Cognitive Studies, **22**(1), 110-125. (March 2015)

身体の観察可能性がもたらす協同調理場面の相互行為 —「暗黙的協同」の組織化プロセス—

坂井田 瑠衣・諏訪 正樹

We interact with others even without utterances, because observation of others' bodily motions often enables guessing their intentions. Others' bodily motions serve as a major resource for mutual action and collaboration. In this article, we have analyzed, qualitatively with multimodal and fine-grained transcripts, "implicit collaborations" that are constituted by not only utterances but also bodily motions, and have revealed the way people organize those. The example domain we have selected is a table cooking of "monja-yaki", because implicit collaboration occurs frequently during cooking. Our findings are the following: (1) reading appropriate timing based on observations of each other's bodily motions made smooth transitions of cooking phases successful, and (2) even when the current speaker, addressing a certain hearer, asked a question and the hearer did not make an oral reply, the lack of reply did not cause any problem in their communication if the hearer intended to reply by his or her bodily motions, and the speaker properly attended to those. This way, communication and/or collaboration hold even without oral turn-taking.

Keywords: social interaction（社会的相互行為）, observability of bodies（身体の観察可能性）, implicit collaboration（暗黙的協同）, micro analysis（マイクロ分析）, table cooking（協同調理）

1. はじめに

1.1 相互行為のリソースとして機能する「しぐさ」

日常生活の相互行為場面において，我々は情報の伝達／表現媒体としての「身ぶり」だけでなく，情報伝達以外の目的を達成するための「しぐさ」を多用している[1)]．本稿では，相互行為場面における「しぐさ」としての身体動作が，動作主の意図を超えた情報伝達を生み，結果的に相互行為のリソースとして機能しうるという性質に着眼する．

身体が観察可能なリソースとして他者の目に晒されているという性質 (身体の観察可能性) が，相互行為研究において論じられてきた (e.g. Goffman, 1963; 野村, 1983; 高梨, 2010)．Goffman (1963) によれば,「身体表現によるコミュニケーションはやめることができない[2)]」．明示的意図を伴う情報伝達をしなくとも，我々の身体は，何らかの情報を他者に表現する視覚的媒体として機能する．高梨 (2010) は,「駅のフォームに駆け上がる人を見て，電

Interaction through Observing Each Other's Body in Table Cooking: The Organization of "Implicit Collaboration", by Rui Sakaida (Graduate School of Media and Governance, Keio University), and Masaki Suwa (Faculty of Environment and Information Studies, Keio University).

1) 野村 (1983) は，身体動作を，伝達的あるいは表現的機能を持つ「身ぶり」と，技術的機能を持つ「しぐさ」に分類した.「しぐさ」とは,「たとえ他人から意味を付与されることはあるにしても，それを第一義的な目的とはせず，ほかのある目的を達成するために外界 (あるいは自分自身) にはたらきかける動作」を指す (野村, 1983, p.35).

2) Goffman (1963) が「身体表現 body idioms」という語彙それ自体によって言及したのは，"idiom" という用語が示唆するとおり,「慣習化／規範化された」表現媒体としての身体動作であり,「しぐさ」としての身体動作はその範疇外である可能性がある．しかし，Goffman (1963) の論考全体を俯瞰すれば,「しぐさ」を含んだあらゆる身体動作によるコミュニケーションもまた,「やめることができない」性質を孕んでいると解釈して差し障りないと考えられる．

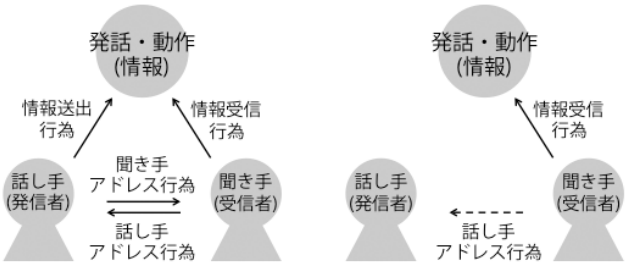


図 1　会話における SHU 図式 (左) および「他者の認知の利用」における SHU 図式 (右).
(木村, 2010, p.248 より引用，一部改変)

車の到着が近いことを知る」など，伝達意図を伴わない「しぐさ」が他者に観察されることで意味が付与され，情報源として利用されるプロセスを「他者の認知の利用」と呼び，相互行為の研究対象として重要視した[3)].

相互行為の参与者は，互いの身体を注意深く観察し，自らの振る舞いを調整し，相互行為としての連鎖を組織化している．細馬 (2007) は，多人数会話において，ある参与者の微細な動作やその中断により，当人が問題とする事柄が他者にとって理解可能になり，複数人による問題解決が達成されるプロセスを詳細に分析した．高梨・関根 (2010) は，サッカーにおけるボール操作が，他のプレイヤーから付与されうる解釈に基づいて制御されると同時に，他のプレイヤーにとって直後の動作を予測しうる情報源として機能することを示した．情報伝達媒体としての身ぶりとは異なる「しぐさ」が相互行為のリソースとなる場面が，微視的分析の俎上に載せられつつある．

1.2　伝達意図を伴わない相互行為の図式

図 1 (左) は，話し手—聞き手—発話 (動作) の三者の関係を示す SHU (Speaker-Hearer-Utterance) 図式である (木村, 2010)．会話において，話し手 (発信者) の行為は,「聞き手アドレス行為 (自分の情報送出が誰に対して行われているかということ)」と「情報送出行為 (自分がどんな情報を送出したかということ)」から構成される．同様に，聞き手 (受信者) の行為は,「話し手アドレス行為 (誰からの情報を受信したかということ)」と「情報受信行為 (自分がまさにその情報を受信したということ)」から構成される．伝達意図を伴う相互行為では，この 4 つの行為が明示的であることが前提となる．

しかし，全ての相互行為がこの 4 つの行為を伴うわけではない．アフリカの農耕民ボンガンドは,「公共空間にて言いたいことを好き勝手に言い放つ」という，聞き手アドレス行為，情報受信行為，話し手アドレス行為が曖昧な「投擲的発話」を用いる (木村, 2010).「フォームに駆け上がる人を見て電車の到着を知る」という「他者の認知の利用」の場合，情報受信行為だけが明確に存在し，発信者の情報送出行為，聞き手アドレス行為は存在しないし，受信者の話し手アドレス行為も希薄である (図 1，右).

本稿では，発信者による伝達意図を伴わない身体動作を，他者が相互行為のリソースとして利用する場面を分析対象とする．ある身体動作が，(相互行為上の問題以外の) 何らかの問題を解決するために繰り出されており，かつその動作が発話や視線によって「聞き手アドレス行為」としての性質を付加されない場合に,「伝達意図を伴わない」動作とみなす[4)]．

1.3　一方的観察から生まれる「暗黙的協同」

「投擲的発話」や「他者の認知の利用」のように伝達意図が希薄な相互行為は，一方的で身勝手な相互行為にも捉えられる．しかし，SHU 図式の一部が希薄な相互行為が独善的とは限らない.「食事中

3) 「他者の認知の利用」を，単なる個人の認知過程ではなく，人々の相互行為として捉える背景には,「焦点の定まっていない相互行為」という概念がある．Goffman (1963) は，公共空間などにおいて，単一の活動に焦点を合わせないながらも，互いに他の情報を集めながら共在している状態を「焦点の定まっていない相互行為」と呼び，相互行為研究の探究対象に含めている．

4) ここで，発話や視線による聞き手アドレス行為とは，当該動作が特定の相手に向けられていることが認識可能になるように組み立てられている発話や視線を意味する．

に相手が水を飲み干したことに気づき，水を注ぎ足してやる」というやりとりを想定しよう.「水を注ぎ足してほしい」という明示的な意思の伝達がなくても，我々は相手の身体や環境の状態から,「相手は水を注ぎ足してほしいだろう」と暗黙裡に察知できる．この「察知」が成立した時，単純な意思の伝達を超えた相互行為としての巧みさが感じられるのではないだろうか．2 人の息が合い，意思疎通しているかのように見えるはずである.「察知」が成立するには，相手の身体を注意深く観察している必要がある．すなわち，対面相互行為という身体の観察可能性が利用されうる場面でなければ,「察知」は生起しえない.

