

コ系の意味の再分析 : 指示詞体系における新たな最小の意味的対立

著者	平田 未季
雑誌名	国立国語研究所論集
号	10
ページ	19-39
発行年	2016-01
URL	http://doi.org/10.15084/00000807

コ系の意味の再分析

——指示詞体系における新たな最小の意味的対立——

平田未季

秋田大学／国立国語研究所 共同研究員

要旨

本稿の目的は、自然談話データに基づいて日本語指示詞コ系の直示用法を再分析し、その意味的特徴を明らかにすることである。分析においては、Levinson (2000)、Enfield (2003) が提示した指示詞体系における新たな最小の意味的対立という概念を用いる。先行研究では、コ系・ア系は一貫して、話し手から「近」、「遠」という意味的対立を示すと記述されてきた。しかし、コ系とア系が用いられている場面を見ると、コ系は様々な位置にある対象を指し、空間的に柔軟性を持つのに対し、ア系は常に発話空間で一定の位置にある対象のみを指す。このコ系とア系の非対称的な分布事実に基づき、本稿では、コ系の近接性は意味ではなく、より強い意味を持つア系の存在により生じる会話の推意であると主張する。この分析は、Enfield (2003) がラオ語指示決定詞 *nii4* と *nan4* に対して行った分析と一致する*。

キーワード：直示、指示詞、会話の推意、無標の指示形式、関与の領域

1. はじめに

世界の全ての言語は直示 (deixis) というカテゴリーを持つ。直示とは、発話場面の文脈情報を記号化・文法化し、実世界と言語を結びつける役割を果たすものである (Levinson 1983: 54)。本研究の分析対象である指示詞は、この発話場面と言語のつながりが体系的に構造化された直示表現 (deictic expression) の1つであり、その中心的な用法として、物理的文脈に依存して指示を行う直示用法を持つ (Anderson and Keenan 1985: 301, Levinson 2004: 97, 108–109)。

例えば、(1) は日本語指示詞の直示用法の一例である。

- (1) 01 父親： 次何読みたい？
02 子ども：(部屋の隅の本棚を見ながら) こっち, こっち。
03 父親： 何がいい？
04 子ども：(その中の1冊を取り出し、父親に向かって提示しながら) これ。

* 本稿の内容の一部は、国立国語研究所の領域指定型共同研究プロジェクト「日本語を母語あるいは第二言語とする者による相互行為に関する総合的研究」(プロジェクトリーダー：柳町智治)の研究成果である。また、本研究は、科学研究費補助金研究活動スタート支援「談話参加者が共同注意を確立するプロセスから見る日本語指示詞の意味と機能」(課題番号：26884007, 代表者：平田未季)の助成を受けている。

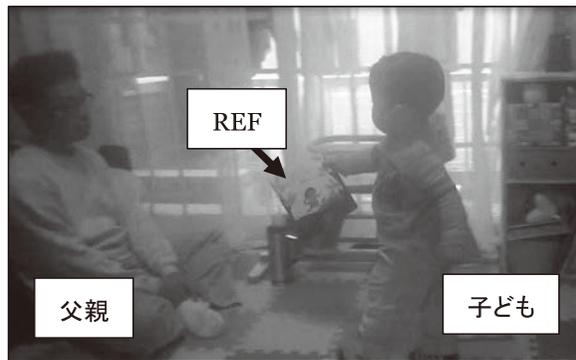


図1 「これ」(4行目)

1行目の父親の問いかけに対し、4行目で子どもは指示代名詞「これ」を発話すると同時に、意図する対象を父親の眼前に提示している。父親が子どもの意図する対象を特定するためには、「これ」の語彙的な意味情報を理解するだけでは不十分であり、子どもの提示というジェスチャーを含めた発話場面の文脈情報を参照しなければならない。そのため、子どもが「これ」と発話したとき、父親の注意は発話場面の文脈に引きつけられる。Levinson (2004) は、このように指示詞が聞き手の注意を発話場面に引きつけるのは、指示詞の意味が言語外の情報で補うべきスロット (slot) のようなものを持つためであるとし、これを「明白な意味的欠乏性 (obvious semantic deficiency)」(p. 101) と呼んだ。

指示詞は、Levinson (2004) が指摘した意味的な欠乏性を持つと同時に、通常2つもしくはそれ以上の代替形 (alternative form) を持ち、言語内で体系をなしている。例えば、英語の場合は、this に対し that が、here に対し there が存在し、2項からなる指示詞体系をなしている。日本語の場合は、コ系、ソ系、ア系の3つの系列があり、3項体系をなしている。指示詞体系に含まれるこれらの個々の形式は、それぞれが持つ言語内的な情報によって、互いに区別されている。例えば、上の(1)の例において、4行目の「これ」を「あれ」と言い換えることは明らかに不可能である。ジェスチャーを含む4行目の発話時の文脈情報と「あれ」が持つ意味情報とが明らかに矛盾しているためである。このように、指示詞は文脈依存 (context-dependent) という特性を持つと同時に、個々の指示形式は文脈非依存的な意味的不変項 (semantic invariant) を有しており、言語内で意味的ネットワークを形成している。

この指示詞が持つ意味情報は、従来の言語類型論的な指示詞研究では、対象の空間定位に関わる情報であることが前提とされ、主に直示中心 (deictic center) と距離 (distance) という概念によって記述されてきた (Fillmore 1982, Anderson and Keenan 1985 等)。これに対し、Levinson (2004: 109) は、従来の言語類型論的研究が距離概念を用いて指示詞の意味を記述してきたことには先験的 (a priori) な根拠がないと批判した。彼が率いるマックス・プランク (Max Planck) 心理言語学研究所内の認知人類学研究グループに所属する研究者を中心とした一連の研究は、距離概念を用いる従来の指示詞研究が指示詞の意味を分析する上で発話場面の文脈情報を十分に検証して

こなかったことを批判し、世界的な規模でフィールドワークを行い、それによって得られた自発的な相互行為場面のデータを詳細に分析することで、指示詞を始めとする空間表現の意味と機能を分析した（指示詞に関する研究として、Özyürek 1998, Burenhult 2003, Enfield 2003, Levinson 2004 等が挙げられる）。このような発話場面の豊かな文脈情報を取り入れた分析をもとに、彼らは、「指示詞は必ずしも空間的意味をコード化しているわけではない」（Enfield 2003: 87）ことを主張し、指示詞の第一義的な機能は、指示対象の空間定位ではなく、対話参加者間に生じる協調問題（coordination problem）を解決し特定の対象に共同注意を確立させることであると論じた（Enfield 2003, Diessel 2006）。

本稿では、彼らの通言語的な指示詞分析の枠組みを用い、日本語指示詞コ系の直示用法を再分析する。国語学・日本語学における日本語指示詞研究もまた、従来の言語類型論的な指示詞研究と同様に、指示詞が距離概念を意味として持つことを前提としており、発話場面の文脈情報を十分に考慮せずに直示用法の分析を行っている研究が主である。本稿では、上述の一連の指示詞研究の方法論を導入し、筆者がセッティングした場面における自発的な相互行為場面を録画した自然談話データを用いて、コ系が使用されている場面の文脈情報を取り入れた分析を行い、コ系、そしてその対立形であるア系の意味的特徴を明らかにすることを目的とする。

