

〈特集「他動性」〉

ティディム・チン語における他動性 Transitivity in Tiddim Chin

周 杜海¹, チンガイリャン²
Duhai Zhou, Cing Ngaih Lian

¹東京大学大学院人文社会系研究科
Graduate School of Humanities and Sociology, The University of Tokyo
²東京外国語大学大学院総合国際学研究科
Graduate School of Global Studies, Tokyo University of Foreign Studies

要旨: 本稿は、『語学研究所論集』特集19「他動性」の例文に基づき、ティディム・チン語の他動性に関する例文とそれに基づく観察を提供する。その結果、各例文に現れる格配列から、ティディム・チン語の調査項目【積極的に関与する感情】と【消極的に関与する感情】における高い他動性、【相互】における低い他動性が観察された。さらに、ティディム・チン語は比較的他動詞文の典型構造を好む言語であることがわかった。

Abstract: This paper provides example sentences on transitivity and observations based on them in Tiddim Chin, based on the example sentences in *Journal of the Institution of Language Research*, Special Issue 19: Transitivity. The results show that, from the case-marking that appears in each example sentence, high transitivity in the investigated items [actively involved emotion] and [passively involved emotion] and low transitivity in item [mutual] were observed in Tiddim Chin. It was also found that Tiddim Chin is a language with a relatively strong preference for the canonical structure of transitive sentences.

DOI: <https://doi.org/10.15026/0002000392>

キーワード: ティディム・チン語, 他動詞節, 他動性

Keywords: Tiddim Chin, transitive clause, transitivity

1. はじめに

本稿は、『語学研究所論集』特集19「他動性」の例文に基づき、ティディム・チン語の他動性に関する例文とその観察を提供する。そして、通言語的に他動性の状況を報告した風間 (2014) の分析に従い、ティディム・チン語の他動性を例文から観察し、その結果を示す。

ティディム・チン語はシナ・チベット語族チベット・ビルマ語派チン語支に属する言語である (西田 1989: 995)。主にミャンマー連邦共和国チン州・ザガイン地域およびインド共和国アッサム州・マニプル州南部・ミゾラム州北部で話されており、話者は約 411,000 人いる (Eberhard et al. 2021: 122, 274)。

以下、本稿の扱う例文と関連する文法現象を紹介する。まず、ティディム・チン語のアラインメントは能格・絶対格であり、他動詞節における語順は AOV であり、自動詞節は SV である (Otsuka 2014: 124)。

(1) *zu'sa:l* *ta:i*²
mouse run¹

“A mouse runs.” (Intransitive clause: SV) (Otsuka 2014: 124)



本稿の著作権は著者が保持し、クリエイティブ・commons 表示 4.0 国際ライセンス (CC-BY) 下に提供します。
<https://creativecommons.org/licenses/by/4.0/deed.ja>

(2) *lian*³ *in*³ *an*¹ *ne*¹
 PN ERG meal eat¹

“Lian ate meal.” (Transitive clause: AOV) (Otsuka 2014: 124)

例文(1)では、自動詞文の主語である「ネズミ」<*zusa*>*zu'sa:*¹に格標識がないため、絶対格（ゼロ標識）として扱われる。例文(2)では、他動詞文主語である「lian」<*lian*>*lian*³は能格標識 *in*³で標示され、目的語である「食事」<*an*>*an*¹はゼロ標識の絶対格で現れる。ティディム・チン語の能格は能格標識 *in*³で標示される以外に、自立人称代名詞にも反映される(表 1)。

表 1 ティディム・チン語の自立人称代名詞 (Otsuka 2014: 118 より一部改変)¹

	SG			PL		
	ABS	ERG	GEN	ABS	ERG	GEN
1	<i>kei</i> ¹	<i>ken</i> ³	<i>kei</i> ³	<i>kou</i> ³		
1INCL				<i>ei</i> ¹	<i>en</i> ³	<i>ei</i> ³
2	<i>naŋ</i> ¹	<i>naŋ</i> ³		<i>nou</i> ³		
3	<i>a'maŋ</i> ³	<i>a'man</i> ³	<i>a'ma:</i> ²	<i>a'ma:u</i> ³		<i>a'ma:u</i> ²

人称を表す方法として、自立人称代名詞のほか、前置型人称接語と後置型人称接語がある。表 2 で示される前置型人称接語は動詞の一致と項の所有格を表すことができる。そして、前置型人称接語の声調は後続する音節の声調によって変化する。また、表 3 で示される後置型人称接語はモダリティも表せる。なお、本稿は大塚&チンガイリヤン (2022) に倣い、接語境界を標示していない。

表 2 ティディム・チン語の前置型人称接語 (Otsuka 2014: 119 より一部改変)

1	<i>ka</i> ^{1/2/3}	<i>i</i> ^{1/2/3}
2	<i>na</i> ^{1/2/3}	
3	<i>a</i> ^{1/2/3}	

表 3 ティディム・チン語の後置型人称接語 (Otsuka 2014: 119 より一部改変)

	Realis Mood (REAL)		Irrealis Mood (IRR)	
	SG	PL	SG	PL
1	<i>iŋ</i> ³	<i>uŋ</i> ³ (EXCL) <i>haŋ</i> ³ (INCL)	<i>niŋ</i> ¹	<i>nu:ŋ</i> ³ (EXCL) <i>ni:</i> ³ (INCL)
2	<i>te</i> ³ / <i>cin</i> ³	<i>u</i> ³ <i>te</i> ³ / <i>u</i> ³ <i>cin</i> ³	<i>ni'te</i> ³ / <i>ni'cin</i> ³	<i>nu'te</i> ³ / <i>nu'cin</i> ³
3	∅	<i>u</i> ³	<i>in'te</i> ¹	<i>un'te</i> ¹

また、ティディム・チン語は声調言語であり、3つの弁別声調を持っている (大塚 2011)。3つの声調はそれぞれ上昇調、中平調、下降調であるが、実際のピッチは音声環境によって変化する。本稿では、上昇調を上標の 1、中平調を上標の 2、下降調を上標の 3 によって表す。

¹ ティディム・チン語において母音の長短は弁別的であるため、Otsuka (2014) では ‘˘’ によって長母音を表していた (e.g. *á* [aː])。ただ、本稿では長母音は ‘:’ によって表すようにしているため、表 1 及び表 2 の長母音の表記は本稿に合わせて変更した (e.g. *a:* [aː])。表 2、表 3、表 4 も同様である。

そして, チン語支の一部の動詞は 2 つの語幹を持つという特徴がある (西田 1989: 999). 表 4 では, 一部の動詞の語幹交替を示している.

