

〈原著論文〉

システム親子クラスの構造とファシリテートの 特徴に関する質的研究 －ワークショップとしてのシステム－

Qualitative study on the structure of “Systema parent-infant class” and the feature of facilitation
－Systema as a workshop－

齋藤 富由起¹, 吉田 梨乃², 小野 淳³

要 旨

第三世代のボディワークとして注目されているロシア武術システム (Systema) は①護身術、②怒りを中心とした感情コントロール技法としての呼吸法、③自己への気づきを深めるためのボディワーク、④非常に強いストレスへの対処法、⑤親子関係や対人関係を中心としたコミュニケーションの質を高めるワークショップなどに活動領域を広げている。一方、システムは日本に導入されてから日が浅く、定義が不明確であり、基礎研究に乏しかった。本研究では、作成された定義に基づきシステムの公認インストラクターへの半構造化面接を通じてシステムの特徴を整理した。また参与観察法に基づきシステム親子クラスの構造を分析し、ワークショップ性と即興性の観点からその活動の性質を考察した。システム親子クラスは、親子のコミュニケーションの質を高める優れたワークショップであることが示唆された。

キーワード：システム, ワークショップ, ボディワーク, インプロヴィゼーション, ファシリテーション
Systema, workshop, bodywork, improvisation, facilitation

1. 問題提起

1-1. システムとは何か

ロシアのマーシャルアーツ (Martial Arts; 武術) であるシステム (Systema) はインストラクターが世界中で増加し、各地でセミナーがひらかれるなど注目が集まっている。日本では2003年前後にシステムが紹介され、カルチャースクールにはじまり、地域の公共施設や体育館など、子どもからおとなまで幅広い対象に向けて、システムを経験できる場が広がっている。近年では、学校教員の研修や企業人を対象にしたシステムのセミナーが開催されるなど、武術にとどまらない活動が注目されている (e.g. 北川, 2011)。

システムが何年に確立されたかを証明できる文献はない。しかし現在普及しているシステムの原型が確立したのは、トロント本部が設立された1993年と言える。システムとは、10世紀にまでさかのぼることができるロシアの古武術と健康法を、ミカエル・リャブコが新たに体系化した現代の武術である。ロシア正教の影響を受けたシステムは、身体の生理学的機能を高めるだけでなく、「破壊の否定」という価値を根幹におき、人間の身体的側面、心理的側面、スピリチュアル的側面を高め、自己への気づきを深める方法でもある。北川 (2011) によると、身体技法としてシステムは「呼吸」「リラックス」「姿勢」「動き続ける」の4つを原則としており、対人関係においては『コネクション』と呼ばれる繋がり

1 Fuyuki SAITO 千里金蘭大学 生活科学部 児童学科
2 Rino YOSHIDA 東京学芸大学大学院 教育学研究科
3 Atushi ONO 千里金蘭大学 生活科学部 児童学科

受理日：2014年10月15日
査読付

方を重視している。

日本での活動に限れば、システムの活動範囲は①護身術、②怒りを中心とした感情コントロール技法としての呼吸法、③自己への気づきを深めるためのボディワーク、④PTSD対策や戦場場面などの非常に強いストレスへの対処法、⑤親子関係や対人関係を中心としたコミュニケーションの質を高めるワークショップに分類できる¹。

1-2. 日本におけるシステム親子クラスの特徴

5領域のうち、海外のシステムにもあまり見られない活動として、日本でおこなわれているシステム親子クラスがある。この親子クラスは、2010年に始まり、週1回1時間の間隔で行われている。参加者は、2歳から7歳の子どもとその保護者（ほとんどが母親）である。

平成22年度厚生労働省の第8回21世紀出生児横断調査の結果によると、親子関係の負担では「保護者が余裕を持って子どもに接すること」が第2位にあげられており、親子関係の円滑なコミュニケーションの質を高めることは現代の日本の子育て・子育て支援において常に重要な要因といえる。この「親子関係の質の向上」にシステムが寄与していることが明らかになれば、それは武術の応用にとどまらないシステムのユニークな機能が検証されたことになるだろう。

