

「わかっている」ことを示すこと： 知覚の不均衡における認識の擦り合わせ Displaying “Being Aware”: The Construction of Mutual Understanding under the Imbalance of Perceptual Modality

坂井田 瑠衣[†], 西澤 弘行[‡], 南 保輔^{*}
Sakaida Rui, Nisisawa Hiro Yuki, Minami Yasusuke

[†] 日本学術振興会／慶應義塾大学, [‡] 常磐大学, ^{*} 成城大学

[†] Japan Society for the Promotion of Science/Keio University, [‡] Tokiwa University, ^{*} Seijo University
lui@sfc.keio.ac.jp

Abstract

In this paper, by virtue of observation and analysis of social interactions in a street-walking training session, we show the way in which a visually impaired person and a sighted person (an orientation and mobility specialist) construct their mutual understanding, under the imbalance of perceptual modality, i.e., the visually impaired cannot utilize the sense of vision while the sighted can.

Keywords — Imbalance of Perception, Social Interaction, Visually Impaired

1. はじめに

本稿では、視覚障害者に対する歩行訓練場面の相互行為を観察し、視覚障害者と晴眼者の間に知覚の不均衡が存在する状態において、いかにして双方の認識が擦り合わせられるのかを考察する。ここでの「知覚の不均衡」とは、個人間で利用可能な知覚モダリティが異なる状態にあることを指す。

歩行訓練とは、視覚障害者が独力で歩行できるよう、晴眼者である視覚障害生活訓練等指導者（以下、歩行訓練士）が訓練施設の内外において訓練する活動である。本稿では、街路において視覚障害者が独力で歩けるようになるために、歩行訓練士がそれらの空間的構造を説明している場面を観察する。

晴眼者である歩行訓練士に最も原初的な意味で求められるのは、視覚を利用できない視覚障害者に対し、「今ここ」の環境についての情報を自らの視覚に基づいて説明することである。この過程で歩行訓練士は、視覚障害者の歩行の手がかりになりうる環境情報について説明する。他方、視覚障害者は聴覚や触覚、平衡感覚や嗅覚、さらには自らの前提知識などを手がかりとして、環境についての情報を自主的に知覚している。つまり、歩行訓練士と視覚障害者の両者に利用可能な知覚モダリティが非対称な状態において、異なる知覚モダリティを手がかりに各々が認識していることになる。そのため、視覚障害者に認識できていないと歩行

訓練士が考えることが、実際には視覚障害者に認識できていることがある。両者にこのような認識の不一致が生じた時、当事者たちはどのような方法で双方の認識を擦り合わせることができるのだろうか。

本稿では、歩行訓練士が行う環境についての説明に対し、視覚障害者がその説明内容（の一部）を「わかっている」ことを示すことで、両者の認識が摺り合わせられていく過程を観察する。これにより、利用可能な知覚モダリティの異なる人々の知覚体験が共有される実践を例証し、知覚の不均衡を越えた相互理解が達成される過程の一端を明らかにする。

2. データ

本稿では、歩行訓練研究プロジェクト[1]が日本国内の街路で撮影した映像データを事例分析する。本稿で観察する全ての事例は、視覚障害者である猪平（仮名）と歩行訓練士（以下、訓練士）による、ある日の歩行訓練活動から抜粋されたものである。なお、猪平は全盲の視覚障害者である。



図1 猪平と訓練士が差し掛かった交差点

この日は、最寄り駅から自宅まで徒歩で帰るための新たな経路を確認したいという希望が猪平から出され

ていた。訓練に先立ち、猪平と訓練士は共に自宅までの経路を歩いて一往復し、訓練する経路を確認した。その直後に改めて最寄り駅から訓練が開始され、すぐにやや複雑な構造の交差点に差し掛かった (図 1)。本稿で観察する全事例は、その交差点の構造について訓練士が猪平に説明している場面からの抜粋である。

