

盲導犬を育てる

関西盲導犬協会盲導犬総合訓練センター

多和田 悟

はじめに

盲導犬は、手引きと白杖の両方の要素を持った歩行手段である。手引きを受けるように訓練を受けた犬の目を使って、白杖のように角、段差、障害物を確認し、自分で方向を定めて歩くのが盲導犬による歩行である。犬の視覚を使うわけであるから、触覚的にフィードバックし直す必要もなく、まっすぐの道をまっすぐに歩く事ができる。ただ、生き物としての犬を管理する能力は問われる。犬の動作を視覚的に分析する作業が必要で、それは共同訓練（クラス）の中で使用者に教育される。

I. 繁殖

盲導犬は、視覚障害者の歩行の手伝いをする犬であるが、視覚障害者は、犬からの視覚的情報、例えば犬が上を向いたり横を向いたりして送られてくる情報は、全く使う事がない。犬の行動に対する評価も使用者の視覚が使えないため難しくなる。他の犬に対して必要以上の興味を持つ犬（盲導犬）に、既知の場所で犬（飼い犬）がいる事が分かっていればそれなりに集中させる事も事前にできる。しかし、未知の場所で、突然犬に会った時の対応は非常に難しくなる。また、厳しい訓練で10分間待つ事を教えられた犬と10分間待つ事が苦でない犬とでは、使用者が使う時大きな差となって現れてくる。Prof. Dr. Eug. Seiferleは、「犬の精神的本質の主要な構成」において、シェパード犬は遺伝による精神的特性と後天的に獲得した特性との比率を9：1ぐらいとしている。しかも、後天的に獲得した特性の中でも、自己の体験により獲得したものと訓練によって獲得したものの比率は2：1ぐらいであり、人が関わる範囲が非常に少ないと書いている（有坂、1976）。

後天的に学習して獲得したものが遺伝するか否かの学問的結論はないが、行動やしぐさに於いて子は親に似るという具体的な事実から明らかに遺伝子とし

てその稟性は伝えられ、親が獲得した特性は馴化された祖先からの遺伝という部分で次の世代に伝えられると考える。そこで、望まれる良い盲導犬の要素である攻撃性が少なく、人間に対する信頼性が多くあり、新しい環境を受け入れる事が難しくない犬たちは、訓練より繁殖によって生まれてくると考える。

繁殖は盲導犬訓練の基礎である。当センターは、候補犬を♀8ヶ月、♂6ヶ月で避妊、去勢してしまうので、胎牝、種牡を確保して、上記の要素を求めて自家繁殖をしている。現在、♂SD(Stud Dog=種牡)12頭、内 OSD(Out SD=個人の犬でセンターに登録されている種牡)4頭、♀BB(Blood Bitch=胎牝)19頭、内 OBB(Out BB=個人の犬でセンターに登録されている胎牝)7頭が登録されている。センター所有の犬達だけでなく、一般のペットからも稟性と血統によってBS(Breeding Stocks=繁殖犬)が登録される。これを、OBSとしている。原則として、当センターのSDは、当センターのBB、または、他協会のBBで、依頼があった時、またはOBBについて、交配は受け付けている。1984年4月1日以後、91年末までの、交配の成功率は、78交配に対して、48出産で、62%の成功率である。

英国盲導犬協会、前ブリーディングマネージャーD. Freeman氏は、その仕事に30年以上関わってきて、L. R (Labrador Retriever)に展覧会系統と、狩猟系統とがあり、それらの基礎の上に盲導犬の系統を作った。その基本的考えは、犬の稟性が盲導犬の仕事に大きく影響すると言うもので当センターの考えとも一致している。そのため、10頭のSD中6頭と12頭のBB中3頭がGBA(英国盲導犬協会)から来ている。その事は結果として、1985年以前(英國のBSを使えなかった頃)、48.8%の盲導犬成功率に対して、1985年以降は、67.6%に向上している。そして、それは現在まだ向上している。当センターでは、充分に選ばれたBSによって繁殖された犬達が盲導犬の候補として訓練を受けている。当センターで使っているL. R, G. R(Golden Retriever)などの犬は多産であり、平均8~10頭の仔犬を産む。当センターでは指導員の数とリスク負担を少なくするため、一胎で2~4頭の候補犬しか取らない。他の仔犬達は他の盲導犬協会や一般の愛犬家に分譲される事がある。また、誕生日を計算して、犬舎には新入りと卒業間近の犬やそれぞれ進度の違う犬達がい

つもいるように繁殖をしている。生後45日まで母犬と一緒に過ごし、それ以後はパピーウォーカーに預けられる。45日で母犬と離す事は、それまでの社会的な相手は母親だけであったのが、まわりの同胎犬という自分を取り巻く社会に目が向くときであり、社会性が身につき始める時期と考えるためであって、仔犬を取り巻く社会の構成要員として、人が関わるのに良い時と判断するためである。

I. パピーウォーカー

パピーウォーカーとは、仔犬が“私達”的環境から“私”的環境へ変わる時関わる人であって、単に肥育を目的とした制度ではない。人と犬の関わりの中で犬は人を信頼に足る動物と認識し、人の社会性を共に身につける機会として期待される。犬が盲導犬として働くのは、視覚障害を持つ人を取り巻く人の社会、家庭であって、管理された施設でない以上、育つのも家庭が望ましい。

人の社会には、大人もいれば子供もいる。男性もいれば女性もいる。若い人もいれば老いた人もいる。それら多くの種類の人達がそれぞれに自分にとって喜のない良い人達である事を知る事は、犬が人の社会で生きていく上で大切な事である。人は昼働き、夜休む事を知ってそれに合わせるのである。また、初対面の人であってもむやみに吠えない。多くの刺激を受ける事により、経験的にも自分を取り巻く環境を受け入れやすくしておく事は、初めての経験で多少の戸惑いと驚きがあってもそれを受け入れる事が他の何の基礎もない犬達より早いであろう。それらを満たすためパピーウォーキングの基本的な考え方として、

- ① 人間を信頼する犬である事
- ② 人間の社会を知る犬である事
- ③ 健康で、元気な犬である事

がある。①を満たすため、誠意をもって犬と付き合う。毎日決まった時に要求がなくてもそれを満たす事によって犬から要求させない。②を満たすために、節度をもって多くの刺激を与える事で経験的に知らせる。③を満たすために、定期的な報告により犬の状態を知り、担当獣医の指示によって健康管理する。

これらを行うため、訓練センターから訪問指導出来る距離で、毎月記録を提出し、将来、視覚障害者の歩行の手助けをする犬を育てているという自覚を持っている方を選んで申し込んで頂き、面接して決定する。条件は、犬のために自由に使える庭またはスペースがある、家に必ず人がいるなどがある。散歩、しつけは希望があれば指導に行くが、犬の素質を損なわないように、各家庭で家族の一員としての待遇を受ける事で、多くの問題は解決する。センターが行う年2回、春と秋のパピーウォーカーズデーは、自分達が育て、センターに返した犬との公式面会日であり、まだ手許に仔犬のいる人達には、同胎犬と会う事ができる日もある。そのときには、パピーウォーカー希望者や、B B H（胎牝飼育奉仕者）、SDH（種牡飼育奉仕者）、リジェクト（不適性犬飼育奉仕家庭）リタイア（引退犬飼育奉仕家庭）も集まり、自分の犬の父、母にも面会できる。多くのパピーウォーカーが集まる事でお互いの交流ができ、盲導犬育成普及事業に関わっている事を実感する。また、年1回パピーウォーカーのためのセミナーが開かれ、時に即したテーマで学ぶ時がある。この時は、犬は家に置いてきて（できないときにはセンターで預かる）人が勉強する機会とする。

パピーウォーキングは充分に犬を観察し、♂は5ヶ月齢以後体重が25kgを越えた時去勢をし、♀は8ヶ月齢以後体重が23kgを越えた時避妊手術を行う。それぞれに、第二次性徴以前に手術する事により、性の特徴を残さないようにする。6ヶ月齢前後の♂は、第二次性徴として、排尿時に足をあげテリトリーを確保する意識を持つようになる。その行為は、盲導犬にとっては好ましくないので、その意識が出る前に去勢する事によって、一度に全量排尿、それも人のコントロールでさせるようになる。♀は発情初期には♂を呼んでしまうし、後期（交配適期）には♀自身が♂を求めてしまう。この行為も盲導犬としてふさわしくないし、本能であるため人が外からコントロールできないので、手術で取り去ってしまう。

この時期好ましくない事として、散歩と排便が同一になっている事、犬が犬の世界を作ってしまって人を受け入れない部分がある事、人が最高の刺激にならずに人とかかわる事が喜びにならない状態などがあげられる。犬が盲導犬になった時、人ごみでしっぽを踏まれても攻撃的でないのは、「人が自分に悪意

をもって危害を加えない」という確信が犬にあるからで、決して耐え忍んでいるのではない。そのような人と犬の関係は、この時期パピーウォーカーによって犬の本質の中から引き伸ばされる。盲導犬の作業を、80%が犬の稟性、10%が使用者の努力と仮定したら、80%を損なわないで、10%を訓練に関わるもの達と共にパピーウォーカーが役割を果たせば、もう盲導犬の90%はできあがっているのかもしれない。センターに帰る2週間前に、検便駆虫を行い、ワクチンを追加接種しておく。

III. 訓 練

パピーウォーカーの時期に、人の愛を充分に受けて人の社会を経験してきた犬達は、生後約1年で訓練センターに帰ってくる。当センターでは、毎月顔を合わせたり犬を連れていけない旅行や避妊手術で必ずセンターに来て泊まったりしているので、ここでのステージでのチェンジングマスターは意外なほどスムースに行く。センターでは10日間の検疫期間中に、検便体外寄生虫の有無の検査を行い、異常がなければ他の犬達と一緒にする。この期間の訓練は、グラスパドックで放した犬の動きを観察するにとどめる。人の周りから離れないタイプか、人と関わりなく一人で走りまわるタイプか、またその他の行動を見せるか、その観察から訓練の方針と担当が決まる。

盲導犬の作業の基本は、使用者が視覚障害者である事と、犬自身が作業を自発的に行なわなければならない状況がある事にある。そのため、目の見えるプロが訓練した犬を、目の見えない人でも容易に使え、犬の持っているものを引き出す事ができるかどうかが問われる。

訓練とは、種の違う人と犬の間の共通言語を作り出す事で、命令という刺激によって条件付けされた結果を引き出す作業である（人が何を要求しているのかを犬に知らせ、その結果を求める作業である）。犬の行動を起こさせる要因を快と不快に大別し、犬の行動が全てそのどちらかによっていると仮定し、それらの行動も刺激に対する反応でしかないすれば、犬はより大きな刺激に行動を起こさせられているといって良いと考える。快の刺激には近づき、不快の刺激からは遠ざかる（拒否する）行動は訓練に使える。例えば、褒められるか