1-3. ワークショップとしてのシステム親子クラス研究の前提として

身体技法やボディワークとしてのシステムの研究はわずかながらおこなわれている。ボディワークと言う概念については石井（1997）や原田（2012）の指摘に見られるように、1960年代に人間性回復運動の中で普及した身体技法群を指すことが一般的である。斎藤他（2013）は2000年代のボディワークの特徴として①実利性（何のためにそれをやるのかが具体的であること）、②再現性（エビデンスを重視すること）、③協働性（個人での活動にとどまらず、その場での関係性を重視し、コミュニティのダイナミクスを学びに結び付けること）、④展開性（実利性にとどまらず、多義的な意味を持つこと）の4点を指摘している。この特徴を図1に示す。システム

はこの4点を備えた第三世代のボディワークとして優れた特徴を持つことが指摘されている（斎藤他、2013）。

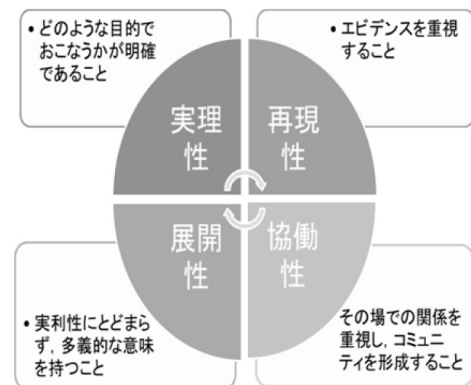


図1. 第三世代のボディワークの特徴
(斎藤他、2013より作成)

吉田（2013）はボディワークとしてのシステムの身体技法を取り入れたSST（Social Skills training；以下SSTと略）を小・中学校に実践し、リラクゼーションと怒りのコントロールについての一定の結果を得ている。また、大学の体育の講義の一部にシステムの身体技法を取り入れた小山（2013）は、システムの教育的価値として（1）人間理解・自己理解を促す活動、（2）教材、（3）人間形成・人格形成を促す活動、（4）ストレスマネジメントのための手法を学ぶ活動の4点を指摘している。

このようにボディワークの効果を検討した先行研究の問題点として、それが「文脈を無視したプログラムの効果研究」になっている点があげられる（吉田、2013）。吉田（2013）は「プログラムがどのような原理とファシリテートの特徴を持って、どのような場の構造のもとで運営されているか」を問わないで、プログラムを純粋に独立変数と見なすことの生態学的妥当性について疑問を呈している。換言すれば、実践されるワークの機能研究の前提として、プログラムを実践する「場」の構造とファシリテーションの特徴の把握が行なわれるべきとの主張である。同じプログラムをおこなうにしても、それが上下関係の明確な指導性の強い構造を持った場でおこなわれるケースと、参加者の自主性と相互の対等性が保証された構造でおこなわれるケースとでは、プログラムが参加者に与える影響が異なる可能性が高

1 現在まで日本にはないものの、海外で見られるシステムの活動としては5領域以外に「暴動などへの対処」と言った紛争地域の心理学的研究や「障がいのある人のコミュニケーションの質の向上」に応用されている。

い。

この視点をシステムに当てはめると、そもそもシステムは先行研究が大変少ないことに加え、武術から生まれた経緯もあり、経験や参加者の対等性、省察的な思考を重視するワークショップ（高尾、2011）というよりも、上下関係や作法に厳しい指導的な練習を前提としたプログラムの効果研究としてシステムの活動が理解されてしまう可能性も否定できない。

しかし、システムのための構造化の原理は端的には「No Belts or Uniforms: No Katas or Stances: No Formalities or Rituals. Real, Practical, and Exciting Training」（訳「ベルトやユニフォームは必要ありません。型や構えもありません。形式ばった作法や慣習もありません。リアルで実戦的でとても楽しいトレーニングができます」）というシステムトロン本部の標語が示すように、参加者の対等性が保証され、決められた強制的な行為や動きはなく、その人らしい動きが全ての場面で尊重されている。

