



Title	英語の結果構文と認知モデル
Author(s)	堀田, 優子
Citation	Osaka Literary Review. 1995, 34, p. 109-122
Version Type	VoR
URL	<a href="https://doi.org/10.18910/25360">https://doi.org/10.18910/25360</a>
rights	
Note	

*The University of Osaka Institutional Knowledge Archive : OUKA*

<https://ir.library.osaka-u.ac.jp/>

The University of Osaka

# 英語の結果構文と認知モデル

堀 田 優 子

## 1. 序

英語の結果構文(resultative constructions)は、(1)に示すように、主に「NP(S)－V－NP(O)－結果述詞」の形態をとる。

- (1) a. She wiped the table [AP clean].
- b. They laughed Mary [PP off the stage].
- c. I painted the door [NP a pale shade of yellow].

結果述詞は、動詞の示す行為によって引き起こされる目的語 NP の結果状態を表し、その範疇は、主に、AP と PP で、稀だが、(1c)のような NP もみられる。<sup>1)</sup>

この構文に対して、これまで主に統語論的・語彙意味論的側面から多くの分析がなされてきた。まず、統語論的分析では、結果述詞が動詞の項であるか、目的語と結果述詞が小節 (small clause: SC) を構成するかなどが論点となっている。代表的な分析には、Binary SC 分析 (Hoekstra (1988) など)、Hybrid SC 分析 (Yamada (1987) など)、Ternary 分析 (Carrier & Randall (1989) など) がある。

次に、語彙意味論的分析には、Levin & Rapoport (1988) の Lexical Subordination や Carrier & Randall (1989) の Resultative Formation などがあり、どちらも結果動詞とそれが派生される基本動詞の二つを仮定する語彙規則である。一方、Jackendoff (1990) では別の結果動詞は存在しないとして、付加詞規則を提案している。

しかし、こうした先行研究では扱えない問題として、ここでは以下の二つ

の例文が示す現象を挙げたい。

(2) We heated the coffee {hot/\*tepid}. (Napoli 1992: 79)

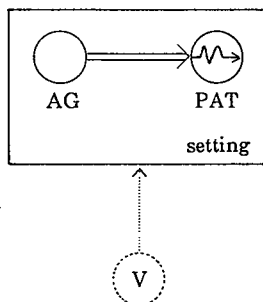
(3) He threw the suitcase open. (Goldberg 1991: 371)

まず、(2) は、尺度上の終点を示す AP が結果述詞として現れるという傾向を示すが、その理由を明らかにした先行研究はない。次に、Goldberg (1991) が指摘するように、(3) は「彼が力をこめてスーツケースを開けた」と意味するだけで、語彙通りにスーツケースがある方向に動いたことは意味しない。だから、(3) に物理的な path を示す *down the stairs* のような結果述詞が加えられた場合、その文は容認できなくなる。こうした現象について、先行研究はなんら妥当な説明を与えていないばかりか、その大部分は結果構文を議論する際に path について言及さえしていない。

本論では、このような先行研究の問題点を踏まえて、結果構文の事態認識を表す認知モデルを用いることによって、その特徴や制約を明らかにしていく。

## 2. 認知モデルの導入

具体的な分析に入る前に、ここでは、その道具立てとなる認知モデルを紹介する。まず、Langacker (1990, 1991) では、図 1 に示した Canonical Event Model を提案しており、このモデルは、ビリヤードボール・モデルとステージ・モデルを結合させたものである。

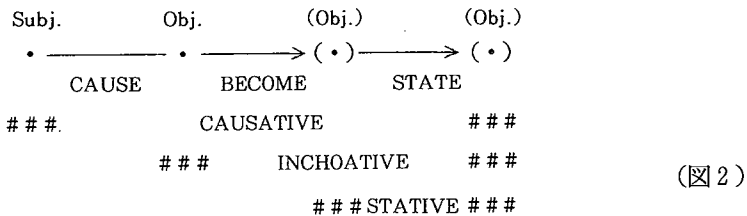


(図 1)

