

# 成就动机与机会—威胁认知<sup>\*</sup>

谢晓非

王晓田

(北京大学心理系, 北京 100871)

(Dept. of Psychology, University of South Dakota)

**摘要** 采用问卷法探讨3类变量即成就动机、风险情景中的冒险倾向以及对风险情景的机会—威胁认知的关系。结果发现相对争取成功动机而言, 回避失败动机对预测个体的机会—威胁认知状况更为敏感; 研究也显示, 高成就动机组是以强烈的争取成功的倾向导致其对机会的积极认知; 低成就动机组则是以对失败回避的趋力强化了威胁认知。个体在风险情景中的行为倾向与认知反应显得更为复杂。首先, 框架效应不是普遍但的确存在于某类风险情景中, 方差分析证实风险情景与框架间的交互作用达到显著性水平, 这说明被试保守倾向的反应受到情景与框架效应的交互影响; 其次, 风险情景即“获益”和“损失”极大地影响着被试的风险反应模式。

**关键词** 成就动机, 风险情景, 冒险倾向, 机会—威胁认知。

**分类号** B849; C93

## 1 引言

机会(opportunity)对于个体来说是获得某种所希望的结果的可能或时机; 而威胁(threat)则是一种危险或不希望发生的后果的信号或警告。当个体所处情景导致个体产生机会或威胁认知时, 实际上提供了两种信息, 其一是有关个体对情景特征的知觉和认识; 其二也反映出个体对该情景的反应方式。风险情景因为存在“收益”(gain)与“损失”(loss)的可能, 而极易诱导出个体的机会—威胁认知。因此, 个体有关机会—威胁认知的信息应该成为了解个体所处风险情景特征, 以及个体在风险情景中的反应方式的途径。另外, 与风险特征紧密联系的其它个性变量, 比如, 成就动机, 也可能导致个体机会—威胁认知的差异。本文拟探讨个体成就动机、在风险情景中的反应方式以及机会—威胁认知三组变量之间的关系。

### 1.1 机会与威胁的性质

对机会与威胁的认知产生于具有风险的认知情景, 如果情景发生的后果对个体足够重要的话, 个体便因为对正性结果的偏好而产生对情景的积极认知, 即为机会认知; 相反, 个体因为对负性结果的厌恶而产生对情景的消极认知, 即为威胁认知。风险情景对于个体机会或威胁认知的产生有着参照性的

作用。情景中的某些特征, 可能对诱导机会和威胁认知更为敏感, 也可能相反。中国社会目前经历的变化是一个很好的例子。当这一社会系统处于封闭状况时, 人们普遍缺乏对机会和威胁的敏感。而近几十年中国社会的迅速开放, 中国民众对机会与威胁的感知是同时增强的。中国人现在经常说的一句话是“挑战与机遇共存”。“机会”与“威胁”共存表达的是同样的意思。

S. Highhouse 和 P. Yuce<sup>[1]</sup> 将机会与威胁视为连续体的两端。连续体代表一维空间, 两个端点在本质上是对立的, 不可能同时为真。然而, 风险情景特征应该可以同时诱导出高机会和高威胁的认知, 这种现象在当前社会中有所表现。那么, 机会与威胁是否也可能存在于两维空间? 如果这一假设成立, 机会与威胁的认知可能有4种组合的方式。用两维空间的概念来讨论风险情景中的机会与威胁认知, 应该可以更准确地描述和分析个体的反应模式。

### 1.2 风险情景特征

对风险情景的研究中, 比较有代表性的是关于“损失”和“获益”情景特征分析(Yates & Stones 1992)<sup>[2]</sup>。根据 Kahneman 和 Tversky (1979)<sup>[3]</sup> 的定义, 可以将“损失”或“获益”情景理解为一种主观知觉, 依据个体的参照点而确定。当个体的期望低于参照点时, 被试处于欲望未获满足的状态, 因此将该