「グラスに水」のように,「察知」の成功による意思疎通の暗黙的達成が示唆する相互行為としての巧みさは，当該事例のいかなる性質に起因しているのだろうか．その 1 つは,「察知」は失敗する可能性を常に孕んでいるということであろう．特定の情報伝達や表現を意図されていない「しぐさ」から相手の認知状態を推定するのだから，その推定が相手の意思に反し，察知が失敗し，それが顕在化する可能性は当然ある．そのため，少なくとも察知される側にとって迷惑でなく，願わくば察知される側もしくは参与者全員にとって有益であるような推定が行われた場合，相互行為としての巧みさを見出すことができる.「察知」が行われた時，必ずしも察知された側からの明示的な承認を受けるとは限らない．察知された側に礼を言われるなどして明示的に承認されるかもしれないし，無言のうちに，すなわち，失敗であると言及しないことによって承認されることもあるかもしれない.

巧みさのもう 1 つの要因は，相互行為上で滞りなく達成されるはずの意思疎通が「失敗」した場合に，互いの身体動作の観察から意図を「察知」することによって，その失敗が暗黙的に補完されうるということである．明示的な言語的やりとりによるトラブルの修復 (Schegloff et al., 1977) と異なり，確かに発生したはずの「失敗」が，巧みに回避されたように見えるのである.

ここに「察知」に関する，通常と異なる意味での「協同」的側面がある．広辞苑第六版によれば，協同とは「ともに心と力をあわせ，助けあって仕事をすること」である．他方，ここでの協同は，必ずしも相互に意図して「力をあわせ」ている状態ではない．むしろ，相手の身体動作を一方的に観察することで,「力をあわせ」ずして，相手の意図を察知することで，結果的に「力をあわせ」ているように見える，という状態である．互いに共通認識を持って力をあわせることに志向するのではなく，むしろ各々が暗黙的に働きかけ，力をあわせているように見える協同を，本稿では「暗黙的協同」と呼ぶ.

1.4 複合的な活動としての協同調理と「暗黙的協同」

「暗黙的協同」が頻発する相互行為として典型的なのが「複合的な活動」である．日常生活の相互行為は，会話以外の活動に埋め込まれた複合的な活動 multiactivity (Mondada, 2011; 西阪他, 2013) の一環として生起することが多い．会話と並行した複合的な活動が展開される場面では，互いのしぐさを観察することで，情報伝達を伴わず意思疎通が成立したり，相互行為上のトラブルが回避されたりするといった暗黙的協同が，経験的に多く観察される[5].

本稿では，複数人が「もんじゃ焼き」を協同で調理する場面を取り上げる．複数人で食卓を囲んで会話しながら調理を遂行する協同調理場面は，生活に密着した複合的な活動である．近年，複数人での食事を意味する「共食」が相互行為の研究対象として注目を集めつつあるが (e.g. 武川他, 2011; Den & Kowaki, 2012) ，一般的な食事場面では会話という共同行為[6]と食事という個人的行為が並行して行われるのに対し，協同調理場面では会話と調理という 2 つの異なる共同行為が複合的に生起する．例えば，複数人が協力して調理行為を達成しつつ，同時に会話を交わすような場合である．なかでも「もんじゃ焼き」は，鍋料理やお好み焼きなどと異なり，調理工程が複雑で確定的でなく，たとえ調理経験者でも，調理工程の明確なスクリプトを有しているとは限らない．調理中のトラブルや教え合いが発生しやすいため，互いに他の身体動作を観察する動機付けがあると考えられる.

伝統的な会話分析研究では，注意の大部分が会話

5) 音声による会話にて，伝達意図のない相互行為が成立しないわけではない．例えば，話し手の言いよどみに対し，助けを求められていない聞き手が「助け舟」を出す事例 (串田, 1999) がある.

6) 本稿では，複数人が単一の活動に関与する状態一般を「共同」と呼び，なかでも互いの強い協力的関係により遂行されることを強調したい時に「協同」と呼んで区別する.

に向けられる相互行為が主に分析されてきた.「会話」の聞き手は話し手の発言に注意を向け，順番交替の秩序を乱さないように動機付けられる (Sacks et al., 1974)．しかし複合的な活動では，必ずしも会話に多くの注意が向けられない．他の活動を優先し，秩序立った会話の遂行が疎かになることもある．むしろ，会話に十分な注意が向けられない場面で，それでもなお，いかに複合的な活動に埋め込まれた相互行為が達成されるかを解明することは，生活者の相互行為の探究に欠かせない姿勢であろう．実際，もんじゃ焼き調理場面では，互いの身体を観察する動機付けが強く働き，伝達意図を伴わない「暗黙的協同」が多発することが経験的観察から明らかである．

本稿の目的は，もんじゃ焼きの調理場面にて，身体の観察可能性の利用により生じる「暗黙的協同」が相互行為として組織化されるプロセスを，映像を用いた微視的な分析により解明することである．

2. アプローチ

2.1 フィールドにおけるデータ収録

2.1.1 フィールドに出ることの意義

認知科学研究における相互行為研究が，相互行為を例題とした知の実態解明を目的とするならば，「知の本質は個々人の動的対応力にある」という考え方 (諏訪, 2013) を念頭に置くべきであろう．人は必ずしも予め記述された知識を運用するのでなく，現実世界のフィールドに身を置きながら臨機応変に知識を作り出すことができる．フィールドの状況に応じて知識を運用する能力を「動的対応力」と呼ぶ (諏訪, 2013)．いかに動的対応力が発揮されるかは，個々の状況を形作る諸条件の複雑な絡み合いにより決定される．たとえ特定の個人や状況にしか成り立たない知でも，その知の実態を詳らかに記述することが，リアルな現場における動的対応力の解明につながる．

動的対応力を解明したいならば，実験室条件を設定するのでなく，従来の会話分析研究のように「この研究があろうがなかろうが起こりえた相互行為 (Sacks et al., 1974, 邦訳 p. 12)」を観察すべきである．従来の会話分析研究もリアルな現場での知を捕らえてきたが，もんじゃ焼き調理場面のように，あまりに状況性の強い環境で運用された知は見過ごされがちである．即座にモデル化できない状況固有の相互行為でも，まずは現象の丹念な記述が必要である．

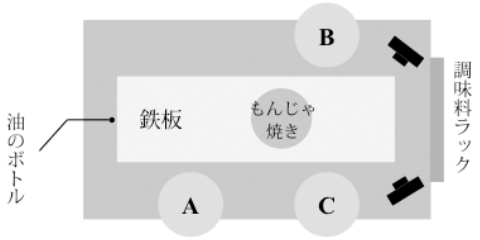


図 2　卓上平面図

「いつどこで生じるかが分からない」相互行為を収録するのは容易ではないし，観察しがいのある現象を自然に生じさせるのは，さらに難しい．本研究で観察すべき多様で何気ない「しぐさ」は，気が置けない間柄の者同士の自然な動機を伴う相互行為場面においてこそ生じやすく，互いに相互行為のリソースとして利用されやすいと考えられる．

2.1.2 データ収録概要

神奈川県藤沢市の飲食店にて，第一著者 (A) が友人 2 名 (B，C) との食事の場を設定し，第一著者が参与観察するとともに映像収録した．自然な会話を実現し，常に会話しなければならないという緊張感を生じさせないために，話題等は教示していない．研究者自ら参与する一人称研究 (諏訪他, 2013) のアプローチを採り，分析における推論的記述を行う際に，字義的文脈からは推定できない社会的文脈 (菅原, 2010) に関する知識を動員した．

A が大学院修士課程 1 年の男性，B と C が大学 4 年の女性である (学年はいずれも収録当時)．A と B は各々若干のもんじゃ焼き調理経験があるが，C はほとんど初心者であるという点で，調理経験の非対称性がある[7]．調理熟達度は，B，A，C の順で高い．3 者は，1 年半以上前から互いに研究室の同僚として親しい．A と B，C の間には学年差があるが，過度の気遣い等が生じる可能性は低い．B は A に対して主に常体で，C は A に対して主に敬体で，B と C は互いに常体で接する．A と C が隣り合い，C の正面に B が着席した (図 2)．データの精度を担保しつつ自然に会話できるよう，2 台のデジタルビデオカメラと 3 台の IC レコーダー，ピン

7) この事実は，実際に調理を開始して初めて判明したものであり，収録前から認識されていた前提ではない．

マイクにより収録した[8)].

