

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成31年3月26日

法人名	施設名	施設の種別
医療法人社団透光会	透光苑	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	
見守り支援ベッドシステム	エスパシアシリーズ (KA-N1510R)	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年3月15日	1台	
<b>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</b> ※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。 移乗に見守り又は一部介助が必要で歩行もできるがふらつきあり、また、認知症もあり注意力に欠けるため介助が必要な方。 入所当日から立ち上がり行為、夜中に「家に帰る」とベッド上に起き上がる等を繰り返しており、目が離せない状況であった。		
<b>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</b> ※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。 特に夜間の対応に苦慮し見守りに気を張っていたが、センサーベッド導入後は、センサーコールにて対応可能になりさらに早期対応が可能となり安心して対応ができるようになった。		
<b>【介護ロボットの不都合な点】</b> ※介護ロボットの機能に関すること、使い勝手に関する事など具体的に記載すること。 使用初めの為、不具合は把握できていません。今後使用状況を見て次回の報告時に記載します。		

(別紙2)

### 介護ロボット使用状況報告書

平成 31年 3月 1日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人 秀心会	特別養護老人ホーム つぼい愛の郷	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	「見守支援ベッドシステム」 エスパシアシリーズ離床キャッチⅢ・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	
平成31年2月20日	1セット	
【介護ロボットの使用状況（イ使用する業務・使用頻度等）】 平成30年8月29日に入所となった対象者は、前入所施設で最低床のベッドを使用していたにもかかわらず、ベッドから転落し右大腿骨顆上骨折を負った。当施設入所後、床対応も検討したが。逆流性食道炎の既往が在る為、頭部のギャッジアップが必要で床対応を断念した。当施設のベッドは最低床ベッドではないためベッドセンサー設置とベッド脇にベッドマットをもう一枚敷く対応を取っていた。今回、導入されたセンサー付き最低床ベッドを本氏に使用する事とした。		
【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 最低床となったことで万が一転落した際の骨折のリスクが軽減した。 平成30年12月に対象者は入院が在り退院後は体動が減少してはいるものの、センサー反応により速やかな対応が出来ておりベッドからの転落は無かった。センサー反応と最低床ベッドであるという事で見守りにおける職員の精神的負担の軽減が出来ている。今後は、よりハイリスクな入所者の選定も検討したい。		
【介護ロボットの不都合な点】 当施設のベッドは総てセンサー対応ベッドとなっているが、今回導入した最新のベッドセンサーを他のベッドに使用する際に既存のベッドセンサーのバージョンアップが必要で経費が掛かる。ベッドセンサーを入れるとベッドを最低床まで下げる事が出来ず、最低床の恩恵が薄れる。出来ればセンサーを設置しても本来の最低床の高さまで下がるようにして欲しい。		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成31年 3月18日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人 寿陽会	特別養護老人ホーム 北総長寿苑	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	見守り支援ベットシステム	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年3月13日	1台	
<b>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</b> ※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。  利用者のベットからの転倒・転落の未然防止・夜間巡視の業務負担の軽減を目的とし、起き上がり・端座位・離床検知を利用者ごとに設定しています。		
<b>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</b> ※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。  接触型センサーよりも、準備等の軽減が図ることができ、加重センサーによる体動の検知が可能な為、従来型よりセンサーの感知が速く、転落の減少につながっている。		
<b>【介護ロボットの不都合な点】</b> ※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。  加重センサーの為に、体重の軽い利用者の場合に、検知できない場合が見られている為、ポジショニング等の課題が残る。		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成31年03月29日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人ゆりの木会	ゆりの木苑	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	見守り支援ベッドシステム エスパシアシリーズ KA-N1410J(中継ユニット込)	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年03月13日	1台	
<b>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</b> ※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。  ・夜間起き上がり、転倒のリスクが高い方に利用。トイレ起床時の知らせ。		
<b>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</b> ※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。  ・起き上がり3秒設定で使用。 ・トイレ時か、何かの理由で起床以外、鳴らなくなった。職員の夜間の駆け付けの回数が軽減させていると感じている。		
<b>【介護ロボットの不都合な点】</b> ※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。  ・現時点では、不都合なく利用できております。		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成31年 3月12日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人 淑徳福祉会	特別養護老人ホーム淑徳共生苑	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	
見守り支援	見守り支援ベッドシステム	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年 2月13日	1台	
<b>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</b> ※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。  入居者の中で体動の激しい方で転倒、転落の危険が高い方に終日使用しています。 臥床中の体動でセンサー作動し、体動や起き上がりといった動きを把握し転落や転倒を防止するための見守りを行っている。		
<b>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</b> ※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。  従来の赤外線センサーでは、作動からの対応では遅いことが多々あったが、ナースコールと連動しているので速やかな対応が可能で転落、転倒予防につながっている。		
<b>【介護ロボットの不都合な点】</b> ※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。  一時停止（3分）が短いため何回か押すか、一度センサーを切るため、その後の入れ忘れが生じる可能性がある。 寝返りだけでもセンサーが作動するため、状態に応じて対応している。		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成31年3月25日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人 コスモス会	特別養護老人ホーム青柳園	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	エスパシアシリーズ KA-1470J 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	
平成31年2月20日	1	
<b>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</b> ※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。  現在、夜間にベッドから車いすへの移乗を自力で行ってしまう方を、検知し通報することで見守りを行う。		
<b>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</b> ※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。  従来は起き上がりでのセンサーで使用していたが、体動時にセンサー反応してしまう事が多く、端座位でのセンサーに切替に使用。移乗前に対応できるので、転落防止となっている。誤報もなく、見守り業務が効果的に行え、職員の業務が軽減された。		
<b>【介護ロボットの不都合な点】</b> ※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。  現在のところ特にありません。		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成 31年 3月 11日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人茶ノ木台くらぶ	ケアホーム茶ノ木台くらぶ	サービス付き高齢者向け住宅((介護予防)特定施設入居者生活介護)
介護ロボットの種別	介護ロボットの製品名	
見守り	製品名：見守りベッドシステム 製品特徴：入居者の状態に応じ検知する動作を選べ、十分な見守りと介護者の負担軽減をサポートする。	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成 31年 2月 13日	1台	
<b>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</b> ※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。  入居者の臥床時の動作を検知し通知することにより見守りを行う。 不穏な利用者、多動な利用者を使用。低床ベッドの為、四点柵等の身体拘束をする事なく転落を防止出来る。		
<b>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</b> ※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。  ベッドにセンサーが内蔵されているので、利用者の動きに即時に対応することが出来る。見守り業務が効果的かつ効率的に行え、スタッフの業務負担が軽減されている。		
<b>【介護ロボットの不都合な点】</b> ※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。  現在のところ、特にありません。		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成31年 3月21日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人 光正会	特別養護老人ホーム ザイクスヒル長南	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	
④見守り	見守り支援ベッドシステム 離床キャッチ搭載モデルKA-N1470J NC中継ユニット NU-1610	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年 3月13日	1台	
<b>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</b> 利用者の離床動作を見守り、入所者の転倒や落下の危険が高い方を主に利用しており、事故防止に役立っている。また、職員の見守り回数の軽減にも一役かっている。		
<b>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</b> 重介護で認知症を患っている入所者で、ナースコール等で呼ぶ行為ができない利用者に対し、離床や転倒事故防止に繋がっている。見守りに関しては、離床等の状況を把握できるので介護に係る負担の軽減に繋がっている。 また、センサーマットが必要ないため、誤作動による呼び出しも軽減されている。		
<b>【介護ロボットの不都合な点】</b> 現在のところ特にありません。		



(別紙 2)