(Langacker 1991: 285)

ビリヤードボール・モデルでは、個々の物体がエネルギー伝達を行うことで相互に影響し合って、運動や状態の変化が生じることを捉えている。一方、ステージ・モデルでは、劇のステージが、観察者 (V) が関心を向けるセッティングとして、劇中の役者や小道具などが、セッティング上で運動し、事態を構成する参与者としてモデル化されている。それらの参与者が担う意味役割には、Agent (AG: 動作主) や Patient (PAT: 被動作主) や Experiencer (経験者) などがある。

次に、Croft (1990) では、事態が＜使役 (cause)＞＜変化 (become)＞＜状態 (state)＞の三つの部分から成立するとして、図 2 のような causal chain を提案し、どんな動詞も causative、inchoative、stative の三つの事態タイプのいずれかを表すと仮定している。



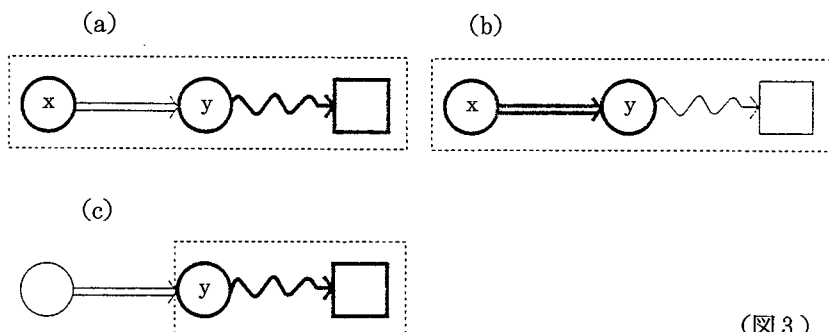
(図 2)

causal chain には、開始者や終点のような別々の参与者が含まれており、その参与者間には非対称的な力の移動がある。また、chain は枝分かれすることなく、終点に向かうものと理想化されている。

しかし、上記の二つのモデルはいずれも結果構文の認知モデルを示すには十分でない。<sup>2)</sup> そこで、様々な構文間の認知構造ネットワークを示すために、中村 (1993) では、上の二つのモデルを統合した形をとる認知構造標示を提案している。例えば、X kill Y 型の構文は、(4a)(4c) が示すように、Y の変化とその結果状態を特定するが、X から Y への力の伝達方法は特定していない。また、X kick Y 型の構文では、(4b) から、変化や結果状態を特定していないが、X から Y へ力がどのように加えられるかを特定しているといえる。

- (4) a. \* John killed the dog, but it didn't die.  
 b. John kicked the dog, but it didn't die.  
 c. John killed the dog by kicking it. (中村 1993: 254)

よって、特定された部分は figure として太線で、それ以外の部分は ground として細線で描かれて、kill 型は図 3 (a)、kick 型は図 3 (b) のように表される。一方、自動詞の場合、例えば、図 3 (a) のように表される他動詞用法をもつ自動詞 *open* の場合は、Agent もエネルギー伝達もスコープ内には含まれない図 3 (c) のように表される。なお、このモデルでは、○は参加者の初期状態、□は結果状態、二重線の矢印はエネルギー伝達、波線の矢印は単なる変化の過程、破線の四角は認知スコープを示す。



(図 3)

以下では、こうした認知構造標示を基に、結果構文の詳細な分析を試みる。

### 3. 結果構文の認知モデル

結果構文は、動詞が示す行為によって目的語 NP が影響を受け、その結果、ある状態になることを示している。つまり、Agent から Patient へエネルギーが伝達され、その結果、Patient が変化し、ある状態になると考えられる。chain は枝分かれしないと理想化されるため、Agent から伸びたエネルギーの伝達を示す二重線の矢印が Patient に達し、Patient から伸びた変化を示す矢印が結果状態に達するまでが、認知スコープ内に収められ

なければならない。

また、結果構文は、動詞の示す行為が直接原因となって、結果状態を招くという即時的、直接的解釈がなされるため、(5)(6)に示すように、動詞と結果述詞に別々の空間的・時間的セッティングを与えることはできない。

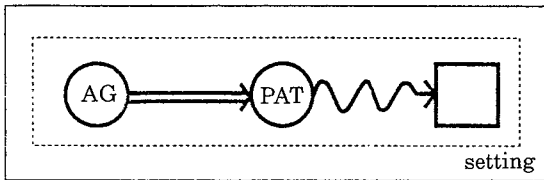
- (5) \*In a forest, Tom shot Bill dead in a hospital.