2.2 分析方法

2.2.1 推論的記述を併用した映像分析

いかにして相互行為の参与者たちが互いの身体をリソースとして利用し，相互行為を緻密に組織立てているかを解明するためには，映像を用いたマイクロ分析を行う必要がある．

相互行為の分析を牽引してきた会話分析の方法論では，話し手の振る舞いがどのように理解されたかが聞き手の振る舞いに表出されるという性質を，分析の証明手続きとして使用する (Sacks et al., 1974)．しかし，一方的な身体の観察から他者の認知状態を推定し，自らの振る舞いに還元するというプロセスでは，必ずしも双方向の振る舞いが観察されない．加えて，身体動作には一意の意味がなく，字義的および社会的文脈 (菅原, 2010) に依存した解釈多様性を伴う．そこで，参与観察から得たエスノグラフィックな知識を動員しながら，たとえ客観的に観察可能な双方向的振る舞いが希薄でも，参与者の認知状態を推論するというアプローチを採る．

2.2.2 トランスクリプト

分析対象場面の発話・視線・利き腕による調理動作のトランスクリプト (図 3) を作成し，マイクロ分析した．発話の転記は会話分析の転記方法 (西阪他, 2008) に準じた[9)]．視線は，方向が特定できた箇所のみ，その方向を記した．利き腕 (本稿では全て右腕) による調理動作は Kendon (2004)，細馬 (2009) のジェスチャーフェーズに準じ，各々の動作を，準備動作 (preparation; P)，ストローク (stroke; S)，ホールド (hold; H)，復帰 (retraction; R) に分解し，それらの略号 P，S，H，R を示した上で，欄外に具体的な動作を注記した．P1 は,「当該トランスクリプトの当該参与者において 1 度目に登場した準備動作 P」を示す[10)]．当該トランスクリプトの当該参与者において 1 度しか登場しない動作には，番号付けしていない．なお事例 2，3 には，上述した方式に先立ち，会話分析の方式によるトランスクリプトを掲載する．

3. 身体の観察可能性の利用による調理局面移行

協同調理場面において，とりわけ身体の観察可能性の利用が顕著に見られるのは，参与者間の調理工程に関するスクリプトの不一致を原因として，参与者間での「今何をすべきか」という認識にずれが生じるときである．本節では，身体動作を観察しあうことで,「暗黙的協同」のもとに，認識の「ずれ」が解消され，調理局面が移行するプロセスを分析する．

我々はいかに調理に関する知識を運用しながら，相互行為としての協同調理を達成しているのだろうか．調理工程に関して予め蓄えられているスクリプトは参与者間で異なるため，実際の協同調理場面では，調理の遂行に関する齟齬を防ぐための相互調整が必要となる．しかし，全調理工程が言語化され，明示的に合意形成しながら調理するわけではない．むしろ，ある参与者がスクリプトに基づいて試みた調理動作が，他者にとって観察可能になることで，動作の妥当性が承認されたり，訂正されたりしながら，参与者間で適切と思われる工程が，その都度組み立てられながら調理が進行する．本節では，例えば鉄板に油を引き伸ばし，具材を落とし，焼き始めるというように，調理工程にて刻々と変化する「調理局面」の変化点に際して，いかにその移行が達成されているかを明らかにする．

3.1 事例 1: 暗黙裡に連鎖構造を伴う局面移行

事例 1 は，もんじゃ焼きを焼き始める場面である．各参与者が異なるタイミングで調理の局面を理解しながら調理作業の進行に寄与するやりとりが観察される (図 3)．C が具材の入ったボウルを持ち，

8) ビデオカメラは 40.5mm × 59mm × 30mm という，極めて小型の GoPro 社製 HERO3 を机上に設置した．IC レコーダーはサンヨー社製 ICR-PS004M，ピンマイクはソニー社製 ECM-CS3 を使用し，各参与者の胸元に装着した．

9) 本稿で使用する転記の記号は以下のとおりである.「[」は発話の重なりの開始地点,「]」は発話の重なりの終了地点,「=」は途切れなく密着している発話,「(0.0)」は無音区間の秒数,「(.)」は 0.2 秒以下の無音区間,「言葉::」は音の引き延ばし,「言葉」は強勢が置かれた言葉,「°言葉°」は小さい音声,「(言葉)」は聞き取りが確定できない言葉,「(　)」は聞き取り不可能な箇所,「((　))」は注記を示す．

10) 本稿での「S1」は，細馬 (2009) の略号によるジェスチャーの記述方法とは異なる．細馬 (2009) では,「S1」とは「あるジェスチャー単位内における 1 番目のジェスチャー句のストローク」を指す．本研究では，当該身体動作がどのジェスチャー単位あるいは句に属するかは考慮しない．調理動作の場合，会話に伴って産出されるジェスチャーと異なり，ジェスチャー句を判定するのが困難なためである．

＊各参与者の調理動作
[A] P: 油に手を伸ばす, S: 油をBに差し出す, H: 油をBに手渡す, R: 手を引き戻す
[B] P: ヘラを持ち上げかける, S1: 油に右腕を伸ばす, R1: 右腕を引き戻す, S2: 油に右腕を伸ばす,
S3: 油を受け取る, S4: 油を傾ける, S5: 油を引く, R2: 油を置く
[C] S: 鉄板上の具材を手前に引き寄せる, R1: ヘラを鉄板の端に置く, H1: ヘラに手をかけたまま保持,
P1: スプーンに手をかける, P2: スプーンをボウルから引き抜く, P3: スプーンの向きを変えて鉄板方向に向ける,
P4: スプーンで具材を落とそうとする, R2: スプーンを右にずらす, R3: スプーンを引き戻す, H2: スプーンを保持

図 3　発話・視線・調理動作のトランスクリプト (事例 1)

具材を鉄板に落とそうとしているのだが，実は，具材を落とす前に油を鉄板に引かなければならない調理局面である．まず B が油のボトルを探し始め，B の探索動作を観察した A が，手元にあった油を B に手渡す．油を受け取った B は，油を鉄板に注ぐ動作に移る．

まず，B は C がボウルを左手に持ったのを見た直後，調味料ラックに視線を向ける．ここで B は，鉄板上に油が足らないことに気づいたと思われる．その証拠に，直後から B は油の入ったボトルを探索し始める．調味料ラックに油のボトルがなかったため，B は 0.5 s ほどテーブルを見渡し，鉄板を見ながらヘラを持ち上げかけた後 (P[11])，前方右手にある油のボトルに視線を移しながら手を伸ばす (S1)．時を同じくして，C は左手にもんじゃ焼きの具材が入ったボウルを持ちながら，右手で具材を鉄板に落とすための準備をしている (S〜P2)．まずは 0.0 s〜2.4 s で，鉄板上に残っていた具材をヘラで手前に引き寄せ (S)，ヘラを鉄板の端に置き (R1)，ヘラに手をかけたまま保持する (H1)．その後 2.4〜4.5 s で，ボウルに突き刺されていたスプーンに手をかけ (P1)，ボウルから引き抜く (P2)．C はこの間，テーブルにやってきた店員に対して 0.83 s ほど視線を向ける以外は常に自分の手元を見ており，まだ油を鉄板に引く必要性に気づいていないと思われる．

油に手を伸ばした B は，一度手を引き戻す (R1)．油が卓上の B の反対側に置いてあり (図 2)，手が届かなかったと考えられる．ここで，テーブルにやっ

11) 図中の調理動作の略号に対応．

てきた店員に視線を向けていたAが鉄板に目を向けたことで，Bが鉄板上を横切って自分の方向に手を伸ばしてきたことを認識する．油はAの左前方に置いてあり，Aには容易に手が届く．実際，AはBが手を引き戻し始めた (R1) のとほぼ同時に，「(　) 油油」と言いながら油に手を伸ばし (P)，Bに油を差し出し (S)，Bが受け取るのを待って保持する (H)．Bは4.9〜7.8 sで，Aが持っている油に右腕を伸ばし (S2)，油を受け取り (S3)，鉄板に油を傾け (S4)，油を引く (S5)．ここでAは，Bが右腕を引き戻す動作 (R1) の開始とほぼ同時に，油をBに手渡すための準備動作 (P) を開始していることから，Bが右腕を油に伸ばす動作 (S1) によって，AはBに油を手渡すことを動機づけられたと考えられる．

