혼성이론에 근거한 주관적 이동

김주식
(동양대학교)

Kim, Ju-Shik. 2002. A Study of Subjective Motion Based on Blending Theory. *The Linguistic Association of Korea Journal, 10*(3), 137-155. This study, based on blending theory developed by Fauconnier & Turner(1994), Fauconnier & Turner(1998) and Fauconnier(1997), attempted to explain subjective motion that does not describe motion but employs a motion verb. Blending theory, established as a branch of cognitive linguistics, has a unique semantics that meaning is constructed; blending is a cognitive process in which tow input spaces are corresponded through partial cross-space mapping, and the elements in these spaces are selectively projected into a third, blended space. Cross-space mapping is made possible due to generic space common to the two input spaces. Two input spaces, the blended space and the generic space constitute conceptual integration network in which the four spaces are all connected by projective links. The gist of this study is to justify apparently unsystematic and illogical fictive-motion expression on the theoretical basis. Further efforts should be made on corpus analysis to check if other seemingly illogical phenomena might be approached by the mechanism of blending theory. A controversy to be raised with blending theory is that it puts much more weight on seemingly illogical linguistic phenomena than logical ones.

주제어(key words): 혼성이론(blending theory), 주관적 이동(subjective motion), 개념적 통합 망(conceptual integration network), 혼성공간(blending space)

1. 서론

정적인 직선 모형의 실체가 뻗어 있는 현상을 나타내는데 이동동사가 때때로 사용되는 경우를 많은 언어에서 볼 수 있다. 다음은 영어와 한국어에서 볼 수 있는 예이다.

(1) a. The highway runs through the plain.
b. The mountain range goes from Canada to Mexico.
(2) a. 고속도로가 평지를 통해 뻗어가고 있다.
b. 산맥이 캐나다에서 멕시코로 뻗어가고 있다.

이런 문장들은 어떤 의미에서 모순을 안고 있다. 비이동체인 고속도로와 산맥이 run 및 go와 같은 이동동사와 함께 사용되고 있다는 점에서, 이동과 비이동이 사이에 마찰이 있음을 알 수 있다. 주관적 이동(subjective motion) 혹은 가상이동(fictive motion)이라고 불리는 (1-2)와 같은 표현들은 Jackendoff (1983), Ikegami(1970), Talmy(1983, 1989, 1990), Langacker(1987)와 같은 많은 학자들의 관심의 대상이었다. 본 논문에서는 혼성이론에서 입각해서 이동과 비이동이 동시에 전달되고 있는 가상이동의 표면적인 모순, 즉 주어 동사의 선택 제약 위배에 대한 동기를 부여코자 한다.

2. 가상이동 표현의 본성

2.1. 가상이동에 대한 선행 연구

(1-2)의 가상이동 표현은 언어학에서 다양하게 논의되고 있다. 그 논의들은 주로 가상이동 표현들이 이동을 포함하고 있는지, 이동을 포함하고 있다면 이동체가 무엇인가에 집중되어 왔다. 가상이동에 대한 첫 번째 논의는 Jackendoff(1983)에서 볼 수 있는데, 그는 (1-2)에 사용되는 동사가 이동동사가 아니라 확장동사(verbs of extent)라고 주장한다. 더욱이 그는 가상이동 표현의 주어가 이동하고 있지 않다는 점을 지적하면서, 객관적인 이동표현의 경우에는 주어가 시간의 경과에 따라 이동 경로의 각 지점을 차지하면서 경로를 가로지르지만, 가상이동의 경우에 주어는 특정 시점에서 전체 경로를 다 차지하고 있는 것으로 간주한다. 그는 가상이동과 객관적 이동 사이의 차이를 다음과 같은 의미표상으로 나타낼 수 있다.

(3) a. [State GO_{EXT}(Thing X], [Path y])]
b. [Event GO(Thing X], [Path y])]

그러나 Jackendoff는 (1-2)에서 사용되는 대부분의 확장동사가 이동동사로도 사용될 수 있으며, 이런 사실이 설명될 수 있다고 지적한다. 그의 설명은 함수 GO_{EXT}와 GO 사이의 관계에 입각한다. 그는 다음과 같은 제안을 한다. 첫째, GO_{EXT}와 GO는 사실상 구별되는 함수가 아니라, 그 둘은 GO 함수가 [EVENT]의 자질인지 혹은 [STATE]의 자질인지에 따라 차이가 난다. 둘째, 이런 두 함수는 구별되지만, 상당한 내적구조를 공유하고 있다. 두 제안 중 어떤 것을 받아들이던 간에, 함수 GO_{EXT}는 공간을 차지하고 있는 실체와 이동 경로라는 두 개의 논항을 취한다. 따라서 그가 제시한 가상이동 표현에 대한 의미표상에는 가상의 이동체가 없다.

