

日本手話の移動事象表現

今里典子*

Motion Event Expressions in JSL

Noriko IMAZATO*

ABSTRACT

When human languages describe motion events in the real world, they exhibit different intralinguistic patterns, but share some similarities as well. As a part of our cross-linguistic research project, we conduct an experiment asking consultants to describe the 52 videos of various motion events in Japanese Sign Language (JSL). Our observation and analysis of these results reveal the features of JSL motion expressions as follows. JSL shows high frequency of use of both setting and serial verb construction (SVC), which consists of a series of verbs designating starting action, manner of motion, continuous path, and the final state of the path in a linear order. In this language, path and deixis are inseparable. We also report that the verb “miru” (see/look) has a special function to fulfill in the path of motion as the final element of an SVC.

Keywords : 日本手話(JSL), 移動事象, コーディング, 状況設定, 連続動詞構文(SVC), 経路

1. はじめに

人や物が時間の経過に伴って3次元の空間を移動するような出来事、つまり移動事象を、世界の様々な言語はどのように表現するのだろうか。異なる言語間ではどのような違いが見られるのだろうか。また共通する傾向は見られるのだろうか。ビデオ実験の手法を用いて、アジア、アフリカ、ヨーロッパなど世界の言語を対象に、それらの言語が移動事象をどのように表現するのかを記録・記述し比較を行う。科学研究費B「移動表現による言語類型：実験的統一課題による通言語的研究」課題番号15H03206（研究代表者：松本曜）のプロジェクトの一環として、日本手話（JSL）を対象に調査を実施した。本研究では、実験データの分析結果から、調査対象言語の中で唯一の視覚言語であるJSLの移動事象表現の特徴を明らかにする事を目的としている。2節でプロジェクトのビデオ実験の手順を概観し、3節でJSLの実験時に工夫した手順を説明する。4節では分析のためのコーディング時に、他の調査言語とのモダリティーの違いから問題となったポイントを洗い出し、対応策を示す。5節で、実験によって得られたデータの分析からJSLの移動事象表現に見られる

特徴を明らかにし、6節で結果をまとめ、最後に今後の課題に触れる。

2. 基本的実験手順

プロジェクトでは、人が道を歩く、また建物に出入りするなどの自立移動のみならず、ボールを蹴ってゴールに入れるような場合の使役移動表現もあわせて、様々な移動事象が全部で52種類のビデオ映像として準備されている。それぞれの映像には、調査対象言語による簡単な状況説明が文字によって提示されている。実験者はこれらの映像を調査対象言語の話者に提示し、その言語でどのように表現するのかを話してもらう。音声言語の場合は表現された音声データを録音し、記述し、すべての言語に共通のコーディング・シートにその言語の文字（または発音）で入力して分析を行う。最終的にはデータの統計処理をして経路やダイクシスなどの表し方を様々な視点から比較し、各言語の特徴や共通性を調査することになる。

但し、視覚言語であるJSLを、他の音声言語と同じように、実験し記述し比較する際には、モダリティーの違いに起因するいくつかの問題が起こる。

3. JSLの実験手順

3.1 コンサルタント 上で述べた研究手順に基づき、JSL

* 一般科 教授

サイナーの協力のもと実験を行った。コーディングの対象として使用したデータのコンサルタントは撮影当時 29 歳～52 歳、2 歳以前に失聴したデフ・ファミリー出身の聾者で、聾学校で教育を受け、JSL が第 1 言語であると認識しているネイティブ・サイナーである。

