

日本語の格助詞に対する体系的特徴づけ

—認知言語学的観点から—

Systematical characterization of Japanese case particles:

Cognitive linguistic perspective

森山 新

Shin MORIYAMA

お茶の水女子大学

Chanomizu University

This paper summarized precedent researches about Japanese case particles (G.A, WO, NI, DE, E, KARA, MADE) from cognitive linguistics perspective, and characterized them systematically. Moreover, it discussed differences between semantically similar particles E and NI, WO and KARA as starting point markers, NI and MADE as goal markers.

In Japanese, events are grasped not only as process but also as ontology. In the former, systematic characterization of Japanese case particles resembles that of English, which Langacker clarified, while a different can be found in the latter.

This difference is related to the theory that English is the "SURU type language" and Japanese "NARU type language".

1. はじめに

本稿は日本語格助詞の認知言語学的な先行研究を総括し、格全般を体系的に特徴づけることに目的がある。具体的にはガ、ヲ、ニ、デ、へ、カラ、ヲデを扱う。さらに意味的に類似しているへとニ、起点のカラとヲ、着点のヲデとニの違いについて考察する。場所のニとヲ、対象のニとヲは、森山 (2001a, 2000) があるので扱わない。

2. 先行研究

日本語格助詞の認知言語学的研究には、菅井 (1995, 1997, 1998, 2000, 2001, 2002)、森山 (2000, 2001a, 2001b, 2002, 2003, 2004a, 2004b, 2004c, 2004d) の一連の研究がある。また菅井 (2001) では日本語格助詞の暫定的な体系化

が試みられている。

両者の見解には共通点もあるが、相違点も多い。菅井は具体的用例から意味・用法の分析を行っているが、Langackerの格に関する認知言語学的見解を直接援用してはいない。またLangackerの格に対する考えとの異同も見えてこない。もちろんLangackerの研究は英語など複数の言語の分析に基づいたものであるのに対し、菅井の研究は日本語を対象としたものである。両者に相違点があるのは当然である。しかし両者に類似性や関連性が見られないとすれば、日本語の特殊性にその原因を求めると、もしくはいずれかの考察に問題を内包していると考えざるをえなくなる。

これに対し、森山はLangackerの見解をもとにそれを踏まえつつ日本語の格助詞研究を行っており、両者の見解にはもちろん相違点も存在しているが、両者で共通する部分も多い。このような立場は言語普遍性と個別性を同時に考えることになり、言語には普遍的な側面と個別的な側面とがあるとすることでこれまでの言語観に一致する。

従って本稿では後者の立場を引き継ぎ、それに、*カ*、*ラ*、*ヲ*を加えて格助詞全般に対し体系的な特徴づけを行うことにする。

3. 格標識に関するLangackerの考え方

Langacker (1991a, 1991b) では、格標識に関する認知言語学的な考えがまとめられている。紙面の都合上詳述できないが、これによれば、認知主体として人間が外界の事態を言語化する際には、図1 (Langacker 1991b: 217) のように、普通 (無標の場合) はプロテラルされた動力連鎖の最上流の参加者が最大の際立ち (トランスジェクチャー: *tr*) を持って認知され、言語化にあたっては主格で表され主語 (S) となる。またプロテラルされた動力連鎖の最下流の参加者が第二の際立ち (ラソプマーク: *lm*) を持って認知され、言語化の際には対格で表され目的語 (O) となるとしている。

また図2 (Langacker 1991a: 327) のように、他動的な動力連鎖の原型的な参加者役割には、「動作主 (AG)」、「道具 (INSTR)」、「主題 (TH)」、「被動作主 (PAT)」、「移動者 (MVR) など」、「経験者 (EXPER)」などがあるが、これらはそれぞれ「源泉領域の能動的参加者」、「源泉領域の受動的参加者」、「目標領域の受動的参加者」、「目標領域の能動的参加者」と特徴づけることができる。それらは言語化に際して、各々、主格、具格、対格、与格で表されるとしている。

