

演じるロボット

三木那由他

1. ロボット演劇の試み

ロボットが広く社会に浸透した時代。ある若い夫婦のもとには二体のロボットがいる。彼らの名はタケオとモモコ。モモコは料理に精を出し、日々忙しく働いている。一方のタケオは、働く気が起きず、漫然とした毎日を過ごしている。

2008年11月25日、大阪大学である画期的な試み⁽¹⁾が行われた。ロボット演劇だ。単にロボットのキャラクターを演劇作品に登場させるのでも、何らかの道具としてロボットを用いるのでもない。それはロボットを出演させる、つまり役者としてロボットに演技をさせる試みだった。上の物語が、そのロボット演劇のあらすじだ。

「働く私」というタイトルのその芝居には、計四「人」の役者が出演していた。まず夫婦役を演じる人間の男女が一組。そしてタケオとモモコを演じる男女一体ずつのロボットだ。出演していたロボットはいずれも、三菱重工業株式会社製の **wakamaru**⁽²⁾ という型のものである。彼らは首をかしげ、手振りを交えつつ、人間たちと、さらには彼ら同士で会話を繰り返していた。

ロボット演劇という構想に関して、二つの問いが立てられうる。第一に、ロボットに演技をさせるにはどうしたらいいのかということ。もう一つは、この試みが成功したとき、ロボットが演技をするという事態はわれわれに何をもたらすのかということだ。本稿では、第一の問いについて、今回のロボット演劇の監督を務めた平田オリザの演劇的方法論を参照しつつ、探求していく（第二節）。平田の方法論を言語学の概念などを用いて精密にしていく中で、従来の情報伝達モデル、意図推測モデルといった言語観がコミュニケーションの実態を描き切れていないことが明らかになるだろう。それゆえ、ロボットに演技をさせるためには、これらとは異なる新しい言語観が必要となるだろう（第三節）。そして最後に、ロボットをめぐるいくつかの哲学的研究を手掛かりに、演技するロボットの開発がロボットの社会参与に、さらにはロボットの世界内存在という問題に関わってくる可能性も見出されることになる。これが第二の問いに対する暫定的な答えとなるろう（第四節）。

本論に移る前に、演技という概念に対する定義を与えておこう。ここでは演技を「何らかの意味で理想的に調整された状況下（舞台上）で、一定の性格や心理状態、バックボーンを持っているかのように（役者が）ふるまい、しかもそのような人物同士が一定の仕方

で関係しあうこと」とする。この定義から明らかなことだが、演技とそうでない行為とのおそらく誰もが想定するであろう直感的な区別については、本稿のカバーするところではない。演技をしているという自覚がまったくなしに、キャラクターそのものに心の底からなりきって行動する人物についても、(ふつうは演技をしているというより、何らかの狂乱状態だと考えられるだろうが) ここでは演技をしているということに含める。それゆえ、ふだんの自分とまったく違う人物を模写するという意味での演技がロボットに可能なのかという問題は、本稿の内容とは基本的に関係がない。それとともに、演技するロボットが、発話をし、また演技に必要な最低限の動きをすることができなければならないということも、(技術的観点からはさまざまな問題を含むだろうが) 自明の前提としておく。

2. 「現代口語演劇」

平田の演劇的方法論は、まったく新しい演劇の始まりとして、90年代の演劇界で衝撃を持って迎えられた。そしておそらくはその特異性ゆえに、平田は自ら積極的に自身の方法論を広めようとしてきた。その成果が現在いくつかの著作に結実している。ここでは、「現代口語演劇」という方法論がはじめて明確に提示された平田(1995)と、後にその内容を演劇に馴染みのない一般の人々にもわかりやすい形でまとめなおした平田(2004)にもとづき、平田の方法論を再構成する。

2.1 人間や世界のあるがままの姿を描く

平田は自身の演劇を「世界をダイレクトに描写する演劇」(平田, 1995, p. 28)と説明する。これはまた、「人間や世界のあるがままの姿を、出来るだけ分析に写し出」(ibid., p. 36)することだとも表現されている。「ダイレクト」、「あるがまま」などと言われるのは、従来の演劇が陥っていた「芝居がかった」表現という作為性(「演劇の嘘」と対比するためだ(ibid., pp. 20-22))。平田が言わんとしていることを汲み取るのはさほど難しくない。われわれが「演劇」と聞いて真っ先に思い浮かべるある種の誇張表現を排除し、ふだんのわれわれ自身がありようを描くこと、平田はそのような演劇を目指しているのだ。

さて、日々の生活を実際に営んでいるわれわれが、それを誇張抜きに表現するというのは、演技力などの技術的な面についてはさておき、原理的には難しいことではなさそうだがこれをロボットにさせるにはどうしたらいいのだろうか。そして実のところ、平田自身はロボット役者をどう扱ったのか。これを知るために、まず上の目標を実現するために平田が人間の役者に関して提示する方法論を、さらに具体的に見ていこう。