以上のようにまとめると、システム親子クラス参加者の学びに関する質的研究をおこなう前提として、システム親子クラスとはどのような構造を持ち、どのような運営がなされており、インストラクターはどのようなファシリテートをおこなっているのかを検証する必要がある。これは、システム親子クラスと言う「場」の分析と言える。親子クラスが参加者に与える機能研究はこうした場の検討を踏まえておこなわれるべきだろう。

2. 目的

システム親子クラスが参加者に与える影響を考察する前提として、システムがおこなわれる場の研究がなされていない。システムの原理を考えるならば、システムは上下関係が明確で強い指導性が前提とされる場の構造とは真逆の構造を持っている。可能な限り対等な関係性のもと、その人らしい行為の自発的な発現のファシリテート機能を「ワークショップ性」と呼ぶならば、「システムはワークショップとしての要因を満たしており、そのような場だからこそ、システム独特の機能が心身に生じる」との仮説が考えられる。こうした仮説を検証するためには、システムがおこなわれる場の構造とファシリテートの特徴を検証する必要がある。

そこで本研究の目的は、システム親子クラスが参

加者に与える影響を検証する前提として、システム親子クラスを「ワークショップ」として見る仮説に基づき、その場の構造とファシリテートの特徴を質的に検証する。

3. 方法

3-1. 調査協力者と実施期間

調査協力者は親子クラスのシステム公認インストラクター2名に実施した。

実施日は2013年1月～2月であった。インストラクター2名に対し、1人あたり60分の半構造化面接をおこなった。また、2013年1月に2回、親子クラスに参加し、参与観察をおこなった。

3-2. 調査項目と分析方法

調査項目は「システム親子クラスの設立の経緯」に関して1～4、「ワークショップの構造とファシリテートの特徴」について5～12、「その他」について13～16であった。質問項目を表1に示す。システムの定義について確認したのち、半構造化面接が行われた。本研究におけるシステムの定義を表2に示す。

表1 インストラクターへの半構造化面接

質問カテゴリー	項目
1. 親子クラスができる経緯	1. 親子クラスができるまでの経緯を教えてください。
	2. システムは、“今の日本の子どもたちの身体性やコミュニケーションを高めるのに最適だと思われる”という部分について、詳しく教えてください。
	3. 実際に日本で親子クラスをはじめてみて、新しい目的や、やってみて新しくわかったことはありますか。
	4. おとなのクラスと違って、子どもへシステムをやるときに、気をつけていることはなんですか。
2. ワorkshopの構造とファシリテートの特徴	5. 親子クラスのインストラクターとして、運営で気をつけていることや、難しいなと感じていることはありますか。
	6. 親子クラスを行なうなかで、インストラクターとして、子どもの身体性や親子のコミュニケーションが変化した事例を教えてください。

2. ワークショップの構造とファシリテーターの特徴	7. 毎回のプログラムの内容は決まっていますか？それとも、その日きた相手に合わせて、柔軟に変化させますか。
	8. 1年間を通じた目標をたてていますか？それとも、そのときどきで集まったメンバーから生まれた流れを重視していますか。
	9. インストラクターとして教えていらっしゃると思いますが、システムのセミナーを受講すると、ワザだけではなく各人が気づいたことをファシリテートしていると思うのですが、これはシステムの特徴と考えていいですか。
	10. 特に、ファシリテーターとして、各人の気づきを促すための工夫はありますか。
	11. 最後に全員で気づきや感想を共有化しますか？その共有化するねらいや意味をおしえてください。
	12. システムは他の武術と違い、帯や強い上下関係がない点に特徴がありますね。それは、なぜですか。
3. その他	13. 海外のキッズクラスについて、教えてください。
	14. あなたのファシリテーションは、海外のインストラクターと同じですか。
	15. 親子クラスで、印象に残っている人は誰ですか。
	16. システムキッズのメニュー、種類を教えてください。