2. 有標の指示形式と無標の指示形式

2.1 従来の距離概念を中心とする指示詞研究

従来の語用論的研究及び言語類型論的研究では、指示詞は典型的な空間直示表現の1つとされており、個々の指示形式は発話場面の空間分割（space demarcation）に関わる情報をコード化することが前提とされてきた。例えば、Fillmore（1982: 48）は、例外がないわけではないかと前置きをしつつ、指示詞とは、話し手の身体を基点とした距離の度合いに関する対比を示す形式の集合であると定義した。Anderson and Keenan（1985）もまた、対話参加者の位置である直示中心と距離という概念を用い、世界の言語の指示詞体系をその中に含まれる直示中心と距離の数によって組織化した。これらの言語類型論的な指示詞研究が構築した直示中心とそこからの距離によって指示詞を記述する枠組みは、個別言語の指示詞分析において広く用いられている。

この枠組みでは、デフォルトの直示中心である話し手から‘proximal’/‘distal’という距離の対比を示す2項体系が最も標準的な指示詞体系であるとされる。世界の言語の中には、フランス語の *ce*、チェコ語の *ten* 等、距離的な対立形を持たず距離に関して柔軟に用いられる形式からなる1項体系と呼ばれる指示詞体系も存在するが、これらの形式は実際の使用においてはほぼ必ず距離有標の形式に補われることが指摘されている（Diessel 1999: 38）。例えば、フランス語の *ce* は、実際の使用において、それぞれ、指示対象が話し手から‘proximal’/‘distal’であることを表す *ce-ci*、*ce-la* という形式で、チェコ語の *ten* も同じく話し手から‘proximal’/‘distal’であることを表す *tento*、*onen* という形式で用いられうる。そのため、‘proximal’/‘distal’は、全ての言語の指示詞体系に含まれる最小の意味的対立であると考えられてきた（Anderson and Keenan 1985: 281,

Diessel 1999: 36-38¹)。これに対し、直示中心と距離によって意味が記述できない *ce* や *ten* 等は、距離概念を中心とする指示詞記述の枠組みでは、距離中立 (*distance-neutral*) の形式と呼ばれて例外的に扱われ、定冠詞や 3 人称代名詞とほとんど変わらない機能を持つとされることもあった (Anderson and Keenan 1985: 280 等)。

2.2 新たな最小の意味的対立の提示

前節で紹介した従来の言語類型論的な指示詞研究において、‘proximal’ / ‘distal’ という標準的な意味的対立を示す典型例として頻繁に挙げられてきたのが、英語指示詞の *this* (*here*) / *that* (*there*) (以下、*this* / *that*) である。これに対し、Levinson (2000) は、「*that* の方が広い分布を持ち、*this* と潜在的に重なっている」(p. 94) という分布事実を根拠に、*this* / *that* のうち空間情報をコード化しているのは *this* だけであり、*that* は空間情報に関して無標の指示形式であると述べた²。

この Levinson (2000) の議論の背後にあるのは、Grice の意味観である。Grice (1989) は、経済性を根拠に、「意味を必要以上に増やしてはならない」(p. 47) ことを意味分析の原則とした³。Grice によると、ある意味が語にコード化されていると言う場合、その意味は、その語が用いられるどの文脈においても語から常に引き出すことができる、文脈から独立した不変項 (*semantic invariant*) でなければならない (Grice 1989: 49-50)。ところが、*that* の場合、‘distal’ である対象も指すが、Levinson (2000) が指摘したように、*this* と交替可能な ‘distal’ ではない対象も指す。Grice (1989) は、ある語がいくつもの意味を持つように見える場合、その語が多義的であると分析するよりも、そこに語用論的な推論が含まれていると分析する方が実際的であるとした。この意味観に基づけば、*that* において ‘distal’ は意味ではなく語用論的推論に基づく推意と考えた方がより経済的である。

Levinson (2000) が述べたように、*this* のみが空間情報を持つとすると、*this* と *that* は意味の特定度が異なることになり、情報提供性の尺度 (*informativeness scale*) が形成される。このようなメタ言語的概念である対照集合が談話参加者の間に共通の想定として存在する場合、その中の意味的に弱い項目を使用することは、話し手がもう一方の意味的に強い項目を使えない立場にあ

¹ Diessel (1999) と Anderson and Keenan (1985) は、個々の指示形式の中には空間情報を持たない距離中立的な形式が存在しうるが、‘proximal’ / ‘distal’ が指示詞の最小の意味的対立であり、指示詞体系全体で見れば、どの言語にも必ずこの距離的な対立が含まれると考える点で一致している。しかし、距離中立の指示形式に対する両者の考え方は大きく異なる。

Diessel (1999: 2, 37-38) は、Anderson and Keenan (1985) 等の距離中心主義的な研究において、距離中立の指示形式が定冠詞と同等の機能を持つ例外的な形式とされていることに反論し、指示詞とは「聞き手の注意を発話場面の対象もしくは位置に向けさせる」という語用論的機能を持つ形式であると再定義した。この定義によって Diessel (1999) は、距離中立の形式も指示詞の範疇に含まれることを明確に論じた。

このように、Diessel (1999) は、距離中心主義的な指示詞分析に異を唱えた最も初期の研究の 1 つであり、距離中心主義的な指示詞研究と、その後の、空間分割を指示詞の一義的な機能だと考えない新たな指示詞研究との架け橋と言える研究である。

² Halliday (1994) もまた、英語の *this* と *that* の分布について、「概して *that* のほうが包括的である」(pp. 491-492) と指摘している。しかし、その意味については、*this* は ‘near’, *that* は ‘not near’ と記述しており、従来の言語類型論的研究と同様、両者に距離情報が関わるとしている。

³ Grice (1989) はこの原則を「修正オッカムのカミソリ」と呼ぶ。

ることを聞き手に推論させ、その結果、意味的に強い項目の逆が推意として生じる。彼は、従来、that の意味だと考えられていた ‘distal’ は、より強い意味を持つ対立形式 this の存在により生じる会話の推意 (conversational implicature) であると論じた。

Levinson (2000) が提示した空間情報に関して有標な指示形式と無標な指示形式という対立は、従来の指示詞分析で最小の意味的対立であるとされてきた ‘proximal’ / ‘distal’ よりもより基本的な、新たな最小の意味的対立である。前述の認知人類学研究グループに所属する研究者の 1 人である Enfield (2003) は、フィールドワークによって収集した自然談話データをもとに、ラオ語 (Lao) ⁴ 指示詞もまた、Levinson (2000) が提示した空間情報を持つ指示形式と持たない指示形式という対立を含むことを示した。次節では、Enfield (2003) の分析と、彼が空間情報を持たない形式の意味機能を記述するために仮定した、‘DEM’ という概念について述べる。

2.3 ‘DEM’ 概念

Enfield (2003) は、フィールドワークによってラオ語話者同士の自発的な相互行為場面の映像データを収集し、ラオ語指示詞が用いられている場面の文脈情報を詳細に分析することによってその意味を記述した。ラオ語指示詞は 3 つの指示副詞と、nii4 と nan4 という 2 つの指示決定詞 (demonstrative determiner) を持つ。従来の言語類型論的研究では、この 2 つの指示決定詞は、指示詞において最も一般的な、話し手から ‘proximal’ / ‘distal’ という意味的対立をコード化していると考えられていた。