図1 人間の外界認知の言語化のプロセス

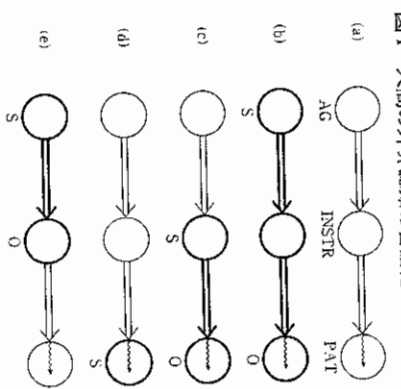
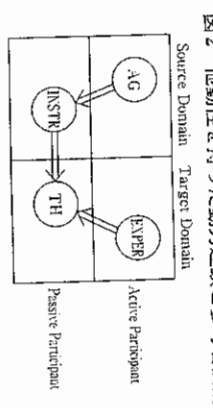


図2 他動性を持った動力連鎖と参加者役割



4. 格助詞カ、ヲ、ニ、デの特徴づけ

4.1 2通りの事態と2通りの把握

人間をとりまく外界には、大まかに分けると「プロセス的事態」と「存在論的事態」とが存在する (森山 2004b)。前者は動力連鎖を伴った動的な事態であり、後者は動力連鎖のプロセスを伴わない静的な事態である。

一方このような外界の事態を人間が把握する際にも、それをプロセス的に把握する場合 (プロセス的把握) と、存在論的に把握する場合 (存在論的把握) とがある。外界の事態とその把握とは基本的に一致する。しかし日本語では、所有、知覚、能力、感情など、何らかの経験的事態を表す場合には、客観的な事態としてはプロセス的であるが、人間の主観的な把握としては存在論的把握がなされることがある (後述)。

4.2 プロセス的事態

プロセス的事態における日本語の把握の仕方は、英語を中心に分析したLangackerの考え方に基本的に一致すると思われる (これは英語における事態の把握が基本的にプロセス的であるからであろう)。即ち他動的な動力連鎖の原型的な参加者役割には、「動作主 (AG)」、「道具 (INSTR)」、「主題 (TH)」、「被動作主 (PAT)」、「移動者 (MVR) など」、「経験者 (EXPER)」などがあるが、これらはそれぞれ「源泉領域の能動的参加者」、「源泉領域の受動的参加者」、「目標領域の能動的参加者」、「目標領域の受動的参加者」と特徴づけられ、日本語で言語化に際して、各々、主格 (ガ格)、具格 (ヲ格)、対格 (ヲ格)、与格 (ニ格) で表される (無標の場合)。しかしながら詳しく見ると、ヲ格、ニ格は英語の場合といくつかの相違点が存在している。以下でそれを示す。

4.2.1 格助詞二

Langacker (1991a, 1991b) の言うように、人間をとりまく外界は無数の事態から成り立っているが、認知主体として人間が、一度にその全てを認知することは不可能で、その一部を切り取り (スコープ)、そこに注意を向ける。認知主体がスコープした範囲ではさらに、際立ちを与えられた「前景」とそれ以外の「背景」とに二分される。この背景を補足的に標示する格、即ち「背景格」がテグである。背景格は、典型的な背景である「場所」をプロトタイプとするが、時間、道具、原因、様態なども事態成立の背景となることがあり、それらはテグの拡張的用法となる。場所や時間が事態に対する現実的、空間的な背景を表示し、道具、原因、様態などは機能的な背景を表示する (森山 2002, 2004c)。

- (1) **テ**：前景を構成する動作連鎖全体に対し、ある背景 (事態成立の基盤やさま) を補足的に示す。プロトタイプとしては背景としての場所を表す。時間、道具、原因、様態などの用法はプロトタイプとしての場所用法からの拡張的用法である。

日本語では、具格は場所などと同様に、背景格として位置づけられ、テで表されている。この点前景の参与者としての資格が与えられる英語とは異なっている。

4.2.2 格助詞二

日本語のニ格には、英語の与格とは異なり、「プロセス的把握」の用法と共に、「存在論的把握」の用法が存在する。表1のように日本語のニ格は「プロセス的把握」(「存在論的把握」)があり、その双方に、認知主体の見え (perspective) との関わりが弱い「客観的把握」と、認知主体の見えが色濃く反映した「主観的把握」という把握の仕方が関与し、その結果4通りの用法が存在している (森山 2004b, 2004d)。