表 4 ティディム・チン語における動詞の形式(Otsuka 2014: 121 より一部改変)

形式 1	形式 2	意味
<i>ciam</i> ³	<i>ciap</i> ³	to taste
<i>ne</i> ¹	<i>nek</i> ¹	to eat
<i>pai</i> ²	<i>pai</i> ³	to go
<i>sam</i> ¹	<i>sap</i> ³	to call
<i>hoi</i> ²³	<i>hoi</i> ²³	to be good

動詞の語幹が交替すると, 「味わう」 *ciam*³ vs. *ciap*³ のように末子音が変化する場合や, *pai*² vs. *pai*³ のように声調が変化する場合がある. 「いい」 *hoi*²³ のように無交替, もしくは形式 1 と形式 2 が同形式の動詞もある. 動詞の語幹は動詞の現れる形態統語論的環境により交替が起こりうる. 主節の述語動詞は通常形式 I が用いられるのに対して, 名詞的な従属節に形式 II が現れる (大塚&チンガイリャン 2022: 734-735). 他に, 動詞の語幹交替は名詞化と関連する.

- (3) *ka*¹ *do:n*³ *nop*³ *pe:n*² *nian²tu:i*¹ *a*¹ *hi*³ *ve*²
 1 drink^{II} desire^{II} TOP tea 3 COP^{II} FIN

“What I want to drink is tea.” (Otsuka 2014: 122)

例文(3)では, 「私が飲みたいの」 *ka*¹ *do:n*³ *nop*³ は動詞「飲む」と助動詞「～したい」を名詞化したものであるため, 「飲む」の形式 1 の *do:n*² ではなく形式 2 の *do:n*³, 「～したい」の形式 1 の *nuam*¹ ではなく, 形式 2 の *nop*³ が使われている.

また, 随伴を表す他動詞化接辞 *pi*²³ といった他動詞化接辞は必ず形式 2 と共起する.

- (4) *ken*³ *a'ma*²³ *va:k*³ *pi*²³
 1SG.ERG 3SG go.out^{II}-TRVZ

“I went out along with him.” (Otsuka 2014: 131)

例文(4)では, 動詞「出ていく」に随伴を表す他動詞化接辞 *pi*²³ が付加されていると同時に, 形式 1 の *va:k*¹ ではなく, 形式 2 の *va:k*³ が使われている.

本稿では, 大塚&チンガイリャン (2022) に倣い, 形式に区別がある動詞のグロスには上標の I (形式 1) と II (形式 2) をつけ, 形式に区別がない不変形式 (invariant form) には (inv.) をつけることにする.

本稿のデータは共著者であるチンガイリャン (Cing Ngaih Lian) の内省による作例である. チンガイリャンはティディム・チン語とビルマ語の母語話者であり, 高度な日本語の運用能力を持っている. データは 2023 年 11 月から 12 月にかけて, 聞き取り調査によって得られたものである. なお, ティディム・チン語は正書法を持っている. 本稿は正書法と音素表記両方によりデータを記述する. ただし, 正書法は <> で, 音素表記は斜体で書き表す.

2. 調査結果

本節は風間 (2014) が示した本調査票の目的を解説した上で、ティディム・チン語における特集 19「他動性」のデータを説明しながら順次示していく。

風間 (2014) は Malchukov (2005) および角田 (1991) が提唱した二項述語階層に基づき、以下の項目について例文を設けている：直接影響・変化／無変化，知覚，追及，知識，感情，関係，能力，移動，感覚，(社会的) 相互行為，再帰・相互。

そして，風間 (2014) は収集した例文データに「典型構造」が用いられているかどうかによって各言語と各項目の他動性の程度を計測した。ここでの「典型構造」は，ある言語の他動詞文においてデフォルトな格の構造を指す。つまり，風間 (2014) では，他動性の程度を意味的な側面ではなく，統語的な側面から捉えている。本調査票の例文においてより典型構造を多用する言語であれば，この言語の他動性が高く，各例文が属する各階層において，より多くの言語が典型構造を用いるのであれば，この階層もしくはこの項目の他動性が高いと分析される。

風間の典型構造の定義に従えば，[能格-絶対格] 構造がティディム・チン語の典型構造であり，以下のティディム・チン語の例文の他動性を計測する指標となる。その理由は，例文(2)で示したように，ティディム・チン語の他動詞文の主語は能格，目的語は絶対格で標示されることである。さらに，角田 (2009) によれば，どの言語も二項述語階層の 1A 項目において他動詞格枠組み²が出るが，その項目が当たる例文(5)(6) (後述) においても [能格-絶対格] 構造が取られるため，本稿はティディム・チン語の典型構造が [能格-絶対格] 構造だと考える。

2.1 節から順々に調査票項目に基づく例文を示していく。なお，調査票本来の番号 (6-1 など) と例文はそのままにし，太字にしている。

2.1 直接影響・変化／無変化

まず，ティディム・チン語では，目的語に直接的に影響を与えた場合，目的語に変化が生じるかどうかに関わらず，主語は能格，目的語は絶対格で現れる。ただし，「殺す」のような目的語に影響を及ぼす前提のある動詞を用いる文では，その事象を否定する表現が非文になる。

6-1 【直接影響・変化】

6-1-a 彼はそのハエを殺した。

(5) <Aman tua tho that.>

<i>a'man³</i>	<i>tua²</i>	<i>t'ou³</i>	<i>t'at³</i>
3SG.ERG	DEM	fly	kill ¹

6-1-b 彼はその箱を壊した。

(6) <Aman tua bung susia.>

<i>a'man³</i>	<i>tua²</i>	<i>buŋ²</i>	<i>su³-sia¹</i>
3SG.ERG	DEM	box	polish ¹ -bad ¹

² 角田 (2009: 110) によれば，「原型的他動詞或いは原型的他動詞文が取れる格枠組み」は「他動詞格枠組み」と呼ばれる。例えば，日本語の場合，それは「主格+対格」(が+を)と「ゼロ+ゼロ」になる。風間 (2014) は典型構造という用語を用いたが，他動性について計測した点数が高い言語が「他動詞的な格枠組みもしくは構文」を好む言語(風間 2014: 42)だとも表現したため，本稿において典型構造と他動詞格枠組みの内容は一致すると考える。

「殺す」<that> *tʰat³*, 「壊す」<usia> *su³-sia¹* など, 他動性の高い動詞はティディム・チン語において他動詞文の典型構造で表される. つまり, 例 (5)(6) が示すように, 動作主の「彼」<aman> *a¹man³* は能格, 被動者の「ハエ」<tho> *tʰou³*, 「箱」<bung> *buŋ²* は絶対格 (無標識) で現れる.