「世界をダイレクトに描写する」ために、平田は「精神的な概念を捨て」(ibid., p. 36)る

ことを提唱する。なぜ精神的な概念を捨てるのだろうか？ 「精神的な概念」というときに意味されているのは、役者（あるいはキャラクター）の内面を役者の行為、台詞回しを通して表現するような方法だろう(平田, 1995, pp. 33-4, 平田, 2004, pp. 184-6)。たとえば、ある人を愛する気持ちが高まったら人は「愛してる」と言う、そしてその気持ちが強ければ強いほどその口調は真剣になるというようなものだ(しかし「真剣」とは何だろうか?)。個人の心の内をこのように表現することは平田の目指す演劇にとって重要ではない。それを表現することは過剰であり、そしてそうした表現は日常的に用いられないからだ(平田, 1995, pp. 71-4)。そうしたことなく、たとえば人間同士の関係のあり方、そしてあくまでそうした関係に組み込まれながら、その中で行為する人間、そういったものを描かなければならない(「空間への同化」と平田は呼んでいる)(平田, 2004, pp. 213-4)。そうした関係を、そして関係の中に組み込まれている自分を表現するために役者は具体的に何をすべきなのか？ そのポイントを、平田は言語に求める。

2.2 言語を手掛かりに

従来の演劇における言葉づかい(自己主張の強い、芝居がかった台詞)を、平田は排する。そして「今ここにある言葉を分析するところから出発」する(平田, 1995, p.38)。その分析において平田が取り上げているのは、たとえば日本語における助詞や助動詞の使用などだ(ibid. pp. 42-8)。平田は「であります」、「です」、「だ」などの使い分けに言及したうえで、その使い分けに話し手と聞き手の関係のありようが適切に表現されていることを指摘する。それゆえある話し手と聞き手の関係を示すのは、二人が持つ心理状態でも、二人の関係の歴史でもない。その場でどのように言語が用いられているかだけで十分にそれが示される。それ以上の事柄は、たとえ当事者たちには重要でも、その会話の場で誰の目からもわかる仕方で築かれる関係には影響せず、無視することができる。

では役者はこうした言語使用を習得し、役柄の関係に合わせた言葉づかいを使いこなせるようになればそれでいいのだろうか？ もちろんそれだけでは足りない。役者は人物間の関係のみでなく、自身の演じる人物の背景というものも表現する必要がある。

平田はこうした個人が持つ背景を「コンテクスト」と呼び、それを「一人ひとりの文化とも言うべき領域」、「一人ひとりの言葉の使い方の違い」と説明している(平田, 2004, pp. 90-1)。この表現から、平田がここで取る方針は明らかだろう。ここでもやはり平田は言語を重要視するのだ。

平田が具体的に挙げている例としては、語尾の「ね」がある(平田, 2004, pp. 103-9)。「ね」をどのように、どのくらいの頻度で用いるかは、出身地や性別に影響されて変わる。そし

て逆に、「ね」の使い方や使用頻度から、人はその話者の出身地や性別を推測する。そうした「ね」と話者の背景との関係を示す具体的な事件として、平田はある岡山出身の友人の例を紹介している。この人物は標準語に合わせたしゃべり方をしようと心掛けるあまり、つい必要以上に「ね」を多用してしまい、「オカマ」⁽³⁾に間違えられたというのだ。

ほかにもいくつかの例が挙げられているが、いちいち言及はしない。重要なのは次のことだ。平田はある人物が持つ出身地、性別、その他の背景が、その人物の明示的な言語使用に過不足なく現れているとしている。そしてそのような個人と個人が実際の会話においてどういう関係を取っているか、これもまた明示的な言語使用に過不足なく表現されている。こうした発想のもとで、平田は助詞や助動詞などの使い方、間の取り方といったかなり機械的に操作しうる要素の調整によって「世界をダイレクトに描写する」演劇、平田の言う「現代口語演劇」を提唱する。

だが、こうした平田のやり方は、本当に精神的なものをまったく寄せ付けないものなのだろうか？ 平田の言う「精神的な概念を捨て」というのは、どの程度の強さを持ったものなのだろうか？ 実のところ平田は精神的なものをあらゆる意味で完全に演劇から排除しようとしているのではない。上で挙げた性別などにしても、ある意味でいくらか精神的要因を含むものと考えることができるだろう。平田の言っているのは言語使用に表現される限りの精神的なもののみを扱い、それ以上のものは芝居がかった虚構として排除しようということなのだ。ここでの「言語使用」という用語の曖昧さをお許し願いたい。これについては次節で扱う。いまは、この場合の「言語使用」で指されているのが平田の指摘する助詞の使い分けのような、何かしら周縁的なものだけ心に残めておいていただきたい（平田の演劇が言語使用で表現される限りの精神的なもののみを扱うと言うとき、基本的に私は「愛してる！」という言葉で表現される愛情をそこに含めてはいない）。