3. 「わかっている」ことを示すために利用可能な 2 種類の資源

視覚障害者が訓練士の説明を「わかっている」ことを示すために利用できる資源は何種類かあるだろう。著者らが観察したところ、少なくとも以下 2 種類の資源が利用されるようである。一つは視覚障害者自身による「今ここ」の知覚であり、もう一つは視覚障害者が既に持っている知識である。4 節の事例 1, 2 では「今ここ」の知覚を、5 節の事例 3 では既有知識をそれぞれ資源として、視覚障害者が「わかっている」ことを示す場合に見られる認識の擦り合わせを例証する。

4. 視覚障害者が「今ここ」の知覚に基づいて「わかっている」ことを示す場合

本節では、視覚障害者が自らの「今ここ」の知覚に基づいて「わかっている」ことを示す事例を観察する。

4.1. 事例 1

事例 1¹では、訓練士が右前方の交差点上でトラック (ミキサー車) が一時的に立ち往生していることを説明する。それに対し、猪平はそのトラックの存在を既に認識できていることを示す。

事例1

- 01 訓練士 んで信号が変わる(.)と:。(0.2)
 02 今度左から来るんです[ね。
 03 猪平 [は]いはい。
 04 (2.4)
 → 05 訓練士 ただ、(0.3) 今真ん中に、(1.1) トラックが
 → 06 [止まっちゃって]
 → 07 猪平 [そうですね中(h)]途(h)半端[に]
 08 訓練士 [はい

¹ トランスクリプト記号は以下のとおりである。「(0.0)」は無音区間の秒数、「(.)」は短い無音区間、「[」,「]」は重なり開始/終了地点、「言葉:」は音の引き延ばし、「言-」は言葉の途切れ、「>言葉<」はスピードが速い発語、「°言葉°」は小さい音声、「(h)」は笑い、「,」は少し下がって弾みがつく音、「(言葉)」は聞き取りが確定できない発語を示す。

まず訓練士は「んで信号が変わると、今度左から来るんですね」(01, 02 行目) と発話し、交差点の信号が変わり、次に左方向から自動車走り出す順番になったことを説明する。しかしここで、2 人の右前方には右前から来ていたトラックが一時的に立ち往生しており、左側の自動車はまだ走り出すことができない (図 2)。そこで訓練士は、「ただ、今真ん中に、トラックが止まっちゃって」(05, 06 行目) と発話し、その状況を説明する。それに対し、猪平は訓練士の「止まっちゃって」(06 行目) に重なる形で「そうですね中途半端に」(07 行目) と発話し、そのトラックの存在を既に認識できていることを示す。



図 2 事例 1 における交差点の状況

猪平が訓練士の発言順番 (05, 06 行目) の完了を待たず、トラックを知覚できていることをいち早く示したのはなぜだろうか。05 行目で訓練士は、「ただ、(0.3) 今真ん中に、(1.1) トラックが」と、かなり大きな間 (pause) を空けながら発話している。映像を見ると、この時、訓練士は右前のトラックの進行を注意深く観察しているようにも見える。ここでは、トラックの立ち往生という交差点の説明が滞りうる出来事、いわば「異変」が生じている。このため、訓練士は目の前の状況を確認しながら、この「異変」をどのように説明すべきか、言葉を選んでいるようである。あるいは、この異変をそもそも猪平に説明すべきかどうかを迷っているようにも聞こえる。

ここでなぜ訓練士が説明に躊躇しているのかは、おそらく猪平には (さらには分析者にも) 明確には認識できていない。しかし、この発話の組み立てからは、少なくともその状況が何らかの理由で「説明しづらい」ものであることが認識できるだろう。そこで猪平は、

訓練士から「トラック」という単語が発せられた直後に、そのトラックの存在を認識できていること、すなわち訓練士がやや苦心しながら説明しようとしている内容は既に認識できていることをいち早く示し、相互行為連鎖の進行性 (progressivity) に貢献しようとしたのだと考えられる[2].

