

日本手話における主語／目的語標示の助動詞について

今 里 典 子

神戸市立工業高等専門学校

【要旨】手話言語の主語／目的語標示を行う助動詞 (AUX1 や AUX2) については、まず Smith (1990) が、日本手話 (JSL) と源を同じくする台湾手話 (TSL) でその存在を指摘し、後に Fischer (1996) が日本手話東日本方言 (JSL-e) にも AUX1 のみ存在する事を認めた。AUX2 が動詞「見る」から派生した事は、2つの語の形状の類似性から Smith が示したが、どちらの研究者も AUX1 の生成過程は明らかにしていない。Sapountzaki (2012) らは、指差し手形の「代名詞の連続」から派生したと仮定するが、十分な証拠が示されていない。本論では、日本手話西日本方言 (JSL-w) には AUX1 と AUX2 が存在することを見た上で、データの詳細な観察と分析から、JSL-w の AUX1 は「見る」→AUX2→AUX1 の順に文法化により生成された」という仮説を提案し、その妥当性を検証する*。

キーワード：日本手話 (JSL)、西日本方言、主語／目的語標示、助動詞 (AUX1, AUX2)、文法化

1. 研究の背景と目的

日本手話 (JSL) において、手話空間に配置される複数の人物を表す手話表現 (サイナー自身の体、指差しによる代名詞を含む) の間で、文の主語 (S) や目的語 (O) の文法関係を標示する統語的手段には、S/O 標示が可能な一致動詞の使用の他に、文末で指差しによって S を標示する代名詞コピー、S/O 標示機能を持つ助動詞 (AUX) ¹ の使用という3つの方法²が存在する。このうち特に AUX について

* 本研究は、科学研究費補助金・基盤研究 C 「日本手話の文法関係表示について」(課題番号 24520487: 研究代表者: 今里典子) の助成を得て行われた。日本手話 (西日本方言) のサイナーには、長時間にわたるビデオ撮影に快く応じていただいた。

本稿執筆にあたって、二人の査読者、及び編集委員の方々から、草稿の細部に至るまで有益で建設的なコメントを多数いただいた。それらのコメントに基づいて一部の記述を詳しく書き加え、また表現や書式を改める事ができた。この場を借りて深く感謝申し上げる。なお、本稿における不備や誤りは全て筆者に帰するものである。

¹ 本論では、S/O 標示機能をもつ助動詞を総称して AUX と呼ぶ。

² S 標示に関係する統語的手段には、いわゆるロールシフト (レファレンシャルシフト) も含まれるが今回の分析では扱わない。ロールシフトとは、サイナーが表現上、一時サイナーの立場を離れ、主語の人間に成り代わって表現するような表現方法である。例えば次の例で、

(利き手) 男_a 女_b nod / PT_a-TOP 好む PT_a
(非利き手) 女_b ----]
「彼と彼女がいて彼は彼女を好きである。」

の研究は、そもそも Smith (1990) が、JSL と歴史的に関連が深く同じ語族に属すると考えられている台湾手話 (TSL)³ を分析し、AUX1, AUX2, AUX11 の3つが存在することを明らかにしたのが始まりである。Smith はこのうち AUX2 と AUX11 はその手形や動きが同一である「見る」、「会う」というそれぞれの動詞から派生したものだとして説明しており、後の研究でも認められている。具体的には AUX2 は、人差し指と中指を指先前方に向けて伸ばした手形を目のあたりから指先方向へ動かす動詞「見る」から、AUX11 は、両手の人差し指を指先上向きで伸ばし向かい合わせで互いに近づけるように動かす動詞「会う」から派生したという。しかし3つの中で他の2つより多くの動詞と共に起し、使用頻度も高い AUX1 (人差し指を伸ばした指差しの手形を指先方向に動かす形) の成り立ちについては、代名詞の連鎖 (concatenation of pronouns) である可能性に言及してはいるが明言を避けている。

その後 Fischer (1996) は、JSL の特に東日本方言 (JSL-e) にも AUX が見られるかどうかを観察した。実は、かつて日本が台湾を統治していた時代、台湾での聾教育はその当時日本で使用されていた日本手話 (JSL) によって行われていたという事実があり、歴史的に見て、TSL と JSL は同じ源を持っている事が知られている。従って TSL と JSL は同語族に属し、一方のバリエーションに観察される語彙や統語現象などの言語事実が、他方の手話バリエーションにも見られる可能性がある。さて Fischer (1996) は、JSL-e にも AUX1 が存在するが、AUX2 と AUX11 は存在しないと主張した。そして AUX1 の成り立ちについては、Torigoe (1994) の提案した文末に現れる代名詞コピーの指差しをなめらかに連続させたものであるという仮説では説明できないことを丁寧に論証した。しかし代案を提案する事はなく、AUX1 はダミーの経路移動 (a 'dummy' path movement) である可能性を指摘するにとどまり⁴、そのダミー経路移動がなぜ、どのようにして助動詞として使われるようになったのかについては明らかにしていない。JSL の AUX1 については、その後その成り立ちも含めて議論される事はなく、課題として残ったままである。

一方、Smith (1990) の研究以降、このような AUX が、JSL や TSL と語族を異

動詞「好む」を表現する間、サイナーは上半身を主語の位置である「男」の位置にずらし、顔と視線を目的語である「女」の位置に向けている。サイナーは文が表す出来事の観察者ではなく「男」に成り代わって演じているようになり、最後の PT_i を表現するときには体を観察者であるサイナーのもの位置に戻す。ロールシフトを使う場合には、AUX は使えなくなる等の制限があるようだが、本論では詳しい分析には立ち入らない。

³ Fischer and Gong (2010) は、TSL 成立時に JSL が果たした大きな役割、TSL と JSL が語彙の少なくとも 60% 以上及びある程度の文法を共有しているという調査結果、従って現在でも TSL と JSL のサイナーは互いの言語をある程度理解可能である事実と言及している。一方 Ethnologue にも、TSL と JSL (及び韓国手話) は互いに関係があることが JSL の Dialect の項目に記載されている。

⁴ この分析とその問題点については本稿3節で議論している。

⁵ Fischer (1996: 117) はダミー経路移動について次のように記述している。

It is intriguing to think of the possibility that there is something in general modality itself that is naturally conducive to the use of a 'dummy' path movement as a way of expressing notions of subjects and objects.

