤)」と「複雑な道順(青)」が、被験者②の地図②には「単純な道順(緑)」が記されている。説明の順序としては、まず被験者①が説明者となって矢印に沿って「単純な道順(赤)」の説明を行い、被験者②が被説明者となって自分の地図上でたどる。次に役割を交替し、被験者②が説明者となって「単純な道順(緑)」を説明し、被験者①がこれをたどる。最後に、再び被験者①が説明者となって「複雑な道順(青)」を説明する。いずれも説明は日本語で行う。道順の説明を受ける時には、違う方法で説明してほしい、あるいは、もっとはっきり説明してほしいなど、どんな質問や依頼をしても構わない。もしも途中で道に迷ったら、何度でもまたどこまで引き返しても構わない。「単純な道順(赤)」の説明は、地図上の「A」の地点から出発し、「単純な道順(緑)」と「複雑な道順(青)」の説明は「E」の地点から出発する。

これらの説明内容に質問がないことを確かめて、課題を開始してもらった。

実験者は、被験者の横に座り、課題の達成に要した時間をストップ・ウォッチで計測した。また、上記の会話は全て、被験者の両脇に置かれた2つの小型テープレコーダーもしくはMDレコーダーによって録音された。

0.5.1.3 被験者

本研究では、次のように被験者の組合せの違いにより、母語場面、および2種の接触場面（接触場面Ⅰと接触場面Ⅱ）を設定し、課題達成実験を行った。

各場面における被験者の組み合わせは、表0.1の通りである。被験者のペア数は、3つの場面（母語場面、接触場面Ⅰ、接触場面Ⅱ）ごとに、各10組（男性同士のペア5組と女性同士のペア5組）、合計30組である。いずれの被験者も、実験に参加するのは各人1回限りであり、重複はない³。

³ 被験者の実験への参加を1回限りとしたのは、「複雑な道順(青)」では、被説明者の地図上の道筋が1本多いという仕掛けが仕込まれているので、この仕掛けを一度知ってしまうと、同じ条件下でのコミュニケーションは望めないためである。また、すべての被験者に対して、実験終了後、この仕掛けも含めてこの実験内容については、他の被験者に口外しないように依頼した。したがって、すべての被験者にとって、いずれも初体験の実験となっている。

表 0.1 課題達成実験の場面と被験者ペアの組み合わせ

場面（ペア数）	被験者①	被験者②
母語場面（10組）	日本語母語話者	日本語母語話者
接触場面Ⅰ（10組）	非日本語母語話者（上級日本語学習者）	日本語母語話者
接触場面Ⅱ（10組）	日本語母語話者	非日本語母語話者（上級日本語学習者）

各ペアの親疎関係は、Blakar（1973）に準じ、同性同士で、被験者の自己申告による親しい間柄とした⁴。

非日本語母語話者（上級日本語学習者）の日本語習得レベルについては、旧日本語能力試験1級（現日本語能力試験N1相当レベル）の合格を条件とした。

なお、本研究では「単純な道順(緑)」の追加により、2人の被験者はともに説明者ないしは追従者の役割を担うことになった。本研究では、「説明者／追従者」という呼び方をやめ、「説明者／被説明者」と呼ぶこととする⁵。

この実験では、各被験者ペアは、役割を交替しながら3種の「道順説明」を行う。具体的には、表0.2のような役割担当となる。

1番目の「単純な道順(赤)」の説明では、被験者①が説明者、被験者②は被説明者となる。2番目「単純な道順(緑)」の説明では役割を交替し、被験者②が説明者、被験者①が被説明者となる。そして、3番目の「複雑な道順(青)」では再度役割を交替し、1番目と同じ役割担当（被験者①が説明者、被験者②は被説明者）で説明を行う。

各被験者ペアが実施するのは、この3種の「道順説明」（「単純な道順(赤)」「単純な道順(緑)」「複雑な道順(青)」）を1セットとして、1回限りであり、やり直しや重複担当はない。

⁴ 被験者らの「親しい間柄」については、被験者自身の認識／判断による。被験者の選定に際しては、実験者があらかじめ性別と日本語習得レベル（被験者が非日本語母語話者の場合）などの条件を考慮し、その条件に該当するある1人に実験協力への依頼を行った。その人に同意が得られた場合、当人と親しい間柄にあっかつ一緒に実験に協力してもらえそうな人を紹介してもらった。そして後者の人に対しても、実験者から直接、実験への協力依頼を行い、同意を得られた場合にのみ、先の紹介者と一緒に被験者ペアとして実験に参加してもらった。

⁵ 比留間・山本編（2007）でも、「説明者」に対応させ、説明の受け手が「被説明者」と呼ばれている。

表 0.2 課題達成実験での被験者の役割担当

場 面	「道順説明」の種類	説明者	被説明者
母語場面	単純な道順(赤)	被験者① (日本語母語話者)	被験者② (日本語母語話者)
	単純な道順(緑)	被験者② (日本語母語話者)	被験者① (日本語母語話者)
	複雑な道順(青)	被験者① (日本語母語話者)	被験者② (日本語母語話者)
接触場面 I	単純な道順(赤)	被験者① (非日本語母語話者)	被験者② (日本語母語話者)
	単純な道順(緑)	被験者② (日本語母語話者)	被験者① (非日本語母語話者)
	複雑な道順(青)	被験者① (非日本語母語話者)	被験者② (日本語母語話者)
接触場面 II	単純な道順(赤)	被験者① (日本語母語話者)	被験者② (非日本語母語話者)
	単純な道順(緑)	被験者② (非日本語母語話者)	被験者① (日本語母語話者)
	複雑な道順(青)	被験者① (日本語母語話者)	被験者② (非日本語母語話者)

0.5.2 談話データの文字化方法

0.5.1 の実験達成実験によって収録した音声データは、Du Bois *et al.* (1992, 1993) の手法に基づいて文字化作業を行った。

これは、彼らが依拠する ‘intonation units (イントネーション・ユニット)’ という談話単位が音韻的・意味的なまとまりを元にしたものであり⁶、「道順説明」という課題達成実験の実施に当たって、この談話単位が外部世界の認知やその相互作用のプロセスの追跡に重要な手がかりになると判断したためである。

主な文字化記号は、次の通りである。詳細については、巻末の付録 1 を参照されたい。

《主な文字化記号》

説： 説明者の発話	＼	下降イントネーション
被： 被説明者の発話	／	上昇イントネーション
[] 発話の重なり部分	—	平板イントネーション

⁶ ‘intonation units (イントネーション・ユニット)’ は、Chafe によって提案されたものであり (cf. Chafe 1993)、Du Bois *et al.* (1993: 47) では ‘Roughly speaking, an intonation unit is a stretch of speech uttered under a single coherent intonation contour.’ (大まかに言えば、1つのイントネーション・ユニットは、結束性を持つ1つの音調曲線で発せられたことばのひとまとまりをいう。訳筆者) と紹介されている。Langacker (2008: 481) では「注意フレーム (attention frame)」と呼ばれている。

.	内容的な終止	...(N)	長いポーズ (N は秒数)
,	内容的な継続	...	中程度のポーズ
?	働きかけ	..	短いポーズ
(0)	前の発話と間がない場合	^	第一アクセント
=	長音 (伸びた音)	`	第二アクセント
@	笑い		

0.6 研究の構成

以下、本研究の内容は、3部構成で論じていく。その3部構成の概要を述べておく。

0.6.1 第I部の構成

第I部では、日本語母語話者同士の被験者ペアによる談話データ（「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」）を用いて、主に説明者によって概念化される「道順説明」の状況を検討し、そこでくり返し概念化される要素とその関係性を明らかにする。

まず第1章にて、「道順説明」の談話を検討する際に必要となる構成要素とその関係性を検討し、枠組みを定める。第2章では、この枠組みに基づいて、「談話区間」およびその談話区間から成る構造を観察し、特にその基本となる参照点の概念化について検討する。第3章では、参照点を地点としてではなく図形として指定している談話事例に焦点を当て、その背後に存在する図形認知とその概念化の問題を検討する。そして、第4章では、方向を定めるための空間参照枠とその表現形式から、空間の概念化について検討する。このような、参照点、図形、空間に関する概念化は、「道順説明」を行う際に、説明者と被説明者の間で、共通の基盤として相互に合意しておく必要性を見る。

0.6.2 第II部の構成

第II部では、これまでの母語場面の「道順説明」に加えて、2種類の接触場面（「接触場面I」「接触場面II」）における「道順説明」の談話データを加え、接触場面特有の問題を検討する。加えて、「道順説明」の談話における概念化のトラブルと、その相互作用の過程を明らかにすることを試みる。談話データとしては、母語場面と接触場面I・接触場面IIにおける、「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」を分析の対象とする。

一般に接触場面では、母語場面に比べて、コミュニケーション効率が低い。言うまでもなく、非日本語母語話者には少なからず言語能力にハンディキャップがあるが、本研究で

の「道順説明」の談話データを検討すると、それらとは別の要因にも大きな影響を受けていることが窺える。

このような問題を考えるため、第 5 章では、「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」で生じている「トラブル」(「道順説明」がうまく続けられなくなる状況)に注目し、その背後にある要因の分析を行う。続く第 6 章では、特に参照点に関するトラブルの多くが「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」の談話のごく早い段階で生じていることから、この初期段階に焦点を絞り、参照点の概念化の実態とその相互作用のプロセスを検討する。

0.6.3 第Ⅲ部の構成

第Ⅲ部では、この「トラブル」という現象により深く迫るため、意図的に実験材料の地図に仕掛け(環境的障害)を仕組み、必然的にすべての被験者ペアが「道順説明」を進められなくなるという状況下で行われた「複雑な道順(青)」を用いた「道順説明」の談話データを元に、その談話構造と課題達成に向けた相互作用の過程を検討する。

具体的には、第 7 章において、まず「複雑な道順(青)」の説明でくり返される基本的な談話構造を明らかにし、その談話構造と「道順説明」の談話連鎖との関係を検討する。それを踏まえた上で、第 8 章では、特に解決策が提案される段階に焦点を当て、提案のタイプの異なりと、提案の前提として折衝の対象とされる内容、および最終的に解決へと向かう提案の実態を検討する。

最後に終章では、第 I 部から第Ⅲ部までの内容を総括し、本研究の意義と今後の課題を示す。

第 I 部

母語場面での「道順説明」での概念化と言語表現

第 I 部のはじめに



第 I 部では、母語場面における「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」でのやり取りを談話データとして、議論を進める。

まず第 1 章にて、先行研究を踏まえ、「道順説明」の談話を検討する際に必要となる構成要素とその関係性を検討し、枠組みを定める。

第 2 章では、この枠組みに基づいて、「談話区間」およびその談話区間から成る構造を観察し、特にその基本となる<参照点>の概念化について検討する。

第 3 章では、<参照点>を地点としてではなく図形として指定している談話事例に焦点を当て、その背後に存在する図形認知とその概念化の問題を検討する。

第 4 章では、<方向>を定めるための空間参照枠とその表現形式から、空間の概念化について検討する。

そして、このような、<参照点>、図形、空間に関する概念化は、「道順説明」を行う際に、説明者と被説明者の間で、共通の基盤として相互に合意しておく必要性を見る。

第1章 「道順説明」の構成要素と関係性



本章では、「道順説明」の談話構造を捉えるために、1つの枠組みを提示したい。そのために、先行研究を踏まえて「道順説明」の談話を構成する要素と、その関係性を捉える視点をまとめ、これを実際の談話資料にて検討する。

1.1 「道順説明」に関わる構成要素

「道順説明」の談話を構成する要素にはいかなるものがあるかを検討するには、理論的な研究では Lakoff (1987)、実際の談話分析の知見としては Psathas and Kozloff (1976) が参考になる。ここでは、順に Lakoff (1987) の「起点-経路-到達点のスキーマ」における ‘structural elements’、Psathas and Kozloff (1976) の「道案内」における ‘essential elements’ を紹介する。

1.1.1 Lakoff (1987) の「起点-経路-到達点のスキーマ」における ‘structural elements’

認知言語学者の Lakoff (1987: 260-369) は、我々の概念構造に有意味性を与えているものが何であるかについて検討している¹。彼によれば、我々のある種の経験には概念形成以前に構造化されているものがあり (1987: 267)、それらには少なくとも「基本レベルの構造」と「運動感覚的イメージ・スキーマの構造」の2種類が存在するとされる。前者の基本レベルのカテゴリーとは、我々のゲシュタルト的知覚や、身体的運動能力、そして、豊かな心的イメージを形成する能力の集中するレベルとして定義される。一方後者は、我々

¹ Lakoff (1987: 267) の議論によれば、有意味であるということは、単に心的構造を含意するだけではなく、経験そのものが‘構造化’されていることも含意している。我々が推論したり、理解したり、知識を得たり伝達したりすることができるのは、我々の概念が構造化されているおかげとされる。ただし、このような構造のみでは有意味性は生じない。それゆえ、概念構造に有意味性を生み出し得るような我々の経験には、どのような種類の構造が存在するのかが問われる。これに対し、本文で引用しているように、我々の前概念的経験には、少なくとも2種類の構造が存在するという議論が展開されている。

の日常の身体的経験の中で常に繰り返される比較的単純な構造とされ、その1つとして挙げられたのが「起点-経路-到達点のスキーマ (the SOURCE-PATH-GOAL Schema)」である。そして、その特性が、身体的経験、構成要素 (structural elements)、基本論理、メタファー²の実例、という4つの側面から検討されている。

まずスキーマの身体的経験については、次のように述べられている。

Bodily experience: Every time we move anywhere there is a place we start from, a place we wind up at, a sequence of contiguous locations connecting the starting and ending points, and a direction. We will use the term “destination” as opposed to “goal” when we are referring to a specifically *spatial* ending point. (Lakoff 1987: 275)

(我々がどこかに移動するときには常に、始める場所があり、終える場所があり、出発点と終着点を結ぶ隣接した場所の連なりがあり、そして方向がある。我々が明確に空間的な終着点を指す場合には、「到達点 (goal)」と対立させて「目的地点 (destination)」という語を使おう。訳筆者)

このような身体的経験に基づき、「起点-経路-到達点のスキーマ」の構成要素 (structural elements) としては、次の4つが挙げられている。

- a SOURCE (starting point) : 「起点」(出発点)
- a DESTINATION (end point) : 「目的地点」(終着点)
- a PATH (a sequence of contiguous locations connecting the source and the destination) : 「経路」(起点と目的地点の間をつなぐ隣接した場所の連なり)
- a DIRECTION (toward the destination) : 「方向」(目的地点への方向)

また、このスキーマの基本論理として、次のことが挙げられている。

Basic logic: If you go from a source to a destination along a path, then you must pass through each intermediate point on the path; moreover, the further along the

² ここでのメタファーとは、起点領域 (a source domain) と、目標領域 (a target domain)、および起点から目標への写像 (mapping) を持つことを言う。「起点-経路-到達点のスキーマ」に基づくメタファーの検討例については、2.1 で述べる。

path you are, the more time has passed since starting. (Lakoff 1987: 267, 下線は筆者)

(基本論理：もし経路に沿って起点から目的地点へ進むならば、その経路上にあるそれぞれの中継点を通らなければならない。さらに、経路に沿って進めば進むほど、起点より経過した時間も長くなる。訳筆者)

これより、「起点」から「目的地点」にたどり着くまでの「経路」には、いくつかの「中継点 (intermediate point)」の存在が想定されていることがわかる。

1.1.2 Psathas and Kozloff (1976) の「道案内」における ‘essential elements’

次に、エスノメソドロジーの領域で行われた、Psathas and Kozloff (1976) の分析を紹介する。これは、実際に収録された日常会話の資料を元に行われた ‘directions’ ないしは ‘direction-giving’³ と呼ばれる会話の構造分析である (以下、本研究では ‘directions’ と ‘direction-giving’ を合わせて「道案内」と呼ぶ)。ここでは、「道案内」には3つの段階 (phases) があること⁴、およびそれぞれを構成する要素があることが論じられている。特に、聞き手に「道案内」を行うのに必要とされる ‘essential elements (本質的要素)’ として、次の4つが指摘されている⁵。

- the starting point (出発点)
- the goal (到達点)
- the information concerning a reference point (参照点に関する情報)
- a directional indicator in the context of pathway (経路の状況における方向指針)

先の Lakoff (1987) の ‘structural elements’ は、概念形成以前の経験の構造において指摘されたものであり、こちら Psathas and Kozloff (1976) の ‘essential elements’ は実際の「道案内」の会話データから指摘されたものという違いはあるが、指摘された要

³ Psathas and Kozloff (1976) および Psathas (1986a) では ‘directions’ と呼ばれていたが、その後の Psathas (1986b, 1991) では ‘direction-giving’ という用語で呼ばれている。

⁴ 3つの段階とは、すなわち ‘definition of the situation (状況の定義段階)’、‘information and instructions (情報と指示の段階)’、‘ending (終結段階)’ である。

⁵ これらは最低限の本質的要素であるが、一連の「道案内」では、時にこれら4つの要素のうちどれか1つだけでも成り立つ、ということが例証されている (Psathas and Kozloff 1976: 123-124)。

素はかなり似通っている。「出発点」と「到達点／目的地点」、および「方向」は、どちらにも共通して挙げられている。また ‘a PATH’ (Lakoff) と ‘the information concerning a reference point’ (Psathas and Kozloff) は、捉えている側面に違いがあるものの、共通点を見いだすことが可能である。Lakoff (1987) は、‘a PATH’ のことを、「起点」と「目的地点」をつなぐ隣接した場所の連なりと捉えていた。これに対して、Psathas and Kozloff (1976: 121) は、‘pathway’ を ‘movement’ に埋め込まれたものとし、‘pathway’ の上にいることは向かうべき方向に動いていることと同じであると述べている。そして、「出発点」から「目的地」に至るまでの間では、むしろ ‘reference points (参照点)’ の存在に焦点を当てている⁶。このような「参照点」は、上述の Lakoff (1987) が想定した「中継点」に近いものと考えられる。

以上見てきたように、Psathas and Kozloff (1976) が実際の「道案内」の会話データから指摘した ‘essential elements’ の要素と、Lakoff (1987) が「起点-経路-到達点のスキーマ」で指摘した ‘structural elements’ はほぼ重なっている。本研究では、これらを元に、「道順説明」の談話分析に必要と考えられる要素を以下のようにまとめた。

- <出発点> (the starting point)
- <終着点> (the end point)
- <参照点> (the reference point) (=中継点(the intermediate point))
- <経路> (the path)
- <方向> (the direction)

図 1.1 はこれらの要素を図示したものである。

⁶ Psathas and Kozloff (1976: 121) は、「参照点」に 2 種類あることを指摘している。すなわち、‘the directional reference point (方向参照点)’ と ‘the orientational reference point (誘導参照点)’ である。これについては、第 2 章で改めて取り上げる。

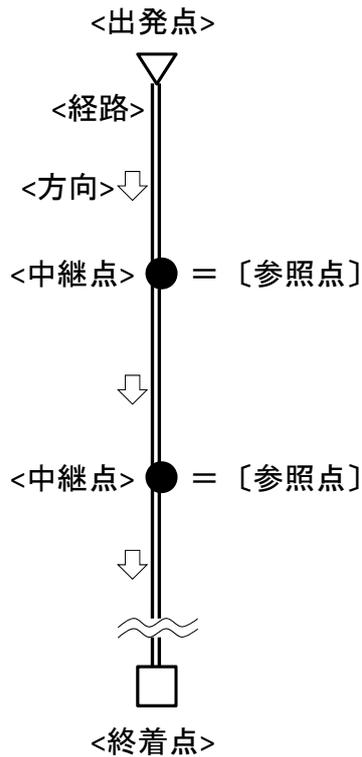


図 1.1 「道順説明」の談話の構成要素

1.2 構成要素の関係性

前節では、先行研究を元に、「道順説明」の談話分析に必要と考えられる構成要素を検討した。次にこれらの要素がどのように関連づけられ、談話として構成されているかについて見ていくことにする。ここで再び Lakoff (1987) と Psathas (1986a) での議論を確認する。

1.2.1 Lakoff (1987) の 'MOVEMENT'

Lakoff (1987: 277-278) は、'MOVEMENT' という概念を「起点-経路-到達点のスキーマ」の構成要素としては列挙していないものの、それらに関係づける要素として想定している。

彼は、先述の「起点-経路-到達点のスキーマ」の提示に続けて、メタファーの経験的基盤に関する議論を行い、その中で 'MOVEMENT' という概念を用いている。彼の議論によれば、たとえば、'PURPOSES ARE DESTINATIONS (目的は目的地点である)' という例文のメタファーでは、「経路に沿った物理的な位置への移動 (movement along a path to a physical location)」という起点領域と、「目的の達成 (achievement of a purpose)」と

いう目的領域との間に、経験的な相関関係が存在するという（下線は筆者）⁷。

また、同例のメタファーに関しては、我々の経験の中に、移動領域内の構造と、目的領域内の構造との間に、次のような相関関係が存在するという記述もある（下線は筆者）。

Initial State = Location A (starting point) (最初の状態=場所 A (出発点))

Final (Desired) State = Location B (end point) (最終の状態=場所 B (終着点))

Action Sequence = Movement from A to B (motion along paths)

(行動の連鎖=A から B への移動(経路に沿った動き))

このように Lakoff は、‘MOVEMENT’ という概念を「起点・経路・到達点のスキーマ」の構成要素としては列挙していないものの、それらに関係づける要素として想定していることがわかる⁸。

1.2.2 Psathas (1986a) の ‘operations’

上述の Psathas and Kozloff (1976) は、その後、Psathas (1986a, 1986b, 1991) へと発展しているが、特に Psathas (1986a) では ‘operations (操作)’ という概念により、「道案内」の中核的な会話構造が説明される。「操作」については、次のように述べられている。

The operations to which I refer are those which the one being instructed is to *perform at appropriate points and places* in the described journey. These include such operations as “go”, “turn”, “stay on”, “get on”, “get off”, “go up”, “go down”, “take”, “bear”, “follow”, “cross”, “head”, “get to”, “come on”, “make (turn)”, presented in terms such as these. (Psathas 1986a: 87)

(ここで言う操作 (operations) とは、道順を説明する中で、適切な地点や場所において行動をするよう示す指図のことである。これらには、“go (行く)”, “turn (曲が

⁷ このような関係が存在するのは、「起点・経路・到達点のスキーマ」がメタファーの起点領域として機能する資質を備えているが故であり、このような相関関係により、同例での起点領域から目標領域への写像が自然なものとなっているとされる。

⁸ その後、Lakoff (1987) の流れを汲む池上 (1993) では、移動動詞の分析による「移動のスキーマ」が提言されている。そして、そのスキーマには「移動体」「経路」「目標」の3つが要因として挙げられている。また、日本語の移動動詞に関しては、早くは寺村 (1982: 102-121) の分析がある。そこでは、移動動詞がとる補語のタイプ（「出どころ」「通りみち」「到達点」）との関連から、移動動詞が3つの類型に分けて分析されている。

る)”, “stay on (留まる)”, “get on (進む)”, “get off (出る)”, “go up (上る)”, “go down (下る)”, “take (行こう)”, “bear (向かう)”, “follow (たどる)”, “cross (渡る)”, “head (前進する)”, “get to (たどり着く)”, “come on (やって来る)”, “make (turn) (向かう)”といった語に示される作用が含まれる。訳筆者)

また、これに続く箇所では、「ひとまとまりの操作 (a set of operations)」は ‘movement’ を含意ないしは説明するとも述べられている。すでに 1.2 で述べたように、Psathas and Kozloff(1976: 121)では、‘pathway’は‘movement’に埋め込まれたものであり、‘pathway’の上にいることは向かうべき方向に動いていることと同じであるとされていた。

「操作」に関してさらに重要なことは、これが発話の連鎖を通して、順序を追って提示されるという特性を持つことである。そのため、説明者は「最初に…」 「次に…」 「3 番目に…」 などと述べなくても、「操作」についての言及は自ずと構造化されることになる⁹。Lakoff (1987) の「移動 (movement)」は、「経路に沿った物理的な位置への移動」という関係のみを捉えていたのに対し、Psathas (1986a: 87) の「操作 (operations)」はそれに加えて複数の ‘movement’ の間の関係性までが視野に入っていると見える。

以上を踏まえ、本研究では、ある地点から別の地点までの経路にそった物理的な位置への移動、ないしは移動指示を、《移動》(movement) と呼ぶことにする。また、これら複数の《移動》の提示による指示のまとまりを《操作》(operations) と呼びたい。

これらの概念を先の図 1 に加筆すると、「道順説明」の談話の構成要素とその関係性は、次の図 1.2 のように示すことができる。

⁹ このような特性を、Psathas (1986a: 87) は “self-organizing feature of produced speech” と呼んでいる。

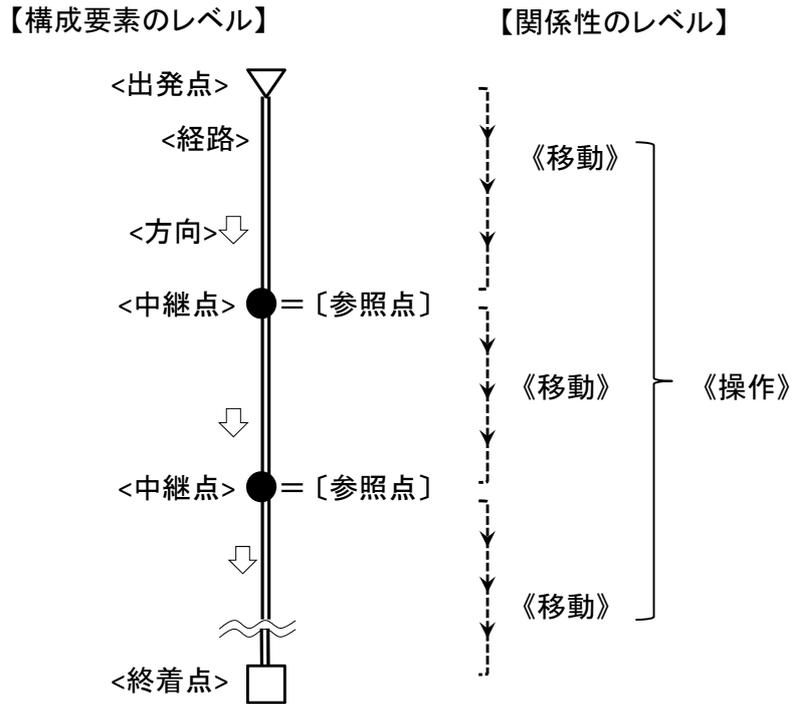


図 1.2 「道順説明」の談話の構成要素とその関係性

1.2.3 Langacker (1993) の参照点構築

1.2において、道順説明の談話構成要素の一つとして<中継点>を設定したが、Psathas & Kozloff (1976) はこれを‘reference points (参照点)’として分析していることも上で述べた。

この「参照点」に関連し、認知言語学者の Langacker (1993) が ‘reference-point constructions’ という概念を用いて、参照点が構築されるものであることを示している。この概念は、我々の基本的な認知能力の1つとして指摘されたものであり、構成要素の関係性を捉える際に非常に参考になると考えられる。

Langacker (1993: 5) は、ある存在物に心的コンタクトをつけるために他の存在物を呼び起こす能力を、‘reference-point constructions (参照点構築)’と呼んでいる。例えば、北極星を見つけるために、北斗七星の端を基点 (参照点) とし、その線を心的にたどっていくような場合である。

このような参照点構築は、我々の基本的な認知能力 (イメージ・スキーマ的能力) の1つとして位置づけられており、その参照点構築の本質の様相として、次の図 1.3 が示されている。

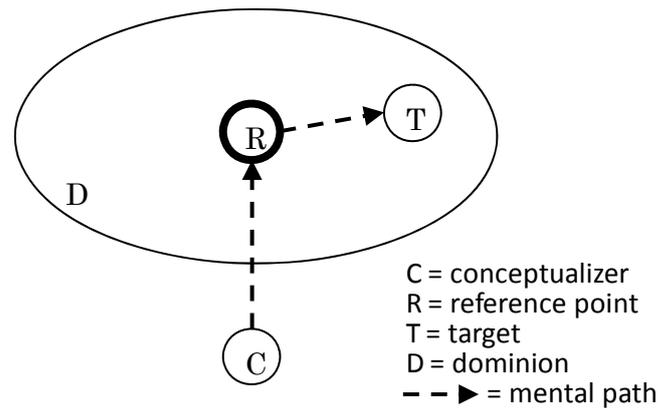


図 1.3 (Langacker (1993: 6) より引用)

ここで、円で囲まれた C は「概念主体 (conceptualizer)」を示し、R は「参照点 (reference point)」、T は「ターゲット (target)」を示す。この「ターゲット」とは、概念主体が参照点を用いて心的経路をつける存在物をいう。破線の矢印がその心的経路を示し、概念主体はターゲットにたどり着くためにこれに沿って行く。そして D は「支配領域 (dominion)」と言われる抽象的な存在物を示し、これは、特定の参照点が直接的なアクセスを生み出す概念領域 (ないしは存在物のセット) と定義されている。

たとえば “*the boy’s watch* (少年の時計)” という表現で言えば、話し手あるいは聞き手である概念主体 C が、支配領域 D (“*the boy*” と “*watch*” が含まれる抽象的な概念領域) の中で、まず “*the boy*” という特定の少年の存在に心的経路をつけ、これを参照点 R として利用することにより、ここから “*watch*” というターゲット T に心的経路をつけていることを示す。

また、図 1.3 での太線は、それで囲まれた項目が、認知的に突出していることを示す。このような参照点に関するある種の認知的突出は、本質的ないしは文脈的に決定されるものであり、かつ、次の図 1.4 のようにダイナミックな側面を持つと示されている。

図 1.4 では、まず、概念主体 C の概念的焦点として、ある項目 R が認知的に突出したとき、C から R に心的経路が結ばれる。次に、R を含む支配領域 D の中で、いくつかの要素が活性化する可能性が生み出される。そして、R が実際に参照点として用いられたときに、到達されるのがターゲット T である。このとき、概念主体 C の概念的焦点としては T が突出し、参照点としての機能を果たした R は、T を引き立てるために後景へと退く。さらにこの T は、別のターゲットにたどり着くための参照点として呼び起こされる可能性を持っている。

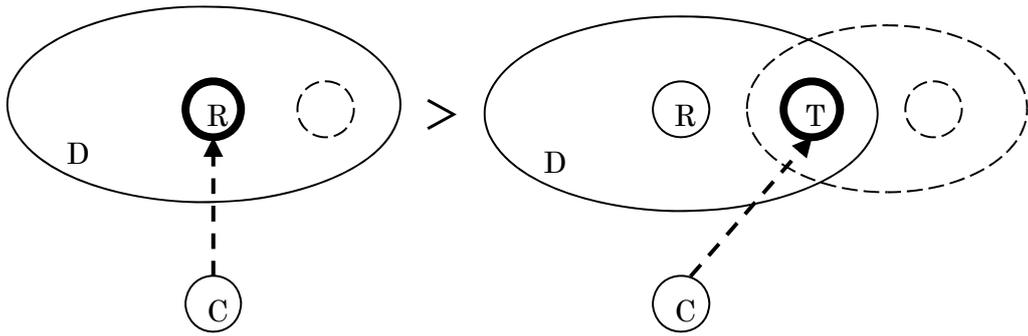


図 1.4 (Langacker (1993: 6) より引用)

このような参照点構築のモデルは元々、所有格表現の特性を説明するために提示されたものであるが、それ以外にも広く様々な言語現象に応用可能であることが示されている。特に、上述の参照点に関する認知的突出のダイナミックな側面が影響している例として、「入れ籠状所格の構築 (“nested locative” construction)」と、「鎖状所格の構築 (“chained locative” construction)」が指摘されている。具体的には、前者の例として次の(1)a、後者の例として(1)b が挙げられている (Langacker 1993: 26-27)。

- (1) a. *Your copy of Woman, Fire, and Dangerous Things is downstairs in the study in the bookcase on the bottom shelf next to the Illustrated Encyclopedia of Glottochronology.*

(『女性と火と危険物』という本のあなた用のコピーは、下の階の、書斎の、書架の、一番下の棚の『言語年代学図解百科』の隣だよ。訳筆者)

- b. *The Lexicostatistics Museum is across the plaza, through that alley, and over the bridge*

(語彙統計学資料館は、広場を渡って、その小道を通り抜け、橋を越えます。訳筆者)

(1) a の例では、最初は下の階の領域に注意の焦点があり、それからその領域を参照点として利用して注意を書架の内部に向ける。そして、今度はその書架の内部領域を参照点として用いることにより、適切な棚の上に心的な次の接点をつけることができる。さらに、またその棚の上を参照点とすることにより、最終的な目標空間に簡単に近づくことができ

るのである。ここでは、それぞれのターゲットが、一旦そこへたどり着くと、今度は次のターゲットへ到達するための参照点として機能している。すなわち、「入れ籠状所格の構築」では、参照点とターゲットがともに各所格表現の探索領域（search domain）内にあり、かつターゲットはそれぞれの場合において、参照点の内部のどこかに存在するように構築されており、結果として入れ籠状になっている。

これに対して(1) b の「鎖状所格の構築」の例では、参照点とターゲットは、空間の中に位置づけられる。この場合、ターゲットは参照点の外部にあり、心的経路はある存在から次の個別の存在まで、鎖のような様式でつながられる。一連の所格はそれぞれ、概念主体が終着点に向かって心的に大まかに想定している空間的な経路に沿って述べられる。それはすなわちターゲットの検索（scanning）でもある。このターゲットは、鎖の中で後続の所格によって特定化され、出発点として扱われるとき、次の空間的経路の参照点となる。

このような「入れ籠状所格の構築」と、「鎖状所格の構築」の関係を図示したものが、それぞれ図 1.5 の a) と b) である。

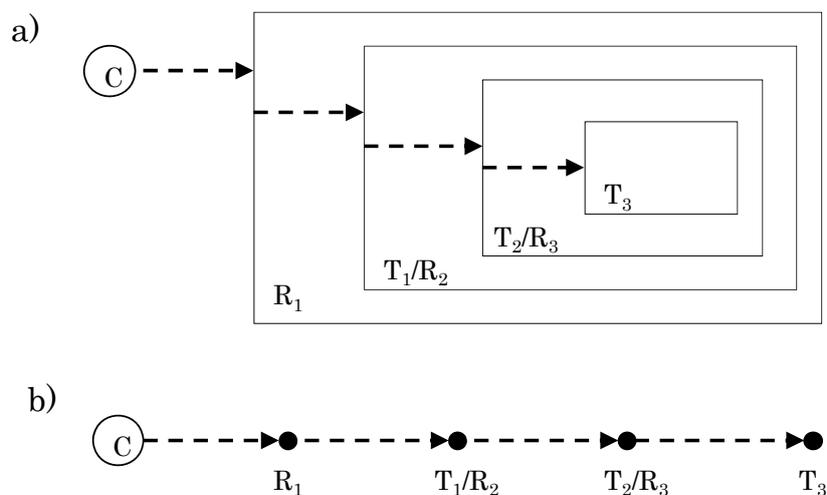


図 1.5 (Langacker (1993: 28) より引用)

「道順説明」の談話においては、基本的に図 1.5 の b) に示された「鎖状所格の構築」が深く関与している。これについては、1.3.2 で詳しく検討する。

以上、「道順説明」の談話について、その構成要素、構成要素間の関係、そして談話構造に関する先行研究を概観してきた。

構成要素については、Lakoff (1987) と Psathas and Kozloff (1976) を検討した結果、<出発点>、<終着点>、<中継点>、<方向>、<経路>を認めることができた。また、これらの構成要素の関係については、Lakoff (1987) の MOVEMENT《移動》および Psathas and Kozloff (1976) の ‘operations’《操作》という概念が重要であることを見た。そして、<出発点>、<中継点>、<終着>は Langacker (1993) の ‘reference-point constructions (参照点構築)’ の機能により、相互に関係づけられ、談話が構成されていることを見た。

次節では、これらが実際の「道順説明」の談話にどのように実現されているかを具体的な事例で示す。

1.3 「道順説明」の談話例を用いた事例観察

1.3.1 「道順説明」の談話における5構成要素ならびに要素間を関連づける《移動》

実際の「道順説明」の談話において、<出発点>、<終着点>、<参照点>、<経路>、<方向>の5構成要素がどのように現れ、またそれらがどのように関連づけられているかについて、この節では、「単純な道順(赤)」の一談話を観察することにする。例(2)は、出発点 A から終着点 B に至る「道順説明」の談話部分である。ここでは、議論の単純化のため、ひとまず説明者の発話に焦点を絞って見ていくが、そこでの概念化が、相手の被説明者とのやり取りを経て、合意／了解の上で形成されていくことは言うまでもない。

構成要素を示すと考えられる表現の下には一重線を引き、その右側に< >で該当要素を示す。特に、<出発点>と<終着点>には「⇒」を、<参照点>には「➤」を、当該発話の左側に示す。また、構成要素間を関連づける《移動》については該当発話の下に波線を引き、その右側に《移動》と示す¹⁰。

なお、記述の便宜上、「単純な道順(赤)」の途中、道の形状が変化する地点各々15カ所に地点記号をつける。これは、実験者から指示された出発点 A から終着点 B に向かって順に、地点(あ)～(そ)の地点記号を定めたものである (cf. 図 1.6 または巻末の付録 3 参照)。

¹⁰ 談話中の該当地点は、「突き当り_{地点(う)}」のようにゴシック文字によって強調し、下付文字で地点記号を付す。「&」の記号は、表記の便宜上から改行されたものの、1つのイントネーション・ユニットとしてつながっていることを示す。その他の文字化記号については、巻末の付録 1 を参照。

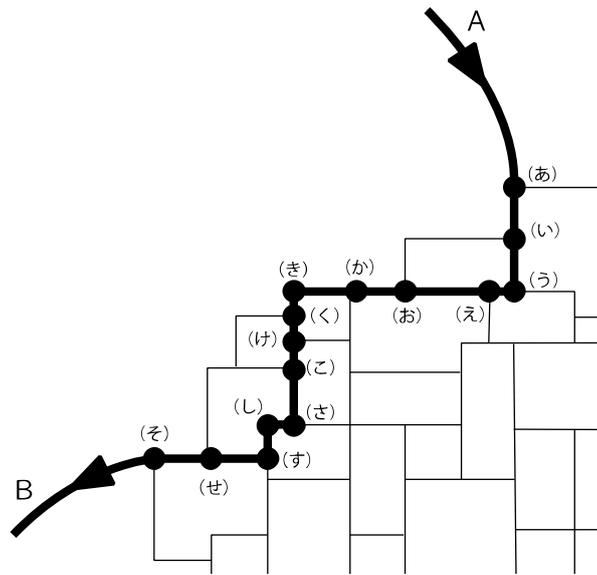


図 1.6 「単純な道順(赤)」の地点記号

(2) [JMJM1R] (「単純な道順(赤)」 出発点 A~終着点 B)

- 01 説 : え=と, _
- 02 => .. ^A_{出発点}から& ...<出発点 A>
 &出発して=,/ ... 《移動》
- 03 > .. `突き当り_{地点(う)}まで& ...<参照点(う)>
 &行ってください.\ ... 《移動》
- 04 被 : ..はいはい. _
- 05 .. `突き当り_{地点(う)}行きました.\
- 06 説 : ... ^で,/
- 07 ..それから..あの= ..
- 08 ...(1.7)^Bの方向`に,/ ...<方向>
- 09 被 : .. ^Bの[方向`に],/
- 10 説 : [`まっすぐに],/ ...<経路>
- 11 > 説 : ... `突き当り_{地点(き)} ^まで& ...<参照点(き)>
 &行ってください.\ ... 《移動》
- 12 被 : (0)^突き当ります_{地点(き)}. _
- 13 説 : ...はい.\

- 14 被: ..^ 突き当り_{地点(き)}ということは, __
- 15 ..^端になる_{地点(き)}んよね? /
- 16 説: ..`そうです. \
- 17 ..[^端]になります_{地点(き)}. \
- 18 被: ..[はい]. \
- 19 被: (0)はい. \
- 20 説: ..で, /
- 21 ➤ ..その^端_{地点(き)}から, \ …〈参照点(き)〉
- 22 ...`まっすぐ, \ …〈経路〉
- 23 ...え=つと, __
- 24 ..^Cの方角`に, / …〈方向〉
- 25 ..^降りてください. \ …《移動》
- 26 被: ..`はい降りました. \
- 27 ➤ 説: (0)で`突き当たってきます_{地点(き)}ね? / …〈参照点(き)〉
- 28 被: ...`突き当たりました_{地点(き)}=. __
- 29 説: ..で^Bの方角の, / …〈方向〉
- 30 ➤ ^角_{地点(し)}にまで& …〈参照点(し)〉
- &行ってください. \ …《移動》
- 31 被: ...(.9)^Bの, /
- 32 ..[^方角`の], /
- 33 説: [方角^で], /
- 34 被: ..^ 角_{地点(し)}.
- 35 ..[[はい]]はい^角_{地点(し)}. \
- 36 説: ..[[はい]]. \
- 37 説: ..`で, /
- 38 ..`下に& …〈方向〉
- &降ります. \ …《移動》
- 39 被: ..はい. \
- 40 説: ..(そ)して, __
- 41 ...下の=, \
- 42 ➤ ..^1つ目の=, __ …〈参照点(す)〉
- 43 ➤ ...ま%曲がり角_{地点(す)}`で, /

- 44 被：..[はい].\
- 45 説： [また]^Bの方向に& …<方向>
 &行ってください.\ … 《移動》
- 46 被：(0)行きました.\
- 47 ⇒ 説：(0)でB_{終着点}の方へ、/ …<終着点>
- 48 …(.7)たどり着くはずです.\ … 《移動》
- 49 被：..はい. __
- 50 …たどり着きました=__

例(2)では、談話の初めの方の発話[02]「^A から」で<出発点 A>が提示され、終わりの方の発話[47]「Bの方へ」で<終着点 B>が示されている。そして、その途中に6つの地点が<参照点>として言及されている。

ここでは、<出発点>は「～から」、<終着点>は「～へ」、そして<参照点>は「～まで」「～から」「～で」という形で示されている。また、発話[27]「突き当たってきます_{地点(き)}ね?」のように、瞬間動詞による提示も、その動作が行われる場所が<参照点>であることを示している。このように、<参照点>を示す形がいくつかあることについては、後の1.4.2で再び取り上げる。

<方向>は「～に」の形で提示されている。また、「～の方角」「～の方向」などの形によっても明示されている。

<経路>については、発話[10]「まっすぐに」、発話[22]「まっすぐ」という表現が該当する。厳密にはこれらの表現は、<方向>と<経路>の両方を示す性格を持つが、ここでは、<方向>を明示する表現（発話[09]「Bの方向に」、発話[24]「Cの方角に」）と併用されていることから、むしろ<経路>を明示する機能を果たすものと判断する¹¹。

これが明示されているのは、例(3)のような場合である。例(3)では、発話[13-14]の「突き当たり^の、道^を」で<経路>が示されている。このように、「～を」の形で提示されている<経路>は、言及の対象となっている道の形状が「線」として捉えられている。もし、<経路>が「点」として認知されれば、<参照点>の提示に近くなり、「～から」に置き換えが可能になる。

¹¹ これらの表現は、ある基点を定め、それを基にした向きを示す場合には<方向>を示す。他方、移動を行う道の様態を示す場合には<経路>を示す。ちなみに山梨（1995: 215-216）は、このような副詞を、方向を示す副詞と共に、主観的な空間叙述の修飾表現として扱っている。

(3) [JMJM5R]

- 12 説：...(7)で、\
13 → ...突き当り^の、／
14 → ...道_{地点(う)}^を、／
15 ..え=と、
16 ..^Bの方角に、／ ...<方向>
17 被：..はい。
18 説：...^ず=つとまっすぐ& ...<経路>
&行ってください、\
... 《移動》

次にこれらの構成要素を関係づける《移動》について見ていこう。《移動》は、例(2)では8回言及され、被説明者に対する行為指示として、基本的に「～てください」「～ます」の言い切りの形で示されている。これらは、確かに「経路に沿った物理的な位置への移動」(Lakoff 1987) や、「適切な地点や場所において行動するよう指示されている事柄」(Psathas 1986a) を示している。なお、「下る」「降りる」のような移動動詞が使用される場合は、《移動》のみならず、<方向>を示す機能も内包されている。

また、このような《移動》の連鎖が、《操作》に相当する。このような《操作》が構造的に順序性を備えていることは、すでに見た Psathas (1986a: 87) が指摘する通りである。すなわち、例(2)において8回言及された《移動》には順序性があり、発話された順に、まず「出発して」(発話[02])、次に「行ってください」(発話[03])、「行ってください」(発話11)、「降りてください」(発話[25])、「行ってください」(発話[30])、「降ります」(発話[38])、「行ってください」(発話[45]) という表現で動作が指示され、最後に「たどり着くはずです」(発話[48]) で《移動》の終了が告げられている。

1.3.2 「道順説明」の談話における参照点構築

次に、参照点構築がどのように行われているかを例(4)に示す。これは、構成要素と《移動》を示した先の例(2)に、参照点構築の過程を書き加えたものである(点線での枠囲み表示は、明示的言語表現がなかったものを示す)。

(4)=(例(2)に同じ)[JMJM1R] (「単純な道順(赤)」 出発点 A～終着点 B)

- 01 説：え=と、__

- 02 ⇒ ..[^]A_{出発点}から& …〈出発点 A〉 = [参照点 R₁]
 &出発して=、/
 …《移動》
- 03 ➤ ..突き当り_{地点(う)}まで& …〈参照点(う)〉 = { [ターゲット T₁]
 &行ってください.\ …《移動》 [参照点 R₂] }
- 04 被: ..はいはい. _
- 05 ..突き当り_{地点(う)}行きました.\
- 06 説: ...[^]で、/
 07 ..それから..あの= --
- 08 ...(1.7)[^]Bの方向`に、/ …〈方向〉
- 09 被: ..[^]Bの[方向`に]、/
 10 説: [まっすぐに]、/ …〈経路〉
- 11 ➤ 説: ...突き当り_{地点(き)}[^]まで& …〈参照点(き)〉 = { [ターゲット T₂]
 &行ってください.\ …《移動》 [参照点 R₃] }
- 12 被: (0)[^]突き当ります_{地点(き)}. _
- 13 説: ...はい.\
- 14 被: ..[^]突き当り_{地点(き)}ということは、_
- 15 ..[^]端になる_{地点(き)}んよね? /
- 16 説: ..そうです.\
- 17 ..[[^]端]になります_{地点(き)}. \
- 18 被: ..[はい]. \
- 19 被: (0)はい.\
- 20 説: ..で、/
 21 ➤ ..その[^]端_{地点(き)}から、\ …〈参照点(き)〉 = [参照点 R₃]
 22 ...まっすぐ、\ …〈経路〉
 23 ...え=つと、_
- 24 ..[^]Cの方角`に、/ …〈方向〉
- 25 ..降りてください.\ …《移動》
- 26 被: ..はい降りました.\
- 27 ➤ 説: (0)で突き当たってきます_{地点(さ)}ね? / …〈参照点(さ)〉 = { [ターゲット T₃]
 28 被: ...突き当たりました_{地点(さ)}. _ [参照点 R₄]
 29 説: ..で[^]Bの方角の、/ …〈方向〉

30	>	<u>^角地点(し)にまで&</u> <u>&行ってください.\</u>	…<参照点(し)> =	{	[ターゲット T ₄]
			…《移動》	}	[参照点 R ₅]
31		被: ...(.9)^Bの, /			
32		..[^方角`の], /			
33		説: [方角^で], /			
34		被: ..^ 角地点(し).			
35		..[[`はい]]はい^角地点(し).\			
36		説: ..[[はい]].\			
37		説: ..`で, /			
38		.. <u>下に&</u> <u>&降ります.\</u>	…<方向>		
			…《移動》		
39		被: ..はい.\			
40		説: ..(そ)して, _			
41		.. <u>下の=,</u> \			
42	>	.. <u>^1つ目の=,</u> _			
43	>	.. <u>ま%曲がり角地点(す)`で,</u> /	…<参照点(す)> =	{	[ターゲット T ₅]
44		被: ..[[はい]].\		}	[参照点 R ₆]
45		説: [また]^Bの <u>方向に&</u> <u>&行ってください.\</u>	…<方向>		
			…《移動》		
46		被: (0)`行きました.\			
47	⇒	説: (0)で <u>B終着点</u> の <u>方へ,</u> /	…<終着点>	=	[ターゲット T ₆]
48		.. <u>(.7)たどり着くはずです.\</u>	…《移動》		
49		被: ..はい._			
50		...たどり着きました=_._			

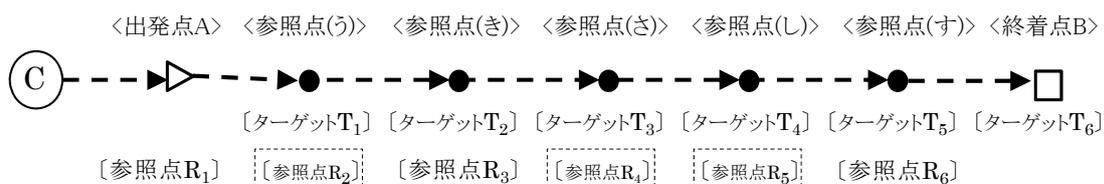
例(4)の発話[02]で地点 A が最初の<出発点>として指定されたとき、これが [参照点 R₁] としての機能を担い、発話[03]「突き当たり」の<参照点(う)>が [ターゲット T₁] として突出する。これに心的経路がつけられたとき、最初に [参照点 R₁] の役割を担っていた<出発点 A>は、後景へと後退する。

その後、<参照点(う)>は、次の [ターゲット T₂] である「突き当たり」(発話[11])、すなわち<参照点(き)>に心的経路をつけるため、新たな [参照点 R₂] として機能する。以下同様に進む。

先に 1.4.1 で、構成要素としての<参照点>が「～まで」「～から」「～で」など様々な助詞と共に使用されていることを見たが、それは談話の中で〔ターゲット〕と位置づけられる場合と、〔参照点〕として用いられる場合があるためと言える。

なお、この談話データにおいては、基本的に<参照点>は〔ターゲット T〕として言語表現化されることが多く、〔参照点 R〕として示されることはむしろ稀であった。たとえば、発話[03]で「突き当たり」と示された<参照点(う)>は、〔ターゲット T₁〕としての機能を果たしていた。この〔ターゲット T₁〕は、次の<参照点(き)>が〔ターゲット T₂〕として突出したとき、新たに〔参照点 R₂〕として機能するが、そのことは言語表現には現れていない¹²。例(4)では、このような非明示的な参照点の機能を、点線の枠囲みで示している。

以上、例(4)の参照点構築の過程を図示すると、図 1.7 のような「鎖状所格の参照点構築」の図式になる。



([] 表示は明示的言語表現がなかったもの、Cは概念主体、---▶ は心的経路を示す)

図 1.7 「単純な道順(赤)」の参照点構築 (談話事例[JMJM1R]の場合)

このように、<出発点>から<終着点>に至るまでに説明者によって用いられた<中継点>は、説明者の参照点構築によって指定された〔ターゲット〕であると同時に、次の移動のための〔参照点〕としても機能している。

このような参照点構築の機能により、<出発点>、<中継点>、<終着点>がそれぞれ関係づけられ、それらに<方向>や<経路>がつけ加えられて《移動》が示されることにより、「道順説明」の談話は構成されている。

¹² 例(4)の発話[21]「その^端_{地点(き)}から」で地点(き)が〔参照点 R₃〕として示されたのは、その直前の発話部分[14-19]で被説明者から同地点に関する確認のやり取りが挿入されたため、再度やり取りを始める際にこれを明示したと考えられる。

これらの結果を踏まえ、先の図 2 に加筆すると、「道順説明」の談話の構成要素およびその関係性は、1つの枠組みとして、次の図 1.8 のように示すことができる。

【構成要素のレベル】 【参照点構築のレベル】 【関係性のレベル】

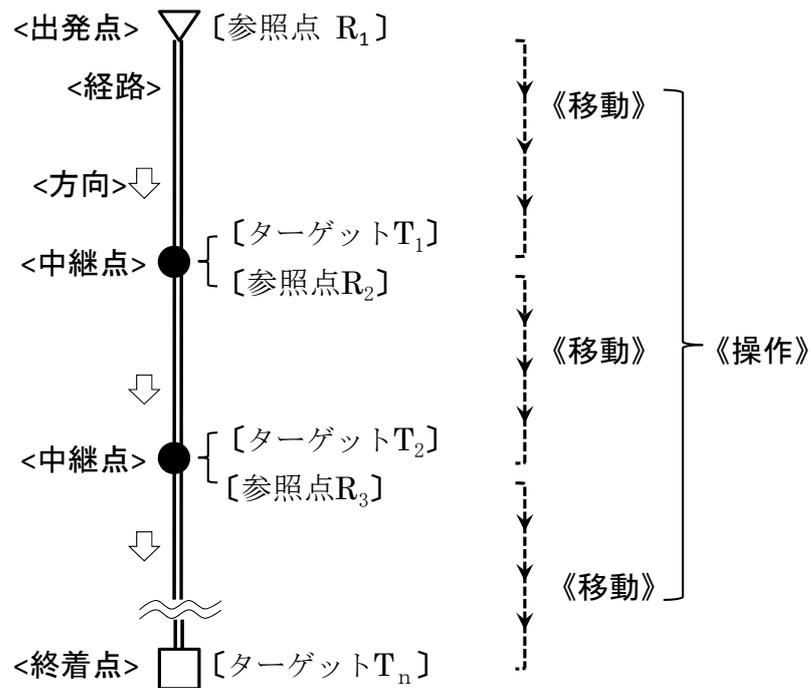


図 1.8 「道順説明」の談話を構成する枠組み

1.4 小活

本章では、先行研究を踏まえ、「道順説明」の談話を構成する要素、およびその関係性を捉える視点をまとめ、これを実際の談話資料において検討した。

Lakoff (1987) の「起点-経路-到達点のスキーマ」の ‘structural elements’ と Psathas and Kozloff (1976) の「道案内」の ‘essential elements’ を元に検討した結果、「道順説明」の談話においては、<出発点>、<終着点>、<参照点>、<方向>、<経路>を示す 5 つの要素が重要であると考えられた。また、これらの構成要素の関係性を捉えるためには、MOVEMENT 《移動》および ‘operations’ 《操作》という概念が有効であることも見た。そして、<出発点>、<参照点>、<到達点>は Langacker (1993) の ‘reference-point constructions (参照点構築)’ の機能により、それぞれ関係づけられていることを見た。

これらの結果に基づいて、「道順説明」の談話を分析するための枠組み（図 1.8 参照）を提示した。

第2章 「道順説明」における談話区間と 参照点の概念化

⌘ ⌘ ⌘

第1章では、先行研究を踏まえ、「道順説明」を構成する5つの要素と、その関係性を捉える2つの概念、およびLangacker (1993) の「参照点構築」の機能をまとめ、これを実際の「道順説明」の談話データを元に検討した。

本章ではまず、参照点構築によって関係づけられた要素を元に、「道順説明」の中でくり返される談話構造を明らかにし、加えて、その基本となる<参照点>がどのように概念化され、談話構造に影響を与えているのかを検討する。

2.1 はじめに

第1章では、先行研究を踏まえ、「道順説明」の談話を構成する要素、およびその関係性を捉える視点を検討してきた。その結果、「道順説明」の談話においては、<出発点>、<終着点>、<参照点>、<方向>、<経路>を示す5つの要素が重要であり、また、これらの構成要素の関係性を捉えるためには、《移動》と《操作》という概念が有効であることを見た。加えて、<出発点>、<参照点>、<到達点>は、Langacker (1993) の「参照点構築 (reference-point constructions)」の機能により、それぞれ関係づけられていることを見た。

本章ではまず、参照点構築によって関係づけられた要素を元に、「道順説明」の中でくり返される談話構造を明らかにし、加えて、その基本となる<参照点>がどのように概念化され、談話構造に影響を与えているのかを検討する。

2.2 「道順説明」における談話区間と構造

第1章では、「道順説明」の<出発点>から<終着点>に至るまでに、説明者によって指定

された<参照点>が、参照点構築によって指定された〔ターゲット T〕であると同時に、次の移動のための〔参照 R〕としても機能していることを見た。

このような参照点の働きを元にする、「道順説明」の談話には、ある〔参照点 R〕を基に〔ターゲット T〕が突出し、これに〔参照点 R〕から心的経路がつけられて〔参照点 R〕が後景へと後退するまでの談話部分を一区切りとする談話のまとまりを認めることができる。本研究では便宜上、このような談話部分を「道順説明」の「談話区間」と呼ぶことにする。

このような談話区間が、「道順説明」でどのような構造を成しているのかを具体的に、「単純な道順(赤)」、「単純な道順(緑)」の順に談話事例から見てみたい。

2.2.1 「単純な道順(赤)」の談話区間と構造

例(1)は、第1章で見た談話事例[JMJM1R]と同じものであり、参照点構築の機能を元に認定できる談話区間を、その左端に〔の記号を示した。理解の一助として、地図の道筋上にて相当する地点記号も併記してある (cf. 第1章図 1.6 または巻末の付録 3)。なお、ここでは説明者の発話に焦点を当てたが、被説明者の発話部分も含めて一区切りとした。説明者の発話は、被説明者に受け入れられて初めて次の区間に進むことができるからである。

(1) [MJM1R] 「単純な道順(赤)」 出発点 A～終着点 B

【 出発点 A ↓ 地点(う) 】	01	説： え=と、__	
	02 ⇒	.. [^] A _{出発点} から& &出発して=、／	…<出発点 A> = 〔参照点 R ₁ 〕 … 《移動》
	03 ➤	.. <u>突き当り</u> _{地点(う)} まで& &行ってください。＼	…<参照点(う)>= 〔ターゲット T ₁ 〕 … 《移動》 〔参照点 R ₂ 〕
	04	被： ..はいはい。__	
	05	.. <u>突き当り</u> _{地点(う)} 行きました。＼	
【 地点(う) ↓ 地点(き) 】	06	説： ... [^] で、／	
	07	..それから..あの= ..	
	08	...(1.7) [^] Bの方向`に、／	…<方向>
	09	被： .. [^] Bの[方向`に]、／	
	10	説： [まっすぐに]、／	…<経路>
	11 ➤	説： ...` <u>突き当り</u> _{地点(き)} [^] まで& &行ってください。＼	…<参照点(き)> = 〔ターゲット T ₂ 〕 … 《移動》 〔参照点 R ₃ 〕

【地点(う)〜地点(き)】(続き)

12 被：(0)^突き当ります_{地点(き)}。―
13 説：…はい。\
14 被：..^ 突き当り_{地点(き)}ということは、―
15 ..^端になる_{地点(き)}んよね?/
16 説：..`そうです。\
17 ..[^端]になります_{地点(き)}。\
18 被：..[[はい]].\
19 被：(0)はい。\
20 説：..で,/

