

---

## 発展学習08-1 阻止の随伴性とルール支配行動

---

第8章本文で述べたように、「基本随伴性」と「阻止の随伴性」は、行動した場合としなかった場合の環境変化をセットにして、

●基本随伴性

行動する→直後変化（結果の随伴）

行動しない→無変化

●阻止の随伴性

行動する→無変化（現状を保守）

行動しない→やがて変化（災害、実が熟す）

というように定義することができます。従って、その論理的な組み合わせから、少なくとも形式的には、

1.嫌子出現阻止（強化）

2.好子消失阻止（強化）

3.嫌子消失阻止（弱化的）

4.好子出現阻止（弱化的）

という4通りの阻止の随伴性が存在し、行動を強化または弱化的する可能性が示唆されます。

しかし、仮に、上記1～4のもとで行動が変容したとしても、それだけをもって阻止の随伴性が行動を制御していたという証拠にはなりません。例えば、1の「嫌子出現阻止」は一般には回避行動として広く知られており、さまざまな回避行動の理論により説明が可能です。

阻止の随伴性のいちばんの難点は、行動したからといって環境は変化しない、つまり行動に対して直接的な結果が何も伴わないという点にあります。このような場合の行動変容は第7章で概観した「ルール支配行動」に相当します。実際、

「金を出せ。出さなければ、撃つぞ」

というのは、ルール支配行動で説明したプライアンスに相当しています。

4通りの阻止の随伴性のもとで生じる行動変容が、先行要因と行動と（行動しなかった場合の結果）の関係だけで説明できるならば（予測や影響が確定できるのであれば）それ以上の新しい理論は不要です。しかし、例えば嫌子出現阻止の条件のもとで行動が強化される場合とされにくい場合があって、その違いをうまく説明できないということであるならば、ルール支配行動の理論がどうしても必要となります。

ルール支配行動の章で説明した、プライアンス、トラッキング、オーグメンティングは阻止の随伴性のもとでの行動変容にきわめて有用であるように思われます。