ここでBはAに「油のボトルを取ってほしい」と要求したわけではなく，Aが自発的にBの油の探索動作を手助けしたにすぎない．Bの右腕は，鉄板上を横切る形で，かなり油に近い距離まで伸び (S1)，その後引き戻されている (R1)．同時にBの視線は油および店員を向いており，Aを向いておらず，AもBを見ていない．「油のボトルを取ってほしい」という要求としてBの一連の動作 (S1〜R1) が繰り出されたのであれば，Bはさほど腕を油の近くまで伸ばす必要はなく，むしろAの方向に視線を向けてAの注意を引き，要求の表出を気づかせることに注力することが妥当であろう．

一方Cは，Bが油のボトルを鉄板に傾ける (S4) まで，Bが油を注ぎ終わるのを待たなければならないことに気づかない．AがBに油を手渡している間にも，Cはスプーンを鉄板方向に向け (P3)，具材を落とそうとする (P4)．Bが油を受け取って鉄板に傾け始めてから約0.2 s後，Cは具材を落とすための準備動作を中断し，右手のスプーンを右側にずらし (R2)，スプーンを引き戻し (R3)，スプーンを保持して油の引き終わりを待つ (H2)．

このやりとりには，3人が調理局面を理解するまでの所要時間の差異が如実に顕れている．まずBが，鉄板への油の追加が必要であるという局面にいち早く気づき，油の探索を始める．次にBの探索動作を見たAが，自らの手元にある油のボトルをBに手渡す必要性を理解する．Cは，Bが油を鉄板に傾けて初めて，油を引くという局面に気づく．

BはCがボウルを手に取る動作を観察したことで，油を追加する必要性に気づくが，むろんCの動作にはその情報を送信する意図はない (図4-①)．AがBに対して油を手渡す必要性に気づく際も，BはAに油を手渡すよう伝達しているわけではない (図4-②)．同様に，CがBの油を傾ける動作に気づき，具材を落とすのを中断し保持する際も，Bから動作を中断するよう伝達されるわけではない (図4-③)．ここでは，BがCの動作を観察して局面移行を開始し，さらにAとCがBの動作を観察することで，調理局面移行が達成される．参与者は，相手の出方に合わせて「他者の認知を利用 (高梨, 2010)」し，自らの振る舞いを変化させるにすぎないのに，全体としては調理が円滑に進行する．たとえ調理局面への理解度が参与者間で異なる状況でも，全体としては互いに滞りなく意思疎通し合っているかのように見える．

なぜ単に他者の身体動作を参照することで，互いが意思疎通し合うかのような協同的やりとりが実現されるのだろうか．それは，当初は一方的なものとして開始された他者の身体動作の参照，すなわち「情報受信行為」が，参与者間で調理過程に必要なものとして承認されるからである．BはCの身体動作を参照し (図4-①)，油を引くための身体動作を開始する．そこでAやCは，油を引こうとするBの動作を観察し (図4-②，③)，油を手渡したり具材を落とすのを中断したりすることで，Bが行った一方的な観察を，身勝手なものではなく，調理過程に必要な観察として承認しているのである．たとえ当初は伝達意図や聞き手アドレス行為が存在しなくても，互いが他の「情報受信行為」を承認したと認識できるような次なる「情報受信行為」を繰り出すことで，相互行為としての時間的連鎖構造が生じる．

ここで重要なのは，連鎖のきっかけとなる最初の一方的観察とそれに基づく振る舞い (Bの油の探索動作) だけでなく，それを承認する振る舞い (AがBに油を手渡す動作，Cが具材を落とすのを中断する動作) も，一方的観察に基づいて暗黙裡に行われることである．ここに「暗黙的協同」の図式がある．三者は互いに協同するという共通認識の上で調理局面の移行を達成しようとするのではない．かと言って，最初のBによる一方的観察に基づく振る舞いが，いずれかのタイミングで明示的に承認されるわけでもない．すなわち，各々の「しぐさ」とし

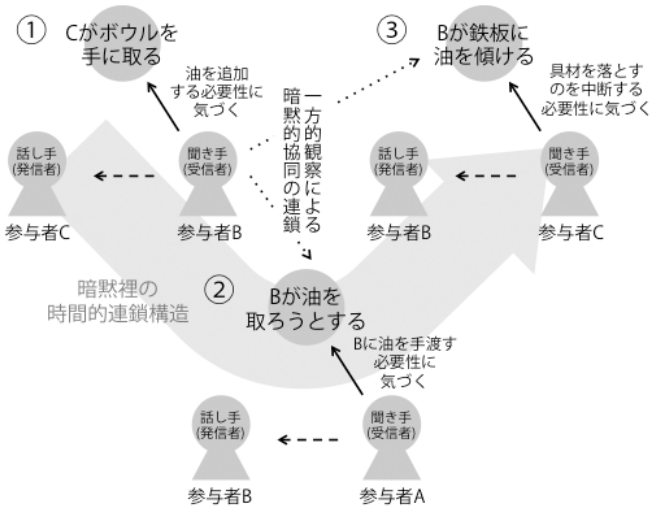


図 4　事例 1 における SHU 図式の連鎖

ての身体動作が，互いに他に対して局面移行タイミングを知らせる情報源となったことは，最後まで相互に顕在化しない．調理局面移行の協同的達成を志向していることが，他者に対して観察可能になるような振る舞いを各々が表出させることで，明示的な認識の共有を伴わない「暗黙的協同」が実現されている[12]．

3.2　事例 2: 暗黙的協同としての教示

調理工程に関する参与者間での認識の差異が明らかになったとき，言葉による相互調整が行われることも当然ある．本節で示すのは，3.1 節の事例とは対照的に，他者の身体動作や調理の進捗状況を観察し，調理局面の移行タイミングを察知した者が，その旨を気づいていない者に対して言葉により教示する事例である．ここで，2 つの意味での「暗黙的協同」が観察されることを示す．

事例 2
((A は C に視線を向け，鉄板に円を描くようなジェスチャーをしながら))
01 A:　これ (.) [あの : : : (.) 土手を作ら] ないと
02 B:　　[土手作って (丸作って)]

事例 2 (図 5) は，A と B がほぼ同時に，C に対して調理局面の移行タイミングが訪れたことを教示する場面である．この直前では，C がヘラでもんじゃ焼きを混ぜ合わせ，A と B は調理していない．その後，本来ならばボウルに残っていたもんじゃ焼きの生地を鉄板に流し入れ,「土手」を作らなければならない局面に差し掛かるものの，C はそのタイミングに気づかず，ヘラに付いたもんじゃ焼きを剥ぎ取り，調理動作を一段落させようとする．そこで，A が「これ (.) あの:::(.) 土手を作らないと」(01 行目)，B が「土手作って (丸作って)」(02 行目) と C に教示する．

まず，A が発話を開始する約 2.5 s 前，B がボウルに手を伸ばす動作 (P) を開始する．これは，ボウルに残った生地を鉄板に流し込む準備と考えられる．すなわち B はこの時点で，土手を作る調理局面への移行を察知している．鉄板方向を見ていた A も，B の手がボウルに移ったのを見て，調理局面の移行タイミングを認識する．その証拠に，A は B の手に視線を向けた後，鉄板に視線を戻し，右腕を持ち上げ (P)，もんじゃ焼きを指差して小さな円を描き (S),「これ (.) あの:::」(01 行目) と，C への教示を開始する．A がストロークを開始してから約 0.5 s 後，A が「あの:::」と発話し始めると同時に，B は「土手作って」(02 行目) という発話を開始し，ここで約 1.5 s の重なりが生じる．ここに，1 つ目の意味での「暗黙的協同」が見られる．すなわち B

12) 高梨 (2010) は，一方的な「他者の認知の利用」が，他者の反応によって時間的連鎖構造が生じる場合に「途中からのコミュニケーション」と呼んだ．本事例は，明示的な相互行為としての連鎖構造が相互に顕在化していないにもかかわらず，暗黙的協同が達成されているという点で，途中からのコミュニケーションとは異なる構造を持つ．

＊各参与者の調理動作
[A] P: 右腕を持ち上げる
S: もんじゃ焼きを指差し小さな円を描く
R: 右腕を戻す
[B] P: ボウルに手を伸ばす
S: ボウルを手元に移動させる
H: ボウルを保持
[C] S1: ヘラからもんじゃ焼きを剥ぎ取る
S2: 土手を作る

図 5 発話・視線・調理動作のトランスクリプト (事例 2)

はCの，AはBの身体動作を一方的に観察し,「土手」を作るべきタイミングを認識し，Cに対して教示を繰り出す (図 6).