これに対し、Enfield (2003) は、自然談話データの分析をもとにこの記述に反論し、従来 ‘proximal’ であるとされてきた nii4 は空間情報を持たない指示形式であると主張した。その根拠は、ラオ語の nan4 と nii4 が英語の this / that と同様の分布事実 (distributional fact) を示すことである。Enfield (2003) は、nan4, nii4 が使用されている場面のビデオデータをラオ語話者に見せインタビュー調査を行った。その結果、「nii4 は常に nan4 が用いられている文脈で生じうる可能性があるが、その逆は真ではない」(Enfield 2003: 91) という結果が得られた。この結果に基づき、Enfield (2003) は、空間情報を持ち指示領域に限られる nan4 は、空間情報を持たず発話場面のいかなる位置にある対象も指すことが可能である nii4 の部分集合であると主張した。

Enfield (2003) は、nii4 のような空間情報を持たない指示形式の意味機能を説明するため、‘DEM’ という概念を仮定した。‘DEM’ とは、全ての指示詞がその意味的核として持つ「指し示す (indicating)」機能である (Enfield 2003: 86)。nan4 が ‘DEM’ に加え空間情報をコード化するのに対し、‘DEM’ のみを意味情報として持つ nii4 は、空間情報等の、聞き手が対象を特定するためのさらなる情報を伝えることはしないため、先の Levinson (2000) の用語を用いれば、空間情報を持つ nan4 よりも、より「意味的に欠乏」していることになる。従って、話し手が協調の原理 (the cooperative principle) に従っている限り、聞き手に対象を特定するための手がかりを与えない nii4 の選択は、その指示対象が、聞き手が発話場面の文脈に注意を向けさえすればそれ

⁴ 南西タイ諸語に属し、ラオスで話されている。

が話し手の意図する対象だと唯一的に特定できるほど、文脈の中で十分な顕現性を持っていることを前提とする (Enfield 2003: 86, 115)。

以上の議論に基づき、Enfield (2003: 91) はラオ語指示詞の意味を以下のように記述した。

(2) ラオ語指示詞の意味記述

nii4 DEM

nan4 DEM NOT HERE

彼が用いる ‘here’ という意味素性については 4.1 節で述べる。(2) が示すように、空間情報を持たない nii4 と、‘not here’ という空間情報を持つ nan4 は、英語指示詞 this / that と同様に情報提供性の尺度を形成している。従って、nan4 が使用可能な文脈において話し手が nii4 を選択した場合、聞き手は話し手がより強い意味を持つ nan4 が選択できない立場にあると推論し、結果として、‘here’ という推意が生じる。このように、Enfield (2003) は、従来、nii4 が持つとされていた空間情報は、意味的に強い対立形である nan4 の存在により生じる推意であることを主張した⁵。

以上のように、Enfield (2003) は、ラオ語指示詞もまた、英語指示詞と同様に、空間情報を持つ指示形式と持たない指示形式という新たな最小の意味的対立を含む体系であることを示した。また、‘DEM’ という概念を提示し、Levinson (2000) が提示した最小の意味的対立を、‘DEM’ のみを意味として持ち、聞き手の注意を発話場面向けさせる機能のみを果たす指示形式と、‘DEM’ に加え、聞き手の注意が向けられる範囲を狭める空間情報をコード化した指示形式の対立として記述した。この ‘DEM’ 概念を導入することで、距離中心主義的な従来の研究において例外的で有標な存在であるとされてきた距離中立の形式を、‘DEM’ という指示詞の意味的核である概念のみをコード化する無標の形式として捉え直すことが可能になる。また、従来典型的な指示形式とされてきた空間情報を持つ形式は、より複雑な意味を持ち、その分布に制限があるという点で、指示詞体系の中でむしろ有標な形式として位置付けられる。

この新たな指示詞の意味論は、日本語指示詞コ系・ア系にも応用することが可能である。以下、3 節で、従来の日本語学におけるコ系・ア系の分析とその問題点について述べ、4 節で、コ系が nii4 と同様に ‘DEM’ 概念のみをコード化する無標の指示形式であると分析することでそれらの問題が解消されることを示す。

3. コ系・ア系に関する先行研究とその問題点

コソアドを体系をなす一連の語彙として取り上げた佐久間 (1936) 以来、日本語指示詞コ系、ソ系、ア系の直示用法に関する分析は数多くあるが、その議論の中心は常にソ系であり、コ系・

⁵ ラオ語指示詞と英語指示詞は、空間情報を持つ指示形式と持たない形式が情報提供性の尺度を形成しているという点で同じ構造を持っているが、Levinson (2000) が英語では従来遠称指示詞とされていた that が無標の指示形式だとしているのに対し、Enfield (2003) は、ラオ語指示詞では、従来近称指示詞とされていた nii4 が無標の指示形式であると分析している。なお、後に論じるように、日本語指示詞は、ラオ語と同様、従来近称指示詞とされていたコ系が無標の形式であると考えられる。

ア系の直示用法については、その指示領域は安定していると見なされ、一貫してコ系は「近」、ア系は「遠」という概念と結びつけられ記述されてきた（金水・岡崎・曹 2002: 218-220 参照）。指示詞に対する意味論的アプローチを行った Hoji et al. (2003), 田窪 (2008) は、コ系・ア系の意味を (3) の対立に帰した。

(3) コ系とア系の意味記述

コ系 [+proximal]

ア系 [-proximal]⁶

[proximal] とは、コ系・ア系に与えられる意味素性であり⁷, [+proximal] はその形式が「近とみなされる要素と結びつく」ことを, [-proximal] は「遠とみなされる要素と結びつく」ことを指定する（田窪 2008: 329）。発話場面の要素に対する「近」「遠」という特徴づけは、絶対的な基準に基づくわけではなく、物理的な距離に加え、対象の特性（大きさ、見えやすさ等）や対象に対する話し手の心理的距離（制御可能性、所有関係、知識の有無、聞き手よりも優位な関わりを持つか否か等）といった要因に基づき、認知主体である話し手が主観的に判断する（金水・田窪 1990, 田窪 2008 等）。従って、(4) のように、発話空間で同じ位置にある対象を「近」と判断しコ系で指すことも、「遠」と判断しア系で指すことも基本的には可能であると彼らは主張する。

(4) a. (隣にいる人に 10 メートル先の男の人を指して)

{あの/?この}人はアメリカ人です。

b. (10 メートル先に男を立たせて)

{あの/この}男はこんどわしがアメリカから連れてきたアメリカ人じゃ。

(田窪 2008: 329-330)

しかし、(4b) のように、話し手が主観的な判断により、空間的に離れた位置にある対象を「近」と解釈してコ系で指すことは可能だが、その逆は真ではない。すなわち、どのような要因を仮定しても、(5) が示すように、話し手は明らかに自らに近接している対象、もしくは自らが接触している対象をア系で指すことはできない。

(5) (手をつないでいる人を指して) {この/*あの}人はアメリカ人です。(田窪 2008: 329)

⁶ Hoji et al. (2003) は、コ系とア系に [Proximal] と [Distal] という語彙素性を与えているが、その素性が指定する内容は田窪 (2008) の [+proximal], [-proximal] と同等であるようである (Hoji et al. 2003: 107-108)。

⁷ Hoji et al. (2003), 田窪 (2008) 等の枠組みでは、談話により導入された言語的先行詞がなければ指示を行うことができないソ系に対し、言語構造とは関係なく発話場面に存在する対象を指示することができるコ系・ア系には [D-index] という素性が付与されている。

(i) 言語的先行詞が不要 [+D-index] コ [+proximal]
ア [-proximal]

言語的先行詞が必要 [-D-index] ソ (田窪 2008: 328)

コ系・ア系とソ系の指示のタイプの違いを考える上で [D-index] は重要な概念であるが、本稿の分析対象はコ系・ア系のみであるため、ここでは [D-index] について詳しく論じることはしない。[D-index] に関する議論は、平田 (2014a) を参照されたい。

