

新しい道具への習熟が意味すること

—ショッピングリハビリにおける「楽々カート」を例に—

加戸 友佳子

摂南大学現代社会学部

yukako.kado@setsunan.ac.jp

Acquisition of the New Tool

: A Case Study of “Rakuraku Cart”

KADO Yukako

Setsunan University

Keywords: Shopping Rehabilitation, Multimodal, Situated Action 360-degree camera

要旨

本研究では、ショッピングリハビリ事業に使われている、歩行器とショッピングカートの機能を持つ「楽々カート」について、利用する高齢者の習熟の様相を、360度カメラ映像を使用して記述することを試みた。360度映像を使用した研究は少なく、その特徴を活かした使用方法についても検討の余地がある。今回は2枚の映像を切り出す編集方法を試行した。調査対象の高齢者たちは、カートの前腕支持台の効果的な利用、カートの停止位置、他者との相互行為において、特徴的な利用方法を編み出していた。一方で、楽々カートを使用しながら会話をする場面からは、「歩行器かつショッピングカート」にとどまらない使用方法を見出せた。利用者たちは、これまでもっていた能力の回復という以上に、新しい道具との関係を、身体の延長としての透明化とは異なる方法で作り出していた。

1 はじめに

本稿では、「ショッピングリハビリ」事業において使用されるショッピングカートである「楽々カート」について、その習熟の様相、相互行為においてこのカートが扱われる方法について検討したい。

ショッピングリハビリとは、フレイル状態にある高齢者が商業施設での買い物をリハビリとして行うことで、介護予防、地域経済の活性化につなごうとする、ショッピングリハビリカンパニー株式会社の取り組みである。

このショッピングリハビリにおいて使用するために開発されたのが、ショッピングカートと歩行器の機能を持つ「楽々カート」である。これを利用した高齢者は、実際に身体機能を回復させてきている。

道具使用に関して、EMCA 関連の研究は、道具使用の習熟を「個人の能力」の問題としてではなく、道具との関係で実現されるものとして対象化し、設計思想と現実の使用の違いや、使用者による構造化の様相を記述してきた (Suchman (1987=1999), 西阪 (2008))。本稿はこの立場を踏襲し、楽々カートを使用する身体のあり方がどのようなものを考察する。

この調査においては、360 度カメラを使用した撮影を行い、試行的に 2 方向の映像を切り出して分析を行った。360 度映像の使用について、その意義と限界も考察したい。

2 先行研究

まずは、道具の使用を「設計者の考える通りの使用」であるとする立場について、それに対する批判を見ていきたい。Suchman (1987=1999) は、人間の機械使用という文脈ではあるが、この問題を中心的に取り扱っている。

Suchman が主張するのは、「プラン」と「状況的行為 (situated action)」の区別であり、状況的行為のなかにプランが位置付けられるという見方である。

この用語は、すべての行為のコースは、本質的なあり方で、物質的・社会的な周辺環境 (circumstances) に依存したものだという見方を強調する。その環境から離れて行為を抽象化したり、合理的プランとして行為を表現することを試みるのではなく、むしろ、このアプローチでは、どのように人々が知的な行為を達成するために自分の周辺環境を用いるかを研究する。プランの理論から行為の理論を構築することよりむしろ、このアプローチの目的は、状況的行為が進行中にどのように人々がプランのための証拠を生み出したり、また見つけるかといったことを探求することである。より一般的にいうなら、プランの研究のもとで行為の詳細を包含するより、むしろプランはより大きい状況的行為の問題に包含される。(Suchman 1987=1999: 49)

状況的行為は、道具が実際に使用されるときに、周辺環境との関係でどのように使用者がふるまっているかを考慮するため、実際の道具使用の現実により近い説明を志向しうるものと言える。設計者にとっての適切な使用という「ゴール」を設定するような設計的思想への準拠は、実は曖昧さをもつものであることも Suchman は主張する。

実際には、何らかの目的を達成する意図と実際の状況的行為のコースとはとてつもなく偶発的な関係で結ばれており、意図の説明は一般には実際の行為についてはほとんど何も語っていないに等しい。意図的な語彙が日常生活にこれほど有効なのは、私

たちのプランが本質的に漠然としたものであり、私たちは実際の行為がとった実際のコースを記述する必要がなく意図を述べることができるからである。(Suchman 1987=1999: 37-38)

つまり、プランの次元における道具設計者の意図が精緻化されたとしても、実際の道具使用がどのようなものかという問題は残り続けるということとなる。

Suchman は、むしろプランが状況的行為から派生するものである、という認識をもとに、機械を使用するという行為を構成しようとする。道具に習熟することをこの観点から説明する試みは、想定されたゴールに合致させながら習熟度を測るという方法とは異なる見方を提案する。それは、行為者たちがいかに周囲の環境との関係を「作り出していくか」という観点である。とくに新しく開発された道具の場合、この視点は重要に思われる。

楽々カートについて状況的行為を考える場合、交通の問題、買い物という行為の複雑さの問題、サポートをどう受けるかという問題が出てくる。これからその様相を見ていくが、その前に、ショッピングリハビリ事業、楽々カートの設計と、調査の概要について説明したい。

3 調査対象の事業の概要

3.1 「ショッピングリハビリ」

この事業は、高齢者が商業施設においてサポートを受けながら買い物を行うことを、リハビリとして行うものである。運営主体であるショッピングリハビリカンパニーは 2019 年に設立され、2025 年 10 月現在で、全国に 20 の拠点・施設がある（ショッピングリハビリカンパニー株式会社、2025a）。ショッピングリハビリは、高齢者の身体機能の維持・向上だけでなく、本人の社会性の維持、買い物を続けることによる地域経済の活性化も視野に入れている活動である。