表2 システムの定義

<p>システムの定義</p> <p>「現在普及しているシステムの原型が確立したのは、トロント本部の設立年である1993年と言える。システムとは、10世紀にまでさかのぼることができるロシアの伝統武術と健康法をミカエル・リャブコが新たに体系化した現代の武術である。ロシア正教の影響を受けたシステムは、身体の生理学的機能を高めるだけではなく、「破壊の否定」という価値を根幹として、人間の身体的側面、心理的側面、スピリチュアル的側面を高め、自己への気づきを深める方法でもある。身体技法としてシステムは「呼吸」「リラックス」「姿勢」「動き続ける」の4つを原則としており、対人関係においては「コネクション」と呼ばれるつながり方を重視している」。</p>
--

得られた結果について、この分野に詳しい臨床心理士2名と大学院生1名によりKJ法によるカテゴリー化がおこなわれた。

4. 結果

4-1. システム親子クラスの場の分析

半構造化面接の回答について、KJ法をおこなった。その結果、「自主的な動きの尊重」、「きめられた動き・動作からの解放」「身体の成功体験」「母親コミュニティの質の向上(協働性)」などがカテゴリー化された。

子どもクラスの特徴としてはおとなクラスとは大きく異なり、「飽きさせない工夫」と「怪我をさせない」を前提に「その日の動き・状態から始める」「プログラムをその場で、即興でつくる」「動きの部品をためる」「勝手に入ってくる(子どもがやり始める)動きが学びになる」が中心となる。ここにはシステムが持つカリキュラムやプログラムへの特徴的な態度が示されている。

今ここでの子どもたちの変化を見ながら母親は会話を始め、「触れ合う機会」を核として身体を通じたコミュニケーションをおこなう。すると、「システムだけ」で個人が変わるのではなく、共同体として、全体がポジティブに変化してくる。

こうしたプログラムの計画は、当日も年間を通じたものも「ない」。これは原理的に立てられないものであり、システムの学びにおいても重視されている原理である(現実には予め決められたように相手は動いてくれないため)。一方、省察的思考を重視しているのは明らかで、その理由は「参加者個人と、参加者同士の気づきを促さないと身につかない」からであるという。これは「その場での関係性を重視し、コミュニティのダイナミクスを学びに反映させている」具体例といえる。

またこの「予め定められたプログラムを実施するのではなく、その場での動きからシステムの動きを生み出していく」原理は、一部の教条的な武道の教授方法とは異なるシステムの特徴と言える。少なくともその人の気づきを共有化し、深めあうことを技術論として(そうでないとシステムの動きが身につかないものとして)指摘している点に留意すべきである。

4-2. ファシリテーションの特徴とドリルの内容

親子クラスにおけるファシリテーターの特徴として「本来できることをできるようにしていただく」という視点が指摘できる。何かを教え込み、本来ない能力や技能をつけたすのではなく、その子どもや親

子が持っているそもそもの姿、すなわち「できること」をそれが現象化するようにするだけというアプローチは、自然発生している子どもの行為からファシリテートを始め、いつの間にかシステムの動きがアフォード (afford) される方向性を示している。親子クラスは常にシステムの動きを自発的に生成させる原理に貫かれており、終始一貫、笑顔が絶えずに行なわれている。この笑顔はゲーム性にも通じており、行為することへの恐怖感を減じている。