(cf. Tom shot Bill dead.)

- (6) \*Yesterday Tom ate himself sick today.

(cf. Tom ate himself sick.)

このことから、我々は、結果構文の示す事態を、時間的にも空間的にも一つのセッティングの中で起こっている事態として認識しているといえる。よって、結果構文のプロトタイプの認知モデルは、図4のようになると考えられる。



(図4)

図4では、Langackerの認知文法の枠組みに従って、chainの先頭にある最も際立つ参与者 (Agent) が主語になり、最尾部の次に際立つ参与者 (Patient) が目的語になる。

以下、認知モデルに基づいた具体的な分析に入っていく。

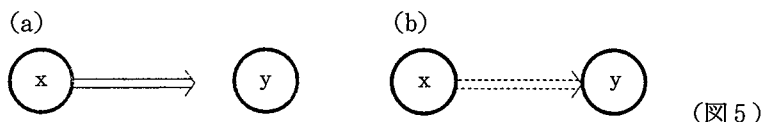
### 3.1 結果構文の動詞

まず、動詞に関して、どんな動詞からでも結果構文が作れるわけではない。(7)のように、動詞が前置詞付きの目的語をとる場合は、X から Y へエネルギーが伝わっていないと考えられ、図5(a)のように示されうる。また、(8)のような知覚的行為は、図5(b)の破線矢印で示されるように、普通、

Y に変化をもたらすような X からのエネルギー伝達があるとは考えられない。

(7) \* I shot at the wolf dead. (cf. I shot the wolf dead.)

(8) \* Medusa saw the hero stiff.



よって、図 5 (a)(b)によって示される事態は、結果構文の表す事態とは合わないので、結果構文になれないと考えられる。

しかし、エネルギー伝達には、物理的な場合とメタファー的な場合があり、物理的なエネルギーの伝達がなくても、コンテキストなどからメタファー的にエネルギー伝達があると解釈できると、結果構文になれる場合がある。(9)の動詞 *feel* の示す行為は、(a) のように偶然的なものでも、(b) のように意図的なものでも、目的語が影響を受けないという意味では本来同じはずであるが、(b) の意図的な読みの場合のみ、結果構文として容認できる。

(9) a. \* The appraisers felt the rug threadbare through their shoes.

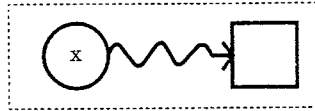
b. Trying to determine its worth, the appraisers felt the rug threadbare. (Carrier & Randall 1989: 98)

それはつまり、意図は、対象を変化させてある状態へ至らせることができる一種のエネルギー伝達と解釈できるからである。同様に、(10)の動詞 *stare* も、(8)の *see* と比べて、主語から目的語へより積極的で意図的な働きかけ(メタファー的なエネルギー伝達)があると解釈できるので、結果構文に現れることができるといえる。

(10) We stared the girl into confusion.

次に、一見エネルギー伝達がないように思われる自動詞について見てみよ

う。まず、非対格動詞のうちで、arrive 型の動詞は、対応する他動詞構文がないので、図6のように表すことができる。<sup>3)</sup>



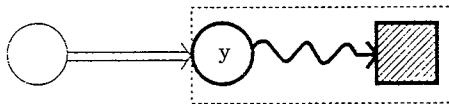
(図6)

そもそも変化と状態からなる認知構造しかもたない arrive 型の動詞は、結果述詞や再帰代名詞を加えても、結果構文にならない。

(11) \* John arrived (himself) sick.