活動自体は、デイサービスのように通うものとなっている。利用者は自宅から商業施設テナント内の事業所に送迎され、体操等の活動を行い、買い物へ向かう。事業所にはその商業施設の通常の買い物カートと楽々カートが用意されており、利用者の一部が楽々カートを使用している。買い物の際は、スタッフがフロアを巡回し、買い物カゴの中を整理したり（楽々カートは設計上、使用中にカゴの中に手が届きづらい）、利用者の手が届かないところの商品を取るなど、必要なサポートを行っている。複数の商品を取り利用者に選ばせるなど、買い物らしさを維持するような支援がなされている様子が、調査においては見られた。

高齢者のモビリティの問題を考える際、公共交通機関の利便性など、目的地への移動が意識されがちだが、この取り組みは、目的地への到着「後」の、目的地における移動のサポートに目を向けている点も特徴的であると、ショッピングリハビリ社長の尾添氏は語っている。

3.2 「楽々カート」

楽々カートはショッピングリハビリにおいて使用する「前腕支持台型歩行器とショッピングカートを融合させたカート」である（ショッピングリハビリカンパニー株式会社，2025b）（図1，以下断りのない場合，写真は著者による撮影）。

意匠登録（1545371）がされていることもあり，楽々カートのデザインのねらい，「プラン」は明文化されている．データベースにおける「意匠に係る物品の説明」には，以下のようにある．



図1 楽々カート

本物品は，「カゴ置き台付き歩行補助車」であって，……前腕を支持する前腕支持台と，前輪が設けられた方向に突出した把持部とを設けることで，歩行困難者のリハビリとしての歩行訓練と買い物支援とを同時に実現させることができるものである．さらに，支柱に固定された台車の後輪は，外側の側面が覆われるような巻き込み抑制機構とすることで，走行中に後輪が商品や棚等を引っ掛けたり巻き込んだりすることを抑制することができる．（特許情報プラットフォーム 2025）

特徴として，前腕支持台と把持部があること，後輪が覆われるような形状をしていること（図2）が挙げられている．前輪は自由に動くが後輪の方向は固定されている（この形は車輪を伴う歩行器と共通している）ため，通常のショッピングカートに比べて直進方向の移動が志向される．機動性が低く，安全性が向上するような設計である．のちに見るが，利用者はこの特性を活用した使用を行っており，それがよく現れるのは，方向転換の場面である．



図2 楽々カート後輪

使用方法としては，黒い板状の「前腕支持台」に肘をのせ，前方の「把持部」を握り，体重をかけながら歩くことが想定されている（図3）．体重をかけても滑らないように設計されているのだ．カートの高さは，利用者の身長や姿勢に合わせて調整できる．また，足元のスペースが広くとられ，歩幅を広げた歩行ができる．

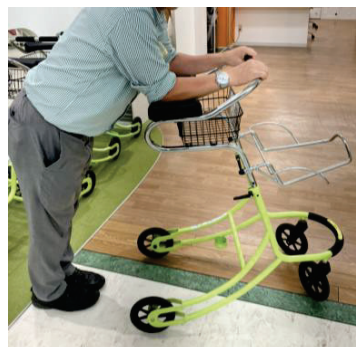


図3 楽々カート使用時の姿勢

デザインとしては，福祉器具の印象を軽減し，全世代が使いやすくするため，福祉器具に見えないような色（ライトグリーン）にもこだわ

っているという。
(ショッピングリ
ハビリカンパニー
2025b)。

このカートのサ
イズは通常のカー
トに比べ一回り大
きい(図4)が、
幅は約6cmと小さ
な差である。調査において、カート同士のすれ違いはスムーズに行われていた¹。

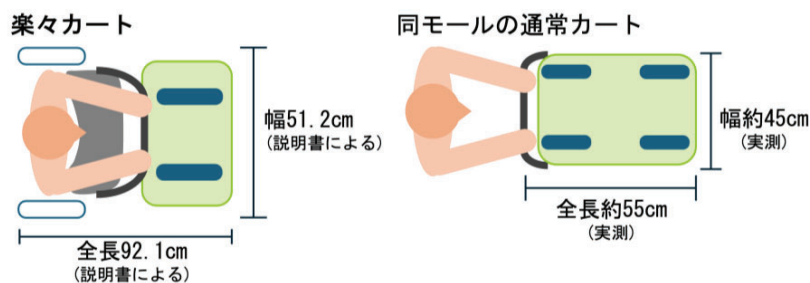


図4 楽々カートのサイズ（上から見た模式

4 調査の概要

4.1 対象者と使用機材

本調査は2023年の年末に、ショッピングリハビリの拠点が入る関西の商業施設にて行った。楽々カートを使用し買い物をする4名の利用者（表1）とサポートを行うスタッフの協力をいただき、実際の買い物の様子を撮影した。利用者4名は、普段の生活では歩行器を使用している。

