

(別紙2)

②実績報告時に提出

介護ロボット使用状況報告書

令和5年4月27日

| 法人名 | 機器導入事業所名 | 施設の種別 |
|--|---|-----------|
| 社会福祉法人 徳寿会 | 特別養護老人ホーム シルバーガーデン | 特別養護老人ホーム |
| 介護ロボットの種別 | 介護ロボットの製品名 | |
| 見守り | エスパシアシリーズ KA-N1411J ナースコール中継ユニット NU-1880 | |
| 介護ロボット導入時期 | 導入台数 | |
| 令和5年4月7日 | 3台 | |
| 【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】 ※日々の利用状況等が確認できる日誌等を活用して、具体的に記載すること。 毎日使用しており、日中の臥床時、オムツ交換時、就寝時に高さを変えながら使用している。 | | |
| 【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 ①1人あたり平均作業時間数（分/日） ② 作業人数（人/日） ③ 作業日数（ひと月あたり） 〔導入前：① ② ③ 〕 [導入後：① ② ③] ※介護時間の短縮、直接・間接負担の軽減効果、介護従事者（利用者）の満足度等、日々の利用状況が確認できる日誌等の活用や定点観測情報に基づいて具体的に記載すること。 生活のリズムが把握できるようになり、転倒防止にも繋がると思われる。 また、低床であるため就寝時の転落の心配も減少し、見守りの負担も軽減されると思われる。 | | |
| 【介護ロボットの不都合な点】 ※介護ロボットの機能に関すること、使い勝手に関することなど具体的に記載すること。 操作も簡単で、誤作動もなく使い勝手が良いと思われる。 現時点では不都合な点は見当たらない。 | | |

(別紙2)

②実績報告時に提出

介護ロボット使用状況報告書

令和5年4月12日

| 法人名 | 機器導入事業所名 | 施設の種別 |
|--|---|----------|
| 社会福祉法人 和習会 | 特別養護老人ホーム 習志野台みゆき苑 | 介護老人福祉施設 |
| 介護ロボットの種別 | 介護ロボットの製品名 | |
| 見守り | エスパシアシリーズ KA-N1481F エスパシアシリーズ KA-N1421F ナースコール中継ユニット NU-18-G0 | |
| 介護ロボット導入時期 | 導入台数 | |
| 令和5年3月30日 | 14台 | |
| 【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】 | | |
| ※日々の利用状況等が確認できる日誌等を活用して、具体的に記載すること。 | | |
| 導入済みの見守りセンサーと連携可能なため、起き上がりセンサー等と同等の役割として毎日使用している。 | | |
| 【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 | | |
| ①1人あたり平均作業時間数（分/日） ②作業人数（人/日） ③作業日数（ひと月あたり） | | |
| 〔導入前：①65分 ②20人 ③30日〕 〔導入後：①45分 ②20人 ③30日〕 | | |
| ※介護時間の短縮、直接・間接負担の軽減効果、介護従事者（利用者）の満足度等、日々の利用状況が確認できる日誌等の活用や定点観測情報に基づいて具体的に記載すること。 | | |
| 既存のセンサーと違う点として入所者ごとの特徴に合わせてセンサーの設定を変更することが可能となった点が挙げられる。この設定機能を活用することで、同時に複数のセンサーが鳴った場合もセンサーの鳴り分けによって優先順位をつけて効率的に対応することが可能となり、未然に転倒事故を防ぐことができたケースもあった。 | | |
| 【介護ロボットの不都合な点】 | | |
| ※介護ロボットの機能に関すること、使い勝手に関することなど具体的に記載すること。 | | |
| 特になし | | |

(別紙2)

