

## 対話における省略発話の相互作用性

大槻きょう子

Institute of Applied Language Studies,  
University of Edinburgh  
otsuki\_kyoko@hotmail.com

吉田悦子

三重大学人文学部  
tantan@human.mie-u.ac.jp

### 1. はじめに

省略はどの言語においても広範にみられる現象であり、テキストの結束性を実現する手段 (Halliday and Hasan 1976) として言語活動における経済性やコントラストに貢献するだけでなく、親近性や丁寧さをもたらすなど対人的な機能とも関連付けられる (Brown and Levinson 1987; Nariyama 2004; Tannen 1989)。また、話者の間に共有する知識が多いと省略は現れやすい (Tannen 1989) 一方で、指示対象の同定についての誤解を最小限にするために、話者は問題部分について確認をするときに省略を用い、グラウンディング形成を進める (Clark and Brennan 1991, Clark and Wilkes-Gibbs 1986) と考えられる。

本稿の目的は Clark らのグラウンディング理論を踏まえ、話者がお互いを見ることが出来ること (可視条件) がどのように省略現象の起こる頻度や、省略の起こる発話の機能と関連するのかを地図課題対話データを用いて日英語で検証することである。つまり、視覚からの情報が手に入る場合と入らない場合を比べると、後者の場合には、視覚という媒体が少ない分、言葉によるお互いの理解の確認を効率的に行わねばならないため、より多く省略発話が見られることを示す。

### 2 研究方法

#### 2.1 データについて

課題対話として、エジンバラ大学とグラスゴー大学の共同研究機関である Human Communication Research Centre が英語母語者を使って作成した HCRC Map Task Corpus (Anderson et al. 1991) と千葉大学地図課題コーパス (Horiuchi, Yoshino, Naka, Tsuchiya, & Ichikawa, 1997) を使用する。

地図課題対話データを使う理由は二つある。まず、課題対話の発話条件はデザインによってコントロールされているが、それでも話者の自発的な発話を期待できるためである。そして、省略とい

う観点からは、課題対話での話者は、普通の会話よりも話の内容についての確認をよく行うことから注意深い対話プロセスが観察され、しかもこのほとんどの確認の発話の文は部分的 (partial) な形式を持つ (Rieser & Moore, 2005) ためである。地図課題とは、言語教育におけるタスクの一つで (Anderson, Brown, Schillcock, & Yule, 1984)、二人一組でペアを構成し、ペアの一人には出発地点ルートの描かれた地図を、もう一人には出発地点は記されているがルートの描かれていない地図が渡される。この地図を使ってルートのある地図を持った者 (instruction giver: the Giver) がもう一人 (instruction follower: the Follower) にルートの描き方を指示するというタスクである。双方の地図にはその他に、「white mountain」や「bandit territory」といった目標物となる目印が記されている。1

#### 2.2 分析方法

本稿で対象とする「省略発話」とは、省略節を含む発話のことをいう。省略節とは、ハリディの体系機能文法における統語カテゴリー (Subject, Finite, Predicator, Complement, Adjunct) のひとつ或いは二つ以上を含んでいない節であり、その省略された構成素は前後の発話や文脈から回復可能であるとする。Okay, Sorry といった慣用句は (That's) okay. (I'm) sorry. のように再構築は不可能ではないが、今回は省略として扱わない2。

本分析に使われた対話はそれぞれの言語のコ

1 デザインには変項として 3 つ設定されている。一つ目はペアを組む被験者同士が相手を見ることが出来るかどうかである (可視条件)。二つ目はペアを組む者がお互いをこのタスク参加前から知っているかどうかである (親近性)。最後に被験者のタスクをする回数である。被験者は指示を出す the Giver と指示を受ける the Follower の両方の役割をそれぞれ 2 回ずつ行う。

2 体系機能文法ではこれらは minor clause と呼ばれる (Halliday and Matthiessen 2004)。

ーパスから、話者がお互いを見ることができる条件の対話を8つ、お互いを見られない条件での対話を8つ選んだ。即ち日英それぞれのコーパスから合計16対話ずつをデータとして抽出し、対話の発話の総節数と省略を含む節の数を数えた。

### 3 省略発話の分布

#### 3.1 マップタスクにおける省略発話

まず、日英語のタスクダイアログにおける省略の生起の割合を概観する。英語と日本語とのダイアログにおける省略節の割合には大きな違いがある(表1)。表1は16個のダイアログの総節数に対する省略節の割合を示している。表2と表3はそれぞれ英語と日本語のダイアログにおける視覚情報がある場合とない場合の省略節の生起状況を表している。

	total clause	elliptical cl	percentage	max no	min no
English	1839	507	27.6%	41.90%	20%
Japanese	2404	1625	67.6%	81.70%	55.90%

