



Movilidad con perro-guía: bastón y guía vidente como elementos complementarios de familiarización con nuevos entornos

B. Codina Casals

RESUMEN: Se analiza un aspecto clave en la instrucción de movilidad de usuarios con perro-guía, como es la compatibilidad de este elemento con la ayuda de guía vidente y bastón, cuando se plantea la familiarización del usuario con nuevos entornos. Se describen estrategias que muestran la complementariedad de los tres tipos de ayuda, tanto cuando el instructor de movilidad trabaja con el usuario, como en caso de que éste deba asumir la tarea de forma autónoma. Se indican los procedimientos y la secuencia de instrucción para la consecución del adecuado aprendizaje.

PALABRAS: Movilidad. Instrucción de movilidad. Instructor de movilidad. Perro-guía. Bastón. Guía vidente.

CLAVE

ABSTRACT: *Guide dog-aided mobility: cane and sighted guide as combined elements for familiarity with new surroundings.* The article analyzes a key feature of mobility instruction for guide dog users, namely the compatibility between this element and sighted guides and canes in helping them to become familiar with new surroundings. A description is provided of strategies for ensuring that the three types of aid are mutually supportive, both in the presence of an O&M instructor and when users must draw from their own resources. The procedures and sequence of exercises for successful training are specified.

KEY WORDS: Mobility. O&M instruction. O&M instructor. Guide dog. Cane. Sighted guide.

INTRODUCCIÓN

La enseñanza y el aprendizaje de técnicas de movilidad independiente constituyen, como es sabido, contenidos esenciales en el proceso de rehabilitación integral de personas con discapacidad visual, proceso cuya estructuración teórica se ha fundamentado tradicionalmente en aproximaciones como la clásica de Lowenfeld (1981), según la cual las personas con deficiencia visual grave suelen presentar tres tipos de limitaciones esenciales: en el rango y variedad de experiencias que pueden incorporar a su repertorio conceptual, en la habilidad para desplazarse, y en el control del medio. Así, en efecto, la movilidad independiente no sólo comprende la posibilidad de desplazarse de un punto a otro, sino también de saber dónde nos encontramos, dónde pretendemos ir y cómo podemos alcanzar nuestro objetivo, aspectos estos que justifican la importancia primordial que se concede

a la instrucción de movilidad en las técnicas de autonomía personal. En este contexto, la utilización alternativa o simultánea de las diversas ayudas de movilidad, tales como guía vidente, bastón de movilidad, o perro-guía ha sido objeto de controversia entre los especialistas, como señalaron Hill y Jacobson (1985), y en buena medida aún sigue presentándose como una aparente disyuntiva en la práctica cotidiana de algunos de ellos. En las notas que siguen se intentará esclarecer esta cuestión, afirmando la conveniencia de utilizar conjuntamente las ayudas de movilidad, y presentando la secuencia de instrucción más idónea.

PERRO-GUÍA Y BASTÓN DE MOVILIDAD COMO AYUDAS COMPLEMENTARIAS

No es difícil rebatir la supuesta incompatibilidad de perro-guía y bastón como ayudas de

movilidad. Antes al contrario, debe partirse de la premisa de que lo son, totalmente, como muestra el hecho de que, en los procesos de solicitud de perro-guía, es preceptivo valorar, entre otros aspectos, si el usuario demandante ha recibido previamente instrucción en el manejo del bastón de movilidad o en cualquier otro tipo de ayuda para el desplazamiento independiente (Haneline, 1994). Y esto es así por dos razones esenciales: por un lado, el perro-guía es un excelente auxiliar para cumplir funciones de protección personal, identificación de puntos de referencia, e identificación ante los demás, pero carece de las habilidades de representación espacial necesarias para establecer su posición en el espacio, la de un destino determinado y la ruta a seguir para llegar a él, a no ser que se produzca un proceso de sobre-aprendizaje que conlleve su automatización. Por otra parte, ante una posible enfermedad, o incluso desaparición del animal, el usuario no puede dejar de efectuar las tareas de desplazamiento que habitualmente desempeñaba.

Como ya se ha señalado en la introducción, al aludir a la capacidad de representación espacial, es preciso tener en cuenta que al hablar de movilidad independiente no sólo nos estamos refiriendo a la posibilidad de desplazarse de un punto a otro, sino que también nos referimos a saber dónde nos encontramos, dónde pretendemos ir y cómo podemos alcanzar nuestro objetivo, lo que implica procesos cognitivos y perceptivos relacionados con el conocimiento del entorno espacial -¿dónde está mi objetivo?-, de actualización espacial -¿dónde estoy?- y de conocimiento de conceptos espaciales y repertorios conceptuales -¿cómo puedo llegar allí?- (Hill y Ponder, 1976; Rieser, Guth y Hill, 1982). Por tanto, el empleo de un sistema de referencia más o menos complejo no está vinculado al uso de un tipo de auxiliar de movilidad u otro. Consiguientemente, el perro-guía no es un sustituto del bastón de movilidad. Supone un sistema alternativo que se justifica en función de condiciones tales como la edad del usuario o la ausencia de deficiencias graves, que restringir de manera específica su uso, y otras no menos importantes, como las características del entorno, o los elementos actitudinales y motivacionales, decisivos para el éxito en su manejo.

