

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^{1), 2)}

歩行訓練研究プロジェクト

西澤弘行（常磐大学人間科学部） nisisawa@tokiwa.ac.jp

南保輔（成城大学文芸学部）

坂井田瑠衣（慶應義塾大学大学院政策・メディア研究科，日本学術振興会）

佐藤貴宣（大阪市立大学文学研究科）

秋谷直矩（山口大学国際総合科学部）

吉村雅樹（(株)グッドビレッジ）

A Memorandum of Touching in Interaction between Visually Impaired People and Orientation and Mobility Specialists on Street-walking Training Session

Research Project for Interaction between Visually Impaired Person and Orientation and Mobility Specialist on Street-walking Training Session

Nisisawa Hiro Yuki, Tokiwa University, nisisawa@tokiwa.ac.jp

Minami Yasusuke, Seijo University

Sakaida Rui, Graduate School of Media and Governance, Keio University, JSPS

Sato Takanori, Osaka City University

Akiya Naonori, Yamaguchi University

Yoshimura Masaki, Good Village Ltd.

Key Words: *EMCA, Touching, Visually Impaired, Orientation and Mobility Specialists, Street-walking Training Session*

1 はじめに

本論考は、著者らの「歩行訓練研究プロジェクト」が持つ「歩行訓練場面」のビデオデータセットから「触覚」に関わる断片についてエスノメソドロジー会話分析の立場から予備的考察を行なうものである（このプロジェクトに携わる者は、2016年9月15日現在、本論考の著者と同一である）。歩行訓練とは、視覚障害者が独力で歩行できるように、歩行訓練士（正式名称：視覚障害者生活訓練等指導者）が、訓練施設内外で訓練することを指す。

本データセットは（2016年9月15日現在）すべて施設外（街路と公共施設内）での訓練である。なお、本データセットに基づく論考のうち主なものは、秋谷・佐藤・吉村（2014）、西澤・南・秋谷・坂井田（2016）、吉村・秋谷・佐藤（2016）である

データでは「白杖を一方の手（多くは利き手であろう）からもう一方の手に持ち替えて、手で直接何かを触る」というやり方がしばしば見られた。なぜ触るのだろうか。触ることによってどのような問題を解決しようとしているのだろうか。これが本論考の出発点である。

視覚を（充分にあるいはまったく）使えない視覚障害者は、いわゆる五感のうち視覚以外の感覚すなわち聴覚、嗅覚、味覚、触覚を、晴眼者とは異なるやり方で用いている可能性がある。歩行訓練においても然りである。感覚のカテゴリーを五感とするのは、一般的あるいは（アリストテレス以来の）古典的考え方であり、現在では体性感覚（表在感覚（触覚はこれに含まれる）と深部感覚（例えば関節の角度などで分かる運動覚）、内臓感覚（吐き気や内臓痛など）、特殊感覚（視覚、聴覚、味覚、嗅覚、前庭感覚（平衡感覚））の分類もあるが、本論考では触覚をかなり広い意味で考えており、①手による探索、②白杖による探索、③足裏による探索、の3つを触覚による探索として分析している。ただし、この3つは常に独立して用いられるのではなく、むしろ複合的、統合的に用いられていると考えている。また、視覚障害者の歩行では、触覚からの情報以外にも音（聴覚）、匂い（嗅覚）、道路の傾きなど（平衡感覚）、など様々なものが使われている。これらの情報と触覚からの情報もまた複合的、統合的に使われている。

触覚をこのように広く捉えて、観察の対象とする理由もしくは利点の一つは、これらが訓練士にも観察者にも観察可能な出来事だからである。

歩行訓練、とりわけ訓練施設外での訓練に於ける視覚障害者のニーズは、主な歩行の場所として例えば通勤路・通学路、大学キャンパス内、自宅近辺、また、その時間帯の選択、通勤路・通学路では複数の経路がある場合のその選択などに多様性がある。視覚障害者の障害の質、程度、歩行の方法も多様である。以上の諸事情から歩行訓練士の訓練の方法にも多様性が見られる。したがって、今回提示する事例はあくまでも個々の事例であって所謂「代表例」「典型例」ではないが、「視覚障害者の歩行訓練」と「視覚障害者の歩行」³⁾の中に繰り返し観察される可能性の高いものとして考えている。

2 問い

問いは次の2つである。

- (1) 視覚障害者は、触ることによって環境をどのように探索し情報収集をしているのか。
- (2) 歩行訓練士は、触ることによる視覚障害者（環境に対する探索と情報収集の）やり方を、視覚障害者との歩行訓練の中で、資源としてどのように用いているのか。