3.2 コンサルタントへの情報提供 実験データの映像には、調査対象言語で簡単な状況説明文がついている。JSL には正書法がないが、JSL サイナーは書記日本語の学習経験があるので、映像に付随する説明文は日本語版のまま使用した。本来調査言語を使って口頭で行われる実験に関する説明は、ネイティブ・サイナー 1 名に依頼し、①研究目的、②個人情報取り扱い規定、③具体的な実験手順、以上 3 つを説明した JSL 版映像を作成し、各コンサルタントに提示した。JSL による情報提示の理由は、まずコンサルタントの第 1 言語で誤解のないよう説明を行うためであり、また実験時にもできるだけ日本語を介入させないためである。個人情報取り扱いに関する確認は、特に JSL 研究においては重要な段階である。JSL による表出はすべて後で分析するために（音声言語で録音するのと同じ意味で）ビデオで撮影する。音声言語の場合、録音は音声のみでよいが、JSL では顔を含む上半身を録画する必要がある。また音声言語の場合、文字や発音記号に変えてしまえば発言者の特定はできないが、JSL の場合、文字のみによる説明では表しにくい時には、論文内や発表時に撮影した映像の一部を写真や映像の形で公開する可能性もある。従って映像の撮影、使用、保存についてはコンサルタントの理解と同意が不可欠である。①②を使って研究への参加意思と映像撮影への同意を確認後、③の映像を見てもらい、疑問点がなければ実験を開始した。

3.3 実験 コンサルタントの右斜め前方にパソコンモニターを、正面前方に撮影用のビデオカメラを設置する。実験中コンサルタントは自分でパソコンを操作し、順番に実験映像を写して見て理解したのち、正面に向き直って表現をする。ビデオカメラを操作する実験者がそれらを撮影する。表現間違い（=いい間違い）等があつてコンサルタントから要望があれば、その場ですぐに撮り直し、それをデータとして分析対象としている。本研究で実施した A 実験には 52 の映像があり、8 名分を分析したので映像に対応する表現は 416 である。

この後、手順では共通のシートに例文を入力し、共通の基準に従ってコーディングをする事になっているが、JSL ではこの分析になじまない部分もあつた。次節では問題点を 4 つ挙げた上で、分析を可能にするための対応を示す。

4. コーディング上の問題と対応策

4.1 問題 1: 語に付随する空間情報 JSL では 3 次元空

間（手話空間）に手話表現を表出するので、すべてではないが多くの語に、修飾の形ではなく直接、空間情報が付随する。例えば名詞として表されるトラジェクターとしての移動対象や、移動経路周辺にあるランドマーク、また動詞として表される動きの表現には、語の指示対象の位置や向き、動きの始点や終点の位置等の情報が必要である。具体的な例文を使って説明する。なお以下 A-01_1 の記号はプロジェクトで準備されている A, B, C の 3 種類の実験の中で、A 実験で準備されている 1 つ目の映像に対する、1 人目のデータであることを示している。

A-01_1

(1) 道 s-f 女 f 歩く[足] 歩く[人]f-s

((目の前に縦にのびる) 道を (前方にいる)

彼女が歩いて (サイナー方向に) 来る)

まず名詞の場合を考える。JSL では、例えば小指のみを指先上向きに立てる「女」を表現する場合、その語をサイナーから見てどの位置に表出するかを決める必要がある。サイナーのいる位置を s, その前方の離れた位置を f, 利き手側を x, 非利き手側を y, とすると、例えば女性がサイナーから離れた前方にいるのなら「女 f」、すぐ近くにいるのなら「女 s」と表す。また音声言語では道が観察者に対してどのような向きにあるかを語が指定する事はないかもしれない。しかし JSL の場合、サイナーは「目の前に縦にのびている道」の上にいるのか、それとも「サイナーの前方に左右に長く横たわっている道」を横方向から観察しているのかを表現し分けなければならない。前者なら「道 s-f」と表現し、サイナーは出来事の参与者で移動の始点や終点として関わる可能性が高い。後者なら「道 x-y」と表現し、サイナーは、客観的な観察者として移動事象を描写することになる。例(1)ではサイナーは道の上において、同じく道の上の前方からやって来る女性の移動の終点あるいは目標点として移動事象に含まれていることになる。

次に動詞の場合、ある人がサイナーの前方から近付いて来るのを描写する時、「歩く[人]f-s」のように徒歩移動の始点 f と終点 s という具体的な位置の情報が必要である。もしこの経路を反対に移動した場合には動詞の手の動きが逆になり、「歩く[人]s-f」とならなければならない。