参与観察から得られたシステム親子クラスの内容を表3に示す。

表3 システム親子クラスのアクティビティ

アクティビティの要素	その要素を取り入れた応用
1. 手	2人組で向かい合い、手の甲を上にして、隙間をあけて重ねる。下に手がある方が、相手に気づかれないように、相手の手の甲に触れる。
	おとなの腕に、カバンのように腕や足でぶら下がる。
2. ジャンプ	積み上げた正方形のマットからジャンプする。高さの調節が可能である。
	ジャンプして、インストラクターの手をタッチする。
	ジャンプして、インストラクターの腕にぶら下がる。
3. レスリング	ジャンプして、着地時にでんぐり返しをする。
	おとなが子どもの上に乗っかり、子どもが脱出し、おとなの上に乗っかる。
4. マット	よつばいになったおとなの上に、子どもが乗る。おとなは動き回り、子どもは落ちないようにしがみつく。
	マットを地面と平行にもって、円を描くように腕を振る。だんだんと地面に近づけ、子どもたちはマットにあたらないように、しゃがんだり、うつぶせたりする。
5. 逆立ち	地面と垂直に持ち、上から垂直に落とす。あたらないように避ける。前向き、後ろ向きでやってみる。
	おとなが補助しながら、逆立ちをする。
	おとなが補助しながら、逆立ちの状態から、腹を天井に向けて、ブリッジの状態になる。
	おとなが補助しながら、逆立ちの状態から、腹を天井に向けて、ブリッジの状態になり、そこから起き上がる。

5. 逆立ち	側転をする。
	手押しぐるまをする。
6. 走る	走っている子どもを、おとなはマットを壁に見立てて、追い詰める。子どもは捕まると、マットの壁に取り囲まれる。
	走っている子どもを、おとなは捕まえて子どもを下にして、うつ伏せる。子どもは、その状態から脱出する。
7. 腕立て伏せ	腕立て伏せの状態、脚を挙げて、両足の裏を一度合わせる。
	腕立て伏せの状態、一度拍手をする。
	腕立て伏せの状態、ジャンプする。
8. マッサージ	腕立て伏せの状態から、身体を反転させ、仰向けになる。
	ハンバーグのつくり方に見立てて、身体をマッサージする。

5. 考察

5-1. 親子クラスの経緯について

親子クラスが誕生した経緯は、インストラクター自身に子どもができたことと、インストラクターのもとでシステムをやっていた女性が出産を経て、「母親でも運動できる環境がほしい」という要望からであった。今回の調査対象であった親子クラスの参加者は、インストラクターの家族ともかかわりが多い。それは幼稚園の保護者仲間というつながりや、地縁的なつながりがあるメンバーであり、その意味では地域の社会資源を利用してシステム親子クラスは出発している。

ソーシャルキャピタルの凝集性が高まり、拡大する志向性のもとでシステム親子クラスが展開していることは斎藤他 (2013) が指摘する協働性の重視にも通じるシステム親子クラスの基本的性格である。なお本研究では参加者の声を聞けなかったことは本研究の限界である。参加者がどういった目的でこのクラスに参加しているのかについて追試が望まれる。

5-2. ワークショップの構造とファシリテートの特徴

調査対象者であったインストラクターは、親子クラスの他に、おとなを対象としたクラスを数多くおこなっている。そんなインストラクターであっても、親子クラスは「最初は本当に苦労しました」と語っている。子どもはクラス開始当初から自分の意

思で参加しているわけではない。インタビューによれば、親子クラス開始当初は、多くの子どもは2、3歳であり、保護者に主導されて、システム親子クラスは生まれている。しかし、そのことは子どもの自主性を損ねていることを意味しない。2、3歳の年齢の子どもだからこそ、その動きを強制することは不可能であり、自主性を尊重しなければクラスが継続しない。

では、具体的なファシリテートの特徴とはどのようなものか。インストラクターは部屋に入ってきた子どもをよく観察し、その日の子どもの動きと状態を自由に尊重する。例えば、子どもがその日はかけっこをして遊んでいたとしたら、それを尊重し、強制的に座らせることはしない（または、座らせることはできない）。決められたプログラムをおこなうために子どもたちを座らせて、号令とともにそれを開始することはない。その日の子どもの動きに合わせて、インストラクターは少しずつ子どもの動きにシステムの要素を加えていく。例えば、走っている子どもたちに対してインストラクターはハイタッチできる位置に手を伸ばす。すると、子どもは支持されるでもなく、その手にタッチしていく。

