

習得回避目標が課題遂行失敗後の反応時間に 及ぼす影響

— ベイズ推定を用いた検討 —

○徳岡 大¹・井解良優基²

(¹高松大学大学発達科学部・²奈良教育大学教育学部)

目的

達成目標理論には、習得目標—遂行目標に接近—回避の回避の概念を組み合わせ、習得接近目標、習得回避目標、遂行接近目標と遂行回避目標を仮定する 2×2 達成目標モデルがある (Elliot & McGregor, 2001)。習得回避目標を強く意識することは、他の3つの目標と比べて稀有であると指摘されているが、習得回避目標の典型例としては、間違いをしないようにする完璧主義者が挙げられている。

習得回避目標は、概念としては習得接近目標と区別され、不安やネガティブ感情との正の関連が示されている。しかし、課題成績や学習方略との関連については、特異的な影響を報告する研究がほとんどない。習得回避目標が学習にどのような影響を与えるのか明らかになっていない。

習得回避目標が有能さの喪失回避を目指す目標であるならば、課題に対して失敗しないように慎重に取り組むことが予測される。また、不安感情と正の関連が示されていることから、習得回避目標は行動の抑制と関わることが予測される。

本研究では、Wisconsin カード分類課題を用いて、正答後と誤答後の反応時間に着目し、習得回避目標に特異的な認知処理過程を明らかにすることを目的とする。

方法

実験参加者 大学生および大学院生 134名が実験に参加し、習得回避目標条件、習得接近目標条件、遂行回避目標条件、統制条件の4群に割り当てられた。

課題 Wisconsin カード分類課題を 120 試行実施した。課題は PsychoToolKit を用いて作成し、10 試行ごとに分類基準が変わるように作成した。

達成目標の操作 達成目標を実験場面で操作した先行研究 (Van Yperen, Elliot, & Anseel, 2009) を参考に、4つの達成目標のそれぞれを強調する教示を課題の開始前に提示した。

調査内容 実験中の不安について、状態不安を

測定する STAI の 20 項目を用いた。操作チェックのため、達成目標尺度 (AGQ-R) を実施した。

手続き 達成目標を操作する教示と課題の教示を提示し、分類課題を実施、最後に状態不安と達成目標の操作チェックの調査を実施した。

結果

各試行の反応時間を従属変数に、ex-gaussian 分布を当てはめた一般化線形混合モデルをベイズ推定により推定した。独立変数には、ランダム効果として各参加者の効果を、固定効果として前試行の反応時間、次試行ダミー変数 (正答後試行を 0, 誤答後試行を 1)、習得回避目標を基準にした 3 条件のダミー変数、状態不安、および前試行の反応時間を除いた交互作用項を加えた。その結果、各条件と試行ダミーの交互作用項の回帰係数がそれぞれ 95% 信用区間 ([-95.03, -23.40], [-80.14, -10.87], [-88.40, -17.11]) に 0 を含まなかった。反応時間の違いをみると、習得回避目標は誤答後試行において反応時間が特異的に遅くなることが示された。また、習得接近目標条件ダミー、試行ダミーと状態不安の 3 要因の交互作用の回帰係数は、90% 信用区間 ([9.04, 178.63]) に 0 を含まなかった。習得回避目標は不安の高さによらず誤答後試行で反応時間が遅くなる一方で、習得接近目標は、不安の高い人において誤答後試行で反応時間が遅くなる傾向にあることが示された。

考察

本研究の結果から、習得回避目標が習得接近目標や遂行回避目標とは異なる目標として機能すると考えられる。習得回避目標は、認知処理に特異的に影響するのは失敗を経験した直後のみであり、限定された状況でのみ効果をもつことが示唆された。このことは、先行研究において習得回避目標と関連する学習方略が研究によって一貫しないことや、習得接近目標と弁別できなかった理由について、課題の特性や学習者の状況を統制できなかったためであることを示唆する。