

視覚障害者の見ることのワークと歩行訓練士のワーク

Looking's Work by Persons with Visual Impairments and Work of Orientation and Mobility Specialists

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

[†]成城大学, [‡]武蔵野美術大学, ^{*}公立はこだて未来大学
Seijo University, Musashino Art University, Future University Hakodate
yminami@seijo.ac.jp

概要

Garfinkel の用いたワーク概念は2つに区別することができる。視覚障害者が足裏でスロープを感知するといった日常的で自然に組織されているワークが基本形で、これとは別に歩行訓練士が指導する専門職のワークがある。ある視覚障害者が反響定位を活用していることを観察して、それに応じたコース紹介をしているのは、この両方の複合的な事例である。映像とトランスクリプトでこれらのデモンストレーションを行う。

キーワード: 見ることのワーク, 専門職のワーク, ゲシュタルト, 歩行訓練, 視覚障害

1. はじめに

美学者の伊藤藤紗は、視覚障害者は世界をどうとらえているのかという問いを当事者へのインタビューによって追求している¹⁾。これに対して本報告は、視覚障害者の歩行訓練の映像記録に基づいて、視覚障害者が世界をどのようにとらえているのか、そして、歩行訓練士がそのことをどのように知り、指導に活用しているのかを示すとともに、それを Garfinkel の「ワーク (work)」概念の2つの用法の事例として位置づける。

エスノメソドロジーの創始者である Harold Garfinkel は、ワークを鍵概念として研究プログラムを組み立てているが、大きく2つの意味とレベルを区別できる。そのひとつ（「ワーク a」とする）は、認知科学者のあいだでは Lucy Suchman たちの研究を通じて知られ²⁾、ワークスペースとワークプラクティスの研究と呼ばれる。Button 他はこれを、「職業と専門職のワーク」としている³⁾。Garfinkel 自身による大学での講義の研究⁴⁾は、ワーク a の研究に位置づくものである。

より根源的な「ワーク b」が、「日常活動を組織するワーク」である⁵⁾。「社会活動を達成することのワークを強調するのは、プラクティスについて語るひとつのやり方であり、その産出が「リアルタイム」での身体化されたものであることを強調する」[3, p. 60]。

日本の認知科学研究においてエスノメソドロジーの「ワーク」概念を扱ったものの中では、ワーク a につ

いての研究が多く、ワーク b のものはこれまでほとんど見られなかった。本報告では後者の用法の展開を示し、歩行訓練場面のワークに適用する。

Button 他によると、Garfinkel はワーク b を「一見したところは知覚的な活動」と結びつけている:「見ることのワーク (looking's work)」はたんに目によってなされるなにか以上のものであり、それ以外のものでもあることを強調している」[3, p. 60]。Garfinkel は Aron Gurwitsch による知覚のゲシュタルト理論の現象学的扱いを発展的に「誤読」しているが、見ることのワークはそのひとつの産物である。Lynch と Eisenmann は、見ることのワークの事例として、パルサー発見の実践の研究を取り上げる⁶⁾。その説明において「茂みにひそむ獲物の姿をあぶり出す (extracting an animal from the foliage)」[6, p. 132]という表現が使われている。ゲシュタルト心理学の「地と図」に対応させて、「茂み」と「獲物」をとらえている。この比喩のわかりやすい具体例は、バードウォッチングという活動である。この活動の多くは、鳥を見つけられる場所を予期して探すことからなっており、その結果として双眼鏡で一瞬その姿をとらえられるというものだ。獲物を見つけられそうな場所へ移動し、物陰に隠れて静かにして待つ聴いて、あるいは、おびきよせるために録音を流すといったことをしている。「身体化されたワークは、見ることにかぎられるわけでもなく、探索も視覚的な識別といった事柄ではかならずしもない」⁵⁾。

2. データ

本報告で使用する映像記録は、視覚障害者 A と C と歩行訓練士 B と D の2組のペアがそれぞれ初めてのコースを歩く初日のものであり、歩行訓練士は指導対象の視覚障害者がどのようなスキルや嗜好をもっているかはわかっていない。視覚障害者は二人とも単独での歩行経験が豊富で、白杖操作や外歩きの基本は身につけているので、ある経路になじむこと (ファミリアリゼ

