

风险情景中的机会和威胁认知^{*}

谢晓非 李育辉

(北京大学心理系, 北京 100871)

摘要 随着近年来社会经济的高速发展, 人们面临着越来越多的风险问题。该研究的目的在于深入分析个体成就动机、风险情景中的行为反应方式以及机会—威胁认知三者之间的关系。研究采用问卷设计, 由成就动机量表、抽彩游戏和机会—威胁问卷三部分组成。被试来自北京和重庆地区的三所高校($N=262$)。结果发现: (1) 成就动机中的“回避失败”变量对个体在风险情景中的反应方式以及机会—威胁认知有显著性的影响 ($p < 0.05$); (2) 机会—威胁认知水平不同的个体在风险情景中的反应方式有着显著性的差异 ($p < 0.01$), 机会认知与行为变量的相关达到了显著性水平 ($p < 0.05$); (3) 四组被试分别表现出高机会—低威胁等 4 种认知组合, 因此机会与威胁认知可能存在于两维空间。

关键词 风险情景, 成就动机, 机会—威胁认知。

分类号 B849; C93

1 前言

随着我国的迅速开放, 风险情景越来越真实地出现在人们的面前。风险情景有其特殊性, 对个体而言意味着“收益”与“损失”并存, 因而导致个体接近—回避并存的心理特征。这种心理状态所具有的特殊性使得个体在风险情景中的反应也具有某种特殊性。正是这种特殊性吸引了大批学者的兴趣, 并产生了大量的研究。个体的认知受到两方面因素的影响, 一是个体内在因素, 比如人格因素等; 二是情景因素, 比如风险情景本身的特点。成就动机作为较为稳定的个性特征之一, 对个体的认知与行为方式都有重要的影响。它与特定风险情景中个体行为方式之间的相互关系, 可能导致个体机会—威胁认知的差异以及在风险情景中的行为反应方式的不同。对风险情景的机会或威胁的知觉是个体对风险情景认识的重要途径。本研究的目的在于探讨个体成就动机、风险情景中的行为反应方式以及机会—威胁认知三者之间的关系, 这对于个体风险行为特征的研究无疑具有理论价值和现实意义。

1.1 风险和风险情景

人们对于风险的概念争议颇多, 但认为风险由一些独立的元素组成, 并具有很强的情景特征, 即在

不同情景下其表征不同的看法, 已得到学者们普遍的认同。

早期的研究往往把实际情景中的某一因素看作是风险的全部, 随着研究的深入, 研究才逐渐地揭示出“风险”的真实含义。Fischhoff 等人(1981)认为, “风险是一种对生活或健康的威胁”; 从生理的角度讲, 风险又代表着诸如死亡、疾病等的不利事件的发生; 在社会经济及**益**

收稿日期: 2001—10—05。

^{*} 自然科学基金资助项目(7967005)。

其一是有关个体对情景特征的知觉和认识,其二也同时会反映出个体对该情景的行为反应方式。所以,个体有关机会—威胁认知的信息应该可以成为了解个体所处风险情景的特征以及个体在风险情景中的反应方式的途径。另一方面,个体对情景的机会—威胁认知也受个体差异(如个性特征、后天经验、性别等)的影响。本研究拟从成就动机水平对个体机会—威胁认知影响的思路进行初步的探讨。

Scott Highhouse 和 Payam Yuce (1996)首次的情景问卷中配合采用机会—威胁变量测量冒险行为与认知变量的关系。他们认为个体的机会和威胁认知是对风险情景的认识方式,其表现形式是两极性的连续体。两极连续体代表的是一维空间,两个端点在本质上是对立的,也就是不能同时为真。即高机会认知总是伴随着低威胁的认知,反之也成立。那么同一情景特征是否可以同时诱导出高机会和高威胁的认知呢?也就是说,机会与威胁是否可以两维空间概念?“机会与威胁并存”似乎就是这一现象的佐证。如果这一假设成立的话,机会与威胁的认知就可能有四种组合方式,即高机会—低威胁、低机会—高威胁、高机会—高威胁以及低机会—低威胁。这也意味着有四种可能的群体存在。分析四种群体在其他变量上的个体差异,既可以为风险情景的分析提供更丰富的认知信息,也可以更准确地描述和分析个体的行为反应模式,因此具有重要的意义。本研究拟以具体实验数据验证该假设。