さて、もう一つ平田の重要な指摘に目を向けておきたい。こちらは人物の背景よりも狭い、具体的な心理状態に関わる。容易に予想されるように、心理状態もやはり言語使用に表現される限りでのみ認められることになる。

平田はわれわれの発話の仕方が周囲の環境に影響されていると主張する。われわれは「環境によって喋らされている」(ibid., p. 133)のだ（強調は原著者）。平田が挙げているのは、たとえば他者を意識すると多くの人は喋り始めの声が高くなるというものだ(ibid., p. 82)。これ自体は不思議な話ではない。だがここから平田が導く結論は、かなり独特だ。他者を意識している、つまり何らかの緊張状態にあることを舞台上で表現するには、役者に高い声で喋り出すよう指示を出せばよいと言うのだ。これは、高い声で喋り出している人物は、それゆえにいくらか緊張しているという考えにほかならないだろう。だとすると、平田は

喋り方の変化が心理状態を表現する必要条件だと言っているのではなさそうだ。むしろ必要十分条件（もちろん厳密なものではなく、「ほかの事情が同じなら（*ceteris paribus*）」という留保つきのものだろうが）だと言っているのだと考えられる。

さて、以上の平田の方法論をまとめてみよう。平田は世界や人間をダイレクトに表現する演劇を目指している。そしてそのために言語に注目する。人間の言語使用には、会話の参加者同士の関係、その人物の背景、さらにはその人物が持つ心理状態も過不足なく現れている。これが平田の考えだった。これまで見たことからわかるように、平田が「世界」と呼ぶのは、もっぱらこうした〈人間が実際に関わっている環境〉のことだ。平田は決してそれ以外の意味で「世界」という概念を用いてはいない。人間は何らかの環境の中にいる。そして人間が関わっている環境がどのようなものなのかは、その人間の言葉づかいに必要な十分な仕方では表現されている。平田の見解をこのように定式化することもできよう。

こうした平田の主張はいくらか乱暴に響くかもしれない。そこで、この主張の正当化として次のことを指摘するのが適当だろう。明示的に表現されていない話者の属すさまざまな環境（関係、背景、心理）は、それを持つ本人以外には認識されえず、会話の場に影響を与えられない。それゆえそれは端的に存在しないものとして扱われるのではないか。逆に明示的に表現されるならば、それは言語を通して会話の一部を構成することになり、何らかの仕方では会話の文脈に含まれ、存在するものとして扱われることになる。であるなら、言語使用に現れる限りのみで、心理状態なども含む話者の属す環境を扱うという平田の考えは、むしろ人間のコミュニケーションの実相を捉えたものと言えよう。もちろん、こうしたことをすべて「言語」で説明するのは大雑把にすぎる。実際、人の身振りのような非言語的要因も同様な仕方では会話に関わっているはずだ。だがこの場合も、（たとえ統語論的な性質を持たずとも）何らかの仕方では記号的に機能する身振りではなければ、やはり会話の場では無関係なものとして扱われるということは確かだろう。それゆえ、通常の意味での言語と記号的な身振りをまとめて「言語」と呼ぶなら、やはりこの主張はそれほどおかしいものではない（以後、「言語」をこのような人工的でルーズな意味で用いることをお許し願いたい）。実際ここで述べたことは、われわれの日常で容易に観察されるはずだ。

これまで見た平田の方法論は、あくまで人間の役者を対象にしたものだった。だが、平田の言語観、心理観といったものが、ロボット役者の演出に極めて適しているというのは確かだろう。

ここで、そもそものわれわれの問題に振り返り、これまでの道筋を改めて見直しておこう。問題は、ロボットに演技をさせるにはどうしたらいいか、そしてロボットが演技をするということが何を引き起こすか、ということだった。いまは前者に焦点を絞って考察し

ている。「演技」とは、「何らかの意味で理想的に調整された状況下（舞台上）で、一定の性格や心理状態、バックボーンを持っているかのように（役者が）ふるまい、しかもそのような人物同士が一定の仕方に関係しあうこと」であった。ここでわかったことは、平田の方法論によれば、ある人物が一定の仕方ですべての言語を使うということが、その人物が一定の心理状態、バックボーン、他者との関係を持っているということの必要十分条件として扱われうるということだ（性格についてはいまはおいておく）。とすればロボットに演技をさせるためにわれわれがすべきことは、ロボットに本節で述べたような意味での言語使用を身につけさせることだと言えよう。だが、これでもまだ曖昧だ。次節では、この言語使用というものについて見ていく。

3. 言語の環境モデル

前節では平田の演劇論を追うことで、ロボットに演技をさせるためには、ロボットにある種の言語使用を身につけさせれば必要かつ十分だということを見た。だが、この「ある種の言語使用」というのはいまだ不明確なままだ。それはどのような言語使用なのか？ それを身につけさせるとはどのようなことなのか？