音声言語との比較を行う際にこれらの情報が必須という訳ではない。しかしこの情報がなければ JSL の記述は不可能である。その意味からこれらの空間情報はコーディングの付加情報として記載した

4.2 問題 2: 手指表現以外の要素 手話言語は手指で表現するだけでなく、表情や口形、頭や体の動きや傾き等も重要な意味や統語機能を持つ要素である。移動

事象に絞っても、例えばいわゆる無変化動詞（空間情報を含まないタイプの動詞）に伴われる「頭と体の傾き」は移動の方向を表示できる。例えば「走る」という、空間情報を含まない様態を表す無変化動詞と同時に「体の前傾」があれば、前方に走って行く、という意味を表す事ができる。しかし今回のコーディングは2つの情報を同時に表現することに対応していないので、非手指表現は基本的にコーディングせず、手指表現を分析対象とした。但し特に必要な場合、例えば節の切れ目に現れる「うなずき」や「間」、「体の傾き」などは記述レベルでは記載してあり、述部が連続動詞構文を構成するかどうかの判断等に利用している。

4.3 問題 3: 2つの手話表現の同期 JSL のコーディングで最も悩ましいのは、JSL（を含む視覚言語）では両手が使用でき、時にそれぞれが同時に別の内容を表現する事ができる点である。一般的に JSL および他の手話言語では、主に利き手で移動対象を表す手形（類辞以後 CL、詳細は 4.4 参照）を作りそれを手話空間内で動かす訳だが、その動きと同時に重なるように非利き手がランドマークの空間情報を表示できる。例えば次の例文を見てみよう。但し PT は指差しを表し、PTTfi は f の位置を指差してかつ同じ i マークの付いた語を表す手形と接触 (T) する事を示す。

A-32_1

- (2) a. 道 s-f 自転車 [自転車]fi T 目指す
PTTfi---|
((目前に伸びる)道の向こうの自転車を目指して)
- b. ボール 蹴る 転がる[ボール]s-(f) ~
~ 転がる[ボール](s)-fi T N
[自転車]fi-----|
((ボール)を、けり(ボールが)転がり
(自転車まで)届く)

例(2)は一つの映像に対して表出された一続きの文であるが、(2a)部分は移動事象がおこる状況を設定し、(2b)部分はボールの移動する様子を描写する使役移動構文の節である。(2b)の～はその前後の語はひとつの述部として滑らかに続いている事を示す。(2a)、そして(2b)の～以降の部分はどちらも2行書きになっている。1行目は利き手のみによる片手手話の語、または両手手話（両手の表現をあわせて一つの語を表現する語）を、2行目は非利き手のみの表現を表す。つまり(2b)で、動詞「転がる」を表す利き手の手形は s から移動を始め、その後非利き手で表された[自転車]と同じ位置に至り、最終的には利き手と非利き手の2つのサインは f の位置で接触する。最後の N は「うなずき」を表しており、節の終了をマークする。

さて(2b)において、語が一度にひとつずつ線上に表出されている途中で、突如非利き手によって終点のランドマーク「[自転車]fi」が現れている。つまり利き手による語と非利き手による別の表現が同時に表出されている。音声言語では語や形態素は必ずひとつずつ順番に並び、2つの語（形態素）が同時に現れる事はない。コーディングもそれにあわせた作りなので JSL の有り様をありのまま分析するわけにはいかない。しかも非利き手の表現は移動表現に必要な終点を表しているのでも省略すべきでもない。そこで今回のコーディングでは、2つの表現が（少なくとも）一定時間、同時に表出されている場合には、少しでも先に表出されはじめた要素から時間順にコーディングした。また非利き手で現れることの多いランドマークの空間情報を含む CL は、同時に利き手で表される動詞の構成要素と考え、利き手で表出されている連続動詞と共起する場合、連続動詞を分断する力はないものとして分析する。