一方、freeze 型の非対格動詞は、対応する他動詞構文が存在するので、Agent からのエネルギー伝達の部分がスコープの外だが認知構造上含まれているという点で、arrive 型の非対格動詞と異なる。だから、結果述詞が加わると図7のようになり、スコープ内で一番際立つ参加者が主語となって、プロトタイプのではないが、「NP(S)-V-結果述詞」という形の結果構文が成立するのである。

(12) The ice froze solid. (cf. She froze the ice solid.)



(図7)

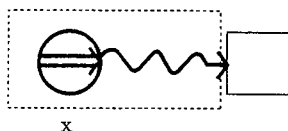
つまり、結果構文に現れうる非対格動詞は、エネルギー伝達の部分を含む認知構造をもつ動詞だけである。なぜなら、そうした認知構造であれば、図4の結果構文のプロトタイプの認知モデルに適合する可能性があるからである。このことから、自動詞が結果構文になれるかどうかは、その動詞がエネルギー伝達をも含む認知構造をもっているかどうかと大きく関係しているといえる。



では次に、非能格動詞の場合はどうだろうか。非能格動詞の場合も、単に結果述詞を加えるだけでは結果構文になれない。

(13) \* Bill danced sick.

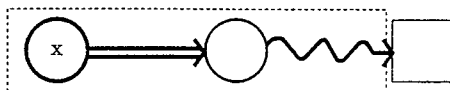
このタイプの動詞は、Langacker (1991) でも述べるように、主語によってその行為がコントロールされ、主語が自らにエネルギーを与えて変化を引き起こしているとみなせるので、図8のように示すことができる。



X dances.

(図8)

しかし、結果述詞によって示される結果状態を引き起こすには、図4のように、エネルギー伝達は内に向けられるものではなく、外に向けられるものである必要がある。その際、そもそも内部的にせよエネルギー伝達がある非能格動詞の認知構造を、エネルギーが自身に向けて伝えられるとして、図9のように捉え直すことは可能である。

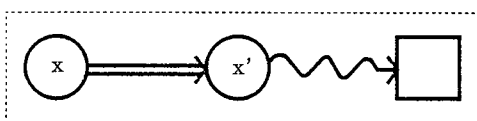


X dances.

(図9)

非能格動詞の結果構文では、再帰代名詞や身体の一部を示す名詞が目的語位置にくることが多いという事実は、まさに図8から図9への捉え直しが起こっていることを裏付けるものである。よって、(14) のような結果構文は、図10のような事態を表しており、これはちょうど図4に適合するので、結果構文として容認される。

(14) Bill danced {himself sick/his toes sore}.



(図10)

以上から、結果構文に現れることができる動詞は、目的語や結果述詞を加えて、図4に示される事態を表すと解釈できる動詞であるといえる。

### 3.2 結果構文の NP

次に、主語・目的語位置にある NP に関して見てみよう。図4に示したように、freeze 型の非対格動詞の場合を除いて、Agent と Patient の意味役割を担う二つの参加者がスコープ内に存在する必要がある。だから、(15a)のように参加者が足りなくても、(15b)のように重複していても非文となる。

- (15) a. \* She laughed silly.  
b. \* He kicked the box Bill down the stairs.

また、動詞が示す行為によって目的語 NP が作り出されたり、消滅したりする場合も、結果構文として容認されない。

- (16) b. \* Graham Bell invented the telephone useful.  
b. \* I exploded the bomb to smithereens. (Napoli 1992: 82)

なぜなら、目的語 NP が最初から最後までスコープ内に存在するものではないため、図4と合わないからである。

### 3.3 結果構文の結果述詞

結果述詞によって示される状態に関して、(17)に示すように、それは主語の状態ではなく、目的語の状態でなければならない。

- (17) Mary wiped the table clean.  
(cf. \*Mary wiped the table sweaty.)

