

多元的無知の生起過程のモデル化

平川真

(広島大学大学院教育学研究科・情報科学部)

目的

多元的無知 (Katz & Allport, 1931) は個人と社会を結ぶ循環過程を含んだ現象であり, Bjerring, Hansen, & Pedersen (2014) は, 以下の4つの条件を全て満たした状態であるとした。①ある集団の全ての成員がある命題 P を信じる。②全ての成員が, 他の成員は $\neg P$ を信じていると信じる。③全ての成員が, P についての個人的な信念に反して行動する。④全ての成員が他の成員の行動を, 他の成員の P についての信念の証拠として捉える。

この定義に示されていることは, 「自分の信念と他者の信念を参照し, 行動を決定する」という過程と, 「その個人の行動を他の行為者が他者の信念の証拠として利用する」という過程である。

本研究では, 前者の過程に注目し, 「多数派意見を推測したのち, 自分の意見を表明するか, 自分の意見とは逆の意見を表明するか, 沈黙するかを選択する」という個人の意味決定過程をモデル化し, 多元的無知の生起について検討する。

方法

個人が「意見 A に賛成」と「意見 B に賛成」のどちらかの信念をもつという状況を想定し, 以下の6つのパラメタを設定した。①ある個人が意見 A をもつ確率 (A_p), ②ある個人が意見 A が多数派だと想定する確率 (A_o), ③自分の意見が多数派であると信じる場合に, 沈黙する確率 (p_c), ④自分の意見が多数派ではないと信じる場合に, 沈黙する確率 (p_i), ⑤自分の意見が多数派であると信じる場合に, 自分がもつ意見を表明する確率 (q_c), ⑥自分の意見が多数派ではないと信じる場合に, 自分がもつ意見を表明する確率 (q_i), である。ここで $(1-q_c)$ と $(1-q_i)$ は, 自分が持つ意見とは逆の意見を表明する確率とする。

これらのパラメタが定めれば, 1) 意見 A を表明する人の比率, 2) 意見 B を表明する人の比率, 3) 意見を表明しない人の比率が求まる。パラメタを変化させたときに, 意見を表明する人の中でどちらの意見が多数派となるかを把握することで, 各パラメタが多元的無知の発生にどのような影響を与えるのかを検討できる。

結果と考察

$A_p = 0.8$, $q_c = 0.9$ に固定した結果を示す。 $A_p = 0.8$ は, 実際には意見 A が多数派であることを意味する。 $q_c = 0.9$ の設定は, 多数派であると信じる場合に自分の意見とは逆の意見を表明することは少ないという直観を反映させたものである。

各パラメタの設定状態での, 意見 A を表明する者の比率について, ヒートマップの形で示した (Figure 1)。赤い部分は, 意見 A を表明する者の比率が 0.5 を超えており, 青い部分は 0.5 を下回っている。各列は少数派と認識した場合の沈黙確率の変化に対応し, 右にいくほど沈黙確率が高い。各行は意見 A が多数派であると認識する確率の変化に対応し, 下にいくほどその確率が高い。各パネルの縦軸は, 多数派と認識した場合に沈黙する確率であり, 横軸は少数派と認識した場合に自分の意見を表明する確率である。

実際の多数派を正しく認識している状況 (3 行目) では, 赤い部分が優勢であることから, 実際の多数派意見が表明される意見において少数派となる多元的無知状態は, 極一部であることがわかる。そのような状態が生じるのは, 多数派と認識した者が沈黙する確率が高く, 少数派と認識した者が自分の意見を表明する場合であった。一方で, 実際の多数派を誤認識する可能性が増すと (1, 2 行目), 先のケースとは逆に, 少数派と認識した場合に自分とは逆の意見を表明する特徴が, 多元的無知状態を作り出すことがわかる。多数派の認識の正確性によって, 多元的無知状態となりやすい行動傾向が異なることが示され, 今回のモデルだけでは, 多数派を正確に認識している状態から多元的無知状態に至り, そしてその状態が安定するということは説明できないと考えられる。

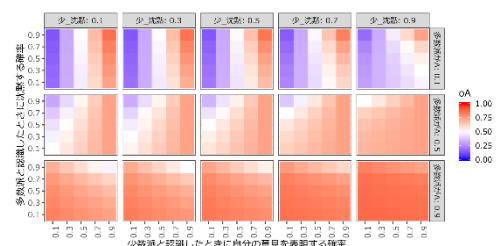


Figure 1. シミュレーション結果