Intervención del Técnico en Rehabilitación

Una vez establecida la compatibilidad de las ayudas al desplazamiento, entre las que también se incluyen las electrónicas, como han demostrado Kay y Jakobson (1980), o Penrod, Corbett y Blasch, (2005), puede igualmente hacerse extensiva al papel de los responsables en la for-

mación en su empleo, es decir, los instructores de movilidad. Pudiera parecer que el papel del instructor en el manejo del bastón de movilidad (denominación profesional que varía según los países, pero cuyas funciones en el contexto de la ONCE, en España, se integran en las del Técnico en Rehabilitación) finaliza cuando un usuario decide utilizar el perro-guía, y a partir de ese momento son otros profesionales los que únicamente pueden trabajar no sólo en el manejo y cuidados del animal, sino también en las estrategias de orientación en nuevos entornos. De hecho, con contadas las ocasiones en las que un usuario de perro guía demanda programas de rehabilitación de movilidad, pues ante la eventualidad de desplazarse en entornos desconocidos, lo habitual es que solicite información a familiares, amigos o conocidos. Sin embargo, pueden presentarse otras circunstancias concretas, como traslados a otra localidad, utilización de determinado medio de transporte público, etc., en cuyo caso el Técnico de Rehabilitación facilitará las estrategias oportunas. Existen diversas técnicas y procedimientos facilitadores de la familiarización espacial (Codina, 2006), que inciden en la necesidad de la provisión de servicios a los usuarios de perro-guía en cualquier instante de la vida útil del animal, sin necesidad de que sea el especialista en la instrucción de éste o en su adaptación al nuevo usuario el que facilite dicha atención.

FAMILIARIZACIÓN CON NUEVOS ENTORNOS Y TÉCNICA DEL GUÍA

Una de las circunstancias de las que puede derivarse la conveniencia de que un usuario de perro-guía requiera también la intervención de un especialista en la instrucción de habilidades de desplazamiento, es la necesidad de que el usuario tenga que familiarizarse con nuevas rutas o nuevos entornos, siempre y cuando su capacidad para generar estrategias propias de localización e identificación de puntos de referencia no sea suficiente. El usuario debe saber dónde se encuentra en cada momento y dónde están los posibles objetivos en relación a él o viceversa. Para ello, se parte de la base de que los conceptos y los procesos relativos a las habilidades espaciales están presentes tanto en los videntes como en los ciegos o deficientes visuales (Carreiras y Codina, 1992; 1993). Para lograrlo, el instructor deberá ayudar a la denominada “unidad” (es decir, el conjunto formado por usuario y perro-guía) a identificar los distintos puntos de referencia e información que se consideren salientes en el entorno y a unirlos entre sí. En este caso, el empleo de la denominada “técnica del guía” resultará necesario. Tanto

la metodología de sujeción como la de posición corporal global y segmentaria (brazo), son iguales a la utilizada sin el uso simultáneo del perro-guía (Codina, 2006). En estas circunstancias, el usuario mantendrá, preferentemente, sujeto al perro con la correa en su mano izquierda, mientras se sujeta al brazo izquierdo del guía. La velocidad en el desplazamiento en estas condiciones debe ser similar a la que habitualmente tiene con el uso del perro-guía. Durante el transcurso del proceso de familiarización, el usuario va transfiriendo al perro aquellas instrucciones que desea que éste sea capaz de ejecutar cuando realicen la tarea por sí solos como, por ejemplo, sentarse a la hora de iniciar el abordaje de unas escaleras, ya que al no estar trabajando, dado que no va sujeto del arnés, puede que se detenga o no en esa situación ambiental. Durante las explicaciones prolongadas por parte del instructor, es conveniente que el perro también mantenga una posición sedente. Asimismo, debe evitar dar instrucciones al perro-guía, únicamente al usuario, para que éste se las transfiera a su perro.

