

# 課題遂行行動の促進へのビデオセルフモデリングの効果

○加藤あおい  
(広島大学大学院人間社会科学研究科)

藤金倫徳  
(福岡教育大学)

氏間和仁  
(広島大学)

KEY WORDS: ビデオセルフモデリング 課題遂行 発達障害

## I. はじめに

様々な行動上の問題への対処として、そのような行動を抑制する観点から、従来は罰を用いた指導が多く行われてきた（中野，1981）。しかし、指導場面やそこに同時に存在していた刺激までもが嫌悪刺激となり、それを避けるという形態で更なる行動上の問題が起こることも指摘されている（杉山，1987）。

本研究の対象児は、要因は不明であるが、訓練室への入室を拒否する、入室した場合でも、机上にある指導用の刺激を投げ捨てる、さらには机や椅子をひっくり返すなど、課題を拒否する行動が見られた。日常場面でも同様の行動が見られていたが、日常場面や訓練場面において、このような行動に対しては、保護者は叱責（罰）するなどの対処を行っていたものの、改善することはなかった。

一方、杉山（1987）は罰の使用にかわり、課題や訓練者への接近行動を正の強化刺激を用いて形成する必要性を述べている。しかし、対象児にとって強力だと考えられる正の強化刺激を予告し、課題遂行行動を促すことを試みたものの、その強化刺激を含め、課題遂行を拒否する行動がみられた。

障害のある子どもへのポジティブな、そして迅速な行動形成の方法の一つにビデオセルフモデリング（以下 VSM）がある。この方法は、Dowrick and Dove(1980)の二分脊椎児への水泳の行動改善をはじめ、自閉症の幼児に対し他者との交流の増加を図った研究（Bellini et al., 2007）や、吃音のある成人への行動改善を行った研究（Chu 他, 2015）、重度知的障害児の言語形成を行った研究（藤金，2002）など、年齢や障害種、標的行動を問わず様々な領域で活用されている。

そこで本研究では、罰の使用や正の強化刺激の予告等の手法により改善することができなかった対象児の課題遂行行動を、VSM を用いることによって短期間で改善させることができるか否かを検討することを目的とした。従来から行動上の問題を解決する方法として前述したように嫌悪刺激が用いられることが多くあったが、この方法が有効であれば、ポジティブな介入かつ迅速に行動を改善することができる。すなわち、ポジティブな介入のレパートリーを増大させることが可能になるという意義がある。

## II. 方法

1. 対象児：対象児は CA が 5 歳 1 か月、本実験の約 10 ヶ月前に WPPSI を行った結果、FIQ が 85（VIQ：103，PIQ：73）であった。言語性と動作性のギャップが大きく、発達障害が疑われた。また、課題場面においては、机や椅子をひっくり返すなどの行動が多くみられた。

2. 全般的手続き：課題は条件性弁別課題であり、見本刺激と同じ特性をもつカードを 2 枚の選択肢の中から選択し、その共通の属性について述べるというもの（対象児が既習得の課題）であった。正答の場合には、ハイタッチおよびトークンを 1 個与え、10 個集めると、対象児の好きなお菓子と交換した。

一方、課題中に逸脱行動（カードを机の上から投げ捨て

る、訓練者からトークンを奪う、離席する、机に伏せて訓練者の課題提示を妨害するなど）が生じた場合には、訓練者は声かけをした。なお、机からカードを落とした場合には正答ではあっても、トークンは与えなかった。逸脱行動が生じた場合には、声掛けのみを行った。

3. 実験デザイン：ABAB デザインを用いた。全般的な手続きは前述した通りであったが、B フェーズにおいては、それに加えて VSM を行った。VSM で用いたビデオは、対象児の過去の課題場面の映像を編集し、逸脱行動なく課題を遂行し、トークンを得るまでの映像とした。A フェーズと B フェーズの切り替えは、トークン 10 個を集め、それをバックアップ強化刺激と交換したところで行った。

4. 分析：実験場面は VTR 録画されているので、分析にはこれを用い、2 名の分析者で、5 秒間のインターバルレコーディングを行い（12 インターバル（1 分）を 1 セッションとした）、前述した逸脱行動の生起を記録した。

A1 期においては、課題を遂行したものの、その直後にカードを机から落とす行動が見られた試行が 1 つあり、その際はトークンを与えなかったため、A1 期のみ 11 試行となった。観察者間一致率は、一致インターバル数 ÷（一致インターバル数 + 不一致インターバル数）× 100 で算出し、99.8%であった。

5. 倫理的配慮：訓練の方向性、手続き等については保護者に説明し、同意を得た。また訓練結果を公表することについても同意を得た。

## III. 結果および考察

結果は、Fig. 1 に示すとおりであった。

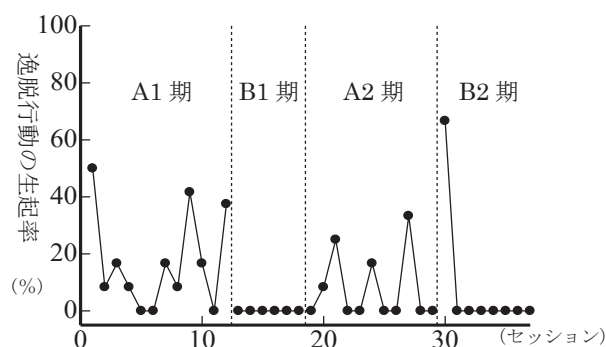


Fig. 1 課題時における逸脱行動の生起率

Fig 1 から、A フェーズでは逸脱行動が生じたインターバルが多く観察されたが、B フェーズでは逸脱行動はほとんど生起していない。B2 期の最初に逸脱行動が多く出ているが、これは、これまでの訓練では、10 個のトークンを 3 回貯めると終了していたのに対し、本実験ではそれ以上の訓練を続けたためであった。また、Fig. 1 から B フェーズでは 10 試行に要する時間も短かったことがうかがえる。

これらのことから、対象児の課題遂行行動を促進するためには、逸脱行動への罰などの嫌悪操作ではなく、ビデオセルフモデリングおよび課題遂行行動への正の強化操作が有効であったと言え、ポジティブな行動介入の有効性が示された。

(KATO Aoi, FUJIKANE Michinori, UJIMA Kazuhito)