

# 職リハ過程での「逐次的な相互作用」による計画と実践(その2)

— 状況論的アプローチによる計画と実践との関連 —

## Planning and practice by "sequential interaction" in the Vocational Rehabilitation (Part2)

— The context of planning and practice by the situated approaches —

牧 裕 夫

keywords 職業リハビリテーション (vocational rehabilitation) 状況論的アプローチ (situated approach) 正統的周辺参加 (legitimate peripheral participation) 発達の最近接領域 (zone of proximal development)

### <要約>

計画と実践的行為の関係について人工知能の研究者であるL.C.Suchmanは「計画を実践する行為はその都度的な即興的行為による」と指摘した。支援過程がこの即興的行為によるとすれば、職業リハビリテーション支援者が実践的行為の中で体験する「逐次的な相互作用」を余剰的な効果として位置づけることはできない。前研究で、牧は2つの事例からその「逐次的な相互作用」に基づき「学習の身体化」「ギブ・アンド・テイク関係」「希望の共有」等の制御要因を指摘した。本論では、これらの理論的背景として状況論アプローチの諸論が職業リハビリテーション支援をどのように拡張しえるのか、その方向性を示す。J.Gibsonのアフォーダンス理論から、実際に利用者を支援する実践的行為では「逐次的な相互作用」によるとし、学習を拡大するために、試行錯誤行為による過程が必要条件であることを指摘する。そこで、計画場面と実践場面では別な構造を有するシステムとして「既存(制度)システム」「個別(計画)システム」「現場(状況)システム」の3つのシステムを提示する。特に「現場(状況)システム」で試行錯誤による相互作用を拡張しえる理論的枠組みとして状況論アプローチであるJ.laveの「正統的周辺参加」、L.Vygotskyの「発達の最近接領域」と職業リハビリテーション支援の関連について検討した。

### 1. 問題の所在と目的

職業リハビリテーション(以下職リハという)支援を提供する際に、支援者と障がいをもつ利用者(以下利用者という)や事業主等との間で支援内容に対する合意や契約に基

づいて進めることは少なくとも倫理的に不可欠な過程である。支援者は支援内容に対する説明責任を負い、どのような支援を提供できるのか、その支援からの効果はどのようなものかを説明しなければならない。その支援計画での記述は支援内容である「原因」とそこから得られる効果つまり「結果」が明確であるアルゴリズム的な記述により示される。このアルゴリズム的な記述であることから、利用者との間だけでなく支援者間でも支援の方向性を共有することができ、また成功例として他の支援者への当該手法の伝達、さらには自治体、国全体等で客観性ある手法として制度化への検討にも資する。

計画段階からその計画を実行する実践段階まで「原因」と「結果」の関係が明確なアルゴリズム的な行為に着目することで思いつきではない構造化、系統性による支援の実現を目指すことができる（小川，2001）。そこでは行動主義心理学による理論及びそこで見出された手法が応用され、「課題分析」「目的行動」「行動形成」「フェイディング」等がその手続きである。これらの用語はI.P.PavlovやB.F.Skinner等によるネズミやハト等の動物実験から見出された法則を応用して人の行動変容を図ろうとする立場である（佐藤，2001）。「誰が行っても、同じ手法を用いれば同じ結果がもたらされる」といった再現性の原理に基づく科学的な実証性ということになる。

しかしながら、計画上の記述はアルゴリズムであるが実際に支援を提供している実践の場ではどうだろうか。例えば利用者が働く工場内に就業時間中に入室するという場面を取り上げてみよう。時にその現場では、扱っている製品の納期が近い、作業が予定より遅れている、風邪で欠勤した職員の作業を補完しなければならない等、これらの状況下での従業員個々の態度のあり方も様々である。それも同じ一日の中でも時間帯によってその緊張感も異なる。その中で支援者は、自身が事業所の中でどこに立つべきか、また何をどのタイミングで誰に話しかけるのか等その場での行為を選択し、その行為が周辺にどのような変化をもたらしたかを意識しながらその後の働きかけ方を逐次的に探索することになる。またこの逐次的探索を方向づけるのは現場での利用者と従業員との、さらには支援者自身を含めた相互作用による。

牧（2015）は前述のような、逐次的な相互作用体験について職リハ支援との関連を検討すべく人工知能研究での知見を報告した。人工知能研究のL.C.Suchman（1987）は「目的的行为は状況に埋め込まれている」とし、「計画は、本来的にはアドホック（その都度的）な活動に対して、たかだか弱い資源であるとみなすべきある」としている。計画を実際にも実効あるものに進めているのが状況的行為であるというのだ。また、この実践場面での状況的行為に対する研究は、認知科学、社会学、民族誌研究、発達心理学等それぞれで発展していたものが「状況に埋め込まれた行為」である状況的行為を共通したテーマとして追求するコミュニティを形成している。現在は「状況論的アプローチ（以下状況論という）」と総称されている（上野，2001）。