②実績報告時に提出

介護ロボット使用状況報告書

令和5年4月12日

| 法人名 | 機器導入事業所名 | 施設の種別 |
|--|--|----------|
| 社会福祉法人 和習会 | 短期入所生活介護事業所 習志野台みゆき苑 | 老人短期入所施設 |
| 介護ロボットの種別 | 介護ロボットの製品名 | |
| 見守り | エスパシアシリーズ KA-N1421F ナースコール中継ユニット NU-18-G0 | |
| 介護ロボット導入時期 | 導入台数 | |
| 令和5年3月30日 | 1台 | |
| 【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】 | | |
| ※日々の利用状況等が確認できる日誌等を活用して、具体的に記載すること。 | | |
| 導入済みの見守りセンサーと連携可能なため、起き上がりセンサー等と同等の役割として毎日使用している。 | | |
| 【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 | | |
| ①1人あたり平均作業時間数（分/日） ②作業人数（人/日） ③作業日数（ひと月あたり） 〔導入前：①65分 ②20人 ③30日〕 〔導入後：①45分 ②20人 ③30日〕 | | |
| ※介護時間の短縮、直接・間接負担の軽減効果、介護従事者（利用者）の満足度等、日々の利用状況が確認できる日誌等の活用や定点観測情報に基づいて具体的に記載すること。 | | |
| 既存のセンサーと違う点として入所者ごとの特徴に合わせてセンサーの設定を変更することが可能となった点が挙げられる。この設定機能を活用することで、同時に複数のセンサーが鳴った場合もセンサーの鳴り分けによって優先順位をつけて効率的に対応することが可能となり、未然に転倒事故を防ぐことができたケースもあった。 | | |
| 【介護ロボットの不都合な点】 | | |
| ※介護ロボットの機能に関すること、使い勝手に関することなど具体的に記載すること。 | | |
| 特になし | | |

(別紙2)

②実績報告時に提出

介護ロボット使用状況報告書

令和5年4月3日

| 法人名 | 機器導入事業所名 | 施設の種別 |
|--|--------------------------|-----------|
| 社会福祉法人長生共楽園 | 特別養護老人ホーム 第二長生共楽園ひめはる | 特別養護老人ホーム |
| 介護ロボットの種別 | 介護ロボットの製品名 | |
| 見守り | エスパシアシリーズ、ナースコール中継ユニット | |
| 介護ロボット導入時期 | 導入台数 | |
| 令和5年3月1日 | 5台 | |
| 【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】 | | |
| ベッドからの立ち上がり及び排泄介助のタイミングを計るために使用。終日、利用者がベッドに臥床している時に使用した。 | | |
| 【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 | | |
| 職員は、導入前は利用者の行動パターンがなかなかつかめず、ベッドからの転落や、トイレへ行こうと思っての離床など、いつ事故（怪我）が起こるのではないかと常に不安に思い、精神的負担が大きかった。導入してからはそれらの負担が軽減した。利用者においても、適切なタイミングでトイレ誘導や排泄支援が行え、夜間しっかりと眠れるようになった。 | | |
| 【介護ロボットの不都合な点】 | | |
| 起き上がり時の設定にした際、寝返りの度にセンサーが感知してしまう事がある。重量の設定により多少の調整は可能だが、調整が効かない方もいるため、危険動作でない動きによる感知が増えるとは職員の疲弊につながる可能性がある。 | | |

(別紙2)

②実績報告時に提出

介護ロボット使用状況報告書

令和5年4月3日

| 法人名 | 機器導入事業所名 | 施設の種別 |
|---|------------------------|-----------|
| 社会福祉法人長生共楽園 | 特別養護老人ホーム長生共楽園 | 特別養護老人ホーム |
| 介護ロボットの種別 | 介護ロボットの製品名 | |
| 見守り | エスパシアシリーズ、ナースコール中継ユニット | |
| 介護ロボット導入時期 | 導入台数 | |
| 令和5年3月1日 | 5台 | |
| 【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】 ベッドからの立ち上がり及び排泄介助のタイミングを計るために使用。終日、利用者がベッドに臥床している時に使用した。 | | |
| 【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 職員は、導入前は利用者の行動パターンがなかなかつかめず、ベッドからの転落や、トイレへ行こうと思っての離床など、いつ事故（怪我）が起こるのではないかと常に不安に思い、精神的負担が大きかった。導入してからはそれらの負担が軽減し、特に夜間の待機時間帯を巡回ではなく、他の業務を行うことも可能となり、有効的に時間を活用することが出来た。利用者においても、適切なタイミングでトイレ誘導や排泄支援が行え、夜間しっかりと眠れるようになった。この度の事業により、台数が増えたことでその効果が増した。 | | |
| 介護ロボットの不都合な点】 操作方法は難しくなく、既に導入しているため操作法自体には問題はない。どのような状況で発報させるか、利用者の状態や使用目的によってその設定が異なるため、利用者のアセスメントをしっかりとを行い、適切に使用していきたい。 | | |