表1: 総節数に対する省略節の割合(英語・日本語)

eye contact (visibility)				no eye contact (no visibility)			
	total clause	elliptical cl	%		total clause	elliptical cl	%
q1ec5	106	34	32.1%	q1nc5	127	26	20.5%
q2ec6	109	22	20.2%	q2nc6	91	21	23.1%
q3ec7	83	20	24.1%	q3nc7	67	24	35.8%
q4ec8	125	28	22.4%	q4nc8	238	77	32.4%
q5ec5	110	22	20.0%	q5nc5	89	30	33.7%
q6ec6	100	36	36.0%	q6nc6	155	36	23.2%
q7ec7	85	20	23.5%	q7nc7	124	52	41.9%
q8ec8	115	26	22.6%	q8nc8	115	33	28.7%
total	833	208	25.0%	total	1006	299	29.7%

表2: 可視条件と省略節発生割合(英語)

eye contact (visibility)				no eye contact (no visibility)			
	total clause	elliptical cl	%		total clause	elliptical cl	%
j1e5	122	78	63.9%	j1n5	108	72	66.7%
j2e6	93	76	81.7%	j2n6	131	84	64.1%
j3e7	213	149	70.0%	j3n7	63	42	66.7%
j4e8	120	88	73.3%	j4n8	235	170	72.3%
j5e5	244	162	66.4%	j5n5	179	130	72.6%
j6e6	121	71	58.7%	j6n6	216	155	71.8%
j7e7	60	42	70.0%	j7n7	180	120	66.7%
j8e8	167	101	60.5%	j8n8	152	85	55.9%
total	1140	767	67.3%	total	1264	858	67.9%

表3: 可視条件下と省略節発生割合(日本語)

英語のダイアログに関しては、平均値の有意差は検証されなかったものの3、代表値(median, mode, mean)4を見るとお互いを見られないほう

3 原因として、有意差を検証するために16のダイアログ(話者がお互いに見える条件と見えない条件について8つずつ)は統計的に十分な数とはいえないということが挙げられる。

4 可視と非可視の場合の代表値は次の通りである。可視: median 23.1, mean 25.1, Std. Deviation 5.79; 非可視 median 30.1, mean 29.9, Std. Deviation 7.39

がより多く省略を使っているようである。

日本語では可視条件下での省略の生起にほとんど違いはない一方で、英語話者の場合は、日本語話者と比べて、視覚情報の有無によって用いる言語形式が影響を受けやすいといえるのではないだろうか。このように、英語のダイアログの場合、視覚という媒体がない時、話者はより多くの省略を使うようであるが、それでは実際のダイアログでは話者はどのような発話行為をするときに5、省略を使うのであろうか。言い換えると、どの機能で省略は好まれるのであろうか。これを次に検証する。

#### 3.2 省略発話と発話機能との対照

HCRC Map Task Corpusには数種のアノテーションが付随している。その中のひとつがムーブアノテーションである。ムーブとはダイアログの構造を示す単位の一つで、地図課題対話の場合、「談話におけるその目的によって分類されるさまざまな種類の initiation と response (Carletta et al.: 1996: 3)」である。12種類のムーブがコーパスアノテーションには見られる6。この12のムーブにおける省略節の発生率を表したのが図1(英語)と図2(日本語)である。さらに可視条件と各ムーブにおける省略節の発生を表4(英語)と表5(日本語)で数値で示した。

前節でみたように、日本語の場合、可視条件は省略の生起そのものにあまり影響を与えないので、省略のムーブ間の分布にも、[ready]ムーブを除いて可視条件に関してあまり違いはない。一方、図1が示すように、英語においては可視条件によって発話行為を遂行するための形式に違いが生じることがわかる。グラフで示されている、各ムーブでの省略の生起の違いについて二点論じる。

5 ここで言う「発話行為」とはAustinの発話行為理論の指すものではなく、マップタスクダイアログにおけるそれぞれの発話がタスクを遂行するにあたって果たす機能のことである。この機能としての発話行為はHCRC Map Task Dialogue Corpusに付されているアノテーションとしてムーブと一致する。

6 Initiation のムーブとして6つ([instruct],[explain],[check],[align],[query-yn],[query-w])、reply のムーブとして5つ([acknowledge],[reply-y],[reply-n],[reply-w],[clarify])。そのどちらにも属さないムーブとして[ready]がある。