このように、[+proximal] / [-proximal] という対称的な意味記述とは異なり、コ系とア系の分布事実はコ系とア系の指示領域が非対称であることを示唆している。田窪 (2002) は、このコ系とア系の指示領域における非対称性は、コ系・ア系の語彙的性質によるのではなく、話し手の発話場面の解釈に対して課される制約の存在によらし、これを「近称制約 (Condition on Proximal Construal)」と呼んだ。

(6) 「近称制約」

基本的に遠くにある対象を心理的な操作により近くに捉えなおすことはいつでも可能である。これに対し、近くにあるものを遠くに捉えなおすことはかなり難しい。

(田窪 2002: 200)

しかし、この説明には2つの問題点がある。1つ目は、これがコ系とア系の非対称性の記述的な一般化に過ぎないという点である。「近称制約」を仮定することで、コ系とア系が非対称的な分布を示すことは説明できても、なぜ話し手が遠いものを「近」と見なすことは自由であるのに、近いものを「遠」と見なすことには制約が課されるのかを説明することはできない。2つ目は、記述の余剰性である。コ系が様々な空間的位置にある対象を指すことを説明するために、[proximal] の解釈に関わる数多くの要因を仮定しつつ、ア系の選択にはそれらが関わらないことを説明するために特別な制約を課すことは、余剰性がある記述ではないだろうか。

2.3 節で述べた通り、ラオ語指示詞も、コ系・ア系と同様に非対称的な分布を示す。nan4 が常に一定の位置にある対象のみを指すのに対し、nii4 は、コ系と同様、様々な位置にある対象を指す。指示詞は空間情報をコード化する形式の集合であるという前提を共有しない Enfield (2003) は、Grice の最小の意味論 (minimal semantics) に基づき、空間的位置に関わらず用いられる nii4 において、‘here’ という概念は、意味ではなく、意味的により強い代替形 nan4 の存在により生じる推意であると分析した。

本稿では、田窪 (2002) が指摘したコ系とア系の非対称的な分布事実もまた、ラオ語指示詞と同様に、コ系が空間情報を持たない形式だと分析することで説明が可能になることを主張する。次節では、自然談話データに基づき、コ系は、nii4 と同様に、空間情報を持たず、‘DEM’ のみをコード化する無標の指示形式であるという分析を提示する。

4. Enfield (2003) の枠組みを用いたコ系の分析

本節では、Enfield (2003) の記述的概念を用い、日本語指示詞コ系の直示用法を再分析する。(2) に示した通り、Enfield (2003) は、‘DEM’ 概念に加え、指示詞の意味素性として、従来の、直示中心とそこからの距離によって規定される ‘proximal’ とは異なる ‘here’ を仮定した。以下、4.1 節で、‘here’ という概念の定義について述べ、4.2 節で、この ‘here’ 概念を用いて自然談話データをもとにコ系の意味を再分析する。

4.1 ‘here’

2.1 節で概観した従来の言語類型論的な指示詞研究は、指示詞の意味を記述するために ‘proximal’ / ‘distal’⁸ という概念を用いている。先述の通り、これは、話し手の身体を基点とし、そこから対象までの相対的な距離の尺度を示す素性である。一方、日本語学における指示詞研究は、コ系とア系の語彙情報を表す意味素性として [proximal] を仮定している。3 節で述べた通り、ある対象に対する [+/-proximal] という指定は、話し手の主観的な判断に基づくとされており、この判断には物理的な距離概念だけでなく、対象の特性（大きさ、見えやすさ等）や対象に対する話し手の心理的距離（制御可能性、所有関係、知識の有無、聞き手よりも優位な関わりを持つか否か等）等、様々な要因が関わるとされている。

以上の指示詞研究では、指示形式の選択とは、発話空間もしくは対象に対する話し手の主観的な認知に基づいてなされるものだと考えられていた。これに対し、Enfield (2003) は、指示形式の選択とは話し手と聞き手の相互行為の中で主観的に決定されるものだと考える点で、従来の研究とは大きく異なる。

Enfield (2003: 88-89) は指示詞が ‘DEM’ に加えて持ちうる意味素性として ‘here’ を仮定する。これは、従来の言語類型論で用いられていた直示中心とそこからの距離という静的な概念である ‘proximal’ / ‘distal’ と区別するために Enfield (2003) が提示した語彙素性である。‘proximal’ / ‘distal’ が、直示中心である話し手もしくは聞き手から相対的に対象が「どれくらい離れているか」を示すのに対し、‘here’ / ‘not here’ は、対象が「どこにあるか」という空間的な位置 (location) に関する情報を伝える概念である (Enfield 2003: 87)。

話し手による ‘here’ / ‘not here’ の判断は、従来考えられてきたように、話し手の一方的な発話空間もしくは対象の認知に基づくわけではない。話し手は、聞き手とのやりとりの中で、発話空間を意味を持つ相互行為空間 (interactional space) と解釈し、相互行為的な要因に基づいて、抽象的な here-space を規定する。これが ‘here’ / ‘not here’ という判断のための唯一の基盤となる。ここで重要なことは、話し手は、聞き手が対象を特定できるように、対話参加者全員が知覚的にアクセス可能な文脈情報に基づいて here-space の外延を定めなければならないということである。Enfield (2003) は、実際のデータを説明する中で、here-space の外延を決定する要因の例として、対話者の間に置かれたテーブルや視界を遮る家具等の相互行為空間の中に存在する物理的な境界、そしてより重要な要因として、対話参加者が従事する手作業や、視覚的注意の焦点によって形成される関与の領域 (engagement area) を挙げている。関与の領域は相互行為の中で伸縮し、刻一刻とシフトしていくものである。Enfield (2003) は、このような相互行為のダイナミクスが指示詞の選択において決定的に重要であることを強調し、それ故に、指示詞の意味は、その「自

⁸ 言語類型論的な指示詞研究において、‘proximal’ と対立する概念は ‘distal’ もしくは ‘non-proximal’ と記述されている。Fillmore (1982) は、英語等 2 項体系に含まれる遠称指示詞の意味記述には ‘non-proximal’ を、3 項体系に含まれる遠称指示詞の意味記述には ‘distal’ を用いている。従って、Fillmore (1982) においては、‘distal’ と ‘non-proximal’ の違いは、いわゆる中距離の領域や聞き手領域を含むか否かにあると思われる。しかし、多くの言語類型論的指示詞研究では、両者は任意に用いられており、明確な定義はなされていない (Huang 2007: 152 参照)。

発的な使用 (spontaneous usage)」(p.114)に基づいて分析されねばならないと強く主張した。

以上を踏まえて、次節では、‘here’概念を用いて、コ系が実際に使用されている発話場面の文脈情報を分析し、コ系がラオ語指示詞 *nii4* と同様に、空間情報を持たない無標の指示形式であることを主張する⁹。

4.2 自然談話データに基づくコ系の分析

Enfield (2003) は、空間情報を持たず‘DEM’のみをコード化する *nii4* が選択される状況として、(i) 対話参加者全員にとって卓立した (salient) 話し手の here-space があり指示対象がその中に含まれている場合、(ii) 対話参加者全員にとって卓立した here-space がない場合という2つの状況を挙げている。これに加え、本稿では、(iii) 対話参加者全員にとって卓立した話し手の here-space があるが指示対象はその中に含まれていないという場合も、*nii4* と同じく無標の指示形式であるコ系が選択されうることを示す。本節では、以下の2種類のデータを分析対象として用いて、この3つの状況におけるコ系の使用について説明をする。