ーション) ⑦を目的としている。

3. スロープを感知するワーク b

視覚障害者による、ワーク b である見ることのワークとして、ある大学キャンパスから出る場面を取り上げる。この日この部分をすでに何度か歩いており、視覚障害者 A は、その経験にもとづきこれから歩く部分についての「知識」を表明し、歩行訓練士 B の確認を受ける。そして、スロープを下りきったことを表明する。

抜粋 1

- 01 A: ああ。でこれ、いま、アイを通り越し
 02 ましたよね。=
 03 B: =>そうです。通り越しました。<
 04 A: [>ということは<]
 05 B: [でもあんまり]
 06 (1.0)
 07 A: けっこうひもう(1.5) いいかんじで
 08 ひろくなると。
 09 (0.3)
 10 A: で [スロープがある]
 11B: [>そうですそうそうそうそう]
 12 そうそうそうそうですそうですく
 13 A: あ: はあ
 14 B: はい。だんだん、こう広くなるはずですよ。
 15 A: え: え:
 16 B: はい。
 17 (0.9)
 18 A: でこれいま: (0.5) 正門の:
 19 B: [>そうですそうですく]
 20 A: [建物がでてきます] よね。
 21 B: 出てきました。
 22 A: はいはい。[あ: :]
 23 B: [ひだりの] ほう
 24 A: なるほ [ど。わかりま] した。
 25 B: [あってます]
 26 はい。でスロープが、出てくる
 27 はずなんです [ね
 28 A: [はいはいはい。
 29 B: このかんじで。
 30 (4.1)+(3.0) +(10.1)+(1.0) +(3.0)
 a +急斜面+緩斜面+石部分+平部分
 31 A: でこれおりて:
 32 (1.0)

33 B: はい=

34 A: =でこっち向くと=

35 B: =そうで:す。

A は、スロープを下りきったところで「でこれおりて」(31行)「でこっち向くと」(34行)と、スロープが終わり路面が平坦となったのをゲシュタルトとして感知したことを表明する。

視覚を活用できない視覚障害者は、記憶した知識のもとに、傾斜の変化を足裏で感じて現在位置と進行方向をみいだしている。傾斜があるべき場所で始まり、ある程度続き、終わってまた平坦となるということを順番に経験しながらのことである。スロープというゲシュタルトは、触覚と平衡感覚を活用して、「いまここ」であぶり出されている。スロープを感知することは連鎖における傾斜の変化を比較しつきあわせることでなされる。一歩まえの傾斜の記憶という過去を保持し、いまの斜度とくらべる。Garfinkel のいうワーク b にあたる「見ることのワーク」の好例である。

4. 歩行訓練士のワーク a

歩行訓練士のワーク a は主として、視覚障害者がルートにそって歩けるように口頭で情報提供しインストラクションすることからなる。すでに秋谷たちが示した事例だが[8, p. 5 の図 2], 駅構内から歩道に出るところで「で、もうちょっと行くと鉄板越えたら歩道に出ます」と歩行訓練士はコースの告知をする。駅構内と歩道との境界に鉄製のグレーチング蓋がかぶせられた排水溝がある。駅構内にある点字ブロックがなくなることとグレーチング蓋という「鉄板」があるのは視覚障害者に感知できるとして、目印となるように発話を組み立てている。白杖が鉄板にあたって音がする瞬間には「これですね」と特定する指示 (reference) 発話をして、視覚障害者が目印を同定できるようにしている。歩行訓練士のワーク a の例である。

歩行訓練士は、視覚障害者の特性に合わせて目印を設定しコースを組み立てる。そのための査定もおこなっている。たとえば、交差点に到達したことがわかるかをテストする事例が観察できた。抜粋 2 である。

抜粋 2

- 01 D: (そうで) すね。ひらけたかんじわかったら
 02 C: は [い
 03 D: [ちょっととまってみてください。
 04 C: はい。

05 (5.1) 《Cは10歩進む》

06 C: ° このへん+かな°

c +一瞬立ち止まる

07 (2.2) 《Cは4歩進む》

08 C: ° こ+ [こ°

c +止まる

09 D: [あ: すばらしい.

10 C: はい. えへ.

11 D: このへんですかね. はい.

視覚障害者のなかには、反響定位の高度なスキルを持って自転車を乗りこなす Daniel Kish のようなひとがいる。そこまででなくとも、反響定位と風の流れ、太陽の日差しなどから周囲の障害物の所在を感知する視覚障害者は多い。歩行訓練士 D は視覚障害者 C にたいして、初回の訓練開始にあたって曲がり角をどのように曲がっているかをたずねて、「はしっこつたつてつて」「ながれで曲がる」との回答をえている。そして、訓練開始後最初の曲がり角の手前で「ひらけたかんじわかったらちょっととまってみてください」とインストラクションし、査定のための課題を設定する(01, 03行)。