6-1-c 彼はそのスープを温めた.

(7) <Aman tua mehtui lum sak.>

<i>a¹man³</i>	<i>tua²</i>	<i>me²³tui¹</i>	<i>lum³-sak³</i>
3SG.ERG	DEM	soup	warm¹-CAUS

「温める」という表現は, 例 (7) のように, ティディム・チン語では自動詞<lum> *lum³* 「暖かい」に使役接尾辞<sak> *-sak³* をつけて, 他動詞にする. この場合も, 他動詞文の典型構造が現れ, 動作主の「彼」<aman> *a¹man³* は能格, 受動者の「スープ」<mehtui> *me²³tui¹* は絶対格 (無標識) で現れる.

6-1-d 彼はそのハエを殺したが, 死ななかった.

(8) <Aman tua tho that, aihang tua tho si thei lo.>

<i>a¹man³</i>	<i>tua²</i>	<i>tʰou³</i>	<i>tʰat³</i> ,	<i>a¹</i>	<i>hi²³</i>	<i>ha:ŋ¹</i>	<i>tua²</i>	<i>tʰou³</i>	<i>si²</i>
3SG.ERG	DEM	fly	kill¹	3	COP ^{II}	but	DEM	fly	die¹

tʰei³ lou³
can¹ NEG

「彼はそのハエを殺したが, そのハエは死ねなかった。」

(9) **a¹man³* *tua²* *tʰou³* *tʰat³*, *a¹* *hi²³* *ha:ŋ¹* *tua²* *tʰou³* *si²*
3SG.ERG DEM fly kill¹ 3 COP^{II} but DEM fly die¹

lou³
NEG

(*彼はそのハエを殺したが, そのハエは死ななかった.)

ティディム・チン語では, 「殺したが死ななかった」のような影響を及ぼす前提のある動詞を用いる他動詞文では, その事象を否定する例文 (9) は非文となる. しかし, 「死ななかった」ではなく, 例文 (8) のように「死ねなかった」<tua tho si thei lo> *tua² tʰou³ si² tʰei³ lou³* という表現なら可能である.

6-2 【直接影響・無変化】

6-2-a 彼はそのボールを蹴った.

(10) <Aman tua bawllung sui.>

<i>a¹man³</i>	<i>tua²</i>	<i>bo:l³lo:ŋ¹</i>	<i>sui³</i>
3SG.ERG	DEM	ball	kick¹

6-2-b 彼女は彼の足を蹴った。

(11) <Aman Ama khe sui.>

<i>a'man³</i>	<i>a'ma:³</i>	<i>xe:²</i>	<i>sui³</i>
3SG.ERG	3SG.GEN	foot	kick ¹

例文 (10)(11) が示すように、ティディム・チン語では、目的語の「ボール」<bawllung> *bo:l³lo:ŋ¹*と「足」<khe> *xe:²* に直接・無変化な影響を与える場合も、目的語は絶対格で表す。また、主語の彼・彼女<aman> *a'man³*は能格で標示された。

2.2 意志／無意志

接触表現において、同じ動詞の場合でも、意志の有無によって表現が異なる場合がある (風間 2014: 56)。ティディム・チン語において、無意志は助動詞によって表され、表現の違いが見られた。

6-2-c 彼はその人にぶつかった (故意に)。

(12) <Aman tua pa taih suk.>

<i>a'man³</i>	<i>tua²</i>	<i>pa:¹</i>	<i>tai²³-suk³</i>
3SG.ERG	DEM	man	dash ¹ -downward

6-2-d 彼はその人とぶつかった (うっかり)。

(13) <Aman tua pa taih suk kha.>

<i>a'man³</i>	<i>tua²</i>	<i>pa:¹</i>	<i>tai²³-suk³</i>	<i>xa:¹</i>
3SG.ERG	DEM	man	dash ¹ -downward	by.mistake ¹

例文 (12) での「故意に人にぶつかった」場合に比べ、「うっかりぶつかった」場合は例文 (13) のように助動詞 <xa> *xa:¹* をつけて無意志を表す。

2.3 知覚

本調査表は知覚動詞を能動知覚と受動知覚に分けて例文を設けている (風間 2014: 45)。ティディム・チン語では、映像や音声を捉えようとする能動知覚と、すでに映像や音声を知覚している受動知覚における動詞の使い分けが見られる。そして、知覚動詞を用いる他動詞文では、主語は能格、目的語は絶対格で標示される典型構造が見られる。

6-3 【知覚 2A vs. 2B】

6-3-a あそこに人が数人見える。

(14) <Huah mi tampi ki mu.>

<i>hua²³ mi:¹</i>	<i>tam'pi:¹</i>	<i>ki³-mu:³</i>
DIST people	many	MDL-see ¹

例文 (14) では、動作主が明示されていない場合、中動態標識<ki> *ki-³* は受動知覚動詞「(を) 見える」<mu> *mu:³* につき、自動詞「(が) 見える」<ki mu> *ki³-mu:³* を形成する。また、知覚される対象「数人」<mi tampi> *mi:¹ tam'pi:¹* は絶対格によって表される。本例文は動作主が現れないため、他動詞文ではなく、典型構造でもない。

6-3-b 私はその家を見た.

(15) <Ken tua inn en.>

<i>ken³</i>	<i>tua²</i>	<i>in¹</i>	<i>en¹</i>
1SG.ERG	DEM	home	look ¹

例文 (14) と対照的に, 能動知覚動詞の「見る」は<en> *en¹* という別の動詞によって表される. 主語である「私」<ken> *ken³* は能格, その目的語となる「その家」<tua inn> *tua² in¹* は絶対格によって表される.

6-3-c 誰かが叫んだのが聞こえた.