3.1 周辺言語の方へ

われわれが「言語使用」と呼ぶものについて、定延(2005)がいくらか道を示してくれる。もともと自らの手法の一面を「周辺主義」(定延, 2000, pp. 7-10)とも呼んでいる定延は、この著作でもまさに周边的な現象をいくつも扱っている。たとえば「あの一」、「えーと」、「さー」といったいわゆるフィラーの使い分け、言葉のつかえ方のヴァリエーション、さらには喋っている途中で空気をすすることといったものだ。また、平田が注目していた声の高低も扱われている。平田の重要視する助詞の使い分けは論じられていないが、それでも一見して両者の親近性は明らかだろう。定延の言葉を借りて、いまやわれわれは第二節で曖昧に「言語使用」と呼んでいたものを、「周辺言語」の使用⁽⁴⁾という形で、いくらか明確にすることができる。前節で述べたことからわかるように、この周辺言語にも、つかえや空気すすり、声の高低の調整といった、通常の意味で言語的でない現象が含まれているということに注意してほしい。

さて、ここでの問題は二つだ。第一に、周辺言語が周边的であるというのは、いかなる意味でなのかということがある。われわれはまだこの概念を曖昧に用いているにすぎない。第二に、それをロボットに身につけさせるということが問題になる。ただし、第二の問題については注意が必要だ。ここではロボットの技術的問題を扱うつもりはない。それゆえ

この問題を、〈周辺言語をどのように捉えたなら、ロボットにそれを身につけさせるということがいづらか現実性を持つのか〉というふうに、かなり弱く読み替えたい。

第一の問題に向かおう。周辺言語というものをもっと明確に把握するにはどうしたらいいのか。定延は自身の「周辺主義」について次のように述べている。

...これは、これまでまともに取り上げられず周縁的地位に追いやられ、本格的な観察や説明を放棄されてきた現象群に対して、「なぜそれらの現象はそのような扱いを受けなければならなかったのか？」という問題意識のもとに、ことさらに目を向けるべきだという考えである...。(定延, 2000, p. 7)

そして定延は、こうした現象群が周縁的である理由を『「非合理的」な現象だから』(ibid.)としている。つまりわれわれの言葉に直すなら、周辺言語は非合理的なのだということになる。

では、周辺言語はいかなる意味で「非合理的」なのだろうか？ 既存の言語研究の基本的前提にうまく乗っからないから、というのが定延の答えだ(pp. 7-10)。ならば、既存の言語研究の基本的前提とは何なのか？ このあたりから定延の議論は難解なものになっていく。だがわれわれにはそこまで言語学的に厳密な考察は必要ない。本稿に関わる範囲で考えてみよう。

言語とは情報を伝達するためのものだ。これはわれわれがもっとも素朴に抱く言語観だろう。そして多くの言語研究もおおむね(いづらか暗黙のうちに)このラインに沿って行われてきた。この言語観がさまざまな言語研究の(暗黙の)前提となってきたということは、ほとんど言うまでもないくらい明白な事実だろう。言語を情報伝達のツールと見なすこの言語観を、言語の「情報伝達モデル」と呼ぼう。情報伝達モデルでは、話者は自分が伝えたい情報を一定の言語表現にエンコードして発話し、聞き手はその発話された表現をデコードすることで話者が伝えようとしている情報を修復すると考えられる。

もう一つ、いづらか影響力を持った言語観がある。「意図推測モデル」としばしば呼ばれるものだ。これは Grice(1989)で提示された考えだ。こちらでは聞き手の能動的な推測が重要視される。聞き手は話者の発話、話者が置かれた状況などをもとに、話者がなぜその発話を行ったのかを推測する。話者はそうした推測がうまくいきそうな仕方で行う。

これら二つのモデルを既存の言語研究における基本的前提と捉えることができよう。その上で、これらのモデルが実際に周辺言語を扱いきれないということを確認したい⁽⁵⁾。

まず情報伝達モデルで考えてみよう。すぐにわかるように、このモデルで周辺言語を説

明することはできない。たとえば、平田が挙げている「ね」の頻度について、情報伝達モデルは何も告げることができない。「来月から、アメリカに行くんだ」という発話文と「来月からね、アメリカに行くんだ」という発話文でエンコードされている情報に違いがあるだろうか。ないはずだ。どちらも伝えられているのは、話者が発話時の翌月にアメリカに行くということだけだ。この観点からすると「ね」は何の意味ももたない。同様のことが、「あの一」の使用や空気すすりにも言えることは明らかだろう。

意図推測モデルではどうか。部分的には説明できるかもしれない。ここまで言及してこなかったが、平田は語順の違いが生み出す作用にも触れている(平田, 1995, pp. 53-8)。「ちょっと窓開けてくれない?」と「ちょっと開けてくれない? 窓」の違いなどは、ひよっとしたら説明できるかもしれない。だが上に挙げた「来月から、アメリカ行くんだ」と「来月からね、アメリカ行くんだ」の違いはどうか。推測されうる話者の意図は、どちらの発話文でも同じだろう。定延がりきみに関して挙げている「日本語の古い姿っていうのは、まー朝鮮資料なんかも見ないとわかんないよー(ゴシック部分でりきむ)」についても、この発話と同じ発話からりきみだけがなくなったものとの違いを説明することは、意図推測モデルにもとづく限り不可能だろう⁶⁾。