プロセス的事態を客観的に把握した用法が「移動の着点」用法で、認知主体の何らかの動機づけを伴う主観的な把握がなされた用法が「移動の起点」用法である。例えば授与動作において、普通 (無標) は「あげ手」に最大の際立ちが与えられるが格で表され、「もらい手」がニ格で表されるが、認知主体の何らかの動機づけで、「もらい手」に最大の際立ちが与えられる場合には、「もらい手」がガ格で表される反面、普通はカ格で表される「あげ手」はニ格で表される。この時、前者ではニ格は「移動の着点」を表すが、後者では「移動の起点」を表している。

一方存在論的把握の場合には、存在論的な事態を客観的に把握した用法が「存在の位置関係」の用法で、ガ格とニ格とは「位置づけられる存在」と「位置づけられる場所」としての関係を持つ。「経験の主体」用法は、客観的にはプロセス的事態であるが、認知主体の見えとして主観的に把握された結果、存在論的に把握

されたものである。

表1 ニ格の意味用法のまとめ (森山 2004b)

	把握の主観性	把握のしかた	ガ格に対するニ格の特徴
移動の着点	客観的把握	プロセス的 (動的)	対時性
移動の起点	主観的把握	プロセス的 (動的)	対時性 能動性
存在の位置関係	客観的把握	存在論的 (静的)	対時性
経験の主体	主観的把握	存在論的 (静的)	対時性 (能動性)

移動の着点：【授与の相手】友だちに本をあげる。【動作の相手】学生に日本語を教える。【移動の着点】机の上に本を載せる。

移動の起点：【授与の主体】友達に本をもらう。【動作の主体】先生に英語を教わる。【原因】台風にかを飛ばされる。

存在の位置関係：【位置】机の上に本がある。【時間】10時に家を出る。経験の主体：【所有の主体】私に子供がある。【知覚の主体】私には富士山が見える。

4.2.3 プロセス的把握の格体系

Langacker の格に対する認知言語学的考えと本稿でのこれまでの議論をもとに、プロセス的把握におけるガ、テ、ニを整理する。まずガは以下のように特徴づけられる。

- (2) **ガ**：表現の対象としてプロテイルされた部分の中で、最大の際立ちを与えられた参与者 (tr) を表す。プロセス的把握ではプロテイルされた動力連鎖の最上流にある参与者が、普通最大の際立ちが与えられるため、これがガ格で表される。プロトタイプとしては動作主を表す。

このガ格で表された動作主を起点とした動力連鎖の対象には、ガ格の動力圏内に存在する (【目標領域の】受動的参与者 (被動作主や移動主など)) と、ガ格の動力圏外に存在する (【目標領域の】能動的参与者 (経験主、受領主など)) とが存在する。前者を表す格標示がテ格であり、後者を表す格標示がニ格となる。ニ格で表された参与者は目標領域の「能動的参与者」であるため、同じく源泉領域の「能動的参与者」であるガ格と対峙することになる (図2参照)。

テ格で表された参与者は「受動的参与者」であることから、モノである場合をプロトタイプとするが、人の場合もある。また日本語の場合、人やモノだけでなく、場所や時をテ格で表す場合もある。場所の場合には起点や経路を表し、時の場合には経過した時間を表す。いずれの場合にも、ガ格で表された参与者との関係は受動的である。

一方、二格で表される参与者は、カ格で表された参与者同様、「能動的参与者」であることから意思を持つ存在である人である場合をプロトタイプとするが、場所、時である場合もある。人である場合は経験主、受領主・受益主、場所である場合は着点、時である場合は事態が行われた時を表す(場所・時の用法において、ヲ格が受動的であり、ニ格が能動的であるということについては森山(2009)を参照)。

また認知主体が外界の存在に付与する際立ちの面では、トラジェクターであるカ格に対し、ヲ格、ニ格はそれぞれ第二の際立ちが与えられ、ランドマークとなる。前者はスコープされた動力連鎖における能動的参与者と受動的参与者間のランドマークであり、後者は事態を構成する源泉領域と目標領域の2つの能動的参与者間のランドマークである。

(3) ヲ：カ格で表された参与者(プロトタイプとしては動作主)を起点とした動力圏の内に存在する受動的な参与者を示す。プロトタイプとしては被動作主や移動主であるが、知覚、所有、能力、感情などの経験的な事態では経験対象である。

