

研究

乳児の運動発達における母親の歩行発達援助行動

白 神 敬 介

〔論文要旨〕

本研究は、母親が子どもの歩行を誘導しようとする働きかけを歩行発達援助行動として取り上げ、その分類と有効性の検討を行った。4組の母子の家庭での遊び場面を観察し、154の援助行動場面を取り上げた。歩行発達援助行動は、子どもへの働きかけ方から大きく三つに分類された。そのなかで身体支持により歩行を促す行動に注目すると、特に子どもを正面から支えて歩かせようとする方略は効果的ではなかった。歩行援助に成功した事例を検討することにより、母親が子どもの意図をうまく汲み取りながら適宜対応することが歩行発達援助行動の成否に重要であることがわかった。最後に歩行発達援助行動が母子の関係性に果たす役割を議論した。

Key words : 足場作り, 歩行発達, 母子相互作用, 自然観察, 歩行発達援助行動

I. 問 題

養育者が子どもの問題解決を援助する方略の一つとして、子どもが課題を遂行するうえで自分でコントロールしなければならない自由度を減じてやることを「足場作り」(scaffolding)という^{1,2)}。養育者は課題が新しいときにはより多くの援助を提供し、子どもの能力が高まるにつれて援助を減らしていく^{3,4)}。

子どもの発達に対する足場作りの研究は、絵本の読み聞かせの場面が言語の獲得に適しているとして絵本を媒介とした母子相互交渉を検討した研究⁵⁾や、ルール遊びに大人が介入することでより複雑な遊びにまで展開することができる⁶⁾として、遊びの成立場面における大人の役割について検討したもの⁴⁾がある。このように多くの研究は社会的な相互のやりとりを基本とした場面において養育者の役割を検討している。一方で、子どもの運動発達における養育者の役割についてはほとんど検討されていない。

ほとんどの子どもは、積極的な援助がなくと

も独りで歩けるようになるが、子どもの傍で見守る親にとっては、乳児期の子どもが独りで歩けるようになることは、常に待ち遠しく、また心配の種でもある。そうした思いからか、養育者が子どもに積極的に働きかける姿がみられることがある。たとえば、母親は子どもとの遊びのなかで、「イチニ、イチニ」と言いながら子どもの手を引いて歩くことがある。これは子どもと母親の日常的な遊びであると同時に、母親が子どもの歩行発達を促そうとする行動である。運動発達における足場づくりという考え方に沿えば、養育者はこうした行動を通して子どもの運動発達に何らかの役割を担っていると考えられる。本研究では、このような養育者が子どもの歩行を促そうとする行動を「歩行発達援助行動」と呼び、この行動に注目した。

こうした行動は、古くは1930年代の Shirley や McGraw による粗大運動の発達段階を示した研究にも取り上げられている^{6,7)}。近年では、Fogel によって歩行発達における養育者などによる社会的な関わりの意義が論じられ⁸⁾、養育

Maternal Scaffolding for Infant Motor Development by Naturalistic Observations

[1986]

Keisuke SHIRAGA

受付 07.12. 4

早稲田大学大学院人間科学研究科 (その他)

採用 08. 5.19

別刷請求先: 白神敬介 早稲田大学大学院人間科学研究科 〒359-1192 埼玉県所沢市三ヶ島2-579-15

Tel : 04-2947-6928 Fax : 04-2947-6739

者と歩行発達との関連を捉える研究の重要性が認められてきている。そのため、歩行発達援助行動を取り上げることは乳児期の歩行発達を検討するうえで重要性をもつと考えられる。

乳児期の歩行発達は、筋力の増強や姿勢制御能力といった子どもの身体能力の向上だけで完成するものではなく、周囲の環境を自分の足で探索したいという好奇心に裏打ちされた歩くことそのものに対する動機づけが必要である。こうした歩行への動機づけは養育者を中心とした周囲の環境に大きく影響される。そのため、本研究では子どもにとって最も身近な存在である母親との関係性を軸にして歩行発達援助行動を検討することとする。

また、母子間の相互作用そのものが子どもの発達に影響していることも仮定できる。それには田島⁹⁾が指摘するように、こうした仮定をした際には、短期の相互作用を検討しなければ具体的な影響のメカニズムは明らかにならない。そこで歩行発達援助行動が子どもの発達にどのように影響するかを調べるための示唆を得ることを目的として、本研究では母子間の相互行為を分析データとし、歩行発達援助行動を分析する。