本論では、状況論における代表的な理論として知覚心理学のJ.Gibson（1979）によるアフォーダンス理論の概要を述べ、前述のL.C.Suchmanの指摘から、利用者を含めた支援の実践場面（以下実践場面という）と、実践場面を離れケース会議等で支援計画を検討する状況を別のシステムとして検討すべきことを提案する。さらに今日、アフォーダンス理論と共に状況論を構成する、教育学からJ.Lave（1991）の「正統的周辺参加」、発達心理学からL.Vygotsky「発達の最近接領域」（茂呂，2003）といった理論の概要を提示するとともに、職リハ支援として一般的な支援事例を紹介し、それらが実践場面の制御要因であり、「逐次的な相互作用」での体験を「余剰的な効果」としてではなく、今後の職リハ支援において利用者の最大可能性を実現すべく実践、研究等の在り方を検討する一つの方向性を示す。

## 2. 3つの支援システムの提案（「アフォーダンス理論」から）

J.Gibson（1979）は戦闘機パイロットの訓練プログラム開発という、まさに高度な技能を対象とする中で1970年代からアフォーダンス理論を展開した。自動車の運転を例にする。地図やその目的地を知る人からの情報に従って、ガソリンスタンドのある四つ角を曲って目的地に到達した。運転者に「どうやってそこにたどり着いたんだい？」と尋ねると運転者は「地図を見てきたからさ」としか答えない。しかし実際に目的地に到達しえたのは、その角を曲がる場面でもハンドルを少し動かす中での街並の見える変化としての情報が提供（アフォード）され、その変化に応じて逐次的にハンドルの操作やアクセルの踏み方を調整することによる。アフォード（afford）とは「提供する」という意味である。J.Gibsonは、主体の行為を方向づける多くの資源がそもそも環境側に内在し、主体からの働きかけにより環境から必要な情報が提供（アフォード）されるとする。このアフォードを含んだ「アフォーダンス」はJ.Gibsonによる造語である。

牧（2015）は、知的障がい者Aさんの事例を紹介した。Aさんは、重度知的障がいを持つ利用者が特別支援学校を卒業した後に製菓工場に就労した。在学中の職場実習ではなかった幾つかの問題が起きていた。「仕事を始める準備に手間取る」「所定時間前にテレビを観たいと帰宅してしまう」「従業員にくそばあという」等である。介入初回での40分位の状況を紹介した。そこでの計画としては「初回の情報収集、アセスメント」ではあるが、その実践場面では、職場内でどこに立ち、誰に、どの状況で、何を伝えたらよいのか判断に迫られた40分位の中でも支援者による逐次的な対応が求められた。この事例でもこれらの状況で適切に対応しなければ計画上の「情報収集、アセスメント」どころか介入そのものを断られる可能性もある。事業所内で誰に対して、事業主、利用者のどちらに対して、そこで語る内容、どれだけの時間を想定するのか、当然事業所がどのような内容を返してくるのかは事前に分かる訳がない。全ての情報が把握されている訳ではないので、現

場では自ずとヒューリスティックス（探索法的）な働きかけとなる。

職リハ支援でも支援者が支援計画に基づいて利用者の就労を実現できた場合、「地図を参照して目的地にたどり着いた」の如く支援計画に従って成功したと報告するかもしれない。自動車の運転手はあえて他者から尋ねられなければ角を曲がる時に体験していた状況の行為を報告しないのと同じように、支援者も支援場面でのヒューリスティックスな試行錯誤過程から実践場面で様々な情報との相互作用から支援が進展していることを語ることではない。

前述したようにL.C.Suchmanは「計画はわずかな資源と・・・」指摘してもいる。計画段階での制御要因と実践場面での制御要因では連動しているものの別な方向性を有しているものとして検討すべきではないか。そこで筆者は実践場面での実効性を検討すべく3つのシステムを提案する（図1）。

#### ①既存（制度）システム（以下一次システムという）

地域で利用可能な公的な制度に基づく運用システムである。制度に規定された組織、機関及びマンパワーにより構成されている。各機関等との関連は、所定制度に基づきそれぞれの機能が説明され、継時的（アルゴリズム的）にプログラムを利用する過程が示されている。

#### ②個別化（計画）システム（以下二次システムという）

個々の利用者を支援するために、前段の既存システムで示された地域資源を活用した計画に伴う布置である。ここでも目的を達成すべく継時的に計画が示される。学校では個別教育計画、福祉関連でのケアプラン、障害者職業センターでは職リハ計画等により決定する個人毎に策定される計画に基づく既存システムの活用による。

