『千葉大学　ユーラシア言語文化論集』18（2016）：35－49

結果構文の自他交替と無標・有標のコード化

楊明

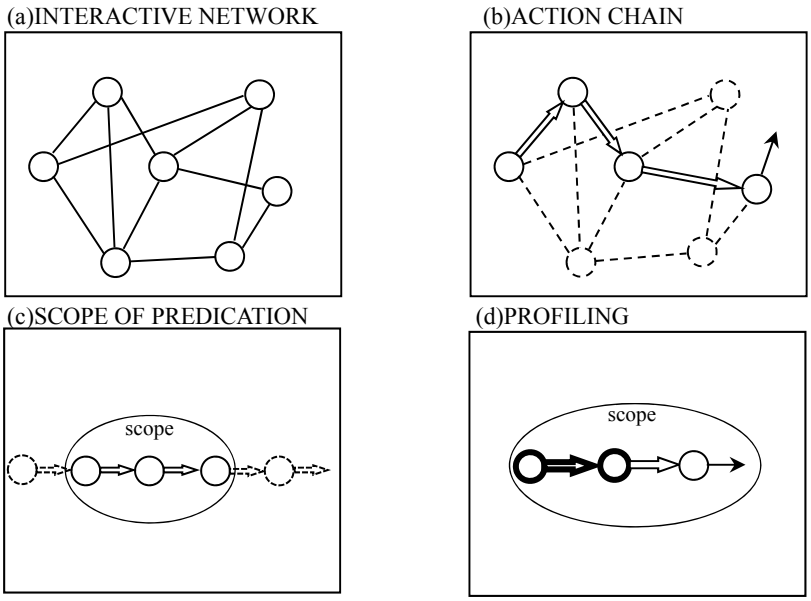
キーワード　自他交替　参照点構造　コード化　プロファイル・シフト　メトニミー

1　はじめに

中国語の結果構文には、「推开(押し開ける)」のように、動詞[V]と結果述語[RP]から構成される合成構造[V-RP](動補構造とも呼ばれる)が述語として存在する。この合成構造は、様々な項構造構文と統合する。本稿は、認知文法の枠組みにおいて、合成構造[V-RP]が他動構文や自動構文と述語として統合する際に、事象に関する捉え方(construal)の変動に基づき、概念的内容に課されたプロファイリングの変動に注目しながらそれぞれの意味構造を考察することを目的とする。

2　言語的なコード化

Langacker(2002:213)によると、言語的なコード化(coding)は選択性が非常に強いものである。ある把捉事象(conceived event)には、数多くの実体(entity)とその相互作用によって構成される複雑なネットワークが含まれている。多くの実体は事象参与者として捉えられるポテンシャルがある。しかし、明確であり、卓立性(prominence)を獲得する実体と相互作用は、把捉事象のシナリオのほんの一部に過ぎない。



図(1)Langacker(2002:215)

ある事象の客観的な属性はそれを描写する単文(finite clause)の文法的な構造を機械的に決めるわけではなく、必ず概念化者の主体的な事象解釈(construal)が関わる。概念化者がある把捉事象について描写するために単文を構築する際に、事象そのものとセッティング、そして事象を観察するための立脚点(vantage point)が弁別され、どのタイプの実体が事象参与者として捉えられるかも決定される。一般的に選択される複数の参与者の間には非常に多くの形での相互作用が存在し、図 1(a)のような相互作用のネットワークが形成される。相互作用のネットワークにはエネルギーによる相互作用がたくさん含まれる。つまり、図 1(b)が示すように、ある参与者がエネルギーをもう一つの参与者に伝達する。それによって次の参与者へエネルギーが伝わる反応が誘発される。この連鎖は次から次へと繰り返されエネルギーの伝達が消えるまでずっと続くものであり行為連鎖(action chain)と呼ばれる(Langacker1991:283,2002:213)。

一つの単文の範囲は、図 1(c)が示すように、通常相互作用のネットワークに結びつく行為連鎖における特定の側面のみに限定される。つまり、行為連鎖のある部分だけが選択され、単文の意味スコープの内に収められるのである。更に、選択されたスコープにおいてプロファイリングに関する更なる選択が行われる。即ち、図 1(d)が示すように、幾つかの下位構造が特別な卓立性を受ける。図 1(d)においては、行為連鎖の最初の分節だけがプロファイルされる。しかし、残りの部分は消えてなくなるわけではなく、単文の意味スコープの中に存在し、概念的ベースとして重要な役割を演じる。

3　合成構造[V-RP]の概念的内容

合成構造[V-RP]には、活動事象を表す動詞[V]が先行し状態変化事象を表す非対格自動詞[RP]が後続するという特定の合成パタンが見られる。楊明(2008,2013)によると、[V-RP]という合成構造は、成分構造の[V]と[RP]に還元できない意味があるといったゲシュタルト効果(Gestalt effect)が強く、行為連鎖(action chain/Langacker1991:283)又は因果連鎖(causal chain/Croft2012:209)の概念を記号化し、それを抽象的な認知ドメインとして喚起する構文スキーマ(constructional schema)である。ここの行為連鎖は、動作主(A)と被動者(P)の力動的関係(force-dynamic relationship)とそれによる被動者の状態変化から構成される。動作主(A)と被動者(P)はそれぞれ行為連鎖の先頭と末尾になる。力動的関係と状態変化は、それぞれ特定の[V]と[RP]に結びつく概念的内容(conceptual content)又は意味フレーム(semantic frame)によって具体化される。更に、[V-RP]は他動構文[SVO]において抽象的な使役事象をプロファイルする。構文スキーマの意味極を図 2 のように図式化ができる。