撮影に使用したのは、360度カメラ（insta360 X3）とメガネ型カメラ（Ordoro EP8）である（図5）。360度カメラは楽々カートの把持部に

表1 調査対象者について（調査時）

※対象者は全員女性である。

	年齢	楽々カート利用歴
A	89	約3ヶ月
B	88	約1ヶ月
C	83	約1年11ヶ月
D	91	調査日が初めての利用

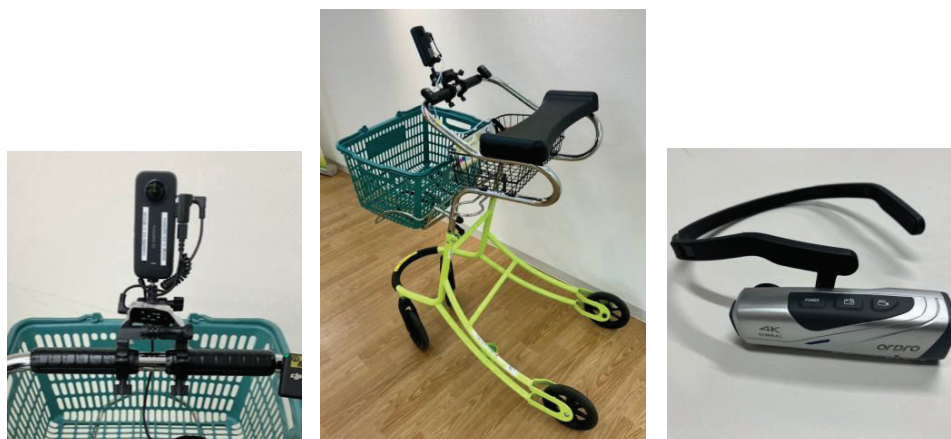


図5 使用機材

（左：360度カメラ，中央：楽々カートにおけるカメラの位置，右：メガネ型カメラ）

取り付けた。メガネ型カメラは、対象者、付き添った調査者2名、巡回するスタッフが装着し、本人の目線からの映像を撮影した。

4.2 360度映像の使用

360度カメラによって撮影された映像については、これを使った研究がまだ少ないことから（例えば Raudaskoski（2023）; McIlvenny and Davidsen（2023）），データの取り扱い方に関しては議論の余地がある。今回の取り付け位置からであれば、対象者の上半身、買い物カゴの中、前方・後方・側方を一気に撮ることができる利点があるものの、その情報を同時に確認することは難しく、複数方向からの映像を同時確認するためには編集を要する。それは、多くのディスプレイが二次元であり、人間の身体特性として、視認できる範囲に限界があるためである。

360度映像は現在の通常の人間の視認範囲の限界を超えた視覚像を提供するものであり、視認できる視覚像にするために、一定の有意義と思われる範囲を選択し、切り取ることになる。これは通常の2次元カメラ映像では行われない作業であり、このような作業を要すること自体が、これまでビデオ・エスノグラフィーやマルチモーダル相互行為分析が行ってきた相互行為の説明の実践を改めて輪郭づけることであると思われる。つまり、エスノメソドロジーにおいて重要視される「説明可能性」は、一定の視野角をもつことを含めた、人間の身体構成が、説明する側とされる側に共有されていることが前提となっているということである。

今回の分析の際に行った編集は、一定の角度の映像を切り出し、並べるというものである。切り出した範囲の画角と編集後映像の例を図6に示す。左側は対象者の上半身とカート把持部が収まる範囲を、右側はカゴの中とカート前方が収まる範囲を切り出し、結合させた。



図6 今回の映像の画角と切り出し後の映像キャプチャ例

この編集の利点は、ほぼ全方向を収めることができていることである。また、「上から見た」映像（図6の右側「R」）が切り出せることで、カート的位置関係が確認しやすい。今回の360度カメラには、機材をもつ撮影者が介在しないため、対象者のカート使用、スタッフや調査者との相互行為が、対象者の移動を妨げない形で確認できている。

この編集の留意点は、どれだけの範囲の画角を収めるかも任意であるところにある。ここで切り出されているのが2次元映像の形をとっているからといって、通常の2次元映像の被写体と同じ形を保っているとは限らない。広い範囲を収めようとすると、画面の端には歪みが出やすくなる。これは、被写体同士の距離や方向関係を見誤らせる要素でもあるため、注意を要する。

5 分析

ここでは、利用者の楽々カート利用から見られた特徴、スタッフのサポートとの関係、カートが介在する相互行為について検討したい。

5.1 利用者の楽々カート利用の特徴：前腕支持台の使用

楽々カートは、その把持部を掴んで走行することが想定されているが、実際には様々な把持部と前腕支持台の扱い方がある。調査対象者に見られた腕の位置を図7に示す。

①は移動を行うときの最も基本的な体勢である。だがとくに方向転換の際、②の右側や、③の右側のように、前腕支持台を軸とした動きを行う様子が見られる。これは、後輪が固定され、前輪が自由に動くように設計されている楽々カートにおいて、方向転換が後輪を中心としたピボットターンに近いものになるからであると思われる。