#### ③現場（状況）システム（以下三次システムという）

現場での支援において「その都度的」な相互作用による展開での布置である。円環的因果律に支配され、相互作用、即興的、生態学的な視点、集団力動関係によるシステムである。前2つのシステムではアルゴリズム的に計画で想定された支援を展開するが、ここでの方略はヒューリスティックであり、支援の系統性よりもその都度的に、支援者個々の過去の支援資源のレパトリーから選択され、その場で逐次修正される試行錯誤過程による。

図1では3つのシステムの中で、三次システムのみ支援場面を想定した円を重層的に描いた。その都度的な時間経緯の中でそれぞれの円の中での相互性が変化していること、もしくは様々な理論の適応から相互性への見方が変わることもなる。この重層的な円の重なりが職リハ支援拡張への可能性を示している。

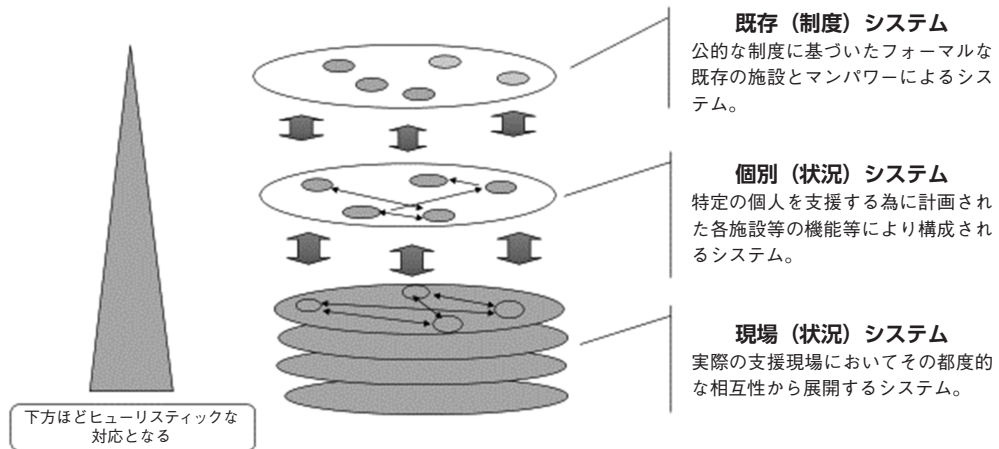


図1 支援を構成する3つのシステム

注）現場（状況）システムで円が多重になっているのは、その都度的な時間の経緯により相互性が変化していくことを示している。

ここで特に三次システムの特徴として以下のとおりまとめておきたい。①支援方略は主に「ヒューリスティックス」である、②利用者を含めた相互性から「円環的因果律」に支配されている、③予期せぬ進展が支援の中で発生する、④計画に関する情報に比べて、多くの情報が進展に寄与している。

利用者の最大可能性を追求するのであれば、三次システムそのものへの検討がまた不可避である。支援で実際に体験しているはずの「逐次的な相互作用」に着目すれば、研究を進める上で支援を実効あるものに行っている多くの情報が検討される可能性に開かれる。逆に、状況の行為に着目しなければ、本来計画を実効あるものとしている多くの情報が検討されずに残されてしまうことになる。

### 3. 3次システムの主要な制御要因

#### (1) J.Laveの「正統的周辺参加論」

南雲（2010）は高次脳機能障がい等の利用者の様に「絶えず障害の状況が変化している場合、失われた機能を補完するだけでなく全人的な心理援助が有効である」とする。そこでコミュニティに基づく援助として徒弟制度をモデルとした「正統的周辺参加」からクリーニングに従事する雇用事例を紹介している。熟練した技能を有するクリーニング指導者と共に従事する利用者は、指導者の技能は当然のこと、技術者としての態度、仕草、人柄に触れ、さらには仕事を共にする同僚と同じ作業空間を共にすることから、利用者の技能的問題に止まらず働く意欲・姿勢の問題を乗り越えて職場定着していく。

教育学者のJ.Lave（1991）は高度な技能の習得を可能とする学習事態を民族誌的研究と



して産婆、服の仕立て、海軍の操舵手等の徒弟制に関するフィールドワーク調査を基に「正統的周辺参加」という考え方を報告した。「正統的」とは学習者が実際に社会で利用される製品の作業工程に携わっていること、「周辺参加」とはその作業工程の一部を任せられ製品のどの部分にあるのかを十分に分かる技能を習得し、製品に関する文化的背景、その製品に携わる中での価値観を含めた十全参加への可能性に開かれている状況である。「実践共同体の一員」であるという所属感、同じ製品の製造に携わることの責任感、達成感等からのコミュニティに基づく動機づけ、さらには高度な技能の学習を実現の過程となっている。