(別紙2)

②実績報告時に提出

介護ロボット使用状況報告書

令和 5年 3月 1日

| 法人名 | 機器導入事業所名 | 施設の種別 |
|---|------------------------------|--------------|
| 社会福祉法人 鼎 | 特別養護老人ホーム エコトピア酒々井 | 介護福祉施設 |
| 介護ロボットの種別 | 介護ロボットの製品名 | |
| 見守り | 見守りベッド支援システム コールマット・コードレス | |
| 介護ロボット導入時期 | 導入台数 | |
| 令和 4年 12月 22日 | 4台 | コールマット・コードレス |
| 令和 5年 2月 8日 | 2台 | 見守りベッド支援システム |
| 【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】 | | |
| コールマット・ベッドについては、立位・歩行が不安定で、かつ、ナースコツが押せないご入居者のベッド脇に設置し、トイレに行こうとベッドから足を下ろした際、ナースコールに連動しているので、特に夜間、ナースコールが鳴ったらすぐに居室へ訪室しトイレに誘導している。 | | |
| 見守りベッド支援システムは、起き上がった段階で反応するので、動きが速くてコールマットでは間に合わない方に設置している。 | | |
| 【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 | | |
| コールマットも同様だが、特に、見守りベッドは、ご入居者の転倒を防止できるだけでなく、職員の精神的負担が大幅に軽減で来ている。 | | |
| 【介護ロボットの不都合な点】 | | |
| 見守りベッドは、反応が良く設定すると、寝返りや頭を上げただけで反応することがある。起き上がって、0秒、1秒、2秒の3段階になっており、その方のスピードによって調整するようにしている。 | | |

(別紙2)

②実績報告時に提出

介護ロボット使用状況報告書

令和 5年 3月31日

| 法人名 | 機器導入事業所名 | 施設の種別 |
|--|----------------------------|-----------|
| 社会福祉法人双樹会 | 特別養護老人ホーム双樹苑 | 特別養護老人ホーム |
| 介護ロボットの種別 | 介護ロボットの製品名 | |
| 見守り | エスパシアシリーズベッド及びナースコール中継ユニット | |
| 介護ロボット導入時期 | 導入台数 | |
| 令和 5年 2月22日 | 3台 | |
| 【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】 ※日々の利用状況等が確認できる日誌等を活用して、具体的に記載すること。 ・動きのある利用者を対象として、ベッド上およびベッドサイドに設置し、利用者の日中及び夜間の行動を確実に把握することで、行動が予測可能となり、転倒及び転落等の重大な事故を抑止することができている。 | | |
| 【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 ① 1人あたり平均作業時間数（分/日） ② 作業人数（人/日） ③ 作業日数（ひと月あたり） 〔導入前：①60分 ②3人 ③30日〕 [導入後：①30分 ②3人 ③30日] ※介護時間の短縮、直接・間接負担の軽減効果、介護従事者（利用者）の満足度等、日々の利用状況が確認できる日誌等の活用や定点観測情報に基づいて具体的に記載すること。 ・端座位や離床など利用者の状態に応じて検知して、ナースコールが鳴動することにより、効果的・効率的な見守りを行うことが実現し、利用者の行動を事前に確認することで、転倒及び転落等の重大な事故を未然に防止している。また、コードレスタイプなので、利用者が誤って足を引っ掛けで転倒する不安もなく安心して使用でき、日中は勿論のこと職員が手薄になる夜間においても、介護職員の精神的負担の軽減につながっている。 | | |
| 【介護ロボットの不都合な点】 ※介護ロボットの機能に関すること、使い勝手に関することなど具体的に記載すること。 ・特になし | | |

(別紙2)