- 22 訓練士： [そうです
 23 そういったものが=
 24 阿東： =あは：：
 25 訓練士： ちょうどまんなkほど：幅が.hhさんメートルぐらいありま [すかね：
 26 阿東： [ん：：
 27 訓練士： そのまんなからへんにときどき
 28 阿東： あっなるほど [はいはい.
 29 訓練士： [出てくると
 30 阿東： おっと： はい： =
 31 訓練士： =ゆうかんじで：
 32 阿東： はいはい.
 33 訓練士： あってます：：

断片1 (詳細トランスクリプト：概要トランスクリプトの08行目から)

- 01 訓練士： あるので(.) なんにもないわけじゃ：
 02 阿東： ない [と(.)ね
 03 訓練士： [ないと.
 04 阿東： は： [え ((白杖がU字ブロックの右側の根本コンクリ部に一瞬突き刺さる. 直後に立ち止まる))
 05 訓練士： [はいまさにそれが： ((阿東の白杖が04でコンクリ部に当たった瞬間. 阿東にやや遅れて立ち止まる))



写真1 05行目

- 06 阿東： これが：？ ((左に振った白杖が地面にちょっとひっかかる))

《KAN つぎに右に振った阿東の白杖がU字の右の根本金属部分に当たる》



写真2 06行目

- 07 (1.0) 《KANKAN 白杖でU字の左側根本金属部分を阿東が2回たたく》
08 阿東 : [[お
09 訓練士 : [[はい そういう 《すれちがいの自転車をやりすごす》
《阿東, 左手で白杖の握り部の付け根を握り, 右手で上端を握る. 白杖は
体に寄せて立っている. この間に小幅のすり足で2歩ほど前進する》
10 訓練士 : 車止めみたい [な 《小幅で左 60 度へ4歩ほど進む》



写真3 11行目

- 11 阿東 : [<くるまど [め> 《阿東, 上体を倒して右手でU字を触ろうとし
て, 左手に持った白杖がU字の左側に当たる》

12 訓練士： [こ：ユー字みたい [な：： ((阿東，右手でU字の上の分をたたく．「た」と同時に1回，「な」のあとで2回。最初は握り拳の裏側で，2・3回目は開いて掌で))

13 阿東： [あ：：



写真4 12行目

14 訓練士：はい

15 阿東：このお： ((さらに2回掌で逆Uのトップの手前を叩く．身体はUの左側へと移動している))



写真5 15行目

- 16 これは（ここで白杖を左手から右手に持ち替える）
17 なかなか：（KAN 後ろに振った白杖がU字に当たる）
18 やっかいですな. あ [りや：.
20 訓練士： [そうですそういったものが=
21 阿東 ：=あは：：

幅5メートル以上の広い歩道であるが、所々に逆さU字形の車止めがある。概要トランスクリプトの01行目から10行目は、訓練士が「時々車止めみたいなものがあるので（広い歩道ではあるが）障害物が何も無いわけではない」ことを伝えている場面である。

詳細トランスクリプトの04行目（=概要トランスクリプト11行目、これ以降は詳細トランスクリプトに依る）すなわち訓練士の車止めについての一連の発話が終わったまさにその時に阿東が車止めに達し、白杖が逆さU字形の車止めの右側の根本コンクリ部に一瞬突き刺さり、直後に立ち止まる。訓練士もやや遅れて立ち止まる。05行目の訓練士の「はいまさにそれが：」は、阿東の発話ではなく阿東の白杖が車止めに当たったことと阿東が立ち止まったことに対応する発話である。このような視覚障害者の白杖による探索のやり方に対応した訓練士のやり方については「4 白杖による探索」で再び述べる。

09行目で白杖の持ち替えを始めて、11行目から15行目にかけて右手で車止めを探っている（手の動きの詳細はトランスクリプトも参照してほしい）。阿東は07行目で白杖で車止めに2回たたいた後で手で触るやり方に「切り替えて」いるように見ることができる。これは、白杖での探索が行き詰った時に別のやり方として手を用いていると考えられる。

10行目で訓練士が再び「車止め」と発話するのだが、12行目で「こうU字みたいなあ」と言い直している。これは、阿東が11行目で始めた手による探索に対応した言い換えとして聞くことができる。