本研究では、まず母親が子どもの歩行発達にどのように関わっているかを調べるため、子どもの歩行発達に対する母親の意識調査を行う。それを踏まえ、母親が子どもに対して行った歩行発達援助行動の分類を行い、その有効性を検討する。本研究はこれまで取り上げられてこなかった現象を取り上げるため、少数の事例を詳細に検討し、現象の豊かさを捉えることを目指している。これにより乳児の歩行発達に関わる

母子の関係性を探ることにもつながると考えられる。

II. 予備調査：質問紙

1. 目的

母親が子どもの歩行発達をどのように捉え、関わっているかを調べるため、観察に先立ち、簡単な質問紙調査を行った。

2. 方法

保育園が主催する1歳前後の子どもをもつ母親を対象とした子育て支援教室に参加した母親27名に質問紙調査を行った。子どもの平均月齢は15.6か月齢（SD = 6.76）であった。調査の直前に研究の趣旨について説明を行い、母親から調査の了承を得たうえで質問紙の配布・回収を行った。質問項目は、(a)子どもの移動運動への動機づけの強さ、(b)子どもの移動を手助けしているか、(c)子どもが一人で歩けるように働きかけを行っているか、(d)どのような働きかけを行っているか、などであった。

3. 結果および考察

質問紙調査の結果を表1に示す。表1の項目(a)と(b)に関する結果からは、子どもの移動に対する強い欲求を理解しつつ、積極的な手助けをするのではなく、あくまでも子どもの自発性を尊重しようとしている意識がうかがえる。未歩行の乳児をもつ母親を対象に、子どもに歩行を促すような働きかけを行っているかを尋ねた質問では、8名中3名（38%）の母親が働きかけを行っているという回答であった。その項目に続いて、具体的にどのような働きかけを行って

表1 子どもの歩行発達に対する母親の意識調査

(a)お子さんは場所を移動することを強くもめているように思われますか？		(b)普段の生活で、お子さんが自発的に移動している際に手助けしてあげていますか？		(c)お子さんが早く一人で歩けるように働きかけを行っていますか？（未歩行の乳児をもつ母親を対象）	
回答数		回答数		回答数	
全くそうは思わない	0	どんな時も手助けはしない	1	全く働きかけない	1
あまりそうは思わない	2	ほとんど手助けしない	1	あまり働きかけない	4
よくわからない	3	危なそうな時は手助けする	22	時々働きかける	2
しばしばそう思う	4	積極的に手助けするようにしている	1	しばしば働きかける	1
かなりそう思う	14	常に手助けする	0	常に働きかけるようにしている	0
無回答	4	無回答	2		
n = 27		n = 27		n = 8	

いるかを尋ねたところ、「手を持って歩く」（子：8か月齢）、「カタカタで遊ばせる。手を持ってあげる」（9か月齢）、「立たせて自分につかまらせて『1・2・1・2』と言う」（8か月齢）というものであった。これらはいずれも子どもの歩行を母親の手によって積極的に導こうとするものであるといえる。

以上より、子どもが移動する際に、危険な場合のみ手助けをしようとする消極的な態度をもつ母親が多く存在する一方で、積極的に歩行発達を促そうとする母親が存在することが確認された。ごく少数の調査であるため過度の一般化には注意が必要だが、この結果を参考にしながら、以下の自然観察による研究では具体的な働きかけとして挙げられた母親が乳児の身体を支えて歩行を促す行動に特に注目して分析を行っていく。

Ⅲ. 研究：家庭での自然観察

1. 目的

母子の日常的な遊び場면을観察することにより、母親が日々行っている歩行発達援助行動を取り上げ、さらに子どもの歩行発達援助行動に対する反応を調べる。それにより、歩行発達援助行動を取り巻く母子の関係性を捉え、その関係性の良し悪しに大きな影響を及ぼすと考えられる行動を取り上げる。それをもとに、どのような歩行発達援助行動が母子関係にとって望ましいかを検討する。

2. 方法

i. 対象

観察対象は母子4組（男児2名・女児2名）であった。対象児はいずれも第一子であり、観察した当時、臨床的な問題はなかった。以下、母子ペアについて男児をMAとMB、女児をFAとFBと表記する。観察開始時から観察終了までの月齢は、MAは9か月齢から13か月齢、MBは11か月齢から15か月齢、FAは10か月齢から12か月齢、FBは8か月齢から13か月齢であった。観察開始時の運動発達段階は、いずれの乳児もつかまり立ち、伝い歩きが可能であるが、一人で立ち上がるには困難が生じる段階であった。独立歩行が見られるようになった月齢

