

規範の三層構造論

— 行為理論の総合へ向けて — (下)

宮台 真司

現時点での社会学的行為理論は、行為の様々な側面を総合的に把握する視点を欠く。そこで我々は、行為理論を範疇論的に再構成することを企図する。前号では、行為を支配する範疇操作のアルゴリズムの3つの水準のうち2つに関する記述を与えた。今号では先ず残りの1つの水準に対して妥当な記述を与え、最後に技術論への接続を試みる。

目次

- 1 社会学的行為論の不毛
- 2 <規範の三層構造論>の概略
- 3 <規範Ⅰ>論の骨子
- 4 <規範Ⅱ>論の骨子
(以上前号, 以下本稿)
- 5 <規範Ⅲ>論の骨子
- 6 技術論

5 <規範Ⅲ>論の骨子

5.1 <規範Ⅱ>論との機能的連関

<規範Ⅰ>は、或る人称(=ヒト)が遂行するであろう・ないし遂行すべき広義の行為範疇(→前号8頁)に対する、認知的ないし規範的な予期(→前号注3)を出力する第一次的機能を持つアルゴリズム(→前号注1)として定義された。

<規範Ⅱ>は、一定の認知的条件を充たす与件に対して狭義の行為範疇(→前号8頁)の認知を割り当てる機能、および逆に、狭義の行為範疇の発効のための十分条件を特定するアルゴリズムとして定義された。

以上に対し<規範Ⅲ>は、<規範Ⅱ>による行為の範疇的覚識の与件(の一部)を構成する核的行為(→前号10頁)に対し、一定の形式性

を実現するアルゴリズムとして、定義することができる。

核的行為とは、効力図式(→前号9頁)によって行為範疇を付与される所の对象的与件である物理的な身体挙動(含・発語)であった。効力図式とは、単位行為(→前号8頁)の範疇構成に關与する認知図式であり、<規範Ⅱ>の実質を構成するものであった。単位行為とは、行為連鎖(→前号9頁)に分解できない行為範疇を持つ行為であった。

言う迄もなく、あらゆる認識・了解は範疇的である。Schutz〔1964〕の用語では、我々の全ての認識は類型化 typification による媒介を被っている。廣松〔1972〕〔1982〕の言い方では、与件 etwas をそれ以上な或るもの etwas mehr として覚識する、という認識的事態、すなわち对象的二肢性が汎通的である。行為もまたこのような对象的与件=意味的所知の二肢性に於いて存立している。この場合、意味的所知の契機に相当するのが行為範疇である。これに対し、对象的与件の契機(の一部⁽¹⁾)を構成する生理的身体の物理的挙動が、核的行為である。

5.2 核的発語行為と核的身体行為

核的行為の刻む形式性には、2つのタイプが

ある。一つは、示差的に対立し合う有限個の意味単位（形態素）の集合・の要素を配列することで・より大きな意味単位を構成する規則（＝文法 grammar），が与える形式性（＝文法性）として存在する場合である。もう一つはこうした文法を持たずに単に相互に対立し合う身体の外形上の形式（含む・音声）を実現するメカニズムとして存在する場合（e.g. 身体図式）である。前者は形態素の構成をめぐって後者を前提にしている。

前者のような形式性を有する核的行為を、核的発語行為と呼ぶ。これに対し、後者のような形式性を有する核的行為を、核的身体行為と呼ぶ。

核的発語行為の例は、理論言語学が対象とする謂わゆる「言語」(2)である。但し定義から明らかのように、核的発語行為は聴覚映像を用いるものに限られず、ある種の手旗信号や手話の如きも含み得る。

これに対して核的身体行為は、文法を持たない一般的な外形的身体挙動(2)を主に含む。核的身体行為のうち、覚識主体から見て核的行為者のコミュニケーションの意図(3)を随伴しているものを、ジェスチャーと定義する(4)ジェスチャーは身振り・声振りを含むもので、定義により文法を持たない(5)ジェスチャーには、与件たる核的身体行為の形式(SA)と、それが表示する概念的意味(SE)とが、規約的に固定されたもの(アカンペーやクルクルパー)と、そうでないもの(形態模写など)を、極限的に区別できる。すなわち前者は、使用脈絡から切り離して核的身体行為の形式それ自体に字義に相当するもの(＝核的意味(6))を立論可能であるのに対し、後者は、使用脈絡から供給される情報を取り去ると概念的な意味を確定できなくなる。実際のジェスチャーはこの両極の間の拡がりとして展開している。

5.3 核的発語行為の形式性

【1】核的発語行為に特定の形式を実現するアルゴリズムである「文法」に関する理論的考察は、Chomsky革命以降の理論言語学において爆発的進展を遂げた。Chomsky以来の変形生成文法理論(theory of transformational-generative grammar)の諸研究は、様々な学派的分岐を生んでいるとはいえ、〈規範の三層構造論〉がいう核的発語行為の形式性を、理論的外部基準(external criteria)とする点で共通している。

変形生成文法理論は、Chomsky〔1957〕を嚆矢とするが、その後Chomsky〔1965〕、Katz；Fodor〔1964〕などの「標準理論」に於ける意味解釈アルゴリズムの定式化——意味解釈が基底構造に対して行われるとするもの——に対する、Jackendoff〔1968〕らによる反証事例の提示があり、これに対する対処の仕方を巡って、Chomsky〔1972〕らの拡大標準理論、Lakoff〔1969〕、MacCawley〔1968〕らの生成意味論、Fillmore〔1968〕〔1971〕の格文法理論などが分立することになる(7)

〈規範の三層構造論〉はこれらの中でも特に格文法理論(case grammar theory)に注目する。その理由は、〈規範の三層構造論〉が定式化する身体の客観的構造(後述)と格文法理論との間に一定の照応関係があるからである。

【2】Chomsky〔1965〕の標準理論では、形態素の配列のためのアルゴリズム(＝句構造規則×変形規則)と句構造規則が生成する基底構造を入力情報とする意味解釈のアルゴリズムとを、別立てにする。前者を統語部門、後者を意味部門という。Chomsky〔1972〕の拡大標準理論では、焦点問題、相互指示問題、数量詞問題など

のアポリアの解決のため、意味部門への入力情報として、基底構造以外に表層構造をも利用する形に変更された。しかしいづれの構成も言語学外在的見地からすると不自然の感を免れ難い。その理由は、“表現したい意味を制御目標(=外部基準)としながら語彙を文法的に配列する”という言語運用の機序との懸隔である⁽⁸⁾

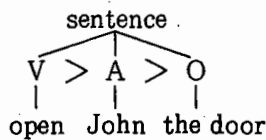
MacCawley [1968] Lacoff [1969] らの生成意味論 (generative semantics) の試みは、如上の懸隔を架橋するものとして注目に値する。Chomsky 理論では、語彙の配列である基底構造に、意味表示 (semantic representation) —— 意味標識 (semantic marker) の結合式 —— を与えるものとして、意味部門が架設されていた。生成意味論では、基底構造に相当する部分に、それ自身が意味表示であるような「意味構造」を設定し、この意味構造を諸変形規則により変形していき最終段階で語彙を挿入して表層構造を得る、という図式を考える。だが理論言語学内在的に見て生成意味論は以下の欠点をもつ。先ず変形規則の集合が膨大になり、簡潔性に於いて劣ること。第2に専門的になるが、生成意味論の要請する総体的派生規則 (= 変形プロセスの全体を入力情報として当の変形プロセスを禁止する規則) が、文法の型の見地から見ると、制約 (= 文法は派生プロセス全体を入力情報としてはいけない) を取り払って文法を強力化するものであるために、文脈依存文法に対する制約 (= 文法の弱力化) を課題とする言語理論にとってジレンマであること (→ 今井 [1975:293-347], Chomsky [1973])。

【3】格文法理論は、統語部門と意味部門を別立てにしない点で生成意味論と問題設定を共有しつつ、基底構造に相当する深層格構造段階で既に語彙の挿入があるために変形規則が単純であり、また総体的派生規則を要しないので、上

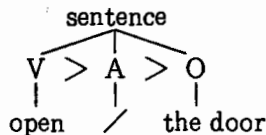
述の欠陥を免れている。しかし(1)法性 (modality) を十分に扱いきれないこと、(2)深層格と変形規則集合の対を一意に特定する根拠を欠くこと、(3)動詞の格支配型 (= 格素性) による分類が恣意的・曖昧であること、などの理由で、格文法理論は現在少数派である。だがこれから述べるように格文法理論は、言語能力が身体の客観的な構造と照応していることを暗示しており、しかも既成の身体構造化理論⁽⁹⁾とも接続がよい点でも行為論的に注目に値するものである。

格文法理論を一口で紹介しよう。格文法では、全ての動詞はそれぞれに固有の深層格支配を行なうと考える (= 動詞の格素性)。深層格とは、発話の了解者が一定の動詞との関わりに於いて示す判断のパタンである。深層格の種類の設定は Fillmore [1971] では、動作種格(A)、経験者格(E)、道具格(I)、対象格(O)、源泉格(S)、目標格(G)、時間格(T)、場所格(L)、の8つである。例えば動詞“open”の格素性は、open [___ (A)O] と表現される。これは、“openは深層格としてAとOを取る、但しAは省略可能”ということである。さて或る文の基底部には1ヶの動詞と、その動詞の格素性に基づく各深層格とが、階層的に (= 一定の順序で) 配列されている。その配列優先順位 (= 格階層) は英語では以下のように決まっている：(V) > A > E > I > O > S > G > L > T。こうして格素性と格階層に従って基底部に配列された動詞と各深層格のそれぞれに、語彙ないし節を挿入したものが、深層格構造と呼ばれる。これは標準理論という基底構造に相当し、これを変形部門に投入することで表層構造が派生される。例えば“open”を含む3つの文、(a) John opened the door, (b) The door was opened by John, (c) The door was opened, のそれぞれの深層格構造を記述すると以下のようだ。

(a) or (b)



(c)



(a)と(b)とが同一の基底構造を持つという点については Chomsky も Fillmore も一致し、選択的規則である受動変形規則が、適用されたか否かが、(a)と(b)との表層構造の違いを生むとされる。だが(c)に関しては見解が分かれる。Chomsky によれば(c)は(a)と(b)とは全く異なる基底構造から派生される。他方 Fillmore によれば、上図にみるように両者の基底構造は同種のものとなり、終端記号 (= 語彙) “John” の挿入の有無のみが、両者の表層構造の相違の原因となる。格文法では上記のような深層格構造 (= 基底構造) に対して15種の変形規則を適用することで表層構造を得る。変形規則には Chomsky 同様、適用順序に関する制約と、義務的変形規則/選択的変形規則の区別とが、存在する。

【4】 Fillmore [1968] は深層格の体系を生得的かつ普遍的なものであると考えた。だが我々は'70年代の言語発達研究の知見、特に Bowermann [1973], Greenfield; Smith [1976] 等の研究の成果により、生得説に見込みがないことを知っている。しかし成人に関しては深層格の体系を普遍的であると仮定し得る。⁽¹⁰⁾

さて、成人の深層格範疇が普遍的であるのは、この格範疇が、**身体の客観的な構造**に基づくものだからではないか、と考えを進めてみる事が可能である。現に深層格範疇の分類は宮台

[1982a] が試みた身体の客観的構造の記述と非常に接続がいい。

宮台 [1982a] は、皮膚的境界面によって分節される生理的身体や、身体図式 (後述) による自空間/他空間の分節にもとづく「膨張可能な身体像」としての神経生理学的=現象学的身体の他に、身体の或る客観的な構造を記述する概念として「広義の身体」という概念を設ける。広義の身体は、「能動器的身体」/「受容器的身体」に区分される。

