

Česká zemědělská univerzita v Praze

Institut vzdělávání a poradenství



Výroba didaktické pomůcky pro odborné předměty -

Simulátor vodícího psa

Bakalářská práce

Autor práce: Ing. Kateřina Studená

Vedoucí práce: Mgr. Jiří Votava, Ph.D.

2017 ČZU v Praze

PROHLÁŠENÍ

Prohlašuji, že jsem bakalářskou práci na téma: „Výroba didaktické pomůcky pro odborné předměty - Simulátor vodícího psa“ vypracoval/a samostatně a použil/a jen pramenů, které cituji a uvádím v seznamu použitých zdrojů.

Jsem si vědom/a, že odevzdáním bakalářské práce souhlasím s jejím zveřejněním dle zákona č. 111/1998 Sb., o vysokých školách a o změně a doplnění dalších zákonů, ve znění pozdějších předpisů, a to i bez ohledu na výsledek její obhajoby.

Jsem si vědom/a, že moje bakalářská práce bude uložena v elektronické podobě v univerzitní databázi a bude veřejně přístupná k nahlédnutí.

Jsem si vědom/a že, na moji bakalářskou práci se plně vztahuje zákon č. 121/2000 Sb., o právu autorském, o právech souvisejících s právem autorským a o změně některých zákonů, ve znění pozdějších předpisů, především ustanovení § 35 odst. 3 tohoto zákona, tj. o užití tohoto díla.

V Lochách dne: 28. 3. 2017

.....

Kateřina Studená

PODĚKOVÁNÍ

Děkuji panu Mgr. Jiřímu Votavovi, Ph.D., za vedení a rady při zpracování této bakalářské práce.

Dále děkuji žákům III. B. Střední zemědělské školy v Čáslavi za jejich ochotu mi pomoci s testováním simulátoru.

Abstrakt

Bakalářská práce „Vytvoření didaktické pomůcky – simulátor vodícího psa“, se zabývá problematikou výuky chůze s vodícím psem. Podařilo se vytvořit pomůcku, která nahrazuje pohyb vodícího psa. Zvládnutí bezpečné chůze s vodícím psem je pro budoucí cvičitel neocenitelnou zkušeností, bez které se při výcviku vodícího psa neobejde.

Teoretická část je zaměřena na popis didaktických pomůcek, především simulátorů. Dále je v ní popsán simulátor vodícího psa, jeho specifika a postup, jak s ním pracovat a jak s ním seznámit žáky. Také jsou vymezeny potřebné teoretické znalosti z oboru tyflo-rehabilitace.

V praktické části byl proveden ve spolupráci s žáky III. ročníku Střední zemědělské školy v Čáslavi srovnávací úkol, mezi dvěma skupinami žáků, u kterých byly použity rozdílné metody výuky.

Klíčová slova: didaktická pomůcka, simulátor, zrakové postižení, prostorová orientace, vodící pes

Abstract

Bachelor Thesis „Creation of a didactic aid – a guide dog simulator“. The thesis addresses the topic of teaching the ability to walk with a guide dog. An aid that substitutes movement of a guide dog was made.

The ability to cope with safe walking with a guide dog is a priceless experience for future guide dog trainers, an experience that the trainer cannot successfully train a guide dog without. The theoretical part of the thesis focuses on description of didactic aids with emphasis on simulators. Then a guide dog simulator is described with its specifics and ways how to work and get students familiar with it. Necessary theoretical knowledge from the area of Tyflo-rehabilitation is also being defined.

In the practical part, a comparative experiment was made in cooperation with students of the Secondary School of Agriculture in Caslav. The purpose of the experiment was to compare different ways of teaching.

Keywords: didactic aid, simulator, visual impairment, spatial orientation, guide dog

Obsah

1. Úvod.....	7
2. Cíl.....	8
3. Didaktické prostředky.....	8
3.2. Didaktické pomůcky - simulátory.....	10
3.1. Simulátor jako pomůcka pro nevidomé.....	10
3.3. Proč simulátor?.....	11
3.4. Komu simulátor vodícího psa slouží?.....	13
3.5. Teoretické znalosti, než bude student pracovat se simulátorem.....	13
3.6. Kompenzace zraku bílou holí.....	15
3.6.1. Techniky chůze s bílou holí.....	15
3.6.2. Technika kluzně kyvadlová.....	16
3.6.3. Technika kyvadlová.....	16
3.6.4. Technika diagonálně nesené hole.....	16
3.7. Kompenzace zraku při chůzi s vodícím psem.....	17
3.8. Simulátor.....	18
3. 8.1. Náskres a použitý materiál.....	20
3.9. Metodika práce se simulátorem.....	22
3.9.1. Zásady ovládnání pomůcky:.....	22
3.9.2. Práce se simulátorem:.....	23
4. Praktická část.....	27
4.1. Metodika.....	27
4.2. Popis trasy pro srovnávací úkol.....	27
4.3. Výběr respondentů.....	29
4.4. Teoretická hodina.....	30
4.4.1. Použité pomůcky.....	30
4.5. Praktická hodina - chůze respondentů po trase se simulátorem.....	30

4.5.1. Použité pomůcky.....	30
4.5.2. Bezpečnost na trase.....	31
4.6. Srovnávací úkol	32
4.7. Vyhodnocení.....	32
4.8. Výsledky a analýza chyb v popisu trasy.....	36
5. Závěr	37
6. Použitá literatura:.....	39

1. Úvod

Součástí výuky oboru kynologie na střední zemědělské škole je výcvik psů pro osoby se zdravotním postižením, v tomto případě se zrakovým postižením. Vodící pes je uznanou kompenzační pomůckou značné hodnoty a lidem s postižením na jeho zakoupení přispívá Úřad práce. Vzhledem k tomu, že se jedná o práci s živými zvířaty, není přípustné, aby studenti v rámci svého vzdělávání působili utrpení jinému živému tvorovi a učili se všichni na nějakém vodícím psovi. A utrpením by vodění mnoha studentů, kteří se tuto techniku teprve učí, bezpochyby pro psa bylo. Pokud by měl živý vodící pes chodit stejnou trasu opakovaně s celou třídou, jistě by to mělo na jeho psychiku negativní vliv a mohlo by se to odrazit na jeho výkonu při práci s nevidomou osobou.

Studenti ale na druhou stranu potřebují osobní zkušenost, aby byli schopni se vcítit do člověka se zrakovým postižením, aby se naučili reagovat na jeho potřeby a své poznatky byli schopni aplikovat na výcvik vodícího psa. Podobná pomůcka jménem Dog Sim se používá jako učební pomůcka pro žadatele o vodícího psa. Je však velmi nákladná a tak vznikla myšlenka vytvořit simulátor vodícího psa jako didaktickou pomůcku pro potřeby studentů. A to nejprve České zemědělské university v Praze a po té i se začala používat i na Střední zemědělské škole v Čáslavi.

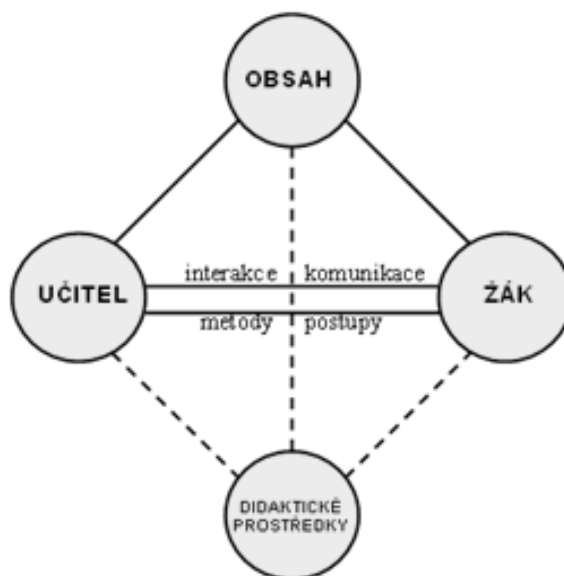
2. Cíl

Cílem práce je představit didaktickou pomůcku – Simulátor vodícího psa a ověřit její přínos pro studenty oboru kynologie Střední zemědělské školy v Čáslavi. Ve třetím ročníku se žáci zabývají praktickým výcvikem vlastních psů, aby v budoucnu mohli najít uplatnění v kynologických sportech a profesích. Jednou z mnoha profesí je i výcvik psů pro osoby s postižením. Psi jako pomocníci nevidomých a slabozrakých lidí pracují již stovky let. Porozumět problematice a naučit se více o výcviku vodících psů je klíčem k úspěšnému výcviku. Chůze se simulátorem je jediná možnost, jak žákům zprostředkovat jedinečnou zkušenost chůze s vodícím psem. Mohou díky ní lépe pochopit potřeby osob se zrakovým postižením a vcítit se do jejich situace. Získané zkušenosti jim pomohou při výcviku psů.