收稿日期: 2001-09-17

<sup>\*</sup>国家自然科学基金资助项目(7967005)。

情景知觉为“损失”;而当个体的期望超出了参照点,这时个体的欲望已经得到满足,因而将情景知觉为“获益”。S. Highhouse 和 P. Yuce(1996)讨论了在风险情景中有关个体冒险倾向研究的两种观点:一是预测理论<sup>\*</sup>(prospect theory)为代表的(简称P理论),认为个体在“损失”情景中更倾向冒险;在“获益”情景中更可能采取保守的策略。另一种观点则认为P理论与现实的情形是相矛盾的。例如:Holtenbeck, J. R., Ilgen, D. R. 和 Phillips, J. M. 等人<sup>[4]</sup>发现当呈现赢钱的机会或者是输钱的威胁时,被试在总体目标上,表现为赢钱机会的条件下有极高的冒险倾向。MacCrimmon 和 Wehrung<sup>[5]</sup>发现被试在“机会”比在“威胁”条件下更冒险,这也是与P理论相矛盾的。S. Highhouse 和 P. Yuce(1996)认为引起这一矛盾的部分原因是因为混淆了“损失”和“获益”与“机会”和“威胁”两类情景概念,他们分析了MacCrimmon 和 Wehrung(1986)设计的两种风险情景,一种是个体面临损失的条件,决策的后果仅仅是决定损失是大还是小(诉讼案);另一种情景中,被试面对的条件是肯定得益的,决策后果只是影响得益的多少(合资案)。因此,被试在前一种情景中有更高的参考点,该情景便被知觉为“损失”情景特征;相应地,后一种情景体现的便是“获益”情景特征。也就是说,“损失”和“获益”情景并非完全与机会—威胁框架等同。S. Highhouse 和 P. Yuce(1996)进一步以MacCrimmon 和 Wehrung(1986)问卷中的两种情景,以呈现成功概率或失败概率的方式对机会—威胁进行框架界定。我们认为诱导机会—威胁认知的前提是情景中存在“损失”和“获益”的条件,机会—威胁认知来源于个体对风险情景的判断,风险情景特征与个体对机会—威胁的认知应该相互制约、相互影响。本研究认为S. Highhouse 和 P. Yuce(1996)对MacCrimmon 和 Wehrung(1986)问卷的损失—获益情景以及机会—威胁框架的界定是比较合理的,并以此为依据探讨实验条件下的风险情景特征变量与机会—威胁认知变量的关系。

### 1.3 成就动机

成就动机具有多维度、多成份的心理结构。Atkinson<sup>[9]</sup>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。Atkinson(1958)后进一步提出冒险偏好模式(risk preference model)以个体对成功的渴望(motive to achieve, Ms)和对失败的回避(motive to avoid failure, Mf)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,寻求成功大于回避失败倾向,或是回避失败大于寻求成功倾向的个体,都会在中等难度任务上表现为最强的动机水平,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,两类被试对任务难度水平的选择便相差甚远。 $M_s > M_f$ 的个体将选择中等难度的任务,与此同时, $M_f > M_s$ 的个体宁愿选择难度很大或很小的极端水平。难度水平实际上反映了风险程度大小,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的关系。Atkinson(1957)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;同理,当个体回避失败的动机大于寻求成功的动机时,个体对失败有更高的主观概率估计。主观概率的估计与机会—威胁的认知应该有对应的关系。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,他很可能对此情景的机会判断也是低的。

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;回避失败倾向强烈的个体,往往回避目标,避免可能失败的结果,消极退缩。成就动机是个体在社会生存竞争中逐步形成的,具有很强的社会意义。在不同时空、条件、社会背景与文化形态下,个体的成就动机具有明显的个体差异,所表现的具体特征也有所不同。许多中国学者对成就动机测量的本土化作了大量工作<sup>[7-9]</sup>。郭德俊等<sup>\*\*</sup>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2个分量表反映了个体的成就动机倾向。其重测信度分别为:争取成功分量表0.8602,回避失败分量表0.7962;同时,与“中国人成就动机量表”的相关系数分别达到了 $r=0.7198$ ,  $p=0.0001$ ;  $r=0.1798$ ,  $p=0.041$ ;  $r=0.6306$ ,  $p=0.0001$ 。本研究将选择OBMS中的争取成功以

\*有文献直译为前景理论。

\*\*郭德俊. 管理者组织行为动机测验研究报告. 人事部人事考试中心, 1998

及回避失败分量表作为测量个体成就动机的工具;并假设个体成就动机对个体的风险反应方式以及机会—威胁认知有所影响。

## 2 方 法

### 2.1 测量工具

#### 2.1.1 成就动机问卷

成就动机问卷取自“管理者组织行为量表”(OBMS)中2个分量表,分别作为“争取成功”和“回避失败”变量的测量。该量表采用5点自陈式结构,条目以工作情景的描述为主。“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、挫折和失败时感到沮丧和失望,它反映个体对困难和失败的承受力。