受容器的身体とは、個体が或る定在を知覚的に覚識している場合に、当の覚識を実現している因果連関の総体を意味する。例えば盲人が杖を用いて対象を触知するとき、[対象-杖-掌-知覚神経-大脳(知覚中枢)]の総体が受容器的身体であり、人が望遠鏡で星を見ているときは、[対象(光源)-空間媒体-大気-望遠鏡-眼球-視神経-大脳(視覚中枢)]の総体が受容器的身体である (→宮台 [1982a:334])。

能動器的身体とは、個体が或る神経生理学的な運動感覚を所有する場合に、その与件となる物理的な運動性を実現している因果的連関の総体を意味する。例えば人が車を自在に操舵しているとき、[大脳-小脳-運動神経系-筋肉系-肢節系-ステアリング系-前輪(の方向)]の総体が能動器的身体である (→宮台 [1982a:334])。

以上に明らかなように、能動器的身体を構成する因果連関は謂わば身体の遠隔へと波及して行く遠心的過程であり、受容器的身体を構成する因果連関は、身体のより近傍へと波及して来る求心的過程である。この場合の遠隔度/近傍度は、大脳過程を原点として計測されている。このように広義の身体とは、個体の知覚-感覚的レベルに於ける心的過程・を構成するものと見込まれる客観的因果連関の総体を意味する、

心的現象相関的な概念なのである。

【5】ここでFillmoreの格文法が定式化する深層格範疇が、我々のいう広義の身体と対応する仕方を見ることにしよう。

Fillmore [1971] の規定によれば、動作主格 (A) とは、動作を引き起こすものの役割である。この動作主格は、能動器的身体を構成する因果連鎖の起点の周囲に取られた近傍に対応する⁽¹⁾

次に Fillmore [1971] によれば、経験者格 (E) とは、心理事象を体験する者の役割である。この経験者格は、受容的身体を構成する因果連鎖の終端の周囲に取られる近傍に対応する。

更に Fillmore [1971] によれば、道具格 (I) とは、① (Aに伴う) 或る出来事の直接原因の役割、または② (Eに伴う) 或る心理事象を引き起こす刺激の役割である。①は動作主格と共起するものなので“IA”と我々流に記すことができる。

FBI broke the door with a hummer
A IA

この IA は、能動器的身体から、因果連鎖の起点の周囲の近傍 (= 動作主) および終点の周囲の近傍 (= 対象) を除いた、中間的因果系列の一部に相当している。②は経験者格と共起するので“IE”と記せる。

The thermometer indicates us that it is 15°C
IE E O

この IE は、受容的身体から、因果連鎖の起点の周囲の近傍 (= 対象) および終端の周囲の近傍 (= 経験者) を除いた、中間的因果系列の一部に相当する。

次に Fillmore [1971] によれば、対象格 (O) とは、① (Aに伴う) 移動・変化する対象を表すものの役割、または②心理事象の内容を表すものの役割である。①は動作主格と共起するの

で“OA”と表示できる。

FBI broke the door with a hummer
A OA

この OA は、能動器的身体を構成する因果連鎖の終点の周囲の近傍に相当している。②は経験者格と共起するので、“OE”と表示できる。この場合、E/IE/OEの間には体験者/体験原因/体験対象 (= 体験内容) という関係がある。

The thermometer indicates us that it is 15°C
IE E OE

この OE は、受容器的身体を構成する因果連鎖の始点の周りの近傍に相当している。

源泉格 (= S)、目標格 (= G) は、そのどちらが動詞の格素性を構成する場合も、その動詞が常に + [_(A) OSG] なる格素性を持つとされることから明らかなように、双方とも、対象格 (O) の役割を帯びた事物の変化に関する始点と終点に言及する役割を帯びている。従って源泉格および目標格は、広義の身体 (能動器的身体/受容器的身体) の末端対象の状態変化に対応する。

更に広義の身体を構成する因果連鎖や事物の変化を理論的に同定する際に要請される客観的な時間-空間範疇に対応して、成員の側の普遍的な認知図式である時間格/場所格といった格範疇が存在する。

我々は広義の身体の構造と対応する限りでの深層格範疇の集合を「格範疇図式」と呼ぼう。格範疇図式を図示すると以下のようである (→ 図1)。

こうして広義の身体の構造と対応する格範疇図式こそが、個体の核的発語行為の形式性を生み出す (個体を支配する) アルゴリズムの、中核的な部分品であると仮説できるのだ。この事実の帰結として、我々の (範疇的な) 思考作用には一般に、物理的な因果連鎖を中軸とする広

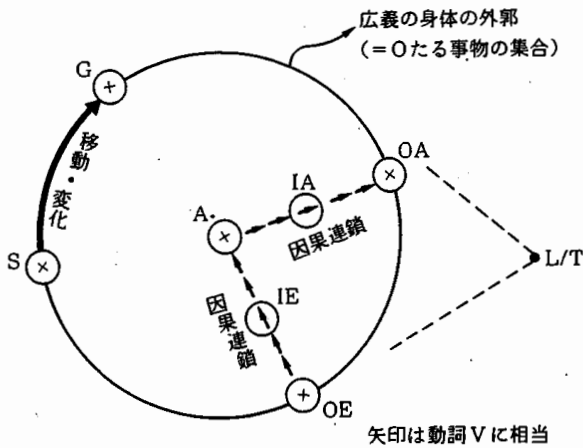


図1

義の身体の構造形式が、格範式を介して反映していると見られる。このことは、我々の思考形式・思考能力が「技術」——生理的身体上に合目的な物理的形式を実現するためのアルゴリズム（後述）——を介して発展を遂げて来たとする自然人類学的な通説（→宮本〔1971:39-40〕）を補強するものであると考えられる。

【6】巨〔1979〕の「行為の格理論」は、行為の統合構造（＝時間的な接続関係）を言語的な格範式によって記述しようとする試みである。この試みに対質することで我々の理論の特徴を浮き彫りにしよう。「行為の格理論」の骨子は以下に尽きる。

1. 社会的行為は行為者と行為との関係を定位する「行為＝認知図式」を要請する。
2. 行為＝認知図式は、①行為者Xの近傍設定、②行為者Xの志向対象設定、③対象志向性のX自身への回収、の3つの契機より成り立つ。
3. 行為＝認知図式の構成素（＝①②③）は、言語における深層格のそれぞれを構成する構成素である「格のクォーク」として表現されている。
4. 行為の統合構造は（行為＝認知図式に根拠を持つ）格関係によって記述できる。

我々は「行為の格理論」の中核に相当する命題3が成立しないことを確認できる。

巨によれば、2の②は、行為者Xに志向対象Yを割り当てる関数D： $Y = D(X)$ として記述できる。例えばこれを基にして動作主格は $\{X | X = D^{-1}(Y)\}$ のように書けるとされる。だがこれは、動作主格なる格範式を構成素に還元したことになっていない。我々は2の②の関数Dの設定の段階で、既に「行為者／志向対象」なる範式区分が先取的に導入されていることに注意しよう。すると巨は動作主格に対象格を割り当てる作用、ないし動作主格／対象格の分節を与える作用を、D（＝志向作用）として定式化しているだけであることが判る。従って動作主格が $\{X | X = D^{-1}(Y)\}$ と書けるのは蓋し当然だが、その表示は構成素への還元を意味しない。動作主格以外の格範式についても万事このようになっている。労を厭わずもう一つ例示しよう。巨によれば、2の①は、行為者Xに対してXを含む近傍Yを割り当てる関数Nとして記述できる。Nの特殊場合に、心理事象という種類の近傍を割り当てる関数 N_p があり、これを基にして経験者格は $\{X | X = N_p^{-1}(Y)\}$ のように書けるとされる。だがこれは、経験者格なる格範式を構成素であるクォークに還元しているわけではない。何故なら N_p を心理事象を近傍として割り当てる関数として定義した段階で論理必然的にXは体験者（＝経験者）であることになり、結局、経験者に対して心理事象（対象格）を割り当てる作用それ自体を N_p （＝心理事象の近傍設定作用）として定義しているだけだからである。従って経験者格が $\{X | X = N_p^{-1}(Y)\}$ と書けるのは蓋し当然だが、これは構成素への還元ではない。

こうして命題3には（従って命題2にも）実質的な内容がないことが判る。すなわち命題3

は、行為=認知図式が格範疇によって構成されていることを確認するだけの機能しかない。然るに、(1)元々の定義により行為=認知図式は言語的範疇化装置としてしか有り得ず、(2)言語能力に関しては深層格範疇の分節能力が巨によって元々前提にされた上で議論が立てられている、という2つのことから、行為=認知図式が格範疇によって構成されるという命題は導出されてしまうのである。

ここで確認されることは、第1に、(1)格範疇が広義の身体の機能的様態の記述装置として有効であること(=ないし格範疇が広義の身体の機能的様態を反映すること)と、(2)或る行為が行為当事者により言語的な了解(=心的自己把持)を与えられているが故に、言語的了解の深層にある格範疇によってその行為を記述できること(=ないし格範疇が行為者の自分の行為への認識の図式を反映すること)とが、全く別の事態だということである。

第2に、(2)の側面に関して言えば、巨の命題4——行為の統合構造が格関係によって記述できること——が成立するにしても、それは行為=認知図式の構成素(=①②③)と言語的な深層格の構成素(=格のクォーク)とが相互反映関係にあるからではなく、飽くまで行為の心的把持が範疇的な性格を帯びているからなのである。

そして第3に、我々が定式化した「格範疇図式」は、先ず第1次的には(1)の側面——「広義の身体」論——にのみ関説するものであり、次に心的自己把持の言語範疇性を根拠にして広義の身体の構造形式とパラレルな形式が社会的行為の展開の上に実現することを第2次的に含意するものである。後者は、身体挙動に一義的に依存しないような行為の社会的な意味の水準での形式に相当し、前述の〈規範Ⅱ〉論が扱うものである。

5.4 核的身体行為の形式性

【1】核的身体行為の形式性が、相互に対立し合う身体の外形的な挙動(含む・音声)の示差性として考えられることは、既述した。身体の外形への形式性の実現は、基本的には無限個のパターンがある。⁽¹²⁾同時に身体の外形的挙動には自動化し定型化したパターンが存在することも事実である。⁽¹³⁾核的身体行為の形式性を実現するメカニズムは、左の両極的な事態を共に帰結し得るものでなければならない。

このメカニズムの実態を知るには、橋爪〔1977a〕、巨〔1979〕に倣って、神経生理学、就く失行理論に着目するのがよい。失行(Apraxia)とは、失行学の祖 Liepmann〔1900〕によれば、①運動麻痺の無い身体肢節を、②一定の目的に向けて挙動させることの障害で、③認識障害(=失認や感覚障害)に基づかないもの、を指す臨床的概念である。

【2】失行の症例記載は Griesinger〔1845〕を嚆矢とするが、彼自身は認識障害による行為障害としてこれを理解した。失行を認識障害を経由しない原発的行為障害として初めて把握したのが Liepmann〔1900〕であり、彼により失行学が創始される。しかし彼以降の学説史的展開に於いては、失行を原発的行為障害と見做して失認と切断する考えは逆に捨てられ、1930年代には認識と行為とを渾一体的様相に於いて把握する視角が主流となる。この考えは Merleau-Ponty〔1945〕等の現象学に継承される。先ず学説史的展開のあらましを秋元〔1935→1976〕により紹介し、次に我々の整理を提示しよう。