1.3 成就动机

在心理学上,动机指发动、指引、维持躯体和心理活动的内部过程。成就动机是一种社会性动机,它意味着人们希望从事有意义的活动,并在活动中取得完满的结果。它具有多维度、多成分的心理结构^[7]。Atkinson(1957)认为个体的成就动机由两种稳定的倾向组成,即希望成功与害怕失败。如果个体处在一个成就导向的情景中,两种倾向可以同时被唤起,而此时个体导向目标的趋力—成就动机,就是这两种倾向的代数和。追求成就的动机与回避失败的动机同时存在于个体的动机结构中,但有人注重的是获取成功,有人注重的却是回避失败。研究发现,注重获取成功的人倾向于为自己设立现实的目标,并选择难度适中的任务;而注重回避失败的人倾向于为自己设立不现实的目标,并选择难度过高或过低的任务^[8-9]。

有强烈追求成功倾向的个体,表现为趋向目标、

高工作绩效、积极进取等;回避失败倾向较强的个体,往往回避目标、消极退缩。大量的研究已经证实个体成就动机的高低,对个体作业绩效、行为方式、责任意识以及对合作者的知觉等都有直接影响^[10]。Atkinson(1957)提出的冒险偏好模式(risk preference model),以个体对成功的渴望(motive to achieve, M_a)和对失败的回避(motive to failure, M_f)两种倾向冲突的结果来解释个体的冒险行为。无论个体寻求成功与回避失败两种动机的组合强度如何,当个体处于强制性选择的情景时, $M_a > M_f$ 或 $M_f > M_a$ 的个体都会在中等难度的任务上表现出最强的动机水平,因为这时情景的不确定性最大。但是,当个体可以自由选择任务难度时, $M_a > M_f$ 的个体将选择中等难度的任务;而 $M_f > M_a$ 的个体宁愿选择难度很大或很小的极端水平的任务。难度水平实际上反映了风险程度的大小,该理论关于任务难度的分析体现了风险程度指标与成就动机之间的关系。Atkinson(1957)还发现,个体寻求成功的动机相对于回避失败的动机更强的话,个体对成功有更高的主观概率估计;当个体回避失败的动机相对于寻求成功的动机更强的话,个体对失败有更高的主观概率估计。而主观概率估计应该与机会—威胁认知有着相对应的关系,比如,当个体回避失败的动机占主导地位时,个体对失败的主观概率估计高,那么他对情景的威胁认知可能相应也高。

成就动机是个体在社会生存竞争中逐步形成的,在不同时空、社会背景和文化形态下具有明显的文化差异和个体差异。郭德俊等(1998)编制的管理者组织行为量表(Organizational Behavior Motive Scale for Managers,简称OBMS),包括5个分量表,其中的3个分量表较好的反应了个体的成就动机倾向,与余安邦等“中国人成就动机量表”分别达到了显著性的相关($r_1 = 0.7198, p = 0.0001; r_2 = 0.1798, p = 0.041; r = 0.6306, p = 0.0001$),并且已建立了3000人以上的常模^[11]。本研究选用OBMS中的3个分量表,即“争取成功”、“回避失败”、“风险决策”作为测量个体成就动机的工具,以此探讨与个体在风险情景中反应方式以及机会—威胁认知之间的关系。