にする手話言語にも存在することが次々と報告されるようになった。Steinbach and Pfau (2007) では JSL (彼らの略称では NS) と TSL の 2 言語を含む 8 つの手話言語⁶を、さらに Sapountzaki (2012) では、この研究を元に、さらに 3 言語を加えた 11 の手話言語⁷に見られる AUX についての先行研究をまとめ、これらがどのように発達したのかについて考察した。そしてこれら世界の手話言語の AUX は、(i) 代名詞、(ii) 動詞、(iii) 名詞、の 3 つのうちのいずれかから派生していると述べている。そして TSL と JSL の AUX1、およびアルゼンチン手話 (LSA)、インドパキスタン手話 (IPSL)、カタロニア手話 (LSC)、ギリシャ手話 (GSL)、ブラジル手話 (LSB) の AUX は、その手形が「指差し」に似ている事などから「指差しのサイン (indexical sign)」、つまり S と O を順番に指差す事で表す 2 つの代名詞を連続させて作られたのであろうと推測している⁸。

そこで本研究の目的は、Fischer (1996) が対象としなかった JSL の西日本方言 (JSL-w) を新たに分析対象とし、JSL に見られる AUX1 がどのように成立したのかを考察する事である。2 節では、まず分析対象とする JSL-w のデータの範囲と記述方法について説明する。3 節では、JSL-w に見られる 2 つの AUX について、TSL および JSL-e に見られる AUX との相違点が明らかになるように、その意味及び音韻の面から詳しく記述し、4 節では、さらに S/O を標示することができる一致動詞と、S を標示する代名詞コピー、それぞれについて記述し、AUX との関係も概観する。5 節で、AUX1 が 2 つの代名詞、または 4 節で詳しく分析する代名詞コピーを連続させたものではない事を見た上で、6 節では、JSL-w の AUX1 も AUX2 と同様に、動詞「見る」が文文化した結果生じた統語要素であるという AUX1 の成り立ち仮説を提案し検証する。最後に 7 節では、結論をまとめ、今後の課題を述べる。

2. JSL-w のデータの範囲と記述方法

2.1. JSL-w のデータの範囲

JSL には世代や性別、地域等の社会的要因によって様々なバリエーションが認められる事が知られている。Fischer (1996) が分析対象としたのは関東を中心とする東日本で使用されている方言 JSL-e であったが、関西地方を中心とする西日本方言 JSL-w も存在する。2 つの方言は JSL-w のサイナーによれば、互いに理解しあうのに全く問題はないが、一部の語彙と、この AUX の用法や語順に見られるように、

⁶ 手話言語のうち S/O を標示する AUX を持つと報告されているのは、Steinbach and Pfau (2007) では、Argentine Sign Language (LSA), Catalan Sign Language (LSC), Greek Sign Language (GSL), German Sign Language (GDS), Indopakistani Sign Language (IPSL), Japanese Sign Language (NS), Sign Language of the Netherlands (NGT), Taiwan Sign Language (TSL) の 8 手話言語である。

⁷ Sapountzaki (2012) では、Pfau らのデータに、Brazilian Sign Language (LSB), Danish Sign Language (DSL), Flemish Sign Language (VGT) の 3 手話言語を追加している。ちなみに、American Sign Language (ASL) や British Sign Language (BSL) 等は AUX を持たないという。

⁸ 世界の手話言語に見られる AUX のソースは、Sapountzaki (2012: 223) の Table. 10.1 にまとめられている。

文法のレベルにおいても少々異なっている部分が見受けられる場合があるという。しかしJSLの方言間の相違については筆者が知る限りまだ包括的に研究されたことはない⁹。

本論では、関西で両親共に聾者の家庭に生まれ、JSLの環境で育ち、現在も関西に在住し、主に手話を使って生活している聾者のコンサルタント3名(30代～50代の男女)に協力を依頼して、JSL-wのデータを撮影し分析した。このような条件を満たすサイナーは非常に数が少ないので、結果としてサンプル数は小さくなるが、データとしてばらつきが少ない、いわゆるネイティブの表現を集める事ができるという利点がある。このような方言を分析する事により、JSLとTSLの相違点をより鮮明に明らかにするとともに、JSL全体の記述にも資する事ができると考えている。

2.2. データの記述方法

本論では手話の語彙項目は「」付きの日本語で「サイン」のように記述する。サイナーの概ね肩幅、頭の上から腹あたりの高さ、そして体の前方にまっすぐ手を伸ばした距離の範囲に囲まれる空間は手話空間と呼ばれ、手話表現中はほとんどの場合両手がこのエリア内で動くことになる。特に胸の前あたりの位置は「サイン」が最も表現されやすい標準的な高さの位置である。手話空間内でサインがおかれる位置は、サイナー自身の位置を1、サイナーの前方をf、サイナーの利き手側をa、非利き手側をbとし、「サイン_a」のように表す。もしあるサインが標準的な胸の高さより上方ならu、下方ならdを付加して、例えば「サイン_{au}」のように表記する。「サイン」を表す際にその語を構成する手形Xが、ある位置(開始点)から別の位置(終点)に移動する場合には、「サイン」の直後にXと書き、その前に手形移動の開始点、後に終点を記述する。そこで「_{au}サインX_{bd}」という表現なら、サインを構成する手形Xがサイナーの利き手側上方の位置から非利き手側下方の位置へ斜め下にスムーズに移動することを表している。

本論であつかう手形のうち、PTという記号は人差し指だけを伸ばした指差しの形を表現し、利き手側を指差す時は「PT_a」のように表現される。サイナーが自身の胸を直接指差す「PT₁」は1人称を指示する代名詞¹⁰となり、2人称はサイナー前方の位置fへの指差し「PT_f」で表される。さらにa(利き手側)およびb(非利き手側)の位置は、通常3人称が配置される位置と考えられる。そこでPTのaやbの位置への指差しは、3人称の代名詞と同じ機能を果たす。また同じ手形PTは文末に現れて代名詞コピーとしても機能できる(4.2節参照)。さらに、AUX1もPTと同じ手形を使用する。手形Vは人差し指と中指の2本を伸ばしてVサインの形を作り、その指先を前方に向けた形である。手形Vを、例えばサイナーの目の

⁹ 語彙レベルの方言研究については、大杉(2009)の方言地図の研究が進行中である。

¹⁰ JSLでは、PT₁の他にも、サイナーが自分の鼻を指差す事で1人称を表す語彙項目も存在する。

位置から指先を対象 *f* に向けたまま前方に移動させると、1 人称が前方 *f* にある対象を見るという意味を表す「_i 見る *V_i*」という述部が表現できる。また AUX2 も同じ *V* 手形を使用する。

さらに手や指以外の体の部分を使う非手指表現もある。例えば JSL のいずれの方言にも見られる「サイン -TOP」の「TOP」は主題化を意味する非手指表現で、眉上げと同時に首を少し前に出すことで表現され、手指によるサインに伴って表される。「nod」は頷きを表し、節の区切りを表す。また「(サイン)」はサインが省略される可能性を示している。

3. JSL-w の S/O 標示の AUX

3.1. AUX の種類と位置

JSL-w の AUX について、TSL および JSL-e のデータと比較し、違いを明確にしつつ記述していく。次の (1) は Smith (1990) の TSL の例で、(2) は Fischer (1996) の JSL-e の例である。但し、Smith (1990) と Fischer (1996) の例文は記述方法が異なっているので、混乱を避けるため以下の方法に統一して記述することを断っておきたい。語彙項目は英語大文字で表し、「_aAUX1_i」などに付加されている下付き文字の *a*, *b* はそれぞれの 3 人称の位置を、下付き文字の 3 は具体的な位置が明示されていない 3 人称を、下付き文字 1 は 1 人称を表している。SEE は動詞「見る」、MEET は動詞「会う」に対応し、TSL でも JSL でも、同じ手形が同じ動きをし、意味もほぼ同義の語彙項目である。助動詞の部分は太文字にしてある。また -recip は相互関係を表す記号であり、すぐ後で例をあげて説明する。例文の後の () 内はそれぞれの元の論文のページ数と例文番号を表している。記述方法は変更し AUX およびそれに相当する述部部分は筆者がボールドで強調しているが、元の例文の言語事実は一切変更していない。