図 2 において、上段の[V-RP] Schema というボックスに示されるのは合成構造[V-RP]の意味構造である。下段の Component-[V]と Component-[RP]はそれぞれ成分構造の[V]と[RP]の意味構造を示す。[RP]は TH の自立的な状態変化事象をプロファイルする。図中の点線は語彙と構文という二つのレベルの

各関係でプロファイルされる参与者が同一物であることを示す対応線である。そして、[V]と[RP]を繋ぐ実線は構文スキーマが成分構造の概念的内容がどのように統合し合成構造を形成するかを指定するものである。これが構文スキーマの機能･意味的な貢献である。というのは、合成構造の意味は成分構造がどう統合されるかによって決まるからである。それには成分構造には存在しないような対応関係やプロファイルの変更などが含まれる。例えば、[RP]の TH は[V]の P と対応関係が出来上がり、合成構造[V-RP]のレベルでは被動者(P)として捉えられるようになる。同時に[RP]が表す自立的な変化も使役変化に変わる。

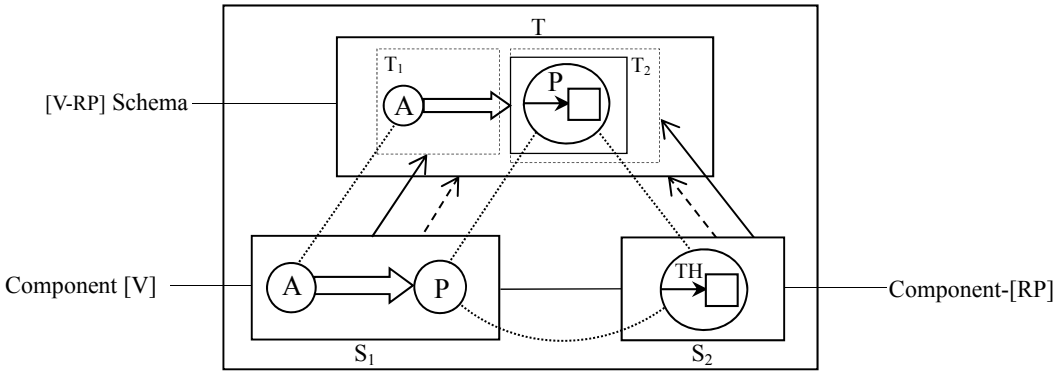


図 2

点線の枠は基準 S_1 と S_2 によって範疇化される目標全体 T に属する複数の側面、つまり局所目標の T_1 と T_2 を表す。T_1 と T_2 は行為連鎖においてそれぞれ原因事象と結果事象である。基準 S_1 から局所目標 T_1 に向かう実線の矢印は[V]が[V-RP]における[V]を範疇化することを示す。S_2 から T_2(右側の点線の枠)に向かう実線の矢印は[RP]が[V-RP]における[RP]を範疇化することを示す。この場合、S_1 と S_2 は目標全体 T を理解するための基準として喚起され、それぞれ目標全体のある部分のみを評価するので、S_1/S_2 と目標全体 T の間の範疇化関係は点線の矢印で示す。これは Langacker(2009:228-230)でいう複雑認識(complex recognition)の場合である。

4　無標コード化

コード化(coding)とは、話し手が表現しようとする概念化とその概念化を表現するために活性化される言語構造との関係である(Langacker1991:294)。コード化は捉え方(construal)と密接な相互依存の関係にある。ある事象をコード化するために特定の言語構造が適切であるか否かを決める鍵となるのは、その事象に対する概念化者の捉え方である。反対に、特定の言語構造は、特定の慣習的な心像(conventional imagery)を具現化し、コード化される事象や状況に対して特定の捉え方を押し付けるものである。無標コード化(unmarked coding)の場合、Langacker(2002:211)によると、把捉事象の構造と

それをコード化する単文の文法的構造の間に自然な関係が存在する。Langacker(1991:298)は、無標コード化について次のように述べている。

The term unmarked coding will refer to this natural sort of arrangement, in which a notion approximating an archetypal conception is coded linguistically by a category taking that conception as its prototype. (Langacker1991:298)

言語類型論の視点から見ると、対格言語(accusative language)と能格言語(ergative language)とでは、無標コード化のパタンが異なる。Langacker(2004:75)によると、その最も基本的な相違点は、動作主指向(agent-oriented)と変化主体指向(theme-oriented)の違いである。これは、つまり最も卓立性が強い焦点状態(tr)を与えられるのは、動作主(エネルギー源)なのか、反れとも変化主体(被動者、移動物、経験主、状態主(zero)などの役割)なのかという問題である。行為や力に内在的な認知的な際立ち(cognitive salience)がある際に、動作主指向の配列が最も自然である。一方、殆どの概念的内容が変化主体的な参与者に関わるような事象や状況を特徴付ける際には、変化主体指向の配列が最も自然である。変化主体指向の場合は、典型的な述語は、動作主よりも変化主体に何か起きるかに関心を持ち、変化主体の性質に関してより豊富な情報を示すものである。両者の違いについて、Langacker(2004:76)は下記のような図で示めしている。