3. Didaktické prostředky

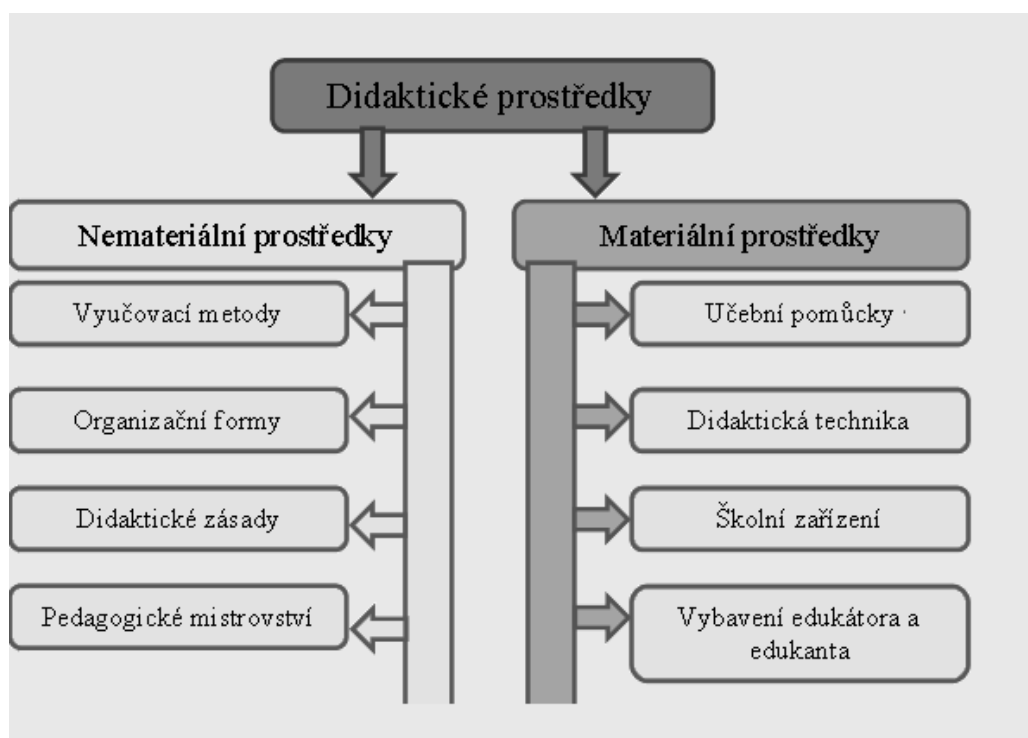
Co jsou vlastně didaktické prostředky? Obecně lze říci, že je to vše, co pomáhá dosáhnout cílů vzdělávacího procesu. V historii se do didaktických prostředků řadily veškeré vědomosti a dovednosti, které se používaly k osvojení učiva, různé formy a metody, komunikační prostředky a pomůcky materiálně technického charakteru. (Kouba a kol., 1995).

Maňák (2003) doslova uvádí: *„Předměty a jevy sloužící k dosažení vytyčených cílů. Prostředky v širokém smyslu zahrnují vše, co vede ke splnění výchovně vzdělávacích cílů. Zajišťují, podmiňují a zefektivňují průběh vyučovacího procesu.“*



Obrázek č. 1. Grafické znázornění výuky dle Maňáka (2003)

Didaktické prostředky je tedy možné rozdělit na nemateriálové a materiálové. Oba jsou nedílnou součástí výuky k naplňování výchovných a vzdělávacích cílů.



Obrázek č. 2. Systém didaktických prostředků (Obst a Kalhous, 2000)

3.2. Didaktické pomůcky - simulátory

K dosažení výchovných a vzdělávacích cílů využívá učitel různých předmětů, které u žáků a studentů rozvíjí logické myšlení, manuální schopnosti, rozvíjí paměť, udržují pozornost a zájem žáků a motivují je k činnosti. Celkově zvyšují efektivitu školní práce. Říkají se jim didaktické pomůcky. Jednou z těchto pomůcek může být i simulátor.

Pojmem simulátor se obecně míní něco, co umožňuje evokovat co nejrealističtější napodobení nějaké činnosti, mnohdy zábavnou formou. Simulátory jsou zcela jedinečnou didaktickou pomůckou, neboť naplňují staré krédo Jana Ámose Komenského "*Schola Ludus*" (škola hrou). Ano většinu žáků tento způsob výuky baví, neboť berou to jako výzvu, zda se jim podaří na simulátoru uspět. Všichni si dokážeme představit anebo jsme sami někdy vyzkoušeli jaká je simulace například jízdy v automobilu či létání v letadle pomocí počítače. Chůze se simulátorem vodícího psa je však mnohem reálnější a názornější, přesně v duchu zlatého pravidla: „*Proto budiž učitelům zlatým pravidlem, aby všecko bylo předváděno smyslům, kolika možno. Tudiž věci viditelné zraku, slyšitelné sluchu, vonné čichu, chutnatelné chuti a hmatatelné hmatu; a může-li něco býti vnímáno najednou více smysly, budiž to předváděno více smyslům,...*“ (Komenský, 1956).

3.1. Simulátor jako pomůcka pro nevidomé

Vzorem se stal belgický Dog Sim, který byl představen na konferenci ADEu v roce 2007 jako pomůcka pro přípravu nevidomých žadatelů o vodícího psa, aby získali potřebné dovednosti dříve, než se začnou sevíčovat se svým čtyřnohým pomocníkem. Cena DogSimu je 990,- €. DogSim byl vynalezen mezi léty 2000-2002 panem Peterem Lasaromsnem, který byl v té době instruktorem školy vodících psů KNGF Geleidehonden, Royal Dutch Guide Dog nadace. (<http://dogsim.com/>)



Obrázek č. 3 – belgický DogSim

Důvodem pro využívání simulátoru vodícího psa ještě před tím, než nevidomá osoba vydá do ulic se svým psem, je právě nacvičení orientace a mobility osoby pod přímým dohledem trenéra. Ten simuluje chování vodícího psa, bez toho aby pes byl maten počátečními chybami ze strany nevidomé osoby. Tak si může v klidu osvojit potřebné dovednosti, jako je například povelová technika, orientace či možnosti a schopnosti vodícího psa. Díky simulátoru je omezena míra stresu na minimum, a to jak pro vedenou osobu, tak pro vodícího psa.

3.3. Proč simulátor?

Důvodem, proč je lepší využívat simulátor, a ne třeba dobře zpracované video, je, že člověk si zapamatuje 20 % z toho, co slyší, 30 % z toho, co vidí, 80 % z toho co sám formuluje a dokonce 90 % z toho, co sám udělá, uvádí Maňák (2003). „*Co slyším, to zapomenu. Co vidím, si pamatuji. Co si vyzkouším, tomu rozumím.*“ napsal již před téměř patnácti sty lety Konfucius čínský filozof, sociální politik a státník. Proto jsou simulátory tak důležitou didaktickou pomůckou v mnoha oborech jako je letectví nebo lékařství.

(Maňák 2003) rozděluje učební pomůcky podle:

a) vztahu pomůcek k zprostředkované skutečnosti:

- reálné jevy a předměty,
- věrné zobrazení skutečnosti,
- pozměněné zobrazení skutečnosti,
- znakové zobrazení skutečnosti.

b) hlediska jejich vývoje:

- předstrojové pomůcky,
- pomůcky spojené s vynálezem knihtisku,
- pomůcky zefektivňující lidské smysly,
- pomůcky umožňující komunikaci člověka se strojem.

Dle tohoto rozdělení lze simulátor vodícího psa zařadit jako pomůcku, která poměrně věrně zobrazuje skutečnost a zároveň zefektivňuje lidské smysly.

V tomto případě jsou žáci a studenti při práci se simulátorem zbaveni svého nejdůležitějšího smyslu – tedy zraku a to „klapkami“ přes oči. Ačkoliv jsou ujištěni, že jim nehrozí nebezpečí, zažijí skutečné obavy, z toho, jaké je to vstoupit do neznáma. Jsou odkázáni na své ostatní smysly – sluch a hmat.

Sluch pomáhá v prostorové orientaci více než bychom očekávali. Pomocí sluchu zjistíme, zda se blíží automobil, že brzdí tramvaj v zastávce, že ve škole, kterou míváme, právě začala přestávka. Sluch pomáhá získávat potřebné informace o okolním světě (Kavalírová, 2012).

Hmat je dalším kompenzačním smyslem. Není to jen hmat rukou, tak jak ho běžně vnímáme. Nohama vnímáme terén, po kterém jdeme, nebo plastické vodící linie, které navádějí nevidomé k přechodu nebo je můžeme najít v metru. Speciální hmatová pomůcka je bílá hůl. Hmat bílé hole je nezbytnou pomůckou zrakově postižených. Právě její pomocí získávají nezbytné informace o tom, co je při chůzi bezprostředně před nimi.

Je to nejen ztráta zraku a využívání zbylých smyslů, ale především se studenti musí vyrovnat s tím, že budou naprosto důvěřovat druhé osobě, tedy zpravidla učiteli, který má ve své moci vodící tyč simulátoru, kterou určuje jeho pohyb.

Při rozvíjení smyslového vnímání u nevidomých nedochází z fyziologického hlediska k žádným změnám. Psychologická stránka vnímání má však některá specifika. Pro usnadnění pohybu osob se zrakovým postižením jsou komunikace opatřeny bezpečnostními prvky – jako jsou například plastické signální pásy a vodící linie v metru, na vlakových nástupištích, na přechodech pro chodce. Také výkopy a staveniště musí být označeny a zabezpečeny tak, tak nebyly ohroženy osoby s omezenou schopností pohybu nebo orientace (Šestáková, 2010).

3.4. Komu simulátor vodícího psa slouží?

Primárně je ve školství pomůcka využívána pro studenty kynologie a zoorehabilitace, kteří jsou potencionální budoucí generací cvičitelů vodících psů. Musí k takové práci znát veškeré potřeby svých budoucích klientů a zároveň musí být schopni vytvořit vhodnou metodiku pro výcvik psa.