は、MAで11か月齢、MBで14か月齢、FAで11か月齢、FBで10か月齢であった。なお観察に先立ち、母親らに研究の主旨について説明を行い、協力の同意を得てから撮影を行った。

ii. 手続き

2～3週に一度の頻度で家庭を訪問し、独立歩行開始前から観察を開始し、乳児が這行を行わなくなるまでを目安に継続して観察を行った。行動の記録にはデジタルビデオカメラを用いた。また、観察は日中、乳児が覚醒し、情動が安定しているときに行った。撮影時には乳児の行動が常にカメラに収まるように撮影者が移動し、なるべく母子ともにカメラに収まるようにした。

母親には、普段乳児と過ごしているように振る舞ってもらうように教示し、そこで見られた日常の遊び場면을撮影した。撮影中に観察者は乳児に働きかけないようにし、乳児から何らかの働きかけがあった際には、観察に支障を来さない程度に適時対応した。撮影は授乳やおむつの交換によって中断することはあったが、一回の撮影につき連続して1時間を目安に行った。それぞれの母子の観察回数は、MA12回、MB11回、FA7回、FB9回であった。

iii. 分析項目

本研究では、歩行発達援助行動を「母親が子どもの歩行を意図的に引き出そうとする行動」と定義する。歩行発達援助行動に応じて子どもが独立歩行あるいはつかまり歩き（モノを補助として歩行する行動。伝い歩きを含む）をした場合、援助行動の成功（○）とした。また、歩行発達援助行動に対して、子どもから母親に対する拒絶が見られたり、あるいは無反応であった場合に「拒否による援助行動の失敗」（×）とみなし、歩行以外の行動（立ち上がる、手を伸ばす、這行など）が導かれた場合は不十分な成功として、これは「拒否反応のない失敗」（△）とみなした。

母親が歩行発達援助行動を行っている場面の選定にあたっては、筆者が抽出した場面に関して大学院生1名が歩行発達援助行動であるか否かの判断の妥当性を確認した。抽出されたすべての場面について行動評定を行い、確認に際しての一致率は82%であった。判断の分かれた場

面に関しては筆者が調整を行った。

3. 結果および考察

得られた観察データから、母親が歩行発達援助行動を行っている場面を取り出し、分析を行った。観察された援助行動の総数は154であった。

i. 歩行発達援助行動カテゴリ

観察された歩行発達援助行動をカテゴリに分類した結果、13カテゴリ（表2）が抽出された。表2に示された歩行発達援助行動カテゴリのなかでⅠa～Ⅰeは母親が乳児の身体に直接触れることなく発話やジェスチャーにより歩行を促すもの、あるいは子どもの近くにモノを配置することにより歩行を導こうとするものである。Ⅱf～Ⅲmは母親が乳児の身体に直接触れることによる働きかけである。それらはさらに子どもの姿勢や位置を変化させることで間接的に歩行を誘導するもの（Ⅱf～Ⅱi）、母親が乳児をともなって移動することで直接的に歩行を誘導するもの（Ⅲj～Ⅲm）に分けられる。ここで分類された歩行発達援助行動カテゴリを以下、方略と表記する。

表3に乳児ごとの歩行発達援助行動カテゴリの出現数と子どもの反応による方略の成功率を示した。方略ごとに出現数にばらつきが見られ、母子ごとに方略の出現数が多いものと少ないものがみられた。

歩行発達援助行動ごとの成功率を見ると、高い成功率を示したのはⅠc（88.0%）とⅠd（83.3%）であり、また出現数は少ないものの

ⅢlとⅢmは100%の成功率であった。一方、相対的に成功率が低かったのがⅡh、Ⅱi、Ⅲkである。

援助行動が失敗した場合でも、拒否による失敗（×）であったのか、子どもからリアクションがあったうえでの失敗（△）であったのかの差異は大きな意味をもつ。そこで、失敗における「拒否のない失敗」（△）の割合を調べたところ、高いものからⅠd（100%）、Ⅱh（73%）、Ⅰb（50%）、Ⅱi（47%）、Ⅱf（43%）であった。Ⅰdは方略自体の成功率が高く、失敗の場合でも子どもは何らかのリアクションにより次の展開につながる行動を示しているため、方略の有効性は高いと考えられる。Ⅱhは方略の成功率は低い、「拒否のない失敗」（△）が多いことから、この方略はすぐに歩行を導くわけではないが、その準備となるような姿勢をもたらしに留めることで、子どもからの拒否的な反応が出現しにくいと考えられる。またⅠeとⅢjは成功率は比較的高いものの、失敗は必ず拒否によるもの（×）であり、これらの方略は子どもが歩くか、さもないと拒否するといった極端な反応を導きやすいといえる。

