

The Cognitive Construal of Motion-Events and Motion-Expressions in English and Japanese

メタデータ	言語: eng 出版者: 公開日: 2017-10-05 キーワード (Ja): キーワード (En): 作成者: メールアドレス: 所属:
URL	http://hdl.handle.net/2297/42306

This work is licensed under a Creative Commons Attribution-NonCommercial-ShareAlike 3.0 International License.



学 位 論 文 要 旨

Dissertation Abstract

学位請求論文題名 Dissertation Title

The Cognitive Construal of Motion-Events and
Motion-Expressions in English and Japanese

(和訳または英訳) Japanese or English Translation

移動事象の認知把握と英語・日本語による移動表現

人間社会環境学 専 攻 (Division)

氏 名 (Name) 田中 (松本) 瑞枝

主任指導教員氏名 (Primary Supervisor) 中村 芳久

(注) 学位論文要旨の表紙

Note: This is the cover page of the dissertation abstract.

要約

本研究は、経路を含む移動表現を英語と日本語の比較から考察し詳細を明らかにすることを目的とする。本研究では認知文法を研究手法の基盤とする。認知文法とは、言語表現が人間の一般的認知機能に基づき構築されることを重点に置き言語解明を行う言語理論である。本研究では移動表現の解明にあたり、移動表現と密接に関わる移動事象把握という認知的側面を踏まえて考察を行う。そして、移動表現と移動事象把握に関し、英語と日本語に共通する通言語的傾向が存在するか否かを解明することを最終的目標とする。さらに、分析の過程では通時的考察を重視する。それは通時的考察が、多様な言語表現を時間の経過の中で変化した連続体として捉え、従来多義として扱われてきた個別の意味に包括的な説明を与える可能性を持つためである。

認知的アプローチおよび通時的考察の重視の基、以下の構成で問題の解明に取り組んだ。第 1 章は序章であり、本研究の目的およびその研究手法について述べた。第 2 章は大きく 2 つの部分から成り、前段ではこれまで移動表現を主な研究対象としてきた言語類型論 (Talmy (1985, 1991), and Croft etc. (2010)) を振り返り、その課題について論じた。後段では、移動表現の基盤となる移動事象把握の基本的要因について、認知文法の理論から考察した。特に、物理的移動と非物理的移動、時間と移動の関係、また、Nakamura (2004)、Langacker (2008) を基に主観的・客観的事象把握と典型的移動事象について考察を行った。第 3 章では、日本語における移動表現の特徴について考察した。特に、日本語の移動表現において経路の完成を認めるために必要となる着点を表す空間辞、「に」、「へ」、「まで」とその周辺の空間辞について分析を行った。第 4 章では、英語における移動表現の特徴について考察した。英語には、語彙自体が経路を含意する語彙主導の経路表現と、構文が全体として経路を想起させる構文主導の経路表現が存在することを主張し、語彙主導の典型例として“to”を、構文主導については英語の *satellite-frame* である [S M V P Y] 構文を中心に考察を行った。語彙の考察となる第 3 章の「に」、「へ」、第 4 章の“to”の

考察においては通時的視点を重視した。結果、従来多義とされてきた複数の意味に対して一つの語彙となることを認める連続的説明を付与することができた。また、英語では日本語に比べて到達点指向 (Ikegami 1981) が強く働き、到達点を取り込み易い性質から、[S MV P Y] 構文のような構文全体が到達点までの経路を含意する場合があることを主張した。第 5 章では、第 3 章と第 4 章での考察を基に英語と日本語の移動表現と移動事象把握の傾向について論じた。結論として、通時的には両言語とも主観的事象把握から客観的事象把握を基盤とした言語表現へ移行する傾向が見られる一方で、日本語の移動表現はより主観的事象把握を強く保持する傾向が見られることを述べた。

Abstract

The aim of this dissertation is the precise comprehension and accurate description of motion expressions including a path in English and Japanese. To achieve this, this thesis is based on cognitive grammar, which sets a high value on general cognitive ability of human that generates languages. This study examines human cognition that necessarily operates as the base for the construal of motion events and leads the construction of motion expressions. This dissertation also makes effort to offer a diachronic explanation to consider each motion expression. The diachronic view has the possibility to give the sequential explanation to a lexical unit that has been regarded as polysemy.

On these two approaches, this thesis proceeds with two main goals. The first goal is to confirm whether there are some tendencies of motion expressions and cognitive process to construes motion events beyond the difference of languages. It is important issue to clarify

how general cognitive ability of human affects motion expression in each language. As the consequence, this study suggests that both English and Japanese have the tendency as the way of construal shifts from subjective to objective in motion expressions. On the other hand, Japanese tends to construe more subjectively than English. The second goal is to describe precisely the typical motion expressions of English and Japanese. This study mainly investigates about “ni,” “e,” and “made” in Japanese and “to” and [S MV P Y] construction that is a prototypical construction of satellite-frame in English. Finally, with diachronic investigations, this thesis offers a natural explanation for historic transition and tie some separated meanings of each lexical unit.