Další skupinou, která by mohla ocenit, tuto pomůcku jsou studenti oboru tyflopédie, budoucí instruktoři prostorové orientace nevidomých. Velmi mnoho prostoru je věnováno prostorové orientaci nevidomých a chůzi s bílou holí. U chůze s vodícím psem tomu tak není. Dle zkušeností majitelů vodících psů se mnohdy stává, že člověku s vodícím psem nejsou schopni podat relevantní informace o trase, protože nevědí, jaké informace takový člověk potřebuje. Je totiž značný rozdíl v popisu trasy pro chůzi s bílou holí a pro chůzi s vodícím psem.

3.5. Teoretické znalosti, než bude student pracovat se simulátorem

Ještě než si žáci zkusí chůzi se simulátorem vodícího psa, musí zvládnout povelovou techniku, základy chůze s bílou holí, prostorovou orientaci a nácvik některých důležitých dovedností, bez kterých se zrakově postižení neobejdou, bez kterých nejsou mobilní.

Jako mobilita se obecně považuje schopnost pohybu či schopnost se přemísťovat. Jak je tomu u osob se zrakovým postižením? Dvě definice mobility dle Wienera (2006): „*Nevidomý člověk je mobilní, jestliže je schopen shromažďovat a využívat dostatečné informace o svém životním prostředí tak, aby předešel úrazům a aby dosáhl zamýšleného cíle bez větší námahy.*“ Druhá zní „*Nevidomý člověk je mobilní, když je schopen se s využitím naučených technik pohybu a získávání informací bezpečně a jistě přemísťovat v prostoru*“ (Wiener, 2006).

Paměť má pro osoby se zrakovým postižením velký význam, zejména pro usnadnění běžné sebeobsluhy. Je zpravidla lépe rozvinuta než u vidících osob. (Pipeková, 2006). Musí si ve své mysli tvořit mapy tras, které nikdy neviděly, pouze na základě slovní informace. Kromě funkčních dovedností, které se klient může naučit, ale také musí pochopit, že trénink prostorové orientace mu pomáhá se zvýšením bezpečnosti

a zvyšuje jeho nezávislost. Je pochopitelné, že klienti zažívají strach z neznámého. Stres a strach může být motivačním faktorem a může i přispět k dosažení cílů, ale příliš mnoho strachu však může narušit schopnost se učit. Proto je nutné nastolit atmosféru důvěry a bezpečí při výuce. Instruktor prostorové orientace musí klienta podporovat, pomoci identifikovat stresory, postupovat od jednoduchého ke složitějšímu, popřípadě se kdykoliv vrátit k předchozímu kroku, dokud techniku nezvládne. Pro uvolnění stresu je vhodné i využívání relaxačních technik a strategií (Baskett, 2005). Průzkumem bylo zjištěno, že většina škol vodících psů asi 91 % až 100 % požaduje od žadatelů o vodícího psa doložení o absolvování školení prostorové orientace ještě před převzetím vodícího psa. Schopnost zvládat mobilitu je nutná pro správné využívání vodícího psa jako kompenzační pomůcky (Milligan, 1999).

Wiener uvádí, že každý vyšší živočich zbavený zraku má tendence pohybovat se ve spirále. U každého tedy převládá výchylka výrazně k jedné straně. Příčina tohoto jevu zatím nebyla uspokojivě vysvětlena. Do jisté míry pravděpodobně souvisí s lateralitou, do jisté míry může hrát roli i asymetrická funkce vnitřního ucha. To, že si člověk uvědomuje, na kterou stranu se stáčí, je předpokladem pro úspěšný výcvik, který spočívá především ve vědomé eliminaci této odchylky (Wiener, 2006). Z výzkumů vyplývá, že prokazatelné snížení odchylky od směru je nejefektivnější u dětí do 12ti let. Velký důraz je kladen na rozvoj ostatních neporušených smyslů jako je sluch, hmat či schopnost echolokace, jakož i na rozvoj dalších dovedností jako je vynalézavost,

důvtip, duchapřítomnost, přiměřená odvaha (Cratty, 1971). Pro člověka zbaveného zraku je tedy velice důležité zvládnout odhad vzdálenosti a udržení přímého směru.

3.6. Kompenzace zraku bílou holí

Tou úplně nejzákladnější pomůckou, která pomáhá s mapováním terénu je bílá hůl (Kavalírová, 2012). V historii prošla i bílá hůl vývojem. Ze začátku byla její funkce omezena na ochranu před nárazem do nějaké překážky. Až dvacáté století ukázalo potřebu označení nevidomé osoby v souvislosti s rozrůstajícím se dopravním ruchem. Fotograf James Biggs z anglického Bristolu, který přišel o zrak a cítil se ohrožen automobilovým provozem kolem svého domu, si v roce 1921 natírá svoji vycházkovou hůl na bílo, aby se zviditelnil.

Nezávisle na sobě přichází nevidomý Angličan James Biggs v roce 1921 a v roce 1930 Guilly d' Herbemontová francouzská básnička, která pomáhala nevidomým, s návrhem označit nevidomé osoby bílou holí. Na nápad ji přivedli pařížští strážníci, kteří využívali bílou hůl k organizaci dopravy. Pro Herbemontovou není lehké získat publicitu pro tento návrh a tak v roce 1931 nakupuje ze svých vlastních peněz 5 tisíc bílých holí. Z Francie se bílá hůl dostává dál do Evropy, přestože z počátku k tomuto projektu panovala velká nedůvěra. Bílá hůl tak dostává další funkci – signalizační. Zajímavostí je, že kolem roku 1930 se ve Spojených státech experimentovalo s černou holí, ta však nebyla pro řidiče dostatečně viditelná a tak se i ve Spojených státech amerických začala využívat bílá hůl. (Svárovský, 2010). Případně se můžeme setkat s holí červenobílou, která signalizuje, že dotyčná osoba má kromě zrakového postižení ještě postižen sluchové a tudíž nelze spoléhat na to, že například příjezdící automobil uslyší (Lorm, 2016).

3.6.1. Techniky chůze s bílou holí.

Dosud nepřekonanou pomůckou pro získávání hmatových informací je bílá hůl. Má svoji historii, která ji dovedla k dnešním funkcím. Ty jsou určující pro rozdělení holí a jejich konstrukci a také z nich vychází způsoby použití a techniky chůze s holí. Předpokladem pro zvládnutí základních technik je správné držení hole. Při základním držení je rukojeť v dlani, prsty ji obemykají a ukazovák je natažen. Toto držení nabízí

využít plnou délku hole, umožňuje pevnější uchopení, snižuje nebezpečí vyražení hole z ruky. Dalším typem držení je tužkové držení. Hůl je držena v horní třetině mezi palcem, ukazovákem a prostředníkem, který ji podepírá. Toto držení umožňuje jemnější a citlivější pohyby a tím získávání detailnějších informací.

3.6.2. Technika kluzně kyvadlová

Technika kluzně kyvadlová je technikou nejbezpečnější. Dolní konec hole opisuje před tělem oblouk, který přesahuje o 5 – 10 cm šíři ramen. Koncovka je neustále v kontaktu se zemí, po které klouže tzv. pevná koncovka nebo se odvaluje tzv. rotační koncovka. Hůl je v základním držení, pohyb vychází ze zápěstí a je rytmicky sladěn s krokem tak, že koncovka dosahuje krajní polohy oblouku současně s došlápnutím – tedy co krok to jeden oblouk. Výhodou této techniky je, že zachycuje i překážky velmi nízké

a podúrovňové, např. díry v celé šíři průchozího koridoru. Nevýhodou je, že zpomaluje chůzi, nezachycuje překážky v horní polovině těla, zvyšuje opotřebení koncovky a je nevhodná pro hrubé povrchy jako je např. tráva.

3.6.3. Technika kyvadlová

Další je technika kyvadlová, která je obecně nejvyužívanější technikou. Tato technika vychází z techniky kluzně kyvadlové. Hůl se však zvedá 5 — 10 cm nad povrch a koncovka se země dotýká pouze v krajních polohách. Typický zvuk vyvolaný dopady koncovky, je t'ukání, které lze využít k tzv. echolokaci. Výhodou kyvadlové techniky je, že minimalizuje zadržávání koncovky a tím umožňuje rychlou chůzi, umožňuje aktivnější práci se zvukem. Naopak nevýhodou je, že nezachycuje překážky v horní polovině těla, ani překážky velmi nízké či podúrovňové před středem těla.

3.6.4. Technika diagonálně nesené hole

Poslední možností je technika diagonálně nesené hole. Hůl v tužkovém držení je nesená úhlopříčně (diagonálně) tak, aby vykryla prostor před tělem a zviditelnila svého nositele. Využívá se nejčastěji při chůzi se signalizační holí – slabozrací v dopravě, nevidomí v interiéru, při chůzi s průvodcem nebo s vodícím psem. Výhodou

je, že vykřívá horní polovinu těla. Nevýhodné je, že koncovka hole není v pravidelném kontaktu se zemí, technika není vhodná k orientaci (Svárovský, 2010).