【地点(き)〜地点(さ)】

21 ➤ ..その^端_{地点(き)}から、\
22 ..`まっすぐ,\
23 ...え=つと、―
24 ..^Cの方角`に、/ …<参照点(き)> = [参照点 R₃]
25 ..^降りてください。\
26 被：..`はい降りました。\
27 ➤ 説：(0)で突き当たってきます_{地点(さ)}ね?/…<参照点(さ)> = [ターゲット T₃]
28 被：…`突き当たりました_{地点(さ)} = [参照点 R₄]

【地点(さ)〜地点(し)】

29 説：..で^Bの方角の、/ …<方向>
30 ➤ ^角_{地点(し)}にまで&
&行ってください。\
31 被：…(.9)^Bの、/
32 ..[^方角`の],/
33 説： [方角^で],/
34 被：..^ 角_{地点(し)}。
35 ..[[`はい]]はい^角_{地点(し)}。\
36 説：..[[はい]].\
37 説：..で,/ …<参照点(し)> = [ターゲット T₄]
38 ..`下に&
&降ります。\
39 被：..`はい。\
… 《移動》 [参照点 R₅]

【地点(し)〜地点(す)】

37 説：..で,/
38 ..`下に&
&降ります。\
39 被：..`はい。\
…<方向>
… 《移動》

【地点(す)→終着点B】	40	説：..(そ)して, __			
	41	...下の=, \	}		
	42	➤ ..^1つ目の=, __			
	43	➤ ... <u>ま%曲がり角</u> _{地点(す)} `で, /		…〈参照点(す)〉=	
	44	被：..[はい]. \			
	45	説： [また]^Bの`方向に&`	…〈方向〉	}	〔ターゲット T ₅ 〕 〔参照点 R ₆ 〕
		&行ってください. \	…《移動》		
	46	被：(0)行きました. \			
	47	⇒ 説：(0)で <u>B</u> _{終着点} の方`へ, /	…〈終着点〉	=	〔ターゲット T ₆ 〕
	48	...(7) <u>たどり着くはず</u> です. \	…《移動》		
49	被：..はい. __				
50	...たどり着きました= __				

例(1)が示すように、出発点 A から終着点 B に至るまでに、参照点構築の機能に基づいた談話区間が 6 つ認められる。このような談話区間の冒頭では、「で」ないしは「(そ)して」といういわゆる接続詞が頻繁に用いられている（網掛け部分参照）。これらは、単なる接続詞ではなく、いずれもこの談話の位置で用いられることにより、それまでの談話の流れに区切りをつけ、次の段階へと移行を促すことを示す機能を果たしている。すなわち、‘discourse markers（談話標識）’としての機能に相当すると考えられる。「談話標識」とは一般に、‘sequentially dependent element which bracket units of talk（話の連鎖的つながりに依存した要素で、話をまとまりごとに括るもの）’をいう（Schiffirin 1987: 31, 訳筆者）¹。このような談話標識の使用／出現は、それが用いられた談話の位置で談話を区切ることの 1 つの裏付けと見ることができる。

また、このような談話区間の中で現れた構成要素に注目してみると、基本的なパターンがあることがわかる。次の表 2.1 は、例(1)の談話区間ごとに、それを構成する要素を抽出したものである。なお、第 1 章 1.4.2 で述べた通り、〔ターゲット T〕が新たな〔参照点 R〕

¹ ‘discourse markers（談話標識）’の機能を一般化して考察した論考としては上掲の Schiffirin（1987）が先駆的とされる。その後、諸説が現れ（cf. 高原 2004; 荻原 2012）、Schiffirin 自身、次のように再定義を行っている。‘Discourse markers — expression like *well, but, oh* and *y’know* — are one set of linguistic items that function in cognitive, expressive, social and textual domains.（談話標識は、*well, but, oh, y’know* のような表現であり、認知的、表現的、社会的、テクニク的な諸領域において機能する言語項目のセットを言う。）’（Schiffirin 2001: 54, 訳筆者）。本研究では、Schiffirin（1987, 2001）の定義に従う。

として構築されることが必ずしも明示的に言語化されるわけではない。たとえ明示化されなくても、〔ターゲット T_n〕が被説明者に受け入れられている場合には、それが暗黙裡に新たな〔参照点 R_{n+1}〕として機能し始めている。

表 2.1 を見ると、談話区間には、それぞれに必ず 1 つ以上の《移動》が含まれ、また、<方向>ないしは<経路>が示される場合には、基本的にそれぞれ 1 つとなっていることがわかる。そして、このような談話区間は、<出発点>から<終着点>に至るまでにくり返され、「道順説明」の談話の中で構成単位となっていることがわかる。

表 2.1 談話区間ごとの要素要素と言語表現（[JMJMIR]の場合）

談話区間	<構成要素>/〔参照点機能〕	言語表現
【出発点A～地点(う)】	<出発点A>〔参照点R1〕	「Aから」
	《移動》	「出発して」
	<中継点(う)>〔目標T1〕	「突き当たりまで」
	《移動》	「行ってください」
【地点(う)～地点(き)】	<方向>	「Bの方向に」
	<経路>	「まっすぐに」
	<中継点(き)>〔目標T2〕	「突き当たりまで」
	《移動》	「行ってください」
【地点(き)～地点(さ)】	<中継点(き)>〔参照点R3〕	「その端から」
	<経路>	「まっすぐ」
	<方向>	「Cの方角に」
	《移動》	「降りてください」
	<中継点(さ)>〔目標T3〕	「突き当たってきますね?」
【地点(さ)～地点(し)】	<方向>	「Bの方角の」
	<中継点(し)>〔目標T4〕	「角にまで」
	《移動》:	「行ってください」
【地点(し)～地点(す)】	<方向>:	「下に」
	《移動》:	「降ります」
【地点(す)～終着点B】	<中継点(す)>〔参照点R6〕	「下の,1つ目の,曲がり角で」
	<方向>:	「Bの方向に」
	《移動》:	「行ってください」
	<終着点>〔目標T6〕	「Bの方へ」
	《移動》:	「たどり着くはずですよ」

2.2.2 「単純な道順(緑)」の談話区間と構造

次に「単純な道順(緑)」の談話事例から、上記 2.2.1 と同じ問題を見てみよう。

具体的な分析に入る前に、「単純な道順(緑)」の特徴について述べておく。この「単純な道順(緑)」の道筋は、Blakar (1973) の原図を一部修正し、追加作成したものであり、「単純な道順(赤)」を右方向に 90° 回転させると、分岐経路の方向や数などの道の形状が「単純な道順(緑)」とほぼ重なるように配慮されている。被験者ペアは、このことを自覚しないまま、「単純な道順(赤)」とは役割を交替して「道順説明」を行い、両者はほぼ同じ形状の道順を説明し合うことになる²。「単純な道順(赤)」と同様に、「単純な道順(緑)」の途中、道の形状が変化する地点各々 15 ヲ所に、出発点 E から終着点 A に向かって順に、地点(ア)～(ソ)の地点記号を示す (cf. 図 2.2 または巻末の付録 3 参照)。なお、「単純な道順(緑)」の(ア)～(ソ)の地点記号は、「単純な道順(赤)」の地点記号(あ)～(そ)に対応させてある。

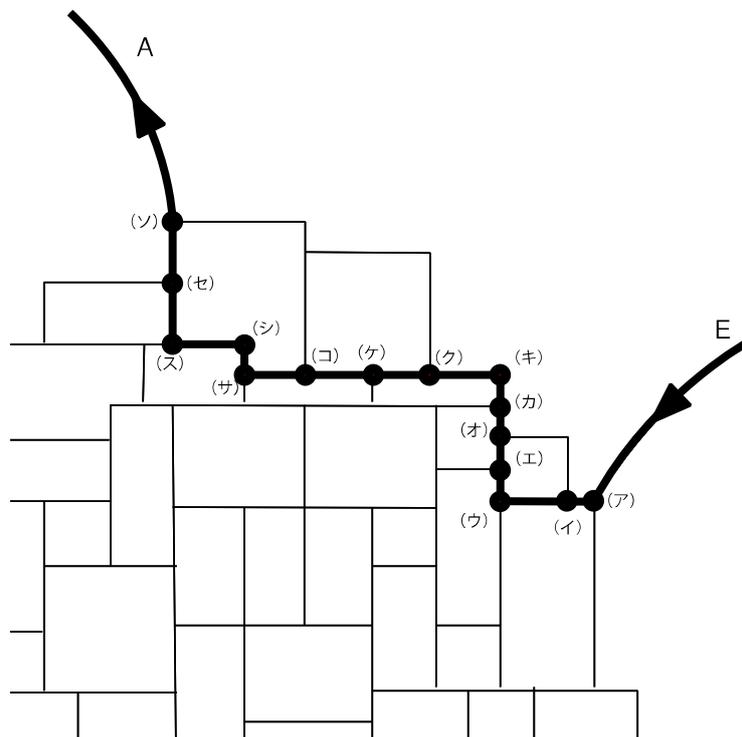


図 2.2 「単純な道順(緑)」の地点記号

² 実験終了後のフォローアップ・インタビューで確認したところ、「単純な道順(赤)」を右方向に 90° 回転させると「単純な道順(緑)」の形状にほぼ重なることに気づいた被験者はいなかった。

ただし、「単純な道順(緑)」の追加作成時には、Blakar (1973) の原図の「単純な道順(赤)」の形状には修正を加えないように配慮した。そのため、「単純な道順(赤)」の地点(あ)と、「単純な道順(緑)」の地点(ア)が存在する道筋の周辺には、それぞれ Blakar の作成した道筋の形状がそのまま残されており、前者は地図に直面して **┌**形に見えるのに対し、後者は **Y**字形を反時計回りに下方へ傾けたような形状になっている³。

それでは、例(2)の談話事例[JMJM5G]を元に、「単純な道順(緑)」での談話区間がどのような構造を成しているのかを、具体的に見てみたい。先の例(1)と同様、参照点構築の機能を元に認定できる談話区間の左端に [の記号を示し、地図の道筋上にて相当する部分も併記してある。

(2)[JMJM5G] (「単純な道順(緑)」 出発点 E~終着点 A)

01	説 : え=,		
02	..^Aを`上とします.\		
03	被 : ..はい.\		
04	説 : ..え=,		
05	..僕は^Eから`Aに向かいます.\		
06	被 : ..はい.\		
【出発点 E └ 地点(ア)】	07	説 : ...で, _	
	08	..^E 出発点 E から& &まず入っ`て, /	…<出発点 E> = [参照点 R ₁] …《移動》
【地点(ア) └ 地点(ウ)】	09	被 : ..はい.\	
	10	説 : ..え==, _	[ターゲット T ₁]
	11	➤ ...^二股の道 _{地点(ア)} `を, /	…<参照点(ア)> = [参照点 R ₂]
	12	被 : ..はい.\	
	13	説 : ...^Bの方に& &向かってください.\	…<方向> …《移動》

³ 「単純な道順(赤)」の地点(あ)が存在する道筋の周辺部分は、出発点 A から地点(あ)を経由して地点(い)にかけて緩やかにカーブした一本の道筋を成し、また地点(あ)から(地図に直面して)右側に、ほぼ垂直に道筋が出ており、いわば **┌**形を成している。これに対して、「単純な道順(緑)」の地点(ア)が存在する道筋の周辺部分は、出発点 E から地点(ア)までの道筋と、地点(ア)からその下方に向かう道筋とは約 130° の角度を成しているため、一続きの道筋には見えず、また地点(ア)から地点(イ)に向かう道筋も、出発点 E を基にすると垂直方向に出ているようには見えない。そのため、地点(ア)周辺の道筋の形状は、むしろ **Y**字形を反時計回りに下方へ傾けたような形状になっている。

- 【地点(ア)】
- 14 被：..はい.\
- 15 ➤ 説：...(8)え=^そしたら`突き当たります_{地点(ウ).}\
- …〈参照点(ウ)〉 = [ターゲット T₂]
- 【地点(ウ)】
- 16 被：..はい.\
- 17 ➤ 説：..突き当たりました`ら_{地点(ウ),}/
- …〈参照点(ウ)〉 = [参照点 R₃]
- 18 ^今度は`上,\
- 19 ...え=Aの方に,/ } …〈方向〉
- 【地点(ウ)】
- 20 被：..はい.\
- 21 説：..行ってください.\ …《移動》
- 22 ...(8)ったら`そこの, _
- 【地点(キ)】
- 23 ➤ ..^角_{地点(キ)}まで&
- …〈参照点(キ)〉 = [ターゲット T₃]
- &`突き当たってくだ[さい].\ …《移動》
- 24 被： [はい].\
- 25 ➤ 説：...(7)で`そのところの角_{地点(キ)}^で,/
- …〈参照点(キ)〉 = [参照点 R₄]
- 26 ..え=今度は^Bの方に, _ …〈方向〉
- 27 ..^向かってください.\ …《移動》
- 【地点(サ)】
- 28 被：..<X はい X>.\
- 29 ➤ 説：...^さらにこれも`突き当たり_{地点(サ)}まで&
- …〈参照点(サ)〉 = [ターゲット T₄]
- &`行きます.\ …《移動》
- 30 被：..<X はあ X>.\
- 【地点(サ)】
- 31 ➤ 説：...(1.4)で`突き当り^の,/
- 32 ➤ ...え=道_{地点(サ)}`を,/ } …〈参照点(サ)〉 = [参照点 R₅]
- 33 ...今度`は,/
- 34 ...^Aの方に&
- …〈方向〉
- &`行きます.\ …《移動》
- 35 被：..はい.\
- 【地点(シ)】
- 36 ➤ 説：...(1.2)つと^角_{地点(シ)}になりますから=,/
- …〈参照点(シ)〉 = [ターゲット T₅]

【地点(シ)〜地点(ス)】	37	➤	..そこ _{地点(シ)} を& &今度はまた^Bの方に& &行きます.\	…<参照点(シ)>= [参照点 R ₆] …<方向> …《移動》
	38		被:..はい.\	
	39		説:…え=`Bの方に& &行きます^が=,/	…<方向> …《移動》
	40		..その..^Bの方に行く道の, _	
【地点(ス)〜終着点A】	41	➤	..^一番始め`の=,/	…<参照点(ス)>= { [ターゲット T ₆] [参照点 R ₇]
	42		..え=, _	
	43	➤	…`分かれ道 _{地点(ス)} ^を=,/	
	44		被:(0)はい.\	
	45		説:..`今度は, _	
	46		..^Aの方に& &向かってください.\	…<方向> …《移動》
	47		被:..はい.\	
	48	⇒	説:…そのまま`A _{終着点} の方に, _	…<終着点 A> = [ターゲット T ₇]
	49		..`まっすぐ& &行ってください.\	…<経路> …《移動》
	50		…以上です.\	
	51		被:…はい.\	

例(2)では、説明者から「^E から」(発話[08])と、出発点 E が指定された後、地点(ア)が「二股の道」(発話[11])と指定され、その後に示された<参照点>は、「突き当たります」(発話[15])という地点(ウ)であった。以降、説明者から指定された<参照点>を拾い上げてみると、「角」(発話[23])の地点(キ)、「突き当たり」(発話[29])の地点(サ)、「角」(発話[36])の地点(シ)、「^一番始め`の…`分かれ道」(発話[41, 43])の地点(ス)であり、そして終着点 A に至っている。

このように例(2)では、出発点 E から終着点 A に至るまでに、参照点構築の機能に基づいた談話区間が 7 つ認められる。例(1)よりも 1 区間多いのは、「単純な道順(赤)」では、【出発点 A〜地点(ウ)】までが 1 つの談話区間であったのに対し、「単純な道順(緑)」では同区間が【出発点 E〜地点(ア)】と【地点(ア)〜地点(ウ)】の 2 つに分かれているためである。このように、「単純な道順(緑)」で地点(ア)がわざわざ<参照点>として指定された一因には、

地点(ア)周辺の道筋（Y字形を反時計回りに下方へ傾けたような形状）が、明確な「分かれ道」として概念化されたことが考えられる。

他方、例(2)では、例(1)に比べると少ないが、同じ「で」という談話標識が2カ所の談話区間の冒頭で用いられている（発話[25]，発話[31]）。ここで、例(1)の場合と同様に、例(2)の談話区間ごとに構成要素を抽出してみると、表 2.2 のようになる。

表 2.2 談話区間ごとの要素要素と言語表現（[JM5G]の場合）

談話区間	<構成要素>/[参照点機能]	言語表現
【出発点E～地点(ア)】	<出発点A>[参照点R1]	「Eから」
	《移動》	「まず入って」
【地点(ア)～地点(ウ)】	<参照点(ア)> 参照点R2]	「二股の道を」
	<方向>	「Bの方に」
	《移動》	「向かってください」
	<参照点(ウ)> [目標T2]	「突き当たります」
【地点(ウ)～地点(キ)】	<参照点(ウ)>[参照点R3]	「突き当たりましたら」
	<方向>	「上, え=Aの方に」
	《移動》	「行ってください」
	<参照点(キ)> = [目標T3]	「角まで」
	《移動》	「突き当たってください」
【地点(キ)～地点(サ)】	<参照点(キ)>[参照点R4]	「そのところの角で」
	<方向>	「Bの方に」
	《移動》	「向かってください」
	<参照点(サ)>[目標T4]	「突き当たりまで」
	《移動》	「行きます」
【地点(サ)～地点(シ)】	<参照点(サ)>[参照点R5]	「突き当たりの, え=道を」
	<方向>	「Aの方に」
	《移動》	「行きます」
	<参照点(シ)> [目標T5]	「角になりますから=」
【地点(シ)～地点(ス)】	<参照点(シ)>[参照点R6]	「そこを」
	<方向>	「Bの方に」
	《移動》	「行きます」
【地点(ス)～終着点A】	<参照点(ス)>[参照点R7]	「そのBの方に行く道の, 一番始めの,分かれ道を」
	<方向>	「Aの方に」
	《移動》	「向かってください」
	<終着点A>[目標T7]	「Aの方に」
	<経路>	「まっすぐ」
	《移動》	「行ってください」

表 2.2 を見ると、表 2.1 の場合と同様、各談話区間には、必ず 1 つ以上の《移動》が含まれること、また、<方向>ないしは<経路>が含まれる場合には、基本的にそれぞれ 1 つとなっていることがわかる。

表 2.1 との違いは、表 2.2 の談話事例では 7 つの談話区間すべてにおいて、[参照点] が示されていることである。また [ターゲット] も、2 つの談話区間を除く 5 つの区間で示されている。すなわち、一旦 [ターゲット] として示された地点が、改めて [参照点] として明示されている。このような切り替えの明示は、談話標識の使用が少なくても、その談話区間のまとまりを明確にしたと考えられる

以上、本節では、「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」の「道順説明」の談話には、参照点構築の機能を元にとすると、ある [参照点 R] に基づいて [ターゲット T] が突出し、これに [参照点 R] から心的経路がつけられ、その [参照点 R] が後景へと後退するまでの談話部分を一区切りとする、談話のまとまりを認めることができた。このような談話のまとまりを、ここでは「道順説明」の「談話区間」と呼んだ。談話区間には、それぞれに必ず 1 つ以上の《移動》が含まれ、また、<方向>ないしは<経路>が示される場合には、基本的にそれぞれ 1 つとなっていた。このような談話区間は、<出発点>から<終着点>に至るまでにくり返され、「道順説明」の談話の中で構成単位となっていた。

2.3 「道順説明」における<参照点>の概念化

前節では、参照点構築の機能を元に、「道順説明」の談話の中に「談話区間」という基本的な構造のくり返しを認めることができた。本節ではさらに、<参照点>に焦点を絞って、これがどのように概念化されるかについて検討する。

第 1 章では、Psathas and Kozloff (1976) の ‘reference points (参照点)’ と、Lakoff (1987) の ‘intermediate point (中継点)’ の指摘を踏まえて、「道順説明」の<出発点>から<終着点>に至るまでの経路上に存在する地点を<参照点>として構成要素の 1 つに認定した。

このような<参照点>として指定される地点は、実験者から定められたものではなく、説明者が「道順説明」を進めて行く中で独自に指定し、概念化しているものである。このような<参照点>は、説明者がどの地点を指定するかにより、「道順説明」の談話区間も変化し、談話構造に影響を与えることが予想される。

そこで、「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」において、どの地点が<参照点>として指定され、それがどのように言語表現化されているかという観点から、<参照点>の概念化

を検討したい。以下、まずは「単純な道順(赤)」、次に「単純な道順(緑)」の順に検討する。

2.3.1 「単純な道順(赤)」における<参照点>の概念化

<参照点>の候補としては、基本的には、<出発点>から<終着点>に至るまでの経路上の任意の地点が想定される。そこで、「単純な道順(赤)」の道筋上に定めた地点記号(あ)~(そ)に基づき、各「道順説明」では説明者から4つの地点が<参照点>として指定されているかを抽出した。その結果が表 2.3 である。

表 2.3 「単純な道順(赤)」での<参照点>の指定状況

被験者ペア	地点記号														
	(あ)	(い)	(う)	(え)	(お)	(か)	(き)	(く)	(け)	(こ)	(さ)	(し)	(す)	(せ)	(そ)
JMJM1	/	/	●	/	/	/	●	/	/	/	●	●	●	/	/
JMJM2	▲	/	●	/	/	/	●	/	/	/	●	/	●	/	/
JMJM3	▲	●	●	/	/	/	●	/	/	/	●	●	●	/	/
JMJM4	/	/	●	/	/	/	●	/	/	/	●	●	●	/	/
JMJM5	/	/	●	/	/	/	●	/	/	/	●	/	●	/	/
JFJF1	/	/	●	/	/	/	●	/	/	/	●	●	●	/	/
JFJF2	/	/	●	▲	▲	▲	●	▲	▲	▲	●	/	●	/	/
JFJF3	/	/	●	/	/	/	●	/	/	/	●	/	●	/	/
JFJF4	●	●	●	/	/	/	●	/	/	/	●	●	●	/	/
JFJF5	▲	▲	●	▲	▲	▲	●	/	/	/	●	/	●	/	/

●：説明者が指定した地点 ▲：説明者が数え上げる形で指定した地点 /：指定なし

表 2.3 を見ると、全員の説明者が「道順説明」の中で<参照点>として指定した地点は、(う)、(き)、(さ)、(し)、(す)であり、明らかな偏りが見られる。

まったく指定されなかった地点は(せ)(そ)であり、これらはいずれも終着点 B に近い位置にある。

また、地点(う)と(き)の間にある地点(え)(お)(か)と、地点(き)と(さ)の間にある地点(く)(け)(こ)については、1人ないし2人の説明者による数え上げる形での指定を除いて、指定がない。説明者が数え上げる形で指定した<参照点> (▲で記されたもの)とは、次の例(3)の発話[10-11]や、例(4)の発話[07]のような場合である(該当箇所の発話には左端に→を、<参照点>には➤を示す)。

4 説明者から指定されなかった<参照点>が、被説明者からの発話の中で言及される場合が一部見られたが、ここでは、それは分析の対象からは除いてある。

(3)[JMJM3R]

- 09 説： ...(.9)えと=, __
10 → ... (1.0) `1つ目_{地点(あ)} ^ 2つ目のこう—
11 → ... (2.4)交差点_{地点(い)}があつ`て=, /
12 被： ..ああ.\

(4)[JFJF5R]

- 04 説： ..A から=, __
05 ..下に=, __
06 ..降りて=, __
07 → ..いち_{地点(あ)}に_{地点(い)}=--
08 ➤ ..3つ目=の, __
09 ➤ ..角_{地点(う)}を, __

この例(3)(4)のような、説明者による数え上げる形での地点の指定は明示的な表現ではないが、それが言語表現化されることで、説明者によってその地点の存在が個別に捉えられていることが示され、かつ、その地点の存在が被説明者にも伝えられることになる。

ここで、表 2.3 での<参照点>の違いを検討するために、Psathas and Kozloff (1976: 121-123) を参考にしたい。彼らは日常の道案内で用いられる参照点に、「方向参照点 (the directional reference point)」と「誘導参照点 (the orientational reference point)」という 2 種の区別があることを指摘している。

「方向参照点」とは、道案内において方向の変化が生じることを示す目印として用いられる環境的な存在物をいう。たとえば、「Turn right at the “Indian Meadows” sign. (“Indian Meadows” という標識のところで右に曲がって)’ という表現では、“Indian Meadows” sign という標識が、右へ曲がる際の目印として用いられている。

これに対して「誘導参照点」とは、2 つの「方向参照点」の間において説明の受け手が正しい経路上にいること、また依然として正しい方向に導かれていることを示すために用いられる参照点とされる。たとえば、‘you’ll see Shaw’s Park on your right (あなたの右側に Shaw’s Park が見えるでしょう)’ という表現では、聞き手が移動中に経路に沿って右側に Shaw’s Park という公園が見えれば、移動している方向が正しいことを示している。この誘導参照点が見られることによって、移動方向は変わらないものの、聞き手は自分が正しく移動していることを確認できる。

この区分を元に、表 2.3 に戻って「道順説明」の<参照点>について考えてみると、全員の説明者が指定した地点(う)(き)(さ)(す)と、半数が指定した地点(し)は、いずれも方向の変化が生じる地点であり、「方向参照地点」に相当すると考えられる。

一方、数え上げる形で指定された地点は、移動中に経路に沿って指摘されたものであり、この地点では移動方向は変わらないが、被説明者はこれを元に、移動している方向を確認することができる。したがって、「誘導参照点」に相当するものと考えられる。このような「誘導参照点」は、「単純な道順(赤)」の説明者からはほとんど言及されていないことがわかる。

なお、「A から、3 番目の曲がり角_{地点(う)}まで来て」([JFJF2R]) という表現も、一見、数え上げる形と似た機能を果たしている。しかし、この例ではその前の 1 番目 2 番目の地点は明示的に言語化されていないため、上掲の表 2.1 では同地点(あ)(い)は「/: 指定なし」と記されている。

次に、上記の表 2.3 で指定されている<参照点>が、どのような言語表現によって概念化されているかを調べた。その結果が表 2.4 である。この表では、指定のなかった地点、およびごく少数のペアで数え上げる形で指定された地点(地点(え)~(か)、地点(く)~(こ))は、省略している。

表 2.4 を見ると、地点(う)(き)(さ)のほとんどが、「突き当たり」「突き当たる場所」「突き当たってください」等の言語表現で指定されていることがわかる(表中の網掛け部分)。すなわち、これらの地点は「突き当たり」もしくは「突き当たる」という《移動》の結果至る場所として概念化される傾向が強く窺える⁵。

さらに言えば、これらの地点が焦点化(前景化)され、「突き当たり/突き当たる場所」と概念化されることで、そこに至るまでの地点の指定は省略が可能になったと考えられる。すなわち、地点(う)の前の地点(あ)~(い)、地点(き)の前の地点(え)~(か)、地点(さ)の前の地点(く)~(こ)は、後景に後退し、概念化される必要性が低くなったことが考えられる。

このように、「単純な道順(赤)」でどの地点を<参照点>として概念化するかは説明者によって若干異なるものの、かなり強い傾向が認められた。すなわち、全員の説明者が指定した<参照点>と、半数が指定した<参照点>は、いずれも方向の変化が生じる地点であり、それらは Psathas and Kozloff (1976) の「方向参照点」に相当すると考えられる。他方、

⁵ 動詞「突き当たる」と名詞「突き当たり」の違いには、認知言語学で言うところのプロファイル(profile)、すなわち際立ちの大きい部分構造の違いが影響していると考えられる。すなわち、動詞「突き当たる」では動的關係がプロファイルされているのに対し、名詞「突き当たり」では突き当たった場所(対象)のみがプロファイルされている(cf. 辻編(2002: 227))。

同じく Psathas and Kozloff (1976) で「誘導参照点」と呼ばれている参照点は、「単純な道順(赤)」では、ほとんど指定されていなかった。さらに、方向参照点に相当する地点のうち、特に地点(う)(き)(さ)は、「突き当たり」もしくは「突き当たる」という《移動》の結果至る場所として概念化される強い傾向も観察された。

表 2.4 「単純な道順(赤)」における〈参照点〉の言語表現

被験者ペア	地点記号						
	(あ)	(い)	(う)	(き)	(さ)	(し)	(す)
JMJM1	/	/	突き当たり	突き当たり	突き当たってきます	角	1つ目の曲がり角
JMJM2	1つほど	/	突き当たってください	突き当たり	突き当たり	/	1ほど
JMJM3	1つ目	2つ目の交差点	突き当たるやん3つ目で	突き当たる	突き当たるとこ、突き当たり	直角	最初の交差しとるとこ、1個目の分岐点、B方面に向かっるとる分岐点
JMJM4	/	/	3つ目の曲がり角、突き当たりのところ	突き当たり	突き当たり	曲がり角	初めの曲がり角、最初の曲がり角
JMJM5	/	/	突き当たってください、突き当たりの道	角	突き当たり	/	一番最初の線
JFJF1	/	/	突き当たる、T字路	曲がり角、突き当たって、突き当たり	突き当たったら	突き当たり	最初のT字路、三叉路、右とまっすぐ
JFJF2	/	/	3番目の曲がり角、突き当たり	突き当たり	突き当たりのところ	/	最初の曲がり角のところ
JFJF3	/	/	T字路、もう前に進めないところ、左右にしか行けないところ、行き止まり	前に進めなくなる	T字路にぶつかってしまう	/	すぐに
JFJF4	1つ目の三叉路、左側に道が出てます	次のブロック	突き当たります	突き当たる	突き当たります	道は曲がってます	一番最初の右に曲がる道がある
JFJF5	いち	にー	3つ目の角、3つ目、突き当たりになってます、突き当たります	4つ目の角、突き当たり、突き当たってください、突き当たって	突き当たってきます	/	1つ目のところ

2.3.2 「単純な道順(緑)」における<参照点>の概念化

次に、「単純な道順(緑)」での<参照点>の概念化について検討したい。

「単純な道順(赤)」の場合と同様、「単純な道順(緑)」の「道順説明」においても、地点記号(ア)～(ソ)に基づき、各説明者からどの地点が<参照点>として指定されているかを抽出した。その結果が表 2.5 である。

表 2.5 「単純な道順(緑)」での<参照点>の指定状況

被験者ペア	地点記号														
	(ア)	(イ)	(ウ)	(エ)	(オ)	(カ)	(キ)	(ク)	(ケ)	(コ)	(サ)	(シ)	(ス)	(セ)	(ソ)
JMJM1	●	/	●	/	/	/	●	/	/	/	●	●	●	/	/
JMJM2	◆	◆	◆	◆	◆	◆	◆	◆	◆	◆	◆	◆	◆	/	/
JMJM3	●	/	●	/	/	/	●	/	/	/	●	●	●	/	/
JMJM4	●	/	●	/	/	/	●	/	/	/	●	●	●	/	/
JMJM5	●	/	●	/	/	/	●	/	/	/	●	●	●	/	/
JFJF1	●	/	●	/	/	/	●	/	/	/	●	●	●	/	/
JFJF2	●	/	●	/	/	/	●	▲	▲	▲	●	/	●	/	/
JFJF3	●	/	●	/	/	/	●	/	/	/	●	●	●	/	/
JFJF4	●	/	●	/	/	/	●	/	/	/	●	/	●	/	/
JFJF5	●	/	●	/	/	/	●	/	/	/	●	●	●	/	/

●：説明者が指定した地点 ▲：説明者が数え上げる形で指定した地点
 ◆：説明者が図形として指定した地点ないしはそれを含む区域 /：指定なし

表 2.5 においても、各説明者が<参照点>として指定した地点には、明らかな偏りが見取れる。すなわち、すべての説明者が指定した地点は、(ア)、(ウ)、(キ)、(サ)、(ス)となっている。これらの地点は、地点(ア)を除けば、「単純な道順(赤)」ですべての説明者が指定した地点(う)、(き)、(さ)、(す)と完全に重なっている。そして、これらはいずれも Psathas and Kozloff (1976) の「方向参照点」に相当することがわかる。

そして、誘導参照点に相当する地点、すなわち、地点(ウ)の前の地点(イ)、地点(キ)の前の地点(エ)～(カ)、地点(サ)の前の地点(ク)～(コ)がほとんど指定されていないことも、「単純な道順(赤)」と同様である。

なお、この「単純な道順(緑)」の説明者の中には 1 人だけ、<参照点>を地点としてではなく、図形(区域)として指定している例が見られた ([JMJM2G])。たとえば次の例(5)のような場合である。これは、発話[47]から地点(ウ)から地点(キ)に至る談話部分である。

(5)[JMJM2G] (「単純な道順(緑)」 地点(ウ)～地点(キ))

- 43 被: ..[はい]. \
- 44 説: [長]方形^に, / …<参照点(ウ)>
- 45 説: ..今ぶつかっ`た? /
- 46 被: (0)はい. \
- 47 説: ..で^今度は=, \
- 48 被: (0)はい. \
- 49 説: ..あの== --
- 50 ..え=とね, \
- 51 被: ..はい. \
- 52 説: ..え=とね, \
- 53 被: ..はい. \
- 54 → 説: ..^すぐ`側に小さい= --
- 55 → ..ね, /
- 56 → ..^カッコ((四角形))..
- 57 → `カッコと--
- 58 → ..^カッコが2つ`あるじゃろ? \
- 59 被: ..^はい. \
- 60 説: ..あそこを^通り過ぎて, _
- 61 ..一番^端っこ_{地点(キ)}まで行っ`て, / …<参照点(キ)>

例(5)では、ぶつかる場所が「長方形」と言語表現化されており、これはより正確に言えば、地点(ウ)というよりも、地点(ウ)を含む「区域」がその対象となっている。そして、この地点(ウ)を含む区域を<参照点>として、次の<参照点(キ)>に至るまでの間に、その道筋の両脇に「カッコ」すなわち四角形が2つ存在することが、説明者によって被説明者に確認されている(発話[54-58])。これらの「カッコ」と指定された場所も、地点ではなく「区域」であるが、これらは2つの<参照点>の間において、聞き手が正しい経路上にいること、また依然として正しい方向に導かれていることを確認する手段となっている。すなわちこのような図形も、「誘導参照点」に相当するものと考えられる。なお、このように<参照点>を地点としてではなく、図形として指定する例については、次の第3章で再び検討する。

次に、「単純な道順(赤)」の場合と同様に、表2.5で指定されている<参照点>が、どのような言語表現によって概念化されているかを調べた。その結果が表2.6である。表2.3と

同様、まったく指定のなかった地点、および1組のペアのみで数え上げる形で指定された地点は、省略している。

表 2.6 「単純な道順(緑)」における<参照点>の言語表現

被験者ペア	地点記号					
	(ア)	(ウ)	(キ)	(サ)	(シ)	(ス)
JMJM1	1つ目の角, Dの方へ行く角 ではなくてBの 方へ行く角	突き当たります	突き当たります, 端になります	突き当たります	突き当たり, 曲がり角1つ しかない	1つ目の曲がり角
JMJM2	大きい四角の 角っこ	長方形のカクに 突き当たる, 長一い長方形が ある	一番端っこ, 角っこ, 一番角っこ	突き当たる, 突き当たった? 突き当たったら 長方形のちよっ と短いついてい うか,	/	3つの四角がちょうど重 なったところ, 四角が重なっちょと ころ,
JMJM3	三叉路	突き当たって, 突き当たる	突き当たる, 角があって, 直角に曲がって	突き当たる	突き当たって	最初の分岐, Aに続いとる道
JMJM4	最初のY字のと ころ	突き当たり, 突き当たって	突き当たりが西側 に曲がってる	突き当たり	北の方	最初の曲がり角
JMJM5	二股の道	突き当たります	突き当たってくだ さい	突き当たり, 突き当たりの道	角	Bの方に行く道の一番初 めの分かれ道
JFJF1	左右に分かれる 道	突き当たり, 突き当たったら	角, 角っこ	突き当たり	左に行くしか なくって	突き当たりっていう か, 突き当たりじゃない んだけど, まっすぐと右 に向かっているT字路, 右に1本出てるT字路, 1本目の交差点
JFJF2	最初のまあ角	突き当たり	角んところ, 一番端の突き当た り	4つ目, 突き当たり, 曲がり角	/	1つ目の角
JFJF3	2つに分かれて いるところ, Y字路	行き止まり	行き止まり, 左しか曲がれない	行き止まり	角	右に曲がる道
JFJF4	突き当たる, こう2つに分か れます, 上の方の道, ちょっと折れて 左に曲がる方	突き当たる	突き当たります	突き当たります	/	最初の曲がり角
JFJF5	2つに分かれる	突き当たります	突き当たる	突き当たる	角	右手に道があります, 1つ目の道

表 2.6 を見ると、やはり地点(ウ)(キ)(サ)のほとんどが、「突き当たり」「突き当たるところ」「突き当たってください」等の言語表現によって指定されていることがわかる(表 2.6 中の網掛け部分)。すなわち、「単純な道順(赤)」の場合と同様、これらの地点は、「突き当たり」もしくは「突き当たる」という《移動》の結果至る場所として概念化される傾向が窺える。

ここで<参照点>として指定された地点は、基本的に Psathas and Kozloff(1976: 121-123) が指摘した「方向参照点」に相当するものであり、それ以外で指定された地点ないし区域は「誘導参照点」に相当するものと言える。

なお、ここで「単純な道順(赤)」の地点(シ)と、「単純な道順(緑)」の地点(シ)について触れておきたい。これらの地点は、多くの説明者が指定しているものの、指定しなかった説明者が一部見られた(「単純な道順(赤)」の場合: 10 人中 5 人、「単純な道順(緑)」の場合: 10 人中 3 人)。たとえば、「単純な道順(赤)」の地点(シ)に関しては例(6)、「単純な道順(緑)」の地点(シ)に関しては例(7)のような場合である。

(6)[JMJM5R] (「単純な道順(赤)」地点(さ)~地点(す))

- 26 > 説: ... (1.2) そしてまた **突き当り**_{地点(さ)} があります。 \ ... <参照点(さ)>
 27 被: ..はい。 \
- 28 > 説: ... その **突き当り**_{地点(さ)} を、 / ... <参照点(さ)>
 29 .. また B の方に、 \
- 30 被: (0) はい。 \
- 31 説: ... (1.0) 行って、 /
 32 ... `そいでまた ^ 下に降りてください。 \
- 33 .. 今度は ^ 下 = .. に降りたところ = ` の、 /
- 34 > ... ^ 一番 ` 最初の、 _ }
 35 > .. [線_{地点(す)}] を、 / } ... <参照点(す)>
 36 被: [はい]。 \
- 37 説: .. ^ B の方向に、 \
- 38 ... (.9) ` ずっとまっすぐ行かれる ^ と、 /

(7)[JFJF4G] (「単純な道順(緑)」地点(サ)~地点(ス))

- 44 > .. ^ **突き当たります**_{地点(サ)} から =、 / ... <参照点(サ)>
 45 被: .. ` **突き当たります**_{地点(サ)} ね =、 /

- 46 説：...そしたら^上に行つて=,／
 47 被：..はい.\
- 48 説：..そのまま`道なりに,___
 49 ..`左に曲がっ^て=,___
 50 被：..はい.\
- 51 説：...で,___
 52 ..`え===,___
 53 <XいX>- --
- 54 > 説：..^左に曲がって`&
 &最初の,___
- 55 > ..`曲がり角_{地点(ス)}^を,／
- 56 ..^上に行ってください.\
- }...<参照点(ス)>

例(6)では、「その突き当り_{地点(さ)}を、またBの方に、行って、そいでまた下に降りてください」という発話中 ([28-32]) に、地点(し)の指定はない。

例(7)でも同じく、「突き当たります_{地点(サ)}から=、そしたら上に行つて=、そのまま道なりに、左に曲がって=」という発話中 ([44-49]) に、地点(シ)の指定はない。

このように地点(し)(シ)が指定されない原因の1つとしては、この地点の前後を含めた経路の特徴が考えられる。すなわち、地点(さ)(サ)からの移動は、移動方向さえ正しく選択されれば、地点(す)に向かう経路しかなく、その途中に分岐する道はない。そのため、地点(し)(シ)がその移動経路上、方向に変化を加える地点というより、一つの通過地点として認識・判断され、あえてこの地点を指定する必要性が低くなってしまったと考えられる。

以上、「単純な道順(緑)」においても、どの地点が<参照点>として指定されるかは、かなり強い傾向が認められた。すなわち、すべての説明者が指定した地点(ア)(ウ)(キ)(サ)(ス)は、地点の形状の異なる地点(ア)を除けば、「単純な道順(赤)」ですべての説明者が指定した地点(う)(き)(さ)(す)と完全に重なっており、かつ、これらがいずれも「方向参照点」(cf. Psathas and Kozloff 1976) に相当することがわかった。他方、「誘導参照点」に相当する地点は、ほとんど指定がなかった。さらに、指定された<参照点>の言語表現を調べてみると、方向参照点に相当する地点(ウ)(キ)(サ)のほとんどが、「突き当たり」もしくは「突き当たる」という《移動》の結果至る場所として概念化される傾向も、同様に観察された。

このように、「単純な道順(赤)」にしる、「単純な道順(緑)」にしる、説明者による<参照点>の指定に、以上のようなある一定の傾向が存在することは、<参照点>を元に「談話区

間」を認定することの妥当性を支持するものである。

2.4 小括

以上、本章では、参照点構築によって関係づけられた要素を元に、「道順説明」の中で繰り返される談話構造を検討し、加えて、その基本となる<参照点>がどのように概念化されるかを検討した。

まず、参照点構築の機能を元にする、「道順説明」の談話にはまとまりを認めることができる。すなわち、ある〔参照点 R〕に基づいて〔ターゲット T〕が突出し、これに〔参照点 R〕から心的経路がつけられて、その〔参照点 R〕が背景へと後退するまでの談話部分を一区切りとする、談話のまとまりである。ここでは、このような談話のまとまりを「道順説明」の「談話区間」と呼んだ。このような談話区間には、それぞれに必ず1つ以上の《移動》が含まれ、また、<方向>ないしは<経路>が示される場合には、基本的にそれぞれ1つとなっていた。このような談話区間は、<出発点>から<終着点>に至るまでに繰り返され、「道順説明」の談話の中で構成単位となっていた。

ここで<参照点>として指定される地点は、実験者から予め定められたものではなく、説明者が「道順説明」を進めて行く中で独自に指定し、概念化しているものである。このような<参照点>は、説明者がどの地点を指定するかにより、「道順説明」の談話区間も変化し、談話構造に影響を与えることが予想される。そこで、「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」において、どの地点が<参照点>として指定され、それがどのように言語表現化されているかという観点から、<参照点>の概念化を検討した。

その結果、「単純な道順(赤)」でも「単純な道順(緑)」でも、どの地点を<参照点>として概念化するかは説明者によって若干異なるものの、指定にはかなり強い傾向が認められた。すなわち、ほぼ全員の説明者が指定した<参照点>は、いずれも方向の変化が生じる地点であり、「方向参照点」(cf. Psathas and Kozloff 1976)に相当すると考えられた。説明者による<参照点>の指定にこのようなある一定の傾向が存在することは、<参照点>を元に「談話区間」を認定することの妥当性を支持するものである。

さらに、<参照点>の言語表現を調べた結果、方向参照点に相当する地点のうち、特に「単純な道順(赤)」の地点(う)(き)(さ)と「単純な道順(緑)」の地点(ウ)(キ)(サ)は、「突き当たり」もしくは「突き当たる」という《移動》の結果至る場所として概念化される強い傾向も観察された。

以上見てきたように、「道順説明」における「談話区間」という談話のまとまりは、決して任意の地点で区切られて生じるものではない。それは、<参照点>の概念化に基づき、

方向参照点や誘導参照点のような違いによって指定される共通した特徴を持っている。そのような<参照点>の概念化の特徴は、「突き当たり／突き当たる結果至る場所」のような、多くの説明者からくり返し示された言語表現からも、観察することができた。

第3章 「道順説明」における図形の概念化



第2章では、参照点構築によって関係づけられた要素を元に、「道順説明」の中でくり返される談話構造を検討し、加えて、その基本となる<参照点>がどのように概念化されるかを検討した。その結果、「道順説明」の談話には、参照点構築の機能を元にする「談話区間」と呼ぶべきまとまりを認めることができた。このような「談話区間」は、決して任意の地点で区切られて生じるものではなく、<参照点>の概念化に基づき、共通した特徴を持っていた。

前章までは、<参照点>と言えば基本的に、道筋上にある地点を想定してきたが、談話データの中には、地点というよりももっと広い領域を対象としている場合が見られる。この問題を、本章では地図上の図形をどう概念化するかという問題と絡めて検討する。

3.1 はじめに

第2章 2.3.1 では、「単純な道順(緑)」の説明者の中に1人だけ、<参照点>を地点としてではなく、図形として指定している例があることを指摘した ([JMJM2G])。このような言語表現の方法は、これまでの章で見てきたような道筋上の地点をたどっていく「道順説明」とは明らかに表現方法が異なっている。実はこの説明者は、「単純な道順(緑)」の最初から最後まで一貫して同じような表現方法で「道順説明」を行っていた。また、先走ることになるが、第II部で扱う接触場面では、母語場面よりも多くの説明者（非日本語母語話者）が同様の表現方法を用いている。そのため、このような表現方法は、単なる例外と片付けられる問題ではないと考える。

そこで、本章ではこの [JMJM2G] の談話事例に焦点を当て、その背後に存在する視点の異なりを図形認知の側面から探り、さらにそれが「道順説明」における参照点構築にどのように反映されているかを明らかにすることを試みる。

3.2 「地点」として捉えられない<参照点>

<参照点>を地点としてではなく図形として指定している例を、「単純な道順(緑)」の談話事例[JMJM2G]によって、具体的に見てみよう。理解の一助として、地図上の白い図形部分（「区域」）に丸数字で記号を付す（cf. 図 3.1 または巻末の付録 3）。

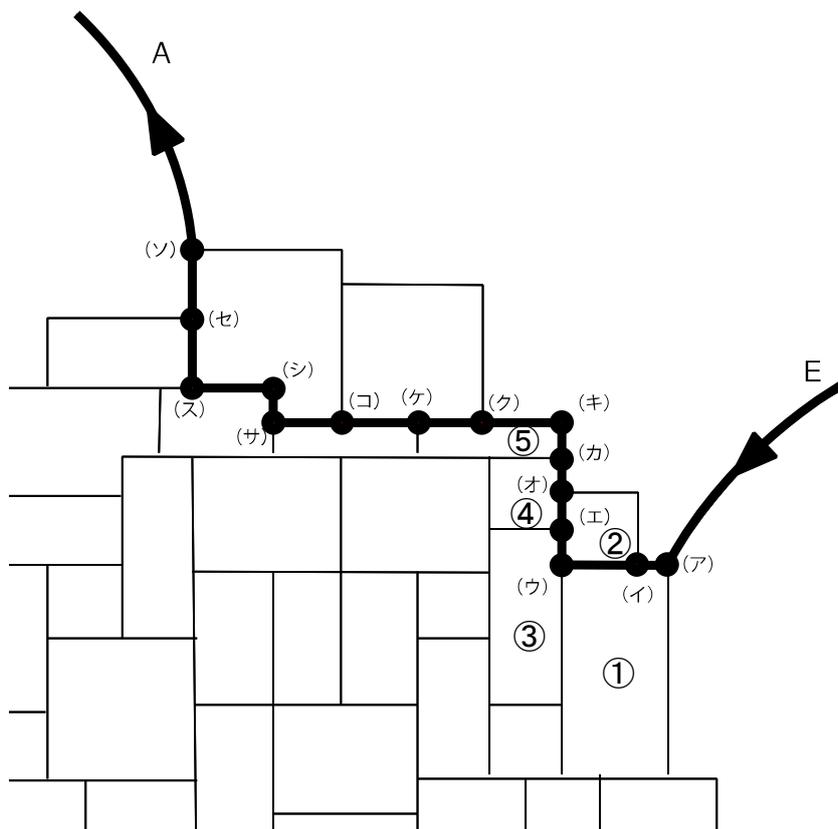


図 3.1 「単純な道順(緑)」の地点記号（「区域」の記号含む）

(1) [JMJM2G]（「単純な道順(緑)」の出発点 E～地点(ウ)）

- 01 説：^まずねえ, _
- 02 ..^E 出発点 E からこう出発していっ`て, /
- 03 被：..はい.\
- 04 説：..で=, _
- 05 ..`ここ^で=, /
- 06 ..あの=, _

- 07 → ..^小さい`カッコ((四角形))があるじゃん./
- 08 被: ...はい.\
- 09 → 説: ..^小さい`カッコ.\
- 10 被: ..はい.\
- 11 説: ..あっち^方向に`ぐ==とまっすぐ行って./
- 12 → 説: ...(9)`そしたら^突き当たるじゃろ?/
- 13 → ..^ちょっと`長方形の, _
- 14 ..く- -
- 15 → ..`かくに, _
- 16 被: ...え[^ちよ]つと`ま%ってくだ(さい).\
- 17 説: [四角]—
- } ... 「区域②」
- } ... 「区域③」

例(1)では、<出発点 E>を出発した後、すぐに次の<参照点>が指定されるのではなく、代わりに、発話[07]で当該領域が「小さいカッコ（四角形）があるじゃん」と表現され、その領域が存在する方向に移動するように指示が行われている（発話[11]）。ここでの「小さいカッコ」とは、地点(イ)と(ウ)を結んだ線を一辺とする四角形（図 3.1 での②）のことを指す。この場所では進行方向の変化は生じない。しかし、その一辺（地点(イ)と(ウ)を結んだ線）が<経路>の一部を成しており、この場所を参照することにより、被説明者は正しい道筋にいることを確認できる。したがって、この「小さいカッコ」は誘導参照点に相当すると考えられる。

そして、その《移動》の結果、「突き当たる」（発話[12]）場所が、やはり「ちょっと`長方形の、く-、かくに」（発話[13-15]）と表現されている。これは、図 3.1 での③の長方形の場所を指す。

これらの表現の対象となっている場所としては、いずれも、「地点」というよりもむしろ空間的な広がりを持った図形部分の領域が指定されている。ここで、このような領域を「区域」と呼ぶことにしよう。図 3.1 に照らし合わせれば、発話[07]で「小さいカッコ」と表現された領域は「区域②」、「ちょっと`長方形の、く-、かくに」（発話[13-15]）と表現された領域は「区域③」と呼ぶことができる。

このように、例(1)の説明者は経路の周辺領域を「区域」として示すことで、経路上の特定の地点に言及することなく、「道順説明」を行っている。しかし、このような「道順説明」の表現は、被説明者にとってはすぐには受け入れが難しかったようで、「えちょっとまってください」（発話[16]）と中断を求めている。

これに対して、説明者と被説明者の間では、次の例(2)のように、同じ談話区間【出発点 E～地点(ウ)】に関する説明／確認のやり取りが、さらに 2 回くり返されることになる。

(2) (例(1)の続き) [JMJM2G] (「単純な道順(緑)」の出発点 E～地点(ウ))

- 16 被: ...え[^ちよ]つと`ま%ってくだ(さい).\
- 17 説: [四角]—
- 18 ..^ E_{出発点E} から出発する`じゃん./
- 19 被: (0)^ E_{出発点E} から出発して=,/
- 20 説: (0)`出発してあの= --
- 21 被: (0)はい.\
- 22 > 説: ..^大きい四角の`角っこ_{地点(ア)}に& ... 「区域①」 = <参照点(ア)>
&ぶつかるじゃろ=?/
- 23 被: ..^はいわかります.\
- 24 > 説: ..^そつ_{地点(ア)}から=, _ ... 「区域①」 = <参照点(ア)>
- 25 ..^小さい, _
- 26 ...`カッコがあるじゃん?/
- 27 被: ..はい.\
- 28 説: (0)^小さい`カッコが[あつ]て, _ } ... 「区域②」
- 29 被: [はい].\
- 30 説: ..む%む%あのむ- --
- 31 ...`ちょうど= --
- 32 ...^ね=.\
- 33 ..これ, _
- 34 ...こう--
- 35 > ..`ぶつかる`ところが^長`方形があるじゃろ.\ } ... 「区域③」
- 36 > ...な`が=い長`方形.\ }
- 37 被: ..^はいわかります.\
- 38 > 説: ..^あそこに& ... 「区域③」
&`ぶつかって./
- 39 被: ..はい.\

【出発点 E
↓
地点(ア)】

【地点(ア)
↓
地点(ウ)】

40 ..えっと、
 41 説：..[うん].
 42 被： [E_{出発点}]から=
 43 説：...(8)^す=っと思ったら、
 44 ..小さいカッコの& …「区域②」
 &横を通り過ぎ^て、/
 45 被：..[はい].*
 46 ➤ 説： [`長]方形^に、/ …「区域③」
 47 説：..今ぶつかっ`た?/
 48 被：(0)はい.\

例(2)では、例(1)の説明が中断によって受け入れを保留されたため、説明者は再び<出発点 E>に戻り、新たに「大きい四角の角っこ」(発話[22])に注目させている。これは、例(1)で言及した「小さいカッコ」よりも出発点に近いところに存在する長方形、すなわち地点(ア)から地点(ウ)を一辺とする長方形、「区域①」の一部の地点(ア)に相当する。その地点(ア)への《移動》が指示された後、続けて示されたのは、先程例(1)で指摘されたのと同じ「小さいカッコ」(発話[25-26,28]「区域②」)である。そして「ぶつかる所」(発話[35])が、再び「長方形」「なが=い長方形」(発話[35,36]「区域③」)と表現されている。

続きの発話[42-48]は、【<出発点 E>～地点(ウ)】の談話区間の説明のいわば要約版であり、さらにその後で1回目(例(1))とほぼ同じような表現方法で、三度目の説明がくり返されている。

そして、次の例(3)の発話[49]に至り、ようやく続きの談話区間【地点(ウ)～地点(キ)】の説明が行われる。

(3) (例(2)の続き) [JMJM2G] (「単純な道順(緑)」 地点(ウ)～地点(キ))

46 ➤ 説： [`長]方形^に、/ …「区域③」
 47 説：..今ぶつかっ`た?/
 48 被：(0)はい.\

- 49 説：..で^今度は=、\
- 50 被：(0)はい.\
- 51 説：..あの== --
- 52 ..え=とね、\
- 53 被：..はい.\
- 54 説：..^すぐ`側に小さい= --
- 55 ..ね./
- 56 ..^カッコ..
- 57 `カッコと--
- 58 ..^カッコが2つ`あるじゃろ? \
- 59 被：..^はい.\
- 60 説：..`あそこを^通り過ぎて、__
- 61 ..一番^端っこ_{地点(キ)}まで行っ`て./
- 62 被：...(1.7)^ああ、\
- 63 説：(0)うん.\
- 64 被：..[と`いう]ことは&^A側に=行くん--
- 65 説：[そしたら]、\
- 66 説：(0)そうそうそう.\
- 67 被：..^A側に、__
- 68 説：..う%うん.\
- 69 被：(0)^どれだけ行くんですか? \
- 70 説：..ず%ずっと行っ`てか^どっこ. \
- 71 ..一番[か^どっこ]. \
- 72 被： [か^どっこ]っ`てもう、__
- 73 ..^ないところまで.\
- 74 説：..そうそうそう.\
- 75 被：..はい.\

…「区域②」

…「区域②」「区域④」

…「区域⑥」=〈参照点(キ)〉

…「区域⑥」=〈参照点(キ)〉

例(3)も、やはり地図上の区域を元にした説明方法であり、発話[54-58]で2つの「カッコ」の存在（「区域②」と「区域④」）が確認されている。しかし、このような「カッコ」は例(7)発話[44]の「カッコ」と同様、〈経路〉の一部を成してはいるものの、ここで進行方向は変わることなく、（その間を）通り過ぎるように指示されている。このことから、これ

らはいずれも誘導参照点に相当すると考えられる。

その移動の結果、「一番端っこ」(発話[61])が指定される。この表現は、一見、経路上の存在する地点(キ)と考えることも可能であろう。この「端」という表現は、「先端」という意味では経路上の地点として解釈できるが、「中心から遠い、外に近い所。へり。ふち。」(cf.『広辞苑』第5版)という意味では区域の一部として解釈できる。さらに説明者は、被説明者からの確認に対して、「ずっと行ってかどっこ、一番かどっこ」と言い換えている(発話[70-71])。この「かどっこ」という表現は、鉤状の線を思い浮かべただけでは不十分であり、この区域の形状全体(長方形)を思い浮かべた上で、その部分構造である角に注目する必要がある¹。すなわち、地点(キ)は「区域⑤」の一部として指定されていることがわかる。

このような地図上の図形に注目した表現方法は、実はこの被験者ペアの説明者に特有のものではない。次の例(4)の説明者は、「単純な道順(赤)」の説明におけるこの談話部分だけではあるが、地図上の「区域」を「ブロック」と表現している(発話[39])。

(4)[JFJF4R] (「単純な道順(赤)」)

- 31 説：..あの**左=側**に, __
32 ..**道**_{地点(あ)}が, __
33 ..出てますよね? /
34 .. **それ**_{地点(あ)}を, /
35 ..気にし%せずに, /
36 (0)まっすぐ, __
37 ..降りてください. \
- 38 被：(0)ふん. \
- 39 → 説：...その^**次のブロック**も, / ... 「区域」
40 ..^まっすぐ降りてください. \
- 41 ...(.7)**突き当たります**_{地点(う)}と=, __
42 被：..うん. \

¹ 認知言語学の概念で言えば、ここで想起された概念内容の全体、すなわちベースは、四角形の形状全体であり、その中で「かどっこ」という部分がプロファイルされていることになる。

例(4)の発話[39]の「ブロック」という表現は、「単純な道順(赤)」において、地点(い)と(う)を一辺とする長方形の「区域」を指す。この区域も、例(1)の「小さいカッコ」と同様にその一辺が<経路>の一部を成しており、そこでは進行方向に変化が生じないものの、正しい道筋にいることを確認できるため、誘導参照点に相当するものと考えられる。

このように、例(1)~(4)では、説明者は<経路>の周辺を囲む図形を重要な目印として「道順説明」の表現を組み立てており、これまでの章で見えてきたような<経路>上の地点をたどっていく「道順説明」、たとえば例(5)のような「道順説明」とは明らかに表現方法が異なっている。

例(5)[JMJM1R] (「単純な道順(赤)」 出発点 A~地点(き))

- 01 説： え=と, __
- 02 => ..^A_{出発点}から& …<出発点 A>
&出発して=, /
- 03 > ..突き当り_{地点(う)}まで& …<参照点(う)>
&行ってください.\
- 04 被： ..はいはい. __
- 05 .. 突き当り_{地点(う)}行きました.\
- 06 説： ...^で, /
- 07 ..それから..あの= ..
- 08 ...(1.7)^Bの方向`に, /
- 09 被： ..^Bの[方向`に], /
- 10 説： [まっすぐに], /
- 11 > 説： ...` 突き当り_{地点(き)}^まで& …<参照点(き)>
&行ってください.\
- 12 被： (0)^突き当ります_{地点(き)}. __