2 方法

2.1 被试

在北京和重庆两个地区,选择了3所高校的大一和大二两个年级的本科生和个别进修生,共262人,

其中男性 148 人, 女性 114 人, 年龄 17~46 岁, 平均为 21.49 岁。

2.2 测量工具

2.2.1 成就动机量表

成就动机测量采用“管理者组织行为量表”(OBMS)中的 3 个分量表, 分别为“争取成功”、“回避失败”和“风险决策”。该量表采用 5 点自陈式结构, 条目以工作情景的描述为主, 一共有 58 道题目。其中“争取成功”分量表测量个体面临任务情景时, 朝向高标准、设置具有挑战性的目标, 并为实现这一目标进行艰苦的努力、希望获得优秀成绩的欲望; “回避失败”分量表测量个体面临任务情景时回避困难、挫折和失败的心理倾向。它体现为害怕、担心失败, 遇到困难、挫折感到沮丧和失望, 反映出了个体对于困难和失败的承受力; “风险决策”分量表测量个体面对不确定情景时, 敢于承担风险、驾驭风险情景并进行决策的倾向性。它体现为个体偏好新奇、挑战性的工作, 敢于接受风险等。

2.2.2 抽彩问卷

个体在风险情景中的行为反应方式的测量采用的是 MacCrimmon 和 Wehrung (1996) 设计的抽彩问卷^[12]。它给出一个虚拟情景, 要求被试尽可能真实地做出回答。问卷由三组抽彩游戏构成, 每一组内有 5 种中彩的方式, 其中, 总有一种方式是肯定得到 10 元; 其他 4 种方式既可能赢也可能输一定数量的钱, 即随机抽取 5 张奖券, 由 5 张奖券中有几张是红色的奖券来决定赢钱还是输钱, 赢钱的概率已给出。三组彩票中的每一种彩票的期望值都是 10 元, 每组赢钱的概率也是一定的, 但是三组所下的赌注不同。每一组彩票都由 5 种彩票构成, 从 1 到 5 赢钱的概率逐渐降低、赌注逐渐增加, 也就是说风险性逐渐变大, 而同时获益的数额也增加。要求被试将每一组彩票按最可取到最不可取的顺序排列, 然后再将这三组中排序第一的彩票再按最可取到最不可取做一次排序。

2.2.3 机会—威胁认知问卷

对机会—威胁认知变量的测量采用的是 Scott Highhouse 和 Payam Yuce (1996) 设计的 7 点式问卷, 包括 10 个独立的条目。其中, 测量机会认知变量的条目是: 积极的 (positive)、可以控制的 (you have control)、机会 (opportunity)、可能成功的 (success is likely) 以及只会赢、不可能输的 (may gain and

unlikely to lose); 测量威胁认知变量的条目是: 消极的 (negative)、只会损失、不可能赢得 (may lose and unlikely to gain)、涉及个人损失的 (personal loss involved)、行为受限制的 (your actions constrained) 以及威胁 (threat)。机会和威胁认知变量的分别测量, 保证了两者之间的相互独立性。以 1—10 等级量表评价符合该条目的程度。

3 结果与讨论

本研究所涉及的 3 类变量, 实际上探讨的是与个体冒险行为有关的 3 类不同性质的问题。成就动机作为动机变量, 最终反映的是较为稳定的个性特征; 风险情景反应方式变量是个体行为倾向的测量; 而机会—威胁认知变量是有关个体认知层面上的信息。个体在某一特定风险情景中的行为反应方式, 会强烈地受到内外因素的影响。而个性特征便是一类重要的内在因素; 外在因素的影响则要通过个体对所处情景的知觉进行。因此, 对 3 类变量关系的探讨, 可以比较全面地了解个体在风险条件下的认知与行为如何相互作用。另外, 由于认知变量更易测量和操作, 通过获得认知信息从而预测个体的行为反应方式, 对于通过测量来评价个体的风险行为倾向具有重要意义。