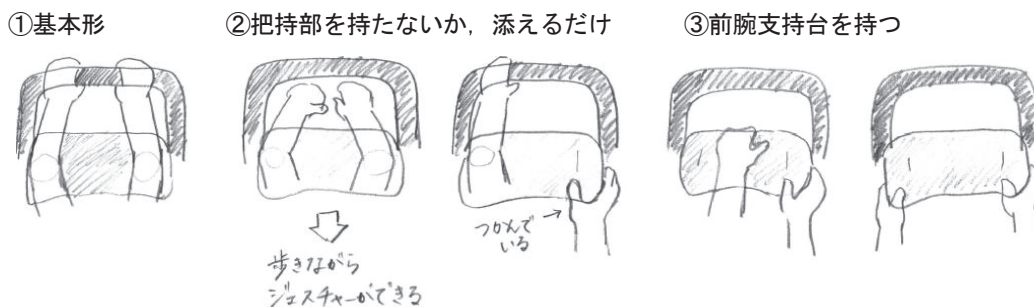


図7 楽々カート使用時の腕の位置

方向転換の例を以下図8に示す。ここでは、Aが商品棚の前でUターンをするためにカートを大きく何度か揺らし、勢いをつけている。

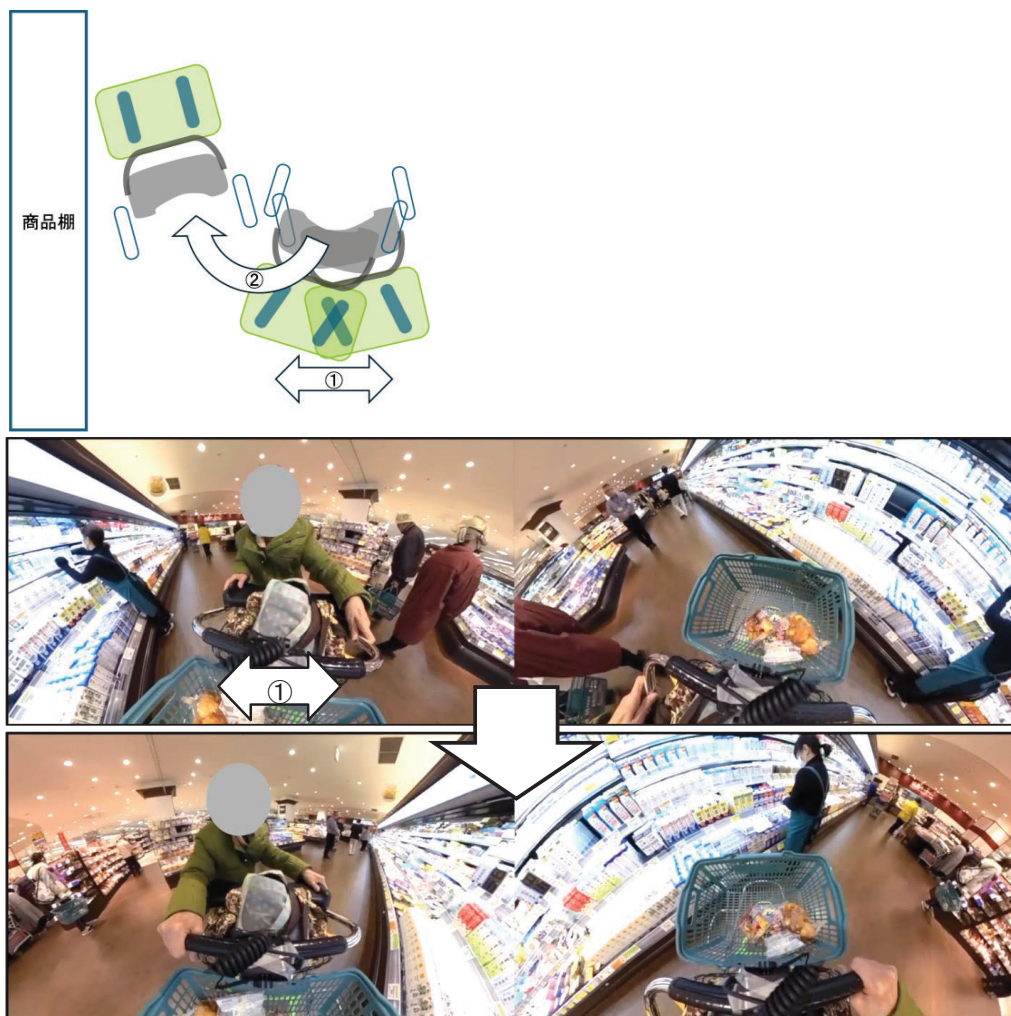


図 8 楽々カートでの方向転換 [20231229 楽々カート A さん二方向][00:05:37, 00:05:47]

また、前腕支持台に体重をのせていればまっすぐ動くことはできるので、図 7②の左側のように肘をのせ、ジェスチャーをしながら歩く様子も見られた（図 9）．これは機動性の軸が把持部より前腕支持台にあることを示している．



図 9 ジェスチャーをしながら歩く [20231229 楽々カート C さん二方向 2][00:04:30]

だが前腕支持台を持つことがつねに最適解というわけではない。調査日に初めて楽々カートを使用した D は、角を曲がるたびに後輪を角に当てていた（図 10）。これは、楽々カートの「車体感覚」が関わっていると思われる。前腕支持台に肘を載せる使用方法であれば、内輪差があまり問題にならない曲がり方ができるのだが（図 10 模式図右側）、D は前腕支持台を持ち、カートの先の角部分（図 10 模式図左側の「・」点部分）を志向した曲がり方をしているため、内輪差によって後輪が引っかかってしまう。この動作は、通常のショッピングカートの志向に近いもののように思われる。