Liepmann〔1900〕は失行を原発的障害として理解するに当たり、Wernicke〔1884〕の「精神反射弓の図式」を修正した「行為過程の図式」を考えた。精神反射弓とは〔1次知覚→了解像(=発起表象)→行為が獲得すべき結果の表象

(=目的表象)→身体挙動]なる反射系列である。これに対しLiepmannは、身体挙動を要素的挙動の時間的配列として理解した。彼の行為過程の図式に於いては、個々の要素的挙動に対し、身体諸肢節の空間的運動行程の表象たる運動表象(=中間表象)が対応し、この要素的挙動が構成するより大きな行為に、Wernickeのいう目的表象に当たる主目的表象(=結果表象)が対応する。即ち[1次知覚→了解像→結果表象(=主目的表象)→運動表象の配列→要素的挙動の配列]という反射系列である。運動表象の配列は運動形式と呼ばれた。これを踏まえて彼は、失行内に個別的運動表象の解体による「運動失行」と運動形式の解体による「企図失行」とを区別する。企図失行の概念は、要素的挙動の生起順序が混乱するPick型症例(=順序失行)を説明するのに有効であった。

Wernickeの弟子Kleist〔1906〕に於いてLiepmann説に重大な修正が為される。修正の中核は、①失行内に新たに「構成失行」なる概念が設けられたこと、②構成失行の理論的解釈に於いて運動形式の概念が運動表象の空間的配列を含むものへと拡張されたこと、の2点である。構成失行とは構成行為(→注12)の障害のうち特に運動失行や視覚失認に基づかないものを指す。彼は第一次大戦の頭部銃創患者にこうした症例を発見した。構成失行は個々の運動表象の解体(=運動失行)を伴わない。そこで彼は、解体したのは運動表象間の空間的な組み立てであると考えた。これは時間的な組み立ての障害である企図失行とは区別される。彼は更に構成失行を、視覚機能と運動機能を統合するより高次の中枢の機能障害であるとした。

【3】Grünbaum〔1930〕は、運動形式が運動表象の時間的-空間的配列としてあることを認

めた上で、Kleistのような、視覚機能の障害=失認、運動機能の障害=運動失行、視覚機能と運動機能の高次統合中枢の障害=構成失行、とする機械的な解釈を否定する。彼によれば人は成長の当初、認識(=視覚機能)と行為(=運動機能)との機能的渾一態に於いて在る。認識は行為目標の把握としてのみあり、必ず行為を随伴する。発達に伴い認識は行為の契機から相対的に独立していく。この過程を象徴能力(=与件と範疇との固定的な結合能力)が加速する。だが成人段階に到っても認識は行為の契機から完全には独立せず、「虚性行為」すなわち現実化を伴わない行為への志向に媒介される。このため同一の「ナイフ」がある状況では「果物を切る道具」として、別の状況では「凶器」として認識されるという事態も生じる。この発達仮説を基にすれば、失行症とは、一旦分化した認識と行為が機能的渾一態に分化退行することである。Zutt〔1932〕の用語では一旦は自動化した認識が非自動化することであり、故に1次知覚が直ちに運動を暴発を招く「客体の強要性質」が帰結される。だから失行は「失行=失認」と呼ばれるべきものだ。構成失行は、空間了解に於ける視空間/運動空間の分離が分化退行したもので、空間に関する失行=失認であるとされる。上記見解は、構成失行患者の多くが事物失認はない(=物の名前を正しく答えられる)のに視空間失認を伴う(=方向関係の了解が解体する)事実に対する解釈として考え出されたものだ。ここで失行を失認とは独立した原発的障害と捉えるLiepmann以来の伝統的見解が否定されたことが注目に値する。

Kroll;Stolbun〔1933〕もやはり視空間失認だけを随伴する構成失行患者の自家例の解釈から、Grünbaumと類似の見解に到る。合目的的行為は、行為過程に於ける刻一刻の状況変化を

認識が把持していることで初めて可能になる。合目的的行為の日常的反復は習熟を招き、行為は認識の契機から相対的に独立する。こうした行為を自動化行為と呼ぶ。認識による逐一の把持を要請する行為を非自動化行為と呼ぶ。発達過程で各種行為の自動化が進行することで、これを地(Grund)としたより高度な合目的的行為(=非自動化行為)が可能性を開示される。一定発達段階に於いて未だ自動化を達成していない行為の一種が構成行為である。こうした仮説を踏まえて彼らは、失行症を、一旦自動化した行為の非自動化段階への退行、およびその自動化行為により可能性を開示されていた合目的的行為(=非自動化行為)の不可能化として把握する。構成行為は行為の中でも特に自動化度が低いので認識=行為渾一態としての様相を際立たせたものであり、他の自動化行為と画前と対立するものではなくて緩やかに連続するものであるとされる。

GrünbaumもKroll;Stolbunも、失行を、一旦分化(=自動化)した認識と行為が、認識=行為の機能的渾一態(=非自動化状態)に分化退行したもとして把握する点では、秋元〔1935→1976:93〕のいう通り共通している。

【4】秋元〔1935→1976〕は構成失行の(本来の失行/本来の失認から区別された)固有性を確定することを目的とし、「失行=失認」の用語でこの固有性を指示する。Grünbaumよりも遥かに限定された用法である。彼によれば構成失行ないしそれを含むGerstman症行群(=構成失行・左右失認・手指失認など隅角回損傷を器質因とする障害)の固有性は、身体図式の脱落にある。ここで身体図式と呼ばれるのは、自空間と外空間との間の空間関係を定位する座標系である。自空間とは、自動化した行為の総体が構成する行動空間Aktionraumである。車を

自在に操作する者にとり車は自空間の一部である。自空間は視覚機能=運動機能=運動感覚機能の渾一態が与える。自空間は反射を除く全ての行為の地Grundである。外空間とは、自空間の外に拡がる即物的な具体空間(konkreter Raum)である。自空間を外空間に定位することで、外空間に抽象的空間範疇(方向範疇)が樹立される。こうして得た抽象空間(abstrakter Raum)を他空間という。即ち身体図式とは、既存の自空間を外空間に定位することで他空間を獲得する機能のことである。構成失行が身体図式の脱落であるのに対し、本来の失行は既存の自空間の欠損すなわち自動化行為の自動化度の著しい低下である。

【5】以上の学説史的展開を前提にして、核的身体行為に外形的な形式を実現し、他の個体の核的身体行為の外形的な形式を了解させるメカニズムを、我々なりの展開をも含めて整理できる。

核的身体行為が物理的に帰属する個体を「核的行為者」と呼ぼう。

核的身体行為は、単位行為(→168頁)の範疇的覚識の与件として定義された。故に覚識主体による単位行為の範疇的覚識の如何に応じて、核的身体行為として同一指定されるものも変化する。すなわち核的身体行為とは覚識主体相関的概念である。以下、覚識主体と核的行為者が一致している場合に関する記述、すなわち核的行為者に定位した記述を行なう。

核的身体行為には、核的行為者による運動行程の知覚が伴う。これを「身体的自己把持」と呼ぶ。これは心的自己指示(→前号13頁)と対照される概念である。後者が<規範Ⅱ>レベルのものであるのに対し、前者は<規範Ⅲ>レベルのものである。

核的身体行為には、核的行為者による運動行

程全体の先行的表象が伴う場合がある。これを「身体行為表象」と呼ぶ。

一定の核的身体行為への習熟により、運動行程の全体に対する遂時的な注意の集中、すなわち身体行為表象と身体的自己把持との対照を、相対的に要さなくなる。これを「行為の自動化」と呼ぶ。自動化した核的身体行為を「自動化行為」と呼ぶ。自動化行為の身体行為表象を「運動表象」と呼ぶ。自動化行為および運動表象は肢節的に与えられる。運動表象の脱落は自動化行為の脱落を招く。これを「狭義の失行」という。狭義の失行は従って肢節的に発現する。

自動化していない核的身体行為を「非自動化行為」と呼ぶ。非自動化行為の身体行為表象は、運動表象を要素とする時間的および/或いは空間的配列によって与えられる。これを「運動形式」という。

非自動化行為の中には空間的継承を意識的に作り出す行為が存在する。これを「構成行為」と呼ぶ。構成行為の運動形式は、運動表象間の空間関係ないし空間的配列として与えられる。これを「空間的運動形式」という。空間的運動形式の脱落は構成行為の脱落を招く。これを「構成失行」という。

非自動化行為の中には要素的動作（自動化行為または構成行為）の時間的配列を意識的に実現する行為が存在する。これを「順序行為」という。順序行為の運動形式は、運動表象または空間的運動形式の、時間的配列として与えられる。これを「時間的運動形式」という。時間的運動形式の脱落は順序行為の障害をもたらす。これを「順序失行」という。

身体に関与する抽象的空間関係を樹立する機能（的装置）を「身体図式」という。

末梢知覚の間の空間関係を樹立する機能を持つ身体図式を「知覚定位図式」と呼ぶ。知覚定

位図式が取り結ぶ知覚定位点の集積は、視覚機能・運動機能・言語機能などの助けを借りて「受容器的身体像」を結露する。知覚定位の身体図式は、運動感覚を定位する際の必要条件であることによって、自動化行為成立の必要条件である。

自動化行為の集合が与える行動空間を「自空間」と呼ぶ。自空間は、運動機能＝視覚機能＝運動感覚機能、の渾一態に帰属する。習熟による行為の自動化は「自空間の拡大」に当たる。また狭義の失行は「自空間の部分的脱落」に相当する。自空間の外部に拡がる即物的空間を「外空間」という。自空間を外空間に定位することで、外空間に抽象的空間範疇（＝方向範疇）が樹立される。これを「他空間」という。他空間を設定する機能を持つ身体図式を「他空間設定図式」と呼ぶ。他空間設定図式は、既存の自空間を外空間に定位することで他空間を獲得する。

身体図式を他の個体に疑似的に移転する操作によって、他の個体の身体に関与する抽象的な空間関係を自らの身体の上に再現することを、「身体図式の座標変換」と呼ぶ。知覚定位図式の座標変換は、他の個体の知覚定位位置および受容器的身体像を、自らの身体上に疑似的に再現する。他空間設定図式の座標変換は、他の個体にとっての他空間を自らの身体上に疑似的に再現することで、他の個体の核的身体行為の運動行程の（他の個体にとっての）空間布置すなわち空間的運動形式を、自らの身体上に疑似的に再現する。これを「身体的他者把持」と呼ぶ。これは心的他者把持の概念（→前号13頁）と対照される。すなわち後者が<規範Ⅱ>レベルのものであるのに対し、前者は<規範Ⅲ>レベルのものである。身体的他者把持は、他の個体を核的行為者とする核的身体行為の外形的な形式

