

勤労倫理と人生の自立の両立

—勤労補完型ベーシック・インカムの可能性—

伊藤 真実

生き方の道徳的評価や有用性の有無は一概に決まるものではなく、決めるべきではないが、現代の日本社会に浸透する勤労倫理が労働を「引き受ける」ことに対する道徳的評価に偏っているために、人間が自らに責任を課す生き方をかえって妨げているのではないか。これには、労働至上主義の観念の浸透がもたらした勤労倫理の歪みに関係しているのではないかと考える。

勤労倫理は、外的/内的に分類される二種類の責任観念を含んでいるという立場をとる。このような二種類の責任観念の混同、外的責任への偏重により、内的責任志向が妨げられている状況を問題とし、それを補正しうる政策構想として、Ⅰ勤労補完型政策、Ⅱ生涯学習をとりあげてそれぞれ議論した。

人間にとっての労働が責任性を果たす活動となるためには自主性が必要であり、他律的にこれを実現しようとするのは逆効果にもなりうる。そのような立場から、本論文では、労働という活動の選択という次元での自主性の確保が必要であるとし、さらには、そのための長期・継続的な人間形成の期間と機会の確保が必要であると主張する。

Ⅰに関する諸政策を上記問題意識から比較検討した結果、自立に対するフロー政策の意義を評価し、ベーシック・インカムを基調とし勤労補完的に運用する構想を評価した。そして、Ⅱを、リカレント教育と市民教育を組み合わせた形で常時連続的に展開する政策と組み合わせる構想が有効であると提案した。それにより、本論文の志向するすべての市民に対する常時連続的なキャリア形成機会の保障が可能となると主張する。

これらによって支えられる責任観念を、「人生における有限責任」と表現する。Ⅰ勤労補完型政策とⅡ生涯学習という取り組みを補完的に使うことで、外的/内的の両側面からの責任を果たすことができる。それを、勤労倫理と人生の自立の両立と表現した。それによって、人間は有限責任のなかでの自立が可能となり、また、社会的協働の条件に近づくことも可能であると本論文は結論付けた。

視覚障害者の移動時における障害物検出能力評価法に関する研究

太田菜穂子

屋外歩行訓練を開始したばかりの“初心者”の視覚障害者は、実環境での訓練では危険を伴う場合があるため、安全かつ体系的な聴覚空間認知訓練を行うことが効果的であるとされている。そして視覚障害者の移動訓練では、実環境での訓練を開始する前に、障害物検出能力の評価を行うことにより、より安全かつ効果的な訓練が可能となると考えた。そこで本研究では、晴眼者を“初心者”の擬似全盲者とし、疑似的な反射音を手掛かりとした障害物検出能力を、全盲者と比較することによる、障害物検出能力の評価法について検討することとした。

予備実験1は晴眼者を対象に行い、基礎的な方向感の測定を行った。被験者の正面180°を30°ずつ区分した7方向に配置したスピーカより音源を提示し、その聞こえた方向を回答させた。

予備実験2では全盲者と晴眼者を対象に行った。被験者の足下に配置したスピーカより直接音を提示し、被験者の正面180°を30°ずつ区分した7方向にスピーカを配置し擬似反射音を提示した。擬似反射音は方向・距離ごとにそれぞれ音圧減衰量・遅延時間を算出し提示した。これに加え、本実験では被験者の正面方向左右に45°、背面方向左右に45°の位置に配置したスピーカから雑音を提示した。被験者には反射音の聞こえた方向と、反射音の聞こえる距離が近いか遠いかを回答させた。

予備実験1の結果、先行研究と同様の結果が得られた。予備実験2の結果、直接音よりも反射音での方向感・距離感の回答における誤答の割合が高く、音源定位よりも障害物知覚の方が知覚精度は低下するということがわかった。本実験の結果、雑音なしよりも雑音ありの方が回答の誤答の割合が高く、周囲の環境により知覚精度が影響を受けるとということがわかった。しかし、全盲被験者と晴眼被験者の測定結果に有意な差は見られず、擬似反射音による方向感・距離感の測定は、全盲者の障害物知覚能力を評価する指標としては不十分であると考えられた。