

(別紙 2)

## 論文審査の結果の要旨

氏名 尾崎 由佳

本論文は、自己観のポジティブさ・ネガティブさが、利得接近や損失回避における自己制御過程に対して及ぼす影響についてのモデルを構築し、その妥当性を実証的に検討したものである。モデルでは、利得の存在に接近し不在を回避する「促進焦点」と、損失を回避しその不在に接近する「予防焦点」という異なる制御焦点のあり方に着目し、自己観が各制御焦点下で利得や損失への接近・回避傾向に及ぼすフィードバック効果に関するメカニズムが論じられている。

序章は、自己の果たす機能、特に自己認知機能や自己制御機能に関する過去の研究の知見を概観し、自己認知機能と自己制御機能の相互影響過程に関するモデルが欠けていることを指摘し、制御焦点に着目することにより、自己認知機能と自己制御機能の関係に関する精緻なモデル構築が可能であることを主張する。その上で、促進焦点の下では、自己観のポジティブさが高いほど利得接近が志向されるのに対して、予防焦点の下では、自己観のネガティブさが高いほど損失回避が志向されることを予測する「自己観のフィードバックモデル」を提案した。

第1部は自己観と利得接近・損失回避志向性との相関関係を検討した4つの研究報告からなる。研究1では利得接近・損失回避志向性を測定するための尺度開発が行われ、その尺度を用いて研究2では自尊心と各志向性の関係を、また、研究3と研究4では自己観のポジティブさ・ネガティブさと各志向性との関係を検討した。その結果、自己観がポジティブであるほど、利得接近志向が強く、自己観がネガティブであるほど、損失回避志向が強いという関係が実証された。

第2部は、第1部で明らかにされた自己観と利得接近・損失回避志向性との関係を、制御焦点の活性化および自己観の実験的操作により確認した。制御焦点の活性化のみを操作した研究5、6、および制御焦点と自己観の両者を操作した研究7、8で、部分的に制御焦点や自己観の効果が予測どおりに得られなかったところがあったものの、全体としては、自己観のポジティブさと利得接近志向性、また自己観のネガティブさと損失回避志向性との関係が、第1部の結果と整合的であることが示され、「自己観のフィードバックモデル」の主張の妥当性が検証された。

本研究の成果は、自己観のポジティブさ・ネガティブさの認知という自己認知システムが、利得接近や損失回避に関わる自己制御過程に対して、フィードバック機能を果たすことを明らかにし、柔軟な目標達成行動の調整に自己認知が関与することを示唆する自己制御モデルを提案したことである。自己制御システムの中で、このフィードバック機能が適応的に機能する条件や、戦略的な制御志向性の変更、また自己認知から生じる感情が制御志向性の変更に関与する過程など、モデルの精緻化に向けていくつかの課題が残っているが、自己認知システムと自己制御システムが互いにどのように連携し、どのような機能的貢献を果たしているのかという重要な問題を解明するために、本研究の成果は大きく寄与するものであると考える。本審査委員会は、本論文が博士（社会心理学）の学位を授与するにふさわしいものであるとの結論に達した。