Chapter 1 is introduction. It introduces the principle of this study, which is based on cognitive approach and puts an import on the diachronic investigation.

Chapter 2 is consisted of two parts. In the former part, we confirm some previous studies (Talmy (1985, 1991), and Croft etc. (2010)) that suggest linguistic typologies on the investigation of motion expressions. These typologies categorizes languages by the type of lexical unit that expresses a path of motion, i.e. satellite or verb. This thesis lists two points as the problem of these typologies. The first is about spatial lexical unit in Japanese. In Japanese, as a verb-flamed language that expresses a path on verb, the completion of a path expression needs a path verb with a spatial lexical unit that expresses a goal. However, the spatial lexical unit as “e” and “made” can express a path only with a manner-motion verb. The second question is that Talmy (1985, 1991) admits the existence of a conflated conception of Path and Ground that is expressed on one lexical unit, while he defines that the conception of Path is allocated by Ground and Figure. For example, in the sentence of “She drove home.”, “home” is regarded as a satellite expressing both Path and Ground. In the latter part, we

consider some cognitive phases relating to the motion expressions. First, both cognitive bases of physical motion and non-physical motion are equal, though physical motion needs an actual motion along the path that has been construed by the conceptualizer. Second, while a sequential motion develops along the actual time, we can re-construe this motion as one thing by separating the sequential motion from the actual time. Besides, the way of construal is relative to the tendency of human cognitive process. Referring two theories (Langacker 2008, Nakamura 2004), this study argues that subjective and objective construal of human cognition affect the construal of motion events.

The chapter 3 investigates motion expressions in Japanese. This study concentrate on the spatial lexical unit that indicates a goal of a path as “ni”, “e”, and “made.” The unsolved problem of “ni” is that it can express a starting point, though “ni” is typically used to indicate a goal. This section concludes that the original “ni” expressed the location where an event comes out, which is based on the subjective construal. However, along the acquisition of the objective construal, “ni” has come to indicate a goal and a starting point in an interactive relation. “E” originally expressed a vague thing as a noun. It means that the conceptualizer cannot describe the thing obviously because s/he construes it from the position of the agent subjectively. Later, “e” has come to express a direction to the thing, which leads an assumption that the conceptualizer who moves out of the event ties the agent and the thing with a line, objectively. However, the direction necessarily starts from the side of the agent. Then, the direction expressed by “e” depends on more subjective construal. In addition, the current “e” can indicate the goal by itself. This is the consequence that the conceptualizer has acquired the objective construal and construed the thing directly and obviously. “Made” indicates the limitation on the increase of complexity that has some extent. The limitation is a point that

is construed from the side of lower degree of the complexity. Then, in motion expressions, the conceptualizer construes a body of path having some extent to put the limitation, which is necessary to be construed objectively.

Chapter 4 argues motion expressions in English and suggests two types of path expression, a lexical unit-led path and a construction-led path. As the typical lexical unit in English, which expresses a path by itself as a satellite, this study concentrates on “to.” “To” expressed Arrival, Attachment, Direction, and Aim, originally. In motion expressions, for example, “to” completes a path description without a path verb. It means that the “to” expresses the mental scanning from trajectory to landmark by the objective construal. Later, “to” has acquired the ways of Comparison and Proximity Relation. In these ways, trajector and landmark are regarded as almost equivalent as the poles of a mental scanning, which is the result of the shift to more objective construal. Next, this study suggests the existence of [S MV P Y] construction, which is a typical satellite-frame to express motion in English. [S MV P Y] construction expresses two-type paths. One is a path passing through Y and the other is a path whose goal is Y. However, this thesis treats both paths as the path to Y as a goal, because a path is sure to occur when a person passes through Y and it can be readily paraphrase to a path to the end of Y. Besides, there is more serious issue about [S MV P Y] construction. This construction can express a path without a lexical unit that expresses a path (i.e. [S MV P Y] (P does not express a path by itself as “in,” or “on.”)). If a path is evoked without any element that expresses a path, it is assumed that [S MV P Y] construction generates a path holistically. Ikegami (1981) refers the human’s destiative directivity, in which the starting point and the goal are asymmetry in human psychology and all languages tends to take into the goal. English has stronger destiative directivity than Japan. This

thesis suggests that the stronger destinative directivity of English makes [S MV P Y] construction takes into the goal and profiles it. When the goal as [P Y] (P does not express a path by itself.) is profiled, a path to the goal is evoked naturally. More schematically, [S MV G] construction is the super scheme of [S MV P Y] construction and has two other subordinate constructions, [S MV L] and [S MV P ϕ] constructions, where [L] and [P ϕ] indicate the goal of each construction. Since “She drove home.” in question takes [S MV L] construction, a path to “home” is evoked by construction-led. There, as the conceptualizer objectively construes the whole motion event from the out of the domain of cognition, a path can appear only by indicating the goal.

