

2022年度の研究進捗・成果報告（今井 貴子）

1) 共生社会を志向する政策デザインの研究動向と実践の研究

✓ 前年度に引き続き、ベーシックインカムを含む現金による所得保障・従来の社会的投資型サービス給付の限界を乗り越える体系的な政策アイデアである「ベーシック・アセット」の検討。

→ベーシックアセットとは、地域密着型包括支援によって、支援を必要とする個人に最適な所得保障+支援サービス+コモンズを社会権として提供する。日本における困窮者自立支援、介護の包括的支援の蓄積が活用される。

◆成果：ラジオ出演などを通じて、共生社会のあり方について解説した。

演習での教育実践を通じて、学生がゼミ論（卒業論文）のテーマとして考察を深めることを促した。

3) 政党間競争から見るリベラル・デモクラシーの現在に関する研究

✓ 前年度に引き続き、多数決型デモクラシーの前提である政権交代のあるデモクラシーにおける政党間競争の条件、とりわけオポジションの機能について再検討した。

✓ 政権交代や緊張感のある政党間競争は、多数決型デモクラシーにおける究極の権力抑制機能であると同時に、政治が民意から離れすぎないようにするサーモスタット機能を果たしてきたことを明らかにした。サーモスタット機能が不全に陥る、すなわち、有権者が政治に幻滅し大規模な無投票層として滞留することが、英国のEU離脱のような政治変動の重要な要因になることを実証的に論じた。政党の責任性と応答性の再考とともに、今日の社会状況に即した包摂的な共生社会を志向する政策デザインを検証、立案することは、デモクラシーの社会的基盤を備えるうえで不可欠であることを確認した。

◆成果：研究会報告、討論、ウェブマガジンへの寄稿などを通じて、研究成果を発表し、研究上の課題の発見と更なる探究に努めた。

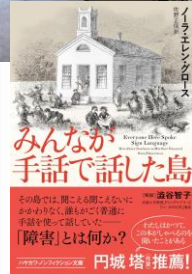
澁谷智子 2022年度 研究成果進捗状況

中高生向けに『ヤングケアラーってなんだろう』、小学生向けに『ヤングケアラーってどういうこと?』を出版した。



久喜市立栗橋南小学校や鶴ヶ島市立西中学校でヤングケアラーに関する授業を行った。

聞こえない親を持つ聞こえる子どもを対象とした中高生コーダワークショップを5回開催した。



『みんなが手話で話した島』の解説を執筆した。



武蔵野市の新春座談会で松下玲子市長などと「未来ある子どもたちが希望を持ち健やかに暮らせるまちづくりに向けて」をテーマに対談。

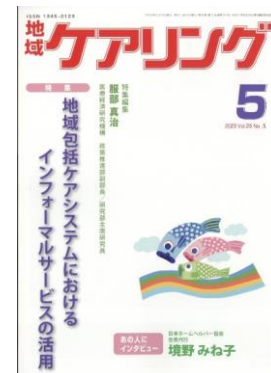


『看護』2022年5月号、『現代思想』2022年11月号でヤングケアラーの特集が生まれ、対談や解説が冒頭で紹介された。



地域共生社会の実現に向けた国内外の社会的処方の実践と リンクワーカーモデルの検証 (渡邊大輔)

- 背景：コミュニティの力を活かした高齢者の支援策をどのように構築するかが課題となる
- そこで、2021年度にイギリスにおける実施したり調査を踏まえ、日本における生活支援のリンクワーカーによる社会的処方モデルを検証した
 - イギリスなどGP制度や家庭医制度をもつ国々はプライマリ・ドクターを熟知する一般化し組みである合理的である
 - 対して日本にはプライマリケアの体制が異なることから、むしろ各自治体と連携して地域包括支援センターや近隣がより政策実現可能性が高い