3.7. Kompenzace zraku při chůzi s vodícím psem

Způsob chůze po pozemní komunikaci stanoví § 53 Zákon o silničním provozu a platí tedy i pro osoby se zrakovou vadou. V současné době není stanoveno, po které straně chodníku je chodec povinen jít – v minulosti však platilo, že po chodníku se chodí vpravo. Česká legislativa nebere v silničním provozu postroj vodícího psa za označení zrakově postiženého, je potřeba využívat bílou hůl (Zákon č. 361/2000 Sb.).

Chůze po pravé straně chodníků je u osob se zrakovým postižením výhodou, neboť vodící pes v naprosté většině chodí u levé nohy a bílá hůl je tedy držena pravou rukou. Tím pádem neztrácí osoba se zrakovým postižením kontakt s vodící linií a má mnohem lepší přehled o své momentální poloze na trase a také se eliminuje možnost kontaktu nevidomého s překážkou. Jediná situace, kde může být chůze po levé straně výhodou je chůze po krajnici vozovky. Prostor je z hlediska těžce zrakově postižených osob nutno chápat jako soubor nejrůznějších bodů, linií a znaků. Cílem je, aby si zrakově postižený na základě jednotlivých jevů a informací dokázal udělat správnou představu o situaci a dokázal ji správně a adekvátně řešit. Tuto činnost je třeba nacvičovat a rozvíjet (Wiener, 2006).

Osoba se zrakovým postižením využívající jako kompenzační pomůcku vodícího psa, musí být řádně obeznámena s trasou, aby mohla psovi dávat povely pro naučené výkony, které jí pomáhají při chůzi po trase. Proto využívá například vyhledávání různých orientačních bodů, jako jsou přechody pro chodce - zebra, chodníky pro chodce, dveře, schody, lavičky, eskalátory, bankomaty a podobně. Tyto orientační body zpravidla označuje pes zastavením.

Dalšími cviky, které usnadňují pohyb po trase je udržení přímého směru chůze, zrychlení či zpomalení chůze, odbočování vpravo i vlevo, vyvedení z nepřehledné situace. Dále jsou to prvky zajišťující bezpečnost, zejména vyhýbání a označování překážek různého charakteru. Jsou to například terénní nerovnosti, různé předměty stojící v cestě jako cedule, zábradlí či popelnice, ale i překážky až výše hlavy jako větve stromů či lešení. Překážkami mohou být i pohybující se lidé, invalidní vozíky či dětské

kočárky. Nelze-li se překážce bezpečně vyhnout, označuje ji pes zastavením (ČKS, 2011).

3.8. Simulátor

Původní DogSim je pouze vyrobený z trubek. Vyrobit něco takového však bylo mimo mé možnosti. Když simulátor vodící psa, tak proč by nemohl vypadat jako pes?

V nabídce dětských hraček byl houpací pes, který svou velikostí odpovídal normální velikosti běžně využívaných psů. Tohoto psa jsme zakoupili.



Obrázek č. 4. – Houpací pes-hračka pro děti

Obrátila jsem se na kamaráda, který uřízl z houpacího psa houpací konstrukci. Po pozorování mnoha modelů dětských kočárek a také tříkolek s vodící tyčí, jsme vybrali kolečka. Dvě otočná a jedno pevné. Kamarád potom vyrobil konstrukci, na kterou přidělal dopředu dvě otočná a dozadu jedno pevné kolečko. Ke spodní konstrukci přivařil vodící tyč, kterou je možno sundat. Díky možnosti sundání vodící tyče lze se simulátorem lépe manipulovat a lépe ho uskladnit. Na postavu plyšového psa lze nasadit normální vodící postroj s vodičem, stejně jako na živého psa.

Po nasazení „Huga“ do praxe byl zjištěn jeden nedostatek. Tento nemá vliv na funkčnost pomůcky, ale je trochu nepříjemný. Jedná se o to, že kolečka by měla být nějakým způsobem odpružena. V současné době dělá „Hugo“ při pohybu na nerovném povrchu hluk. Možností by mohla být nafukovací kolečka či podobné odpružení jako u dětských kočárků.



Obrázek č. 5. – Simulátor vodícího psa „Hugo“



Obrázek č. 6. – Simulátor vodícího psa „Hugo“ – postroj

3. 8.1. Náskres a použitý materiál

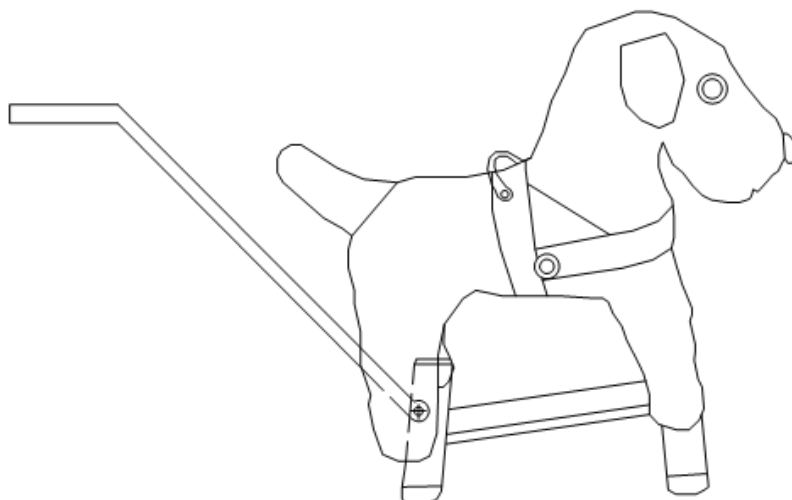
Pracovní postup

- Nařezání hliníkových profilů na potřebné rozměry. (pilka na železo)
- Svaření hliníkových profilů do příslušné konstrukce. (svářečka)
- Nasazení bezpečnostních gumových krytů
- Vyvrtání otvorů pro připevnění transparentních koleček s krytem. (vrtačka)
- Připevnění transportních koleček s krytem za pomoci šroubů a matek. (příslušný klíč)
- Nařezání hliníkové trubky na příslušné délky. (pilka na železo)
- Propojení trubky na příslušný rozměr/potřebu. (použitá propojka)
- Připevnění trubky ke konstrukci za pomoci šroubu
- Příprava otvorů pro posazení makety psa
- Osazení makety psa a zakotvení pomocí šroubů

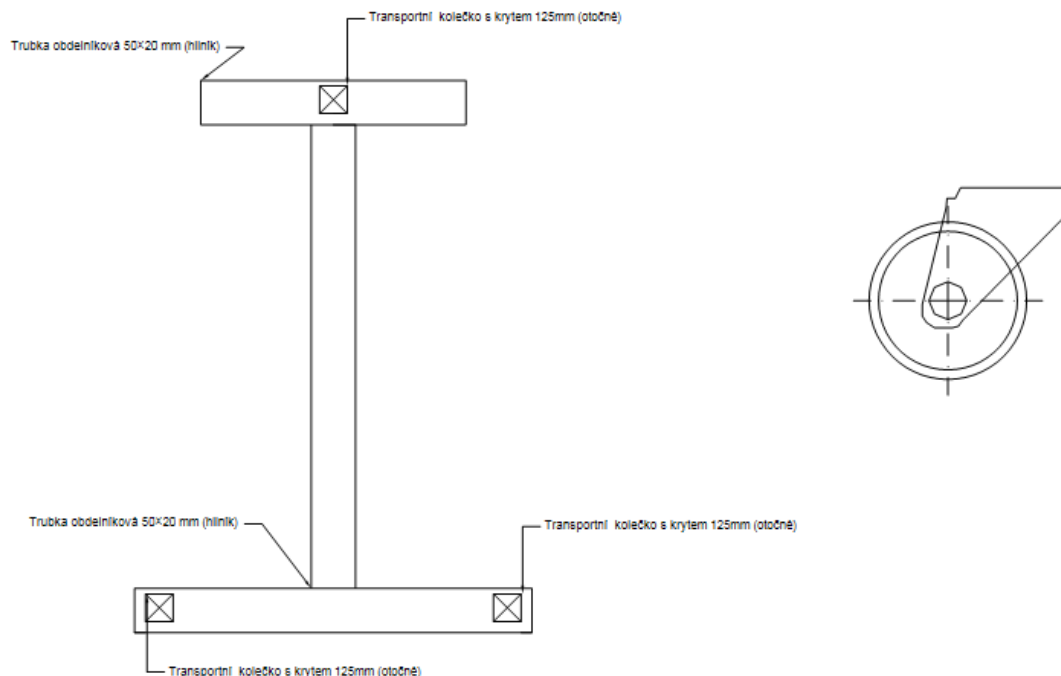
Použitý materiál

Celkem	Rozměry			počet		
	tloušťka	šířka	délka		1 Ks	Celkem
Transportní kolečko s krytem 125 mm- otočné				3	3	791,34
Hliníková trubka obdélníková	50	20	1000	3		204
Hliníková trubka kulatá průměr 25			1000	3	0	237
Šrouby průměr 7×70 mm + matky (balení po 30ks)				15	0	67
Maketa psa				1	0	1560
Postroj pro slepeckého psa				1	0	880
Gumové zarážky do hliníkového profilu	50	20		4	0	136
					0	3875,34

Tabulka č. 1. – Soupis materiálu



Obrázek č. 7. - Nákres simulátoru



Obrázek č. 8. - Konstrukce pod psa

3.9. Metodika práce se simulátorem

Metodika práce se simulátorem vodícího psa je velmi podobná vedení s dětské tříkolky na vodící tyči. Proto také první kroky vedly na dětské hřiště, kde jsem pozorovala rodiče tlačící své ratolesti na tříkolkách a také jsem si zkoušela vozit dětský kočárek s otočnými koly vpředu. Jde o to, si to vyzkoušet, jakým způsobem pomůcka zatáčí a jakou silou je potřeba s ní manipulovat. Není to nic náročného.