さて、こうしたことからわれわれが扱おうとしている周辺言語について、ある事実がわかった。それは従来の言語観(情報伝達モデルと意図推測モデル)ではこぼれおちる言語の一面面だ。演じるロボットについてのわれわれの道筋にこのことを結び付けておこう。ロボットに演技をさせるためには、周辺言語をロボットに用いさせる必要がある。だが従来の言語観にもとづく限り、周辺言語を体系的に捉えることは難しく、このことはロボットに周辺言語を身につけさせることに対する障害となるだろう。それゆえ、演じるロボットの実現には、新しい言語観が必要となる。このことはロボットに関する哲学的研究に対し、新しい見解を持ちこむことになりうる。だがこの点は後に譲る。いまはこの新しい言語観がいかなるものなのか、そしてその中で扱われる言語現象をどのようにロボットの演技に利用すべきかを考えていこう。

3.2 周辺言語の区分とコミュニティ

平田の演劇論と定延の言語論に導かれ、われわれは周辺言語の重要性とそれを扱うための新しい言語観の必要性を知るに至った。平田の考えでは、われわれの持つ背景、会話に参加している他者との関係、および心理状態(二節の終わりでもしたように、これらをまとめて「環境」と呼ぶことができよう)は、われわれがどのように周辺言語を用いるかによって表現されている。そして定延によれば、そうした周辺言語を従来の言語観で理解す

ることはできず、新たな言語観が要請される。ここでは、この新しい言語観にもとづいて周辺言語を体系的に整理することで、それを（特にロボットの）演技に利用することを考える。

さて新しい言語観についてだが、これは実は第二節で平田の演劇論を見る中ですでに方向性が提示されている。われわれの周辺言語の用い方は、自分が属す環境によって制限されている。同時に、われわれがどのように周辺言語を用いるかによって、われわれが属す環境がどのようなものなのかが示される。つまり、周辺言語は話者が属す環境から制約を受け、同時に話者が属す環境を表示する。この新しい言語観の基本的な特徴づけにはこれで十分だろう。この新しいモデルを、「環境モデル」と呼ぶことにしよう⁽⁷⁾。このモデルの内部で周辺言語とそうでないものを正確に区別しうるかどうかは定かでないが、このことについては前節の内容にもとづいたいくらか直感的な理解（従来のモデルで捉えられるか否か）で満足することにする。環境からの制約という点で一つ注意すべきことがある。この制約は絶対的なものではなく（「ほかの事情が同じなら」ということを思い出してほしい）、いわば「カッコに入れる」ことができる。実際、演技において行われているのは、制約を与える環境が欠如したまま、周辺言語の利用によってその環境を表示するというところにほかならない。同様のことは、演技に限らず日常的な場面でも見受けられよう。

さて、この言語観をもとに、周辺言語を整理するにはどうしたらいいだろうか。すぐに思いつくのは、環境からの制約によって分類するというものだろう。「ね」はある地理的、もしくは性的背景を前提としなければふつうは用いることができず、またそれが用いられたなら一定の地理的、性的背景を表示する、という具合だ。

第二節の内容からわかるように、平田はおおむねこの考えを取っている。そうでなければ、一定の喋り方を役者に課すことで、その役者が演じる人物が属す環境を表現できると主張することはできまい。また、「会話の中で『あの一』と言う話し手は、会話相手とのやり取りの中で、『話し方を検討している』という自分の心の状態を（偽りの状態であれ本当の状態であれ）相手にあからさまにしている」（定信, 2005, p. 42-3）と言うとき、定延もやはりこうした見解に近づいているものと考えられる。ポイントは二つ。周辺言語は、それに制約を与える環境の条件によって分類しうるということ。そして、周辺言語のみを手掛かりに、その背後にある環境条件を特定しうるということだ。

この分類が実際に可能かどうかは大きな問題だろう。周辺言語に関わる現象のあまりに圧倒的な多様性のために、そうした試みが失敗に終わらざるをえないということもありうる。だがこれは本稿で扱える問題ではない。ここではむしろ、こうした仕方で分類・定義された周辺言語がどのように環境を表わすのかを考えたい。

ここで参考になるのは Trudgill(1972)だ。Trudgill(1972)では、コミュニティ（この場合は、日本人などの大きなコミュニティよりも、ある社会階層や、ある職業、ある年代といった小さな単位を主に表す）ごとの言語慣習の違いがさまざまな具体例を援用しつつ語られている。そこで問題になるのもやはり周辺言語だというのは、すぐにわかる。若者と老人の言葉づかいではどうか。情報伝達モデルや意図推測モデルで扱える範囲では、若者も老人も大差ないはずだ。犬が好きだという情報を伝えるのに若者が「ちゃぶ台がひっくり返った」と言うなどということは考えられない。これは言葉の乱れだとかどうかという問題ではないのだ。むしろ犬が好きだという情報を「えっとー、犬、とかー、好きっすねー」などと表現するのが（ステレオタイプかもしれないが）若者の言葉づかいと言われるものだろう。これを乱れと呼ぶにせよそうでないにせよ、問題は明らかに周辺言語なのだ。