性を認識するための、必要条件である。従って、他空間設定図式の座標変換は、他者の行為の了解の必要条件であると言える。

6 技術論

6.1 核的身体行為と範疇的行為

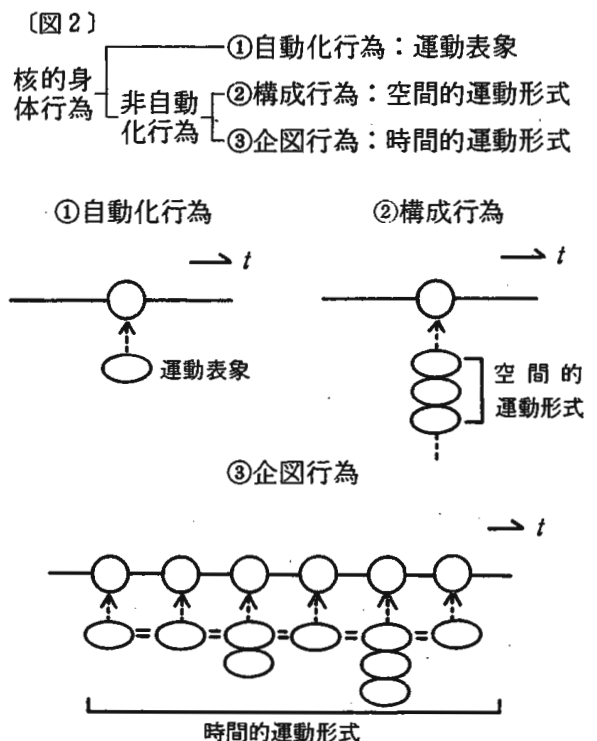
【1】以下では、〈規範Ⅱ〉レベルの行為、即ち覚識主体による範疇的把持（心的自己把持／心的他者把持）に服した行為を「範疇的行為」と呼び、〈規範Ⅲ〉レベルの行為である「核的身体行為」と区別する。6.1では、核的身体行為と範疇的行為の関係を詳細に見定め、技術論の展開に向けた準備作業を行なう。

まず先行業績を検分しよう。行為の統合構造という概念が橋爪〔1977a〕に於いて初めて提示され、橋爪〔1979〕〔1983〕に於いて纏められた。彼によると《行為は要素的な単位（単位行為）から組み上げられたつらなり（行為連鎖）である》（橋爪〔1983:134〕）。但し彼の単位行為の概念は、〈規範の三層構造論〉と違って行為過程内の十分な自動化により定義される（→橋爪〔1979〕）。また単位行為自身は、身体肢節各部位の動作の空間的な複合から構成されると見做され（→橋爪〔1983:136〕）、行為連鎖の長さは任意であるとされる（→橋爪〔1977a:36〕）。

橋爪の行為の統合構造論は、従来の行為分析（主意主義・行動主義）が《行為分析を主題とするかわりに、行為をそれと別個の手続きや実体のなかに回収しようとはかる》のに対し、《出来事としての行為の実態を、すなわちその規範的な形式性を剔出》（橋爪〔1983:129〕）する試みとして画期的である。私の研究自体も彼の試みの延長線上にある。しかし彼の統合構造論の対象には、神経生理学・失行学が照準する行為秩序と、従来の社会学が「目的—手段図式」などの概念枠組みで照準してきた意味論的な行為

秩序とが、未整理のまま混在する。例えば、単位行為が自動化行為ならば、その連なりたる行為連鎖は企図行為となるが、これは有限長の身体挙動である。反対に行為連鎖が意味論的なもの——スケジュールに基づいた行動など——ならば、単位行為を自動化行為として把握してこれを肢節の挙動の空間的配列に還元するのは適切とは言えない。この事情の詳細を以下で究明しよう。

【2】核的身体行為論を復習しよう。核的身体行為には自動化行為と非自動化行為がある。前者には運動表象が、後者には運動形式が、身体行為表象として対応する。非自動化行為は更に構成行為と企図行為に分けられる。構成行為には空間的運動形式が、企図行為には時間的運動形式が、身体行為表象として対応する。この関係を図示しよう（→図2）。



核的身体行為は、定義により単位行為としての範疇的覚識の対象的与件である。即ち単位行

為の対象与件には、①自動化行為、②構成行為、③企図行為、の3種がある。「お辞儀をする」という単位行為ならば、(意識主体と核的行為者とが一致している場合)与件たる核的行為はふつう自動化行為である。「煙草に火を点ける」という単位行為ならば、企図行為が核的身体行為を構成し、また「黒板に円を書く」という単位行為ならば、構成行為が核的身体行為を構成している。

単位行為の与件である核的身体行為は、当初は非自動化行為(企図行為・構成行為)であったのに習熟によって自動化行為に転じることがある。「キャベツを切る」という単位行為に於いて、見様見真似で試行している段階では構成行為や企図行為であった核的身体行為は「ベテラン」になるにつれて自動化度を向上させる⁴⁾しかし、物理的身体挙動が一定以上長大になり複雑化すると、その全過程が自動化することはなくなる。「煙草に火を点ける」程度の行為でも、これを順序失行が見舞うことから、単一自動化行為ではなく、自動化行為の配列としてあることが知られる。

各核的身体行為は上述のように一定の自動化水準——習熟の水準——を構成し、また一定の自動化行為群(=自空間 → 176頁)の存在を前提にしている。さて例えばある道具の取扱いに関する習熟は、個体の恣意に属するわけではない。先ずその社会に当の道具が存在しているという事実、その道具を入手可能とし習熟機会を提供するような社会関係にその個体が内属しているという事実依存している。以上の帰結として、ある社会に於ける核的身体行為の諸形式の分布・配列は、社会形象としての位格を有することになる。

次の事実にも注意しよう。個体が自らの単位行為の与件である核的身体行為に一定の外形的

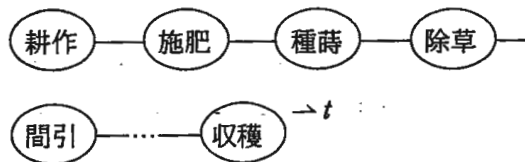
形式を実現する能力(=「核的身体行為能力」)は、行為の言語的把持の能力や行為の言表可能性とは相対的に独立している。橋爪〔1977a: 38〕は《行為可能性と、言表可能性とは合致する》《行為可能性と、思考可能性とは合致する》という仮説に立つ。しかし我々によれば、行為可能性の内と言表可能性から端的に逸出する部分が、核的身体行為能力の領域である。例えば幼児期に知らない内に泳ぎを覚えてしまった者は《泳ぎのコツがどこにあるのか自覚できない》ので《水泳を〔言葉で〕合理的に人に教えることができない》(岩城〔1985:104〕)。核的身体能力が必ずしも言表可能性に裏打ちされていない事実は技術論の展開における一つの急所となる。

【3】次に行為連鎖がどのような性格のものであるのかを見て置こう。

先ず注目すべき事実は、行為の形式性が、身体の物理的挙動の外形(=核的身体行為の形式性)や、形態素の配列に関わる文法性(=核的発語行為の形式性)に、還元しきれるものではないことである。例えば、試合期日に向けて綿密な計画に基づいてトレーニングメニューをこなしていくボクサーの行為系列、異性との出会いから徐々に親密さを増していく過程でのお定まりの行為展開(A→B→C)、畑の耕作・施肥・種蒔・除草・…・収穫といった農耕の行為系列、裁判官の訴訟指揮を構成する行為系列、スクランブル機が国籍不明機を発見した場合に採る翼振り・信号弾発射・威嚇射撃・撃墜などの国際法に従った行為系列、などがそうしたものである。左記の例に見られる行為の形式秩序は、意識主体により範疇的覚識を与えられた範疇的行為の連鎖(=「行為連鎖」→前号9頁)、或いはそれに対応する行為範疇の鎖列(=「行為連鎖形式」→前号9頁)としてのみ与えられ

る。この点についてもう少し詳しく検討しよう。

先程の農耕の例では、問題の行為の形式秩序として先ず取り出されるのは、以下のような行為連鎖である（→図3）。



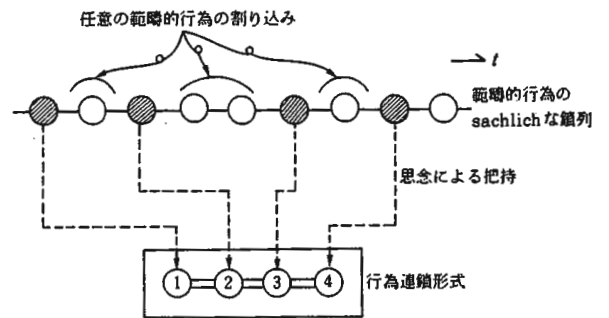
〔図3〕

楕円で囲まれた各部分が要素的行為（→前号9頁）に相当し、楕円の鎖列が行為連鎖に相当する。要素的行為はこれ自身が行為連鎖に分解可能である場合がある。分解可能でない場合を特に単位行為と呼んだ（→前号9頁）。この行為連鎖に関して以下の事実が注意されねばならない。

農耕を構成する行為連鎖には、単に sachlich に展開する物理的身体挙動の連続体に言語的分節を施しただけのものではない。更にこの行為連鎖形式は、或る覚識主体の心的把持（→前号13頁）にもたらされた範疇的覚識の、単なる時系列的展開でもない。

この行為連鎖を構成する諸要素的行為の合間には、睡眠・摂食・娯楽活動・性愛活動などの様々な範疇的行為の（ある程度の）任意の割り込みが許容されている。その結果もたらされる一見無秩序にも見える・範疇的行為の sachlich な連なりの中から、一定の範疇的行為の系列のみを抽出してそれを行為連鎖として扱うに足る根拠になる形式は、覚識主体の思念の中にだけ与えられている。これを「行為連鎖形式」と呼んでいるのだ。勿論「農耕」の場合、如上の行為連鎖の帰結としての、物理的身体と物理的環境の間の合自然法則的合目的な相互作用を、観測者は全き物理現象として記述できる⁽¹⁵⁾だが

この場合も、観測者による行為連鎖の先取——これはシステム先取（→宮台〔1986:100〕）の一例である——が前提となっている。以上に述べたことを図示しよう（→図4）。



〔図4〕

ここで3つのことに注意しよう。第1に行為連鎖は、個体の範疇的了解能力に根拠を持つことで殆ど任意の長さのものであり得る。この点は神経生理学的レベルでの身体挙動の時間的展開である企図行為が、限定された有限長であるのと異なる。第2に要素的行為自身が行為連鎖として存在し得る。即ち行為連鎖には、行為連鎖を要素とするものがあり得る。個体の範疇的了解能力の向上とそれに伴う心的自己把持能力の増大は、行為連鎖の長さの伸張および上述の入れ子型行為連鎖の階梯の高度化を可能にし、行為連鎖の複雑化に可能性領域を開示する。第3に行為連鎖形式は、 $Y = g(X)$ 型の効力図式の集合にパラフレーズされる（→前号12頁）。従って行為連鎖論は〈規範Ⅱ〉論の分担である。

【4】個体が自らの核的身体行為に外形的形式を実現する能力を「核的身体行為能力」と呼び（→179頁）、個体が範疇的行為の形式を実現する能力を「範疇的行為能力」と呼ぶ。前者が〈規範Ⅲ〉水準のものであり、後者が〈規範Ⅱ〉水準のものである。双方が別個の実体であるというのが〈規範の三層構造論〉の主張である。

だが、習得過程論的な見地からは、両者の間に一定の連続性が認められることも事実である。このことは社会的に重要な含意（後述）を持つので検討しよう。

企図行為とは、運動表象の時間的鎖列である時間的運動形式に対応して身体に外形的な形式を実現する〈規範Ⅲ〉水準の身体行為である。この企図行為も習得の初期段階では、思念（＝範疇的了解）に支えられた行為連鎖として存在する場合がある。自動車のエンジン始動から発進に到る動作を想起しよう。ベテランドライバーならこの過程は思念に媒介されない企図行為としてあるが、教習生にとっては違う。先ず教習自体が発話行為による指示によるから、教習生は当初自分の動作を言語的範疇によって把持された間身体行為の連鎖（＝行為連鎖）として実現するしかない。教習生に自宅に帰っても動作の順を言語的に反趨し、それぞれの範疇に伴う運動表象や空間的運動形式を表象する。しかし上記の過程に習熟すると言語的範疇は背景に退き、かつて範疇に対応していた運動表象や空間的運動形式の時間的配列が、時間的運動形式として残る。その結果さきの過程は、思念（＝行為連鎖形式）によらずに時間的運動形式のみにより実現されるようになる。