②実績報告時に提出

介護ロボット使用状況報告書

令和 5年 5月12日

| 法人名 | 機器導入事業所名 | 施設の種別 |
|---|--|----------|
| 医療法人社団 桔梗会 | 介護老人保健施設 松尾リハビリ苑 | 介護老人保健施設 |
| 介護ロボットの種別 | 介護ロボットの製品名 | |
| 見守り | 見守り支援ベッドシステム エスパシアシリーズ KA-N1470F(中継ユニット込) | |
| 介護ロボット導入時期 | 導入台数 | |
| 令和 5年 4月 14日 | 14台 | |
| 【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】 | | |
| ※日々の利用状況等が確認できる日誌等を活用して、具体的に記載すること。 転倒・転落の危険性が高いご利用者様に使用してもらい、利用者様の特徴に合わせて細かい設定（起き上がり、端座位、離床、見守り）ができ、反応時間も設定できるので誤報防止にもなる。1日中使用して未然に転倒・転落を防止するのに使用している。 | | |
| 【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 | | |
| ① 1人あたり平均作業時間数（分/日） ② 作業人数（人/日） ③ 作業日数（ひと月あたり） 〔導入前：①20分 ②1人 ③毎日〕 〔導入後：①14分 ②1人 ③毎日〕 ※介護時間の短縮、直接・間接負担の軽減効果、介護従事者（利用者）の満足度等、日々の利用状況が確認できる日誌等の活用や定点観測情報に基づいて具体的に記載すること。 誤報もなく、またベッドに離床センサーが内蔵されている為、設置する手間も省けて介護職員の業務負担の軽減になっている。また、配線も簡単で誰でもセッティングが出来る。 | | |
| 【介護ロボットの不都合な点】 | | |
| ※介護ロボットの機能に関すること、使い勝手に関することなど具体的に記載すること。 不都合な点は、御座いません。 | | |

(別紙2)

②実績報告時に提出

介護ロボット使用状況報告書

令和5年4月4日

| 法人名 | 機器導入事業所名 | 施設の種別 |
|--|-----------------------------|------------|
| 株式会社アンテック | ゆかり成田不動ヶ岡ガーデン ハウスさっちゃんの家 | 認知症グループホーム |
| 介護ロボットの種別 | 介護ロボットの製品名 | |
| 見守り | ベッドセンサーシステム タイプC2 | |
| 介護ロボット導入時期 | 導入台数 | |
| 令和5年3月16日 | 2台 | |
| 【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】 | | |
| ※日々の利用状況等が確認できる日誌等を活用して、具体的に記載すること。 | | |
| ・導入より毎日利用しており、眠りが浅く離床率の高い2名の21時から翌朝の7時まで見守り設定を行っている。導入前は夜勤者が定期的に見回りを行い、異常がないか確認をしていたが、センサーの感度を設定できるため、ベッドでの動きや離床をザーやパソコンモニタで見守っている。離床の場合のみ部屋へ様子を伺うことにしている。 | | |
| 【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 | | |
| ① 1人あたり平均作業時間数（分/日） ② 作業人数（人/日） ③ 作業日数（ひと月あたり） | | |
| 〔導入前：① 60分 ② 1人 ③ 1.25日〕 〔導入後：① 45分 ② 1人 ③ 0.94日〕 | | |
| ※介護時間の短縮、直接・間接負担の軽減効果、介護従事者（利用者）の満足度等、日々の利用状況が確認できる日誌等の活用や定点観測情報に基づいて具体的に記載すること。 | | |
| ・定時の巡回を減らすことができ夜勤者の負担を減らすことができた。また、物音を立てる機会が減ったことと、眠りの質の管理機能がご家族等へ報告に後活用したいと考えている。 | | |
| 【介護ロボットの不都合な点】 | | |
| ※介護ロボットの機能に関するこ、使い勝手に関するこなど具体的に記載すること。 | | |
| ・導入直後とのこともあり、現時点では不都合と感じる点はありませんが、センサーに依存しないよう気をつけたいと思います。 | | |

(別紙2)