渡部（2001, 2003）は重度の自閉症児晋平君が10歳になっていたある日、まったく訓練もしていないのに他者の手の平に指で言葉（文字）をなぞるという伝達手段を使うようになった事例を報告し「正統的周辺参加」から考察を進める。意図的な訓練からではなく日常場面で何とか伝えたいというコミュニケーション状況を積み重ねていることから、そこで晋平君なりに気持ちを伝えたいという試行錯誤的な試みがあり、その中で社会において共有されている技能の学習（社会化）が進んでいるとする。「正統的周辺参加論」はコミュニティに基づく動機論といえよう。

前述の南雲の事例でも、十全の参加を実現している熟達者の技能の一部を任せられ、その熟達の過程が同じ製品に携わる中で可視化されており、利用者ははっきりした将来像を共有するコミュニケーション状況に周辺参加する。そこでは利用者それぞれの資源からヒューリスティックな試行錯誤が進展することから晋平君と同様な予期せぬ進展が実現する可能性に開かれている。

**事例 職業準備訓練を利用する2つの施設：**F県の公的な職業支援施設にて2か月の職業準備訓練（以下準訓という）が行われていた。そこに近隣の就労支援事業所（以下G事業所という）と精神科単科のH病院で運営されているディケア（以下Hディケアという）から精神障がい者が本事業を利用していた。G事業所は利用者の就労支援に熱心で実際に年間に数名が雇用に至っている。G事業所からの準訓を利用ことは、他のメンバーからヒーロー的な見方がされる等の肯定的な関心がよせられている。以前利用したメンバーからアドバイスが提供され、時に準訓プログラムの半ばでG作業所に戻ったとしてもチャレンジへの賞賛としてメンバーから迎ええられる。一方でHディケアからの参加者は他のメンバーから「立ち作業が大変でどうせ途中で戻ることになるよ」等否定的な期待の中で準訓のプログラムに参加してくる。そのプログラムの半ばでHディケアに戻ることになると「途中で戻ったか、やっぱりそうだったか」となる。

G事業所、Hディケア両施設からの利用者は共に就職を目指す目的で準訓を利用してはいるが、それぞれ利用者の動機の在り方が異なっている。利用者は施策的な支援プログラムの進行の中で就労に向けてどのように動機づけられているのだろうか。

「正統的周辺参加」としての学習事態で重視しているのは「実践共同体の一員」としてコミュニケーション状況である。そのコミュニケーション状況とは何か。G事業所の事例では実践の共同体として既に支援プログラムを経験している先達者としての利用者と、経験が少ない新参者との関係がある。さらにG事業所の職員も、就労による十全的参加を実現している者として、利用者にとって日々身近で可視化された先達者である。そこでは新参者にとって自身のあるべき姿として、先達者が十全的に社会に参加しているのか、もしくは十全的に参加しようとしているのかが問われる。もし新参者の周囲にこれらの十全的参加者を身近にして、かつこれらの者と作業を共有できれば、その新参者からヒューリスティックスに先達者の振る舞いに対して活発な探索が行われる。

G事業所でも当然、支援の専門家である職員、もしくは準訓を利用した先達者から新参者に指導、アドバイスすることもある。またG事業所では、途中離脱した準訓利用者もヒーローとして当該事業所で迎えらる。このヒーローに関するやりとりはG事業所で意図的に訓練した結果ではない。また系統的な訓練事態から実現できることでもないだろう。前述した渡部が紹介した晋平君が独自のコミュニケーション手法を使いだした様に「実践共同体」としての日頃のその都度的な相互作用の積み重ねによる極めて人間らしい体験ではないか。

一方でHディケアからの準訓利用者は「どうせ就労できないから」というコミュニケーション状況での参加となるが、実際に準訓から離脱しHディケアに戻ったとしてもこのHディケアなりのメンバー同士の支えによって過度なストレスに晒されずに済み、障害の受容過程として支援者が介入しえる可能性に開かれている。

## (2)L.Vygotskyの「発達の最近接領域説」

L.Vygotskyが求めたのは具体性である（茂呂，2003）。単純な例として、ある人が父親であっても自身の親に対しては子ども、同様に妻に対しては夫、職場で部下に対しては上司の如く、それぞれの立場で振る舞い方、態度は異なる。そんな人を如何に一般化した法則性で捉え得るのか。L.Vygotskyは実験的に条件を排除し統制する中での心理学ではなく、さまざまな具体的な文脈での相互作用による場面を重視した。J.V.Weatsch（1991）によればL.Vygotskyは人と人との相互作用に着目し「全体の動きのなかにおいてのみ、その本質を示す」としているという（茂呂，2003）。L.Vygotskyは今日の「コミュニティへの参加」という考え方による状況論を含めた心理学分野の先駆者と位置づけられている。