- (1) TSL (Smith 1990)
- a. THAT FEMALE_a **_aAUX1_i** NOT-LIKE (217, 11.8)
'That woman doesn't like me.'
 - b. THAT FEMALE_a **_aSEE_i** LIKE (220, 11.17)
'That woman likes me.'
 - c. **_iMEET_a** LOVE (212, 11.21)
'I love him.'
 - d. **_aAUX1_{b-recip}** LIKE (225, 11.29)
'They like each other.'
- (2) JSL-e (Fischer 1996)
- a. CHILD_a TEACHER_b LIKE **_aAUX1_b** (107, (5) h)
'The child likes the teacher.' (esp. eastern Japan)
 - b. *THAT FEMALE_a LIKE **_aSEE_i** (106, (5) f)

- c. *THAT FEMALE_a **aSEE**₁ LIKE (106, (5) e)
 d. *THAT TEACHER_a **iMEET**_a NOT-LIKE (106, (5) g)
 ‘with intended auxiliary reading’

Smith (1990) は TSL においては, (1a) の AUX1 以外に, (1b) (1c) で見られるように, 「見る」と「会う」という意味を表す動詞 SEE 及び MEET と音韻的に全く同一 (phonetically identical: p. 221) の表現が, それらの動詞としての本来の意味を持たず (… appears to be void of the semantic content found in the actual verbs SEE and MEET: p. 216), S/O と一致する AUX として機能する事ができると主張した。これら 2 つの AUX として機能する表現をもとの動詞から区別して, それぞれ AUX2 および AUX11 と呼んでいる。

一方 Fischer (1996) によると, JSL-e では (2a) に見るように AUX1 は使われるが, AUX2 及び AUX11 は存在しないと言う。(2b) (2c) に見られるように, AUX2 はその語順に関わらず非文だという観察結果である¹¹。

ここで, 筆者が得た JSL-w のデータを観察すると, 次の例に見るように, TSL に存在する 3 つのうち, AUX11 を除く, AUX1 と AUX2 の 2 つが存在している。

- (3) a. 男_a 女_b **aAUX1b** 知る (PT_a)
 b. 男_a 女_b **aAUX2b** 知る (PT_a)
 c. *男_a 女_b **aAUX11b** 知る (PT_a)
 「彼は彼女を知っている。」

AUX と動詞の語順においては, TSL の AUX は動詞の前である必要があった。JSL-w の AUX1 及び AUX2 の語順も, 例外はあるものの基本的には TSL と同様, 動詞の前が好まれる。これに対して, JSL-e の AUX1 は (2a) に見られるように, 動詞の後に現れるのが基本である。

さらに Fischer (1996) では触れられていないが, JSL-w では TSL の (1d) の例と同じように, AUX1 の手形を両手で表し, 利き手は非利き手側へ, 非利き手は利き手側へ交差するように同時に動かす事で, 「お互いがお互いを知っている」という相互関係の意味を表す事もできる。同じ手形の両手が同時に反対方向に動く事は「recip」で記述している。

- (4) 男_a 女_b **aAUX1b-recip** 知る
 「彼らはお互いがお互いを知っている。」

¹¹ 但し, JSL-e に AUX2 が存在しないという観察には疑問が残る。JSL-e のネイティブサイナーに個人的に教示いただいた所, JSL-w と同様に, JSL-e でも AUX2 を問題なく使用できると言う説明を得ている。JSL-e の AUX と動詞の語順は Fischer (1996) が指摘するように動詞 + AUX2 の順が好まれ JSL-w とは逆であるが, AUX2 + 動詞の語順も不可能ではないようだ。データ数を増やし, AUX の形態に十分注意を払って分析すれば, JSL-e にも AUX2 が存在する可能性は非常に高いと考えている。これは検証すべき次の課題である。

ここまでの観察を以下の表 1 にまとめておく。

表 1 TSL, JSL-w, JSL-e の相違点のまとめ

	TSL	JSL-w	JSL-e
AUX1	あり	あり	あり
AUX2	あり	あり	なし
AUX11	あり	なし	なし
AUX1 の相互関係表現	あり	あり	不明
語順	V の前	V の前	V の後

3.2. AUX1 と AUX2 の分析：共起する動詞の範囲

次に、JSL-w に見られる 2 つの AUX1 と AUX2 を、TSL と JSL-e の AUX のデータと比較し、その相違点を明らかにする。

まず、AUX と主動詞との共起関係を観察する。Smith (1990) は TSL では AUX2 と共起できる動詞はすべて AUX1 と共起できるが、いくつかの動詞は AUX1 としか共起しないので、AUX1 のほうが AUX2 より共起できる動詞が多く、また使用頻度も高くなると報告している。JSL-w ではどうだろうか。「知る／知らない、好む／嫌う、期待する、恐れる、疑う、見下す、気づく、忘れる」等の多くの動詞は、どちらの AUX とも問題なく共起できるが、動詞によってはどちらの AUX と共起するかによって容認度に差がでる場合がある。例えば次に見るように、動詞「応援する」は AUX1 とは問題なく共起するが、AUX2 とは共起できない。このような動詞には「応援する」の他に「手術する」、「縫う」などが観察される。従って JSL-w において AUX1 の方が AUX2 よりも共起できる動詞の範囲が広い可能性があり、この傾向は TSL の場合と似ているかもしれない。

- (5) a. 男_a TOP 女_b _aAUX1_b 応援する PT_a
 b. *男_a TOP 女_b _aAUX2_b 応援する PT_a
 「彼が彼女を応援する。」

3.3. JSL の AUX1 と AUX2 の意味

次は意味について詳しく考察しよう。TSL では、AUX1 と AUX2 は同じ S/O 標示機能のみを表し意味の違いはないという。しかし、JSL-w の AUX1 と AUX2 を詳細に分析してみると、この 2 つの意味が常に全く同じであるとは限らないことが観察される。例えば「知る」という動詞と共起する場合、既に例 (3a, b) で見たように、AUX1 と AUX2 のどちらであっても問題なく共起でき、同じように S/O 標示機能を果たしているのだが、微妙なニュアンスの違いが感じられるという。(3b) の AUX2 では、彼は彼女の顔を顔は見ているが名前や性格までは知らないかもしれないが、(3a) の AUX1 では、彼が彼女の事をまるごと性格まで知って