例(1)~(4)と例(5)のような違いは、どこから生じているのだろうか。次節で、実験材料の地図に戻って検討してみよう。

3.3 地図の「図-地反転」現象

実験材料の地図 (cf. 図 3.2) と談話データを照らし合わせてみると、例(1)~(4)の説明

者は、地図上に記された黒い線の部分（道筋）ではなく、むしろ線で囲まれた白い図形部分（区域）に注目し、それを表現していることがわかる。これに対して、たとえば例(5)の説明者の場合には、地図上の黒い線の部分（道筋）に基づいて表現を組み立てており、線で囲まれた白い図形部分（区域）を言語表現の対象にはしていない。

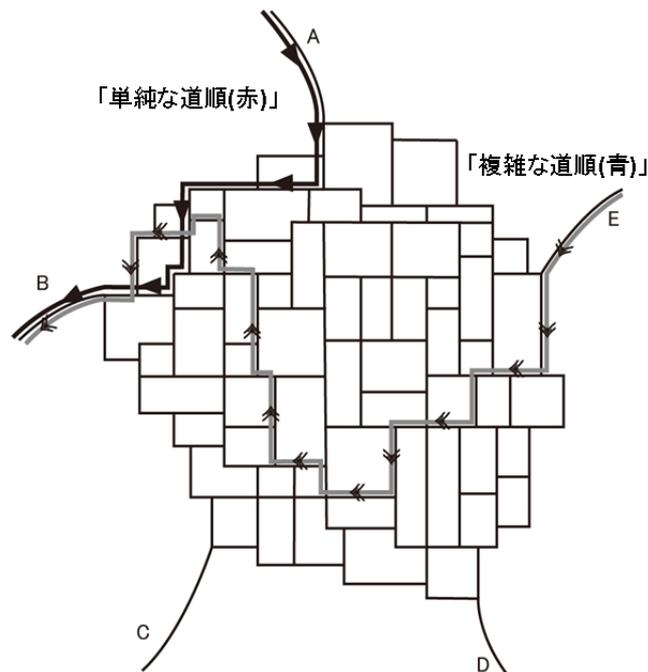


図 3.2 実験材料：地図①

このような違いは、本研究で実験材料とした地図が「図・地反転」と呼ばれる現象の対象となっていることから生じたものと考えられる。認知心理学や知覚心理学では、客観的には同一の刺激図形でありながら、知覚的には2つあるいはそれ以上の形が成立する図形を多義図形 (ambiguous figure)、あるいは反転図形 (reversible figure) と呼んでいる (cf. 大山・今井・和気 1994: 628)。典型例としては、一般に「ルビンの壺」と呼ばれる図 3.3 のような図形が知られる。この図形では、白い図形部分を「図 (figure)」と捉えると、黒い図形部分は「地 (ground)」となって1つの壺の絵が浮かび上がって見える。しかし逆に、黒い図形部分を「図」と捉えると、白い図形部分が「地」となって二人の人物が向き合う絵が浮かび上がって見える。いずれの場合にも図と地が同時に見えることは決してない。



図 3.3 ルビンの壺の一例

(出典 : http://www.sanseido-publ.co.jp/publ/jap_bungaku_training_kindai.html)

このような「図」と「地」の振り分け（図-地分化）に基づくと、例(1)~(4)の説明者の場合には、実験材料の地図上の白い図形部分（区域）が「図」として焦点化して捉えられ、黒い線の部分は「地」となっている。これとは逆に、例(5)の説明者の場合には、地図上の黒い線の部分（道筋）が「図」として焦点化して捉えられ、白い図形部分が「地」となっている。結果として、それが言語表現の違いとなって現れたと考えられる。

上で紹介した「図-地分化」や「図-地反転」の現象は、平面上の世界の問題にとどまらない。たとえば、現実の大規模空間に関する先駆的研究者のリンチ（Lynch 1960）は、都市のイメージを構成するエレメントの支配性について言及している。彼は、同エレメントとして、パス（paths）、エッジ（edges）、ディストリクト（districts）、ノード（nodes）、ランドマーク（landmarks）という 5 つの概念を初めて提起した。これらは各々、次のように定義されている（丹下・富田訳 1968:56-59）。

パス：観察者が日ごろあるいは時々通る、もしくは通る可能性のある道路。

エッジ：観察者がパスとしては用いない、あるいはパスとしてはみなさない、線状のエレメント。海岸線、開発地の縁、壁など 2 つの局面の間にある境界。

ディストリクト：中から大の大きさをもつ都市の部分であり、2 次元の広がりをもつもの。通常は内部から認識されるのだが、もし外から見えるものであれば、外からも参照されている。

ノード：都市内部にある主要な地点。観察者がその中に入ることができる点であり、その観察者がそこへ向かったり、そこから出発したりする強い焦点。

ランドマーク：やはり、点を示すものであるが、この場合、観察者はその中には入らず、外部から見る。普通は、建物、看板、商店、山など、どちらかといえば単純に定義される物理的な物を指す。

そして、リンチは、「パスとディストリクトのどちらを支配的なエレメントとするかについては個人差もあり、また都市によっても差が生じているようである」と指摘している(丹下・富田訳 1968: 57)。

このことから、本研究の実験材料の地図で生じた視点の異なりは、決して本研究に特有のものではなく、地図を目にしてその図形を読み取る(知覚する)際にごく普通に生じ得る現象と考える。「図」になりやすさ、「地」になりやすさを規定するさまざまな要因は、すでに知覚心理学や認知心理学のみならず、実験現象学やゲジュタルト心理学、神経生理学など多くの領域で分析され、成果がまとめられている(cf. 『心理学総合事典』(2006: 153)「図地分化」, 大山・今井・和気 1994: 628, 北岡 2011: 14-15)。本研究ではそこには立ち入らないものの、当実験材料の地図が「図-地反転」現象の対象になる可能性を持つこと、そしてそこで生じる概念化の異なりが言語表現の選択にも影響を与えていることを押さえておきたい。

以下、議論の便宜上、例(1)~(4)のように白く囲まれた図形部分を図として概念化する表現を‘区域(districts)基盤型の「道順説明」’、例(5)のように地図上の黒い線の部分を図として概念化する表現を‘経路(paths)基盤型の「道順説明」’と呼ぶことにする。

3.4 区域基盤型の「道順説明」の参照点構築

前節では、本研究で実験材料とした地図が「図-地反転」と呼ばれる現象の対象となっており、その「図」と「地」の振り分けに基づくと、実験材料の地図上の白い図形部分(区域)が「図」として焦点化される場合と、逆に地図上の黒い線の部分(道筋)が「図」として焦点化される場合が区別できた。そこで、前者に基づいて概念化される表現を‘区域基盤型の「道順説明」’、後者に基づいて概念化される表現を‘経路基盤型の「道順説明」’と呼んだ。

次に、経路基盤型と区域基盤型の構造の違いを明らかにするため、区域基盤型の「道順説明」に焦点を絞り、その参照点構築の過程を検討したい。

第1章では、Langacker (1993)の参照点構築に基づいて、「道順説明」の談話事例[JMJM1R]を検討した。その結果、この談話事例の参照点構築の過程が、「鎖状所格の参照点構築(“chained locative” construction)」の様式に基づいていることを示した(cf. 第1章 1.2.3 および 1.3.2)。「鎖状所格の参照点構築」とは、Langacker (1993)が参照点構築に基づく認知プロセスの1種として指摘したものであり、ここでは[参照点 R₁]の外部に

〔ターゲット T₁〕があり、さらに外部の〔ターゲット T₂〕が焦点化されてそこへ心的経路をつける際、元の〔ターゲット T₁〕が新たな〔参照点 R₂〕として用いられることになり、それが反復継続されて鎖状の構造を成す。第1章で検討した談話事例[JMJM1R]は、地図上の黒い線の部分を図として概念化する表現に基づいており、経路基盤型の「道順説明」に相当する (cf. 本章の例(5))。

これに対して、区域基盤型の「道順説明」の参照点構築の過程は、どのようになっているのであろうか。本節では、談話事例[JMJM2G]について、まず個々の談話区間の内部における参照点構築の構造に注目し、その後、複数の談話部分に視点を拡大してその関係性を検討する。

3.4.1 談話区間内の区域基盤型の参照点構築

再び区域基盤型の「道順説明」の例(1)~(3)に戻って、その参照点構築を見てみよう。

例(1)(2)では、【出発点 E~地点(ウ)】の談話区間の説明が3回くり返されていた。このうち、2回目のくり返しの談話部分は、【出発点 E~地点(ア)】と【地点(ア)~地点(ウ)】に分かれていたので、ここから見てみよう。

(6) [MJM2G] (「単純な道順(緑)」の出発点 E~地点(ウ))

18 説：..[^] E_{出発点E} から& …<出発点 E> = [参照点 R₁]
&出発する`じゃん./

19 被：(0)[^] E_{出発点E} から出発して=,/

20 説：(0)`出発してあの= --

21 被：(0)はい.\

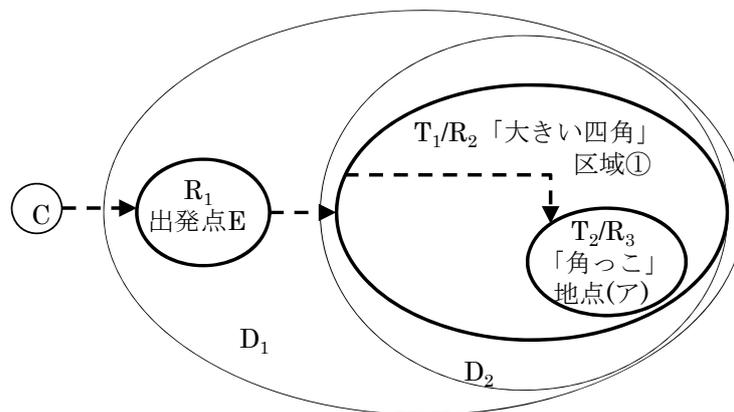
22 > 説：..[^]大きい四角の`角っこ_{地点(ア)}に& …「区域①」 = [ターゲット T₁]
&ぶつかるじゃろ=?/

例(6)では、<出発点 E>を[参照点 R₁]とし、「大きい四角の角っこ」が[ターゲット T₁]として指定されている。ただし、この[ターゲット T₁]そのものの内部が、さらに参照点構築の構造を成している。

すなわち、「大きい四角」という区域を[参照点 R]とし、その一部分としての「角っこ」が[ターゲット T]として指定されている。このような「大きい四角」と「角っこ」の関係は、全体と部分の関係であり、ここでの認知プロセスは、内側に向かって焦点が絞

り込まれていく構造となっている²。

このような参照点構築の構造を図示すると図 3.4 のようになる。ここでは、内側に向かって焦点が絞られる心的経路生成のプロセスを、鉤状の矢印で表している。



D…支配領域, C…概念主体, R…参照点, T…ターゲット

図 3.4 談話区間【出発点 E～地点(ア)】での参照点構築の構造 ([JMJM2G]の場合)

例(6)の「大きい四角の角っこ」という発話では、全体と部分の参照点関係がはっきり言語表現で概念化されていた。しかし、次の例(7)では、それが明示されていない。

(7) [JMJM2G] (「単純な道順(緑)」の地点(ア)～地点(ウ))

- 22 > 説 : ..^大きい四角の`角っこ_{地点(ア)}に& … 「区域①」 = <参照点(ア)>
 &ぶつかるじゃろ=?/
- 23 被 : ..^はいわかります.\
- 24 > 説 : ..^そつ_{地点(ア)}から=, __ … 「区域①」 = <参照点(ア)>
- 25 ..^小さい, __
- 26 ...`カッコがあるじゃん?/
- 27 被 : ..はい.\
- 28 説 : (0)^小さい`カッコが[あつ]て, __ } … 「区域②」

² このような現象を、山梨 (2004: 53-55) は「ズーム・イン」の認知プロセスと呼んでいる。

- 29 被： [はい].\
- 30 説： ..む%む%あのむ- --
- 31 ...`ちょうど= --
- 32 ...^ね=. \
- 33 ..これ, _
- 34 ...こう--
- 35 > ..ぶつかるところが^長方形があるじゃろ.\
- 36 > ...な`が=い長方形.\
- 37 被： ..^はいわかります.\
- 38 > 説： ..^あそこに& ...<区域③>
- &`ぶつかって./
- 39 被： ..はい.\

例(7)で指定された「長方形」「なが=い長方形」（「区域③」発話[35, 36]）は、地点(ア)を〔参照点 R₃〕として《移動》の結果たどりつく場所、すなわち参照点構築の〔ターゲット T₃〕に相当するところである。上の例での「ぶつかる」場所は、経路上を移動しているのであれば地点(ウ)に相当する場所であるが、それはここでは言語表現化されていない。しかし、もし説明者が「道順説明」を正確に続けるのであれば、次の〔参照点 R₃〕として機能するのは、「長方形」そのものや、あるいは「長方形」のどこかの場所ではなく、必ず地点(ウ)が記された場所³となるはずである（さもなければ道に迷ってしまうことになる）。

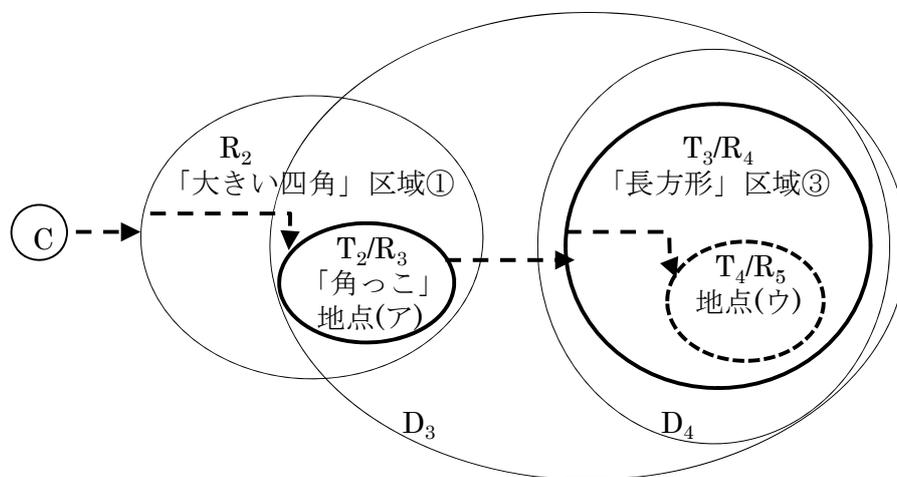
このような問題を考える際に、参考となるのが「メトニミー」と「パートニミー」いう概念である。山梨（2004: 74-79）によれば、「メトニミー」とは、伝えようとする意味のすべてを言葉にしているのではなく、その一部にフォーカスを当てて表現し、他の部分は文脈によって補完していく現象を言う。メトニミーと呼ばれる現象は多岐にわたり、山梨（1992）では、広い意味でのメトニミーの下位類として 2 つの現象を取り出し、「トポニミー」と「パートニミー」として区別している。「トポニミー」とは「空間／場所の近接関係に基づく表現」であり、「パートニミー」とは「部分／全体の近接関係に基づく表現」とされている。特に、パートニミーの典型例として、次の例(8)が挙げられる。

³ ここで地点(ウ)の場所が特定されるのは、それ以前に、区域②に相当する「小さいカッコ」を誘導参照点として、そのそば（一辺）の<経路>を移動してきたからこそ、可能になったと言える。

- (8) a. チンパンジーがバナナをむいた。
- b. 子どもが箸をくわえている。

(8) a の場合には、むかれたのはバナナそれ自体ではなく、バナナの一部としての皮であることが理解される。(8) b の場合には、くわえられているのは厳密には箸の一部である。認知の支配領域の観点から見るならば、この種のパートニミーの例では、<バナナ>ないしは<箸>が参照点として焦点化されており、この参照点を介してターゲットとして<皮>ないしは<箸の一部>が理解されることになる。

上記の例(7)における「長方形」と「地点(ウ)」も、これを同じ関係と考えられる。すなわち、ここでは明示化されていないものの、パートニミーという関係性に基けば、「長方形」という区域を〔参照点 R〕とし、その一部分としての「地点(ウ)」が〔ターゲット T〕として指定されることになる。このように考えれば、例(7)での「長方形」と「地点(ウ)」の関係も例(6)と同様の関係と理解できる。以上の談話区間【地点(ア)～地点(ウ)】での参照点構築の構造を図示したものが、図 3.5 である。



D…支配領域, C…概念主体, R…参照点, T…ターゲット

図 3.5 談話区間【地点(ア)～地点(ウ)】での参照点構築の構造 ([JM2G]の場合)

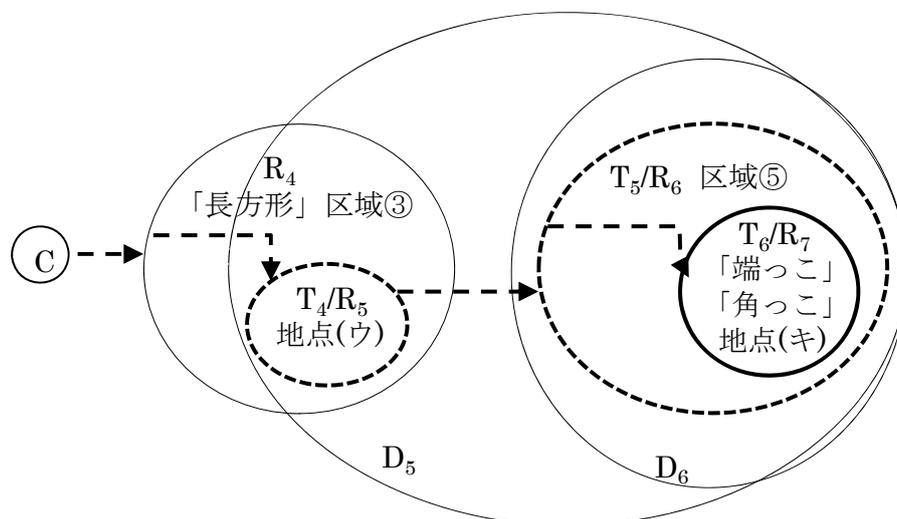
最後に、【地点(ウ)～地点(キ)】の談話区間での参照点構築を見ておこう。

(9)[JMJM2G] (「単純な道順(緑) 地点(ウ)～地点(キ)」)

- 46 > 説： [`長]方形^に,/ … 「区域③」
- 47 説： ..今ぶつかっ`た? /
- 48 被： (0)はい.\
- 49 説： ..で^今度は=,\
- 50 被： (0)はい.\
- 51 説： ..あの== --
- 52 ..え=とね,\
- 53 被： ..はい.\
- 54 説： ..^すぐ`側に小さい= -- } … 「区域②」
- 55 ..ね./
- 56 ..^カッコ..
- 57 `カッコと--
- 58 ..^カッコが2つ`あるじゃろ? \ … 「区域②」「区域④」
- 59 被： ..^はい.\
- 60 説： ..`あそこを^通り過ぎて, _
- 61 ..一番^端っこ_{地点(キ)}まで行っ`て./ … 「区域⑤」 = <参照点(キ)>
- 62 被： ...(1.7)^ああ,\
- ((中略))
- 69 被： (0)^どれだけ行くんですか? \
- 70 説： ..ず%ずと行っ`てか^どっこ. \ } … 「区域⑤」 = <参照点(キ)>
- 71 ..一番[か^どっこ]. \

例(9)では、パートニミーで想定された地点(ウ)を〔参照点 R₅〕として移動の〔ターゲット T〕とされたのが、「一番端っこ」(発話[61]) ないしは「一番かどっこ」(発話[70-71]) である。この「端っこ」「角っこ」という表現に関しては、この区域⑤の形状全体(長方形)を思い浮かべた上で、その部分構造である「端」ないしは「角」(地点(キ))に注目する必要があることは、すでに 3.2 で述べた通りである。すなわち、ここでは、ベースないしは〔参照点 R〕となる区域⑤は明示化されていないものの、それを基にして「端っこ」「角っこ」が〔ターゲット T〕として指定されている。

この談話区間【地点(ア)～地点(ウ)】での参照点構築の構造を図示すると、図 3.6 のようになる。



D…支配領域, C…概念主体, R…参照点, T…ターゲット

図 3.6 談話区間【地点(ウ)～地点(キ)】での参照点構築の構造（[JM2G]の場合）

以上、談話事例[J2G]を中心に、区域基盤型の参照点構築のプロセスを見てきた。そこでは、[ターゲット T] が「区域」として捉えられ、次にこれを「参照点 R」とするときには、明示的にしろ非明示的にしろ、「区域」の一部が指定されていた。そこでは、全体／部分の関係に基づいた参照点構築の構造が内包されていた。

3.4.2 複数の談話区間における区域基盤型の参照点構築

最後に、より大きな談話区間での参照点構築の構造を見ておこう。

次の図 3.7 は、これまで見てきた談話事例[J2G]の、出発点 E～地点(キ)の談話区間における参照点構築の構造を図示したものである。ここでは、図の簡略化のため、支配領域 (D) は省略してある (cf. 図 3.4, 図 3.5, 図 3.6)。

図 3.7 を見ると、外に向かって区域が「ターゲット T ないしは参照点 R」として鎖状につながれている (区域①→区域③→区域⑤)。なおかつ、それぞれの区域では、その一部を指定する形で内側に向かう構造が内包されている。このような内側に向かう構造は、基本

的にその区域内での指定に限られており、次の区域を内包するような入れ籠状の構造とはなっていない。このように、区域基盤型の「道順説明」の参照点構築では、区域をたどる「鎖状所格の構築」を原型としながらも、指定された区域の内側にその一部を指定する参照点構築を内包する構造を成している。

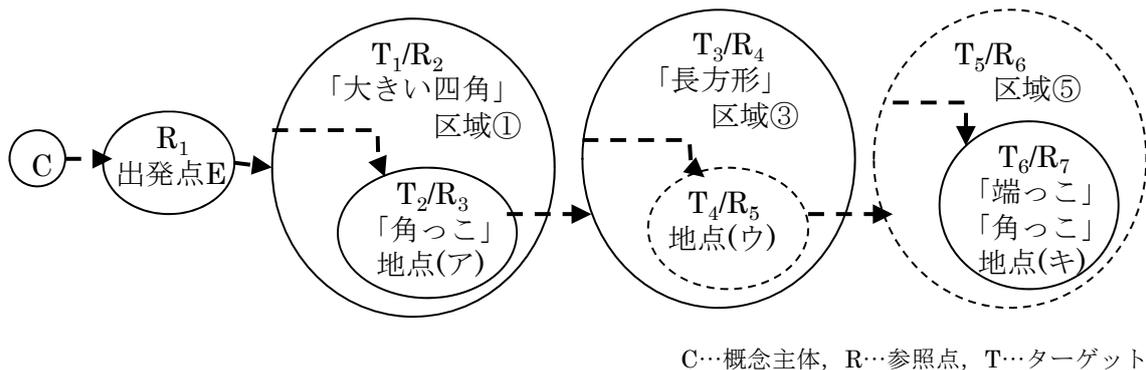


図 3.7 談話区間【出発点～地点(キ)】での参照点構築の構造 ([JMJM2G]の場合)

3.5 小括

以上本章では、<参照点>を地点としてではなく図形として指定している談話事例に焦点を当て、その背後に存在する視点の異なりを図形認知の側面から探り、さらにそれが「道順説明」における参照点構築にどのように反映されているかを明らかにすることを試みた。

まず、本研究で実験材料とした地図が「図・地反転」と呼ばれる現象を生み出す余地のあるものとなっており、その「図」と「地」の反転に関しては、実験材料の地図上の白い図形部分（区域）が「図」として焦点化して捉えられる場合と、逆に、地図上の黒い線の部分（道筋）が「図」として焦点化して捉えられる場合が区別できた。

そこで、白く囲まれた図形部分を図として概念化する表現を‘区域 (districts) 基盤型の「道順説明」、地図上の黒い線の部分を図として概念化する表現を‘経路 (paths) 基盤型の「道順説明」と呼んだ。

次に、区域基盤型の「道順説明」の参照点構築の過程を明らかにするため、まず個々の談話区間の内部における参照点構築の構造に注目し、その後、複数の談話部分に視点を拡大してその関係性を検討した。

その結果、区域基盤型の「道順説明」の参照点構築では、区域をたどる「鎖状所格の構

築」を原型としながらも、指定された区域の内側にその一部を指定する参照点構築を内包する構造を成していることを明らかにした。

本章のはじめに触れたように、このような区域基盤型の「道順説明」は、接触場面では母語場面よりも多く見られる。ただ、やはり事例が少ないため、説明者がこのような表現方法を行っても、もし被説明者が同じ視点を持っていなければ、すぐに受け入れることは難しい。この問題については、第5章で再び取り上げる。

第4章 「道順説明」における空間の概念化



この章では、「道順説明」の談話データにおける空間指示表現に焦点を絞り、その概念化の様態を見ていく。実験材料に用いた地図は抽象的なものであり、一見掴み所がないため、さまざまな言語表現が予想される。しかし、実際の表現形式のタイプは、かなり限られている。この章では、空間参照枠と空間描写における視点取りという捉え方に基づき、「道順説明」の談話の中では、空間がどのような参照枠に基づいて概念化され、それがどのような表現形式で示されているかを明らかにする。

4.1 はじめに

「空間」に関する思索は哲学に始まり、長い歴史の変遷と蓄積の過程を持つ。物理的空間と心理的空間の明確な区別自体は、ルネサンス以降の近代の産物であり、実証的な心理学的空間研究は、さらに時を経て19世紀後半にようやく登場する (cf. 空間認知の発達研究会(編) 1995: 220, 片岡 2008)。

近年では、言語文化人類学、認知言語学、認知心理学などの領域でも言語と空間に関する研究が進み、空間概念の研究には、文化的／地理的特性、および言語に起因する認知方略などの観点が加わった。特にオランダのマックス・プランク心理言語学研究所では1990年代から、異なる語族に属する20以上の言語に関して、空間表現と空間概念の学際的な比較調査が行われてきた。その結果、従来ごく当然と考えられてきた人間の身体を中心とした三次元的空間概念には当たらない空間把握の存在が、明らかになったのである。そして、空間把握には、少なくとも3種の「空間参照枠 (frames of spatial reference)」があることが提示された (cf. Baayen & Danziger eds. 1994: 63-98, Pederson & Roelofs eds. 1995: 65-88, Levinson 1996; 2003, 井上 1998; 2008)。

他方、談話分析の領域では、Linde & Labov (1975) が空間と談話の関係に注目したのを初めとして、空間参照枠と空間描写の関係を談話の中でより緻密に考察する研究が、成

果を積み重ねてきている (cf. 片岡 2005: 230-232)。特に Taylor & Tersky (1996) の研究は、地図を用いた一連の実験を元に、空間 (環境) 描写の構造とその描写の視点について詳細な分析を行ったものであり、上記の空間参照枠のモデルを取り込む形となっている。

以上の空間参照枠のモデルと空間描写の枠組みを元に、本章では、「道順説明」の談話において空間が説明者によってどのように概念化され、それが被説明者との間でどのような言語形式で伝達されているかを検討する。

4.2 空間参照枠と空間描写の枠組み

まずは、言語人類学、認知心理学などの領域において想定されている 3 種の空間参照枠のモデルを押さえ、その後、空間描写における視点取りの枠組みを紹介する。

4.2.1 3 種の空間参照枠

空間参照枠には、「相対(的)参照枠 (relative frame of reference)」、「固有(的)参照枠 (intrinsic frame of reference)」、「絶対(的)参照枠 (absolute frame of reference)」の 3 種が指摘されている¹ (cf. Levinson 1996; 2003: 24-61; 井上 1998; 2008; 片岡 2005; 細馬 2008a)。ここで、その概略をまとめておく。

たとえば、図 4.1 の状況では、少なくとも 3 種の言語表現化が可能である。

- (i) 「時計はカメラの右にある。」 … 「相対参照枠」に基づいた表現
- (ii) 「時計はカメラの前にある。」 … 「固有参照枠」に基づいた表現
- (iii) 「時計はカメラの北側にある。」 … 「絶対参照枠」に基づいた表現

まず、空間参照枠の設定には、「指示対象 (referent)」、「指示基点 (relatum)」、「観察者の視点 (viewpoint of observer)」、および「原点 (origin)」という要素が用いられる。図 4.1 の状況では、「時計」が「指示対象」、「カメラ」が「指示基点」となる。

¹ 用語の翻訳に関しては、学問間や領域間で統一性に欠ける。ここでは、近年の傾向を元に、最大公約数的な訳語を使用する (cf. 片岡 2005: 236, 小島 2010: 192)。

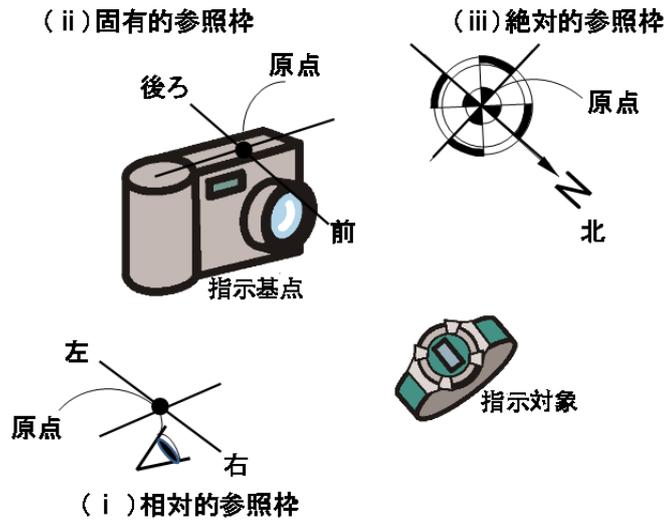


図 4.1 3種の空間参照枠の関係

(i) は「相対参照枠」に基づいた表現で、「観察者中心 (viewer-centred)」を特徴とする。「観察者の視点」(視点は話者に限らないが通常は人間)に原点が位置づけられ、上下、前後、左右などの座標軸が定められる。ここでは「観察者の視点」を基に、「指示対象 (時計)」と「指示基点 (カメラ)」の空間関係が同定される (3項関係)。

(ii) は「固有参照枠」に基づいた表現で、「対象 (object-centred) 中心」を特徴とする。指示基点となる「モノ」に備わる特徴を元に座標軸が定められる。ここでは、「カメラ」に原点が位置し、一般にレンズがついている面が「前」と捉えられられる特徴に基づき、座標軸が定められている。「観察者の視点」がどこにあるかには関わりなく、「指示対象 (時計)」と「指示基点 (カメラ)」の関係で空間関係が同定できる (2項関係)。

(iii) は「絶対参照枠」に基づいた表現で、「環境中心 (environment-centred)」を特徴とする。方位磁石や重力に基づき座標軸が定められる。平面上では「東西南北」を基準とした表現が基本である。ここでは、「観察者の視点」は一切関わりなく、「指示基点 (カメラ)」と「指示対象 (時計)」のみを座標軸に据えれば、その空間関係は同定される (2項関係)。

なお、これら3種の空間参照枠は、さまざまな状況下での空間描写において平等に用いられるわけではなく、どの参照枠を慣習的に重用するかという指向性/嗜好性が存在する (Pederson *et al.* 1998)。片岡 (2005: 224) のまとめによれば、英語や日本語においては、

特別な場合を除いて²、日常生活で重用されるのは相対参照枠および固有参照枠であるという。

4.2.2 空間描写における視点取り

次に、主に言語学、談話分析の領域で行われてきた空間描写における視点取りの研究を紹介したい。

早くから Linde & Labov (1975) が空間と談話の関係に注目し、記憶に蓄積された空間情報が談話の構成要素と文法形式に及ぼす影響を分析した。彼らは、ニューヨーク在住の市民が、自分が住むアパートの間取りを描写する談話を検討した。その結果、ほとんどの情報提供者 (97%) が、入り口から始まってすべての部屋に入るための最小限の経路を描写するという視点 (ツアー型 (TOUR type)) から描写を行った。残りの情報提供者 (3%) は、(想像上の) 見取り図的な視点 (見取り図型 (MAP type)) から描写を行った。前者の「ツアー型」はさらに、その言語的特徴から、(1) 連結詞、名詞句、場所の副詞などを中心とした静的 (static) な描写の場合と、(2) あたかもアパート内を聞き手と一緒に探索するような動的な (mobile) 描写の場合に分けられた。

その後、空間描写の研究は、描写視点の型や言語的特徴の詳細な検討のみならず、上述の空間参照枠の研究成果を取り込む形となっていく (Ehrich & Koster 1983; Klein 1982; Shanon 1984; Brown 1995; Levelt 1996; Kataoka 2004, 片岡 2011)。特に Taylor & Tersky (1996) は、地図を用いた一連の実験を元に、環境描写の構造とその描写の視点について、空間参照枠のモデルを用いて詳細な分析を行っている。ここでは、環境描写の 3 つの根本的なタイプ (gaze, route, survey) とその特徴が、表 4.1 のようにまとめられている。

「注視描写 (a gaze description)」は環境外部の固定された視点から場面をスキャンする描写、「経路描写 (a route description)」は環境内を探索する描写、「見渡し描写 (a survey description)」は環境の上の固定された視点から場面 (ないしは地図) をスキャンする描写とされる (Taylor & Tersky 1996: 383)。なお、このような描写の視点取りと空間参照枠の対応関係は、あくまでも理想的／典型的な場合とされている³。

² たとえば、井上 (2002) では、高知県のある地域で絶対参照枠を日常的に用いる人々の存在が取り上げられ、アンケートとインタビューによる調査報告が行われている。また、片岡 (2005) では、看板広告における空間描写表現の分析により、従来認められていたほど相対的／固有参照枠に偏ったものではないという結果が報告されている。

³ 片岡 (2005: 236) の注 10.によれば、この対応関係の妥当性について、Levinson 本人は判断を保留したという。

表 4.1 描写の視点取りのタイプと特徴

特徴	描写の視点取り		
	注視描写 (gaze)	経路描写 (route)	見渡し描写 (survey)
空間参照枠	相対参照枠	固有参照枠	外的(絶対的)参照枠
視点	固定, (話者の)外部	推移, (話者の)内部	固定, (話者の)外部
指示対象	物体(ないしは人物)	人物	物体
動詞	静的	動的	静的
指示語彙	前後左右	前後左右	東西南北
現実世界における対応行動	固定位置からの全体像把握, 水平的な表示	(経路)探索過程における視点移動	固定位置からの全体像把握, 垂直的な表示(地図化)

※ Taylor & Tersky (1996: 383) の TABLE 4 より改訂. 片岡 (2005: 232) も参考.

以上を踏まえ、次節からは「道順説明」での談話データにおいて、空間がどのように概念化され、それがどのような表現形式によって伝達されていくかを見ていくことにする。

4.3 「単純な道順(赤)」での空間の概念化

この研究で実験材料に用いた地図は抽象的なものであり、一見掴み所がないため、さまざまな概念化が試みられると予想される。

しかしながら、実際に調べてみると、「相対参照枠」か「固有参照枠」のどちらかに基づく概念化だけであり、「絶対参照枠」に基づく概念化はなかった。これは、4.2で紹介した日常生活での傾向と一致する。また、その表現形式も限られていた。以下、まずは「単純な道順(赤)」での談話データを元に、順に「相対参照枠」に基づく概念化、「固有参照枠」に基づく概念化を見ていく。

4.3.1 相対参照枠に基づく概念化

相対参照枠に基づく概念化には、少なくとも3種の表現形式が見られる。説明者の発話に焦点を当て、具体例を見てみよう（以下、空間指示表現はゴシック体で示し、注目すべき発話の左端に「→」を付す。地点記号については、第1章図1.6または巻末の付録3を参照）。

(1)[JMJM1R] 《地図上に記された記号 (A~E) を方位とした表現》

- 01 説：え=と, __
02 ..^A_{出発点}から出発して=, /
03 ..`突き当り_{地点(5)}まで行ってください. \
04 被：..はいはい. __
05 ..`突き当り_{地点(5)}行きました. \
06 説：...^で, /
07 ..それから..あの= --
08 → ... (1.7)^Bの方向`に, /
09 被：..^Bの[方向`に], /
10 説： [`まっすぐに], /
11 説：...`突き当り_{地点(き)}^まで行ってください. \
12

(2) [JMJM4R] 《慣習的に地図の上方を北として「東西南北」を定めた表現》

- 04 説：... (8)`えっと, __
05 ..^A_{出発点}から入ってください. \
06 説：..え=と, __
07 → `上=を^北=とを考えてください. \
08 被：...上を^北と考[え`て..はい]. \
09 説： [考え`て=], __
10 ..はい. \
11 ..それで=, __
12 ..まず^A_{出発点}=から<x入り x>ます. \
13 被：(0)[はい]. \
14 → 説： [みな]みにず=つと, __
15 被：..はい. \
16 説：..行きまして, /
17 説：..え=, __
18 ... (9)みっ^つ目の`曲がり角_{地点(5)}, \
19 被：... (1.1)みっ[`つ目の曲がり角_{地点(5)}], \
20 説： [`つ目の曲がり角_{地点(5)}], \
21 ..え=と, \
22

22 被：(0)^突き当りのところ_{地点(5)}?／
 23 説：(0)^突き当り[の]ところ_{地点(5)}ですね。／
 24 被： [はい].\
 25 説：..^突き当りのと`ころ_{地点(5)}を,___
 26 → ..[え=]西に,___
 27 被： [<x はい x>].\
 28 説：...行きます.\

(3) [JFJF5R] 《地図上の記号 A を上方として「上下左右」を定めた表現》

01 説：え=と,___
 02 ..^では,\
 03 ..^Aから出発します.\
 04 → ..^Aか`ら=,／
 05 → ..^下`に=,／
 06 → ..`降りて=,___
 07 説：..
 08 ..`3つ目=^の, /
 09 ..`角^を,／
 10 → ...(1.9)^今見てる=,___
 11 → ...^Aが`上にありますか?／
 12 被：..はいはい.\
 13 → 説：...^今見てる,___
 14 → ..^Aが`上にあるんだったら,___
 15 (0)じゃ,___
 16 → ..`左に?／
 17 ..^曲がってください.\
 ((中略))
 24 → 説：...^3つ目を`左に曲がってください.\
 25 ..^突き当り_{地点(5)}に`なってます.\
 26 被：...(1.6)はい.\

例(1)では、地図上に印された「記号 A～E」に基づいて、「B の方向に」(発話[08])と移動の方向が指定されている。ここでは、説明者の視点が、遠隔の固定点にあり、地図全体を観望するような表現になっている。そして、地図の周囲に記された記号「A～E」がそれぞれベクトルの向かう先となり、方位磁石の方位盤に配された「N」「S」「W」「E」などの方位記号と同様の役割を果たしている⁴。記号「A～E」は、元来、「道順説明」の出発点／終着点を示すために印されたものである。しかしながら、実験者の思惑とは別に、目立った印のない地図上においては、これらの記号は、いわゆる「ランドマーク」の役割を果たしたといえる (cf. Lynch 1960, Pick and Somerville 1988)。ここで、図 4.1 に戻って考えてみよう。例(1)の状況では、説明者の視点は「観察者の視点 (=図 4.1 の「目」の図部分)」と重なり、「突き当り (=地点(う))」が指示基点の「カメラ」に相当し、次の「突き当り (=地点(き))」が指示対象の「時計」に相当する⁵。そして地図に直面している「説明者 (=観察者) の視点」から見て、地点(う)と地点(き)の位置関係は、次のように表現される。

「地点(き)_(=指示対象) は、地点(う)_(=指示基点) の B の方向にある。」

すなわち、例(1)は、地図上に印された「記号 A～E」を用いて表現された、相対参照枠に基づいた概念化の例と言える。

なお、例(1)の場合、被説明者も説明者と同じように自分の地図を持ち、(紙面上で A の記号が上となるように) 地図に直面しているため、「観察者 (=説明者) の視点」は、「被説明者の視点」と重なり、両者が地図上で位置づける方位関係は同じものとなっている。

例(2)では、説明者は、「上=を^北=とを考えてください」(発話[07])と最初に参照枠を指定している。これは、方位の指定がない限り地図の上方を北とする慣例的規範に基づいたものであり、そこから自動的に「東西南北」の方位が配され、これが参照枠となっている。発話[14]の「みなみに」や、発話[26]の「西に」という表現は、この参照枠に基づいて指された方向である。ここでも、説明者の視点は遠隔の固定点にあり、地図全体を観望するような表現になっている。

なお、例(2)では「東西南北」という表現が用いられているが、「絶対参照枠」ではない。この場合も、あくまでも地図の紙面上 (図面上) で示される方向の問題であり、方位磁石

⁴ 言うまでもないが、これらの記号「A～E」は、実際に方位磁石が示す方位とはまったく関係ない。

⁵ Langacker (1993) の参照点構築で言えば、「参照基点」が「参照点 (reference point)」、「参照対象」が「ターゲット (target)」、「観察者の視点」が「概念主体 (conceptualizer)」にそれぞれ相当する (cf. 第 1 章 1.3)。

が示す方位とは無関係であることから、相対参照枠に基づく概念化の例と判断する⁶。

例(3)では、「A から下に降りて」(発話[04-06])、3 つ目の突き当り(地点(う))を「左」に曲がるように指示している(発話[24])。その際、発話[10-14]において「今見てる=Aが上にありますか?」と確認されている。ここから、説明者は、地図上で記号 A が存在する方向を「上」とした「上下左右」の参照枠を想定していることが分かり、これについて被説明者に同意を得た後、「左に」(発話[16-17, 24])曲がるように指示している。この例(3)でも、説明者の視点は遠隔の固定点にあり、地図に対面する視点から「上下左右」の方位が指定されている。

このように、相対参照枠に基づく概念化の表現形式には、1)地図上に記された記号(A～E)を方位とした表現、2)慣習的に地図の上方を北として「東西南北」を定めた表現、および、3)地図上の記号 A を上方として「上下左右」を定めた表現、の 3 種があった。これら 3 種の表現形式はいずれも、説明者の視点が遠隔の固定点にあり、地図に対面／観望する形で空間指示が行われている点で共通している。

4.3.2 固有参照枠に基づく概念化

次に、固有参照枠に基づく概念化を見てみたい。この場合の表現形式は、「前後左右」を用いたもののみであった。

(4) [JFJF2R]

03 説：(0)あたし^A から=なん`よ=、／

04 被：(0)うん、\

05 → 説：..で^A 一番上にあるから、／

06 被：..う[ん]、\

07 → 説： [じゃ]^紙を反対にして、\

((中略))

25 → 説：..^A を、\

26 → ...一番下にしたら=、／

27 被：..うん、\

⁶ もし絶対参照枠に基づいて「突き当たりのところを西に行きます」という表現を理解するならば、地図の紙面上の「西」(=記号「B」が記してある方向)とはまったく関係なく、その場で地図上に置いた方位磁石が実際に指し示す「西」の方向に進行することになる。

- 28 → 説：..自分の^向きから`右左っていう[ふうになるよね]？／
- 29 被： [あ^ほうじゃね？,／.. ^ほうじゃね].／
- 30 ..ほうじゃほうじゃ.＼
- 31 ..オッ[ケ=],__
- 32 → 説： [^そう]する`ね?／
- 33 被：..はい.＼
- 34 説：...じゃ=,__
- 35 ..えっと=,__
- 36 ..^A 出発点 から=,__
- 37 被：..うん.＼
- 38 説：..まず=,__
- 39 被：..うん.＼
- 40 説：..え=と,＼
- 41 ..^3 番目の=,__
- 42 被：..うん.＼
- 43 説：..`曲がり角地点(う)まで来^て=,／
- 44 被：..うん.＼
- 45 → 説：..`右にずっと行っ^て=,／
- 46 被：..うん.＼

例(4)では、まず、進行方向が「自分の^向きから`右左」と定められるように、地図の向きを上下逆に置き換えることが、説明者から提案されている（発話[07, 25-28]）。この提案が被説明者に同意された後、3番目の曲がり角（地点(う)）では、「右に」という表現で移動方向が示される（発話[45]）。ここでは、説明者自身の内部に座標軸の原点が据えられ、説明者の身体を中心として「前後左右」の空間が指定されている⁸。すなわち、固有参照枠に基づいた空間指示表現と言える。先の図 4.1 では、固有参照枠の場合、指示基点となる「カメラ」の内部に座標軸の原点が据えられ、「時計」が指示対象となっていた。例(4)では、「カメラ」が「説明者」に、「時計」がこれから目指すべき「3番目の曲がり角 (=地点(う))」に、それぞれ相当する。説明者は、自分の身体内部に座標軸の原点を据えて座標軸

⁷ 広島方言で「そうだね」の意味。

⁸ ここでは「説明者」の視点は「カメラ」の原点と重なっているため、「観察者の視点」は不要とされる。

のベクトルを定める。説明者が顔を向けている方が「前」であり、それを元に「右（手側）」「左（手側）」が振り分けられる。説明者の視点に立てば、出発点 A から「3 番目の曲がり角」に進むべく、その地点に顔を向けていれば、「3 番目の曲がり角は説明者の前にある」という状況になる。そして、前進して「3 番目の曲がり角」に到着したとき、その時点で次に「右」「左」のどちらに進むかの判断が示される。例(4)では、説明者が「3 番目の曲がり角」を前方としたままの視点で、「右に」（＝「説明者の右手側に」）と示している（発話[45]）。

なお、ここでは便宜上、説明者の視点から説明を行ったが、被説明者も自分用の同じ地図を持って同じ経路上をたどっていく状況なので、ここで説明者を被説明者に置き換えても状況は同じである。また、固有参照枠に基づく場合、実際のところ、対面する紙の向きがどうであろうと言語表現に影響はない。しかし、「前方に進む」という点では、指示対象を自分の前方においた方が説明者にとっては空間的イメージがしやすくなる。そのため、例(4)の説明者は「紙を反対にして」（発話[07]）という提案を行ったものと考えられる⁹。

「(前後) 左右」という言語表現が用いられる点では、上述 4.3.1 の相対参照枠の例(3)、すなわち地図上の記号 A を上方として「上下左右」を定める表現形式と重なるため、判別が紛らわしい。しかし、すでに見てきたように、例(3)で説明者が用いた相対参照枠では、説明者の視点は遠隔に固定され、そこから方位が同定されていた。これに対して固有参照枠の場合には、説明者の内部に座標軸の原点があるため、説明者の視点が移動すれば、示される方位も随時変化する。

実験者が意図したわけではないが、「単純な道順(赤)」において地点(う)で指し示される方向は、相対参照枠に基づいた場合には「左に」（cf. 例(3)発話[16, 24]）と表現されることになり、固有参照枠に基づいた場合には「右に」（cf. 例(4)発話[45]）と表現されることになる。すなわち、同じ方向を示すための言語表現が、「左」「右」正反対となる現象が生じてしまう。例(4)の説明者は、発話[1-33]に見られるように、具体的な「道順説明」を始める前に、参照枠の設定のために多くの発話のやり取りを重ねていた。それは、上記のような紛らわしさを避ける意図があったものと推察される。

⁹ 認知心理学の領域では、「整列効果 (alignment effect)」と呼ばれる現象がある。これは、「地図の記憶をもとに方向判断を行うとき判断の基準となる向きによって困難さが異なる現象」とされている (cf. 開 2001: 67)。例(4)で紙の向きを変える行動は、このような整列効果と関わりがあると考えられる。

4.3.3 相互作用による空間指示表現の確定

ここまで、説明者の言語表現を元に、「単純な道順(赤)」における空間の概念化を見てきた。

ところで、このような空間参照枠およびその概念化は、必ずしも説明者の側から一方的に定められるわけではない。場合によっては、被説明者からの働きかけが行われ、それが説明者の表現選択に影響を及ぼすこともある。そのような相互作用が行われる例を見ておきたい。

まず、例(5)は、説明者が示した方向について、被説明者が別な表現形式で言い直して確認している例である。

(5)[JMJM2R]

- 49 被：(0)当たった突き当たった_{地点(う)}.\
50 ...ほいで?/
51 説：(0)`そして=._
52 被：..うん.\
53 説：... (1.0)よ--
54 ..え=と`横--
55 → ..まあ^左=%`へ,/
56 → 被：..`左って言ったら^E側?/
57 → 説：... (0.9)^B側です.\
58 → 被：..^B側?/
59 → 説：..^B側へ,_
60 被：..うん.\
61 説：...^まっすぐ`進んでくださ[い].\
62 被： [ま]っすぐ行った._

例(5)では、地点(う)に突き当たった後、説明者は「左へ」と移動方向を示している（発話[55]）。これは、相対参照枠に基づき、地図上の記号 A を上方として「上下左右」を定めた表現形式である。しかしこの時点で、道順を知らない被説明者にとっては、「左へ」という指示方向が相対参照枠に基づくものか、あるいは固有参照枠に基づくものか、定かではない。そこで「左って言ったら^E側?」（発話[56]）と、別の表現（相対参照枠に基づき、地図上に記された記号（A～E）を方位とした表現形式）で確認を行っている。これに

左右」の表現形式とすることで両者が合意する（発話[17-22]）。すなわち、相互作用の結果、当初示された説明者の相対参照枠ではなく、被説明者の固有参照枠に基づく概念化が採用されることになっている。

さらに、次の例(7)のように、説明者が自ら、異なる空間参照枠ないしは表現形式で言い換えていく場合もある。

(7)[JFJF4R]

06 ...^Aから'Bに行く道なんですが=, __

07 被：..うん.\

08 説：..^最短距離を%

09 ‘まあ考えてみてください.\

10 ..でまあ^団地の=, __

11 ^入口みたいなところから, __

12 ..[<咳>]

13 被：[うん].\

14 ..え=と, __

15 → ..'まず^南の方に降りますね?／

16 → 被：...<@南って@>--

17 → 説：(0)南でしょ?／

18 → 被：...ええ.\

19 説：..'で, __

20 ..'ず=つと降りて=, __

((中略))

41 ...(.7)突き当たります_{地点(う)}と=, __

42 被：..うん.\

43 説：...(.7)え=つと,

44 → ..^地図で言う@と=, __

45 → ...(.2.0)'左ですね. __

46 被：(0)うん. \

47 説：^(0)だから, __

48 → ...^進行方向で言う^と, /

49 → ..^右側'に, /

- 50 説：..'曲がってください、\
46 被：..は=い.＿

例(7)では、説明者が方向を示す際に、3種の表現形式が用いられている。初めは「'ま
ず^南の方に降りますね?」と示され(発話[15])、被説明者はこれを、笑いを伴って「南っ
て」と繰り返す(発話[16])。しかし、続きの確認のやり取り(発話[17-18])から、地図
の上方を北として「東西南北」を定めた表現形式が被説明者に受け入れられたものと推察
される。ただし、この表現形式はここで一回使われたのみで、以降は用いられていない。
代わりに、説明者は地点(う)での移動指示で、「地図で言う@と=, ...(2.0)'左ですね」(発話
[44-45])、「進行方向で言う^と, ..^右側'に」(発話[48-49])と表現している。前者は相対
参照枠に基づいた「上下左右」による表現形式、後者は固有参照枠に基づいた「前後左右」
による表現形式となっている。そして、同説明者は、これ以降も、この2つの表現形式を
併用していく。このように、説明者が自ら異なる空間参照枠/表現形式で言い換える場合
の背後には、空間指示の紛らわしさを避ける意図があるものと考えられる。

以上の例から、「道順説明」において用いられる空間参照枠およびその表現形式は、必
ずしも説明者の側から一方的に定められる場合ばかりではなく、被説明者からの働きかけ
によって影響を受ける場合もあり、相互作用の中で両者の間における合意として定められ
ていることがわかる。

4.3.4 確定された空間指示表現

すでに述べたように、「単純な道順(赤)」で相対的視点に基づいた「左右」と、固有的視
点に基づいた「左右」の空間指示の判別は、進路方向が正反対になるため、この談話では
重要なポイントとなっている。同道筋上で特にそれが問題となるのは、地点(う)と地点(さ)
である。いずれもいわゆる「突き当たり」となっているT字路形の地点であり、そこで「左
右」どちらに進むべきかの指示が求められることになる。

地点(う)では、これまで見てきたように、説明者と被説明者の間で、複数の空間参照枠
や表現形式が持ち出されて、いずれに基づくべきか、相互にやり取りが重ねられる場合も
あった。しかし、その地点を過ぎて2度目のT字路である地点(さ)まで来ると、両者間の
空間指示表現はほぼ確定され、説明者の提示した表現がそのまま被説明者に受け入れられ
るようになる。

このような地点(う)に関しては、説明者と被説明者のやり取りをより丁寧に見ていく必
要がある。そのため、この問題については第5章で改めて論じることとして、ここでは、

母語話者がどのような空間参照枠および表現形を用いているかについて全体的な傾向を捉えるため、より確定しやすい地点(さ)に焦点を当てて見ていくことにする。

具体的には、地点(さ)において説明者はどのような空間指示表現を用いているか、またそれがどのような空間参照枠に基づくものであり、どのような表現形式に基づくものであるかを調べた。その結果が、表 4.2 である。ここでは参考のため、描写における視点取りの種類も示してある。

表 4.2 地点(さ)における説明者の空間参照枠と表現形式（「単純な道順(赤)」の場合）

被験者ペア	地点(さ)での空間指示表現	空間参照枠	言語表現形式	描写における視点取り
JMJM1	「Bの方角へ」	相対参照枠	地図上の記号(A~E)	注視描写
JMJM2	「B側に」	相対参照枠	地図上の記号(A~E)	注視描写
JMJM3	「B方面に」	相対参照枠	地図上の記号(A~E)	注視描写
JMJM4	「西に」	相対参照枠	地図の上方を北として 「東西南北」	注視描写
JMJM5	「Bの方に」	相対参照枠	地図上の記号(A~E)	注視描写
JFJF1	「右」	固有参照枠	進行方向で「前後左右」	経路描写
JFJF2	「右に」	固有参照枠	進行方向で「前後左右」	経路描写
JFJF3	「右に」	固有参照枠	進行方向で「前後左右」	経路描写
JFJF4	「進行方向だったら右側」 「地図だったら左側に」 (併用)	固有参照枠 相対参照枠 (併用)	進行方向で「前後左右」 地図に対面して「上下左右」 (併用)	注視描写 経路描写 (併用)
JFJF5	「左」	相対参照枠	地図に対面して「上下左右」	経路描写

表 4.2 の結果は、相対参照枠に基づいている被験者ペアが 6 組、固有参照枠に基づいている被験者ペアが 3 組、および両者を併用しているペアが 1 組 (4.3.3 の例(7)のペア [JFJF4R]) であった。

相対参照枠の場合の表現形式 (併用したペアも含む) は、地図上に記された記号 (A~E) を方位とした表現形式が 4 組で最も多く、地図の上方を北として「東西南北」を定めた表現形式が 1 組、および、地図上の記号 A を上方として「上下左右」を定めた表現形式が 2 組であった。固有参照枠の表現形式は 4 組 (併用したペアも含む) で、すべてが進行方向に向かって「前後左右」の表現形式を用いていた。

このように、「単純な道順(赤)」の地点(さ)に至ると、説明者・被説明者間の空間参照枠やその表現形式は、ほぼ確定される。そこには特に目立った傾向差は見られず、相対参照枠か、固有参照枠のいずれかに基づいて行われていることがわかる。

4.4 「単純な道順(緑)」での空間の概念化

前節までは、「単純な道順(赤)」の談話データを元に、空間の概念化を検討してきた。ただし、そこで定められた空間参照枠やその表現形式が、両者の間で必ずしもそのまま用いられるとは限らない。次に、説明者と被説明者の役割を交替して 2 度目に行う「単純な道順(緑)」の場合には、それがどのように現れているかを見てみたい (地点記号は、第 2 章図 2.2 または巻末の付録 3 を参照)。

まず、例(8)は、「単純な道順(赤)」で定められた空間参照枠が、次の「単純な道順(緑)」でもそのまま用いられている被験者ペアの例である。

(8)[JMJM1G]

- 11 説 : ...え=`では出発します。__
12 ^E から行って、/
13 ...え^1 つ目の%`角_{地点(ア)}を、/
14 → ..^A の方へ行%きます。__
15 被 : (0)はい。\
16 説 : ...で`そこを^突き当たります_{地点(ウ)}。__
17 被 : ...(1.6) 1 つ目の`角^を?/
18 → 説 : ...え=`D の方へ行くかど`方ではなくて、/
19 → ...^B の方へ行くかどを--

- 20 被：...(1.2)はい.\
- 21 ..'はいはいわかりました.\
- 22 説：(0)`で突き当たります_{地点(ウ)}._
- 23 被：(0)はい.\
- 24 → 説：...で^Aの方へ行って`突き当たります._
- 25 被：..はい.\

例(8)の被験者ペアは「単純な道順(赤)」の道順の例(1)と同じ被験者ペア[JMJM1]であり、説明者・被説明者の役割を交替しても、空間参照枠およびその表現形式は変更されることなく、同じ相対参照枠に基づき、一貫して地図上の記号(A~E)を用いた表現形式が用いられている(発話[14,18,19,24])。

ただし、すでに述べた通り、地点(ア)の道筋の形状は、実験材料の地図作成時での配慮のため、Y字形となっているのに対し、「単純な道順(赤)」の地点(あ)は地図に直面して└形になっているという違いがある(cf. 第2章2.2.2)。そのため、地点(ア)については「単純な道順(赤)」での地点(あ)とは異なる説明が必要となる。例(8)では、説明者が示した「1つ目の角」(発話[13])、すなわち地点(ア)は、被説明者にはすぐには位置が同定されずに聞き返されている(発話[17])。そのため、説明者は同地点を道筋が向かう方向で表現し直している(発話[18-19])。

他方、例(9)は、「単純な道順(赤)」で定められた空間参照枠が次の「単純な道順(緑)」で変更された被験者ペアの例である。

(9)[JFJF5G]

- 01 説：'Eからスタートしま=す._
- 02 被：...はい.\
- 03 説：..で=,_
- 04 ..'ずっ=とまっすぐ行く'と=、／
- 05 被：(0)うん.\
- 06 説：..あの^2つに分かれるの'で=_{地点(ア)}、／
- 07 被：(0)はい.\
- 08 説：(0)^右の'方=、\
- 09 ..'行ってくださ=い.\
- 10 被：...'右'っていうのは、\

- 11 ...^進行方向に[向かって'右]?／
 12 説： [進行方向に]向かって右.\
 13 被：..'は=い.\
 14

例(9)の被験者ペアは、例(3)と同じペア [JFJF5R]であり、「単純な道順(赤)」では説明者は地図上の記号 A を上方として「上下左右」を定めた表現形式を用いていた。しかし、「単純な道順(緑)」になって説明者が交代すると、今度は固有参照枠に基づいて説明が行われる。発話[11-13]では、被説明者から始まるやり取りにより、その視点が確認されている様子が見て取れる。

このように、はっきりと空間参照枠の変更が行われる場合もあれば、次の例(10)のように、最初の段階ではまだ揺れが見られる場合もある。

(10)[JMJM5G]