반면에 Ikegami(1970)는 가상이동에 표현되지 않은 가상의 이동체가 있음을 지적한다. 가상이동을 논의하면서, 그는 이런 표현을 가능하게 하는 두 가지 요인을 지적한다. 첫째, 가상이동 표현의 주어의 지시물은 비구별적 실체(non-discrete entity)로 이해된다. 둘째, 이런 가상이동 표현의 용법은 이동을 지시하는 동사가 이동의 결과로 초래된 상태를 지시하도록 전이되는 경우와 관련이 있다. 더욱이 Ikegami(1970, p. 92)는 (1-2)와 같은 문장에서 주어인 고속도로와 산맥은 어떤 의미에서 "누군가가 그것을 따라 갈 때(as one goes along it)" 확장되는 것으로 간주된다라고 말한다. 이런 그의 말에서, 표현되지 않은 가상의 이동체가 있으며, 그 이동체의 이동하는 주의 초점이 가상이동 표현을 가능하게 한다는 것을 추리할 수 있다.

가상이동과 같이 객관적 이동이 없는 이동표현에서 표현되지 않는 가상의 이동체가 포함되어 있다는 점을 가장 먼저 명시적으로 설명한 사람은 Talmy(1983)이다. Talmy(1983, p. 236)에 따르면, (1-2)와 같은 가상이동 표현은 "conceptualized as having a leading edge that is in virtual motion, or as being scanned along its length by one's focus of attention - as is generally indicated by verbs that [...] suggest movement"일 때 가능하다. 가상이동에 관여한 이동이 주의 초점이라는 Talmy의 생각은 객관적 이동이 없는 가상이동 표현을 자연스럽게 설명해 준다.

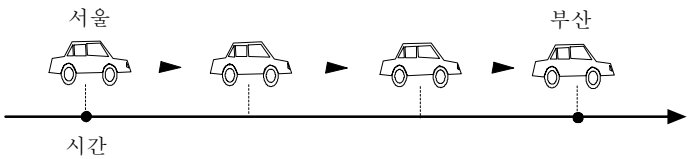
Langacker(1987) 또한 주관적 이동이라는 용어를 사용하면서 Talmy와 유사

한 제안을 한다. 그는 가상이동 표현에 화자의 심적주사(mental scanning)가 관여하고 있는데, 화자는 그 표현의 주어인 비이동체의 위치를 심적으로 따라가는 것이라고 주장한다. 이것이 무엇을 의미하는지 보기 위해, 다음 두 문장을 비교해 본다.

(4) a. The car ran from Seoul to Pusan.
b. The highway runs from Seoul to Pusan.

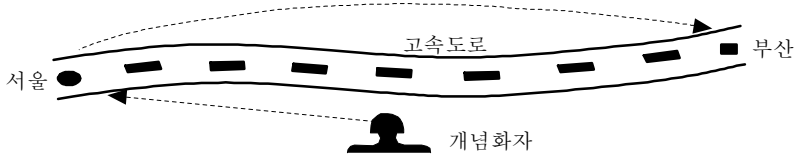
(4a)에서는 실제로 자동차가 두 도시 사이를 이동해 간다. 이와 같은 물리적 이동, 즉 객관적 이동은 각기 순간 순간에 대응하는 상태 관계의 각 단면을 시간의 흐름에 따라 조립하고 전개해 가는 연속주사(sequential scanning)를 채택한다. 이것은 다음과 같이 나타낼 수 있다(임지룡 1998, p. 200).

그림 1. The car ran from Seoul to Pusan에 대한 연속주사



한편 (4b)에서는 실제로 고속도로가 두 도시 사이를 이동하는 것은 아니다. 오히려 이 경우 이동의 근원은 물리적인 실체가 아니라 화자의 심적 시선인 것이다. 즉 고속도로가 이동해 가는 것이 아니라 화자가 심적으로 두 도시 사이의 고속도로를 따라가고 있는 것이다. 여기에서는 물리적 이동이 없지만 개념화자는 특별한 방향에서 심리적 경로를 따라 나아가며 시간이 경과됨에 따라 단일의 지점에서 전체 경로를 점유한다. 이것은 다음과 같이 나타낼 수 있다(임지룡 1998, p. 200).

그림 2. The highway runs from Seoul to Pusan의 심적주사



Langacker(1987, p. 175)에서는 심적주사를 요약주사의 하위 유형으로 파악하였다[1]. 그는 가상이동 표현의 의미구조가 두 층위에서 조직된다고 한다. 한 층위에서 그런 표현은 이동을 나타내지만, 더 고차원의 층위에서는 상태를 나타낸다. 즉 문장 (1a)의 의미구조는 “The highway was in such a state that an object moving along it runs through the plain”과 같이 기술된다. 그는 또한 가상이동에 관여하는 이동체는 화자의 주의 초점이거나, 임의적 혹은 실제 이동체일 수 있는데, 이동체의 자질에 대한 상세성의 정도에 따라 이동체의 종류에 차이가 있다.