Este proceso de familiarización puede llevarse a cabo sin que el usuario del perro-guía abandone su sujeción a través del arnés. En este caso, el profesional de la instrucción en habilidades de desplazamiento deberá situarse detrás de “la unidad” y ligeramente a la derecha del usuario. La distancia con relación a éste dependerá de la capacidad para oírle en un determinado entorno. Esto es, según el nivel de ruido ambiental que haya, más allá de su capacidad de percepción auditiva. Esta posición ofrece la ventaja de no interferir con el trabajo de “la unidad”, al mismo tiempo que el usuario se familiariza con la presencia de diversos elementos salientes del entorno que le van a permitir tomar decisiones a la hora de desplazarse. El instructor debe ser consciente, cuando facilite información sobre esa nueva ruta o entorno, de que el usuario de perro-guía requerirá el conocimiento de puntos de referencia, que a su vez mostrará al perro-guía para que éste localice cuando se encuentre trabajando en un determinado trayecto. Así, si se encuentra utilizando la técnica del guía con el usuario, le guiará hasta el punto de referencia y le ayudará a localizarlo. Una vez lo haya hecho, éste se encargará de instruir al perro-guía sobre su abordaje. El instructor debe tener en cuenta a la hora de establecer la relevancia de los elementos de esa nueva ruta o entorno, que éstos deben ser fácilmente localizables y accesibles por “la unidad” y que comporten tomas de decisión en la realización de un determinado recorrido (efectuar giros, localizar puntos de cruce en una calle, sentarse, localizar establecimientos públicos, etc.).

El instructor también debe ser conocedor del tipo de sistema de referencia que emplea el usuario cuando vaya a darle las indicaciones. Evidentemente, diferirá si éste es egocéntrico, esto es, basado en su propia posición, para determinar la posición de otros lugares en el espacio; si es fijo o local, ya que se apoya en la localización de elementos ambientales próximos a la él; o si es abstracto, ya que puede coordinar las relaciones espaciales entre lugares próximos y lejanos.

Secuencia de aprendizaje

Como secuencia de aprendizaje idónea, estructurada de acuerdo con un nivel decreciente de intervención por parte del profesional, se sugiere llevar a cabo una primera aproximación al nuevo entorno o ruta empleando la técnica del guía. Una vez se han identificado y se discriminan con efectividad los puntos de referencia indicados, se puede proceder a una segunda familiarización con esos mismos puntos con “la unidad” trabajando por sí misma y el instructor situado detrás de ella (a la derecha del usuario). En una tercera y última fase, el especialista observará las ejecuciones de “la unidad” desde una posición en la que no interfiera el trabajo de ésta, pero que le permita no solamente ver su comportamiento, sino también controlar todas las variables del ambiente (tráfico, peatones, etc.) que pudieran interferir, para así poder identificar y prevenir situaciones de riesgo. Dicha distancia debe ser suficiente como para poder intervenir si se requiriera, pero que no distraiga la atención del perro-guía.

Siguiendo la secuencia de apoyo decreciente, el instructor co-actuará con el usuario, de acuerdo con un modelo de observación e imitación (Mialaret, 2006), en el que éste cede la función del guía al primero y transmite las instrucciones a su perro. En una segunda etapa, el apoyo es cooperativo (García, 2001), ya que la asociación usuario-perro, lleva a cabo las instrucciones que les da el especialista, pero sin que éstos renuncien a efectuar su trabajo. Por ello, las instrucciones deben ser claras y concisas, enfatizando las claves ambientales vistas en la etapa anterior. A continuación, se lleva a cabo un abordaje de ese proceso de familiarización desde un aprendizaje interactivo entre el instructor y el instruido (Jaramillo y Laliberté, 2005), que debe ser cada vez menor, y basado en la corrección de errores o en la mejora de las tomas de decisión que se deban efectuar. Finalmente, se entra en una etapa de seguimiento, en la que el instructor únicamente observa las ejecuciones de “la unidad” y procura no intervenir, sino únicamente prevenir la presencia de riesgos que pueda considerar

insalvables por parte de ésta. En el caso de hacerlo, deberá estar orientada a la solución de los problemas por el usuario, no a la mera solución de éstos por parte del docente. En el caso de que no sea capaz de hallar la salida al problema suscitado, se empleará un procedimiento de aproximaciones sucesivas que le vayan dando indicios a la persona acerca de cómo resolver la situación.

EMPLEO COMBINADO DE PERRO-GUÍA Y BASTÓN DE MOVILIDAD

También pueden darse situaciones en las que el usuario de perro-guía persiga la autofamiliarización con una nueva ruta o entorno. En esas circunstancias, la información que proporciona el bastón de movilidad puede tener un elevado valor. Recuérdese que ambas ayudas son complementarias y que, por lo tanto, pueden facilitar el aprendizaje de la localización de puntos de referencia en un nuevo espacio. En ese caso, el empleo del bastón debe efectuarse mientras el perro no trabaja, esto es, estando sujetado de la correa, no del arnés. Un elemento facilitador de esta situación es que la sujeción del perro se realiza con la mano izquierda, quedando la mano usualmente dominante, la derecha, para utilizar el bastón. El tipo de bastón aconsejable para esta tarea es uno que sea plegable, que permita guardarlo con comodidad cuando la persona vaya a pasar a trabajar con su perro-guía.