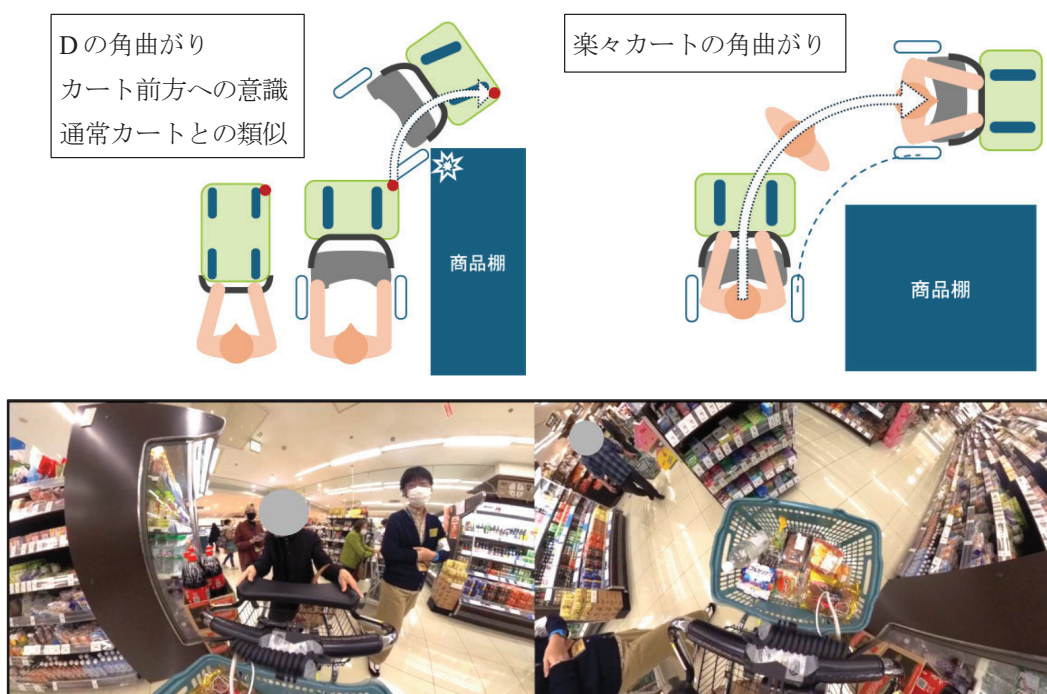


図 10 角に当てる様子とその時の体勢の模式図 [20231229 楽々カート D さん二方向][00:00:14]

前腕支持台はまた、商品を棚から取る際の支えとしての機能も果たしており、次の節で確認されるが、これは楽々カートの機動性の低さを生かした使用であるといえる。

5.2 カートの置き方

対象者が商品棚から商品を取る時、サポートがない場合は、カートの商品棚付近に置いて自分自身が移動し、商品をカゴに入れるという動作を行っていた。その際重要になってくるのが、商品棚とカートとの位置関係である。

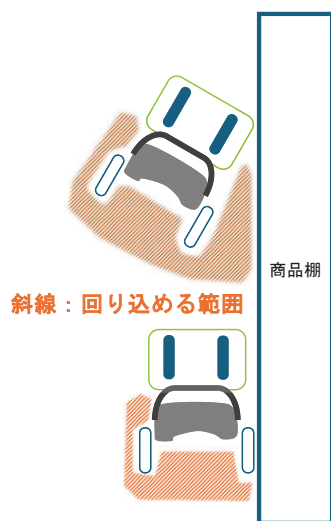


図11 「斜め置き」の模式図

胴体とカゴとの距離があり、商品を入れるのが難しくなるが、回り込む場合、カゴとの距離が近くなり、入れやすくなるメリットもある。また、方向転換の際の後輪の可動域が広くとれるため、商品を取った後に商品棚から離れる際の動きもスムーズになる。この特徴的な楽々カートの止め方を仮に「斜め置き」と呼んでおこう。実際に「斜め置き」から商品を取る様子を図12に示す。

楽々カートの一定の使用歴がある A, B, C に共通して見られた志向が、商品を取るときに楽々カートを、商品棚に対して平行ではなく、少し斜め（鋭角）になるように止めることであった。止めたあと、対象者たちは、前腕支持台の棚に近い側を支えにして、商品棚とカートの間に回り込み、もう片方の手で商品を取ってカゴに入れた。商品棚に楽々カートを近づけた方が、商品が取りやすいように一見思われるが、斜めに置くことには、回り込める範囲が大きくなるというメリットがある。特に商品棚に寄せた場合と比較すると、その範囲の差が明確である（図11）。

楽々カートを動かす際に通常立つ位置（両後輪の間）からだと、間に前腕支持台やハンドルなどがあるため、



図12 「斜め置き」から商品を取る [20231229 楽々カート A さん二方向][00:06:02]

ただこの「斜め置き」の弱点は、前腕支持台を支えにしながら回り込むため、商品を取れる範囲が小さくなることである。巡回するスタッフは「斜め置き」状態のときは横向きにカートを押す、商品棚に近づけることを志向している（図13）。楽々カートは構造上真横への動きがしづらいため、このサポートが有効に機能している。