3.9.1. Zásady ovládání pomůcky:

- pomůcka se uvádí do pohybu tlakem na vodící tyč
- pro zatočení vpravo se vyvíjí tlak na levou stranu
- pro zatočení vlevo se vyvíjí tlak na pravou stranu
- pro zastavení pomůcky stačí přestat tláčit

- pro označení terénní nerovnosti (například obrubníku) se tlakem na vodící tyč nazdvihnou přední kolečka do požadované výšky a pak se opřou o překážku – stejně jako by vodící pes položil přední tlapy na například na obrubník
- pro zdolání nerovnosti se přední kolečka nazdvihnou do požadované výšky tlakem na vodící tyč směrem dolů, popojede se po zadním kolečku směrem vpřed a následně se tahem směrem nahoru nazdvihne zadní kolečko a tlakem směrem vpřed se dostane na výškovou úroveň překážky a pak se položí na zem (při trošce cviku je celý proces plynulý, stejně jako chůze vodícího psa)

3.9.2. Práce se simulátorem:

Nejvhodnější výukovou metodou pro práci se simulátorem vodícího psa se jeví instruktáž. Je zde kladen velký důraz na postup a zvládnutí jednotlivých činností. Je výukovou metodou, která žákům předkládá vizuální, audiovizuální taktilní a jiné podněty, potřebné pro zvládnutí praktické činnosti. Řadí se mezi názorně- demonstrační výukové metody, které jsou školami hojně využívány zejména v praktických činnostech.(Ouroda, 2000).

Výkladová část seznámí žáky s teoretickými poznatky, které jim pomohou zvládnutí praktické části.

Při praktické části učitel jednotlivé kroky předvádí žákům a upozorňuje je na možná úskalí. Žáci si jednotlivé kroky vyzkouší, v tomto případě je to například používání bílé hole – nejprve pod zrakovou kontrolou a teprve, když žáci získají jistotu, mohou si sami holí zjistit překážky a vodící linie bez použití zraku. Tato činnost je náročná na psychiku a není vůbec jednoduché si nechat zakrýt zrak a poddat se vedení jiné osoby. Teprve, když je žák připraven, je možné pokračovat v tom, aby se nechal vést simulátorem – tedy druhou osobou (učitelem).

Dalším vhodným přípravným cvičením před tím, než se žáci pustí do práce se simulátorem, jsou cviky na odhad vzdálenosti a udržení směru chůze bez zrakové kontroly. Pro toto cvičení je nutné mít dostatečně velkou plochu, nejlépe s rovným nízkým trávníkem. Učitel vytyčí startovní čáru, ze které bude žák vycházet a do vzdálenosti cca 25m umístí značku – nejlépe něco, o co si nemohou žáci ublížit – kus látky či papírovou krabici. Žák si vzdálenost a směr prohlédne a po té si nasadí klapky, které mu zakryjí zrak. Na pokyn učitele se snaží dojít „poslepu“ k určené značce.

Z důvodu zajištění bezpečnosti je žák upozorněn na to, aby v případě, že učitel zavolá slovo „ STOP“, okamžitě přerušil chůzi a sundal si klapky. Žáci si tímto cvičením uvědomí, že udržení zvoleného směru a odhad vzdálenosti bez zrakové kontroly je velice těžkou dovedností. Tyto schopnosti jsou velmi individuální, ale dají se trénovat. Pro ztížení úkolu je možné ještě zařadit další prvek a to sice uděláním dřepu nebo jiného jednoduchého cviku, který jednak rozptýlí žákovu pozornost a jednak rozhybe centrum rovnováhy. Je třeba si uvědomit, že mozkový kmen, který získává informace o poloze těla z především z očí, uší, šije a svalů, má najednou velmi obtížnou úlohu. Oči jsou zakryté, svaly a střední ucho díky tomuto pohybu podávají o poloze těla nepřesné informace. Takto připravení žáci mohou vyzkoušet chůzi se simulátorem vodícího psa.

- pro reálný zážitek má simulátor jméno „Hugo“, stejně jako skutečný pes
- pro reálný zážitek je při práci se simulátorem požadováno od vedené osoby i oslovování, povelování a chválení psa, a to jak slovní pochvalou, tak i kontaktem se simulátorem (pohlazením, stejně jakoby to dělali u skutečného vodícího psa)
- nevidící (vedená) osoba je seznámena s trasou, to znamená, že dostane veškeré informace o tom, kde má odbočit (vzdálenost v metrech), kde jsou orientační body a vodící linie, které si může kdykoliv ověřit bílou hůl
- nevidící osoba si přivolá simulátor psa k levé noze povel „Hugo, k noze“, přičemž osoba ovládající simulátor najede s pomůckou na požadovanou pozici
- * nevidící osoba má v pravé ruce bílou hůl a levou rukou si nahmatá vodič, zaujme postavení vedle simulátoru, a když je připravena k chůzi, dá povel „Hugo, vpřed“, načež osoba ovládající simulátor ho uvede do pohybu v bezpečně pomalém tempu, v pravé ruce má bílou hůl
- důležité je, aby se nevidící osoba poddala vedení vodiče, to znamená, že první jede Hugo, asi tak krok za ním jde vedená osoba a na konci vodící tyče jde osoba ovládající simulátor
- o pohybu simulátoru rozhoduje vedená osoba, osoba ovládající simulátor dbá jejích povelů
- tempo chůze se simulátorem vodícího psa je nutné přizpůsobit tempu chůze vedené osoby, aby se cítila, co nejvíce komfortně, neboť jede-li simulátor příliš rychle, může to u „nevidící“ vedené osoby způsobit obavy nebo paniku,

vhodným povelům pro zpomalení chůze je povel „pomalu“ a naopak pro zrychlení chůze, se používá povel „ jdeme, jdeme“, stejně, jako u živého vodícího psa

- pro zastavení chůze se používá povel „stůj“, tento povel lze použít kdykoliv na trase s výjimkou přecházení vozovky (z důvodů bezpečnosti) a to např. chce-li se vedená osoba vysmrkat, zavázat si tkaničku na botě nebo zvednout zvonící mobilní telefon
- v momentě, kdy má vedená osoba pocit, že má například odbočit, dá povel „Hugo, vpravo“ nebo „ Hugo, doleva“ a osoba ovládající simulátor odbočí při první možné příležitosti v požadovaném směru stejně jako vodící pes (nestane se tedy, že by simulátor odbočil například do trávy nebo keře, ale jde jako vodící pes po cestě či chodníku)
- požaduje-li vedená osoba vyhledání orientačního bodu, dá povel a osoba ovládající simulátor tento bod vyhledá, jestliže je tento orientační bod v dohledu – například „Hugo, hledej přechod“, „Hledej lavičku“ či „Hledej dveře“ a označí ho stejným způsobem jako vodící pes, tedy tím, že se zastaví a vedená osoba použije bílou hůl pro ověření správnosti nalezeného orientačního bodu a pak se vedená osoba sama rozhodne, jak pokračovat v cestě, zda bude přecházet vozovku anebo dá jiný povel (nalezení orientačního bodu může být využito pouze ke kontrole polohy na trase)
- jestliže se na trase vyskytuje překážka, kterou lze obejít, například popelnice, osoba ovládající simulátor navede simulátor tak, aby vedená osoba bezpečně obešla překážku
- jestliže se na trase nachází překážka, kterou nelze bezpečně obejít, osoba ovládající simulátor, jej navede tak, aby překážku označila zastavením. A vedená osoba pomocí bílé hole musí zjistit, o jakou překážku se jedná (například nově vykopaný výkop) a dát povel pro řešení situace – například povel „Hugo, vyved“, přičemž osoba ovládající simulátor se zachová jako skutečný vodící pes, to je například, že vstoupí do vozovky a příkop obejde, při zachování všech zásad pro chůzi s vodícím psem
- vzhledem k tomu, že se didaktická pomůcka pohybuje na kolečkách je možné ji využívat pouze ke zdolání jednoho schodu (například obrubníku směrem do

vozovky i směrem z vozovky nebo k vyhledání schodů), chůze po schodech v obou směrech není z technických důvodů možná

- také pomůcka není vhodná pro chůzi v terénu (po trávě, po hrubém štěrku, polní cestě a podobně)

4. Praktická část

4.1. Metodika

Předmětem praktické části je porovnání výsledků dvou skupin studentů, které budou probírat stejnou látku, tedy princip chůze s vodícím psem, ovšem dvěma odlišnými způsoby.

Jedna skupina bude mít klasický výklad. Žáci budou seznámeni se základy prostorové orientace lidí se zrakovým postižením, bude jim vysvětlen princip chůze s bílou holí a princip chůze s vodícím psem. Pro jejich lepší představu bude výklad doplněn videoprojekcí.

Druhá skupina bude mít výklad, který bude následně doplněn se samostatnou prací se simulátorem vodícího psa. Budou mít možnost si na vlastní kůži vyzkoušet jaké to je, když jsou zbaveni zrakové kontroly.