「発達の最近接領域説」はL.Vygotskyの代表的な理論である。近年欧米でたいへん注目をされている概念である。この最近接領域とは現在達成している学習段階から、他者の介入により達成しえる学習領域である。その領域についてL.Vygotskyは二者の関係性を通して子どもが有している行為や思考に対する資源により他者からの働きかけに敏感に反応する領域があるとする（茂呂，2003）。職リハ支援でも利用者等へのアセスメントから資

源を把握し、その資源に対して支援者が介入し職業的自立を目指す。

前述したAさんの事例では支援者の状況的行為の中でアセスメントに関する情報を取得していることを示した。またH.Sullivanの「関与しながら観察」(Chapman,A.H.ら, 1980)の様に支援者があたかも一人の利用者の如く支援場面を体験することで、現状をアセスメントするだけではなく並行して実践場面の関係性も変化させていく。職リハ支援でも、たとえば同僚的な役割他、上司、後輩、保護者、教師等様々である。これらの役割を柔軟に実現できるかで有用な情報の取得、支援の進展にも関わることになる。支援者がそれを意識するか否かに関わらずこの関係性が暗黙裡に生じており、逆に在り方へのアセスメントから最近接領域での関係性を実現しえるか、また活かされるかが異なってくるだろう。以下で呈示する事例は牧(2015)で紹介したAさんのその後の展開である。

**事例Aさん**：支援者は定期的な訪問を繰り返し、Aさんに提示すべく改善ポイントをまとめたポスターを作成、事業所に大相撲の番付があったことから大相撲形式の評価表(15日単位、勝ち越すと昇格：Aさんなりに理解していた)を作成し指導等を行った。支援者である著者はAさんから鯛焼きをプレートに置く作業を指導されることも何度かあった。時に作業が遅いとAさんから叱責されもする(Aさんが上司としての上司-部下関係)。この関係性は従業員に「くそばばあ」と言ってしまう関係性と同じでAさんには彼が部下としての上司-部下関係が従業員との間で成り立っていない。しかしながらAさんなりに作業をこなし、周辺参加しているという確信でもあり欠勤せずに通う行為を支えてもいる。

支援者をも部下のように扱うAさんではあったが、やがて支援者が来訪時に従業員に対して「最近ではAさんどうですか」と尋ねていると、Aさんは「これはやばいぞ」といった表情をしていた。支援者が来訪する所定の曜日になるとAさんなりに気にしている様子であると事業主から伺った。「支援を繰り返す中で事業所が支援者をどのように位置づけるのか、Aさんとしても過去の資源から支援者との関係が探索されていく。その中で結果的に「M先生(注：論者)がくるよ」「M先生に言っちゃうよ」といったあたかも児童期前半での学校的な関係性の中でAさんの反抗的な態度が受け止められていく。

Aさんは特別支援学校卒業時点でも様々な資源を有している。また事業所側にも上司-部下関係の中で製品を作り上げること、時間内継続する等の労働習慣に関連する人的・物的様々な資源がある。ここでいう資源とは南雲が「全人的」と称している個々人が有する心的、身体的個性の総体である。確かにAさんの「くそばばあ」という行為は排除すべき対象ではあるが、そこにはAさんが学校時代に和太鼓等で活躍、継続させていた資源も内包されている。Aさんのこの学校時代の資源が、製品を作り上げことを体現している従業員の資源との間で相互に取り込まれていかなければAさんの就労を継続させるコミュニケーション状況の改善にはなっていない。Aさんは従業員の一人と同じ帽子のかぶり方をしていた。この帽子のかぶり方にAさんが事業所の人的・物理的資源を取り込み、就労



への周辺参加を実現し始める兆しがあるように思える。

最近接領域を活用する支援者はどのような介入をしていることになるのか。介入当初では、利用者と事業主間で双方の資源に対してほとんど周辺参加していない状況である。この場合、まず支援者自身の資源が利用者と事業主それぞれの資源に周辺参加しえるかが問われる。支援者は、双方向的な周辺参加による媒介的な介入が行われる中で、利用者と事業主間で周辺参加しえる最近接領域を探索していく。支援者はこの探索が進む中で、利用者と事業主との間のみで最近接領域の探索の実現を目指す。

支援を開始した初期のことである。Aさんが卒業した特別支援学校からI先生が事後指導に訪れた。I先生は事業所に対して「Aさんは十分にやっている多くを望むのは無理」と発言した。事業所の立場からすると日々なんとかAさんの就労を継続すべく取り組んでいるところかなり憤りを感じたという。このI先生の対応はAさんの就労継続に係る最近接領域をまったく無視した対応といえよう。

