

発達障害の A 児童における条件性弁別を用いた他立的自律支援
ー 横断歩道の横断とジャンケン（DEKIRU-Jan）スキルについてー

立命館大学大学院
応用人間科学研究科
対人援助学領域
障害・行動分析クラスター
山口 真名美

本研究は他立的自律支援を実施した。本研究の目的は、援助者が他立的自律支援を実施し、その援助作業を通して当事者にとっての適切な支援方法を考案するために必要なこととは何を示し表現することであるのかを明らかにする。

対象児は特別支援学級の知的障害を合わせもつ自閉性スペクトラムの男児 7 歳であった。本研究の支援方法は、対象児自身の固有の経緯を活かすための他立的なアプローチ（対象児の今できることに着目した支援）を用いてプログラムを実践した。実践期間は 7 ヶ月間であった（月例訓練は約 4 回）。

実践研究は研究 1 と研究 2 を実施した。実践研究 1 では横断歩道の横断スキルの支援を行った。実践研究 2 ではジャンケン（DEKIRU-Jan）スキルの支援を行った。

対象児は実践研究において、いずれも他立的自律の正反応率は 100%を示した。これは援助者が発見した空書反応（人差し指を使って、空中で文字を書く）というスキルを用いて、自らが自己選択し自己決定に基づいて適切な行動を獲得した。また本研究を通して対象児は自身の課題であった条件性弁別を獲得したことに繋がる。

援助者が当事者にとっての適切な支援方法を考案するために必要なこととは、当事者に合ったプロンプトを発見することであると本研究によって明らかとなった。この発見は援助者が次の援助者に申し送ることに意義がある。それは当事者の“できる”を大切にした支援の在り方へと繋がるであろう。