(7) ブロックデータ

日本語母語話者3名(A,B,C)が部屋の正面のスクリーンに映し出されたモデル図を参照しながら、モデル図と同じようにブロックを組み立てる課題を行っている場面を録画した映像データ(53分)とそれを文字化したデータ

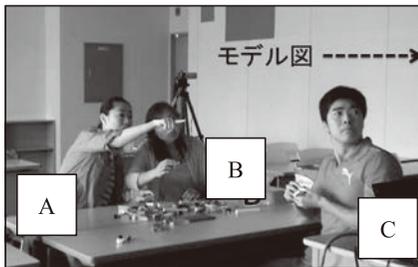


図2 位置関係 (正面から)

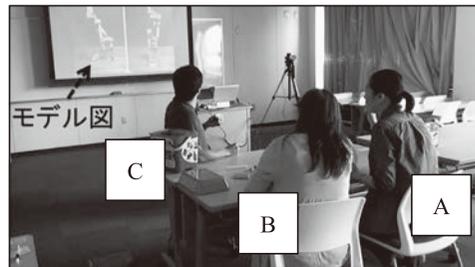


図3 位置関係 (背面から)

(8) 角館データ

秋田県仙北市角館町の武家屋敷通りにおいて、歴史案内人であるガイドDが観光客10数名に、通りを歩きながら町の歴史を説明している様子を録画した映像データ(50分)とそれを文字化したデータ

⁹ ただし、ア系の意味をラオ語の *nan4* と同様に ‘not here’ と記述することはできない。なぜなら、‘not here’ と解釈される状況は、(a) 卓立した話し手の here-space があり、指示対象はその外側にあるという場合に加え、(b) 卓立した聞き手の here-space があり、指示対象がその中に存在するという場合も含むからである (Enfield 2003: 92)。3 項体系である日本語指示詞の場合、後者の状況では中間項であるソ系が選択される。従って、厳密にはア系の意味を記述するため、‘not here’ とは異なる意味素性を仮定すべきであるが、本稿では便宜上、ソ系は考慮に入らず、‘here’ に対する概念として ‘not here’ を用いて、以下の例を分析する。



図4 武家屋敷通りの様子



図5 ガイド (D) と観光客

4.2.1 話し手の here-space に含まれる対象を指すコ系

まず、対話参加者全員にとって明確な話し手の here-space があり指示対象がその中に含まれているという状況下でのコ系の使用を観察する。これは、従来の日本語指示詞研究において、コ系が選択される典型的な状況として記述されてきた場面である。

‘here’/‘not here’ という話し手の判断の基盤となる抽象的な here-space は、4.1 節で述べた通り、物理的な境界や話し手と聞き手の手作業・視覚的注意の向き等、対話参加者全員が知覚的にアクセス可能な共通基盤 (common ground) に基づいて決定される (Enfield 2003: 89)。例えば、以下の (9) の場面では、対話参加者 A と B は、正面のスクリーンに映されたモデル図を参照しながら、ブロックを使い建造物の一部分を共同で組み立てるという手作業に従事している。一方、同じ机についている C は A, B とは異なる部分を 1 人で組み立てており、会話に参加していない。従って、A が 2 行目で「これ」と発話したとき、A と B と両者の手元のブロックのみを囲む狭い関与の領域があり、ここから卓立した here-space が生じている (次頁図 7 参照)。A が意図する対象である 2 本の柱は、この here-space の物理的な中心にある。加えて、A は指を 2 本の柱にほぼ接触させている (図 7 参照)。従って、A は指示対象を ‘not here’ と解釈することはできず、2 本の柱を「これ」と「これ」と、コ系を用いて指示している (2 行目)。

(9) 2本の柱 (ブロックデータ) ¹⁰

(A と B は顔を寄せて正面のスクリーンに映されたモデル図を見ている。手元には 2 人で組み立てているブロックの建造物があり、B はそれに触れている。A は顔を下げ建造物に視線を向ける)

01 A: えー、で

| 顔を上げスクリーンを見る

02 A: これとこれ 高さ合ってそうだね

| 左手の人差し指を建造物の中の 2 本の柱の上に軽く接触するように置く

03 B: |A が指を置いている建造物をちらっと見るがすぐに顔を正面に戻す

04 B: (小さくうなずき) うん

¹⁰ 発話行の下の | は発話者の身体的動作の開始を表す。

- 05 A: (左手の指をブロックの柱から離し) だけど合わないってことはなんか違うんだよなあ
- 06 B: 赤いのもう 1 個くっつけよ



図6 会話直前の状態



図7 「これとこれ」(2行目)

以上のように、対話参加者に共通して卓立している話し手の here-space があり、その中に明らかに指示対象が含まれているとき、1 節の (1) の例の説明においても述べたように、発話場面の文脈情報とア系が持つ意味情報とが明らかに矛盾するため、話し手はア系を選択することができない。従って、(1)、(9) のような状況では必ずコ系が選択される。このような場面が繰り返して経験されることで、典型性効果 (typicality effect) が生じ、コ系から 'here' という概念が推論されやすくなったのだと考えられる。

4.2.2 明確な here-space の不在

4.2.1 節で紹介した状況ほど頻繁には観察されないが、他にも指示対象を 'not here' とは解釈できない状況が存在する。それは、発話時の相互行為空間に、対話参加者全員に明確な here-space が存在しないという状況である (Enfield 2003)。Enfield (2003: 103-105) は、例として、広がりのある空間で、声が聞こえる範囲内の様々な位置にいる対話参加者に向けて話し手が広く呼びかける (broadcast) という状況を挙げ、これを拡散した会話 (diffused conversation) と呼んでいる。この場合、対象が物理的に離れた位置にあったとしても、卓立した here-space が存在しないため、それを 'not here' と特徴づけることができず、ラオ語話者は空間情報を持たない ni4 を選択するという。

同様の状況におけるコ系の使用として角館データから (10) を示す。

(10) コビトマチ

- 01 D: (歩みを止め、聴衆の方に向き直り)
- 02 D: はいこちらの方、まっすぐ来たらドンとぶつかりますね
- 03 D: ひとつの町内しか見えません
- 04 D: (移動中の聴衆がついてきているかを確認しながら、自分の右側の電信柱を右手で指し示し)

- 05 D: でこの 鉄柱
|手を上げて鉄柱を指す | 聴衆を見る
- 06 D: またふきやさんですが
|上げた手を下方に移動させる
- 07 ? : んー
- 08 D: その下に町内名が書いてあります
|手を指さしに変える | 指さしをやめる
- 09 ? : ああー
- 10 D: これはー
- 11 ? : 普通どおりに読むの?
- 12 D: はい (?を見て) これは素直に読んでください
- 13 ? : ショウニンマチ
- 14 D: コ, コビトマチ
- 15 ? : コビトマチっ
- 16 ? : へえー (複数の歓声)



図8 聴衆がついてきているかを確認 (4行目)



図9 「でこの鉄柱」(5行目)