#### 2.1.2 风险情景问卷

风险情景问卷采用 MacCrimmon 和 Wehrung (1986)设计的风险文件筐(risk in-a-basket memos)。“损失”情景设计以 PMG 公司卷入的一场赔偿诉讼案为背景,决策可能导致两种结果,其一是“法庭解决”的方案,如果胜诉则只涉及很少的财产损失,仅需负担少量的法律方面的费用;但如果败诉,则要赔偿和关闭生产线等损失费用达 1,100,000 元。胜诉的概率为 1/3。其二是“庭外解决”的方案,如果接收这一方案则必须按对方要求赔偿 300,000 元。“获益”情景设计以 ATC 公司与其竞争对手对市场份额的占领,ATC 公司可以有两种选择,一是与对手的联合,这样 ATC 公司可以得到 14% 市场回报率;二是与对手竞争,如果这样可以有 2/3 概率得到 22% 的回报率和 1/3 概率得到 10% 的回报率。本研究完全采用了 MacCrimmon & Wehrung 问卷内容描述,但对被试的反应方式作了修改。考虑到被试有可能犹疑不定而产生同时选择两种方案的倾向,我们请被试考虑下面的陈述是否与他的态度相符。

PMG 问卷为:

(1)倾向于法庭解决的方案:完全不同意 1 2 3 4 5 6 7 完全同意(以  $PMG_{RS}$  表示,高分代表高冒险倾向);

(2)倾向于庭外解决的方案:完全不同意 1 2 3 4 5 6 7 完全同意(以  $PMG_{RA}$  表示,高分代表高保

守倾向);  
ATC 问卷为:

(1)选择与 ATC 联合的方案:完全不同意 1 2 3 4 5 6 7 完全同意(以  $ATC_{RA}$  表示,高分代表高保守倾向);

(2)选择与 ATC 竞争的方案:完全不同意 1 2 3 4 5 6 7 完全同意(以  $ATC_{RS}$  表示,高分代表高冒险倾向)。

A、B 问卷依据正反方向的概率呈现进行机会—威胁框架设计。A 卷的机会框架以胜诉(PMG 案例)和占领大部分份额(ATC 案例)的概率呈现;B 卷的威胁框架以败诉和占领小部分份额的概率呈现。下面仅举 A 卷中有关概率的陈述为例:

PMG A 卷:

如果我们不同意 PMG 公司的要求,他们将提起诉讼。如果败诉,我们将要损失大约 1,100,000 元,包括关闭生产线、赔偿对方损失以及负担诉讼费等等;但如果我们胜诉,我们只需要支付法律方面的一些费用。我方律师认为,我公司胜诉的可能为 1/3。

ATC A 卷:

公司的分析家认为,选择与 ATC 竞争,如果能占领大部分的市场份额,可以得到 22% 的市场回报率;但如果只能占领小部分的市场份额,则只有 10% 的回报率。据估计,我公司占领大部分市场份额的可能性为 1/3。如果我们接受 ATC 的提议,在相同数量的投资额上,我公司的回报率为 14%。

#### 2.1.3 机会—威胁变量测量

机会—威胁变量的测量采用的是 S. Highhouse 和 P. Yuce(1996)设计的 7 点量表,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、可控的、机会、可能成功的、只会赢不可能输的;测量威胁认知变量的条目是:消极的、只会输不可能赢的、涉及个人损失的、行为受限制的、威胁。机会和威胁认知变量分别测量,保证了两者之间是相互独立的。我们采用的指导语如下:

下面是 10 个描述性的条目。刚才您已经就 PMG(ATC)事件的解决方案进行了思考。现在请您对 PMG(ATC)事件本身,并结合您已经给出的回答,判断该事件在 1—7 的等级上多大程度上符合这些描述。

#### 2.2 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(其中包括个别进修生),共 276 人,年龄从 17—34 岁,平均为 21.38;女性 120 人,男性 156 人。

## 3 结果与讨论

### 3.1 “得益”与“损失”情景特征分析

#### 3.1.1 框架效应的验证

设计风险情景变量 a、b 卷的目的拟在证实“得益”与“损失”情景中是否存在机会—威胁的框架效应。检验结果发现, 4 个风险取向变量中仅在  $PMG_{RA}$  上达到了 0.05 水平的显著性差异 ( $PMG_{RA(a)}=2.64, SD=2.20, PMG_{RA(b)}=3.25, SD=2.26, t [2-tailed] = -2.25, p=0.025$ )。这说明信息呈现方式的不同可以导致被试抉择反应上的差异。数据显示被试在机会框架下倾向冒险; 威胁框架下倾向于保守。 $PMG_{RA}$  变量代表“庭外解决的方案”, 因此, 框架效应仅发生在损失情景下对“保守方案”的选择。如果以参照点为依据,  $PMG$  较  $ATC$ ,  $PMG_{RA}$  较  $PMG_{RS}$  具有较高的参照点, 因此,  $PMG_{RA}$  最可能体现损失情景的特征。那么, 个体在此处表现出对机会框架更为敏感而倾向冒险, 这与个体在损失情景中更倾向冒险的结论是不矛盾的, 它反映了被试在风险情景中的冒险性倾向以及机会—威胁认知变量三者之间关系, 这与 S. Highhouse 和 P. Yuice (1996) 的结论是一致的。本实验中被试对机会—威胁框架的反应并不充分, 但仍证明了这一框架效应的存在。