Trudgill が述べるような、コミュニティごとの言葉づかいの違いというのは、確かにありそうだ。そしてそれはわれわれにとって、用いられる周辺言語の違いにはかならないだろう。このことから一つの仮説が導かれよう。それは〈各コミュニティは、そこで用いられる周辺言語の集合によって特徴づけうる〉というものだ。

平田の演劇をめぐる方法論、定延の言語論も、つまるところこうした方向に収斂していくように思われる。そもそも話者の属すコミュニティというものを想定せずには、周辺言語が表わす環境（特にこの場合は背景）というのがどのようなものなのかがはっきりしない。話者は周辺言語の用い方を通して、自分の属すコミュニティを表示する。平田、定延に導かれて構成された言語の環境モデルにとって、これは少なくとも暫定的に採用しうる見解だろう。

この見解が正しいならば、われわれは演技によって役柄の背景にあるコミュニティを表現する方法を得たことになる。その台詞で用いられる周辺言語の集合、それによってその台詞を発するキャラクターが属すコミュニティが疑似的に示される。そしてまた、問題が周辺言語の使用というもっぱら外面的に捉えうる事柄に限られている以上、同様の仕方で、ロボットにもその背後にあるコミュニティを疑似的に示すことが原理的に可能なはずだ。

さて、ここでまた新たな問題が生じる。コミュニティ（背景）を特徴付ける周辺言語と、先に心理状態や(会話内での)関係を表示するとされた周辺言語は同じものなのかどうか。平田の「ね」は基本的に前者に含まれよう。定延の「あの一」は、彼の議論においては後者に属しているように見える。このことについて、私は確定的な答えを持っていない。本稿で周辺言語と呼ぶものの中にも、何らかの階層区分を設けなければならないのかもしれない。心理状態を表示する周辺言語と関係を表示する周辺言語についても、さらに区分しなければならない可能性も十分にある。また、ある周辺言語が、特定の心理状態を表すと

ともに、一定のコミュニティをも表わすというように、いくつかの働きを同時にこなすこともありえる。いずれにせよ、本稿はこの問題についてこれ以上のことは何も示せない。

最後に性格について触れておきたい。これまで述べたところでは、周辺言語の用い方によって、話者が属すコミュニティと話者の心理状態や他者との関係が表示されるということだった。これだけで話者の性格、話者が何者であるかが示されていると言ってよいのだろうか。一つの考えとして、**Stiegler(2003)**の共同体論を参照することができよう。**Stiegler(2003)**では、所属する複数の共同体の全体が、個人のアイデンティティを形成するとされている。いくつかのコミュニティに同時に属しているということそのものが、その個人のアイデンティティの内実をなすと **Stiegler** は考えるのだ。この「アイデンティティ」を本稿での「性格」と読み替えても不都合はあるまい。この考え方からするなら、属すコミュニティの全体が性格を規定するということになる。これを本稿の議論に合わせるなら、さまざまなコミュニティに関係づけられるさまざまな周辺言語を一人の個人が使い分けるといふこと、それ自体が性格の表示となるということになろう。これはあくまで一つの道にすぎないが、考慮する価値はあろう⁽⁸⁾。

ここまでの歩みをまとめよう。演技に必要とされるある種の言語使用の内実を本節で見してきた。そしてそれが情報伝達モデルや意図推測モデルでは扱いきれない周辺言語に関わることが明かされ、そうした周辺言語を扱う環境モデルという新しい言語観によって言語を捉える必要が指摘された。さらに環境からの制約にもとづいてさまざまな周辺言語を体系的に分類するという可能性が見出された。そうした分類が可能なら、それにもとづいて周辺言語を利用することで、さまざまな心理状態や他者との関係を表現する体系的な方法が手に入る。平田の演技論はまさしくこれを用いていたのだ。そしてこの方法をロボットに適用することも原理的には不可能ではないはずだ。また、使いうる周辺言語の組み合わせによって一定のコミュニティへの所属（話者の背景）が表明されうるといふこともわかった。それに加えて、そうして表現されるコミュニティの組み合わせによって性格を表わせるかもしれないということも示唆された。結果的に、周辺言語の分類が可能でさえあれば、それを一定に組み合わせることで、ロボットに自身の心理状態、所属コミュニティ、(もしかしたら性格も)を表現させることができるはずだ。これはまさに演技をするということにほかならない。周辺言語を適切に使わせることによって、ロボットに演技をさせることができるのだ。いまや冒頭の第一の問いは答えられた。実際、大阪大学で行われたロボット演劇で平田が試みていたことも、私の見たところでは、このようなことを実践しようとしているようだった。