図10 指示対象であるプレート

(10) の会話の直前, ガイドDを先頭に聴衆である観光客10数名は歩いて道路を渡っていた。

道路を渡り終わり、新しい道に入った後、ガイド D は道の右側で歩みを止め後ろを振り向き、道の反対側にある電信柱に貼られている町内名が書かれたプレート（図 10 参照）についての説明を開始しようとする（4 行目）。しかし、図 9 に見られるように、説明が開始された 5 行目の時点では、それに気が付いて歩みを止めガイド D に注意を向けている聴衆もいれば、ガイド D に注意を向けてはいないが指示対象の近くにいる聴衆もあり、さらに、まだ移動中でガイドに追いついていない聴衆も数多くいる。このように、5 行目の時点では、各人の位置も注意の向きもばらばらであった。しかし、D は「町内名の読み方を当てる」という活動に聴衆 10 数名全員を参加させるため、町内名が書かれたプレートへ全員の注意を向けさせようと、10 行目までは比較的大きな声で、声の届く範囲全ての聴衆に向けて発話を行う¹¹。図 10 に見られるように指示対象であるプレートは小さく、ばらばらの位置にいる聴衆にそれを特定させることは困難である。そのため D は、まず、手差しとともに「ここ」と発話して電信柱を指し（5 行目）、それから指さしを用いて聞き手の視覚的注意をプレートに向けて誘導した上で、「これ」と対象そのものを指している（10 行目）。

(10) の状況は、聴衆が様々な位置におり、話し手がその全員に向けて広く呼びかけているという点で、Enfield (2003: 103-105) が提示した拡散した会話の文脈と一致する。このように、卓立した here-space がなく、話し手が対象を 'not here' と特徴づけることができない状況では、ラオ語でも日本語でも空間情報を持たない形式が選択される。

4.2.3 話し手の here-space に含まれない対象を指すコ系

最後に、Enfield (2003) が挙げていない状況として、対話参加者全員にとって卓立した話し手の here-space があるが指示対象はその中に含まれていないという場面を紹介する。この状況においては、前の 2 つの状況とは異なり、話し手は発話場面の文脈情報から対象を 'not here' と解釈しア系を選択することが可能だが、あえてコ系を選択している。その一例として、ブロックデータから (11) を提示する。(11) は、4.2.1 節で提示した (9) の会話に続けて行われた会話である。

(11) モデル図

(約 10 秒半沈黙。A と B は手元の組み立てたブロックとスクリーンを交互に見ている。C はスクリーンに背を向け、ブロックを組み立て続けている)

01 C: (スクリーンに背を向けたまま話し始める) これ, バックが黒で,
黒を結構効果的に利用してる感じがしますけどね。

| 体の向きを変えスクリーンを見る

02 A: (スクリーンを見たまま) んー

03 B: (スクリーンを見たまま) んー

¹¹ 11 行目で隣に立っている聴衆から質問を受けた後は、ガイド D は隣の聴衆に向き直り、声のトーンを変える（12 行目）。この時点で拡散した会話は終了したと思われる。

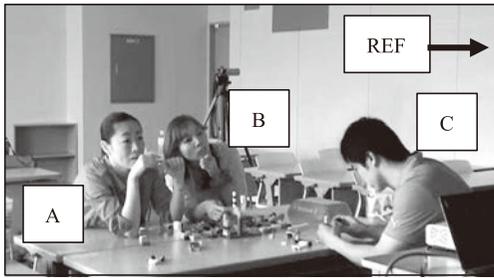


図 11 「これ、バックが黒で」(1行目)

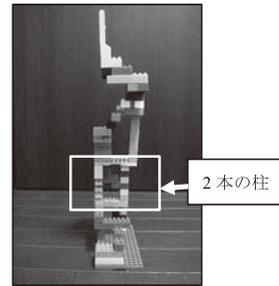


図 12 モデル図

4.2.1 節で述べた通り、(11) の会話の直前に行われた (9) の会話では、A と B と両者が組み立てているブロックを囲む狭い関与の領域があった。A は自らが組み立てている 2 本の柱とモデル図の柱の高さが異なることを問題とし、作業を止める。この問題を解決することができず、(11) の直前、A と B は約 10 秒半沈黙したまま、手元のブロックとモデル図を見比べている。(9) では、C は A と B の会話に参加していなかったが、その内容を聞いており、A と B の作業が停滞している原因を把握していたため、(11) の 1 行目で、A が抱える問題には、モデル図の背景が黒いことによって生じる目の錯覚が関係しているかもしれないという可能性を指摘する。

C が、A と B が組み立てている建造物に注意を向け、会話に参加することで、A と B の関与の領域は C を含んで広がる。そこから生じる here-space は、スクリーンに背を向け、物理的な境界を作っている C の位置を外延として考えると考えられる。従って、発話時に指示対象であるモデル図が映されたスクリーンは、対話参加者全員にとって、here-space の外にあると解釈することが明らかに可能であった。しかし、C は、協調問題を解決するための手がかりとして 'not here' という空間情報を聞き手に提示することは選択せず、空間情報を持たない「これ」を用いた指示を選択した (1 行目)。この C の発話後、A, B は手元にあるブロックには注意を向けず、スクリーンを見続けている (2 行目, 3 行目)。この反応から、空間情報が提示されなくても、A, B は相互行為の文脈から「これ」が指す対象が手元のブロックではなくモデル図であることを正しく理解していることが予測される。

次の角館データの例でも同様に、対話参加者を含む here-space の外側に位置する対象がコ系で指示されている。

(12) イタヤ細工

(ガイドは自分の周囲にいる聴衆を見ながら、数メートル先にある武家屋敷と、その中で作業をしている 2 名の職人について説明をしている)

01 D: 今こちらの方で、あの一、作業してるのは、イタヤ細工と言います

02 D: 角館の場合は、あの伝統工芸品で、樺細工といって、山桜の皮を使ったいろんな

03 D: 工芸品がありますが、実はこちらのイタヤ細工も

| 武家屋敷の方を向き左手を伸ばし屋敷の方を手で指す

- 04 D: 伝統工芸品です
| 目の前の聴衆に向き直る
- 05 ? : はー
- 06 D: で、これはあの、遠くから見るとなんか竹細工のように見えますが、
| 再び武家屋敷の方を向き左手を伸ばし指さし
- 07 ? : うん
- 08 ? : うん
- 09 D: 材料はイタヤカエデという 木です
| 目の前の聴衆に向き直る | 右横の聴衆の方を見る
- 10 ? : カエデ！
- 11 ? : ふうん



図13 位置関係



図14 「で、これはあの」(6行目)

(12)では、ガイドDとDを180度取り巻く聴衆から数メートル離れた位置にある武家屋敷の中で、2人の職人が座って工芸品を作っている。ガイドDはその職人のうち1人の手元にある完成した工芸品を「これ」とコ系を用いて指示する(6行目)。

6行目の「これ」の発話時に、解説という活動に関与しているガイドDと聴衆、そして屋敷の中で工芸品を作るとい手作業に従事している職人2人は、明らかに異なる2つの関与の領域を形成している。また両者の間には、屋敷の内と外という物理的な境界も存在する。これらの要因から、ガイドDは、指示対象を自らの here-space の外に位置するものとして、'not here' とコード化することが可能である。しかし、実際は、話し手は'not here' という空間情報を聞き手に提供せず、空間情報を持たないコ系で対象を指示することを選択している。

以上の2例から、'DEM' 概念のみを持つ無標の形式であるコ系は、'not here' と解釈されうる位置にある対象をも指すことが分かる。では、なぜ、話し手は卓立した here-space の外にある対象を指すのに、ア系ではなくコ系を選択したのか。言い換えれば、なぜ話し手は聞き手に'not here' という空間情報を提供しないのか。

Enfield (2003: 88) は、複数の指示形式の使用が可能に見える文脈においても、話し手は発話時に必ず1つの形式を選択すると述べた上で、話し手は決して任意に指示形式を選択しているの