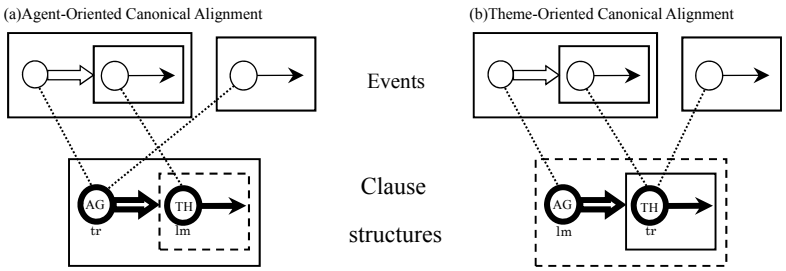


図 3(Langacker2004:76)

図 3 は、節レベルの構文スキーマが、一つか二つの参与者を持つ原型事象(archetypal event)にどのようにマッピングされているのかを示すものである。動作主指向のシステム(図(a))では、tr 状態は動作主又は動作主らしい参与者に与えられやすい。従って、二つの参与者を持つ節は主要なパタンになる(図(a)の実線枠)。対して、変化主体指向のシステム(図(b))では、tr 状態は変化主体又は変化主体らしい参与者に与えられやすい。従って、一つのみの参与者を持つ節は主要なパタンになる。どのシステムにおいても、付属的な節パタンは、tr 状態にない参与者の選択性によって生み出される(選択性は点線枠で示される)。つまり、動作主指向のシステムでは、変化主体の事象を省略することで自動構

文が生み出されるが、変化主体指向のシステムでは、動作主の付加によって他動構文が生み出されるのである。

4.1 [V-RP]と無標コード化

中国語は対格言語なので、動作主指向のシステム(図 3(a))になる傾向が強い。例えば、「张三推开门(張さんがドアを押し開ける)」のように、合成構造[V-RP]と他動構文[SVO]と統合して形成される他動的単文(transitive clause)のレベルにおいてプロファイルされるプロセスは、意志性を持つエネルギー源としての動作主(张三)から始まり、エネルギー吸収物としての被動者(门)に終わる行為連鎖である。この場合、動作主(张三)も被動者(门)もその相互関係も、役割原型(role archetype)としていずれも他動構文[SVO]における主語と目的語と述語のプロトタイプの値になっている。そして、述語(推开)は動作主と被動者のエネルギー伝達による相互作用と状態変化をコード化し、他動性が強い。これはLangacker(1991:285-286)で提案された規範的事象モデル(canonical event model)に合致する状態である。従って、「张三推开门」のような他動的単文[S-[V-RP]-O]は、[SVO]構文のプロトタイプであり、無標コード化の一事例として考えられる。[V-RP]と[SVO]構文が統合するプロセスは図 4 のように示すことができる。

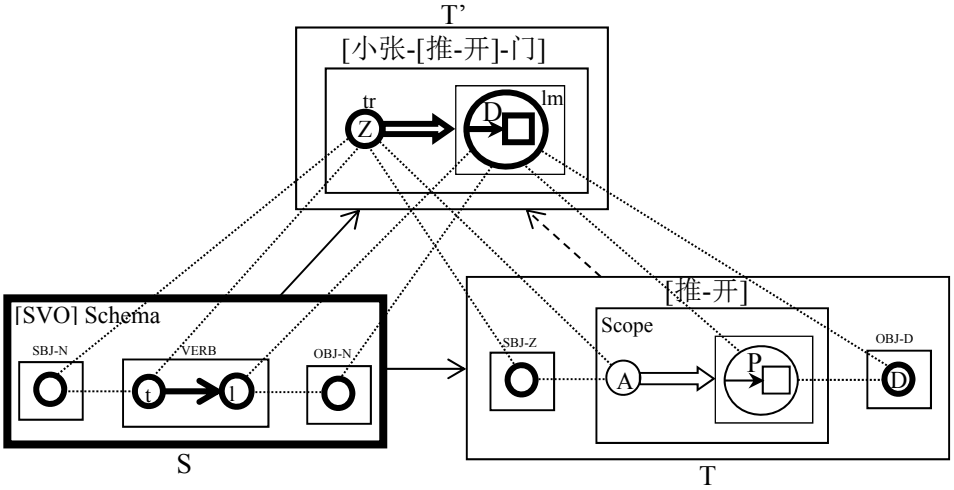


図 4

図 4 では、左下の[SVO schema]は、他動構文の構文スキーマであり、動詞と補語名詞が合成して他動構文がどう形成されるかを規定する。動詞は二つの参与者の間に何らかの非対称的関係をプロファイルする。非対称関係の先頭は、最も卓立性が強い tr であり、主語(SBJ-N)として具現化される。関係の末尾は二番目に卓立性を持つ lm であり、目的語(OBJ-N)として具現化される(Langacker1991:282-329,2004:74)。そして、[推-开]によって喚起される行為連鎖は、より参与者が多く複雑なものである

が、ここでは、便宜のため、[推-开] schema で動作主(張さん=Z)と被動者(ドア=D)間の力動的関係のみを示す。この場合の行為連鎖はプロファイルや tr/lm の配列に対しては中立的な状態である。