2.2. 가상이동에 대한 언어적 증거

Talmy와 Langacker가 주장하듯이, 가상이동 표현에는 주어와 구별되는 특정한 실체가 이동한다. 본 절에서는 가상이동에 일종의 이동이 관여하고 있다는 것에 대한 언어적 증거를 제시할 것이다. 이동이란 시간이 경과함에 따라 특정 실체의 위치에 변화가 있는 것으로 특징지워진다. 따라서 이동은 두 개의 본질적인 자질을 가지는데, 하나는 위치 변화라는 방향성(directionality)이며 다른 하나는 시간성(temporality)이다.

먼저 방향성에 대해 검토해보고자 한다. 가상이동 표현은 위치 변화 혹은 방향성의 개념을 포함한다. 이런 관점은 다음의 문장으로 예증된다.

---

1) Langacker(1991, p. 218)에서는 The balloon rose slowly를 연속주사의 보기로, The hill gently rises from the bank of the river를 심적주사의 보기로 제시한 바 있다.

(5) a. The road goes from Las Vegas to Los Angeles.
b. The road goes from Los Angeles to Las Vegas.
(6) a. The road descends from Bethel to Jericho.
b. The road descends from Jericho to Bethel.

(5)는 객관적인 실제이동이고, (6)은 주관적인 가상이동이다. Talmy(1983, 1989) 및 Langacker(1987)가 지적했듯이, 각 (a) 문장과 (b) 문장은 근원지와 목적지가 바뀌었다는 점에서 차이가 난다. 따라서 (a)와 (b) 사이의 차이는 이동의 방향성의 개념이 없이는 설명될 수 없다. 실제이동과 마찬가지로, 가상이동에도 방향성의 개념이 들어있음을 알 수 있다.

Talmy(1983)가 지적하듯이, 이런 종류의 방향성은 비이동의 상태동사에서는 찾을 수 없다. (7a)가 수용가능하지 않다는 사실은 근원지와 목적지를 나타내는 두 전치사구가 비이동동사와 사용될 수 없음을 보여준다. (7a)와 의미적으로 유사하지만 근원지와 목적지를 포함하지 않는 (7b)는 수용 가능한 문장으로 판명된다.

(7) a. *The road lay from Burney to Redding.
b. The road lay between Burney and Redding.

이것은 lie와 같은 동사는 위치 변화, 즉 방향성의 개념을 포함하지 않지만, (5-6)에 있는 go 및 descend와 같은 동사는 방향성의 개념을 포함한다는 것을 암시한다.

가상이동 표현에 방향성이 포함되어 있다는 사실은 go 및 come과 같은 직시동사(deictic verb)의 사용에 의해 다시 확인된다. 근원지와 목적지의 개념은 이런 직시동사의 의미에 중요한 성분이다. 이런 동사의 사용은 목적지에 관한 화자 혹은 청자의 상대적인 위치에 달려있다. 다음의 예에서와 같이, 가상이동을 표현하는데 사용되는 이런 동사 또한 화자 혹은 청자의 상대적인 위치에 따라 그 사용이 결정된다.

(8) a. They're on the road that comes into the farm.
b. They're on the road that goes into the farm.

(8a)는 화자나 청자가 목적지인 농장에 있을 때 수용가능하며, (8b)는 화자가 목적지인 농장에 있지 않을 때 수용 가능하다. 만일 이런 두 동사가 단순히 경로 위의 범위만을 나타내고 근원지와 목적지에 관한 방향성을 포함하지 않는다면, 이 두 문장은 동의적일 것이다. 따라서 두 문장 사이의 대조는 방향성이 가상이동 표현에 관여되어 있음을 암시한다.

가상이동에 대한 또 다른 언어적 증거는 가상이동 표현에서 가정되는 과정에 시간성의 개념이 있다는 것이다. 이 사실은 다음 문장으로 예증된다.

(9) The highway runs along the coast for a while.

이 문장에서 시간표현 for a while은 해안을 따라 행하는 이동이라는 과정의 지속성을 나타내는데 사용된다. 이런 현상은 추상적인 본성을 가진 이동이라는 과정이 관여되어 있다는 가정을 하지 않고서는 설명될 수 없다.

주목해야 할 점은 (9)에 있는 for a while이라는 시간표현이 고속도로가 해안을 따라 뻗어있는 상태의 지속성을 언급하는 것이 아니다는 것이다. 사실상 상태의 지속성은 다음에서와 같이 독립적으로 표현된다.

(10) For a long time the highway ran along the coast for only a short time (but now it runs along it for a long time).

위 예에 두 개의 for-구는 이런 문장의 의미표상이 두 개의 층위로 된 복잡한 구조를 가지고 있음을 암시한다. 한 층위에서 그 문장은 이동을 나타내며, 다른 층위에서는 상태를 나타낸다. (10)은 개략적으로 “The highway was for a long time in such a state that an object moving along it ran along the coast for only a short time”와 같은 의미표상으로 진술될 수 있다. (10)에서 두 for-구는 이런 두 가지 다른 층위의 의미표상에 관해서 해석된다. 즉 for a long time은 상태에 관해서 해석되며, for only a short time은 이동에 관해서 해석된다.