ら（快）命令に従う犬と、叱られる（不快）から命令に従う犬の違いは、命令に従って褒められた（快を与えられた）結果を知る犬が、再度その作業を行う事でまた新たに快を与えられる事で人に近づこうとする場合と、不快から逃れようとする行動そのものを、人が期待する場合との違いである。快の刺激はタイミングがずれる事で犬をス poilしないが、不快の刺激はそのタイミングが重要なポイントになる。また、快の刺激は、高次条件づけ（higherorder conditioning）を受ける犬側が人に近づくという基本によりそのたびに大きくする必要はないが、不快の刺激は、高次条件づけの各段階で犬が遠ざかる基本からそのたびに大きくする必要がある。犬は痛みには慣れ、喜びには慣れる事がないからである。

快による訓練をポジティブな訓練、不快によるものをネガティブな訓練と規定する。訓練は基本的にポジティブでなければならぬが、ネガティブな訓練も否定はできない。例えば、学習した事への見極めにある部分にはネガティブな方法も取り入れる。しかし、あくまで犬に1次元的に学習をさせるときは、必ずポジティブでなければならぬ。2次的（見極め、確認）に、技術的手法としてネガティブに訓練する時も、それによって得られた結果についてポジティブであらねばならぬ。この事は、後の章で述べるクラスの中で、当センターの“2人で1頭”（タンデム）が可能である事の根拠である。

1. 服従訓練

この訓練の目的は、集中する事を学習すると共に褒められ方、叱られ方の学習のステージである。課目としてヒール（人の左につけ）、カム（来い）、シット（座れ）、ダウント（伏せ）、ウェイト（短時間待て）、ステイ（長時間待て）、ホールド（持て）、フェッチ（拾え）などがあり、誘導訓練が進んでも毎日繰り返し教えられ、人の言葉が犬に高次条件づけされ、筋運動感覚的に行動として現れるようになるまで行われる。基本的に、喜びをもってその作業が行われるよう注意を払いながら、2次的には誘惑などを取り入れながら固定していく。

高次条件づけの中で、最初犬は人が何を言っているのかが分からぬが、例えばシットを教えるとき、後趾を折り尻を落とすという犬にとって偶然の行動

を起こさせ、それを必然化していけば人が自分（犬）に何を要求しているかを知る。少なくとも、人が自分に何らかの行動を要求している事を知る。元来、犬には人のために行動するという動機はない。だから、刺激に対する反応が人の求める結果であり、人がそれを快として評価すればその事が動機になりうる。褒められたい、喜ばれたいとする犬の行動をポジティブに積み重ねていけば良い。服従訓練の各課目に対して方法はさまざまにあるが、結果として快を与える手段を用いなくてはならない。座らせる時骨盤を絞って座らせる方法、尻を鞭打って驚いて腰を降ろす方法、これらは与えられた不快から逃れようとする行為を、座る行動になるように人が求めた結果である。

訓練する時“賞罰は直後に”といわれているが、今考え方を進めて“賞罰は行動する前に”と考えたい。なぜなら、行動を肯定する方法の一つに“否定しない”というものもあるので、賞罰を与えるべき行動において、まずそれら1つずつを評価していかなければならないからである。とびついで困る犬に、とびついた時足を踏むとか突き放すとか言われているが、人は犬にとびつかせない事を教えたならば、先の方法は犬の学習の上で間違っている。犬はとびついたら足を踏まれた、とびついたら突き放されたと考えるため、犬がとびつきたくなる要因を考えないで結果だけを考える時、それでおさまる犬もいるだろう。しかし犬はもう少し考えて、足を踏まれないように、また突き放されないように人にとびつくであろう。人が望むのはとびつかせない事であるから、犬がとびつこうと思う事を否定しなければならない。そのために、少なくとも人にとびつく以前に否定しなければならない。

また、犬が座ろうとする時、足を崩したとか遅かったとかいう事を否定の対象にしてはいけない。座った結果が問われるのではなく、座ろうとした事が評価されるべきである。故に、“賞罰は行動する前に”なのである。行動を起こそうとする時から結果が出るまで犬は不安なのである。人が要求した事が、自分が今とっている行動であるか否か自信がなければ、起こそうとする行動による評価が結果としてではなく、“お前のやろうとしている事は正しい”または“正しくない”と言われるのであるから、励ましにもなり、失敗してしまう前の修正として、失敗という行動をとらなくてすむだけより容易に修正できる。

我々が、訓練において常に考えている事の一つに、即座にグードを提示できないノーは使うべきでないというのがある。これは、犬の行動の一つずつの評価を確実にする事と、最後がノーで終わらないようにするための方法なのである。ノーからは学ぶべき新しいものは提示されない。グードからしか学習は進まない。より効果的に学習をさせるため、反復練習の中に能動的である事を要求するための賞が与えられなければならない。これは、最終的にはグードの言葉になるが、それに行き着くまでに徐々に行動を形成していく方法を使う。刺激（命令）に対する反応（我々の言う正しい行動）に対し、全てを賞で評価する全強化はその消去についても早く行う事ができる。反応させるべき刺激は、多ければ多いほど良い。声の命令と同時に、体での動作による命令、また興味を持つものを利用する方法があり、犬にとって興味を持つものを得る行動、すなわち犬の自発的な能動的な行動を要求すれば、強化、消去もしやすい。例えば、ボールを使い、犬がとびつかないようにして、ボールを犬の頭上に上げて犬を上に向かせば座る。そして、見続けている間に賞であるボールを与える事で、人の求める腰をおろし後趾を折るという、座るという形ができる。強化について最も効果のある即時強化が可能である。この事と高次条件づけを利用し、報酬をボールから愛撫、また、言葉に代えて行く事ができる。犬を伏せさせる時、ボールを頭上から地面におろすと犬はそれを追って首を下げる。その時、ボールの角度と落下速度と犬のボールに対する興味の大小により、前趾を前に出し結果的に伏せる形をとる事がある。これが、偶然できた時グードの言葉と共にそのボールを与えれば、即時強化ができる。これを毎回報酬であるボールを与える全強化から、変動間隔スケジュールに代えていき、条件反射の消去を難しくしていく。同時に、報酬もボールから愛撫、グードの言葉に、二次、三次の高次条件づけをしていく。基本的にこの方法は、快である報酬を期待する近づく訓練法であるので視覚障害者には適している。逆のノー、不快の訓練では、不快を与えるタイミング、また強度が問われるため、対象者が限られてくる。家庭犬で、父親の言う事は聞くが子供の言う事は聞かない例は、不快の訓練の難しさを物語っている。ボールで訓練をするとボールの誘惑に乗ってしまうと考えるのは、高次条件づけが理解できない人であり、技術的に克服は可能であ

る。訓練の時、ボールを転がし犬がとりにいこうとする時、ボールを追うという刺激がそれに勝る事を承知して、犬が充分条件づけされた犬のできる課目を命令し、当然の事として従わない時にノーの言葉と共に、不快の形であるチヨークを与えて（これは、痛みを与える事を目的とせず、集中力を人に戻すためのものである）、人の方を見た時訓練士の手からボールを与える。この事で、他からのボールにもいくという般化性条件反射が消え、訓練士からのボール→後にはグードの言葉が分化強化として残る。

何も教育されない犬で、本来的にボールまたは動くものに全く興味を示さない犬以外には、人が意識をしてボールまたは動くものにいく事をやめさせる恐怖条件づけをしないかぎり、犬は動くもの、ボールに興味を持つ。恐怖条件づけによって得られる類似の刺激に対する刺激般化に対して充分な配慮がないと、大きく犬をス poイルしてしまう事になる危険を持っている。これら学習の条件づけを利用して、快の内に人といふ事を喜びとし、人が犬にとって最高の刺激である状況を作っていく。この理念を基本に、誘導訓練を並行して行っていく。

2. 誘導訓練

盲導犬が、視覚障害者に与えられる情報は

- 1) 選択すべき複数の進路の存在を知らせる
- 2) 段差を知らせる
- 3) 障害物を知らせる

この3つだけである。白杖の歩行を触覚の歩行とすれば、盲導犬の歩行は犬の視覚を利用した視覚的歩行と言える。犬を使って獲得した情報は、使用者である視覚障害者が分析、判断し、次の作業に進ませる。それらは、全て決められた手続きの上に行われる。

1) 選択すべき複数の進路の存在、すなわち交差点の発見

この課目をこなすため、交差点のバリエーションを共通の言葉で表せるようにしておく。我々は、車歩道の区別のある道路か否か、スミ切りのある交差点かどうか、十字路か、右T字路か、左T字路か、突きあたりT字路かなどの言い方を使っている。当センターの犬は、左手にハーネスを持って道路の左側を通行する。例外として、車歩道の区別のある道路の右側の歩道を歩く場合は、

歩道を1つの道路として考えているのでその左端を通行する。交差点、もしくは選択すべき複数の道路を知らせる作業は、犬の停止又は他の情報からの判断によって行う。どの場合でも、犬は左側の事物に反応し左側を基準に考える所以、右側は人が充分経験と知識によって判断できる所でない限り使わない。その作業は、1つはスミ切りに入る又は建物が切れる事で行い、もう1つは歩道の段差を使う事で行う。

服従訓練で、ヒールのできている犬にハーネスをかけリード(引き紐)だけで街中を連れ歩く。この時から道路端を歩くようにして、主に壁にそって左回りのコースで角を左に入る事を教えていく。1辺の距離の短いブロックで、犬が左に行こうとする時は右またはまっすぐ、まっすぐ行きたがれば右または左折する事によって、角(交差点)で人に聞こうとする態度を身につけさせる。基本は服従訓練のヒールで、人が犬から離れようとする事を避けようとする犬の動きを使う。交差点でどちらに行くかを、人に聞くようになって来た頃には、ハーネスも同時に持つて歩く。この時も、ハーネスへは力を加えないよう、あくまで犬からの情報を得るにとどめる。基本的に、壁にそって左角に入れるようになったら犬を止めて座らせるなり立って待たせて、褒める事によって左に入るという行動を肯定し、選択すべき進路について人の指示によって動かせる。