#### 3.1.2 风险情景对被试反应方式的影响

风险情景对被试认知的影响还可以从被试在两个情景中的表现反映出来。被试在损失情景 ( $PMG$ ) 与获益情景 ( $ATC$ ) 均有反映其冒险 ( $PMG_{RS}$  与  $ATC_{RS}$ ) 和保守 ( $PMG_{RA}$  与  $ATC_{RA}$ ) 的变量, 如果情景特征对个体认知不产生影响的话, 则同一被试在两种情景中的冒险或保守的反应程度应该是没有差异的。但方差分析发现,  $PMG_{RS}$  与  $ATC_{RS}$  情景间的主效应差异显著,  $F(1, 275) = 1.978, p = 0.049$ , 说明在两种情景中, 被试的冒险性程度存在显著差异。考虑两种情景的保守性反应与框架效应 (a、b 问卷) 间的交互作用时, 方差分析表明情景间的主效应 ( $PMG_{RA}$  与  $ATC_{RA}$ ) 显著,  $F(1, 274) = 6.527, p = 0.011$ ; 同时, 情景与框架间的交互作用也达到显著性水平,  $F(1, 274) = 4.836, p = 0.029$ 。这一结果说明, 被试在两种情景中, 即损失和获益条件下, 其冒险与保守倾向都表现出显著的差异; 同时, 其保守倾向的反应还受到情景与框架效应的交

互影响。这一结论充分证明了情景对被试认知所产生的影响。

对总样本风险情景变量的数据分析发现一个特别的现象, 即被试在体现损失和获益情景的风险变量 ( $PMG_{RS}$ 、 $PMG_{RA}$  和  $ATC_{RA}$ 、 $ATC_{RS}$ ) 上不同时表现出冒险或保守的趋势, 也就是说被试在两种情景中的冒险取向不一致。为详细分析这一现象, 我们以  $PMG$  为变量进行聚类分析<sup>\*</sup>, 得到两类被试, 其分别在  $PMG$  和  $ATC$  变量上的取值为:  $PMG_{RS1} = 5.25, SD = 1.01, PMG_{RS2} = 1.87, SD = 1.63, t = 19.792, p = 0.000; PMG_{RA1} = 1.31, SD = 1.31, PMG_{RA2} = 5.08, SD = 1.15, t = -24.867, p = 0.000; ATC_{RA1} = 3.52, SD = 2.33, ATC_{RA2} = 3.34, SD = 2.23, t = 0.646, p = 0.519; ATC_{RS1} = 3.28, SD = 2.29, ATC_{RS2} = 3.68, SD = 2.28, t = -1.431, p = 0.153$ 。很明显, 两类被试在  $PMG$  变量上存在明显的趋势, 即一类表现为冒险, 另一类表现为保守; 但在  $ATC$  变量上未表现出差异。对应地, 我们以  $ATC$  为变量进行聚类分析, 同样也可得到两类被试, 其在  $ATC$  和  $PMG$  变量上的表现趋势是相同的, 即, 两类被试在  $ATC$  变量上表现为明显的冒险和保守; 而在  $PMG$  变量上两类被试差异不显著 ( $ATC_{RA1} = 5.27, SD = 0.89, ATC_{RA2} = 1.70, SD = 1.78, t = 21.202, p = 0.000; ATC_{RS1} = 1.49, SD = 1.49, ATC_{RS2} = 5.32, SD = 0.97, t = -25.159, p = 0.000; PMG_{RS1} = 4.05, SD = 2.10, PMG_{RS2} = 3.59, SD = 2.12, t = 1.822, p = 0.069; PMG_{RA1} = 2.70, SD = 2.17, PMG_{RA2} = 3.10, SD = 2.30, t = -1.469, p = 0.143$ )。这说明被试在获益与损失情景中的风险反应模式是相互独立的, 也就是情景变量制约着被试的反应, 或者说被试对情景的认知的确影响了个体风险情景中的抉择。