母子ごとに見ると、FAではほとんど歩行発達援助行動が見られなかったことが特徴的である。それぞれの母子で頻出する歩行発達援助行動には差異が見られ、特定の傾向は見出せなかった。母子ごとの方略の成功率はMA29%、MB55%、FA60%、FB64%であり、他の母子に比べてMAは比較的低めであった。

表2 母親の歩行発達援助行動カテゴリ

非 身体 接触 (Ⅰ)	a	母子から離れたところにあるモノやヒトについて言及または指し示し、子どもの移動を促す
	b	母親がもっているモノを子どもに見せて、モノの方に移動するように仕向ける
	c	子どもを招き入れるようなジェスチャーと発話により母親のもとに呼び込む
	d	いったん子どもから離れて一定の距離を保ち、子どもに視線を向けて子どもが近づくのを待つ
	e	カタカタ（手押し車）を子どもの近くに移動させる
身体 接触 (Ⅱ)	f	子どもの姿勢を移動ししやすいような向きに変える
	g	子どもの身体を動かして可動性のあるモノ（手押し車など）につかまり立ちをさせようとする
	h	子どもの身体を動かして安定したモノ（机やソファ）につかまり立ちをさせようとする
	i	子どもの身体を持って支え、子どもの足を接地させて立たせようとする
	j	背後から子どもの両手や脇をもち、子どもを歩かせようとする
歩 行 誘 導 (Ⅲ)	k	正面から子どもの両手をもち、手を引いて歩かせようとする
	l	子どもの横に並んで手をつなぎ、手を引いて歩かせようとする
	m	子どもが母親の身体をつかんだ後、母親が徐々に移動することで子どもに歩いて追従させる

表3 歩行発達援助行動の出現数と結果の成否

	MA				MB				FA				FB				計 出現数	成功率(%)
	total	○	△	×	total	○	△	×	total	○	△	×	total	○	△	×		
a	2	0	1	1	6	3	1	2	0	0	0	0	3	2	0	1	11	45.5
b	12	6	4	2	6	3	0	3	0	0	0	0	1	0	1	0	19	47.4
c	1	1	0	0	10	8	0	2	1	1	0	0	13	12	1	0	25	88.0
d	2	2	0	0	9	8	1	0	0	0	0	0	1	0	1	0	12	83.3
e	0	0	0	0	4	3	0	1	0	0	0	0	1	0	0	1	5	60.0
f	2	0	1	1	4	2	1	1	0	0	0	0	4	1	1	2	10	30.0
g	4	0	1	3	5	5	0	0	0	0	0	0	6	2	1	3	15	46.7
h	1	0	0	1	11	1	8	2	0	0	0	0	0	0	0	0	12	8.3
i	10	1	3	6	5	0	3	2	2	0	1	1	3	1	1	1	20	10.0
j	3	1	0	2	0	0	0	0	0	0	0	0	5	4	0	1	8	62.5
k	6	0	0	6	1	0	0	1	0	0	0	0	2	2	0	0	9	22.2
l	2	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	2	2	0	0	4	100.0
m	0	0	0	0	1	1	0	0	2	2	0	0	2	2	0	0	5	100.0
	45	13	10	22	62	34	14	14	5	3	1	1	43	28	6	9	155	54.1

ii. 事例分析 (Ⅲ k 方略について)

予備調査の結果を振り返ると、母親は子どもが早く歩けるように身体を支え歩かせるという行動を採用することが示されていた。こうした行動は、本研究における歩行発達援助行動の分類では直接的に歩行を誘導するカテゴリグループ (Ⅲ j～Ⅲ m) に相当する。この一群のカテゴリでは歩行援助に失敗した場合にすべて拒否 (×) が見られ、子どもから強い反発を導きやすいが、一方で方略の成功率は全体的に高い (表3)。そのなかでⅢ k 方略は顕著に成功率が低く (22.2%), 母子別に見た場合には MA, MB ではすべて失敗, FB ではすべて成功という極端な結果となっている。成功率が低いにもかかわらず、出現数は直接的に歩行を導くグループ (Ⅲ) のなかでは最も多く、失敗が多いにもかかわらず母親が子どもに処し易い方略であることがわかる。そこで、成功率の低いⅢ k 方略において乳児に歩行を導くことに成功した2事例を詳細に記述することにより、有効な歩行発達援助行動について検討する。