いる可能性があるという。このようなニュアンスの違いは、AUX2が「見る」という視覚認識の意味を持つ動詞から生まれた事を考えれば理解できる。(3b)では、「彼が彼女の事を見ていた結果、知っている」と判断できる」顔見知りの状態であるが、(3a)のAUX1には「見る」の意味が含まれないので、顔見知り限定されずSがOを知っているというより広い意味の解釈になると思われる。

3.4. JSLのAUX1とAUX2の音韻

次にJSL-wのAUX1とAUX2を音韻の面から観察する。手話の単語は音声を使って構成されるのではないが、音声言語が意味を持たない有限個の音素によって構成されているように、手話言語も音声言語の音素に対応するような有限個の手形(V手形, PT手形等), 手形の位置(a, bu等), 手形の動き(直線移動, 回転等), 手形の向き(指先前, 掌下等)によって構成されている事が知られている。さらに顔の表情(眉あげ等), 頭の位置(前傾等), 視線など, 手以外の体の部位によって表される非手指表現のパターンが手指で作られる単語に伴われる。本論では, 手話言語のこれらの構成要素を対象に分析する。

Smith (1990) は, まずTSLの動詞SEEとAUX2は音韻的に同一である(… the phonetic forms of AUX-2 and the TSL verb SEE are identical.: p. 219)と主張している。一方JSL-wの場合には, 動詞の「見る」とAUX2は音韻の面で違いが認められる。動詞「見る」は, V手形を, 指先はOの位置に向けたまま, 1人称がSの場合には, Sであるサイナーの目の位置から(2/3人称がSなら顔の前の高さの位置auやbuから)Oを作った位置を目指して, 長めに移動させて表現する。この手の動きと同時に, 頭の位置は少し前傾してOに視線をあわせる。そして一般的に最も語彙項目を作りやすい胸の前あたりの高さの位置でOが作られると, 手形の移動は目の高さから斜め下への動きとなることが多くなる。それが(3b)の例で見たAUX2の用法になると, 手形と指先の向きはそのままだが, 移動の開始点が胸の下あたりに下がり, 移動は軽く短く, かつ水平に移動するようになる。またAUX2を表現する場合には, サイナーの頭の前傾や, 視線をOにあわせるという非手指表現はもはや必要ない。逆にどちらかという頭は少し後ろに引き気味にさえなる。このように手形の動きは小さくなり, 動詞を表す時に見られた非手指表現も伴われなくなり, 結果として音韻的には簡素化していることがわかる。

またJSL-wのAUX1とAUX2とを比較してみると, 音韻と意味の両面で類似点が多い。手形は, AUX1ではPT, AUX2ではVと形こそ違うが, どちらも移動の初めから指先がO方向を向いており, 胸の前あたりの比較的低い位置から, 軽く比較的短く水平に動かされる。またサイナーの頭は前傾せず少し後ろに引かれ, 視線もOにあわせない。そしてどちらもS/O標示をその機能とする。ここまでの観察結果を表2にまとめる。表の左から右にAUX1, AUX2, そして動詞「見る」の順に分析した語を並べ, それぞれの分析結果を1.~9.として記述する。1.~4.の項目は手指表現, 5.~6.は手指表現に伴われる非手指表現の条件, その組み合わせ

せによって生まれる手話表現の意味／機能が7.～8.であり, 9. は品詞を表している。

表2 JSL-w の AUX1, AUX2, 「見る」の音韻と意味

	AUX1	AUX2	見る
1. 手の形	PT 手形	V 手形	V 手形
2. 手の位置 (開始点)	胸の前の高さ	胸の前の高さ	サイナーの目の高さ
3. 手の移動	短い+軽い 角度なし (水平)	短い+軽い 角度なし (水平)	長い+強い 角度あり
4. 手の方向	指先 O 向き	指先 O 向き	指先 O 向き
5. 頭の位置	前傾無し (後傾)	前傾無し (後傾)	前傾あり
6. 視線	O とあわせない	O とあわせない	O とあわせる
7. 「見る」の意味	なし	ニュアンスあり	あり
8. 機能	SO 標示	SO 標示	SO 標示可能
9. 品詞	助動詞	助動詞	動詞

4. S や O 標示機能をもつ AUX 以外の統語要素

4.1. 一致動詞

Padden (1988) はアメリカ手話 (ASL) を分析し, ASL の動詞は, 手形の動きの有無と, それを表す機能によって, 空間動詞 (spatial/locative-agreement verb), 一致動詞 (inflecting/agreeing verb), 非一致動詞 (plain/non-inflecting verb) の3つに分類されることを明らかにした。このような動詞の区分は, JSL を含む他の多くの手話言語においても有効である。空間動詞は「行く」「来る」等で, 移動物を具現化した手形 (例えば「男が行く」なら「男」を表す親指だけを指先上向きに立てる手形) が, 移動の開始点 a から終了点 b まで移動する事で表現される。よって手形の移動開始位置は通常, 移動物である S がはじめにおかれた位置と一致する。次に一致動詞は, 「与える」「送る」などで, 例えば2者の中で受け渡される物を表す手形 (例えば「本を与える」なら「本」を表す掌上向きで5指を伸ばし親指の腹側が中指の腹側に軽く触れるような, 実際に本を手を持っているような手形) が, 与える人の位置 (本の移動開始位置 a) から, 与えられる人の位置 (本の移動終了点 b) まで移動する事で表現される。この時手形の移動開始点 a と終了点 b は, 述語の S と O が表現される位置と同じである事に注意が必要である¹²。つまり一致動詞とは, 手形移動の開始点と終了点によって, その動詞の S と O を標示できる動詞である

¹² 但し, 「借りる」のような動詞の場合は, 参与者のうち, 与える人 (S) と与えられる人 (O) の位置関係が次の例に見るように, 通常的一致動詞 (例えば「与える」) の移動方向とは逆になる。

- a. 男_a 女_b 本_b 借りる_a。
 b. *男_a 女_b 本_a 借りる_b。
 「意図した意味：彼が彼女に本を借りる。」

と言える。最後に非一致動詞とは「知る」「好む」等がその例で、手形の大きな移動を含まない動詞である。例えば「知る」は5指を伸ばした掌でサイナーの胸に軽く2～3度触れる表現で、手話空間内での手形の大きな移動はない。よってこのカテゴリーの動詞は、一致動詞の場合のようにSやOを標示できず、特に他の統語要素によって標示される事が無ければ、動詞のSはサイナー自身、つまり1人称と解釈されることになる。

これら3種類の動詞のうち、JSL-wの2つのAUXと共起できるのは(3a)(3b)で見たように非一致動詞のみであり、次の例から分かるように、空間動詞および一致動詞とは一切共起できない。

- (6) *男_a 女_b _aAUX1_b _a行く_b (空間動詞)
 cf. 男_a 女_b _a行く_b
 「彼が彼女のところに行く。」
- (7) *男_a 女_b 本_a _aAUX1_b _a与える_b (一致動詞)
 cf. 男_a 女_b 本_a _a与える_b
 「彼が彼女に本を与える。」