なおこの時、猪平が果たして本当に (他の車両ではなく)「トラック」が止まっていることを認識できていたかは定かでない。しかしおそらく、猪平は聴覚によってトラックを「トラック」として認識できていた可能性が高い²。実際、猪平の「そうですね」(07 行目) という発話の組み立てからは、まさにそれが「トラック」であることを認識していたかのように聞こえる。しかもここでは、立ち往生している車両が実際に「トラック」であるかどうかではなく、そのような何らかの車両が交差点に立ち往生しているという異変自体が問題になっている。訓練士が「ただ、(0.3) 今真ん中に、(1.1)」(05 行目) と躊躇しながら説明していることで示唆されていた何らかの異変の実態が、「トラック」(05 行目) という訓練士の発話と自ら知覚していたエンジン音が統合されることで理解可能になった可能性がある。そこで猪平は、状況を既に認識していたように聞こえる形式 (「そうですね」) を用いて確認を与えたと考えられる。

さらに猪平は、「そうですね」に続けて「中途半端に」(07 行目) という表現を用い、トラックが立ち往生しているという状況をも詳細に理解していることを示す。単に訓練士の説明 (の開始) に対して「そうですね」と確認を与えるだけでなく、「中途半端に」という、自らの知覚に基づく認識を付加することで、いわば訓練士の説明内容 (「真ん中に」「止まっちゃって」) を格上げ (upgrade) しているようにさえ聞こえる。何らかの対象の評価 (assessment) を行う連鎖において、ある評価発話に対して他者が格上げされた評価発話を産出することは、評価に対する強い同意として聞かれる[3]。他方、本稿のような教示場面の場合、単に同じ対象を対等な立場から「評価」しているわけではない。そのため、視覚障害者が訓練士の説明を格上げすることは、訓練士の説明に不足があると示唆しているようにも聞こえかねない。しかしここで、猪平の「中途半端に」は、訓練士の説明に極めて同調的に応接された発話に

聞こえる。訓練士が「トラック」についての説明に躊躇していたことに加え、両者の間で利用可能な知覚モダリティが不均衡であることが、それぞれの認識を積極的に示し合うことを適切な行為にしているのかもしれない。

実際、このように猪平がトラックを知覚していることを積極的に示すのに対し、訓練士は「はい」と承認を与え、「トラックが止まっちゃって」という発話以上の説明を続けることをやめている。ここで訓練士は、猪平と訓練士の間にトラックについての相互理解ができていると認識し、トラックについてそれ以上説明する必要がないと判断したと考えられる。

このようにして、歩行訓練士が説明しようとする内容を視覚障害者が既に知覚できていることを示し、それに対して訓練士が承認を与えることで、両者の異なる知覚モダリティによる各々の認識が擦り合わせられているのがわかる。

4.2. 事例2

事例2では、訓練士が説明しようとしている「バス」の存在を猪平は既に認識できていることを示す。これに対し、訓練士は猪平の認識とはやや異なる説明を続ける。

事例2

- | | | |
|------|-----|---------------------------|
| 01 | 猪平 | [(いま-)] |
| 02 | 訓練士 | [°nn] ますね:,° (0.6) °んん° |
| 03 | | (1.0) |
| → 04 | 訓練士 | >ちょうど< バ:ス: |
| 05 | | (0.8) |
| → 06 | 猪平 | は[:い](.)止まっ[てますね] |
| → 07 | 訓練士 | [が:] [来まし]たけれども |
| 08 | | (0.3) |
| → 09 | 訓練士 | はい. |
| 10 | | (0.7) |
| 11 | 訓練士 | バス通りからず:[:::と |
| 12 | 猪平 | [は:::]:: |
| 13 | 訓練士 | はい. |
| 14 | 猪平 | はい. |
| 15 | | (0.9) |
| 16 | 訓練士 | 左行きました:. |
| 17 | | (1.0) |
| 18 | 訓練士 | はい. |
| 19 | | (1.1) |

² 映像データを視聴してみても、例えばトラックとバスのエンジン音の相違は分析者にも明らかである。

- 20 訓練士 なので (.) >まあ<右斜め, (1.0)
 21 前から左に,
 22 猪平 はい[はい
 23 訓練士 [かけ]て, (0.5)
 24 音がしてると思います.
 25 猪平 はい.
 26 訓練士 はい.