从冒险取向变量 ( $PMG$ 、 $ATC$ ) 与相对应的机会—威胁变量 ( $PMGO$ 、 $ATCO$ ) 的相关分析, 发现损失情景变量 ( $PMG_{RS}$  &  $PMG_{RA}$ ) 与机会变量 ( $PMGJ$ ) 显著相关; 获益情景变量 ( $ATC_{RA}$  &  $ATC_{RS}$ ) 与威胁变量 ( $ATCX$ ) 显著相关 (表 1)。这一结果耐人寻味, 它表示损失情景与机会认知有更直接联系; 而获益情景与威胁认知有更直接联系。S. Highhouse 和 P. Yuice (1996) 采用传统的框架问题所进行的研究也发现, 被试在损失框架条件下更可能将风险看成补救损失的机会; 而在获益框架条件下更倾向于将

\* 本文中的聚类分析全部采用 Ward 法, 欧氏平均距离。

风险当作威胁从而维护已有财产。为进一步分析两种情景的细节特征,以机会—威胁变量为聚类变量进行聚类分析,可将被试划分为高机会认知和高威胁认知两类群体。两类被试在风险取向变量(PMG<sub>RS</sub>和 PMG<sub>RA</sub>)以及机会—威胁变量(PMGJ、

PMGX、ATCJ、ATCX)都达到了显著性水平。数据十分明确地表现了两组被试在损失情景中的反应模式,即高冒险取向,高机会认知;低冒险取向,低机会认知(表 2)。这一结果也与 S. Highhouse 和 P. Yuice(1996)的研究结论是一致的。

表 1 冒险倾向变量与机会—威胁认知变量的相关

Pearson 相关系数	PMGJ	PMGX	ATCJ	ATCX
PMG <sub>RS</sub>	0.137**	-0.058	0.083	0.029
PMG <sub>RA</sub>	-0.223***	0.074	-0.161***	0.017
ATC <sub>RA</sub>	-0.093	-0.097	-0.030	-0.125**
ATC <sub>RS</sub>	-0.005	0.026	-0.056	0.114*

注:PMG<sub>RS</sub>—PMG 风险情景中的冒险取向变量;PMG<sub>RA</sub>—PMG 风险情景中的保守取向变量

ATC<sub>RS</sub>—ATC 风险情景中的冒险取向变量;ATC<sub>RA</sub>—ATC 风险情景中的保守取向变量

PMGJ—PMG 风险情景的机会认知变量;PMGX—PMG 风险情景的威胁认知变量

ATCJ—ATC 风险情景的机会认知变量;ATCX—ATC 风险情景的威胁认知变量

\*  $p < 0.1$ , \*\*  $p < 0.05$ , \*\*\*  $p < 0.01$ ,  $N = 276$ 。

表 2 两类被试在冒险倾向与机会—威胁认知变量上的差异检验

变量	类别	<i>M</i>	<i>SD</i>	<i>t</i>	<i>p</i>
PMG <sub>RS</sub>	1	4.05	2.17	1.704	0.090
	2	3.61	2.06		
PMG <sub>RA</sub>	1	2.53	2.34	-2.658	0.008
	2	3.24	2.10		
ATC <sub>RA</sub>	1	3.57	2.40	0.871	0.384
	2	3.33	2.18		
ATC <sub>RS</sub>	1	3.33	2.48	-0.763	0.446
	2	3.54	2.12		
PMGJ	1	5.41	0.078	12.346	0.000
	2	4.12	0.937		
PMGX	1	2.79	0.759	-12.256	0.000
	2	3.97	0.830		
ATCJ	1	5.91	0.633	8.780	0.000
	2	5.03	0.964		
ATCX	1	2.40	0.820	-8.568	0.000
	2	3.26	0.855		

注:1类被试样本量为 129,2类被试样本量为 147。变量含义同表 1。

从数据结果分析,机会—威胁变量并未表现出两维度而仅反映出连续体的特征。因为被试在两个变量上的取值是相对应的,即高机会认知总伴随低威胁认知,相反也成立。当然,这一结论是在本研究特定的变量设计及被试反应方式下得出的。关于机会—威胁变量的两维度特征,我们将在以后的研究中采用其它的变量设计继续加以研究。另外,高机会认知反映的是对风险情景积极的认知倾向及态度,本实验发现被试仅在“损失”情景中,将风险视为机会,而更为冒险;将风险看着威胁时,也更为保守。关于冒险取向与机会—威胁认知之间的因果关系,

本实验无法证实。“获益”情景的冒险倾向变量(ATC<sub>RA</sub>和 ATC<sub>RS</sub>)在两类被试上的差异未达到显著性水平,要了解该情景下两者之间的关系还需要获取进一步的信息。