佐伯（2001）は発達の最近接領域での相互作用として横並びの視線としてM.Tomaselloの共同注意の実現を重視している。同じ対象、出来事を相互に共有しているという体験である。本事例での支援者の関わりは事業主の立場からAさんを受け入れる困難さ（「たしかに大変だ」という思い）を共有すること、Aさんとして「自分もかっこよく仕事しているんだ」という自負を共有することが起点となっている。この過程ではこの共同注意から逐次的な相互作用による相互の資源の体験共有である。

#### 4. 三次システムとしての展開

本稿では職リハ支援での逐次的な相互作用を状況論等との関連で紹介した。特に三次システムとしての可能性について幾つか指摘しておきたい。

##### (1) P D C A サイクルと三次システム

職リハ支援での計画の策定の際には、支援上の困難さをアセスメントから予測して行われている。計画に基づく進展が滞った場合、一旦現場を離れケース会議等で計画を見直す。plan（計画）、D:do（実行）、C:check（検証）、A:action（改善）のサイクル（以下P D C Aという）による対応である。計画での記述では「原因」と「結果」の因果関係が明確でアルゴリズム的に示され、目的行動への系統性及び支援手法の再現性が伴っている。このP D C Aによる支援計画の見直しでも、過去の支援経験から行われる。その見直しでも就職という最終目的に至るかは定かではない。当初の計画どおり支援が進むことの方がおそらく少ない。つまりP D C Aでもヒューリスティックな過程である。

逐次的な相互作用による三次システムでの支援も同じ様にP D C Aによる。三次システムを図示（参照図1）したが、支援場面では逐次的ゆえに1秒単位でのシステムの変化があり、また南雲が「全人的」といったように支援者の多くの資源が同時並行的に活用され

ている。1次・2次システムでの資源と3次システムでは質、量ともに各段の差があると考ええる。そこでは支援方法の修正を現場から持ち帰った場で行うのではなく、支援者個々の資源の在り方が問われている。しかしL.C.Suchmanは「計画は、本来的にはアドホック（その都度的）な活動に対して、わずかな資源・・・」としているが、2次システムである計画そのものも、利用者を含めた支援者等の間で支援方針の共有、支援制度の構築の際には、支援開始から就労をゴールとするアルゴリズム的な記述は有効な資源となっていることも指摘しておきたい。

## (2) 職場適応の状態と支援者の役割

状況論から職場適応をどう捉えることができるのか。技能・対人スキルの習得を実現し、ナチュラル・サポートを実現するといった適応（小川，2001）とどう違ってくるのだろうか。

上野(2001)が状況論による学習事態を「状況のインターフェース化」とした。この表現は、前述してきた状況論であるJ.Gibson、J.lave、L.Vygotskyそれぞれを含め、行動主義心理学、認知科学とは違った、職リハでの職場適応という学習事態をよく集約している。学習者である利用者が、職場で使用する道具と利用者に関わりをもつ周囲の従業員、これらを囲む建屋及び休憩室等あらゆる対象が現象学的に身体の一部と体感されることである。高度な学習を遂げた職人が道具を自身の身体の一部と体験されている自体である。また前述したように南雲が「全人格的」としたある意味曖昧な表現をしなければならなかった状況でもある。それを実現する過程で試行錯誤は必要条件であり、さらに必要条件として、その試行錯誤を引き出す利用者の能動的な探索を引き出す状況が問われる。状況論による三次システムは、スキルの系統的な習得よりも、この能動的な探索を引き出す状況そのものをどう構築するか、そこでの制御要因が問われている。

前述したように南雲（2010）は「正統的周辺参加」という視座から「全人的な心理的援助が必要」としている。南雲の場合、職業訓練場面を前提とし、そこでの利用者に対する指導的立場にある支援者を想定している。実際の事業所はそもそも訓練機関、福祉機関ではない。そもそも支援者が介入する際にまず支援者自身が当該事業所に周辺参加しているのかが問われる。時に支援者自身がそれを実現できず支援の阻害要因になりかねない。さらに事業所に介入する支援者は利用者の全人的な資源に周辺参加していくことも必要であろう。牧（2015）は支援者が、事業所と利用者双方に周辺参加を実現することで、事業所と利用者との間を媒介し、利用者の事業所に対する周辺参加の実現を図ることになる。支援者の「全人的」資源が問われる。

## (3) 「全人的支援」としての心理的援助

3次システムでは、人的、物的環境との逐次的な相互作用が問われている。牧（2015）は支援事例から逐次的な相互作用での支援場面で「ギブ・アンド・テイク関係」「希望の共有」が成立していることを指摘した。前者は支援導入時での利用者が支援者に対する依