(16) <Ken mi khat a awt za ing.>

<i>ken³</i>	<i>mi:¹</i>	<i>xat³</i>	<i>a¹</i>	<i>ot³</i>	<i>za:¹</i>	<i>ij³</i>
1SG.ERG	people	one	3	shout ^{II}	hear ^I	1SG.REAL

例文 (16) では, 受動知覚動詞の「聞こえる」<za> *za:¹* の主語である「私」<ken> *ken³* は能格, 目的語である「誰かが叫んだの」<mi khat a awt> *mi:¹ xat³ a¹ ot³* は絶対格で現れる. なお, ここで「叫ぶ」<awt> *ot³* は形式2が用いられ, 動詞の名詞化の機能を果たしている.

6-3-d 彼はその音を聞いた.

(17) <Aman tua aw ngai.>

<i>a¹man³</i>	<i>tua²</i>	<i>o:¹</i>	<i>ngai²</i>
3SG.ERG	DEM	sound	listen ^I

例文 (16) と対照的に, 能動知覚動詞の「聞く」は例文 (17) では <ngai> *ngai²* によって表される. そして, その主語である「彼」<aman> *a¹man³* は能格, 目的語である「音」<aw> *o:¹* は絶対格である.

2.4 作成

動作を行う際には, その動作対象がまだ存在していない動作対象は達成目的語と呼ばれる. 目的語が達成目的語の場合, ティディム・チン語において絶対格によって標示され, その主語は能格で標示される. つまり, 作成に関連する項目において, 典型構造がとられている.

6-4 【(知覚 2A) 発見・獲得・生産など】

6-4-a 彼は (なくした) カギを見つけた.

(18) <Aman tawh mu (kik).>

<i>a¹man³</i>	<i>to³</i>	<i>mu:³</i>	<i>(kik¹)</i>
3SG.ERG	key	see ^I	again

6-4-b 彼は椅子を作った.

(19) <Aman tutphah bawl.>

<i>a¹man³</i>	<i>tut³p^ha³</i>	<i>bo:¹</i>
3SG.ERG	chair	make ^I

例文 (18) では、動作「見つける」<mu> *mu:³* が成立する前に、なくした鍵はまだ存在していないため、「カギ」<tawh> *to²³* は達成目的語にあたる。また、例文 (19) の目的語である「椅子」<tutphah> *tut³p³a²³* は「椅子を作る」という事象が成立する前に存在していないため、達成目的語だと見られる。このような作成に関連する他動詞文において、主語「彼」<aman> *a'man³* は能格、目的語は絶対格によって表されているため、典型構造がとられていることがわかる。

2.5 追及

追及は他動性が高く、多くの言語で典型構造が現れている (風間 2014: 44)。以下、追及に関する例文において全ての例文に典型構造が現れ、ティディム・チン語においても追及の他動性が高いことを示す。

6-5 【追及】

6-5-a 彼はバスを待っている。

(20) <Aman bus ngak.>

<i>a'man³</i>	<i>bas²</i>	<i>ŋa:k¹</i>
3SG.ERG	bus	wait¹

6-5-b 私は彼が来るのを待っていた。

(21) <Ken amah hong tun ding ngak.>

<i>ken³</i>	<i>a'ma²³</i>	<i>hoŋ¹-tun³</i>	<i>di:ŋ¹</i>	<i>ŋa:k¹</i>
1SG.ERG	3SG.ABS	DEIC-arrive ^{II}	PURP	wait¹

6-5-c 彼は財布を探している。

(22) <Aman sum bawm zong.>

<i>a'man³</i>	<i>su:m²bo:m²</i>	<i>zo:ŋ²</i>
3SG.ERG	wallet	look.for¹

例文 (20)(21)(22) は、追及を表す動詞「待つ」<ngak> *ŋa:k¹* と「探す」<zong> *zo:ŋ²* を用いた他動詞文である。いずれの目的語である「バス」<bus> *bas²*、「彼が来るの」<amah hong tun ding> *a'ma²³ hoŋ¹ tun³ di:ŋ¹*、「財布」<sum bawm> *su:m²bo:m²* は絶対格で表され、例文(20)(22)の主語である「彼」<aman> *a'man³* と例文(21)の主語である「私」<ken> *ken³*は能格で表される。したがって、ティディム・チン語において「追及」の項目も典型構造を表している。

2.6 知識

知識に関する項目は、意味的に理解・識別・記憶に分けられる。ティディム・チン語はいずれの項目においても典型構造をとっており、高い他動性を示している。

6-6 【知識 1】

6-6-a 彼はいろんなことをよく知っている。

(23) <Aman thu tuam tuam thei.>

<i>a'man³</i>	<i>tʰu¹</i>	<i>tuam³tuam³</i>	<i>tʰei³</i>
3SG.ERG	thing	various	know¹

(24) <Aman thu tuam tuam tel.>

<i>a'man³</i>	<i>t^hu¹</i>	<i>tuam³tuam³</i>	<i>te:l¹</i>
3SG.ERG	thing	various	understand ¹

6-6-b 私はあの人を知っている.

(25) <Ken hua pa thei.>

<i>ken³</i>	<i>hua²</i>	<i>pa:¹</i>	<i>t^hei³</i>
1SG.ERG	DEM	man	know ¹

(26) <Ken hua pa thu tel.>

<i>ken³</i>	<i>hua²</i>	<i>pa:¹</i>	<i>t^hu:¹</i>	<i>te:l¹</i>
1SG.ERG	DEM	man	thing	understand ¹

6-6-c 彼はロシア語ができる.

(27) <Aman Lasha pau thei.>

<i>a'man³</i>	<i>la³fa:²pau³</i>	<i>t^hei³</i>
3SG.ERG	russian	know ¹

知識を理解している表現では、「知る」<thei> *t^hei³* と「理解する」<tel> *te:l¹* 二通りの表現がある。前者は例文 (23)(27), 後者は例文 (24) で使われた。知識を理解している主語「彼」<aman> *a'man³* は能格, 目的語である知識の「いろんなこと」<thu tuam tuam> *t^hu¹ tuam³tuam³*, 「ロシア語」<Lasha pau> *la³fa:²pau³* は絶対格で標示される。つまり, 知識の理解に関連する項目において, ティディム・チン語は典型構造をとっている。

また, 認識という意味での知識について知っている場合は, 理解という意味での知識の場合と同じく「知る」<thei> *t^hei³* と「理解する」<tel> *te:l¹* によって表現できる。ただし, 「理解する」<tel> *te:l¹* を用いる場合, 知られている人に「物事」<thu> *t^hu:¹* をつけて, 「あの人のこと」と表現する。この場合, 例文 (25)(26) の主語「私」<ken> *ken³* は能格, 目的語である「あの人」<hua pa> *hua³pa:¹* と「あの人のこと」<hua pa thu> *hua³pa:¹ t^hu:¹* は絶対格をとっているため, 典型構造が現れていることがわかる。

6-7 【知識 2】

6-7-a あなたはきのう私が言ったことを覚えていますか?