### 3.2 争取成功与回避失败动机分析

将成就动机变量按照 2 个分量表合成为 2 个合成变量即争取成功变量(Ach)、回避失败变量(Avf)。以 2 个合成变量聚类可将被试划分为高成就动机组与低成就动机组,两组被试(两组被试样本均为 138)在 2 个合成变量上全部差异显著( $ACH_1 = 4.112$ ,  $SD = 0.355$ ,  $ACH_2 = 3.355$ ,  $SD =$

0.411,  $t=16.374$ ,  $p=0.000$ ;  $AVF_1=2.961$ ,  $SD=0.590$ ,  $AVF_2=3.392$ ,  $SD=0.528$ ,  $t=-6.409$ ,  $p=0.000$ ), 高成就动机组的 2 个变量均值表现为高“争取成功”得分和低“失败回避”得分; 低成就动机组得分正好相反。高、低成就动机组仅在风险取向变量  $ATC_{RA}$  和机会—威胁变量  $PMGJ$  上存在显著差异。从变量的取值看, 存在高成就动机, 高冒险取向、高机会认知的趋势 ( $ATC_{RA1}=3.80$ ,  $SD=2.43$ ,  $ATC_{RA2}=3.31$ ,  $SD=2.11$ ,  $t=1.772$ ,  $p=0.078$ ;  $PMGJ_1=4.990$ ,  $SD=1.063$ ,  $PMGJ_2=4.461$ ,  $SD=1.039$ ,  $t=4.169$ ,  $p=0.000$ )。

### 3.2.1 “回避失败”变量的分析

在高成就动机组中, 被试在回避失败的合成变

量上离差较大。因此, 我们以成就动机的 2 个合成变量为聚类变量再行聚类, 被试可以再分为两类在寻求成功变量上无差异, 而在回避失败变量上差异显著。因此, 我们将被试分为低回避组与高回避组。两组被试在风险取向变量上无显著差异, 但在机会—威胁的 4 个合成变量 ( $PMGJ$ ,  $PMGX$ ,  $ATCJ$ ,  $ATCX$ ) 中的 3 个都达到显著性差异, 且表现出一个非常明显的趋势, 那就是低回避组有更高的机会认知倾向; 而高回避组对机会认知更为消极 (表 3)。由此看来, 回避失败动机对预测个体的机会—威胁认知状况更为敏感。甚至可以说, 人们之所以对风险情景存在机会—威胁的认知差异, 是因为个体在回避失败动机上存在差异的缘故, 实际上就是个体在承受风险的能力上存在差异的原故。

表 3 高低回避组在成就动机与机会—威胁认知变量上的差异

变量	类别	$M$	$SD$	$t$	$p$
ACH	1	4.066	0.367	-1.672	0.097
	2	4.167	0.335		
RDE	1	3.998	0.383	-1.438	0.153
	2	4.084	0.305		
AVF	1	2.528	0.350	-15.612	0.000
	2	3.474	0.360		
PMGJ	1	4.917	1.087	-0.856	0.393
	2	5.073	1.035		
PMGX	1	3.203	0.969	-1.708	0.090
	2	3.492	1.017		
ATCJ	1	5.680	0.821	2.045	0.043
	2	5.340	1.129		
ATCX	1	2.675	1.050	-2.384	0.019
	2	3.095	1.011		

注: ACH—争取成功变量, AVF—回避失败变量, 其它变量含义同表 1。

1 类被试样本量为 75, 2 类被试样本量为 63。

### 3.2.2 成就动机与机会—威胁认知的关系

回避失败的动机相对于争取成功的动机对于预测被试的机会与威胁认知更为敏感, 数据分析结果证明了个体成就动机与机会—威胁认知间相互关系的存在。可以推测, 个体成就动机的特征可以在个体的机会—威胁认知特征中反映出来, 比如, 具有强烈的争取成功动机的个体, 即使是处于损失的情景中, 也依然会看到机会; 相反, 具有较高回避失败动机的个体即使处于获益的情景中也只看到威胁的因素。为证实这一推论, 我们分别以争取成功变量 (ACH) 和回避失败变量 (AVF) 为聚类变量进行聚类分析, 结果表明: 仅以 ACH 为聚类变量时, 两类被试在 ACH 和 AVF 变量上都达到了显著差异 ( $ACH_1=3.175$ ,  $SD=0.333$ ;  $ACH_2=4.046$ ,  $SD$