ではなく、選択された形式は、話し手にとって、発話時の文脈において対話参加者間に生じている協調問題を解決するための最適解なのだということを強調する。従って、(11), (12) の状況において、話し手が空間情報を提示せず、‘DEM’ 概念のみをコード化するコ系を選んだことには相互行為上の必然性があると思われる。

この点についてはさらなる分析が必要であるが、1つの可能性として、上の2例では、他の例とは異なり、話し手は聞き手の注意を指示対象に向けて誘導し共同注意を確立するという活動ではなく、他の活動に焦点を当てているように思われる。(11) では、C は、指さし等のジェスチャーを行わず、また、指示対象に視覚的注意も向けていない。(12) では、ガイド D は、指さしは行っているが、(10) のように聴衆の注意の向きや理解を確認しながら注意を調整していく様子は見られず、コ系の指示対象の同定よりも、解説という活動に重点を置いているように見える。‘DEM’ が、ただ発話場面に注意を向けることを要求するのに対し、ア系は、発話場面の特定の領域に注意を向けることを要求する有標の形式である。話し手は、アドバイスや解説という他の活動に聞き手の注意を向けさせるため、情報量の多いア系の使用を避けたのではないかと推測するが、この点についての詳細な分析は今後の課題とする。

4.2.4 まとめ

以上、実際の自然談話データからコ系が選択される3つの状況を提示し、Enfield (2003) の記述概念 ‘here’ を用いて、それぞれの状況においてコ系を含む発話が発話された場面の文脈情報を分析した。多くの日本語話者は、コ系は話し手に近接する対象を指すと認識している。しかし、以上の例は、話者の直感とは異なり、コ系は様々な位置にある対象を指すことができ、空間的に柔軟に用いられる形式だということを示している。

さらに、実際の相互行為場面では、コ系が発話されたとき、日本語話者は常に話し手に近接する範囲に視覚的注意を向けるわけではない。ブロックデータからそのような例を1つ提示する。

(13) 時計台の屋根

(A, B, C は一緒に時計台を組み立てている。A は顔を上げ、スクリーンを見る)

01 B: (ブロックを触って組み立てながら) これななめに入っているのか

02 A: (顔を下げBの手元を見て) うん、なんとか、これ,

|Bの手元を見たまま両手で大きく屋根を作る

|B, C 同時にスクリーンを見る

03 A: これ、あった方がいいよね

|Bの手元を見たまま両手を斜めに上下させ二度屋根の形を作る

|B, C, 手元に視線を戻す。Aのジェスチャーは見ず

04 B: こっちつけて、

05 A: うん

06 B: こっちにつければいい

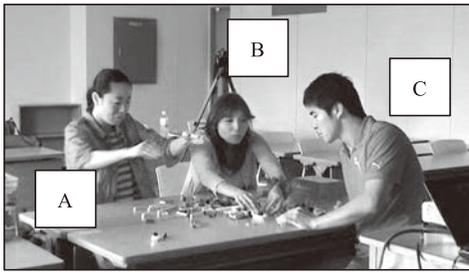


図 15 「うん、なんとか」(2行目)



図 16 「これ」(2行目)

(13) では、A, B, C はスクリーンに映された時計台の写真を見ながら、ブロックでそれを再現するため、共に1つの建造物を組み立てるという作業に従事している。この時点で、A, B, C が囲む机と、その中央に位置するブロックの建造物を囲む卓立した here-space が存在している。(13) の会話が開始される直前、A は顔を上げてスクリーンの写真を見、B, C に、ブロックで屋根の傾斜を再現するべきだということを伝えようとする。2行目でAは、両手を斜めに上下に動かして屋根を表す図像的 (iconic) ジェスチャーを行うと同時に、「これ」と発話し、B, C の注意を自らのジェスチャーに向けさせようとする (図 15 参照)。コ系が常に 'here' という位置を指示するのであれば、B, C は A のジェスチャー、もしくは手元のブロックに視覚的注意を向けることが予測される。しかし、A が「これ」と発話すると同時に、手元のブロックを見ていた B は顔を上げて、C は背後を大きく振り返って、2人とも A のジェスチャーではなく、また here-space の中心にあるブロックでもなく、here-space の外にあるスクリーンに注意を向ける (図 16 参照)。

この両者の反応は A の意図とは異なるが、'here' と解釈されうる対象が視野内に複数あるにもかかわらず、B, C が2人とも瞬時にスクリーンに注意を向けたという事実は、相互行為の文脈の中では、日本語話者はコ系が常に話し手に近接する対象を指すとは解釈していないこと、すなわち、コ系において 'here' という空間情報は、コ系が用いられるどの文脈からも抽出される意味的不変項ではないと無意識に理解しているということを示している。

5. 結論

以上、マックス・プランク心理言語学研究所内の認知人類学研究グループに所属する研究者を中心とした一連の研究が、従来の距離中心主義的な指示詞研究への反論の中で構築した新たな指示詞の定義と、その枠組みの中で Levinson (2000), Enfield (2003) が提示した空間情報を持つ有標の指示形式と空間情報を持たない無標の指示形式という対立を用いて、実際の相互行為場面でコ系が選択される状況を分析した。その結果、コ系は 'here' と解釈できる対象 (4.2.1 節) も、空間定位ができない対象 (4.2.2 節) も、'not here' と解釈されうる対象 (4.2.3 節) も指すことが分かった。一方、日本語話者にこれらの例の図と文字化したデータを見せ、例の中のコ系とア系が交替可能かと質問したところ、ア系と交替可能だという答えが得られたのは、対象を 'not here' と解釈することが可能な 4.2.3 節の例のみであった。このように、実際のデータにおいても、田窪 (2002) の指摘通り、コ系とア系の分布は非対称的であった。

この分析を踏まえ、本稿では以下の3点を結論として提示する。

- a. 空間的に柔軟性を持つコ系は、ラオ語指示詞の *nii4* と同様、「指し示す」機能である ‘DEM’ 概念のみをコード化する無標の指示形式である。
- b. 無標の指示形式であるコ系と空間情報を持つ有標の指示形式であるア系は情報提供性の尺度を形成している。両者が意味的に非対称であることから、田窪（2002）が指摘したコ系とア系の分布における非対称性が生じる。
- c. 従来、コ系の意味だと考えられていた空間情報は、より強い意味を持つ代替形、ア系の存在によって生じる破棄可能な推意である。

以上のように、本稿では、日本語指示詞も、Levinson（2000）、Enfield（2003）が提示した有標の指示形式と無標の指示形式という新たな最小の意味的対立を含む体系であると考えられる。

このコ系とア系の非対称的な意味の対立は、日本語指示詞体系の通時的な成立過程に由来すると考えられる。通時的な指示詞研究では、日本語指示詞はもともとコ系とソ系の2項体系であったとされている（橋本 1966, 李 2002, 岡崎 2010）。このときのコ系は、発話場面で話し手が知覚可能な対象全てを指していたが（李 2002: 156, 岡崎 2010: 88）、その後、ア系の祖であるカ系がコ系から母音交替によって分化し（橋本 1966）、話し手に近接しない領域を指し始めた。その影響により、コ系にも近接性という概念が生じ、日本語指示詞に空間的な対立が含まれるようになったと通時的な研究は記述している（岡崎 2010: 103 等）。