(28) <Nang zana ka gen thu na phawk lai hia.>

<i>nan³</i>	<i>za:n²</i>	<i>a:²</i>	<i>ka¹</i>	<i>ge:n³</i>	<i>t^hu:¹</i>	<i>na³</i>	<i>p^ho:k¹</i>	<i>la:i²</i>
2SG.ERG	yesterday	CONJN	1	tell ¹¹	thing	2	remember ¹	yet

hi:³ a²
COP¹ Q

6-7-b 私は彼の電話番号を忘れてしまった.

(29) <Ken ama phong numbat mangngilh kha.>

<i>ken³</i>	<i>a'ma:²</i>	<i>fo:n³nam³bat²</i>	<i>man¹ nil?³</i>	<i>xa:¹</i>
1SG.ERG	3SG.GEN	phone.number	forget (inv.)	by.mistake ¹

意味的に記憶の知識については、「覚える」<phawk> *pho:k'* と「忘れる」<mangngilh> *maŋ'ŋilʔ³* を用いる。この場合、例文 (28) の主語「あなた」<nang> *naŋ³* は能格、目的語「私が言ったこと」<ka gen thu> *ka' ge:n³ tʰu:'* は絶対格によって表される。例文 (29) の格の枠組みは例文 (28) と同様に、主語「私」<ken> *ken³* は能格、目的語「電話番号」<phong numba> *fo:n³ nam³ bat²* は絶対格をとっている。このように、記憶に関する知識も典型構造をとっている。

2.7 感情

本調査票は「感情」を「好悪」「必要」「喜怒哀楽」の3つに分けている (風間 2014: 36)。ティディム・チン語では、一部の調査項目において典型構造が現れて、一部は現れておらず、中動態を用いて表現する場合があった。

6-8 【感情 1】

6-8-a 母は子供たちを深く愛していた。

(30) <Nu in a ta te it mah mah.>

<i>nu:'</i>	<i>in³</i>	<i>a³</i>	<i>ta:'</i>	<i>te:'</i>	<i>i:t'</i>	<i>maʔ³maʔ³</i>
mother	ERG	3	children	PL	love (inv.)	very

6-8-b 私はバナナが好きだ。

(31) <Ken nahtang lim sa.>

<i>ken³</i>	<i>naʔ³daŋ²</i>	<i>lim²</i>	<i>sa:³</i>
1SG.ERG	banana	delicious	deem¹

6-8-c 私はあの人が嫌いだ。

(32) <Ken huapa hua.>

<i>ken³</i>	<i>hua²</i>	<i>pa:'</i>	<i>hua'</i>
1SG.ERG	DEM	man	hate¹

ティディム・チン語では、何かを「愛する」「嫌う」は、例文 (30) と (32) のように動詞の「愛する」<it> *i:t'* と「嫌う」<hua> *hua'* によって表される。この場合、主語である「母」<nu> *nu:'* と「私」<ken> *ken³* は能格、目的語である「子どもたち」<a ta te> *a³ ta:' te:'* と「あの人」<hua pa> *hua² pa:'* は絶対格をとる。つまり、典型構造が現れている。ただし、何か「好きだ」に当てはまる動詞がなく、その代わりに「私はバナナが美味しいと思う」、例文 (31) のようにしか表現できない。

6-9 【感情 2】

6-9-a 私は靴が欲しい。

(33) <Ken khedap deih.>

<i>ken³</i>	<i>xe³dap³</i>	<i>deiʔ³</i>
1SG.ERG	shoes	want¹

「～を欲しがっている」を表現する場合、例文 (33) のように「欲しがる」<deih> *deiʔ³* を用いる。この場合主語「私」<ken> *ken³* は能格、目的語「靴」<khedap> *xe³dap³* は絶対格をとるため、典型構造が現

れたと言える.

6-9-b 今, 彼にはお金が要る.

(34) <Tu lai tak amah sum ki sam.>

<i>tu:¹la:i²</i>	<i>tak¹,</i>	<i>a'ma²3</i>	<i>sum³</i>	<i>ki³-sam³</i>
now	just	3.ABS	money	MDL-need ¹

しかし, 「～を必要とする」を表現する場合, 「必要とする」<sam> *sam³* を用いるが, 中動態標識<ki> *ki³* をつけなければならない. つまり, 例文 (34) のように, 主語「彼」<amah> *a'ma²3* は絶対格で表されるため, 典型構造とは言えない.

6-10 【感情3】

6-10-a (私の) 母は (私の) 弟がうそをついたのに怒っている.

(35) <Nu in ka naupai zuau a khem pen heh.>

<i>nu:¹</i>	<i>in³</i>	<i>ka²</i>	<i>na:u²pa:¹</i>	<i>i:²</i>	<i>zuau³</i>	<i>a¹</i>	<i>xe:m³</i>	<i>pe:n²</i>
mother	ERG	1	brother	GEN	lie ^{II}	3	tell ^{II}	TOP

he²3
get.angry(inv.)

6-10-b 彼は犬が怖い.

(36) <Aman ui lau.>

<i>a'man³</i>	<i>ui¹</i>	<i>la:u¹</i>
3.ERG	dog	fear ¹

感情主体がもっとも積極的に関与する感情（「怒る」）と, 消極的に関与する感情（「恐い」）の例文 (35)(36) では, 主語である「母」<nu> *nu:¹* と「彼」<aman> *a'man³* は能格, 怒られる対象「弟が嘘をついたの」<ka naupai zuau a khem> *ka² na:u²pa:¹ i:² zuau³ a¹ xe:m³* と怖がられる主体「犬」<ui> *ui¹* はいずれも絶対格で表される. したがって, 典型構造が現れたと言える.

2.8 関係

本調査票は「関係」を「類似」「包含」「変化」に分けて例文を設けている (風間 2014: 36). ティディム・チン語は「類似」と「包含」において非典型構造を用いるが, 「変化」においては典型構造を使う.