- 01 説：え=,___
 02 → ^Aを`上とします.\
 03 被：..'はい.\
 04 説：..え=,___
 05 ..僕は^Eから`Aに向かいます.\
 06 被：..'はい.\
 07 説：...で,___
 08 ..^Eからまず入っ`て,／
 09 被：..'はい.\
 10 説：..え==,___
 11 ...^ふたまたの道_{地点(ア)}`を,／
 12 被：..'はい.\
 13 → 説：...^Bの方に向かってください.\
 14 被：..'はい.\
 15 説：...(8)え=^そしたら`突き当たります_{地点(ウ)}.\
 16 被：..'はい.\
 17 説：..突き当たりました`ら_{地点(ウ)},／
 18 → ^今度は`上,\
 19 → ...え=Aの方に,／

- 20 被：..はい.\
- 21 説：...行ってください.\

例(10)では、発話[02]で「^Aを`上とします」と示され、相対参照枠に基づくことが伝えられている。これは、「単純な道順(赤)」の場合と同じである。その後、地点(ア)の「ふたまたの道」で「Bの方に」向かうことが指示されている(発話[11-13])。すなわち、地図上の記号(A~E)を用いた表現形式で指定されている。しかし、「突き当たり」の地点(ウ)に至ると、移動方向がまずは「上」と示され(発話[18])、それが続けて「Aの方に」と言い換えられる(発話[19])。すなわち、ここではまず地図に直面しての「上下左右」の表現形式が用いられ、それが地図上の記号(A~E)を用いた表現形式へ言い換えられている。

このように、「単純な道順(緑)」の説明において、必ずしも「単純な道順(赤)」で定められた空間参照枠やその表現形式がそのまま用いられるわけではなく、場合によっては変更されていることがわかる。

そこで、「単純な道順(緑)」においても、「単純な道順(赤)」と同等な地点(サ)について、説明者が用いた空間指示表現、およびそれが基づいていた空間参照枠と表現形式を調べた。加えて、「単純な道順(赤)」の場合との変更の有無も調べた。結果は次の表 4.3 に示した通りである。

表 4.3 の結果を見ると、相対参照枠に基づいている被験者ペアが 6 組、固有参照枠に基づいている被験者ペアが 4 組であった(ただし[JFJF2]のペアでは空間参照枠や表現形式の混乱が見られた)。

このうち、「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」で変更がなく、同じ空間参照枠に基づいていたペアは 7 組だった(「単純な道順(赤)」で併用していたペアを含む)。しかし、相対参照枠から固有参照枠へ変更したペアが 2 組([JMJM3],[JFJF5])、逆に固有参照枠から相対参照枠へと変更したペアも 1 組([JFJF2]) あった。

このような空間参照枠とその表現形式の選択傾向の背後には、使用者(選択者)の認知的傾向や嗜好、地図の道筋の形状、経験の有無や蓄積(ex. 「単純な道順(赤)」で道に迷った等)が影響していると考えられるが、ここではこれ以上立ち入らない。

表 4.3 地点(サ)における説明者の空間参照枠と表現形式（「単純な道順(緑)」の場合）

被験者ペア	地点(サ)での空間指示表現	空間参照枠	言語表現形式	描写における視点取り	「単純な道順(赤)」との変更の有無
JMJM1	「Aの方へ」	相対参照枠	地図上の記号(A～E)	注視描写	なし
JMJM2	「A側に」	相対参照枠	地図上の記号(A～E)	注視描写	なし
JMJM3	「右」	固有参照枠	進行方向で「前後左右」	経路描写	有り
JMJM4	「北の方」	相対参照枠	地図の上方を北として「東西南北」	注視描写	なし
JMJM5	「Aの方に」	相対参照枠	地図上の記号(A～E)	注視描写	なし
JFJF1	「右に」	固有参照枠	進行方向で「前後左右」	経路描写	なし
JFJF2	「上」	相対参照枠*	地図に對面して「上下左右」	注視描写	有り
JFJF3	「右に」	固有参照枠	進行方向で「前後左右」	経路描写	なし
JFJF4	「上に」	相対参照枠	地図に對面して「上下左右」	注視描写	なし
JFJF5	「右に」	固有参照枠	進行方向で「前後左右」	経路描写	有り
			* 後の地点(ス)で固有参照枠(進行方向で「前後左右」)へ変更あり		

4.5 小括

以上、本章では、空間参照枠のモデルと空間描写の枠組みを元に、「道順説明」の談話において、空間が説明者によってどのように概念化され、それが被説明者との間でどのような言語形式で伝達されているかを検討した。

その結果、空間参照枠は、相対参照枠か固有参照枠のいずれかに基づいていることが明らかとなった。特に、相対参照枠に基づく場合には、3種の表現形式、すなわち 1)地図上に記された記号(A～E)を方位とした表現形式、2)慣習的に地図の上方を北として「東西南北」を定めた表現形式、および、3)地図上の記号Aを上方として「上下左右」を定めた表現形式、が用いられていた。固有参照枠に基づく場合には、説明者の身体を中心として

「前後左右」を定めた表現形式が用いられていた。

また、このような空間参照枠およびその表現形式は、必ずしも説明者の側から一方的に定められる場合ばかりではなく、被説明者からの働きかけによって影響を受ける場合もあり、相互作用の過程において両者の間での合意として定められていた。また、そこで定められた空間参照枠とその表現形式は、役割を交替して新たに行う「単純な道順(緑)」においても、そのまま用いられる傾向が強いものの、場合によっては変更されている例も見られた。

第Ⅱ部

「道順説明」での概念化に関するトラブルと相互作用

第Ⅱ部のはじめに



第Ⅰ部では、まず第1章において、「道順説明」の談話を検討する際に必要となる構成要素とその関係性を検討し、研究の枠組みを定めた。第2章では、この枠組みに基づいて、「談話区間」およびその談話区間から成る構造を観察し、特にその基本となる参照点の概念化について検討した。第3章では、図形の認知形態の異なりに基づいて、その概念化の違いを検討した。そして、第4章では、方向を定めるための空間参照枠とその表現形式から空間の概念化について検討した。このような、参照点、図形、空間に関する概念化は、「道順説明」を行う際に、説明者と被説明者の間で共通の基盤として相互に合意しておく必要性があることを見た。

第Ⅱ部では、これまで見てきた「母語場面」（日本語母語話者同士が被験者となる場面）に加えて、日本語母語話者と非日本語母語話者が被験者ペアとなる場面（「接触場面Ⅰ」、「接触場面Ⅱ」）を取り上げ、接触場面特有の問題を比較・検討するとともに、「道順説明」の談話をより多角的な視点から捉えることを目指す。談話データとしては、いずれも「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」のやり取りを対象とする。

一般に接触場面では、母語場面に比べてコミュニケーション効率が低い。言うまでもなく、非日本語母語話者には少なからず言語能力にハンディキャップがあるが、本研究での「道順説明」の談話データを検討すると、そのこととは別の要因も大きく影響していることが窺える。

このような問題を考えるため、第5章では、「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」の談話において見られた「道順説明」がうまく続けられなくなる状況（トラブル）に注目し、その背後にあると考えられる要因を検討する。続く第6章では、特に接触場面で、「道順説明」の談話のごく早い段階で参照点に関するトラブルが多発していることに注目し、ここからトラブルの発生以前の段階の解明を試みる。

第5章 「道順説明」におけるトラブルとその要因



第5章では、「道順説明」がうまく続けられなくなる状況を「トラブル」と呼び、その背後にある要因を検討する。「道順説明」の課題達成時間には母語場面と接触場面で差があり、そこには、非日本語母語話者の日本語能力のハンディキャップのみならず、いくつかの要因が関係していると考えられる。この要因に関して、空間に関する概念化、図形に関する概念化、そして参照点の選択という視点から検討する。

本章では、まず、「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」での「道順説明」におけるコミュニケーション効率（課題達成時間）を検討する。その結果を踏まえた上で、このコミュニケーション効率を低める要因として、「道順説明」がうまく続けられなくなる状況（トラブル）に注目し、その背後にある要因を検討する。

5.1 はじめに

第I部では、「母語場面」（日本語母語話者同士が被験者ペアとなる場面）での談話データを元に、「道順説明」の談話を検討する際に必要となる構成要素とその関係性を検討し、枠組みを定めた。また、「道順説明」を行う際には、説明者と被説明者の間で、参照点、図形、空間に関する概念化を、共通の基盤として相互に合意しておく必要性を見た。

本章では、母語場面に加えて「接触場面Ⅰ・Ⅱ」（日本語母語話者と非日本語母語話者が被験者ペアとなる場面）を取り上げ、「道順説明」の談話をより多角的な視点から捉えることを目指す。談話データとしては、いずれも「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」のやり取りを対象とする。

一般に接触場面では、母語場面に比べて、コミュニケーション効率が低い。言うまでもなく、非日本語母語話者には少なからず言語能力にハンディキャップがあるが、本研究での「道順説明」の談話データを検討すると、それらとは別の要因も大きく影響していることが窺える。

以下、本章では、まずは先行研究を押さえ、「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」での「道順説明」におけるコミュニケーション効率（課題達成時間）を検討する。その結果を踏まえた上で、このコミュニケーション効率を低める要因として、「道順説明」がうまく続けられなくなる状況（トラブル）に注目し、その背後にあると考えられ得る要因を検討する。

5.1.1 接触場面に関する先行研究

「接触場面」という概念は、ネウストプニー（1981）によって提唱された。これは、異なる母語や文化的背景を持つ者が参加者として出会う場面を指す。この概念は以後、関連する研究が多く積み重ねられて重要な学術用語として定着し、さらにネウストプニー本人およびその弟子や共感者たちにより「言語管理理論」へと拡大される形で発展する。宮崎・マリオット（2003）には、接触場面および言語管理理論に関する理論的研究、実証的研究が多数収録されており、言語管理理論の興隆と可能性を期待させる内容となっている。近年では加藤（2010）が、言語管理理論の枠組みの下、インターアクションの「規範」に焦点を絞り、規範の性質や機能などの分析を通して接触場面での会話参加者によるインターアクションの管理プロセスについて検討している¹。ここでは、表面化した逸脱からさかのぼって3種の規範（社会文化的規範、社会言語学的規範、言語的規範）が検討されており、管理プロセスから生成プロセスへ²と焦点の拡大が試みられている。

またファン（2011）は、接触場面の研究意義について次のように述べている。「接触場面の概念が一番強調することは、接触場面が、単にある言語による内的場面³の変異として存在するのではなく、それ自体外来性の著しい独自のコミュニケーション場面として成立すること、さらに個々の言語の内的場面の研究だけでは得られない、接触場面ならではの研究意義があるという点である」（ファン 2011: 42）。このような意義については、接触場面での日本語母語話者に焦点を当てて接触場面特有のコミュニケーション方略を明らかに

¹ 加藤（2010）は、言語管理理論の概要や位置づけを知る上でも参考になる。同書によれば、「言語管理」という概念は、談話におけるミクロなレベルだけではなく、よりマクロな言語計画の問題なども含んでおり、その守備範囲はかなり広いものであるという。

² ネウストプニー（1998, 1999）では、インターアクションあるいはコミュニケーションのプロセスについて階層化が行われ、その中で「生成プロセス」と「管理プロセス」の段階が区別される。「管理プロセス」は「生成のプロセス」と平衡して展開され、期待（規範）からの逸脱から始まるとされている（ネウストプニー 1995）。これまでの言語管理理論では、「管理プロセス」の方により研究の重点が置かれることが多かったという（加藤 2010: 11）。

³ 「母語場面」とほぼ同義とされている。「母語」という概念の複雑化に伴い、最近の接触場面研究で使用される動きがみられるという（ファン 2011: 52）。

している柳田（2010）の研究や、接触場面における第三者言語⁴の使用の実態調査を進めているファン（2006, 2011）の研究などからも、大きく裏付けられる。

5.1.2 コミュニケーション効率に関する先行研究

他方、本研究が実験方法の元にした Blakar（1973）および Pedersen（1980）は、（本研究で言うところの）「道順説明」において、コミュニケーション行動を比較するため、その課題達成時間を検討している（cf. 序章 0.4.1）。

Blakar（1973）では、お互いに親しい間柄の男性同士 5 組、同じく女性同士 5 組、計 10 組のペアで実験が行われ、説明に要した時間が計測された。その結果、「単純な道順（赤の道順）」での課題達成時間の平均は 4 分 27 秒（1 分 12 秒～17 分 40 秒）、「複雑な道順（青の道順）」では平均約 27 分（17 分 55 秒～42 分 20 秒）であり、かつ女性同士のペアの方が男性同士のペアよりも長く（課題達成）時間がかかるという傾向が得られた。

Pedersen（1980）は、この Blakar（1973）の実験方法を用いて、言語コミュニケーションと性の属性の関係を、コミュニケーション効率（課題達成の所要時間）、自己確信（self-confidence）、および状況の統制（context control）という視点から分析した。そこでは、「単純な道順（赤の道順）」と「複雑な道順（青の道順）」が、各々「単純な状況」と「（コミュニケーション）対立が生じる状況」として扱われ、障害から生じる対立の有無がコミュニケーション効率の 1 つの因子に設定された。分析の結果、「単純な状況」と「対立が生じる状況」での異なりが明らかにされ、性の属性と言語コミュニケーションの効率については、そのコミュニケーションが行われる社会的状況（この実験では対立の発生の有無）を考慮せずには確定的なことは何も言えない、ということが結論づけられた。

なお、Smith（1985: 146）は Pedersen（1980）の実験に対して、同実験では相互作用の目的、対立の性質、成功の基準等が、実験者によって予め設定されていることを問題として指摘している。本研究でもその限界を認めるものの、トラブルやコミュニケーション対立の比較分析を可能にするという意味で、これらの条件設定に価値を置く。

5.1.3 「単純な道順(赤)」「単純な道順(緑)」でのコミュニケーション効率

以上の先行研究を踏まえ、本節では、3 つの場面（母語場面、接触場面Ⅰ、接触場面Ⅱ）において、「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」でのコミュニケーション効率（課題達

⁴ 接触場面の当事者が、実際の場面で使う言語を、自分の言語でもなく、相手の言語でもなく、それ以外の言語を使おうとする場面が「第三者言語接触場面」と呼ばれている（ファン 2011: 46）。

成時間)を明らかにしておきたい。

まず、表 5.1 は、母語場面(説明者・被説明者ともに日本語母語話者の被験者ペアの場面)での各被験者ペアについて、「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」を別に、課題達成時間とその平均をまとめたものである。

表 5.1 「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」の課題達成時間：母語場面*の場合

被験者ペア	「単純な道順(赤)」	「単純な道順(緑)」
JMJM1	00' 42"	01' 00"
JMJM2	01' 43"	02' 40"
JMJM3	01' 28"	01' 58"
JMJM4	01' 16"	00' 32"
JMJM5	00' 52"	00' 55"
JFJF1	01' 55"	01' 26"
JFJF2	00' 56"	01' 03"
JFJF3	01' 15"	00' 57"
JFJF4	01' 36"	00' 57"
JFJF5	01' 28"	00' 59"
平均	01' 19"	01' 15"
		(分'秒")

*説明者・被説明者ともに日本語母語話者の被験者ペアの場面

表 5.1 での課題達成時間の平均を見ると、「単純な道順(赤)」(1分19秒)と「単純な道順(緑)」(1分15秒)で、ほとんど違いがない⁵。この結果から、「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」は、ほぼ同じ時間のやり取り/コミュニケーションを必要とすること、また、日本語母語話者同士の被験者ペアの間では、説明者と被説明者の役割を交替してもコミュニケーション効率に大きな差が出ていないことがわかる。

次に、接触場面でのコミュニケーション効率を見てみよう。表 5.2 と表 5.3 は、上の表 5.1 と同様に、それぞれ接触場面Ⅰと接触場面Ⅱでの、「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」の課題達成時間と、その平均をまとめている。

⁵ この結果(「単純な道順(赤)」の平均課題達成時間:1分19秒)は、明らかに Blakar(1973)の結果(「単純な道順(赤の道順)」の平均課題時間:4分27秒)よりも時間が短い。それが使用言語(英語と日本語)の違いに基づくものなのか、あるいは別の要因なのかは、残念ながら現段階では判断できない。

表 5.2 「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」の課題達成時間:接触場面Ⅰの場合

被験者ペア	「単純な道順(赤)」* ¹	「単純な道順(緑)」* ²
NMJM1	09' 37"	02' 22"
NMJM2	06' 33"	03' 28"
NMJM3	04' 35"	03' 05"
NMJM4	00' 35"	02' 36"
NMJM5	02' 36"	02' 29"
NFJF1	01' 33"	01' 47"
NFJF2	03' 22"	02' 35"
NFJF3	01' 20"	02' 11"
NFJF4	01' 58"	01' 26"
NFJF5	02' 16"	01' 12"
平均	03' 26"	02' 19"
		(分' 秒")

*1 説明者（非日本語母語話者）×被説明者（日本語母語話者）の場合

*2 説明者（日本語母語話者）×被説明者（非日本語母語話者）の場合

表 5.3 「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」の課題達成時間:接触場面Ⅱの場合

被験者ペア	「単純な道順(赤)」* ¹	「単純な道順(緑)」* ²
JMNM1	01' 05"	01' 32"
JMNM2	03' 11"	07' 22"
JMNM3	03' 32"	04' 56"
JMNM4	24' 03"	05' 12"
JMNM5	01' 56"	02' 54"
JFNF1	01' 45"	01' 23"
JFNF2	02' 54"	01' 08"
JFNF3	08' 21"	08' 00"
JFNF4	04' 57"	01' 37"
JFNF5	02' 44"	01' 08"
平均(10組)	06' 27"	03' 31"
平均(9組)* ³	03' 23"	—
		(分' 秒")

*1 説明者（非日本語母語話者）×被説明者（日本語母語話者）の場合

*2 説明者（日本語母語話者）×被説明者（非日本語母語話者）の場合

*3 [JMNM4]を除く

なお、接触場面Ⅰにおいては、「単純な道順(赤)」の場合には、非日本語母語話者が説明者になり、日本語母語話者が被説明者になる。「単純な道順(緑)」では、同じ被験者ペアが説明者と被説明者の役割を交替し、日本語母語話者が説明者になり、非日本語母語話者が被説明者になる。

また、接触場面Ⅱにおいては、「単純な道順(赤)」の場合には、日本語母語話者が説明者になり、非日本語母語話者が被説明者になる。「単純な道順(緑)」では、同じ被験者ペアが説明者と被説明者の役割を交替し、非日本語母語話者が説明者になり、日本語母語話者が被説明者になる。

表 5.2 を見ると、接触場面Ⅰの「単純な道順(赤)」の場合（非日本語母語話者が説明者、日本語母語話者が被説明者）には、その課題達成時間の平均が 3 分 26 秒となっている。次に役割を交替して行った「単純な道順(緑)」(日本語母語話者が説明者、非日本語母語話者が被説明者)では、課題達成時間の平均は 2 分 19 秒となっている。

また、表 5.3 からわかるように、接触場面Ⅱの「単純な道順(赤)」(日本語母語話者が説明者、非日本語母語話者が被説明者)では、10 組の課題達成時間の平均は 6 分 27 秒であった。ただし、その中で[JNMN4]の被験者ペアのみが 24 分 3 秒と著しく長い。他のすべての被験者ペアを見渡しても、最長でも 8 分 21 秒（接触場面Ⅱ「単純な道順(赤)」での[JFNF3])であり、他に 10 分を超えたペアはない。そこで、上記の[JNMN4]の被験者ペアを例外として、これ除く 9 組で課題達成時間の平均を算出してみたところ、3 分 23 秒という結果が得られた。一方、役割を交替して行った接触場面Ⅱの「単純な道順(緑)」(非日本語母語話者が説明者、日本語母語話者が被説明者)では、その課題達成時間の平均は 3 分 31 秒となっている。

このように、課題達成時間の平均は、接触場面では平均 2 分半弱から 3 分半前後を要しており、母語場面での同平均 1 分 20 秒弱に比べると、長い傾向が窺える。

他方、次の表 5.4 は、3 つの場面における課題達成時間の分布状況を、1 分刻みで被験者ペア数を集計したものである。特に、接触場面については、説明者が日本語母語話者の場合と非日本語母語話者の場合を比較するため、接触場面ⅠとⅡを合わせ、「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」での役割の違いを基に集計している⁶。また、母語場面での「単

⁶ 「単純な道順(赤)」の説明の後で、「単純な道順(緑)」の説明が行われるため、当然のことながら課題達成時間においても、後者は前者での相互作用の経験の影響を受けている。そのため、両者の合計値で役割の違いを一概に判断するのは、危険を伴うことと心得る。ここでは、接触場面にての「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」の区別を内訳として示し、両者の違いについては談話分析によって検討する。

「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」の課題達成時間はほとんど差がないため、その合計値のみを示す。

この表 5.4 を見ると、母語場面に比べて、明らかに接触場面の方が、課題達成時間が長い被験者ペアが多いことが見てとれる。母語場面では、ほぼすべてのペアが 2 分未満で課題を達成している。接触場面では、1 分～3 分未満で達成している被験者ペアが多いものの、接触場面全体のペア数の 6 割前後であり、それより長く時間がかかっているペアの数が全体の 4 割前後に上る。

表 5.4 3 つの場面における課題達成時間の分布

場 面		接触場面						
		母語場面	日本語母語話者			非日本語母語話者		
役割の違い (説明者となる人)		日本語母語話者	日本語母語話者			非日本語母語話者		
道順の区別		「単純な道順(赤)」「単純な道順(緑)」	「単純な道順(赤)」「単純な道順(緑)」 (接触場面Ⅱ)	「単純な道順(緑)」 (接触場面Ⅰ)	計	「単純な道順(赤)」「単純な道順(緑)」 (接触場面Ⅰ)	「単純な道順(緑)」 (接触場面Ⅱ)	計
課題達成時間の 時間区分	1分未満	8	-	-	-	1	-	1
	1分～2分未満	11	3	3	6	3	5	8
	2分～3分未満	1	2	5	7	2	1	3
	3分～4分未満	-	2	2	4	1	-	1
	4分～5分未満	-	1	-	1	1	1	2
	5分～6分未満	-	-	-	-	-	1	1
	6分～7分未満	-	-	-	-	1	-	1
	7分～8分未満	-	-	-	-	-	1	1
	8分～9分未満	-	1	-	1	-	1	1
	9分～10分未満	-	-	-	-	1	-	1
	10分以上	-	1	-	1	-	-	-
被験者ペア数合計		20	10	10	20	10	10	20

(数値は被験者ペア数)

また、接触場面において、日本語母語話者が説明者となる場合と、非日本語母語話者が説明者になる場合を比べてみると、後者の方が 4 分以上の時間がかかっているペアが多くなっている。すなわち、同じ接触場面でも、非日本語母語話者が説明者になる場合の方が、日本語母語話者がそれを行う場合に比べて、コミュニケーション効率が低くなっていることがわかる。

このように、「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」での「道順説明」においては、コミュニケーション効率は母語場面に比べて接触場面の方が低くなっていること、また同じ接触場面においても、非日本語母語話者が説明者である場合には、日本語母語話者が説明

者である場合よりも、さらにコミュニケーション効率が低くなっていることがわかる。

5.2 「道順説明」におけるトラブル

前節では、接触場面では母語場面に比べてコミュニケーション効率が低くなっていることを見た。本節では、このようにコミュニケーション効率を低める要因を探るべく、「道順説明」がうまく続けられなくなる状況、いわゆる「トラブル」に注目したい。

「トラブル」という概念については、エスノメソドロジーの領域における Shegloff (1979) が参考になる。Shegloff (1979) では、電話による会話の開始時に相手（電話の掛け手と受け手）を特定し認識するまでの連鎖が研究されており、そこでは相手の認識がうまく達成されない場合が‘trouble (トラブル)’と呼ばれている。そして、トラブルの発生時には、発話の途絶や再提示などがあり、またトラブルが表明された場合には、他の連鎖に優先してその修復が行われることが示されている。

本研究の「道順説明」の談話連鎖においても、これと似たような「トラブル」と呼ぶべき状況が生じている。たとえば、下記の例(1)～例(3)のような状況である。なお、理解の一助として、地図上に地点記号、および白い図形部分（「区域」）に丸数字で記号を付ける（cf. 「単純な道順(赤)」の地点記号は、次の図 5.1 または巻末の付録 3 参照。「単純な道順(緑)」については、第 3 章の図 3.1 または巻末の付録 3 参照）。

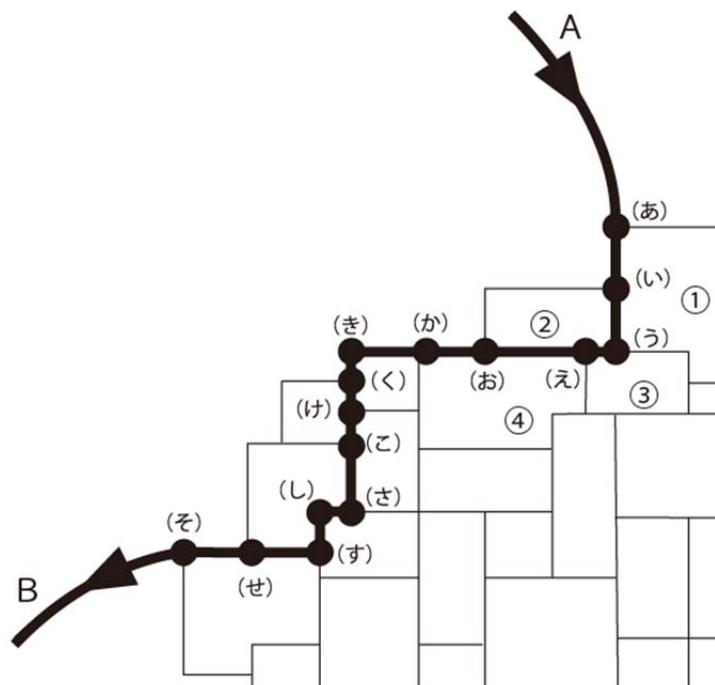


図 5.1 「単純な道順(赤)」の地点記号（「区域」の記号入り）

(1) [JFNF5R]「単純な道順(赤)」(接触場面Ⅱ：説(NS)×被(NNS)⁷)

- 01 NS 説⁸：えっと=@, __
02 ...じゃあまず, __
03 ..A_{出発点}を出発して=, \\
04 NNS 被：..はい __.
05 NS 説：...えっと=, __
06 ...(.)ず=つと下に行って, \\

07 NNS 被：...ず=つと下[に], __
08 NS 説： [突き]当たり_{地点(う)}=--
09 NNS 被：..はい __.
20 NS 説：..突き当たる_{地点(う)}よね. __
21 NNS 被：..はい. __
22 NS 説：..そこ_{地点(う)}を=, \\
23 ...え=つと左に行って=, \\
((中略))
38 NS 説：..でそのまま, __
39 ..道なりにず=つと行ってB_{終着点}に出る. __
40 ...(.)できた? /
41 NNS 被：...(.)ずっと下に行って, \\
42 → ...(.)あれっ? /
43 → NS 説：..あれっ? /
44 → NNS 被：..ちょっと待って[@@@@]
45 → NS 説： [どこにいる]? /
46 → ...待ってもっかい行くよ. /

7 「説」は説明者、「被」は被説明者、「NS」は日本語母語話者、「NNS」は非日本語母語話者を示す。すなわち、「説(NS)×被(NNS)」の場合は、説明者(日本語母語話者)と被説明者(非日本語説明者)の組合せの被験者ペアであることを示す。以下、談話データ等で簡略化して表示する場合には、この方式による記号を用いる。

8 接触場面での談話例では、説明者の発話冒頭(「説：」)、被説明者の発話冒頭(「被：」)を示す記号に加え、当該被験者が日本語母語話者の場合には「NS」、非日本語母語話者の場合には「NNS」を付けてその違いを示す(cf. 付録1)。なお、母語場面の場合には、とくに「NS」を示すことはしない。

- 47 NNS 被 : ..はいはい. __
 48 NS 説 : ..A_{出発点}を出るでしょ? /

(2) [NFJF4R] 「単純な道順(赤)」 (接触場面 I : 説(NNS)×被(NS))

- 01 NS 被 : はい. \
 02 NNS 説 : ..A_{出発点}から入って=, __
 03 NS 被 : (0)はい. \
 04 NNS 説 : ..で=, __
 05 ..あの, __
 06 ..建物, \
 07 ..ありますね? /
 08 ...(.8)て% A_{出発点}から%入って=, /
 09 → NS 被 : ...^建物. \
 10 NNS 説 : ..@あ, __
 11 ..これ建物じゃないですか? /
 12 実験者 : ...(1.0)お任せします. \
 13 NNS 説 : (0)あ, __
 14 ..A_{出発点}から入って=, __
 15 NS 被 : (0)うん. \
 16 NNS 説 : ...え=, __
 17 ...(1.2)ちょっと待って=, __
 18 ...え=, __

(3) [NFJF2R] 「単純な道順(赤)」 (接触場面 I : 説(NNS)×被(NS))

- 01 NNS 説 : え=, __
 02 ..赤い道は'A_{出発点}から出発します. \
 03 NS 被 : (0)はい. \
 04 NNS 説 : ...で, __
 05 .. A_{出発点}から行って=, /
 06 ..まっすぐ行って=, __
 07 ..いち_{地点(あ)}に= _{地点(い)}さん_{地点(う)}, __
 08 ...(1.0)3番目_{地点(う)}の=, __

- 09 NS 被: ..うん.\
- 10 NNS 説: ..あの=角のところ_{地点(う)?}/
- 11 ..えっと=,___
- 12 ..左へ,___
- 13 NS 被: .. A_{出発点}はずっ=とまっすぐで?/
- 14 NNS 説: ..そうです.\
- ((中略))
- ((説明者は地点(う)から地点(き)に向かって進行中))
- 37 NNS 説: ..その道をまっすぐ行って=,/
- 38 ..最後のところ_{地点(き)}, \
- 39 ..まで行って=,/
- 40 → NS 被: ..<Hx>
- 41 NNS 説: ..それで=,/
- 42 ..下^の方へ(行)って`=,/
- 43 → NS 被: ...<@えちよ^つと待`[って.]/@>
- 44 NNS 説: [(Hx)え=]?/
- 45 NS 被: ..^{した}下^って,\
- 46 ...今,___
- 47 ..下に,/
- 48 ..[A ^がい% A が]下`?/
- 49 NNS 説: [あ,\...あの=-]

例(1)では日本語母語話者が説明者で、出発点 A から始めて終着点 B まで一通り説明を行う(発話[01-39])。しかし、被説明者(日本語母語話者)はたどり着いておらず、道に迷っていることが表面化する(発話[42-45])。そこで説明者は、再度出発点 A から説明を始めることを提案し(発話[46])、以後それが行われている。

例(2)では、説明者(非日本語母語話者)が発話[06-07]で「建物, ..ありますね?」と提示したのに対して、被説明者(日本語母語話者)がすぐには返答しなかったため沈黙が 0.8 秒続く。そこで説明者は「て%A から%入って=」と繰り返したものの(発話[08])、被説明者はそれには反応せず、自問するように「建物」と発する(発話[09])。おそらくこの時点で、被説明者は「建物」と称される場所が特定できていない。説明者も、この表現が

問題となっていることに気づいたようで、「これ建物じゃないですか?」と実験者に確認を行っている(発話[11])。そこで判断を任せられたものの、発話[13-18]からは、どうすべきか困っている状況が見て取れる。

例(3)では、説明者(非日本語母語話者)は出発点 A から地点(き)まで順調に説明を行っていたかに見えたが、発話[49]に至って被説明者(日本語母語話者)は吸音を示しており、そのまま説明を続けて「下の方へ(行)って」(発話[42])と言及する説明者に対して、笑いを伴いながら「ちょっと待って」と談話の中断を求めている(発話[43])。

このように、例(1)~(3)では説明者が「道順説明」を行おうとするものの、Shegloff(1976)の場合と同様、「道順説明」の談話の途中で説明が一時中断されたり、確認や判断材料の再提示が求められたり、行われたりしている。本研究では、このように、説明者が説明していることが被説明者にうまく伝わらなかったり、被説明者が自分の地図上で特定できなかったりするために、「道順説明」がうまく続けられなくなる状況を「トラブル」と呼ぶことにする。

このようなトラブルと考えられる状況を集計してみると、「単純な道順(赤)」においては、母語場面で3件生じていたのに対し、接触場面Ⅰでは5件、接触場面Ⅱでは8件生じていた(ここでは、同じ要因でくり返されているトラブルは、何度くりかえされても1件と数えている)。このように、母語場面よりも接触場面の方で発生件数が高い。同様の傾向は、「単純な道順(緑)」でも見られる。「単純な道順(緑)」においては、母語場面では1件だったのに対し、接触場面Ⅰ・接触場面Ⅱでは各7件生じていた。

そこで、このようなトラブルの発生にはどのような要因が関わっているのかを、次節で検討したい。

5.3 トラブル発生の要因

トラブルの発生には、いくつかの要因が絡み合っていると考えられるが、ここではトラブル発生時とその後の説明者と被説明者のやり取りの談話からその要因を検討する。

談話データを見てみると、トラブルの発生には「道順説明」における概念化の問題が影響していることが考えられる。すなわち、先の例(1)では参照点の概念化に関する問題、例(2)では図形の概念化に関する問題、例(3)では空間の概念化に関する問題である。

以下、これらの問題について順に検討してみたい。

5.3.1 参照点の概念化に関するトラブル

まず、参照点の概念化に関するトラブルから検討する。これは、地図上のどの地点を<参照点>として指定し、これを概念化するかという問題であり、第2章での議論に関わるものである。

先の例(1)に戻って見てみよう。この被験者ペアでは、説明者(日本語母語話者)が出発点Aから終着点Bまで一通り説明を行ったものの、被説明者(非日本語母語話者)はたどり着いておらず、トラブルが表面化した(発話[42-45])。そこで説明者は、再度出発点Aから説明を始める(発話[48])。発話[89]は、説明者が「T字路(=地点(さ))」まで説明し終えたところである。しかし、ここに来て、再びトラブルが表面化する。次の例(4)は、例(1)でトラブルが表面化した談話部分(発話[42-48])も含めた、その後続部分である。

(4) (=例(1)の続き) [JFNF5R] 「単純な道順(赤)」(接触場面Ⅱ: 説(NS)×被(NNS))

- 42 → ...(.)あれっ?/
43 → NS 説: ..あれっ?/
44 → NNS 被: ..ちょっと待って[@@@@@]
45 → NS 説: [どこにいる]?/
46 → ...待ってもっかい行くよ./
47 NNS 被: ..はいはい.____
48 NS 説: ..A_{出発点}を出るでしょ?/
(中略)
88 NS 説: ...そうすると=、\
89 ..T字路_{地点(さ)}になってるでしょ?/
90 → NNS 被: ...(.)[え=]どこ?/
91 → NS 説: [あの=]__@
92 → ...わかんない?/
93 → NNS 被: ...(.)ちょっと待ってね.____
94 NS 説: ...でもっかい最初から行く?/
95 NNS 被: ..はいはい最初に,____
96 NS 説: ..行くよ=____
97 NNS 被: ..はい.____
98 NS 説: ...A_{出発点}を出て=、\
99 NNS 被: ..出て__@

- 100 NS 説：...で=, __
- 101 ...(.)右に曲がり道_{地点(あ)}があるけど曲がらないで=, \
- 102 NNS 被：..曲がらない。／
- 103 NS 説：..左[に], __
- 104 NNS 被： [と], __
- 105 → ..次_{地点(い)}の左に曲がるんです[よね=]. \
- 106 → NS 説： [曲が]らないで=, \
- 107 → NNS 被：...えっ, __
- 108 NS 説：..曲がらないの. __
- 109 → NNS 被：...左にも曲がらない?／
- 110 NS 説：..うん. __
- 111 ..その[次_{地点(う)}]を曲がる. __
- 112 NNS 被： [次_{地点(う)}], __
- 113 → ..あ, __
- 114 → ..その次_{地点(う)}を曲がる?／
- 115 NS 説：..そん次_{地点(う)}を=, \
- 116 NNS 被：..はいはいはい. __

例(4)の発話[90]では、被説明者（非日本語説明者）から「え＝どこ?」と、「T字路」（＝地点(さ)）の場所が特定できないことが示される。そのため、説明者（日本語母語話者）は再度、最初（出発点 A）から説明することを提案し、それを始める（発話[94-98]）。ただし、今回の説明では、説明者が地点(あ)で曲がらないことに言及した後に、被説明者から地点(い)に関して「次の左に曲がるんですよね」と確認が行われる（発話[105]）。これに対して、説明者は「曲がらないで＝」と答える（発話[106]）。ここで被説明者は「えっ」と驚き、両者の齟齬が明らかになる。すなわち、被説明者は、地点(う)で曲がるべきところを、1つ手前の地点(い)で曲がると理解していた。すなわち、参照点の指定／概念化において、説明者と被説明者で不一致が生じていたことがわかる。

次の例(5)も、同様に、参照点の概念化に関する不一致からトラブルが生じていると見られる例である。例(5)では、説明者（非日本語母語話者）が最初、出発点 A から説明を始め、発話[45]に至って「第2番目の交差点（＝地点(う)）で止まる」と説明する。しかし、被説明者（日本語母語話者）はすぐには応えず沈黙が流れ、トラブルが表面化する。そして再度出発点 A に戻り、被説明者自ら説明し始める（発話[49]）。

(5) [NMJM1R]「単純な道順(赤)」(接触場面 I : 説(NNS)×被(NS))

45 NNS 説 : 第 2 番目の交差点_{地点(う)}で止まる. __

46 ...(.)ね? /

47 NS 被 : ..ちょっと待って, __

48 ...もう 1 回行くよ. /

49 ...え=と A_{出発点}を出発して[=], __

50 NNS 説 : [し]て=まず, __

((中略))

((出発点 A に引き返して説明こと 2 回目で、説明者は終着点 B の手前にいる))

168 NNS 説 : ...それで B_{終着点}の% B_{終着点}のところへ着きます. \

169 NS 被 : ..ええ@@@@@? /

170 NS 被 : ...(.)着かないよ[@@@@]

171 NNS 説 : [着かない]の? じゃあま--

172 NS 被 : @@@@@@ちよとも 1 回説明して. /

173 NNS 説 : ..じゃ, __

174 ...A_{出発点}はね? /

175 ..A_{出発点}は%から出発して=まず, __

176 ...交差点[が], __

177 NS 被 : [ちよ]%ちよ%ちょっと待って, __

178 ...((説))さん, \

179 ...交差点という言葉の@使い方がちよっとよ@--

180 [@よ]く分からないんだけど@@

181 NNS 説 : [じゃ], __

182 NNS 説 : ..じゃ, __

183 ...接点があるよね? /

184 NS 被 : ..なんか, __

185 ...だから, \

186 ...ん接点があるたびに, \

187 ...言ってください. \

188 NNS 説 : ..ん, __

189 ...[じゃまず]A_{出発点}から、\

190 NS 被: [A_{出発点}から],_

例(5)では、発話[169-171]において、再びトラブルに陥っていることが表面化し、被説明者(日本語母語話者)から「も1回説明して」という指示/依頼が出される(発話[172])。それを受けて説明者(非日本語母語話者)が出発点Aから説明し始めるが、それを被説明者はすぐに遮り(発話[177])、交差点という言葉の使い方がよく分からないことを指摘し、また「接点(=交差点)があるたびに言ってください」という指示/依頼を出す(発話[179-187])。

この後、この被験者ペアはやり取りを続けるが、それでも終着点Bにたどり着くことができず、さらに出発点Aに戻ることを繰り返す。次の例(6)は、出発点Aに戻ることに既に9回目であり、それにも拘わらずトラブルに陥ったままの状況の談話部分である。しかし、ここに至ってようやく説明者と被説明者の齟齬が明らかになる。

(6) [NMJM1R] 「単純な道順(赤)」 (接触場面 I : 説(NNS)×被(NS))

404 被: ..接^点ってんのはだからとも`かく=,_

405 ..横`に道があつた^らもう接点でしょ?/

406 説: ...うん

407 被: ...そうすると第^1の接点_{地点(あ)}は`=、/

408 説: ..第[1の接-]

409 被: [上^に]行くか`=、/

410 ...左`に横に行くか、\

411 ..んのどっ^ちかでしょ?/

412 (0)90度に、\

413 説: ...<P⁹ あわかりました=、\

414 ..僕が=,_

415 ..早`かった P>、\

416 ..<A¹⁰ ^じゃ、_

417 ..まず^A_{出発点}からね、_

418 ..第^1の接`点_{地点(あ)}ついて=、/ A>

⁹ <P P>は、声の調子が小さくなっていることを示す文字化記号 (cf. 付録1)。

¹⁰ <A A>は、声の調子が速くなっていること (allegro) を示す文字化記号 (cf. 付録1)。

この例(6)では、説明者が被説明者からの指摘を受けたことにより（発話[404-412]）、これまでずっと地点(あ)の存在を無視し、これを飛ばして説明していたことによりよく気づく（発話[413-415]）。すなわち、参照点の指定が説明者と被説明者で食い違っていたのである。先の例(5)の発話[186-187]で、被説明者が、交差点があるたびにそれを言及するように指示／依頼していたのは、それがどの地点かは明確には把握できていなかったものの、齟齬の可能性を感じていたためと推察される。しかし、説明者はそれに気づくことなく、同じ説明をその後も繰り返していたために齟齬が続き、トラブルも解決できなかったと言える。

このように、例(1)および例(4)～(6)では、説明者と被説明者の間での、参照点の概念化に関する不一致からトラブルが生じていることがわかる。

5.3.2 図形の概念化に関するトラブル

次に、図形の概念化に関するトラブルの例を見てみる。これは、地図上にある図形をどのように概念化するかという問題であり、第3章での議論に関わるものである。

例(7)は、例(2)の続きの談話部分であり、説明者（非日本語母語話者）から提示された「建物」という表現が被説明者（日本語母語話者）にはすぐに受け入れられず、その後続の談話部分である。

(7) (=例(2)の続き) [NFJF4R] 「単純な道順(赤)」(接触場面 I : 説(NNS)×被(NS))

- 09 NS 被：...建物.\
- 10 NNS 説：..@あ, __
- 11 ..これ建物じゃないですか? /
- 12 実験者：..お任せします.\
- 13 NNS 説：..あ, __
- 14 ..A_{出発点}から入って=, __
- 15 NS 被：..うん.\
- 16 NNS 説：...え=, __
- 17 ..ちょっと待つて. __
- 18 ..え=, __
- 19 ..お%お%大きい建物_{区域①}とか,\

20 ..ちいちゃい, __
 21 ..建物ありますね? /
 22 → NS 被: ..はあはあはあ, __
 23 → ...[この四角=]のこと? /
 24 NNS 説: [下に=あの], __
 25 ..四角のところ--
 26 NS 被: (0)はいはい[はい], __
 27 NNS 説: [を]建物にしましょう. __
 28 NS 被: ..はい建物ね? /
 29 (0)はいはい. \
 30 NNS 説: ..左側は=, __
 31 ...あの, __
 32 ... 大きい建物_{区域①}ですね? /

例(7)で説明者は、実験者から判断を任せられた後、発話[19-21]でより具体的に「建物」と称するものを説明する。これを受けて、被説明者は「はあはあはあ、この四角=のこと?」（発話[22-23]）と応え、同区域が特定されたことが窺える。そして両者の間で、「四角のところ」を「建物」とすることが合意されている（発話[25-28]）。

このように、地図上の白い図形部分（区域）を前景化して概念化が行われる「道順説明」を、第3章では‘区域基盤型の「道順説明」’と呼んだ（cf. 第3章 3.2 および 3.3）。このような例は、接触場面 I（非日本語母語話者が説明者）では、この例(7)の説明者に加えてもう2例見られた。具体的には例(8)と例(9)である。

(8) [NMJM2R]「単純な道順(赤)」（接触場面 I：説(NNS)×被(NS)）

01 NNS 説: じゃあA_{出発点}^から出`発しますよ./
 02 NS 被: ...どうぞどうぞ. \
 03 NNS 説: ...A_{出発点}^から出発してね, \
 04 ...(.9)最^初は, /
 05 ..あの=, _
 06 ...(1.5)なんというか, _
 07 ..左^=, _
 08 ...左^側が, _

09 ..あの=お=, _
 10 ...右^側より=, \\
 11 ..ちょ`つと=, _
 12 ...低^く, \\
 13 ...しか^くけいのもの_{区域②}`があるわけですよ? /
 14 NS 被 : ...うん, \
 15 ..うん, \
 16 ..はい. \
 17 NNS 説 : ..そ^してそ`して=, /
 18 ..そこ`=の^, /
 19 ...(1.0)一`番下の角_{地点(う)}^=から, \
 20 ..左^へ, _
 21 ...行`ってください. \
 22 ...(2.1)左^は, /
 23 ..あの紙^の左`ですね. _
 24 NS 被 : ...ちょ^%ちょ`つと待って. _
 25 ..(H)どこまで, \
 26 (0)ど%ど^っから左`へ曲がる[(わけ)]? /

(9) [NMJM3R] 「単純な道順(赤)」 (接触場面 I : 説(NNS)×被(NS))

01 NNS 説 : (0)ええ. \
 02 (0)A_{出発点}^から, \
 03 ..えっと, _
 04 ..あの%i, _
 05 ...あの=, _
 06 (0)ま^っすぐじゃなくて, _
 07 ..あのす%少^し, _
 08 ..少^しまが・
 09 ..あ=曲^がって行`って[ですね]? /
 10 NS 被 : [は^=は]は`=は=. \
 11 NNS 説 : ..え=行`くと, /
 12 ..(H)あの=, _

- 13 ..((咳))
 14 ...え=, _
 15 ...(2.8)ブロ^ック_{区域①}がありますね? /
 16 ..ブロ^ック_{区域①}=があ`って=, /
 17 NS 被: ..はあ.\

例(8)では、説明者（非日本語母語話者）は、出発点 A から地点(う)に続く線の両側にある「四角形」を指摘しており（発話[07-13]）、これを被説明者（日本語母語話者）は「うん、うん、はい」と受け入れている（発話[14-16]）。続けて説明者は、四角形の「一番下の角」（発話[19]）で「左へ、行ってください」と指示するが（発話[21-22]）、これに対して被説明者は「ちょ^ッ%ちよつと待つて」と中断を求め（発話[24]）、「ど%ど^ッから左`へ曲がる(わけ)?」と確認している（発話[26]）。

例(9)は、同じく「赤の道順」の出発点 A から地点(う)へ至る談話部分である。この例では、説明者（非日本語母語話者）は、例(8)で「四角形」と表現されたのと同じ図形部分を「ブロック」と表現しており（発話[15~16]）、これに対しても被説明者（日本語母語話者）は「はあ」と戸惑いを感じさせる返事を返している。

例(7)~(9)の例に共通して言えることは、いずれの説明者（非日本語母語話者）も、実験材料で用いた地図において線に囲まれた白い図形部分を前景化して「図(figure)」と捉え、黒い線の部分は「地(ground)」と捉えていることである¹¹。

これに対して、被説明者（日本語母語話者）は異なる概念化を行っていると言え、次の例(10)にはそれが端的に表れている。例(10)は例(9)の後続の談話部分である。

(10) [NMJM3R]「単純な道順(赤)」(接触場面 I : 説(NNS)×被(NS))

- 16 NNS 説: .. ブロ^ック_{区域①}=があ`って=, /
 17 NS 被: ..はあ.\
 ((中略))
 35 NNS 説: ..み%右^ッ=と,\
 36 ..<X ち%X> 大^ッきい=ブロ^ック_{区域①}と, _
 37 (0)小^ッさいブロ^ック_{区域②}の=, _
 38 ..この=, _

¹¹ この場合、道筋/経路は、「地」の部分として認知されている。

- 39 ...あの=, _
- 40 ..ところま^で, \
- 41 ...ま`っすぐ行ってですね? /
- 42 NS 被 : ... (1.0) あ` , _
- 43 NNS 説 : (0) (Hx)
- 44 NS 被 : ..あの=, _
- 45 ...(7) 最^初の=, /
- 46 NNS 説 : ..A-
- 47 NS 被 : (0) Y`字路_{地点(あ)}は^=, /
- 48 NNS 説 : ..はい. \
- 49 NS 被 : ...まっすぐ来て=, /
- 50 NNS 説 : ...ええ. \

例(10)では、発話[41]までは説明者（非日本語母語話者）が白い図形部分を前景化した表現で説明を行っている。これに対して被説明者（NS）は1秒の沈黙後、ためらいがちに「最初の=, Y字路は, まっすぐ来て=」と言い換え始める（発話[11, 13, 15]）。この表現は、説明者のものとは異なり、移動の経路部分をY字路と捉えている。すなわち、説明者は、地図上にある黒い線の部分を前景化して「図」と捉え、‘経路基盤型の「道順説明」’に基づいて表現を行っている。

このように、例(2)および例(7)~(10)では、説明者と被説明者の間で図形の概念化に関する不一致が存在しており、そこからトラブルが生じていることがわかる。

なお、本研究での「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」の談話データを見る限りでは、日本語母語話者がこのような地図を初めて目にする段階では、地図における黒い線の部分を前景化した表現（経路基盤型の「道順説明」 cf. 第3章）に基づく傾向が強いと考えられる。具体的に言えば、母語場面では「単純な道順(緑)」での説明者が1名（[JMJM2G] cf. 第3章 3.2）が用いていたものの、「単純な道順(赤)」では1名説明者（[JFJF4R] cf. 第3章 3.2）が1度「ブロック」と言及しただけであった。また、接触場面Ⅱの「単純な道順(赤)」で日本語母語話者が説明者を担っていた場合には、このような表現はまったく見られなかった。上記の例(2)および例(7)~(10)で、区域基盤型の表現を行っていたのは、いずれも非日本語母語話者であり、日本語母語話者ではない。

ただし、環境的障害が設けられている「複雑な道順(青)」では、トラブルに陥ってやり取りが長引くと、母語場面でも地図における白い図形部分（区域）が前景化され、これが

折衝の対象とされる場合が見られた。この問題については、第 8 章で再び取り上げる。

5.3.3 空間の概念化に関するトラブル

最後の空間の概念化に関する問題は、《移動》の方向を示す際に、どのような空間参照枠に基づき、またどのような表現形式を用いるかという問題であり、第 4 章で論じた問題に関わるものである。具体的な例から見てみよう。

例(11)は、例(3)の続きの談話部分であり、「単純な道順(赤)」の地点(き)まで説明者が説明したところ、被説明者から「ちょっと待って」と中断を求められてトラブルが表面化した後の部分である。

(11) (=例(3)の続き) [NFJF2R]「単純な道順(赤)」(接触場面 I : 説(NNS)×被(NS))

- 36 NNS 説 : ..え=, __
37 ..その道をまっすぐ行って=, /
38 ..最後のところ_{地点(き)}, \
39 ..まで行って=, /

40 NS 被 : ..<Hx>
41 NNS 説 : ..それで=, /
42 ..下^の方へ(行)って`=, /
43 NS 被 : ...<@えちよ^っ^{した}と待`[って.] / @>
44 NNS 説 : [(Hx)え=]? /
45 NS 被 : ..下^^{した}って, \
46 ...今, __
47 ..下に, /
48 → ..[A ^がい% A が]下`? /
49 NNS 説 : [あ, \...あの=-]
50 → ...(1.5)あ A ^が上`. \
51 NS 被 : (0) A ^が上`. \
52 ..ちよ^と待ってね. /
53 NNS 説 : (0)ごめん. \
54 NS 被 : ...(9)あ, __
55 ...わか^った. \

- 56 ..じゃ、_レ
- 57 → ..A ^から見て`=、/
- 58 → ..さ^つき左`じゃったんね?__レ
- 59 → NNS 説 : ...そ^うそう、\
- 60 → NS 被 : (0)い^ちに=3`番目_{地点(う)}を、/
- 61 → ..A ^が上だったら=、/
- 62 → ..[左^に]曲がるん、_レ
- 63 → NNS 説 : [そうです]、\
- 64 NS 被 : ..あ、\
- 65 ..反^対じゃったごめん、\

この例(11)では、被説明者（日本語母語話者）は、発話[48]で「A が下?」と確認しているように、出発点となっている地図上の記号 A を下、すなわち実験材料の地図の向きを逆にして自分の身体の方に向け、説明者の身体を中心としながら進行方向に向かって「前後左右」の空間を振り分けていた。すなわち、「固有参照枠」に基づいていたことがわかる (cf. 第 4 章 4.2.1 および 4.3.2)。

これに対して説明者（NNS）は、1.5 秒の沈黙の後、「あ A ^が上」と答えている（発話[50]）。ここで両者の不一致が表面化している。すなわち、説明者（NNS）は、地図に対面し、地図上の記号 A を上方として「上下左右」を定めた表現を用いていたのである。これは「相対参照枠」に基づいたものである (cf. 第 4 章 4.2.1 および 4.3.1)。発話[57-63]でのやり取りは、被説明者が説明者の空間参照枠とその表現形式に合わせて切り替え、これまでの道順を言い直し直しながら確認している談話部分であり、ここから両者の空間の概念化が一致したことがわかる。

このように例(3)と後続の例(11)では、説明者と被説明者がそれぞれ基づいていた空間参照枠が異なっていた。それに気づかないまま、被説明者は説明者の「左」「右」という表現に従ってしまったため、結果として地点(う)で被説明者が反対の方向に進んでしまい (cf. 発話[65])、2 人はトラブルに陥っていたことがわかる。

次の例(12)も同様に、空間の概念化に関する不一致からトラブルが生じていると考えられる例である。

(12) [NMJM5R] 「単純な道順(赤)」(接触場面 I : 説(NNS)×被(NS))

01 NNS 説 : はい、\

02 ...それではAから出発します. __

03 NS 被 : ..はい. \

04 NNS 説 : ..まあ, __

05 ...突き当り=のところ_{地点(う)}まで, \

06 ...右へ行きます. __

07 → NS 被 : ..最初の角_{地点(あ)}で, \

08 → ...右ですか? /

09 → NNS 説 : ..いや=, __

10 → ...え=最初_{地点(あ)}じゃなくて3番目_{地点(う)}. __

11 → ...突き当りのとこ[ろ]_{地点(う)}. __

12 NS 被 : [あ]あ突き当りのところ_{地点(う)}で=? /

13 NNS 説 : ..ええ, \

14 ...右へ行きます. \

15 NS 被 : ..右ですね? /

16 ...はい. \

17 NNS 説 : ..はい. \

18 ...そして=, __

19 → ...最後=まで=のところ_{地点(う)}=は, /

20 → ...あ=左へ. __

21 ...曲がります. __.

