

高齢者にできることに関する知識はいかに更新されるか

—認知症高齢者施設における利用者と職員との相互行為—

細馬宏通(滋賀県立大学)

1. はじめに

1-1. 相手には何ができるかをどう予測するか

本文中での参考文献の引用は、以下を参考に行なう。認知症高齢者施設において、職員は意識するしないにかかわらず、利用者に何ができるかを予測しながら相互行為を行っている(細馬 2016, 2017)。たとえば、「〇〇さん、お盆もってきて下さい」と依頼するとき、その職員は「〇〇さんは自分で食事の盆を洗い場まで運ぶことができる」という予測を行っていることになる(細馬他, 2010)。もし利用者が一定の環境において常に同じ能力を発揮できるのだとしたら、このやり方になんら問題はない。しかし実際には、利用者にできることは環境によって異なり、時間とともに変化していく。ある環境で立ち上がることでできなかった利用者が別の環境では立ち上がるができるようになったり、あるときには何かにつかまって歩くことができた利用者が時間の経過とともに歩けなくなる、ということが施設ではしばしば起こる。したがって、職員は利用者に対する知識を相互行為の中で更新し、予測を立て直していく必要がある。

では、利用者に対する知識は実際にどのような過程によって更新されていくのだろうか。本発表では、この問題を考えるべく、職員と高齢者の共同作業場面に注目する。共同作業では、しばしば職員と利用者とは作業役割を分担し、異なる作業を通じて一つのゴールを達成する。このような作業において、職員がどのように作業役割を組織化しようと試みるか、そしてその試みが停滞するときどのような修復が起こるか。こうした問題を考えるために、本研究では、吊し柿の紐結びという、施設で自然に観察されるやりとりを事例分析し、高齢者と職員との相互行為を通して役割分担が更新される過程を記述する。

1-2. 短い時間の中で発話と身体動作はどう調整されるか

本発表の補助線として、コンマ秒単位で起こる発話と動作の相互行為(0.1-0.5秒程度の単位で起こる発話と動作による相互関係)、すなわちマイクロインタラクションについて記しておこう。

対象を知覚したあとそれに対してすばやい動作を行うにはおよそ150msかかり、意識的な気づきには500msかかる(Libet 2004)。さらにそれを的確に名指すにはおよそ600msかかり、文で説明するには1200msかかる(Levitt 1989)。したがって、相互行為において、相手の動作や発話が完了してから自分の動作を組み立てたのではとうてい間に合わない。このため、相互行為の当事者は相手の行為の最中にも刻々と予測を行い、相手の行為の進行とともに予測を更新していると考えられる(Levinson 2013)。しかし、実際の緊密な相互行為では、的確な発話に必要な600msよりも早いタイミングで相互行為の更新が行われていると思われる事例がある。では、そのようにすばやいマイクロインタラクションにおいて、当事者はどのようにお互いの行為を更新しているのだろうか。本研究では、職員と高齢者の共同作業の中でも、こうしたすばやいマイクロインタラクションに注目する。

2. 事例分析「吊し柿づくり」

【事例1: 柿 a】

利用者Mは台所にいる別の職員Bと干し柿の味について雑談をしているが、吊し柿の作り方については直接話していない。一方、職員Aは利用者の目の前に柿の一つをかざし、ちょっと持ち上げることで保持を誇張する動作をする。これは無言で相手の注意を惹いたり確認をとるときに典型的な動作である(Clark & Krych 2004)。Mはおしゃべりを続けたままその柿を左手で受け取り、一瞬視線を向けるが、すぐに背後の職員Bの方を向き話を続けた。AはMが胸元下で保持し続けたその柿のへたにビニル紐を結びつけた。これらの動作によって、結果的にMは保持する役割を、Aは紐を結ぶ役を担ったこ