後章で詳しく述べるが、当センターではハーネスが持てるようになったら、

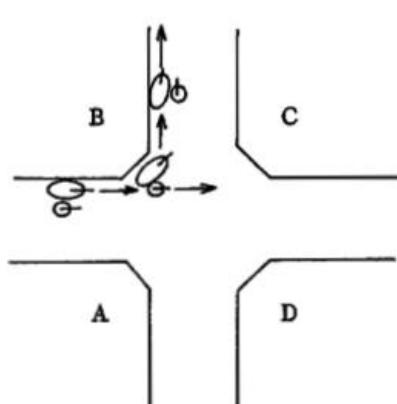


図 1

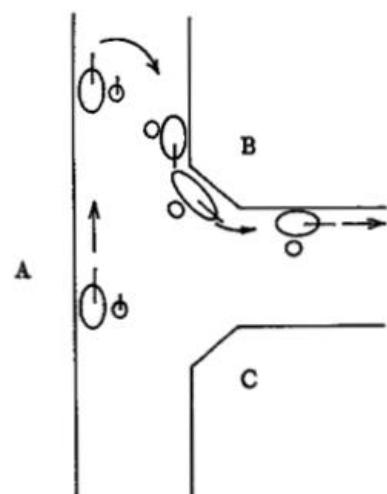


図 2

状況に応じて人の体を犬の肩ぐらいにもって来る“前ポジション”、ハーネスのハンドルがちょうど人のふとももの横に来る“基本ポジション”、犬の後趾ぐらいに来る“後ろポジション”を使い分け、どのポジションにおいてもまっすぐに進めるようにしておく。交差点の発見は、スミ切りのある交差点の場合（図1）、交差点手前で、人が交通音または知識として間もなく交差点であると知っている事によって、緊張し準備をする。そこで、犬のスピードの低下という反応により、その行動をゲードで肯定し、同時にポジションは前に入り、命令は“寄って”をかけ、スミ切りを左45°の方向に入る事により交差点のスミ切りにいる事を確認し、そして止める。選択すべき複数の進路の基点を発見したら、そこから右、左折、またはバックをする事で新しい目的とする進路へ進む。左折は、基点の角をそのまま左へ向かう。これは、どの場合でもこのようになる。右T字路の右折の時は（図2）、右路地を通過し行き過ぎてバックし、元の右T字路を左T字路にしてしまう。突き当たりT字路の場合（図3）、左側通行の基本により、犬が壁側に行く事からまっすぐに進める事で突き当たり右折する。

車歩道の区別のない道路から車歩道の区別のある道路に出た時は（図4）、犬は左側手前の歩道の段差に手をかけ左を向いて停止する。歩道上をそのまま交差する道路の影響を受けずに左折する時（図5）、交差する道路と歩道の段差まで犬を進め右回りのバック（ループバック）、もしくは図5-Aのスミ切りを使いそのまま左折し、建物に添って入り込んで行く。また交差点で、④で停止しても、情報を受け既知の場所になっていない限り右手に横断歩道がある事が分からないので、⑥まで進め歩道の左端に添わせて⑦点を探す。これらの基本的な考え方は、道路横断を最短距離にして一つずつの行動に根拠と証明を与えると言うもので、慣れによって行動がいい加減にならないようにする事を目的としている。

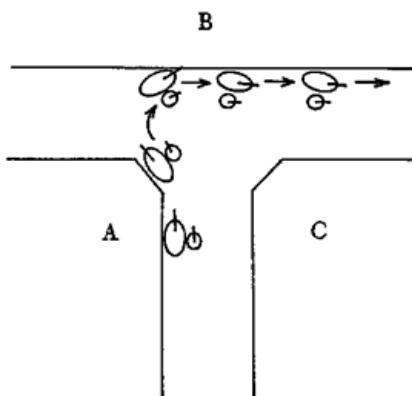
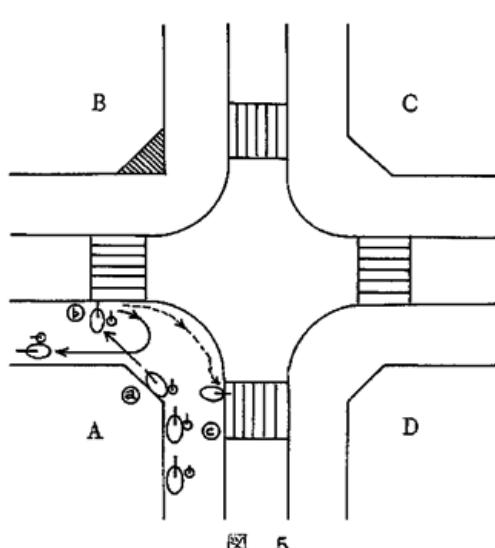
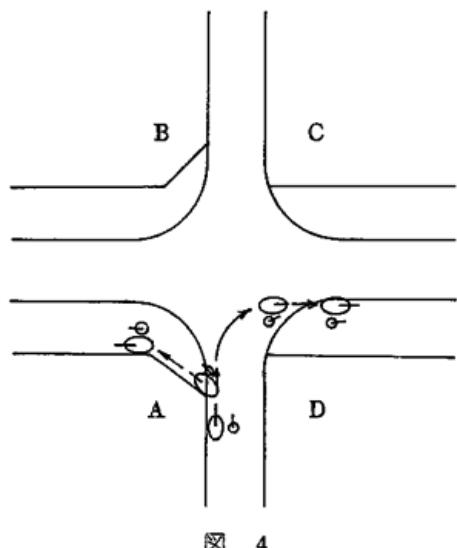
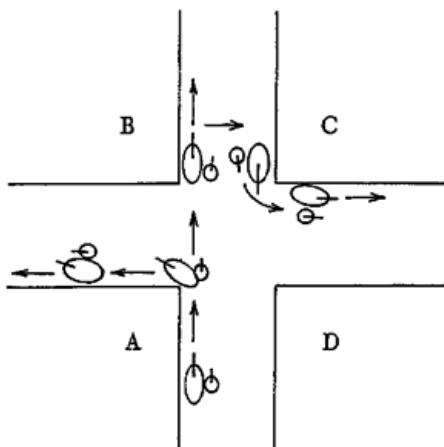


図 3



スミ切りのない交差点の場合(図6)、交差点手前で人が交通音または知識によって道路が近い事を知り準備をする。前ポジションで左を向かせるよう、

“寄って” “ゲード”をかけておき左角に入れる。そして止める。当センターの場合、十字路では二段階右折を採用しているので、交差点の発見は手前のスミ切りを使い、右折は向かいのスミ切りを使う。手前のスミ切りからまっすぐ出すと向かいのスリ切りに着き、人はまっすぐを定位し犬は壁に添う事により抑え込む形になり、犬を止め直進または右折を命ずる。



2) 段差を知らせる

犬にとって段差で止まらなければならない理由は何もないで、徹底して止め、愛撫し褒める事によってそれを動機にしてしまう。犬の理解を快と不快に大別し、快には近づき、不快からは遠ざかる考えを前に書いたが、その事を利用して教える。昇りの時は、犬が前趾を段差にかけた時止めて、段差を靴の裏で音の出るようにたたき段差である事を教える。100回これをすると、101回

目には犬は止まって褒めるように要求してくる。降りの時には、段差の角で止めて同じようにする。横断歩道橋では、方向により降りは昇りになり昇りは降りになるから、緊張すべきゾーンとして教えておく。階段は段の連続するものとして対応する。

犬は今この行動が快か不快かで行動するので、不快による訓練は、視覚障害者が使用者である事を考える時リスクが大きい。犬に、“お前がこの段差を止まらないと私がつまずき転び、お前の上に覆いかぶさりお前が嫌な思いをするぞ”と教える時、“服従訓練”的所にも書いたが、刺激般化（Stimulus Generalization）により、犬が段差で停止しない事によって不快がきたと感じずに、この場所は怖いと感じたら目的を達成する事はできない。また、与えられた不快から逃れる行動は、決して段差で停止する事につながらない。犬が段差で止まる事を快とする事ができたら、二次的な訓練として固定を目的として“誘惑”する。犬が止まった時にも、人はそれを無視し進む。そこで、犬がついて来ないようにハーネスでショックを与え、そこにとどまらせる。これは、後のクラスまたは使用者が、未知の場所でいきなり現れた段差に対応しきれずに行ってしまった時にも、犬はそこに踏みとどまる事をさせるためで、犬に、人が行った行動は“誘惑”なんだと思わせるためのものである。これで固定していく。

昇り段差は、ハーネスが上がる事により直前にでも情報が入るが、降り段差は停止するだけで、人が決められた手続きを踏む事によってはじめて段差である事を知るわけだから、降りにこそ確実性が求められる。我々は、出ない犬を作る事が目的でなく止まれる犬を作っていく訳だから、段差で止まる事を教えた犬には段差から出発する事も同時に教えなければならない。当然の事であるが、人が段差の存在を知っておく必要は、常識的な範囲で必要である。

3) 障害物を知らせる

障害物には、水溜まりのような物や穴、自転車や自動車のような物、頭上にある犬はくぐれるが人のぶつかる木の枝や看板のような物、また不規則的に動く人の流れなどがある。当センターの犬は左端を歩くので、基本的には右に迂回する事で障害物を避ける。障害物に対して右によける反応を教えた犬は、左

が有利であっても右によける。ここで、犬に求められるのはどのようによけるか判断させる事で、さまざまなバリエーションの経験により、障害物と言う刺激に対して迂回するという判断を求める。基本的には、左によせて犬がどちらを見ているかでその行動を肯定し、誘導する事で成功させていく。極力、犬側に障害物が来るようなよけ方をさせ、車道に降りなければならない時は経験させておくが、できるだけ他人の援助を得るようにする。高さの障害物も、最初低いところからはじめ、徐々に上げて行き、また下げたり上げたりしながら頭上の障害物の意識をつけていく。水溜まりなどに入ろうとする犬には、指導員が誘導する事で水溜まりをよけ、褒める事で固定する作業を行うが、靴の裏で大きな音と共に水をはねさせる不快の刺激も、その不快から逃れる方法が水溜まりを避ける行動であるので使う事ができる。人の体に触れる障害物は、誘導して止め、そのものの音を立てて、自分の右ふとももを叩く事と同時に“グード”で止まる事を褒めていく。この事は、混雑地で障害物に触れそうになるような時、事前に自分の右ももを叩いて音を出す事で犬に注意を喚起できる。

アイマスクのチェックは最終段階で行われる。犬からの情報が、視覚を使わない歩行においてその手続きを踏む時、正しく入ってきて分析、判断をするのに充分であるか、基本からどのようにずれているかを知り、クラス（共同訓練）に生かす。人の不安が犬に与える影響、人がパニックの時犬が正しく作業を続けられるかを判断する。人の不安は、時として段差手前で犬を止めたり、根拠のない思い込みがポジションを違わせたりして、それが犬にどのように感じさせるか、アイマスクでのチェックは得るところが多いが、欠点を修正できる期間の余裕をもって行いたい。

動いている車を障害物としてその危険を教える時、止まっている車が安全で害のない物である事も同時に教える事が必要である。当センターは、不服従の服従と称して、動いてくる車に犬を出し、犬が出ない事を求める訓練は、現在行っていない。また、車歩道の区別のない道路では、車の音を聞いたら犬を止め、人が犬側を向いて車の通過を待つように指導している。これらは、車との距離を計るのは犬の仕事ではなく人の仕事であり、ドライバーの善意に自分の命を預けるには交通事情が昔とは違い過ぎるからである。唯一、犬に期待する