同様に構成行為が習得の初期段階に於いて言語的範疇に媒介されることがあり得る。ヨガの初心者が教本に基づいて姿勢を構成していく場合などがその例である。姿勢の構成に習熟すると言語的範疇による姿勢の把持は背景に退き、空間的運動形式のみが残存する。

このように身体的挙動が、言語的範疇による媒介を脱落させて運動表象や運動形式による媒介へと代替される過程を「技能的習熟」という。観察者が同定した或る身体挙動に関して、それを構成する諸契機のうち目下言語的範疇が関与

しないものを「技能」と呼ぶ。

技能的習熟の存在は次のことを含意する：すなわち範疇的行為の次元は言語に媒介されるから“社会的なもの”であると見做し、核的身体行為の次元は言語に直接媒介されないから“社会形象としての位格を持たないもの”と見做すような振り分けはできない。何故なら核的身体行為もその習得過程で範疇的了解能力（＝思念）に媒介されるケースが多く存在するからである。我々の社会が、新しい道具や機械を随時導入し得る根拠には、こうした核的身体行為能力の習得過程に於ける言語的範疇処理能力の存在がある。後述の如く技術と呼ばれる事象は、核的身体行為能力の次元と範疇的行為能力の次元の双方に跨がるように存在するのであり、両能力の習得過程論的連続性に対する理解抜きでは、技術の社会的本質を把むことはできない。

【5】行為の形式を扱う図式を、ここで更に拡張する。

行為連鎖とは、覚識主体の了解に於いて同一人称に帰属される範疇的行為の時間的配列であったが、同様に同一人称に帰属される範疇的行為の空間的配列を考え得る。「～しながら…する」のように心的把持されたものがそうである。これを「行為並行」と呼ぶ。思念の集中力の限界により、行為並行の要素たりうる範疇的行為は高々2つであり、また単位行為のみが行為並行であり得る（＝行為連鎖は行為並行ではあり得ない）と仮説する。単位行為のうち行為並行でないものを「素単位行為」と呼ぶ。だが社会的な見地から見て行為並行は滅多に問題とならないので、通常「単位行為」の言葉で素単位行為を指す。

ここで個体間の行為の結び合いの形式を記述する枠組みを設定しよう。

第1：行為連鎖とは、覚識主体の了解に於い

て同一人称に帰属される範疇的行為の時間的配列であったが、同様に異なる人称に帰属される範疇的行為の時間的配列を考え得る。これを「他者脈絡的行為連鎖」という。範疇的行為には、行為相手（→前号11頁）の過去範疇の行為役柄が行為発効の適切性条件となるものがあることを述べた（→前号12頁）。例えば応答が行為相手の発問を適切性条件とするように。ここで見られる範疇的行為の配列“発問—応答”は他者脈絡的行為連鎖の例である。エスノメソドロジ—のいう隣接対（→前号12頁）は従って全て他者脈絡的行為連鎖だが、他者脈絡的行為連鎖の最大長は3項以上であり得る。

第2：範疇的行為の中には、複数の個体に帰属する身体挙動の外形的形式を与件として初めて発効するものがある。例えば“C_{M7}の和声行為”なる範疇的行為の場合、a=440Hzの標準音高（standard pitch）を基準にして例えば私（=覚識主体）がC音を、木村君がE音を、山口君がG音を、斉藤君がB音を同時に物理的に発声することが、発効の必要条件となっている。こうした範疇的行為を「間形式性の範疇的行為」と呼ぶ。間形式性の範疇的行為は音楽的パフォーマンス一般に見出される他、複数個体の生理的身体を用いた形態模写や、複数個体が共同で大きな石を持ち上げる際にも見られる。間形式性の範疇的行為は、行為人称図式によって共同単行為（=行為当事者が複数人称に於いて把持され且つ行為相手と行為第三者が \emptyset であるような範疇的行為 →宮台〔1985:32-33〕）または共同並単行為（=共同単行為の行為第三者が非 \emptyset となったもの）に於いて覚識されることも注目に値する。

第3：ある個体の固有行為——①その個体を覚識主体とする範疇的行為で②行為当事者が単数1人称に於いて把握されており③核的行為者

が覚識主体と同一の個体である（と理論家が見做す）ような⁽¹⁶⁾もの——が社会内に新たなる物質的定在や情報の定在（→前号4-5, 13-14頁）を生み込み、別の個体がこれを道具（後述）や脈絡にしたりして更に新しい固有行為を展開して新たなる物質的定在や情報の定在を生み込む…といった、無限波及過程が社会空間内には存在している。⁽¹⁷⁾この無限波及過程の諸項をなす行為たちの間の für uns な時間的結合関係や比較静学的な共時的連合関係を概念化して、「行為の歴史—分業的構造」と呼ぶ。ここで我々は単一の覚識主体に定位する文体（=社会空間に於ける局所を記述する文体）から離脱して、複数の覚識主体の存在と彼らによる複数の覚識の存在に定位する文体（=社会空間のより広汎な領域を記述する文体）に移行している。

6.2 道具論

次に技術論の展開の準備作業の一環として「道具」の概念を検討しよう。

個体の了解に於いて、自分の行為（=行為当事者を1人称に於いて把握している範疇的行為 →注16）によって（了解の上での）変化をもたらそうとしている意味的定在（→前号4頁）を「行為対象」と呼び、もたらそうとしている意味的定在の変化形態を「行為目的」（或いは単に目的）と呼び、変化を実現するべく動員している乃至変化の直接原因となっている意味的定在を「道具」と呼ぶ。人称図式の座標変換（→宮台〔1985:26〕）によって個体は他者行為（=行為当事者を2・3人称に於いて把握している範疇的行為）に対しても、行為対象・行為目標・道具を分節できる。双方とも行為に対する範疇的把持を言表する場合に、深層格範疇が対象格（O）目標格（G）道具格（I）である語彙の指示対象がそれぞれ「行為対象」「行為目標」

「道具」となる。例えば行為者（→注16）が“木を切り倒す”ためにオノを振るっている場合には“木”が行為対象，“木が倒れた状態”が行為目標，“オノ”が道具である。彼が“オノの切れ味を調べる”ために木を切り倒しているときには“オノ”が行為対象，“オノが調べられた状態”が行為目標，“木”が道具である。何方の場合も外見的には同一の行為となる点が重要である。

この“オノを使って木を切る”場合のように能動的身体（→171頁）の部分品であるような道具を「能動器的道具」と呼ぶ。これに対し“望遠鏡で月面を調べる”場合のように受容器的身体（→171頁）の部分品であるような道具を「受容器的道具」と呼ぶ。

ある意味的定在が道具であるかどうかは、行為者相関的（=意識主体相関的）である。このことを前提にして、ある道具に関してそれが行為者の自空間（→177頁）に組み込まれている場合「馴染んだ道具」と呼び、他空間（→177頁）に留まっている場合「疎遠な道具」と呼ぶ。換言すれば前者は自動化行為の構成要素となっている道具であり、後者は構成行為の構成要素となっている道具である。道具使用の初心者は、道具が然るべき経路を描いて動作するように身体行為表象（→177頁）の構成に注意を集中する必要がある、その過程で範疇的行為に媒介されることもあり得る。習熟するにつれて道具の使用過程は自動化していく。これが「道具に馴染む」ことである。

以上に述べたことを確認すると、ある意味的定在が道具であるかどうかは、範疇的行為の次元の問題である。これに対してその道具が馴染んだ道具であるかどうかは、核的身体行為の次元の問題である。

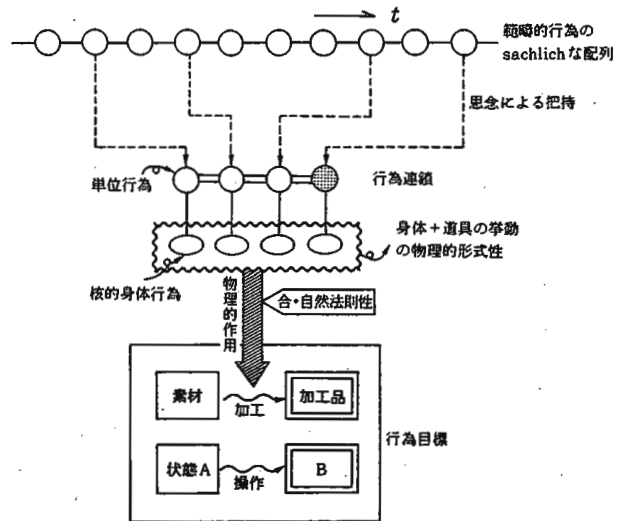
6.3 技術の本態論1：通時的側面

【1】技術を定義しよう：生理的身体及び道具の物理的挙動の一定の形式（の実現される可能性）を技術と呼ぶ。

この項で検討するのは、個体が生理的身体及び道具の物理的挙動の形式性をどのように確保するのかという問題である。

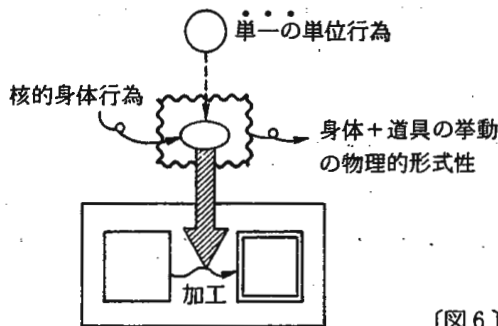
ここで、行為対象たる物質的定在に、一定の物理的形式を実現することを行為目標とする技術を「物質加工技術」と呼ぶ。この概念は、農作物の栽培やモノの移動を含む広いものだ。物質加工技術のもたらす身体及び道具の物理的挙動の形式と、行為対象に実現される物理的形式との間には、物理的自然法則に媒介された因果関係がある。⁽¹⁸⁾

物質加工技術が如何にして現実化し、さらに行為対象に物理的形式を刻むのか、を一挙に図示しよう（→図5）。



〔図5〕

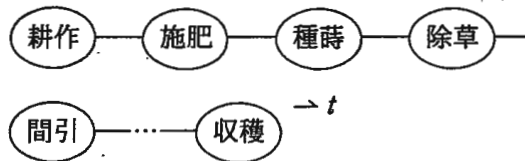
最も単純な物質加工技術は、単一の単位行為に対応する単一の核的身体行為の物理的形式性として規定できる（→図6）。“雑巾を絞る技術”“鉛筆を削る技術”などが例になる。最も単純な物質加工技術を構成する単一の核的身体行