Aは，Bが手を伸ばし始めた時点で「他者 (B) の認知を利用」して局面移行タイミングを察知し，いち早くCに次の作業内容を知らせようと，ジェスチャーを伴った教示を開始したと考えられる．一方Bは，Aがストロークを開始した時点で，AがCに教示し始めたことに気づいた可能性が高い．ここで，なぜBはAの教示が終了しないうちに，重なりを生じさせて発話を開始したのかという疑義が生じる．

この重なりは,「土手」という語彙をすぐに発することができないAに対し，Bが発話による「助け舟 (串田, 1999)」を出したことによるものではない．01 行目のAによる「これ」という発話からは,「土手を作る」という発言内容が投射 project (Sacks et al., 1974) されないためである．ただし，Aが教示の準備動作 (P) を開始してから，Bが「土手」という単語を発するまでに約 0.9 s が経過している．Aがもんじゃ焼きを指差し，円を描く動作をした (S) ことで，Aが「土手を作る」という教示をしようとしていることが投射されている (城・細馬, 2009). そこでBは，Aに対して「土手作って」という助け舟を出し，Cへの教示に滞りが生じないよう試みた，という分析は可能である．その場合，BがAの言葉探しに対して他者開始による他者修復 (Schegloff et al., 1977) を組み立てた結果，重なりが生じたことになる．

しかしこの重なりは，単なるBからAに対する助け舟には聞こえない．Aの「これ」という発話は，未だ発話の順番構成単位の前方位置であり，順番移行適切場[13]に到達しておらず，この後にもAの発話が続くことが投射されている.「これ」の直後にわずかな沈黙 (「(.)」) が置かれているが，0.15 s にも満たず，ここにBが順番移行の適切性を見出して発話を開始したとは考えにくい．自己による修復が他者による修復よりも優先される (Schegloff et al., 1977) ことに鑑みればなお，助け舟を出すタイミングとしては些か早すぎるという印象を与える．

ここでは，通常の会話における一度に一人だけが発言するという原則のように，いずれかの話者が特権的な発言権を持ち，他者がそれを「助ける」という構図が取られていないと考えるのが妥当であろう．むしろ，同じタイミングでAとBの各々がCに対して教示する必要性に駆られて同時に発話しながらも，結果として重なりが教示を妨げないように巧妙に組み立てられていると聞くことができる (図 6-③). AとBは，明示的に協力しあってCへの教示を達成しようとしているのではなく，それぞれ単独でCに発話をアドレスしているにもかかわらず，互いの発話が教示として成立するように発言を組み立てているという点で，もう 1 つの意味での「暗黙的協同」の構図が見られる．

さらに興味深いのが，AとBの調理遂行上の局所的な序列と調理熟達度の差異が，教示とその重なりの組織化に反映されていることである．まず，この場面で誰よりも早く「土手」を作る局面への移行タイミングに気づいたのはBである (図 6-①). A

13) 順番移行適切場 transition relevance place とは，現在の話し手の発言順番が，統語的あるいはイントネーションの上で完了可能な地点に達するとき，その地点の周辺に生じる順番交替をしても差し支えない場所を指す．

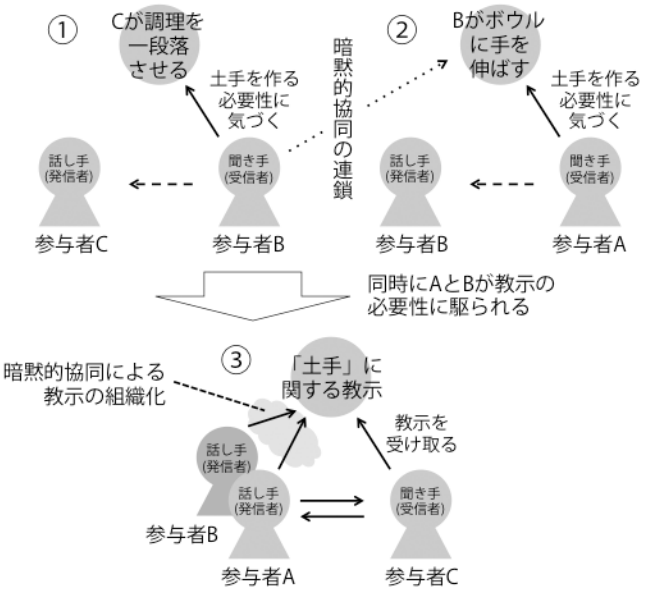


図 6　事例 2 における SHU 図式の連鎖

は，B がボウルに手を伸ばす動作の投射により，その移行タイミングを察知したにすぎない (図 6-②). 一方，いち早く C に対する「土手」の教示を始めたのは A である．そこで B は，A の教示終了を待たずに「土手」の教示を開始することにより，C に対して教示を行うタイミングを逃さないことに成功している．すなわち，B が A に先立って「土手」への移行タイミングに気づいていたことが A や C に対して明らかになるように，B の教示が開始されている．その後 A は，B の「土手作って」という教示が終了するのを待って，いったん自ら開始し保留していた教示を,「土手を作らないと」と言って再開する．

あるいは,「土手」は C にとって耳慣れない表現であることを配慮した A が,「土手」という表現を発するのを躊躇った隙に，B が「土手作って」という発話を挿入したとも考えられる．B が直後に「(丸作って)」という補足的発言をしていることから，B も，C にとっての理解可能性に配慮していることが推察される．その後，A は「土手を作らないと」と述べて B の発言を支持する．ここにも，3 者の調理熟達度の序列が見て取れる．

この一連のやりとりにより，B と A の各々の教示内容が C に聞き取り可能になり，B と A から C に対する同一内容の教示を同じタイミングで行う，という構図を実現している．

ここに，2 つの「暗黙的協同」の構図が見られる．1 つ目は，B が C の (図 6-①)，A が B の (図 6-②) 身体動作を一方的に観察することによる暗黙的協同であり，2 つ目は，A と B が明示的な協力関係を伴わないで，C に対して同時に教示を達成することによる暗黙的協同である (図 6-③).