このようにしてシステムの原則である「触れ合う」が子どもたちの自然な「かけっこ」という行為に付加されていく。こうした流れの中で保護者も手を伸ばせば、インストラクターの行為を媒介にして、親子のハイタッチがアフォードされ、「親子が触れ合う経験」がクラス全体で共有化される。こうしたファシリテートは親子クラスで一貫している。

このようにプログラムを柔軟に生成するファシリテーションは、システムの動きの本質が即興的であり、一部の武道で強調されるような「型」がないという原理と関連しているだろう。決まった型に従って動くのではなく、また決まった「型」を経てから自在に動くことが志向されるのでもなく、当初からその状況に最も相応しく動く、または動けるようになる身体や対人関係がファシリテートされている点にシステムの特徴がある。状況は常に変化し、相手は望むように動くとは限らない。したがって、ある状況やある動きにだけ対応できる「定められた動き」は実際的ではない。同様に、ある人にとっては適応的²な動きが別の人には適応的な動きにはなら

ないこともありえる。

「最も実際の動き」とは、ある状況の中で最も自分らしく原則を満たす動きが生みだされた時に生じるのだろう。それは「状況における最適解を個人的に生成する経験からの学び」であり、今日の公教育の中でおこなわれるシステムの教育的意義（吉田、2013）にも通じている。インストラクターがシステム親子クラスのファシリテーションでおこなっていることも同様である。その日の子どもの動きに合わせて最もその状況にふさわしいシステムの原則に沿った行為を、その場で自発的に生成するようなファシリテートが実践されている。武術においても親子クラスにおいても共通する、こうした自律的組織化の性質はシステムの本質の一部と考えられる。

本研究ではこの性質を「即興性」(improvisation)と表現する。システムは本質的に即興的な武術であり、ボディワークであり、ワークショップである。そのような場から生まれる身体も動きも親子関係も、即興的な行為がより可能となるような志向性を持つだろう。

システム親子クラスは、こうした「その時にしか存在しない動きがシステムの動きとなるようにファシリテートされながら、参加者全員が共有する経験からの学び」を重視している。これは高尾（2011）が指摘するワークショップの条件の「経験の重視」に相当しているだろう。また形式のないシステムだが、例外は世界中のどのクラスも個人的な感想をシェアする時間が持たれている。これワークショップの条件である「省察的思考の重視」（高尾、2011）に相当する。

高尾（2010）は即興演劇の代表的実践家であるKeith Johnstone（1933-）のワークショップの特徴を①カリキュラムの即興性②教師の自然発生的な態度と間接的な支援③教師と生徒関係のステータスの変動性④恐怖に自分を慣らしながら学ぶ段階的な姿勢の4点にまとめているが、これらはほぼすべてシステム親子クラスの実践に合致している。システム親子クラスはワークショップの構造を持つと結論できる。

2 「適応的」という概念の定義には議論の余地があるが、ここでは「結果として適応できる」との意味を含蓄している。決められたやり方に従うことではなく、「結果としてうまくいく」「結果として生き残ることができる」行為や動作が最も適応的である。

5-3. システムの場の構造とファシリテートの特徴を支えるもの—ヒエラルキーのない思想—

システムの場の構造とファシリテートの特徴を支える根本的な哲学とはどのようなものだろうか。インストラクターの回答にはリャブコの娘であるアーニャのエピソードがあった。アーニャはシステムキッズクラスの第一世代と言える。そのアーニャが高校生になり、アーニャと同世代の友人たちと会ったことが印象に残り、自身の子どもにもシステムをやって、彼女たちのように育ててほしいという意見が見受けられた。北川氏のインタビューにもその一端がうかがえるが、システムのインストラクターはほとんどみな、創始者のリャブコの指導力と思想に共鳴している。換言すると、リャブコの思想と技法が現在のシステムの「場」を構成する中核的な原理となっているのだろう。システムを理解するとき、リャブコの思想は無視できない。