22 NS 被 : ..え=と, __

23 NNS 説 : ..1番..

24 → NS 被 : ..2番目の角_{地点(い)}で, __

25 → ...[ひ] だけですね? /

26 NNS 説 : [(す)]-

27 NNS 説 : ..に, __

28 ...さん, __

29 → ...これは=3番_{地点(う)}ですかね? /

30 ...最後のところ_{地点(う)}. __

31 → NS 被 : ..ん? /

- 51 ..右折します.\
- 52 → ..す%あ,／
- 53 → ...進^行方向でね.／
- 54 NS 被 : ..え [=],__
- 55 → NNS 説 : [進]^行方向の右`.__
- 56 NS 被 : ...(1.3)進^行方向って言ったら=,\
- 57 ..(Hx)
- 58 NNS 説 : (0)え=,__
- 59 ..下=し-
- ((地図の向きを変える音))
- 60 → ...(1.2)あ地^図=,\
- 61 → NS 被 : ..じ`ゃ,\
- 62 → ..B^の方に曲`がるということですか?／
- 63 → NNS 説 : ..は^いそ`うです.\
- 64 → NS 被 : ..<@あB^の方に曲`がる.__@>
- 65 → ..は^い.\

例(13)では、発話[43-46]の段階で、まだ被説明者は「あ、..右? ...あ最初の角（地点(あ))で、..右折^ですか?」と確認を繰り返しており、これに対しても説明者からは納得できる説明が得られていない。すなわち、この時点ではまだトラブルは解消されていない。

しかし、発話[50]から説明者が再び説明を始めたとき、発話[52-53, 55]で「あ、...進行方向でね。」「進行方向の右」とつけ加える。これは、固有参照枠に基づいた表現であることを明示している。ここで、事態が転換し始める。この発話は、被説明者にはすぐには受け入れられなかったものの（発話[56-60]）、発話[61-62]で被説明者は「じ`ゃ、..B^の方に曲`がるということですか?」と別の表現に言い換えて確認を行う。これが説明者に同意された結果（発話[63]）、被説明者は説明者の空間参照枠・表現形式を理解し、両者において空間の概念化について不一致があったことが被説明者に明らかになっている。

すなわち、説明者は当初、固有参照枠に基づき、自分の身体に方向軸の原点を据えて進路方向で移動しながら「前後左右」という表現形式を用いていた。これに対して、被説明者は、相対参照枠に基づき、地図に直面して記号Aを上と定めて「上下左右」という表現形式を用いていた。

このような違いに気づいていなかったために、被説明者は先の例(12)から例(13)の発話

[49]までのやり取りにおいて、地点(あ)(い)(う)の間のどの地点で「右」と「左」のどちらへ進むべきか迷い、質問／確認を繰り返していたと考えられる¹²。これに対して説明者の方は、おそらく、なぜ自分の説明が被説明者にうまく伝わらないのか、あるいはなぜ被説明者からあれこれと質問を受けるのか、理解できなかったものと推察される。

このように、上で見てきた例(3)および例(11)～(13)では、説明者と被説明者の間で空間の概念化に関する不一致が存在しており、そこからトラブルが生じていることがわかる。

5.3.4 3つの場面におけるトラブル発生の要因比較

前節まで、トラブルの発生には「道順説明」における概念化の問題、すなわち「参照点の概念化に関する不一致」、「図形の概念化に関する不一致」、「空間の概念化に関する不一致」が要因として関わっていることを見てきた。

ここで、母語場面、接触場面Ⅰ、接触場面Ⅱで生じたトラブルについて、発生件数と要因の内訳を「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」に分けて集計してみた。その結果が表 5.5 および表 5.6 である。なお、ここでは、同じ要因でくり返されているトラブルは、何度くりかえされても1件と数えている。

表 5.5 「単純な道順(赤)」におけるトラブルの要因内訳

場 面		母語場面	接触場面Ⅰ	接触場面Ⅱ
説明者の違い		日本語母語話者	非日本語母語話者	日本語母語話者
ト ラ ブ ル の 要 因	参照点の概念化に関する不一致	1	2	6
	図形の概念化に関する不一致	1	3	0
	空間の概念化に関する不一致	1	2	2
トラブルの発生件数 合計		3	7	8

同一被験者ペアにおいて複数の要因が関与していた場合は各々別件として抽出

¹² 相対参照枠に基づいているのであれば、出発点 A からまっすぐ進んだ場合、正しく道順を表現すると、地点(う)では「(地図上に対面して) 左」(地図上の記号の B の方向)と示す必要がある。しかし、もし固有参照枠に基づいているのであれば、曲がる方向は「(進行方向に向かって) 右」(地図上の記号 A の方向)と指定されることになる。ここで「右」の方向へ曲がる可能性としては、地点(あ)と地点(う)の2カ所が浮上する。いずれの地点で曲がった場合にも、相対参照枠に基づいているのであれば、その次には、すぐに「下」(地図上の記号 D の方向)に曲がることになり、「左」に曲がるということはありません。そのため、例(4)(5)の被説明者が混乱したと言える。

表 5.6 「単純な道順(緑)」におけるトラブルの要因内訳

場面		母語場面	接触場面 I	接触場面 II
説明者の違い		日本語母語話者	日本語母語話者	非日本語母語話者
トラブルの要因	参照点の概念化に関する不一致	1	5	4
	図形の概念化に関する不一致	0	0	0
	空間の概念化に関する不一致	0	2	3
トラブルの発生件数 合計		1	7	7

同一被験者ペアにおける複数の要因関与は無し

まず、表 5.5 から「単純な道順(赤)」で生じたトラブルの場合を見てみよう。表中の数字はトラブルの発生件数を示している。特に、同一被験者ペアにおいて複数の要因が関わっていた場合には、各々別件として抽出している¹³。全体的な発生件数としては、本章 5.2 の終わりで述べた通り、母語場面に比べて接触場面 I・II の方が多くなっている。その要因の内訳については、母語場面と接触場面 I では、3 つの要因の間に明確な差は読み取れない。接触場面 II では、「参照点の概念化に関する不一致」が多くなっている。

次に、表 5.6 から「単純な道順(緑)」で生じたトラブルの場合を見てみる。この場合には、同一被験者ペアにおける複数の要因関与は無く、あるペアにおいてトラブルが発生した場合には、そのトラブルの要因は一種類のみとなっていた。全体的な発生件数としては、同じく本章 5.2 の終わりで述べた通り、母語場面での 1 件に比べ、接触場面の方が多 (接触場面 I・接触場面 II とともに 7 件)。またその要因の内訳は、接触場面 I では「参照点の概念化に関する不一致」が 5 件と「空間の概念化に関する不一致」が 2 件、接触場面 II では「参照点の概念化に関する不一致」が 4 件と「空間の概念化に関する不一致」が 3 件となっている。

このように、「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」におけるトラブルの発生件数は、母語場面に比べて接触場面の方が多かった。また接触場面の場合、発生要因の内訳は、「参

¹³ 被験者ペア[NMJM2R]では、「図形の概念化に関する不一致」と「参照点の概念化に関する不一致」が重複して生じていた。また、[NFJF4R]では、「空間の概念化に関する不一致」と「図形の概念化に関する不一致」が重複して生じていた。表中では、いずれも各々別件として抽出している。

照点の概念化に関する不一致」が多い傾向が見られた。

なお、上記の表 5.5 と表 5.6 において、参考までに説明者が日本語母語話者の場合とそれが非日本語母語話者の場合の区別を示しておいたが、両者の違いを接触場面Ⅰ・接触場面Ⅱで比べてみても、大きな差は浮かび上がってこない。おそらく、ここで見た問題、すなわちトラブルがどのような要因によって発生しているかという問題は、説明者がどう伝えるかだけでなく、被説明者がどう受け止める（理解・判断する）かにも関わる双方向の問題であり¹⁴、それゆえトラブルの原因を説明者のみに帰することはできないことを裏付けていると考えられる。

ただし、そのトラブルの解決をめぐる相互作用の過程においては、説明者が非日本語母語話者であることが影響を与えることは、大いに考えられる。5.1.3 で見たように、同じ接触場面においても、説明者が非日本語母語話者である場合には、それが日本語母語話者である場合よりもコミュニケーション効率が低くなっていた（課題達成時間を長く要するペアが多かった）。その原因としては、どのような要因によってトラブルが発生するか否かの問題だけではなく、むしろ発生したトラブルに関する相互作用の過程において、どのようなやり取りが積み重ねられているかという問題が大きく影響しているのではないかと考えられる。後者の問題については、次の第 6 章で取り上げることとする。

5.4 小括

以上、本章では、3つの場面（母語場面、接触場面Ⅰ、接触場面Ⅱ）において、「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」でのコミュニケーション効率（課題達成時間）を明らかにした上で、そのコミュニケーション効率を低める要因を探るべく、「道順説明」がうまく続けられなくなる状況（「トラブル」）に焦点を当て、その背後にあると考えられる要因を検討した。その結果、明らかになったことは次の 3 点である。

- 1) 「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」における「道順説明」のコミュニケーション効率（課題達成時間）は、母語場面に比べて接触場面の方が低かった。また同じ接触場面においても、非日本語母語話者が説明者である場合には、日本語母語話者が説明者である場合よりも、コミュニケーション効率がより低くなっていた。

¹⁴ たとえば、説明者が‘ x ’という事柄を正確／適切に‘ x ’と伝えたとしても、被説明者がそれを‘ $x\#$ ’と理解・判断することはあり得るわけで、そのような場合に生じる両者間の不一致（トラブル）は、説明者だけに原因を帰することはできない。

- 2) トラブルの発生には、「道順説明」における概念化の問題、すなわち、「参照点の概念化に関する不一致」、「図形の概念化に関する不一致」、「空間の概念化に関する不一致」が要因として関わっていると考えられる。
- 3) トラブルの発生件数は、母語場面に比べて接触場面の方が多かった。またその要因の内訳についても、接触場面では「参照点の概念化に関する不一致」が多い傾向が見られた。

第6章 参照点の概念化と相互作用



第5章では、「道順説明」がうまく続けられなくなる状況を「トラブル」と呼び、その背後にあると考えられる要因を検討した。本章では、特にトラブルの要因の半数以上を「参照点の概念化に関する不一致」が占めていること、またそれが「道順説明」の談話のごく早い段階で生じていることに注目し、「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」の初期段階において、参照点の概念化の実態とその相互作用のプロセスを検討する。

6.1 はじめに

第5章では、3つの場面（母語場面、接触場面Ⅰ、接触場面Ⅱ）において、「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」でのコミュニケーション効率（課題達成時間）を明らかにした。その結果、同コミュニケーション効率は、母語場面に比べて接触場面の方が低く、また同じ接触場面においても、非日本語母語話者が説明者である場合には、日本語母語話者が説明者である場合よりも、コミュニケーション効率がより低くなっていた。

そして、コミュニケーション効率を低める要因を探るべく、「道順説明」がうまく続けられなくなる状況（「トラブル」）に焦点を当てて談話分析を行った。その結果、トラブルの発生には、「道順説明」における概念化の問題、すなわち、「参照点の概念化の不一致」、「図形の概念化の不一致」、「空間の概念化の不一致」が要因として関わっていることが明らかになった。また、トラブルの発生件数と要因の内訳を調べてみると、発生件数は母語場面よりも接触場面の方が明らかに多く、接触場面では「参照点の概念化に関する不一致」が多い傾向が見られた。

ところで、このようなトラブルが生じる状況を詳しく見てみると、いずれも「道順説明」のごく早い段階で生じている。そこで本章では、「参照点の概念化に関する不一致」が多発している原因を探るため、「道順説明」の初期段階に焦点を絞り、参照点の概念化のプロセスを、3つの場面（母語場面・接触場面Ⅰ・接触場面Ⅱ）において比較検討する。

具体的には、まず「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」の道筋上において、トラブルが生じる位置を確認する。それを踏まえた上で、「単純な道順(赤)」の談話の初期段階に焦点を絞り、上記3つの場面において、被験者ペアが参照点を概念化する過程で用いる言語表現、および確認などによる相互作用の実態を比較検討する。最後に、「単純な道順(緑)」での参照点の概念化と相互作用の特徴に触れる。

6.2 トラブルが生じる道筋上での位置

それでは、「単純な道順(赤)」および「単純な道順(緑)」の道筋上において、トラブルが生じる位置を見てみよう。

次の表 6.1 と表 6.2 は、それぞれ「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」の道筋上、どの地点でトラブルが発生しているかを3つの場面ごとに集計したものである。表中の数字はトラブルの発生件数を示し、特に()内の数字は「参照点の概念化に関する不一致」が要因となって生じたトラブルの件数を示している。

なお、道筋上の地点記号については、「単純な道順(赤)」は第5章の図 5.1 または巻末の付録 3、「単純な道順(緑)」は第2章の図 2.2 または付録 3 を参照されたい。

表 6.1 「単純な道順(赤)」でトラブルが発生した地点

道筋上の地点	地点(あ)	地点(い)	地点(う)	その他の地点	合計件数
母語場面	1 (1)	1(0)	1 (0)	-	3 (1)
接触場面 I	1 (1)	2 (1)	4 (0)	-	7 (2)
接触場面 II	1 (1)	4 (4)	2 (0)	1 (1)	8 (6)
計	3 (3)	7 (5)	7 (0)	1 (1)	18 (9)

()内は「参照点の概念化に関する不一致」から生じたトラブル件数

表 6.2 「単純な道順(緑)」でトラブルが発生した地点

道筋上の地点	地点(ア)	地点(イ)	地点(ウ)	その他の地点	合計件数
母語場面	-	-	-	1 (1)	1 (1)
接触場面 I	2 (0)	2 (2)	-	3 (3)	7 (5)
接触場面 II	3 (0)	1 (1)	1 (1)	2 (2)	7 (4)
計	5 (0)	3 (3)	1 (1)	6 (6)	15 (10)

()内は「参照点の概念化に関する不一致」から生じたトラブル件数

表 6.1 を見れば明らかなように、「単純な道順(赤)」でのトラブルは、1 例を除き¹、他の場合はすべて地点(あ)(い)(う)のいずれかで生じている。この 3 地点でトラブルが生じている割合は、実に全発生件数の 94.4% (17 件) に上る。その中で「参照点の概念化に関する不一致」から生じたトラブルに注目すると、地点 (あ)と地点(い)に集中していることがわかる。この地点(あ)(い)は、進行方向が変わる地点(う)の手前であり、出発点から地点(う)に至るまでの早い段階で、参照点の認定／概念化がうまく行われていないことが窺える。

他方、表 6.2 を見ると、「単純な道順(緑)」でのトラブルの場合にもやはり地点(ア)(イ)(ウ)で多く生じていることがわかる。ただし、「単純な道順(赤)」ほど顕著ではなく、全発生件数の 60.0% (9 件) にとどまる。「参照点の概念化に関する不一致」から生じたトラブルに注目してみても、地点(イ)もしくは地点(ウ)で生じているものが 10 件中 4 件で、それ以外の 6 件は他の地点に分散している²。

なお参考までに、「図形の概念化に関する不一致」と「空間の概念化に関する不一致」の場合も確認しておこう。

「図形の概念化に関する不一致」は「単純な道順(赤)」の場合のみで、地点(い) ([JMJM2R], [NMJM2R]) と、地点(う) ([NMJM3R], [NFJF4R]) で各 2 組生じている。

「空間の概念化に関する不一致」は、「単純な道順(赤)」の場合には地点(う)で 3 組 ([JFJF5R], [JFNF2R], [NFJF4R])、「単純な道順(緑)」の場合には地点(ア)で 5 組 ([NFJF2G], [NMJM3G], [JFNF5G], [NMJM2G], [JMN3G]) 生じている。このように、「空間の概念化に関する不一致」は、「単純な道順(赤)」では地点(う)で、「単純な道順(緑)」

¹ この 1 例 ([JMN3R]) は、地点(え)で生じたトラブルであった。

² 具体的には、母語場面では地点(ス) ([JM3G])、接触場面 I では地点(カ) ([NM5G])、地点(ク) ([NF1G])、地点(サ) ([NM2G])、接触場面 II では地点(オ) ([JMN4G]) と地点(キ) ([JMN5G]) となっている。

では地点(ア)で生じるという違いがある。この問題については 6.4 で再び取り上げる。

以上の結果をまとめると、「単純な道順(赤)」では、トラブルのほとんどが道筋上の地点(あ)(い)(う)で生じており、特に「参照点の概念化に関する不一致」に因るトラブルは地点(あ)もしくは(い)に集中していた。

他方「単純な道順(緑)」でも、「単純な道順(赤)」ほどで顕著ではないものの、トラブルの多くが道筋上の地点(ア)(イ)(ウ)で多く生じていた。ただし、「参照点の概念化に関する不一致」から生じたトラブルに関しては、4割は地点(イ)もしくは地点(ウ)で生じていたが、他の6割はそれ以外の地点で分散して生じていた。

このように、「単純な道順(赤)」にしる「単純な道順(緑)」にしる、トラブルが多く生じる地点は各道順の初期段階の位置にあること、またその傾向は「単純な道順(赤)」の方が強いことがわかる。

6.3 「単純な道順(赤)」での参照点の概念化と相互作用

前節では、「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」でトラブルが多く生じる地点は、各道順の初期段階の位置にあること、またその傾向は「単純な道順(赤)」の方が強いことを見た。

次に、「参照点の概念化に関する不一致」によるトラブルが多発している原因を探るため、説明者と被説明者がそれぞれ地図上のどの地点を参照点として捉え、それをどのように言語表現化しているかを検討したい。具体的には、「単純な道順(赤)」の初期段階、すなわち出発点Aから地点(う)までの談話部分に焦点を絞り³、下記の2点に関する分析を行う。

- 1) 説明者は、出発点 A から地点(う)までの地点を、それぞれどのような言語表現によって概念化しているか。
- 2) 被説明者は、説明者の「道順説明」に対して、地点(あ)(い)(う)に関する確認行為を行っているか否か。また行っているならば、どのような言語表現を用いているか。

以下、まずは母語場面の実態を見た上で、順に接触場面Ⅰと接触場面Ⅱの実態を比較検討したい。

³ 「道順説明」での談話区間は、出発点 A から地点(う)までが一区切りであることを鑑みて (cf. 第 2 章)、本章ではこの談話区間を分析対象とした。

6.3.1 母語場面での参照点の概念化と相互作用

表 6.3 は、母語場面（説明者・被説明者ともに日本語母語話者の被験者ペアの場面）での地点(あ)(い)(う)の言語表現と確認表現をまとめたものである。10組の被験者ペアについて、課題達成時間が早かった順に上から提示している。また表中の言語表現は、分かりやすくするために、ポーズや周辺言語⁴などの記号は省略し、複数のイントネーション・ユニットにまたがる表現の場合も意味のまとまりを優先して表示した。

表 6.3 母語場面*における地点(あ)(い)(う)の言語表現と確認表現

被験者ペア	課題達成時間(分秒")	説明者による地点(あ)(い)の言語表現	説明者による地点(う)の言語表現	被説明者による地点(あ)~(う)に関する確認表現	トラブル発生の要因
JMJM1	00'42"	無	「突き当たり」	無	無
JMJM5	00'52"	無	「突き当たってください」	無	無
JFJF2	00'56"	無	「3番目の曲がり角」	無	無
JFJF3	01'15"	無	「T字路」 「もう前に進めないところ」 「左右にしか行けないところ」	「T字路と言うのは＝」 「最初に左に曲がる道があって」「次に右に曲がる道があって」「行き止まり」	参照点
JMJM4	01'16"	無	「3つ目の曲がり角」	「突き当たりのところ？」	無
JMJM3	01'28"	「1つ目2つ目の交差点があって」	「突き当たるやん」	無	無
JFJF5	01'28"	「いちに＝」	「3つ目の角」 「3つ目」「突き当たり」	「3つ目を左？」	空間
JFJF4	01'36"	「1つ目の三叉路」 「左側に道が出てきますよね？」	「突き当たりますと」	「三叉路なんてないよ」	無
JMJM2	01'43"	「1つほど下がっ」	「突き当たってください」	「(小さいカッコに) 突き当たるん？」	図形
JFJF1	01'55"	無	「突き当たる」	無	無

*説明者・被説明者ともに日本語母語話者の被験者ペアの場面

表 6.3 を見ると、母語場面の被験者ペア 10組のうち 5組では、説明者からは地点(あ)(い)が言語表現化されていない。特に課題達成時間が1分を切った上位3組の被験者ペアでは、地点(あ)(い)が言語表現化されていないだけでなく、被説明者からの確認も行われていない。それでもなお、参照点に関するトラブルは生じていないのである。たとえば、次の例(1)や例(2)のようなものである。

4 ここで言う「周辺言語 (paralanguage)」とは、声の大きさ、速さ、笑いなど、言語行動に伴って生じ、意図伝達の一部を担う非言語事象を指す。

(1) [JMJM1R] 「単純な道順(赤)」 (母語場面：説明者・被説明者ともに日本語母語話者⁵⁾)

01 説：え=と, __
02 ..^A 出発点 から出発して=, /
03 → ..`突き当たり_{地点(う)} まで行ってください.\
04 被：..はいはい. __
05 → ..`突き当たり_{地点(う)} 行きました.\
06 説：...^で, /
07 ..それから..あの= --
08 ...(1.7)^B の方向`に, /

(2) [JMJM5R] 「単純な道順(赤)」 (母語場面)

05 説：...じゃあ^A 出発点 =から, /
06 ..まず, __
07 ..まっすぐに, __
08 ..下に, __
09 ...(.7)`降りて, __
10 → ^突き当たって_{地点(う)} ください.\
11 被：..はい.\
12 説：...(.7)で, \
13 → ...`突き当り^の, /
14 → ...道_{地点(う)} ^を, /
15 ..え=と, __
16 ..^B の方角`に, /
17 被：..はい.\

例(1)では、説明者が地点(う)を「突き当たり」(発話[03])と言及し、被説明者もこれを「突き当たり」(発話[05])と反復してそのまま受け入れている。

また例(2)では、説明者の「突き当たってください」という表現により、地点(う)が「参照点」として指定されている(発話[10])。発話[13-14]でも、同地点(う)が「突き当たりの

⁵ 「母語場面」の場合は、説明者・被説明者がともに日本語母語話者であるため、以下の談話の冒頭表示では、被験者の区別を省略して単に「母語場面」とだけ記す。

道」と言及されている。これに対して、被説明者からは「はい」と返答されているのみで、提示された「道順説明」はそのまま受け入れられている。

このように、上記例(1)や例(2)では、説明者からは地点(あ)(い)が言語表現化されておらず、かつ被説明者からも同地点に関する確認も行われていないにも拘わらず、「道順説明」は特に問題もなくスムーズに進行していた。すなわち、説明者・被説明者の間で参照点の認定／概念化が不思議なほど一致していたことが窺える。

他方、第2章 2.3.1 で指摘したように、地点(あ)(い)を、「1つ目_{地点(あ)} 2つ目のこうー、
交差点_{地点(い)}があつて」([JMJM3R])のように、説明者が数え上げる形で言及する場合がある (cf. 第2章 例(3)(4))。このような数え上げる形での地点の指定は、明示的な表現ではないものの、それが言語表現化されることで、説明者によってその地点の存在が個別に捉えられていることが示され、かつその地点の存在が被説明者にも伝えられる。また、「A から、3番目の曲がり角_{地点(う)}まで来て」([JFJF2R])のような表現も、より簡略的であるが、上記の数え上げる形と同様の機能を果たしていると考えられた。

ところで、説明者から示された地点(あ)～地点(う)がすぐには被説明者に受け入れられず、被説明者から確認が行われる場合もある。たとえば次の例(3)である。

(3) [JMJM4R] 「単純な道順(赤)」(母語場面)

- 12 説：..まず^ A ==から(入り)ます.\
- 13 被：(0)[はい].\
- 14 説： [みな]みにず=つと、__
- 15 被：..はい.\
- 16 説：..行きました、／
- 17 ..え=、__
- 18 → ...(9)3 ^つ目の`曲がり角_{地点(う)}、\
- 19 → 被：...(1.1)みっ[`つ目の曲がり角]、\
- 20 → 説： [`つ目の曲がり角]_{地点(う)}、\
- 21 ..え=と、\
- 22 → 被：(0)^突き当りのところ?_{地点(う)}／
- 23 → 説：(0)`突き当り[の]ところ_{地点(う)}ですね.／
- 24 被： [はい].\
- 25 説：..^突き当りのと`ころ_{地点(う)}を、\

例(3)では、説明者は地点(う)を「3つ目の曲がり角」(発話[18])と表現した。これに対し、被説明者が次の発話を発するまでに1.1秒のポーズが生じており、この時点では被説明者はまだ地点(う)の位置を同定できていないことが窺える。説明者が「え=と」(発話[21])という困惑を示す発話を行ったのも、それを察したためと考えられる。しかし、被説明者の方から「突き当たりのところ?」(発話[22])と言い換えて確認されたことにより、同地点が両者に認定されるに至っている(発話[23-24])。

このように例(3)では、説明者から示された地点(う)が被説明者にはすぐには受け入れられなかったものの、被説明者からの確認を経ることによって受け入れに至っていることがわかる。同時に、このような相互作用の過程では、地点(う)が「3つ目の曲がり角」であり、「突き当たりのところ」であることが両者の間で概念化されている。結果として、この被験者ペアはトラブルを回避できたと考えられる。

しかしながら、次の例(4)は、被験者が確認を行ったものの、それでもすぐには参照点が同定できず、トラブルが生じた例である。

(4) [JFJF3R] 「単純な道順(赤)」(母語場面)

- 01 説：はい.\
- 02 ..まず A から出発するんですけど=, __
- 03 被：うん.\
- 04 説：..A から, __
- 05 → ..T = 字=路_{地点(う)}にぶつかるまで, __
- 06 ..まっすぐ行ってください.\
- 07 説：...(1.9)いいですか? /
- 08 → 被：...(1.0) T 字路と言うのは=, __
- 09 説：..[はい].\
- 10 被： [その], __
- 11 ..^来て=--
- 12 ..^来た道'が=, /
- 13 ..[え=と=], __
- 14 説： [あの=], __
- 15 → 被：..^T の'上の所_{地点(あ)}ですか? /
- 16 説：...(0.9)T=--
- 17 ..えっと=, __

18 ..あの、\
 19 → ..'もう^前に進めないところ_{地点(う)},__
 20 ..です.\
 21 → 被：...(0.7)^なに['それ=].\
 22 説： [<@ @>]
 23 → 被：..あ,
 24 → ..['前が^わかりまし]た.\
 25 説： [え%^前からあの=],__
 26 → ..左右にしか%
 27 行けないところ_{地点(う)} [です].\
 28 被： [え=と],__
 29 ..じゃその手前に=,/
 30 ..え=と=,__
 31 ..右に曲がる--
 32 ..あ最初に左に曲がる道_{地点(あ)}があつて=,__
 33 説：..ええ.\
 34 被：(0)次に右に曲がる道_{地点(い)}があつて=,
 35 ..[行き]止まり_{地点(う)} [です]ね?/
 36 説： [(で-)] [はい].\
 37 被：(0)はいわかりました.\

例(4)の被験者ペアは、前節 6.2 で述べた通り、母語場面でトラブルが生じたペア 3 組のうち、地点(あ)において「参照点の概念化に関する不一致」が生じた例である。

例(4)では、説明者は地点(う)を「T 字路」として指定したにも拘わらず、これが被説明者には同定されず、逆に「T 字路と言うのは=」「T の上の所ですか?」と、地点(あ)を推定した確認が行われている（発話[08,15]）。すなわち、ここで「参照点に関する概念化の不一致」が表面化していることがわかる。これに対して説明者は、「もう^前に進めないところ」（発話[19]）と言い換える。被説明者はさらに「なにそれ=」と拒絶する。しかし、その直後、「前が」という表現から当該地点の位置に気づいたようで、「あ、前がわかりました」と答えている（発話[24, 25]）。

説明者はさらに畳みかけるように、同地点を「左右にしか..行けないところ」（発話[26-27]）と言い換える。しかし被説明者は、その説明者の発話が終わらないうちに自ら話順を取り、

地点(あ)から地点(う)に至るまでの道筋の形状を確認し始める(発話[28-35])。それに説明者が同意した結果、両者はようやく地点(あ)から地点(う)への道筋を同定し、参照点の概念化も一致するに至っている(発話[36-37])。このように、トラブルが生じた場合でも、被説明者からの確認およびその後のやり取りが、参照点の概念化に関する一致に大きな役割を果たしていることがわかる。

以上まとめると、母語場面では、地点(あ)(い)の存在を言語表現化しないまま「道順説明」が進む例が見られたが、それでも説明者と被説明者の間でトラブルは生じておらず、参照点の指定／概念化が不思議なほど一致していた。一方、地点(う)に関して、そこに至るまでの地点(あ)(い)を数え上げる方法で説明者が言及したり、確認などによって言い換えられたりする例も見られた。このような確認などによる言い換えや関連のやり取りは、トラブルが生じた場合に、説明者と被説明者の間における参照点の概念化に関する一致において大きな役割を果たしていることが窺えた。

6.3.2 接触場面 I での参照点の概念化と相互作用

前節では、母語場面における参照点の概念化とその相互作用の実態について検討を行った。これを踏まえて、接触場面 I (非日本語母語話者が説明者、日本語母語話者が被説明者となる被験者ペアの場面) についても同様の検討を行う。

なお、接触場面の「道順説明」では母語場面よりもトラブルが多く生じており、早い段階で地図上のいずれかの地点に戻り、確認や説明をくり返す場合が多々見られた。そのため、ここでは、たとえこのような確認や説明のくり返しが複数回行われた場合でも、くり返しにおいて 2 度目に地点(う)に至るまでを区切りとし、最初の出発時点からこの区切りまでの談話部分を分析対象とすることにした⁶。

その結果が表 6.4 であり、接触場面 I での地点(あ)(い)(う)の言語表現と確認表現をまとめたものである。被験者ペアの提示順序や言語表現の表記方法は、表 6.3 の場合と同様である。

⁶ たとえば、1 回目のくり返しで地点(あ)までしか進めずに再び出発点に戻った場合には、次のくり返しで地点(う)まで至った時点を区切りとした。これは、出発点 A～地点(う)までに現れた言語表現の比較分析を目的としたことによる。

表 6.4 接触場面 I *における地点(あ)(い)(う)の言語表現と確認表現

被験者ペア	課題達成時間(分秒)	説明者による地点(あ)(い)の言語表現	説明者による地点(う)の言語表現	被説明者による地点(あ)~(う)に関する確認表現	トラブル発生の要因
NMJM4	00'33"	無	「突き当たりのところ」	無	無
NFJF3	01'20"	無	「突き当たるところ」 「道がないところ」	無	無
NFJF1	01'33"	無	「3番目のコーナー」 「交差点」	無	無
NFJF4	01'58"	無	「ちっちゃい建物を過ぎたら」	「ちっちゃい建物を越すんですね？」	図形・空間
NFJF5	02'16"	「右側の、ありますよね？道が」「また左=の方に道が」	「左と右の道がありますよね？」	「(地点(あ)について)すぐはじめ」	無
NMJM5	02'36"	無	「突き当たり=のところ」 「最初じゃなくて3番目」	「最初の角で右ですか？」	無
NFJF2	03'22"	「いちに=」 「道のあるところが3つあるでしょ？ そういうぶつかったところ？」	「さん」 「3番目の、あの=角のところ？」 「3番目=ところ」	「Aはずつ=まっすぐで？」 「いちに=3番目の、ところ」	空間
NMJM3	04'35"	無	「大きいブロックと小さいブロックの=この..あの=ところ」	「最初のY字路はまっすぐ来て=」	図形
NMJM2	06'33"	無	「左側があ=右側よりちよつと..低く..しかくけいのもがあるわけですよ」 「そこ=の..一番下の角」	「どっから左へ曲がる(わけ)?」	図形・参照点
NMJM1	09'37"	「まずコウサツ道路(※交差する道路)がある」 「第1=の交差点」 「1つの交差点」	「第2番目の交差点」	「交差点が」 「3つに分かれてるよね？」 「左と右があつて」 「右ってことね？」 「左に曲がらないってことね？」	参照点

*非日本語母語話者（説明者）と日本語母語話者（被説明者）が被験者ペアの場面

表 6.4 を見ると、説明者（非日本語母語話者）による地点(あ)(い)への言及は 3 組のみで、他の 7 組は地点(う)を最初の参照点としている。これに対して、被説明者（日本語母語話者）による地点(あ)(い)(う)に関する確認は 7 組に上る。ここでの地点(あ)(い)(う)に関する確認とは、たとえば次の例(5)や(6)のようなものである。

(5) [NMJM5R] 「単純な道順(赤)」(接触場面 I : 説(NNS)×被(NS))

01 NNS 説 : はい、\

02 ..それでは A 出発点 から出発します.\

03 NS 被: ..はい.\

04 NNS 説: ...まあ, __

05 .. 突き当り=のところ 地点(う) まで, __

06 ..右へ行きます. \

07 → NS 被: ..最初の角 地点(あ) で, __

08 → ..右ですか? /

09 NNS 説: ...いや=, __

10 ..え=最初 地点(あ) じゃなくて 3 番目 地点(う), __

11 ..突き当りのとこ[ろ] 地点(う), __

12 NS 被: [あ]あ突き当りのところ 地点(う) で=? /

13 NNS 説: ..ええ.\

(6) [NFJF2R] 「単純な道順(赤)」(接触場面 I : 説(NNS)×被(NS))

05 NNS 説: ..A から行って=, /

06 ..まっすぐ行って=, __

07 ..いち 地点(あ) に=地点(い) さん 地点(う), __

08 ...(1.0) 3 番目 地点(う) の=, __

09 NS 被: ..うん.\

10 NNS 説: ..あの=角 地点(う) のところ? /

11 ..えっと=, __

12 ..左へ, __

13 → NS 被: ..A はずっ=とまっすぐで? /

14 NNS 説: ..そうです.\

15 → NS 被: ..いち 地点(う) に=地点(う) [3 番目 地点(う) の%]ところ..

16 NNS 説: [いち 地点(う) に=地点(う) さん 地点(う)],

17 ..あの=, __

18 ..道と, __

19 ..え, __

20 → ..道のあるところ=, /

21 → ..が3つある[でしょ]? /

22 NS 被: [うん].\

23 ..いちに=さん, __
 24 → NNS 説 : そういうぶつかった[ところ]? /
 25 NS 被 : [うんうん]うん. __
 26 NNS 説 : ..で, __
 27 → ..3 番目=のところで, __
 28 NS 被 : ..うん. \
 29 NNS 説 : で, /
 30 ..左へ, __
 31 NS 被 : ..左, __
 32 ...はい. \

例(5)では、説明者（非日本語母語話者）からいきなり「突き当たり=のところで」と地点(う)が示されたのに対し（発話[05]）、被説明者（日本語母語話者）は「最初の角」、すなわち地点(あ)のところかと確認を行っている（発話[07-08]）。それに対して説明者が「最初じゃなくて3番目、突き当たりのところ」と言い換えたため（発話[10]）、被説明者が地点(う)を正確に同定するに至っている（発話[12]）。このやり取りの過程では、被説明者からの確認を契機に、地点(う)のみならず、出発点 A から地点(う)に至るまでにある地点(あ)(い)(う)の存在についても同定/概念化され、説明者と被説明者の間で一致をみている。

例(6)でも、説明者（非日本語母語話者）から、いきなり地点(う)が「3番目の、あの=角のところ」と示される（発話[09, 11]）。これに対して、被説明者（日本語母語話者）は「Aはずっ=とまっすぐで?」とその間の経路を確認し（発話[14]）、さらに地点(あ)(い)(う)を「いちに=3番目のところ」と数え上げる形で言及している（発話[16]）。説明者はこれに応じる形で、出発点 A から地点(う)に至るまでの途中に存在する地点(あ)(い)(う)について、「道のあるところ= が3つあるでしょ」「そういうぶつかったところ?」と概念化を行っている（発話[19-20, 24]）。そこでの一致を踏まえた上で、説明者は改めて発話[27]で「3番目=のところで」と地点(う)を指定している。

このように、例(5)(6)では、いきなり説明者が地点(う)を提示したにも拘わらず、被説明者からの確認やそれを契機とした相互作用により、出発点 A から地点(う)に至るまでの間に存在する参照点が概念化され、なおかつそれが両者の間で一致をみていることがわかる。

次に、この接触場面 I において「参照点の概念化に関する不一致」からトラブルが生じた被験者ペア 2 組の例を確認しておきたい。その 1 組は、例(7)の場合である。

(7) [NMJM1R]「単純な道順(赤)」(接触場面 I : 説(NNS)×被(NS))

- 25 NNS 説 : あのまず, __
26 ..A が, __
27 ..A から出発して=, __
28 NS 被 : ..はい. \\
29 NNS 説 : ..あの=, __
30 ..まず, \\
31 ..コウサツ道路_{地点(い)}がある%ありますよね? /
32 ..コウサツ点_{地点(い)}があつて, __
33 NS 被 : ..交差点が, __
32 NNS 説 : ..だい%い%第 1 コの交差点_{地点(い)}がありますよね? /
33 ...その交差点_{地点(い)}が=, __
34 NS 被 : ..うん. \\
35 NNS 説 : ..あの=, __
36 ...(9)12 時方向の方へ, __
37 NS 被 : ...<@12 時の方向?@> /
38 NNS 説 : ..うん. \\
39 ...12 時, __
40 ..の方向へ, \\
41 ..まっすぐ行って, __
42 NS 被 : ..うん. \\
43 NNS 説 : ...ひとつのコウ%交差点_{地点(い)}を通過して, \\
44 NS 被 : ..うん. \\
45 NNS 説 : 第 2 番目の交差点_{地点(う)}で止まる. __
46 ...(2.1)ね? /
47 NS 被 : (0)ちょっと待って. /
48 ..もう 1 回行くよ. /
49 ...え=と A を出発して[=], /
50 NNS 説 : [し]て=まず, __
51 NS 被 : ..最初にこう=
52 NNS 説 : あの=, __
53 (0)まず第%第 1 コあの=, __

- 54 ..交差点_{地点(い)}があるですね?／
- 55 NS 被: ..3つに分かれてる[よね]?／
- 56 NNS 説: [うん].\
- 57 NS 被: ..これ_{地点(あ)}をまっすぐ[い]
- 58 NNS 説: [ふ]たつがわかるですね?／
- 59 NS 被: ..ふたつ,___
- 60 ..うん[左_{地点(あ)}]と右_{地点(い)}があつて,___
- 61 NNS 説: [うん].\
- ((中略))
- 167 NNS 説: ..はい.\
- 168 ...それでB_{終着点}の% B_{終着点}のところへ着きます.\
- 169 NS 被: (0)ええ@@@@@?／
- 170 NS 被: ...(H)着かないよ[@@@@]
- 171 NNS 説: [着かない]の?／
- 172 ..じゃあま--
- 173 NS 被: @@@@@@ちよとも1回説明して.／

例(7)では、説明者（非日本語母語話者）が最初、出発点 A から説明を始め、発話[45]に至って「第2番目の交差点で止まる」と説明したが、被説明者（日本語母語話者）はすぐには応えず 2.1 秒の沈黙が流れ、トラブルが表面化する。被説明者は、説明者の念押し「ね?」（発話[46]）にも応えず、「ちょっと待って」と中断を求め（発話[47]）、再度自ら出発点 A に戻って確認を始める（発話[49]）。しかし、実は説明者は地点(あ)を無視し、地点(い)を「第1の交差点」、地点(う)を「第2番目の交差点」と捉えていた。これに対して、被説明者は地点(あ)(い)についての詳細な確認を行うが（発話[29-39]）、説明者と被説明者がそれぞれ想定している地点は一致しておらず、この時点では、両者共にその齟齬に気づいていない。この後、被説明者が慎重に確認しながらやり取りが進められていくものの、結果的に、発話[169-171]においてトラブルに陥っていることが明らかになる。このように、例(7)では、被説明者から確認が行われたにも拘わらず、参照点の概念化に関する一致が達成されなかったため、それが深刻なトラブルへと発展していることがわかる。

次の例(8)も同様に、被説明者（日本語母語話者）から確認が行われたにも拘わらず、参照点の概念化に関する一致が達成されなかったため、深刻なトラブルへと発展した被験者ペアの例である。

(8) [NMJM2R]「単純な道順(赤)」(接触場面 I : 説(NNS)×被(NS))

- 01 NNS 説 : じゃあA^から出`発しますよ./
- 02 NS 被 : ...どうぞどうぞ.\
- 03 NNS 説 : ...A^から出`発してね,\
- 04 ...(.9)最^初は,/
- 05 ..あの=,_
- 06 ...(1.5)なんというか,_
- 07 ..左^=,_
- 08 ...左^側が,_
- 09 ..あの=お=,_
- 10 ...右^側より=,\
- 11 ..ちょ`つと=,_
- 12 ...低^く,\
- 13 ...しか^くけいのもの`があるわけですよね?/
- 14 NS 被 : ...うん.\
- 15 ..うん.\
- 16 ..はい.\
- 17 NNS 説 : ..そ^してそ`して=./
- 18 ..そこ`=の^,/
- 19 ...(1.0)一`番下の角_{地点(う)}^=から,\
- 20 ..左^へ,_
- 21 ...行`ってください.\
- 22 ...(2.1)左^は,/
- 23 ..あの紙^の左`ですね._
- 24 NS 被 : ...ちょ^%ちょ`つと待って._
- 25 ..(H)どこまで,\
- 26 (0)ど%ど^っから左`へ曲がる[(わけ)]?/
- 27 NNS 説 : [じゃ],_
- 28 ..まん中=入って行って, /
- 29 ..あのAから入って行って, /
- 30 NS 被 : ..うん.\

- 31 NNS 説 : ..ず=つと行ってあの=, __
 32 ..ぶつかるわけですね? /
 33 ..し%ひとつのまん中にあるしかくけいに, __
 34 NS 被 : ..うん. \
 35 ..あの, __
 36 ..え=と=, __
 37 ..ただこれね, /
 38 ..はい. \
 39 NNS 説 : ..ぶつかって=, /
 40 NS 被 : ..うん. \
 41 NNS 説 : ..ぶつかったら, __
 42 ..今度左[へ曲が]ってください. \
 43 NS 被 : [左へ]うん. \

((この時点で、説明者は地点(う)で、被説明者は地点(い)で曲がる))

例(8)の被験者ペアは、「図形の概念化に関する不一致」と「参照点の概念化に関する不一致」の両方を要因としてトラブルに陥っていた被験者ペアである。ここでは、説明者(非日本語母語話者)は線に囲まれた白い図形部分を前景化して「図(**figure**)」として捉え(cf. 第3章 3.2 および 3.3)、これを「しかくけいのもの」と呼んでいる(発話[13])。被説明者(日本語母語話者)は、これを一旦は受け入れる(発話[14-16])。しかし、続きの説明で「そこ`=の^、一`番下の角^=から、左^へ、行`ってください」と指示されると、「ちょ^% ちょ`っと待って」と中断を求め、「ど%ど^っから左`へ曲がる(わけ)?」と確認する(発話[24-26])。ここでトラブルが表面化している。

これに対して、説明者は再度出発点 A に戻り、同様に白い図形部分を前景化した表現で説明をくり返す(発話[27-41])。実はここでは、説明者の図形に関する概念化が被説明者に受け入れられておらず(後のやり取りでそれが表明される)、戸惑いを含んだ発話[35-38]には、その表明を試みたがとりやめた様子が見て取れる。そして説明者は、「ぶつかったら、今度左へ曲がってください」という発話[41-42]で地点(う)を指定したつもりであったが、被説明者が「左へうん」(発話[43])と受け入れた地点は、実は地点(い)であった。ここで、両者の参照点の位置は食い違ったまま概念化されてしまう。

このように、例(7)(8)ともに、被説明者から確認が行われたにも拘わらず、参照点の概念化に関する一致が達成されなかったため、それが原因で深刻なトラブルへと発展している

ことがわかる。

以上、接触場面Ⅰでは、被説明者（日本語母語話者）による参照点(あ)(い)(う)に関する積極的な確認が多く行われていることを見てきた。このような確認およびそれを契機とした相互作用は、説明者（非日本語母語話者）による説明を補う機能を果たし、結果として参照点の概念化に関するトラブルの回避につながったと考えられる。その一方で、参照点の概念化に関するトラブルが生じた被験者ペア 2 組では、被説明者から確認が行われていたにも拘わらず、概念化が一致していない状況が観察された。

6.3.3 接触場面Ⅱでの参照点の概念化と相互作用

次に、接触場面Ⅱにおける参照点の概念化とその言語表現について検討したい。ここでも、確認や説明をくり返す場合が多々見られたため、接触場面Ⅰと同様に、分析対象の談話を限定した。すなわち、たとえ複数回の確認や説明のくり返しが行われた場合でも、最初の出発時点からくり返しにおいて 2 度目に地点(う)に至るまでの談話部分を分析対象とした。

表 6.5 は、接触場面Ⅱ（日本語母語話者が説明者、非日本語母語話者が被説明者となる場面）での地点(あ)(い)(う)の言語表現と確認表現をまとめたものである。被験者ペアの提示順序や言語表現の表記方法等は、表 6.3、表 6.4 の場合と同様である。

表 6.5 を見ると、説明者（日本語母語話者）による参照地点(あ)(い)への言及は 10 組中 5 組の被験者ペアで行われ、被説明者（非日本語母語話者）による確認も 10 組中 5 組のペアで行われている。しかし、課題達成時間が早かった上位 2 組の被験者ペア（＝トラブルが生じなかったペア）を除き、被験者間でのやり取りがうまく機能していない様子が見て取れる。トラブルが発生したペア 8 組のうち 6 組は、「参照点の概念化に関する不一致」に因るものであった。これらのペアに焦点を絞って詳細を見てみよう。

6 組中 2 組は、説明者から地点(あ)(い)への言及がなく、被説明者からも地点(あ)(い)(う)に関する確認もないまま、トラブルが生じているペアである（[JMNM3R], [JFNF3R]）。また、3 組では、説明者から地点(あ)(い)への言及がなく、被説明者から地点(あ)(い)(う)に関する確認が行われていたが、にも拘わらずトラブルが生じている（[JMNM2R], [JFNF2R], [JFNF5R]）。そして最後の 1 組は、説明者から地点(あ)(い)への言及があり、被説明者からも地点(あ)(い)(う)に関する確認を行っているにも拘わらず、トラブルが生じている例である（[JMNM4R]）。

表 6.5 接触場面Ⅱ*における地点(あ)(い)(う)の言語表現と確認表現

被験者ペア	課題達成時間(分'秒")	説明者による地点(あ)(い)の言語表現	説明者による地点(う)の言語表現	被説明者による地点(あ)~(う)に関する確認表現	トラブル発生の要因
JMNM1	01'05"	「1つ目2つ目」	「3つ目」	無	無
JFNF1	01'45"	「2つT字路」	「突き当たり」	「最初の突き当たりなんですけど、1つのマス越えて突き当たりですね」	無
JMNM5	01'56"	「1つ目の角」 「1つ目=の曲がり角」 「次の曲がり角」	「次の角、え=突き当たりのところ」	無	空間
JFNF5	02'44"	無	「突き当たり」 「突き当たる」	「左ですね？」	参照点
JFNF2	02'54"	無	「3つ目の角」	「3つ目の角」 「初めての角のところが」	参照点
JMNM2	03'11"	無	「2番目の右に曲がる角」	「2番目には右がない」	参照点
JMNM3	03'32"	無	「3本目の角」	無	参照点
JFNF4	04'57"	「いち、2個」	「3個目の、あの角？ あ角じゃない、交わってるところ」 「3個目に交わって」	無	空間
JFNF3	08'21"	無	「突き当たり」 「突き当たるとこ」	無	参照点
JMNM4	24'03"	「1つ目の交差点」 「1つめの角」 「(※1つ目)右に曲がる道」 「1つ目に、2つに分かれますよね？」 「2つ目の角」 「2つ目の、道が、重なっているところを角とします」 「四角とぶつかる所」 「四角形ですね」 「2つ目の、また分かれる道」 「1つ目通過」 「2つ目」	「3つ目になれば」 「3つ目」 「最初から、3つ目で、ちょうど角に」	「1つの？」 「右って」 「手前の、右？」 「しっかくけい(※四角形)じゃないですか？」 「突き当たりは？」 「3@つ目？」 「最初から、3つ目ですか？」	参照点

*日本語母語話者(説明者)と非日本語母語話者(被説明者)が被験者ペアの場面

これらの具体的な状況を、順に談話例から見てみたい。

例(9)は、説明者から地点(あ)(い)への言及がなく、被説明者からも確認が行われないまま、トラブルに陥っている例である。

(9) [JFNF3R] 「単純な道順(赤)」 (接触場面Ⅱ：説(NS)×被(NNS))

- 01 NS 説：えっと, __
02 ..え=と, __
03 ..まずA_{出発点}の地点に, __
04 ..いるでしょ? /
05 NNS 被：..はい. \
06 NS 説：..自分が, __
07 NNS 被：..うん. \
08 NS 説：..で%私多分左--
09 ...う=と, __
10 ..ずっと進んでいくと, __
11 NNS 被：..はい. \
12 NS 説：..えっと, __
13 ..まっすぐ行って, __
14 NNS 被：..うん. \
15 NS 説：..突き当たり_{地点(う)}? /
16 NNS 被：..はいはい. __
17 NS 説：..突き当たりの所_{地点(う)}を, /
18 ..あっ--
19 ..そっか方向がむっ--
20 ..難しいんだな. /
21 ..((被))さん, \
22 ..紙をあのを, __
23 ..上下反対にしてくれる? /
24 ..こう自分が, __
25 ..[A_{出発点}の方から], __
26 NNS 被： [そうだね. __..うん]. \
27 NS 説：..進んでくみたいな感じで, __
28 ..でっ, __
29 ..えっと, __
30 ..まっすぐ行くと, /
31 NNS 被：..はいはい. __

- 32 NS 説：..突き当たるとこある地点(う)よね=?/
- 33 NNS 被：..うん.\
- 34 NS 説：..突き当たり地点(う)を,___
- 35 ..え=と,___
- 36 ..右に曲がって,/
- 37 NNS 被：...うん.\
- ((中略))
- 57 NS 説：..すぐ次の角を,___
- 58 ...右. ___
- 59 NNS 被：...(.)えっ--
- 60 NS 説：...(.)あっ--
- 61 NNS 被：..ここですか?/
- 62 NS 説：...[え=],/
- 63 NNS 被： [えっ]--
- 64 ..ちょっと,___
- 65 ..もう一回お願いできます?/
- 66 NS 説：(0)@
- 67 ..どこからだっけ.\
- ((中略))
- 77 NS 説：..じゃあもう一回最初からいい?/
- 78 NNS 被：うん.\
- 79 NS 説：..え=と,___
- 80 ..A_{出発点}から進んで,___
- 81 NNS 被：..はい.\
- 82 NS 説：..まっすぐ行って,/
- 83 ..突き当たり地点(う)を,___
- 84 NNS 被：..はい.\
- 85 NS 説：..右.\
- 86 NNS 被：(0)右.\

例(9)では、説明者（日本語母語話者）から、地点(う)が何度も「突き当たり/突き当たりの所」として言及されているが（発話[15, 17, 32, 43]）、地点(あ)と(い)に関してはまっ

たく言及がない。これに対して被説明者（非日本語母語話者）は、あいづちを打ってそのまま受け入れている。しかし、この時点で被説明者が想定していた「突き当たり／突き当たりの所」は、実は地点(い)の位置であった。すなわち、両者の間には参照点の概念化に齟齬があったが、両者ともにそのことに気づいていない。そのまま説明が続けられ、説明者が地点(す)に言及するに至って（発話[57]）トラブルが表面化する（発話[59-67]）。そこで、出発点Aに戻って再び説明が始められるが、ここでも説明者から「突き当たりを」と示された地点(う)は、そのまま被説明者に「はい」と受け入れられ（発話[83-84]）、何の確認等もない。そしてこの後、やはりトラブルが表面化することになる。

このように、例(9)では、説明者から地点(あ)(い)への言及がなく、被説明者からも地点(あ)(い)(う)に関する確認がないまま、参照点の概念化に関する不一致が続き、同じトラブルの状況が何度もくり返されている。

次の例(10)では、説明者から地点(あ)(い)への言及はなかったが、被説明者から地点(あ)(い)(う)に関する確認が行われた。それにも拘わらず、この被験者ペアではトラブルが生じている。

(10) [JFNF5R] 「単純な道順(赤)」 (接触場面Ⅱ：説(NS)×被(NNS))

- 01 NS 説： えっと=@@@
 02 ...じゃあまず、__
 03 ...Aを出発して=、\
 04 NNS 被： ..はい.__
 05 NS 説： ..えっと=、__
 06 ...(1.3)ず=っと下に行って、\
 07 NNS 被： ...ず=っと下[に]__
 08 NS 説： [突き]当たり_{地点(う)}=、__
 09 NNS 被： ..はい.__
 10 NS 説： ..突き当たる_{地点(う)}よね?__
 11 NNS 被： ..はい.__
 12 NS 説： ..そこ_{地点(う)}を=、\
 13 ...え=っと左に行って=、\
 14 NNS 被： (0)あ%すいません、__
 15 ..あひだ-
 16 ..左ですね?／

- 17 NS 説 : ..うん. __
- 18 NNS 被 : ...(7)は[い]. __
- 19 NS 説 : [左]にず=っで行くと, \
- 20 NNS 被 : ..はい. __
- ((中略))
- 37 NS 説 : ..でそのまま, __
- 38 ..道なりにず=っ行って B に出る. __
- 39 NNS 被 : ...あ-
- 40 NS 説 : ...(1.0)出てきた? /
- 41 NNS 被 : ...(1.7)ずっと下に行って, \
- 42 ...(1.5)あれっ? /
- 43 NS 説 : (0)あれっ? /
- 44 NNS 被 : ..ちょっと待って[@@@@@]
- 45 NS 説 : [どこにいる]? /

例(10)では、説明者（日本語母語話者）から発話[08,10]で「突き当たり」「突き当たる」と示された地点(う)について、この時点で被説明者（非日本語母語話者）が想定している位置は地点(い)であった。被説明者は、この地点(い)で「左ですね？」(発話[14-16])と確認を行っているものの、地点(い)と地点(う)の進行可能方向が同じであったため、説明者は「うん」(発話[17])と受け入れてしまう。すなわち、結果的にこの確認は進行方向の確認で終わってしまい、参照点の位置の確認としては機能しないままになってしまう。そして、その参照点が食い違ったまま、説明者・被説明者間での「道順説明」は進行していくが、発話[42-43]に至って、ようやく両者がトラブルに陥っていることが明らかになっている。次の例(11)の被験者ペアでも同様の状況が生じている。

(11) [JFNF2R]「単純な道順(赤)」(接触場面Ⅱ：説(NS)×被(NNS))

- 04 NS 説 : ...A から入って, \
- 05 NNS 被 : ..はい. __
- 06 NS 説 : ...え=と=, __
- 07 ...(1.1)3つ目の角_{地点(う)}を, \
- 08 NNS 被 : ..3つ目の[角]_{地点(?)}-- \
- 09 NS 説 : [3]つ目の角_{地点(う)}. \

- 10 NNS 被: ...角_{地点(?)}, \
- 11 NS 説: ..角ってあの, _
- 12 → NNS 被: ..3つ目の角と, _
- 13 → ..どのホウホウの角-- \
- 14 NS 説: ...え=とねえ, _
- 15 → NNS 被: ...(.8)左右, _
- 16 NS 説: ..えと, _
- 17 ..それを=, \
- 18 ..左に, _
- 19 NNS 被: ...(1.1)左に, \
- 20 NS 説: ..うん. \

((中略))

- 119 NS 説: ...そうそう一番-- _
- 120 → NNS 被: ..全部外側_
- 121 → ...あ[の%とつ]て=, \
- 122 → NS 説: [え%ち]-
- 123 → NNS 被: ...行くの? /
- 124 → NS 説: ..え-, _
- 125 → ..違う違う. \
- 126 NNS 被: ..ち[がう]? /
- 127 NS 説: [えっと], _

例(11)では、説明者（日本語母語話者）から発話[07,09]で「3 つ目の角」と示された地点(う)について、被説明者（非日本語母語話者）は「3 つ目の角と、どのホウホウの角」（発話[12-13]）と質問を行っていた。続けて被説明者から発せられた「左右」という発話[15]も加味すれば、おそらく被説明者は「左と右のどちらに進む角のことか」と質問したかったのであろう。しかし、これを説明者は地点(う)での曲がるべき方向が問われたものと理解したようで、「それ (=地点(う)) を=, 左に」と答えている（発話[17-18]）。結局、説明者から「3 つ目の角」と示された地点は被説明者には曖昧なままで、被説明者は地点(う)ではなく地点(い)で左に曲がってしまう。それがトラブルとして明らかになるのは地点(き)まで説明が進んだときであり、被説明者が困惑を示し始め、「全部外側とって（※通って）行くの?」という確認によってトラブルが表面化している（発話[120-126]）。

このように、例(10)と例(11)では、被説明者による地点(あ)(い)(う)に関する確認が行われていても、参照点の概念化に関しては確実なものではなかったため、両者の間に不一致が生じていたことがわかる。

最後に、説明者から地点(あ)(い)への言及があり、被説明者からも地点(あ)(い)(う)に関する確認があったにも拘わらず、トラブルが生じている例を見ておきたい。

(12) [JMNM4R]「単純な道順(赤)」(接触場面Ⅱ：説(NS)×被(NNS))

- 01 NS 説：..では赤い道を説明します. __
02 NNS 被：..はい.\
03 NS 説：..まず, __
04 ..カーブを, \
05 ..カーブを, \
06 ...行って, \
07 ..まず, \
08 → ..南に, \
09 → ..1つ目の, \
10 ...え=と, \
11 ..え=と=, \
12 → ...交差点_{地点(あ)}がありますよね? /
13 NNS 被：..あ, __
14 ..ちょっと待って. /
15 ..あの=, \
16 ...赤い線ですよね? /
17 NS 説：..赤い線.\
18 ..で, __
19 ...ず=っ[と], \
20 NNS 被： [A]B C D E.\
21 NS 説：..A_{出発点}から, \
22 NNS 被：..A_{出発点}から, \
((中略))
43 NS 説：..上を北としたら, /
44 ..みつ, __

45 ..え=と,\
 46 ..下に,\
 47 → ..下は南に,\
 48 → ..南としま[す].\
 49 NNS 被: [あっ]--
 50 ..はい.\
 51 NS 説: ..で,\
 52 ..南におりていきます.\
 53 NNS 被: ..はい.\
 54 NS 説: ..1つ目の,\
 55 ..角地点(あ)を,\
 56 NNS 被: ..は[い].\
 57 NS 説: [ま]だまっすぐ,\
 58 ..南へおりていきます.\
 59 ...(.)いいですか?/
 60 → NNS 被: ..1つの?/
 61 NS 説: ..1つ目.\
 62 ..すぐ,\
 63 ..見て,\
 64 ..右に曲がる道地点(あ)がありますね?/
 65 NNS 被: ...う=ん.\
 66 NS 説: ..どういったらいいかな?/
 67 NNS 被: ..みっ,___
 68 NS 説: ..あの=,___
 69 NNS 被: ..[右いって],\
 70 NS 説: [曲がり角地点(あ)が]あり--
 71 NNS 被: (0)手前の?/
 72 NS 説: ..[はい].\
 73 NNS 被: [みぎ]?/
 74 NS 説: ..え=と,\
 75 ...(.)え=,___
 76 ...まず,\

- 77 ..あの=、\
- 78 NNS 被：..A_{出発点}か=、—
- 79 NS 説：..A_{出発点}から、／
- ((中略))
- 152 NS 説：..3つ目_{地点(う)}になれば、／
- 153 NNS 被：..3@つ目?／
- 154 NS 説：..3つ目_{地点(う)}、\
- 155 NNS 被：..最初から、／
- 156 ..[3つ目ですか]?／
- 157 NS 説：[最初]から、\
- 158 ..3つ目で、\
- 159 ..ちょうど、／
- 160 ..角に_{地点(う)}、\
- 161 ..きますね?／
- 162 NNS 被：...う=ん、\

例(12)では、説明者は最初、慣習的に地図の上方を北として進行方向を「南に」と表現し(発話[08])、「1つ目の、交差点がありますね?」と地点(あ)を示す(発話[09, 12])。しかし、被説明者は中断を求め、「赤い線(※道)」の説明であること、また出発点が地図上の記号「ABCDE」の「A」であることを確認する⁷。改めて出発点Aから説明が始まり、説明者が「上を北」「下は南」と明示した後、「1つ目の角」すなわち地点(あ)を示す(発話[54-55])。しかし、これが被説明者には同定されず、発話[60]の「1つの?」から始まって発話[77]に至るまで、被説明者と説明者の間で同地点に関するやり取りが続く。ここで被説明者は、説明者の発話に重複する形で「手前の、右?」と確認している(発話[71, 73])。実は、被説明者は地点(う)での(紙に直面して)右方向を想定しているのだが、この確認に対して説明者は応答していない(発話[74-77])。すなわち、両者の参照点に関する概念化は一致していないままとなっている。そして再び出発点Aに戻ってやり直すことになる。以降、なんとか説明者が地点(う)を「3つ目」と言及するまでに至るものの(発話[152])、これに対して被説明者は、笑いを伴って「3@つ目?」「最初から、3つ目ですか?」と返す(発話[153])。すなわち、この時点でまだ被説明者は、説明者から示された地点(う)の位置が

⁷ これらはいずれも、この実験を始める前(「単純な道順(赤)」の説明を開始する前)に、実験者が2人の被験者に実験の手順として伝え、了解を得ていたことである。

同定できていない。説明者からの再提示に対して[157-161]、被説明者が返す「う=ん」という呻きは（発話[162]）、それを裏付ける。

このように例(12)では、説明者は地点(あ)地点から詳細な説明を試みているものの、被説明者にはそれが正確には伝わらず、またせつかく行われた確認のやり取りも機能しないまま次に移行している。結果として、両者の参照点に関する概念化は一致しない状態となっていることがわかる。

まとめると、接触場面Ⅱでは、説明者（日本語母語話者）による参照点(あ)(い)への言及は半数の被験者ペアで行われ、被説明者（非日本語母語話者）による地点(あ)(い)(う)に関する確認も半数のペアで行われていた。しかし、特に参照点の概念化に関する不一致からトラブルが発生したペア 6 組では、説明者と被説明者の間で相互作用がうまく機能していない状況が観察された。すなわち、説明者から提示された参照点に対して、被説明者から確認が行われなかったり、確認が行われても曖昧なやり取りで終わってしまう状況が生じていた。

6.4 「単純な道順(緑)」での参照点の概念化と相互作用

前節では、「単純な道順(赤)」の初期段階に焦点を絞り、母語場面・接触場面Ⅰ・接触場面Ⅱにおいて、被験者ペアが参照点を概念化する過程で用いる言語表現、および確認の言語表現、およびその相互作用の実態を比較検討した。

