

特例措置を活用した実証 概要



ユニット型特別養護老人ホームに介護ロボットを導入。特例措置により共同生活室の可動壁を一部開放し、隣接ユニットで共同利用した場合に、利用者や職員に与える影響や効果を調査するもの

実証は以下の3項目にて実施

- ① 介護ロボットの共同利用（移乗支援機器、排泄支援機器）
- ② レクリエーションの共同実施（コミュニケーション機器）
- ③ 夜間見守りの効率化（介護ロボット無し）

実証は下記期間で実施、年内に報告書を取りまとめる

実証期間：令和5年9月8日（金）～10月3日（水）

実証の評価



本実証は、共同生活空間の壁を可動式とすることについて、「隣接する2つのユニットの入居者が交流し、共同で日常生活を営むための場所としてふさわしい形状を有するものとして条列で定めてもよい」という特例措置を鑑み、下記の2つの視点において、介護サービス提供上の支障がないこと等の評価を行う。

検証①：入居者のADL/QOLに与える影響

事前、中間（機器導入・可動壁閉鎖）、事後（機器導入・可動壁活用）の3回、評価指標を用いて入居者のADL及びQOLを評価し、その有意差をT検定にて判定（判定は産業医科大学産業生態学研究所にて実施）
ADLについては、評価指標 BI/FIMを使用して評価
QOLについては、評価指標 WHO-5を使用して評価
調査票及びヒアリングにて可動壁の影響を確認

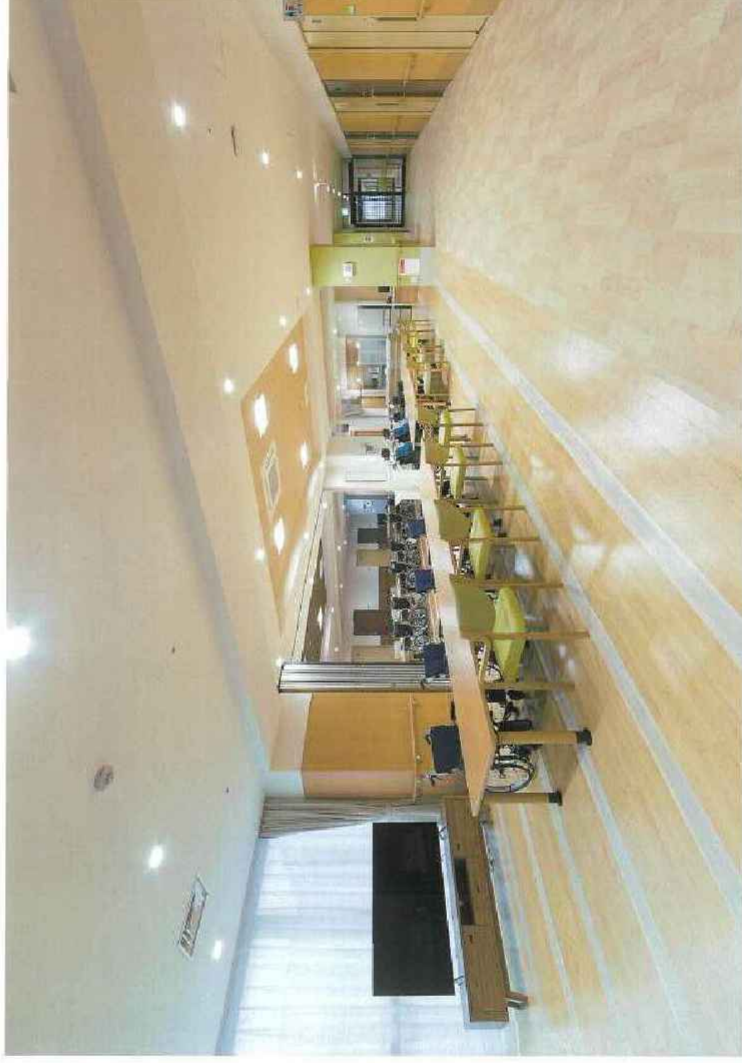
検証②：介護ロボット/可動壁活用による生産性の向上

介護ロボット導入/可動壁活用における心理的負担について、評価指標 SRS-18を使用して評価
実証項目ごとに個別に評価項目を設定して効果検証

実証施設



- 法人名 社会福祉法人 健美会
- 施設名称 複合型特別養護老人ホーム 第二わかば
- 施設概要 全個室ユニット型 100床 (入居：84床、シヨートステイ：16床)
令和4年11月開設、15人ユニットあり



可動壁開放状態の共同生活室

①介護ロボットの共同利用



主に居室で利用する介護ロボットを、隣接ユニットで共同利用する形で導入。
居室間移動時に可動壁を活用することで、ユニット間での共同運用を効率化を図る。

○具体的な効果

機器の居室間移動時に、ユニットの可動壁を活用してショートカット、職員
の作業負担を低減

大型／高額機器を共有、導入コストや保管場所を圧縮

○共有機器候補（大型、高額な機器）

移乗支援機器（可動式リフト）：(株)FUJII Hug T1-02

排泄支援機器（自動ラップ式おむつ回収ボックス）：

日本セイフティー(株) ラップポン・パケット

○検証②

職員への心理的負担については、SRS-18の評価結果を比較分析
共同機器の移動時間及び移動経路を調査員が計測し、可動壁利用前後の
変化について比較分析

①介護ロボットの共同利用

機器



| | | |
|------|--|---|
| 使用機器 | 移乗支援機器（非装着） | 排泄支援機器（排泄物処理） |
| メーカー | 株式会社F U J I （愛知県） | 日本セイフティ株式会社 （東京都） |
| 製品名 | H u g T 1 - 0 2  | ラップポン・パケット  |
| 特長 | 施設・病院介護の現場において、ベッドから車椅子、車椅子からトイレといった座位間の移乗動作や、脱衣場での立位保持をサポートする電動のスタンディングリフト。 | 使用済みオムツ等を自動でラップ（密閉）し、においや菌をもみ回し回収する、ボックスタイプの機器。 |