(4) ニ：プロセス的把握では、カ格で表された参与者(プロトタイプとしては動作主)を起点とした動力圏の外にある能動的な参与者を示す。

ニ格は、プロセス的事態を客観的に把握した「移動の着点」用法では、カ格に対し「対峙性」を有している。ここで対峙性とは、他の参与者に対して従属せず、主体性を持って対峙する性質をさすが、具体的にはニ格が「目標領域の能動的参与者」であり、カ格で表された「源泉領域の能動的参与者」に対しても従属せず、主体性を持って対峙する性格のことをさしている。これに対しニ格の「移動の起点」用法は、認知主体のある動機づけにより、動作主以外の参与者に焦点が移動している点で、プロセス的事態をより主観的に把握した用法である。ここでニ格は「源泉領域の能動的参与者」であり、「目標領域の参与者」であるカ格に対し対峙性と共に能動性を有している。

4.3 存在論的把握

4.3.1 存在論的事態の存在論的把握

存在論的事態を存在論的に把握する場合には、「存在するモノがある場所に位置づけられる関係」になる。前者(モノ)がカ格、後者(場所)がニ格で表される。この際、カ格で表されたモノには最大の際立ちが与えられ、トラジェクターとなっているのに対し、ニ格で表された場所は第二の際立ちが与えられ、ランドマークになっている。存在論的把握の場合には動力連鎖が存在しないので、動力連鎖に基づく際立ちの関係(動力連鎖の最上流に置かれたものに最大の際立ちが与えられたり、最下流に置かれたものに第二の際立ちが与えられたりすること)は存

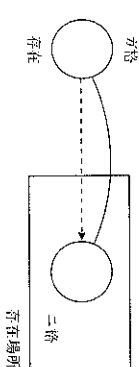
在せず、動力連鎖におけるランドマークを表すヲ格が用いられることもない。その代わりに存在するモノに最大の際立ちが与えられカ格で表され、存在する場所に第二の際立ちが与えられニ格となる。

(5) ガ：存在論的把握ではニ格で表される場所に位置づけられる存在物(モノ)を表す。

(6) ニ：存在論的把握ではカ格で表される存在物(モノ)が位置づけられる場所を表す。

ニはガと同様、プロセス的把握、存在論的把握の双方において用いられる。ここではプロセス的把握、存在論的把握において「表現の対象としてプロファイルされた部分の中で、最大の際立ちを与えられた参与者(tr)を表す」というスキームを共有しているが、ニの場合は「(trである)カ格で表される参与者に対峙する」というスキームを共有している。ニ格とカ格は、プロセス的把握ではプロセス的、動的な対峙性を有しているが、存在論的把握では存在論的、静的な対峙性を有している(森山(2004d))。図3は存在論的把握におけるカ格とニ格の関係を示す。破線はカ格で表された存在がニ格で表された場所に位置づけられる心的プロセスを表し、点線は2つの円で示された存在が同一のものであることを示している。

図3 存在論的把握におけるカ格とニ格の関係



4.3.2 プロセス的事態の存在論的把握

経験的事態は客観的には「ある経験者がある経験をする」というプロセス的事態であるが、日本語では存在論的に把握されることが多い。図4のように、プロセス的把握がなされた場合には、最大の際立ちが与えられる経験主体はカ格、第二の際立ちが与えられる経験対象はヲ格で表されるが、存在論的把握がなされた場合には経験の対象としての存在に最大の際立ちが与えられ、カ格で表され、経験の主体である人間(自分自身)は認知されず格標示されない(例えば「(私は)弟がいる。」)か、認知される場合にはその存在が位置づけられる内的な場(認知的ドメイン)として場所的に意味づけられ、第二の際立ちが与えられ、ニ格で示される(例えば「私には弟がいる。」)。

4.3.3 存在論的把握の2つの用法

存在論的事態を客観的に把握した「存在の位置関係」用法では、ニ格はカ格

を位置づける場所としての役目を果たし、カ格とニ格とは「位置づけられる存在」と「位置づける場所」としての対時性を持っている。プロセスの事態を存在論的把握した「経験の主体」用法でも「存在の位置関係」と同様、ニ格はカ格に対して対時性を育している。しかしこの用法は本来「ニ格で表された人」の「カ格で表されたモノ」への経験的な事態であり、その意味では「ニ格で表された人」は「カ格で表されたモノ」に対し能動性を育している(図4参照)。