JSL-wと同様に、JSL-eのAUX1も非一致動詞とのみしか共起しないことをFischer(1996)は強調している。TSLでも状況は同じである。Smith(1990: 221)はTSLのAUX1とAUX2が共起する動詞はすべて非一致動詞であり、一致動詞とは共起できない(… all the verbs that employed AUX-1 or AUX-2 were nonagreement verbs, whereas those main verbs that did not use these two auxiliaries were without exception agreement verbs.)と説明している¹³。

4.2. 代名詞コピー

方言の差に関わらずJSLには、上述の一致動詞とAUX以外にもS標示の機能を持つ統語要素として、文末に表れる代名詞コピーが存在する。ここではこの代名詞コピーについて説明し、AUX1とAUX2との関係を整理しておきたい。この考察はAUX1の成り立ちについて、先行研究で提案されている仮説の妥当性を考える上で必要な議論である。

さて、代名詞コピー(PT)は、ASLなどでは発達していないが、JSLでは非常

¹³ 但し、JSLのどちらの方言にも見られずTSLのみに見られるAUX11のみ、一致動詞と共起する事が可能であると述べている。(以下の例の3jpで、3pは3人称を表し、jの記号は同一指示をしていることを表している。)

Smith(1990: 222)

(11.23) 3ip-AUX11-3jp-[FEMALE] TEACH-3jp-[FEMALE]

'He/she teaches her.'

… the main verb TEACH is an object-only agreement verb. …the signer chose to express subject agreement as part of the AUX-11 sign … .

に発達しており、よく観察されることが知られている。Sである名詞を表した位置を、文末で再び指差すことで、Sを標示する方法である。(8)の例で見るように、動詞の種類(空間動詞「行く」、一致動詞「言う」、非一致動詞「折る」)に関わらず現れる事ができる。

- (8) a. 男_a-TOP 学校_f _a行く_f (PT_a) (空間動詞)
 「彼が学校に行く。」
 b. 男_a-TOP _a言う_i (PT_a) (一致動詞)
 「彼が私に言う。」
 c. 男_a-TOP 木 棒 折る (PT_a) (非一致動詞)
 「彼が木の棒を折る。」

文末の代名詞コピーには、一見S以外、例えばOをマークできるかに見える例や、また代名詞コピーが文末に2つ並列するかに見える例がある。例えば次の(9)では、文末の代名詞が「棒」の位置_iを指しているの、まるでOがマークされているかのように見える。しかし実際にはこの例文は、棒の破損が経年劣化により自然に起こるなど破損の責任者が定まらない場合に、(自然に／勝手に)棒が折れる、という意味で使用されており、「棒」は自動詞「折れる」のSと認識されるべき文である。同様に、(10a)の文末の代名詞コピーもOをマークしているかのように見える。実際には、例えば自転車のタイヤが古びていて気がついたらパンクしていたような場合に用いられ、自転車が(勝手に)パンクしたのだと解釈される文である。つまりPT_iは自動詞「パンクする」のSである「自転車」を指示している。(10b)ではPT_iはサイナーを指差しており、例えば私の体重が重すぎて自転車をパンクさせてしまったような状況で用いられ、代名詞コピーは「パンクさせる」のSである1人称を指示している。「折る／折れる」「パンクする／パンクさせる」の例がそうであるように、JSLの動詞の多くは自他の形は全く同じである。)

- (9) 木 棒 折れる PT_i
 「木の棒が折れる。」
 (10) a. PT_i 自転車_i パンクする PT_i
 「私の自転車がパンクした。」
 b. PT_i 自転車 パンクさせる PT_i
 「私が自転車をパンクさせた。」

次の例は文末の代名詞が一見、Oである場所を指示するかのように見える例である。

- (11) a. 掃除する PT_a
 b. 掃除する PT_a (PT_f)
 「ここを掃除しなさい。」

例えば教師が学生に掃除を命令する時、(11a)のように、最後に場所を指示する指

差しが来ることがある。しかし (11b) のように、その後に真の S である 2 人称を指差す文末代名詞コピーを追加することができる。一見代名詞コピーのように見える「PT_a」は、本来動詞の前に表れるべき O であり強調の為に後置されている。代名詞コピーは省略された「(PT_i)」のみである。JSL の命令文では、代名詞コピー「PT_i」は省略可能である。但しどのような条件で省略できるのかは今後の課題としておきたい。

代名詞コピーは S を指示する機能を持つものだから、複数個並ぶ事はありえない。ところが文末に「PT_a PT_b」のように代名詞が 2 つ並ぶ、(12a) のような例が観察できる。但しこの文が正しく理解されるには、「PT_a」の指差しはしばらく保持され、かつ非手指要素として、眉を寄せる表情、体の前傾、軽い首ふりが伴わなければならない。(12a) の例文では、このような手指の保持とそれに伴われる非手指表現を PT_a に付加した下線として記述している。この時動詞直後の「PT_a」は、非手指表現と共に O である「先生_a」を強調する機能を果たしており、文末の「PT_b」のみが S をマークする代名詞コピーとして認識される。仮に、「PT_a」に保持や非手指表現が伴わない (12b) の場合、この文は意図した読みでは不適切となるか、又は「私が先生と学生の両方を好きである。」という解釈を受ける。

- (12) a. 先生_a PT_a 学生_b PT_b nod
 好む PT_a PT_b
 「先生と学生がいて、学生は他でもない、その先生の事を好きだ。」
- b. 先生_a PT_a 学生_b PT_b nod
 *好む PT_a PT_b
 「意図した読み:先生と学生がいて、学生が先生のことを好きだ。」

代名詞コピーは、文末に PT 手形として 1 つだけ現れて、S 標示をする文法要素であることを見た。

次はこの文末の代名詞コピーと JSL-w の AUX1 の関係を概観する。

- (13) a. 男_a-TOP 女_b 知る PT_a
 b. 男_a 女_b _aAUX1_b 知る PT_a
 c. ??男_a-TOP 女_b _aAUX1_b 知る PT_a
 d. ??男_a 女_b _aAUX1_b 知る

「彼は彼女を知っている。」

- (14) 男_a 女_b 知る _aAUX1_b (PT_a)

「彼は彼女を知っている。」

JSL において、(13a) のような S と共起する「TOP」と文末の代名詞コピーの「PT_a」が一緒に現れて文の S を標示する方法や、(13b) のような AUX1 と「PT_a」の組み合わせはきわめて自然である。しかし (13c) のように「TOP … AUX … PT_a」と S を標示する要素が 3 つ重なる文は、非常に冗長という理由で使用されない。また正

しい (13b) の文について、文末の「PT_a」は一般的には省略しないのが普通で、(13d) のように省略した文の意味を理解はできるが、自分では表現しないというコメントを3名のうち2名のコンサルタントから得た。逆に JSL-w の例 (14) に見るように、もし AUX1 を JSL-e の典型例のように動詞に後置する場合は、(13a) とは逆に「PT_a」はなくても全く問題ないと判断される。