②実績報告時に提出

介護ロボット使用状況報告書

令和 5年 6月 22日

| 法人名 | 機器導入事業所名 | 施設の種別 |
|--|-----------------------|----------|
| 社会福祉法人 慶美会 | 特別養護老人ホーム マイホーム習志野 | 介護老人福祉施設 |
| 介護ロボットの種別 | 介護ロボットの製品名 | |
| 見守り | エスパシアシリーズ | |
| 介護ロボット導入時期 | 導入台数 | |
| 令和 5年 4月 27日 | 30台 | |
| 【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】 | | |
| ※日々の利用状況等が確認できる日誌等を活用して、具体的に記載すること。 | | |
| ・アセスメントなどにより転倒リスク（ベッドからの立ち上がり等含む）が高い方へ設置することで、未然に防げるリスクへの対応 | | |
| 【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 | | |
| ①1人あたり平均作業時間数（分/日） ②作業人数（人/日） ③作業日数（ひと月あたり） | | |
| 〔導入前：① ② ③ 〕 〔導入後：① ② ③ 〕 | | |
| ※介護時間の短縮、直接・間接負担の軽減効果、介護従事者（利用者）の満足度等、日々の利用状況が確認できる日誌等の活用や定点観測情報に基づいて具体的に記載すること。 | | |
| ・まだ導入設置して2か月程度。大きな削減効果はこれからとなるが、現行のものと比べセンサー感度が高い面もあり期待値が高い。 | | |
| ・都度訪室してご利用者の状況を観察していた環境から、コール設定により把握できるため、訪室時間の削減に繋がる。 | | |
| ・センサー反応後アラート発信時間の設定ができるため、旧式のものと比べ必要以上の訪室が減る。 | | |
| ・例として2つのセンサーを設置している方においては、今回導入したもので2つのセンサーを1つでカバーできるため、ナースコール回数が一定数削減され業務に注視できる | | |

【介護ロボットの不都合な点】

※介護ロボットの機能に関すること、使い勝手に関することなど具体的に記載すること。

- ・他のセンサーより感度が良い反面、初期の設定調整に時間を要す。
- ・例①：起き上がり設定時、一定以上かけて起き上がる状況でセンサー反応するが、それより早く起き上がる方は反応しないことあり。
- ・例②：端坐位設定で徐々に荷重減となる行為では反応しないことあり。

※上記内容について業者と打ち合わせし改善にむけ取組中

(別紙2)

②実績報告時に提出

介護ロボット使用状況報告書

令和 5年 6月 22日

| 法人名 | 機器導入事業所名 | 施設の種別 |
|--------------|---------------------|----------|
| 社会福祉法人 慶美会 | マイホーム習志野 ショートステイ | 短期入所生活介護 |
| 介護ロボットの種別 | 介護ロボットの製品名 | |
| 見守り | エスパシアシリーズ | |
| 介護ロボット導入時期 | 導入台数 | |
| 令和 5年 4月 27日 | 4台 | |

【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】

※日々の利用状況等が確認できる日誌等を活用して、具体的に記載すること。

- ・アセスメントなどにより転倒リスク（ベッドからの立ち上がり等含む）が高い方へ設置することで、未然に防げるリスクへの対応
- ・長い期間サービス利用されて上記リスクが高い方へ設置

【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】

①1人あたり平均作業時間数（分/日） ②作業人数（人/日） ③作業日数（ひと月あたり）
〔導入前：① ② ③ 〕 [導入後：① ② ③]

※介護時間の短縮、直接・間接負担の軽減効果、介護従事者（利用者）の満足度等、日々の利用状況が確認できる日誌等の活用や定点観測情報に基づいて具体的に記載すること。

- ・まだ導入設置して2か月程度。大きな削減効果はこれからとなるが、現行のものと比べセンサー感度が高い面もあり期待値が高い。
- ・都度訪室してご利用者の状況を観察していた環境から、コール設定により把握できるため、訪室時間の削減に繋がる。
- ・センサー反応後アラート発信時間の設定ができるため、旧式のものと比べ必要以上の訪室が減る。
- ・例として2つのセンサーを設置している方においては、今回導入したもので2つのセンサーを1つでカバーできるため、ナースコール回数が一定数削減され業務に注視できる。

【介護ロボットの不都合な点】

※介護ロボットの機能に関すること、使い勝手に関することなど具体的に記載すること。

- ・他のセンサーより感度が良い反面、初期の設定調整に時間を要す。
- ・例①：起き上がり設定時、一定以上かけて起き上がる状況でセンサー反応するが、それより早く起き上がる方は反応しないことあり。
- ・例②：端坐位設定で徐々に荷重減となる行為では反応しないことあり。

※上記内容について業者と打ち合わせし改善にむけ取組中

(別紙2)