最後に、「単純な道順(緑)」の場合に触れておきたい。

6.2 で見た通り、「単純な道順(緑)」でも、「単純な道順(赤)」ほどで顕著ではないものの、トラブルの多くが道筋上の地点(ア)(イ)(ウ)で多く生じていた。特に「単純な道順(緑)」では、地点(ア)で「空間の概念化に関する不一致」が生じていたが、「単純な道順(赤)」の場合には地点(う)で生じていたという違いを指摘した。「単純な道順(緑)」の特徴として、まずこの問題から押さえておきたい。

上記のような違いは、すでに述べた通り、実験材料の地図作成時の配慮から生じた、地点(あ)と地点(ア)の道筋の形状の違いによるものと考えられる (cf. 第 2 章 2.2.2)。すなわち、「単純な道順(赤)」の地点(あ)は地図に直面して **└** 形に見えるのに対し、「単純な道順(緑)」の地点(ア)は Y 字形を反時計回りに回転させた形状に見えるという違いである。そのため「単純な道順(緑)」での地点(ア)では、「単純な道順(赤)」の地点(あ)に比べ、移動の方向を定める必要性が高くなっている。この地点(ア)において説明者・被説明者間で空間に関する概念化を一致させておかなければ、移動の方向を間違えてしまう可能性が生じる。

次の例(13)は、地点(ア)において「空間の概念化に関する不一致」が生じている例である。

(13) [NMJM3G] 「単純な道順(緑)」 (接触場面 I : 説(NS)×被(NNS))

- 01 NS 説：あの, __
02 ..進んでる方向で, __
03 ..右, \\
04 ..左言いますからね. /
05 NNS 被：...はいはい. __
06 NS 説：..あの=, __
07 .. E_{出発点}から出発します. \\
08 NNS 被：...はい. \\
09 NS 説：..んで, __
10 ..カ=ブがあって, __
11 NNS 被：..はい. \\
12 → NS 説：..Y字路_{地点(ア)}に当たるんで, /
13 → ..そこを右っかわに行きます. __
14 → NNS 被：...はい. \\
15 → ..右側行きます. \\
((この時点で、説明者は地点(ア)から地点(イ)の方向へ、被説明者は地点(ア)から
地図に_{対面して}下(記号Dがある方向)へ向かう))

例(13)では、説明者はやり取りの冒頭で「進んでる方向で、右、左言いますからね」と相手に伝えている(発話[02-04])。このことから、説明者は「固有参照枠⁸⁾」に基づいていることがわかる(cf. 第4章 4.2.1 および 4.3.2)。そのため、地点(ア)の「Y字路」では、「そこを右っかわに行きます」と地点(イ)へ向かう方向が示されている(発話[13])。しかし、実は、被説明者の方は、地図に_{対面して}した状態で方向を定める「相対参照枠」に基づいていた(cf. 第4章 4.2.1 および 4.3.1)。そのため被説明者は、この地点(ア)で説明者とは異なる方向(地図に_{対面して}下方)へと向かい、両者の間で進行方向に齟齬が生じてしまう。

このように、「単純な道順(緑)」の地点(ア)は、説明者と被説明者の間で空間に関する概

⁸⁾ この「固有参照枠」は、発話者(説明者)の身体を中心とし、進行方向に向かって移動しながら「前後左右」を振り分ける空間参照枠を指す。

念化を一致しておく必要性が生じる、最初の地点であることがわかる。「単純な道順(赤)」では、同様の地点は地点(う)が該当していた。結果として、「空間の概念化に関する不一致」によるトラブルは、この地点(ア)と地点(う)に集中していたものと考えられる。

「単純な道順(緑)」における地点(ア)が、このような特徴を持っていることを踏まえた上で、「参照点の概念化に関する不一致」から生じるトラブルの問題を見てみよう。

6.2 で見たように、「単純な道順(緑)」では、「参照点の概念化に関する不一致」から生じたトラブルに関しては、地点(イ)もしくは地点(ウ)で生じているものが 10 件中 4 件で、それ以外の 6 件は他の地点に分散していた。ここではまず、地点(イ)地点(ウ) (談話の初期段階) で生じているトラブルの例を見て、次にそれ以外の地点で生じた例を見てみよう。

次の例(14)は、地点(ア)までは正確にたどることができたものの、本来ならば次は地点(ウ)で曲がるべきところ、被説明者が地点(イ)で曲がってしまう例である。

(14) [JFNF3G] 「単純な道順(緑)」 (接触場面Ⅱ：説(NNS)×被(NS))

((地点(ア)で進む方向について話している))

42 NNS 説：...E から見てまっすぐかな？／

43 NS 被：...E から[<X X>]

44 NNS 説： [えっと],__

45 ..東から見れば、\

46 ..まっすぐですよ？／

47 ..あの,__

48 ..西向き.__

49 NS 被：..西向き.\

50 NNS 説：..そうです.\

51 NS 被：..西向きに曲がって、／

52 NNS 説：(0)はい.\

53 ..曲がって,__

54 NS 被：..うん.\

55 NNS 説：..それで,__

56 ..え=と,__

57 ...ずっといくと、／

58 NS 被：..うん.\

59 NNS 説：..あの=,__

- 60 ...で%-
- 61 ...(.)え=と, __
- 62 → ...北, __
- 63 → ..南向きの方向の道_{地点(ウ)}がありますよね? /
- 64 NS 被: ..うん. \
- 65 → NNS 説: ..そこ_{地点(ウ)}につきあたったら, __
- 66 → ..右. \
- 67 → NS 被: ..ちょっと待った. \
- 68 ..あ%-
- 69 ..え=と, __
- 70 NNS 説: ..え%? /
- 71 ..右--
- 72 ..右じゃない, \
- 73 ..あの=, __
- 74 → ...北に, /
- 75 → NS 被: ...(.)北\
- 76 NNS 説: ..うん. \
- 77 ..北, __
- 78 ..曲がって, /
- 79 NS 被: (0)うん. \

((この時点で、説明者は地点(ウ)で曲がり、被説明者は地点(イ)で曲がる))

例(14)では、説明者（非日本語母語話者）が地点(ア)での進行方向を「西向き」と表現していることから（発話[48]）、地図の上方を北と定めた「東西南北」という表現によって空間を概念化する「相対参照枠」に基づいていることがわかる（cf. 第4章4.2.1および4.3.1）。そのことは被説明者（日本語母語話者）にも同意されており、両者の空間に関する概念化は一致していることがわかる（発話[49-52]）。

しかしその後、説明者が地点(ウ)での移動の方向を「右」と表現したときに、被説明者が「ちょっと待った」と中断する（発話[62-67]）。ここで被説明者が問題としたのは、1つには「方向を表す表現方法」（「右」/「北」）が考えられるが、方向を変えるべき「参照点の位置」の可能性も考えられる。なぜならば、説明者は地点(ウ)を示す前に、地点(イ)の存在に言及していないからである。そのため、「北、南向きの方向の道がありますよね?」

という表現（発話[62-63]）について、おそらく説明者は「南北に分かれている道（＝地点(ウ)) がありますよね?」という意味で発話したと推察されるが⁹、「まず北向きの道（＝地点(イ)) があって、次に南向きの方向の道（＝地点(ウ)) がありますよね?」という意味で理解することも可能である。

ここで説明者は、「方向を示す表現方法」に問題があったと判断したようで、「右じゃない、あの＝、北に」と言い換えている（発話[72-74]）。しかし、それを受けた被説明者は、発話[75]の時点で、「北に」曲がる位置を地点(ウ)ではなく、地点(イ)と判断する。すなわち、ここで両者の間に「参照点の概念化に関する不一致」が生じており、これがトラブルへと発展してしまう。

このように例(14)では、説明者と被説明者の間で参照点の概念化に関する相互作用がうまく機能していないことがわかる。

次に、地点(イ)(ウ)以外の地点で生じていた「参照点の概念化に関する不一致」の例を見てみよう。例(15)は、地点(キ)の手前までは非常に順調に「道順説明」を行ってきたが、本来なら地点(キ)から地点(サ)へ向かうところを、被説明者（非日本語母語話者）が手前の地点(ク)で曲がってしまう例である。

(15) [NMJM5G] 「単純な道順(緑)」 (接触場面 I : 説(NS)×被(NNS))

- 01 NS 説：え＝と^E_{出発点}から出発しまして、／
 02 NNS 被：..はい、\
 03 NS 説：..え＝、_
 04 ..最初分かれ道_{地点(ア)}がありますね?／
 05 NNS 被：...はい、\
 06 NS 説：..え＝、_
 07 ..で進行方向に向かって＝、_
 08 ..右の方ですね、／
 09 NNS 被：...はい、\
 10 NS 説：..だからどちらかといったら、_
 11 ..え＝、_
 12 ..あ、_
 13 ..Bの方向ですね?／

⁹ 後続の説明者の発話では「北」に曲がることを伝え続けているため、発話[62-63]でも、地点(ウ)を想定しているものと推察される。

- 14 NNS 被：...そうです。＼
- 15 NS 説：...Bの方向に進んで、／
- 16 NNS 被：..はい。＼
- 17 NS 説：..突き当たって_{地点(ウ)}、—
- 18 NNS 被：.. 突き当たって_{地点(ウ)}、—
- 19 ..い%
- 20 ..一回目の角_{地点(イ)}が、＼
- 21 ..越えたんですね?／
- 22 NS 説：...ええ。＼
- 23 ..越えて、—
- 24 ..突き当たって_{地点(ウ)}、—
- 25 NNS 被：..はい。＼
- 26 NS 説：..Aの方に、＼
- 27 NNS 被：..あ、—
- 28 ..Aの方へ。＼
- 29 NS 説：..ずっと行って、—
- 30 NNS 被：..はい。＼
- 31 NS 説：..で=、—
- 32 ..途中の曲がり角_{地点(エ)(オ)(カ)}は無視して&
&また突き当たりますね_{地点(キ)}?／
- 33 NNS 被：...はい。＼
- 34 NS 説：..そして、—
- 35 ..え=、—
- 36 → ..突き当たって_{地点(キ)}Bの方向にず=っと直進してもらいます。＼
- 37 NNS 被：...はい。＼
- ((この時点で、説明者は地点(キ)で曲がり、被説明者は手前の地点(カ)で曲がる))
- ((中略))
- ((トラブルに陥った後、出発点 E に戻り「道順説明」をやり直し、説明者・被説明者ともに地点(ウ)にいる))
- 85 NS 説：..突き当たって_{地点(ウ)}Aの方向に上がります。＼
- 86 ...今度は[上の方に]、—
- 87 NNS 被： [はいはいはい]はい。—

- 88 NS 説：..そして、\
- 89 ..ず=っと上がって行くと、__
- 90 → ..もうここ_{地点(キ)}は左にしか曲がれませんね?／
- 91 NNS 被：...は=そう.\
- 92 → NS 説：..Bにしか曲がれませんですね?／
- 93 NNS 被：...はいはいはい.__

((以後、順調に終着点 A へとたどり着く))

例(15)では、説明者（日本語母語話者）と被説明者（非日本語母語話者）の間では、最初から地点(キ)に至る直前までは非常にスムーズにやり取りが進められていた（発話[01-30]）。しかし、発話[32]で説明者から「途中の曲がり角（=地点(エ)(オ)(カ）は無視してまた突き当たりますね（=地点(キ））？」と示された後、被説明者が地点(キ)の1つ手前、地点(カ)で曲がったため¹⁰、たどる道筋がずれてしまう。すなわち、ここで「参照点の概念化に関する不一致」が生じ、トラブルへと発展してしまう。

しかし、この被験者ペアが出発点 E に戻ってやり直す際には、説明者がトラブルが生じた地点(キ)について「もうここは左にしか曲がれませんね?」「Bにしか曲がれませんですね?」と別の表現に言い換えて確認している（発話[90,92]）。これにより、被説明者にも同地点が正確に同定され、無事終着点 A へと向かっている。

このように例(15)の被験者ペアの場合には、出発点 E に一旦戻ってやり直す過程で確実なやり取りが交わされることによってトラブルが解決され、再び同じトラブルに陥ることなく課題達成へと至っていた。同じような相互作用の過程は、例(15)の被験者ペアと同様に、地点(イ)(ウ)以外の地点で参照点に関するトラブルが生じていた他の被験者ペアでも見られた。

なお、「単純な道順(緑)」の「道順説明」では、その前に行った「単純な道順(赤)」での経験が、成功経験にしる、失敗／トラブル経験にしる、前提となっていることは疑いない。特に、「単純な道順(緑)」でトラブルに陥らなかった被験者ペアや、上記の例(15)のように談話の初期段階をスムーズに進めているペアでは、それに先行する経験の影響が窺える。ただ残念ながら、現段階では分析が不十分であり、ここではその指摘のみにとどめる。

¹⁰ おそらく、説明者の発話[36]で「突き当たってB[・]の方向にず=っと直進してもらいます」と「B[・]の方向」が表現されたため、それが可能な地点(カ)が選択されたものと推察される。

6.5 小括

以上、本章では、参照点の概念化に関するトラブルが多発している原因を探るため、「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」の初期段階に焦点を絞り、参照点の概念化のプロセスを3つの場面（母語場面・接触場面Ⅰ・接触場面Ⅱ）において比較検討した。

具体的には、まず「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」の道筋上において、トラブルが生じる位置を確認した。その結果、「単純な道順(赤)」「単純な道順(緑)」ともに、トラブルが多く生じる地点は、各道順の初期段階の位置にあること、またその傾向は「単純な道順(赤)」の方が強いことが明らかになった。

これを踏まえた上で、まずは「単純な道順(赤)」の談話の初期段階に焦点を絞り、上記3つの場面において、被験者ペアが参照点を概念化する過程で用いる言語表現、確認等による相互作用の実態を比較検討した。その結果は次の3点である。

- 1) 母語場面では、参照点の概念化が非常に一致していた。一方、参照点を数え上げる説明方法や、言い換えなどによる確認等のやり取りが多々観察され、これらの相互作用が参照点の概念化の一致に大きな役割を果たしていることが窺えた。
- 2) 接触場面Ⅰでは、被説明者（日本語母語話者）による参照点に関する積極的な確認や、それを契機とした相互作用が多く見られた。これらは説明者（非日本語母語話者）による説明を補う機能を果たし、結果としてトラブルの回避につながったと考えられる。その一方でトラブルに陥った被験者ペアでは、被説明者から確認等が行われていたにも拘わらず、これらが適切に機能していない状況が観察された。
- 3) 接触場面Ⅱでは、説明者（日本語母語話者）による参照点の言及も、被説明者（非日本語母語話者）による参照点に関する確認も、ともに半数の被験者ペアで観察された。しかしトラブルが発生したペアでは、説明者・被説明者間での確認がなかったり、曖昧だったりする等、相互作用がうまく機能していない状況が観察された。

また「単純な道順(緑)」でも同様に、談話の初期段階で参照点に関するトラブルが生じた被験者ペアでは、その概念化に関する相互作用がうまく機能していない様子が観察された。「単純な道順(緑)」には、初期段階以外でも参照点に関するトラブルが生じていたが、その場合にも言い換えなどによる確実な相互作用がトラブル解決への鍵となっていた。

以上の結果から、説明者・被説明者間で参照点の概念化を一致させるためには、適切で確実性を伴った相互作用が、それも談話の早い段階で必要とされていることがわかる。

言うまでもなく、参照点の概念化はあらかじめ説明者・被説明者の間で一致しているこ

とが望ましい。しかし、たとえ両者間に不一致があっても、それが早い段階で解消されれば、トラブルは未然に回避されたり、発生しても深刻化せずに済んでいた。そこには、説明者と被説明者の間で交わされる相互作用の確実性や適切性が、大きく影響しているものと考えられる。

第Ⅲ部

環境的障害によるトラブル解決の 談話構造と相互作用

第Ⅲ部のはじめに



第Ⅱ部では、母語場面の「道順説明」に加えて、2種類の接触場面（「接触場面Ⅰ」「接触場面Ⅱ」）における「道順説明」を取り上げ、接触場面特有の問題を検討するとともに、「道順説明」の談話における概念化のトラブルと、その相互作用の過程を明らかにすることを試みた。

第Ⅲ部では、この「トラブル」という現象をより詳しく分析するため、実験材料で用いる地図に予め仕掛け（環境的障害）を組み込み、必然的にすべての被験者ペアが「道順説明」を進めなくなるという状況下で行われた「道順説明」の談話データを元に、その談話構造と課題達成に向けた相互作用の過程を検討する。

具体的には、第7章において、まず「複雑な道順(青)」の説明でくり返される基本的な談話構造を明らかにする。そして、その談話構造を「道順説明」が持っている固有の談話連鎖の中に位置づけ、それらの関係性を検討する。

それを踏まえた上で、第8章では、特に解決策が提案される段階に焦点を当て、提案のタイプの異なりと、提案の前提として折衝の対象とされる内容、および最終的に解決へと向かう提案の実態を検討する。

第7章 トラブル解決の談話構造と談話連鎖



本章ではまず、トラブルの発生から解決までの過程に生じる基本的な談話構造を明らかにし、それを「道順説明」の談話の流れ（談話連鎖）の中に位置づけて検討する。加えて、その談話の流れの中で提案される解決策の異なりについても検討する。

7.1 はじめに

第Ⅰ部と第Ⅱ部で検討した「単純な道順(赤)」「単純な道順(緑)」では、被験者ペアはそれぞれ共に説明者と被説明者の役割を経験した。その結果、本研究での「道順説明」を行うためにはお互いに何をどのように伝え合わなければならないかを、意識的にしろ無意識的にしろ理解／了解している（さもなければこれらの「道順説明」は達成されなかったであろう）。「単純な道順(赤)」と「単純な道順(緑)」の地図は説明者と被説明者で同じであり、その点で環境的には問題なく「道順説明」が遂行できるはずであった。それにも拘わらず、両者のやり取りにおいてトラブルが生じていた場合には、参照点や図形、空間に関する概念化の問題が関与していることを、先の章で明らかにした。

このような2回の経験を踏まえた上で行われる3回目の「複雑な道順(青)」では、被験者全員が必ずトラブルに巻き込まれる。それは、実験者が意図的に仕組んだ仕掛け（地図②には道筋が1本多い）のためである（cf. 序章0.5.1, および付録2）。先の2回の「道順説明」では、たとえトラブルが生じてても地図に関しては問題がなかった。そのため、2人の被験者は共に、「複雑な道順(青)」でもお互いの地図は同じものと思いつつ。しかし、今回はわずか1本の道筋の違いが環境的な障害となり、被験者ペアの「道順説明」のやり取りでは必ず「ずれ」が生じ、先に進められなくなってしまう。

すべての被験者が、同じ原因（環境的障害）でトラブルに巻き込まれるとき、そこにはどのような談話構造が見られるのか。

以下、本章ではまず、「複雑な道順(青)」の説明でくり返される基本的な談話構造を明らかにする。そして、その談話構造を「道順説明」が持っている固有の談話連鎖の中に位置づけ、それらの関係性を検討する。

なお、本研究では、特に「道順説明」においてトラブルが発生してから解決を試みるまでの過程を、「トラブル解決の過程」あるいは単に「トラブル解決」と呼ぶことにする。

7.2 「複雑な道順(青)」の課題達成基準と課題達成状況

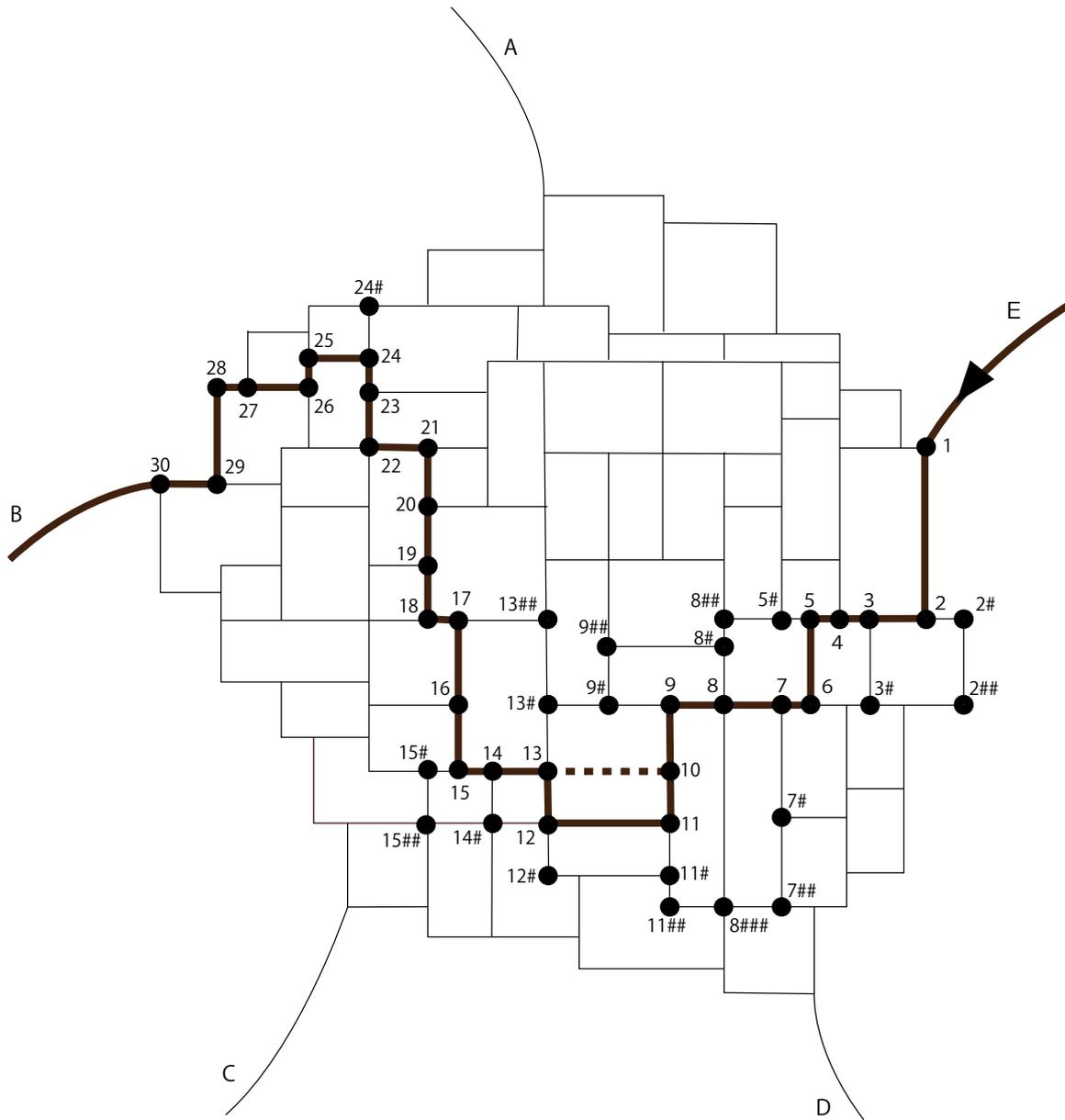
「複雑な道順(青)」では、意図的に設けられた障害のために順調に課題が達成されることはないので、課題達成時の基準をあらかじめ設定しておきたい。

Pedersen (1980) では、2枚の地図の不一致か所をつきとめることをトラブル解決の基準とし、この基準を満たしたペアは24組のうち16組だったという。しかし、今回、実際に実験を行ってみると、障害の場所をすり抜けて終着点に至ったり、あるいは終着点から逆に戻ることを試みたり等という実験者の予期せぬ事態が生じた。したがって、本研究の実験では、「複雑な道順(青)」の課題達成時の基準として、地図の不一致点の解明にこだわらず、次の2点を設定した。記述の便宜上、「複雑な道順(青)」の道筋上に、アラビア数字で地点記号を付ける¹ (cf. 図 7.1 または巻末の付録 3)。

- ア) 出発点 E から出発して、途中の経路の正確さを問わず、ともかく被験者①と被験者②が終着点 B までたどりついた時点。
- イ) 出発点 E から出発して、どうしても障害の地点を乗り越えることができず、被験者①もしくは被験者②の提案により、終着点 B から逆にたどって「道順説明」が行われた場合、地図の地点 13 にたどり着いた時点。

「複雑な道順(青)」の説明開始後 60 分を経過しても、上記のア)もしくはイ)の基準に達しなかった場合には実験を打ち切りとした。

¹ 意図的に仕組んだ障害のために、説明者と被説明者のやり取りに必ず齟齬が生じるのは、地点 10～13 の道筋部分である。



地点 10 と地点 13 を結ぶ破線は、地図①には無く、地図②には存在する道筋。
 #等の付いた地点番号は、道筋から外れて迷った場合等に言及／参照されたもの。

図 7.1 「複雑な道順(青)」の地点番号

なお、本研究の実験の手順説明において、各道順の出発点の位置は、実験者から2人の被験者に同時に口頭で伝えられたが、終着点については言及されていない² (cf. 序章0.5.1.2)。まして、終着点から逆に戻ることの可否についても言及されていない。したがって、終着点Bから逆にたどるという方法を選択したのは、あくまでも被験者の判断による。

次の表7.1、表7.2、表7.3は、それぞれ母語場面、接触場面Ⅰ、接触場面Ⅱでの「複雑な道順(青)」の課題達成時間と課題達成状況をまとめたものである。いずれも、課題達成時間の早かった被験者ペアから順に、上段から並べて示されている。課題達成状況は、上述の「複雑な道順(青)」の課題達成時の基準を元に、ア)終着点Bに到着、イ)終着点Bからの戻り、および「60分で打ち切り」の3種の区別を示した。

表 7.1 「複雑な道順(青)」の課題達成時間と課題達成状況：母語場面*の場合

被験者ペア	課題達成時間(分'秒")	課題達成状況
JMJM5	08' 26"	ア) 終着点Bに到着
JMJM4	09' 02"	ア) 終着点Bに到着
JFJF3	09' 07"	イ) 終着点Bからの戻り
JFJF1	09' 45"	ア) 終着点Bに到着
JFJF4	11' 00"	イ) 終着点Bからの戻り
JMJM2	12' 04"	ア) 終着点Bに到着
JMJM3	12' 48"	イ) 終着点Bからの戻り
JFJF5	17' 30"	ア) 終着点Bに到着
JFJF2	21' 20"	イ) 終着点Bからの戻り
JMJM1	29' 57"	イ) 終着点Bからの戻り
平均(10組)	14' 12"	—

* 説明者・被説明者ともに日本語母語話者の場面

² ただし、被験者に与えられた各々の実験材料の地図には、自分が説明すべき道順に関しては、出発点から終着点に至るまでの道筋が色別に明記され、誘導方向も矢印で添えられている (cf. 付録2)。そのため被験者は、各々の地図を見れば、自分が説明する道筋の出発点と終着点は一目で分かるようになっている。

表 7.2 「複雑な道順(青)」の課題達成時間と課題達成状況：接触場面Ⅰ^{*1}の場合

被験者ペア	課題達成時間(分'秒")	課題達成状況
NFJF3	04' 43"	ア) 終着点Bに到着
NFJF5	06' 57"	ア) 終着点Bに到着
NFJF4	07' 53"	ア) 終着点Bに到着
NFJF2	09' 35"	イ) 終着点Bからの戻り
NMJM5	14' 25"	ア) 終着点Bに到着
NMJM4	14' 49"	イ) 終着点Bからの戻り
NFJF1	18' 57"	イ) 終着点Bからの戻り
NMJM2	26' 33"	イ) 終着点Bからの戻り
NMJM1	45' 08"	ア) 終着点Bに到着
NMJM3	60' 00"	60分で打ち切り
平均(10組)	20' 54"	—
平均(9組 ^{*2})	16' 33"	—

^{*1} 非日本語母語話者が説明者で日本語母語話者が被説明者の場面

^{*2} 60分で実験を打ち切った[NMJM3]を除く9組

表 7.3 「複雑な道順(青)」の課題達成時間と課題達成状況：接触場面Ⅱ^{*1}の場合

被験者ペア	課題達成時間(分'秒")	課題達成状況
JMNM1	23' 46"	イ) 終着点Bからの戻り
JMNM3	24' 40"	ア) 終着点Bに到着
JMNM5	25' 40"	ア) 終着点Bに到着
JFNF2	27' 59"	ア) 終着点Bに到着
JFNF1	29' 58"	ア) 終着点Bに到着
JFNF5	31' 46"	ア) 終着点Bに到着
JFNF3	36' 06"	ア) 終着点Bに到着
JMNM2	51' 34"	ア) 終着点Bに到着
JFNF4	59' 32"	ア) 終着点Bに到着
JMNM4	60' 00"	60分で打ち切り
平均(10組)	37' 06"	—
平均(9組 ^{*2})	34' 33"	—

^{*1} 日本語母語話者が説明者で非日本語母語話者が被説明者の場面

^{*2} 60分で実験を打ち切った[JMNM4]を除く9組

まず、課題達成状況から見てみると、「終着点 B からの戻り」という解決策によって課題を達成している被験者ペアは、母語場面では全体の半数（10 組中 5 組）、接触場面 I では 4 組に上ったが、接触場面 II ではわずか 1 組という結果となっている。母語場面・接触場面 II に比べ、接触場面 II では明らかに少ないことがわかる。逆に、接触場面 II では、「終着点 B に到着」という解決策によって課題を達成したペアが 8 組に上る。ただし、この解決策には、規定の経路を通して達成した場合のみならず、障害場所をすり抜けたたり、規定外の経路を通して達成した場合なども含まれる。

次に、場面間で課題達成時間を比較するため、図 7.2 のように、3 つの場面ごとに各被験者ペアが課題達成に要した時間を時間軸上に示した。

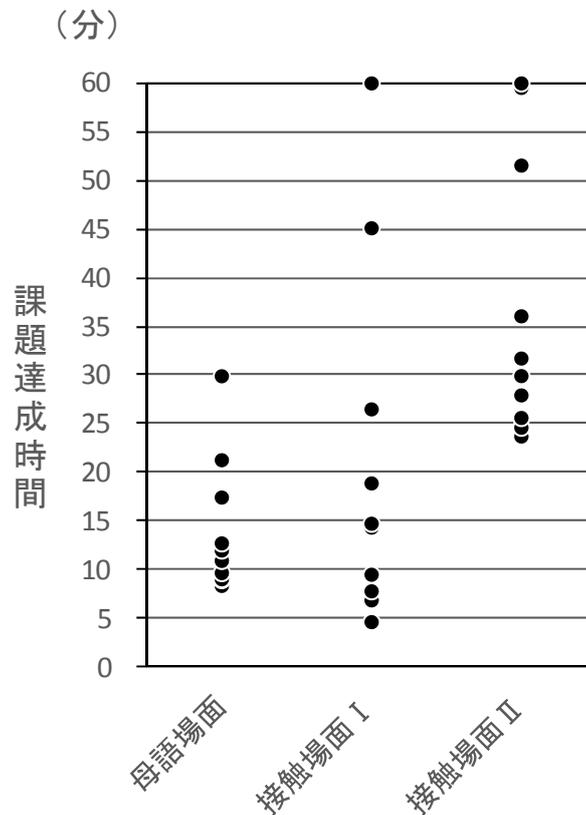


図 7.2 3 つの場面ごとの課題達成時間の分布 (「複雑な道順(青)」)

図 7.2 からは、課題達成時間は 3 つの場面いずれにもばらつきがあるものの、それぞれがある時間帯に集まる様子が見て取れる。また、母語場面と接触場面 I に比べ、接触場面 II は長い時間を要している傾向が見て取れる。このような結果について、もう少し具体的

に見てみよう。

母語場面（説明者・被説明者ともに日本語母語話者の場面）の 10 組の課題達成時間は、8 分から 12 分台に 7 組が集まっている。ただ、最も早い被験者ペア（[JMJM5]）は 8 分 26 秒、最も遅いペア（[JMJM1]）は 29 分 57 秒で、その差は約 21 分半になる（10 組の課題達成時間平均は 14 分 6 秒）。

接触場面 I（非日本語母語話者が説明者で日本語母語話者が被説明者の場面）の 10 組の課題達成時間も、4 分から 14 分台に 6 組が集まっている。1 組（[NMJM3]）は 60 分を超えたため、実験を打ち切りとした。母語場面よりも被験者ペアによるばらつきが大きく、打ち切りの被験者ペア（[NMJM3]）を除いても、最も早い被験者ペア（[NFJF3]）が 4 分 43 秒、最も遅いペア（[NMJM1]）が 45 分 8 秒で、その差は約 40 分になる（9 組の課題達成時間平均は 16 分 33 秒）。

これら 2 種の場面に比べると、接触場面 II（日本語母語話者が説明者で非日本語母語話者が被説明者の場面）の 10 組では、明らかに長い課題達成時間を要している。最も早い被験者ペア（[JMNM1]）でも 23 分 46 秒かかり、23 分から 31 分台に 6 組が集まっている。1 組（[JMNM4]）は 60 分を超えたため実験を打ち切りとしたが、それを除いた最も遅いペア（[JFJF4]）は、60 分に近い時間を要している（59 分 22 秒）。被験者ペアのばらつきも大きく、最も早い被験者ペア（[JMNM1]）と、打ち切った 1 組を除く最も遅いペア（[JFJF4]）の差は、約 35 分になった（9 組の課題達成時間平均は 34 分 33 秒）。

このように、接触場面 II での課題達成時間が他の 2 つの場面に比べて明らかに長い時間を要していたことは、上述のような課題達成状況と関係があると考えられる。その具体的な検討については第 8 章で行うこととし、本章ではまず、「複雑な道順(青)」でトラブルに陥った際に、どのような談話のやり取りが行われるのか、その構造の検討を行いたい。

7.3 談話事例から見るトラブル解決の基本談話構造

それではまず、トラブル解決の過程に見られる談話構造を検討しよう。最初は母語場面での談話事例を検討し、続けて接触場面 I、接触場面 II での談話事例から確認する。

7.3.1 母語場面での談話事例

まずは、母語場面での談話事例[JFJF1B]を元に、具体的に見てみよう。

例(1)は、出発点 E から地点 2 までの談話部分であり、まずは順調に「道順説明」が進

められる（地点番号は図 7.1 参照）³。談話中で<参照点>として指定された地点には、「交差点_{地点1}」のように、ゴシック文字にして下付文字の地点番号を付す。

(1) [JFJF1B]（母語場面：説明者・被説明者ともに日本語母語話者）

- 01 説：えっと、__
02 ..E_{出発点}から出発して、/
03 被：..はい.\
04 説：え=とね@@ず=つと、__
05 → ..最初の=、__
06 被：..うん.\
07 → 説：右と左に分かれてる交差点_{地点1}を、__
08 被：..はい.\
09 → 説：..左に? /
10 被：..はい.\
11 説：..ずっとまっすぐ行ったら、\
12 被：..うん.\
13 → 説：...今度T字路_{地点2}に出=る[よね]?/
14 被： [ん.\]
15 ..うんうん.\

例(1)では、出発点を最初の<参照点>とし、次の<参照点>である地点1は、「最初の=、右と左に分かれてる交差点」（発話[05, 07]）という説明者の表現によって伝えられ、被説明者にもこれが正確に受け入れられる。

このような「交差点」や次の<参照点>である地点2の「T字路」という説明者の言語表現は、地図上の黒い道筋を焦点化して「図」と捉え、その道筋上に存在する地点をたどっているものであり、経路基盤型の「道順説明」に相当する

³ 「複雑な道順(青)」の談話データは非常に時間が長く大量なため、文字化作業は、基本的な文字化記号を用いた簡略方法によって行った。ただし、本文中に引用する場合には、「単純な道順(赤)」「単純な道順(緑)」と同様、Du Bois *et al.* (1992, 1993)の方法に基づいて表示した。引用した談話例にある左端の発話番号は、初期段階での簡略版文字化資料に基づいたものであり、細かいイントネーション・ユニットの区切りのずれ等により、厳密な意味では正確な発話番号にはなっていない場合がある。しかし、長い「複雑な道順(青)」の談話中で、時間の経過ややり取りの累積数の目安として参考になると判断し、これを表示した。

また、<参照点> (=地点 1) からの移動の<方向>は、「左」と指定される (発話[09])。これは、進行方向に向かって「前後左右」を定める空間参照枠、すなわち固有参照枠に基づくものである⁴。

このように、この被験者ペアでは、最初の段階では非常にスムーズに説明のやり取りが進められている。しかし、次の例(2)のように、障害が仕掛けられた場所に来ると、状況は一転する。

(2) (例(1)の続き) [JFJF1B] (母語場面)

((説明者・被説明者ともに地点 9 にいる))

- 56 説：...三叉路_{地点9}を左に曲がる.\
- 57 被：..はいはい.\
- 58 説：...で,\
- 59 ...左に曲がって=,___
- 60 ..まっすぐ行くと=,___
- 61 被：..うん.\
- 62 説：...えっと=,___
- 63 ...右に,___
- 64 被：..うん.\
- 65 説：(0)曲がる道が,___
- 66 ..ある[でしょ T]字路_{地点11}になってて.\
- 67 被： [うんうんうん].\
- 68 被：..うん.\
- 69 説：(0)そこを右. ___
- 70 被：.. 1 本目_{地点10}をもう右. ___
- 71 説：(0) 1 本目_{地点11}を右.\
- 72 被：...はい. ___

((この時点で説明者は地点 11 を、被説明者は地点 10 を右折))

⁴ この固有参照枠に基づいて「前後左右」を定める表現形式は、この被験者ペア[JFJF1B]が、「単純な道順(赤)」でも「単純な道順(緑)」でも用いてきたものであり、それゆえ、今回の「複雑な道順(青)」でも、説明者からの同様の指定が被説明者にも問題なくかつ正確に受け入れられたと推察される。ただし、現時点では、3種の道順(「単純な道順(赤)」「単純な道順(緑)」「複雑な道順(青)」)の時系列的な分析は不十分であり、これ以上立ち入らない。

- 73 説 : <@`で=, __@>
- 74 ...`交差点_{地点12}に出るよね? /
- 75 被 : (0)うん\
- ((説明者は地点 12、被説明者は地点 13 に出る))
- 76 説 : ..で, __
- 77 (0)そこ_{地点12}`を, /
- 78 ...右.\
- 79 被 : ... そこ_{地点13}を`右.\
- 80 説 : ..うん.\
- 81 被 : (0)はあ.\
- ((説明者は地点 13 方向へ、被説明者は地点 13#の方向へ向かう))
- 82 説 : <@で=@, __>
- 83 被 : ...(Hx=)
- 84 説 : ...(1.4)え=つと, __
- 85 ..右に曲がる^と=, __
- 86 被 : (0)うん.\
- 87 説 : ...`今度^すぐ=, __
- 88 被 : ...うん. __
- 89 説 : ..次の, \
- 90 → ... T 字路_{地点13}`を, /
- 91 被 : (0)う[ん].\
- 92 → 説 : [ひ]だり. __
- 93 → 被 : ...(1.5)左無い. __
- 94 説 : ..え=, /
- 95 ..[<@なんで=? / @>]
- 96 被 : [<@ (3.1) @>]

《
ト
ラ
ブ
ル
の
表
面
化
》

例(2)では、地図の障害に気づかないまま、説明者は地点 11 で（進行方向に向かって）右折を指示するが、被説明者は地点 10 で（進行方向に向かって）右折し、各々たどる道筋がずれてしまう（発話[12-15]）。しかし、2 人ともお互いのずれに気づかないまま、やり取りが続けられる。そして、説明者が「T 字路（=地点 13）で、ひだり」と指定したと

き(発話[90, 92])、被説明者は黙り込み(1.5秒の沈黙)、「左無い⁵」と表明する(発話[93])。ここに来て、両者の間でトラブルに陥っていることが表面化する。

一般に、トラブルが生じた場合、それを解決するためには原因や問題点を調べ、何らかの解決策を講ずることが必要になる。この被験者ペアの場合には、まず説明者と被説明者が、トラブルが発生する直前の「道順説明」について確認を行っている。次の例(3)は例(2)の続きの談話部分である。

(3) (例(2)の続き) [JFJF1B] (母語場面)

- | | | |
|--|-----|--|
| ≪
ト
ラ
ブ
ル
の
表
面
化
≫ | 93 | → 被: ...(1.5)左無い. __ |
| | 94 | 説: ..え=, / |
| | 95 | .. [<@なんで=? / @>] |
| | 96 | 被: [<@ (3.1) @>] |
| | 97 | → 被: <@`交差点 _{地点13} , \ @> |
| | 98 | → ...`交差点 _{地点13} ありました=, \ |
| | | ((被説明者は地点13、説明者は地点12の位置に戻る)) |
| | 99 | 説: ...<@はい. __ @> |
| | 100 | 説: ...[`交差点 _{地点12} を右に曲がっ--] |
| | 101 | 被: ...[交差点 _{地点13} ^を=, __ |
| | 102 | → .. ^E _{出发点} から] 見て=, __ |
| | 103 | → .. 右に曲がったよね? / |
| | 104 | → 説: ... `E から見て右に曲がった=, __ |
| ≪
折
衝
≫ | 105 | 被: ..はい曲がりました. \ |
| | 106 | 説: ..うん. \ |
| | 107 | 説: ..[で=, __] |
| | 108 | → 被: [なら=, __] |
| | 109 | → (0) 1本-目=-の, __ |
| | 110 | → .. `T字路 _{13#} ^は=, __ |
| | 111 | → ^右にしか行ってないよ. / |
| | 112 | 説: (0) ^うっそ=, \ |
| | 113 | 説: ..<@どこ=? / @> |

⁵ 「左に向かう道が無い」という意味。

- 114 被：...右ってか、\
 115 ..^手前に?/
 116 説：...(3.5)<P あれ?/P>
 117 被：..<P あれ?/P>
 118 説：...(7)<P 違った?/P>
 119 説：...(9)@@<P 交差点_{地点12} よね=?/P>
 120 被：..うん、_
 121 .. 交差点_{地点13}—

例(3)の発話[97-111]では、被説明者がいきなり地点 13 に引き返し（説明者が引き返すのは地点 12）、自ら確認を始める。発話[102-104]では、「(出発点) E から見て右に曲がった」かどうか、確認されている。これは、空間参照枠（固有参照枠に基づく「前後左右」という表現形式）の確認となっている。それを踏まえて、再度、「なら=, 1 本目=の, T 字路は=, 右にしか行ってないよ」と、地点 13# の状況が伝えられる（発話[108-111]）。

このように折衝が試みられたものの、結局、原因の解明には至らない。そこで、次の例(4)のように、説明者から解決策の提案がなされる。

(4) (例(3)の続き) [JFJF1B] (母語場面)

- 118 説：...(7)<P 違った?/P>
 119 説：...(9)@@<P 交差点_{地点12} よね=?/P>
 120 被：..うん、_
 121 .. 交差点_{地点13}—

- 122 → 説：...(2.7)どっかまで戻ろう、\
 123 → 被：..あ戻ろう、_
 124 説：@@@
 125 被：...(1.5)どこまで戻ったらわかるかな?/
 ((実験者に向かって))
 126 ...(7)あたしが言ってもいいんです?
 127 実験者：`もちろんいいよ、/
 128 → 被：...じゃ^E_{出発点}から見てあたしが言っている?/
 129 → 説：うん、\
 130 → 被：..うん、_

- 130 被：...`さっきあたし=[^]が、／
 131 (0)出発したみたいに、／
 132 (0)`E_{出発点}から出て=、__
 133 説：(0)うん、\

例(4)では、説明者から「どっかまで戻ろう」という解決策の提案がなされる(発話[122])。本研究の場合には、トラブルが生じたばかりの段階での解決策は、どこかの地点(多くは出発点 E)まで戻る策が一般的である。これは実験前の手順説明(「もしも途中で道に迷ったら、何度でもどこまで引き返しても構わない」)の影響を受けているものと考えられる(cf. 序章 0.5.1)。このような説明者からの提案を受け、被説明者は実験者に確認の上、今度は自分が出発点 E から説明を行うことを提案する(発話[128])。これが説明者に受け入れられた後、発話[130]以下、この解決策が被説明者自身によって実施されている。

ところで、このような解決策によって解決に向かえばよいが、原因の解明(障害となっている場所の特定)には至っていないため、被験者ペアは再び同じ場所でトラブルに陥ることになる。次の例(5)は、例(4)での解決策を実行後、再び同じ場所でトラブルが表面化している場面である。

(5) (例(4)の続き) [JFJF1B] (母語場面)

((被説明者は地点 13、説明者は地点 12 の位置にいる))

- 188 説：..交差点_{地点 13}を、__
 189 被：..右、\
 190 説：..進行方向に向かって、／
 191 被：..うん、\
 192 説：..右、\
 193 説：..で、__
 194 ...え=^つと右に行ったら=、／
 195 被：..うん、\
 196 ...進行-
 197 ..す-
 198 ... 1 本目_{地点 13#}が、__
 199 説：.. 1 本目の道_{地点 13}を、／
 200 被：..うん、\
 201

《解決策実施(続き)》	201	説：..左.\
	202	被：...(.)1本目の道 _{地点13#} が=,___
	203	...まっすぐと=,___
	204	...右側に行く--
	205	...進行方向に,___
	206	被：..見たらね?／
	207	説：..そう.\
	208	被：..まっすぐ[と],／
	209	説： [と],／
《トラブルの表面化》	210	→ 被：...右側に.\
	211	→ 説：(0)左.\
	212	..あれ=?／
	213	被：..あれ=?／
	214	説：..左だよ.=.／

例(5)では、解決策として被説明者が出発点 E から再び「道順説明」を行ってきたにも拘わらず、発話[210-211]のように、説明者と被説明者の不一致が明らかになり、再度トラブルが表面化している。

このようにトラブルが表面化すると、また新たに原因を解明し、解決策を講ずる必要が出てくる。すなわち、トラブルが発生してから、それが実際に解決に至るまでの過程では、ある種の基本的な談話構造が何度か繰り返される現象が生じる。

この基本的な談話構造とは、次のような4種の談話部分から構成されている。

- 1) 《トラブルの表面化》：トラブルに陥っていることが表面化する談話部分
- 2) 《折衝》：トラブルの発生状況や原因／問題点を明らかにするための確認等のやり取りが行われる談話部分
- 3) 《解決策提案》：説明者／被説明者から解決策の提案が行われる談話部分
- 4) 《解決策実施》：解決策を実施する談話部分

なお《解決策提案》は、提案を受けた相手（説明者／被説明者）に受け入れられることにより完結する。

7.3.2 接触場面 I での談話事例

上記のようなトラブル解決の基本的な談話構造は、母語場面のみならず接触場面でも同様に見られる。次の例(6)は、接触場面 I（非日本語母語話者（NNS）が説明者、日本語母語話者（NS）が被説明者）での談話事例（[NMJM4B]）である。

(6)[NMJM4B]（接触場面 I：説(NNS)×被(NS)）

- 01 NNS 説：僕ですね?／
 02 ..<x はい x>
 03 ..`え = ^ E 出発点 から,／
 04 ...真っ = % 直ぐ行っ て.／
 05 ...(2.3)え =, __
 06 ..^最初の交差点 地点 1 を過ぎ`て,／
 07 ..え =, __
 08 ..`2 番目の交差点 地点 2 がある.\

(0)`それをみ^ぎにまが-

((中略))
 ((この時点で、説明者は地点 12、被説明者は地点 13 にいる))

- 64 NNS 説：...え =, __
 65 ..つ`ぎのあ=-
 66 ..つ`ぎの交差点 地点 13^で,／
 67 NS 被：..はい.\
- 68 NNS 説：..ひだ^りに`曲がります.\
- 69 NS 被：...^ちよっ%-
 70 ..`ちよっ%-
 71 ..`ちよつとに-
 72 ..`左に曲がる道は^ない.\
- 73 ...@@@@@@@@ []
- 74 NNS 説： [^あ = `みなみ]-
 75 NS 被：...(1.4)え = ? /
- 76 NNS 説：..^どこから,\
- 77 ..`左になるんですかね? /
- 78 ..^歩く =, __

《ト
ラ
ブ
ル
の
表
面
化》

《折
衝》

《折衝(続き)》	79	NNS 説 : ..方^向からなるんです[か]? /
	80	NS 被 : [ある-]
	81	...う-
	82	..`正面向かっ^て=, /
	83	...^左に曲がるって今,\
84	...`言いましたよね? /	
85	..((説))さん.\	
《解決策提案》	86	NNS 説 : ...左,\
	87	...(1.2)でっす=ね? /
	88	..^もう一度行きましょう.\
《解決策実施》	89	NS 被 : (0)^はいはい.\
	90	NNS 説 : ...え=, _
	91	..え^E _{出発点} の所で,\
	92	NNS 説 : 最初の=, _
	93	..^交差点 _{地点1} `で, /
	94	NS 被 : ..はい.\
	95	NNS 説 : ..ひ`だり, _

例(6)でも、出発点 E から「道順説明」が始められ、地点 9 までは順調にやり取りが進められる。空間概念は固有参照枠に基づき、進行方向に向かって「前後左右」の表現形式によって指定されている。しかし、障害の場所（地点 10）を過ぎ、説明者から地点 13 の「交差点」で左に曲がるように指示されたとき（発話[66-68]）、被説明者は自分がいる「交差点」（地点 13#）では左に曲がる道がないと訴える（発話[70-73]）。ここで《トラブルの表面化》が生じている。

続けて、説明者・被説明者間で、左に曲がる地点を確認するための《折衝》が行われる（発話[76-87]）。そして、説明者から「もう一度行きましょう」という《解決策提案》が行われ（発話[88]）、被説明者の同意を得る（発話[89]）。発話[90]からは、再度出発点 E から「道順説明」をやり直すという《解決策実施》が行われる。

しかしながら、このような《解決策実施》を行っても、次の例(7)のように、再び《トラブルの表面化》が生じてしまう。

(7) (例(6)の続き) [NMJM4B] (接触場面 I : 説(NNS)×被(NS))

((この時点で、説明者は地点 12、被説明者は地点 13 に向かっている))

- 152 NNS 説 : ..このつぎの交差点_{地点 12}^で、／
153 ..み^ぎに曲がり[ます].\
154 NS 被 : [はい].\

155 NNS 説 : ...え=, __
156 ...この, __
157 ..つ%つ^ぎの交差点_{地点 13}`で、／
158 ..ひだ^りに曲がりま=す.\
159 NS 被 : ...ちよと・
160 ..今`右に曲がっ^て=,／
161 ...`最初にまず^T字路_{地点 13#}がありますね=?\
162 ...み^ぎに行く^T字路_{地点 13#}が.\
163 NNS 説 : ...^そうです.\
164 (0)そ^こ_{地点 13}で、\
165 NS 被 : ...そこ_{地点 13#}^で?／
166 NNS 説 : ...ひ%^左に曲がります.\
167 NS 被 : ...み^ぎに行く T字路_{地点 13#}だから`左には<@曲がれない@>
168 NNS 説 : ...ん?／
169 ...(1.5)こ^こまできてたはずだけど, __
170 ..`ちょっと<@もう [1回やりましょ@]>.\
171 NS 被 : [@@@@@@@@]@@@
172 NNS 説 : ..`困ったもんだ.\
173 (Hx)^え=, __
174 ..^Eから出発して=,／
- 《トラブルの表面化》
《折衝》
《解決策提案》
《解決策実施》

例(7)では、発話[159]に至ったとき、同じ「交差点」、すなわち説明者が言うところの地点 13 において再び《トラブルの表面化》が生じる。発話[160-169]では、被説明者が説明者に対して道筋を確認するための《折衝》を行っているものの、お互い、地図に設けられた障害には気づいていない。その結果、再度、「もう一回やりましょ」([170])という説明

者からの《解決策提案》、そして発話[173]からの《解決策実施》に至っている。

7.3.3 接触場面Ⅱでの談話事例

最後に、接触場面Ⅱの談話事例におけるトラブル解決の談話構造を見ておきたい。

ここまで見てきた2つの談話事例は、どちらも障害が仕組まれた地点で生じるトラブルであった。しかし、そこに至る以前の地点でトラブルが生じてしまう場合も見られた。当然のことながら、このようなトラブルは、接触場面Ⅱに限らず母語場面、接触場面Ⅰでも生じる可能性があるが⁶、特に接触場面Ⅱでは4組の被験者ペアで生じていた。次の例(8)は、そのうちの1つの談話事例である。

例(8)は、接触場面Ⅱ（日本語母語話者（NS）が説明者、非日本語母語話者（NNS）が被説明者）の談話事例（[JFNF3B]）である。この被験者ペアでは、障害が仕組まれた場所に至る以前に地点5で曲がるべきところを被説明者が間違えてトラブルに陥っている。

(8)[JFNF3B]（接触場面Ⅱ：説(NS)×被(NNS)）

- 01 NS 説：E_{出発点}をまっすぐ、__
02 ..まっすぐ行きますね?/
03 NNS 被：(0)はい.\
04 NS 説：..そうすると,__
05 ..あの2つに分かれた道_{地点1}がある..
06 ..[ありますね]._
07 NNS 被：[はい].\
08 NS 説：..あるよね=?/
09 NNS 被：..はい.\

((中略))

((説明者と被説明者は、地点2から地点Bの方向へ進行中))

- 42 NS 説：..3本目の道_{地点5}を,__
43 ..Dの方向に,__
44 ...降りる.\
45 NNS 被：...はい.\
46 ..え%

⁶ 母語場面では例がなかったが、接触場面Ⅰでは2例（[NFJF3B][NFJF5B]）見られた。

47 .. D ですよ?／
 48 NS 説：(0) D.\
 49 ..[うん].\
 50 NNS 被：[はい].\
 ((説明者は地点 5 で、被説明者は地点 8##で曲がり、2 人の位置がずれる))
 ((中略))
 ((説明者は地点 11、被説明者は地点 9##にいる))

92 NS 説：..そうすると、__
 93 ..また途中で、__
 94 ..え=と、__
 95 ..B の方向に出てる道_{地点 11}が一本、\
 96 → NNS 被：..えっ?／
 97 → ..B の..
 98 NS 説：..B.\
 99 ..うん.\
 100 → NNS 被：...あ%、
 101 → ..間違えたかな、__
 102 ..[ここが].\
 103 NS 説：[間違えた]?／
 104 NNS 被：...(1.1)うん.\
 105 NS 説：...(2.2)うんと、__
 106 NNS 被：..どこから間違えたかな@
 107 NS 説：..どっからかな__
 108 実験者：((被))さん描いていいよ、／
 109 ...中に、\
 110 ...うん.\
 111 NNS 被：..う=んとね、__
 112 ...(2.5)最初から@
 113 NS 説：(0)あ%
 114 ..うん@\
 115 ..最初から、__
 116 実験者：...描いてって@

《ト
ラ
ブ
ル
の
表
面
化》

《折
衝》

《解
決
策
提
案》

《解決策実施》	117	NNS 被 : ... (1.6) で%, __
	118	.. E 出発点 から, __
	119	NS 説 : (0) E 出発点 から, __
	120	NNS 被 : .. で%
	121	.. D の方向に行く? /

例(8)では、出発点から地点 2 までは順調に「道順説明」を行っていた。しかし、説明者から「3 本目の道」と地点 5 が指定されたとき、被説明者は下（地点 D の方向）に向かう道筋のみを数えて 3 本目の道、すなわち地点 8## と受け取り、ここから 2 人のたどる道筋がずれてしまう。それがトラブルとして表面化するのはしばらくたってからであり、説明者から「B の方向に出ている道」と地点 11 が示されたとき、被説明者は「えっ?」と驚きを示す（発話[96]）。《トラブルの表面化》が生じた後、どこから間違えたかと 2 人で《折衝》が少し試みられるが、被説明者からの「最初から」という《解決策提案》を受けて（発話[112]）、発話[117]より出発点 E に戻ってやり直すという《解決策実施》が行われている。

このように、この被験者ペアでは、障害が仕組まれた地点に至る以前に曲がる地点を間違えてトラブルに陥っていたが、その場合も談話事例[JFJF1B]（=例(1)~(5)）や談話事例[NMJM4B]（=例(6)~(7)）と同じ様な、《トラブルの表面化》から《解決策実施》に至る談話のやり取りが見られる。

幸いこの被験者ペアは、上記の《解決策実施》により、被説明者が間違えた地点に気付いて修正することができ、説明者はその先の「道順説明」を進める⁷。しかし、障害の仕組まれた地点に至ると、実験者が意図した通り、例(9)のように 2 人はトラブルに陥ることになる。

(9) (=例(8)の続き) [JFNF3B] (接触場面Ⅱ : 説(NS)×被(NNS))

((説明者は地点 13 に、被説明者は地点 13#にいる))

275 NS 説 : ... (2.3) 1 本目の道_{地点 13} に, __

276 .. あの =, __

⁷ このように、障害が仕組まれた場所以外のところでトラブルを経験すると、たとえそれを解決することができても、地図に疑いを持たなかったり、地図に仕組まれた傷害に気づくのが遅れたりする傾向が観察された。たとえば、談話事例[JFNF2B] (cf. 例(8)(9)) の場合には、実験終了後のインタビューによると、説明者・被説明者ともに地図の違いへの疑いは持っていなかった。しかし、この問題を検討するには事例が少なく、分析も不十分なため、ここではこれ以上立ち入らない。

- 《トラブルの表面化》
- 277 NS 説：..B の方向に行く道_{地点 13}があることない?／
- 278 NNS 被：...(3.2) B?／
- 279 NS 説：..うん B.＼
- 280 NNS 被：...(2.3)え@
- 281 NS 説：..え@
- 282 NS 説：..じゃあど%[かで],__
- 283 NNS 被： [1 本目]の道?／
- 284 NS 説：...うん.＼
- 285 ...(6)曲が%,__
- 286 ...(6)さっきの交差点_{地点 12},
- 287 ..あったよね?／
- 《折衝》
- 288 NNS 被：...(2.1)え%?／
- 289 ..交差て-
- ((中略))
- 360 NS 説：...どこにいるんだろ,＼
- 361 NNS 被：...(1.2)多分,__
- 362 ..また私どこか間違ってる@＼
- 363 NS 説：..あ@[そっか],__
- 364 NNS 被： [う=と],__
- 365 ...(10.3)う=と,__
- 《解決策提案》
- 366 NS 説：...(1.9)どこかな@
- 367 NNS 被：..最初っからいいですか?／
- 368 NS 説：(0)うん.＼
- 《解決策実施》
- 369 NNS 被：..最初 E_{出発点}から行き[まっすぐ]--
- 370 NS 説： [最初 E_{出発点}から],__
- 371 NNS 被：..まっすぐ,＼
- 372 ..まっすぐ D の方向に行って,__

例(9)では、発話[278]に至ったとき、地点 13、すなわち説明者が言うところの「1 本目の道」「B の方向に行く道」において、《トラブルの表面化》が生じる。発話[282-366]では、これまでの道筋や現在位置等の確認による《折衝》が行われているが、2 人とも地図に仕

組まれた障害には気づいておらず、被説明者は、初回のようにまた自分が間違えているのではないかと疑っている（発話[362]）。その結果、「最初っからいいですか?」（発話[367]）という被説明者からの《解決策提案》、そして発話[369]からの《解決策実施》に至っている。