Obě skupiny po čtrnácti dnech předvedou rozsah svých dovedností tak, že budou vyzvány k tomu, aby popsali zrakově postižené osobě stejný úsek trasy. Z didaktického hlediska je velmi důležité postupovat ve výuce od toho, co je jednoduché, k tomu složitějšímu. Stejně budeme postupovat i při volbě trasy, neboť musíme brát v potaz nezkušenost a také možné obavy vedené osoby.

Předpokládám, že skupina, která bude mít reálný zážitek se simulátorem vodícího psa, si povede o něco lépe, a bude ve splnění tohoto zadání úspěšnější. To proto, že si bude schopna lépe představit, jaké informace jsou skutečně důležité pro nevidomé.

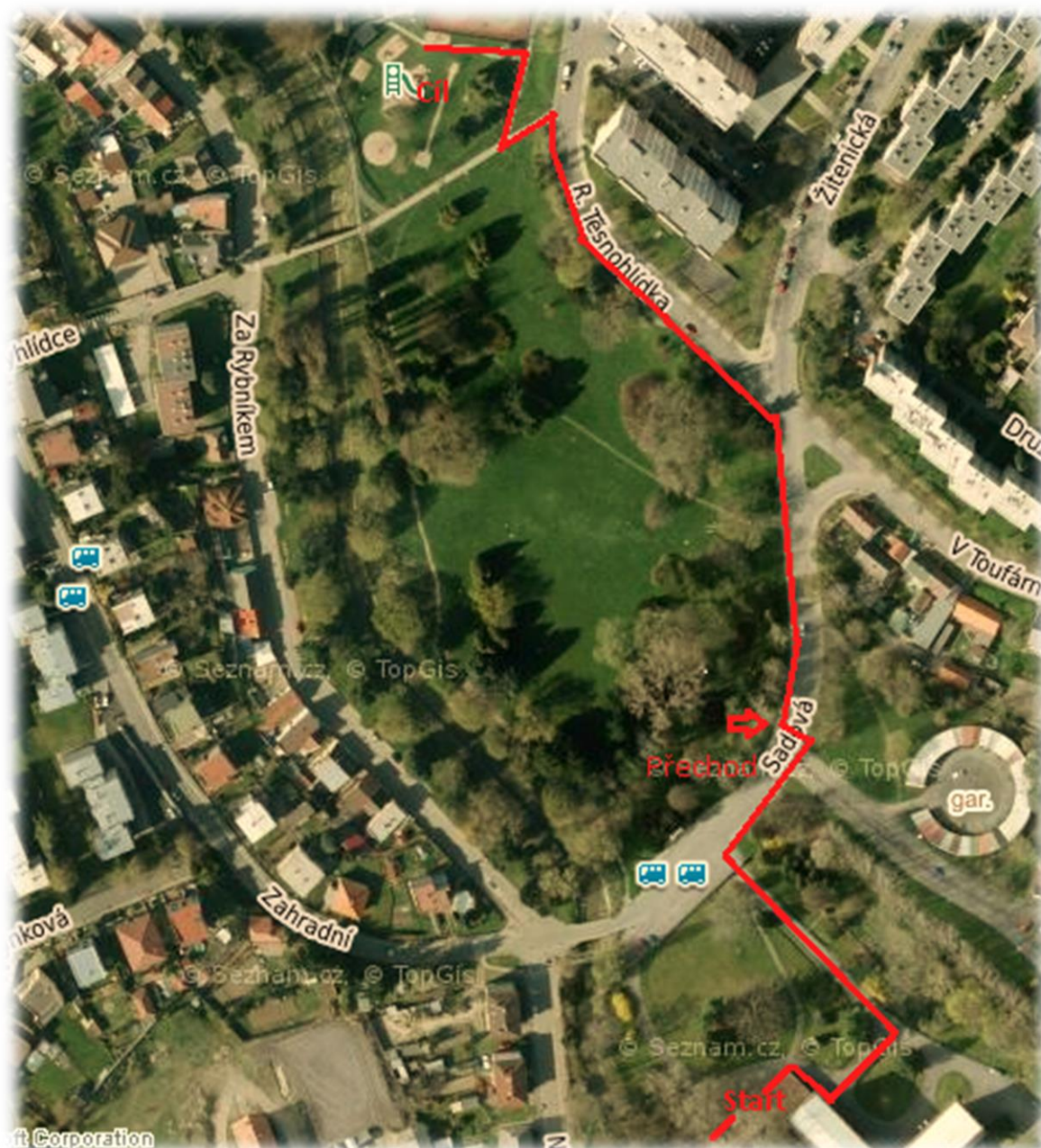
4.2. Popis trasy pro srovnávací úkol

Pro srovnávací úkol byla vybrána tato trasa. Trasa se nachází v bezprostřední blízkosti školy, tedy v místě, kde žáci denně chodí a celé okolí je jim již minimálně dva roky dobře známé.

Správný popis trasy pro zrakově postiženou osobu s vodícím psem by zněl asi takto:

- a) Stojíte zády ke vchodovým dveřím do budovy Střední zemědělské a ekonomické školy.
- b) Dáte psovi povel pro vyhledání směrem dolů (osm schodů).
- c) Po překonání schodů odbočíte vpravo, vodící linií je budova školy.
- d) Cca po 12m je konec budovy, vodící linie uhýbá pod úhlem 90° vpravo.
- e) Pokračujte podle ní ještě cca 5 m přímým směrem a po té odbočte vlevo pod pravým úhlem.
- f) Pokračujte přímým směrem cca 20m a pak dejte psovi povel pro odbočení doleva v pravém úhlu.
- g) Cca po 40 m budete procházet bránou, která je zpravidla otevřená. Pokud ne, hned vlevo vedle brány je malá branka s klikou.
- h) Vyšli jste z areálu školy, dejte psovi povel pro odbočení vpravo a vyhledání chodníku.
- i) Po tomto chodníku jděte cca 12 m a dejte povel pro vyhledání přechodu pro chodce (zebra).
- j) Přejděte.
- k) Po přejití vozovky odbočte vpravo.
- l) Cca po 30m odbočte vpravo v tupém úhlu. Pokračujte po chodníku asi 250m a pak dáte psovi povel pro odbočení doleva. Pozor, chodník není rovný, v jednom místě kopíruje travnatý záhon. Cesta se bude mírně zvedat do kopce a mírně stáčet směrem vpravo.
- m) Po odbočení jdete cca 12m přímým směrem, pak následuje odbočení vpravo v ostrém úhlu.
- n) Cca po 20m odbočíte doleva v pravém úhlu.
- o) Cca po 25m jste v cíli.

Je samozřejmě možné volit jiná slova nebo v i jinou podobnou trasu, což ale nebylo u žáků považováno za chybu, pokud tato trasa vedla k cíli a byla relativně bezpečná pro zrakově postiženou osobu.

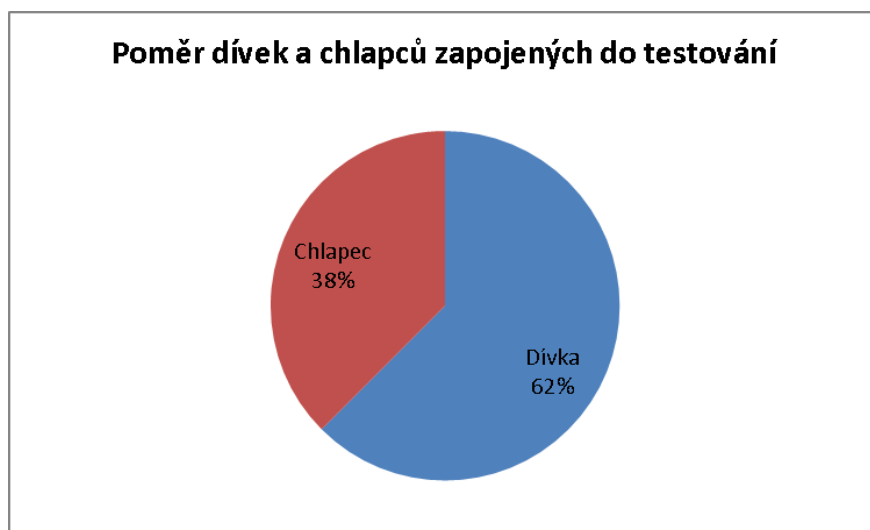


Obrázek č. 9 – Mapa trasy

4.3. Výběr respondentů

Jako respondenti byli vybráni žáci třetího ročníku, oboru agropodnikání, se zaměřením na kynologii. Žáků bylo zapojeno celkem 16 a byli rozděleni na dvě skupiny po 8 žácích. Záměrně jsem vybrala studenty třetího ročníku, kteří ještě tuto látku neprobírali a tak to pro ně bylo nové. Dá se tedy říci, že obě skupiny měli stejné výchozí podmínky. V celé skupině bylo 10 dívek a 6 chlapců. Do každé skupiny bylo zařazeno pět dívek a tři chlapci.

Graf č. 1. - Ukazuje poměr pohlaví žáků zapojených do testování



4.4. Teoretická hodina

V první skupině byl proveden výklad, kde byly žákům vysvětleny základy prostorové orientace nevidomých při chůzi s bílou holí a stejně tak základy při chůzi s vodícím psem, doplněné videoprojekcí.

4.4.1. Použité pomůcky

- PC
- dataprojektor
- promítací plátno

4.5. Praktická hodina - chůze respondentů po trase se simulátorem

V druhé skupině byl proveden stejný výklad, ale tito žáci měli možnost si prakticky vyzkoušet chůzi se simulátorem vodícího psa. Zároveň na oči dostali klapky, takže získali praktickou zkušenost „chůze na slepo“.