AUX1 と文末の代名詞コピーの「PT_a」はどちらも述部の S を標示しながら、共起も可能であることを見たが、最大の違いは AUX のみ O を標示できることである。例 (15a) は、ある男 (この文では 1 人称) が、会えばいつも喧嘩で嫌われているとばかり思っていた女友達から、プレゼントや料理の差し入れをもらったりしたことから、実は好かれていたのだと気づいた事を、友達に少々自慢げに伝える場合に発せられた文の一部である。AUX1 を使った (15a) は適切と判断されるが、文法的には全く問題ないはずの文末代名詞コピーで表した (15b) はこの場面では不適切になるというコンサルタントがいる。

- (15) a. 女_a AUX1₁ 好む (PT_a)
 b. ???女_a-TOP PT₁ 好む PT_a
 ([前述の条件で]彼女は僕の事を好きなんだ。)

ここまでの観察をまとめよう。JSL-w の AUX1 と AUX2 は共に、TSL 及び JSL-e と同様に、空間動詞及び一致動詞とは共起できず、非一致動詞とのみ共起する。また JSL-w において、文末に表れて S を標示する代名詞コピーは、S/O を標示する AUX1 あるいは AUX2 が主動詞に前置する場合、共起する方が好まれる。但し逆に AUX が主動詞に後置する場合には代名詞コピーは共起しなくとも良い。S のみならず O を標示する必要があるコンテキストにおいては、もちろん代名詞コピーより AUX が選択されて使用される。本節では、AUX と共起する動詞のカテゴリー、文法関係標示機能を持つ他の文法要素である文末の代名詞コピーの統語的振る舞い、そして AUX と代名詞コピーとの語順及び共起関係を明らかにした。JSL-w において、S/O 文法関係を標示する AUX と、専ら文の S を標示する文末の代名詞コピーとは排他的でなく、それぞれが述部の前後の位置に分かれて共起可能であり、それぞれ独立した別の文法項目であることを特に強調しておきたい。この結果を前提として、次節では先行研究で提案された AUX1 の成り立ちが妥当かどうかを議論していく。

5. AUX1 は代名詞の連続ではない

5.1. AUX1 は文末代名詞コピーの連続ではない

Steinbach and Pfau (2007: 311) や Sapountzaki (2012: 214) らは、TSL と JSL の AUX1 は、PT 手形で表される代名詞 (または代名詞コピー) を連続させたものから作られたと仮定しているが、実際に TSL を分析した Smith (1990) も、JSL-e を分析した Fischer (1996) も、このような考えには懐疑的であると思われる。Smith

(1990) は AUX1 が代名詞の連鎖である可能性に触れてはいるが、代名詞を素早く連続させても AUX1 に見えないという自らのコンサルタントからの指摘をあげて (But according to my informants, even sequences of pronouns produced quickly do not look the same as AUX-1.: p. 227) 明言を避けている。Fischer (1996) は JSL-e の AUX1 が文末の代名詞コピーからできたのではないことを丁寧に論証した。JSL-e において AUX1 は動詞の後ろの位置を好むので、S を指示する代名詞コピーが現れる位置と同じ文末に現れることになる。そこで AUX1 と代名詞コピーが何らかの関連があるのか、それとも全く別物なのかどうかをはっきりさせる必要があったのである。

JSL-w においても、動詞の後に AUX が現れることが不可能ではないことは既に (14) で確認した通りである。しかしながらこれまでの観察から、JSL-w においても、文末の代名詞コピーの連続が AUX1 になったとは考えられない。Fischer (1996) が、JSL-e の動詞に後置される AUX1 は代名詞コピーの連続から生成されたものではない事を示したのと同じ論証方法で、JSL-w にも同じ分析があてはまると言える。すなわち、すでに (9) (10) (11) 及び (12b) の例で見たように、文に S が 1 つである限り S 標示機能をもつ代名詞コピーが動詞の後に 2 つ連続することは許されない。また (12a) で見たように、強調で後置された O を指示する代名詞とその後の文末に S をマークする代名詞コピーが連続する場合、これらをもし滑らかに連続させたとしても、PT 手形の移動は O → S の順となり、AUX の動きである S → O とは逆行してしまう。従って文末に並んで現れる代名詞と代名詞コピーを連続させたものが AUX1 になったということはない。

5.2. AUX1 は述語に前置する代名詞の連続ではない

一方 AUX1 が動詞に前置される傾向にある JSL-w を対象に分析を試みる時、述語に先行する S と O の代名詞の指差しが AUX の元になったのかどうかを新たに確認しておく必要がある。AUX1 は代名詞連続から作られたものであるという仮説は妥当なのだろうか。

もし仮に TSL や JSL のような SOV 語順の手話言語において、S_a と O_b それぞれの位置を PT で表す代名詞を a から b の方向へ滑らかに連続させたものが AUX1 である、という仮説が正しいなら、この文をゆっくりと表して S と O を順番に指差してから動詞を表現した場合でも、「S は O を動詞する」という意味に理解されなければならないと予想される。しかしながら JSL-w の場合、次の例文 (16) のように、3 人称の 2 人、男_a と女_b を順番に指差した後に非一致動詞「知る」を表わしても、「彼_a が彼女_b を知っている」という意味には決して解釈されず、「私 (サイナー) が彼_a と彼女_b の両方を知っている」という意味として理解されてしまう。

(16) 男_a nod 女_b nod

*PT_a PT_b 知る

「意図した読み: 彼_a と彼女_b がいて、彼_a が彼女_b を知っている。」

さらに AUX1 が代名詞の連続であると分析されるなら、PT 手形の指先は、AUX1 の移動の開始点において S が表された位置を指差している必要がある。ところが JSL-w の AUX1 を表現する場合、「S の位置方向への指差し」は絶対に許されない。手形は確かに「指差し」と同じ PT 手形だが、動きの開始時に、手は S の位置にはあるけれども、指先は必ずはじめから O の方向に向いている必要がある。もし動きの開始時に指先を S の方向に向けた場合には必ず非文と判断される¹⁴。このような観察から、JSL-w の AUX1 については「S と O を指示する代名詞の連続」とは考えられない。6 節では今まで明らかにされてこなかった AUX1 の成立過程について提案と検証を行う。

6. JSL-w の AUX1 の成り立ち

6.1. AUX1 の成り立ち仮説

JSL-w の AUX1 が文末の代名詞コピーの連続でも、述部に前置する代名詞の連続でもないのなら、いったい何なのだろうか。すでに 3 節で AUX1 と AUX2 の形と意味については詳細に観察し表 2 にまとめた。その結果から次の仮説を提案する。

(17) AUX1 の成り立ち仮説

AUX1 は、動詞「見る」が AUX2 経由で文法化してできた統語要素である。

「見る」 → AUX2 → AUX1

本節ではこの仮説が妥当かどうかを検証する。

6.2. 動詞「見る」の文法化

3 節の表 2 でまとめたように、AUX1、AUX2、動詞「見る」において、音韻（手形、手形の方向、手形の位置、手形の動き）は、手形の方向を除いて、右から左に行くにつれて（つまり「見る」→AUX2→AUX1 の順で）簡素化している事が分かる。手形は指の数が減り、手形移動の開始点は「見る」という語にとって意味のある「目」の位置から胸の下あたりまで下がり軽く短い水平の移動となる。手指表現に共起する非手指表現からも頭の前傾と対象への視線の固定がなくなる。音韻の簡素化に従って、「見る」という動詞の視覚による認識の意味も次第に薄れ、内容語から S/O の文法関係標示機能を果たす文法要素となる。これらは文法化のプロセスに見られる特徴的な現象である。