まず、訓練士は「nn までですね.³」(02 行目) と発話し、現在差し掛かっている交差点について何らかの説明を開始しようとする。その後、訓練士は「>ちょうど<バス:」(04 行目) と発話し、今まさに交差点に現れているバスについての説明を開始する。これに対し、猪平は「はい (.) 止まってますね」(06 行目) と発話している。ここで猪平は、まず「はい」と確認を与えることで、交差点に現れている「バス」を認識していることを示すとともに、続けて「止まってますね」と発話することで、そのバスが交差点に停車していることを認識していることをも示す。ここで猪平は、訓練士が視覚に基づいて説明しようとしているバスの存在を、視覚以外の知覚モダリティ (おそらくエンジン音などの聴覚) によって認識していることを示している。一方、猪平による認識の示しに並行し、歩行訓練士は、やや異なる説明を与える。訓練士は、猪平の「はい」(06 行目) に重なる形で「が:」(07 行目) と発話し、04 行目からの発話を継続しようとする。その後、訓練士は「来ましたけれども」(07 行目) と発話する。ここで訓練士は、バスは交差点に「止まっている」というよりは「来た」と認識していることを示している。

事例 1 の 07 行目と同様、ここでも猪平は、バスの存在を認識していることを、訓練士の発言順番 (02~05, 07 行目) が完了しない段階でいち早く積極的に示す。訓練士の「nn までですね:」(0.6) んん (1.0) >ちょうど<バス:」(02~04 行目) という発話の組み立てからは、事例 1 と同様、当座の状況が「説明しづらい」ことが示唆されている。その後、0.8 秒のやや長い間が置かれたところで (05 行目)、猪平は訓練士の発話の継続を待たず、「はい (.) 止まってますね」(06 行目) と発話する。ここで猪平は、訓練士の言葉探し (word search) に対して「助け舟」を出すことを試みているように見える[4]。猪平は訓練士が対処している「説明しづらさ」が「バス」に関するものであることが理解でき、さら

に 0.8 秒の間が置かれることで、訓練士にその説明しづらさが依然として残っていることをも理解できただろう。その時点で「止まってますね」という助け舟を出すことにより、その「バス」の存在が既に認識できていることを示す。ここでも事例 1 と同様、相互行為連鎖の進行性に貢献しようとしたと考えられる。

しかしこの直後、両者の間には些細な認識のずれが顕在化する。両者ともバスの存在を認識している一方、猪平はバスが「止まってますね」(06 行目) と表現しているのに対し、訓練士はバスが「来ましたけれども」(07 行目) と表現している。このずれは、両者が認識の手がかりにしている知覚モダリティの相違によるものであろう。実際、映像を確認すると、このタイミングでバスは右手方向から彼らに接近してきている。訓練士は視覚を手がかりにバスの動きを認識しているため、聴覚を手がかりにしている猪平に比べて、バスが接近していることをいち早く認識したと考えられる。

ただし、このように訓練士と異なる認識を示した猪平に対し、訓練士は「はい」(09 行目) と承認を与えることで、同調的な態度を示す。これにより、バスが「止まっている」のか「来た」のかという差異はともかく、バスの存在の認識が (訓練士から猪平への説明によってではなく) 各々の自発的な知覚によってなされていることが、両者に共有されている。

加えて、ここで訓練士が「来ました」という表現を用いているのは、その後に続けようとしている説明に接合させるためであるとも考えられる。その後の訓練士の説明は、「バス通りからずっと」(11 行目)、「左行きました」(16 行目)、さらに「なので まあ右斜め 前から左に、かけて、音がしてると思います」(20, 21, 23, 24 行目) と続く。ここで訓練士は、現在「右斜め前」の「バス通り」から「左」方向に自動車が走行しているタイミングであることを説明している。つまり、バスが (「止まっている」のではなく) 「来た」という表現は、訓練士が説明しようとしている自動車の走行状況を具体的に描写するためのものであったと考えられる。