としたら、犬は生ある物として死にたくない、生存したいとする本能を持って いる事である。それ以上の期待はしないで、人に能力の向上を求める。その能 力は、適切な指導と専門家の訓練によって開発され得る物である。

3. リジェクト

訓練センターは、充分に選ばれた両親から得られた仔犬をバビーウォーカー に預け、適切な管理のもとに育てているが、彼らも盲導犬になれない可能性が ある。良い盲導犬の要素を満たし得ない犬、またはそれらの良い部分が欠如し ている犬は、盲導犬にさせない。当センターで盲導犬カリジェクトかの決定は、 盲導犬として人と生きる事を楽しめるかどうかで決定される。犬が作業をこな せるか否かのレベルは、望ましい繁殖の中で越える事ができた。この決定は、 犬の能力の評価の結果というより犬の適性の評価の結果であって、リジェクト 犬が盲導犬以外の生活をする上で何の障害にもならない。リジェクト先の家庭 は、一般から理解のある家庭を求め、面接し、飼育指導と訓練指導をした上 で預けている。それ以後もバビーウォーカーデーや通常の訪問、預かり などによって良い関係が保たれ、リジェクトの主な原因の追跡調査の役に立っ ている。

IV. 共同訓練(クラス)

1. 申し込みと面接

クラスに入るための、使用者となるべき視覚障害者(訓練生)は、協会事務 所または訓練センターに申し込みの意思を伝え、申込書を受け取って必要事項 を記入し、面接予備票と共に協会へ送付する。それによって、センターから自 宅へ面接に行く。その面接の中で、申し込み者の生活環境、個人的な歴史を聞 き、簡単なチェックを行う。その人が白杖の歩行訓練の経験があれば、担当訓 練士と連絡をとり、検討材料とする。盲導犬使用者が持っていないければなら ない能力として、自分で決定を下す能力、また正しい自己評価、自己管理能力な どがあるが、それらの基礎に空間概念が形成されている事、道路環境の成り立 ちが理解できること、またそれらから状況を判断、分析できる事などがあり、 それらが整っていない人には事前にそれらを整える必要がある。そのため、専門

の白杖の歩行指導員から歩行訓練を受けた人は、訓練に関して共通の言葉が多いので、犬を使った歩行でも有利である。しかし、それは絶対の条件ではなく、特に中途失明の人たちにとっては視覚経験を生かし、まず歩く事を求める時、盲導犬はより取り組みやすい歩行手段であろう。

面接で、担当者は訓練中の犬達とのイメージを作り、申し込み者の状況に合う犬を設定する。共同訓練までの間に、イメージと具体的な状況から、特に必要とされる課目を犬に教えておく。例えば、バスで通勤する、会社で待つ事が多い、歩行の癖として右に流れる、速いスピードにはついていけないなどを考慮して相手の犬を決める。当然、クラスに入る時には犬は決まっている。クラスに入る優先順位は1番が代替犬が必要になった人、2番が病気で失明途上にある人で完全失明が近い人、あとは動機、待機期間などで総合的に判断する。

2. 申込者から、訓練生の決定

面接の結果、担当者からの報告により、センターから候補犬の準備ができた段階で、協会事務所代表とセンター代表、理事で構成された選考委員会において決定がなされる。その通知は、書面で最低1ヶ月前までに行われる。この時、入所要項も同時に送付される。

3. 共同訓練開始

当センターではクラスの形態が2通りある。1つは4週間以上、月曜日から金曜日までセンターに宿泊して行う方法、もう1つは、センターから出向いてどこかで待ち合わせて、1日の午前又は午後だけ、もしくは午前、午後とも訓練を受けて5週間以上行う方法とがある。その場合、休日前日に宿泊して講義、排便、食事、シャンプーなどを学ぶ。それぞれに、進行基準によりユニットに求められるプログラムにそってクラスがもたれ、それらは各ステージで個別に修正、追加される。これらの訓練期間には、後で述べるフォローアップの期間は加えない。また、当センター独自のプログラムである2人で（今までの経験では、夫婦）1頭の盲導犬を使う“タンデム”と名づける方法や、亀岡市内の医者の協力を得て行われる、糖尿病性網膜症で失明し人工透析を受けている人への対応など、個別の問題を克服するための方法も検討される。

4. 入 所

最初、訓練生が習う事は館内ファム (Familiarization) である。この作業で担当指導員は、訓練生の歩行能力を確認し今後の参考にする。特に観察する事は理解の方法で、メンタルローテーションや予測ができるかどうかである。新しい事柄を記憶し、それを引き出して使う能力を評価しておく。出入り口から食堂、居室、排便所など、通常利用する場所がどの位置にあるか、居室から見て風呂は、また排便所から見て食堂はというような位置関係が分かるかなどは、歩行の上の定位能力と基本的にはほとんど同じ要素を持つものである。そして、その日に自分の盲導犬となるべき犬と会う。しばらくすると、犬を犬舎に戻し館内ファムの理解度をチェックし、早速使わなければならない所へ行けるか確認する。訓練生の理解が面的な地図理解か、線的な地図理解か、不安の大きさはどうか、またその根拠は何かを理解するように努める。

5. 歩行訓練

盲導犬を使う歩行の特徴は、手引きと白杖歩行を合わせた要素を持つ物である事を前に書いた。盲導犬を使って情報を収集し、それを分析して判断をして歩く根拠にする時、求められるのはまず安全である。どこでも、どの状態でも安全を確保するために、普遍的な法則が必要である。そのため、盲導犬に関わる全ての行動には手続きがあり、訓練士から犬に伝えられた時から使用者である訓練生に一貫性のある物として伝えられなければならない。盲導犬を使う歩行において、確保された根拠のある安全は前方は犬の前趾まで、横はユニット幅までである。歩行の動作は停止と発進、移動であり、どのステージにおいても犬に添って犬より前に出なければある程度の安全は確保される。いかに犬から離れる事なく犬に安全な場所を歩かせるかを行うために、当センターでは左手にハーネスを持って道路の左端を歩かせる。出てきた障害物については、基本的に右へ迂回する事によって回避し、終われば速やかに左側に戻るようにさせる。そのため、ハーネスを持つ位置を3つのポジションに分け、状況によって使い分けるという手続きをとる。

1) ハーネスのポジション

当センターではハーネスを持つ位置を歩く場面に応じて3通りに変えている。

- ① 前ポジション ハーネスを持つ手を垂直に下ろした位置に本人のかかと

の位置が来るよう前に体を出す。犬の前肢と人の爪先が同じ位置にある。歩行中は寄せる事で得られる情報、例えば左脇道の発見や障害物回避後速やかに道路左端に寄りたい時、犬のスピードを落としたい時などに使う。人が、犬に対してブロックする位置になる。

- ② 基本ポジション 自然体で立った時ハーネスを持つ左手をふとももから半径20cm以内に置く位置で、通常歩行中はこの位置にいることが望ましい。人間の爪先から犬の前肢までは約20cmぐらい離れる。
- ③ 後ポジション ハーネスのハンドルを持つ手を垂直に下ろした位置に人の爪先がある状態で、物を探す時、犬に自由に進路を選択させたい時に使う。爪先から犬の前肢までは約40cmぐらい離れる。
- 横方向では最大脇を開いた位置で、足を運ばなくてすむ範囲。ただ、その位置では、すぐ左足を犬に添わせるべく足を運べるように準備しておく。基本的には、横はほとんど犬に沿って歩くのを良とする。

2) 方向指示の手続き

・直進 指示として、基本ポジションから左足に重心をかけ、右足を半歩そのまま前に出し、右手を体の脇から手の甲を正面に向けて、体の正中線上まで肘を曲げずに、横から見て45°の角度で出す。同時に、ストレートゴーの声符をかける。犬が発進しようとすれば、“ゲード、ゲード”で行動を肯定し、左足を犬に添わせるように出発する。発進しようとしないとき、もしくは命令の方向と違う向きに行こうとする時は、ノーでその行動を否定し即座に正しい命令をする。その時、ハーネスを通してショックが犬に伝わっても良い。

・右折 指示として、基本ポジションから右足を右へ肩幅の広さに出し、右手を体の正中線延長上から手の甲を右に向ける、そのまま体の右脇まで持ってくる。同時に、声符“ライトゴー”をかけ、犬が発進しようとすれば“ゲード、ゲード”で犬の右に行こうとする行動を肯定し、左手が脇いっぱいまで出るま

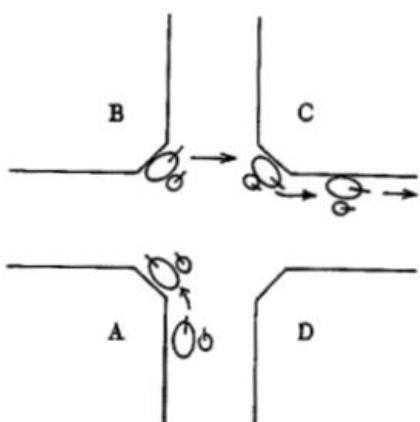


図 7

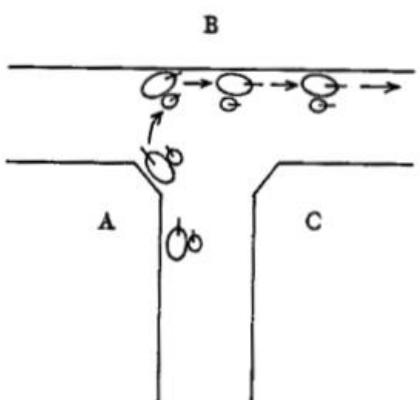


図 8

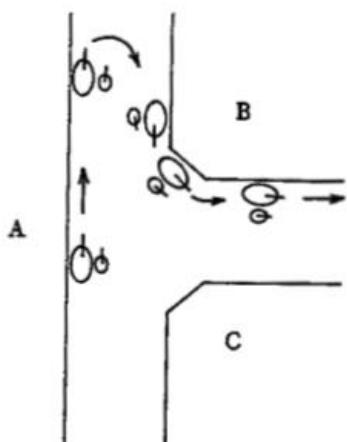


図 9

で待ち、左足を添える。発進しようとしているとき、もしくは命令の方向と違う向きに行こうとする時は、ノーでその行動を否定し即座に正しい命令をする。その時、ハーネスを通してショックが犬に伝わっても良い。右折の時右の範囲はクロックポジションで12時から6時までとし、自分の立つ位置より後ろに来る事がある事も知っておく。十字路での右折は、2段階右折を使い交差する道路を横断し向かいのスミ切りに着いた時、上記の手法を用いる。すなわち十字路での右折は、その交差点に着いた時(図7-A)直進し、向かいのスミ切りに入って(図7-B)右折し、その交差点を出るまでの作業を言う(図7)。突き当たりT字路では、交差点のスミ切り(図8-A)に入り、交差点を発見し直進の命令を出す。壁に突き当たった犬は、左側通行の原則から右折する(図8)。