介護ロボット使用状況報告書

平成 31 年 4 月 9 日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人太陽会	めぐみの里	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	
見守り支援	見守り支援ベッドシステム	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成 31 年 3 月 20 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。 ご家族の要望によりベッドに 4 点柵をし身体拘束していたご利用者に対し、身体拘束解除の為に見守り支援ベッドシステムを導入。終日センサーを設置し、センサー反応時に訪室している。		
【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 ※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。 見守り支援ベッドシステム導入により、4 点柵から 3 点柵で様子を見ることができている。30 分ごとに巡視からセンサー反応時の訪室になり業務負担は軽減している。今後、完全に身体拘束が解除になれば更に毎日の身体拘束に係わる日誌(記録)が不要になり負担減となり得る。		
【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、使い勝手に関する事など具体的に記載すること。 起き上がった際に反応する設定になっているが、センサー反応時に訪室しても起き上がっている様子はなく寝ていることが多い。		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成 31年 3月 25日

法人名	施設名	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	
平成 31年 3月 1日	1台	
<b>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</b> ※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。		
2/28 病院より病態安定し入所となった利用者へ導入。認知あり、ベット上体動、夜間徘徊の恐れがある。入所前に理学療法士が評価し、端座位時にコール鳴るように設定。端座位からの起き上がりや立ち上がり後の転倒や徘徊防止のため、端座位時のコールで迅速に対応し、その後危険動作に備える。居宅での生活が布団であったので、高さは超低床で夜間帯設定し、日中は、介護者の時間ごとのトイレ誘導や移乗動作の軽減可能な高さに設定する。		
<b>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</b> ※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。		
時間毎のトイレ誘導促しているが、トイレ希望多く、センサー反応の設定を端座位に可能なことで、ベット離床前に居室に駆けつけることができ、転倒なく、安心して介護職員が見守ることができている。3/7はセンサー反応後駆けつけると、入口付近まで這い出ししており、超低床機能により床上動作で移動可能。転倒転落事故防止になっている。また、メモリー機能によって現在の身体状況に合わせて設定することで、介護職員間のケアの統一が可能となっている。		
<b>【介護ロボットの不都合な点】</b> ※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が、ポジショニング修正時にも過敏にセンサーがなってしまう程度。効果的な見守りが可能である。		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成31年 3月 19日

法人名	施設名	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	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年 2月 20日	1台	
<b>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</b> ※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）をして、1日中使用して未然に転倒・転落を防止するのに使用。		
<b>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</b> ※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、ご利用者様の転倒・転落が未然に防げる為、ご利用者様のご家族にも満足して頂いている。		
<b>【介護ロボットの不都合な点】</b> ※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。  現在のところ特に不都合な点はございません。		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成31年 4月 8日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人 鼎	エコトピア酒々井	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	
見守り支援ペット	エスパシアシリーズ KA-1570F	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年 3月22日	2台	
<b>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</b> ※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。 夜間、トイレ(又はポータブルトイレ)を利用されるが、転倒リスクが高く、必ず職員が付き添うようにしているご利用者に使用。就寝時にセットし、状況を夜勤日誌に記録し、事故(ヒヤリハット)報告書にも記載するようにしている。 毎月のフロア会議で職員から意見・感想を聞くことにしている。		
<b>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</b> ※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。 センサーマットでは、駆けつけた時には歩き出していることが多いが、起き上がった段階で感知するので、歩き出す前に駆けつけることができるので、夜勤者の精神的負担が軽減された。 最新式なので、従来あるよりも設定が簡単になっている。		
<b>【介護ロボットの不都合な点】</b> ※介護ロボットの機能に関すること、使い勝手に関する事など具体的に記載すること。 ベッドの中央でなく端に寝ている時、反応が悪い時がある。		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成31年3月1日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人 自洲会	特別養護老人ホーム 志津ユーカーリ苑	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	見守りベッド支援システム (パラマウントベッド株式会社) ベッド本体型式 KA-N1510G	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年2月22日	1台	
<b>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</b> ※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。 認知症であって歩行困難であるにもかかわらず、自力歩行しようとする入所者のベッドとして居室に設置し、ベッドからの立ち上がり等の情報を本システムで把握することで転倒等の事故防止をするために常時使用しています。		
<b>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</b> ※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。 従来使用していた離床センサーではセンサー部分の圧力の有無だけを検知するものであったため、どの方でも同じ状態の検知であった。今回の機器の導入により検知する圧力の調整や検知後報知するまでのタイミングなど様々な設定が可能となっているため、それぞれの入所者の状態に最適な見守りタイミングで訪室できるようになった。 これにより介護職員の負担軽減と入所者の安眠を提供できるようになった。		
<b>【介護ロボットの不都合な点】</b> ※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。 マットタイプの離床センサーと比較してベッドから降りる前に検知できるので離床後の転倒事故の防止にはとても効果的ではあるが個々の入所者の状態は様々でありベッドから降りようとしている訳ではないのに身体を動かすだけでコールが鳴ってしまうこともあった。		

(別紙 2)

介護ロボット使用状況報告書

平成31年3月28日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人 佐倉厚生会	特別養護老人ホーム さくら苑	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	
見守り支援	見守り支援ベッドシステム	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年 3月 8日	1台	
<b>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</b> ※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。 利用者がベッド臥床時に年間を通じて見守り支援を目的とし使用しております。		
<b>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</b> ※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。  導入前は、排泄などの際ナースコールで伝えることが困難な入苑者に対して、センサーマットをベッド脇の床へ敷き見守り付き添い支援を行ってございました。センサーマットに入苑者の足がついた後にナースコールが反応する為、職員が居室へ訪室する前に立ち上り、バランスを崩される方やセンサーマットを避けて歩行し転倒される方がおりました。 導入後は、それぞれのご利用者様の起き上がり動作に合わせてナースコールが連動し、自然な形で離床を察知することにより転落・転倒事故の防止につながっております。		
<b>【介護ロボットの不都合な点】</b> ※介護ロボットの機能に関すること、使い勝手に関する事など具体的に記載すること。  導入から現在まで不都合な点はなく使用しております。		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成 31年 3月 31日

法人名	施設名	施設の種別
医療法人 南陽会	介護老人保健施設 みやぎの郷	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 エスパシアシリーズ	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年3月20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）】		
<p>ベッド、または離床後の転倒リスクが高い利用者に対して使用。 認知症があり自宅のベッドで何度も転落しており、入所時本人と御家族様よりベッドマットを使用し床対応としてもらいたいという意向があった。最近、起き上がりや立ち上がりに困難を生ずるようになり、スタッフの手をかりないと起き上がれないということがあり、最低床となるベッドを設置しシステムを利用し起き上がりをスムーズにした。また、立ち上がり等の情報も本システムで把握することができ、転倒等の事故防止をするために大きく役立っています。</p>		
【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】		
<p>ベッドからの転落、離床後の間もない歩行時における転倒が防げている。 また、起き上がりもシステムを利用しスムーズになり、立ち上がりについては介助側の高さまでベッドを上げ、腰に負担のかからない状況となっています。</p>		
【介護ロボットの不都合な点】		
<p>※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。</p> <p>特に問題なく使用出来ている。</p>		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成31年9月10日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人 市原福祉会	特別養護老人ホームふるさと苑	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	見守り支援ベッドシステム エスパシアシリーズベッド	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年 2月27日	1台	
<b>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</b> ※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。  歩行が困難であり、常時車椅子を利用されているが、ご自身でベッドから降りようとされる認知症の方（実際に、大きな怪我はなかったものの、ベッドから降り床に座り込んでいたことが何度とある方）に対して転落・転倒予防のために使用。 使用頻度：就寝時から起床まで毎日。		
<b>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</b> ※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。  導入前に使用していたマット型の離床センサーと比べ、ベッド周りに機器やコードを設置する必要がないので、つまづきなどのリスクもなく、普段と変わらない環境で使用できている。また、従来のマット型より、より正確な検知判定ができていると思われ（以前は、コールはならないが巡回に行くと床に座られているということがあったが、導入後はご利用者様の動きを正確に検知できているようで、一度もそのようなことは見られない。）職員の精神的負担も軽減されてきている。		
<b>【介護ロボットの不都合な点】</b> ※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。  現在のところ特になし。		