3.3　「阿吽の呼吸」を生む暗黙的協同

協同調理場面において，調理局面を移行させる時，参与者たちは互いの身体をよく観ている．調理局面を移行すべきタイミングは，参与者全員に対して同時に訪れているはずであるが，その理解のタイミングは必ずしも参与者間で一致しない．いち早く局面移行の必要性を察知した参与者が，新しい局面に相応しい調理動作を繰り出したり，言語化して他者に共有したりすることで，移行タイミングが逆行投射 retrojection (榎本, 2003) される．理解に出遅れた者は，他者の動作を観察したり，他者からの指摘を受けたりして遅れに気づき，その時点で自分のすべき／すべきでない動作を更新して局面移行に対応する．

誰が最初に局面移行の必要性に気づきやすいのか，出遅れた参与者がどのタイミングあるいは順番で察知するのか，それらの優先性については明らか

ではない．ただし事例 1 では，調理に最も熟達した B がまず移行の必要性に気づき，A，C の順でそれに後続していた．調理に精通した順で移行タイミングを理解するという優先性が機能している可能性もある．A と B から C への教示が達成される事例 2 を見ても，同様の優先性が示唆される．

言葉を交わさず調理局面が移行する場面や，複数人で同じタイミングでの教示を行う場面では，参与者同士の息がぴったり合っているように見える．互いの身体を注意深く観察することで，暗黙的協同が生まれ，いわゆる「阿吽の呼吸」とも呼ぶべきやりとりが達成されている．ここで言う阿吽の呼吸が達成されるには，調理工程のスクリプトが慣習的に共有されているだけでは足りない．高梨・平本 (2011) は，多人数のミーティングにおいて，会話に中心的に関与する者と，会話の進行に伴って必要となる副次的な活動に関与する者との間での「認知的分業」が行われており，その分業は予め決められたものではなく，ミーティングの流れの中での自発的な「気づき」に基づいて創発するものであることを示した．協同調理においては,「気づき」が他者に対して明示的に共有されるか否かにかかわらず，その場でのリアルタイムな身体の相互観察を通じた臨機応変な応酬の結果として,「暗黙的協同」の上に調理局面移行が成立し,「阿吽の呼吸」を生んでいるのである．

4. 身体動作の観察による不十分な情報の補完

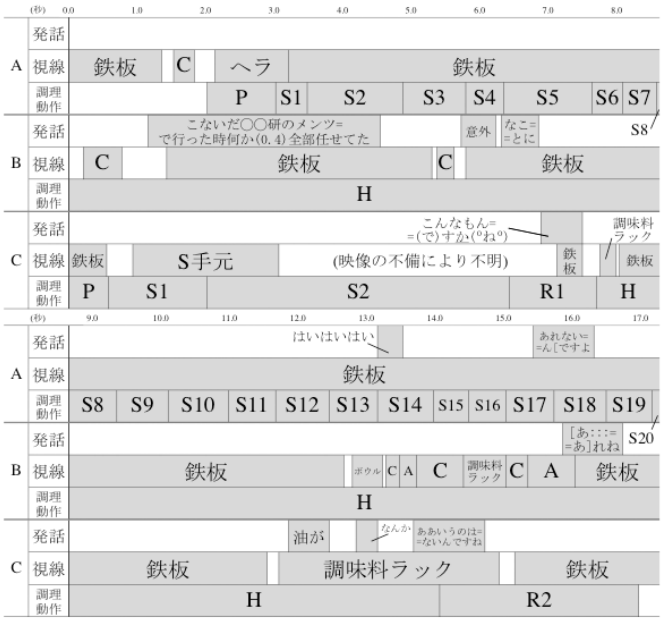
協同調理のプロセスにおいて，ある参与者が他者から聞き出したい情報を十分に得られないとき，身体の観察可能性を利用することによって，その情報が補完されることがある．

会話において，ある者が他者から情報を聞き出したいときに最もよく使用されるのが，隣接ペア (Schegloff & Sacks, 1973) の第一成分である．隣接ペアとは，2 組の発言順番による連鎖組織の一種である.「質問—応答」,「挨拶—挨拶」など，異なる 2 名の参与者により，第一成分 (例えば「質問」) と第二成分 (例えば「応答」) が隣り合う形で発せられる．隣接ペアの第一成分が発せられたとき，第二成分の出現が規範的に強く期待される．隣接ペアの第一成分が発せられたにもかかわらず，他参与者によって第二成分が発せられない現象は，単なる沈黙ではなく，第二成分の不在として有標化される．ところが，調理しながら会話している場合，隣接ペア第二成分の不在が，第二成分を産出すべき参与者の調理動作がもたらす情報によって補われることがある．

4.1 事例 3: 隣接ペア第二成分の補完

事例 3
01 B: こないだ◯◯研のメンツで行った時何か
02 (0.4)
03 B: 全部任された
04 (1.2)
((B の発話中，C が鉄板に油を流し入れ始める．直後，A は C の動作に呼応しヘラで油を伸ばし始める))
05 B: 意外 (.) なことに=
06 C: =こんなもん (で) す<u>か</u> (°ね°)
((C，質問の直後に一瞬調味料ラックへ目を向け，鉄板へ視線を戻す))
((A，無言で油を引き伸ばし続ける))
07 (4.4)
08 C: ((調味料ラックへ視線を向けて)) 油が
09 (0.4)
10 C: なんか=
11 A: =((鉄板を見たまま)) はいはいはい
12 (.)
13 C: ((油引きのジェスチャーを伴い))
14 ああいうのはないんですね
15 (0.6)
16 A: あれないん [ですよ]
17 B: [あ:::] あれね

事例 3 (図 7) は，C の産出した隣接ペア第一成分に A が応答しないとき，C が自らその情報を，A の身体動作を観察して取得する場面である．場面の冒頭，C は油の入ったボトルを右手に持ち (P)，鉄板に油を注ぎ始める (S1，S2)．A はそれに呼応し，右手にヘラを持って (S1)，油を引き伸ばし始める (S2)．C は油を注ぐこと (S2) を止め，手を引きながら (R1)，A に対して「こんなもん (で) す<u>か</u> (°ね°)」(06 行目) と，油の量が足りているかを問うための質問を投げかける．油を引いていた右手の撤退 (R1) が終わらないうちに発せられた C の質問は，油を引く動作からの撤退タイミングの正当性を問うていると考えられる．疑問の終助詞「か」



＊各参与者の調理動作
[A] P: ヘラに手を伸ばす
　S1: ヘラを持ち上げる
　S2〜S4: 油を引き伸ばす
　S5: ヘラに付いたチーズを振り落とす
　S6: ヘラの向きを変える
　S7〜S12: 油を引き伸ばす
　S13: ヘラを浮かせる
　S14, S15: 油を引き伸ばす
　S16: ヘラを浮かせる
　S17〜S20: 油を引き伸ばす
[B] H: ボウルを左手に保持する
[C] P: 油のボトルを持つ
　S1: 鉄板上に油のボトルを移動させる
　S2: 右手で鉄板に油を注ぐ
　R1: 右手を引っ込める
　H: 油を右手に保持する
　R2: 油を調味料ラックに戻す

図 7　発話・視線・調理動作のトランスクリプト (事例 3)

に強勢が置かれ，丁寧体で発せられ，かつ油を引き伸ばしているのが A であるため，A に宛てられた質問である可能性が高い．しかし A は質問に応答しないまま，しばらく油を引き伸ばし続ける．一方 C は，A に返答を要求するわけでもなく，A が油を引き伸ばす作業を見続ける．

A が応答を返さないのに，なぜ C は A に対して質問に応答するよう再度促さなかったのだろうか．C が「こんなもん (で) すか (ね)」という質問を投げかけた時，A は C が注いだ油をヘラで引き伸ばしている途中 (S5) であり，実際に油が足りるのか否かの判断がつかなかったため，すぐに応答できなかった可能性がある．一方 C は，油のボトルを右手に保持したまま (H)，しばらく鉄板方向を見続けている．3.5s ほど鉄板方向を見続けた後，C は調味料ラックに目を向け,「油が，なんか，ああいうのはないんですね」と発話する.「ああいうのは」(14 行目) という発話とともに左手首を 2 回転させるジェスチャー[14)]を繰り出した後,「ないんですね」(14 行目) と言いながら，右手に保持していた油のボトルを調味料ラックに戻す (R2)．C が油のボトルを右手に保持していたのは，A からの油の追加要求にすぐ対応できるようにするためであると考えられる．

14) これは，たこ焼きなどの調理で使用される「油引き」を探している動作であると考えられる．

だとすると，C が油を調味料ラックに戻し始めた時点で，C にとって「油が足りたか否か」という問題は解決されているように見える．

C が調味料ラックに視線を向けて,「油が」(08 行目),「なんか」(10 行目) と発話した直後，A は「はいはいはい」(11 行目) と発話する．C が調味料ラックを見ながら「油が，なんか」と言った段階で，C が油引きの存在を探していることに A はいち早く気づき，その後の具体的発言を先読みして返事をしたものと考えられる．結局，A は 06 行目での C の質問に返答しないまま，C が 08 行目で新たに開始した「油引き」に関する連鎖に，発話内容を先読みして参与したことになる．