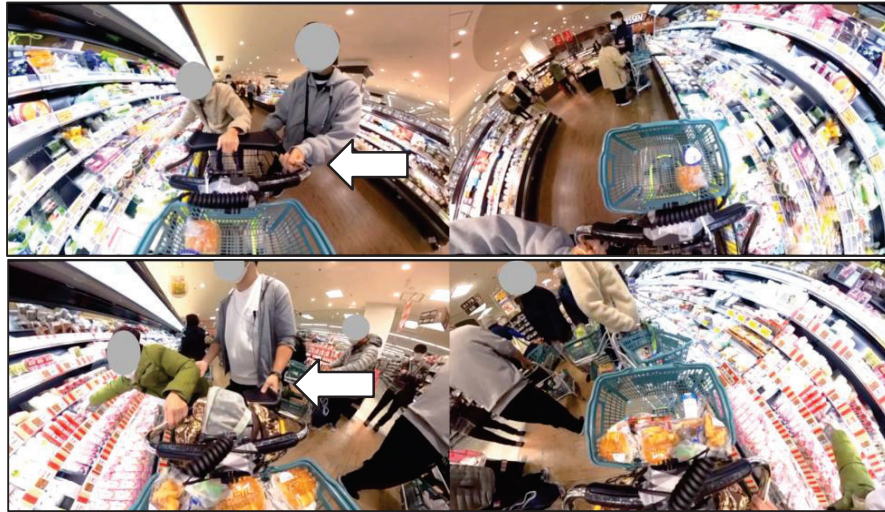


図 13 スタッフの「押し」サポート．矢印の方向に押している．

上：[20231229 楽々カート B さん二方向][00:05:18]

下：[20231229 楽々カート A さん二方向][00:12:27]

5.3 カートと会話

ここでは、カートを走行させながら行われた会話の様子を検討する．今回の対象者で最も使用歴が長い C と調査者 R との会話場面である（背後にもう一人の調査者がいるが、この会話には参加していない）．撮影を始めて数分後で、拠点を出発しエレベーターへの移動中である．R はこの場面の前に、C に対して調査の概要を説明していた．この場面は、エレベーターまでの比較的狭い通路を通っているところであり、左右から人が現れることはほぼない．また前方では脇のベンチに人が一人座っているのみで、前方から向かってくる人や物は確認できない状況での会話である．トランスクリプトを次頁に示す²．

トランスクリプトの表記法については、Mondada (2018) を参照した．この表記法は、ジェスチャーや視線がどのタイミングで起こったかを、記号で挟むことで表現している．準備動作や戻る動作のあるジェスチャーは、準備を……で、本動作を――で、回復を,,,,,で表現している．長い説明が必要な動作は、数字 (i,ii,iii) をおき、欄外で補足している．動画からの静止画キャプチャは#の位置のもので、今回は 3 枚ある．

会話としては、C の歩行に関する話題となっており、ターンの往来が早いやり取りである．1 行目で C が「はちじゅうさん」と年齢を語り、それを受けた R が「>いえいえ<まだお元気ですよ」と C を志向したジェスチャーを交えて反応するが、C は笑いながら「足が悪い」ことを語る．R は 4 行目でカートを志向した質問をするが、C は R が「これ」とカートを指した瞬間に反応し「足が悪い」トピックに戻し（5 行目）、カートが「なかったらあかん」ことと、家でも類似した器具を使っていることをジェスチャーを交えて語る．R は聞き手として反応しており、9 行目では C の 7～8 行目の動作を真似ている．

断片 [20231229 楽々カート C さん二方向 1][00:21:00-00:40:00]

※Cは楽々カートを押しながら、CとRの会話。断りのない場合CとRは前を向いて歩いている。

1	C:	もうh(.)私(.)も(.)も:はい*はちじゅうさんですよ.	
	C/gaze:		*R-----> . 3
	R/gaze:	カート----->	
2	R:	\$あ \$h(0.3)>いえいえ<@まだ\$お元気[ですよ: @\$]	
	R/gaze:	----->@C-----@	
	R/act:	\$-i-\$	\$Cを向き両腕上げる\$
3	C:	[nhahahいやh] いや*sh*足が+悪い@からね=	
	C/gaze:		-->*前-*R-----> . 5
	C/act:		+--ii-----> . 5
	R/gaze:		@C左足->
4	R:	=@\$はい @これ[楽で \$すか::?@]	
	R/gaze:	-@カート@C-----@	
	R/act:	\$足を止め右手をカートに向ける\$	
5	C:	[+ #うんうん @] うん**+ これ:これがなか@った@し=	
	C/gaze:	----->*	
	C/act:	----->+	
	C/act:	+ 3回軽く 頷く ----- +	
	R/gaze:		@カート-----@下->@カート>
	fig:	#イ	
6	C:	=なかったら@あかんし+この+\$家#でね	
	C/act:	+...+--iii-->	
	R/gaze:	----->	
	R/act:		\$止まる-> . 10
	fig:		#ロ
7	R:	@はい=	
	R/gaze:	@C---> . 10	
	C/act:	----->	
8	C:	=ごろ+ごろ**ごろ::やっとうん[うん	
	C/gaze:	*R-----> . 10	
	C/act:	-----+, ..., +停止継続-----> . 10	
9	R:	[\$あ家+#でも[:\$+う:ん\$	
	R/act:	\$---iv-----\$ 頷く --\$	
	C/act:	+3回 頷く --+	
	fig:	#ハ	
10	C:	[そうそれ*@+なかったら歩かれ\$へんのです	
	C/gaze:	-->*左前----->>	
	C/act:	-->+歩き出す----->>	
	R/gaze:	-->@	
	R/act:		-->\$歩き出す>>

i. 一度顔を上げて戻す

ii. 左手をバーから離し左足に向ける

iii. 立ち止まり両手をカートから離し、空中で丸めた両手を2度前方に押す

iv. 両腕を前方に伸ばし、2度前方に押す

C が楽々カートを「運転」している状態であっても、C と R の会話自体にも焦点が当たった相互行為がなされている様子が見て取れる。車の中での会話のような、交通状況が会話を中断させるような状況はここでは起こっていない。