『地域ケアリング』（2023.5）に社会的処方の総説を執筆

2022年度のおもな成果

- 澤岡詩野・渡邊大輔・中島民恵子・大上真一, 2022, 「日本の都市高齢者の援助行動と被援助志向性：よこはまシニアボランティアポイント制度登録者における検討」『厚生学の指標』69(11):1-7.
- 渡邊大輔, 2022, 「新型コロナウイルス感染症と高齢者の世帯間家族交流」『老年社会科学』44(1):30-36.
- 渡邊大輔, 2023, 「地域コミュニティは社会的処方の要：医師・薬だけに頼らないための社会的資源活用」『地域ケアリング』25(5): 27-33.
- 渡邊大輔, 2022, 「オンライン調査からみた生活支援コーディネーターの現状と抱える課題（シンポジウム「地域包括ケアシステム強化に向けた生活支援コーディネーターへの支援とは?」）」日本老年社会学会第64回大会.
- 渡邊大輔, 2022, 「『生涯学の創出』を事例とした学際的研究の現状と課題（シンポジウム『学際的』な老年学研究のこれまでとこれから：自分の「領域」をどのように越えるのか?）」日本老年社会学会第64回大会.



国内で初めて開催した社会的処方のイベント『社会的処方Expo』に登壇

視覚障がい者の駅ホームからの転落防止： 島式ホーム狭隘部の長軸中央部における触覚マーカの敷設法について

大倉元宏

【目的】

転落防止にはホームドアの設置が極めて有効であるが、すべてのホームへの普及は難しい。そこで、次善の策として島式ホーム長軸中央部へ触覚マーカ（30cm幅の線状ブロック）について検討を続けている。今年度はホーム狭隘部での敷設法を2つの実験を通して検討した。懸念事項はホーム縁端部の内方線付き警告ブロックとの誤認であった。

【実験1】

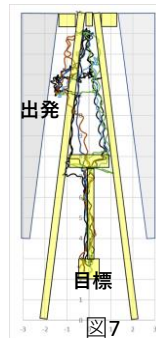
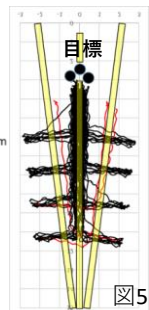
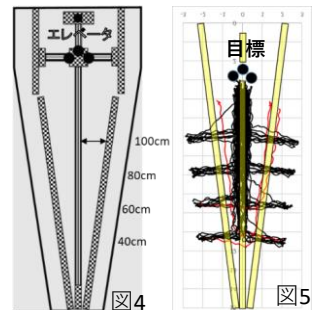
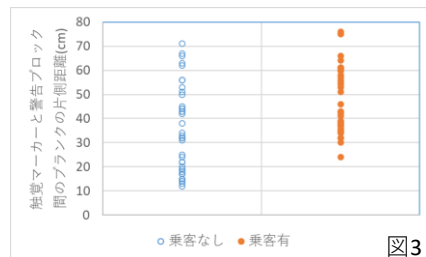
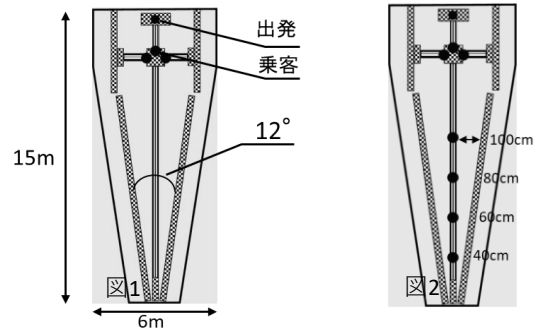
単独歩行が可能な10名の視覚障がい者が参加した。模擬プラットホーム上に図1にみられる狭隘ホームを設営し、ホーム中央部に触覚マーカ、縁端部に内方線付き警告ブロックを設置。まずは長距離移動シナリオ。出発点から直前にいる乗客（空気人形）を指示された方に回避後、触覚マーカに沿って進むことを指示。このとき足を触覚マーカには乗せず、白杖で検知。足もしくは白杖で縁端部の内方線付き警告ブロックを検知したら停止。このときの触覚マーカと内方線に挟まれるブランク部の距離（以下、ブランク距離）を計測。同じことを触覚マーカ上に乗客を配して行った。乗客はブランク距離40、60、80および100cmのところに配置（図2）。結果を図3に示す。触覚マーカ上に乗客が居てもブランク距離80cmを確保すれば、警告ブロックとの誤認の可能性は低い。