지금까지의 논의는 가상이동은 위치 변화인 방향성과 과정의 시간성 둘 다를 포함하고 있다는 것을 암시하는데, 이것은 결국 가상이동은 일종의 이동을 포함한다는 주장으로 귀결된다.

2.3. 가상이동의 구조

가상이동의 구조를 이해하기 위해서 가상이동 표현에 사용되는 이동동사를 이해하는 것이 필수조건이다. Talmy(1985, 1991)는 이동동사가 표현할 수 있는 몇 가지 인지적 성분을 제시하는데, FIGURE, GROUND, PATH, MOTION, MANNER, CAUSE가 그것이다. Talmy(1985)는 이동동사의 의미가 MOTION과 CAUSE 혹은 MOTION과 Manner를 융합(conflation)하는 것임을 증명한다. 다시 말해서, MOTION과 CAUSE의 융합 혹은 MOTION과 MANNER의 융합은 각기 다른 이동동사로 어휘화된다. 다음은 그 보기이다.

(11) a.	The pencil	rolled	off	the table.
	FIGURE	MOTION MANNER	PATH	GROUND
b.	The pencil	stuck	on	the table.
	FIGURE	MOTION CAUSE	PATH	GROUND

(11a)의 roll은 MOTION과 MANNER가 융합되어 있는 동사이고, (11b)의 stuck은 MOTION과 CAUSE가 융합되어 있는 동사이다.

고유 영어 이동동사의 지배적인 어휘화 패턴은 MOTION과 MANNER를 융합하고 PATH는 부사나 전치사로 표현되게 한다. 이런 어휘화 패턴을 따르는 영어 이동동사 예는 다음의 (12a)이다. 영어에는 또한 MOTION과 PATH를 융합하는 많은 이동동사들이 있는데, 그 예는 다음의 (12b)이다. 이런 동사에서 표현되는 PATH의 면은 경로의 형상과 위치에 관한 것이다. 이 유형에 속하는 이동동사는 대부분 로망스 언어에서 차용된 것들이다. 다음 (12c)와 같은 어떤 이동동사는 PATH와 MANNER 둘 다 포함하면서 특정한 방식으로 특정한 종류의 경로를 따라 행하는 이동을 나타내는 것처럼 보인다.

(12) a. MOTION + MANNER: walk, run, gallop, jog, totter, stride, stroll, tread, creep, crawl, rush, speed, hurry, swim, fly, drive, skate, row
b. MOTION + PATH: go, come, descend, ascend, curve, turn, swing, circle, cross, enter, pass, traverse, reach, zigzag, neander
c. MOTION + PATH + MANNER: ramble, wander, roam, cascade

지금까지 영어 이동동사가 MANNER나 PATH, 혹은 그 둘 다를 융합하느냐에 따라 세 가지 유형으로 나누어짐을 살펴보았다. 이동동사에서 MANNER와 PATH가 중요한 성분인데, 가상이동에서는 PATH가 의무적으로 표현된다는 특징이 있다. 반면에 MANNER가 PATH의 자질과 연상되는 자질을 나타내는데 사용되지 않는다면, MANNER는 표현되지 않는다는 또 다른 특징이 있다. 다음 예를 검토해 보고자 한다.

(13) a. John began to run.
b. *The road began to run.
c. The road began to run {straight/along the shore}.

(13)에서 동사 run은 MOTION + MANNER 형 이동동사이다. (13a)와 같이 객관적 이동을 표현할 때는 PATH의 특별한 면을 기술하는 전치사나 부사가 꼭 있어야 하는 것은 아니다. (13b.c)의 수용가능성의 차이를 통해 볼 수 있듯이, 가상이동을 표현할 때는 항상 PATH를 나타내는 표현이 있어야 한다. 더욱이 (13b)가 수용가능하지 않은 것은 가상이동의 경우에는 MANNER 자질은 표현되지 않아야 함에도 불구하고, 동사 run에 의해서 그것이 표현되고 있기 때문이다. 반면에, (13c)에서는 run이라는 이동동사에서 MANNER라는 자질이 표현되지만, 그것은 PATH 자질을 나타내는데 사용되기 때문에 가능하다.

다음은 MOTION + PATH 형 동사인 descend, ascend, curve가 사용되는 다음 가상이동을 검토해 보고자 한다.

(14) The road began to {descend, ascend, curve}.

(14)는 이런 동사들이 가상이동을 표현할 때 PATH를 기술하는 부사나 전치사를 요구하지 않음을 볼 수 있다.

