

身近な役割モデルの存在と英語学習の関連

—制御焦点に着目して—

三和秀平¹ 外山美樹² 長峯聖人³ 湯立⁴ 海沼亮⁵ 相川充⁶

^{1,2,3,4,5,6} 教育テスト研究センター ¹ 信州大学学術研究院教育学系

^{2,4,6} 筑波大学人間系 ^{3,5} 筑波大学人間総合科学研究科

本研究の目的は、役割モデルの存在と制御焦点が英語学習へのエンゲージメント、および英語の成績に与える影響を検討することであった。促進焦点の個人は“こうになりたい”と思えるようなポジティブ役割モデルの存在により、防止焦点の個人は“こうなりたくない”と思うようなネガティブ役割モデルの存在により、それぞれエンゲージメントや成績の向上がみられることが想定された。大学生 172 名を対象に質問紙調査を行った結果、英語の成績を従属変数とした際に、促進焦点の個人はポジティブ役割モデルが身近にいる場合に高い成績を示していた。一方で、防止焦点においてはネガティブ役割モデルがいることによる効果は見られなかった。また、エンゲージメントを従属変数とした際には、想定された関連はみられなかった。防止焦点とネガティブ役割モデルの関連や、エンゲージメントに与える影響については今後検討の余地がある。

キーワード：制御焦点，役割モデル，エンゲージメント，TOEIC，英語

1. 問題と目的

英語を流暢に話していたりテストで高い点数を取っていたりする人を見たときに、あの人のようになりたいと思うことがあるだろう。一方で、英語をうまく話すことができなかつたりテストで悪い点数を取っていたりする人を見たときには、あの人のようにならないようにしようと思うことがあるだろう。このように、他者の存在は私たちの動機づけや行動に影響を与えるが、他者の存在が与える影響は人によって異なることが想定される。本研究では、その影響の違いにかかわる個人差として制御焦点 (Higgins, 1997) に着目する。

Higgins (1997) は人の目標志向性を促進焦点と防止焦点に分類した。促進焦点は成功への接近を目指し、防止焦点は失敗の回避を目指す。Lockwood, Jordan, & Kunda (2002) は制御焦点に着目し、ポジティブまたはネガティブな役割モデルとの関連について検討した。ポジティブ役割モデルは、成功や幸福を経験している人など“こうになりたい”と思えるような人物である。一方でネガティブ役割モデルは、失敗や不幸を経験している人など“こうなりたくない”と思うような人物である。Lockwood et al. (2002) の研究では、ポジティブ役割モデルは人に大きな希望や目指すべき目標を持たせるものであるため、ポジティブ役割モデルの提示により促進焦点の個人の動機づけが高まることが、一方でネガティブ役割モデルは人に同じような失敗を回避するような目標を持たせるため、ネガティブ役割モデルの提示により防止焦点の個人の動機づけが高まることがそれぞれ示されている。

上記のような制御焦点と役割モデルの関係は、学業場面においてもみられることが想定されるが、実際の学業場面での効果は十分に検証されていない。そこで、本研究では外国語大学の学生を対象として、学生の関与度の高い英語学習の場面に着目し、制御焦点と役割モデルの存在が、学習者のエンゲージメントおよび英語テスト成績に与える影響を検討

する。促進焦点の個人はポジティブ役割モデルがいることで、防止焦点の個人はネガティブ役割モデルがいることで、エンゲージメントやテスト成績につながるものが想定される。

2. 方法

2.1 調査協力者

調査協力者は関西地方の大学生 172 名（男性 52 名，女性 120 名），平均年齢は 20.081 歳（ $SD=1.361$ ）であった。協力者はいずれも外国語関連の学部に所属していた。