この特徴は、chain 上に参加者の順位付けがなされている図4の認知モデルにおいて明確に示される。

また、結果述詞の範疇は AP、PP、稀に NP であると最初に述べたが、図 4 では範疇上の区別とは無関係に、単に□で結果状態を表した。このように表すと、例えば、(18) の結果述詞 AP の中で、結果状態を示さない AP を正しく排除できる。つまり、*flattened* は動詞の示す行為の前から既にその状態にあることを示し、*wilting* は状態ではなく、事態を表しているから不適切なのである。

- (18) The gardener watered the tulips { \* flattened / \* wilting / flat / soggy }.

次に、PP の場合はどうだろうか。PP には、*in* や *at* のように locative path (動詞が表す行為の起こる場所と path) を示す場合と、*into* や *off* のように telic path (figure の運動の path に加えてその終点である状態や場所) を示す場合がある。結果述詞は、(19) に示すように、telic path を示すものに限られるが、それは動詞の示す path に続く結果状態を表せるからである。

- (19) Mary bullied John {into / \*in / \*at} leaving.

最後に、結果述詞 NP となると、その例は非常に限られる。それは、普通 NP が状態ではなく、物 (thing) を表すからである。しかし、(20) の結果述詞 NP のように、一種の状態を表し、意味的に形容詞に近い場合は、結果構文に現れうると考えられる。

- (20) She painted her barn a revolting shade of green.

こう考えると、結果述詞 NP を例外として扱う必要はないし、範疇に関係なく、結果状態を示す結果述詞だけが結果構文に現れるといえる。

#### 4. さらなる分析

前節では、認知モデルに基づいて、結果構文を構成する要素の特徴や制約

を明らかにしてきた。この節では、先行研究で扱えなかった二つの問題について、認知的な側面から説明を試みる。

#### 4.1 結果述詞 AP と有界性

1 節で述べたように、大部分の結果述詞 AP は、(21) のように尺度上の終点を示すものが使われる。

- (21) a. She wrung the shirt {dry/\*damp}.  
 b. We heated the coffee {hot/\*tepid}. (= (2))

こうした傾向は、Goldberg (1991) や Napoli (1992) で指摘されているが、その理由に関しては明かでなく、説明が必要である。

そこで、(22) のテストを見てほしい。動詞が本来終点を示さない事態を表しているような場合でも、結果構文になると、境界をもつ事態として認識されていることを、(22) のテストは示している。

- (22) a. Terry wiped the table {for/\*in} 5 minutes.  
 b. Terry wiped the table clean {\*for/in} 5 minutes.

結果構文の示す事態は、図 4 の認知モデルが示すように、一つのセッティングの中で生じる事態として認識されるものであり、そのため、その事態は当然境界をもつものである。だから、動詞が状態を特定しておらず、境界のない事態を示す場合は、結果述詞が境界を設定する必要がある。また、(23a) のように尺度上の終点を示さない結果述詞が使われる場合も、(23b) が示すように、「気分が悪くなるまで食べた」という、それが行為の限界のように解釈されている。

- (23) a. a little sick (cf. ?a little {sober/dead})  
 b. He ate himself {sick/?a little sick}.

一方、(21) の例では、尺度上の終点以外の点を示す AP は、境界設定す

る力が弱いので用いられないと考えられる。実際、特別なコンテキストがない限り、「\*湿っぽくなるまでシャツを絞った」や「\*ぬるくなるまでコーヒーをあたためた」というような程度読みは、おかしいものである。よって、境界を区切ることのできる尺度上の終点を示す AP が用いられる必要があるのである。

これまでの議論から、そもそも動詞が状態を特定し、境界をもつ事態を示している場合は、結果述詞が境界を設定する必要はないので、尺度上の終点を示すものでなくても使われうると予測できる。実際に、*paint* のような状態を特定する動詞では、(24)のように段階的な結果述詞も用いられる。ただし、状態が特定されていると境界設定の制約は関係なくなるが、付加できる結果述詞は、(25)のように意味的に制限される。

(24) He painted the door {pinkish/a hideous shade of red}.