4.4 CL の取り扱い コーディングの過程では、語の品詞を指定することになっているが、(2b)の「[自転車]fi」などはどのように考えるべきだろうか。JSL の例で[]でくくられている表現、例えば[人]や[自転車]などは、手話言語学では CL（類辞=classifier）と呼ばれている表現である。CL は動詞または名詞に付いて現れる拘束形態素と考えられる。「自転車 [自転車]fi」の場合は、名詞「自転車」に空間情報を付加する為にその直後に現れている。一方(2b)の「転がる[ボール]s-(f)」の場合も[ボール]は動詞に抱合される形で現れ移動対象の動きを表現している。どちらの場合も[CL]はそれぞれの名詞および動詞の構成要素と考えて分析する。また、移動対象の種類や位置は重要な情報なので記述し、コーディングにも追加情報として記載している。CL に関する手話の特徴は、5.2 に詳述する。次節では JSL を分析するため本節で述べた対応通り分析を行った結果、明らかになった特徴について述べる。

5. JSL の移動事象表現の特徴

5.1 状況設定 まず非常に高い確率（例外は A-23_1 の 1 例）で、移動事象を表現する節の主語の前に状況設定が表現され、サイナーの視点が明示されるという特徴がある。状況設定とは、サイナーの立ち位置から観察した移動事象の起こる場所の詳細記述の事である。

A-03_3

- (3) a. 道 y-x N PT1 いる N
(横たわる道があり私 (=サイナー) が s にいて)
- b. 友人 y PTfy N 自転車 PTfx N
PTy A
(友人が y にいて、自転車が x にあって)

c. 友人 N

歩く[足]y-x

(友人が y から x (自転車の方) に歩く)

例 (3)は、1つの移動事象映像を表す際にひとつづきに表現されたものである。実際の人の移動は(3c)の節が表しているが、その前に(3a)部分では経路である「道」のサイナーに対する向きと位置、(3b)部分では移動対象である友人の出発位置とゴールである自転車の位置が表現されている。(3a)(3b)では全体の状況描写、つまりどの参加者が手話空間のどの位置に配置されるかが表されている。3次元の手話空間にまず設定されるのは、必ずサイナーの位置を含むサイナー視点の状況である事に留意したい

5.2 述部の連続動詞構文(SVC) 状況設定の後に節を改めて、SVの順に表現は続く。(3c)の述部において動詞は1つだけだが、(1)では2つ、(2b)では3つの動詞が並ぶ。複数の動詞が並列される連続動詞の例は非常に多い。自立移動の30例に限っても、コンサルタントによって多少のばらつきはあるが、述部が2つ以上の動詞で構成されている割合は自立移動の文全体の79%であった。紙面の都合上、個々の例についての細かい分析は割愛する。

Aikhenvald (2006) ⁽⁴⁾は世界の言語類型を概観し、連続動詞構文(SVC)は、一連の動詞が、接続や従属等の統語的依存関係をあらわす明示的なマーカーをもたずに1つの述部として機能し、単独の出来事として描写されており、1つの節である、と主張している。

JSLにみられる連続動詞では特別なつなぎ表現(リンカー)は存在せず、接続や従属等の統語的依存関係のマーカーも持たない。またJSLでは「うなずき」や「間」は節を区切る機能をもつのだが、動詞の間にこれらの要素が入っていない事が確認できる。ではJSLの連続する動詞は単独の出来事を表すと認められるだろうか。JSLでは両手で別々の表現を同時に行う事ができることは既に見た。そこで主に利き手で動詞を表現している途中で、もう一方の手の手形としてCL(とCLを導入する為の直前の名詞(句))が現れる可能性がある。但しすでに述べたように、非利き手の要素はこの連続動詞を分断する力はないと仮定して分析している(4.3参照)。さらにJSLの連続する各動詞のCLは、連続動詞の中で必ず共通した移動対象を指示する。(1)の「歩く[足] 歩く[人]f-s」の2つの動詞に含まれるそれぞれのCLは、はじめは[足]、次は[人]と手形は変わるが、どちらも主語も「女f」を指示している。このように連続する動詞に含まれるCLがいずれも同じ移動対象を指示するという事は、動詞が一連の出来事を表す事を保障する。(2)でも「(ボール) 蹴る 転がる[ボール]s-f 転がる[ボール](s-fi)」に見られる3つの動詞で、「蹴る」の目的語であるボールがCL[ボール]

