

Exploring Dynamic Tension Through Management Control Systems: A Literature Review

博士後期課程 経営学専攻 2022 年入学

深谷 友理 (FUKAYA Yuri)

【論文要旨】

経営環境の不確実性が高まる中で、組織は、事前に設定した目標と同時に、新たな革新的機会の探索という、相反する目的を同時に達成することが求められている。マネジメントコントロールシステム研究では、Simons (1995) の Levers of Control フレームワークに基づき、競合する目的を同時に達成するために、相反する特徴をもつコントロールシステムを補完的に用いることによって動的な緊張を発生させ、動的な緊張をバランスよく管理することで競合する戦略目標を達成することができると主張している。しかし、動的な緊張の概念は曖昧であり、どのようにマネジメントコントロールシステムを用いることが競合する要求に対応することにつながるのかは具体的に提示されていないという課題が残る。本研究では、コントロールシステムの補完的使用と動的な緊張についての質的研究をレビューし、動的な緊張がコントロールシステムの併用によってもたらす効果について得られた知見を整理することで明らかにすることを目的とする。

先行研究レビューによって得られた知見から、動的な緊張の管理において、相反する特徴をもつコントロールシステムの組み合わせが競合する目標の同時達成を後押しするために重要な役割を果たしていること、そして生産的な動的な緊張を生成するためにはコントロールシステムを状況に応じてタイミングよく使用することが影響することが得られ、マネジメントコントロールシステム研究に対して動的な緊張を深堀するための新たな視点を示したという意義がある。

今後は、動的な緊張を操作化するために広く先行研究レビューを行い、相反するコントロールシステムの動的な緊張の関係の仮説を導出・構成概念の測定尺度の決定をして、仮説の妥当性を量的に検証するための研究を行う。