FB においてⅢ k 方略が成功した二つの場面について、母子の一連の行動を表4に記述した。

この二つの事例を見ると、両方の事例で母親は別の方略で成功した後にⅢ k 方略を用いていた。事例1では、子どもが母親の脚をつかんだ後、母親が徐々に後退するのに合わせて子どもが前に進むというⅢ m 方略が成功した後に、続けてⅢ k 方略が用いられている。事例2では、母親は座した状態で、子どもが伸ばした手に自分の手を重ねるようにして (母親からは手をつかまない)、子どもの歩行を誘い出し (Ⅰ c 方略)、その後に子どもの意図を測りつつ、立ち上がってⅢ k 方略を行っていた。この子どもの意図というのは、事例2で子どもが母親の直前で足踏みをしていたことであり、歩きたいという歩行そのものの欲求を身体で表現していたのではないかと推察される。

FB の母親は最初にⅠ c, Ⅲ m 方略が成功したのちにⅢ k 方略に移行することで、Ⅲ k 方略を成功に導いていた。方略Ⅰ c とⅢ m は子どもからのアプローチで成り立つ、子どもの自主性に強く依存する方略であり、成功率は高いという結果が出ている。つまり、成功した2事例は子どもの積極性を巧みに受け入れながら、より成功しやすい方略から難度の高い方略へと移行

表4-1 母子FBに見られたⅢk方略の成功事例1

子：机でつかまり立ちをして、机上のパソコンに触れる。 机に手をついたまま、背後の母親の方に振り向き、母親の方に手を延ばす。	
母：子どもに右手を延ばす① (c方略)	①
子：母親の右手を左手でつかんだ後、体を母親に向ける。 母親の左手を取ろうとして右手を伸ばす。	
母：子どもの右手を左手で支える。	②
子：母親の手をつかんだまま両手を高く前に挙げ、母親の方に歩いて向かう。 母親に近づくと、いったん距離を離し、母親から一定の距離を空けて足踏みをする②	
母：立ち上がりて子どもの両手を引きながら後退する③ (k方略)	③
子：後退する母親に追隨して前に向かって歩く。	
母：「早足だねー」と言って後退をやめる。	④
子：母親にしがみつくと④	
母：子どもを抱き上げる。	

表4-2 母子FBに見られたⅢk方略の成功事例

母：ハイハイで移動していた子どもを抱えあげて、① 自分の足につかまり立ちをさせる。	
子：母親の膝にしがみつながら、近くにあったストーブに視線を向ける。	①
母：自分の足をつかんでいる子どもの手を押さえて 「はい、行くよ、はい、行くよ」と言いながら少しずつ後退を始める② (m方略)	
子：母親の方に注意を向けなおし、後退する母親に追隨して歩きはじめる。 数歩歩くうちに観察者の方に注意を向け、母親の膝から手を離す③	②
母：子どもの手をもったまま方向を変えつつ後退を継続する (k方略)	
子：観察者の方に注意を向けたまま、母親に誘導されながら歩く④ 数歩歩いた後、別の場所に注意を向け立ち止まる。	③
母：子どもが立ち止まるとすぐに後退をやめ、 「はい、バイバイって持ってね」といいながら、近くのモノにつかまるように誘導する。	
子：モノと母親をそれぞれつかんでつかまり立ちをする。	④

することで、子どもの歩行を導いていたといえる。

一方、MAとMBにおいてⅢk方略が失敗した事例では、母親は子どもが座位の状態であつたり、抱き降ろした直後にⅢk方略を用いていた。これらの事例では、子どもに歩く意欲が見られない状況で母親が子どもを歩かせよう

としたため、双方の意思の衝突が起こり、子どもからの強い拒否を招いたのだと考えられる。

また、事例1では歩行中の子どもの注意が母親以外に向けられていたことも注目に値する。子どもがあちこちに視線を向けていることから、子どもはいくつかの対象に興味をもっていると考えられるが、母親は子どもの興味の

対象をまったく無視するのではなく、子どもが注意を向けている対象の方に移動を方向付けていた。そして子どもの反応をモニターしながら方略を切り替えていた。これは母親がうまく主導権を握って子どもの歩行を導いている事例であったと言えるだろう。