12行目の訓練士の発話と同時に起きている阿東の手の動きは、逆さU字形の車止めの形と高さが問題であることを指向していると見ることができる。このことについては、16行目から18行目にかけての阿東の発話「これはなかなかやっかいですな」を一つの傍証とすることができる。阿東が行なっているのは、手による探索で得た情報を言語によって評価することであり、これによって自分の理解を訓練士と明確に（あるいは言語による分節化された形で？）共有していると聞くこと／見ることができる。触ることによって分かることは、物の形状、高さ、質感（肌理、材質 etc.）、温度など多様なものがあるが、ここでは形状と高さが問題（「やっかい」）となっていると聞くこと／見ることができる。ここで逆さU字形の車止めがやっかいなのは、白杖でその下部に触れただけでは単なる棒が2本あるように理解される可能性が大きいからである。その間を通り抜けようとするれば転倒してしまうからである。訓練士の12行目の「こうU字みたいなあ」は、その危険性に強く指向したものとして聞くことが可能である。

以上の記述を問いに対応させると次のようになる。①視覚障害者は、白杖による探索に

行き詰った時に手による探索を始める，②手による探索で分かることは白杖では分からないこと（あるいは分かりにくいこと），すなわち，物の形状，高さ，質感などである，③訓練士は，視覚障害者が何をどのように認識しているかをモニターし，それに合わせて，語彙の選択などによって発話を組み立てている．その際，訓練士には，視覚障害者のことばとことば以外の様々なやり方のすべてを用いる可能性が開かれている，④一方，視覚障害者は自らの理解をことばによって明確に表わすことがある，⑤ ③と④の組み合わせ（相互行為）により，視覚障害者と訓練士は共通の理解を達成している．

4 白杖による探索：歩行可能空間を探索する

白杖による探索は，言うまでもなく，歩行が可能な空間の探索である．これは，少なくとも以下の2つのやり方から構成される．①点字ブロックや縁石などに白杖を沿わせて「つたい歩き」をすること（当面「つたい歩き」とする），②歩く際に危険なものとなる可能性のある物や，危険ではないが何らかの問題となる物を，白杖を用いて探索すること（当面「問題物の探索」とする），である．

断片2の訓練士は断片1とは異なる訓練士である．

断片2（概要トランスクリプト）

01 訓練士：今ここず：っとまっすぐですけど：

02 (0.8)

03 猪平：これか

04 (0.3)

05 訓練士：きもち道が拡がるんですね：

06 猪平：はい

07 (0.6)

08 訓練士：で今度

09 (0.3)

10 訓練士：左に

11 (1.9)

12 猪平：あ [これ]

13 訓練士： [ss-] はい

14 (0.4)

15 訓練士：左[斜めに]

16 猪平： [ah:]

17 訓練士：<曲がっ>て[:

- 18 猪平 : [>はあはあはく
19 (5.6)+(1.1)((+白杖が支線ガードにぶつかる))
20 訓練士 : これが出てくると道が狭くなる
21 (0.3)
22 訓練士 : [合図] ですね
23 猪平 : [うお]
24 (0.3)
25 猪平 : °nなるほどね:°

断片 2 (詳細トランスクリプト)

- 01 訓練士 : いま=
01' = ((KAT 猪平の白杖が縁石に当たる音))
02 ここず:っと [まっすぐですけど:
02' [((猪平の白杖が空振りして1往復する))



写真 6 02' 行目

- 03 (0.8) ((猪平, 右へ3歩歩いて))
04 猪平 : これか



写真7 04行目

- 05 (0.3) ((KAT 猪平が白杖を下ろしたところがちょうど縁石との境目))
 06 訓練士：[きもち
 06' [((猪平, 縁石と平行に右足を踏み出す))
 07 訓練士：道が広がるんですね:
 08 猪平 :はい
 09 (0.6) ((猪平, 縁石と平行に2歩歩く))
 10 訓練士：で今度
 11 (0.3) ((猪平, 2歩歩くが2歩目の左足はアスファルト部分に))



写真8 11行目

- 12 訓練士：ひ [だりに=
 12' [((KAT 猪平の白杖が縁石に当たる))
 13 (1.9) ((KATSTS 猪平の白杖が縁石に当たらずに縁石上をこする))



写真 10 26 行目

27 訓練士：[合図] ですね

28 猪平：[うお]

29 (0.3) ((猪平, 左に2歩踏みだして塀を回避する))