(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成31年 4月 9日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人 旭会	特別養護老人ホームあさひ園	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	見守りベッド支援システム	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年 3月27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）】		
<ul style="list-style-type: none"><li>・利用者のベッドからの転落、転倒事故防止及び夜間巡視等の業務負担軽減を目的として、見守り、起上り、端坐位、離床探知を利用者ごとに設定し使用している。</li><li>・使用頻度は、認知症などで理解、判断能力が低下した利用者の臥床時に終日にわたり使用している。</li><li>・電動ベッドの昇降機能は、利用者の立ち上がり、車椅子への移乗、排泄時の介助等に使用している。</li></ul>		
【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】		
<ul style="list-style-type: none"><li>・従来の接触型センサーよりも準備等の負担軽減を図ることが出来ている。</li><li>・個々に応じた感知が可能のため、従来の接触型センサーよりも早く危険を察知することができ、転倒や転落の予防に効果を発揮している。</li><li>・見守りベッド支援システムの導入により、介護職員による見守り居室訪問回数の軽減が図られ、業務の改善に役立っている。</li><li>・電動ベッドの昇降機能は、利用者の立ち上がり、車椅子への移乗、排泄時の介助等に使用し、腰痛予防など介護職員の身体的な負担軽減にも役立っている。</li></ul>		
【介護ロボットの不都合な点】		
<ul style="list-style-type: none"><li>・現在のところ特に不都合な点はありません。</li></ul>		

様式第12号（第13条関係）

介護ロボット使用状況報告書

31年3月18日

報告担当者職・氏名施設長 岡寄圭次郎

報告担当者連絡先 0438-63-0032

法人名	介護サービス事業所名	介護サービスの種別
社会福祉法人 慈協会	特別養護老人ホーム サニーヒル	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	
見守り支援	エスパシアシリーズ KA-N1470J 83cm幅 3M	
介護ロボット導入時期	導入台（セット）数	
平成31年3月13日	1台	
【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度）】 ※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。  重度の認知症の方に使用しており、一旦使用されると継続的に使用する為、高い利用状況となっています。又、事故・ヒヤリハット件数の減少、介護見守り業務の負担軽減及び効率化に役立っています。		
【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 ※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。  昼夜問わず使用し、複数の利用者を見守ることができ、施設内にいる介護職員へ同時に情報共有することが可能となり見守り業務の効率化につながっている。結果、介護職員の見守り業務の一人あたりの業務負荷が分散され、肉体的・精神的負担を軽減することができ満足度は高いものとなっています。又、事故防止・ヒヤリハットの数の減少に役立っており、今後も介護努力を行っていきます。		
【介護ロボットの不都合な点の課題】 ※介護ロボットの機能に関すること、使い勝手に関する事など具体的に記載すること。 特になし		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成 31年3月20日

法人名	施設名	施設の種別
医療法人社団 淳英会	介護老人保健施設おゆみの	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	製品名：見守り支援ベッドシステム	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年1月30日	1台	
<b>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</b> ※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。  居室内におけるベッド臥床中の見守りおよびトイレに起きる等の離床時の動きを把握するために使用している。 使用頻度は終日センサーを稼働させ、電動ベッドについても移乗時の高さ調整等に使用している。		
<b>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</b> ※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。  電動モーターが旧製品よりスピードが速く、オムツ交換時や移乗介助時にベッドの高さ調整を素早く行うことが出来、職員の腰痛対策につながっている。 センサーもベッドに内蔵されているため、利用者自身が外してしまうリスクが軽減され、職員の安心感がある。		
<b>【介護ロボットの不都合な点】</b> ※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。 センサー設定部分が箱型で大きい為、挟み込み等による破損の危険がある。 体重設定を行う必要があり、センサー感度に影響する。		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成31年3月28日

法人名	施設名	施設の種別
医療法人社団知己会	龍岡ケアセンター	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	
見守り支援ベッドシステム	エスパシアシリーズKA-N1510R (中継ユニット含む)	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年3月22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。  施設内で、徘徊・不穏行動が多く、転倒・転落のリスクが高い入所者様に見守り支援ベッドシステムとして使用。起き上がり動作の検知・離床検知機能を使い分け、入所者様の安全を確保している。		
【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 ※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。  従来は、徘徊や不穏行動などによる、転倒・転落防止の為、日中のみならず夜間の巡視も頻繁に行い、職員の負担がかなり大きかった。 見守り支援ベッドシステムの導入により、入所者様の離床前に行動を把握出来る為転倒・転落のリスクが軽減した。また、職員の肉体的、精神的な負担も減り、入所者様の安全、安心に繋がっている。		
【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事、使い勝手に関する事など具体的に記載すること。  入所者様の状態により、センサーの動作検知をその都度設定するのがまだ慣れないその為。使用方法研修を随時実施している。		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成31年4月1日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人国寿会	特別養護老人ホーム水都苑	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	見守りベット支援システム エスパシアシリーズKA-N1520J	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年3月28日	1	
【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。  日々センサーを稼働して使用している。 夜間、1～3回のコール（センサー稼働）が鳴り、対応している。		
【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 ※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人での立位が困難であっても、本人はできると思いきや立ち上がってしまう方に利用してもらっており、コールで早めに見守り・一部介助ができていたため、転倒などの事故が減った。		
【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事、使い勝手に関する事など具体的に記載すること。		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成31年3月30日

法人名	介護サービス事業所名	介護サービスの種別
社会福祉法人 友和会	ショートステイ 千寿苑	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	
見守り支援型	見守り支援型ベッドシステム エスパシアシリーズ	
介護ロボット導入時期	導入台(セット)数	
平成31年3月20日	1	
【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。 ・24時間使用しているが、特に夜間帯(19:00~6:00)の安全確保(転倒・転落防止)のため活用している。		
【介護ロボットの導入効果(導入による業務改善状況等)】 ※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。 ・事故(転倒・転落等)を未然に予防している。(事故発生率の減少) ・特に夜間帯のセンサーコールにて助かっている。 ・担当職員も安心して他者の介助に向かうことができる。		
【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。 ① 多機能なのですべての機能を有効に使えていない。(途上である) ② 腰痛予防とまでは実感はまだない。		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成31年 4月 2日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人 市原うぐいす会	グリーンホーム	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	
見守り支援システム	電動ベッド (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	
平成31年 3月27日	1台	
<b>【介護ロボットの使用状況 (使用する業務・使用頻度等)】</b> ※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。 ・ 終日使用している。ナースコールの使用の方法が理解できなく、ベッドからの立ち上がりが頻回に見られる方に使用している。		
<b>【介護ロボットの導入効果 (導入による業務改善状況等)】</b> ※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。 ・ 時間を決めて見守りにあたっていた時間が短縮でき、ベッドからの立ち上がりなどにも迅速に対応することが出来る。 ・ 利用者本人がもともと人に干渉されることが嫌いで一人で過ごすことが好きな性格の為、危険を回避する為の介護従事者の過度な見回りが減り、穏やかに過ごすことが出来ている。		
<b>【介護ロボットの不都合な点】</b> ※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。 ・ 体を丸めるくせがある利用者なのでベッド上部に体重がかからない場合、検知しないことがある。 ・ 検知の時間設定が3種類しかないので、時間の幅がもう何種類かあると良い。 ・ 体重設定を本人の体重より軽めに設定しないとうまく検知しない事がある。		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成 31 年 3 月 30 日