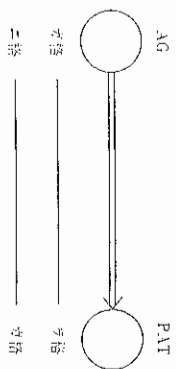


図4 経験的事態の格表示

(注) 例えは「彼が喉を持つ(こと)」では、動作主がカ格、被動作主がヲ格で表されるが、「彼には喉がある」では、動作主がニ格、被動作主がカ格で表される。

このように事態の存在論的把握には、存在論的事態である場合と、プロセスの事態である場合とが存在するが、両者において、カ格が「存在(モノ)」、ニ格が「存在を位置づける場所」という意味役割を表す点は共通している。また際立ちの関係、即ち最大の際立ちが与えられた前者がカ格、第二の際立ちが与えられた後者がニ格で表されることも共通している。両者の相違点は、それが本来存在論的事態かプロセスの事態かという点と、ニが表示する場所が具体的な場所か、経験主体としての人間の内面に形成される内的な場(認知的トメイン)かといった点、さらにニ格で表された存在がカ格で表された存在に能動性を有しているかといった点である。

5. その他の格助詞

5.1 格助詞へ

格助詞へはニがプロセス的把握、存在論的把握の双方にて用いられるとは異なり、プロセス的把握でのみ用いられる。プロセス的把握におけるニは、プロトタイプとして目標領域における能動的参与者であることから、本来的にはある動力連鎖に参与する参与者(モノ)を表すものであるが、「移動」の面に焦点が向けられると、移動の最終局面としての着点を表す用法となる。つまり「こちら手」としての用法から移動の「着点」用法が派生したと考えられる。

これに対しへは、本来的に移動のローカーである。また移動の最終局面としての着点をスコープ内に含みながらも、それ自体に焦点が当てられておらず、むしろそこに向かうプロセスがプロファイルされている。従ってへは以下のように特徴づけられる。

(7) へ：プロセス的把握において、移動のプロセスをベースとし、着点に向か

うプロセス(経路)をプロファイルする。

またへとニの違いは以下のように表すことができる。

- へ
 - ①プロセス的把握のみに用いられる。
 - ②本来的に移動のローカーである。
 - ③着点よりもそこに向かうプロセス(経路)がプロファイルされている。
 - ④プロセス的把握だけでなく存在論的把握双方にも用いられる。
- ニ
 - ①本来的には動力連鎖の参与者を表すが、そこから着点ローカーとしての用法が派生した。
 - ②(プロセス的把握では)プロセスより着点がプロファイルされている。

5.2 格助詞カラ・マデ

格助詞として用いられるカラ・マデもへと同様、プロセス的把握にのみ用いられる。へでは着点に向かうプロセス(経路)がプロファイルされるのに対し、カラは起点、マデは着点がプロファイルされている。この3者は移動のプロセスというベースを共有し、プロファイルされる部分のみを異にしている。

カラと同様、起点を表す格助詞にはヲがあるが、ヲはプロトタイプとしてはある動力連鎖において、目標領域に属する受動的参与者である。このことから、本来的には動作主との動力連鎖をベースとしているが、「移動」の面に焦点が向けられると、動力連鎖の最下流の場所(=起点)がプロファイルされている。これがヲの起点用法である。これに対し、カラは本来的に移動のローカーであり、移動のプロセスがベースとなり、その起点がプロファイルされている。

またマデと同様、移動の着点を表す格助詞にはニがあるが、ニは、プロセス的把握ではプロトタイプとして目標領域における能動的参与者であることから、やはり動作主との動力連鎖がベースとなる。着点用法は「移動」の面に焦点が向けられ、移動の最終局面である場所(=着点)がプロファイルされたものである。これに対し、マデは本来的に移動のローカーであり、移動のプロセスがベースとなり、その着点がプロファイルされている。