訓練士がこのような説明を続けようとするのに対し、猪平はかなり早い段階で、その説明の継続に対する同調的な態度を示す。訓練士の「バス通りからずっと」(11 行目) に重ねる形で、猪平は「は:」(12 行目) と発話し、自らの認識状態の変化を示す[5]。ここで、猪平はバスの存在を自らの知覚によって認識していた一方、それが「バス通りから」「来た」ことについては、

³ 「今ですね:」と発話しようとしたと思われる。

訓練士の説明によって認識できたことを示している。さらに、その後に続く訓練士の説明に対する猪平の反応は、「はい」(14, 25 行目)あるいは「はいはい」(22 行目)という短い応答トークンに終始している。06 行目で「はい(.)止まっていますね」と積極的に自らの認識を示していた猪平は、12 行目の「は……」を境に、訓練士の説明を聞きながらその場の状況を把握することに注力しているようである。

こうして視覚障害者は、歩行訓練士が直面する「説明しづらさ」に対して自らの認識を積極的に示し、相互行為連鎖の進行性に貢献する一方で、訓練士のさらなる説明に対しては自らの認識状態の変化を示すとともに同調的な態度を見せる。これにより、自らの知覚による情報と訓練士による説明内容を適宜統合しながらその場の状況を理解しようとしていることがわかる。

5. 視覚障害者が既有知識に基づいて「わかっている」ことを示す場合

本節では、視覚障害者が自らの既有知識に基づいて「わかっている」ことを示す事例を観察する。事例 3 で訓練士は、彼らがこれから横断しようとしている歩行者用信号の継続時間が短いということを説明している。それに対し、猪平はそのことを既に認識していることを示す。

事例3

- 01 訓練士 でこのh信号[のじか]ん とっても
02 猪平 [°(うな)°]
→ 03 訓練士 みじかい[です
→ 04 猪平 [みじ]かいですね[:
→ 05 訓練士 [は]いもう
06 (0.9)
→ 07 訓練士 変わっちゃいました]
→ 08 猪平 [あ:::]
09 (0.2)
10 訓練士 なので10秒も、(0.2) ないぐらい。
11 (0.4)
12 猪平 うん。

まず訓練士は、歩行者用信号が点滅し始めたことを視覚的に認識し、「この h 信号の時間 とっても短いです」(01, 03 行目)と発話する。これに対し猪平は、訓練士の発話末に重なる形で「短いですね」(04 行目)と確認を与える。ここでの猪平にとって、歩行者用信号

が点滅し始めたことを自らの知覚に基づいて認識することは困難であり、またこの場所は猪平自身が日常的に利用している交差点であることから、この歩行者用信号の継続時間が短いという前提知識に基づいて確認を与えたと考えられる。

ここでの訓練士の「この信号の時間 とっても短いです」という発話は、「信号の継続時間が短い」ことが今まさにわかったのではなく、既にわかっていた情報として伝えているように聞こえる組み立てとなっている。同時に、伝えられる側(猪平)はその情報を知らないことを前提にした発話の組み立てでもある。猪平には信号の色が変わる様子が見えていないため、訓練士はこのような情報を知らない相手に伝える発話形式を採ったと思われる。しかし、これに対して猪平は、「短いですね」(04 行目)という、「信号の継続時間が短い」ことが既にわかっていたことを示す形式で応じる。つまりここで猪平は、信号が短いという説明を新情報として受け止めていない。

このような猪平の反応に対し、訓練士は「はいもう(0.9) 変わっちゃいました」(05~07 行目)と発話することで、「信号が短い」ことは訓練士自身の「今ここ」の知覚に基づく認識であることを証拠立てる。すなわち、訓練士は実際に信号の継続時間が短かったことを根拠に「この信号の時間 とっても短いです」と発話したことが明らかにされる。これに対して猪平は、「あ……」と発話し、自らの認識状態が変化したことを示す[5]。つまり猪平は、訓練士が「信号が短い」ことを既に知っていたのではなく、訓練士自身の「今ここ」の知覚に基づいて説明していたということを、この時点で初めて認識するのである[6]。ここで両者は、「とても短いです」(01, 03 行目)、「短いですね」(04 行目)というやりとりを、「もう変わっちゃいました」(05, 07 行目)、「あ……」(08 行目)というやりとりによって、やり直しているようにも聞こえる。