4.5.1. Použité pomůcky

- simulátor vodícího psa „Hugo“
- klapky na oči

- bílá hůl
- bezpečná obuv
- PC
- dataprojektor
- promítací plátno

4.5.2. Bezpečnost na trase

U druhé skupiny bylo provedeno také školení o bezpečnosti při chůzi se simulátorem, abychom předešli úrazu. Jak vyplývá z definice školního z Metodického pokynu MŠMT č.j. 37 014/2005-25, čl. 21, jedná se o školní úraz (újma na zdraví), který se stal dětem nebo žákům při vyučování ve školách nebo při výchově v mimoškolních výchovných zařízeních, nebo v přímé souvislosti s nimi. Za školní úraz se nepovažuje úraz žáka, který se stane při cestě do školy a zpět (2006, MŠMT).

- Prvním pravidlem pro bezpečnou chůzi je důkladné seznámení s trasou. Vedená osoba musí nastudovat trasu. To znamená, musí vědět, odkud a kam chce jít, uvědomit si veškeré vodící linie a orientační body na trase. Také, zda jsou na trase nějaké nebezpečné překážky, cedule nebo nějaké výstupky či například příkré schody.
- Při chůzi se simulátorem vodícího psa dbejte přesně pokynů učitele, který vede simulátor.
- Pro chůzi používejte pevnou a pohodlnou obuv, která vám umožní vnímat terén, po kterém jdete.
- Nevhodná obuv jsou boty s podpatkem, žabky, pantofle a boty se zvýšenou platformou.
- Pokud se vám bude při chůzi naslepo dělat nevolno, okamžitě přerušete chůzi a informujte učitele. Někteří lidé mohou při zakrytí očí pociťovat nával paniky (závrať, pocit, že nemohou dýchat, bušení srdce, točení hlavy, strach, strnulost i jiné příznaky).
- V pravé ruce držte bílou hůl, která slouží k ověřování vodící linie a jako doplněk k zajištění vaší bezpečné chůze. Holí nahmatáte změny vodící linie, například roh zdi a podobně.

4.6. Srovnávací úkol

Pro obě skupiny byla vybrána velmi jednoduchá trasa, kterou žáci dobře znají, neboť je v bezprostřední blízkosti školy. Kromě toho ji měli promítnutou na zdi v podobě letecké mapy. Na této mapě byli zřetelně vidět veškeré orientační body jako třeba přechod pro chodce nebo odbočky. Celá délka trasy je cca 500m.

Zadání úkolu bylo pro obě skupiny stejné:

„Představte si, že Vás u vchodu do školy osloví nevidomý člověk s vodícím psem a bude se ptát, jak se dostane na hřiště. Pokuste se mu co nejlépe poradit. Využijte toho, co jste dozvěděli o prostorové orientaci nevidomých, o chůzi s bílou holí a chůzi s vodícím psem“

Vypracování úkolu nebylo časově omezeno, každý mohl pracovat na odpovědi, jak dlouho chtěl.

4.7. Vyhodnocení

Pro hodnocení výsledků bylo vybráno toto kritérium.

- správnost (hodnocena slovně ANO/NE) – tedy skutečnost, zda podle popsané trasy lze opravdu dojít bez používání zrakové kontroly na určené místo či nikoliv

Tabulka č. 2. - Porovnání obou skupin z pohledu, zda je možné se dostat do vytyčeného cíle:

	Skupina A - pouze výklad	Skupina B - výklad a simulátor
1.	ano	ano
2.	ano	ano
3.	ne	ne
4.	ne	ano
5.	ano	ano
6.	ne	ano
7.	ne	ano
8.	ano	ano

Porovnání skupin, z pohledu chyb, které se objevily:

- nadbytek informací
- nedostatek informací, špatné a zavádějící informace

Zvolené hodnocení:

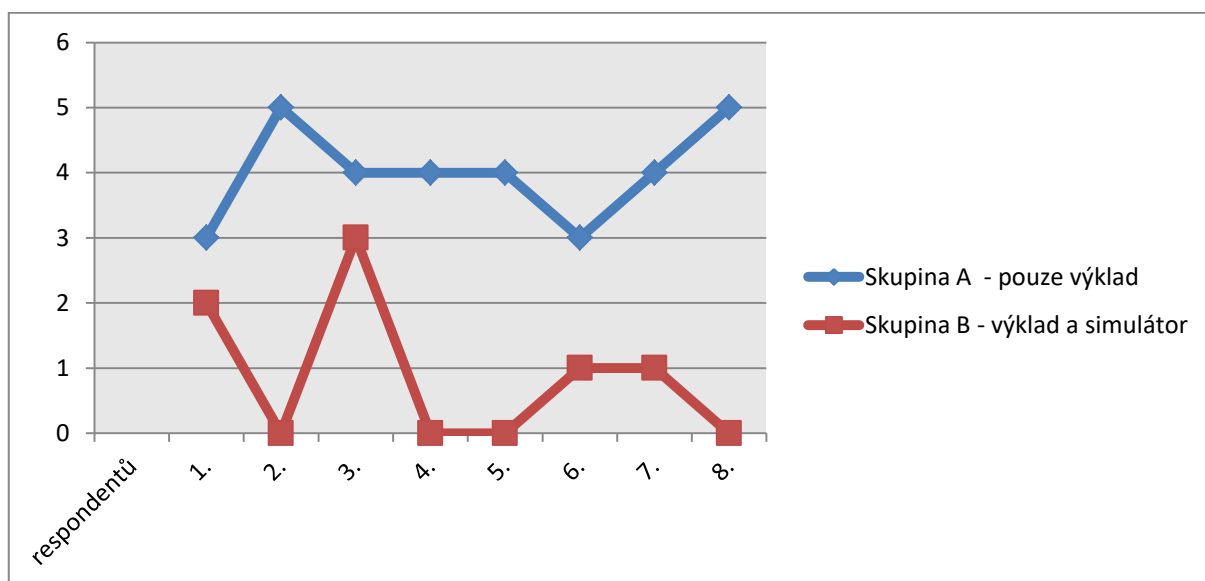
Popisu trasy byly přiděleny body ve škále od -5 bodů, po +5 bodů.

- znaménko mínus znamená, že chybí důležité informace nebo jde o informace vysloveně špatné či zavádějící
- znaménko plus znamená, že popis trasy obsahuje zbytečné nebo nadbytečné informace.
- hodnota 0, tedy vykazuje ideální popis trasy.

Tabulka č. 3. - Nadbytečné informace o trase

Číslo žaka	Skupina A - pouze výklad	Skupina B - výklad a simulátor
1.	+3	+2
2.	+5	0
3.	+4	+3
4.	+4	0
5.	+4	0
6.	+3	+1
7.	+4	+1
8.	+5	0

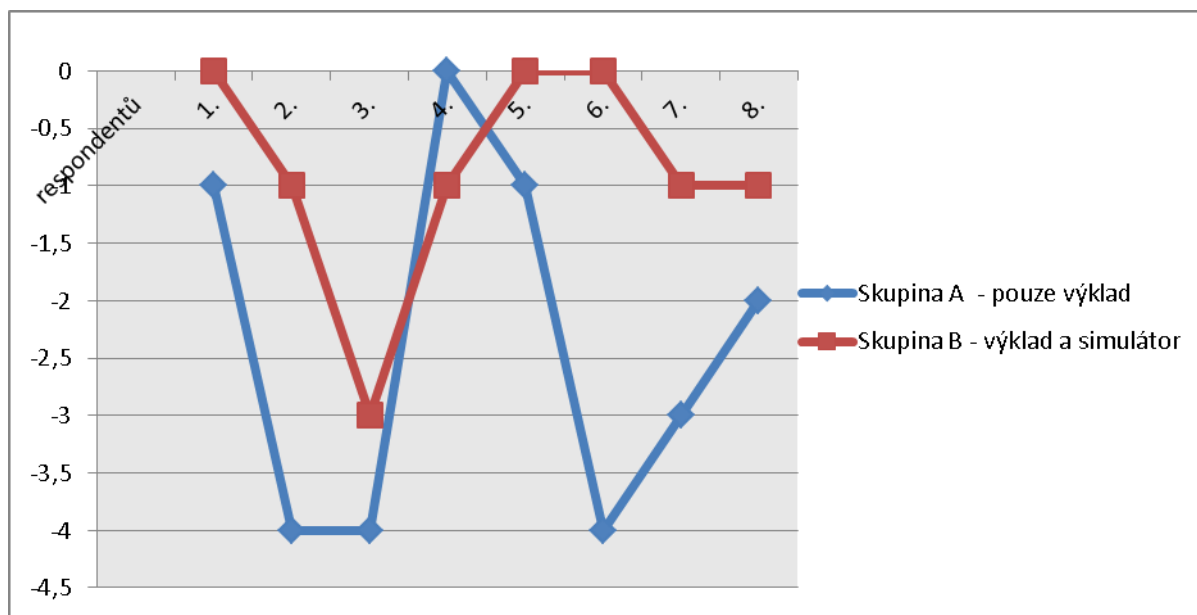
Graf č. 2. Ukazuje množství nadbytečných informací u jednotlivých žáků obou skupin



Tabulka č. 4. - Nedostatečné informace o trase

Číslo žáka	Skupina A - pouze výklad	Skupina B - výklad a simulátor
1.	-1	0
2.	-4	-1
3.	-4	-3
4.	0	-1
5.	-1	0
6.	-4	0
7.	-3	-1
8.	-2	-1

Graf č. 3 Ukazuje množství nedostatečných informací u jednotlivých žáků obou skupin



4.8. Výsledky a analýza chyb v popisu trasy

V první skupině splnili úkol čtyři žáci, podle jejichž popisu by se dalo dojít od školy na hřiště.