このようにカラ・マデは以下のように特徴づけられる。

- (8) カラ・マデ：プロセス的把握において、移動のプロセスをベースとし、カラは起点、マデは着点をプロファイルする。
 - またカラ・マデとへとの違いは以下のように表すことができる。
 - カラ・マデ
 - ①プロセス的把握のみに用いられる。
 - ②移動のプロセスをベースとしている。
 - ③その起点や着点がプロファイルされる。
 - カラ・ニ
 - ①ニはプロセス的把握だけでなく存在論的把握にも用いられる。
 - ②本来的に動力連鎖をベースにしており、移動の起点や着点の用法はこ

れから派生したものである。

③その起点や着点がプロソフェイルされている。

このようにカラとヲ、マデとニは、それぞれ似たような意味を有しながらも、背景としてのペースを異にしている。またその結果、カラ・マデは起点や着点を場所として表しているが、ヲ・ニは起点や着点をモノ的にとらえている傾向がある。このような違いが具体的な用法の違いを生んでいると考えられる。言い換えれば、背景的な意味が格助詞の特徴づけに関与しており、背景の意味をも取り込んだ認知言語学的な意味観に立つことにより、これらの意味・用法の違いもうまく説明できることがわかる。

6. まとめ

日本語格助詞の体系的な特徴づけを試みた。まとめると以下のようなようになる。

ガ：プロセスの把握ではプロソフェイルされた動力連鎖の最上流にあって、最大の際立ちが与えられた参与者を表す。プロトタイプとしては動作主を表す。存在論的把握では、二格で表される場所に位置づけられる存在物(モノ)を表す。両者は「表現の対象としてプロソフェイルされた部分の中で、最大の際立ちを与えられた参与者(ワ)」というスキーマを共有している。

ヲ：ガ格で表された参与者(プロトタイプとしては動作主)を起点とした動力圏の内に存在する受動的な参与者を示す。プロトタイプとしては被動作主(PAT)や移動主(MVR)であるが、知覚、所有、能力、感情などの経験的な事象では経験対象である。場所や時の用法はここから派生したものである。

ニ：プロセス的把握では、ガ格で表された参与者(プロトタイプとしては動作主)を起点とした動力圏の外にある自立的で能動的な参与者を示す。存在論的把握では、ガ格で表される存在物(モノ)が位置づけられる場所を表す。両者は「ガ格で表された参与者に対峙する」というスキーマを共有している。ヲ：前景を構成する動作連鎖全体に対し、ある背景(事態成立の基盤やさま)を補足的に示す。プロトタイプとしては背景としての場所を表す。時間、道具、原因、様態などの用法はプロトタイプとしての場所用法からの拡張的用法である。

ヘ・カラ・マデ：プロセス的把握において、移動のプロセスをペースとし、カラは起点、マデは着点、ヘは着点へ向かう経路(プロセス)をプロソフェイルする。

ヲはプロセス的把握に用いられるのに対し、ガ、ニはプロセス的把握、存在論的把握のいずれにも用いられる。ヲは事態が展開する背景を補足的に示す格標識

である。またヘ、カラ、マデはプロセス的事象において、移動のプロセスをペースに、その一部がプロソフェイルされたものと考えられる。

また意味が類似している格助詞の用法は、前景的な意味が類似しているだけで、その背景(ペースやスコープ)が異なっており、このことに着目することでその意味・用法の違いを理解することが可能となることがわかった。

最後に本稿で明らかにした日本語の格体系の特徴づけを、英語と比較してみた。

池上(1981)によれば、英語はいわゆる「スル型言語」で、事態を参与者とそれらの間の動力連鎖として動的に表現する傾向が強いが、日本語は「ナル型言語」で、事態をその場に生起するものとして静的に表現する傾向がある。本稿の用語で言い換えるならば、英語は「プロセス的把握型」、日本語は「存在論的把握型」ということである。ただしこれは相対的な特徴づけであり、ここで言いたいことは本稿の議論ですでに明らかのように、英語では事態をプロセス的に把握する傾向が強いのにに対し、日本語ではプロセス的把握をすることもあるが、存在論的な把握をすることも多いということである。さらにプロセス的事象と存在論的な事象の境界線に位置する経験的な事象に対して、英語ではプロセス的な把握、日本語では存在論的な把握をすることにも、こうした日英両語の事態把握の仕方の違いが現れている。