住宅街の歩道のない狭い道路である。自動車などの交通量はすくない。C は縁石に白杖をあてることなく、路面の2点をタッチしながら歩いている。そして、1度ほんの少し手前で立ち止まった(06行)あと、4歩進んで「ここ」と言いながら立ち止まる(08行)。訓練士は「あ: すばらしい」との査定をおこなう(09行)。

交差点がわからず停止することなく侵入してしまうのはたいへんに危険である。D は、C がそうしないことをこのテストで確認している。ただし、C が反響定位を使ったのか、どの程度それができるのかは特定されない。空気の流れなども組み合わせて判断していると推定される。知覚モード特定の必要性を歩行訓練士 D が示すことはない。

最後に、歩行訓練士のワーク a を構成する、見ることのワーク b の事例を検討する。視覚障害者 A は反響定位の高度なスキルを有していた。白杖が路面を打つ反響音で、歩いている右側に建築物があるかオープンスペースであるかをとらえていた。駐車場の脇を歩いていたときに、歩行訓練士 B はそのことを知り、発話の組み立てをそれに合わせて変えていた。白杖の路面タップが前方障害物の探知のみならず、反響定位の手段にもなっていることを知り、駐車場をすぎて建物の横に来たところで、建物の存在を告げていた。白杖の強いタップが反響定位をしているとみなすことは、その

ようなスキルを持つ視覚障害者がいるという専門職としての知識と、タップがどこで強くなるかの注意深い観察から成り立つ歩行訓練士の見ることのワーク b であり、同時にこれは歩行訓練士のワーク a を構成する。Garfinkel の2つのワーク概念の重なる例である。

抜粋3には路面タップの時点と歩行訓練士 B の顔の向きをいれている。#はタップのタイミング、+は視覚障害者 A の身体の動きの開始や終了、*は歩行訓練士 B の身体の動きの開始や終了、dr は白杖のドラッグ(路面とコンタクトしての左右の動き)、l は行番号を示す。一部の白杖タップは前方面面からの左右の角度も示している。

抜粋3

01 B: はい#で、#これで# (.) 終#わり#

02 ました#. で、終わって

《このあと白杖が見えない》

03 A: はい.

04 B: 歩道に上がってるんですけど:

05 A: ええ

06 B: *え: *ビヒン堂っていうドラッグストア

b *右前方を見る→/l. 14

a *白杖見える; dr→/l. 08

07: が(.) [あるん* (です)

b *右横を見る→

08 A: [み#ぎにあるん#ですね.

a →#

09 B: はい. #で [その駐車#場が:

10 A: [はいはい.

11 +あ: あ.

a +dr→/l. 13

12 B: すぐに [ある #ので] ちょっと

13 A: [>なる#ほど<] #

a →#

14 B: 広いかんじ#が [*右側 #ね.

b →*右前方を見る→/l. 22

15 A: [そうですね. #

16 A: けっこう (0.2) #ひろ [い#

a # #dr→

17 B: [はい.

18 #*でそれがまたこう

ab *駐車場が終わり建物の横になる

19 >ちょっと<建物がある

20 [ようなかん#じ?

21 A: [はいはい #はい.

- a 一>#右 60
- 22 >#あ、これ*は#これは
b 一>*右横を向く一>
a #正面 #右 60
- 23 そう [ですね: [はい.
- 24 B: [>そう#ですくここ [か#らが
a #右 10 #右 20
- 25 <お#みせ># (0.5)
a #右 60 #正面 dr一>/. 27
#からだを右に向ける一>
- 26 A: はい=
- 27 B: =*があって [#います.
a 一>#
一>*やや右に戻す一>/. 30
- 28 A: [#あ:、ドラッグストア#ア: =
a #左 5 #右 30
- 29 B: =はい.
- 30 A: ビヒン堂+
a 一>+正面を向く
- 31 B: はい. *ビヒン堂さん [ががあります.
b *正面から左に向く
- 32 A: [はい.