それがよく現れているのは、この短時間に、C が 2 回カートから手を離していることである。1 回目は 3～5 行目にわたって片手を把持部から離し、左足に向けている。この時に C は歩き続けている。5 行目の「#イ」時点の 360 度映像からのキャプチャと R が装着していた目線カメラ映像からのキャプチャを以下に示す。



図 14 「#イ」部分のキャプチャ（上：360 度，下：R の目線カメラ）

C は 3 行目において、R の発話に笑って反応し、一瞬前を向いてから R の方を向いて、歩きながら左足を指している。直後に R は C の左足を向き、すぐに足を止めてカートに手に向けている。

2 回目は 6 行目「この家でね」に始まる動作であり、歩くのをやめ、両手を離してカートを押すような動作を 8 行目までにわたって行っている。「#ロ」はその動作の開始部分



図 15 「#ロ」部分のキャプチャ

(6行目)のキャプチャである(図15)。面白いことに、この「家での歩行器」を指していると思われる動作の際、Cが止まり、Cの動作開始をみてすぐにRは止まっている。

Cが6行目から8行目まで続く動作を、前を向いて行った後にRを向くと、Rが9行目で類似の動作をしている。6行目の「家でね」の発話も、9行目の「家でも」で再現されている。この部分のキャプチャが以下の「#ハ」である。この部分では、CとRの目が合っている。



図16 「#ハ」部分のキャプチャ

2回目の手離し後のジェスチャーは、Rに注目させ、その場にはないものを再現しながら伝える工夫とともになされているように思われる。停止し、6行目の強調された「家」の発話(直後7行目でRはCを向いている)、8行目の「ごろごろごろ::」が動作の後に発話され、また時間をとったものであること、動作の間はRではなく前方を向いているのも、「場面の再現」の一つであろうと思われる。

興味深いのは、Cから「足が悪い」「なかったら歩かれへん」などの発話がみられるにも関わらず、楽々カートから手を離すことに躊躇がみられないことである。ジェスチャー後のCのカートへの復帰はスムーズに行われており、10行目にはすぐに歩行を再開している。カートの機動性の低さ(通常のショッピングカートのように容易に移動しないこと)を経験的に知っているからこそできる動作であろう。

ここで現れている楽々カートの様相は、明らかに「歩行器と買い物カートの融合」以上のものになっているように思われる。リハビリの道具として使われる歩行器として使用されていないのだ。このCとRのやり取りの場面から見える楽々カートの姿は、少し手を離すくらいでは問題にならず、よりフレキシブルな、自由に動くことを助ける道具である。歩行に困難を抱える人々が、少し勇んだ動きをすることができるようになる、今までにない動き方を作り出せるものになっているのではないだろうか。

6 結論

本稿では、楽々カートの使い方を、利用者がいかに買い物の中かでそれを豊かに広げているか、という観点から記述することを試みた。

まず、前腕支持台を軸として操作していることがみえてきた。自家用車のハンドルのように回し、ものを取る時の杖のように扱っている様子がみられた。これは、機動性の低さ、動く方向の制限が可能にしている使い方であると言えるだろう。方向転換がスムーズにできる方法を、対象者たちは編み出していた。

そしてその技術のひとつは、商品棚に対するカートの位置の置き方として現れている。前腕支持台を中心に動ける範囲で動き、また商品を取った後の素早い移動も可能にしていた。同時にそれは、巡回スタッフが棚にカートを近づけるサポートを誘発しているようにも思われた。今回は考察できていないものの、いかにして助けを得るか、という問題はこれから検討する価値のある課題である。

会話場面の検討からは、楽々カートが歩行場で歩行器以上の使われ方をされている様子がみられた。少しの間なら手を離しても大丈夫であることなど、元々の「プラン」において想定されていない使い方が作られている。それは身体にとってなくてはならないが、身体から切り離すこともできるような柔軟さを持ちうるものとして機能していた。いわば「動く足場」として、少し勇んだ行動をとることを可能にするツールともなっている。

新しい道具への慣れは、道具と一体化し透明化されることと思われがちだが、そうではない道具への習熟のあり方が、楽々カートの利用者たちからは見えてくる。道具は、新たな行動が選択肢として出てくる状況をつくる契機でもある。利用者たちの身体機能向上は、過去の「できていた自分」への回帰ではなく、新しい道具との関係構築によって可能となっているのではないだろうか。

今回は、360度カメラ映像を使用した考察を行った。「新しい道具」との関係構築の問題は、360度映像の使用においても出てくる。人間の視野に「合わせる」作業を要する映像は、これまでの「視野」がどのようなものであったかを意識にのぼらせ、二次元映像を相対化する契機ともなりうるものである。映像機材の高技術化・大衆化により、分析対象をいかに選択するか、という問題はより重みを増すと考えられる。

註

1. だが、調査映像からは通常の買い物客が方向転換し、楽々カートをとすれ違うことを避ける様子が見られた。「目立つ」楽々カートが、他の買い物客にとって避けるべき対象として有標化されている可能性はある。
2. トランスクリプト作成には DOTE を使用した (McIlvenny et al. 2022)。

参考文献

McIlvenny, P., J. Davidsen, 2023, Beyond Video: Using Practice-based VolCap Analysis to Understand Analytical Practices Volumetrically, *Ethnomethodological Conversation Analysis in Motion*, London: Routledge. (Amazon Kindle).

McIlvenny, P., J. Davidsen, G. Kovács, B. Artúr, and A. Stein, 2022, “DOTE: Distributed Open Transcription Environment. Computer Programme” (2025 年 10 月 31 日取得, <https://github.com/BigSoftVideo/DOTE/>) .