[推-开]は、[SVO]と統合するためには、[SVO]から範疇化を受けることになる。つまり、[推-开]は非対称関係の事例であることが必要である。この際に[SVO]が基準(S)であり、[推-开]は目標(T)となる。[推-开]が喚起する行為連鎖は、典型的には動作主(Z)と被動者(D)における一方向的なエネルギーの授受関係なので、非対称的である。そのため、[V-RP]は、[SVO]における[V](e-site)を精緻化することになり、[SVO]に対して精緻化関係(elaboration)にある。この範疇化関係は S から T へ向かう実線の矢印で示す。二つの成分構造(S/T)の内容はそれぞれ合成構造(T'=[张三-[推-开]-门])に写像される。[推-开]は合成構造に概念的内容として具体的な行為連鎖の概念を与える。[SVO]は合成構造にプロファイルや tr/lm の配列を与える。その結果、行為連鎖の動作主(Z)と被動者(D)はそれぞれ tr と lm に対応することになる。その結果、動作主(Z)と被動者(D)が主語と目的語に選択され、動作主(Z)と被動者(D)の力動的関係の卓立性も強まる。

また、この統合は本質的には拡張認識(augmentative recognition)に基づいたものである。換言すれば、[SVO]が[推-开]の概念的内容に特定の事象把握の仕方を押し付けた結果として、合成構造[张三-[推-开]-门]は使役変化事象をプロファイルすることになる。これは、正に Langacker(2002:226)が指摘するように、主語と目的語は、相互作用のネットワークに、参与者を結ぶ関係をハイライトする卓立性の窓(window of prominence)を押し付けているのである。この場合、[SVO]構文はプロファイル決定子(profile determinant)であるので、[SVO] schema を太線のボックスで囲むことで示す。また、合成構造[张三-[推-开]-门]は[SVO]の一事例であり、両者の範疇化関係も精緻化関係である。そのため、S から T' へ向かう実線の矢印で示す。一方、[推-开]と合成構造はプロファイルが違うので、その範疇化関係は拡張であり、図 3 では T から T'へ向かう点線の矢印で示す。

5　有標コード化

Langacker(2002:226)によると、主体的な非対称関係が主語と目的語の選択によって言語的にコード化される。無標コード化の場合、プロファイルされた行為連鎖の先頭に位置する動作主が主語として、末尾に位置する被動者が目的語として選択される。動作主は最もエネルギーを持つ参与者であるため、注意の焦点になりやすく、非対称関係における図(figure)、つまり tr として選択されるのは認知的にも自然である。

しかしながら、言語は、いつも無標コード化のような理想的な配列に限った様相を呈しているわけではない。言語は、様々なディスコース条件の下で主体的に把握された事象の側面を表現する柔軟性を持たなければならない。そのため、殆どの言語は、非規範的事象をコード化するために様々な語彙・構文的な手段を進化させ、同じ事象を異なる捉え方で表現できるようになっている。つまり、有標コ

ード化のみならず、有標コード化(marked coding)の場合も存在するのである。Langacker(1991)では、有標コード化は二つの場合があるとし、次のように述べている。

There are two basic sources of marked coding, in which this optimal arrangement does not obtain. For one thing, a linguistic structure may code a conception that deviates substantially from the corresponding archetype. This results in extension from the prototype and the growth of a complex category. Alternatively, a conception that does approximate an archetype may fail to be coded by the corresponding structure. (Langacker1991:298)

つまり、一つはある言語構造に対して概念が原型から乖離する場合である。もう一つは、ある原型概念に対して言語構造が乖離する場合である。

5.1 [V-RP]と有標コード化

Langacker(1991:301)によると、ある参与者を主語又は目的語に選択することは、その参与者に焦点を当てることと非常に類似している。その選択を通して、話し手は焦点化された参与者及び参与者を直接に含む関係に注目を向け、結果として、その場面に特定の捉え方や心像を与えることになる。主語の特性については、Langacker(1991:312)は、単文レベルのプロファイルにおける最も卓立性が強い図の状態(the status of *figure* within the clausal profile)であると指摘している。

[推-开]は自動構文[SV]と統合する場合に、最も卓立性が強い図の状態、つまり tr 状態の配置先は、動作主(Z)と被動者(D)という二つの可能性がある。しかし、動作主を持つ行為連鎖の部分は概念的な自立性(conceptual autonomy)を持たないので、「*张三推开了」が非文法的であることからわかるように、動作主(Z)は[SV]構文のレベルで tr 状態を与えられることはない。従って、tr 状態の配置先は被動者(D)しかないことになる。

更に、Langacker(2004:76)の動作主指向の規範的配列によると、図 3(a)が示すように、対格言語の被動者は目的語(lm)になるはずである。ところが、「门推开了(ドアが押し開けられた)」のように、被動者(门=D)が主語に選択されるので、動作主より被動者のほうがが卓立性を与えられて焦点化されることになる。同時に被動者(D)を含む関係(开)も卓立性を獲得する。従って、「门推开了」の場合は有標コード化の事例になる。図 5 は[推-开]と[SV]構文の統合を示すものになる。

図 5 では、左下の[SV] Schema は自動構文の構文スキーマであり、動詞と補語名詞がどのように合成して自動構文を形成するかを規定する。動詞は一つの参与者と参与者を直接に含む関係をプロファイルする。参与者は、ある関係において最も高い卓立性を持つ tr であり、主語(SBJ-N)として具現化される。[SV]の単文レベルでプロファイルされる関係は非常に多種多様で高度にスキーマ的であるた