この部分は4つの局面に分けられる。局面1では道路横断が終わったことが確認される(01-05行)。局面2では右側にドラッグストアのビヒン堂があることが伝えられる(06-08行)。局面3では右にあるのがビヒン堂の駐車場であることが伝えられ、反響定位と推定されるものでAによって確認される(09-17行)。局面4では建物の存在が伝えられるが、それが反響定位でAにわかるという想定のもとになされる(18-32行)。局面1のBにはまだAの高度な反響定位のスキルへの気づきはない。Aのふるまいを見てそれに気づき、Bは反響定位を活用して環境特性の把握をするようにAをうながす。視覚障害者の特性に、コースの教示を合わせる歩行訓練士のワークaの望ましいかたちである。

この部分では、Aの白杖操作がポイントである。白杖操作の基本は2点タッチ法である^[7]。「タッチ」が瞬間的なタップであるものが基本である。前方の左右60度のあたりをタップして障害物の有無と段差を探知する。つぎに足を置く地点である。そして、路面の状態によって、左右に白杖を振るあいだも路面との接触をたもつ「ドラッグ」と、タッチしたあとにすこし前方にすべらせる「スライド」といった変形がある。縁石などがある場合に、路面ではなく縁石の側面をタッチする場

合もある。

この部分でAはドラッグを多用している。車道と歩道の段差が小さくて、どこかで歩道が高くなると予期しているのかもしれない。最初に強いタップをするのが「ビヒン堂っていうドラッグストアが」を聞いた時点である。「駐車場が」(09行)というBの告知に「あ:あ」「なるほど」(11,13行)とAが受けとめと理解を示す。さらに、「ちょっと」「広いかんじが」と言われて(12,14行)、「そうですね」「けっこうひろい」と(15-16行)と同意を示す。「けっこう」は、この理解や同意がA自身の知覚経験にもとづくという主張である。Bがそれに気づいた証拠は、以降のふるまいに見られる。Aが建物の真横に来たことを確認したのちに「それがまたこうちょっと建物があるようなかんじ」(18-20行)と発話する。Aは「はいはいはい」と受けとめながらタップを始めて、反響定位で建物というゲシュタルトを感知する。「あ、これはこれはそうですね:」(22-23行)と気づきと同意を表明する。「これは」という指示表現が繰り返されていることは、いままさにこのときに感知していることを強く示すものである。「茂みにひそむ獲物」というゲシュタルトの姿をあぶり出すワークが、インストラクションによって機会づけられているが、それは、発話の組み立てとタイミングともに、視覚障害者Aという受け手に最適なものとなっている。

文献

- [1] 伊藤亜紗, 2015, 『目の見えない人は世界をどう見ているのか』 光文社.
- [2] Suchman, L. A. 1987, *Plans and situated actions: The problem of human-machine communication*, Cambridge University Press. = 1999, 『プランと状況的行為: 人間-機械コミュニケーションの可能性』 産業図書.
- [3] Button, G., Lynch, M., & Sharrock, W., 2022, *Ethnomethodology, conversation analysis and constructive analysis: On formal structures of practical action*, Routledge.
- [4] Garfinkel, Harold, 2002, *Ethnomethodology's program: Working out Durkheim's aphorism*, Rowman & Littlefield.
- [5] Lynch, M., & C. Eisenmann, 2022, Transposing Gestalt phenomena from visual fields to practical and interactional work: Garfinkel's and Sacks' social praxeology, *Philosophia Scientiae. Travaux d'histoire et de philosophie des sciences*, 26(3), 95-122.
- [6] Garfinkel, H., Lynch, M., & Livingston, E. 1981, I. 1 The work of a discovering science construed with materials from the optically discovered pulsar, *Philosophy of the Social Sciences*, 11(2), 131-158.
- [7] 芝田裕一, 2010, 『視覚障害児・者の歩行指導: 特別支援教育からリハビリテーションまで』 北大路書房.
- [8] 秋谷直矩; 佐藤貴宣; 吉村雅樹, 2014, 社会的行為としての歩行: 歩行訓練における環境構造化実践のエスノメソドロジー研究, 『認知科学』 21: 207-225.