2.2 使用尺度

①制御焦点：Promotion / Prevention Focus Scale 邦訳版（尾崎・唐沢, 2011）について尋ねた（16 項目 7 件法）。得点化においては、促進焦点の得点から防止焦点の得点を引き、相対的制御焦点の得点を算出した。②ポジティブ役割モデル：英語を学ぶにあたりこうなりたと思う他者はいるのかについて、“いる”または“いない”のいずれかを選択するように回答を求めた。また、“いる”と回答した場合には、その人はどの程度身近な存在であるかについて 5 件法で尋ね、身近な程度を測定した。③ネガティブ役割モデル：英語を学ぶにあたりこうなりたくないと思う他者はいるかについて、“いる”または“いない”のいずれかを選択するように回答を求めた。また、“いる”と回答した場合には、その人はどの程度身近な存在であるかについて 5 件法で尋ね、身近な程度を測定した。④エンゲージメント：梅本・田中（2016）で使用された行動エンゲージメント（4 項目 5 件法）と感情エンゲージメント（4 項目 5 件法）について、英語学習の文脈に合わせて修正したうえで尋ねた。⑤TOEIC：TOEIC の点数を研究で使用することに承諾を求めた。研究での点数の使用に承諾を得られた学生には学籍番号の記入を求めた。そして、後日大学の事務を通して 80 名分の協力者の点数の報告を受けた。分析にはこれまでの最高得点を使用した。なお、その他の項目も尋ねたが本報告では省略した。本調査の内容は第一著者が調査当時所属していた機関の研究倫理委員会の承認を得た。

3. 結果と考察

各変数の α 係数は .835～.887 であり、十分な値を示した。

身近な役割モデルの有無の群分け 他者との比較において、心理的な距離の近さは自己評価に対して大きな影響力を持つ（下田, 2013）ことが指摘されている。そこで、相手との心理的な距離を考慮し、役割モデルがいると回答した者の中でモデルとの身近な程度が 3 以上であった場合には身近な役割モデル有りとした。一方で、役割モデルがいないと回答した場合、または身近な程度が 2 以下であった場合には身近な役割モデル無しとした。そして、ポジティブ役割モデル、ネガティブ役割モデルそれぞれにおいて、有り群を 1、無し群を 0 とコード化した。

役割モデルの有無および制御焦点と英語学習の関連 役割モデルの有無および制御焦点と英語学習の関連を検討するために、階層的重回帰分析を行った（Table 1）。Step 1 では、学年、制御焦点、役割モデルの有無を、step 2 では制御焦点と役割モデルの有無の交互作用項を投入した。その結果、エンゲージメントを従属変数とした際には、step 1 でポジティブ役割モデルの有無と行動エンゲージメント（ $\beta = .346, p < .001$ ）・感情エンゲージメント（ $\beta = .233, p = .003$ ）が正の関連を示し、ポジティブ役割モデルが身近にいることで、エンゲージメントが高まること示された。続く step 2 では行動エンゲージメント（ $\Delta R^2 = .004, p = .643$ ）、感情エンゲージメント（ $\Delta R^2 = .008, p = .476$ ）ともに R^2 の増加量および交互作用は有意とならなかった。

Table 1 制御焦点および役割モデルの有無とエンゲージメント, TOEICの関連

従属変数	行動エンゲージメント		感情エンゲージメント		TOEIC	
	β	95% CI	β	95% CI	β	95% CI
step 1						
学年	-.277 **	[-.412 , -.141]	-.119	[-.267 , .030]	.508 **	[.305 , .712]
制御焦点	.092	[-.043 , .227]	.100	[-.049 , .248]	.003	[-.199 , .205]
ポジティブ役割モデル	.346 **	[.208 , .484]	.233 **	[.082 , .385]	.042	[-.160 , .245]
ネガティブ役割モデル	.127	[-.011 , .265]	.070	[-.082 , .221]	.025	[-.179 , .229]
step 2						
学年	-.285 **	[-.421 , -.148]	-.130	[-.280 , .020]	.449 **	[.244 , .654]
制御焦点	.093	[-.045 , .230]	.102	[-.048 , .253]	.053	[-.159 , .265]
ポジティブ役割モデル	.342 **	[.202 , .481]	.228 **	[.075 , .381]	.018	[-.179 , .216]
ネガティブ役割モデル	.131	[-.007 , .270]	.075	[-.077 , .227]	.039	[-.160 , .238]
制御焦点×ポジ	.066	[-.077 , .209]	.090	[-.067 , .247]	.261 *	[.056 , .467]
制御焦点×ネガ	-.004	[-.148 , .140]	-.009	[-.149 , .166]	-.010	[-.221 , .200]
R^2 (Step 1)	.251 **		.096 **		.265 **	
R^2 (Step 2)	.255 **	ΔR^2 .004	.105 **	ΔR^2 .008	.326 **	ΔR^2 .062 *