6-11 【関係1】

6-11-a 彼は父親に似ている.

(37) <Amah a pa tawh ki sun.>

<i>a'ma²3</i>	<i>a³</i>	<i>pa:¹</i>	<i>to²3</i>	<i>ki³-su:n³</i>
3.ABS	3	man	COM	MDL-be.similar ¹

6-11-b 海水は塩分を含んでいる.

(38) <Tuipi sung ah ci dat ki hel.>

<i>tui¹pi:¹</i>	<i>suj²</i>	<i>a²3</i>	<i>tei:³</i>	<i>dat²</i>	<i>ki³-he:¹</i>
sea	inside	LOC	salt	chemical.composition	MDL-mix.up ¹

類似関係と包含関係を表す例文(37)(38)では、ティディム・チン語は中動態標識<ki> *ki³-* が用いられる。中動態標識は再帰・相互などの項減少と関連している。例文 (37)では、主語が「彼」<amah> *a'ma²3*であり、似ている対象「父親」<pa> *pa:¹*は共格で標示されている。そして、例文(38)の主語は「海水」<tuipi> *tui¹pi:¹*ではなく「塩分」<ci> *tei:³*であり、主語は絶対格を取っている。つまり、いずれの例文も非典型構造である。

6-12 【関係2】

6-12-a 私の弟は医者だ.

(39) <Ka naupa pen siavuan hi.>

<i>ka²</i>	<i>na:u²pa:¹</i>	<i>pe:n²</i>	<i>sia²vuan²</i>	<i>hi:³</i>
1	brother	TOP	doctor	COP ¹

6-12-b 私の弟は医者になった.

(40) <Ka naupa siavuan suak.>

<i>ka²</i>	<i>na:u²pa:¹</i>	<i>sia²vuan²</i>	<i>suak¹</i>
1	brother	doctor	become ¹

(41) <Ka naupa siavuan hi ta.>

<i>ka²</i>	<i>na:u²pa:¹</i>	<i>sia²vuan²</i>	<i>hi:³</i>	<i>ta:³</i>
1	brother	doctor	COP ¹	NSIT

名詞述語構文では、例文 (39) のようにコピュラ<hi> *hi:³* を用いる。「なる」のような変化の関係を表す表現は、例文 (40) の「なる」<suak> *suak¹* , もしくは例文 (41) のコピュラ<hi> *hi:³* と新しい事象の生起を表す助詞<ta> *ta:³* を用いる。ただし、例文 (40) は、弟が医者になる予想がない場合に使われるのに対して、弟が医者になることが予想できていた場合は例文(41)を用いる。

2.9 能力

本調査票は「能力」を「能力」と「上手/下手」に分けている (風間 2014:36). ティディム・チン語では、「能力」の一部は典型構造, 一部は非典型構造を示しているのに対して、「上手/下手」は全て非典型構造を呈している。

6-13 【能力1】

6-13-a 彼は車の運転ができる.

(42) <Aman mawtaw hawl thei.>

<i>a¹man³</i>	<i>mo:²to:²</i>	<i>ho:¹2</i>	<i>thei³</i>
3.ERG	car	drive ¹	can ¹

6-13-b 彼は泳げる.

(43) <Amah tui peek thei.>

<i>a'maʔ³</i>	<i>tui'pek³</i>	<i>tʰei³</i>
3.ABS	swim ^l	can ^l

風間 (2014: 48) では、「車の運転」の典型表現について、英語の ‘can drive’ のように不定詞を用いて表現するものと日本語の「車が／を運転できる」のように車を対象として捉える表現があると指摘した。ティディム・チン語の「～ができる」は、「知る」<thei> *tʰei³* に由来する助動詞「できる」<thei> *tʰei³* を用いることと、例文 (42) のように主語「彼」<amah> *a'man³* を能格で標示することから、英語と日本語両方の典型表現の特徴を持つと言える。「泳ぐ」について、例文 (43) が示したように、主語「彼」<amah> *a'maʔ³* は絶対格をとり、自動詞文をなしているため、非典型構造である。

6-14 【能力2】

6-14-a 彼は話をするのが上手だ.

(44) <Amah thu gen siam.>

<i>a'maʔ³</i>	<i>tʰu'ge:n³</i>	<i>siam^l</i>
3.ABS	story.telling	be.good.at ^l

6-14-b 彼は走るのが苦手だ.

(45) <Amah tai hat lo.>

<i>a'maʔ³</i>	<i>ta:i²</i>	<i>ha:t^l</i>	<i>lou³</i>
3.ABS	run ^l	strong	NEG

「～が上手だ」は、動詞<siam^l> *siam^l* を用いる。「～が苦手だ」は対応する動詞がなく、例文 (45) のように「～が強くない」<hat lo> *hat^l lou³* という言い回しを使う。しかし、いずれの例文の主語である「彼」<amah> *a'maʔ³* は絶対格をとっているため、非典型構造であると言える。

2.10 移動

ティディム・チン語では、「到着」に非典型構造 (所格), 「横断」「経由」は典型構造によって標示されており、日本語と同じパターンを示している。つまり、移動表現の中、「横断」「経由」の方は他動性が高い。

6-15 【移動】

6-15-a 彼は学校に着いた.

(46) <Amah sang ah tung.>

<i>a'maʔ³</i>	<i>sa:ŋ^l</i>	<i>aʔ³</i>	<i>tun^l</i>
3.ABS	school	LOC	arrive ^l

例文 (46) では、移動を行った主語「彼」<amah> *a'maʔ³* は絶対格、着点「学校」<sang> *sa:ŋ^l* は所格<ah> *aʔ³* で表されている。したがって、「到着」を意味する移動は非典型構造を用いる。

6-15-b 彼は道を渡った／横切った.

(47) <Aman lam kaan.>

<i>a'man³</i>	<i>lam¹</i>	<i>ka:n¹</i>	
3.ERG	road	go.across ¹	

6-15-c 彼はこの道を通った.