②実績報告時に提出

介護ロボット使用状況報告書

令和5年6月8日

| 法人名 | 機器導入事業所名 | 施設の種別 |
|---|--|----------|
| 社会福祉法人はつらつの里 | はつらつリハビリセンター | 介護老人保健施設 |
| 介護ロボットの種別 | 介護ロボットの製品名 | |
| 見守り | 眠り SCAN NN-1520 エスパシアシリーズ（ナースコール中継ユニット） | |
| 介護ロボット導入時期 | 導入台数 | |
| 令和5年4月12日 | 5台 | |
| 令和5年4月19日 | 1台 | |
| 【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】 | | |
| ※日々の利用状況等が確認できる日誌等を活用して、具体的に記載すること。 眠り SCAN については毎日使用し、夜間帯の個別での見守り支援・行動の把握 エスパシアシリーズについても毎日使用し、排せつ・移乗・離床センサーに活用 | | |
| 【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 | | |
| ① 1人あたり平均作業時間数（分/日） ② 作業人数（人/日） ③ 作業日数（ひと月あたり） 〔導入前：①10分②2人③30日〕 〔導入後：①5分②1人③30日〕 | | |
| ※介護時間の短縮、直接・間接負担の軽減効果、介護従事者（利用者）の満足度等、日々の利用状況が確認できる日誌等の活用や定点観測情報に基づいて具体的に記載すること。 眠り SCAN については夜間の居室で過ごす利用者様の状況を把握することで適切な対応がしやすく職員の精神的な負担の軽減に繋がる。 また、利用者様の眠りの妨げないよう、目が覚めているタイミングでケアが提供できる。 利用者様の呼吸数、心拍数が把握でき、体調変化に気付ける。 エスパシアシリーズについては、職員の身体援助での負担軽減、センサーの活用により利用者様の見守り・行動把握が行える。 | | |
| 【介護ロボットの不都合な点】 | | |
| ※介護ロボットの機能に関すること、使い勝手に関することなど具体的に記載すること。 眠り SCAN にセンサー機能が補助的となっているが、センサー機能として活用できるようになればさらに使いやすい。 | | |

(別紙2)

②実績報告時に提出

介護ロボット使用状況報告書

令和5年6月1日

| 法人名 | 機器導入事業所名 | 施設の種別 |
|---|---|-----------|
| 社会福祉法人愛生会 | 特別養護老人ホーム愛生苑 | 特別養護老人ホーム |
| 介護ロボットの種別 | 介護ロボットの製品名 | |
| ①見守り ②見守り | ①パラマウントベッド見守り支援ベッドシステムエスパシア シリーズ KA-N1481J ②バイオシルバー見守り介護ロボット aams および管理マスター ¹ サーバー | |
| 介護ロボット導入時期 | 導入台数 | |
| ①令和5年4月7日 ②令和5年2月28日 | ①2台 ②1台 | |
| 【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】 | | |
| ※日々の利用状況等が確認できる日誌等を活用して、具体的に記載すること。 | | |
| 見守り支援ベッドは特別養護老人ホームの2階および3階居室に設置して、aamsは必要な利用者を選定しバイタルや体動を確認して、それぞれの介護ロボットをナースコールやパソコン、タブレットと連携させながら24時間毎日使用しています。 | | |
| 【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 | | |
| ①1人あたり平均作業時間数（分/日） ②作業人数（人/日） ③作業日数（ひと月あたり） 〔導入前：①135 ②4 ③31〕 〔導入後：①81 ②4 ③31〕 | | |
| ※介護時間の短縮、直接・間接負担の軽減効果、介護従事者（利用者）の満足度等、日々の利用状況が確認できる日誌等の活用や定点観測情報に基づいて具体的に記載すること。 | | |
| 1回あたりの見回り時間および見回り回数の減少ができておらず、職員の労力削減につながっています。また、転倒等のリスクに対して早期発見、早期対応が可能となりご利用者の安全と職員の心理的負担の軽減に役立っています。 | | |
| 不必要的見回りの減少と睡眠の状況を確認できる機能により、利用者にも良い影響があると感じられ、ケアの質の向上繋がっていると思われます。 | | |
| 【介護ロボットの不都合な点】 | | |
| ※介護ロボットの機能に関するご意見、使い勝手に関するご意見など具体的に記載すること。 設定方法を把握するのに少し時間がかかるかも知れませんが、機能面については申し分ないと感じています。 | | |

(別紙2)