$=0.344$ ;  $t=20.608$ ,  $p=0.000$ ;  $AVF_1=3.315$ ,  $SD=0.527$ ,  $AVF_2=3.099$ ,  $SD=0.625$ ;  $t=3.060$ ,  $p=0.002$   $N_1=99$ ,  $N_2=177$ ); 同时, 两类被试在损失情景中的机会认知变量上的差异达到了显著水平 ( $PMGJ_1=4.378$ ,  $SD=0.990$ ,  $PMGJ_2=4.919$ ,  $SD=1.085$ ,  $t=4.096$ ,  $p=0.000$ ); 但在威胁认知变量 ( $PMGX$ ) 上未表现出显著性差异。相应地, 仅以回避失败变量 (AVF) 为聚类变量时, 两类被试在 ACH 和 AVF 变量上都达到了显著差异 ( $ACH_1=3.838$ ,  $SD=0.509$ ,  $ACH_2=3.633$ ,  $SD=0.550$ ,  $t=3.213$ ,  $p=0.001$ ;  $AVF_1=2.682$ ,  $SD=0.370$ ,  $AVF_2=3.650$ ,  $SD=0.335$ ,  $t=22.788$ ,  $p=0.000$ ;  $N_1=135$ ,  $N_2=141$ ); 同时两类被试在获益情景中的威胁认知变量上也达到显著

性差异 ( $ATCX1 = 2.735$ ,  $SD = 0.891$ ,  $ATCX2 = 2.977$ ,  $SD = 0.978$ ,  $t = 2.15$ ,  $p = 0.032$ ); 但在机会认知变量 ( $ATCJ$ ) 上未达显著性水平。这一结果非常明确地表现出了不同成就动机特征的被试在机会—威胁认知特征上的差异。实际上就是高成就动机的个体在损失的情景中看到的还是机会; 而低成就动机的个体在获益的情况下也仍然关注威胁。一个通俗的例子可以说明这种现象: 一个杯子里盛有半杯水, 高成就动机的个体看到的是还有一半水; 而低成就动机的人在意杯子已经空了一半。而且, 高成就动机组是以强烈的争取成功的倾向导致其对机会的积极认知; 低成就动机组则是以对失败回避的趋力强化了威胁认知。

### 2.3 成就动机组中情景变量的分析

对高、低成就动机组被试进行考察时, 发现在低成就动机组中比较明显地表现出获益和损失情景上被试的反应差异。所以, 仍然以 4 个机会—威胁变

量为聚类变量, 在低成就动机组中可划分两类被试, 除了在  $ATC_{RS}$  外, 其它变量全部差异显著。从损失情景的风险变量  $PMG$  和机会—威胁变量  $PMGJ$ 、 $PMGX$  的取值来看, 被试的反应规律与从总体样本中所得结论 (可对比表 2) 所述完全一致, 即高冒险倾向, 高机会认知; 低冒险倾向, 低机会认知。但是, 获益情景中的情况有所不同, 被试表现为高冒险取向, 有更消极的认知 (表 4)。特别值得注意的是, 同一组被试, 在损失情景表现为高风险取向, 高机会认知; 而在获益情景表现为低风险取向, 更消极的认知。另一类被试的反应正好相反。这一现象反映了情景变量对个体认知所导致的影响大于个性变量, 尽管两组被试在风险情景变量 ( $PMG$  和  $ATC$ ) 的测量变异较大。需要注意的是, 本测量提供的数据不足以对风险取向与对机会—威胁认知的因果关系进行分析。

表 4 两类被试在冒险倾向与认知变量上的差异检验

变量	类别	$M$	$SD$	$t$	$p$
$PMGJ$	1	4.033	0.915	-8.196	0.000
	2	5.289	0.719		
$PMGX$	1	3.892	0.875	7.632	0.000
	2	2.766	0.706		
$ATCJ$	1	5.092	0.869	-5.546	0.000
	2	5.881	0.611		
$ATCX$	1	3.158	0.765	7.100	0.000
	2	2.255	0.580		
$PMG_{RS}$	1	3.40	2.03	-3.063	0.003
	2	4.49	1.91		
$PMG_{RA}$	1	3.27	1.97	2.741	0.007
	2	2.26	2.26		
$ATC_{RA}$	1	3.36	2.21	-2.571	0.011
	2	4.32	2.01		
$ATC_{RS}$	1	3.38	2.12	1.001	0.318
	2	2.98	2.51		

注: 1 类被试样本量为 91, 2 类被试样本量为 47。变量含义同表 1。

## 4 结论

本研究涉及三类变量即成就动机、风险情景中的冒险倾向以及对风险情景的机会—威胁认知。该实验设计在 S. Highhouse 和 P. Yuce (1996) 有关风险情景与机会—威胁认知变量的基础上扩展了变量类型以及被试的反应方式。研究结论清晰地反映出成就动机与冒险倾向以及机会—威胁认知间的关系, 最主要的结论是低回避组有更高的机会认知倾向; 而高回避组表现出更强的威胁认知倾向; 也就是说, 回避失败动机对预测个体的机会—威胁认知状

