

De kracht van het arrangement ③

(Motorisch leren) verschillende benaderingen: een blik op CLA en TGFU

Enige tijd geleden schreven we twee artikelen over ‘De kracht van het arrangement’ (De Groot & Verhagen, 2018, 2019). We concludeerden dat het ontwerpen en realiseren van beweegactiviteiten die betekenisvol en uitdagend zijn, geen gemakkelijke opgave is. In het eerste artikel stelden we de vraag of de gereedschappen die de huidige beweegprofessional van de verschillende vormen van motorisch leren in zijn toolbox heeft, hem voldoende handvatten bieden. Het tweede artikel zoomde in op gehanteerde vormen en strategieën in relatie tot de motivatie. Als beweegprofessionals arrangeren we de bewegingomgeving en daarmee de arrangementen op een manier, zodat het beter leren bewegen effectiever en met meer plezier gaat verlopen. In dit derde deel gaan we in op het motorisch leerkader dat het fundament vormt voor de verschillende vormen en strategieën van motorisch leren die bijdragen aan de tools van de beweegprofessional; de Constraints-Led Approach (CLA), een model over het tot stand komen van bewegingscontrole. | Theo de Groot en Jaap Verhagen

Twee populaire kaders

Bij motorisch controleren gaat het om vaardigheden die beheerst worden en steeds beter worden afgestemd op de omstandigheden waarin ze nodig zijn. Een individu streeft van nature naar een succesvolle bewegingsuitvoering waarmee het (meer) controle krijgt over zijn omgeving.

We staan stil bij de uitgangspunten van de Teaching Games for Understanding (TGFU) benadering die de laatste jaren veel aandacht krijgt, omdat de overeenkomsten en verschillen tussen deze benaderingen in de praktijk voor verwarring lijken te zorgen (Renshaw et al., 2016).

Een verheldering tussen de twee populaire kaders voor leren bewegen is gewenst, omdat het nu soms lijkt dat de onduidelijkheden tussen de beide benaderingen mede debet zijn aan de beperkte praktische uitwerking van de in theoretisch opzicht grote potentie van de CLA (Renshaw et al., 2009, 2013, 2018). Beknopt zal worden ingegaan op de belangrijke theoretische en pedagogische concepten die deze benaderingen van elkaar onderscheiden, omdat hier soms lijkt dat ‘de wet van de

ongelijke substanties’ (Koss et al., 2001) ons parten speelt en ook om te erkennen waar overeenkomsten bestaan.

De TGFU heeft zijn wortels in de zestiger jaren. We kunnen vaststellen dat er in die tijd een gebrek was aan een funderend theoretisch kader (Renshaw et al., 2013, 2018). In de daaropvolgende jaren zijn verschillende pogingen ondernomen om met terugwerkende kracht theorieën rondom TGFU te funderen (Renshaw et al., 2009, 2018). TGFU laat zich omschrijven als een leerlinggerichte benadering van de lichamelijke opvoeding waarin leraren worden aangemoedigd om aangepaste spellen te ontwerpen om het inzicht van de leerling in tactische concepten te ontwikkelen.

De CLA daarentegen is meer recent ontstaan uit de niet-lineaire pedagogie (NLP), voortkomend uit het empirisch rijke theoretische kader van de ecologische psychologie en de dynamische systeembenaderingen. De CLA is een breder kader dat is aangepast voor het ontwerp van (her)leer omgevingen, in de lichamelijke opvoeding, de sport en de bewegingstherapie.

De CLA gaat uit van een ‘leerling-omgeving’ waarin praktijkmensen worden aangemoedigd om interacterende beperkingen van taak, omgeving en leerling te identificeren en te wijzigen om de koppeling van de perceptuele en actiesystemen van elke leerling tijdens het leren te vergemakkelijken. Beperkingen bepalen de manier waarop de componenten van complexe systemen zichzelf



organiseren (Haken, 1987, Nicolas & Prigogine, 1977) die leiden tot betrouwbare macroscopische functies (Kugler et al., 1980).

Andere belangrijke verschillen tussen de benaderingen zijn: de algemene doelstellingen, de manier waarop het leerproces wordt gemodelleerd, het gebruik van vragen stellen als pedagogisch instrument, de focus op individuele verschillen versus algemene concepten en hoe progressies en vaardigheidsinterventies worden gepland en uitgevoerd (Renshaw et al., 2009, 2013, 2018). Hoewel er enige overeenkomsten kunnen bestaan tussen de CLA- en TGfU-methoden in de praktijk, zijn er grote verschillen in de theoretische principes die gebruikt worden om de pedagogische praktijk en het leerontwerp te sturen. In de praktijk staan de toepassingen van TGfU en de CLA vol van dubbelzinnigheden en spanningen. Compromissen die ontstaan wanneer pogingen worden ondernomen om nieuwe modellen in de praktijk toe te passen, en die, zonder reflectie, in die praktijk op hetzelfde kunnen lijken wanneer zij in bewegingcontexten worden geobserveerd (Renshaw et al., 2009, 2013, 2018).