注1) ** $p < .01$, * $p < .05$

注2) ポジはポジティブ役割モデル(1. 有り, 0. 無し)を, ネガはネガティブ役割モデル(1. 有り, 0. 無し)を表す。

TOEIC を従属変数とした際には step 2 で R^2 の増加分 ($\Delta R^2 = .062, p = .046$) および, 制御焦点とポジティブ役割モデルの交互作用が有意であった ($\beta = .261, p = .013$)。そこで単純傾斜分析を行ったところ (Figure 1), 相対的促進焦点 ($M + 1SD$) において傾斜が有意であり ($\beta = .307, p = .036$), ポジティブ役割モデルがいる場合に点数が高かった。一方で, 相対的防止焦点 ($M - 1SD$) においては傾斜が有意ではなかった ($\beta = -.270, p = .097$)。

以上より, 促進焦点の個人は身近に“こうなりたい”と思えるようなポジティブ役割モデルがいることで, 英語のテストでの高い得点につながることを示された。成功や獲得を目指す促進焦点の個人は, ポジティブ役割モデルに接近しようとした結果, 高いパフォーマンスにつながったことが考えられる。一方で, 動機づけの指標であるエンゲージメントに関してはそのような効果は見られなかった。そのため, なぜ高い点数につながったのかについては, 明らかとなっていない。適合した役割モデルの存在により動機づけが高まりパフォーマンスが向上するのではなく, 身近なポジティブ役割モデルが用いていたような効果的な学習方略を真似するなどして, 学習の質が向上したため成績向上につながった可能性なども考えられる。今後はパフォーマンスにつながるプロセスについても検討する必要がある。

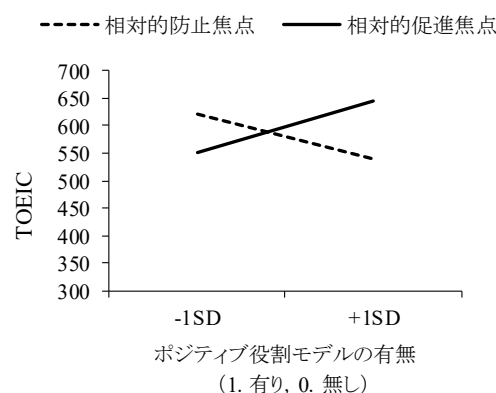


Figure 1 制御焦点, ポジティブ役割モデルとTOEICの関連

4. 参考文献

Higgins, E.T. (1997). Beyond pleasure and pain. *American Psychologist*, 52: 1280-1300.

Lockwood, P., Jordan, C. H., & Kunda, Z. (2002). Motivation by positive or negative role models: Regulatory focus determines who will best inspire us. *Journal of Personality and Social Psychology*, 83: 854-864.

尾崎由佳・唐沢かおり(2011). 自己に対する評価と接近回避試行の関係性—制御焦点理論に基づく検討— *心理学研究*, 82: 450-458.

下田俊介(2013). 自己評価維持モデルと拡張自己評価維持モデルに関する研究の概観 *東洋大学 21世紀ヒューマン・インタラクション・リサーチ・センター研究年報*, 10: 51-60.

梅本貴豊・伊藤崇達・田中健史朗(2016). 調整方略, 感情のおよび行動的エンゲージメント, 学業成果の関連 *心理学研究*, 87: 334-342.

三和 秀平, 外山 美樹, 長峯 聖人, 湯 立, 海沼 亮, 相川 充