4. 社会に参加するロボット

ここまででロボットが演技をするための方法を、言語的実践に焦点を当てて見てきた。最後に演技するロボットが持つ哲学的な意義について論じたい。

前節で述べたように、周辺言語を適切に使用するとき、ロボットは自身の属す環境（コミュニティ、心理状態、関係）を表示しうる。もちろんこの「適切に」というのが問題になるだろうが、「演技」という観点からはこの問題を無視することができる。なぜなら舞台上では、周辺言語の使用が適切になるように周囲の状況、用いるべき言葉などがあらかじめうまく決められているからだ。それゆえこのようなロボットは、少なくとも演劇の内部では、環境の表現を適切に行い、結果的に自分自身を一定の環境に属す存在として提示する。これは何を意味するのか。

河野(2004)は、心というものが本質的に身体と（自然的・社会的）環境に埋め込まれたものである（「世界内存在」）ということを述べている。それによると、心と身体と環境とは、それぞれ互いに交換可能なものだということになる。それゆえロボットの心を論じるときに、脳状態（に類するプログラム）のみを問題にしてもうまくいかない。心と身体と環境は常にセットで考えなければならない。本稿で「環境」と呼んできたものは、主にこのうちの「社会的環境」に当たるだろう。

ロボットのプログラムや、ロボットの身体、自然的環境についてはこれまでも数多く論じられてきている。だが、社会的環境についてはどうだろうか。本稿は、周辺言語と社会的環境の関係を問題にした。そして一定の組み合わせで周辺言語を身に付けることが、ある社会的環境への所属を示すことと緩やかに対応する可能性を指摘した。これはロボットを、演劇という理想化された条件下にせよ、社会的環境に参加しているかのように見せる方法につながるだろう。このことは、河野が重視するロボットの世界内存在というものに関しても、何らかの貢献となりうると思われる。

また本稿では言語の環境モデルを提示し、これまでの言語研究で前提とされてきた言語観に変わる新しい視点を導入する必要性を示した。これはロボット研究の観点からも重要だ。いわゆるチューリング・テストが紹介された Turing(1950)はもちろん、それを強く批判した Searle(1984)でも、そこで取られているのはあくまで言語の情報伝達モデル、もしくはせいぜい意図推測モデルだった。しかしこうした言語観に従った形で言語を身に付けている限り、チューリング・テストを突破しよう⁽⁹⁾が、「中国語の部屋」(Searle, 1984, chap. 2)の問題を克服して自然言語の意味論を習得しよう⁽¹⁰⁾が、いまだロボットの言語使用は自然なものには達しない。このことを、本稿の第三節の議論は明らかにする。必要なのは環境モデルにもとづいた言語習得なのだ。

最後に本稿で演劇の理想化という名のもとに、前提として処理した事柄について触れておく。問題のロボットが適切な自然言語の統語論と意味論を身につけていること、周辺言語を表現するのに十分な身体を備えていること、いわゆるフレーム問題をクリアし、物理的環境にうまく適応していること、さらにそうしたロボットを周囲の人間が受け入れていること、こうした事柄が演劇的理想化というトリックによって棚上げにされていた。いずれも前提とするにはかなり大きな事柄だ。本稿での議論が実際のロボット研究にわずかでも貢献しえるとしたら、これらの問題がいくらか解決されてからでなければならないが、そもそもこれらの問題が解決されえない種類のものだという可能性もないとはいえない。だが仮にこうした問題が解決されうるのなら、本稿で扱った周辺言語と社会的環境といった問題はロボット研究の次なる課題となりうるのではないか。

5. まとめ

ロボット演劇という試みを手掛かりに、ロボットに演技をさせるにはどうしたらいいか、そしてロボットが演技をするということがどのような意味を持つのかを考察した。第一の問いに対して、平田と定延を導き手に、言語の環境モデルという新しい言語観、そしてそれにもとづいた周辺言語の分類の必要性を主張した。また周辺言語と心理状態、コミュニケーション、性格（環境）といったものとの関係に触れ、一定の組み合わせで周辺言語を備えることで、ロボットの背後に一定の環境を表現することができる（演技をさせることができる）と論じた。これはロボットをめぐる哲学的議論の中で、二つの意義を持ちえる。第一に、ロボットを社会的環境の中に組み込む方法を、周辺言語というものを手掛かりに素描してみせたということであり、第二に、それをもとに従来の人工知能をめぐる議論で前提とされてきた言語観の不備を指摘したということだ。

もしも社会的環境に所属しえるロボットが実現したなら、それは数々のフィクションで描かれてきた「友人としてのロボット」に向けての大きな一歩となるだろう。私はそうしたロボットが世間に現れる日が来ることを、私のすぐ隣でタケオやモモコのようなロボットたちがおしゃべりに興じる日がくることを、心から待ち望んでいる。