さらに続けて訓練士は、10 行目で「なので 10 秒も、ないぐらい」と発話する。ここでの「なので」は、直前の猪平の「あ……」という反応に承接されたものであろう。訓練士は、信号が「もう変わってしまった」こと(およびその説明が猪平に受け止められたこと)を踏まえつつ(「なので」)、01, 03 行目でいったん説明していた信号の「短さ」を、「10 秒もないぐらい」と具体的な描写によって詳細化している。これに対し、猪平は「うん」(12 行目)と発話し、説明を受け入れる。

まとめると、訓練士の「信号が短い」ことの説明を

猪平が既にわかっていた情報として受け止めたことに対し、訓練士は「今ここ」で信号が短いことを認識できる出来事（「もう変わっちゃいました」）が生じており、それは「10秒もないぐらい」ものであることを説明する。これによって猪平は、当該信号の継続時間が単に短いという既有知識に加え、信号が実際に変わるまでの時間感覚をリアルタイムに体験し、その継続時間が10秒以下であることを知ることで、当該信号についての新たな知識を蓄積できたと考えられる。

6. 総合議論

歩行訓練場面において歩行訓練士に求められる実践は、自らの視覚に基づいて「今ここ」の環境の情報を説明することであり、対する視覚障害者は、歩行訓練士の説明に適宜理解を示しながら、その説明を利用して当該街路についての知識を積み上げている。しかし、そこでは知覚の不均衡を原因とした認識の不一致がしばしば生じ、その擦り合わせのための実践が見られる。そのような試みは、自らの知覚体験を通した認識を顕にするとともに、知覚体験の異なる相手の認識に寄り添うことで、知覚モダリティが不均衡な相手との相互理解を構築する過程に他ならない。

他方、歩行訓練士は、視覚障害者が自らの知覚や既有知識に基づいて「わかっている」ことを示すのを受け止めた上で、さらなる説明を続けたり、説明を詳細化したりする。これにより、歩行訓練士は視覚障害者の「今ここ」の認識状態を踏まえ、より適切な (relevant) 環境の情報を提供していると考えられる。本稿で観察してきたような認識の擦り合わせが適宜行われることで、歩行訓練士が視覚障害者に対し、「今ここ」においてより適切となる説明を提供することが可能になっているのだろう。

謝辞

本稿の執筆にあたり、樫村志郎氏、岡田光弘氏をはじめとする成城大学データセッションの参加者のみなさまから有益なコメントをいただきました。ここに記して感謝いたします。

参考文献

- [1] 西澤弘行・南保輔・坂井田瑠衣・佐藤貴宣・秋谷直矩・吉村雅樹, (2016) “視覚障害者と歩行訓練士の相互行為の中の触覚についての覚え書き”, 現象と秩序, No. 5, pp. 15–32.

- [2] Jefferson, G., (1984) “Notes on some orderlinesses of overlap onset”. In D’Urso, V. & Leonardi, P. (eds.), *Discourse Analysis and Natural Rhetoric*, pp. 11–38. Cleup Editore.
- [3] Pomerantz, A., (1984) “Agreeing and disagreeing with assessments: Some features of preferred/dispreferred turn shapes”, In Atkinson, J. M. & Heritage, J. (eds), *Structures of Social Action*, pp. 57–101. Cambridge University Press.
- [4] 串田秀也, (1999) “助け船とお節介: 会話における参与とカテゴリー化に関する一考察”, 好井裕明・山田富秋・西阪仰 (編), 会話分析への招待, pp. 124–147. 世界思想社.
- [5] Heritage, J., (1984) “A change-of-state token and aspects of its sequential placement”, In Atkinson, J. M. & Heritage, J. (eds), *Structures of Social Action*, pp. 299–345, Cambridge University Press.
- [6] 西阪仰, (1997) 相互行為分析という視点: 文化と心の社会学的記述, 金子書房.