

重複障害児における電動車椅子の操作スキル獲得による QOL の向上に関する考察

Consideration concerning improvement of QOL by operation skill acquisition of motorized wheelchair in a child with multi disabilities

林 炫廷** ・ 坂 明恵* ・ 丹生 卓也*** ・ 中鹿 直樹** ・ 望月 昭**

LIM Hyunjung, BAN Akie, NIU Takuya, NAKASHIKA Naoki, and MOCHIZUKI Akira

立命館大学応用人間科学研究科** 立命館大学文学部* ・ 立命館大学社会学研究科***

(**Graduate School of Science for Human Services, Ritsumeikan University;

*Faculty of Letters, Ritsumeikan University; ***Graduate School of Sociology, Ritsumeikan University)

キーワード：重複障害，電動車椅子，QOL： multi disability, motorized wheelchair, QOL

目的

本研究では、A総合支援学校中等部のB君を対象として電動車椅子の操作スキルを獲得するための訓練を行った。B君は移動をする際には必ず介助を必要としており、日常生活を送る上で重要といえる自律的移動のスキルを持っていなかった。移動手段を持つことは、自発的な活動の機会や行動の選択肢の増大にも繋がり、また自己決定の機会が増えるとも考えた。そこで、電動車椅子を学校生活と将来の地域生活で使用できることを目的として訓練を行った。

また、機能的な移動(目標にアクセスする)場面における車椅子の操作スキルを獲得するための訓練と必要なプログラムの検討を行った

方法

参加者

A総合支援学校中等部3年生の重度の身体と知的に重複障害のある男子生徒B君であった。電動車椅子の経験はない。

手続き

訓練1として前進と停止の訓練を行った。約3m離れた机の上にあるぬいぐるみを取りに行く課題を設定した。ぬいぐるみにはB君が馴染みのあるものを使用した。課題分析表をもとに全課題提示法とシステムティック・インストラクションによるプロンプトとフェーディングによる教授を行い、課題ステップを終えた後に褒め言葉や、頭をなでる等の社会的強化を提示した。次に訓練2として、旋回の操作訓練を行った。訓練開始位置とぬいぐるみとの直線上に障害物を置き、その状態で課題を遂行できるかを確認した。最後に訓練3として、障害物を避ける操作訓練を行った。ぬいぐるみを右に置く場合と左に置く場合で行った。課題遂行中にどこかにぶつかった場合戻ってやり直した。訓練1と同じように強化を提示し、課題遂行中にも言語的な強化を行った。

結果と考察

図1に訓練1,2の1日ごとの達成率と所要時間の推移を示した。訓練1では、3日ほどで90%近くの課題達成率をしめし、所要時間も減少した。訓練2では、達成率は当初より安定し所要時間も少なくなった。所要時間が多かった試行については、ぬいぐるみで遊んだり、障害物にわざとぶつかったりして楽しんでいる様子が見られた。しかし、そういった場合以外では、障害物にぶつかったり引きずったりしながらも、ほぼ自力で障害物を置いた状態でも電動車椅子に乗ってものを取りに行くことが出来ることを確認出来た。そこで、障害物に当たらずに操作できるようなスキルを獲得する必要があると考え訓練3に移行した。訓練3では、短期間にぶつかった回数

は減少した。狭い学校生活ではなく、より広い路での電動車椅子の使用であればむしろ操作は容易であると判断された。

一方、これらの経過を報告した際に、重度の重複障害を持った生徒が「勝手に移動してしまう」ことについて、関係者からその安全面に対する懸念が示された。

しかし電動車椅子を自分で操作して移動するという自律的行動は、必ずしも単独で行動することを意味するものではない。自律的(あるいは自己決定的)な状況を保障すること、放任することは別のものである。

車椅子移動に際して、絶えず介助者の援助を必要とする重複障害のある個人の場合、とかく介助者が詳細な進路や速度も決定してしまうことが多い。電動車椅子は、当事者自らが方角やスピードを調整し、それがゆえにライディング自体の楽しみも実現する援助設定であると考えられる。そうした自律的行動を、(放任ではなく)さらなる物理的・人的な援助設定によって安全性と両立させるような方法を追求すべきである。ジェットスキーなどに装着される緊急時にエンジンを停止させるキルスイッチと同様に、車椅子でも、介助者が緊急停止できるような装置の開発などもそのひとつであろう。

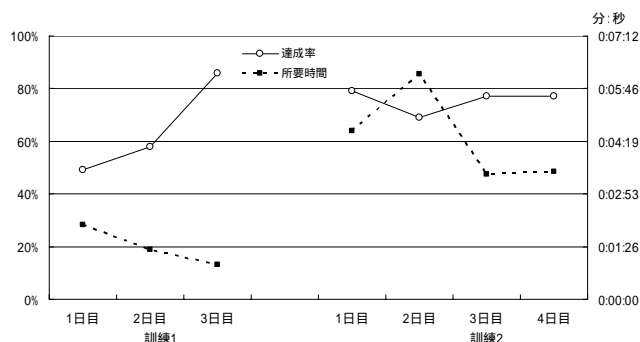


図1. 訓練1,2の達成率と所要時間の推移。訓練1では達成率は高くなり、所要時間は少なくなった。訓練2では達成率はほぼ一定であり、所要時間は少なくなった。

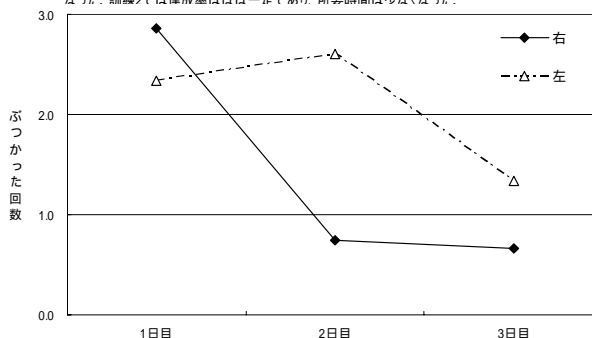


図2. 訓練3において、ぬいぐるみを右に置いた場合と左に置いた場合の、ぶつかった回数の1日ごとの推移。どちらも減少しており、特に右は大きく減少した。