め、点線の矢印で示す。そして、右下のボックスは[推-开]によって喚起される行為連鎖を示す。

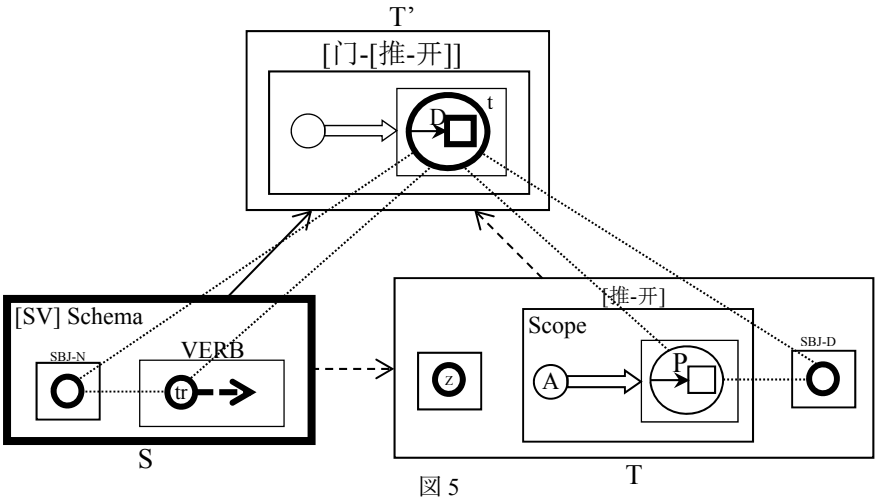


図 5

同じく、[推-开]は[SV]と統合するには、[SV]から範疇化を受けることになる。この際に[SV]と[推-开]はそれぞれ基準(S)と目標(T)となる。[推-开]が喚起する行為連鎖は、少なくとも動作主と被動者という主要な参与者が関わる。ところが、[SV]構文は参与者が一つのみである。つまり、[推-开]は、[SV]における[V](e-site)のスペックに対して不一致がある。従って、[推-开]と[SV]は拡張関係(extension)にある。この範疇化関係は S から T へ向かう点線の矢印で示す。[推-开]と[SV]における参与者の対応関係を点線で示す。

このように、二つの成分構造(S/T)の内容はそれぞれ合成構造(T')に写像される。[推-开]は合成構造(T'=[门-[推-开]])に概念的内容として行為連鎖を与える。[SV]は合成構造にプロファイルや tr の配列を与える。その結果、行為連鎖の被動者(D)は単文レベルプロファイルされた関係において最も卓立性の強い tr に対応し、動作主(Z)はプロファイルされないので背景化されることになる。これは、動作主の脱焦点化(defocusing of agent/Shibatani1981:837)又は脱プロファイル(deprofile/Goldberg1995:57)と呼ばれる現象であり、受動化に繋がるものである。

更に、合成構造[门-[推-开]]は[SV]からプロファイルを継承しているため、[SV]はプロファイル決定子である。それを[SV] schema を太線のボックスで囲むことで示す。また、合成構造は[SV]の一事例であり、両者の範疇化関係は精緻化関係である。そのため、S から T'へ向かう実線の矢印で示す。一方、[V-RP]と合成構造はプロファイルが違うので、範疇化関係は拡張である。それを T から T'へ向かう点線の矢印で示す。

6　無標コード化と有標コード化の接点

無標コード化と有標コード化の間には、はっきりとした境界線がなく、接点と思われる中間状態も存在する。まず、次の例から検討してみよう。

(1)　张三走累了脚。

(2)　张三吃饱了肚子。

ここでは、例(1)を例にとってみよう。例(1)では、動作主(张三)と被動者(脚)は、完全に分離した個体ではなく、全体と部分の関係にある。図 6 では、全体･部分関係は、lm が tr の内部に存在することで示される。例(1)は、「*脚被张三走累了」のように、受動化ができないので、無標コード化の周辺的な拡張例である。これは先に述べたように、言語構造に対して概念が原型から乖離する場合である。このような拡張例には、無標コード化と有標コード化との接点が最も観察されやすい。

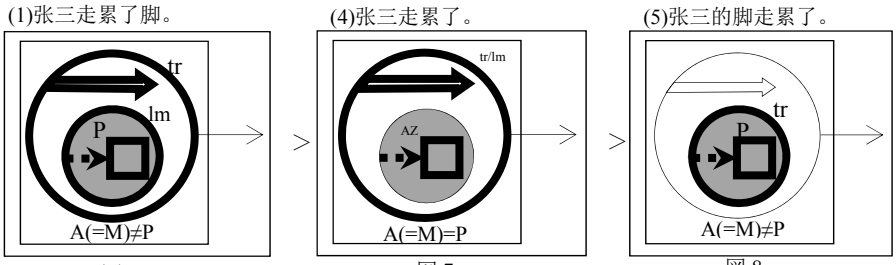


図 6　　図 7　　図 8

一般的には、ある実体は多面的(multifaceted)であり、特定のドメインと相互作用を行い、特定の関係において直接な役割を果たすのはその実体の特定の側面だけになることが多い。「累」の状態変化を経験する変化主体は、経験主全体の場合もあるし、その一部分の場合も考えられる。しかし、厳密に言えば、状態変化に直接に関わるのは経験主全体のすべてというよりも、その一部分のみ、即ち活性化領域(active zone=AZ)であることが多い。