右T字路の右折(図9)は、行き過ぎて戻り交差する道路を左T字路にして左折する事、又はメンタルマップ(心的地図)を作る時、その右T字路が左T字路になるようなコースを設定する。

・左折 指示として、前ポジションと基本ポジションの2通りを使い分け、右足をクロックポジションで11時の方に向け体を少し左にひねり、右手は体の

横から手の甲を左にして犬の体の上まで動かし、同時に声符“ストレートゴー”をかける。犬が発進しようすれば、“ゲード、ゲード”で犬が左に行こうとする行動を肯定し、左手が動き出すと同時に左足を添えて動きはじめる。発進しようしないとき、もしくは命令の方向と違う向きに行こうとする時は、ノーノードその行動を否定し即座に正しい命令をする。その時、ハーネスを通してショックが犬に伝わっても良い。前ポジションから行う時は、車歩道の区別のある道路で車道を左にして横断歩道を渡ろうとする時、明らかに左90°に近い方に出さなければならない事が分かっている時などに使い、通常は基本ポジションから発進する。この時も、左は6時から12時まである事を知る。

○バック 指符は、後ポジションから右足を右後45°、クロックポジションで4時の方向に引き右手を体の正中線延長上から手の甲を右に向け、そのまま体の右脇まで持ってくる。声符は“バック”とかけ、犬が動きはじめたら左足を犬の体側に添わせる。バックは、左手にハーネスを持って道路左端を歩く当センターの方では、反対側の道路の端まで行き戻る方法（図10）をとるため、一旦右90°に犬を出し通路を横断して、突きあたりT字路の右折の手法により行う。その場で180°ターンする事はない。

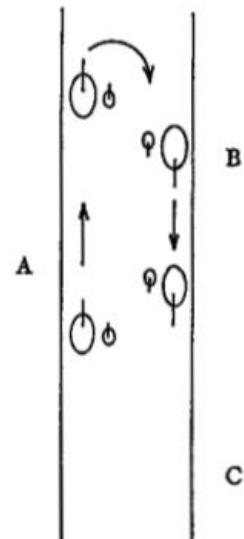


図 10

3) 安定した歩行を行う手続き

盲導犬による歩行において、安全の根拠は道路の端（当センターでは左）にいる事と、犬がいる所は安全であった（何も障害はなかった）という事である。白杖の訓練でいうと、常に“伝い歩き”をしている訳だから、視覚障害者が苦手とする広い空間の場所も、左端を歩く事で理解を容易にしていく。それるために、常に道路左端に寄る事を犬に求める。障害物回避などにより歩行の状況が変わった時、新しい道路に入った時などに、必ず声符“寄って”を、指符の歩きながら右手の平を犬の方へ2~3回建物側へ煽るような動作と共に命令

する。また、犬が停止をした時は、条件づけのために右足を使い、足裏で音を立てて“ゲード”と励ます。これは、実際に通路のチェックをする事と、犬に對して確認した事を知らせる合図にもなる。この時、左足は方向定位のために決して動かさない。

4) ドア通過の手続き

そこにドアがある事を知っておく。ドア手前で犬を座らせ取っ手を確認する。引き戸なら開けて自分が先に通過し、犬を呼んで座らせる。犬は進行方向を向いている。後手もしくは後ろ向きになり、戸を閉める。ドアの場合、押し開きであるか引き開きであるかによって、犬を同時に連れていくか待たせて呼び寄せるかを考える。自動ドアの時は、しつこく気をつけ充分な距離をもって同時に通過する。回転ドアの時は、紐だけにしてヒールで連れてその動きに乗るが、できるだけ援助（手引き）を受ける。

5) 障害物回避の手続き

① 犬の左側の障害物回避の手続き

犬が障害物を発見し回避するため右に出始めた時、人は左手を自由にして犬の邪魔をしないよう出させる。この時、ポジションは後ポジションであるが、徐々に前ポジションにかえる。障害物が終わり犬が左に戻ろうとする時、左手を自由にし、犬が人から離れた分、左足を犬の脇に添わせるようにして犬につく。障害物を避けはじめた時に“ゲード、ゲード”で行動を肯定し、犬に自信をもってその作業を行わせる。戻りはじめた時も、“寄って”“ゲード”を命令（言葉かけ）し、同じようにさせる。使用者の注意は、ハーネスの動きにおき、どちらに進むのかに集中させる。

② 犬の右側（人側）の障害物回避の手続き

犬が障害物を発見し何らかの反応（スピード低下、右へ回避をはじめるなど）があれば、人は“ゲード”と共に安定した歩行を行う手続きの中の“状況が変わった時”にあてはまるので“寄って”をかける。犬が、ユニット幅が障害物と左の建物又は道路以外の部分を通る事が不可能と判断したら、犬の左側の障害物と同じ方法で回避する。ユニット幅があると判断したら、充分ならばそのまま、あやふやであれば一旦停止して知らせる。訓練生は、右手もしくはシンボ

ルケーンで右側を確認する。確認できれば、それを手で叩いて音をだし“グード”でこの行動を肯定する。

③ 通過できない障害物回避の手続き（歩道上に横幅いっぱいの障害物がある時）

◦ 道路左側の歩道の場合 障害物の右側を迂回するため、犬は車歩道の段差につく。訓練生は足で確認し、レフトゴーを掛け障害物に添ってそれが終わるまで歩き、犬を寄せ段差に前趾を掛けさせる。①の、犬の左側の障害物の回避の方法で行う。

◦ 道路右側の歩道の場合 障害物の左側を迂回するため、犬は車歩道の段差につく。訓練生は足で確認し、ライトゴーを掛け障害物に添って歩き、この時シンボルケーンまたは右手で障害物を伝い歩きし、左手はリードのみで歩く。それが終わるまで歩き、ライトコーナーで段差に前趾を掛けさせる。この時の注意事項は“寄って”を掛けない事である。

◦ 車歩道の区別のない道路が通れない時 犬は左端に添って歩き、最終的にバックする。犬が前進せず戻って来る時は、周囲の人から状況の説明を受ける。

6) 高さの障害物回避の手続き

道路左端に犬を寄せたら木の枝が顔に触れたという場合、次にそこを通る人は極端に犬を寄せたいであろう。それは人がそこに高さの障害がある事をファムされた訳で、基本はファムを受けるという事になる。ただ、確定している踏切の遮断機のようなものからトラックの下のようななものまで、高さの障害物は多くある。訓練の部分で書いた、高さの障害物の回避の方法によって行う。ただしこの課目は、犬が回避を行っても肯定してやる事が難しいので、常に意識をして（状況を設定して）訓練を続けなければならない。

7) 段差発見の手続き

犬が段差を発見したら止まるように訓練してあるが、訓練生が視覚以外の感覚で事前に情報を受けようとしたら、いくつかの手続きを経なければならない。横断歩道などで、降り段差を発見する事もそこに横断歩道がある事を知らなければならない。また、客観的な方法で情報を分析し、それが横断歩道である事を特定しなければならない。それができたら、犬の動きによって段差が近い事

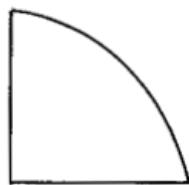


図 11

を知り、ポジションを後ろにして犬の停止を待つ。そして、犬が止まったら即座にウェイトを掛け、右足を半歩前に出し確認をする。この段差が、歩道の終わりでカーブがつけてあったら、その各パターンごとに確認の手続きが違ってくる。

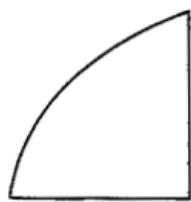


図 12

・車道が右にある場合（道路左側の歩道）　　出てくる段差はクロックポジションの12時から3時までのカーブ（図11）であり、左側にいる犬より人が先にカーブについてしまい、犬に停止しない誘惑を与えててしまう可能性がある。

・車道が左にある場合（道路右側の歩道）　　出てくる段差はクロックポジションの9時から12時のカーブ（図12）

であり、左側にいる犬が先にカーブにつき人にはまだ遠い状態になるが、犬の停止を肯定し右足を半歩前にだし音を立てて確認する。確認するポジションは前ポジションになっている。

8) スミ切り発見の手続き

訓練生は、ファムされた事または交通音、風の流れなどによって交差点が近い事を知ったら、前ポジションに入り声符、指符を使って犬を確実に道路左側に寄せ、左45°を開いているスミ切りに犬を入れる。この時、ハーネスを持つ左手は自由にして脇を開く事で人はまっすぐを定位しつつ、スミ切り（図7-A）を発見する。最大3歩までスミ切りに入り、まっすぐを定位しておく。修正できる能力のある人は、犬と共に左45°に入り2歩歩いたあと停止し、右45°に修正する。この時、人の障害物知覚が使えれば、それによる情報もそこがスミ切りである事の大きな証拠になり得る。

・向かいのスミ切り（図7-B）の発見　　スミ切りから“ストレートゴー”で発進し、交差する道路の半分が過ぎれば犬を寄らせ、自分はあくまでまっすぐに進み、向かいのスミ切りに添って歩こうとする犬が人に対して右45°前方から左45°後方へ向きをかえる事で、向かいのスミ切りである事を特定する。もちろん人の障害物知覚が使えれば、それによる情報もそこが向かいのスミ切りである事の大きな証拠になり得る。

9) 援助を依頼する時

視覚障害者が歩行をする時、周囲の人たちから何らかの援助を受ける事で、歩行がスムーズになりスマートになる事が多い。盲導犬から収集できる情報としては角、段差、障害物、この3つだけであって、定位に関わる情報は人が獲得しなければならない。その方法は、事前に学習しておく、その場で他人に聞く、自分の知識の範囲で歩くなどがあり、いかに合理的で簡潔な情報を得ているかで歩行が決まってしまう。そこで、事前に入れる情報もその場で他人から得る情報も、自分の地図として把握できるようにしなければならない。そのための方法として、犬を座らせるか伏せさせるかしてコントロールした上で、

- ① 相手にはい、またはいいえで答えられる質問をする
- ② 近い目標物から順に聞いて行く
- ③ 自分の左右、相手の左右を理解しておく

必要がある。これらのために、視覚障害者自身も視覚的な情報を知識として持ち、見える人達との共通のものとする事も大事である。メンタルマップができるない時や、相手から申し出があった時は手引きを受ける。その手続きは、ハーネスを落としリードだけを短くもって手引き者の左後ろにつき、相手の肘の少し上をこちらの右手親指と人さし指を大きく開いて軽く持たせてもらう。この時は、手引き者の歩行に従って歩き、別れる時は自分が理解できる所で方向を定位して歩く。他人の援助を得る事は、決して自立を阻害するものではない事を知り、より良い人との関係の中で、自分が目的地にどんな方法ででも行く事が眞の自立と考える必要がある。援助をしようとする善意の人達に、正しい望ましい援助の方法を教える事は、援助を受ける当事者の義務である。