정리를 하자면, 가상이동 표현에서는 PATH라는 개념이 MOTION + MANNER 형 이동동사의 경우에서는 부사나 전치사로 표현되며, MOTION + PATH 형 이동동사의 경우에는 그 자체에 PATH의 개념이 들어 있기 때문에, 독립적인 표현으로 꼭 표현될 필요가 없는 것이다. 더욱이, 가상이동에서는 MANNER 자질은 그것이 PATH 자질과 연상되는 자질을 표현하는데 사용되지 않는다면 표현되지 않아야 한다.

가상이동에 PATH 요소는 필수적인데 반해 MANNER 요소는 수의적이다는 사실은 MOTION + PATH 형 이동동사는 일반적으로 가상이동 표현에 사용되며, 대부분의 MOTION + MANNER 형 이동동사는 가상이동 표현에 사용되지 않음을 암시한다. 다음 두 예를 비교해 보라.

(15) a. The road {went into / zigzagged through / entered / reached} the forest.
b. *The road {walks / speeds / hurries / strides} through the park.

MOTION + PATH + MANNER 형 이동동사는 비록 MANNER 자질이 있지만, 이 자질은 PATH 자질과 연상되기 때문에 가상이동 표현에 사용된다. 다음이 그 예가 된다.

(16) The path {ramble / wander / roam / cascade}.

지금까지 가상이동 표현의 구조를 살펴보았는데, 가상이동에 가장 큰 문제는 가상이동 표현에 두 개념 사이에 모순이 있다는 점이다. 즉 주어진 상황에는 이동의 개념이 없음에도 불구하고 이동동사가 사용된다는 점에서 이동 개념과 비이동 개념이 가상이동 표현에 공존하고 있다는 것이다. 다음 장에서는 이런 불일치 및 부조화를 해결하기 위해서 혼성이론이 큰 역할을 차지함을 보일 것이다.

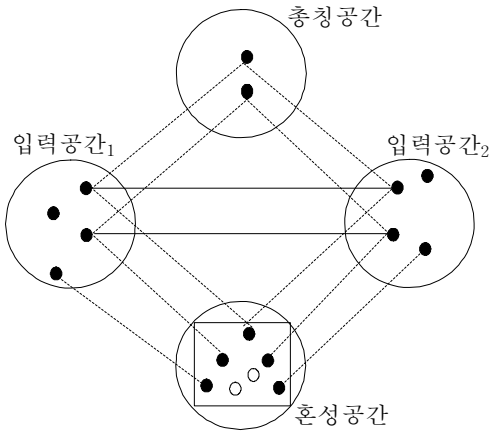
3. 혼성이론과 가상이동

3.1. 혼성이론의 본성

3.1.1. 혼성의 구조

혼성은 부분적인 공간횡단 사상을 통해서 두 입력공간을 대등하게 만들고, 두 입력공간의 요소들이 선택적으로 세 번째 공간인 혼성공간으로 투사되게 하는 인지과정이다. 공간횡단 사상은 네 번째 공간인 두 입력공간에 공통적인 총칭공간 때문에 가능하다.[2] 두 입력공간, 혼성공간, 총칭공간이라는 모든 네 공간은 투사적 고리를 통해서 연결되는 개념적 통합 망(conceptual integration network)을 구성한다. 이는 다음 형상으로 나타낼 수 있다(Fauconnier, 1997).

그림 3. 개념적 통합 망



2) 혼성이론에서 혼성공간과 총칭공간은 중간공간(middle space)라 불린다. 기존의 양영역 모형에는 근원영역과 목표영역이라는 두 영역만 설정되었으며, 여기에 새로운 두 공간이 설정되었다는 점에서 혼성이론의 네공간 모형은 개념적 은유 이론의 양영역 모형의 확장된 모형이라고 할 수 있다.

입력공간$_1$과 입력공간$_2$ 사이의 공간횡단 사상은 실선으로 표시되며, 각 입력공간의 요소들 모두가 사상되는 것은 아니다는 점에서 사상이 부분적이라고 말할 수 있다. 두 입력공간 사이의 부분적 공간횡단 사상은 그 두 공간에 공통적인 총칭공간에 의해 가능하다. 공간횡단 사상에 의해 연결되는 요소들은 다시 혼성공간으로 투사되는데 투사는 점선으로 표시된다. 두 입력공간의 요소들 모두가 혼성공간으로 투사되는 것은 아니라는 점에서 투사는 선택적이라고 말할 수 있다. 더욱이 두 입력공간의 요소가 혼성공간에서 하나의 요소로 융합되기도 하고, 각 입력공간의 요소가 독립적으로 혼성공간으로 투사되어 융합되지 않기도 한다. 마지막으로 혼성공간에는 입력공간들로부터 투사되지 않는 새로운 요소들이 형성되어 있으며, 이것들을 통해서 혼성공간에 발현구조(emergent structure)가 창조되며, 이것은 네모상자로 표시된다.