②レクリエーションの共同実施



コミュニケーション支援ロボットを導入し、隣接ユニット共同でレクリエーションを実施。
準備や実施作業の効率化を図るとともに、隣接ユニット間での入居者交流の機会を創出する

○具体的な効果

レクリエーションロボットが講師を代行

※約130種あるレクリエーションの中から、選択実行するだけで、20～30分間のレクを実施。講師業務のお任せが可能。

職員はフォロー役に回ることによって業務負担感を削減

隣接ユニット入居者とのコミュニケーション機会の創出

○使用機器候補

富士ソフト PALRO

○検証②

職員への心理的負担については、SRS-18の評価結果を比較分析

機器導入による業務の変化や入居者の反応など、実証を通じた変化についてアンケート調査を実施し分析

②レクリエーションの共同実施 機器



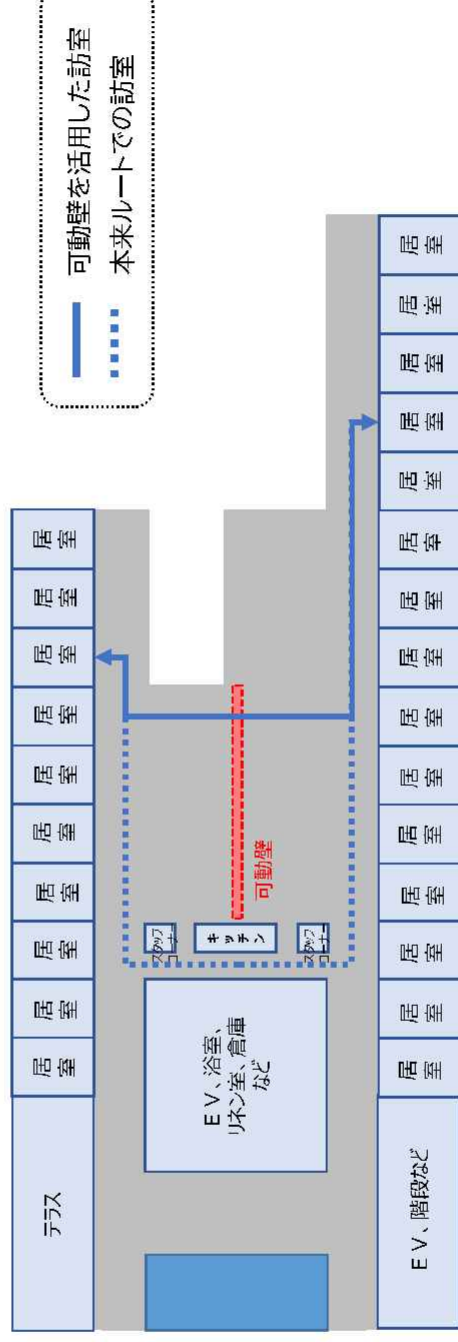
| | |
|------|---|
| 機器種別 | コミュニケーション機器 |
| メーカー | 富士ソフト株式会社 (神奈川県) |
| 製品名 | PALRO (パルロ)  |
| 特長 | 会話とコミュニケーションカが特徴の介護 予防支援ロボット。 体操や落語、やり取りのあるゲームなど、 約130種類のレクリエーションプログラム を内蔵。 予め設定した時間や、職員の発話によって レクリエーションプログラムが起動。 |

③ 夜間見守りの効率化

夜間の2ユニットを一人で見守る際、可動壁を活用することで、
 訪室の動線を短くし、作業の効率化を図る

○具体的な効果

- ・隣接するユニット間における訪室のスピードアップ
- ・移動距離を減らし、身体的負担の低減



○検証②

職員への心理的負担についてはSRS-18の評価結果を比較分析
 歩数計で夜勤職員の歩数を計測、可動壁活用による職員の移動量を比較

実施スケジュール



| 実証内容 | 準備期間 可動壁:閉鎖 | 介護ロボット導入期間(9/11~20) 可動壁:閉鎖 | 可動壁活用期間(9/21~10/3) 可動壁:利用時のみ部分開放 |
|--------------------|------------------------------|---|---------------------------------------|
| ①介護ロボットの 共用利用 | 9/8 (金) 介護ロボット 導入準備 | 9/20 (水) 介護ロボット 運用開始 通路経由で ロボット共用 | 10/3 (火) 可動壁活用した ロボット共用 |
| ②レクリエーションの 共同実施 | 9/8 (金) 介護ロボット 導入準備 | 9/20 (水) 介護ロボット 運用開始 各ユニット単位での レクの実施 | 10/3 (火) 可動壁を活用して 合同レクを実施 |
| ③夜間見守りの 効率化 | 9/8 (金) 介護ロボット 導入準備 | 9/20 (水) 可動壁閉鎖時の 夜勤者の歩数計測 | 10/3 (火) 可動壁を活用した際の 夜間帯の歩数計測 |
| | 事前調査 | 中間調査 | 事後調査 |