(48) <Aman hih lampi tawn.>

<i>a'man³</i>	<i>hiʔ¹</i>	<i>lam'pi:¹</i>	<i>to:n³</i>
3.ERG	DEM	road	go.through ¹

例文 (47) 「～を渡る」<kaan> *ka:n¹*, 例文 (48) 「～を通る」<tawn> *to:n³* では、主語「彼」<aman> *a'man³* は能格をとり、移動経路「道」<lampi> *lam'pi:¹* は絶対格をとる。そのため、典型構造であると言える。

2.11 感覚

本調査票の「感覚」に関して、「生理的欲求」「寒暖等の感覚」に分けている (風間 2014: 55)。これらの表現は他動表現が現れる言語が少なく、他動性が低い。しかし、ティディム・チン語はこの傾向と一部合致しているが、感覚述語構文において、典型構造と非典型構造が両方観察される。

6-16 【感覚 1】**6-16-a** 彼はお腹を空かしている.

(49) <Amah a gil kial.>

<i>a'maʔ³</i>	<i>a²</i>	<i>gil²</i>	<i>kial²</i>
3.ABS	3	belly	be.hungry ¹

6-16-b 彼は喉が渴いている.

(50) <Amah a dang tak.>

<i>a'maʔ³</i>	<i>a²</i>	<i>dang²</i>	<i>ta:k²</i>
3.ABS	3	throat	be.thirsty ¹

ティディム・チン語では、「お腹を空かす」<gil kial> *gil² kial²*, 「喉が渴く」<dang tak> *dang² ta:k²* などの生理的欲求に関する表現は、主語「彼」<amah> *a'maʔ³* は絶対格をとる。したがって、非典型構造であると言える。

6-17 【感覚 2】 [完全な一項, もしくは0項の感覚述語である.]**6-17-a** 私は寒い.

(51) <Ken khua vot sa.>

<i>ken³</i>	<i>xua²</i>	<i>vot³</i>	<i>sa:³</i>
1.ERG	weather	cold ¹	deem ¹

(52) <Amah (in) khua vot sa.>

<i>a'maʔ³</i>	<i>(in³)</i>	<i>xua²</i>	<i>vot³</i>	<i>sa:³</i>
3.ABS	ERG	weather	cold ¹	deem ¹

‘(S)he feels cold.’

「寒い」という感覚述語は, 例文 (51) のように, 「私は天気が寒いと思う」という言い回しをする。また, 主格「私」<ken> *ken*³ は絶対格ではなく, 能格で表される。つまり, 典型構造を成している。ただし, 一人称単数以外の名詞が主語である場合, 例文(52)が示したように, 能格標識は随意的であるため, 非典型構造で表すこともできる。

6-17-b 今日は寒い.

(53) <Tuni khuavot.>

<i>tu:ni</i> ³	<i>xua</i> ²	<i>vor</i> ³
today	weather	cold ^I

また, 「今日は寒い」の動詞「寒い」<vor> *vor*³ のような天気に関する動詞は名詞「空模様」<khua> *xua*² を項にとる場合が多い (大塚&チンガイリャン 2022: 748). 例文 (53) にも「空模様」が項として現れつつ, 非典型構造を示す。

2.12 社会行為

本調査票は「助ける／手伝う」を社会行為として取り上げている (風間 2014: 49). ティディム・チン語では, 相手を対象とする場合は典型構造が現れ, 動詞が 2 項をとるが, 具体的な動作を手伝った場合, 動詞が 3 項をとる。

6-18 【(社会的) 相互行為 1】

6-18-a 私は彼を手伝った／助けた.

(54) <Ken amah huh.>

<i>ken</i> ³	<i>a'ma</i> ²	<i>hu</i> ²
1.ERG	3.ABS	help (inv.)

6-18-b 私は彼がそれを運ぶのを手伝った.

(55) <Ken amah tua dom pih.>

<i>ken</i> ³	<i>a'ma</i> ²	<i>tua</i> ²	<i>dom</i> ³ - <i>pi</i> ²
1.ERG	3.ABS	DEM	lift ^{II} -COM

(56) <Ken amah tua a dom pen huh.>

? <i>ken</i> ³	<i>a'ma</i> ²	<i>tua</i> ²	<i>a</i> ¹	<i>dom</i> ³	<i>pe:n</i> ²	<i>hu</i> ²
1.ERG	3.ABS	DEM	3	lift ^{II}	TOP	help (inv.)

「～を手伝う」<huh> *hu*² は, 例文 (54) のように手伝われる対象は絶対格によって表される。しかし, 具体的な動作について手伝った場合, 「随伴」を表す他動詞化接辞<pih> *-pi*² を用いて, 例文 (55) のように「私は彼と一緒にそれを運んだ」という言い回しを用いる。ここでは, 例文 (56) のように「私は彼がそれを運ぶの」を目的語として用いるのは不自然である。

2.13 言語行動

言語行動に関する表現は、ティディム・チン語において二重目的語構文を用いる。

6-19 【(社会的) 相互行為 2 (言語行動)】

6-19-a 私はその理由を彼に聞いた。

(57) <Ken tua a hang pen amah (kiang) dong.>

<i>ken</i> ³	<i>tua</i> ²	<i>a</i> ³	<i>hay</i> ¹	<i>pe:n</i> ²	<i>a'ma</i> ² ³	<i>(kiang)</i> ²	<i>doŋ</i> ³ .
1.ERG	DEM	3	reason	TOP	3.ABS	place	ask ¹

6-19-b 私はそのことを彼に話した。

(58) <Ken tua thu amah kiang gen.>

<i>ken</i> ³	<i>tua</i> ²	<i>tu:</i> ¹	<i>a'ma</i> ² ³	<i>(kiang)</i> ²	<i>ge:n</i> ¹
1.ERG	DEM	thing	3.ABS	place	talk ¹

「～に聞く」<dong> *doŋ*³, 「～に話す」<gen> *ge:n*¹ といった言語行動は、例文 (57)(58) のように、ティディム・チン語において相手と発話内容に絶対格を用いる。もしくは、相手に名詞「ところ」<kiang> *kiang*² をつける表現も可能である。この場合、「彼のところに聞いた／話した」の意味となる。

2.14 相互

風間 (2014: 51) では、相互的な動作「会う」は他動性が高いとされているが、ティディム・チン語では、相互の表現は中動態が用いられ、非典型構造を示している。

6-20 【再帰・相互】

6-20-a 私は彼と会った。

(59) <Kei amah tawh ki mu.>

<i>kei</i> ¹	<i>a'ma</i> ² ³	<i>to</i> ² ³	<i>ki</i> ³ - <i>mu:</i> ³
1.ABS	3.ABS	COM	MDL-see ¹