次に降車シナリオ。ブランク距離40、60、80および100cmに相当するところに下車後、触覚マーカを利用して目標に向かうことを求めた（図4）。結果を図5に示す。10名の参加者のうち1名において、ブランク距離40と60cmで、触覚マーカではなく、その先の内方線付き警告ブロックに沿って移動した。80cm以上では、全員、触覚マーカに沿って移動できた。ここでも、ブランク距離80cmが目安として示唆された。

【実験2】

ブランク距離80cmを採用して、図6のように中央部に触覚マーカを敷設し、その終点では、両端の内方線付き警告ブロックを2列の警告ブロックで繋いだ。この妥当性を検証する実験を行った。実験参加者は実験1にも参加した8名であった。この配置において、異なる8箇所を出発点とし、目標に向かった。うち6箇所は降車場面、2箇所はホーム上で場所を見失った場面とした。図7に場所を見失った場面として、内方線付き警告ブロックとホーム端の間から出発した際の8名分の歩行軌跡を示す。最も転落の危険性の高い設定であるが、全員自らオリエンテーションを確立し、目標に達した。

【考察】島式ホーム長軸中央部への触覚マーカの設置は、視覚障がい者の転落防止に寄与することが示唆された。ただし、利用者はホームの構造、ホーム上の構築物や点字ブロックの配置について熟知していることが前提となる。



カメラと立体音声を用いた支援システムの開発

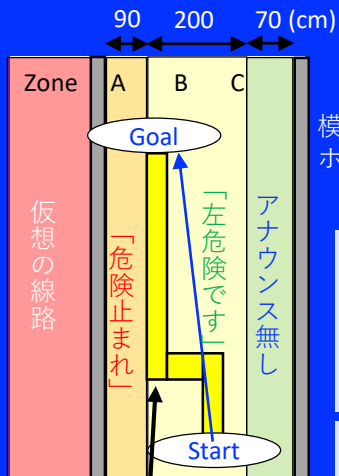
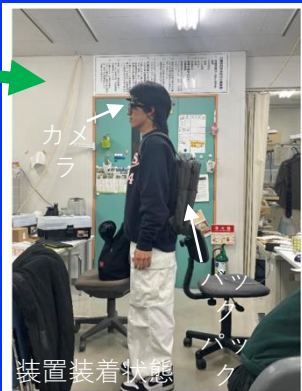
鈴木 誠一

テーマ1. VSLAMを用いた危険位置警告システム

ロボットビジョン (VSLAM) を利用して位置認識し、危険領域に入ったら警告音声を発して危険の存在と位置を知らせる。

ハードウェア

システムは市販のカメラ、イヤホン、CPU、バッテリーで構成。重さ約2.5kgでバックパックに入れて装着できる。



模擬プラットホーム

ソフトウェア

PC上に構築した仮想地図(左) 上に設定した線路を<危険>領域とする。線路からの距離でZoneを分け、危険と位置をアナウンス。

被験者は確実にゾーン認識ができて、安全にゴールにたどり着いた。

テーマ2. AIを用いた周囲の対象認識システム

ロボットビジョン (VSLAM) を利用して位置認識し、危険領域に入ったら警告音声を発して危険の存在と位置を知らせる。

ハードウェア・ソフトウェア

システムは市販のカメラ、イヤホン、CPU、通信機、バッテリーで構成。重さ約1kgでポーチに入る。

カメラ画像をインターネット上のGoogleサバでAI 認識、位置と名前を知らせる。



装置装着状態



イヤホンの提示音声
「トラック、右前方」

市街地での物体認識実験では、車、人、信号などが認識された。方向が示されると回避しやすいことが分かった。

同様に文字認識でお店の看板や駅の案内を認識できた。

危険認識、対象認識の2つのテーマで、視覚聴覚変換補助システム開発と評価を行った。被験者実験の結果から、何れのシステムも対象の位置情報が体感的に加わることで、使いやすさが大きく向上することが示された。