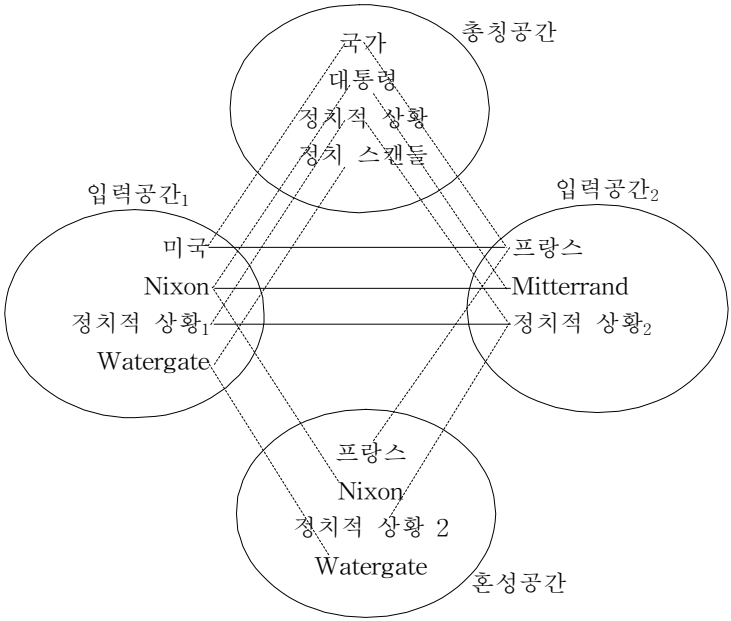
3.1.2. 실례 분석

이 단원에서는 다음과 같은 유추적인 반사실적 구문에서 혼성이 어떻게 작용하는지를 살펴본다.

(17) In France, Watergate would not have hurt Nixon.

Watergate와 Nixon은 미국의 정치제도에 관한 입력공간$_1$을 환기시키며, In France는 프랑스의 정치제도에 대한 입력공간$_2$를 환기시킨다. 물론 이 두 공간에 공통적인 총칭공간이 있는데, 그것은 “서양의 민주정치”에 대한 공간이다. (17)이 환기시키는 반사실적 공간이 있는데 그것은 혼성공간이다. 즉 입력공간$_1$에는 미국이라는 나라를 포함해서 미국의 정치적 상황, 닉슨 대통령, 워터게이트 사건이 요소로 설정되고, 입력공간$_2$에는 프랑스라는 나라 및 프랑스의 정치적 상황, 미트랑 대통령이 요소로 설정된다. 이렇게 설정된 두 입력공간에 입각해서 공간횡단 사상 및 투사가 작용해 다음과 같은 개념적 통합 망이 형성된다.

그림 4. In France, Watergate would not have hurt Nixon에 대한 개념적 통합 망



위 그림에서 알 수 있듯이, 입력공간$_1$의 Watergate를 제외한 모든 요소들이 입력공간$_2$의 상관물과 사상된다. 다음으로, 입력공간$_2$의 France와 입력공간$_1$의 Nixon이 따로 혼성공간으로 투사되고, 입력공간$_2$의 political situation$_2$가 투사된다. 이런 혼성의 결과로, 프랑스에서 프랑스의 정치적 상황이었다면, 닉슨은 워터게이트 사건으로 난관에 봉착하지 않았을 것이라는 의미가 만들어진다.

3.2. 혼성이론과 가상이동 표현

본 절에서는 가상이동 표현의 부조화를 혼성이론으로 동기부여할 것이다. 다음 예를 검토해 보고자 한다.

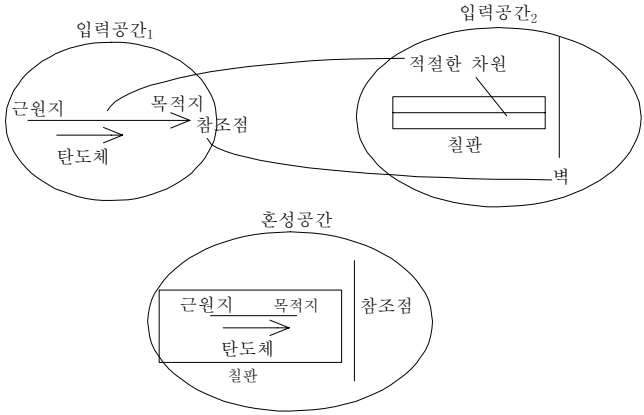
(18) The blackboard goes all the way to the wall.