このように、コ系はそもそも空間情報を持たない形式であり、‘here’ という空間的位置を示す概念はカ系という代替形が派生したことによって生じた推意であった。本稿では、この推意は現代においてもまだ意味化（semanticize）されていないと考える。なぜなら、4.2.2 節及び 4.2.3 節の例が示すように、この近接性は破棄することが可能だからである。ただし、今後、4.2.1 節で提示したような場面が繰り返し経験されていくことで、‘here’ という解釈の慣習化が進み、推意が文脈から独立した意味になっていく可能性は十分にあると考えられる。

今後の課題は、以上の分析の枠組みにソ系を組み込むことである。コ系が指示詞の意味的核である ‘DEM’ のみをコード化する無標の指示形式であるなら、ア系とコ系だけでなく、ソ系とコ系も何らかの概念に基づく情報提供性の尺度を形成していることが予測される¹²。この予測が正しければ、日本語指示詞は2つの意味的対立が重なって形成されている体系だということになる。この体系化は、日本語指示詞をア系・コ系とソ系・コ系の二重の2項対立（double binary）の体系であるとした三上（1955）の分析と一致する¹³。

¹² 平田（2014b）では、1 節で紹介した認知人類学研究グループに所属する研究者の1人である Diessel（2006）が指示詞分析に導入した共同注意、注意（attention）という概念を用いて、ソ系が持つ意味を再分析した。この分析に基づけば、空間概念に関する尺度を形成するコ系とア系に対し、コ系とソ系は注意概念に関する尺度を形成することが予測されるが、ソ系は本稿の分析対象ではないため、ここではこれ以上触れない。

¹³ 三上（1955）は、日本語指示詞が上述のような二重の2項対立である証拠の1つとして、指示詞が含まれる慣用句の成り立ちを挙げている。慣用句には、「ソコココ」、「ソウコウ」等、ソ系とコ系が対になったもの、もしくは「アチラコチラ」、「カレコレ」、「アアダコウダ」等、ア系とコ系が対になったものは見られるが、ソ系とア系の組み合わせはほとんど見られない（三上 1955: 172-173）。

Levinson (2000), Enfield (2003) が提示した指示詞における新たな最小の意味的対立の枠組みは、現在、英語指示詞、ラオ語指示決定詞等、2 項体系の指示詞にしか適用されていない。今後、ソ系を含めた分析を行い、最小の意味的対立の枠組みを用いた 3 項体系の指示詞の分析を提示することで、彼らの枠組みのさらなる精緻化に寄与することが可能になると思われる。

参考文献

- Anderson, Stephen R. and Edward L. Keenan (1985) Deixis. In: Timothy Shopen (ed.) *Language typology and syntactic description, vol. 3 Grammatical categories and the lexicon*, 259-308. Cambridge: Cambridge University Press.
- Burenhult, Niclas (2003) Attention, accessibility, and the addressee: The case of the Jahai demonstrative *ton*. *Pragmatics* 13: 363-379.
- Diessel, Holger (1999) *Demonstratives: Form, function, and grammaticalization*. Amsterdam/Philadelphia: John Benjamins.
- Diessel, Holger (2006) Demonstratives, joint attention, and the emergence of grammar. *Cognitive Linguistics* 17: 463-489.
- Enfield, Nick J. (2003) Demonstratives in space and interaction: Data from Lao speakers and implications for semantic analysis. *Language* 79: 82-117.
- Fillmore, Charles J. (1982) Towards a descriptive framework for spatial deixis. In: Robert J. Jarvella and Wolfgang Klein (eds.) *Speech, place, and action: Studies in deixis and related topics*, 31-59. Chichester: John Wiley & Sons Ltd.
- Grice, Paul (1989) *Studies in the way of words*. Cambridge, Mass.: Harvard University Press.
- Halliday, M. A. K. (1994) *An introduction to functional grammar*. second edition. London: Routledge.
- 橋本四郎 (1966) 「古代語の指示詞体系：上代を中心に」『國語國文』35(6): 329-341.
- 平田未季 (2014a) 「注意概念を用いたソ系の分析と談話管理理論」『国際広報メディア・観光学ジャーナル』18: 213-229.
- 平田未季 (2014b) 「注意概念を用いたソ系の直示用法と非直示用法の統一的分析」『言語研究』146: 83-108.
- Hoji, Hajime, Satoshi Kinsui, Yukinori Takubo, and Ayumi Ueyama (2003) The demonstratives in Modern Japanese. In: Yen-hui Audrey Li and Andrew Simpson (eds.) *Functional structure(s), form, and interaction: Perspective from East Asian languages*, 97-128. London and New York: Routledge Curzon.
- Huang, Yan (2007) *Pragmatics*. Oxford: Oxford University Press.
- 金水敏・岡崎友子・曹美庚 (2002) 「指示詞の歴史的・対照言語学的研究：日本語・韓国語・トルコ語」生越直樹 (編) 『シリーズ言語科学 4 対照言語学』217-247. 東京：東京大学出版会.
- 金水敏・田窪行則 (1990) 「談話管理論からみた日本語の指示詞」『認知科学の発展』3: 85-115.
- Levinson, Steven C. (1983) *Pragmatics*. Cambridge: Cambridge University Press.
- Levinson, Steven C. (2000) *Presumptive meanings: The theory of generalized conversational implicature*. Cambridge and London: MIT Press.
- Levinson, Steven C. (2004) *Deixis*. In: Laurence R. Horn and Gregory L. Ward (eds.) *The handbook of pragmatics* (Blackwell handbooks in linguistics 16), 97-121. Oxford: Blackwell.
- 李長波 (2002) 『日本語指示体系の歴史』京都：京都大学学術出版会.
- 三上章 (1955) 『現代語法新説』東京：くろしお出版.
- 岡崎友子 (2010) 『日本語指示詞の歴史的研究』(ひつじ研究叢書 言語編 第 77 卷). 東京：ひつじ書房.
- Özyürek, Asli (1998) An analysis of the basic meaning of Turkish demonstratives in face-to-face conversational interaction. In: Serge Santi, Isabelle Guitella, Christian Cavé and Gabrielle Konopczynski (eds.) *Oralité et gestualité: Communication multimodale, interaction*, 609-614. Paris: L'Harmattan.
- 佐久間鼎 (1936) 『現代日本語の表現と語法』東京：厚生閣.
- 田窪行則 (2002) 「談話における名詞の使用」仁田義雄・益岡隆志 (編) 『日本語の文法 4 複文と談話』193-216. 東京：岩波書店.
- 田窪行則 (2008) 「日本語指示詞の意味論と統語論：研究史的概説」『語学教育フォーラム』16: 311-337.

Reanalysis of the Meaning of *ko-*: The New Minimal Semantic Contrast in Demonstrative Systems

HIRATA Miki

Akita University / Project Collaborator, NINJAL

Abstract

This paper provides an analysis of the Japanese demonstrative pronoun *ko-* in its deictic use, based on spontaneous interaction data. The concept of new minimal semantic contrast introduced by Levinson (2000) and applied by Enfield (2003) is used as the framework of analysis. In contrast to previous accounts of *ko-* and *a-*, in which *ko-* encodes [+proximal] and *a-* encodes [-proximal], distributional findings show that the indicating ranges of *ko-* and *a-* are asymmetrical. While *a-* indicates only referents that are in a certain location, *ko-* has flexibility with regard to the spatial location of its referents and is also conceivable in contexts where *a-* is used. The present discussion reasons that *ko-* does not encode any spatial information, and shows that the proximity of *ko-* is not determined by semantic meaning, but by conversational implicature. This reasoning corresponds with the nature of the Lao demonstrative determiner system analyzed by Enfield (2003).

Key words: deixis, demonstrative, conversational implicature, unmarked demonstrative form, engagement area