として、それに続く2つの「転がる」に抱合されている。「蹴る」にとって目的語であったCLは後半2つの動詞では主語へと役割を変えてはいるが指示対象は一貫して移動対象である。また今里(2007) ⁽²⁾で提案された方向一致制限も関係しているかもしれない。この制限は、連続する動詞の最後に現れる動詞(後述の経路1または2の動詞)が指示する方向と、前置される動詞のサイナーの体の向き、また(後述の経路1の動詞)の手形の移動方向が一致する、という制限である。例えば(2)の例では、SVCの最後の動詞(転がる)は「(s-f)とサイナーの位置から前方への方向を表している。このとき、前置する2つの動詞について、ひとつめの「蹴る」を表す間の体の傾きの方向も、「転がる[ボール]s-f)を表す場合の手形の移動方向も、前方であることが観察できる。最後に現れる動詞が指定する方向が述部に含まれる他の動詞を表す際のサイナーの体の向きとして共有されるという事は、それらが何らかの単位を構成していることの証左であるといえよう。これらの観察からJSLの連続する動詞は、単独の出来事と認識されており、SVCをなしていると考えられる。

最後に移動構文に現れるSVCの動詞出現語順についてまとめておきたい。動詞はランダムに現れるのではなく、基本的に表現する内容との一定の対応関係、「起点活動→様態→経路1→経路2」の順番が保たれている必要がある。起点活動とは移動が開始されるきっかけ部分であり、例えば、呼ばれて振り向き自立移動を開始する直前の「振り向く」や、サッカーボールを蹴ってゴールに入れる使役移動の場合の「蹴る」等を想定している。様態は「走る」「歩く」「転がる」等移動物がどのような方法で動くかという事である。経路1は、移動物が動いた結果できる軌跡のことで、例えば「s-f」、「x-y」のように表される。経路2は移動事象の最終段階で、移動を止める「hold」や「接触(T)」、または特定のエリアに「入る」、ある場所から「去る」ことによっていなくなる、などの動詞が含まれる。またこれらの4種類がすべて必ず揃っている必要はない。起点活動は使役移動構文では現れる事が多いが、自立移動構文ではまれである。一方述部が様態動詞のみのデータも観察されなかった。終点がぼやかされ、到着が確実でない移動の場合は経路1のみで経路2は現れない。逆にこれらの意味の内いくつかは重なり合うこともある。例えば(1)の「歩く[足] 歩く[人]f-s」では、様態が、1つ目の動詞でも2つ目の動詞でも表されている。この重なりはダイクシスで最も顕著で、経路1と2が両方表現されるならダイクシスも必ず2回繰り返される。なぜならばJSLにおいて経路にはダイクシスが分ち難く含まれているからである。手話空間で経路を表現すれば、必ずサイナーを参照した位置や方向が明示されるのである。ところで一方で、経路が様態より先に表される等、基本の順序が入れ替わる例はほ

とどかない。この事実は、JSL の SVC を構成する動詞は、対象が移動した結果の軌跡通りに並ぶ必要があるという強い制約があることを示している。(2b)の使役移動の文では 3 つの動詞はそれぞれ経路の開始部分(蹴る)・中間部分(様態/経路 1)・終了部分(経路 2)に相当し、出来事の起こった順に、移動対象を表す CL を一貫して共有しながら一続きに表現されている。