30 猪平：°n なるほどね:°

4.1 白杖で道が左に曲がっているのを知る

断片 2 は、車両は通れない比較的狭い道である。以下、詳細トランスクリプトに依って記述する。01 行目の直前で訓練士は「道がくねくねしてるんですけど」と言い、01 行目から 07 行目で訓練士が、今まさに歩いている場所では道はまっすぐであること、しかし、すぐに道幅が広くなることを伝えていくことができる。02' 行目まで猪平は縁石に白杖を周期的に当てることで「つたい歩き」をしている。02' 行目で白杖が空振りすることで縁石がなくなったことを知ったように見え、03 行目で右へ3歩歩いて、04 行目で「これか」と言う。03 行目では白杖が何かに触れたようには見えず、「これか」の対象が何かは不明である。06, 07 行目の訓練士の「きもち道が広がるんですね」は、猪平の 03 行目の動きと 04 行目の発話に対応していると見ることができる。

10, 12 行目で訓練士は道が左に曲がっていくことを伝える。10 行目の「で今度」の「で」は、今から伝えること（予告）がその直前に伝えたことと何らかの意味で連続した情報であることを、「今度」は、今から伝えることが直前の情報とは何らかの意味で連続しているが何か異なる情報であることを、それぞれ投射している。実際には 10 行目は左に曲がる直前で発せられており、12 行目は猪平が左に曲がっている角の内側に達した時に発せられている。13 行目で猪平の白杖が縁石上をこするのは、もし曲がっていなかったらそのまま続いていたであろう縁石の縁を探しているように見える。これに続けて猪平の白杖が左に曲がった道の縁石の縁に当たり、14 行目で猪平は「あこれ」と言う。これは白杖で探索し認識した道が曲がっているという事柄について、ことばによって確認を求めているように聞

くことができる。これに対して15行目で訓練士は「はい」と確認を与えている。

17行目から20行目にかけての訓練士の発話は、10行目から12行目の繰り返しであり、予告ではなく、「今」の記述である。

4.2 支線ガードを白杖が叩いた事を「これ」とリソースにする

22行目で猪平の白杖が電柱に斜めに張られている支線の樹脂製のカバー（支線ガード）にぶつかり特徴的な音を立てる（トランスクリプトではKASHと表記）。その直後（24行目）に訓練士が「これが」と発話し、続けて「出てくると道が狭くなる合図ですね」と言う。訓練士は、この特徴的な音を相互行為、共通の理解のためのリソースとしていると考えられる。

「4.1 白杖で道が左に曲がっているのを知る」では、白杖は「実際に歩行が可能な空間」を探索するのに用いられていたのに対して、ここでは、「歩行が不可能な空間」を探索するのに用いられている。「歩行可能空間の探索」は、「実際に歩行が可能な空間の探索（つたい歩き）」と「歩行が不可能な空間の探索（問題物の探索）」の2つから成っていると見えよう。断片2では、後者の探索は前者の探索を行なっている際に偶然生じたもののようにも見えるが、結果的に異なるものを探索していると考えられる。本論考のトランスクリプトでは表わしていないが、断片1の阿東は白杖を進行方向に弧を描くようにして用いることで、より積極的に後者の探索を行なっているように見える。後者の探索については、断片1の04行目から07行目を再読していただきたい。



写真11 「つたい歩き」



写真 12 「進行方向に弧を描くようにして用いる」

ここまでを問いに対応させると次のようになる。①視覚障害者は、白杖を、「つたい歩き」と「問題物の探索」という2つの意味に於いて「歩行可能空間の探索」に用いている。②訓練士は、視覚障害者が何をどのように認識しているかをモニターし、それに合わせて、語彙の選択などによって」発話を組み立てている（06, 07 行目, 10, 12 行目, 15 行目, 24, 25, 27 行目）。その際、訓練士には、視覚障害者のことばとことば以外の様々なやり方を用いる可能性が開かれている。③一方、視覚障害者は自らの理解をことばによって明確に表わすことがある（04 行目, 08 行目, 14 行目, 30 行目）。④ ②と③の組み合わせ（相互行為）により、視覚障害者と訓練士は共通の理解を達成している。②③④は、「3 手による探索」で述べたことと同じである。

5 足裏による探索：道路の状態を探索する

足裏による道路の状態、アスファルトか砂利か土か、側溝などの鉄製の蓋か、点字ブロックの有無などの探索も重要である。断片3は断片1と同じデータである。

断片3（概要トランスクリプト）

- 01 訓練士：でこれが南北の信 [号で：
 02 阿東： [はいこれがそうですね。
 03 訓練士：はい。
 04 阿東：もうちょっとさきの
 05 (.)
 06 阿東：[[やつをわたってからなんですね]

- 07 訓練士：[[そうです. もうちょっと (.)] 先のやつで：
08 阿東：はい. ((KAN 阿東の白杖がガードレールの支柱に当たる))
09 阿東：これはすこしななめになってるな. ((信号の「かっこう」が鳴り出す))
10 訓練士：これがはい (.) 東西.