〔図6〕

為は、①自動化行為②構成行為③企図行為のどれかであるが、大抵は③である。

ある程度複雑化した物質加工技術——農耕や工芸の技術——は、行為連鎖に媒介されて初めて存立できる。前述した農耕の例を採用しよう（→図7）。



〔図7〕

重要なのは農耕技術が非常に長大なタイムスパンを持つことである。このような、生理的身体及び道具の物理的挙動の形式の、長期に渡る段階的な展開を、単一の単位行為によって支配された単一の核的身体行為によってもたすことは不可能である。先ず“睡眠”“摂食”等の割り込みにより、核的身体能力の次元での身体把持の連続性は寸断されてしまう。第2に単一の核的身体行為を構成する企図行為（順序行為）がそれ程大きなタイムスパンを構成すること自体が生理学的に許容されない。ここでは範疇的行為の次元での時間的形式性の心的自己把持が要請されている。行為者は、範疇的了解に基づく複数の範疇的行為の鎖列の実現により、自らの生理的身体+道具の挙動の単位行為に対応する物理的形式を、時間秩序を織り込みつつ連結していく。

ここで言う時間秩序とは全く物理学的な意味である。即ち行為者は言語範疇に媒介されて自らの身体挙動の物理的形式に複雑な物理学的時間秩序を実現する。このことは行為者が抽象化された近代的時間概念を保有するを要さない。“洪水が退いたら種蒔する”“カエルが鳴いたら仕事をやめて帰る”の如き具体的条件プログラム（=〈規範I〉→前号5-7頁）があればよい。そこでは自然のリズムに対する範疇的了解のみが要請される。しかし当該社会で成立している時間観と、特定の行為連鎖の選択的実現可能性との間には密接な関係があることも事実である。近代資本制を支える諸技術を可能にする行為連鎖・他者脈絡的行為連鎖の多くは、抽象的時間範疇の成立を必要とする（合理的且つ自在な計画のためなど！）。一般的に言って特定の行為連鎖の選択的実現可能性は、思念の領域に於ける当該社会固有の了解の態様（世界観=Semantik）により可能性を開示される場合がある。

【2】さてキコリが或る日オノで木を切っているとき、音の響きや動作のリズムに魅惑されてしまい、従前の行為目標から離脱して、響きやリズムを享受することを行為目標にして自らの行為を展開させ始めたらどうか？ この場合行為目標は“享受する身体の定立”であるからこれと相即して行為対象は自らの身体であることになる。

橋爪〔1983:43〕はこの種の行為を《純粹な形式性を発振し、それを享受する》ものとして定式化し《行為の純粹形式》と呼んだ。橋爪の用語に因み、自らによる直接的享受を行為目標とする技術を「純粹形式技術」と呼ぼう。音楽的パフォーマンスや舞踏が純粹形式技術の例となる。物質加工技術／純粹形式技術の概念区画が、観察可能な外形的メルクマールに基づくものではなく、意識主体相関的なものである点が

注意を要する。

純粹形式技術は発生論的にも発達史的にも（後述）自己享受を第1義とする。だが行為者が、自分が紡ぎ出す純粹形式が他者（2・3人称）の享受対象でもあり得ることに気づくことで、他者による享受を狙って発振されることがあり得る。しかしこれは自己享受可能性を前提した上での派生事態である。これを「対他性純粹形式技術」と呼ぶ。

身体挙動上に実現された外形的形式が物質加工技術と純粹形式技術のいずれであるかが、行為者の心的自己把持の如何に依ることを述べた。その理論的帰結として、物質加工技術であると同時に純粹形式技術でもあるような身体挙動が存在し得る筈である。何故なら、心的自己把持は意味論的範疇的了解作用であるので、範疇の連言（例えば行為目標の連言）を一つの内容として自己把持することが可能だからであり、また“加工された物質的定在”なる行為目標と“形式を享受する身体”なる行為目標とは、意味論的には矛盾する意味素性を持たないからである。この帰結は実証可能である。前述のキコリは“木が切り倒された状態”を行為目標とすると同時に“行為過程における響きやリズムを享受している状態”を行為目標とすることができる。

歌唱や描画行為などの純粹形式技術は、歴史的にはこうした「両義的技術過程」から分化して来たものと考え得る。例えば世界中の諸民族に見出される謂ゆる労働歌は、歌唱の純粹形式技術としての分化以前の両義的技術過程を表示する⁽¹⁹⁾またラスコーの洞窟壁画の如きものの作成過程は、呪術的目的に服する物質加工技術であると同時に緻密な模写の実現過程の享受であると見做し得る。絵画の始原的形態もまた両義的技術過程に淵源すると言えよう。

両義的技術過程の存在と、歴史的に見て純粹

形式技術が両義的技術過程に淵源するらしいことは2つの社会学的含意を持つ。第1に、原初的社會に普遍的に見出し得る両義的技術過程の様態は、純粹形式技術を伝達や自己表現の手段と見做す特殊近代的視点を相対化する契機を提供する。⁽²⁰⁾第2に、物質加工技術を実現にもたらず範疇的行為を「生産労働」と呼ぶと、両義的技術過程の存在は生産労働概念内に〔純粹形式技術と融合した生産労働／融合しない生産労働〕なる対立を持ち込むことができる。前者から後者への歴史的変遷を仮説する作業は我々の能く為し得る所ではないし、それは疎外論的文体を招き寄せることになる。だが、後者より前者が良いとする評価的視点をア・プリオリに立てて実践的課題に直結する立場を採用することもできる。⁽²¹⁾

6.4 技術の本態論2：共時的側面

【1】6.3では、行為の各次元に於ける行為者間の関係と技術の実現との関係が未決の問題であった。6.4ではこの問題に關説しよう。

前述のように、行為者間の行為の結び合いには3つの次元：①間形式性の範疇的行為、②他者脈絡的行為連鎖、③行為の歴史一分業的構造、を考え得る。これらが技術の実現にどう関与するのか検討する。

①の間形式性の範疇的行為とは、ある覚識主体に定位した場合に、複数個体の物理的身体挙動間の形式性を核的身体行為の同一性とする範疇的行為のことであった（→182頁）。純粹形式技術も物質加工技術もこの間形式性の範疇的行為により実現される場合がある。

純粹形式技術が実現される場合の例は、合唱などに見られる。合唱に参加しているAを覚識主体としよう。個体Aが自分の行為を“合唱”なる範疇的行為（＝共同単行為または共同垂単

行為)に於いて覚識するとき、行為者Aが自身の身体の物理的挙動(=発声)と他の身体の間とに一定の形式を実現していることが範疇発効の必要条件となっている。しかもこの場合、行為目標はそこに実現されている間形式的な形式を単複1人称的覚識対象が享受することである。対他的純粹形式技術の場合は、単複2・3人称的覚識対象が享受することが行為目標とされる。

物質加工技術が、間形式性の範疇的行為によって実現される場合の例は、共同で石を持ち上げる場合である。個体Aが自分の行為を“共同で石を持ち上げる”なる範疇的行為(=共同単行為)に於いて覚識するとき、行為者Aが自分の身体挙動の物理的形式を他者のそれと一定の形式に於いて関係させていることが範疇発効の必要条件となっている。しかもこの場合、そこに実現されている間形式的な形式によって、物質的定在の側に一定の物理的形式を実現することが、行為者Aの行為目標である。

上記2つの場合とも、行為目標を実現するためには、関与する複数の個体が、お互いの予期を十分認知的に予期し合い、それが或る整合を遂げていることが必須であり、その為の発話行為の交換が前提となる場合もある。

【2】②の他者脈絡的行為連鎖とは、或る覚識主体の了解に於ける、同一人称に帰属しない諸範疇的行為の一定の時間的配列として定義された(→182頁)。これが物質加工技術や純粹形式技術を実現する場合である。

物質加工技術が実現される例を見よう。太郎が花子と一緒に料理を作っているとす。「舟、山に登る」が如き状況避けるためには、太郎は(花子は)お互いの手順の関係を範疇的了解に於いて十全に把持している必要がある。それにより、“料理”なる加工品を合自然法則的に帰

結し得るような、2つの身体+道具の挙動の物理的形式の相互に絡み合った時間的鎖列が可能となる。この場合太郎(花子)は一定の物質加工を行為目標として把持している。

純粹形式技術に於いても同様の場面を想定できる。太郎と花子がジャズセッションを組みソロインプロビゼーションの回し合いをしているとしよう。太郎(花子)が、パート毎の小節数やキーの変更順序などについて2人の相互関係を予め設定している場合、セッションの全体的過程は他者脈絡的行為連鎖となっている。しかもそれによって純粹形式として享受可能な、身体+道具挙動の物理的形式が実現されるのである。

上記2つの場合とも勿論、行為目標が実現されるためには、関与する複数の個体がお互いの予期を十全に予期し合い、それが或る整合を遂げていることが必須であり、その為の発話行為の交換が前提となる場合もある。

【3】ここで複数の個体たちの相互に絡み合った物理的身体挙動らの複合的形式性(が実現される可能性)を「技術系列」と呼ぶ。これは覚識主体相関的概念ではなく観察者定位的概念であるから、技術系列の全体が特定の個体によって見渡されている必要はない。技術系列に着目するとき、③の行為の歴史一分業的構造を記述する視点に移行する。

以上【1】【2】で述べたことの意味は、或る個体に於ける間形式性の範疇的行為または他者脈絡的行為連鎖の遂行可能性によって、当の個体に帰属する技術が、彼を含む個体の組に帰属する技術系列の、構成要素となる可能性が開示される、ということである。ここで、或る個体に帰属する技術(=身体+道具の物理的挙動形式またはその実現可能性)が、その個体を行為者とする間形式性の範疇的行為または他者脈絡的行為連鎖によって、何らかの技術系列の構成

要素となる場合、その個体に帰属する技術を、その個体の持つ「間個体的技術」と呼ぶ。

(観察者から見て)物質加工を帰結する技術系列が存在するとき、その技術系列を定義する個体の組に含まれる特定個体Aに定位してみても、この技術系列を実現している個体間の行為連鎖ないし他者脈絡的行為連鎖の絡み合いの全体像を、(観察者から見て)Aが思念に於いて把握していないと見られる場合がある:この場合の技術系列を「(Aにとって)疎遠な技術系列」と呼ぶ。Aが思念に於いて把握していると見られる場合には「(Aにとって)身近な技術系列」と呼ぶ。⁽²²⁾

個体Aが埋め込まれている技術系列が、彼にとって疎遠であるかどうかは、観察者が設定する技術系列の範囲の広さに依存する。近代的大規模工場での物質加工の場合、原材料から製品に到る長大な物質加工過程に関与する技術系列の全体を切り出せば、大半の成員が疎遠な技術系列に埋め込まれていることになる。テクノロジーの進歩により、観察者が見込める限りでの物質加工過程の最大長(=技術系列の範囲)は不可避的増大を遂げて行くので、個体が何らかの疎遠な技術系列に埋め込まれる頻度は大きくなる。これを或る種の疎外として記述する文体が、純粋な意味での「反テクノロジー主義」である。

【4】技術系列は、関与的な各個体に帰属する技術(=間個体的技術を含む)を要素にとる。この個体ごとの技術を実現させるのに、各個体ごとに了解された範疇的行為が要請されることは既述した。すると技術系列は、各個体ごとに了解された範疇的行為を謂わばメディア(媒体)としていることになる。ここで或る個体に関して、彼に帰属する技術を実現するためのメディアとして機能している彼を行為者とする範疇的行為を「技術的行為」(→前号14頁)と呼ぶ。全ての技術系列は各個体の技術的行為をメディ