図1 事例1で職員Aが柿を手渡したところ。Mの視線は柿に向いていない。

とになる。

【事例2：柿b】

職員Aは第二の柿を「これももっててくれはる？」と尋ねながらMに渡した。Mはそれ以前から続いていた会話を継続しており、渡された柿については言及しないが、事例1と違い、左手で柿を受け取りながらしばらく視線を柿に向け続けた。職員は事例1同様、へたに紐を結びつけたが、この間もMは視線を柿に向け続けた。また、紐結びの終了近くに「やっぱ：まあもう#ちょっと前へこう#（柿を指さす）見せてた×××××」と、結ばれた柿に対して言及を行っている。このように事例2では、A:柿をかざす→M:柿を受け取る→A:保持された柿のへたにビニル紐を結ぶ、という行程自体は事例1と同じだったものの、Mとの間で柿に対する共同注視と指さしがなされており、事例1と質的に異なっていた。

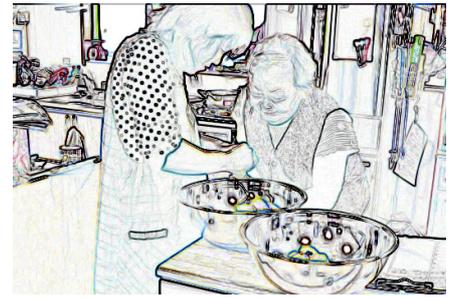


図2. 事例2でAがMに手渡した直後。Mは柿に視線を向け続けている。

【事例3：柿c】

職員Aは第3の柿をやはり「これももっててくれはる？」と差し出した。トランスクリプトを以下に示す。

- 01A: Mさんこれももってて[くれはる?]
02M: [はい、はい]#はい# (#M:柿を左手で受け取る)
03A: はい、はい (A:紐を両手にとる)

事例1, 2と違い、Mは柿を受け取るまさにそのタイミングで「はい、はい、はい」(2行目)と応答しており、さらにこのあとも「じょうずじょうず」とAの紐結びに合わせて発話を行っている。また、柿を保持する位置も事例1, 2より、さらに相手に近い位置になっている。このように、職員Aと利用者Mの役割分担は、事例1から3まで一貫している一方で、Mの作業に対する注意の度合いは発話、視線、姿勢のレベルで変化している。



図3. 事例3. Mが柿をかざす位置が1, 2よりも上がっている。

【事例4：柿d】

事例4では、職員Aと利用者Mとの間で役割交替が生じた。そのトランスクリプトを以下に示す。

- 01M: はい
02A: はい、Mさんありがとう
03M: [あい] (M:垂れ下がったビニル紐を左手に取る)
04A: [これ]もっててくれはる? (A:第3の柿のT字部分を右手でぶらさげてかざす)
05 (0.6) (M:右手で握り始めた紐を左手でたぐる)
06M: よっしゃ (M:両手で紐を構える)
07A: よっしゃよっしゃ (M:柿を左掌でくるみつつ、右手で紐をへたに絡ませ始める)
08 (0.3)
09A: ほいでここやな: (A:柿から手を離す)
10M: うん
11 (0.3)
12A: わたしもってようか (A:Mの左手の柿を触る)
13 (0.3)
14M: はい



図4. 事例4. 14行目。Mが紐を結びはじめ、Aが保持している。

職員の最初の発話「これももっててくれはる？」と動作(柿のT字部分を右手でぶらさげてかざす)の組み合わせは、事例1, 2, 3とほぼ同じである。しかし、それに続く利用者Mの動作が異なっている。事例1, 2, 3では、利用者は左手を出して柿

を握った。それに対し、事例4では、Mは右手で握り始めた紐を左手でたぐり、「よっしゃ」といいながら職員Aがかざした柿を左掌でくみつつ、右手でへたに紐を絡ませ始める。その後、職員AはMの新しい動作に対して「よっしゃよっしゃ」という発話を行うとともに、柿からいったん手を離し、後に柿を持ってMの紐結び動作に協力する動作（紐を結ぶ/保持する）を行った。