断片3 (詳細トランスクリプト)

- 01 訓練士：でこれが
01' ((阿東の白杖が点字ブロックにひっかかる))
02 訓練士：南北の [信号で：
02' ((「で」で阿東の左足が半分点字ブロックからはみ出す))
03 阿東： [はいこれが ((右足を左足と揃えて立ち止まる. 点字ブロックと
アスファルトの境目に足裏が乗るような位置))



写真13 03行目

- 04 そうですね. ((左足を後ろに動かして点字ブロック上をこする))



写真 14 04 行目

- 05 訓練士：はい。
 05' (阿東, 左足を前に出して踏み下ろす)
 06 阿東 : もうちょっとさきの
 07 (.)
 08 阿東 : [[やつをわたってからなんですわね]
 09 訓練士: [[そうです. もうちょっと (.)] 先のやつで:
 10 阿東 : はい. (KAN 阿東の白杖がガードレールの支柱に当たる)
 11 阿東 : これはすこしななめになってるな. (信号の「かっこう」が鳴り出す)
 14 訓練士: これがはい (.) 東西.

(トランスクリプトでは01行目と01'行目のタイミングが適切に表現されていないように読める可能性もあるが)01行目の「でこれが」は、白杖が点字ブロックにひっかかったことを手がかりに発せられている(そうでなければ「これ」が何を示しているか阿東に分からないであろう)。これに対して阿東は発話と動きの両方で理解を極めて明確に示している。03行目、04行目の「はいこれがそうですわね」と03行目の動き(右足を左足と揃えて立ち止まる。点字ブロックとアスファルトの境目に足裏が乗るような位置)および04行目の動き(左足を後ろに動かして点字ブロック上をこする=交差点での横断位置を示す点字ブロックの確認)である。

「2 問い」とは次のように対応する。①視覚障害者は足裏によって道路の様々な状態を探索している。②訓練士は、視覚障害者が何をどのように認識しているかをモニターし、それに合わせて、語彙の選択などによって発話を組み立てている(01, 02行目, 05行目)。その際、訓練士には、視覚障害者のことばとことば以外の様々なやり方を用いる可能性が開かれている(足裏の動き)。さらに、③一方、視覚障害者は自らの理解をことばによって明確に表わすことがある(03, 04行目)。④ ②と③の組み合わせ(相互行

為)により、視覚障害者と訓練士は共通の理解を達成している。②③④は、「3 手による探索」で述べたことと同じである。

6 考察

6.1 まとめ

問いは次の2つであった。

- (1) 視覚障害者は、触ることによって環境をどのように探索し情報収集をしているのか。
- (2) 歩行訓練士は、触ることによる視覚障害者（環境に対する探索と情報収集の）やり方を、視覚障害者との歩行訓練の中で、資源としてどのように用いているのか。

再三の繰り返しになるが、観察から以下のような見通しを得た。

- ① 視覚障害者は、白杖による探索に行き詰った時に手による探索を始める。
- ② 手による探索で分かることは白杖では分からないこと（あるいは分かりにくいこと）、すなわち、物の形状、高さ、質感などである。
- ③ 視覚障害者は、白杖を、「実際に歩行が可能な空間の探索（つたい歩き）」と「歩行が不可能な空間の探索（問題物の探索）」という2つの意味に於いて「歩行可能空間の探索」に用いている。
- ④ 視覚障害者は足裏によって道路の様々な状態を探索している。
- ⑤ 訓練士は、視覚障害者が何をどのように認識しているかをモニターし、それに合わせて、語彙の選択などによって発話を組み立てている。その際、訓練士には、視覚障害者のことばとことば以外の様々なやり方を用いる可能性が開かれている。
- ⑥ 一方、視覚障害者は自らの理解をことばによって明確に表わすことがある。
- ⑦ ⑤と⑥の組み合わせ（相互行為）により、視覚障害者と訓練士は共通の理解を達成している。

⑤を敷衍すれば次のようになる。

「歩行訓練士は、視覚障害者がある資源を利用していることが訓練士にとって認識可能になったときに、利用可能になった資源に言及する。この利用可能な資源の探索に使われるもののひとつが触覚である。」