Ⅲ k 方略の場合では特に母親は子どもの正面から立位で子どもに向かうことになり、子どもの視界を妨げるうえ圧迫感を与えることになる。これが子どもにストレスを与えることは容易に想像される。一方、子どもの身体を支えながら歩行を誘導するという点で類似したカテゴリであるⅢ j 方略は、背後から子どもを支持するという点でⅢ k 方略と異なる。このⅢ j 方略の場合、母親は子どもの背後から支持しているため、子どもの視線を邪魔することなく子どもがどこに向かいたいかをモニターすることで、子どもの意図に沿った歩行を導きやすい。そのため、Ⅲ j 方略はⅢ k 方略に比べて高い成功率を示しているのだと考えられる。

こうした身体を直接的に支持する方略では、子どもの行動や意図を身体的な感覚を通して察知することができるため、子どもがどこに志向しているのかを捉えやすくなる。そのうえで母親が強く主導権を握ろうとしなければ、子ども

の意図を汲みながら相互行為を展開できるだろう。このことから、歩行発達援助行動の成否には、いかに子どもの意図を汲み取って、母子の相互作用につなげるかということが重要であるといえる。

iii. 繰り返し方略の効果

先の分析で、母親は歩行発達援助行動を連続して用いることで、成功率の低い方略を成功に導いていたことが明らかになった。ここでは援助行動を連続して行っている場合について調査し、その効果を検討する。

連続して歩行発達援助行動が見られたのは47事例であった。ここでは三回連続して方略が用いられた事例も見られ、その場合は一回目の方略と二回目の方略、二回目の方略と三回目の方略をそれぞれ1事例としてカウントした。表5には、一回目の方略とそれに続けて二回目にどのような方略が用いられたか、その方略の成否とともに示してある。最初の方略が成功した場合(14回)よりも失敗した場合(33回)の方が、続けて援助行動を行うことが多かった。

一回目の援助行動が成功した後に続けて援助行動を行った場合、二回目の援助行動の成功率は57.1%(8/14)であった。失敗のなかでも拒否的な反応(×)は少なく(33.3%, 2/6)、一

表5 連続して行われた方略の種類と正否

一回目の方略の成否	
成功	失敗
I b → I a △ → Ⅲ m ○ I c → I a × → I c ○ → II f ○△ → Ⅲ k ○ I d → II h △△ II g → I e ○ → II i × Ⅲ k → Ⅲ m ○ Ⅲ l → Ⅲ j ○ Ⅲ m → Ⅲ k ○	I a → I b × → I c ○ I b → I a ○ → II h × I c → I a △ → I d ○ → II i × II f → I b ○ → I c × → Ⅲ j × → Ⅲ l ○ II g → I a × → I b × → I e × → II g ○ II h → I b × → I c △ → I d ○ → Ⅲ k × II i → I a ○○ → I b ×△ → I e ○ → II f ○ → II g ×○ → II i △ → Ⅲ k ×× Ⅲ j → Ⅲ j × Ⅲ k → I b ○ → I c ○

回目が成功しているために二回目も拒否的な反応は起きにくかったのだと考えられる。

最初の援助行動が失敗した場合について見ると、二回目の援助行動の成功率は45.5% (15/33)であった。さらに失敗した場合の拒否反応(×)の割合は高く (77.8%, 14/18), ある方略の失敗の後にさらに続けて失敗した場合、子どもから強い拒絶を引き起こしやすいことがわかる。

後続の方略で比較的良好に用いられたのはI a方略とI b方略であるが、全57回のうちそれぞれ7回の出現数であり、顕著に多用されているとは言い難い。前後二回の方略において特定のパターンが出現しやすいという傾向も見出せなかった。

また、一回目にII i方略を用いて失敗した場合に、後に続けて別の援助行動を行うことが頻繁に見られた(11回)。II i方略は、子どもに立位姿勢をとらせようとする援助行動であり、表2を見ると、この援助行動によって子どもが歩くことは稀であった。II i方略は失敗しやすいだけでなく、さらに母親が続けて方略を行い易い特性をもった援助行動であるといえる。

先の分析で取り上げたような直接的に歩行を誘導する方略(III j, III k, III l, III m)について見ると、これらが後続の方略として用いられた際に特徴が見られた。この方略は一回目の援助行動が成功した後に用いられた場合は、前出の方略にかかわらずすべて成功し、一回目の援助行動が失敗した後に用いられた場合は前出の方略にかかわらずほとんど拒否による失敗(×)という結果であった。