10) 階段昇降の手続き

◦昇り そこに階段がある事を知っておく。そして、犬に“ゴー、コーナー”を命令しあおおよその方向を指さす。犬からの情報に注意し、犬が前趾を1段目に掛けるのを待ち、すぐ“グード、グード”といって右足で段差の高さを確認する。右足は乗せたまま“ストレートゴー”、と命令し、犬が動くと同時に左足を次の段に進める。望ましい形は、犬が人の1段上を歩く姿で、階段の終わりは、ハーネスが上向きの角度から、床と平行になる事で知る。この時、最初はから足

を踏みそうになるが、経験で上げた足をゆっくり降ろせるようになる。ポジションは基本ポジションで歩く。してはいけない事に、階段の不安から、犬の後ろにつこうとして、後ポジションになって逆に犬を煽るようにしてしまいスピードを早めてしまう事がある。技術的に階段の昇りが大変な人は、犬に階段の一段目だけを探させ、シンボルケーンをのばして白杖操作技術を使って階段を昇る。または端に寄ってハーネスを落とし手すりを使って犬をヒールさせて昇る。手すりがない時は、周囲の人の援助を得て手引きを受けて歩く。

○降り そこに階段がある事を知っておく。そして、犬に“ゴー、コーナー”と命令しおよその方向（自分の思う）を指さす。犬からの情報に注意し、犬の停止を待つ。犬が止まれば、通常の段差の発見の手続きで段差を探す。確認したら、右足を掛けたまま“ストレートゴー”と命令し、犬が1段降りたら左足を出す。降りも犬が1段下を歩くという形で、階段の終わりはハーネスが床と平行になる事で知る。ポジションは基本と前の間ぐらいたる。技術的に階段の降りが大変な人は、犬に階段の1段目だけを探させ、シンボルケーンをのばして白杖操作技術を使って階段を降りる。または端に寄ってハーネスを落とし手すりを使って犬をヒールさせて降りる。手すりがない時は、周囲の人の援助を得て手引きを受けて歩く。

階段昇降において、どちらの場合もハーネスに力を加える事なく、ハーネスからの情報を受ける事で状況を判断する。

11) エスカレーターの利用の手続き

○昇り そこに昇りエスカレーターがある事を知っておく。犬に“ゴー、コーナー”を命令をし、エスカレーター前のメタルプレートを探す。メタルプレートとエスカレーターの境をコーナーとして、犬をそこまで進める。右手は右前方に出し、ベルトを確認する。犬に“ストレートゴー”を掛け、人が先に乗る。犬が先になった時はエスカレーターの階段で調整し、犬の前趾と人の左足が同じ高さで右足はその1段上におく。ベルトまたは階段の状態で終わりが近づいた事を知ったら、犬に“ウェイト”を掛け飛び出さないようにする。右前爪先を上げ、コーナーにひっかかるようにしてコーナーを確認し、ほとんど同時に犬に“ゴー”を掛け左足を添える。

。降り そこに降りエスカレーターがある事を知っておく。犬に“ゴー、コーナー”を命令し、エスカレーター前のメタルプレートを探す。メタルプレートとエスカレーターの境をコーナーとして、犬をそこまで進める。右手は右前方に出し、ベルトを確認する。犬に“ストレートゴー”を掛け、人が先に乗る。犬が先になった時はエスカレーターの階段で調整し、犬の前趾と人の左足が同じ高さで右足はその1段下におく。ベルトまたは階段の状態で終わりが近づいた事を知ったら、犬にウェイトを掛け飛び出さないようにする。右前爪先を上げ、コーナーにひっかかるようにしてコーナーを確認し、ほとんど同時に犬に“ゴー”を掛け左足を添える。

エスカレーター利用の時の注意は、犬を落ちさせ自分も落ち着いて途中の段を昇降させない。また、1段前の人臭いを嗅がせないなど犬をコントロールする。

12) エレベーター利用の手続き

そこにエレベーターがある事を知っておく。音声装置など特別な仕様がない限り、周囲の人の援助を得る。ドアを定位し、昇りまたは降りのボタンを押して待つ。エレベーターが到着しドアが開いたら“ストレートゴー”で中に入り、できるだけ角に入りドアの方を向いて犬を座らせる。周りの人の臭いを嗅いだりさせないように犬を管理する。希望の階に到着したら、犬の尾が挾まれないように速やかに表に出る。

13) 公共交通機関の利用の手続き

① 電車 駅構内は充分説明を受け、自分の地図を作つておく。出入口、券売機、改札口の構造を知り、人の流れまた他の客観的な情報によりそれらを特定し、犬に指示をして歩く。改札口を入るとプラットホームであるが、知つておくべき情報の一つとして、ホームの形態が壁型か、島型か、くし型か、何番線まであって自分の利用するのは何番線であるか、各ホームをつなぐのは跨線橋か、地下道か、またくし型のホームであるかなどである。プラットホーム上は必ず左端を歩く。もしそのホームが島型で右側の電車に乗るときも、左側を歩きバックをしてそれを左側にしてしまう。そして、線路に向かって立っている時、左の入口が右より近くても、必ず右側の入口を使う。それは、必ず犬を線路側

に置く、という原則による。電車が入ってきてドアを特定できたら乗車であるが、ホームの縁を特定し（コーナー発見の手続きによる）、次に電車の床に前趾を掛けさせる。人は右足で確認をし、右足を乗せたまま“ストレートゴー”的命令で犬の動きと同時に左足を犬に添えて乗り込む。乗車した後の座席の発見は犬には行わせない。必要であれば、周囲の人の目を借りてその作業を行う座席が特定できたら犬を伏せさせるが、対面のベンチシートであれば犬を足とシートの間に“カムダウン”的命令で入れる。シート左端であれば左側に伏せさせても良い。考え方としては、犬が他人の迷惑にならない事と犬の安全を確保する事ができるようとする事である。

② バス そこが自分が利用するバス停である事、またバスの乗車方法（前乗りであるか、中乗りであるか、後乗りであるか、また料金は先払いであるか、後払いであるかなど）を知っておく。バスが着いたら、バスの乗車口はおおよそバス停の案内板の近くにくるので、近くのドアを開く音または案内音で定位し、犬に“ゴードア”的命令をだし探させる。ドアの位置が分かったらステップの1段目に前趾を掛けさせ、右手で入口の縁を確認してハーネスを落とし（持たず）、リードだけで自分が先に入り後から犬をヒールさせる。席は見える人の援助を受けて探し、進行方向に向いて2人掛けのシートで窓側に座れる時は通路に犬を座らせて待たせ、人が席に着いて浅く腰を掛け、犬に“カムダウン”的命令で足の下をくぐらせ、人の左側、バスの左端壁に添わせて進行方向に向ける。通路側の席に座る時は犬を通路に（自分の側に添わせて）伏せさせる。ベンチシートの場合は足ふとももの下に横に伏せさせる。停止ボタンは周囲の目の見える人の援助を受けて押し、運賃払いは運転手の指示に従う。

③ タクシー 電話で呼ぶ時は、こちらが盲導犬を連れている事を告げ、犬嫌いでない運転手に来てもらう。街で流しのタクシーを利用する時は、タクシーが止まった時、運転手に盲導犬である事を告げて乗車する。乗車の手続きとしては、犬を待たせて人が先に乗って座る。足は右端にそろえて、犬を入れる場所を作つておく。そして、犬を呼んでそこに座らせるか、伏せさせる。降りる時は、犬を座らせて人が先に降り、後から犬を呼ぶ。タクシーの乗車で特に気を付けなければならない事は、毛の始末である。どんなに手入れをしていて

も犬の毛は落ちる。充分なブラッシングはもちろんあるが、犬にコートを着せる必要があれば着せ、降車の際粘着テープで掃除する事、運転手と良い関係をもっておく事も必要である。

④ 建物

◦ 喫茶店、レストラン、食堂　　単独で行く場合は、充分に案内説明を受け場所を特定する。入店に際して、コートを着せる事も考慮する。玄関から入ったら従業員の案内を乞い、彼らの指示に従い着席する。伏せさせる方法はバス乗車に準じる。気を付ける事は、席までの他のテーブルの臭いを嗅がせない、人の臭いを嗅がせない。退席する時も、同じように臭いを嗅がせず、身震いさせない。晴眼者と入る時は、手引きを受けて空いている席に座る。そして、犬の安全を確保するため、確実に犬を管理しておく。余裕があれば敷物を敷き、退席する時粘着テープで軽く掃除をしておく。

◦ デパート、スーパー　　入店に際して、毛の散乱防止のためにコートを着せる必要があれば着せる。単独で行く時は、建物の場所を充分説明を受け、受け付けに行く。希望の買い物を告げ、案内係りの手引きを受ける。買い物の中は、犬を座らせるか伏せさせるかして落ち着かせる。館内は、充分にファムされていない限り手引きで移動する。

◦ コンサート　　入場に際して、毛の散乱防止のためにコートを着せる必要があれば着せる。事前に盲導犬を同伴する事を伝え、主催者側から特に配慮、要請があれば従える事は従う。場内は係員の指示と誘導に従い着席する。余裕があれば敷物を敷く。

◦ 旅館、ホテル　　事前に盲導犬を同伴する事を伝える。ホテルであれば、敷物を敷き、ベッドの横、もしくは使用者がコントロールできる所に犬を置く。旅館であれば、部屋のスリッパを脱ぐ所に敷物を敷いて伏せさせる。館内は、手引きが得られない時で、充分に知っている所でない限り犬では歩行しない。

14) 訓練生への対応

盲導犬による歩行は、基本的に犬がしてくれるという考え方から、人が犬の能力を利用して環境の状況を把握する一助とするために、さまざまな手続きによって、犬の動き、犬の視覚からの情報を人が活用するに足る情報に変換して

いく手段として犬を使うという考え方には変わらなければならない。犬が持つ能力を充分引き出し、利用するために、共同訓練の中では、訓練生一人ずつの能力の評価とその把握がかなり高度なレベルでなされなければならない。犬を信じなさいとは以前よく言われた言葉であるが、犬が与える（提供する）情報が正しいか否か、利用する価値があるかどうかの判断は、人の保有感覚と合致するかどうか、同一の物であるかによって決定する。たとえば、スミ切り発見の手続きであるが、事前に人は交差点が近い事を聴覚的、皮膚感覚的に知らなければならぬし、この段階での注意は、左手ハーネスより人の感覚での情報収集に向いている。交差点が近い事を確認したら、犬に“寄って”的命令を掛け、左手ハーネスに注意を集中し、ハーネスが左前方45°に向く事を待つ。ここでは、人より犬からの情報により確定する。それでようやく人の感覚で集めた情報を犬からの情報によって確定し、スミ切りを発見、定位できる。