このように、障害が仕組まれた場所でのトラブルにしろ、そうでない場所でのトラブルにしろ、談話構造としては非常によく似た現象が生じていることがわかる。

もともと障害が仕組まれた地点では、必然的にトラブルが生じるため、そこでの談話のやり取りに時間を要する。加えて、そこに至る以前の地点でトラブルが生じるとなると、さらにそこでの談話のやり取りにも時間がかかることになり、結果として最終的な課題達成時間も長く要することになる。

7.3.4 トラブル解決の基本的な談話構造

以上見てきたように、何度もくり返されるトラブル解決の基本的な談話構造を図示すると、図 7.3 のようになる。

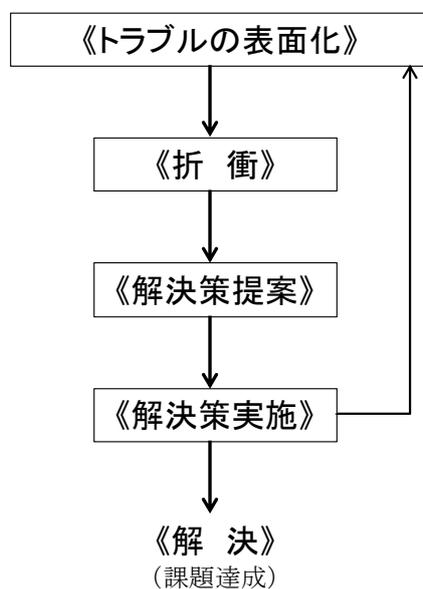


図 7.3 トラブル解決の基本的な談話構造

図 7.3 において、《解決策実施》が行われた後、それが《解決》に至らなければ、再び《トラブルの表面化》が生じることになる。

なお、《折衝》の過程においては、説明者／被説明者のどちらかが相手に《解決策提案》を行わないまま《解決策実施》を始めてしまったり⁸、あるいは障害が仕組まれた場所以外で生じたトラブルの場合にはそれが解決されて「道順説明」が続行されたりする場合も見られた。

7.4 「複雑な道順(青)」での2種類の談話連鎖

前節では、「複雑な道順(青)」において、地図上に仕組まれた環境的障害から、くり返し生じるトラブル解決の基本的な談話構造を検討した。

ところで、このようなトラブル解決の談話構造は、各段階が並列的な関係で繋がっているのではない。視野を拡大して、より大きな「道順説明」の談話の流れに目を向けてみると、そこは次のような二種類の談話連鎖が存在する。

課題遂行連鎖： 課せられた課題（「道順説明」）を遂行する連鎖

トラブル解決連鎖： 発生したトラブルを解決するため連鎖

これらの連鎖はそれぞれ、Jefferson (1972) の言う ‘on-going sequence (現在進行中の連鎖)’ と ‘side sequence (副次連鎖)’ に相当すると考えられる。

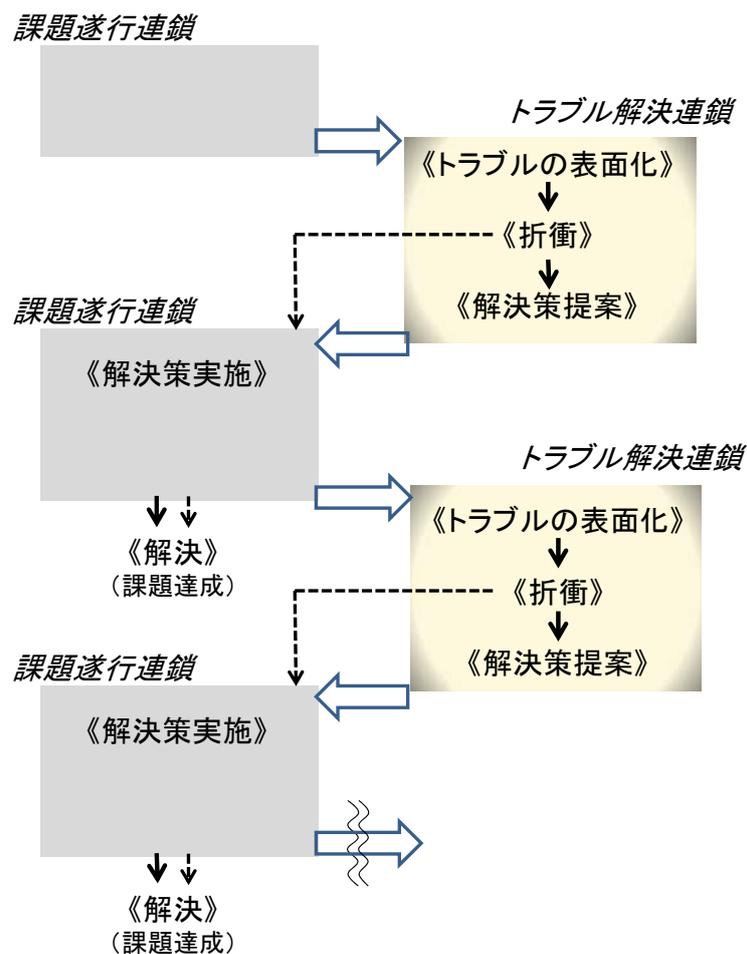
すなわち、この「道順説明」の談話では、「道順説明」という課題を遂行する「課題遂行連鎖」が ‘on-going sequence’ に当たる。しかし、一旦トラブルが発生すれば、この課題達成という目的を脇に置いておいてトラブルの解決を優先させなければならない。ここで「トラブル解決連鎖」という ‘side sequence’ へとやり取りの目的や内容が移行する。そして、「トラブル解決連鎖」において原因や問題点の折衝が行われ、何らかの解決策が提案され、これが実際に実施される時には、談話の流れは再び「課題遂行連鎖」という現在進行中の連鎖へ戻る（‘return to on-going sequence’）ことになる。

Jefferson (1972: 315-317) は上記のような談話構造を、各々の頭文字を取って ‘(O)-(S)-(R) structure’ と呼んでいる。しかし、本研究の談話資料に即した場合、‘on-going sequence’ と ‘return to on-going sequence’ のやり取りの目的や内容は、基本的に同じ

⁸ たとえば、[[NFJF4] では、被説明者の日本語母語話者が、《折衝》の過程でどうやら地図が違うらしいと気づき、相手の説明者（非日本語母語話者）には黙ったまま（すなわち《解決策提案》を行わないまま）、地点 13 で曲がってみるという解決策を試みている。そして、そのまま相手の「道順説明」に合わせてやり取りを継続した結果、課題達成に至っている。

と考えられる。このことから、「道順説明」の談話は‘(O)-(S) structure’の反復集積と考えるほうが妥当であろう。そして、このような二種の連鎖間での移行ないしは切り替わりは、課題が達成されるまで繰り返されることになる。

以上のことから、「道順説明」の談話の流れにおいて、反復されるトラブル解決の談話構造の関係を図示すれば、次の図 7.4 のようになる。



※ 波線は反復の可能性とその図示の省略を意味する

図7.4 トラブル解決の基本談話構造と談話連鎖の関係

すなわち、「トラブル解決連鎖」は、《トラブルの表面化》に始まり、《折衝》、《解決策提案》から構成される談話部分である。他方、《解決策実施》では「課題遂行連鎖」へと流れが移行する。この結果、《解決》に至ればよいが、再び《トラブルの表面化》が生じた場合

には再度「トラブル解決連鎖」に移行することになる。

なお、図 7.4 にある破線矢印は、《折衝》の過程において、説明者／被説明者のどちらかが相手に《解決策提案》を行わないまま《解決策実施》(=「課題遂行連鎖」)を始めてしまったり、あるいは障害が仕組まれた場所以外で生じたトラブルの場合にはそれが解決されて「課題遂行連鎖」が続行されたりする場合を示しており、この点は図 7.3 と同様である。

先の談話事例に戻ってこれを確認しておこう。次の例(10)は、例(1)～(5)の談話事例 [JFJF1B]における、トラブル解決の基本談話構造と談話連鎖の流れを示したものである(途中一部省略)。「課題遂行連鎖」の談話部分は左寄せで示し、「トラブル解決連鎖」は右側にインデントして示してある。

(10) [JFJF1B] (母語場面)

01 説：えっと、__

02 ..E から出発して、／

03 被：..はい、\

((中略))

87 説：...`今度^すぐ=, __

88 被：...うん、__

89 説：..次の、\

90 → ... T 字路_{地点 13}を、／

91 被：(0)う[ん]、\

92 → 説： [ひ]だり、__

≧ ト ラ ブ ル の 表 面 化 ≦	[93 → 被：...(1.5)左ない、__
		94 説：..え=、／
		95 ..[<@なんで=? / @>]
		96 被： [<@ (3.1) @>]

《折衝》

- 97 → 被：<@`交差点_{地点 13}, \ @>
- 98 → ...`交差点_{地点 13}ありました=.\
- 99 説：...<@はい. __ @>
- 100 説：...[交差点_{地点 12}を右に曲がっ-]
- 101 被：...[交差点_{地点 13}^を=, __
- 102 → ..^E_{出発点}から]見`て=, __
- 103 → ..右に曲がったよね? /
- 104 → 説：...`Eから見て右に曲がった=, __
- ((中略))
- 118 説：...(7)<P 違った? / P >
- 119 説：...(9)@@< P 交差点_{地点 12}よね=? / P >
- 120 被：..うん, __
- 121 .. 交差点_{地点 13} __

《解決策提案》

- 122 → 説：...(2.7)どっかまで戻ろう.\
- 123 → 被：..あ戻ろう. __
- 124 説：@@@
- 125 被：...(1.5)どこまで戻ったら&
&わかるかな? /
((実験者に向かって))
- 126 ...(7)`あたしが言ってもいいんです?
- 127 実験者：`もちろんいいよ. /
- 128 → 被：...じゃ^E_{出発点}から見てあたしが言っている? /
- 129 → 説：うん.\

《解決策実施》

- 130 被：...`さっきあたし=^が, /
- 131 (0)出発したみたいに, /
- 132 (0)` E_{出発点}から出て=, __
- 133 説：(0)うん.\
- ((中略))
- 202 被：...(.)1本目の道_{地点 13#}が=, __
- 203 ...まっすぐと=, __
- 204 ...右側に行く--
- 205 ...進行方向に, __

《解決策実施(続き)》	206	..見たらね?／
	207	説：..そう.\
	208	被：..まっすぐ[と],／
	209	説： [と],／
	210	被：...右側に.\
	《トラブルの表面化》	
	211	→ 説：(0)左.\
	212	..あれ=?／
	213	被：..あれ=?／
	214	説：..左だよ.=.／

すなわち、例(10)では、次のように「課題遂行連鎖」と「トラブル解決連鎖」が交互にくり返される構造になっている。

- 発話[1-92]の談話部分： 「課題遂行連鎖」
- 発話[93-129]の談話部分： 「トラブル解決連鎖」
- 発話[130-210]の談話部分： 「課題遂行連鎖」 (= 《解決策実施》)
- 発話[211-]の談話部分： 「トラブル解決連鎖」

他方、例(6)と(7)で見た談話事例[NMJM4B]の場合には、次のような構造になっている。

- 発話[01-68]の談話部分： 「課題遂行連鎖」
- 発話[69-89]の談話部分： 「トラブル解決連鎖」
- 発話[90-158]の談話部分： 「課題遂行連鎖」 (= 《解決策実施》)
- 発話[159-172]の談話部分： 「トラブル解決連鎖」
- 発話[173-]の談話部分： 「課題遂行連鎖」 (= 《解決策実施》)

また、例(8)と(9)で見た談話事例[JFNF2B]の場合には、次のような構造になっている。

- 発話[01-95]の談話部分： 「課題遂行連鎖」
- 発話[96-115]の談話部分： 「トラブル解決連鎖」
- 発話[116-277]の談話部分： 「課題遂行連鎖」 (= 《解決策実施》)

発話[278-368]の談話部分： 「トラブル解決連鎖」

発話[369-]の談話部分： 「課題遂行連鎖」 (= 《解決策実施》)

このように、談話事例[JFJF1B]、[NMJM4B]、[JFNF2B]ではいずれにおいても、「課題遂行連鎖」と「トラブル解決連鎖」が交互にくり返される構造が見て取れる。

7.5 小括

以上、本章では、環境的障害から必然的にトラブルが生じる「複雑な道順(青)」の談話データにおいてくり返される基本的な談話構造を明らかにし、それを「道順説明」が持っている固有の談話連鎖の中に位置づけ、それらの関係性を検討した。本章で明らかになったことをまとめると、次の3点になる。

- 1) 「複雑な道順(青)」での課題達成時間は、3つの場面（母語場面・接触場面Ⅰ・接触場面Ⅱ）いずれにおいてもばらつきがあるものの、それぞれがある時間帯に集まる様子が見て取れる。また、母語場面と接触場面Ⅰに比べ、接触場面Ⅱは長い時間を要していた。
- 2) トラブルが生じて解決に至るまでには、基本となる談話構造が何度か反復される現象が見られる。この基本談話構造は、《トラブルの表面化》、《折衝》、《解決策提案》、《解決策実施》の段階からなる。
- 3) 「複雑な道順(青)」の談話の流れには、課題を遂行する連鎖（「課題遂行連鎖」）と、発生したトラブルを解決するための連鎖（「トラブル解決連鎖」）の二種類があり、それが交互にくり返される現象が生じている。「トラブル解決連鎖」は、《トラブルの表面化》、《折衝》、《解決策提案》から成っている。《解決策実施》において、「課題遂行連鎖」に移行する。

第8章 課題達成に向けてのトラブル解決



この章では、第7章で明らかにしたトラブル解決の基本談話構造を踏まえ、特に《解決策提案》と《解決策実施》の段階に焦点を当て、「道順説明」の早い段階で示される《解決策提案》と何度もトラブルをくり返した後に示されるそれとの違い、《解決策提案》の前提となる《折衝》でやり取りの対象とされている内容、および最終的に解決へと向かう《解決策提案》の実態を検討する。

8.1 はじめに

第7章では、環境的障害から必然的にトラブルが生じる「複雑な道順(青)」の談話データにおいてくり返される基本的な談話構造を明らかにし、それを「道順説明」が持っている固有の談話連鎖の中に位置づけ、それらの関係性を検討した。

その結果、「複雑な道順(青)」の談話の流れには、課題を遂行する連鎖（「課題遂行連鎖」）と、発生したトラブルを解決するための連鎖（「トラブル解決連鎖」）の二種類があり、それが交互にくり返される現象を明らかにした。また、「トラブル解決連鎖」は《トラブルの表面化》、《折衝》、《解決策提案》から成り、《解決策実施》では「課題遂行連鎖」に移行することも見た。

加えて第7章では、「複雑な道順(青)」での課題達成時間について、3つの場面¹（母語場面・接触場面Ⅰ・接触場面Ⅱ）でいずれにもばらつきがあったものの、母語場面・接触場面Ⅰに比べ、接触場面Ⅱでは長い時間を要していることを明らかにした。また、その課題達成状況を見てみると、「終着点 B からの戻り」という解決策によって課題を達成していた被験者ペアは、母語場面・接触場面Ⅰでは全体の半数近くに上ったが、接触場面Ⅱでは

¹ 3つの場面の違いは、被験者ペアの組み合わせの違いに基づくものであり、母語場面は説明者・被説明者ともに日本語母語話者の場合、接触場面Ⅰは非日本語母語話者（説明者と日本語母語話者（被説明者）の場合、接触場面Ⅱは日本語母語話者（説明者）と非日本語母語話者（被説明者）の場合である（cf. 序章 0.5.1.3）。

わずか1組であった。このような状況と、接触場面Ⅱでは課題達成時間に長い時間を要していたことは、何らかの関係があると予想される。

他方、トラブルに陥った「道順説明」を見ると、早い段階で提示される《解決策提案》と、何度もトラブルをくり返した後に提示されるそれとは、明らかに内容が異なっている。

以上を踏まえ、本章では、以下の3点を明らかにすることを試みる。

- a) 「道順説明」の早い段階で示される《解決策提案》と、何度もトラブルをくり返した後に示されるそれには、どのような違いがあるか。
- b) 《解決策提案》の前提となる《折衝》では、どのような内容がやり取りの対象となっているか。
- c) 最終的に解決へと向かう《解決策提案》が、誰によって、どのように行われているか。またそれは、課題達成時間と、どのような関わりがあるか。

8.2 解決へ向けての《解決策提案》

それではまず、早い段階で提示される《解決策提案》と、何度もトラブルをくり返した後に提示されるそれとの違いを明らかにするため、両者を分け、その内容を比較・検討する。

8.2.1 くり返される《解決策提案》

第7章7.3で見た3つの談話事例([JFJF1B], [NMJM4B], [JFNF2B])では、初めて《トラブルの表面化》が生じた後、2人の被験者の間で《折衝》の段階を経て、出発点Eに戻るといふ《解決策提案》がなされていることを見た。

具体的に言えば、下記の例(1)のように母語場面の談話事例[JFJF1B]では、説明者から「どっかまで戻ろう」といふ《解決策提案》が行われた。そして、やり取りの結果、被説明者が出発点Eから「道順説明」を行うといふ《解決策実施》へと続いている(cf. 第7章7.3.1。また、以下の地点記号については、第7章の図7.1または巻末の付録3を参照)。

- (1) (=第7章7.3.1例(4)) [JFJF1B] (母語場面：説明者・被説明者ともに日本語母語話者)
(《トラブルに陥り、説明者は地点12、被説明者は地点13について折衝をしている》)

- 《折衝》
- 118 説：...(7)< P 違った? / P >
 119 説：...(9)@@< P 交差点_{地点12} よね=? / P >
 120 被：..うん, __
 121 .. 交差点_{地点13} __
- 《解決策提案》
- 122 → 説：...(2.7)どっかまで戻ろう.\
 123 → 被：..あ戻ろう. __
 124 説：@@@
 125 被：...(1.5)どこまで戻ったらわかるかな? /
 ((実験者に向かって))
 126 ...(7)`あたしが言ってもいいんです?
 127 実験者：`もちろんいいよ. /
 128 → 被：...じゃ^E_{出発点}から見てあたしが言っている? /
 129 → 説：うん.\
- 《解決策実施》
- 130 被：...`さっきあたし=E^が, /
 131 (0)出発したみたいに, /
 132 (0)`E_{出発点}から出て=, __
 133 説：(0)うん.\

また、第7章7.3.2で見た接触場面Ⅰの談話事例[NMJM4B]では、例(6)の発話[88]において説明者から「もう一度行きましょう」という《解決策提案》が行われ、出発点Eに戻ってやり直していた。それでも再び《トラブルの表面化》に陥り、再度「ちょっともう1回やりましょ」という《解決策提案》が行われていた (cf. 第7章例(7)発話[170])。

接触場面Ⅱの談話事例[JFNF2B]でも、同じような現象が見られた。第7章7.3.3で見た例(8)の発話[112]では、被説明者から「最初から」という《解決策提案》が行われ、出発点Eに戻っていた。それでも再び《トラブルの表面化》に陥り、例(9)の発話[367]で同様に「最初っからいいですか?」という《解決策提案》が被説明者から行われていた。

これらの《解決策提案》では、いずれも、この段階で障害となっている場所を特定できたわけではなく、原因／問題点が分からないまま、仕方なく、あるいは取りあえず、出発点Eへ戻るといった策を提案していたものであった。ここで、このような解決策を「やり直し型」と呼ぶことにしよう。

このような「やり直し型」の解決策には、次の例(2)のように、出発点Eに戻るばかりではなく、経路の途中のある地点まで戻るといった場合もある。

(2) [NMJM1B] (接触場面 I : 説(NNS)×被(NS))

((《折衝》の過程で被説明者は道に迷い地点 11##に、説明者は地点 13 にいる))

《折衝》

169 NS 被: ..いや、\
170 ..う^えに上がる道が`ないん[だけど=].\
171 NNS 説: [^え=]=?/
172 ...どこかおかしいな=._
(ペンで机を 4 回叩く音)

《解決策提案》

173 → NS 被: ...ちよつと`もつ 1 回じゃあ、_
174 → ..最初っから言ってもらえる?/
175 NNS 説: ...うん、\
176 NS 被: ..え=,_
177 NNS 説: (0)`じゃあ^E 出発点 から出発[し]-
178 → NS 被: [え]=とね、\
179 → ..じゃあね、\
180 → ...え=と,_
181 → ..^最初の`十字路_{地点 8}から説明してもらおうか、\
182 NNS 説: ...(8)`最初の[十字路]-
183 NS 被: [^十字路_{地点 8}].\
184 NNS 説: ...いち、\
185 NS 被: ...(8)^十字路が[今]まで[[二つ]]あったでしょ?/
186 NNS 説: [あ]- [[うん]]._

例(2)では、発話[173]で被説明者から「ちよつともつ 1 回じゃあ、最初っから言ってもらえる?」という指示／依頼の形で《解決策提案》が行われている。そこで説明者が出発点 E から「道順説明」を始めようとしたところ（発話[177]）、被説明者が割り込む形で発話を重複させて話順を取り、「最初の十字路（＝地点 8）」からの説明を提案（指示）している（発話[178-181]）²。

² 出発点ではなく、どこかの地点まで戻るといった場合には、たとえば第 7 章の例(10)のように、十字路となっている交差点（地点 8, 12, 13）を<参照点>として指定することが、しばしば行われていた。同様に第 7 章の例(9)でも、交差点（地点 12）の位置を元に、現在位置の確認が試みられている（発話[287]）。本実験材料の地図の複雑な道筋において、十字路の数は限られており、それゆえランドマーク的な役割を果たしたと考えられる。

このような「やり直し型」の《解決策提案》は、トラブルが生じた初期のやり取りでしばしば用いられるが、トラブルの原因や問題点の解明がなされないため、基本的には解決には至らず、再びトラブルに陥ることになる。

8.2.2 解決に向かう《解決策提案》

これに対して、解決に向かう《解決策提案》について見てみよう。次の例(3)は、上記の例(1)で見た談話事例[JFJF1B]の被験者ペアが、解決に向かう《解決策提案》の談話部分である。

(3) [JFJF1B] (母語場面)

((被説明者は地点 9-10-13-13#で囲まれた長方形、説明者は地点 9-11-12-13#で囲まれた正方形について、違いを折衝している))

《折衝》	461	被 :	...そこは正方形じゃないよ. __
	462	説 :	(0) え = @[@=?] /
	463	被 :	[@@]@
	464	説 :	..長方形なの? /
	465	被 :	(0) うん. \
	466		...じゃ, \
	467		...((説))ちゃんのは, __
	468		..そこが, __
	469		...正方形[なんだ]. \
	470	説 :	[正方] 形. __
《解決策提案》	471	説 :	...[[じゃあね]], /
	472	→ 被 :	[[それ _{地点10} を]] ^まっすぐ行った方がいい? /
	473	→ 説 :	...まっすぐ行ってみて. /
《解決策実施》	474	被 :	(0) 1本目 _{地点10} を, \
	475		..右を無視します. __
	476	説 :	..うん. \
	477	被 :	..で, __

- 478 ..またまっすぐ行っ^て=,\
- 479 説：..2 本目_{地点 11}を右に入って[みて].__
- 480 被： [右]に入ります.__
- 481 説：...うん.__
- ((以下、終着点 B まで順当に「道順説明」を行う))

例(3)は、3 回目の「トラブル解決連鎖」の中での《折衝》の後半から引用されており、道筋周辺の区域（図形）の確認により、ついに障害となっている場所を特定することになる談話部分である。この《折衝》での結果を踏まえ、被説明者が地点 10 を「まっすぐ行った方がいい？」と質問の形で提案し、これに説明者が同意する（発話[471-473]）。このように解決策が 2 人の間で定められた後、発話[474-]以降でその《解決策実施》が行われ、ついに解決（課題達成）へと向かう。

このように、例(3)では障害となっている場所の特定が行われたが、むしろそれが出来ない被験者の方が多い。次の例(4)は、談話事例[NMJM4]の被験者ペアが、すでに 9 回目の《トラブルの表面化》に陥り、《折衝》の段階において、障害の設けられた場所付近の形状を確認している談話部分である。

(4)[NMJM4B] (接触場面 I : 説(NNS)×被(NS))

((被説明者は地点 13-13##、説明者は地点 12-13#の道筋の形状について、折衝している))

- 1942 NNS 説：...`私の方^はは、／
- 1943 NS 被：..[うん].\
- 1944 NNS 説： [十]字路_{地点 12}から,__
- 1945 ..あ`出^て=,__
- 1946 ...`1 番目の方_{地点 13}^がが、／
- 1947 NS 被：..うん.\
- 1948 NNS 説：...^はB の方向ですが.\
- 1949 NS 被：..`はあはあ.\

- 1950 ...(1.6)`じゃあね,\
- 1951 → ..`地図がきつと^は間違^ってるかもしれないから@,／
- 1952 → ...その,__
- 1953 → ..^はB の T 字路_{地点 13##}\

1954	→	...(8)その先`ちょっと続けて,___
1955	→	..`B _{終着点} に^抜けられれば問題はないんで,\
1956	→	..`それでやってみましょう.\
1957	NNS 説 :	...(1.3)あ^B _{終着点} から[E _{出発点} へ]ですか?/\
1958	NS 被 :	[はい].\
1959		..はい.\
1960	→	..[^今]んとこ _{地点 13##} 左に曲がりましたとし-
1961	NNS 説 :	[はは].___
1962	→ NS 被 :	...曲がったと`しましょう.\
1963	NNS 説 :	..はい.\
1964	NS 被 :	..はい,\
1965		..どうぞ.\
1966	NNS 説 :	..[はい].\
1967	NS 被 :	..[その _{地点 13##}]先いって下さい.\
1968	NNS 説 :	..あの.
1969		..左に曲がって,___
1970	NS 被 :	..はい,\

例(4)では、障害となっている場所の特定は行われていないものの、発話[1951]において「地図がきっと間違ってるかもしれないから」と地図への疑いが相手に表明されている。その結果、何度もトラブルが生じる「T 字路 (地点 13##)」において、左に曲がるという仮の道順を想定するという《解決策提案》が被説明者によって行われている (発話 [1950-1967])。

しかし、この被験者ペアは、上記のような解決策を実施しても、結局 10 回目の《トラブルの表面化》に陥る。そして、次の例(5)のように、被説明者から終着点 B から戻ることが提案される。

(5)[NMJM4B] (接触場面 I : 説(NNS)×被(NS))

1997	NS 被 :	..やっぱり,\
1998		..これでも,\
1999		..食い違いがありますね. ___
2000		...う=ん--

《 解決策 提案 》	2001	NNS 説：..間違ってるはずがないですね. _
	2002	..<@地図が=@>..
	2003	..どうしましょう?／
	2004 → NS 被：	..B _{終着点} からね,\
	2005 →	..出発して,_
	2006 →	..逆に行ってみてください.\
	2007	NNS 説：..ああは=,_
	2008	NS 被：..うん.\
《 解決策 実施 》	2009	NNS 説：..じゃあ^あ=,／
	2010	..B _{終着点} から行[きます].\
	2011 NS 被：	[はいはい].\

((以下、順当に説明を進め、地点 13 にたどり着いて課題達成とする))

例(5)では、再度《トラブルの表面化》が生じたものの、「間違ってるはずがないですね」という発話[2001]の通り、被験者たちは自分たちのこれまでのやり取りに確信を持っている。それを踏まえた上で、被説明者から「B からね, 出発して, 逆に行ってみてください」という《解決策提案》が行われている（発話[2004-2006]）。そして、これがすぐに説明者に受け入れられている³（発話[2007]）。結果として、課題達成の基準イ)となる地点 13 にたどりつく。

次の例(6)も同様に、3 回目の《トラブルの表面化》に陥り、日本語母語話者の被説明者が、終着点 B から戻ることを提案している例である。

(6) [NFJF2B] (接触場面 I : 説(NNS)×被(NS))

((説明者は地点 13、被説明者は地点 13#にいて左へ曲がれないと訴えている))

《 折衝 》	513 → NS 被：	..どこで間違えたんだろ?＼
	514	NNS 説：..あれ?／

³ 実は、この終着点 B から戻るという策は、1 つ前の例(12)において、《解決策提案》のやり取りの中で、説明者から確認の形で「あBからEへですか?」と言及されていた（発話[1957]）。しかし、このときは、仮の道筋を想定して T 字路（地点 13##）より先に「道順説明」を続けてみるという策が被説明者より提案されていたので、その実施が優先された。その結果、再びトラブルに陥っていた。今回、被説明者からその終着点 B から戻るという策が提案されたとき、すぐに説明者が受け入れたのも、説明者も同様にその解決策を想定した経験があったためと考えられる。

515 → NS 被：..出口から戻ったらいけません?／

516 実験者：..<@あ%そうだな@>,_

517 ..おまかせします.\

518 → NS 被：..<@出口から行こう,_

519 ..じゃあ@>--

520 NNS 説：..うん.\

521 NS 被：..どこ?／

522 NNS 説：..<@E=から@>,_

523 NS 被：...E=?／

524 ..え,_

525 ...E=出口なん?／

526 NNS 説：..E=はいやあ出口じゃない.\

527 ...あ%ごめん,\

528 (0)あ%入り口は E=._

528 NS 被：...うん[出口は]?_

529 NNS 説： [出口は]B=.\

530 NS 被：..B=?／

531 → ..[B_{終着点}=から行こう]._

532 NNS 説： [B_{終着点}=は左]側ですよ?／

533 NS 被：..うん.\

534 ..B_{終着点}=今左._

535 ..うん.\

536 NNS 説：..左[で],／

537 NS 被： [B_{終着点}=]から行こう.\

538 NNS 説：..B_{終着点}=から,_

539 ..B_{終着点}=からまっすぐ行って,／

540 NS 被：..うん.\

((以下、順当に「道順説明」を進め、地点 13 にたどり着いて課題達成とする))

例(6)では、被説明者は「どこで間違えたんだろ」という発話[513]にある通り、この時点では地図にはまだ疑いを持っていない。しかし、《トラブルの表面化》をくり返し、行き詰まった状態となっている。そこで、終着点 B から逆に道順をたどる策を実験者に確認し

4 (発話[515])、発話[518]でこれを提案している。それを実施した結果、課題達成の基準イ)となる地点 13 までたどり着く。そこで初めて、この地図に障害が設けられていたことを知ることになる。

このように、トラブルを反復した後に提示される「仮の道筋の想定」や「終着点 B からの戻り」のような解決策は、例(3)~(5)のように地図への疑いが生じている場合もあれば、例(6)のように疑いが生じていない場合もある。いずれの場合も、その実施が有効か否か、説明者・被説明者ともに定かではない。しかし、これらの解決策は、「やり直し型」の解決策がくり返された後で、なおもトラブルを解決することができず、新たな解決策の必要が迫られた時に提案されるという特徴を持つ。このような解決策を「転換型」の解決策と呼ぶことにしたい。

以上見てきたように、《解決策提案》には、「やり直し型」と「転換型」を区別することができる。ここで、両者の違いをまとめておきたい。まず、「やり直し型」の解決策は、その前段階の《折衝》で原因（環境的傷害）が特定されず、基本的には再びトラブルに陥ることになる。これに対して「転換型」の解決策は、「やり直し型」の解決策がくり返された後、《折衝》の積み重ねで自分たちのやり取りに確信を深めたり、あるいは、もうこれ以上同様のやり取りを重ねるのは無意味と判断された段階で、それを打開しようとして提案される。結果として、「転換型」の解決策は、解決（課題達成）へとつながる可能性が高くなる。

8.3 《解決策提案》の前段階としての《折衝》

8.2 で見たように、「やり直し型」の解決策が提案される場合は、トラブルを解決して課題を達成するに至ることは難しい。しかし、くり返しのように見える「やり直し型」の《解決策提案》も、単なるくり返しではなく、その前の《折衝》の段階におけるやり取りの内容が前提となっている。

ここで、《解決策提案》の前に行われる《折衝》の段階に注目し、そこでどのような内容がやり取りの対象となっているかを見てみよう。そこでは様々な事柄がやり取りの対象となっているが、大きくは①<参照点>に関するもの、② <図形>に関するもの、③ <空間>に関するものに分けられる。

4 手順説明では出発点から矢印に沿って道順を説明するように実験者から指示されたため、被験者たちが終着点 B から戻ることを解決策として思い浮かべる／採用するには、抵抗感があつたようである。場合によっては、例(6)のように、実験者にその可否を確認する行為が行われた。

8.3.1 参照点に関する《折衝》

まず、次の例(7)は、母語場面の被験者ペア[JMJM1B]において、2回目の《トラブルの表面化》が生じた後であり、これまでたどってきた<参照点>が、個々に確認されていることが見て取れる。

《 ト ラ ブ ル の 表 面 化 》	(7)[JMJM1B] (母語場面)
	235 被：..Bの方角に行く道はありません。／
	236 説：...(2.9)え、__
	237 ... (1.1)あ、__
	238 ..また何処でくるったのかなあ?／
	239 被：...え＝と＝、__
	240 ... (1.1) 3つ行って、__
	241 → ...3つ行って1つ下りるとこまでは解った。＼
	242 説：... (1.4) 3つ行って1つ下りる--
	243 ... (6.2) 1 地点3、__
	244 .. 2 地点4、__
	245 .. 3 地点5、＼
《 折 衝 》	246 .. 1つ下りて 地点6、／
	247 被：..うん。＼
	248 説：... 1 地点7、__
	249 .. [2 地点8]、__
	250 被： [2 地点8] --
	251 説：... 3 地点9、＼
	252 被：.. 1 地点7、__
	253 .. 2 地点8、__
	254 .. 3 地点9、＼
	255 → ..はいはいはい。＼
	256 説：..もっかい行って、／
	257 ..1つ下り[て] 地点11、／
	258 → 被： [お]りて 地点10、／
	259 ..そこそこそこそこ 地点10、__

例(7)では、被説明者から、「3つ行って1つ下りるとこまでは解った」と示された後（発話[241]）、説明者は当該地点となる<参照点>、地点3から地点6までを個々に数え上げ、さらに続きの地点7から地点11までを説明者と被説明者で確認しながらたどる。すなわち、これは<参照点>の概念化に関する《折衝》が行われている例と言える。途中、被説明者の「はいはいはい」という了解の発話[255]や、説明者の発話に重ねながらくり返す発話[258]が行われていることから、両者の確認内容のやり取りは一致していることがわかる。

先に見た例(4)の《折衝》でも、被説明者が自分の地図では「十字路口（＝地点12）」から出て、1番目の道筋（地点13）がBの方向に出ていることを主張していた。これも、<参照点>の概念化に関する《折衝》の例と言える。

8.3.2 図形に関する《折衝》

他方、例(8)では、トラブルが生じる地点12（「十字路口」）周辺の区域（図形）が《折衝》の対象となっている。

(8) [NMJM1B] (接触場面 I : 説(NNS)×被(NS))

《折衝》	1958	NS 被 : ...`え===?/
	1959	`ど=ここがおかしいん[だろ]?\ [じゃ],\ ..こ`この 十字路口 ₁₂ はね=, _
	1960	NNS 説 :
	1961	
	1962	NS 被 : ..うん.\
	1963	NNS 説 : ...`ちょっと様子を確認しますが=,\ NS 被 : ..うん._
	1964	NS 被 : ..うん._
	1965	NNS 説 : ..この 十字路口 ₁₂ は=,/
	1966	NS 被 : ..うん._
	1967	NNS 説 : ..あの,\
	1968	...^右上は,/
	1969	...四角形がありますよね?/ ..四角形の道です.\
	1970	
	1971	NS 被 : (0)`長方形があるね?/ NNS 説 : ..^長方形?/
1972		

1973	NS	被：...(1.3) `長方形がありますね? /
1974		...(4.2) `じゃない? /
1975	NS	被：...(1.9) `正方形じゃないけど. \
1976		...(2.9) `正方形があるのは, \
1977		..その^隣の, /
1978		... `十字路 _{14#} になっちゃう. \
1979		...(1.2) `隣の十字路 _{14#} だとしても^おかしいんだよな=.\

例(8)では、説明者は十字路（地点 12）の右上に「四角形（正方形）」があると主張しているのに対し（発話[1968-1970]）、被説明者は「長方形」と主張しており（[1971-1974]）、ここで齟齬が浮かび上がっている。

このように、道筋周辺の区域（図形）を確認することは、「単純な道順(赤)」 「単純な道順(緑)」では少なかったが、「複雑な道順(青)」ではしばしば行われている。これは、現在の位置や<参照点>を定めるためのベースの確認とも言える。「複雑な道順(青)」では、地図上の道筋に障害が仕込まれているため、道筋周辺の区域（図形）を確認することは、その障害の場所を特定するために非常に有効な方法となる。

しかし、例(8)の談話部分では、残念ながら、説明者・被説明者ともに両者の齟齬についてこれ以上折衝を行っておらず、同地区の違いは特定されないまま流れてしまう。そして再び、「やり直し型」の《解決策提案》が行われることになる。先の例(3) ([JFJF1B]) の《折衝》では、同区域が「長方形」と「正方形」の違いとして特定されたのとは対照的である。

8.3.3 空間に関する《折衝》

次の例(9)からは、<空間>の概念化について《折衝》が行われている様子が見て取れる。

(9) (=第7章 7.3.1 例(3)) [JFJF1B] (母語場面)

93	→	被：...(1.5)左無い. _
94		説：..え=, /
95		..[<@なんで=? / @>]
96		被： [<@ (3.1) @>]

- 97 → 被：<@`交差点_{地点13},\,@>
- 98 → ...`交差点_{地点13}ありました=\
- ((被説明者は地点13、説明者は地点12の位置に戻る))
- 99 説：...<@はい. __@>
- 100 説：...[`交差点_{地点12}を右に曲がっ--]
- 101 被：...[交差点_{地点13}^を=, __
- 102 → ..^E_{出発点}から]見`て=, __
- 103 → ..右に曲がったよね? /
- 104 → 説：...`Eから見て右に曲がった=, __
- 105 被：..はい曲がりました.\
- 106 説：..うん.\

例(9)では、1回目の《トラブルの表面化》が生じた後、被説明者は、交差点(=地点13)において「(出発点である) E から見て、右に曲がったよね?」と説明者に確認している(発話[102])。これは、ここまで行ってきた「道順説明」が、「固有参照枠」(進行方向で「前後左右」を定める空間参照枠。cf. 第4章4.2.1および4.3.2)に基づいていることを互いに確認したものであり、すなわち、空間の概念化に関する《折衝》と考えられる。

この他、第7章7.3.2で見た談話事例[NMJM4B]の例(6)も同様に、空間の概念化に関する《折衝》と考えられる。この例では、説明者から「どこから、左になるんですかね?」「歩く=、方向からなるんですか?」と確認が行われている(発話[76-79])。この被験者ペアは、ここまで「相対参照枠」(地図に対面して「上下左右」を定める空間参照枠。cf. 第4章4.2.1および4.3.1)に基づいて「道順説明」を行ってきた。被説明者もそのことを「正面向かって、左に曲がるって今、言いましたよね?」と確認しており、この時点で両者の間では、空間の概念化に関しては一致していることが明らかになっている。

また、次の例(10)では、地図の向きが《折衝》の対象となっている。

- 《トラブルの表面化》 (10)[NMJM1B] (接触場面I：説(NNS)×被(NS))
- 2152 NS 被：...ああやっぱここ_{地点13}がないよ.\
- 2153 ... (2.3) `どうしてもそうならない.\
- 2154 NNS 説：... (3.1) ^地図は問題`ないよね? /
- 2155 ... ^同じよね? /
- 《折衝》 2156 NS 被：... (6.6) どうして=? /

- 2157 ...<P`どうして`どうして`どうして P>?/
- 2158 ..(Hx)う=ん?/
- 2159 → ...(2.1)^向きが違ってるとか`まさか.\
- 2160 → ...(2.7)((説))さん^地図`置いてて^横が長いよね?/
- 2161 → ...^横に`長く置いてるよね?/
- 2162 → ..確認するけど.\
- 2163 → NNS 説 : ...うん^横が長いよ./
- 2164 → NS 被 : ..ね?/
- 2165 → ..^縦長に`置いてないよね?/
- 2166 → NNS 説 : ..^縦長に`置いてない.\
- 2167 NS 被 : ...う[====]=[[====]]=ん?/
- 2168 NNS 説 : [あの=],_ [[まあ]],\

例(10)の被験者たちは、ここまで、「固有参照枠」(進行方向で「前後左右」を定める空間参照枠。cf. 第4章 4.2.1 および 4.3.2)に基づいて課題を遂行していた。本来、この固有参照枠に基づいているのであれば、説明者も(説明を受けている被説明者も)、自分の身体内部に座標軸の原点を据え、移動に伴いながら座標軸のベクトルを定めていくため、机上に置かれている地図(紙)の向きがどちらを向いていても構わないはずである。しかし、トラブルの反復が続き、その原因も特定できない状況下にあって、地図の向きまでもが《折衝》の対象とされていることがわかる(発話[2159-2166])。

このように、《解決策提案》の前に行われる《折衝》の段階では、1) <参照点>に関する事柄、2) <図形>に関する事柄、3) <空間>に関する事柄が、やり取りの主な対象になっていることがわかる。

このような《折衝》は、たとえトラブルの原因解明に直接繋がらなくても、確実なやり取りが交わされれば、説明者・被説明者の間で、自分たちの概念化や行為が間違っていないという確信を形成し、それを強化していくことができる。そのようなプロセスの積み重ねは、結果として、解決に向けての《解決策提案》の素地を形成すると考えられる。

8.4 最終的な《解決策提案》と提案者

それでは最後に、最終的に解決へと向かう《解決策提案》が、誰によって、どのように行われているか、またそれは、課題達成時間とどのような関わりがあるかを検討したい。

以下、母語場面、接触場面Ⅰ、接触場面Ⅱの順に見ていく。

8.4.1 母語場面での最終的な《解決策提案》と提案者

まず、母語場面での各被験者ペアが、最終的にどのような《解決策提案》によって課題を達成し、またその提案が誰によって行われたのかを見てみよう。次の表 8.1 は、その分析結果であり、上から下へ順に課題達成時間が短かった被験者ペアから並べられている。

表 8.1 最終的な《解決策提案》の内容と提案者（母語場面^{*1}の場合）

被験者ペア	最終的な《解決策提案》の内容	解決策の提案者	課題達成時間 (分秒")
JMJM5	障害場所すり抜け(地点13##で曲がる)	説明者 ^{*2}	08' 26"
JMJM4	道筋を仮定して進行(地点13##で曲がる)	被説明者	09' 02"
JFJF3	終着点Bからの戻り	被説明者	09' 07"
JFJF1	規定の道順をたどる(障害場所特定)	被説明者	09' 45"
JFJF4	終着点Bからの戻り	説明者	11' 00"
JMJM2	規定の道順をたどる(地点13で一致)	被説明者	12' 04"
JMJM3	終着点Bからの戻り	被説明者	12' 48"
JFJF5	道筋を仮定して進行(地点13##で曲がる)	説明者	17' 30"
JFJF2	終着点Bからの戻り	被説明者	21' 20"
JMJM1	終着点Bからの戻り	被説明者	29' 57"
平均(10組)	—	—	14' 12"

^{*1} 説明者・被説明者ともに日本語母語話者の被験者ペア

^{*2} 障害地点すり抜けが生じる直前のトラブルでの解決策提案者

表 8.1 を見てみると、規定通りに道順をたどって課題を達成した被験者ペアは 2 組 ([JFJF4], [JMJM2]) であった。そのうち、障害場所を特定したのは [JFJF4]のみである。この[JFJF4]は、すでに 8.2 の例(1)と例(3)で見た被験者ペアである。例(3)で見たように、このペアは、くり返しトラブルが生じる区域を、説明者は正方形、被説明者は長方形

する違いに気づいたことから障害場所を特定した⁵。そして、被説明者が説明者の指示に従って地点 10 では曲がらずに地点 11 で曲がった結果、規定通りの道順をたどって課題を達成した。

もう 1 組の被験者ペア[JMJM2]は、規定通りに道順をたどって課題を達成したものの、障害場所は特定しなかった。このペアは、障害場所付近（地点 10～地点 12）で、ずれた道筋をたどっていた。しかし、そのやり取りの中で被説明者から「小さい正方形の上側におるんよ、右上側に（＝地点 13）」と言及された。このことにより、その時点で実際には地点 12 にいた説明者が自主的に地点 13 に移動し、結果的に両者の現在位置が一致した。以降、障害場所は特定されないまま、規定通りの道順をたどって課題が達成されている。

最も早く課題を達成した被験者ペア[JMJM5]は、被説明者が地点 13##で曲がり、障害場所をすり抜けて課題を達成した。この被験者ペアは、障害場所でトラブルに陥ることを 2 回くり返し、2 回とも出発点 E に戻ってやり直している。しかし、3 回目に障害場所に至ったとき、説明者とのやり取りの中で被説明者が地点 13##を曲がり、結果的にその障害場所をすり抜けてしまう。次の例(11)は、2 回目の《トラブルの表面化》の後に説明者から出発点 E に戻るといふ《解決策提案》が行われている談話部分と、その後のやりとりですり抜けが生じる談話部分である。

(11)[JMJM5B]「複雑な道順(青)」(母語場面)

((説明者は地点 12、被説明者は地点 13 にいる))

- | | | |
|--|-----|----------------------------------|
| | 088 | 被：..で, __ |
| | 089 | ..そこ _{地点 13} でまた, __ |
| 《
ト
ラ
ブ
ル
の
表
面
化
》 | 090 | ..^A=の方にあ[がる]. __ |
| | 091 | 説： [はい]はい. __ |
| → | 092 | 被：..あれ? / |
| 《
折
衝
》 | 093 | ..じゃ%そしたら=, __ |
| | 094 | ...(7)E=の方み%ある-- |
| | 095 | ..道 _{地点 13#} がありませんか? / |
| | 096 | 説：...(3.5)やっないです@ \ |
| | 097 | 被：@あれあれ? / |

⁵ この被験者ペア[JFJF4]は、基本的には経路基盤型の「道順説明」(cf. 第 3 章 3.2 および 3.3) に基づいてやり取りを行っていた。しかし、本章の例(3)で見た通り、トラブルの表面化をくり返した後、《折衝》において図形(区域)の形が対象とされた結果、両者の違いが判明するに至っている。

- 098 説：...^あ%じゃ-
- 099 ..えとも 1 回じゃあ、\
- 100 被：(0)も 1 回じゃあ行きましょ.―
- 101 説：..^E_{出発点}=の、\
- 102 被：..はい.\
- 103 説：..下に^おりたと[ころ_{地点 1}]から、―
- 104 被： [はい].\
- ((中略))
- ((再び、説明者は地点 12、被説明者は地点 13 の位置にいる))
- 145 被：..[じゃ],―
- 146 説： [で],―
- 147 ...最初の通り=,―
- 147 被：...そこ_{地点 13}は十字路ですか?／
- 148 説：..十字路_{地点 12}です.\
- 149 被：..じゃ<XXX>
- 150 説：..最初の十字路_{地点 12}を、／
- 151 被：..はい.\
- 152 説：..^A=の方に上にすすんで下さい.\
- 153 被：..はい.\
- ((説明者は地点 12 から地点 13 へ向かい、被説明者は地点 13 から地点 13# の方向へ向かう))
- 154 説：..そしますと、／
- 155 ..あの,―
- 156 ...おっけい四角形_{区域 9-11-12-13#}の真ん中のうちに、\
- 155 ...横に大きい―
- 156 被：..はい.\
- 157 説：..四角_{区域 13-15-17-13##}が,―
- 158 被：..はい.\
- 159 説：..真ん中へんに来ると思うんですが.\
- 160 被：..はい.\
- 161 説：(0)そこ_{地点 13}をちょうど^B=の方に曲がって下さい.\
- 162 被：..はい.\

((この時点で説明者は地点 13 を、被説明者は地点 13##を曲がる))

- 163 説：..そうしますと, __
 164 ...えと下におりる道_{地点 14}, __
 165 ..上におりる..
 166 ..あ=, __
 167 ..上にあがる道_{地点 15} という順番であります.\
 168 被：..はい.\

例(11) では、被説明者は地点 13##で曲がることを自分のみで判断し、説明者には伝えていない。また、その道が間違っているということにも気づいていない⁶。その意味で、ここでは「障害場所のすり抜け」と呼んでいる。

なお、表 8.1 では、「障害場所すり抜け」が生じた場合の「解決策の提案者」は、すり抜けが生じる直前のトラブルに対して行われた《解決策提案》の提案者が挙げられている。例(11)で言えば、「すり抜けが生じる直前のトラブル」への《解決策提案》には、発話 [098-099]が相当し、それが「説明者」によって行われたことが示されている（後掲の表 8.2 と表 8.3 も同様）。

他方、2組のペア ([JMJM4], [JFJF5]) も、同様に「地点 13##で曲がる」ことによつて課題を達成している。ただし、これらのペアは、何度も同障害場所でトラブルをくり返した後、《折衝》の中で説明者／被説明者が「地点 13##で曲がる」という道筋を仮定し、（参照点の一致・不一致は別として）この仮の道筋を進むことを相手に伝え、相手もこれを了解する。その点で、上記の [JMJM5] のペアと異なっている。たとえば、[JMJM4] の場合には、次の例(12)の発話 [465-470] のように、被説明者が仮の道筋を進むことを提案している。

(12)[JMJM4B] 「複雑な道順(青)」(母語場面)

((説明者は地点 12 に、被説明者は地点 13 にいる))

- 457 被：...(3.3)最初の曲がり角_{地点 13}を西に?／

⁶ おそらく、この被説明者は、発話 [147-148] のやり取りで地点 13 が十字路であることを説明者に確認できたこと、また続けて説明者から受けた「おっかい四角形」「横に大きい」「四角」等という表現が、地点 13##周辺の図形と考えることが可能なことから、地点 13##で曲がる判断をしたと考えられる。さらに言えば、続けて説明者から示された「下におりる道 (=地点 14)」「上にあがる道 (=地点 15)」という道筋が向かう方向と順序も、各々地点 17 と地点 18 でのそれと合致していたため、被説明者は自分がその時点でたどっている道筋の確認を深めたと考えられる。

- 458 説：..はい.\
- 459 被：..ちょ-
- 460 ..待って,／
- 461 (0)西に,___
- 462 ..ね,___
- 463 ..2 番目_{地点 13##}が西なんだよね=./
- 464 ..で,___
- 465 → ..これ_{地点 13##}を西に=ま,___
- 466 → ..行ったとする=. \
- 467 → 説：..[はい]. \
- 468 被： [と]?／
- 469 → 説：...(1.1)西に行ったとします./
- 470 → 被：(0)はい.\
- 471 説：...え=,___
- 472 ...それで,___
- 473 被：..はい.\
- 474 説：... 2 つ目の曲がり角_{地点 15}が北に行ってます.\
- 475 被：..北に?／
- 476 ..はいはい. ___

なお、この 2 組のペア ([JMJM4], [JFJF5]) も、上述のすり抜けが生じたペア [JMJM5] も (cf. 例(11))、仮に選択した道筋が規定通りではなかったため、障害場所を過ぎてから後に続けられた「道順説明」では、当然のことながら 2 人のやり取りに齟齬が生じ、それがトラブルとして表面化している。しかし、いずれの被験者ペアも再び出発点 E まで戻るのではなく、このトラブルが生じた場所付近での《折衝》によって 2 人の位置を一致させ、結果的に終着点 B に至っている。具体的には、[JMJM5] と [JMJM4] は地点 22 の十字路で両者の位置を一致させ、[JFJF5] は地点 24 でそれを一致させ、終着点 B へと向かった。

表 8.1 では、障害場所での対処に分析の焦点を絞るため、このような障害場所を通過して以降に生じたトラブルへの《解決策提案》は、「最終的な《解決策提案》の内容」には含めていない（後掲の表 8.2 と表 8.3 も同様）。

他方、すでに見た通り、「終着点 B からの戻り」という《解決策提案》が行われたのは 5 組である。そのうち 4 組は、被説明者からこの提案がなされていた。これについては、8.4.4

で再び検討する。

8.4.2 接触場面 I での最終的な《解決策提案》と提案者

次に、接触場面 I の場合を見てみよう。接触場面 I は、説明者が非日本語母語話者 (NNS) で、被説明者が日本語母語話者 (NS) の被験者ペアの場面である。次の表 8.2 は、先の表 8.1 と同様、接触場面 I での各被験者ペアが、最終的にどのような《解決策提案》によって課題を達成し、またその提案が誰によって行われたのかについての分析結果がまとめられている。

表 8.2 最終的な《解決策提案》の内容と提案者 (接触場面 I^{*1} の場合)

被験者ペア	最終的な《解決策提案》の内容	解決策の提案者	課題達成時間 (分'秒")
NFJF3	障害場所すり抜け(障害場所気づかず)	なし ^{*2}	04' 43"
NFJF5	障害場所すり抜け(地点13##で曲がる)	被説明者(NS) ^{*3}	06' 57"
NFJF4	規定の道順をたどる(障害場所察知)	{被説明者(NS)} ^{*4}	07' 53"
NFJF2	終着点Bからの戻り	被説明者(NS)	09' 35"
NMJM5	道筋を仮定して進行(地点13##で曲がる)	被説明者(NS)	14' 25"
NMJM4	終着点Bからの戻り	被説明者(NS)	14' 49"
NFJF1	終着点Bからの戻り	被説明者(NS)	18' 57"
NMJM2	終着点Bからの戻り	被説明者(NS)	26' 33"
NMJM1	規定の道順をたどる(障害場所察知)	{被説明者(NS)} ^{*4}	45' 08"
NMJM3	60分で打ち切り	—	60' 00"
平均(10組)	—	—	20' 54"
平均(9組 ^{*5})	—	—	16' 33"

^{*1} 非日本語母語話者(説明者)と日本語母語話者(被説明者)が被験者ペアの場面

^{*2} 地点7でトラブルが生じたが、折衝後にそのまま課題遂行連鎖に移行

^{*3} 障害地点すり抜けが生じる直前のトラブルでの解決策提案者

^{*4} 相手に伝えず独自に実施

^{*5} 60分で打ち切った[NMJM3]を除く9組

表 8.2 を見てみると、規定通りに道順をたどって課題を達成した被験者ペアは 2 組 ([NFJF4], [NMJM1]) であった。[NFJF4]は比較的短時間で課題を達成したのに対し、[NMJM1]はかなり長い時間を要したという違いはある。しかし、どちらも、トラブルをくり返してやり取りを重ねた末に、被説明者である日本語母語話者が障害場所を察知し、か

つそのことを相手の説明者（非日本語母語話者）に伝えずに、被説明者独自の判断で相手の説明に合わせて進行した結果、終着点 B にたどり着いている。ここで「障害場所特定」とは呼ばずに「障害場所察知」と呼んでいる理由は、このように被験者が障害場所をほぼ特定できたにも拘わらず⁷、それを言語表現化して相手に伝えていないことによる。

また、短時間で課題を達成した上位 2 組の被験者ペア（[NFJF3],[NFJF5]）は、どちらも障害場所をすり抜けて達成している。[NFJF3]は、特徴的な例なので、本節の最後で述べたい。[NFJF5]の場合は、母語場面の被験者ペア[JMJM5]と同様（cf. 例(11)）、被説明者は地点 13##で曲がるのが間違っていることに気づかないまま、かつそれを説明者に伝えることもなく独自にこれを遂行し、障害場所をすり抜けてしまった例である。

[NMJM5]も、「地点 13##で曲がる」という道筋を仮定して進行したペアである。この被験者ペアは、母語場面のペア[JMJM4]と同様（cf. 例(12)）、何度も同障害場所でトラブルをくり返した後、《折衝》の中で被説明者が「地点 13##で曲がる」という道筋を仮定し、この仮の道筋を進むことを相手に伝え、相手もこれを了解して実施している。

他方、「終着点 B からの戻り」という《解決策提案》が行われたのは 5 組である。これは、先に 8.2 で見た例(5)の[NMJM4]や、例(6)の[NFJF2]のような場合である。特に、例(5)の[NMJM4]の場合には、その提案が行われる前に、「地点 13##を左に曲がる」という仮の道筋を進行したものの（cf. 例(4)）、再びトラブルに陥ったという経緯がある。そして最終的に「終着点 B からの戻り」という《解決策提案》を取ることにより（cf. 例(5)）、課題が達成されている。

このような接触場面 I での最終的な《解決策提案》は、すべて被説明者（日本語母語話者）から提案されていた、ということが非常に特徴的である（障害場所に気づかなかったペア[NFJF3]と 60 分で打ち切りのペア[NMJM3]を除く）。この点については、8.4.4 で再び取り上げて議論したい。

ここで、最も早く課題を達成した被験者ペア[NFJF3]の場合を見ておきたい。このペアは、障害場所に気づかないまま、その場所をすり抜け、規定通りの道順をたどって課題を達成した。実験者にとってはまったく予想外の展開であったが、談話データを丁寧に見てみると、それは決して偶然とは言えないやり取りの中で生じていた。この[NFJF3]は、初めての「道順説明」が行われたとき、障害場所に至る前の地点 7 で被説明者が曲がったために、トラブルが表面化した。しかし、《解決策提案》もないまま、いきなり説明者が出発点 E に戻って説明をやり直す。この 2 度目の「道順説明」（課題遂行連鎖）では、無事、

⁷ 実験終了後に行ったフォローアップ・インタビューでの確認結果、これらの被験者ペア（[NFJF4], [NMJM1]）の被説明者は、どちらも障害場所を正確に特定していた。

先のトラブルが生じた地点 7 を越えて、障害が設けられた場所に近づく。例(13)のやり取りは、その地点 7 を越えたところから、すり抜けが生じる談話部分である。

(13)[NFJF3B] (接触場面 I : 説(NNS)×被(NS))

((説明者が地点 9 の位置について説明している《解決策実施》の最中))

- 112 NNS 説 : ..もっと向こうの半分のところ、\
113 ...上のはんぶ-
114 → ...上の四角_{区域 8-9#-9##-8#}の半分_{地点 9. __}
115 NS 被 : ..上の四角の半分--
116 NNS 説 : ..ん、_
117 ..あの=その、_
118 NS 被 : (0)あ%
119 → NNS 説 : ..線_{地点 7-9}の下に、\
120 → ...2 つの、\
121 ...あの、_
122 NS 被 : ..あ%
123 NNS 説 : ..長い、_
124 NS 被 : (0)はい、\
125 → NNS 説 : ..[長い四角_{区域 7-8-8##-7##, 区域 8-9-11##-8###}が並んでて],_
126 → NS 被 : [長い四角_{区域 7-8-8##-7##, 区域 8-9-11##-8###}が並んでて],_
127 NNS 説 : ...で、_
128 ..その=、_
129 ..2 つ目の_{区域 8-9-11##-8###, __}
130 NS 被 : ..はい、\
131 NNS 説 : ..その、\
132 ...し%みぬ%あの--
133 ...下に%行くと、/
134 → ...その_{区域 8-8###-11##-9}半分%のところ?/
135 NS 被 : ..あ、_
136 ...[はい].\
137 → NNS 説 : [半]分%か 3 分の 2 のところ_{地点 11}に止まって、_
138 NS 被 : ..はいはい、\