전형적으로 (18)과 같은 가상이동 표현은 정적인 장면에 관한 것이지만 go… to와 같은 이동과 관련된 표현을 사용한다는 특징이 있다. 이런 표현은 두 사물을 연결하는 가상의 경로를 따라 가상의 탄도체가 이동함을 암시한다. 그렇다고 가상이동 표현은 은유 표현은 아니다. 왜냐하면, (18)이 근원영역에서의 칠판의 객관적인 이동이 정적인 목표영역으로 투사되는 것으로 해석되는 것은 아니기 때문이다. 즉 가상이동에서는 가상적으로 이동하는 것은 비이동체인 칠판이 아니라 가상의 탄도체이다. 이런 점에서 가상이동 표현이 이동과 비이동을 동시에 전달한다는 점에서 불일치 현상을 지니고 있다고 말할 수 있다. 객관적인 비이동은 지각적 혹은 개념적 이동[3]과 함께 표현된다. 혼성이론에서는 이런 식의 명백한 모순은 혼성이라는 인지작용의 결과로 간주된다.

가상이동에 이동과 비이동 사이에 마찰이 있다는 점에서 이 둘은 각각 입력공간$_1$과 입력공간$_2$가 된다. 즉 혼성망에서 입력공간$_1$은 실제로 이동하는 탄도체 및 참조점이 있는 정신공간이며, 입력공간$_2$는 칠판이 벽쪽으로 향해 있는 정적인 장면에 대한 정신공간이다. 이것은 다음과 같은 그림으로 나타낼 수 있다 (Fauconnier, 1997).

3) 가상이동에서 이동하는 것은 개념화자의 시선(conceptualizer's gaze) 혹은 심적주사(mental scanning) 혹은 구조적 투사(structural projection)이다.

그림 5. The blackboard goes all the way to the wall에 대한 개념적 통합 망



입력공간$_1$의 경로는 입력공간$_2$에 있는 벽의 적절한 차원으로 사상된다. 이것은 벽이라는 사물의 전형적인 기능적 기하학적 자질과 결합된 문맥에 의해 결정된다. 더욱이 입력공간$_1$의 참조점은 입력공간$_2$의 사물 혹은 그 사물의 위치로 사상된다.

입력공간$_1$의 탄도체는 입력공간$_2$에 그에 대응하는 상관물이 없으며, 입력공간$_2$의 사물 그 자체는 입력공간$_1$에 그에 대응하는 상관물이 없다. 두 개의 부분적인 입력공간의 구조가 혼성공간으로 사상된다. 혼성공간에는 입력공간$_1$에서 투사된 이동이 있으며, 입력공간$_2$에서 투사된 칠판은 궤도가 된다.

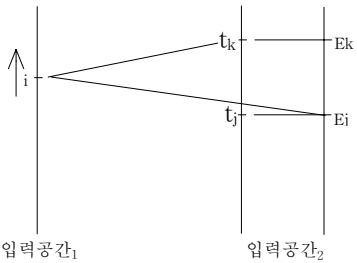
혼성공간을 검토해 보면, 입력공간$_1$로부터 투사된 탄도체는 근원지에서 목적지로 이동한다. 그리고 공간횡단 사상과 혼성공간으로의 투사에 의해, 목적지는 칠판의 한쪽 끝에 있으며, 가상이동에 대한 참조점은 벽이다. 혼성공간은 원래의 입력공간들과 연결되어 있다. 혼성공간에서의 정교화에 의해, 목표, 칠판의 모서리, 참조점, 벽은 같은 위치를 차지한다. 마지막으로 입력공간$_2$로 다시 투사됨으로써 칠판의 모서리는 벽에 기대고 있다.

다음에는 은유적 가상이동의 예 (19)를 살펴본다.

(19) I'm sitting ahead of myself.

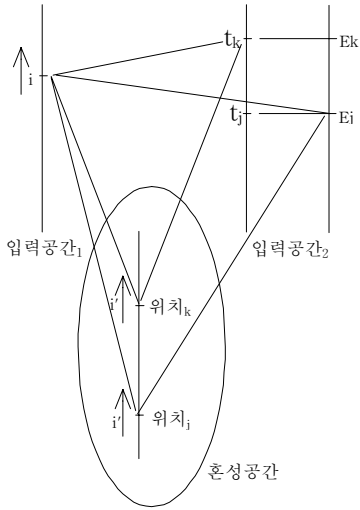
이 예는 계획을 따라 이동하는 은유적 이동 및 시간을 따라 이동하는 은유적 이동 둘 다를 포함한다. 입력공간$_1$은 경로를 따라 이동하는 개체를 가지고 있다. 입력공간$_1$에 있는 경로는 입력공간$_2$에서 정렬되어 있는 두 경로, 즉 시간 척도와 사건 척도로 사상되는데, 이것은 다음과 같은 그림으로 나타낼 수 있다(Fauconnier, 1997).

그림 6. I'm sitting ahead of myself에 대한 사상



입력공간$_1$의 탄도체 i는 실제 시간인 t_k와 I라는 개체가 실제 종사하고 있는 계획 상의 사건인 E_j로 투사된다. t_j와 t_k는 각각 E_j와 E_k에 대한 계획된 시간이다. 혼성공간에서 두 척도는 동일한 하나의 이동 경로로 투사된다. 혼성공간에서 동일한 개체는 다음 그림과 같이 동시에 두 장소에 있다(Fauconnier, 1997).