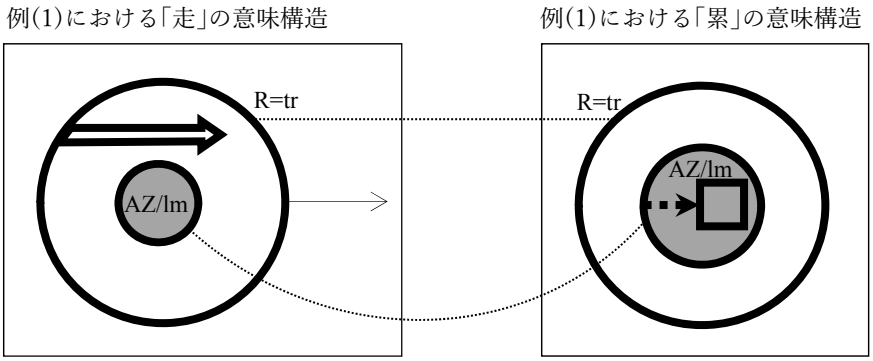


図 9

例(1)の場合に、「累」の変化主体の活性化領域は、「走」の動作主の活性化領域と同一物である「脚」である。それは、例(1)の他動構文のレベルで lm としてプロファイルされ、目的語として具現化される。分かりやすいために、「走」と「累」の意味構造における活性化領域(AZ)のプロファイル状態は、図 9 に示すことができる。

「走」と「累」の意味構造では、活性化領域同士と参照点同士を結ぶ点線は、同一性を示す対応線である。活性化領域も参照点も太い線で示すことで両方ともプロファイル状態にあることを意味する。しかしながら、活性化領域は必ずしもいつもプロファイルされると一致するとは限らず、むしろ乖離する場合のほうがより一般的である。Langacker(1987:273, 1995:27)は、プロファイルと活性化領域の乖離は、認知的にプロミネンスが強い存在[1]を参照点にして際立たない存在に注意や意識を向ける(メンタル・コンタクト)といった人間の参照点能力によるものであり、非常にユビキタスな概念的・言語的現象であると主張し、図 10 のように示している。

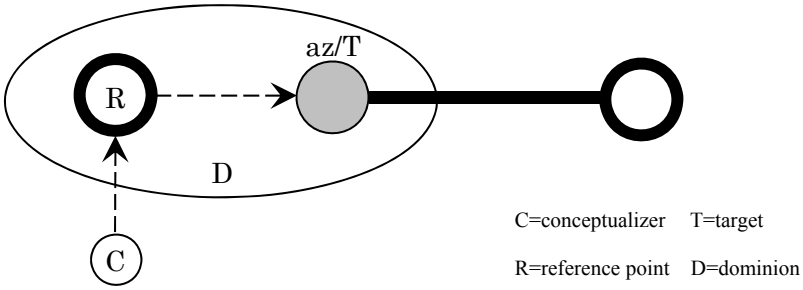


図 10. Active-Zone/Profile Discrepancy (Langacker1995:27)

図 10 では、C が R を経由して T と結ぶ矢印は、概念化者(C)が参照点(R)を喚起して活性化領域のターゲット(AZ/T)とメンタル･コンタクトを作り上げるメンタル・パス(mental path)を抽象的に表現したものである。また、参照点を媒介にしてアクセス可能な範囲は、参照点の支配領域(D)を構成する。プロファイルと活性化領域の乖離は、本質的にはメトニミーの特殊現象である。

例(1)の把捉事象において特に重要なのは、図 10 のような参照点構造を通して、参照点全体の状態変化(張三累了)が活性化領域の状態変化(張三的脚累了)をメトニミー的に意味することもできれば、反対に活性化領域の状態変化(張三的脚累了)が参照点全体の状態変化(張三累了)を指し示すことも可

[1] 認知的に際立つというのは、Langacker(1995:28)によると、①人間(human)＞非人間(nonhuman)、②全体(whole)＞部分(part)、③具体的(concrete)＞抽象的(abstract)、④可視的(visible)＞不可視的(nonvisible)のような原則がある。

能という点である[2]。これは、参照点構造において、参照点(张三)も、活性化領域(脚)も、プロファイルを受けることが可能だからである。言い換えれば、プロファイルは、参照点と活性化領域の間をシフトすることができるのである。

参照点(张三)がプロファイルを受ける際に、図 7 が示すように、プロファイルと活性化領域(AZ/灰色部分)の乖離が生じてくる。そのとき、活性化領域としての「脚」はプロファイル(lm)から外されて背景化を受け、参照点としての被動者全体(张三)が lm としてプロファイルを受けることになる。従って、被動者全体(张三)は他動詞構文で目的語として具現化され、例(3)が成立するはずである。

(3) *张三走累了自己。

(4) 张三走累了。

ところが、例(3)は非文である。不成立の理由としては、図 11 が示すように、合成構造のレベルにおける「累」と「走」の意味構造では、変化主体の活性化領域(AZ=脚)と動作主の活性化領域が同一物であるだけではなく、活性化領域にメンタル・コンタクトするための参照点(R=张三)も同定されているからなのである。

