

# 状態動詞 Be の二面性

## — 状態の命題型・再考 —

糸山 昌己

### 1. はじめに

状態動詞の代表とも言える Be 動詞には次のような用例がある。

(1) John will be there for thirty minutes.

- (2) a. John will be there in thirty minutes.  
b. John will be back here soon.

(1)は「ジョンは30分(間)はそこにいるでしょう。」というように、主語であるジョンが30分間「そこにいる」という状態を表している。それに対して、(2a)は「ジョンは30分で(30分後には)そこに着くだろう。」、(2b)は「ジョンはすぐ(ここに)戻って来るだろう。」というような意味になり、共に状態動詞というよりは移動を表す動作動詞として機能していると思われる。言い換えると、(2a)(2b)はそれぞれ、(3a)(3b)のような移動動詞(go、come)を使った表現と同じ意味を表していると言えよう。

- (3) a. John will go there [get there] in thirty minutes.  
b. John will come back here soon.

本論では、(1)に示した典型的な状態動詞である be 動詞が、(2)に示したように、(3)の go や come のような移動動詞(以下、単純移動動詞と呼ぶ)と同じように移動を表す場合(以下、この移動を表す be 動詞を派生移動動詞と呼ぶことにする)があるという「二面性」を、意味構造(語彙概念構造)の分析を通して考察し、さらには、状態の命題型の再考へと考察を進めていくことにする。

### 2. 状態と過程の命題型

中右(1994)では、状態と過程の命題型は次のような概念構造をしていると考えている。

- (4) 状態の命題型: BE (THING, PLACE)  
ただし、(i) THING は [-change in existential mode]  
(ii) PLACE は [-directional] =LOCATION
- (5) 過程の命題型: GO (THING, PLACE)  
ただし、(i) THING は [+change in existential mode]

- (ii) PLACE は [+directional] =SOURCE, GOAL, PATH,  
DIRECTION, その組み合わせ  
(中右1994, P.311)

状態の命題型は BE <ある> を祖語述語とした関数で表すことができ、BE は二つの項、THING <もの> と PLACE <場所> をとる。過程の命題型は GO <なる> を祖語述語とした関数で表すことができ、GO は二つの項、THING <もの> と PLACE <場所> をとる。状態と過程では、THING の項は存在主体か変化主体かで対立的である一方、PLACE の項は方向性があるかで対立的であると考えている。

### 3. 単純移動動詞の語彙概念構造

本論では、分析に当たって「概念構造」と呼ばれる意味表示を用いることにする。ここでは特に、影山・由本(1997)で提示された概念構造のモデルを基に、新たな提案を行う。影山・由本(1997)では、典型的な移動動詞である go の語彙概念構造は、次のような位置変化を表すものと仮定している。

- (6) go: BECOME [x BE NOT AT-Spk]  
(Spk: 特定な場所の指定がない場合には Speaker のいる場所を指す)  
(cf. 影山・由本1997, P.142)

この(6)を基に、糸山(2001)では、go に to the library のような着点 [GOAL] が加わった場合には、次のような概念構造の合成が行われるものと仮定した。

- (7) [BECOME [x BE NOT AT-Spk]] + [BECOME [x BE AT-z]] →  
[BECOME [x BE NOT AT-Spk]] and [BECOME [x BE AT-z]]

従って、次の(8)の概念構造は(9)のようになると考えられる。

- (8) John went to the library. (= (3))  
  
(9) [BECOME [John BE NOT AT-Spk]]  
and [BECOME [John BE AT-library]]

### 4. 単純移動動詞と派生移動動詞の概念構造

ここでは、前節で提示した単純移動動詞の概念構造から派生移動動詞の概念構造を考えて行く。前節で見たように、go に to the library のような着点 [GOAL] が加わった場合には、次のような概念構造の合成が行われるものと仮定した。



(12) [BECOME [John BE AT-there]]

このような状態変化の連鎖が結果として、位置変化、つまり、「現在いる場所 (AT-Spk) から」「30分後のジョンの存在場所 (AT-there)」への移動となっていると考えられる。つまり、(2a) の派生移動動詞の概念構造は(13)のような(11)と(12)の概念構造の合成になっていると考えられるのである。

(13) [BECOME [John BE NOT AT-Spk]] + [BECOME [John BE AT-there]] →  
[BECOME [John BE NOT AT-Spk]] and [BECOME [John BE AT-there]]

## 5. 「派生移動動詞としての状態」の命題型

ここで、改めて(13)の派生移動動詞の概念構造の合成を見ると、単純移動動詞の概念構造(8)と全く同じものになっていることが分かる。

(8) [BECOME [John BE NOT AT-Spk]] + [BECOME [John BE AT-there]] →  
[BECOME [John BE NOT AT-Spk]] and [BECOME [John BE AT-there]]

このことは、第1節で述べたように、次の「(2a) (2b) はそれぞれ、(3a) (3b) のように移動動詞を使った表現と同じ意味を表していると考えられる。」ということにも整合する当然の結果だと言えよう。

- (2) a. John will be there in thirty minutes.  
b. John will be back here soon.
- (3) a. John will go there [get there] in thirty minutes.  
b. John will come back here soon.