그림 7. I'm sitting ahead of myself에 대한 개념적 통합 망



혼성공간에서 주목할 만한 것은 발현구조이다. 입력공간$_1$에는 단지 이동하는 하나의 개체가 있으며, 입력공간$_2$에는 시간 척도와 사건 척도라는 두 개의 추상적인 척도가 있다. 그러나 혼성공간에서는 이동하는 두 개체가 동일한 경로에 있음을 보게 된다. 동일한 경로에서 이동하는 두 개체는 경주라는 더 구조화된 틀과 어울린다. 은유적 가상이동에 대한 이런 식의 해석은 근원영역에서 목표영역으로의 직접적인 투사로는 설명될 수 없다. 특히 경주라는 근원영역에서 한 개체가 동시에 두 장소에 있는 것은 불가능한 것이다. 그러나 이것은 혼성공간에서는 가능한 상황이다.

(19)에서 무언가 잘못됐다는 암시는 한 사람이 동시에 두 개의 다른 장소에 있는 것이 바람직하지 않다는 것을 인식할 때 가능하다. 즉 혼성공간에서만이 누군가가 동시에 각기 다른 장소에 있을 수 있는 것이 가능하며, 이 공간에서만이 두 번째 추론이 가능한 것이다. 혼성공간에서 한 사람이 두 위치에 있다는 사실은 입력공간$_2$에서 한 사람이 예정에 맞추지 않고 있다는 상황과 대응한다.

이처럼 무언가가 잘못됐다는 암시, 즉 화자가 예정에 맞추지 않고 있다는 암시는 혼성공간에서만 이용가능하며, 이런 추론은 불가능한 충돌이 아니라 입력공간$_2$로 투사된다.

4. 결론

실제로는 이동하지 않지만 이동동사가 사용되는 가상이동 현상을 Fauconnier & Turner(1994), Fauconnier & Turner(1998), Fauconnier(1997) 등에 의해 전개되고 있는 혼성이론으로 설명했다. 인지언어학의 한 분야로 자리 매김 된 혼성이론은 의미가 구성된다는 독특한 의미론을 가지고 있는 언어이론이다. 본 논문의 의의는 외관상 비체계적이고 비논리적으로 보이는 가상이동 표현이 이론적으로 그 타당성이 있음을 보이는데 있다. 그렇다면 앞으로 가상이동 외의 외관상 비논리적으로 보이는 다른 현상들 또한 혼성이론의 메커니즘으로 다루어질 수 있는지의 여부를 실제 자료 분석을 통해 검증해보는 일이 될 것이다. 물론 일상적으로 논리적인 마찰이 없는 언어 현상이 아니라 논리적 마찰이 있는 언어 현상에 너무 치중한다는 것은 혼성이론의 문제점으로 지적될 것이다.

참고문헌

임지룡. (1998). 주관적 이동표현의 인지적 의미특성, 담화와 인지, 5-2, 181-205.

Ikegami, Y (1970). *The semological structure of English verbs of motion*. Tokyo: Sanseido.

Jackendoff, R. (1983). *Semantics and cognition*. Cambridge, MA: MIT Press.

Fauconnier, G. (1997). *Mappings in thought and language*. Cambridge: Cambridge University Press.

Fauconnier, G. & Turner, M. (1994). Conceptual Projection and Middle Spaces. *UCSD Cognitive science technical Report*.

Fauconnier, G. & Turner, M. (1998). Conceptual integration networks. *Cognitive Science,* 22/2, 133-187.

Langacker, Ronald W. (1987). *Foundations of Cognitive Grammar, Vol. I*, Stanford: Stanford University Press.
Langacker Ronald W. (1990). Subjectification. *Cognitive Linguistics, 1*, 5-38.
Talmy, L. (1983). How language structures space. In H. Pick & L. Acredolo (Eds.). *Spatial orientation: theory, research and application* (pp. 225-282). New York: Plenum.
Talmy, L. (1985). Lexicalization Patterns: Semantic Structure in Lexical Forms. *Language typology and syntactic description, 3,* 57-149.
Talmy, L. (1989). Fictive motion in language and perception. Paper presented at the Conference on Meaning and Perception, French Canadian Association for the Advancement of Science, May 1989.
Talmy, L. (1990). Fictive motion and change in language and cognition. Paper presented at the Conference of the International Pragmatics Association, July 1990.
Talmy, Leonard. (1991). Path to realization: A typology of event conflation, In *Proceedings of the seventeenth annual meeting of the Berkeley Linguistics Society.* 480-519.

김주식
750-711 경북 영주시 풍기읍 교촌동1번지
동양대학교 영어과
전화: (054)630-1230(연구실), 054-635-2539(집), HP 011-523-1900
이메일: jushik@phenix.dyu.ac.kr

Received in December, 2000
Accepted in March, 2002