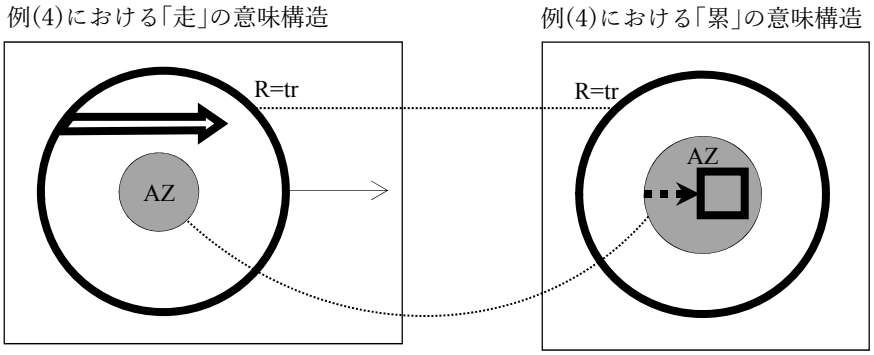


図 11

図 11 では、点線の対応線は両者の活性化領域(AZ=脚)や参照点(R=张三)の同一性を示している。左側の「走」の意味構造では、参照点(R=张三)は、最も卓立性の強い tr 状態を与えられている(R=tr)。更

[2] メトニミー関係が認められない場合は自他交替ができないようである。例えば、「张三走肿了脚」と「*张三走肿了」や「张三走疼了脚」と「??张三走疼了」のような場合である。なぜなら、活性化領域の状態変化(脚肿了)は、参照点全体の状態変化(张三肿了)をメトニミー的に指し示すことができないからである。反対もそうである。根本的な原因としては、「肿」や「疼」の参照点構造において、プロファイルは活性化領域(脚)から参照点(张三)にシフトすることが不可能だからである。

に、「累」の参照点(R=张三)は、「走」の参照点と同定されているため、その tr 状態を継承することになる。従って、例(4)のように、参照点は目的語ではなく、主語として具現化される[3]。

例(4)では、図 7 が示すように、前述の典型的な有標コード化の場合(门推开了)と異なり、動作主(A)と被動者(P)と移動物(M)と同定されている(A(=M)=P)。これはいわゆる役割融合(role conflation)という現象である。しかし、一つの節では、移動と状態変化を同時に表現することができないという一義的経路制約(Unique Path Constraint/Goldberg1995:82)があるため、動詞「走」の移動の意味が構文のレベルでは抑制されて背景化されている(楊明 2010:4)。図 7 では細い実線の矢印で背景化された移動のプロセスを表す。更に、移動のプロセスが背景化されたために、移動物(M)も tr 状態にはないと考えられる。従って、動作主と被動者という二つの意味役割だけが最も卓立性の強い tr 状態を与えられて主語として具現化されている。そのため、両者を結ぶ力動的関係(二重矢印)も、生理的な状態変化のプロセス(点線の矢印)も構文レベルでプロファイルされることになる。図 7 では、太い線でそれぞれのプロファイル状態を表現している。

(5)　张三的脚走累了。

更に、例(5)のように、図 10 のような参照点構造において活性化領域だけがプロファイルを受け、同時に参照点つまり動作主と被動者は卓立性の強い tr 状態から外される場合もある。即ち、動作主の脱プロファイル(deprofile)の場合である。それと同時に、図 12 の「走」の意味構造が示すように、動作主と被動者間の力動的関係もプロファイルから外されることになる。また、図 12 の「累」の意味構造が示すように、参照点(R=张三)が背景化されるので、プロファイルされた活性化領域(脚)の修飾語(张三的脚)としてコード化されることが可能である。図 12 の「走」の意味構造と「累」の意味構造を統合した図 8 が例(5)の意味構造になる。

通常ならば、参照点が認知的に際立ちやすいものでプロファイルを受けるのが一般的である。ところが、この場合は、参照点がプロファイルされず、通常卓立性の弱い活性化領域がプロファイルされるようになっている。つまり、これは、例(5)のように、有標コード化の一例であると考えられる。

---

[3] しかし、「张三刺伤了手」の場合は、「手伤了」と「张三伤了」が互いにメトニミー的に指し示すことができて、参照点構造において活性化領域(手)も参照点(张三)もプロファイルを受けることが可能である。ところが、「*张三刺伤了」のように、参照点が主語として具現化されず、例(4)のような自他交替ができない。というのは、動詞「刺」の意味構造では、「张三刺自己」のように、参照点(张三)が lm 状態になりうるからである。この際に、「伤」の参照点は「刺」の参照点と同一物であるので、その lm 状態を継承することになる。そのため、「张三刺伤了自己」が言えても、「*张三刺伤了」は言えない。但し、動作主がプロファイルからはずされ、脱プロファイルされた場合の意味では、「张三(被自己)刺伤了」又は「张三的手(被自己)刺伤了」は成立する。