リャブコがロシア正教の影響を受けていることは知られているが、今回の調査で明らかになった論点として「ヒエラルキーや強制性、上下関係のある役割分担の否定」がある。リャブコが強調しているのは、それぞれが独立していて、それぞれが対等であることである。保護者も子どももそれぞれが尊重されていることの重要性は北川氏も強調していた。これがシステム親子クラスだけの特徴なのか、他のシステムの活動にも当てはまるのか、あるいは身体の動きとしてこの原理がどのように影響しているのかは今後の検討課題である。

5-4. 総合考察

今回の半構造化面接をまとめたものが図2である。図2に従うとシステム親子クラスはインストラクター2名の「子どもとシステムをやってみたい」という個人的な動機に由来するにしても、「母親の運動不足」というニーズと地域の幼稚園に通う母親コミュニティという社会資源の相互依存から生まれ、組織化されたものである。

システムの哲学を背景にして生まれた場の構造は、自発的な動きと参加者の対等性が保証され、省察的思考が共有化されている。

「母親の運動不足の解消」と「きめられた動き・動作からの解放」「(子ども) 身体の成功体験(即興的な動きのストック体験)」「母親コミュニティの関係性の向上」が活動のねらいとされている。インストラクターは、その日の子どもと親の状況を読み取

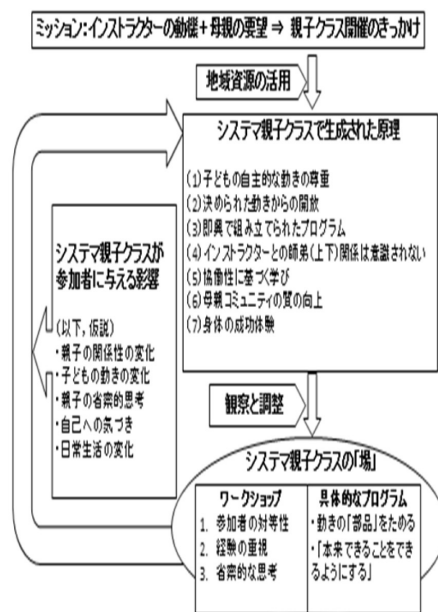


図2. システム親子クラスの構造

り、そこからプログラムを即興的に生成し、展開に応じた調整をしながら、活動を終え、経験を共有化する。

以上のようにまとめると、システムの効果を検討する場合、システムの原理から考えても、プログラムだけが参加者に影響を与えているのではなく、即興的なワークショップとしてのシステム親子クラスの自然発生的な経験が参加者に影響を与えていると理解すべきである。システム親子クラスの効果を検証する場合、プログラムだけを取り出して効果を検証すると、実際におこなわれている経験と矛盾してしまうほど、即興性が高い構造になっている。少なくとも「プログラム」の部分だけを取り出して、感想を求める研究はシステムの全体像を見誤る。

ワークショップとしてのインプロ教育(高尾、2006)が即興的な行為から教育的な学びを得るように、ワークショップとしてのシステムは即興的な身体動作(親子クラスの場合、親子相互の身体的な触れ合い)から親子関係の性質を向上させる経験が蓄積されるのだろう。その具体的な内容については社会性への生態学的接近論(吉田他、2012)と合わせて今後考察を深めたい。

また、筆者のうち斎藤と吉田はシステムのインストラクターとともに公教育の現場で教員を対象としてリラクセーションと感情コントロールをテーマとしたワークショップを行っており(斎藤、2014)、システムは教育領域にも影響を与えつつある。BeghttoとKaufman(2011)が指摘するように、

学校現場のような制約が強い状況でもワークショップ性の高い活動は可能であり、双方向性参加型授業の展開のなかで「統制されたインプロ」(Disciplined Improvisation)として注目されている。教育領域においてシステムがどのような役割を果たしていくかを、ワークショップ性の観点から今後も検討していきたい。