「～と会う」のような相互を表す表現は、中動態標識<ki> *ki*³- を用いる。例文(59)の場合、相互に会った「私」<kei> *kei*¹ は絶対格、「彼」<amah> *a'ma*²³ は共格を取り、非典型構造をなしている。

3. 分析

風間 (2014) では、以上の一部の項目における例文が、他動詞文において最もデフォルトな構造をとるかに注目して点数化を行った。1 例文につき典型構造が観察されれば 2 点、なければ 0 点、両方観察された場合は 1 点としてカウントした。本稿は風間 (2014) と同じ分析の枠組みを利用し、調査結果で得られた他の言語と比較し、ティディム・チン語における他動性の位置付けを試みる (表 5)。

表 5 調査結果

項目	例文	得点/総点	風間 (2014) の調査結果 (23 言語平均値%)
直接変化	1abc	6/6	100
直接不変	2abcd	8/8	62
作成	4b	2/2	98
知覚 2A	3ac4a	4/6	71
知覚 2B	3bd	4/4	88
追及	5abc	6/6	82
知識	6abc7ab	10/10	87.8
感情 1 好悪	8abc	6/6	70
感情 2 需要	9ab	2/4	54
感情 3	10ab	4/4	22
社会行為	18ab	4/4	65
言語行動	19ab	4/4	68.4
相互	20	0/2	61
関係 1	11ab	0/4	39
関係 2	12b	0/2	26
能力 1	13ab	2/4	68.4
能力 2	14ab	0/4	16
移動	15abc	4/6	41
感覚 1	16ab	0/4	22
感覚 2	17ab	1/4	15
合計		67/94	

ただし、言語行動の項目において、風間 (2014) は二重目的語になる場合、どちらかの項が対格などを取っていれば2点とした。ティディム・チン語の言語行動の例文も二重目的語で示され、そして両方絶対格で示された。ティディム・チン語のアラインメントは能格・絶対格型であり、対格はないが、両方とも典型構造における他動詞節の目的語と同じく絶対格を取っているため、ここも2点とした。

まず、ティディム・チン語の各項目の他動性から、以下のような階層をなしていることがわかる。なお、得点/総点 (%) がより高い項目は、他動詞文の典型構造がより現れやすく、つまり他動性が高い。また、得点/総点がより低い項目は、他動詞文の典型構造がより現れにくく、つまり他動性が低いことを意味する。

得点/総点 = 100: 直接変化, 直接不変, 作成, 知覚 2B, 追及, 知識, 感情 1 好悪, 感情 3, 社会行為, 言語行動

得点/総点 = 66.7: 知覚 2A, 移動

得点/総点 = 50: 感情 2 需要, 能力 1

得点/総点 = 25: 感覚 2

得点/総点 = 0: 相互, 関係 1, 関係 2, 能力 2, 感覚 1

この階層は、風間 (2014) の調査結果に比べ、顕著な違いがあったのは【感情3】と【相互】である。ティディム・チン語は積極的に関与する感情（「怒る」）と、消極的に関与する感情（「恐い」）の例文においても典型構造を用いており、調査結果の平均22点より高い他動性を示している。その一方、相互の表現は中動態が用いられ、非典型構造を呈しているため、平均の62点より低い他動性を示している。

また、風間 (2014: 42) は言語別の合計点を比べた。点数が最も高かったのは中国語 (75) であり、最も低かったのはウルドゥー語 (24) であった。そして、23言語中ティディム・チン語は6位 (67点のマレーシア語と同点) にあたる。つまり、ティディム・チン語は比較的他動詞的な枠組みもしくは構文を好む言語であると言える。

4. おわりに

本稿は、『語学研究所論集』特集19「他動性」の例文に基づき、ティディム・チン語の他動性について調査した。その結果、ティディム・チン語は風間 (2014) に調査された23言語と比べて【感情3】（積極的に関与する感情（「怒る」）と、消極的に関与する感情（「恐い」））においてより高い他動性と、【相互】においてより低い他動性を持つことが特徴的である。また、23言語の中6位であるマレーシア語と同点であり、比較的他動詞的な枠組みもしくは構文を好む言語であると言える。

略号一覧

1: 1st person, 2: 2nd person, 3: 3rd person, ¹: tone 1, ²: tone 2, ³: tone 3, -: morphological boundary, ^I: form I, ^{II}: form II, ABS: absolutive, CAUS: causative, COM: comitative, CONJN: conjunction, COP: copula, DEIC: deictive marker, DEM: demonstrative, DIST: distal, ERG: ergative, (inv.): invariant form, FIN: final particle, GEN: genitive, INCL: inclusive, LOC: locative, MDL: middle, NEG: negation, NSIT: new situation, PL: plural, PN: proper noun, PURP: purposive, REAL: realis modality, SG: singular, TOP: topic, TRVZ: transitivizer.

参考文献

- Eberhard, David M., Gary F. Simons & Charles D. Fennig (eds.). 2021. *Ethnologue: Languages of Asia*. 24th edition. Dallas: SIL International.
- Malchukov, A. L. 2005. Case pattern splits, verb types and construction competition. In M. Amberber and H. de Hoop (eds.), *Competition and variation in natural languages: The case for case*, 73-117. London and New York: Elsevier.
- 大塚行誠. 2011. ティディム・チン語 (ミャンマー連邦) の文法記述. 博士論文, 東京大学.
- Otsuka, Kosei. 2014. Tiddim Chin. In: Toshihide Nakayama, Noboru Yoshioka & Kousei Otsuka (eds.) *Grammatical Sketches from the Field 2*: 109-141. Tokyo: The Research Institute for Language and Cultures of Asia and Africa (ILCAA).
- 大塚行誠&チンガイリャン. 2022. 「ティディム・チン語におけるヴォイスとその周辺」, 『語学研究所論集』 27: 733-752.
- 風間伸次郎. 2014. 「[テーマ企画: 特集他動性]まえがき」, 『語学研究所論集』 19: 33-70.
- 角田太作. 1991 [改訂版 2009]. 『世界の言語と日本語 類型論から見た日本語』. 東京: くろしお出版.
- 西田龍雄. 1989. 「チン語支」, 亀井孝・河野六郎・千野栄一(編著)『言語学大辞典 世界言語編(中)』 2: 995-1008. 東京: 三省堂.

執筆者連絡先: zhouduhai.skad@gmail.com (周杜海), senlian07@gmail.com (チンガイリャン)

原稿受理: 2023年12月31日