ここで注意しなければならないのは、Be 動詞は基本的に状態動詞であり、その「状態の命題型」は次の(4)であることである。

- (4) 状態の命題型：BE (THING, PLACE)  
ただし、(i) THING は [-change in existential mode]  
(ii) PLACE は [-directional] =LOCATION

これに対して、派生移動動詞として機能する Be 動詞の場合には、この(4)を次の(14)のような命題型に修正する必要性が生じてくる。

- (14) 「派生移動動詞としての状態」の命題型：BE (THING, PLACE)  
ただし、(i) THING は [-change in existential mode]  
(ii) PLACE は [+directional]=GOAL

(4)と(14)の違いは、(ii) の PLACE の属性にある。つまり、派生移動動詞として機能する場合には、PLACE は [+directional] =GOAL となると仮定するのである。この属性の変化 ([+directional] か [-directional] の交替) には、(2)の例文内の in thirty minutes や soon などの時間的表現の存在が関与していると思われる。つまり、時間の推移(時間の変化)が場所の推移(変化)となり、この「変化」が「引き金(trigger)」となり、PLACE の属性が [-directional] =LOCATION から [+directional] =GOAL へと切り替わる(+と-の交替が生じる)と考えられるのである。

ここまでの議論をまとめると、(4)の状態の命題型を(15)のように修正することによって、状態動詞の代表ともいえる Be 動詞が(2)の例文のように派生移動動詞としても機能することが説明できるようになるのである。

(15) 状態の命題型: BE (THING, PLACE)

ただし、(i) THING は [-change in existential mode]

(ii) PLACE は [±directional] =LOCATION又はGOAL

(4)から(15)への修正箇所は、PLACE の属性部分だけである。PLACE の属性を [±directional] と仮定すれば、be 動詞が(1)のように本来の状態動詞として機能する場合は、PLACE は [-directional] であり、つまり LOCATION であるので THING の存在場所を表すことになる。また、be 動詞が(2)のように派生移動動詞として機能する場合は、PLACE は [+directional] であり、つまり GOAL であるので THING の着点[移動場所]を表すことになる。従って、このように PLACE の属性を [±directional] と仮定することで、状態動詞 Be の二面性(状態動詞と動作動詞[派生移動動詞]という二面性)が、PLACE の属性の±の交替ということだけで合理的に説明できるようになるのである。

## 6. おわりに

典型的な状態動詞である be 動詞は、(2)の例文のように、(3)の go や come のような移動動詞(単純移動動詞[動作動詞])と同じような意味になることがある。つまり、状態移動 be が移動動詞として機能する場合(すなわち、派生移動動詞[動作動詞]として機能すること)がある。この状態動詞 Be の二面性という現象は、本論で提示した(13)のような派生移動動詞の概念構造の合成と、(14)のような「派生移動動詞としての状態の命題型」を仮定することによって説明できることを見てきた。また、通常は状態の命題型を(4)のようにだけ規定しているが、それでは不十分で、(15)のように PLACE の属性部分を [±directional] のように修正(拡張)する必要がある。また、(1)、(2)の例文で示したような状態動詞 Be の二面性は、この PLACE の属性部分の±の交替による現象であることも見てきた。

### 参考文献

Dowty, David. 1979. *Word Meaning and Montague Grammar*. Reidel.

糸山昌己. 1996. 「移動動詞goにおける事象性と状態性」『東京成徳短期大学 紀要』第29号. 29-39.

糸山昌己. 2001. 「移動動詞の意味構造」『意味と形のインターフェイス 上巻』くろしお出版. 53-60.

- Jackendoff, Ray. 1990. *Semantic Structures*. MIT Press.
- 影山太郎. 1996. 『動詞意味論』くろしお出版.
- 影山太郎・由本陽子. 1997. 『語形成と概念構造』研究社出版.
- 金田一春彦. 1950. 「国語動詞の一分類」『言語研究』15.
- 小西友七 (編). 1980. 『英語基本動詞辞典』研究社出版.
- Levin, Beth. 1993. *English verb classes and alternations*. The University of Chicago Press.
- Levin, Beth and Tova R. Rapoport. 1988. Lexical subordination. *CLS* 24, 275-289
- Longman Dictionary of Contemporary English. 1995. Longman.
- 中右実. 1994. 『認知意味論の原理』大修館書店.
- Pustejovsky, James. 1991. The syntax of Event Structure. *Cognition* 41, 47-81.
- Pustejovsky, James. 1995. *The Generative Lexicon*. MIT Press.
- 田中茂範・松本曜. 1997. 『空間と移動の表現』研究社出版.
- Tenny, Carol. 1995. How motion verbs are special. *Pragmatics & Cognition* 3, 31-73.
- Vendler, Zeno. 1967. *Linguistics in Philosophy*. Cornell University Press.