法人名	介護サービス事業所名	介護サービスの種別
社会福祉法人 友和会	特別養護老人ホーム千寿苑	指定介護老人福祉施設
介護ロボットの種別	介護ロボットの製品名	
見守り支援型	見守り支援型ベッドシステム エスパシアシリーズ	
介護ロボット導入時期	導入台(セット)数	
平成 31 年 3 月 20 日	1	
【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。 ・24 時間使用しているが、特に夜間帯(19:00~6:00)の安全確保(転倒・転落防止)のため活用している。		
【介護ロボットの導入効果(導入による業務改善状況等)】 ※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。 ・事故(転倒・転落等)は発生していない。 ・特に夜間帯のセンサーコールにて他の利用者介助中でも設置している利用者さんの行動把握ができるので役に立っている。 ・センサー反応が良く職員は信頼している。		
【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事、使い勝手に関する事など具体的に記載すること。 ① 設定の操作方法をもっとわかりやすくしてほしい。(複雑だと感じる職員が若干いる) ② 感度が良いため、少しの動き(寝返り等)でも誤報がある。		



(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成31年4月8日

法人名	介護サービス事業所名	介護サービスの種別
社会福祉法人 泉寿会	いずみ苑 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	
見守り支援ベットシステム	エスパシアシリーズベット KA-N1410R ナースコール中継ユニット UN-1610	
介護ロボット導入時期	導入台(セット)数	
平成31年3月10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。 当施設の2階認知症等にて1台稼働をしております。ベット臥床時の入居者動きに対しセンサーが反応する為、認知症が重度であり夜間に多動行動が見られ、かつ歩行ができない(難しい)入居者がベットより起き上がり転倒をする前にセンサーが反応しナースコールがなる仕組みとなっている。体をおこしベット端に端座位になろうとすると反応する為、多動入居者では7回程度ナースコールが反応する。すべて転倒まで至らず未然に防いでいる。		
【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。 以前は多動な入居者様に対しては、夜間帯通常の巡視とは別に様子を見る時間をつくっていたが、ベットを導入して、センサーが動きだし初めにナースコールがなる為、特別巡視の時間は軽減している。		
【介護ロボットの不都合な点の課題】 ※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。 現在、センサーの誤反応等なく問題なく使用できている。 不都合な点は見当たらない。		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成 31年3月26日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人 同仁会	特別養護老人ホーム しおかぜ	地域密着型 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	
見守り支援	エスパシアシリーズ KA-N1480J 91cm幅 3M 中継ユニット含む	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年3月 13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。 3月18日 0:30 センサーが反応している為訪室する。ベッドから足を下ろして座っている所を発見。トイレへ誘導してから再度就床する。 3月19日 2:15 センサーが反応してベッドから足を下ろして座っている所を発見。トイレへ誘導してから、再度就床する。		
【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 ※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。 一人で歩き出すとふらついて転倒してしまう入居者に使用している。一人で歩き出す前にセンサーが反応するので、迅速な対応が行なえている。		
【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と、使い勝手に関することなど具体的に記載すること。 ・スイッチを切り忘れると、センサーが反応し続けてしまう。 ・離床 CATCH1 に設定すると寝返りをうつ度に反応してしまう。		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成31年4月1日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人さつき会	特別養護老人ホームつつじ苑	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	
見守り支援	見守り支援ベッドシステム	
介護ロボット導入時期	導入台数	パラマウントベッド エスパイアシリーズ
平成31年 3月13日	1台	
<b>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</b> ※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。		
ユニット型特養の入居されている89歳女性 要介護度4 認知症 BMI16.1と痩せ型で日常生活は比較的自立されておりますが、歩行不安定で骨粗しょう症により在宅では転倒や骨折を繰り返されていた既往があり、転倒のリスクが高い為、主に就寝時に使用しています。（中継ユニットは業者より、欠品中との事で納期が遅れております。現在は、以前購入しておりました中継ユニットを使用し対応しています。）		
<b>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</b> ※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。		
導入により、入居されている方の認知力の低下や夜間離床時におけるベッドからの転落や転倒事故を「ベッド内蔵センサー」で事前に検知や低床22cmまで高さ調節する事で、未然に防ぐことが出来ており、介護職員の夜勤時の負担の軽減やご入居者のリスクを軽減することが出来ている。		
<b>【介護ロボットの不都合な点】</b> ※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。		
2週間使用経過したが、不都合は発生していない。ただ、同型の見守り支援ベッド使用している他認知症ご入居者では、ベッド脇に架かっているナースコール中継ユニットの点灯ランプが火事ではないかと不安を訴えられ混乱されている方がいた。		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成31年3月7日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人みのりの村	特別養護老人ホーム海	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	見守り支援ベッドシステム	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年 2月20日	1台	
<b>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</b> ※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。  多動な利用者や新規利用者の臥床時の見守りに使用。 夜間就寝時（18：30から6：30）及び午睡時（12：30から14：00）に使用。		
<b>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</b> ※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。  利用者の状況により容易に「起き上がり」「端座位」「離床」が設定でき、センサーを使い分ける必要がない。 職員が定期巡回はしているが24時間見守りする事は不可能であり、必要なときにセンサーが通知してくれるので事故防止に役立つとともに職員の負担が減った。		
<b>【介護ロボットの不都合な点】</b> ※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。  特になし		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成31年3月15日

法人名	施設名	施設の種別
医療法人社団得心会	介護老人保健施設クレイン	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	
見守り支援 ベッドシステム	電動ベッドエスパシアシリーズ KA-N14140J 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	
平成31年 2月20日	1	
<b>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</b> ※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。  認知症や不穏状態で多動の方に対する見守りの強化による転倒等の事故予防を図っている。 常時稼働しているが、見守り職員の少ない夜間帯は特に有用である。		
<b>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</b> ※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。  特に見守り職員が少ない夜間帯において介護職員の見守り業務の負担が軽減されている。導入後、当該ベッド使用者について臥床を察知できている。引き続き導入後の効果を検証し、介護職員の負担軽減や事故予防に繋げていく。		
<b>【介護ロボットの不都合な点】</b> ※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。  当該ベッド使用者の臥床の察知には充分有用である。位置センサー等と併用することで、更に多様な事故形態に対応できると考えられるが、導入に係る高額な費用が課題である。		

(別紙 2)