5.3 空間関係表示を担う要素 移動対象がある方向を目指す、またはある場所に到着するということを表す為には、例えば英語では前置詞の *toward*, *to* や *at*, 日本語では後置詞「へ」や「に」などの機能語が役割を担う。一方 JSL では、既に見たように CL が大きな役割を果たす。(2b)の例では、利き手で表される動詞「転がる[ボール]s-fi」のうち CL[ボール]を表す手形が、手話空間内をサイナーの位置から前方へ動かされるが、非利き手による[自転車]fi を表す手形が途中からサイナー前方に現れる。そして利き手の手形は、非利き手の手形の位置に近づき、最終的には接触する。この 2 つの CL の接近と接触によって、いわゆる *toward/to/at* や「へ」「に」が表す意味が表現出来る。つまりそれぞれの手形同士の相対的位置関係が、そのままトラジェクターとランドマークの位置関係を表し、未着、接近、到着、通過などの意味を表すことになる。本論では 4.3 で規定したようにどちらも動詞の一部として分析されていることから、JSL では空間関係は動詞によって表されるという事になるだろう。

5.4 動詞「見る」の経路表示機能 他の音声言語ではおそらく観察されないのではないかと考えられる JSL の特徴として、動詞「見る」が経路表現に関わることを観察した。この例について最後に見ておきたい。

実際の分析の前に JSL の「見る」という動詞について解説する。JSL にはいくつかの視覚に関する動詞があるが、その中で、「見る」という語は、いわゆる一致動詞(手形の移動起点が主語、終点が目的語を指示するようなタイプの動詞)に分類されている語で、手形が手話空間内を自由に動く事ができる。基本形は V サインの手形の指先を見るべき対象の方向に向けて手の甲を目の位置においたものを、そのまま対象の方向に動かす形で表し、この手形の動きは目から出る視線を意味していると考えられる。この場合、この語は「見る s-f」と表記される。またサイナーの目元の位置に手形を置いたまま、注視点を指し示す指先のみを動かして「見る」事もできる。この場合は例えば「見る<x->y」と表記される。今回のデータでは「見る」を含む次の(4b)(5b)のような移動構文の例が観察された。

A-18_5

- (4) a. 休憩所 [杵]x=y 座る s 見る<y->x
(休憩所の杵に座って見ると)

- b. 友人 スキップする[足]x-(y) 見る<(x)->y
(友人がスキップして(横切って)行く
(の見える))

A-26_5

- (5) a. 階段 s-xu (略) 友人 (略)
(上がる) 階段があって友達が(下に)いて
- b.
(略) スキップする[人]s-(f) 見る s-fu N
(スキップして上がる(のを見る))

どちらも a は状況設定である。

(4b)では 2 つの動詞が並列しているが、最初の動詞である「スキップする[足]x-(y)」には、1 つの動詞で様態(「スキップする」と経路(「x-(y)」)が表されている。特に経路は手形がサイナーの利き手側 x から非利き手側 y 方向へサイナーの体の正面あたりまで動く。そして次に 2 つ目の動詞「見る」が間を置かず現れて、手形の指先が、サイナーの体の正面あたりから y の方向に水平に素早くなめらかに動かされる。「見る」はもちろんサイナーが移動物の動きを視線で追って見ているという意味を表してはいるのだが、実はこれら 2 つの動詞が合わさることで、サイナーの目の前を横切る「友人」の全経路を表現している事がわかる。「見る」は経路の後半部分の空間情報を補っているのである。

次に(5b)の並列する二つの動詞のうち、1 つ目の「スキップする[人]s-f」では、様態(「スキップする」とサイナーから前方への経路(「s-(f)」)が表される。2 つ目は「見る s-fu」だが、「u」は上方向を示している。従ってこの動詞はサイナーの位置から前方上方へのすくい上げるような視線の動きを表す。状況設定では階段の位置と向きが表されており、サイナーが階段の正面下の位置にいることも明示されている。手形の上方への動きは実際この「見る s-fu」でしか指定されていないので、全経路の完成にとって「見る」の空間情報が不可欠であることがわかる。やはりこの連続する最後の動詞「見る」は経路を明示する機能を担っていると言えるだろう。

最後に考えなければならないのは、この「見る」を含む並列の動詞群を、いわゆる SVC と考えても良いのかという問題である。確かに 2 つの動詞の間には「間」や「うなづき」を含む他の形態や語は入ることはなく、滑らかにつながって対象の動く経路全体を表現しているひとつの節である。SVC と判断して良いと考える。CL の役割について考えると、自立移動構文は基本的に(1)や(3)で見たように動詞の並びの中で移動対象は常に主語である。一方経路を表す動詞が「見る」になると、この関係は保たれない。(4b)(5b)では、はじめの移