存状況から、支援に応じて利用者自ら職業生活を実現するようになる過程そのものに自ずと成熟した依存としての「ギブ・アンド・テイク関係」への移行を内包している。後者では、希望を共有すること自体が、利用者が就職できるのか曖昧な状況を抱える人として健康な資源の体験となっている。南雲の「全人的」「心理的援助」をどう検討していけるのか、前述の「ギブ・アンド・テイク関係」等はまさに「全人的」「心理的援助」体験である。さらには対人関係の伴う逐次的な相互関係による。相互性について心理学は勿論のこと社会学、教育学等それぞれの領域で多くの成果を有している。図2に示したように、3次システムでは時に秒単位で状況が変わり、そこでの成果はまた重層的である。南雲の「全人的」とはこれら時間と関係性での重層性ゆえであろう。

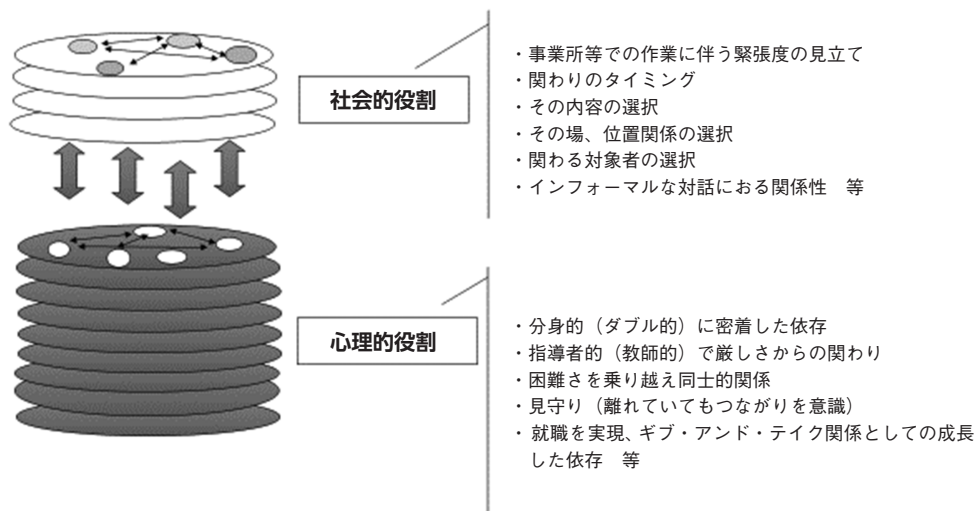


図2 現場（状況）システムとジョブコーチ支援

注）円の重なりはその都度的な時間の経緯から相互性が変わっていくことを示している。

そもそも支援は利用者の最大可能性を追求すべきである。その多くの可能性がこの時間と関係性による重層性に潜在している。系統性を重視する一次・二次システムでは逐次性による相互作用を取り上げる枠組みをそもそも取り上げえない。そこで扱われるのは「環境に埋め込まれた行為」ではないからだ。一次・二次とは異なった枠組みをもつ三次システムの中で心理学等の知見に基づく多くの制御要因を職リハ支援との関連で検討しえる可能性にも開かれるであろう。その取り組みから南雲が指摘した「全人的」に係る制御要因の詳細が豊かな情報から解明されていくことを期待する。

#### （4）状況論の研究手法

L.Vygotskyの質的研究である事例研究に対する考え方には「本来は量的な研究であるが」ではなく「そもそも事例研究であるべき」という主張が窺える。茂呂（2003）によればこのL.Vygotskyの見解から、実験的な手法では複雑に関連した行為を除外して抽象

化しているが、事例分析では典型的な事例に注目してそれを具体化する試行の上で抽象化しているという。双方とも抽象化することが目的であるが、事例分析ではその現場での豊かな情報を深めた上で抽象化し、元の成果がもっていた複雑さすなわち豊かさを再構成する試みとなる。

多くの領域で活用される質的研究法としてグランデット・セオリー・アプローチがある。この手法を創始したA. StraussとJ. Corbin (1990) は「理論と経験的調査のギャップを埋める為に」考案し、「量的な研究のように独立変数と従属変数の間の関係を表すものではない」としている。質的研究はけっして量的研究の予備調査ではない。しかしながら量的研究以上に有用な結果を得るためには、実践者から豊かな情報を収集していること、その情報が十分反映するカテゴリー化をしていくことが必要である。

## 5. まとめと今後の課題

今日、心理学の入門書的な書籍でも行動主義心理学、認知科学と同等に紹介されている状況論であり、その主要な理論である「アフォーダンス理論」「正統的周辺参加」「学習の最近接領域」から職リハ支援理論や支援方法の拡張を図ろうと試みた。状況論そのものは行動主義心理学、認知科学への批判から登場している為、職リハ分野にも新たな視座を提供しえる。