介護ロボット使用状況報告書

平成 31 年 4 月 8 日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人 光正会	豊栄の里	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	
見守り支援ベッド	エスパシアシリーズ KA-N1470 NC 中継ユニット NU-1760	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成 31 年 3 月 31 日	1 台	
<b>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</b> 低床ベッド、NC 連動のセンサー内蔵であることから、これまでベッドからの転落のリスクが高く、床に布団を敷いて対応していた入居者様に使用。臥床時は常時低床にし、センサーも ON にしている。		
<b>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</b> 布団から高さを変更できるベッドになった事で、車椅子への移乗時にはベッドを高くする事ができ、これまで 2 人介助で移乗していたところを 1 人での介助で可能となった。さらに、頭部と下肢のギャッジアップも可能となった為、臥床時のポジションが、本人様にとってより安楽なものとなった。 また、センサーを内蔵している事で、本人様の起き上がりに反応して NC が作動するため、従来の床に設置するマット型のセンサーに比べ、迅速な対応が可能となった。起き上がりから NC 作動までの時間も設定でき、1 秒後に設定をする事で、軽微な体動があった時には NC は作動せず、確実に起き上がりがあった時のみ NC が作動するため、介護従事者の訪室回数も最小限に抑える事ができ、負担の軽減になっている。		
<b>【介護ロボットの不都合な点】</b> 今現在、特に不都合なし。		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成31年4月9日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人旭福社会	特別養護老人ホーム やすらぎ園	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	見守り支援ベッドシステム ベッド内蔵型センサーによる『動作検知』で入居者を見守り介護従事者の負担軽減をサポートする	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年3月25日	2セット	
【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。 現在、夜間帯にトイレに行こうとベッドより起き上がり、車椅子に自ら移乗する際に上手く座れなく尻もちをついてしまう方などの転倒事故防止、見守りで使用している。		
【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 ※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。 歩行不安定な方が夜間にベッドから自ら起き上がりトイレまで行こうとする姿を発見することが多くあった。転倒のリスクがあることから巡回も30分毎に行い転倒されないよう対応していたが職員の負担が多い状況であった。 ベッド内蔵型センサーベッドを使用することで起き上がった時点でセンサーが反応し、ナースコールを通して教えてくれるため直ぐに駆けつけることができ転倒事故を未然に防ぐことができている。また職員の見守りの負担軽減につながっている。特に夜間の居室内の様子はわかりにくい為、センサーの使用は有効的だと思われる。		
【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事、使い勝手に関する事など具体的に記載すること。 現時点で不都合な点はありません。		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成31年3月26日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人 あかぎ万葉	特別養護老人ホーム春の苑	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	
見守り支援	製品：見守り支援ベッドシステム 特徴：ベッドに内蔵したセンサーが、荷重の変化をセンシング・解析することで、様々な動作を判別。 従来のマット式センサーなどと比較して、より正確な検知判定が可能。	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成 31年 3月 15日	1台	
<b>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</b> ※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。 夜間活用することによって、見守り時の負担軽減となっており、また日中も設置型でないため、マットを避けようとする動きが入居者になくなっている。		
<b>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</b> ※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台で複数の検知パターン（起き上がり、端座位、離床、見守り）を設定できるため、入居者の状態に合わせた支援計画がたてられる。 ・マット式のような設置が不要なため、利用者がマットをよけてしまう心配がなくなり、離床の通知をうけとれるようになった。		
<b>【介護ロボットの不都合な点】</b> ※介護ロボットの機能に関すること、使い勝手に関する事など具体的に記載すること。 センサーがベッドの重さを感じて反応するので、体重の軽すぎる入居者には仕えないということでしたので、今後の改善を期待します。		



(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

平成31年3月26日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人 あかぎ万葉	特別養護老人ホーム月の船	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	
見守り支援	製品：見守り支援ベッドシステム 特徴：ベッドに内蔵したセンサーが、荷重の変化をセンシング・解析することで、様々な動作を判別。 従来のマット式センサーなどと比較して、より正確な検知判定が可能。	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年3月15日	1台	
<b>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</b> ※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。 夜間活用することによって、見守り時の負担軽減となっており、また日中も設置型でないため、マットを避けようとする動きが入居者になくなっている。		
<b>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</b> ※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台で複数の検知パターン（起き上がり、端座位、離床、見守り）を設定できるため、入居者の状態に合わせた支援計画がたてられる。 ・マット式のような設置が不要なため、利用者がマットをよけてしまう心配がなくなり、離床の通知を受けとれるようになった。		
<b>【介護ロボットの不都合な点】</b> ※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。  センサーがベッドの重さを感じて反応するので、体重の軽すぎる入居者には仕えないということでしたので、今後の改善を期待します。		

H30-1

(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2年3月3日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
医療法人社団透光会	透光苑	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	
見守り支援ベッドシステム	エスパシアシリーズ (KA-N1510R)	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年3月15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。 夜間のベッドからの立ち上がりが頻繁にあり、目が離せない状態の方		
【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。 センサーコールにて、立ち上がりを通報してくるため、ベッドからの転倒防止ができ介護者が当人に付き切りとならず他の入居者への処遇ができるようになり特に夜間の対応の軽減となっている。		
【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、使い勝手に関する事など具体的に記載すること。 特に現在のところ不都合なところはあります。		

(別紙2)

導入後2年目

## 介護ロボット使用状況報告書

令和 2年 2月 24日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福祉法人 秀心会	特別養護老人ホームつばい愛の郷	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	「見守り支援ベッドシステム」エスパシアシリーズ 離床キャッチⅢ・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	
平成31年 2月 20日	1セット	
【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】 令和2年1月17日より床対応だった利用者に使用を開始した。前入所施設で何回も転倒・転落を繰り返し、最終的に床対応となっていた。当施設に入所後にご家族様の希望で床対応を継続していた。確かに体動は強いが、皮膚状態にトラブルがあり床対応では衛生面で問題があると判断し、転倒リスク軽減のためセンサー付き最低床ベッドの使用となった。		
【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 床対応時と比較して訪室回数が減った。相変わらず体動は強いがセンサー反応で訪室することで転落の予防、夜勤帯等他の対応で訪室が少し遅れた際も最低床ということで万が一の転落による怪我のリスク軽減につながり、職員の精神的負担も軽減している。最低床ベッド導入後、転落事故は起きていない。衛生面も改善され皮膚不良も改善傾向にある。ご家族様の強い希望で（転倒・転落が怖い）床マット対応を続けていたが、最低床ベッドを使用する事でリスクの軽減が図れていることをご家族様は理解されている。		
【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、使い勝手に関する事など具体的に記載すること。 ①センサー付き低床ベッドは、センサーをセットした時点で本来の最低床の高さよりも数センチベッドの高さが上がってしまう。これでは最低床の恩恵が薄れてしまう。ベッド脇に衝撃吸収マットを敷いて対応している現状もある。 ②従来のセンサーと異なり体重の再設定が不要という事になっているが、やはり機械ものなので反応しないことがまれにある。		

(別紙2)

## 介護ロボット使用状況報告書

令和2年 3 月 3 日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人 寿陽会	北総長寿苑	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	見守り支援ベットシステム一式	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年3月13日	1台	
<p>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</p> <p>※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。</p> <p>利用者のベットからの転倒・転落の未然防止・夜間巡視の業務負担の軽減を目的とし、起き上がり・端座位・離床検知を利用者ごとに設定しています。</p>		
<p>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</p> <p>※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。</p> <p>マット・ベットサイドの接触型センサーよりも、準備等の軽減が図れ、軽減劣化による故障も少ない。加重センサーによる体動の検知が可能な為、従来型よりセンサーの感知が速く、転落の減少につながっている。</p>		
<p>【介護ロボットの不都合な点】</p> <p>※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。</p> <p>加重センサーの為に、体重の軽いまたは、体重の減少がみられる利用者の場合に、検知できない場合が見られる。</p>		

(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 2 年 3 月 7 日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福祉法人 ゆりの木会	特別養護老人ホームゆりの木苑	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	
①見守り	エスピアシリーズ3モーターベッド KA-N1410J	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和 <sup>7</sup> 3/年 3月 11日	1	台
<p>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</p> <p>※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。</p> <p>夜間独歩による転倒リスク対象者、臥床時体動の頻度が高い方を対象に使用中。</p>		
<p>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</p> <p>※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。</p> <p>導入以前は、少しの体動でもセンサー反応があり状況確認の為郁度増えし対応していたが導入後の体動によるセンサー反応が減ったことで訪室が減り、ご利用者の安眠確保と職員負担軽減に繋がっている。</p>		
<p>【介護ロボットの不都合な点】</p> <p>※介護ロボットの機能に関すること、使い勝手に関する事など具体的に記載すること。</p> <p>特になし</p>		