Ve druhé skupině splnilo zadaný úkol sedm žáků. Tedy až na jednoho žáka všichni.

V popisu trasy se objevovali různé chyby jako například:

- špatný odhad vzdálenosti byla nejčastější chyba, někdy se jednalo o špatný odhad v řádech i několika desítek metrů
- popisování pro nevidomého zbytečných informací – například „ Půjdete kolem červeného auta“ – kde je jasné, že auto již nemusí být zaparkované na témže místě a navíc, člověku se zrakovým postižením je úplně jedno, jakou má to auto barvu
- několikrát se také stalo, že si žáci spletli pravou a levou stranu a poslali by nevidomého člověka úplně někam jinam
- často opomněli důležitou informaci – například, že schody vedou směrem dolů
- někteří se nedokázali vžít do toho, že popisují trasu pro nevidomého a nespecifikovali potřebné informace jako například „tam je odbočka“ na místo „odbočka je po 10m vpravo“
- někteří popisovali okolí zbytečně barvitě a důkladně – například „ po levé ruce budete mít výběh pro kozy a koníky, jsou tam čtyři mini kozy a dvě mini kobyly, ta hnědá je hodná, ale ta druhá kouše“

Je zajímavé, že zbytečné informace byly spíše doménou dívek a naopak nedostatečné informace se objevovaly spíše u chlapců.

5. Závěr

V bakalářské práci se podařilo ukázat, že osobní prožitek a zkušenost má velký vliv na pochopení principů a schopnost vcítění se do nové a pro člověka náročné situace. Dá se tedy říci, že simulátor vodícího psa je jako didaktická pomůcka pro žáky Střední zemědělské školy, oboru kynologie, účinný a přínosný.

Velmi kladně hodnotím fakt, že práce se simulátorem žáky bavila. Dalo by se říci, že chůze se simulátorem pro ně byla jakýmsi dobrodružstvím a s velkým zájmem si sdělovali své dojmy a postřehy. Místo aby se věnovali svým chytrým telefonům, než na ně dojde řada, jak to většinou dělají, se zájmem sledovali své spolužáky, komentovali jejich výkony na trase a pokládali věcné dotazy. Výuka probíhala ve velmi tvůrčí a uvolněné atmosféře.

Díla o formulaci vzdělávacích principů představilo mnoho významných autorů jako J. A. Komenský, J. H. Pestalozzi, H. Spencer a mnozí další (Juríková, 2011). Není jistě jednoduché při výuce uplatnit všechny jejich principy a zásady. Mohu ale s radostí konstatovat, že při využití simulátoru vodícího psa se podařilo uplatnit alespoň některé.

- Princip názornosti – žáci sami na sobě měli možnost si tuto činnost vyzkoušet.
- Princip emocionálnosti – výuka probíhala ve veselé a uvolněné náladě, žáci zažívali pro ně neobvyklé emoce, jako jsou obavy, zranitelnost, empatie, dezorientace, nutnost poddat se vedení jiné osoby, museli naučit důvěřovat a spolupracovat
- Princip trvalosti – žáci, kteří si vyzkoušeli simulátor, si nabyté schopnosti uchovali a byli schopni o nich dále přemýšlet, což dokázali v následné diskusi.

Vzdělávacím cílem této výuky bylo, aby žáci porozuměli principu chůze s vodícím psem a své poznatky byli schopni aplikovat na reálnou situaci a v reálném životě. Tento cíl nebyl úplně beze zbytku u všech žáků naplněn, neboť někteří nedokázali beze zbytku splnit zadaný úkol. To ale vůbec nevádí, protože to byl opravdu velmi nesnadný úkol.

V průběhu ale vyplynul ještě jeden cíl – výchovný. A to sice, že si žáci uvědomili, mezi námi žijí i lidé trochu odlišní, lidé s postižením. V diskusi, která následovala, jsem položila pouze jedinou otázku. „Jak jste se cítili, když jste byli zbaveni zraku?“ Žáci sami začali diskutovat a zajímat se o to, jak lidé s postižením žijí,

jaké musí překonávat úskalí a bariéry, jak dělají různé, pro ostatní běžné věci, jak je možné jim život usnadnit, jak pomoci. Žáci hojně zmiňovali jako těžkou situaci spolehnutí se na někoho jiného a věřit mu.

Protože i já jsem se plně věnovala tomu, jak získat data pro svou bakalářskou práci, na tuto stránku věci jsem v průběhu výuky ani nepomyslela. Byla jsem příliš soustředěna na své vlastní potřeby. Žáci třetího ročníku mě svým zájmem, svojí lidskostí i svými nápady, opravdu velmi příjemně překvapili.

Právě aspekt empatie, kterou žáci projeví, by se měl promítnout do vzdělání všech lidí, nejen studentů kynologie, aby byli schopni vnímat odlišnost a potřeby lidí se zdravotním postižením a byli připraveni jim nabídnout svou pomoc. Ta totiž mnohdy nepřichází jen pro to, že se lidé z neznalosti ostýchají. Jednoduchá pomůcka, kterou je simulátor vodícího psa, lidem umožní trošku nahlédnout do světa lidí žijících ve tmě.

Mám ze své praxe mnoho zkušeností z různých škol všech stupňů, kde provádíme ukázky a přednášky o psech v pomáhajících profesích a především o jejich uživateli. Ohlasy na ně jsou vesměs velmi kladné. Zakotvení tématu „Chování ke zdravotně postiženým, k seniorům a k sociálně slabým“ do školních vzdělávacích osnov, by jistě prospělo celé společnosti.

6. Použitá literatura:

1. Baskett, L., 2005. Fear of orientation and mobility. International Congress Series. 1282. 469–473.
2. Cratty B. J., 1971, Movement and Spatial Awareness in Blind Children and Youth, Springfield: Charles C. Thomas – Publisher, PU198007000217
3. Dostál, J. Učební pomůcky a zásada názornosti, 2008, Votobia Olomouc, ISBN: 978–80–7409–003-5
4. Juríková E., Pedagogika - Sociální činnost, 2011, Učební a studijní texty vzniklé v rámci projektu Implementace ITC do výuky č. CZ.1.07/1.1.02/02.0012 GG OP VK, SOU a SOŠ, SČMSD, Lomnice nad Popelkou
5. Kavalírová K., 2012, Nevidomí ve vaší firmě, Okamžik – sdružení pro podporu nejen nevidomých, ISBN 978-80-86932-29-3
6. Komenský, J. A. Velká didaktika. In Vybrané spisy Jana Ámose Komenského. Svazek I. Redakce Jan Patočka. 1. vyd. Praha: SPN, 1958.
7. Kouba, L., a kolektiv, Technické systémy ve výuce II., Univerzita Karlova v Praze, 1995, ISBN 80-7066-898-9
8. Lorm – Společnost pro hluchoslepé, O hluchoslepotě, <http://www.lorm.cz/pro-verejnost/o-hluchoslepotě/>, citováno dne 7. 12. 2016
9. Maňák, J.; Švec V. Výukové metody. Brno: Paido, 2003. 219 s., ISBN 80-7315-039-5.
10. Metodický pokyn k zajištění bezpečnosti a ochrany zdraví dětí, žáků a studentů ve školách a školských zařízeních zřizovaných Ministerstvem školství, mládeže a tělovýchovy (č.j. 37 014/2005-25 ze dne 22.12.2005)“, 2006, Věstník Ministerstva školství, mládeže a tělovýchovy, Ročník LXII, sešit 2
11. Milligan, K. 1999. Evaluation of Potential Dog Guide Users: The Role of the Orientation and Mobility Instructor. Journal of Visual Impairment & Blindness. 93 (4). 241-243.
12. Obst, O., Kalhous, Z., Školní didaktika. Olomouc: Univerzita Palackého, 2000. 178 s. ISBN 80-7067-920-4.

13. Ouroda, S., Oborová didaktika. Brno: MZLU, 2000, 1 vydání, s. 47.
14. Pipeková, J. 2006. Kapitoly ze speciální pedagogiky. Paido. Brno. 401 s. ISBN: 8073151200.
15. Svárovský M., Macháček P., 2010, Brožura: Bílé hole. Tyfloservis o. p. s. 6 s.
16. Šestáková, I., Lupač, P. 2010. Budovy bez bariér. Grada. Praha. 125 s. ISBN: 9788024732251.
17. Wiener P., 2006, Prostorová orientace zrakově postižených, Institut rehabilitace zrakově postižených, ISBN 80-239-6775-4
18. Zákon č. 361/2000 Sb., o provozu na pozemních komunikacích a o změnách některých zákonů (zákon o silničním provozu), ve znění pozdějších úprav a předpisů, Sbírka zákonů ČR ČKS, 2011
19. Zkušební řád pro zkoušky speciálního výcviku psů pro zdravotně handicapované a Test chování psa na veřejnosti, Klub speciálního výcviku ČKS Helpes