(25) He broke the vase {into pieces/\* worthless}.

以上、結果述詞 AP について先行研究で指摘された傾向に加え、その他の関連する事実に関しても説明できたと思われる。

#### 4.2 結果構文と path の概念

次に、chain の path について考えてみよう。ここでのモデルの基本概念の一つである Croft (1990) の causal chain では、因果関係を示すメタファー的な chain は、物理的な運動の方向性を示す chain とは別次元のものと考えられている。よって、物理的な path を示す動詞が語彙通りに物理的な場所の変化を示す場合、状態を示す結果述詞とは、別々の path を示すことになるので共起できない。先行研究が捉えられない例として挙げた(26)のような結果構文の場合、空間的な方向移動を示す動詞が結果述詞と共起するには、path の衝突を避けるために、その動詞はメタファー的に用いられる必要があると説明できる。

(26) He threw the suitcase open. (= (3))

だから、(26) は語彙通りにスーツケースがある方向に動いたことを意味しないのであり、*down the stairs* のような物理的な path を示す結果述詞を加えることもできないのである。

## 5. 結語

小論では、英語の結果構文が図4に示したプロトタイプ的な認知モデルを基盤としておりと想定することによって、この構文を構成する動詞・主語・目的語位置の NP、結果述詞の特徴を的確に捉えることができることを示した。また、結果述詞 AP は尺度上の終点を示すものが用いられるという傾向や結果構文における path の一致の重要性など、先行研究では扱えなかった問題に対しても、認知的なアプローチが十分説明力をもつものであることが示唆できたと思われる。こうした認知的な分析の有効性を踏まえて、今後は事態認知の点から、様々な構文レベルの言語事象に関して、多くの事実を明らかにしていきたいと考えている。

## 注

- 1) 結果述詞は AP か PP であり、(1c) のような NP の結果述詞は例外であると考える研究者もいる。
- 2) 結果構文の認知モデルを表そうとすると、Langacker のモデルでは、結果状態を表すことができないし、Croft のモデルでは、同じタイプの事態を表す動詞間の意味の違いを明確に示せない。
- 3) 図6は、「arrive 型の非対格動詞は、一つの参与者からなるプロセス自体が卓立している事態を示す」とする Langacker の考えに基づく。詳しくは、Langacker (1991) を参照のこと。

## 主要参考文献

- Aske, Jon (1989) "Path Predicates in English and Spanish: A Closer Look," *BLS* 15, 1-14.
- Carrier, Jill and Janet Randall (1989) "From Conceptual Structure to Syntax: Projecting from Resultatives," ms., Harvard University and Northeastern University.
- Croft, William (1990) "Possible Verbs and the Structure of Events," *Meanings and Prototypes*, ed. by S. L. Tsahatzidis, 48-73, Routledge, London.
- Goldberg, Adele E. (1991) "It Can't Go Down the Chimney Up: Paths and the English Resultative," *BLS* 17, 368-378.
- Hoekstra, Teun (1988) "Small Clause Result," *Lingua* 74, 101-139.
- Jackendoff, Ray (1990) *Semantic Structures*, MIT Press, Cambridge, MA.
- Langacker, Ronald W. (1990) "Settings, Participants, and Grammatical Relations," *Meanings and Prototypes*, ed. by S. L. Tsahatzidis, 213-238, Routledge, London.
- Langacker, Ronald W. (1991) *Foundations of Cognitive Grammar 2: Descriptive Application*, Stanford University Press, Stanford.
- Levin, Beth and Tova R. Rapoport (1988) "Lexical Subordination," *CLS* 24, 275-289.
- 中村芳久 (1993) 「構文の認知構造ネットワーク」『言語学からの眺望』247-268 九州大学出版会。
- Napoli, Donna J. (1992) "Secondary Resultative Predicates in Italian," *Journal of Linguistics* 28, 53-90.
- Yamada, Yoshihiro (1987) "Two Types of Resultative Construction," *English Linguistics* 4, 73-90.