El empleo combinado de estos dos auxiliares de movilidad puede ejemplificarse en las situaciones más variadas; un ejemplo concreto puede apreciarse en el desplazamiento en interiores, cuando se trata de localizar objetos precisos, como una puerta. Con el uso del bastón, se produce un contacto directo con ésta por parte del usuario estableciendo su posición exacta. En el caso del perro, éste se detendría antes de chocar con ella, por lo que la última parte de la tarea de localización correspondería al usuario, pero sin una referencia táctil. Lo mismo podría ocurrir cuando en un mismo lugar concurre la presencia de más de una puerta y éstas están juntas. En este caso, la instrucción “busca la puerta” pudiera conllevar la localización de la incorrecta. No obstante, el usuario de perro guía no necesariamente tiene que desplegar el bastón para localizar una puerta, si le basta con deslizar la mano: de este modo, obtiene información táctil, más cómodamente y con menos esfuerzo, manteniendo una mano libre.

CONCLUSIONES

Como se ha señalado, desde la perspectiva de la instrucción en habilidades de desplazamiento independiente a personas con discapacidad visual, la inclusión de las denominadas “técnicas del guía”, del uso del bastón largo o de movilidad, así como las de protección personal, suelen establecerse como objetivos de aprendizaje complementarios (Hill y Ponder, 1976), en tanto que la enseñanza en el manejo del perro-guía como auxiliar de movilidad se ha considerado como una habilidad posterior, aparentemente incompatible con las anteriores. Sin embargo, tal y como ha quedado expuesto, en determinadas situaciones, como es el caso de la familiarización con nuevos espacios, interiores o exteriores, la utilización de perro-guía no excluye el conocimiento de las otras estrategias de desplazamiento, sino que potencia su uso como métodos complementarios de autonomía personal.

REFERENCIAS BIBLIOGRÁFICAS

- Carreiras, M. y Codina, B. (1992). Spatial cognition of the blind and sighted: visual and amodal hypotheses. *European Bulletin of Cognitive Psychology* 12, 51-78.
- Carreiras, M. y Codina, B. (1993). Cognición espacial, orientación y movilidad: consideraciones sobre la ceguera. *Integración* 11, 5-15.
- Codina, B. (2006). Enseñanza de las habilidades de desplazamiento: desarrollo de los componentes perceptivo-motores y cognitivos. En: O. Alegre de la Rosa (Ed.) *Organización escolar y diversidad* (401-438). Málaga: Aljibe.
- García, R. (2001). *Aprendizaje cooperativo: fundamentos, características y técnicas*. Madrid: CCS
- Haneline, R.L. (1994). *Orientation of guide dog users to new environments*. Rochester: Leader Dogs for the Blind.
- Hill, E.W. y Ponder, P. (1976). *Orientation and mobility techniques: a guide for the practitioner*. New York: American Foundation for the Blind.
- Hill, E.W. y Jacobson, W.H. (1985). Controversial issues in orientation and mobility: then and now. *Education of the Visually Handicapped* 17, 59-70.
- Jaramillo, G. y Laliberté, M. (2005). *Aprendizaje interactivo: contigo me oriento*. México: Québec-Tormont.
- Kay, L. y Jacobson, W.H. (1980). *The Sonicguide, Long Cane, and Dog Guide: Their Compa-*

tibility. *Journal of Visual Impairment and Blindness* 74, 277-280.

Lowenfeld, B. (1981). Effects of blindness on the cognitive functions of children, *Berthold Lowefeld on Blindness and Blind People*. New York: American Foundation for the Blind.

Mialaret, G. (2006). *Psicología de la Educación*. México: Siglo XXI.

Penrod, W.; Corbett, M.D. y Blasch, B. (2005). A master trainer class for professionals in teaching the ultracane electronic travel device. *Journal of Visual Impairment and Blindness* 99, 711-714.

Rieser J.J., Guth D.A. y Hill, E.W. (1982). Mental processes mediating independent travel: implications for orientation and mobility. *Journal of Visual Impairment and Blindness* 76, 213-218.

Benito Codina Casals. Técnico en Rehabilitación. Dirección Administrativa de Tenerife. Organización Nacional de Ciegos Españoles (ONCE). Avda. San Sebastián, 3. 38003 Santa Cruz de Tenerife. España.

Correo electrónico: bcca@once.es