本研究の限界として、実際に参加者がどのような学びを得ているのかが、検証されていない点があげられる。表4では仮説として「親子関係の質的向上」、「子どもの動きの変化(合理的・適応的な身体動作の獲得)」、「親子それぞれに生まれる省察的思考」、「自己への気づき」を想定したが、これ以外にも「感情コントロール」「リラクセーション」などの影響が考えられる。こうした要因は従来のボディワークにおいても指摘されているが、「従来のボディワークにはない他の要因が親子クラスの影響の中にも認められるか」についてはさらに検討する必要があるだろう。

表4 システム親子クラスの学び

親子関係の質的向上
子どもの動きの変化(合理的・適応的な身体動作の獲得)
親子それぞれに生まれる省察的思考
自己への気づき

システム親子クラスにはファシリテーションをおこなう主任インストラクターのほか、1名のインストラクターが参加している。この補助的なインストラクターがシステム親子クラスで果たす機能は本研究では明らかにされていない。仮説としては図2における「観察と調整」のプロセスに関与しているだろう。今後の課題として以上の2点を補う半構造化面接とアクションリサーチを実施し、ワークショップとしてのシステム親子クラスが参加者に与える影響をより詳細に明らかにしたい。

引用文献

- 1) Beghetto, R. A. and Kaufman, J. C.(2011) Teaching for Creativity with Disciplined Improvisation Sawyer, R. K(Edu) 『Structure and Improvisation in Creative Teaching』 CAMBRIDGE UNIVERSITY PRESS.
- 2) 原田奈名子(2012)「ボディワークと、身体技法とソマティクスの語義」『京都女子大学発達教

育学部紀要』第8号, 21-31.

- 3) 石井康智(1997)「ボディワーク」日本健康心理学会(編)『健康心理学辞典』実務教育出版, 261-262.
- 4) 北川貴英(2011)『システム入門-4つの原則が生む, 無限の動きと身体』BABジャパン.
- 5) 厚生労働省(2010)『平成22年度第8回21世紀出生児横断調査』厚生労働省.
- 6) 小山陽平(2013)「ロシア武術システムの教育的価値に関する一考察」『茨城キリスト教大学紀要』第47号, 171-189.
- 7) 斎藤富由起(2014) 発達障害とビジョントレーニング・システム 練馬区立学校支援センター特別支援教育部会 資料.
- 8) 斎藤富由起・廣木道心・守谷賢二・吉田梨乃・小野淳(2013)「特別支援教育における通常学級内のパニック行動対処に関する研究その3-支援介助法の実験的検証-」『千里金蘭大学紀要』第10号, 19-26.
- 9) 斎藤富由起・守谷賢二・吉田梨乃(2013)「ボディワークとしてのシステム-第三世代のボディワーク研究-」斎藤富由起(編)『児童期・思春期のSST』三恵社.
- 10) 高尾隆(2006)『インプロ教育-即興演劇は創造性を育てるか?』フィルムアート社.
- 11) 高尾隆(2011)「ワークショップ」佐藤信(編)『学校という劇場から-演劇教育とワークショップ』論創社, 279-280.
- 12) 吉田梨乃(2013)「ロシア武術『システム』を用いたSSTの効果と意義」『児童期・思春期のSST』三恵社.
- 13) 吉田梨乃・斎藤富由起(2012)「社会性への生態学的接近-社会文化的アプローチ-」斎藤富由起・守谷賢二(編)『児童期・思春期のSST-特別支援教育編-』三恵社, 265-270.

謝辞

本研究をまとめるにあたり、システム東京の北川貴英先生、北川文先生に大変お世話になりました。またシステムの定義を作成するにあたり、モスクワのシステム本部の公認マスターであるKonstantin Komarov先生にシステムの歴史をご教授いただきました。心より感謝申し上げます。