このようなことから英語の格体系は基本的にプロセス的把握での主格、対格、与格を中心とした格体系となっている(図2)のに対し、日本語の格体系では、プロセス的把握と存在論的把握とが用いられ、それゆえ日本語の格体系はプロセス的把握でのガ、ヲ、ニなどの格体系と、存在論的把握でのガ、ニの格体系とが共存している。その結果ガ、ニにはプロセス的把握の意味用法と存在論的把握の意味用法の2つが存在し、それらはスキーマを共有しつつ二つのカテゴリーとしてまとまっている。

また英語では、具格が表す道具は参与者の資格が与えられ、主格、対格、与格とともに前景格の仲間入りをし、背景格としての場所格とは区別されている。これに対し日本語では、参与者の資格を与えられるのは主格、対格、与格に限られ、具格は場所格と同じ背景格のほうに追いやられる。道具というのはモノであることから前景の参与者としてとらえることもできようが、事態成立に中心的な役割を担うことはできず、機能的には背景格である。このように前景(参与者)と背景との境界線に位置する具格は、英語では参与者のほうにカテゴリー化され、日本語では場所と同じく背景のほうにカテゴリー化される。これも英語が「参与者が何をスルか」を言語化しやすい「スル型言語」であり、日本語が「その場所に向かナルか」を言語化しやすい「ナル型言語」であることの反映であると考えられる。

以上本稿では日本語の格の体系的な特徴づけを行ってきたが、同時に英語の格体系との違いも明らかになった。

〈参考文献〉

- 池上彌彦 1981 『「する」と「なる」の言語学』、大修館書店。
 Langacker Ronald. W. 1991 a *Foundations of cognitive grammar*. Vol. 2. Stanford University Press.
 _____ 1991b *Concept, image, and symbol. The Cognitive Bases of Grammar*. Berlin: Mouton de Gruyter.
 菅井三実 1997 「格助詞『で』の意味特性に関する一考察」『名古屋大学文学部研究論集』127 (文学 43) : 23-40
 _____ 1998 「対格のスキーマ的分析とネットワーク化」『名古屋大学文学部研究論集』130 (文学 44 抜粋) : 15-29
 _____ 1999 「日本語における空間の対格表示について」『名古屋大学文学部研究論集』133 (文学 45 抜粋) : 75-91
 _____ 2000 「格助詞『に』の意味特性に関する覚書」『兵庫教育大学研究紀要』第 20 巻第 2 分冊 : 18-24
 _____ 2001a 「現代日本語の「ニ格」に関する備考」『兵庫教育大学研究紀要』第 21 巻第 2 分冊 : 13-23
 _____ 2001b 「現代日本語における格の暫定的体系化」『言語表現研究』17 : 109-119、兵庫教育大学言語表現学会
 _____ 2002 「構文スキーマによる格助詞「が」の分析と基本文型の放射状範疇化」『世界の日本語教育』12 : 175-191
 森山新 2001a 「認知的観点から見たヲ格とニ格の意味・用法の違い」『日本語教育研究』4 : 19-28、高麗大学校教育大学院日本語教育研究会
 _____ 2001b 「認知的観点から見た格助詞ヲ、ニの意味のネットワーク」『日本語教育研究』2 : 9-56、韓国日本語教育学会
 _____ 2002 「認知的観点から見た格助詞ニの意味構造」『日本語教育』116 : 1-10、日本語教育学会
 _____ 2003 「認知的観点から見た格助詞ニの意味構造」『台湾日本語文学報』18 : 291-311、台湾日本語学会
 _____ 2004a 「格助詞ガの意味構造についての認知言語学的考察」『お茶の水女子大学人文科学紀要』57 : 51-66
 _____ 2004b 「認知主体の把握の仕方と格助詞ニの多義構造について：認知言語学的観点から」『日本学報』59 : 89-102、韓国日本学会
 _____ 2004c 「格助詞ヲの放射状カタチ・コリ構造と習得との関係」『日本認知言語学会論文集』4 : 66-73、日本認知言語学会
 _____ 2004d 「格助詞ニの意味構造についての認知言語学的考察」『日本認知言語学会 Proceedings』5-8、日本認知言語学会