また、AUX と共起する主動詞の種類の実験で見たように、AUX2 と比べて AUX1 の方が共起できる動詞の範囲が広いという事実も、AUX2 と AUX1 の文法化の度合いの差として説明ができる。

¹⁴ TSL においては、片手で AUX1 を表現する場合には、移動の初めの位置で、指先は主語の位置を指し示すことができる。しかし両手で交差するように動かして表現する相互的意味を表す用法では、TSL でも「指差し」は必ず最初から目的語の位置を指している必要がある。

6.3. AUX1 が「見る」という意味をもつ用法

3節の(3)で見たように、JSL-wにおいて、AUX1とAUX2のS/O標示機能は同じであるが、AUX2はニュアンスとして「見る」という意味を含む可能性があるのは元の動詞の意味を引き継いでいるから不思議な事ではないことは既に述べた。しかし時にAUX1さえも手の移動の角度を変える事によって、「見る」の意味を表す特別用法が可能であるという事実を指摘したい。このような現象はAUX1がかつて「見る」から変化してきたことの証左といえる。

- (18) 女_{bu} PT_b nod 昔 PT_i かわいがる buAUX2_{1d} 知る PT_b
 「彼女は昔私をかわいがってくれて、私の事を(ずっと見守っていて)とてもよく知っている。」

(18)の述部は「彼女は私を(ずっと見守っていて)よく知っている」という意味を表している。年齢や社会的立場に差のある2人、例えば大人と子供を表す場合、JSLサイナーは手話空間の基準的な胸の高さより上(u)の顔の高さの位置に大人を、それよりも下(d)の位置に子供を表現する。例文では大人である「女」はまずサイナーの非利き手側上方buに表される。次にサイナーが少し体を前傾して頭を少々低くする。AUX2の手形はbuからその低くなった位置1dに向かって斜め下へ移動する。この時述部を表現すると同時に、非手指表現(眉寄せの表情、体の前傾)が伴われ、また手形の動きの速度が遅く移動距離も長くなる。例文内に下線で示した眉寄せのような非手指表現は「非常に、とても、よく」のような意味を持つ副詞として働き、述部全体を修飾している。例文の「とてもよく知っている」という意味はこの副詞としての非手指表現と動詞「知る」の組み合わせが表していると思われるが、「見守っていて」の意味はAUX2の元の動詞の「見る」から来ていると考えられる。「大人の視点から彼女が私の事を見ていた結果(つまりずっと見守っていて)、よく知っている」と解釈される訳である。そこで次の例文では、SもOも同じ3人称でAUXの手形だけが異なる文を比較してみたい。前の例文にあった眉寄せなどの強調の副詞的非手指表現を含まない、次の2つの例文をサイナーに表現してもらった。

- (19) a. 男_b 女_a auAUX1_{bd} 知る
 b. 男_b 女_a auAUX2_{bd} 知る
 「彼女は彼の事を(ずっと見守って)よく知っている。」

(19b)は、非手指表現はなくなったが、(18)と同じように、AUX2が表現され、Oが3人称の「男_b」に変わっただけの文なので、「彼女は彼の事を(ずっと見守って)よく知っている」という意味を表すのは当然であるが、(19a)のようにAUX2をAUX1に変えても意味は全く変わらない。AUX1はPT手形を、指先は初めからOの方向にむいたまま、auからbdへ斜め下に動かす。表現上はS/O標示機能しか持たないはずのAUX1が、「見る」という意味を含むようになるのである。すでに(3)

で見たように、AUX1もAUX2も移動の際に角度をつけず水平に動かした場合には「見守って」の意味は決して出てこない。AUX2ではわずかに「見るのニュアンス」が表れる可能性は残っていたが、AUX1に至っては助動詞としてS/O標示機能を果たすのみであった。つまり「見守って」の意味は、手形の移動、とくにその斜め移動の角度に起因している。このAUX1の特別用法の場合、手形移動開始点はいつもの胸の下よりは高くなり、顔の高さあたり(au)になる事に注意が必要である。AUX1の典型的な移動である水平の動きではなく「目の位置の高さから始まる斜め下への動き」を表している。表2で見ると、AUX1のPT手形と指先方向はそのままだが、手形移動の開始点としての手の位置(2.)、手が移動する際の角度と手の動き方(3.)が動詞の「見る」の時と同じような形である。このような場合、意味も「見る」の意味が含意されていると考える事ができる。助動詞であったAUX1が、動詞「見る」に見られるような、目の高さの開始点からの、斜めの角度の、比較的長い移動という形(音韻)を部分的に取り戻す事によって、典型的な助動詞から、もとの動詞に近い、(つまり助動詞と動詞の中間的な)特別用法を作り出し、再び動詞の意味をも反映¹⁵するようになったと考えられるのではないだろうか。そして仮にAUX1が代名詞の連続から作られたのであるならば、(3a)と(19a)の意味の違いを説明することは不可能である。

7. 結論と今後の課題

JSL-wを詳細に観察した結果、非一致動詞の前の位置に表れてS/O標示機能をもつ2つの助動詞、AUX1とAUX2の存在を確認し、詳細に観察して記述した。そしてそのうちのAUX1について、先行研究で提案されていた、代名詞および代名詞コピーの連続からできたという仮説が正しくない事を論証した。その上で、AUX1は、動詞「見る」がAUX2経由で文法化してできた統語要素であるという(17)の仮説を、その音韻と意味の簡素化、それに伴う意味の変化、共起できる動詞の範囲の差等から提案し、さらにAUX1にも「見る」の意味を反映した特別用法があるという事実等から仮説の妥当性を検証した。手話言語においても、音声言語と同

¹⁵ ここまで、AUX1もAUX2も「見る」の意味を反映する可能性を見てきた。(3b)の「顔見知り」ニュアンスも、(18)(19)の「見守ってよく知っている」の意味もどちらも、「見る+知る」という構造、つまり、「見ていた結果、知っている」ということから出てくる解釈である。ところが、知っている度合いは(3b)は高く(18)(19)は低い。このような度合いの差は、それぞれの用法が生まれるコンテキスト及び「見る」の文法化レベルに関わりがあると考えられる。(3b)の場合、以前「見ていた結果」顔くらいは知っている、という解釈が現れる。AUX2の文法化レベルが高い為動詞の意味も薄まり、意味はニュアンスとして表れる可能性があるのみである。一方(18)(19)の場合は、大人の視点から年下の人を「見ていた結果」その人を見守っていると考えられ、よく知っているという解釈が生まれた。文法化レベルが低い為、この動詞の意味は比較的はっきり現れる。但し本論で重要視するのはこのような解釈の違いそのものではなく、このような解釈をうけるAUX(の用法)が、「見る+知る」という構造内の「見る」が文法化することによって作り出されるという事実であることを強調しておく。なお、この議論の必要性については査読者よりご指摘を受けた。御礼申し上げます。