今は何をすべきか、どこに注意を持っているべきかの判断は、手続きの中から知っておく。この手続きは、犬にはどの犬であっても利用できるように訓練されており、クラスの中で指導する上でも、同一の情報が与えられるという意味を持つ。クラスの中で、手続きによって歩く技術を獲得していくためには、基本的な部分で“歩きたい”という本人からの希望がなければならない。視覚障害者が“歩きたい”と思うまでの“歩けない”状態を知り、それを克服していく事がその人の“歩き”を回復していく手段となろう。視覚障害者個々の歩行の問題を明確にしていく事で、それぞれの訓練生がこなすべきクラスの課題が決まってくる。盲導犬のできる仕事として“角、段差、障害物”的発見及び認知があるが、1ヶ月の訓練の中で、最終的に訓練生自身がそれらを理解できれば良いのである。そこでまず第1歩を踏み出すという行為をする上で、それぞれのレベルで持っている不安、期待などのプレッシャーをいかに合理的に解消していくかが、クラスの運営で問われてくる。他の何が訓練生にとってプレッシャーであるか、不安であるかを知り、決して克服するべき対象としてとらえる事なく、いかにそれらと共生していくかを考えていく方が合理的であろう。わずか4週間の訓練期間の中で、この先10年間に起こり得る全ての事柄に対応していく事は不可能である。

訓練士が起こしやすい問題の中に、犬を訓練できる訓練士は、あたかもその使用法まで知っているかのように思い違いをしてしまうという事がある。また視覚的情報を聴覚的、触覚的に展開し、また視覚的な歩行としていく上で、視覚的情報と聴覚的、触覚的情報のギャップの存在を時として理解しようとしないなどの事もある。我々は、盲導犬を作れても盲導犬を使う事は何も知らないし、見ている感覚で視覚障害者に情報を提供する。彼らがその情報を自分のものとして変換する間を与える事なく、結論を急いでしまう。それら我々が陥りやすい問題を常に心に留めて、1人の人間が歩く事を僅かに手伝えるものとして、訓練生である視覚障害を持つ人から学ぶ中で、その人のクラス運営ができる事を感じる。訓練生が持つ不安が新しい事に挑む不安であれ、根拠のない不安を持つ自分に対するいらだちであれ、それらの不安を持つ訓練生を受け入れ、訓練生自身がその不安を分析できる環境を作っていく事も必要である。

今まででは、弱視（ここでは、どのような程度であれ、全盲でないという意味）者は、盲導犬は使えないとされてきた。それは、“人の視覚が犬の動き、犬からの情報を素直に受け入れる邪魔になる”との考え方であったようである。当事センターでは、当初より弱視の方々を受け入れ、何が問題なのかを考え、当事者から学ぶ中で、その問題を克服しようとしている。弱視の方々にとって、見えにくい事の理解を見る人達に求める時、決して理解される事のないいらだちを持つ。弱視の方々こそ“歩けない”理由も根拠もはっきりしている。具体的な“見え”の問題だけで、弱視者の問題を語るのではなく、その事が与える全盲の方々とは違う問題にまで、思いを深めていかなければならない。昼は単独歩行ができる夜はそれができない人に夜も歩ける保障と、進行性の病気のために弱視である人に対しては来るべき失明の準備として、“見え”的問題としては見える人と見えない人の中間という不安定な所にいるものとしての精神の不安定さについては、専門のカウンセラーによるアプローチがなされ、的確な助言が与えられなければならない。注意の分散の1つとして使える自分の視覚は、専門家によって正しく評価されたものならば使うべきであるし、その事に“犬を信じない”という類のものに対して後ろめたさを感じる必要は毛頭ない。犬を使う上で、見えるに越した事はない。なぜなら視覚的に確認の取れ

る犬の行動と結果は犬を確実なものとし、それから与えられる情報は、犬の使用者たる訓練生にとって視覚的情報として触覚的に伝えられる事になるからである情報収集の1つとして聴覚の利用があるが、これも犬に対して後ろめたさを持つ事なく、正しく使われなければならない。単に音を聞くだけでなく、障害物知覚の応用として犬が避けたものの存在を知る事や、電柱、ボールの存在を自分の感覚で確認する時、白杖で触れて感じる安定した納得と理解を、聴覚によって得る事ができる。

白杖では具体的に触れる事で安心し理解していた障害物やランドマークを、避ける事で知らせる犬の歩行は、他から見ていると合理的に見えるが、視覚以外の感覚の中では不安なものである事を理解しなければならない。例えば、今自分が避けたものが自動車なのか、自分が必要としているランドマークであるのかわからない。また、電車からプラットホームへ降りるとき、白杖で確認したところへ足を下ろす白杖による触覚的な歩行と違い、犬の目による視覚的な歩行、また犬が降りることによって下るハーネスの動きを触覚的な歩行というのであれば、その僅かな時間は自分のコントロールにある時間でもないし、一時でも全てを犬にゆだねる不安もあるであろう事を理解しなければならない。そのため当センターでは、白杖が視覚障害者に与える精神的な安定がその人に必要であると判断したら、白杖を使う事もある。見える人の合理性が、視覚障害者の安全性、能率性と合致しない事もある。十字路の2段階右折は、見える人には無駄な事であろうが、視覚障害者にとってまっすぐの所をまっすぐに歩く事が難しい人もいる以上、選択肢の1つとして提示されるべきである。我々が、ループバックと呼ぶ交差点での歩道上の左折も、見える人にとっては建物の角を曲がる事によって左折すればすむ問題であるが、見えない人にとって、その角が駐車場やドライブウェイ（進入路）でなく歩道である保証は、横切る道路まで行かない限り得られない。そこまで行ってループバックする事で、クロックポジション12時から9時方向ヘループバックで犬を出す事で確認をする。確実にファムされた所でない限り、視覚障害者に対する事前の情報は少ない。交差点の横断歩道を利用して道路の反対側へ行こうとする時、交差する道路の手前の横断歩道は使わないで、交差する道路を横断した後に反対側へ渡る横断歩道を利用し、目的

を達成する。これは、視覚的な合理性より、触覚的な合理性を優先させた方法である。

我々が訓練生を指導する上で常に気を付けていなければならない事の1つに、訓練生の新しく学ぶ事に対する消化の度合いがある。時としてその人の歴史、個性を無視し、訓練する側の都合、論理が優先し、消化不良を起こさせてしまっている事がないかどうか、また消化された知識が本人の満足と納得の上にあるかどうか、常に訓練生の側に立ったクラス運営がなされなければならない。規定を守る事に終始し、本人の満足度や納得が伴っていないとき、そこに指導員が満足し納得しうる技術の獲得があったとしても、良いクラスとは言えない。同時に、全くこの逆もある事も知っておかなければならない。うまく課目がこなせる事も大事であるが、それに満足と納得が伴わなければならない。そのため、我々は訓練生の歴史、感性から学ぶ事を忘れてはならないし、彼らの歴史、感性を心に留め、それを応用する余裕を失ってはならない。訓練生が、自分なりに納得、理解している事を、全て壊して新たに指導員側の論理による組み立てをし直す事は無駄であるし、たいへんな作業である。訓練生自身が築いてきた概念にとんでもない誤りがない限り、それを基礎にしていくべきで、その事が訓練生の失明の歴史の肯定であり、理解、納得の近道と考える。必ず出発は左足からとする当センターの手続きは、訓練生の理解納得の上になされなければならない。その事の合理性を納得できるように話し合わなければならない。“昔から決まっている”事の多くは、それなりに合理性があるのであろうが、それが納得できない人には充分な説明がされなければならない。その事が、本人の理解を妨げる方法であるなら、指導員は具体的に説明できる柔軟性を持たなければならない。

15) クラス

クラスにおいて、1週目は、何もかもが新しく、全部を自分のものにしようという訓練生の頑張りが緊張をうみ、落ち着かない、あっという間に過ぎ去る日々であるかもしれない。この週の疲労は、新しい事を学ぶ事と、自分の日常生活が変わる事に体が慣れる過程にある事で、かなり強いと考えられる。犬と一緒に眠る経験を通常はしない訳で、ほとんどの方がはじめての経験になる。

基本的な動作の繰り返しで犬に慣れる事を目的とする。訓練生の不安が具体化して、それを納得できるよう助言をする。訓練技術は、失敗をさせないで学ぶ事を目的とする。この週の始めは犬の排便や部屋の移動のために犬を連れて館内を歩く時、服従訓練のヒールを使う。各ドアは必ず停座させ、ドア通過の手続きにのっとりドアを開閉する。館内では、ハーネスを付けずリードだけで犬を連れて歩く。これは、視覚障害者の歩行の構成要素の一つである定位能力を高める方法として、自分で企画し自分で決定する事に慣れる事を目的としている。現実に社会の中で歩行するには、自分自身がその場所を既知のものとしておく事が必要なので、自分の判断の練習とする。排便も、最初2～3日は指導員が立ち会って大便、小便の違いや処理の仕方などを教えるが、この週の間に自分でできるようにしたい。食餌も、最初は指導員が指導し、この週の間に自分でできるようにしたい。1日の予定は、AM 7：00 以後起きて犬の排便、8：30までの間に犬の手入れと食餌と自分の用事をすませる。9：30～10：00に午前の歩行訓練に出発する。出発前には排便をすませて、用意を整えて待つ。PM 12：00 ぐらいに帰ってきて、犬の排便と水を飲ませる（夏などは現場に水を持参して飲ませておく）。PM 12：30 ごろ昼食、13：30 ごろ午後の訓練に出発。15：30、帰ってくる。犬の排便と手入れをして後は自由時間。18：00、犬の夕食。19：00、人の夕食。21：00～21：30、犬の最終排便を基本とし、後半になるに従い自分で時間を調整して、自宅での生活に近いものにする。基本的には、自分で決定してやっていく訳であるから、こちらで決めてある事は朝7：00以前には起きない、朝夕の犬の食餌、人の食事、最終の排便時刻だけで、その日の訓練出発5分前に用意を終えて待機しておく事などは社会人の常識の範囲と考え、特に指導はしない。自由時間に前庭模擬道路で自習の許可の出ている人は、歩いたりその日の復習をしたり服従訓練を行ったりする。グラスパドックでの犬の自由運動も順番に行う。指導員はできるだけ、それらを見て評価をし助言を行う。土、日の週末は、自宅に帰れる人は金曜日夕方から帰り、月曜日の午前の訓練に間に合うように来る。