(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2年 2月26日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福祉法人淑徳福祉会	特別養護老人ホーム淑徳共生苑	施設系サービス
介護ロボットの種別	介護ロボットの製品名	
見守り支援	見守り支援ベッドシステム	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年 2月13日	1台	
<p>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</p> <p>※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。</p> <p>入居者で体動の激しい方で転倒、ベッドからの転落の危険が高い方に24時間使用している。ベッド上で臥床中の体動でセンサー作動し、体動や起き上がりといった動きを把握し、転倒や転落を防止するための見守りを行っている。</p>		
<p>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</p> <p>※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。</p> <p>ナースコールに連動しているので、速やかな対応が可能となり対応の遅れや無駄な動きが減少し、転倒、転落の予防につながっている。</p>		
<p>【介護ロボットの不都合な点】</p> <p>※介護ロボットの機能に関すること、使い勝手に関する事など具体的に記載すること。</p> <p>作動後のリセットを忘れる可能性がある。 センサーの感度が良いため、入居者の状態にあわせた設定が難しい。</p>		

H30-20

(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2年 3月 3日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
コスモス会	青柳園	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	エスパシアシリーズKA-1470J 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	
平成31年 2月 20日	1台	
<p>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</p> <p>※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。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・以前はベッドからの転落などがあったが、導入後転落防止となっています。</li> </ul>		
<p>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</p> <p>※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。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・ベッドの高さ変更が可能のため、安心して介助が行え、腰等の負担軽減となっています。</li> </ul>		
<p>【介護ロボットの不都合な点】</p> <p>※介護ロボットの機能に関すること、使い勝手に関する事など具体的に記載すること。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・特にありません。</li> </ul>		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

令和 2年 3月 9日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人茶ノ木台くらぶ	ケアホーム茶ノ木台くらぶ	サービス付き高齢者向け住宅((介護予防)特定施設入居者生活介護)
介護ロボットの種別	介護ロボットの製品名	
見守り	製品名：見守りベッドシステム 製品特徴：入居者の状態に応じ検知する動作を選べ、十分な見守りと介護者の負担軽減をサポートする。	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成 31年 2月 13日	1台	
<p><b>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</b>            ※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。</p> <p>入居者の臥床時の動作を検知し通知することにより見守りを行う。            不穏な利用者、多動な利用者を使用。低床ベッドの為、四点柵等の身体拘束をする事なく転落を防止出来る。</p>		
<p><b>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</b>            ※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。</p> <p>ベッドにセンサーが内蔵されているので、利用者の動きに即時に対応することが出来る。見守り業務が効果的かつ効率的に行え、スタッフの業務負担が軽減されている。又、入居者様本人にとっても事故につながる事案が避けられる。身体的な負担を軽減できる</p>		
<p><b>【介護ロボットの不都合な点】</b>            ※介護ロボットの機能に関すること、使い勝手に関する事など具体的に記載すること。</p> <p>現在のところ、特にありません。</p>		



(別紙2)

## 介護ロボット使用状況報告書

令和 2 年 2 月 2 8 日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人 光正会	特別養護老人ホーム ザイクスヒル長南	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	
④見守り	見守り支援ベッドシステム 離床キャッチ搭載モデルKA-N1470 J NC中継ユニット NU-1610	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年 3月13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）】 離床後の起き上がり頻度で、骨折の危険の高い利用者に対し使用し、事故防止に役立っています。		
【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 利用者に認知症があるため、危険察知できず骨折したアクシデントが以前あった。 導入前は利用者自身の動きが速くフローセンサーに頼っていたが、見守り支援ベッドとフローセンサー両方のコールが万全となり、職員の精神負担は軽減された。		
【介護ロボットの不都合な点】 利用者の体重が軽いせいか、時々コールがならない時があった。そのためフローセンサーとの併用になり、フローセンサーを使用しなくて済めば、ほかに使用することができたと思う。		

## 様式第3号（第7条第1項関係）

## 介護ロボット使用状況報告書

令和2年2月1日

報告担当者職・氏名

作業療法士 三浦真澄

報告担当者連絡先

電話：04 - 7098 - 1000

法人名	介護サービス事業所名	介護サービスの種別
社会福祉法人 太陽会	特別養護老人ホーム めぐみの里	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	
見守り支援	見守り支援ベッドシステム	
介護ロボット導入時期	導入台（セット）数	
平成31年3月14日～	1台	
<p>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</p> <p>※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。</p> <p>ベッドからの転落を繰り返していたご利用者で、ご家族の強い希望もあり、拘束（4点柵）対応をしていたご利用者に対し、平成31年3月14日センサー内臓型ベッドを導入。拘束対応のため、1時間に1回の巡視と毎日の記録が必須であったが、ベッドセンサー導入し、徐々にベッド柵を外す時間を長くし、9月30日にはご家族の了承を得た上で、3点柵に変更。拘束対応を解除した。センサーの反応は殆ど無く、月に1～2回程度、不穏な時にセンサーの反応が数回ある程度。昼夜問わず、巡視の回数は2～3時間に1回へ減少している。</p>		
<p>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</p> <p>※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。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・ベッドからの転落の心配が少なくなり、心的ストレスの軽減に繋がった。</li> <li>・巡視回数が1/3程度に減り、業務負担の軽減になった。</li> <li>・拘束対応が解除できたことで、ムダな業務の削減と業務効率の向上に繋がった。</li> </ul>		
<p>【介護ロボットの不都合な点の課題】</p> <p>※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。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・センサーの感度が良い為、少しの体動でもセンサーが反応する。熟睡していない時は、頻回にセンサーが反応する場合もあり、その際はその都度、様子観察に行かなければならない。</li> </ul>		

## 介護ロボット使用状況報告書

令和 2年 2月 25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	
平成 31年 3月 1日	1台	
<p>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</p> <p>※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。</p> <p>平成31年の導入から、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。令和元年7月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、身体機能更に向上し歩行安定する。令和元年10月特養に退所となる。</p>		
<p>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</p> <p>※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。</p> <p>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なこと、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でなく、介護職のケア統一にもつながっている。</p>		
<p>【介護ロボットの不都合な点】</p> <p>※介護ロボットの機能に関すること、使い勝手に関する事など具体的に記載すること。</p> <p>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。</p>		

(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 2年 2月26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	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成 31年 2月20日	1台	
<p>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</p> <p>※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。</p> <p>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）をして、1日中使用して未然に転倒・転落を防止するのに使用。</p>		
<p>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</p> <p>※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。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・離床センサーが内蔵のため、センサースイッチの入れ忘れがなくなった。</li> <li>・以前の離床センサーより寝心地が良い。</li> <li>・離床・起き上がりとも、すぐにセンサーが反応するため転落・転倒予防になっている。</li> <li>・低床にできるため安心感がある。</li> </ul>		
<p>【介護ロボットの不都合な点】</p> <p>※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。</p> <p>センサーの感度が良いため、寝返りなど動きが大きいときに反応してしまうことがあるものの、現在まで不具合や不都合はありません。</p>		