况更为敏感, 人们之所以对风险情景存在机会—威胁的认知差异, 是因为个体在回避失败动机上存在差异的缘故。另一方面, 高成就动机的个体在损失的情景中看到的还是机会; 而低成就动机的个体在获益的情况下也仍然关注威胁。而且, 高成就动机组是以强烈的争取成功的倾向导致其对机会的积极认知; 低成就动机组则是以对失败回避的趋力强化了威胁认知。

个体在风险情景中的行为倾向与认知反应显得更为复杂。首先, 框架效应不是普遍但的确存在于某类风险情景中, 并且方差分析证实风险情景与框

架间的交互作用达到显著性水平,这说明被试保守倾向的反应受到情景与框架效应的交互影响。其次,风险情景即“获益”和“损失”情景极大地影响着被试的冒险倾向,也就是情景制约着被试的风险反应模式,被试对情景的认知的确影响了个体风险情景中的抉择。另外,机会—威胁变量在本实验设计中未表现出两维度的特征,被试在两个变量上的取值是相对应的,即高机会认知总伴随低威胁认知,相反也成立。

### 参 考 文 献

- 1 Highhouse S, Yuze P. Perspectives, Perception, and Risk-Taking Behavior. *Organizational Behavior and Human Decision Processes*, 1996, 65(2): 159~167
- 2 Yates F J, Stone E R. *The Risk Construct: Risk-Taking Behavior*. New York: Wiley, 1992. 1~25
- 3 Kahneman D, Tversky A. Prospect Theory: An Analysis of Decision Under Risk. *Econometrica*, 1979, 47(2): 263~291
- 4 Hollenbeck J R, Ilgen D R, Phillips J M et al. Decision Risk in Dynamic Two - Stage Contexts: Beyond the Status quo. *Journal of Applied Psychology*, 1994, 79: 592~598
- 5 MacCrimmon K R, Wehrung D A. Taking Risks: The Management of Uncertainty. New York: The Free Press, 1986. 300~325
- 6 Atkinson J W. Motivational Determinants of Risk-Taking Behavior. *Psychological Review*, 1957, 64(6): 359~372
- 7 Yu A B, Yang K S. Social-Oriented and Individual-Oriented Achievement Motivation: A Conceptual and Empirical Analysis (in Chinese). *Bulletin of the Institute of Ethnology Academia Sinica*, 65. 51~98  
(余安邦, 杨国枢. 社会取向成就动机与个体取向成就动机: 概念分析与实证研究. 台湾中央研究院民族学研究所集刊, 1987, 65. 51~98)
- 8 Mao J P. A Preliminary Examination of Achievement Motives of Contemporary Chinese College Students (in Chinese). *Journal of Social Psychology*, 1993, 3: 10~16  
(毛晋平. 我国当代大学生成就动机取向特点初探. 社会心理研究, 1993, 3, 10~16)
- 9 Qian M Y, Chen Z G. A Preliminary Revision of Achievement Motive Scale and the Study of Relevant Factors (in Chinese). *Journal of Social Psychology*, 1997, 6: 1~11  
(钱铭怡, 陈仲庚. 成就动机量表的初步修订及其相关因素的研究. 社会心理研究, 1997, 6: 1~11)

## ACHIEVEMENT MOTIVE AND OPPORTUNITY-THREAT PERCEPTION

Xie Xiaofei

(Department of Psychology, Peking University, Beijing 100871)

Wang Xiaotian

(Department of Psychology, University of South Dakota)

### Abstract

This research probed into the relationships among three variables, namely, motive of achievement, risk tendency in a risk situation, and the perception of opportunity and threat in a risk situation. The result of this research points to some distinct correlation between these three factors. Comparison to the motive of success, the motive of evading failure is a more sensitive factor in predicting an individual opportunity-threat perception. Moreover, individuals with a high motive of achievement can see opportunities in a losing situation, while individuals with low achievement motive always have threatening factors in mind even in a promising situation. Individuals behavioral tendency and perceptual response in a risk situation are more complex. First of all, the frame effect, though not universal, really exists in some sort of risk situation. Variance analysis proves a considerable level of mutual effect between the frame and risk situations. This demonstrates that the subjects conservative response is under the mutual influence of the situation and frame effect. Secondly, risk situations, that is, both "gaining" and "losing" situations, have produced a considerable impact on the subjects pattern of risk response. The subjects perception of situations has really affected the individuals choice making in a risk situation.

**Key words** achievement motive, risk situations, risk tendency, opportunity-threat perception.