ただし，C の「こんなもん (で) すか (ね)」(06 行目) という隣接ペア第一成分に対し，A には強い応答の義務が生じていなかった可能性も指摘できる．「こんなもんですかね」という発話に対して，A からの応答が不在でも，参与者たちにさほど問題化されていない可能性はある．しかし，C は発話後しばらく油のボトルを右手に保持し続けていることから，C が A に対して第二成分の産出をまったく期待していなかったとは考えにくい．

A に隣接ペア第一成分を投げかけたのに，第二成分を得られなかった C は，A の油を引き伸ばす

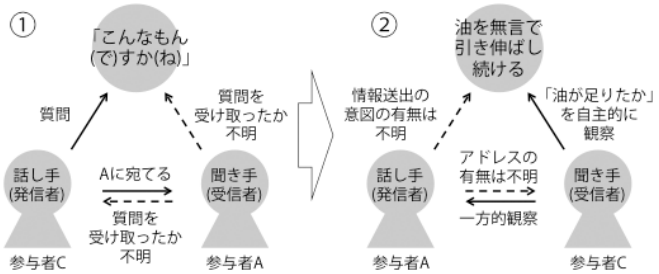


図 8 事例 3 における SHU 図式の連鎖

動作を観察することにより，その回答に相当する情報を得ようとし，自ら第二成分の不在を補填し問題を解決したと考えられる．一方の C に応答しなかった A も，即座に応答できないことを油の引き伸ばし動作の継続によって正当化しようとしたのかもしれない．しかし，互いにそれらの認識は共有されず,「暗黙的協同」の下でのやりとりに終始している．結果としてこの場面における隣接ペア第二成分の不在は，C あるいは他の参与者によって問題化されなかった．

この事例は，音声による会話として捉えると単に不完全な隣接ペアとして処理されてしまいかねないやりとりが，実際の相互行為場面においては，互いの身体動作の参照によって会話としての欠陥が補われ，相互行為が問題なく成立していることを含意している．SHU 図式に即して論じると，C は A に対して，音声発話での質問により情報送出行為および聞き手アドレス行為を繰り出したものの，A は明示的な話し手アドレス行為および情報受信行為を返さない (図 8-①)．すなわち，C にとっては自らの発話が A に届いたかが判然としない．しかしそこで C は，A の身体動作を自主的かつ一方的に参照することで，A に対して質問を繰り返すことなく連鎖組織上のトラブルを回避している (図 8-②)．

4.2 隣接ペア第二成分の産出責任の分散

ここで紹介した隣接ペア第二成分の不在の事例では，応答を期待した第一成分の産出者が，第二成分を産出すべき相手にその不在を問いただすのではなく，むしろ応答を期待することを保留し，相手の身体を観察することによって情報が補完されるまで待つという，いわば「第二成分の産出責任を自己に分散する」という構図が見られる．

通例，隣接ペアの第二成分が産出されないとき，その沈黙は，第二部分を発すべき相手に帰属するものとして扱われる (Sacks et al., 1974)．しかしここでは，第二成分を産出する責任を，それを発すべき相手だけに帰属させるのではなく，第一成分の産出者自身がその責任の一端を担おうとすることで，明確な意思疎通を伴わない「暗黙的協同」が達成されている．互いが他の相互行為上の不備を自発的かつ暗黙裡に補い合うことで，表面的には双方向的に見えない水準での協同が達成されるのである．

さらに興味深いのは，第一成分の産出者が相手の身体を観察することにより自ら「責任の分散」を行ったことが，第二成分の産出責任者にも観察可能にされていることである．第一成分の産出者による一方的な観察を通じた暗黙的協同の試みを，第二成分の産出責任者が認識しながら，それでもなお第二成分を産出しようとしないならば，第二成分の産出責任者も，暗黙的協同の試みに加担していると言える．

5. 総合考察

本稿では，もんじゃ焼きの調理場面における「暗黙的協同」の組織化プロセスを詳細に記述してきた．

3.1 節では，互いの身体動作を観察することで，言葉を交わさずして調理局面が移行するという事例を観察した．全員の認識が統一され局面が移行するという協同的営為が暗黙裡に成立した事例であるという点で,「暗黙的協同」の最も標準的な事例であろう．3.2 節では，複数人が同時に他者への教示を行う必要性に駆られた時，その教示発話の重なりが，作業遂行上の局所的な序列や調理熟達度に基づいて精緻に組織化されることを示唆した．トラブルに対する修復組織 (Schegloff et al., 1977) として達成さ

れる助け舟 (串田, 1999) のように,「助ける—助けられる」という構図を有する協同とは異なり，互いが他の発話を妨げないようにしながらも各々が同時に教示を行うという暗黙的協同が達成されていた．

4.1 節では，隣接ペア第一成分として質問を投げかけた者が，相手からの応答を得られないとき，応答を待ちつつ相手の身体動作を観察することで情報を補完していた．一方，質問を宛てられた相手も，即座に応答しない代わりに，質問への回答に匹敵する情報を提供しうる身体動作を継続し，明示的に応答する義務を回避していた．ここに，隣接ペア第二成分の産出責任の分散という構図が見られた．

全ての事例を俯瞰すると,「暗黙的協同」においては,「協同」に対する互いの明示的な共通認識を構築する代わりに，互いが他の認知状態を一方的に推定するという状態を維持したままに「協同」を達成するための手立てとして，我々の身体の観察可能性が利用されていることが分かる．各事例における協同的営為が明示的な認識の共有を伴わないで達成されるからこそ，そのプロセスが極めて巧妙なものとして我々の目に映り，そこに参与者間の親近性を感じさせる．複数人で食卓を囲み協同で調理するというプロセスが人々の連帯感を生み，社会的関係を豊潤にしてくれるという生活者に広く共有された実践知があるが (石毛, 2006, pp.84–85)，その背後には，互いの身体の観察可能性を利用し「暗黙的協同」を達成するという共通体験の蓄積が関与している可能性がある．実際,「暗黙的協同」が確かに「暗黙的」たりえていたことが参与者たちの意識に上る瞬間が訪れることもあると考えられ，それはまさに互いの連帯感が高まったことを意識しうる瞬間である．

6. おわりに

本稿の議論は,「身体の観察可能性の利用」という，一見すると一方的で身勝手な構図が相互行為に散見されるという事実から出発した．しかし，協同調理場面の微視的な分析から明らかになったのは，むしろ一方的な身体の観察こそが，協同調理の遂行を「協同」たらしめているという実態である．ここで言う「協同」とは，互いが他に対して意図や感情を伝達し，明示的な意思疎通のプロセスを経て達成されるものではない．相手の身体動作を一方的に観察することで，意図や感情を推定し，双方向的な伝達の連鎖を伴わない相互行為として達成される「暗黙的協同」である．そのような，いわば「双方向的でない」協同が協同でありえるのは，他者の身体を相互行為のリソースとして利用できることが，同時に自らの身体がリソースとして利用される可能性を鏡のように示しているからに他ならない．たとえ個々の局所的な観察が一方的でも，身体の観察可能性の相互性という点で，相互行為としての暗黙裡の双方向性が保証されているのであろう．その一方的観察もまた，他者によって暗黙裡に正当性が承認されることで,「暗黙的協同」は時間的連鎖構造を帯びる．

3 節では，身体の観察可能性の巧みな利用による暗黙的協同が，いわゆる「阿吽の呼吸」を生んでいることを示唆した．明示的な情報伝達により認識を共有することなく「息がぴったり合う」という阿吽の呼吸を支える資源の一端が，身体の観察可能性に他ならないことを明らかにした．田中 (2008) は，本稿の主題とはやや異なる意味での「阿吽の呼吸」が交わされる場面として，話し手が触れづらい話題を言語的および韻律的な方法で暗示的に伝達し，聞き手も暗示的手段で応えることによる「暗示的談話」を分析している．触れづらい話題を「暗示的に」伝達する行為は，互いの身体の観察可能性を利用しないながらも，双方向的な伝達の連鎖を伴わずして暗黙裡に相互行為を組織化する手立ての 1 つである．今後，さらに多様な事例の検討から,「暗黙的協同」を達成しうる手立ての解明と体系的記述が求められる．