②実績報告時に提出

介護ロボット使用状況報告書

令和5年5月31日

| 法人名 | 機器導入事業所名 | 施設の種別 |
|--|---|-----------|
| 社会福祉法人 慶桜会 | 特別養護老人ホーム まんさくの里 | 特別養護老人ホーム |
| 介護ロボットの種別 | 介護ロボットの製品名 | |
| ①入浴介助 ②見守り ③見守り | ①セキスイ ウエルスリフトキャリー WLC-Z-200 ②パラマウントベッド 見守り支援システム KA-N1471G ③バイオシルバー見守り介護ロボット aams および管理マスター | |
| 介護ロボット導入時期 | 導入台数 | |
| ① 令和5年2月9日 ② 令和5年4月7日 ③ 令和5年2月21日 | ①1台 ②2台 ③4台 | |
| 【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】 | | |
| ※日々の利用状況等が確認できる日誌等を活用して、具体的に記載すること。 | | |
| 導入時に、メーカーの方による取扱説明会を実施し、日々、落ち着きのない方やお看取りの必要な方を対象に使用しております。パソコンだけでなく、スマホでもバイタルや体動、睡眠の質を見るのに使用しております。 | | |
| 心拍低下、離床等もナースコールで教えてくれますので、特に夜勤時にも役立っております。 | | |
| 【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 | | |
| ①1人あたり平均作業時間数（分/日） ② 作業人数（人/日） ③ 作業日数（ひと月あたり） | | |
| 〔導入前：①120 ②12 ③30〕 〔導入後：①90 ②10 ③ 30〕 | | |
| ご利用者のベッドからの徘徊や転落を防ぐ事と、看取りの方の居室への訪問回数が減る効果を実感しております。バイタルなども記録出来ますので、医師や看護師、職員と共有でき、緊急時に備えられるようになりました。 | | |
| 夜間時の見回りとベッドからの転倒転落等のヒヤリハットが減り、職員に大変好評です。出来れば、全ベッドに欲しいとの要望も現場から出ております。 | | |
| 【介護ロボットの不都合な点】 | | |
| とても便利な介護ロボットですが、最初に設定などの慣れが必要に感じます。設定などの作業がもう少し楽だと更に便利に感じます。数台でも効果がありますので、全ベッドに設置すればものすごい効果が期待できますが、費用面を考えるとなかなか難しいです。 | | |

(別紙2)

②実績報告時に提出

介護ロボット使用状況報告書

令和 5年 8月 8日

| 法人名 | 機器導入事業所名 | 施設の種別 |
|--|---|----------|
| 医療法人 黒潮会 | 介護老人保健施設 すこやかリハビリケアセンタ ー | 介護老人保健施設 |
| 介護ロボットの種別 | 介護ロボットの製品名 | |
| 見守り | エスパシアシリーズ KA-N1570J (ナースコール中継ユニット含む) | |
| 介護ロボット導入時期 | 導入台数 | |
| 令和 5年 4月 21日 | 16台 | |
| 【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】 | | |
| ※日々の利用状況等が確認できる日誌等を活用して、具体的に記載すること。 | | |
| 導入後、理学療法士の身体機能能力評価によって適切に導入開始。併設の病院より病態安定し入所した対象者に対して適用と判断。認知症あり、徘徊あり。夜間の排泄の訴え多く、コールなく自力で歩行するも転倒のリスク高い利用者である。基本動作迅速なため、端座位でのコールでは歩行時に間に合わないため、1週間後、起き上がりでコール鳴るように設定変更。転倒なく、身体機能更に向上了歩行安定する。在宅に復帰する。 | | |
| 【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 | | |
| ① 1人あたり平均作業時間数（分/日） ② 作業人数（人/日） ③ 作業日数（ひと月あたり） | | |
| 〔導入前：① 15 ② 3 ③ 30 〕 [導入後：① 5 ② 1 ③ 30] | | |
| ※介護時間の短縮、直接・間接負担の軽減効果、介護従事者（利用者）の満足度等、日々の利用状況が確認できる日誌等の活用や定点観測情報に基づいて具体的に記載すること。 | | |
| 夜間帯、職員手薄の時間帯での排泄の訴え多く、コールでスタッフを呼ぶことなく独歩で排泄動作実施してしまうため、静止を促したり、動作を言動で抑制することなく、見守りが可能となることは、利用者や職員のストレス軽減となっている。また、利用者の身体機能や動作の速度によって設定を変更可能のこと、メモリー機能によって、日中は立ち上がりしやすい高さに変更が容易である。転倒のリスク軽減だけなく、介護職のケア統一にもつながっている。 | | |
| 【介護ロボットの不都合な点】 | | |
| ※介護ロボットの機能に関すること、使い勝手に関することなど具体的に記載すること。 使い勝手に不便を感じることはない。認知症利用者へ導入するため、配線を引っ張ってしまったり、モニターをいじってしまったりすることがある。 | | |