アとする。

技術系列には「或る個体Aが自分の技術的行為により加工品aを生み、それが次の個体Bに受け渡され、個体Bは加工品aを道具・材料などの無人称脈絡(→前号14頁)にした技術的行為により加工品bを生み、それが次の個体Cに受け渡され…」という連鎖⁽²³⁾が帰結する、各個体に帰属する技術の間個体的配列として、実現されるものがある。これを「加工品をメディアとする技術系列」と言う。どんな加工品に着目しても、その加工品の世界内定在を可能にした技術系列は、加工品をメディアとしながら殆ど無際限に遡ることができる。橋爪〔1977b:26〕はこの事情を《どの加工品から出発しても、その淵源は、あたうる限り上古へと、さかのぼっていくはずなのである》と述べた。従って我々の身边にある加工品に関して、それを存在にもたらした技術系列の最大長を観察的にとれば、殆ど必ず疎遠な技術系列である。

このことは次の事実を意味する:どんな加工品も、その同一性を与える加工品の形式が、どの個体に対しても疎遠な加工品をメディアとする技術系列によってその可能性を開示されているという意味で、特定個体に帰属する目的-手段図式による主観的な規定を離れた社会的事実としての位格を持つ⁽²⁴⁾この社会的事実としての性格は、上記加工品を道具・材料とする物質加工技術・純粹形式技術の上にも当然転移され、また加工品を無人称脈絡とする発話行為——“電話で警告する”“ファクシミリで注文する”——にも転移される(→前号14頁)。

上では加工品をメディアとする技術系列を技術的行為の時間的連結可能性に於いて問題にし、その帰結として個々の加工品や技術的行為の歴史性が明示された。この他に加工品をメディアとする技術系列を、比較静学的な共時的配列態

に於いて問題にする視角があり得ることが橋爪〔1977b〕により示されている。これは社会空間に関して、単位時間内の技術不変の前提を置き、その単位時間に於ける技術的行為の間の加工品を介した相互制約的決定関係を記述する手法である（→橋爪〔1977b:24〕）。これは視点を変えれば単位時間に於ける加工品（の授受）間の相互制約的決定関係を記述する手法と等価である。経済学的モデルは後者の発想の側に抽象されており、モデル内に技術的行為間制約関係が伏在している。その代表例がLeontiefの産業連関表だ。Leontief-modelは技術的行為を産業部門という形で大幅に縮約的に集計する略式モデルを提供する。

【5】上では技術系列が加工品をメディアとすることに注目した。次に技術系列が発話行為をメディアとする場合があることに着目しよう。発話行為とは核的発話行為を与件として発効する範疇的行為のことである。

既に述べた通り、技術系列を、間形式的な範疇的行為または他者脈絡的行為連鎖により実現する場合には、関与する複数の個体がお互いの予期を十分に認知的に予期し合い、それが或る整合を遂げていることが必要である。発話行為はこの予期の水準での整合性を（一時的にせよ）獲得するための調整手段として機能する。手順やお互いの作成する部品の加工品の整合性に関する打ち合わせがそうした例である。

同時に各個体毎の技術が首尾よく整合するために、行為過程に於いて発話行為による調整が要請される場合がある。作業スピードが不揃いである場合に相手に作業スピードの調整を“要請”或いは“命令”する場合などがその例である。

技術系列が発話行為をメディアとし得る可能性は、各個体に帰属する技術が、単に身体技能

的側面で成立しているのみならず言語範疇的瞭解の対象たる技術的行為（→187頁）として存立していることに依存して、開示されている。同時に、人為的に設定された目標に対して合目的な技術系列（＝「人為的技術系列」という）は、発話行為をメディアとし得ることで、その複雑性を一挙に増大させる可能性を開示されている。特に後者の可能性は、技術系列が「組織」を依り代とすることで飛躍的に高まる。「組織」とは、（ある時点に於いて）特定の諸個体が共通に帯びる制度的役柄（→前号5頁）（＝メンバーシップ）を脈絡とすることを・効力⁽²⁵⁾獲得の必要条件とする当の諸個体らの範疇的行為が、互いに他を脈絡としながら織りなす、範疇的行為の系列の全体として定義される（→宮台〔1983:710-718〕）。

技術系列の依り代としての組織が重要なのは次の点である：組織が媒介し得る技術系列は、ただの他者脈絡的行為連鎖や間形式的な範疇的行為が直接的にもたらすことの出来る技術系列とは違い、面識圏を越えた広い範疇に属する諸個体（に帰属する各技術）を人為的に設定された目標に対して合目的に動員することによって、編成し得る。組織によって、人為的技術系列がその複雑性を増大し得る可能性を一挙に開示されるのは、この事実に基づく。換言すれば組織は、人為的技術系列を、どの個体に対しても疎遠な技術系列であるような広い範疇の技術系列として実現できるのである。

* *

前号・今号に渡って我々が一貫して採用してきた立場を復習し、締め括りに代えよう。

我々は、行為を、行為者の意図や欲求や目的に還元して記述する立場を一貫して拒否してきた。行為の行為としての同一性は、その規範的な形式性にあるというのが、我々の見解であっ

た。そこで我々は、個体の行為を支配するアルゴリズムを3つの次元にわたって記述し、規範が行為のどのような側面にどのような形式を与えるのかを周到に検討した。

最近、ありうべき行為論の可能性がろくに検討もされぬまま「行為論からシステム論へ」などというスローガンが大手を振って罷り通る状況である。行為を規範論的に再把握すれば、こんなスローガンが出てくる筈もない。この論文をきっかけにして読者の方々に行為論の可能性を再発見してもらえれば幸いである。

注

- (1) 正確に言えば効力図式 $Y=f(X)$ の X を構成している7種の変項の組 ($x_a, x_b, x_c, x_d, x_e, x_f, x_g$) の全体が、対象与件の契機を構成している。核的行為は、その一部 x_a を構成する部分的な契機である。
- (2) 我々の外形的な身体挙動一般に対して文法を認めようとする試みが Birdwhistel [1970] [1975] により企てられている。Birdwhistel は Martinet [1960] が言語固有の特色として挙げた二重分節性を身体挙動一般に遡及して認める。まず音素 (phoneme) に対応して kineme という身体挙動の最小構成単位を設定し、音素の鎖列である形態素 (morpheme) に対応して kineme の空間的配列である kinemorpheme という概念を設定し、形態素の線上の配列である sentence に対応して kinenorphic construction なる概念を設定する (→ Birdwhistel [1970:101-102])。こうしてあらゆる身体挙動が発語と平行に理解可能なものならば、核的身体行為なる概念を殊更に設ける理由は無くなる。しかし Birdwhistel の着想は受入れ不可能である。謂わゆる言語とは違い、身体挙動に有限確定個の形態素を立言する根拠が——

Morris [1977=1980] のいうコードジェスチャー (手旗信号など) のケースを除くと——全くない。従って、身体挙動を形態素の配列と見立てる根拠がなくなる。この点につき亘 [1979] 参照のこと。ジェスチャー研究で名高い Morris [1977=1980:43] によれば、ジェスチャーの大半は形態素の配列として理解することはできない。

- (3) コミュニケーションの意図とは、個体が、自分の予期に対する他者の認知的予期を、自分自身による手段の選択を通じて実現しようとする企図を、意味する。
- (4) Morris [1977=1980] のジェスチャーの定義 (→注5) は伝達意図と無関係であり、我々の定義と異なる。彼のいうジェスチャーは、伝達意図の存在/非存在によって、1次ジェスチャー/偶発ジェスチャーに下位区分されている。
- (5) Morris [1977=1980] によれば、ジェスチャーは、或る個体から発され他の個体に受容される、動作に基づく視覚信号として規定される。この規定は我々が文法の有無に着目するのとは異なるが、外延的には大幅に重なる。というのは Morris もジェスチャーには一般的に文法は存在しないと見ており、ごく例外的に2種のジェスチャーの空間的配列を雑種ジェスチャーの名で認めているだけであるから。《雑種ジェスチャーは、普通の社会では殆ど見られない。視覚信号を送る場合、人々は一時に一つのことしかしない。…ジェスチャーによるコミュニケーションは、視覚的“単語”を組み合わせる視覚的“文章”にするといった言語ではない。それ自体で完結するものだ》(Morris [1977=1980:47])。
- (6) ある核的行為に関して、これを用いて発効する全ての行為範疇の共通意味素性ないし共通の構成要素となっているような概念的部品を、核

的意味と呼ぶ。これは通常「字義」と呼ばれているものに相当する。これは、Wunderlich [1980:304ff] が「中立的脈絡(neutral context)に於ける文解釈」として規定した semantics の対象に相当するが、彼の規定に見られる欠陥を補正してある。詳細は宮台 [1983:468-470] を参照せよ。

- (7) これら諸派の詳しい紹介は既にいくつもテキストが存在すること、私自身もいくつかレジュメを起草していることもあるので割愛する(→宮台 [1982b] [1982c] [1982d])。
- (8) Chomsky [1965] が(理想化された)言語能力と(経験的な)言語運用との間を区別し自分の理論的記述目標として前者を挙げたことは有名である。私の考えでは、Chomsky の心理言語学や普遍文法への関説を考えると、彼の言語理論の解釈的妥当性を言語運用の側面から完全に切断して評価することは、通説に反して困難である。
- (9) ここでは Piaget 以来の認知的発達理論 (→Piaget [1968]) を念頭に置いている。特に格文法理論を部分的・全面的に採用した幼児の言語発達研究が'70年以降、Slobin [1970] Brown [1973] Bowerman [1973] Greenfield; Smith [1976] など多数輩出していることが注目値する。上記諸文献の紹介は宮台 [1982e] を参照せよ。'60年代の発達言語学は Chomsky [1965] の影響の下で、①言語能力の生得性、②統語能力の獲得と意味図式の獲得の同時性、を仮説する。だが特に Piaget [1968] の認知的発達理論の影響により、発達言語学内に認知論的アプローチが勃興した。その支持者は共通して、①'言語能力の生得性仮説に代えて認知的発達仮説を提唱し、完全な生得でも習得でもなく謂わば両者の間のダイナミズムが実相であると考え、②'統語能力の獲得に先行して意味図式が獲得され

るとする。彼等は一様に生成意味論的構図による言語運用の機序を想定していることになる(→Sinclair [1973], Slobin [1973], Talmy [1970], Cromer [1974], Schlesinger [1971])。こうした展開の延長上に Bowerman [1973] は、発達言語学に於ける格文法の採用を提案した。それによれば格文法が有利なのは、(1)自然性: 抽象的な範疇知識(主語/述語/..., NP/VP/DET/...)を仮説しないで済むこと、(2)普遍性: 幼児語に於ける前置詞・格語尾・冠詞などの欠落を特定言語に関説しない共通の操作により説明できること、の2点である。彼は各深層格範疇の出現順序を各地の実証データをもとに確定しようとする。これを踏まえ Bowerman [1973] は、成人の格範疇を幼児のそれへと流用することに疑問を呈し、幼児の格範疇が成人のそれとは異なる分節を与えられている可能性を示唆する。この考え方は認知的発達理論の枠組みに最も適合的であり、<規範の三層構造論>が採用して置いてもよいものである。

- (10) 認知構造に於ける非生得性と(成人に於ける)普遍性とが矛盾する概念ではないことは Piaget [1968] の認知的発達理論の示すところである。
- (11) ある動詞が動作主格を取るかどうかは、その動詞を用いて "What did A do?" なる疑問文への答えを構成できるか否かで判断される。この場合 A に相当するのが動作主格である。また動作主格を取る動詞を含む文は、道具格(I)を付加しても適格文である。例えば kill と die とを比較する。前者は "What did John do?" なる疑問文に対し "John killed the bird" のように答えを構成できるが、後者 "John died" は不適格である。だから前者は動作主格を取るが後者は取れないことになる。更に前者に関し "John killed the bird with a knife" の如く、道具格 (with a knife) を付加した文は適格で