これは一回目の援助行動が成功または失敗した場合に、結果としてそれぞれに母子の関係が方向付けられるためではないかと思われる。一回目の援助行動が失敗した場合は、子どもが母親の働きかけに対してネガティブな反応を示したということであり、その後の母親からの働きかけにもネガティブに対応しがちになる。そのため、子どもに半ば強制的に歩行姿勢をとらせるような援助行動は拒否されやすくなる。一方で、一回目の援助行動が成功した場合には、子どもは母親に対し親和的な態度になり、母親からのより身体的な働きかけに積極的に応えるようになるのではないだろうか。つまり、子ども

の身体に直接的に接触して歩行を誘導する方略は、その場における母子の関係性に強く影響を受けるのだといえる。

IV. 総合議論

本研究は母子の相互行為場面をもとに、歩行発達援助行動の分類・有効性の検討を行った。本研究をまとめると、歩行発達援助行動は、子どもへの働きかけ方から大きく三つの分類ができ、そのなかで特に直接的に歩行を促す行動に注目することで、母親からの働きかけが子どもにどのような影響を及ぼしているかを検討した。そして、子どもを正面から支えて歩かせようとする方略は歩行を誘導するという点に関しても、効果的ではなかった。こうした方略の成否を分けた要因として考えられたのが、いかにして母親が子どもの意図をモニターしながら、相互行為を展開しているのかということであった。

母親が子どもの歩行を引き出す歩行発達援助行動は、それを行うかどうかは基本的に母親の判断によるが、その成否は母子の相互作用に密接に関連している。特に子どもに接触して直接的に歩行を導くような行動は、母子の相互行為の展開に応じて成否が分かれがちであり、失敗した場合に子どもから強い拒否反応が生じやすい。加えて、こうした行動は予備調査の結果からもわかるように、母親が子どもの歩行発達を意識した際に処し易い行動でもある。そのため、母親が意識的に子どもに働きかけようとした場合に、こうした援助行動の長短を知っておくことが有効であろう。

まず、こうした援助行動において注意すべき点は、過度にならない程度の適切な働きかけを行うということである。母親が子どもの発達に不安を抱き、積極的に自らの手で発達の「遅れ」を取り戻そうと働きかけた場合に、子どもからの強い反発を招くことがありえる。こうした反発に対し、さらに母親が強制力を行使した場合、母子関係に緊張状態がもたらされる。このような緊張状態をもった母子関係は発達にとって重要な愛着関係の形成に悪影響を及ぼしえるため、望ましくない。本研究で見られた子どもから強い拒否反応を引き出しやすい働きかけや、

あまりに頻繁な働きかけはこうした悪影響をもたらしやすい。このような悪影響について留意しつつ、子どもに働きかけることが重要である。

一方、こうした直接的な接触によって歩行を導く援助行動の長所について一つ補足しておく。それはこの援助行動によって歩行を誘導された場合、子どもにしばしば笑顔が見られたことである。独立歩行を獲得しつつある時期は、子どもの自我の形成と密接に関連しており、この時期はそれまで母親に自我を仮託していた状態から、独立した自己を形成しつつある時期である。そのため母親との意思の対立が生じやすくなる^{10, 11)}。しかし、そうした自我の対立だけではなく、母親の歩行発達援助行動によって切り結ばれる関係を基礎にして、子どもは母親と身体でつながりつつ、独立した自我による主導権をもって歩行を成し遂げていることによる喜びを得ているのではないかと推察される。子どもが直接的な身体接触によって歩行を誘導されたときに見せる笑顔はこうした喜びを体現しているのではないだろうか。

本研究は、探索的な調査により歩行発達援助行動を分析したため、今後検討すべきいくつかの課題が残っている。

一つは母親の気質をどう捉えるかという問題である。本研究で観察対象とした4組の母子のなかで、FAは他の母子に比べ歩行発達援助行動の出現数はかなり少なかった。こうした差異を説明する要因の一つとして、母親の育児観や気質、あるいは母子の関係性に基づくと考えられ、運動発達に限らず発達の足場作りを研究対象とした際に検討すべき要因であるといえる。