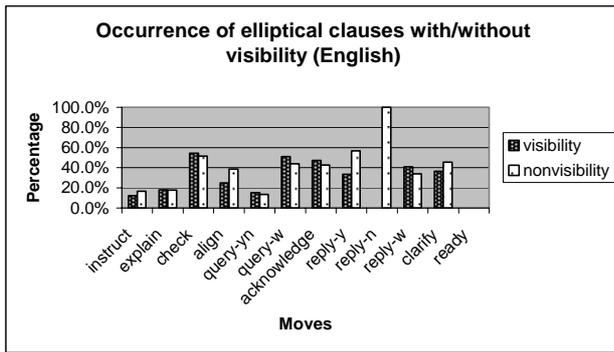


図 1：可視条件における省略の生起と発話機能の比較（英語）

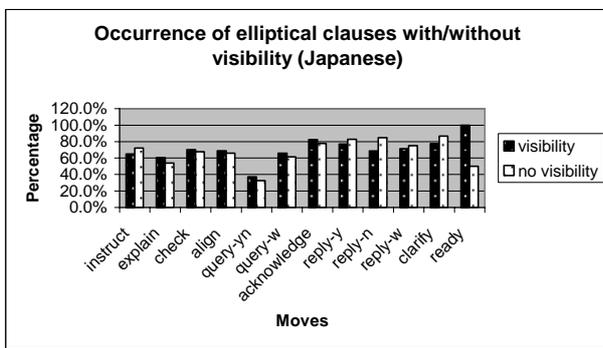


図 2：可視条件における省略の生起と発話機能の比較（日本語）

	visibility			invisibility		
	total claus	elliptical cl	% of ellipti	total claus	elliptical cl	% of ellipti
instruct	292	36	12.3%	332	55	16.6%
explain	132	24	18.2%	141	25	17.7%
check	70	38	54.3%	128	66	51.6%
align	24	6	25.0%	31	12	38.7%
query-yn	98	15	15.3%	96	13	13.5%
query-w	41	21	51.2%	48	21	43.8%
acknowledged	36	17	47.2%	54	23	42.6%
reply-y	18	6	33.3%	37	21	56.8%
reply-n	6	0	0.0%	11	11	100.0%
reply-w	71	29	40.8%	50	17	34.0%
clarify	44	16	36.4%	77	35	45.5%
ready	0	0	0.0%	1	0	0.0%
<b>total</b>	<b>833</b>	<b>208</b>	<b>25.0%</b>	<b>1006</b>	<b>299</b>	<b>29.7%</b>

表 4：可視条件と各ムーブにおける省略節の発生（英語）

	visibility			invisibility		
	total claus	elliptical cl	% of ellipti	total claus	elliptical cl	% of ellipti
instruct	202	131	64.9%	248	179	72.2%
explain	180	109	60.6%	154	83	53.9%
check	215	151	70.2%	240	162	67.5%
align	48	33	68.8%	47	31	66.0%
query-yn	94	35	37.2%	107	35	32.7%
query-w	47	31	66.0%	52	32	61.5%
acknowledged	142	117	82.4%	162	126	77.8%
reply-y	113	87	77.0%	133	110	82.7%
reply-n	35	24	68.6%	46	39	84.8%
reply-w	21	15	71.4%	28	21	75.0%
clarify	40	31	77.5%	45	39	86.7%
ready	3	3	100.0%	2	1	50.0%
<b>total</b>	<b>1140</b>	<b>767</b>	<b>67.3%</b>	<b>1264</b>	<b>858</b>	<b>67.9%</b>

表 5：可視条件と各ムーブにおける省略節の発生（日本語）

まず、話者がお互いを見ることができない場合、[align]ムーブにおいて比較的多くの省略形が使われる。表 4 から、お互いが見える場合 25.0%、見えない場合 38.7%の割合で省略が使われている。このムーブはタスクダイアログにおいて相手の地図の上での位置・理解の状況を確認するためのものであり、お互いが見えない場合は見える場合に比べてよく観察される<sup>7</sup>。

もう一点は応答のムーブに関する違いである。図 1 から、お互いを見られない場合、[reply-y]と[reply-n]ムーブにおいて省略が好まれることがわかる。注目すべきは否定の応答（[reply-n]ムーブ）で、話者がお互い見える場合では省略の形式がまったく使われない一方、見られない時は全ての例において省略節が使われている（表 4 参照）。

では、なぜ話者はお互いに見えるとき条件の下で否定の応答をするときに省略を全く使わないのだろうか。これらの[reply-n]ムーブの例は全て地図上の目標物の有無を尋ねられたときの答えである。下の(1)(2)は見えない場合に省略を含むこのムーブ節の例である(左側が Instruction Giver；右側が Instruction Follower の発話；丸カッコ内は再構築された節の構成素)

(1) Dialogue q2nc6

Move 16 query-yn do you have that?	
	Move 17 reply-n no ... I don't (have it).