TGfU is ontwikkeld als een operationeel model voor de praktijk van leraren lichamelijke opvoeding, terwijl de CLA een theoretisch gebaseerde benadering van motorisch leren is die door bewegingprofessionals kan worden toegepast op het ontwikkelen van principes voor het hele

spectrum van bewegen. Ondanks deze grote potenties blijft de praktische uitwerking die uitmondt in vuistregels in de bewegingspraktijk, vooralsnog beperkt. Tot op heden maakt het CLA zijn beloften niet waar (Renshaw et al., 2009, 2018, Kugler et al., 1980).

Uitwerking model

Naast de onduidelijkheden tussen de beide benaderingen heeft de CLA een probleem met de praktische uitwerking. Zonder er op deze plaats breed op in te gaan lijkt deze beperkte praktische toepasbaarheid samen te hangen met de onduidelijke afbakening van de verschillende factoren. Bij het tot stand komen van een beweging zijn er drie factoren van belang. Elk van deze factoren beperkt (constraints) de mogelijkheden van een beweging (of laat ze juist toe); de taak (of activiteit), omgeving en individu (persoon). De mogelijkheden die deze factoren bieden en de mate waarin ze elkaar overlappen vormen de ruimte voor een succesvolle uitvoering (De Groot, 2021). Het is een complexe mix van allerlei factoren die invloed uitoefenen op het bewegingsgedrag.

Scan of klik *hier* naar een animatie met omgeving, activiteit en persoon/individu



Het ligt voor de hand dat gekeken wordt welke invloed een specifieke factor heeft. Om dit te kunnen doen is het van belang vast te stellen wat de ‘persoon’ is, wat de ‘taak’ omvat en wat de ‘omgeving’ is. De persoon laat zich relatief eenvoudig afbakenen. Dat de afbakening van de persoon eenduidig is, houdt geenszins in dat de beperkende (limiterende) processen binnen de persoon ook makkelijk begrepen worden, juist niet zouden we hier willen stellen.

Ingewikkelder wordt het wanneer gekeken wordt naar de afbakening van de omgeving en taak. Het beantwoorden van de vraag welke beperkende invloed bij de taak of de omgeving hoort is aanmerkelijk lastiger te beantwoorden. Dat de factoren niet eenduidig zijn afgebakend en de scheidlijn niet overal helder is te maken, maakt het beantwoorden van deze vraag nog ingewikkelder. In de literatuur worden verschillende onderverdelingen gemaakt. Het lijken vrijwel allemaal variaties op het onderscheid dat Newell al in 1986 maakte (Newell, 1986). Newell zocht de scheidlijn tussen taak en omgeving in de mate waarin ‘een invloed’ gekoppeld is aan een uit te voeren bewegingspatroon. *Constraints* die niet specifiek zijn en dus in allerlei bewegingcontexten hun invloed kunnen hebben worden tot de omgeving gerekend. Wanneer een factor wel sterk gekoppeld is aan de uit te voeren beweging dan wordt het gezien



als een taak(activiteits)constraint. Denk bijvoorbeeld aan de regels van het spel, het aantal tegenstanders, wel of geen lichamelijk contact en de bal waarmee wordt gespeeld.

Kanttekening met suggesties

Omdat de beperkingen interacteren en daardoor elkaar per definitie beïnvloeden is het soms lastig een (duidelijk) onderscheid te maken tussen de constraints van de verschillende factoren en dan vooral tussen de taak en de omgeving (Davids et. al., 2008). Deze onduidelijke afbakening zet een rem op de verdere praktische uitwerking van en het formuleren van vuistregels voor de CLA in leren bewegen (Bosch, 2022; Balague et al., 2019).

In dit artikel hebben we ons gericht op de dynamiek van succes en mislukking bij een deelnemer. We hebben onderzocht hoe deze ervaringen worden vertaald naar activiteiten binnen een specifieke bewegingscontext en welke interacties daarbij betekenisvol zijn.

In ons volgende artikel verdiepen we ons in het motorische leerproces, de verschillende accenten binnen de CLA en de praktische toepasbaarheid van het model. We zullen de persoonlijke ervaringen en belevingen van de deelnemer nauwkeuriger onderzoeken, evenals de interactie tussen de bewegingsuitdagingen van de leerlijnen, bewegingsthema's en speelkriebels. We beschrijven hoe deze elementen samenkomen en elkaar beïnvloeden.

Scan of klik *hier* naar het flipboek met de artikelen over 'De kracht van het arrangement'



Bronnen

Scan of klik *hier* naar de bronnen



Contact

Theo@spelenmetgedrag.nl
jaapverhagen@me.com

Theo de Groot is psycholoog, bewegingsdeskundige en eigenaar van THEMA – spelen met gedrag. Hij is auteur van 'Beter spelen en bewegen met kleuters, van kennisbasis tot basiskennis' en 'Onderwijs in bewegen op de basisschool, basiskennis voor de vakspecialist bewegingsonderwijs. Daarnaast heeft hij meegewerkt aan het boek 'Effectiever coachen in de sport' en is hij docent in de online cursus effectief coachen. Website: www.platform-onderwijsinbewegen.nl
Jaap Verhagen werkt als ondernemer voor zijn eigen bedrijf www.veronon.nl. Hij VERbindt, ONtdekt en ONtwikkelt mensen en organisaties. In het verleden werkte hij als opleidingsdocent, ontwikkelaar en docent bewegingsonderwijs.

Kernwoorden

Constraints-Led Approach (CLA), Teaching Games for Understanding (TGfU)