Mondada L., 2018, Multiple Temporalities of Language and Body in Interaction: Challenges for Transcribing Multimodality, *Research on Language and Social Interaction*, 51(1):85-106.

西阪仰, 2008, 『分散する身体——エスノメソドロジ的相互行為分析の展開』勁草書房.

Raudaskoski, P., 2023, “360-Cameras Used by a Team Participating in a Mobile Gathering,” *Ethnomethodological Conversation Analysis in Motion*, London: Routledge. (Amazon Kindle).

ショッピングリハビリカンパニー株式会社, 2025a, 「全拠点一覧」 (2025 年 10 月 8 日取得, <https://shopping-reha.com/shops/facility-area-all>) .

ショッピングリハビリカンパニー株式会社, 2025b, 「楽々カート」 (2025 年 10 月 31 日取得, <https://shopping-reha.com/shopping-rehabilitation/rakuraku-cart>) .

Suchman, L. A., 1987, *Plans and Situated Actions: The Problem of Human-machine Communication*, Cambridge: Cambridge University Press. (佐伯胖監訳, 1999, 『プランと状況的行為——人間・機械コミュニケーションの可能性』産業図書.)

特許情報プラットフォーム, 2025, 「意匠登録 1545371」 (2025 年 3 月 13 日取得, <https://www.j-platpat.inpit.go.jp/c1801/DE/JP-2015-004061/30/ja>) .

【付記】会話トランスクリプトの記号の凡例

発話の行について：

[	発話の重なりの始まる点	(.)	0.2 秒以下の短い沈黙
<u>下線</u>	強い音	(数字)	数字の秒の沈黙
=	途切れずにつながっている発話	.	発話が終わるイントネーション
><	早い発話		
:	音の伸ばし. コロンの数は引き延ばしの相対的な長さに対応している.		
h	呼気音. h の数はそれぞれの音の総体的な長さに対応している.		
sh	吸気音		

目線・動作の行について (Mondada (2018) を参考)：

* *	目線・動作が 2 つの記号の間だけ継続している. 今回のトランスクリプトでは以下を使用した (動作主によって類似した記号が用いられる). C/gaze (目線) : * C/act (動作) : + と † R/gaze (目線) : @ R/act (動作) : \$
---	動作のピークの継続
...	動作の準備
...	動作の収束
*->	目線・動作が行を跨いで続く
*->l.数字	目線・動作が数字の行まで続く (終了が次の行より後になる場合のみ)

新しい道具への習熟が意味すること

-->*	行を跨いだ目線・動作の終了
-->>	断片の終了後も続く目線・動作
#	キャプチャの位置

【編集後記】『現象と秩序』第23号をお届けします。

今号では複数の論文（加戸論文，真鍋論文，岡田論文）に360度全方位ビデオカメラが出てきます。360度全方位カメラは，岡田（38頁）が言うように「多視点カメラ」です。すなわちソフト的な操作によって，事後的に視点を自由に設定した2次元動画を創り出せます。360度ビデオカメラを複数台用いた調査データなら，少なくとも視覚的環境に関しては，環境全部をまるごと保存したデータであるといえるでしょう。しかし，この「まるごとさ」は調査にとって朗報でしょうか。簡単にはそうとは言えないと思います。それは，ビデオカメラの「画角」が「視野範囲類似的志向性」を失ったことによる困難を我々は無視できないからです。じつは，これまでのビデオデータを用いた研究は，自覚しない形で，この「視野範囲類似的志向性」を活用して研究をしていました。我々の眼は，世界を視野的に切り取る働きをしていて，そこに，志向性の根拠も，視線を向けられたことに対する反応の根拠もあったのですが，ビデオカメラがとらえた映像を分析する際にも，我々は，人間の眼の働きにおいて有意義化していた諸概念を，ほぼそのまま流用していたのです。これまでのような野郎図的な流用は今後はもうできないかもしれない……。これは，ビデオを利用した人文・社会科学の危機です。しかし，この現在の危機的状况には解放の側面もあるかも知れないということ，岡田論文は訴えています。じつは，他の論文（堀田論文，藪本論文，松浦論文）も，見る／見られることにかかわる論文です。普通の障害経験の語りとは違う位相から「ろう者の語り」を分析した飯田論文同様，本号には，我々が世界を知るためにどのように感覚的常識を生きたり，生きなかつたりするべきか，に関して示唆的な論文が集まっています。本号もどうぞお楽しみ下さい。なお，本号掲載の特集は，ショッピングリハビリ共同研究（科研費23K17573）の成果の一部です。ファンド提供者に記して感謝します。（Y.K.）

『現象と秩序』編集委員会（2025年度）

編集委員会委員長：堀田裕子（摂南大学）

編集委員：樫田美雄（摂南大学），飯田奈美子（関西外国語大学），加戸友佳子（摂南大学）

編集協力：村中淑子（桃山学院大学）

編集幹事：大江勇輝（京都産業大学）

『現象と秩序』第23号

2025年10月31日発行

発行所 〒572-8508 大阪府寝屋川市池田中町17-8

摂南大学 現代社会学部 樫田研究室 現象と秩序企画編集室

電話・FAX：072-800-5389（樫田研），e-mail：kashida.yoshio@nifty.ne.jp

PRINT ISSN：2188-9848， ONLINE ISSN：2188-9856

<https://gensho-kashidayoshio.sakuraweb.com/> （←昨年から新サイトになりました）