为便于分析数据, 按照平均权重将成就动机变量的 3 个分量表合成为 3 个合成变量, 即争取成功变量 (Ach)、风险决策变量 (Rde)、回避失败变量 (Avf); 同样将机会—威胁认知变量合成为两个合成变量, 即机会认知变量 (OP) 和威胁认知变量 (TP) (其中, 各子变量分别用 OP1—5 以及 TP1—5 表示)。根据总样本在“抽彩游戏问卷”中的反应来看, 第二组彩票被作为最可取选择的比例最高, 并与其他两组的差异达到了显著性水平。因此, 后面的结果分析中将以被试的第二组数据作为行为反应方式的变量 (L1—L5)。

3.1 成就动机对个体风险情景认知与行为反应方式的影响分析

个体在成就动机变量上表现出强度上的差异。以成就动机的 3 个合成变量聚类^{*}可将被试划分为高成就动机组和低成就动机组, 两组被试在 3 个合成变量上全部差异显著, 高成就动机组的 3 个变量均值表现为高“争取成功 (Ach)”、高“风险决策 (Rde)”、低“失败回避 (Avf)”; 而低成就动机组得分

* 本文所有聚类分析均采用 spss 8.0 中提供的 K-MEANS 方法。

刚好相反 ($Ach1 = 4.112$, $SD = 0.355$, $Ach2 = 3.355$, $SD = 0.411$, $p = 0.000$; $Rde1 = 4.038$, $SD = 0.351$, $Rde2 = 3.164$, $SD = 0.371$, $p = 0.000$; $Avf1 = 2.961$, $SD = 0.590$, $Avf2 = 3.392$, $SD = 0.528$, $p = 0.000$)。两组被试在风险行为变量及机会—威胁认知变量上未表现出显著性差异。但高成就动机组的被试在回避失败的合成变量上的离差比较大,因此考虑以回避失败变量再进行聚类分析,这样被试可划分为高回避失败组和低回避失败组。这两组被试在争取成功和风险决策两个变量上无显著差异,在回避失败变量上差异显著 ($Avf1 = 2.682$, $SD = 0.509$; $Avf2 = 3.650$, $SD = 0.550$; $t = -22.788$, $p = 0.000$)。并且,高回避失败与低回避失败组被试在风险行为变量上有3个变量差异达到了显著性水平。因为这组变量是以排序为反应方式,而且,彩票的排列是从低风险到高风险逐渐过渡,所以,前两个彩票(L1, L2)以得分越高越代表越是冒险,后两个彩票(L4, L5)以得分越低越代表越冒险。从数据结果来看,正好在前(L1)、后(L4)各有一个彩票达到了显著性水平。另外,两个重要的子威胁认知变量,即“消极的”和“只会损失、不可能赢的”差异达到显著水平(见表1)。这一数据结果可以很好地说明,个体在回避失败动机上的差异与个体在风险情景下的行为反应方式以及对风险情景的机会—威胁认知存在相互关系。可以推测,回避失败动机相对于争取成功动机来说,对于预测个体在风险情景中的机会—威胁认知以及行为反应方式方面更为敏感。

同时相关分析发现,回避失败变量与风险行为变量中的L1和L4显著相关,而且从相关的方向上看也是与前面的分析完全一致的;回避失败变量与威胁合成变量显著相关。相关分析表现出的一个非常明显的趋势是:被试回避失败的动机越强,在风险情景中的行为越倾向为保守,而且对该情景有更高

的威胁认知(见表2)。综合这两部分的分析结果,可以推论成就动机中回避失败的成分对于威胁认知有更大的影响,而对机会认知的作用不明显。相关分析的另一个重要结果是机会认知变量(OP)与风险反应方式变量(L)的显著相关,虽然回避失败变量与威胁认知有更直接的关系,但机会认知仍然是左右个体风险反应方式的重要因素。这一结论反映出这3类变量间复杂的交互作用。

一个人越回避失败也就可能越少采取冒险行为。但需要强调的是,成就动机中的3个成分,即争取成功、风险决策和回避失败,并未在预测个体风险情景中的反应和认知起着同等的作用。我们可以推断,人们之所以在风险情景中有不同的反应方式和认知状态,更可能是因为个体在回避失败动机上存在差异的缘故,实际上也就是个体在承受风险的能力上存在差异的缘故。