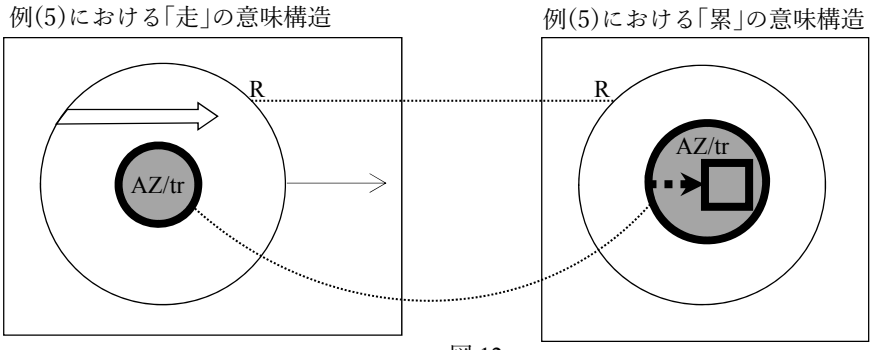


図 12

この節で検討してきたように、例(1)と(4)と(5)の意味的な相違点は、図 6 と 7 と 8 が示すように、参照点構造における参照点と活性化領域のプロファイル・シフトによって統一的説明を与えることができる。つまり、例(1)では、参照点と活性化領域の両方がプロファイルされている(図 6)。例(4)では、参照点だけが tr 状態を与えられる(図 7)。そして、例(5)では、活性化領域のみがプロファイルを受けており、参照点は背景化されているのである(図 8)。例(1)と(4)と(5)は、プロファイル・シフトによって事態把握の仕方(construal)が切り替わっており、無標コード化と有標コード化が実現されているのである。この意味では、両者は非常に密接な意味関係を持っていてはっきりした境界線がないことがいえる。

又、例(4)(張三走累了)では、動作主は tr 状態を与えられているので、動作主指向の規範的な配列(図 3(a))に合致する側面がある。一方、その同一物の被動者は、例(3)が示すように、二番目に卓立性が強い lm 状態を与えられて目的語として具現化されない。これは動作主指向の規範的な配列に違反する側面である。つまり、有標コード化と無標コード化の両方の性質を部分的に兼ね備えているので、中間的な存在であるともいえる。

7　まとめ

本稿では、認知文法の枠組みにおいて、無標コード化と有標コード化の視点から、中国語の他動型結果構文と自動型結果構文の構築について考察を行った。合成構造[V-RP]は、行為連鎖又は因果連鎖の概念を記号化し、それを抽象的な認知ドメインとして喚起する構文スキーマである。[V-RP]を述語とする自動構文と他動構文は、概念的内容としての特定の行為連鎖に、異なる事象解釈の仕方(construal)を押し付けるものである。この過程は、本稿では、[V-RP]が自動構文や他動構文と統合することで記述されるものである。

言語類型論の視点から見ると、中国語は対格言語に属し、動作主指向が無標コード化のパタンにな

る傾向が強い。「张三推开了门」のような他動詞型結果構文は、把捉事象に関する無標コード化パタンになり、「门推开了」のような自動詞型結果構文は、有標コード化パタンになると考えられる。しかし、言語構造に対してコード化される概念が原型から乖離する拡張例(例(1)や(2))がある。このような拡張例は、参照点構造のプロファイル・シフトにより、自他交替が簡単に実現される。特に、例(4)のような例は中間的な接点だとさえ言える。有標コード化と無標コード化は連続体をなしている可能性が高いと思われる。

参考文献

Croft, William 2012 *Verb: Aspect and causal structure.* Oxford University Press.

Goldberg, Adele.1995: *Construction*: *A Construction Grammar Approach to Argument Structure.* Univ. of Chicago Press.

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. 1995 Raising and transparency, *Language,* Vol.71, pp. 1-61.

Langacker, Ronald W. 2002. *Concept, Image, and Symbol: The Cognitive Basis of Grammar*. Berlin: Mouton de Gruyter.

Langacker, Ronald W. 2004. Grammar as Image: The Case of Voice. Barbara Lewandowska-Tomaszczyk and Alina Kwiatkowska (eds.), *Imagery in Language: Festschrift in Honour of Professor Ronald W. Langacker*, 63-114. Frankfurt am Main: Peter Lang. 2004. Łódź Studies in Language 10.

Langacker, Ronald W. 2009. Constructions and Constructional Meaning. Vyvyan Evans and Stéphanie Pourcel (eds.), *New Directions in Cognitive Linguistics*, 225-267. Amsterdam and Philadelphia: John Benjamins. Human Cognitive Processing 24.

楊明. 2008.「動補構造における構文および意味統合」,『人文社会研究』第17号，千葉大学。

楊明. 2010.「非能格自動詞による動補構造に関する構文文法的な考察－パートニミーとトポニミーによる意味拡張」,『現代中国語研究』朋友書店。

楊明. 2013. 『結果構文の認知意味論的研究-中･日･英を例に』，知識産権出版社。

（よう めい・関西学院大学言語教育研究センター）

The causative alternation of Chinese resultative construction: The interface between unmarked coding and marked coding

YANG Ming

Keywords: marked-coding, unmarked-coding, reference-point construction, metonymy

Abstract: There is a kind of compositional predicate which is composed of verb and resultative predicate and such predicate falls under the term resultative constructions in Chinese. The compositional structure can be integrated with many argument structure constructions. For example, it can be integrated with SVO or SV construction to form transitive or intransitive resultative construction respectively. Based on the mechanism of marked and unmarked coding system, this paper focuses on the semantic structures via observing the alternation of profiling imposed on the conceptual content when integration happens. Moreover, I propose that unmarked coding and marked coding may form a continuum.