註

- (1) ロボット演劇プロジェクト「働く私」。監督・脚本・演出：平田オリザ、テクニカルアドバイザー：石黒浩、ロボット側監督・プロデューサー：黒木一成、大阪大学21世紀懐徳堂多目的スタジオ。
- (2) wakamaru については、公式サイト [wakamaru.net \(http://www.mhi.co.jp/kobe/wakamaru/\)](http://www.mhi.co.jp/kobe/wakamaru/) を参照のこと。
- (3) 平田自身の表現。
- (4) ここまでにも何度となく用いてきた「使用」という語だが、これは必ずしも語用論的な事柄のみを表わしているわけではなく、かなり緩やかに用いている。本稿で扱う言語の性質が、言語の語用論的性質で

はなく、その言語自体に備わった性質であるということ、これはいかにもありそうなことであり、実際の可能性はかなり高いと思われる。つまり本稿での「使用」は、語用論的に適切な振る舞いをするということのみでなく、意味論の習得をも含んでいる。

(5) Grice(1989)では非言語的発話も扱われているが、情報伝達モデルでは通常、非言語的な発話は考慮されない。そのため、情報伝達モデルが周辺言語を扱いきれるかどうかという問いは、そもそも奇妙なものと思われるかもしれない。だがここでは、周辺言語に含まれる現象のうち、非言語的なものはもちろん、とりわけ言語的なものでさえ既存のモデルでは扱えないということを示そうとしていると考えてほしい。

(6) りきむことでその部分の強調を意図していると説明することは可能かもしれない。だがそうすると今度は、同じ表現についてりきむ権利がある人となない人がいるという事実を説明できない(定延, 2000, chap. 6)

(7) 情報伝達モデルでの発話表現が示す情報というものと、意図推測モデルでの話者の意図なるものを、それらが話者の関わっているものの一部であるという意味で広く「環境」という概念のもとに包括することができるなら、この新しいモデルは既存の二つのモデルを内包するものとなりうるかもしれない。

(8) Stiegler の共同体論に従った形ではないが、周辺言語の組み合わせによって性格を表現するということは、たとえば漫画などでデフォルメされた仕方でも実践されている(cf. 金水, 2003)。このような例からは、性格と周辺言語の組み合わせとの何らかの緩やかな対応というものが、われわれの素朴な実感にも含まれているということが理解されるだろう。

(9) もっとも、従来の言語モデルに従ったままでチューリング・テストを突破するロボットというものが本当に可能なのかというのは、かなり疑わしいように思われる。というのも、そもそも情報伝達のみの特化した言語実践というものは、人間の言語実践とはずいぶん異なるのだから。そもそもこれが本稿が論じていることの一つでもあった。チューリング・テストに関する、情報伝達以外の言語の側面の重要性は、Grice(1989)の枠組みに沿った形ながら Saygin & Cicekli(2002)なども具体的なデータとともに示している。

(10) 「中国語の部屋」とは、統語論を身に付けることが意味論の習得とは無関係であることを示す Searle の思考実験。ここでの Searle の議論に根本的な勘違いが含まれているということ、そしてそれゆえに「中国語の部屋」が人工知能に対する決定的な反駁とはならないということについては、柴田(2001, chap. 3)を参照のこと。

文献

- 河野哲也. (2004). 「存在の具体性——世界内存在と認知」, 信原幸弘編, 『シリーズ心の哲学Ⅱ ロボット篇』, 勁草書房.
- 金水敏. (2003). 『ヴァーチャル日本語 役割語の謎』, 岩波書店.
- 柴田正良. (2001). 『ロボットの心』, 講談社.
- 定延利之. (2000). 『認知言語論』, 大修館書店.
- (2005). 『ささやく恋人、りきむレポーター』, 岩波書店.
- 平田オリザ. (1995). 『現代口語演劇のために』, 晩聲社.
- (2004). 『演技と演出』, 講談社.
- Grice, P. (1989). *Studies in the Way of Words*, Cambridge: Harvard University Press. (1998, 清塚邦彦訳, 『論理と会話』, 勁草書房)
- Saygin & Cicekli. (2002). 'Pragmatics in Human-Computer Conversations', *Journal of Pragmatics*, 34, pp. 227-58.
- Searle, J. (1984). *Minds, Brains and Science*, Cambridge: Harvard University Press.
- Stiegler, B. (2003). *Aimer, S'Aimer, Nous Aimer: du 11 Septembre au 21 Avril*, Paris: Galilée. (2007, ガブリエル・メラランベルジェ・メラランベルジェ真紀訳, 『愛するということ——「自分」を、そして「われわれ」を』, 新評論)
- Trudgill, P. (1972). *Sociolinguistics: An Introduction*, Harmondsworth: Penguin. (1975, 土田滋訳, 『言語と社会』, 岩波書店)
- Turing, A. (1950). 'Machinery and Intelligence', *Mind*, 59, pp. 433-60.