6.2 なぜ触るのか

なぜ手で触るのかについては、観察からは上述のように、「白杖による探索に行き詰った

時に手による探索を始める。手による探索で分かることは白杖では分からないこと（あるいは分かりにくいこと）、すなわち、物の形状、高さ、質感などである」ということが分かった。これに加えて共著者の一人である佐藤の意見を書き留めておきたい。佐藤自身視覚障害者であり、その立場からの意見である。

佐藤によれば手で触る理由は少なくとも3つ考えられる。

- ① 誰かからことばで伝えられたことを自分の感覚を用いて直接知覚してみたい。晴眼者が他人から聞いた事物を自分の目で確かめたいのと同じではないか。
- ② 実践的な意味、すなわち、「オブジェクトと状況を結びつける」ことと、「オブジェクトそれ自体の触覚的特徴（触覚によって知覚可能な特性群：肌理、質感、温度）を理解すること。後者は、概念とそれが指し示す具体物のバリエーションを結びつけて把握しようとすることである。
- ③ 世界を直接経験しようとする情動に突き動かされて触りたくなってしまう。晴眼者が目で見ているものを自分も手で触れて体験したい。晴眼者と知覚経験を何らかの形で共有しようとする指向性：「あなたが目で見ているものって、私が今触っているまさにこれだよな」。

注

- 1) 本論考は口頭発表「触ってみる：触覚を資源とする視覚障害者と歩行訓練士の相互行為」（西澤弘行・坂井田瑠衣・南保輔・佐藤貴宣・秋谷直矩・吉村雅樹）、日本認知科学会の研究分科会「間合い—時空間インタラクション」第4回研究会（2016.03.16 国立情報学研究所）の内容に基づいた、今後の研究のための覚書である。
- 2) 本論考は、南にたいする2014-15年度成城大学特別研究助成（「AV機器を利用した相互作用分析の適用可能性の検討」）の研究成果の一部である。
- 3) ここで記述する視覚障害者の歩行のやり方は、歩行訓練士との訓練場面に於けるやりであり、訓練場面以外で視覚障害者が用いているやり方とは異なる可能性がある。

文献

- 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(2): 207-225.
- 西澤弘行・南保輔・秋谷直矩・坂井田瑠衣，2016，「『今、ここ』を引き延ばすこと——歩行訓練における環境構造化実践の相互行為分析」『常磐大学大学院学術論究』3: 25-43.
- 吉村雅樹・秋谷直矩・佐藤貴宣，2016，「歩行訓練における地図の習得プロセス——視覚障害者歩行訓練のエスノメソドロジー」『ソシオロギス』40: 1-23.

【編集後記】

『現象と秩序』第5号をお届けします。巻頭の中恵論文は、日本の社会学では、中恵氏しか研究していない『ヒアリング・ヴォイシズ』研究（聴声研究）の論文です。ご堪能ください。2番目の西澤ほか論文は、日本の社会学・心理学・障害学では彼らしか研究していない『視覚障害者の歩行訓練』に関する論文です。こちらもご堪能ください。このように、本誌に他ではなかなか見ることができない領域の研究論文が多く載ることは、編集子の喜びとするところです。これからも新領域の発掘に努めていきます。

次号には、吃音研究、車イスバスケットボール研究、ALS 在宅療養研究等が載る予定です。ご期待ください。

付記：『現象と秩序』は、国立国会図書館雑誌記事索引の対象誌なので、CiNii 等でも「論文単位」「論文著者単位」で検索が可能です。しかし、なぜか、全文のPDFファイルの入手が可能であることは表示されません。検索エンジンの「窓」に「現象と秩序」と書き入れて頂ければ、すぐに全文PDFファイルにヒットしますので、お試しください。

(Y.K.)

『現象と秩序』編集委員会（2016年度）

編集委員

檜田美雄（神戸市看護大学）
中塚朋子（就実大学）
堀田裕子（愛知学泉大学）

編集幹事

松下晶季（神戸市外国語大学）
坂根杏奈（神戸市外国語大学）
平田菜津子（神戸市外国語大学）

編集協力・印刷協力

村中淑子（桃山学院大学）

『現象と秩序』第5号

2016年 10月31日発行

発行所 〒651-2103 神戸市西区学園西町 3-4

神戸市看護大学 檜田研究室 現象と秩序企画編集室

電話・FAX) 078-794-8074 (檜田研) ,e-mail: kashida.yoshio@nifty.ne.jp

PRINT ISSN : 2188-9848

ONLINE ISSN : 2188-9856

<http://kashida-yoshio.com/gensho/gensho.html>