- 139 NNS 説：..また左に行って, __
 140 NS 被：..はい.\
 141 → ...2つ目の四角のところ_{地点11}で, /
 142 → NNS 説：..そう.\
 143 NS 被：..左に, __
 144 → NNS 説：...みぬ%あの%下に行ってから, __
 145 → ...左に行くよ./
 146 NS 被：..はい.\

例(13)の説明者(非日本語母語話者)は、一貫して、地図上の白く囲まれた図形部分(「区域」)を「図」として経路を概念化する表現方法、区域基盤型の「道順説明」に基づいていた(cf. 第3章3.2および3.3)。そのため、地点9は「上の四角(=区域8-9#-9##-8#)の半分」と示され(発話[114])、加えてその「線の下に、2つの」「長い四角が並んでて」(=区域7-8-8##-7##と区域8-9-11##-8####)と説明されている⁸(発話[119-125])。そして、次に曲がるべき地点11が「その(=区域8-9-11##-8####)半分%のところ?」「半分%か3分の2のところ止まって」と示される(発話[134,137])。これに対して、被説明者(日本語母語話者)は、「2つ目の四角(=区域10-11-12-13)のところ」と確認していることから、この左に曲がる位置を地点11と理解していることがわかる。本来ならば、その地点11に相当する位置は、説明者にとっては「iつ目の四角のところ」であったが(説明者に渡された地図①には障害となる道筋が加えられていないため)、説明者はそのことに気づかなかつたらしく「そう」と答えている(発話[142])⁹。続けて説明者は「下に行ってから、..左に行くよ」とだけくり返したため(発話[144-145])、地点11で左に曲がることそのまま相手の被説明者に受け入れられる形となり、結果として障害場所をすり抜けてしまう。以降、説明者と被説明者のたどる地点は一致したまま、終着点Bにたどり着いている。

このように[NFJF3]の被験者ペアが、障害場所に気づかないまますり抜け、規定通りの道順をたどった過程には、この説明者が区域基盤型の「道順説明」に基づき、地点11が

⁸ 発話[118]で、被説明者(日本語母語話者)が「あ%」と発していることから、この時点で、被説明者が曲がるべき地点を、先にトラブルが生じた地点7ではなく、地点9であることに気づいたことが窺える。

⁹ ここで被説明者が示した「2つ目の四角」という場所について、説明者は「区域10-11-12-13の長方形」ではなく、「区域8-9-11##-8####の長方形」として理解した可能性も考えられる。その場合には、説明者の聞き間違いには当たらない。

「長い四角」の「半分か3分の2のところ」と表現し、これが被説明者に受け入れられたというやり取りがあり、決して偶然に生じた現象ではないと考えられる。

8.4.3 接触場面Ⅱでの最終的な《解決策提案》と提案者

最後に、接触場面Ⅱの場合を見てみよう。接触場面Ⅱは、説明者が日本語母語話者で、被説明者が非日本語母語話者の被験者ペアの場面である。次の表 8.3 は、先の表 8.1、表 8.2 と同様、接触場面Ⅱでの各被験者ペアが最終的にどのような《解決策提案》によって課題を達成し、またその提案が誰によって行われたのかをまとめた結果である。

表 8.3 最終的な《解決策提案》の内容と提案者（接触場面Ⅱ^{*1}の場合）

被験者ペア	最終的な《解決策提案》の内容	解決策の提案者	課題達成時間 (分秒")
JMNM1	終着点Bからの戻り	説明者 (NS)	23' 46"
JMNM3	障害場所すり抜け(地点13##で曲がる)	被説明者 (NNS) ^{*2}	24' 40"
JMNM5	道筋を仮定して進行(地点13#で曲がる)	説明者 (NS)	25' 40"
JFNF2	障害場所すり抜け(地点13##で曲がる)	説明者 (NS) ^{*3}	27' 59"
JFNF1	規定の道順をたどる(障害場所特定)	被説明者 (NNS) ^{*4}	29' 58"
JFNF5	規定の道順をたどる(障害場所察知)	{説明者 (NS)} ^{*5}	31' 46"
JFNF3	障害場所すり抜け(地点13##で曲がる)	被説明者 (NNS) ^{*2}	36' 06"
JMNM2	規定の道順をたどる(地点12で一致)	被説明者 (NNS)	51' 34"
JFNF4	規定の道順をたどる(障害場所特定)	説明者 (NS) ^{*4}	59' 32"
JMNM4	60分で打ち切り	—	60' 00"
平均(10組)	—	—	37' 06"
平均(9組) ^{*6}	—	—	34' 33"

^{*1} 日本語母語話者（説明者）と非日本語母語話者（被説明者）の被験者ペア

^{*2} 障害地点すり抜けが生じる直前のトラブルでの解決策提案者

^{*3} 地点 8##と地点 3 でトラブルが生じたが、折衝後にそのまま課題遂行連鎖に移行

^{*4} 障害場所の特定者. 2人の被験者間で合意後そのまま課題遂行連鎖に移行

^{*5} 相手に伝えず独自に実施

^{*6} 60分で打ち切った[JMNM4]を除く 9組

表 8.3 を見てみると、規定通りの道順をたどって課題を達成した被験者ペアが 4 組 ([JFNF1],[JFNF5],[JMNM2],[JFNF4]) にも上っている。これは、母語場面と接触場面

I の各 2 組に比べると、2 倍になる。そのうち 2 組 ([JFNF1], [JFNF4]) は障害場所を特定しており、[JFNF1] の場合は被説明者 (非日本語母語話者) が特定、[JFNF4] の場合は説明者 (母語話者) が特定した。もう 1 組 ([JFNF5]) は、説明者が障害場所を特定したものの、それを被説明者に伝えないまま独自に解決策を実施した (障害場所察知)。残りの 1 組 ([JMN2]) では、障害場所は特定されなかったが、《折衝》の過程において地点 12 で説明者と被説明者の位置が一致し、そこから規定通りの道順をたどっている。このペアの場合は状況が複雑なので、具体例を見ておこう。次の例(14)は、[JMN2] の説明者と被説明者の位置が一致する談話部分である。

(14) [JMN2B] (接触場面Ⅱ：説明者(NS)×被説明者(NNS))

((説明者は地点 9 から地点 11 への道筋にいるが、被説明者は地点 13 周辺でトラブルに陥っている))

- | | | |
|---------|---------|--|
| 《折衝》 | 2200 | NS 説：...そうすると、__ |
| | 2201 | ..す%最初の _{地点 11} 左に曲がりましたね?／ |
| 《解決策提案》 | 2202 → | NNS 被：...(1.0)^さっきあの==`なんてか、__ |
| | 2203 → | ..^十字路の所に`また行ってください。＼ |
| | 2204 → | (0)^2つの十字路 _{地点 12, 地点 13} 。__ |
| | 2205 | NS 説：...[3つ]] |
| | 2206 | NNS 被： [そゆ正]方形のち-- |
| | 2207 | ..正方形のところに。＼ |
| | 《解決策実施》 | 2208 |
| 2209 | | NNS 被：(0)はい%み3つ%あり- |
| 2210 | | ..ありますね。__ |
| 2211 | | NS 説：(0)その=、__ |
| 2212 | | ..2つ目の十字路 _{地点 12} で=、__ |
| 2213 | | NNS 被：..はい。＼ |
| 2214 | | NS 説：..右に曲がりますよね。／ |
| 2215 | | NNS 被：(0)はい右にまがり[ます]。＼ |
| 2216 | | NS 説： [そう]すると、__ |
| 2217 → | | ..^正方形 _{区域 12-13-14-14#} の、__ |
| 2218 → | | ..一辺を通ってますか?／ |
| 2219 | | NNS 被：...^い=っぺん通っていますよ。／ |

- 2220 NS 説：..で, __
- 2221 ..最初の左..
- 2222 ..最初の曲がり角_{地点 13}で左に曲がりますよね? __
- 2223 NNS 被：..はい.\
- 2224 → NS 説：(0)そうすつとまだ**正方形**_{区域 12-13-14-14#}の**一辺**&
&通ってますか? /
- 2225 NNS 被：..はい.\
- 2226 → NS 説：(0)同じ**正方形**_{区域 12-13-14-14#}. __
- 2227 NNS 被：..同じ**正方形**. __
- 2228 NS 説：..はい.\
- 2229 ...で, __
- 2230 ..左に, __
- 2231 ..**最初**_{地点 14}左に曲がりますけど=, __
- 2232 NNS 被：..はい.\
- 2233 NS 説：..曲がらずに, __
- 2234 NNS 被：..はい.\
- 2235 NS 説：..次, __
- 2236 → ..2 つ目の**正方形**_{区域 14-15#-15##-14#}通ってますよね? \
- 2237 → NNS 被：..はいはいはい. __

例(14)では、最初はやり取りが噛み合っていないが、説明者（日本語母語話者）が正方形（=区域 12-13-14-14#）の辺を通るように言及したことで、やり取りが合致してくる。当初、被説明者が「十字路の所にまた行ってください」と《解決策提案》を行っているが、続くやり取り（発話[2202-2210]）では、説明者と被説明者は噛み合っていない。おそらく、説明者が想定している「十字路3つ」は、経路上にある地点8、地点12、地点14#であり、これに対して被説明者は、障害場所付近の地点12、地点13、地点14#を想定しているものと推察される。説明者から「2つ目の十字路（=地点12）で=、右に曲がりますよね」（発話[2212,2214]）と示された時点でも、具体的にどの十字路を指定されているのか、この時点で被説明者が確信を持っていたとは考えにくい。あえて言えば、被説明者は何度もトラブルに陥ってきた地点13か、もしくは地点12を想定したのではないかと考えられる。どちらも「右に曲がれる」ことが、その1つの裏付けとなる（発話[2215]）。しかし、その後、説明者から「正方形（=区域 12-13-14-14#）の、一辺を通ってますか?」（発話[2217-2218]）

と確認され、続けて「そうすとまだ正方形(=区域 12-13-14-14#)の一辺通ってますか?」(発話[2224])、「2つ目の正方形(=区域 14-15#-15##-14#)通ってますよね?」(発話[2236])と確認される。このような区域に基づいた表現は、いずれも区域基盤型の「道順説明」の表現に相当する(cf. 第3章 3.2 および 3.3)。これに対して被説明者は、発話[2237]に至って、「はいはいはい」という素早く軽い声調の返答を行っている。このことから、少なくともこの返答(発話[2237])が行われた時点で、説明者と被説明者のやり取りは一致したと考えられる。このように、被験者ペア[JNMN2]では、《解決策提案》は被説明者から行われてはいたものの、具体的には説明者(日本語母語話者)から提示された区域基盤型の「道順説明」の表現によって地点 12 からの位置が一致し、結果的に規定通りの道筋をたどることになっている。

他方、「障害場所すり抜け」によって課題を達成したペア 3 組([JNMN3], [JFNF2], [JFNF3])は、いずれも地点 13##で曲がって終着点 B へと向かっている。「すり抜け」が生じる状況としては、母語場面で見た例(11)に似ている。ただし、今回の 3 組は、いずれも障害が設けられた場所に至る以前の道筋で迷い、トラブルに陥っていた。具体的には、規定の道筋では地点 5 で曲がるべきところ、3 組の被説明者(非日本語母語話者)とも地点 8##で曲がったため¹⁰、この地点 8##周辺での《トラブルの表面化》をくり返し、何度も出発点 E に戻ってやり直していた。そして、ようやくそのトラブルを解決して、障害が設けられた場所に至ったときには、どの被説明者も、説明者から初めての説明を受けた時点で地点 10 と地点 13 を結んだ道筋を進む。そして、そのまま地点 13##で曲がり、障害場所をすり抜けて、終着点 B へと向かっている¹¹。

[JNMN5]は、「地点 13#で曲がる」という道筋を仮定して進めた被験者ペアである。このペアは、説明者・被説明者ともに地図に障害があることを察知していたが、場所を特定するまでには至っていなかった。そのような状況で再びトラブルに陥り、説明者(日本語母語話者)が「そこ(=地点 12)を上に行きます」と提案したところ、それを被説明者(非日本語母語話者)が「ええ」と受け入れ、地点 13#から地点 16 へ向かう架空の道筋を独自に仮定してやり取りを進めた。結果、終着点 B へと至っている¹²。

¹⁰ これは、説明者(日本語母語話者)が地点 2 を基点(参照点)として「3 本目/3 つ目」と指定した地点 5 が、規定の道筋では地点 D へと向かう道筋(地点 3 と地点 5)と地点 A に向かう道筋(地点 4)を含むものであったが、被説明者(非日本語母語話者)は地点 A に向かう道筋(地点 4)を含めず、地点 D へ向かう道筋(地点 3 と地点 5)のみを数えて地点 8##と判断したために生じた齟齬であった。

¹¹ 以後の説明者・被説明者間の道筋のずれは、[JNMN3]と[JFNF2]の場合には地点 18 で一致、[JFNF3]の場合には地点 22 で一致させている。

¹² 以後の説明者・被説明者間の道筋のずれは、地点 18 で一致させている。

以上のように、接触場面Ⅱでは、規定通りの道順をたどった被験者ペアに加えて、「障害場所すり抜け」、「道順を仮定して進行」によって達成した被験者ペアを合わせると、実に10組中8組が終着点Bへと向かっていた。一方、「終着点Bからの戻り」という《解決策提案》を行った被験者ペアは、1組（[JMNM1]）のみであった。これは、すでに述べた通り、先の母語場面の5組、接触場面Ⅰの4組と比べると明らかに少ない。

以上のことから考えると、接触場面Ⅱでは、母語場面・接触場面Ⅰに比べて長く課題達成時間を要していた原因としては、何度もやり取りを重ねて規定通りに終着点への道順をたどることを試み続けた被験者ペアが多く、「終着点Bからの戻り」という《解決策提案》が選択されにくかったことが、1つの大きな要因として考えられる。

他方、接触場面Ⅱで最終的な《解決策提案》を行った提案者は、説明者（日本語母語話者）の場合が5組、被説明者（非日本語母語話者）の場合が4組であった。さらに、後者の4組について、その内訳を確認してみると、被説明者が障害場所を特定して規定の道筋をたどった1組（[JFNF1]）以外は、地点13##で障害場所を被説明者がすり抜けてしまったペアが2組、説明者からの区域基盤型の「道順説明」により地点12で位置が一致して規定の道筋をたどったペアが1組（cf. 例(14)）であった。このように、後者のうち3組は、実際には、被説明者が積極的に関わっていたとは言いがたい。すなわち、接触場面Ⅱでは、被説明者が最終的な《解決策提案》で果たした役割は、母語場面・接触場面Ⅰほど明確ではなかったと言える。

8.4.4 被説明者と日本語母語話者が果たす役割と地図への疑い

前節まで、最終的に解決へと向かう《解決策提案》と、その提案者について見てきた。特に課題達成時間を長く要していた接触場面Ⅱでは、多くの被験者ペアが、何度もやり取りを重ねて規定通りに終着点への道順をたどることを試み続けており、「終着点Bからの戻り」という《解決策提案》を選択したのは1組しかなかったという状況を明らかにした。

ここで1つ疑問として浮かび上がってくるのは、それではなぜ接触場面Ⅱでは、「終着点Bからの戻り」という《解決策提案》が選択されにくかったのか、という問題である。この問題に迫るために、被説明者と日本語母語話者が果たす役割、および地図（環境的障害）への疑いという2つの側面から考えてみたい。

まず、被説明者の果たす役割から考えてみよう。そもそも、最終的な解決策の提案者は、母語場面では10組中8組、接触場面Ⅰでも10組中8組で被説明者（日本語母語話者）が行っていた。このように、母語場面・接触場面Ⅰの最終的な《解決策提案》では、多くの場合、被説明者がその役割を果たしていた。

これに対して、接触場面Ⅱでは、被説明者が最終的な《解決策提案》で果たした役割は、母語場面・接触場面Ⅰほど明確ではなかった。最終的な《解決策提案》を行った提案者は、説明者（日本語母語話者）が5組、被説明者（非日本語母語話者）が4組であり、加えて後者の4組中3組では、被説明者が積極的に関わっていたとは言いがたい状況が見えた。

ここで注意したいのは、接触場面Ⅱの被説明者が「非日本語母語話者」であったことである。母語場面・接触場面Ⅰの場合は、どちらも被説明者は「日本語母語話者」であった。母語場面はともかく、接触場面Ⅰの最終的な《解決策提案》で、大きな役割を果たしていたのは「日本語母語話者の被説明者」であった。接触場面Ⅱにおいて、「非日本語母語話者」が被説明者の役割を担っていたときには、説明者の役割を担う場合よりも、困難を伴っていたことが考えられる。

他方、地図への疑いという側面について考えてみよう。地図への疑いは被験者の皆が言語表現化するわけではなく、たとえ言語表現化された場合でも、それが疑いの生じた時点とは必ずしも言えない。以下の議論は、あくまでも実験者の推察になるが、すべての実験現場に立ち会って観察・記録を行い、その談話データを分析し続けてきた経験を踏まえて述べてみたい。説明者も被説明者も、トラブルに陥った際には、地図に対してよりも、まずは自分たちのやり取りが間違っているのではないかと疑う。地図の異なり（環境的障害）に対して疑いを持つようになるのは、説明者が正しく伝えていること、被説明者が正しくそれを理解して受け止めていることが、やり取りの過程でほぼ了解できた段階に至ってからである。その際、説明者よりも被説明者の方が早く、疑いを持つ傾向が窺えた。基本的に、説明者は、最初は自分の非を疑うことはないが、トラブルをくり返すと自分を疑うようになる。自分の説明は正しいはずなのに、やり取りの過程で相手が正しく理解しているとの確信が強くなればなるほど、トラブルの原因がわからなくなり考え込んでしまう。これに対して、被説明者は、最初は自分の理解を疑うが、やり取りを重ねて自分の理解度にある程度の確信を持ち始めた段階で、やり取り以外の要因、すなわち地図に対して疑いを持つようになる。おそらく、相手の説明への疑いが低く（実験では道順を正しく説明することが課せられているため）、かつ自分の理解度を自分自身で評価することができるためではないかと考えられる。

しかし、その被説明者が「非日本語母語話者」である場合、（たとえ実際には言語能力に問題がなくても）自分に非があるのではないかと疑う傾向が強く、自分自身の理解度に確信を持つことが遅れる。また、障害の設けられた場所以外で各種のトラブルをくり返していると、（たとえそれが解決されても）不安経験を抱えることになり、相手の日本語母語話者も警戒心を抱くようになる。これらの要因が複合して、やり取りの過程への確信を持

つことが遅れ、結果として、地図への疑いを持つことも遅れてしまうと考えられる。

ここで、「終着点 B からの戻り」という《解決策提案》の問題に戻ろう。8.2.2 で見たように、この「終着点 B からの戻り」を提案するためには、必ずしも地図への疑いが必要とされるわけではない。しかし、説明者と被説明者が、お互いにやり取りの過程は間違っていないという確信を持つか、あるいは、もうこれ以上同様のやり取りを重ねるのは無意味と判断されることが必要になる。おそらく、接触場面Ⅱでは、被説明者は非日本語母語話者であったがゆえに、自分の非を疑って上記のような判断が遅れた。一方の説明者（日本語母語話者）は、もしもトラブルの原因が特定出来ないまま、同様のやり取りの継続を無意味と判断することになれば、自分が正しい道順を知っているだけに、トラブルの原因を相手（非日本語母語話者）のハンディキャップに帰することになってしまう。それを避けるため、何とかしてトラブルを乗り越えようと、やり取りを重ね続けた。その結果として、「終着点 B からの戻り」という《解決策提案》も選択されにくくなってしまったのではないかと考えられる。

8.5 小括

以上、本章では、環境的障害によってトラブルが生じる「複雑な道順(青)」において、《解決策提案》と《解決策実施》の段階に注目し、a)「道順説明」の早い段階で示される《解決策提案》とトラブルを反復した後に示されるその違い、b)《折衝》段階で対象とされているやり取りの内容、および c) 最終的に解決へと向かう《解決策提案》の内容とその提案者について検討してきた。ここで明らかになったことは、以下の3点である。

- 1) 《解決策提案》には、「やり直し型」と「転換型」を区別することができる。「やり直し型」の場合には、その前段階の《折衝》で原因（環境的傷害）が特定されず、基本的には再びトラブルに陥ることになる。これに対して「転換型」の解決策は、「やり直し型」の解決策がくり返された後、《折衝》の積み重ねで自分たちのやり取りに確信を深めたり、あるいは、もうこれ以上同様のやり取りを重ねるのは無意味と判断された段階で、それを打開しようとして提案される。結果として、「転換型」の解決策は解決（課題達成）へとつながる可能性が高くなる。
- 2) 《解決策提案》の前に行われる《折衝》の段階では、a) <参照点>に関する事柄、b) <図形>に関する事柄、c) <空間>に関する事柄が、やり取りの主な対象になっている。このような《折衝》は、たとえトラブルの原因解明に直接つながらなくても、確実な

やり取りが交わされれば、説明者・被説明者の間で、自分たちの概念化や行為が間違っていないという確信を形成し、それを強化していくことができる。そのようなプロセスの積み重ねは、結果として、解決に向けての《解決策提案》の素地を形成すると考えられる。

- 3) 最終的に解決へと向かう《解決策提案》とその提案者について検討した結果、母語場面と接触場面Ⅰでは多くの場合、被説明者がその役割を担っていた。他方、課題達成時間を長く要していた接触場面Ⅱでは、被説明者が果たした役割は、母語場面・接触場面Ⅰほど明確ではなく、多くの被験者ペアが、何度もやり取りを重ねて規定通りに終着点への道順をたどることを試み続けていた。このような背景として、接触場面Ⅱでは、課題達成に向けて大きな役割を担うべき被説明者が非日本語母語話者であったことが影響したと考えられた。

終章 総括と展望



9.1 総括

本研究では、「道順説明」という行為について、話し手（説明者）と聞き手（被説明者）が地図を持ち、説明者が知っている道順を、それを知らない被説明者に対して説明する言語コミュニケーションとしてとらえた。このような「道順説明」について、まず説明者によって概念化される状況を検討し、そこでくり返し概念化される要素とそれらに関係づける構造を明らかにした。次に、それらを話し手と聞き手の間で共通のものとして相互構築していく過程の解明を行った。そして、トラブルが生じたときに、それを解決していくための談話構造と相互作用の過程を明らかにすることも行った。すなわち、本研究では、「道順説明」という言語コミュニケーションを元に、社会的相互行為の談話分析と、認知言語学という 2 つの領域から、「談話」、「認知」、「相互作用」という 3 つの問題の交点に迫ることを試みてきた。

序章 0.2 で示した課題、『道順説明』を行うためには、何を、どのように概念化して、伝えればいいのか」という問いには、現段階で次のように答えることができる。

まず説明者は、今置かれている状況の中から、少なくとも、参照点の捉え方、図形認知、そして空間認知という 3 つの側面を概念化する必要があるということである。参照点の概念化は、方向参照点を基本とし、それにより移動の目標（ターゲット）が示される。図形の概念化は、「図-地分化」に基づいて行われ、そこで移動の経路を示す方法が定められる。また空間の概念化は、空間参照枠に基づいて行われ、これにより移動の方向を示す方法が定められる。それぞれをどのように伝えるかは、第 2 章から第 4 章の分析で示した表現形式や型の通りである。

もう 1 つの問い、「それ（「道順説明」）が相手に受け入れられないときには、どのようにしたらいいのか」という問いに対しては、『道順説明』でトラブルが生じたときには、どのようにしたらいいのか」という問いに置き換えて答えたい。この問題には、2 段階か

ら迫った。

1段階目は、上に示した3つの側面の概念化が、相手の被験者と異なった場合である。上記3つの側面の概念はいずれも、予め実験者から定められたものではなく、説明者が自ら置かれた状況において切り取り、表現化したものである。これらは、相手の被説明者と必ずしも同じであるとは限らなかった。もしこれらの概念が、説明者と被説明者の間で異なっていた場合、そしてそれが了解されていない場合にはトラブルが生じ、「道順説明」は余儀なく中断された。

しかし、たとえこれらの概念が、初めは説明者と被説明者の間で一致していなくても、お互いの違いをどちらかが認識し、どちらかに合わせることで了解されれば、トラブルは解決され「道順説明」は続行可能になったのである。

2段階目は、上記3つの側面の概念化が共有されても、なおかつトラブルが生じる場合である。本研究では、意図的に地図に障害を仕込み（環境的障害）、被験者全員がトラブルに生じる状況を作ってそこでの相互作用を検討した。このような原因でトラブルが生じる場合でも、まずは3つの側面の概念化には問題がないことを確認する折衝がくり返し行われ、そのような相互作用の積み重ねが、解決に向かう解決策提案の素地を形成していた。また、最終的に解決へと向かう解決策の提案では、被説明者が大きな役割を果たす傾向が窺えた。特に、被説明者が非日本語母語話者の場合、そのような解決策の提案には困難を伴う傾向も浮かび上がった。

9.2 研究の意義

先に述べたように、本研究では、「道順説明」という言語コミュニケーションを分析対象とし、社会的相互行為の談話分析と、認知言語学という2つの領域から、「談話」、「認知」、「相互作用」という3つの問題の交点に迫ることを試みてきた。

本研究では、基本的には社会的相互行為の談話分析から出発し、エスノメソドロジーの視点からその相互行為の現象に内在する規則性を見だし、記述・分析することを目指してきた。「道順説明」の中でくり返し生じる基本談話構造や、トラブル解決の談話構造、それと談話連鎖との関わりなどは、まさにこの視点から明らかにした「談話」の規則性と言える。

それと同時に、本研究では、このような「道順説明」の談話の背後に存在する言語主体（説明者／被説明者）の概念化のプロセスにも迫ることを試みた。これは「談話」と「認知」の交点を探る試みと言える。Lakoff (1987: 267-268) は、我々のある種の経験として、

概念形成以前の構造の存在を指摘していた (cf. 本稿の第 1 章 1.1.1)。本研究で明らかにした「道順説明」における参照点の概念化や、図形の概念化、空間の概念化の問題は、まさに上記の、概念形成以前の経験構造に基づく問題と言える。これらの概念化は、けっして言語主体から独立した固定的・静的な記号ではなく、主体が自分の置かれている世界を切り取り、解釈していくプロセスにおいて構築されていくものであり、可変的でダイナミックな性質を持っていた。

他方、概念化は、単に説明者のみの認知プロセスから構築されるばかりではなかった。相手となる被説明者も、独自の概念化を行っており、両者の概念化が一致するとは限らない。しかし説明者と被説明者の相互作用の過程においては、互いに影響を与え合い、一致／了解を模索して折衝し、調整し、発展させていくプロセスを見いだすことができた。このような概念化に関する協働構築的な性質は、相互作用を含む談話をデータであったからこそ浮上した側面であり、従来の単文や書き言葉の分析では、見いだすことができなかったものと言える。ここで明らかになったことは、まさに「認知」と「相互作用」の交点に位置づけられるものと考えられる。

認知言語学の多くの研究は、談話や言語運用を研究対象としてまだ日が浅く、また、社会的相互行為の研究において認知の問題に正面から取り組む例は少ない。筆者自身、異なる領域の先行研究をたどりながら、試行錯誤の分析を重ねてきた。その中から浮かび上がってきたのが、「道順説明」を行うために必要とされる、参照点の捉え方、図形認知、そして空間認知という 3 つの側面の概念化であった。Langacker (2008) は、その著書 '*Cognitive Grammar*' の第 IV 部を '*Frontiers* (最前線)' と題し、'*Discourse*' の領域として、言語構造の基盤や言語使用、相互作用、談話機能等を議論している。本研究で抽出した上記 3 つの側面は、まさにこれらの中心に位置づけられるものであり、かつ空間認知や図形認知などより広い領域をも取り込む守備範囲となっている。

他方、本研究で分析の対象とした「道順説明」は、課題達成実験という状況の下で収集された談話データであり、実際の日常会話とは状況が異なる。しかし、この実験は、同じ条件下での談話のやり取りの収録と分析を可能にし、特に、同じ原因 (環境的障害) から生じるトラブルでの談話を複数まとめて収集することができた。また、実験場面とは言え、当実験の被験者たちがトラブルに直面して困惑し、試行錯誤しながら交したやり取りは、けっして不自然な談話ではなく、まさにその場で実際に生じている談話、言語コミュニケーションそのものであった。このような談話データは、実際の日常会話場面では非常に収集が難しいだけに、独自の談話資料としての価値を持つと言えよう。

9.3 今後の課題

本研究で談話データとした「道順説明」は、認知言語学的にも、相互行為分析の視点からも、また日本語教育への応用という視点からも、非常に興味深い現象を含んだ魅力的なデータである。その魅力は、本データの収集を始めて以来、時を経た今でもまったく色褪せておらず、むしろ時を経たことにより、新たな可能性に気づかせてくれた。残念ながら、膨大な量の談話データを前にして、その豊かな魅力のすべてを解き明かすには、とうてい及ばなかった。この談話データを対象とした今後の研究課題として、以下の4点を挙げる。

- 1) 「単純な道順(緑)」特有の談話特性の解明。

「単純な道順(緑)」は、「単純な道順(赤)」とほぼ同じ形状の道筋の説明であったものの、被験者たちは基本的にそのことに気づいていなかった。しかし、後者は明らかに前者での相互作用の影響を受けている。それは、どのような特性なのか、またそれが母語場面と接触場面ではどのような異同があるのか等の解明が求められる。

- 2) 同じ被験者ペアによる、「単純な道順(赤)」、「単純な道順(緑)」、「複雑な道順(青)」における時系列的な相互作用の変化と、トラブル発生有無との関係の解明。

上記3つの「道順説明」は、時系列的に連続して行われており、すでにやり取りされた談話は、次の談話の基層となっている。トラブルが生じた場合と、そうでない場合では、次の「道順説明」にどのような影響が現れるのか、解明が求められる。

- 3) 接触場面Ⅰ（非日本語母語話者が説明者×日本語母語話者が被説明者）と、接触場面Ⅱ（日本語母語話者が説明者×非日本語母語話者が被説明者）の違いの解明。

前者に比べて後者の方が、課題達成時間を長く要し、コミュニケーション効率が低いことが明らかになった。なぜ、言語能力的にハンディのない母語話者が説明者であるのに、このような結果が生じるのか。その原因の解明が必要とされる。

- 4) 非日本語母語話者の日本語習得レベルが初級の場合の、概念化のプロセスの解明。

日本語習得レベルが上級レベルの非日本語母語話者の場合よりも、初級レベルの場合の方が、概念化の過程において、相手の日本語母語話者からより多くの相互作用の影響を受けることが予想される。日本語教育への応用という点からも、そのプロセスの解明が求められる。

㊦㊦ 謝 辞 ㊦㊦

本研究をまとめるにあたり、多くの先生方にご指導とご助言をいただいた。熊本大学の福澤清先生、山下徹先生、牧野厚史先生、渡邊功先生には大変お世話になり、特に岡部勉先生には細部に渡って全面的なご指導をいただいた。深く感謝申し上げる次第である。

また、本研究の始まりは広島大学大学院での学究に遡り、細田和雅先生ならびに故熊取谷哲夫先生に多くのご指導を受けた。大浜るい子先生には、今日に至るまで何度も原稿へのお目通しと詳細なご指導をいただいた。西村史子氏にも絶えず支援と助言をいただいた。ここに記して深く感謝申し上げます。

加えて本研究は、課題達成実験による談話データを元に成り立っている。実験に快く協力してくださった被験者の皆さん、ならびに音声データの文字化作業や整理にご協力をいただいた皆さんに厚く御礼申し上げたい。

参考文献

- Anderson, A. H. *et al.* (1991) The HCRC map task corpus. *Language and Speech*, 34(4), 351-366.
- Baayen, H. and E. Danziger (eds.) (1994) *Annual Report*, 14, 1993. Max Planck Institute for Psycholinguistics, Netherlands.
- Blakar, R. M. (1973) An experimental method for inquiring into communication. *European Journal of Social Psychology*, 3, 415-425.
- Chafe, Wallace L. (1993) Prosodic and functional units of language. In Edwards, J. A. and Lampert, M. D. (eds.) *Talking Data*. Hillsdale: Lawrence Erlbaum Associates, Publishers, 45-89.
- Du Bois, J. W., Schuetze-Coburn, S., Cumming, S., and Paolino, D. (eds.) (1992) *Santa Barbara Papers in Linguistics Vol. 4: Discourse Transcription*. Department of Linguistics University of California, Santa Barbara.
- Du Bois, J. W., Schuetze-Coburn, S., Cumming, S., and Paolino, D. (1993) Outline of discourse transcription. In Edwards, J. A. and Lampert, M. D. (eds.) *Talking Data*. Hillsdale: Lawrence Erlbaum Associates, Publishers, 45-89.
- Enrich, Veronika And Charlotte Koster (1983) Discourse organization and sentence form: the structure of room descriptions in Dutch. *Discourse Processes*, 6, 169-195.
- ファン, サウクエン (2006) 「接触場面のタイポロジーと接触場面研究の課題」 国立国語研究所 (編) 『日本語教育の新たな文脈』 アルク, 120-141.
- ファン, サウクエン (2011) 「第三者言語接触場面と日本語教育の可能性」 『日本語教育』 150, 42-55.
- 深田智・仲本康一郎 (2008) 『講座 認知言語学のフロンティア③ 概念化と意味の世界 — 認知意味論のアプローチ』 研究社
- Grimshaw, A. D. (1990) *Conflict Talk*. Cambridge: Cambridge University Press.
- Gumperz, John J. (1971) *Language in Social Groups*. Stanford: Stanford University Press.

- Gumperz, John J. (1982) *Discourse Strategies*. Cambridge: Cambridge University Press.
- 萩原孝恵 (2012) 『「だから」の語用論 —テキスト構成的機能から対人関係的機能へ—』ココ出版.
- Halliday, M.A.K. and Ruqaiya Hasan (1976) *Cohesion in English*. London: Longman.
山口登・笈壽雄(訳) (1991) 『機能文法のすすめ』大修館書店.
- Hill, C. (1982) Up/down, left/right: A contrastive study of Hausa and English. In J.Weissenborn, and W. Klein. (eds.) *Here and there: Cross-linguistic Studies on Deixis and Demonstration*. Amsterdam: John Benjamins, 13-42.
- 開一夫 (2001) 「空間認知と参照枠」乾敏郎・安西祐一郎 (編) 『認知科学の新展開 4 イメージと認知』岩波書店, 61-90.
- 比留間太白 (2002) 『よい説明とは何か —認知主義の説明研究から社会的構成主義を経て—』関西大学出版部.
- 比留間太白・山本博樹 (編) (2007) 『説明の心理学 —説明社会への理論的・実践的アプローチ—』ナカニシヤ出版.
- 細馬宏通 (2008a) 「空間参照枠は会話の中でいかに構成されるか」『言語』37(7), 27-35.
- 細馬宏通 (2008b) 「発話とジェスチャーはいかに話者の空間座標軸を表現するか? —日本語における左右概念をめぐる個人内・個人間相互作用」篠原和子・片岡邦好(編) (2008) 『ことば・空間・身体』ひつじ書房, 37-68.
- 堀内靖雄・中野有紀子・小磯花絵・石崎雅人・鈴木浩之・岡田美智男・仲真紀子・土屋俊・市川熹 (1999) 「日本語地図課題対話コーパスの設計と特徴」『人工知能学会誌』14, 63-74.
- 市川熹・堀内靖雄・土屋俊 (2000) 「日本語地図課題コーパス」『音声研究』4(2), 4-15.
- 井上京子 (1995) 「言語に現われる概念構造のしくみ: 日本語の絶対的空間によるオリエンテーション」『第3回社会言語学研究会予稿集』社会言語学研究会, 18-27.
- 井上京子 (1998) 『もしも「右」や「左」がなかったら —言語人類学への招待—』大修館.
- 井上京子 (2002) 「絶対と相対の狭間で —空間指示枠によるコミュニケーション—」大堀壽夫(編) 『シリーズ言語科学 3 認知言語学Ⅱ: カテゴリー化』東京大学出版会, 11-35.
(再録, 篠原和子・片岡邦好(編) (2008) 『ことば・空間・身体』ひつじ書房, 101-128.)
- 井上京子 (2005) 「空間認知とコミュニケーション」井出祥子・平賀正子(編) 『講座社会言語学1 異文化とコミュニケーション』ひつじ書房, 118-128.

- 井上京子 (2008) 「ことばと空間」研究のグラウンド」『言語』37(7), 18-26.
- Jefferson, Gail (1972) Side sequence. In David Sudnow (ed.) *Studies in Social Interaction*. New York: Free Press. 294-451.
- 海保博之・楠見孝 (監) 『心理学総合事典』朝倉書店
- 鹿嶋恵 (2003) 「初級日本語学習者による道案内表現の問題点」『三重大学留学生センター紀要』第5号, 39-54.
- 片岡邦好 (2005) 「活動空間の言語的描写と探索について」片桐恭弘・片岡邦好 (編) 『講座社会言語科学 第5巻 社会・行動システム』ひつじ書房.
- 片岡邦好 (2008a) 「空間概念の歴史的変遷素描」篠原和子・片岡邦好 (編) (2008) 『ことば・空間・身体』ひつじ書房, 1-14.
- 片岡邦好 (2008b) 「空間談話におけるメンタル・マップの協同構築 日本人ロック・クライマーによる直示移動動詞「行く／来る」の用法について」篠原和子・片岡邦好 (編) (2008) 『ことば・空間・身体』ひつじ書房, 69-100.
- 片岡邦好 (2011) 「間主観性とマルチモダリティ —直示表現とジェスチャーによる仮想空間の談話的共有について—」『社会言語科学』14(1), 61-81.
- Kataoka, Kuniyoshi. (2004) Co-construction of a mental map in spacial discourse: A case study of Japanese rock climbers' use of deictic verbs of motion. *Pragmatics*, 14(4), 409-438.
- 加藤好崇 (2010) 『異文化接触場面のインターアクション —日本語母語話者と日本語非母語話者のインターアクション規範』東海大学出版会
- Klein, Wolfgang. (1982) Local deixis in route directions. In Robert J. Jarvella and Wolfgang Klein (eds.) *Speech, place, and action: Studies in deixis and related topics*. Chichester: John Wiley, 161-182.
- 北岡明佳 (2011) 『知覚心理学 —心の入り口を科学する—』ミネルヴァ書房
- 空間認知の発達研究会 (編) (1995) 『空間に生きる —空間認知の発達の研究—』北大路書房
- 小池生夫 (編集主幹) (2003) 『応用言語学事典』研究社
- Lakoff, George. (1987) *Women, Fire, and Dangerous Things*. Chicago: The University of Chicago Press. 池上嘉彦・河上誓作他 (訳) (1993) 『認知意味論』紀伊國屋書店.
- Lakoff, R. T. (1990) *Talking Power*. Basic Books.
- Langacker, Ronald W. (1987) *Foundations of Cognitive Grammar. Vol.1, Theoretical Prerequisites*. Stanford: Stanford University Press.

- Langacker, Ronald W. (1991) *Foundations of Cognitive Grammar. Vol.2, Descriptive Application*. Stanford: Stanford University Press.
- Langacker, Ronald W. (1993) Reference-point Constructions. *Cognitive Linguistics*, 4(1), 1-38.
- Langacker, Ronald W. (2008) *Cognitive Grammar: A basic introduction*. Oxford: Oxford University Press. 山梨正明 (監訳) (2011) 『認知文法論序説』 研究社.
- Levinson, Stephen C. (1992) Primer for the field investigation of spatial description and conception. *Pragmatics* 2 (1), 5-45.
- Levinson, Stephan C. (2003) *Space in Language and Cognition: Exploration in Cognitive Diversity*. Cambridge: Cambridge University Press.
- Linde, C. and Labov, W. (1995) Spacial networks as a site for language and thought. *Language*, 51, 924-939.
- 宮崎里司・ヘレン マリオット (編) (2003) 『接触場面と日本語教育 —ネウストプニーのインパクト』 明治書院
- 宮永愛子・大浜るい子 (2011) 「道教え談話におけるフィラーの働き —「あの」に注目して」『日本語教育』 149, 31-38.
- ネウストプニー, J. V. (1981) 「外国人場面の研究と日本語教育」. 『日本語教育』45, 30-40.
- ネウストプニー, J. V. (1995a) 『新しい日本語教育のために』 大修館書店
- ネウストプニー, J. V. (1995b) 「日本語教育と言語管理」『阪大日本語研究』 7, 67-82.
- ネウストプニー, J. V. (1999) 「コミュニケーションとは何か」『日本語学』 18(6), 4-16.
- 大浜るい子・山崎深雪・永田良太 (1998) 「道聞き談話におけるあいづちの機能」『日本語教育』 96, 73-84.
- 大山正・今井省吾・和気典二 (編) (1994) 『新編 感覚・知覚心理学ハンドブック』 誠信書房
- Pedersen, T. S. (1980) Sex and communication: A brief presentation of an experimental approach. In: H. Giles, W. P. Robinson and P. M. Smith (eds.) *Language: Social psychological perspectives*, Oxford: Pergamon Press, 105-114.
- Pederson, Eric and Ardi Roelofs (eds.) (1995) *Annual report*, 15, 1994. Max Planck Institute for Psycholinguistics. Netherlands.
- Psathas, George & Martin Kozloff (1976) The Structure of Directions, *Semiotica*, 17(2), 111-130.

- Psathas, George. (1986a). The Organization of Directions in Interaction. *Word*, 37, 83-91.
- Psathas, George. (1986b). Some Sequential Structures in Direction-giving. *Human Studies*, 9, 231-246.
- Psathas, George. (1991). The Structure of Direction-giving in Interaction. In Deirdre Boden and Don H. Zimmerman. (eds.) *Talk and Social Structure: Studies in Ethnomethodology and Conversation Analysis*. Cambridge, UR: Polity Press. 195-216.
- Psathas, George. (1995). *Conversation Analysis: The Study of Talk-in-Interaction*, California: Sage. 北澤裕・小松栄一(訳) (1998) 『会話分析の手法』 マルジュ社
- 崎田智子・岡本雅史 (著), 山梨正明 (編) (2010) 『講座 認知言語学のフロンティア④ 言語運用のダイナミズム —認知語用論のアプローチ—』 研究社
- Schegloff, E. A. (1979) Identification and recognition in telephone conversation openings. In George Psathas (ed.) *Everyday language: Studies in ethnomethodology*, New York: Irvington.
- Schiffrin, Deborah. (1987) *Discourse Markers*. Cambridge: Cambridge University Press.
- Schiffrin, Deborah. (2001) Discourse Markers: Language, Meaning, and Context. In Deborah Schiffrin, Deborah Tannen, and Heidi E. Hamilton (eds.) *The handbook of discourse analysis*, Malden, MA: Blackwell. 54-75.
- Smith, P. M. (1985) *Language, the Sexes, and Society*. Oxford: Basil Blackwell.
- 高原侑 (2004) 「談話標識研究の方法と問題点 —Coherence-Based Approach と Relevance-Theoretic Approach をめぐって—」 石黒昭博・山内信幸(編) 『言語研究の接点 —理論と記述—』 英宝社. 67-81.
- Taylor, Holly A. and Barbara Tbersky. (1996) Perspective in spatial descriptions. *Journal of Memory and Language*, 35, 371-391.
- Tannen, Deborah. (1991) *Conversational Style*. Nowood: Ablex Publishing Corporation.
- Tannen, Deborah. (1993) What's in a frame?: Surface evidence for underlying expectations. In D. Tannen. (ed.) *Framing in Discourse*. Oxford: Oxford University Press, 14-56.
- 柳田直美 (2010) 「非母語話者との接触場面において母語話者の情報やり方略に接触経験が及ぼす影響—母語話者への日本語教育支援を目指して—」 『日本語教育』 145, 13-24.

- 山梨正明 (1992) 『推論と照応』 くろしお出版.
- 山梨正明 (1995) 『認知文法論』 ひつじ書房.
- 山梨正明 (2000) 『認知言語学原論』 くろしお出版.
- 山梨正明 (2001) 「言語とコミュニケーション」 乾敏郎・安西祐一郎 (編) 『認知科学の
展開 2 コミュニケーションと思考』 岩波書店, 139-161.
- 山梨正明 (2004) 『ことばの認知空間』 開拓社.
- 山梨正明 (2004) 「参照点モデルから見た照応のメカニズム」 石黒昭博・山内信幸(編) 『言
語研究の接点 一理論と記述一』 英宝社. 47-65.
- 山梨正明 (2009) 『認知構文論 一文法のゲシュタルト性』 大修館書店.
- 山根智恵 (2002) 『日本語の談話におけるフィラー』 くろしお出版.

⌘⌘ 初出一覧 ⌘⌘

本稿の一部の章は、以下の論文に基づいている。本稿に収めるにあたり、大幅な加筆・修正を行った。

村上恵 (1996) 「道順説明」の構成要素と表現類型『三重大学 日本語学文学』7, 79-94 (左 15-30).

村上恵 (1997a) 「日本語母語話者間のコミュニケーション対立の解決過程 — 談話構造と参加者役割の変化—」『広島大学日本語教育学科紀要』7, 173-183.

村上恵 (1997b) 「道順説明」でのコミュニケーション・トラブルと認知フレームの対立 — 日本語母語話者と非母語話者の接触場面の談話分析—」『三重大学 日本語学文学』8, 121-134 (左 15-28).

村上恵 (1998) 「道順説明」における参照点機能と表現類型 — 地図の図形認知に基づいた異なり—」『三重大学 日本語学文学』9, 105-116 (左 1-12).

村上恵 (1999) 「コミュニケーション対立の解決策と折衝」『三重大学留学生センター紀要』1, 53-65.

村上恵 (1999) 「道順説明」における空間の参照フレーム — 表現形式の談話分析—」『三重大学 日本語学文学』10, 166-178 (左1-13).

鹿嶋 (村上) 恵 (2000) 『平成 9～平成 11 年度科学研究費補助金 基盤研究(C)(2)研究成果報告書：日本語母語話者と非母語話者の接触場面における談話形成プロセスの研究』研究代表者：鹿嶋 (村上) 恵. 課題番号：0983404.

鹿嶋恵 (2013) 「道順説明」における参照点の言語表現に関する考察 — 談話の初期段階に注目して—」『熊本大学社会文化研究』11, 73-92.

付録1 文字化記号

本研究では、Du Bois *et al.* (1992, 1993) の方法に基づいて文字化作業を行った。

ここでは、Du Bois *et al.* (1993) の ‘SYMBOLS FOR DISCOURSE TRANSCRIPTION’ を元に、本研究にて使用した記号をまとめ、日本語訳を付す。なお、「イントネーション・ユニット (intonation units)」という談話単位については、本稿の序章 0.5.2 を参照。

Units ユニット

Intonation unit	イントネーション・ユニット	
		1 行に 1 つのイントネーション・ユニットを記述
Truncated intonation unit	言いさしのイントネーション・ユニットの末尾	--
Truncated word	言いさしの単語の末尾	-
Speaker identity/turn start	話者の表示/発話の開始	:
	説明者の発話の開始	説:
	被説明者の発話の開始	被:
Speech overlap	発話の重なり部分	[]
	発話の重なり部分が続く場合	[[]] ([]を追加)

Transitional Continuity 移行と継続性

Final	内容の終止	.
Continuing	内容の継続	,
Appeal	働きかけ	?

Terminal Pitch Direction 末尾の音調の方向

Fall	下降イントネーション	\
Rise	上昇イントネーション	/
Level	平板イントネーション	—

Accent and Lengthening アクセントや長音

Primary accent	第 1 アクセント	^
Secondary accent	第 2 アクセント	`
Lengthening	長音 (伸びた音)	=

Pause ポーズ／休止

Long	長いポーズ (N は秒数)	... (N)
Medium	中程度のポーズ	...
Short	短いポーズ	..
Latching	前の発話と間がない場合	(0)

Vocal Noises 音声的雑音

Inhalation	吸気音	(H)
Exhalation	呼気音	(Hx)
Glottal stop	声門閉鎖音	%
Laughter	笑い声	@

Quality 音質

Loudness	声の大きさ	<P	P> (声が小さい)
Tempo and Rhythm	速さやリズム	<A	A> (速い)
Laugh Quality	笑いを帯びた声	<@	@>

Transcriber's Perspective 転記者の観点

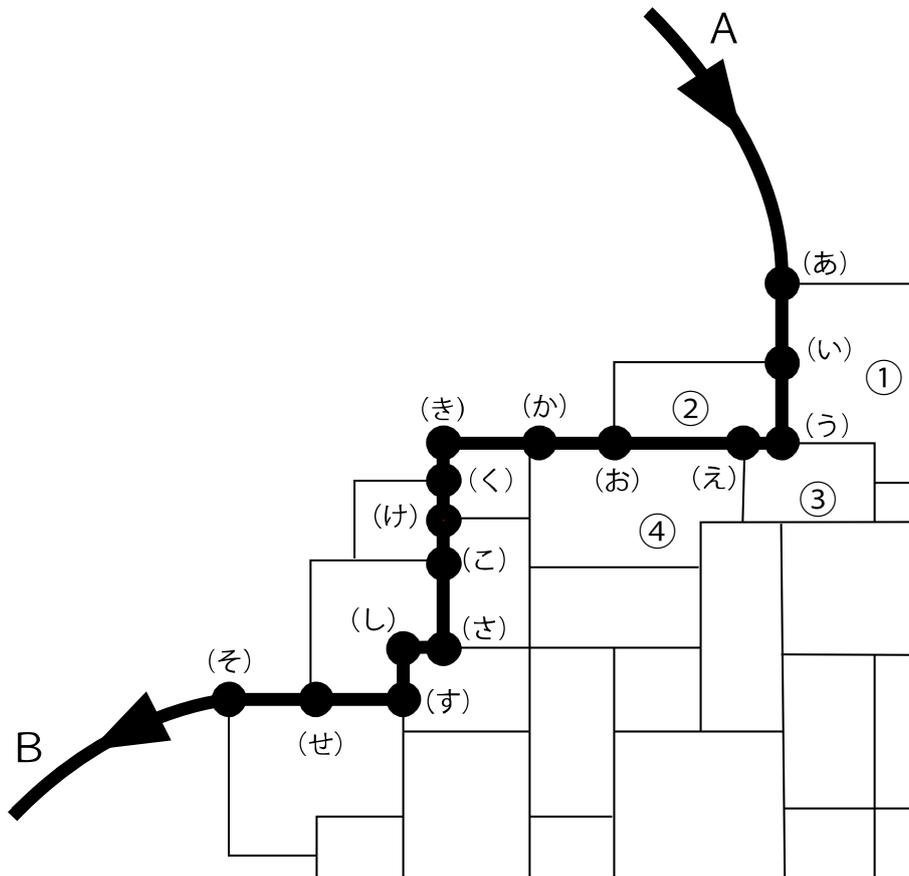
Researcher's comment	研究者のコメント	(())	
Uncertain hearing	不明確な聞こえ	<X	X>

Special Notations 特別記号

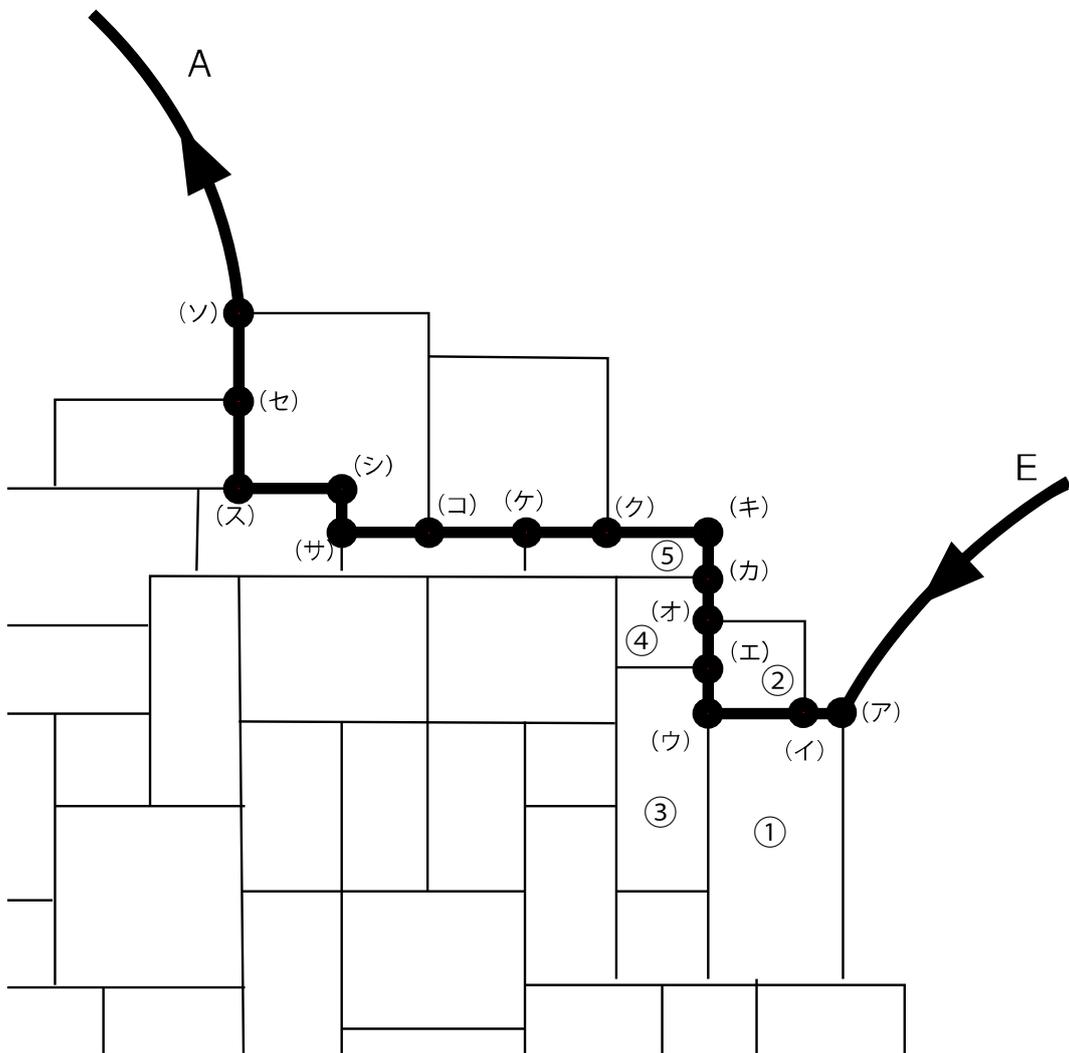
Duration	(音や笑い等の) 持続時間	(N)
Intonation unit continued	便宜的に分断されたイントネーション・ユニットが 継続すること	&
日本語母語話者		NS
非日本語母語話者		NNS

付録3 地図上の地点記号・区域記号

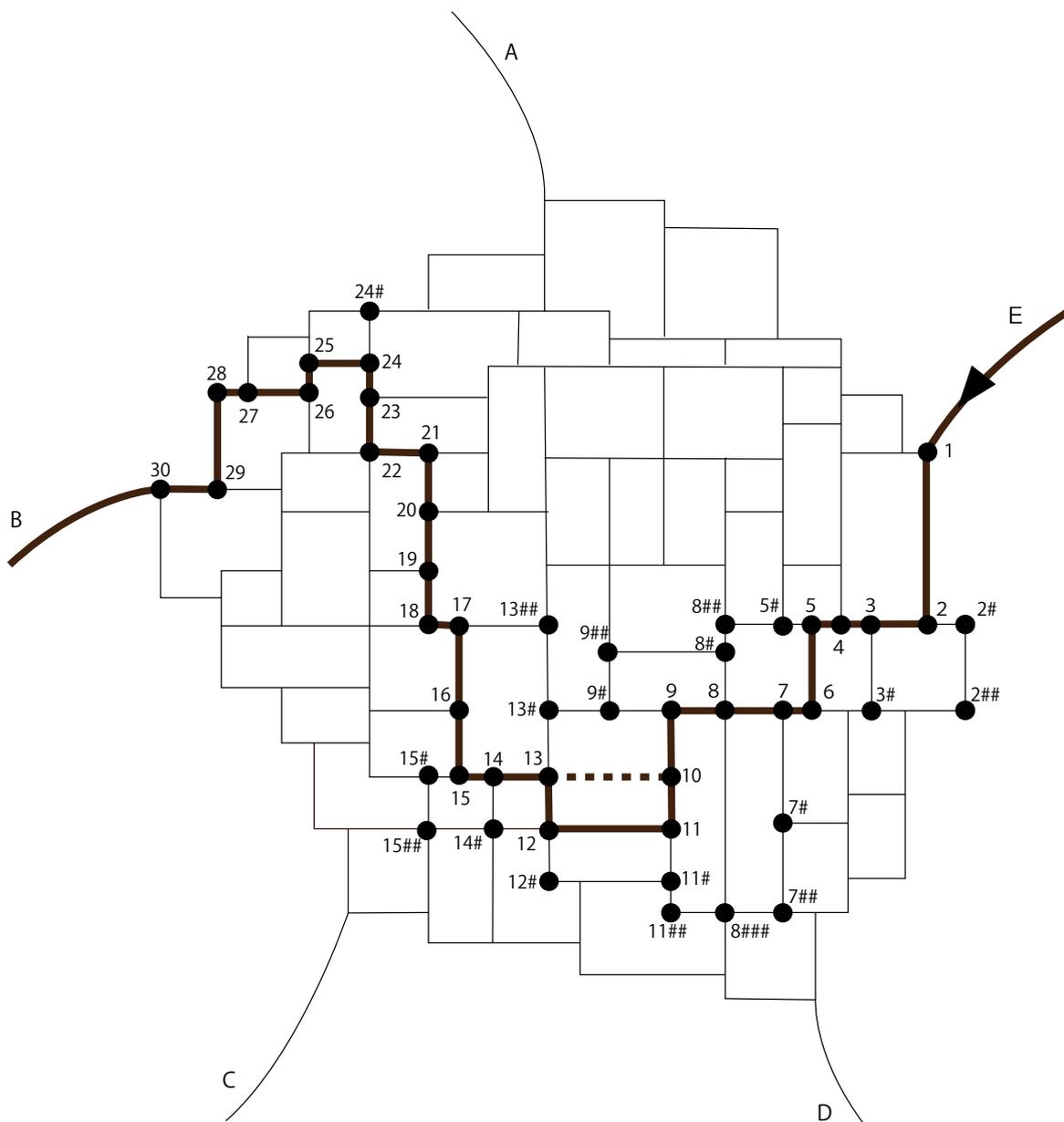
「単純な道順(赤)」の地点記号・区域記号



「単純な道順(緑)」の地点記号・区域記号



「複雑な道順(青)」の地点記号・区域記号



地点10と地点13を結ぶ破線は、地図①には無く、地図②には存在する道筋。
#等の付いた地点番号は、道筋から外れて迷った場合等に言及／参照されたもの。