事例4の発話のトランスクリプトを見る限り、利用者Mの側からは新しい動作を提案するための発話はない。4-5行目で、Mは無言のままであり、6行目で「よっしゃ」と掛け声をかけている。一方、動作のレベルでは、明らかにこれまでの事例とは異なることが起こっている。職員Aは事例1, 2, 3と同じように、おそらく相手の注意を惹くためにMの目の前に柿をかざし、少し誇張して手を動かしてから保持しながら「もってくれる？」(4行目)と発話しているのだが、Mはこの4行目の依頼発話には答えず、Aの保持に対して両手で紐を構える(5-6行目)。いわば相手の保持を、相手から自分への柿の手渡し動作としてではなく、自分の紐結びのための動作として読み替えているのである。

おそらくこの利用者Mの動作はAにとって予想外のできごとであり、彼女がこれまで想定していた「Mにできること」の範囲外のことである。しかし、Aが柿を保持し続けることで、結果的にMはその動作を利用することが可能となった。また、Mの発話「よっしゃ」(6行目)を真似るように「よっしゃよっしゃ」(7行目)と発話することで、Mの「よっしゃ」に随伴する動作をAは追認したかのようにきこえる。

Aが本格的にMに協調的な動作を取り始めるのは9行目以降で、ここでAは柿から手を離すことによって、いったんMの動作を観察し、そのあと、Mの左掌の柿を右手で譲り受け、Mの紐結び/Aの保持、という関係を実現した。

3. 考察

事例1-4のMの発話、視線、動作の変化から、事例4における役割交替は突然のできごとではなく、繰り返し行われる吊し柿づくりの過程で、Mの注意が徐々に作業に対して組織化されてきた結果であることがわかる。その一方で、Mの役割交替は、あらかじめ話し合いによって行われたものでなく、職員Aの動作をMが転用する形で行われており、しかも交替は短時間で行われている。このような役割交替は、即座に発話によって具体的に言語化されるのではなく、まず「よっしゃ」「よっしゃよっしゃ」という掛け声の応答によって事後的に承認される形をとっている。そのあと改めて、職員Aが「わたしもってようか」と発話によって役割交替を表現し(12行目)ようやく言語上明示的な承認がなされる。このように、予想外の動作と役割の更新は、まず動作と掛け声によってすばやく構成され、そこから遅れて発話と追加動作によって新たな役割が相互に承認されることが、これらの事例からわかる。掛け声は、名指す発声に比べて簡便に行うことができ、300msの短時間で実現することができる(細馬 準備中)。相互行為の質をお互いにすばやく変化させるためには、「よっしゃ」のような掛け声と動作の組み合わせは、有効なものと考えられる。

介護施設では、高齢者の予想外の動作にすばやく対応し、相互行為を更新していくことで、職員は高齢者の急激な状態の変化に対応できるだけでなく、高齢者に何ができるかを見極め、予想外の動作が可能であることをいち早く捉えることができる。高齢者の動作に対して言語的に反応するだけでなく、掛け声と動作によって起こりつつある新たな行為を認めることは、職員の重要な活動の一つであろう。

4. 参考文献

- Clark, H. H., & Krych, M. A. (2004). Speaking while monitoring addressees for understanding. *Journal of Memory and Language* 50(1): 62-81.
- Libet, B. (2004). *Mind Time*. Harvard University Press. (ベンジャミン・リベット『マインドタイム』下條信輔訳 岩波書店) .
- Levelt, Willem, J. M. (1989). *Speaking: From Intention to Articulation*. Cambridge: The MIT Press.
- Levinson, Stephen C. (2013). Action formation and ascription. In T. Stivers, & J. Sidnell (Eds.), *The handbook of conversation analysis* (pp. 103-130). Malden, MA: Wiley-Blackwell.
- 細馬宏通 (2016). 介護するからだ 医学書院
- 細馬宏通 (2017). 身体コミュニケーションに埋め込まれている「知」 : 認知症高齢者の食事介助を例に (特集 心を開くコミュニケーション) 月刊保団連 (1240), 25-30.
- 細馬宏通・中村好孝・城綾美・吉村雅樹 (2010). 認知症高齢者はいかに立つことを了解するか: 介護施設における立ち上がり行動の会話とジェスチャー 社会言語科学会第25回大会論文集, 142-144.