Chapter 5 argues the tendencies of the motion expressions and the cognitive process in English and Japanese from the view of the investigation in Chapter 3 and 4. The diachronic investigation of “ni”, “e” and “to” showed that the meaning of each lexical unit extended to various ways according to the shift of the way of construal from subjective to objective. It means that there is one tendency of the way of construal about motion events from subjective to objective regardless of language. On the other hand, based on the typical motion expressions, the subjective construal more affects the meaning of lexical unit in Japanese than in English.

学位論文（乙）審査報告書

平成27年2月4日

1 論文提出者

金沢大学大学院人間社会環境研究科

専攻

氏名

松本 瑞枝

2 学位論文題目（外国語の場合は、和訳を付記すること。）

The Cognitive Construal of Motion-Events and Motion-Expressions
in English and Japanese

（移動事象の認知的把握と英語・日本語による移動表現）

3 審査結果

判定（いずれかに○印） ○合格

授与学位（いずれかに○印） 博士（○文学）

4 学位論文審査委員

委員長 中村 芳久

委員 堀田 優子

委員 竹内 義晴

委員 武居 渡

委員 西嶋 義憲

委員 村尾 治彦

（学位論文審査委員全員の審査により判定した。）

5 論文審査の結果の要旨

本論文は、ロナルド・ラネカー (Ronald W. Langacker) の提唱する認知文法理論の研究プログラムに則って、日英語の移動表現における諸問題を統一的に説明する研究であり、これまでの問題別の先行研究に対して、説明が「統一的」であり、説得力を有する点が高く評価される。特に、日本語の助詞「に」と英語の前置詞 *to* に関わる先行研究では、「に」に関する意味分析がアド・ホックにおちいる傾向があるが、本論文では、綿密な通時的考察によってそれを避け、説得力あるものになっている点は注目してよい。より広い観点からは、移動表現の分析が、さまざまな言語で行なわれており、言語間の対照研究・類型論的研究で議論が紛糾することが少なくないが、本論文の明快な論点は、移動表現についての対照研究・類型論的研究に対して一つの指針を与えることになると言える。以上の点により、審査員全員、本論文を、十分博士論文の水準にあるものと判断した。

以下、上記「統一的説明」の一端を示しておく。

日本語の「に」と英語の *to* に関する移動表現には、以下のような問題がある。

(1) a. *太郎は駅に歩いた。(日本語ではなぜ「行った」がないと容認されないのか)

b. 太郎は駅に歩いて行った。

c. Taro walked to the station. (英語ではなぜ「行った」にあたる *went* が必要なのか)

(2) a. 太郎は花子に本を返した。

b. 太郎は花子に本を借りた。('に' はなぜ 'から' のような意味を表すのか)

c. *太郎は図書館に本を借りた。('図書館に' はなぜ容認されないのか)

(3) a. Taro walked to the station. (=1c)

b. The ball rolled under the table. (ボールはテーブルの下に転がって行った)

(英語では、移動を表す要素がないのになぜ「テーブルの下へ」という移動を表すか)

(1)について、なぜ日本語では、(1b)のように「行った」が必要で、英語では *walked* のみで「行った」に対応する移動動詞が必要でないのか。(2)について、「に」は着点 (本を返した相手) だけでなく、(2b)のように起点 (本を借りた相手) をも示しうるのか。また(2c)のように、同じ起点でも、「図書館に」にするとなぜ容認されないのか。(3)について、英語の場合(3b)のようにまったく方向性も移動も表す語がないにもかかわらず、なぜ移動を表すのか。これらの問題に対して、以下のような解を著者は用意する。

(4) a. 「に」はまず到着点ではなく場所を表し、

b. その場所は単純に場所ではなく、その存在物と不可分の相互作用関係にある。(cf.

「病院で赤ん坊が生まれる」vs.「病院に赤ん坊が生まれる」

(5) a. 英語の *to* *Y* は語彙として「～から *Y* への心的操作」を表す。(語彙主導の移動表現)

b. 語彙として移動を表す要素がなくても、構文主導(着点志向)によって移動を表す。

(4a)により、単に「駅に」では移動を表さず、移動を表すためには(1b)のように移動動詞「行った」が必要となる。英語の(1c)が容認されるのは、「～から *Y* への心的操作」を表す英語の *to* によって (cf. 5a)、経路と移動が読み込まれるためである。(2b)で起点らしき「に」が容認されるのは、「に」が起点だからではなく、場所として花子が本との間に「所有関係」というインタラクションを持てるためである (cf. 4b)。これが「図書館」になると、このインタラクションが成立しないために、(2c)は容認されないと説明される。(3b)は、例文の中に経路や移動を表す要素がないにも関わらず、着点までの移動表現として成立するが、これは、英語の一般的傾向として「終わり志向」「結果志向」ひいては「着点志向」という構文主導あるいは認知主導の構文構築に従うためである (cf. 5b)。

このような議論は、認知言語学全般にわたる知見の蓄積と観察力、考察力を必要とするものであり、この種の研究の最先端に位置するものといえることができる。