じように、形（音韻）の簡素化、意味の喪失によって特徴づけられる文法化の過程を経て、動詞のような内容語から助動詞のような文法的な要素が生み出されることを見た。

一方、(17)の仮説で提案したAUXのソースである動詞「見る」について、音声言語の文法化に見られる傾向とは少し違うように思うかもしれない。例えばHeine and Kuteba (2002)を参照しても、音声言語において、基本的な動詞「見る」が文法化した例の報告は、他の基本的な動詞、例えば「行く」や「与える」等と比較するとあまり多くないという事実がある。手話言語では、複数の言語でAUX1が観察されているし、JSL-wでは他にも「見る」の文法化の例が認められるが、手話言語だけが特別なのだろうか。サイナーにとって「見る」という行為は音声言語を使用する人々とは比較にならない程重要である。彼らにとって情報源はそのほとんどが視覚によるもので、「噂で聞いて知っている」という場合でもそのうわさ話は手話で語られ、視覚情報として理解される。手話言語のみにおいて、「見る」という動詞が特別なステータスを持つとしてもおかしいことではないかもしれない。それならば、他の手話言語にも「見る」からの文法化によって作られた他の統語要素があるかどうかは、今後掘り下げるべき興味深い課題である。

また多くの移動動詞が、様々な音声言語において文法化のプロセスを経て統語要素を生み出しているのは周知の事実である。実はJSLにおいても「行く」「来る」などの移動動詞は文法化により様々な文法要素を生んでいる事が既に指摘されている(市田2005, 今里2010等)。JSLの一致動詞「見る」の手形Vの形状とSの目の位置からOの位置に向かう手形移動からも明らかのように、この動詞は、両目からOの位置に向かって放たれる2本の視線を表現している。この視覚による認識を意味する語には、視線移動が表現として含まれているのである。SとOを標示する一致動詞は、4節でも説明したように、SとOの間を移動物が移動するという空間移動表現を下敷きに成立している。そのように考えると、JSLの「見る」は、広い意味で経路移動動詞であると考えられるかもしれない。そしてそうならば、Fischer (1996)が提案したAUX1のソースがダミー経路動詞であろうという考えと、本論の結果は関連していると言えるだろう。実際Bos (1994)は、オランダ手話において、AUX1に相当する助動詞が見られる事を指摘した。そしてそれは「GOTO」という移動の意味を表す動詞から派生したのだと説明するSteinbach and Pfau (2007: 316)のような研究者もいる。つまり手話言語におけるAUX1において、手話空間内での手形移動で構成されるような、「見る」を含む「広い意味での移動動詞」が文法化する傾向にあるという、手話言語間で、さらには音声言語とも共通する文法化プロセスが見えてくるかもしれない。各手話言語の詳細な記述と分析が進めば、手話言語に特有に見られる文法や特徴があるのかどうか、ということも明らかにする事ができる可能性を示唆しておきたい。

参 照 文 献

- Bos, Heleen (1994) An auxiliary verb in sign language of the Netherlands. In: Brita Bergman, Inger Ahlgren and Mary Brennan (eds.) *Papers from the fifth international symposium on sign language research. Volume I: Perspectives on sign language research*, 37–53. Durham: International Sign Linguistics Association.
- Ethnologue Japanese Sign Language <http://www.ethnologue.com/language/jsl> (最終閲覧日：2014年12月25日)
- Fischer, Susan D. (1996) The role of agreement and auxiliaries in Sign Languages. *Lingua* 98: 103–119.
- Fischer, Susan D. and Qunhu Gong (2010) Variation in East Asian sign language structures. In: Diane Brentari (ed.) *Sign Languages*, 499–518. Cambridge: Cambridge University Press.
- Heine, Bernd and Tania Kuteba (2002) *World lexicon of grammaticalization*. Cambridge: Cambridge University Press.
- 市田泰弘 (2005) 「手話の言語学 第11回 文法化：日本手話の文法 (7) 助動詞, 否定語, 構文レベルの文法化」『言語』34(11): 88–96.
- 今里典子 (2010) 「“行く・来る”を含む連続動詞構文：日本手話／日本語対照研究」岸本秀樹 (編) 『ことばの対照』15–26. 東京：くろしお出版.
- 大杉豊 (2009) 「日本手話言語地図の作成に向けて」『言語』38(8): 50–59.
- Padden, Carol (1988) *Interaction of morphology and syntax in American Sign Language*. New York: Garland.
- Sapountzaki, Galini (2012) Agreement auxiliaries. In: Ronald Pfau, Marcus Steinbach and Bence Woll (eds.) *Sign Language: An international handbook*, 204–227. Berlin/Boston: Mouton.
- Smith, Wayne (1990) Evidence for auxiliaries in Taiwan Sign Language. In: Suzan D. Fischer and Siple Patricia (eds.) *Theoretical issues in sign language research Vol. 1: Linguistics*, 211–228. Chicago: University of Chicago Press.
- Steinbach, Markus and Roland Pfau (2007) Grammaticalization of auxiliaries in sign languages. In: Pamela M. Perniss, Roland Pfau and Markus Steinbach (eds.) *Visible variations: Comparative studies on sign language structure*, 303–339. Berlin/New York: Mouton.
- Torigoe, Takashi (1994) Resumptive C structures in Japanese Sign Language. In: Inger Ahlgren and Brita Bergman (eds.) *Perspectives on sign language structure: Proceedings of the fifth international symposium on sign language research*, 187–200. Durham: International Sign Linguistics Association.

執筆者連絡先：

[受領日 2014年3月3日]

〒651-2194 神戸市西区学園東町 8-3

最終原稿受理日 2014年12月25日]

神戸市立工業高等専門学校一般科

e-mail: imazatonoriko@gmail.com

Abstract**Subject/Object Marking Auxiliaries in Japanese Sign Language**

NORIKO IMAZATO

Kobe City College of Technology

Subject/object marking auxiliaries such as AUX1 and AUX2 were first identified by Smith (1990) in Taiwan Sign Language (TSL). Because TSL is known to originate from Japanese Sign Language (JSL), it is not surprising that Fischer (1996) also recognized AUX1 in JSL's eastern dialect (JSL-e). Smith's research proves that AUX2 is derived from the verb SEE because of their similarity in phonetic configuration. However, close observations of these two sign languages by Smith and Fischer do not elucidate the developmental process of AUX1. Sapountzaki's (2012) comparative study of 11 sign languages hypothesizes that AUX1 is "a smoothed series of indexical pronouns," but his argument is not supported by either TSL or JSL-e data. Observing newly collected data from the JSL's western dialect (JSL-w), which has both AUX1 and AUX2, our analysis proposes an alternative hypothesis that "AUX1 was created as the result of grammaticalization of the verb SEE (MIRU) by way of AUX2." Our research also investigates the adequacy of the new hypothesis.