(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 2年 3月26日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福祉法人 鼎	エコトピア酒々井	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	
見守り支援ベッド	エスパシアシリーズ KA-1570F	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年 3月22日	2台	
<p>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</p> <p>※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。</p> <p>夜間、トイレを利用されるが転倒リスクが高いご利用者とトイレの場所が分らず放尿されるご利用者に使用。</p>		
<p>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</p> <p>※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。</p> <p>転倒リスクの高いご利用者は、起き上がった段階で察知できるので、歩き出す前に駆けつけることができる。また、トイレの場所が分らないご利用者は、居室から出てきたところでトイレに誘導でき、放尿を防ぐことができるので、夜勤者の負担が軽減できている。</p>		
<p>【介護ロボットの不都合な点】</p> <p>※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。</p> <p>居室のコールシステムに連動しているため、コールが重なると、察知が遅れるときがある。</p>		

(別紙2)

## 介護ロボット使用状況報告書

令和2年3月3日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人 自洲会	特別養護老人ホーム 志津ユーカーリ苑	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	見守りベッド支援システム (パラウントベッド株式会社) ベッド本体型式 KA-N1510G	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年2月22日	1台	
<p>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</p> <p>※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。</p> <p>認知症であって歩行困難であるにもかかわらず、自力歩行しようとする入所者のベッドとして居室に設置し、ベッドからの立ち上がり等の情報を本システムで把握することで転倒等の事故防止をするために常時使用しています。</p>		
<p>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</p> <p>※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。</p> <p>平成29年度に導入した見守りベッド支援システムに比較して詳細なセンサー設定できるものであったため、検知する圧力の調整や検知後報知するまでのタイミングなど様々な設定を行い、入所者の状態に最適な見守りタイミングで訪室できている。</p> <p>これにより介護職員の負担軽減と入所者の安眠を提供できるようになっている。</p>		
<p>【介護ロボットの不都合な点】</p> <p>※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。</p> <p>製品の特長を理解して効果的な利用者への使用をしているので現時点での不都合はありません。</p>		

(別紙2)

## 介護ロボット使用状況報告書

令和2年 3月 28日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福祉法人 佐倉厚生会	特別養護老人ホームさくら苑	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	
見守り支援	見守り支援ベッドシステム	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年 3月 8日	1台	
<p>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</p> <p>※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。</p> <p>利用者がベッド臥床時に見守り支援を目的とし使用しております。</p>		
<p>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</p> <p>※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。</p> <p>以前は排泄などの際ナースコールで伝えることが困難な入苑者に対して、センサーマットをベッド脇の床に敷き見守り付き添い支援を行ってございました。センサーマットを避け歩行し転倒される方がおりました。</p> <p>導入後は、それぞれの利用者の起き上がり動作に合わせてナースコールが連動し、利用者にとっても違和感はなく離床を察知することにより転落、転倒事故の防止につながっております。</p>		
<p>【介護ロボットの不都合な点】</p> <p>※介護ロボットの機能に関すること、使い勝手に関する事など具体的に記載すること。</p> <p>導入から現在まで不都合な点はなく使用しております。</p>		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

令和 2 年 2 月 26 日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
医療法人 南陽会	介護老人保健施設 みやぎの郷	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 エスパイアシリーズ	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成 31 年 3 月 20 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）】		
<p>布団からいざって出てきてしまうため、ベッドからの転落リスクが高い利用者様に対して使用している。</p> <p>片マヒがあり、車椅子乗車の際にベッドの高さ調整を毎回おこなっている。</p>		
【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】		
<p>ベッドからの転落が防止できている。</p> <p>また、起き上がりもシステムを利用しスムーズになり、立ち上がりについては介助側の高さまでベッドを上げ、腰に負担のかからない状況となっています。</p>		
【介護ロボットの不都合な点】		
<p>最低床に設定しても、センサーを使用すると 5cm 程度、自動で高くなってしまうため、ベッドサイドに転落用マットを敷いて対応している。</p>		



(別紙2)

## 介護ロボット使用状況報告書

令和 2年 3月 2日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人 市原福祉会	特別養護老人ホームふるさと苑	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	見守り支援ベッドシステム エスパシアシリーズベッド	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年 2月27日	1台	
<p>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</p> <p>※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。</p> <p>歩行が困難であり、常時車椅子を利用されているが、ご自身でベッドから降りようとされる認知症の方（実際に、大きな怪我はなかったものの、ベッドから降り床に座り込んでいたことが何度とある方）に対して転落・転倒予防のために使用。</p> <p>使用頻度：就寝時から起床まで毎日。</p>		
<p>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</p> <p>※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。</p> <p>ご利用者の状態に合わせ、機器類を入れ替えることなく準備・対応ができ、ベッド周りに機器やコードを設置する必要がないので、つまづきなどのリスクもなく使用できている。また、従来のマット型より、より正確な検知判定ができていると思われ職員の精神的負担も軽減されてきている。</p>		
<p>【介護ロボットの不都合な点】</p> <p>※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。</p> <p>現在のところ特になし。</p>		

(-130-46)

(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2年3月2日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福祉法人 旭 会	特別養護老人ホームあさひ園	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	見守りベッド支援システム	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年3月27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）】		
<ul style="list-style-type: none"> <li>・利用者のベッドからの転落、転倒事故防止及び夜間巡視等の業務負担軽減を目的として、見守り起き上がり、端座位、離床探知を利用者毎に設定し使用している。</li> <li>・使用頻度は認知症の進行により理解、判断力が低下した利用者の臥床時に終日にわたり使用している。</li> <li>・電動ベッドの昇降機能は利用者の立ち上がり、車椅子への移乗、排泄時の介助等に使用している。</li> </ul>		
【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】		
<ul style="list-style-type: none"> <li>・従来の接触型センサーよりも準備等の負担軽減。</li> <li>・個々に応じた感知が可能な為、従来の接触型センサーよりも早く危険を察知することが出来る。</li> <li>・介護職員による居室訪問回数の軽減。</li> <li>・昇降機能は介護職員の腰痛予防など、身体的な負担軽減。</li> </ul>		
【介護ロボットの不都合な点】		
<ul style="list-style-type: none"> <li>・特に不都合な点はありません。</li> </ul>		

様式第12号(第13条関係)

介護ロボット使用状況報告書

2020年3月2日

報告担当者職・氏名施設長 岡寄圭次郎

報告担当者連絡先 0438-63-0032

法人名	介護サービス事業所名	介護サービスの種別
社会福祉法人 慈協会	特別養護老人ホーム サニーヒル	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-N1470J 83cm幅 3M	
介護ロボット導入時期		導入台(セット)数
2019年3月13日		1台
<p>【介護ロボットの使用状況(使用する業務・使用頻度)】</p> <p>※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。</p> <p>重度の認知症の方に使用しており、継続的にしようするので、高い利用率となっています。又、ベッドからの転落事故の減少、見守り業務の負担軽減及び効率化に役立っています。</p>		
<p>【介護ロボットの導入効果(導入による業務改善状況等)】</p> <p>※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。</p> <p>昼夜問わず使用することにより、複数の利用者を見守ることができ、見守り業務の効率化につながっている。結果、介護職員の見守り業務の一人あたりの業務負荷が分散され、肉体的・精神的負担を軽減することができ満足度は高いものとなっています。又、事故防止・ヒヤリハットの数の減少に役立っており、今後も介護努力を行っていきます。</p>		
<p>【介護ロボットの不都合な点の課題】</p> <p>※介護ロボットの機能に関すること、使い勝手に関する事など具体的に記載すること。</p> <p>特になし</p>		