(別紙2)

②実績報告時に提出

介護ロボット使用状況報告書

令和 5年 1月 6日

| 法人名 | 機器導入事業所名 | 施設の種別 |
|---|------------------------|-----------|
| 社会福祉法人 市原うぐいす会 | 特別養護老人ホーム しらつか | 特別養護老人ホーム |
| 介護ロボットの種別 | 介護ロボットの製品名 | |
| 見守り | 見守りケアシステム内蔵 低床3モーターベッド | |
| 介護ロボット導入時期 | 導入台数 | |
| 令和5年 9月 12日 | 2台 | |
| 【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】 ※日々の利用状況等が確認できる日誌等を活用して、具体的に記載すること。 (使用する業務) ベッド臥床時、ナースコールが理解できずに一人で車いすへ移乗し、転倒のリスクが高い入居者へ利用し、夜間帯や日中のベッド臥床に本人の動きをキャッチしている。 (使用頻度) 主に夜間帯での使用が多く、トイレに起きたり、時間を勘違いし起きてくるなどがある為、その都度、見守りセンサーは活用されている。 | | |
| 【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 ※介護時間の短縮、直接・間接負担の軽減効果、介護従事者（利用者）の満足度等、日々の利用状況が確認できる日誌等の活用や定点観測情報に基づいて具体的に記載すること。 導入による、センサー活用で主に夜間帯でのベッドからの転倒予防に対する、職員の負担軽減及び安心感につながっている。 利用者にとって、職員が対応することにより、転倒によるケガの防止につながっている。 今回の導入機器については時間短縮への目的としていない。 | | |
| 【介護ロボットの不都合な点】 ※介護ロボットの機能に関する事、使い勝手に関する事など具体的に記載すること。 センサーの対応状況をリモコンで手入力する必要があり、操作に慣れない職員には手間に感じることがある。 センサーが実際に稼働しているかの確認が実際にベッドに乗り反応の確認を行わないとできない為、動作確認に時間を要する。ボタン一つで動作確認ができると便利になると考える。 | | |

(別紙2)

②実績報告時に提出

介護ロボット使用状況報告書

令和5年8月30日

| 法人名 | 機器導入事業所名 | 施設の種別 |
|---|---|----------|
| 社会福祉法人誠友会 | 特別養護老人ホーム佐倉白翠園 | 介護老人福祉施設 |
| 介護ロボットの種別 | 介護ロボットの製品名 | |
| 見守り | フランスベッド 見守りケアシステム内臓 低床3モーターベッド FB-033 L-6B30VM2 Wi-Fi 分配器込み | |
| 介護ロボット導入時期 | 導入台数 | |
| 令和5年5月31日 | 1台 | |
| 【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】 | | |
| 平成27年2月27日入所の86歳の女性に使用。離床時は椅子からの立ち上がり、臥床時はベッド上での体動多く転倒を繰り返している。令和5年6月27日～7月31日まで入院していた。退院と同時に当ベッドを使用。食事時以外は臥床対応のため、終日使用。現在はベッド上での体動は減ったが、端座位になる事があり、転落を防ぐために使用している。 | | |
| 【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 | | |
| ①1人あたり平均作業時間数（分/日） ②作業人数（人/日） ③作業日数（ひと月あたり） 〔導入前：①30分 ②2人 ③毎日〕 〔導入後：①5分 ②1人 ③毎日〕 | | |
| 特養、ショートステイ合わせて74名定員、ワンフロアという環境で夜間は3人の職員が180分かけて排泄介助を行っている。当ベッド使用前は布団対応であったため、体動があった場合は職員2人で対応していた。いつ何が起こるかわからない状況で、体動によるセンサー反応で事前に危険を知らせてくれる点は職員1人で対応が可能であるし、業務の効率に繋がる。また、ベッドからの転落事故を未然に防ぐことができ、安心して業務に就く事ができる。 | | |
| 【介護ロボットの不都合な点】 | | |
| 特になし。 | | |