ある。全ての深層格に対して、上記のように言語学的な形式的指標(=動機づけ motivating)を立て得ることが、理論言語学的に要請されている。

- (12) このことは構成行為および企図行為が現存することにより実証される。構成行為とは、描画・書字・彫像・身体所作模倣など何らかの空間的形象を意識的に実現する身体挙動を指す(→ Kleist [1906])。企図行為とは、要素的な動作の時間的な配列を実現する身体挙動である(→ Liepmann [1900], Kleist [1906])。
- (13) 箸を持つ時に特別に箸の持ち方を意識しなくても首尾よく実現することなど。
- (14) 熟練による行為の自動化度の向上に関して、岩城 [1985:102-104] を参照せよ。
- (15) こうした側面を「技術論」が扱う。
- (16) この3つの条件を充たす行為を「その個体の固有行為」と呼び、前の2つの条件のみ充たす行為を「その個体の行為」と呼び、それぞれに関し当の個体を「行為者」と呼ぶ。
- (17) この件について橋爪 [1977b] を参照せよ。
- (18) この件に関して橋爪 [1983:138] を参照せよ。そこでは技術が自然性と社会性の両義性を持つことが語られる。
- (19) 《リヒャルト・ヴァラシェクやカール・ビュヒャーその他多くの学者による音楽の起源…の研究によると、自然民族の多くが、単純な掛声や拍子をしばしば…労働作業に随伴させていることが認められる。そして作業の周期性が経験によって確認されて、掛声や拍子の定型が作られてのちは、労働が個人から集団労働に発展するにつれて、単なる掛声や拍子は旋律に発展して特定の歌詞を伴うようになった、とされている》(園部三郎 [1967])。更に詳細は左文献参照のこと。
- (20) 音楽の発生史的研究によれば、注19にもある

ように、音楽はその発生の当初は間形式性の範疇的行為(→182頁)として自然発生的に実現され、行為人称図式的には共同単行為(→宮台 [1985:33])の範疇を持つものであったらしい。そこでは他者の共振を行為目標とする対他性純粋形式技術は存在しない。対他性純粋形式技術の極限形態は composer/performer/listener が3項分割された近代音楽に於ける performance である。対他性純粋形式技術は、①自己享受可能性を前提にして②他者による享受を予期するものである。他方、発話行為は、①自己了解可能性を前提にして②他者による了解を予期するものである。この構図の並行性故に、対他性純粋形式技術は発話行為と混同され易い。芸術=意識表現とする近代的芸術観の一種もそこに根拠を持つ。しかし、後者は「コミュニケーションの意図」(=行為者が一定の予期を持つことに対する他者の認知的予期を自分の行為が実現し得ることについての行為者自身の予期)を要請するものであるのに、前者はそうではない、と理論的に言い得る点で両者は基本的に異なる。《何を言いたいかではなく、如何なる知覚へ人々を向かわせるかといった問題が [ロックに於いて] 今後はますます重要な問題となってゆくだらう》と述べたロック評論家北村 [1982] や、映画に於ける《フィルム体験への回帰》を指向する蓮實 [1979] も、現在でも残されている近代的=反動的芸術領域に於ける純粋形式技術の復権を提唱するものだ。

- (21) どのような評価視点も、“本質疎外論者”の如く自分の評価視点の priority を強弁して人を困らせるのでない限り、採用するのは論者の勝手である。
- (22) 疎遠な/身近な技術系列という概念に類似のものに橋爪 [1983:143-144] の「道具系/機械系」という概念区分がある。但し橋爪の規定は

概略的なので、我々の概念との異同ははっきりしない。

㉓ この件に関して橋爪〔1977b〕の記述が画期的である。

㉔ この件に関して、どの道具にも、その使用者による把持を離れた目的-手段関係に関する判断が、凝縮的に定在しており、道具の使用時に於ける我々自身の目的-手段関係の合理性についての判断は、道具に凝縮的に定在した上記の判断の上に建て増し的に展開される、という観点から議論に展開したものに、岩城〔1985:112-116〕がある。これは、個体が把持する目的-手段図式が社会的事実としての位格を持つことを含意し、主意主義の一つの盲点を突く。

㉕ ある範疇的行為の効力の内容とは、予期理論的には、その行為に接続し得る行為の集合に関する任意の第3者の予期への覚識主体の認知的予期である（→宮台〔1986:113〕）。例えば、相手の発言の「意図」が“命令”であると判ってもそのことは相手の発言に“命令”としての効力を与えない。それが“命令”としての効力を持つとは、その発言に対する私の然るべき反応の集合に関する任意の第3者の予期を、私が了解していることだ。相手の発言意図が“次期マーケティング戦略に関する命令”だと了解されても相手が直属の上司でなくて角の八百屋さんならば、“命令”としての効力を持たない。

言及した文献（但し本稿（下）のみ）

秋元波留夫 1935『失行症』, 金原商店。→1976 東大出版会。

Birdwhistel, R. L. 1970 *Kinesics and Context: Essays on Body Motion Communication* (ed. by E. Goffmann), Univ. of Pennsylvania Press.

————— 1975 *The Body as a Medium of Expression*, Allen Lane: London.

Bowermann, M. 1973 *Early Syntactic Development: A Cross Linguistic Study with Special Reference to Finish*, Cambridge Univ. Press.

Brown, R. 1973 *A First Language Stage I: Semantic and Grammatical Relations*, Harvard Univ. Press.

Chomsky, N. 1957 *Syntactic Structures*, The Hague: Moton.

————— 1972 *Studies on Semantics in Generative Grammars*, The Hague: Moton = 1976 安井稔訳『生成意味論の意味論研究』, 研究社。

Cromer, R. F. 1974 “The development of language and cognition: the cognition hypotheses”, Foss, B. (ed.) *New Perspectives in Child Development*, Penguin Books.

Fillmore, C. J. 1968 “The case for case”, Bach; Harms (eds.) *Universals in Linguistics theory*, Holt, Rinehart and Winston.

————— 1971 “Some problems for case grammar”, O'Brien, R. (ed.) *Monograph series on Languages and Linguistics 24*, Georgetown Univ. Press: 35-36. = 1975 田中・船越訳「格文法に関する諸問題」, 『格文法の原理』: 233-265, 三省堂。

Greenfield, P. M.; Smith, J. H. 1976 *The Structures in Early Language Development*, Academic Press.

- Griesinger, W. 1845 "Pathologie und Therapie der Psychischen Krankheiten",
- Grünbaum, A. 1930 "Über Apraxie", *Zbl. Neur.* (55).
- 橋 爪 大三郎 1977 a 「〈言語〉派社会学の方法論的基礎」(MS)。
- 1977 b 「加工品の眩暈」(MS)。
- 1979 「〈言語〉派行為論の基本構図 1 / 2 / 3」, 『止揚』 30:20-29 / 32:21-32 / 33:30-41。
- 1983 「資本：形而上作用としての(1)」, 『広島修大論集』 24-1:127-148。
- 蓮 實 重 彦 1979 『映画の神話学』, 泰流社。
- 廣 松 涉 1972 『世界の共同主観的存在構造』, 勁草書房。
- 1982 『存在と意味』, 岩波書店。
- 今 井 邦 彦 1975 『変形文法のはなし』, 大修館。
- 岩 城 正 夫 1985 『原始技術論』, 新生出版。
- Jackendoff, R. S. 1968 "An interpretative theory of pronouns and reflexives" (MS),
- Katz, J.; Fodor, J. A. 1964 "The Structure of semantic theory", Rosenberg; Travis (eds.)
Reading in the Philosophy of Language, Prentice-Hall.
- Kleist, K. 1906 "Über Apraxie", *M Schr. Psychiatr.* (19).
- 北 村 昌 志 1982 「(無題)」(ライナーノーツ: Faust 1971 *Faust* (disk), Polydor International G. M. B. H.: W. Germany. →ポリドールレコード: 東京, 23MM0236.)
- Kroll; Stolbun 1933 "Was ist Konstruktive Apraxie", *Zbl. Neur.* (148).
- Lakoff, G. 1969 "On generative semantics", Steinberg; Jakobovits (eds.) 1971 *Semantics: An Interdisciplinary Reader in Philosophy, Linguistics, Anthropology and Psychology*, Cambridge Univ. Press.
- Liepmann, H. 1900 "Das Krankheitsbild der Apraxie: Motorischen Asymbolie", *M Schr. Psychiatr.* (8).
- MacCawley, J. D. 1968 "Lexical insertion in a transformational grammar without deep structures" (paper from the Regional Meeting, Chicago Univ. Press.)
- Martinet, A. 1960 *Element de Linguistic Generale*, Almond Colin: Paris. = 1972 三宅徳嘉訳
『一般言語学原理』, 岩波書店。
- 宮 台 真 司 1982 a 「役割理論の検討～typification視点からするその拡大再編成～」(東京大学文学部社会学専修課程昭和56年度卒業論文), 東京大学文学部社会学研究室所蔵。
- 1982 b 「Chomskyの要点」(規範研究会1982. 6. レジュメ)。
- 1982 c 「semanticsの要点」(規範研究会1982. 7. レジュメ)。
- 1982 d 「語用論の要点」(規範研究会1982. 10. レジュメ)。
- 1982 e 「言語発達論と認知論・格文法」(規範研究会1982. 11. レジュメ)。
- 1983 「行為理論の再構成～規範論的視角～」(東京大学大学院社会学研究科昭和58年度修士論文), 東京大学文学部社会学研究室所蔵。

- 宮台真司 1985 「人称図式論～範疇論的行為理論の拡張～」、『ソシオロギス』9。
- 1986 「社会システム論の再編に向けて」、『ソシオロギス』10。
- 宮本延人 1971 『人類の歩み』, 東海大学出版会。
- Morris, D. 1977 *Manwatching: A Field Guide to Human Behavior*, Elsevier Publishing Project: London. =1980 藤田統訳 『マンウォッチング～人間の行動学～』, 小学館。
- Piajet, J. 1968 "Language and thought from the genetic point of view", Elkind, D. (ed.) *Piajet Psychological Studies*, Cornell Univ. Press.
- Schlesinger, I. M. 1971 "Production of utterance and language acquisition", Slobin, D. I. (ed.) *The Ontogenesis of Grammar: A Theoretical Symposium*, Academic Press.
- Schutz, A. 1962 *Collected Papers I: The Problem of Social Reality* (ed. by M. Natanson), Nijhoff: Hague.
- Slobin, D. I. 1970 "Universals of grammatical development in children", Levelt, W. (ed.) *Advances in Psycholinguistic Research*, North-Holland.
- 1973 "Cognitive prerequisites for the development of grammar", Ferguson, C. A.; Slobin, D. I. (eds.) *Studies in Child Language Development*, Holt.
- Talmy, L. 1970 "Semantic componentry and Samoan acquisition", Working Paper 35 (Language Behavior Research Laboratory), Univ. of California, Berkeley.
- Wernicke, K. 1884 *Einige Neuere Arbeiten über Aphasie: Arbeiten aus der Psychiatrische Klinik*, Breslau.
- Wunderlich, D. 1980 "Methodological remarks on speech act theory", Searle; Kiefer; Bierwisch (eds.) *Speech Act Theory and Pragmatics*, Reidel: Dordrecht.
- 亘明志 1979 「行為の記号論へ」、『ソシオロギス』3。

(みやだい しんじ)