二つ目の課題として、時間軸を入れた分析の不足が挙げられる。今回の分析では、方略が使用された前後の状況については検討していない。母子の注意が共有されているかどうかは、方略の成否に関わっていると考えられ、こうした文脈を含めた分析は今後の検討課題である。あるいはさらに長い時間軸で見ると、子どもの発達段階に応じて、それぞれの歩行発達援助行動の有効性は変動する可能性も考えられる。そのため、発達という軸を入れた経時的な分析も必要であろう。その場合、さらに多くの事例を収集したうえで、独立歩行の開始前後で援助行

動の成功率を測るという分析がありえる。

三つ目の課題は母子の行動に対する評価である。本研究では、子どもの拒否的な反応を取り上げて方略の有効性を検討したが、こうした反応は一概にネガティブなものであるとはいえない。乳幼児期の母子間の葛藤は、子どもの自律性だけでなく母親にとっても発達の意義があることが指摘されている¹²⁾。さらに「拒否のない反応」として取り上げた子どもの行動を歩行発達の一過程として取り上げることも考えられる。発達の意義を鑑みつつ母子の行動を論じることが重要だろう。

最後に本研究の意義について確認しておく。本研究で得られた知見は子どもの早期歩行発達を促すためのものではなく、たとえば母親が子どもの歩行発達に不安を持った場合や、歩行発達に自ら関わりを持とうとした場合に、どのような働きかけがありえるかを検討したものであるといえる。そのため、本研究で検討された方略の「有効性」とは、運動発達を促すことへの効果ではなく、援助行動を実施することによって母親の不安を子どもの発達を見守ることのできる寛容へと転換し、良好な母子関係を構築することにある。養育者が子どもの発達に積極的に介入すべきかどうかという議論も踏まえて、こうした援助行動についてのさらなる検討が必要であろう。

文 献

- 1) Bruner JS. Intention in the structure of action and interaction. *Advances in Infancy Research*, 1981; 1: 41-56.
- 2) 村瀬俊樹, マユアき, 小椋たみ子, 山下由紀恵, Philip S. Dale. 絵本場面における母子会話: ラベリングに関する発話連鎖の分析. *発達心理学研究* 1998; 9: 142-154.
- 3) Wood DJ, Bruner J, Ross G. The role of tutoring in problem solving. *Journal of Child Psychology and Psychiatry*, 1976; 17: 89-100.
- 4) 田中浩司. 遊びの成立における大人の足場づくり: ルール遊びの成立・発展過程の分析. *心理科学* 2007; 27: 32-44.
- 5) Ninio A, Bruner J. The achievement and antecedents of labeling. *Journal of Child Language*,

1978 ; 5 : 1-15.

- 6) Shirley MM. The first two years. Minnesota : University of Minnesota Press, 1931.
- 7) McGraw MB. Neuromuscular development of the human infant as exemplified in the achievement of erect locomotion. Journal of Pediatrics, 1949 ; 17 : 747-771.
- 8) Fogel, A. Movement and communication in human infancy : The social dynamics of development. Human Movement Science, 1991 ; 11 : 387-423.
- 9) 田島信元. 共同行為としての学習・発達 : 社会文化的アプローチの視座. 東京 : 金子書房, 2003.
- 10) Mahler MS, Pine F, Bergman A. (1981). 乳幼児の心理的誕生 : 母子共生と個体化 (高橋雅人, 織田正美, 浜畑 紀, 訳). 東京 : 黎明書房, 1981 (Mahler MS, Pine F, Bergman A. The psychological birth of the human infant. New York : Basic Books, 1975.)
- 11) Wenar C. On negativism. Human Development, 1982 ; 25 : 1-32.
- 12) 坂上裕子. 歩行開始期における母子の葛藤的やりとりの発達的变化 : 母子における共変化過程

の検討. 発達心理学研究 2002 ; 13 : 261-273.

[Summary]

This study examined maternal scaffolding in motor development and investigated the effectiveness from infant reaction. Four infants and their mothers were observed in the home before independent walk appeared. The helping behavior for infant's walk by the mother was analyzed from videotaped data. Those behaviors were a total of 155. Strategy of mother to help the child walk was classified into 13 types. Some types of strategy made the infant walk easily, and some did not. And, the strategy of holding the infant's body direct not only make infant walk easily but also cause strong refusal. It is important for the success in the helping behavior that mother help their child properly by taking the child's intention into consideration well. Finally, the role that the helping behavior played the relation of mother and child was discussed.

[Key words]

scaffolding, motor development, mother-infant relationship, naturalistic observation, helping behavior