職リハ支援では障害を有する利用者、雇用者からの利用者双方への支援が必要であり、その現場も様々である。これほど多様な状況を伴う支援も他に類をみないだろう。本稿では、その多様性ある職リハ支援を3つのシステムから検討すべきことを提案した。人間科学分野ではない科学的実証分野で代表的な人工知能研究ですら、人工知能自体の「経験知」を重視するパラダイムシフトが進んでいる。

実践場面では逐次的な相互作用として重層的な資源が活用されている。筆者の専門分野である心理学からも基礎研究から3つのシステムとすべき理論的根拠が導きえる。また、心理学に止まらず社会学、教育学、人間工学等、多様な分野から、南雲が「全人的」とした、3次システムでの重層的な支援に対する様相が探求すべくその枠組みを提示した。

本稿での筆者の指摘は、今日行われていないまったく新たな試みがあるといっている訳ではない。1次・2次システムの系統性、再現性ある要因の余剰効果とされ、専門性としての枠組みを得ることができていない経験知の中に関連した多くの取り組みが潜在しているだろう。今後の課題は、利用者の最大可能性を追求すべく実践している多くの者の日々の気づき一つひとつをそのまま検討の材料とし、そこで得られた豊かな情報からL.Vygotskyが指摘するように具体性から制御要因の探索が進められることである。

## 【引用文献】

- ・ Chapman,A.H.&M.C.M.S.Chapman (1980) : HarryStack Sullivan's concepts of Personality Development and psychiatric Illness, BRUNNER-MAZEL,INC , (山中康裕 (監修) 武野俊弥 皆藤 章 (訳) : サリヴァン入門－その人格発達理論と疾病論－, pp.60-63. 岩崎学術出版社, 1994).
- ・ Gibson,J.J. (1979) :The Ecological Approach to Visual Perception, Houghton Mifflin Company, (小崎 敬 小崎愛子 辻敬一郎 村瀬 旻 (訳) : 生態学的視覚論－ヒトの知覚世界を探る－, サイエンス社, 1985.)
- ・ Lave,J.Wenger,E. (1991) :Situating Learning- Legitimate peripheral Participation-, Cambridge University Company. (佐伯 胖 (訳) : 状況に埋め込まれた学習－正統的周辺参加－, 産業図書株式会社, 2000.)
- ・ 牧 裕夫 (2015) : 職リハ過程での「逐次的な相互作用」による計画と実践－支援過程での発達・成長的な側面を活かすために－, 作大論集, 第6号, pp.227-237.
- ・ 茂呂雄二編著 (2003) : 実践のエスノグラフィ, 金子書房.
- ・ 南雲直二監修 (2010) : 重度障害者の職業リハビリテーション入門－誰もが働ける社会をめざして－, pp.73-96, 荘道社.
- ・ 小川 浩 (2001) : 重度障害者の就労支援のためのジョブコーチ入門, pp.14-89, エンパワメント研究所.
- ・ 佐伯 胖編 (2011) : 共感－育ち合う保育のなかで－, pp.1-38, ミネルヴァ書房.
- ・ 佐藤方哉 (2001) : 弁別学習 (学習心理学, 相良守次, 能見義博 編), pp.104-113, 学苑社.
- ・ Strauss,A. Corbin,J (1990) : Basics of Quality Research-Grounded Theory Procedures and techniques-Sage publications, Inc., (南 裕子監訳, 操 華子, 森岡 崇, 志自岐康子, 竹崎久美子訳, 質的研究の基礎－グラウンデッド・セオリーの技法と手順, pp.29-36, 医学院, 2004.)
- ・ Suchman,L.A.: Plans and situated action,Cambridge University Press (1987), (佐伯 胖 監訳, 上野直樹, 水川善文, 鈴木栄幸訳 : 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, 1999.)
- ・ 鈴木文治 (2006) : インクルージョンをめざす教育－学校と社会の変革を見すえて－, pp.122-137, 明石書店, 2006.
- ・ 上野直樹編著 (2001) : 状況のインターフェース, 金子書房.
- ・ 渡部信一 (2001) : 障害児は「現場」で学ぶ－自閉症児のケースで考える－, pp.74-85, 新曜社,
- ・ 渡部信一 (2003) : 鉄腕アトムと晋平君－ロボット研究の進化と自閉症児の発達－, pp.73-85, ミネルヴァ書房.
- ・ Weatsch,J.V (1991) :Voice and mind-A Sociocultural Approach to Mediated Action-, UNI Agency, Inc, (田島信元 佐藤公治 茂呂雄二 上村佳世子訳 : 心の声－人間－媒介された行為への社会文化的アプローチ－, pp.36-66, 福村出版, 2004.)