表1 根据回避失败动机变量(Avf)聚类后的两组被试在行为(L)、认知(TP)上的差异

变量	类别	均值	标准差	t	p
L1	1	2.88	1.63	8.909	0.003**
	2	2.31	1.50		
L2	1	2.70	1.51	0.136	0.731
	2	2.63	1.51		
L3	1	2.43	1.27	6.187	0.013*
	2	2.82	1.27		
L4	1	2.70	1.39	4.392	0.037*
	2	3.75	1.37		
L5	1	2.99	1.79	0.842	0.360
	2	3.19	1.77		
TP1	1	2.95	1.63	8.879	0.003**
	2	3.57	1.74		
TP2	1	2.70	1.51	4.586	0.033*
	2	3.10	1.52		

注: 样本 N1=128 N2=134。

L1—L5 分别代表5次抽彩游戏得分。L1、L2的得分越高对应的行为反应方式越倾向于冒险; L4、L5的得分越低对应的行为反应方式越倾向于冒险; TP代表威胁认知。

* $p < 0.05$, ** $p < 0.01$ 。

表2 回避失败变量(Avf)与风险情景中的行为(L)、认知变量(OP、TP)的P相关

变量	Avf	TP	L1	L2	L3	L4	L5
Avf	1	0.137*	-0.150*	-0.073	0.094	0.138*	0.074
OP	0.02	-0.177**	0.123*	1.97**	0.271**	0.179**	0.135*
TP	0.137*	1	0.069	0.033	0.036	0.057	0.016

注: 样本 N=262。OP代表机会认知, TP代表威胁认知。

* $p < 0.05$, ** $p < 0.01$ 。

3.2 风险情景中机会—威胁认知变量的特征分析

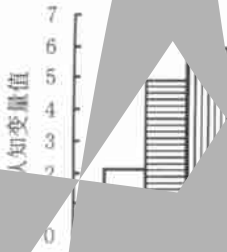
个体在风险情景中的反应方式必然受制于他对情景的知觉,其中,机会与威胁认知是个体认识风险

情景重要的途径之一。研讨机会—威胁认知变量的特征对于了解风险情景中的行为与认知之间的关系有重要的意义。在总体样本中,被试的机会认知与

呈的「那亥」的已非寸义类

目,月,某劫,是变户

比
可能
消极
对变量
低的特征
,只是4级
现象表明机
义(见图1,机



又
对彩
而
数据
的情况
高机
这
中
92

出被试的
彩票变量的*据是相吻
可靠性。从
的情况,可以看出
高机

具有较强回避大
平敏感
越

冒险的方式。当被试付情

小
强
景
体
不
其
一

OPPO T T -T ATP PT O T AT O

Xie Xiaofei, Li Yuhui

(*Department of Psychology, Peking University, Beijing 100871*)

A

As economy is developing rapidly, people encountered more and more problems associated with risk situation. This research analyzed the relationships among three variables; the individual achievement motive, the behavioral reaction in risk situations, and the opportunity-threat perception. The research used a questionnaire design, which was consisted of scales for measuring the achievement motive, behavioral reaction to a lottery game, and opportunity-threat perception. The participants came from three universities in Beijing and Chongqing ($N=262$). The results showed that: a. The “e-vading failures” component in the achievement motive significantly influenced the individual reaction in risk situations and the opportunity-threat perception ($p<0.05$); b. Individuals at different levels of the opportunity-threat perception behaved differently in risk situations ($p<0.01$); The opportunity-threat perception was significantly correlated with behavioral variables ($p<0.05$); c. Four different patterns of perceptive combinations were found, e. g., high opportunity-low threat and so on. So opportunity-threat perception may be a two-dimensional construct.

risk situations, achievement motive, opportunity-threat perception