従来の相互行為研究において，身体動作は「非言語コミュニケーション」のチャネルとして扱われることが多かった．非言語という有標な表現には，それが言語による伝達を補足するためのチャネルであるという含意がある (菅原, 1996)．しかし，本稿で分析してきた身体動作は，もはや単なる非言語としての機能を超え，相互行為上の中心的なリソースとしてのはたらきを見せている．相互行為における身体動作研究が，狭義の非言語コミュニケーション研究にとどまらず,「身体相互行為」研究としてその探究対象を拡大していくことが必要であろう．

本稿では，生活者のリアルな動機に基づく食事場面を再現し詳らかに観察することで，協同調理という複合的な活動において，相互行為を通じた調理作業の達成を支える参与者たちの動的対応力を垣間見ることができた．そこでは，多様な条件が複雑に絡

み合って生じた予期せぬトラブルや齟齬に際し，事前に蓄積されたスクリプトを利用するだけでなく，参与者たちがその場で他者の身体や環境の状態を観察し，臨機応変に知を編み上げ，動的な対応力を発揮する様子が見られた．複雑な条件下での相互行為を微視的に観察し記述することは，人々の相互行為に関する普遍的知見を導出するには遠回りのアプローチである．それでもなお，相互行為における臨機応変な動的対応力を研究の俎上に載せるには，むしろ個別具体事例の微視的な分析を一つ一つ積み上げていくことが有用である．

謝　辞

本稿の執筆にあたり，研究の設計段階から度々ご助言いただいた高梨克也氏，加藤文俊氏，白井宏美氏，多角的な観点から議論していただいた JSAI-isAI MiMI2013，LC 研究会，身振り研究会，コミュニケーションの自然誌研究会の参加者各位，きめ細かなコメントをいただいた査読者各位に深く感謝する．

文　献

Den, Y., & Kowaki. T. (2012). Annotation and preliminary analysis of eating activity in multi-party table talk. *Proceedings of the 8th Workshop on Multimodal Corpora: How should multimodal corpora deal with the situation?*, 30–33.

榎本 美香 (2003). 会話の聞き手はいつ話し始めるか: 日本語の話者交替規則は過ぎ去った完結点に遡及して適用される．『認知科学』, **10** (2), 291–303.

Goffman, E. (1963). *Behavior in Public Places: Notes on the Organization of Gatherings.* New York: The Free Press. (丸木 恵祐・本名 信行 (訳) (1980). 『集まりの構造 —新しい日常行動論をもとめて』. 東京: 誠信書房.)

細馬 宏通 (2007). 多人数による日常の問題発見と解決のプロセス —環境要因とコミュニケーション要因—. 『人間文化』, **22**, 27–32.

細馬 宏通 (2009). ジェスチャー研究のための分析単位 —ジェスチャー単位. 坊農 真弓・高梨 克也 (編) (2009). 『多人数インタラクションの分析手法』, 119–136. 東京: オーム社.

石毛 直道 (2006). 『ニッポンの食卓 —東飲西食』. 東京: 平凡社.

城 綾実・細馬 宏通 (2009). 多人数会話における自発的ジェスチャーの同期. 『認知科学』, **16** (1), 103–119.

Kendon, A. (2004). *Gesture: Visible Action as Utterance.* Cambridge: Cambridge University Press.

木村 大治 (2010). 「Co-act」と「切断」 —バカ・ピグミーとボンガンドにおける行為接続. 木村 大治・中村 美知夫・高梨 克也 (編) (2010). 『インタラクションの境界と接続 —サル・人・会話研究から—』, 231–253. 京都: 昭和堂.

串田 秀也 (1999). 助け舟とお節介. 『会話分析への招待』. 124–147. 京都: 世界思想社.

Mondada, L. (2011). The organization of concurrent courses of action in surgical demonstrations. In Streeck, J., Goodwin, C., & LeBaron, C. (Eds.), *Embodied Interaction: Language and Body in the Material World*, 207–226. Cambridge: Cambridge University Press.

武川 直樹・徳永 弘子・湯浅 将英・津田 優生・立山 和美・笠松 千夏 (2011). 食事動作に埋め込まれた発話行動の分析〜3 人の共食会話のインタラクションの動作記述〜. 『電子情報通信学会論文誌』, **J94-A** (7), 500–508.

西阪 仰・串田 秀也・熊谷 智子 (2008). 特集「相互行為における言語使用: 会話データを用いた研究」について. 『社会言語科学』, **10** (2), 13–15.

西阪 仰・早野 薫・須永 将史・黒嶋 智美・岩田 夏穂 (2013). 『共感の技法: 福島県における足湯ボランティアの会話分析』. 東京: 勁草書房.

野村 雅一 (1983). 『しぐさの世界 —身体表現の民族学』. 東京: 日本放送出版協会.

Sacks, H., Schegloff, E. A., & Jefferson, G. (1974). A simplest systematics for the organization of turn-taking for conversation, Language, **50** (4), 696–735. (西阪 仰 (訳) (2010). 会話のための順番交替の組織 —最も単純な体系的記述. 『会話分析基本論集 —順番交替と修復の組織』. 京都: 世界思想社.)

Schegloff, E. A., & Sacks, H. (1973). Opening up closings. *Semiotica*, **8**, 289–327.

Schegloff, E. A., Jefferson, G., & Sacks, H. (1977). The preference for self-correction in the organization of repair in conversation, *Language*, **53** (2), 361–382. (西阪 仰 (訳) (2010). 会話における修復の組織 —自己訂正の優先性. 『会話分析基本論集 —順番交替と修復の組織』. 京都: 世界思想社.)

菅原 和孝 (1996). 序論 コミュニケーションとしての身体. 菅原 和孝・野村 雅一 (編) (1996). 『叢

書 身体と文化 第2巻 コミュニケーションとしての身体』, 8–38. 東京: 大修館書店.
菅原 和孝 (2010).『ことばと身体 —「言語の手前」の人類学』. 東京: 講談社.
諏訪 正樹 (2013). 見せて魅せる研究土壌 —研究者が学びあうために—.『人工知能学会誌』, **28** (5), 695–701.
諏訪 正樹・堀 浩一・中島 秀之・松尾 豊・松原 仁・大武 美保子・藤井 晴行・阿部 明典 (2013). 一人称研究にまつわる Q&A.『人工知能学会誌』, **28** (5), 745–753.
高梨 克也 (2010). インタラクションにおける偶有性と接続. 木村 大治・中村 美知夫・高梨 克也 (編) (2010).『インタラクションの境界と接続 —サル・人・会話研究から—』, 39–68. 京都: 昭和堂.
高梨 克也・関根 和生 (2010). サッカーにおける身体の観察可能性の調整と利用の微視的分析.『認知科学』, **17** (1), 236–240.
高梨 克也・平本 毅 (2011). ミーティングの周辺的参加者が何かに気づくとき.『電子情報通信学会技術報告』, **111** (190), HCS2011-41, 77–82.
田中 博子 (2008). 阿吽の呼吸 —暗示的談話の生成—.『社会言語科学』, **10** (2), 109–120.

(Received 8 July 2014)
(Accepted 9 Jan. 2015)

坂井田 瑠衣 (学生会員)

2012年慶應義塾大学環境情報学部卒業．2014年慶應義塾大学大学院政策・メディア研究科修士課程修了．現在，慶應義塾大学大学院政策・メディア研究科後期博士課程在学中．専門は相互行為研究．日常場面における人々の身体的な振る舞いを微視的に分析している．人工知能学会，社会言語科学会各会員．

諏訪 正樹 (正会員)

84年東京大学工学部卒業．89年同大学院工学系研究科博士課程修了（工学博士）．同年，日立製作所基礎研究所入社．94〜96年スタンフォード大学 CSLI 研究所にて客員研究員．97年シドニー大学建築デザイン学科主任研究員就任．2000年より中京大学情報科学部助教授，2004年より同学部教授．2008年4月より慶應義塾大学環境情報学部教授．身体とことばの共創の観点から身体知の学び，感性を育む方法論，コミュニケーションデザインの研究を行う．一人称研究の方法論を提唱．