動動詞では主語であった移動対象が、「見る」にとっては目的語に変わっている。但し使役移動構文においても様態以降の部分は自立移動構文にあたるので移動対象は主語であるが、(2b)の「蹴る」のような起点活動の動詞ではこの関係は保たれず、移動対象は動詞の目的語になる。CLが節の中でどのような要素(主語または目的語)となるかという視点から、構文ごとの下位タイプの分類は可能かもしれないが、少なくともJSLにおいては、移動対象がCLの形式で継続的に動詞の中に引き継がなければならない事と、動詞の集まりは移動の結果の経路をはじめから最後まで時間順に線上に表現しているという事実が重要であり、この条件がJSLのSVCの成立を支えていると言える。

6. まとめ

JSLについて行ったビデオ映像を利用した実験について、3次元空間を利用する視覚言語と他の音声言語とのモダリティーの違いによって引き起こされる手順上の、また分析過程での問題点を整理し、音声言語との分析や比較が可能となるように対応策を提案した。その方策に則って行った分析から、JSLの移動構文に見られる特徴を4点明らかにした。まずJSLでは、移動事象を表現する際に、非常に高い頻度ではじめに状況設定が行われ、移動事象に関連する参加者のサインア視点の空間情報を明示する必要がある事、次に述部は複数の動詞が並ぶSVCを取ることが多く、これらの動詞は、移動対象をCLの形で共有し、基本的に、起点活動→様態→経路1→経路2と移動経路を辿って時間順にあらわれるが、ダイクシスは経路(1および2)に常に含まれる事、さらに移動対象とランドマークの関係は、動詞(と抱合されるCL)によって表現されること、そして動詞「見る」がSVCの最後に現れて経路の一部を補い明示できる事、にまとめられる。

今後はJSLにみられた上記の特徴や現象は他の音声言語でも観察出来るのかどうか比較する必要がある。JSL以外にもSVCをもつ諸言語がある。またJSLの「見る」のように、典型的移動動詞以外の動詞が、移動事象を表現する際に重要な役割を担う音声言語はあるのだろうか。今後検証を行っていきたいと考える。

謝辞

本研究は、コンサルタントとしてのJSLサインアの協力なしには進める事は不可能であった。当論文には引用していないデータも、分析および考察の過程において非常に重要な資料となっている。実験に参加して下さったすべてのコンサルタント、そして研究内容の検証段階でご協力いただいたすべての方々、浅香諒、今泉友幸、小野夏子、小林泉、坂田加代子、迫田知恵、志方龍、嶋本恭規、田中元三、中山美代子、西崎芳正、馬場博史、馬場仁奈、藤井孝子、古隆喜、前川和美、

湊惟律子、山本紋子、山本芙由美、(氏名はデータ撮影当時、五十音順)の諸氏である。コンサルタントの方々にはデータ撮影のみならずネイティブ・サイナーとして有益なコメントも与えて下さった。ここに心よりの感謝を表したい。なお論文に残る不備はすべて筆者の責任である。

本研究は、国立国語研究所共同研究費「空間移動表現の類型論と日本語：ダイクシスに焦点を当てた通言語的実験研究」(研究代表者：松本曜)、科学研究費補助金基盤研究(B)「移動表現による言語類型：実験的統一課題による通言語的研究」課題番号：15H03206(研究代表者：松本曜)、科学研究費基盤研究(C)「日本手話の動詞連続について」課題番号：15K02551(研究代表者：今里典子)の支援を受けている。ここに心よりの謝意を表す。

参考文献

- (1) Aikhenvald, A. Y. & M. W. Dixon (eds.): "Serial Verb Constructions: A cross-linguistic typology", Oxford University Press, 2006
- (2) 今里典子：「日本手話の移動表現分析：「動詞」に注目した予備的研究」, 神戸言語学論叢第5号, pp.69-78, 2007.