(2) Dialogue q4nc8

Move 185 query-yn have you got a gold mine?	
	Move 186 reply-n no I certainly haven't (got it).

お互いを見ることができない場合の 8 対話中、[reply-n]ムーブは 11 例が確認されている。そのほぼ全てがこのタイプの省略の形式で実現されている。一方、話者がお互いを見ることのできる場合の 8 対話中、[reply-n]ムーブは 6 例確認されており全て非省略の形である。そして次の(3)と(4)に見られるようにその非省略の形は、より丁寧な応答として現れている。

<sup>7</sup> このムーブに含まれる節の数はダイアログの総節数の 2.88%（お互いが見える場合） 3.08%（お互いが見えない場合）である。

(3) Dialogue q3ec7

<b>Move 10 explain</b> I have a graveyard on mine	
<b>Move 11 query-yn</b> which I don't believe you have on yours?	
	<b>Move 13 reply-n</b> No I haven't got it

(4) Dialogue q5ec5

<b>Move 19 query-yn</b> there's a graveyard on your left-hand side?	
	<b>Move 20 reply-n</b> no
	<b>Move 21 explain</b> the diamond mine's on my left-hand side

この[reply-n]ムーブは、Instruction Giver が Instruction Follower に後者の地図におけるある目標物の有無を問うた時の否定の答えである。(1)(2)と(3)(4)が示すようにお互いが見えない場合「鉱山ある?」という問いに対して「ない」という返答であるが、お互いが見える場合より丁寧な答え、或いはその目標物の有無以上の答えを返している。言い換えればお互いが見えたら、よりお互いが係わり合いのある(3)、または効率的に Follower が no 以上の情報を提供している(4)のようなやりとりは両者の協力体制を良く表していると言えよう。8 見えない場合の省略節は効率が悪い傾向にあるのに対して、見えているほうは協力的・効率的であるともいえよう。

6 まとめ

本稿では、地図課題対話における省略発話について可視条件が対話プロセスに与える影響と関連づけて議論した。グラウンディングの観点から、視覚という媒体が少ない分、確認行為が多くなり、check ムーブでたくさんの省略節が見られるのではないかと期待された。確かに、非可視の条件においてより多くの省略が観察されたが、省略発話は相手が正確に自分の指示に従ったルートを描

8 こうした分析は、話者が互いに見えるほうがターンの数と総語数が少なく、さらに一ターンあたりが長いといっている Boyle et al. (1994)の結果と整合性がある。

いているかをチェックする align ムーブに多く現れることがわかった。さらに、否定の応答の答え方において、可視条件では話者はより協力的であることが認められた。

しかしながら、なぜ可視条件に関して、[align] ムーブで省略の生起に差が出るのか、他のジャンルでもこの結果が見られるのかは明らかでない。また上記のような説明がなぜ日本語に当てはまらないのかについても今後の分析課題としたい。

参考文献

Anderson, A., Brown, G., Schillcock, R., & Yule, G. (1984). *Teaching Talk: Strategies for Production and Assessment*. Cambridge: Cambridge UP.

Anderson, A., H., Bader, M., Bard, E.G., Boyle, E., Doherty, G., & Garrod, S. (1991) The HCRC Map Task Corpus. *Language and Speech*, 34, 351-366.

Boyle, E. A., Anderson, A. H., & Newlands, A. (1994). The effects of visibility on dialogue and performance in a cooperative problem solving task. *Language and Speech*, 37(11), 1-20.

Brown, P. and Levinson, S.C. (1987) *Politeness: some universals in language usage*. Cambridge: Cambridge University Press.

Clark, H.H. and Brennan, S.E. (1991). Grounding in Communication. In L.B. Resnick, J. Levine & S.D. Teasley (Eds.), *Perspectives on Socially Shared Cognition*. (pp. 127-149). Washington D.C.: American Psychological Association.

Clark, H. H., & Wilkes-Gibbs, D. (1986). Referring as a collaborative process. *Cognition*, 22, 1-39.

Horiuchi, S., Yoshino, A., Naka, M., Tsuchiya, S., & Ichikawa, A. (1997). The Chiba Map Task Corpus Project. *Working paper of Engineering Department of Chiba University*, 48(2), 32-60.

Nariyama, S. (2004) Subject ellipsis in English. *Journal of Pragmatics*, 3, 237-264.

Rieser, V., & Moore, J. D. (2005). *Implications for generating clarification requests in task-oriented dialogues*. Paper presented at the 43rd Annual Meeting on Association for Computational Linguistics.

Tannen, D. (1989) *Talking voices: repetition, dialogue, and imagery in conversational discourse*. Cambridge: Cambridge University Press