1週目は、犬との生活に慣れ、用語が共通化され、盲導犬での歩行の概要を理解する事を目的とする。

2週目は、階段や障害物も入ってきて、犬からの情報収集の作業に入る。移動作業として盲導犬ができる事の範囲を把握し、自分が犬を使って歩行するために必要な技術を獲得する。犬と人との自発に期待し、そのように持っていく。

3週目に入ると、1週、2週で獲得した技術を使って自分で地図を組み立て、合理的で安全な歩行ができるようにする。犬の歩行の特徴である左側通行を利用し、目的地を定位し、それを発見できるような情報を得る事も課目の1つとする。この週に公共交通機関の利用も訓練する。これは、過去に視覚経験があればそれを基本に、犬がいる事を考え合わせてこちらの基本からはずれる事のないよう自分で工夫させる。これらの訓練は、営業中の車に乗車する前に、バスなら操車場で一台借りて行き、電車の場合は始発駅に行き、停車中のものを使って行う。それから実車を使って訓練するが、訓練生をあわてさせる事なく、手続きを踏まえ合理的にまた安全に行うため、緊張をほぐし不安を鎮めておく配慮をする。何回かの練習で自分でできる事を知り、以後の基礎とする。

4週目は、援助の受け方の訓練で、未知の所をいかにすばやく既知の所とできるかの練習をする。それらは、時として電話による説明であったり、現地での説明であったりする。必要な情報を必要な量だけ入れ、利用するために何が今の自分に必要な情報であるかを知り、援助者から提供された情報を自分の役に立つものに分析、選択する技術を身につけ、目的地に着く（行く）という目的を達するために幅広い援助を受け入れる訓練とする。

最終に、未知の場所に行く事を卒業試験とし、総合的に自分の歩行を理解し、欠点まで知れるようにしておく。不安の中で、いかに合理的に手続きにのっとって歩けるかの自己評価をする機会ともする。この場所は、それぞれの訓練生によって違い、その合格レベルもその人によって違う。指導員は、各訓練生の歩行をよく理解、納得して評価をするべきで、今後の生活に即した部分での評価をして自信をつけさせたい。訓練生には、訓練地で生活をする訳ではなく、自分の生活地域で歩行するための手段として、訓練センターが決めた訓練地で練習している事をよく理解させ、ここでの成功を自宅での成功とするために、より大きな努力と知恵が必要である事、ここでの失敗が自宅での成功と自信につながるよう、反省と正しい自己評価の一助となるよう適切な助言がされなけ

ればならない。

①タンデム 2人で1頭の盲導犬を使う方法

当センターでは、現在（1992年3月末）までに6組のご夫妻に対し、1頭の犬を使って2人が歩く方法、「タンデム」を行っている。当センターの訓練方法であれば、誉めてくれるなら犬は相手が誰であっても言うことを聞く。やらないと叱られる方法では、犬は訓練士の言うことは聞いても叱りかたの違う使用者の言うことは聞かなくなる可能性がある。当センターがこの方法で成功しているのは、繁殖、パピーウォーキング、訓練それぞれの場面で充分に観察し、誉められる事を犬の行動の動機にしているからである。

基本的には2人がそれぞれ1頭の犬に対して充分に1人で使える力（シングル）を身につけてから、もう1人を手引きするタンデムに入っていく。手引きを受ける人の右側の安全確保は白杖で行い、犬にその責任を求める。タンデムの利点は相談しながら歩ける事と、家のスペースが限られている人達に1頭の犬で2人が歩けることがある。もちろん、家が広くて2頭の犬を飼養する充分なスペースがある、若しくは2人が同時に出かけなければならない方々には、2頭の盲導犬を出す。

②リンケージ 盲導犬と白杖を併用する歩行

視覚障害者の単独歩行方法には白杖や盲導犬などがあり、それぞれに長所短所を持っている。白杖だけでは歩行の要求を満たしきれない人や盲導犬がしめす視覚的情報だけでは不安な人に対して、盲導犬と白杖を併用した歩行を提供する場合がある。経験の中では、糖尿病で失明し足の裏の感覚の無い人に対して、歩道の縁石で止まって段差の情報を出している犬からの情報収集の手段として白杖を使った。単に情報収集の手段としてだけではなく、失明以後長年馴染んだ白杖から得られる安心感をそのままに犬との歩行をする事ができる事は、白杖から得られる触覚的情報から犬が与える視覚的情報へ強引な転換をする必要がなく、どちらからの情報もその後の手段で追認していく利点がある。今後、高齢者や、白杖の歩行においてペアリングの激しい人、直線を歩くことに気を使いたくない今現在白杖を使っている人達に勧めていきたい。

V. リタイア

当センターの制度として、犬が12才になった時、その誕生日をもって犬を引退させる事を訓練生に告げておく。これは、視覚障害者の歩行の安全を守り、犬に負担があるならそれを取り除いてやる事であり、次の犬を計画的に供与するためと、それ以後犬に人に對して責任のない生活も経験させてやりたいからである。選ばれた理解を持つ家庭で、協会の責任で、最後を迎えるまで過ごす。

VI. フォローアップ

共同訓練が終わり自宅へ帰る時、指導員は直接で知り得た情報をもとに、訓練生から歩行予定の申告を受け、必要であれば助言をする。使用者の予定した歩行計画によって、自宅に着いたら、ほとんどの使用者は興奮しており、正しく評価できない状態である事から、反省と評価をすぐしなければならない。自宅に到着するのは太陽がまだ落ちる前が良い。これは、犬に無用の不安を与えない事と、夜までに落ち着く時間を与えるためである。犬にとって落ち着くという事は日常的である事で、非日常的である事は落ち着かない。だから、できるだけ早く日常的である状態へ持っていく事が、犬を落ち着かせる良い方法である。

使用者が犬と日常の作業（食餌、排便など）を行っている間に、指導員は姿を消す。1～2、3日を空けて最初の1週間の間に訪問し、助言を行う。その後は、月1回電話、または訪問、来所という形で、フォローアップを行う。この最初の頃に使用者が計画を立てて何ヶ所かをファムするが、その中にすでに協会からの依頼に応じ、主治医になって下さる了解を得ている獣医に、その犬のそれまでの医務記録、各担当獣医師のカルテを持参してごあいさつに伺う。ここでの基本は、使用者がする事に視覚的なフィードバックを与えるという事で、それ以上踏み出さない。失敗があれば使用者にそれを告げ、使用者自身が直していくための助言をするにとどめ、指導員が直接犬に語りかけや手出しをしてはならない。犬との生活の中で、移動の自由と共に大切にされなければならない事に、犬との歩行生活の満足度がある。犬と歩く事の満足度、犬と暮らす事の満足度、これらは移動の自由が確保されるのと同じくらい大切にされな

ければならない。なぜなら、犬は1日の大半は歩いているよりそばにいる訳だから、いくら歩行が満足であっても一緒に暮らす事に苦労する犬は、盲導犬としない方が良い。パピーウォーカーが一緒に暮らす事を楽しめた犬は、使用者の所でも一緒に暮らす事を楽しませてくれるであろう。犬を訓練する者は、最初仔犬を見た時、パピーウォーキング中の姿、訓練センターに戻ってきた時、それぞれにその犬が視覚障害者の手引きをして歩いている姿をイメージしている。それらは何の問題もない姿であるが、卒業生を多く送り出し、彼らから学ぶ中で、失敗している姿までイメージできるようになる。それらの変化は、指導者自身の不安の表れであって、指導員自身が不安を持ち、それを分析し、それらと共生する上で使用者から学ぶ姿勢を持ち続ければ、失敗を克服して成功に導く使用者の姿に、失敗しない盲導犬からは得られない安心が生まれる。失敗をしない盲導犬に不安を感じ、失敗を成功への基礎とするよう教育された使用者にこそ、安心を感じられる。何でも完璧にやってくれる犬より、犬を使ってやらせる事のできる使用者の教育に、盲導犬による歩行の基礎となるべき所がある。

Ⅷ. まとめ

視覚障害者を考える時、必ず心に留めなければならない言葉がある。トマス・キャロルが著書「失明」に、「我々人間は健全な社会生活を営むためには、視力を必要とするのが普通である。従って、視力を喪失するという事は、視覚を使っての、人並みの生活が終焉した事、すなわち、普通の生活の“死”を意味する。また、失明を、単に、眼や視力といった、肉体に関わる打撃と考えてはならない。失明は、本人の意識の有無に関わらず、今までの生活によって得た、自己像に対する打撃であり、更には人間の存在そのものに対する打撃である。」と書いている。

E. キューブラ・ロスは、その著書「死ぬ瞬間」に、死の受容の過程として、否認、怒り、取り引き、抑うつ、受容などに分けて、それぞれの心理の推移を具体的な当事者とのインタビューによって書いている。「失明」の中で、Dr. ルイス・ショールドンは、当初の失明者の打撃を“ショックの時間”と“悲し

みの時期”に分類している。これらの打撃を、どちらも肉体的な打撃と考えず、心理的なケアの対象と考えている。受容からしかりハビリテーションは始まらないとの考えも共通している。我々も、技術を伝えてこれで大丈夫と言い切ってしまう事の誤りに気づかなければならない。

障害受容を語る時、他から出された提案は助けになっても、本人の納得の中に自分自身が獲得したものでない限り、本物にはなり得ない事を想う。障害受容を“あきらめ”的言葉の代わりに使う時、肯定的なりハビリテーションの流れから遠ざかってしまう。失明という事実をどう受け止めるかによって、心理的な問題もはっきりしてくる。目が見えて一生懸命仕事をしていた自分が正しい自分であって、目が見えなくて物につまずきころんでいるのは正しい自分ではない。また次に、何で自分がこんな目にあうのかという怒りを越えて、見えるようになるのなら何でもするという態度になる。それでも見えない事にあせり、空しくなり、その後見えない自分も自分であって否定の対象でない事を知った時、愛すべき自己を発見し、代行感覚技術獲得に初めて入っていく。トマス・キャロルが言うように、“失明によって人生が終わったのではなく、変わったのだ”、“視力ある人が死んでも、そのかわりに新しい失明者が生まれたのであり、更に楽しい人生が開かれて来る、という事である”という言葉を、視覚障害者のリハビリテーションに関わる者として心に留めておかなければならない。

実感を伴った視覚障害者の歩行手段としての選択肢の一つとして盲導犬があり続けるために、同じくその作業に関わる多くの先輩、仲間と共に考え、試行していくなければならない。新しい事を恐れず、希望者のニーズに応えられるよう多くの知識を求め、使用者に“助かったよ”だけでなく、“楽しかったよ”と言ってもらえる“歩行”を提供していきたい。

引用・参考文献

有坂光威 1976 シェパード犬、誠文堂新光社

E. キューブラ・ロス(川口正吉訳) 1971 死ぬ瞬間、読売新聞社

トマス・キャロル(樋口正純訳) 1961 失明、日本盲人福祉委員会