(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2年2月27日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
医療法人社団 淳英会	介護老人保健施設おゆみの	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	製品名：見守り支援ベッドシステム	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年1月30日	1台	
<p>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</p> <p>※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。</p> <p>居室内におけるベッド臥床中の見守りおよびトイレに起きる等の離床時の動きを把握するために使用している。</p> <p>使用頻度は終日センサーを稼働させ、電動ベッドについても移乗時の高さ調整等に使用している。</p>		
<p>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</p> <p>※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。</p> <p>電動モーターが旧製品よりスピードが速く、オムツ交換時や移乗介助時にベッドの高さ調整を素早く行うことが出来、職員の腰痛対策につながっている。</p> <p>センサーもベッドに内蔵されているため、利用者自身が外してしまうリスクが軽減され、職員の安心感がある。</p>		
<p>【介護ロボットの不都合な点】</p> <p>※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。</p> <p>センサー設定部分が箱型で大きい為、挟み込み等による破損の危険がある。</p> <p>体重設定を行う必要があり、センサー感度に影響する。</p> <p>センサー部分の接続部分の断線もあり、故障の原因となっている。</p>		

(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2年3月3日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
医療法人社団知己会	龍岡ケアセンター	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	
見守り支援ベッドシステム	エスパシアシリーズ KA-N1510R	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年3月22日	1台	
<p>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</p> <p>※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。</p> <p>徘徊や不穏行動が多く、ADLの低下のある認知症の入所者様や、ベッドからの転落のリスクの高い入所者様へ使用し、入所者様の安全を確保しております。</p>		
<p>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</p> <p>※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。</p> <p>日々、転落防止等の為、日中・夜間ともに巡回を定期的に行うため、職員の負担が、かなり大変でしたが、見守り支援ベッドシステムにより、転落等のリスクが軽減しております。</p> <p>入所者様の安全につながり、また、職員の肉体的・精神的な負担も軽減されております。</p>		
<p>【介護ロボットの不都合な点】</p> <p>※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。</p> <p>入所者様の状態により、センサーの動作検知を、設定することに少し慣れないケースがあり、設定方法の研修を随時実施しています。</p>		

(別紙 2)

## 介護ロボット使用状況報告書

令和 2 年 2 月 2 4 日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人国寿会	特別養護老人ホーム水都苑	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	見守りベット支援システム エスパシアシリーズKA-N1520J	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成 3 1 年 3 月 2 8 日	1	
<p>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</p> <p>※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。</p> <p>危険認知の困難な入所者のベッドとして転倒等未然防止、夜間巡視の業務負担軽減を図るため毎日使用 夜間、センサー稼働によるコールにより、対応している。</p>		
<p>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</p> <p>※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。</p> <p>1 人での立位が困難であるにもかかわらず、自力で立ち上がろうとする方に使用。センサー感知が早いため、早めに見守り・一部介助ができ、転倒等の事故防止に効果を発揮している。職員の見守り等の回数も削減され、負担軽減に繋がっている。</p>		
<p>【介護ロボットの不都合な点】</p> <p>※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。 特に不都合な点は感じられない。</p>		

(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2年2月28日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福祉法人 友和会	ショートステイ 千寿苑	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	
見守り支援型	見守り支援型ベッドシステム エスパシアシリーズ	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年3月20日	1台	
<p>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</p> <p>※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。</p> <p>24時間使用中。</p> <p>夜間帯（19:00～6:00）の安全確保（転倒・転落防止）のため活用している。</p> <p>現在、転倒・転落の事故発生は導入がないく経過している。</p>		
<p>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</p> <p>※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。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・事故発生率の減少に役立っている。</li> <li>・特に夜間帯のセンサーコールにて助かっている。</li> <li>・担当職員も安心して他者の介助に向かうことができる。</li> </ul>		
<p>【介護ロボットの不都合な点】</p> <p>※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。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>① 多機能なのですべての機能を使えていない。</li> <li>② 腰痛予防とまではいかない。</li> <li>③ 鳴り過ぎる時がある。</li> </ol>		

(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 2年 3月 2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	グリーンホーム	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	
見守り支援システム	電動ベッド（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	
平成31年 3月 27日	1台	
<p>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</p> <p>※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。</p> <p>・本人のペースに合わせて対応している為1日通して使用している状況である。主に朝食後（8時半）昼食後（12時半）に1時間～1時間半程度と夕食後～翌朝（19時～6時）まで使用。※日によって変動あり。日中のベッド使用時はほとんど端座位で過ごされており、本人の離床のタイミングでの立ち上がりによるセンサー反応が多い。夜間は22時～0時の間に臥床されることが多く夕食から臥床時まではベッドからの立ち上がりや座り直しでのセンサー反応が頻回に見受けられる。</p>		
<p>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</p> <p>※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。</p> <p>・他入居者様も転倒のリスクが高い方が多くひとりひとりに対しての巡視の時間を割きにくい状況の為、センサー使用による巡視の負担軽減は実感出来ている。また日中は使用者様がベッドから立ち上がる事が多く夜間は職員数が少ない為センサー反応による転倒・転落防止の効果を実感しており職員も安心して業務にあたる事が出来ている。</p>		
<p>【介護ロボットの不都合な点】</p> <p>※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。</p> <p>・現状で不都合な点はなし。満足している。</p>		



(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2年2月28日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福祉法人 友和会	特別養護老人ホーム千寿苑	指定介護老人福祉施設
介護ロボットの種別	介護ロボットの製品名	
見守り支援型	見守り支援型ベッドシステム エスパシアシリーズ	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年3月20日	1台	
<p>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</p> <p>※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。</p> <p>24時間使用しているが、特に夜間帯の安全確保（転倒・転落防止）のため活用している。</p>		
<p>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</p> <p>※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。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・反応が早いので事故（転倒・転落等）の予防に役立っている。</li> <li>・特に夜間帯のセンサーコールにて他の利用者介助中でも設置している利用者さんの行動把握ができるので役に立っている。（効率的な訪室回数）</li> <li>・センサー反応が良く職員は信頼している。（体動で反応する場合もある）</li> </ul>		
<p>【介護ロボットの不都合な点】</p> <p>※介護ロボットの機能に関すること、使い勝手に関する事など具体的に記載すること。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>① 設定の操作方法をもっとわかりやすくしてほしい。</li> <li>② 感度が良いため、少しの動き（寝返り等）でも誤報がある。</li> <li>③ もっと台数を増やしたいが価格が高いため購入できない。</li> </ol>		

(別紙2)

## 介護ロボット使用状況報告書

令和2年3月2日

法人名	介護サービス事業所名	介護サービスの種別
社会福祉法人 泉寿会	いずみ苑 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	
見守り支援ベットシステム	エスパシアシリーズベット KA-N1410R ナースコール中継ユニット UN-1610	
介護ロボット導入時期	導入台(セット)数	
平成31年3月10日	1台	
<p>【介護ロボットの使用状況(使用する業務・使用頻度等)】</p> <p>※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。</p> <p>当施設の2階認知症等にて1台稼働を継続稼働。</p> <p>ベット臥床時の入居者動きに対しセンサーが反応する仕組みの為、使用入居者は認知症が重度であり夜間に多動行動が見られ、かつ歩行ができない(難しい)入居者がベットより起き上がり時に転倒をしやすい方利用している。</p>		
<p>【介護ロボットの導入効果(導入による業務改善状況等)】</p> <p>※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。</p> <p>多動な入居者の夜間帯の巡視とは軽減。※多動入居者へは、通常巡視とは別に特別巡視も行っていたが、センサーが動きだし初めに反応をし、ナースコールがなる為、特別巡視の時間は軽減している。又、転倒前に対応が出来る為、アクシデントの軽減に繋がっている。</p>		
<p>【介護ロボットの不都合な点の課題】</p> <p>※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。</p> <p>現在、センサーの誤反応等なく問題なく使用できている。</p> <p>不都合な点は見当たらない。</p>		

(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 2年 2月 25日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福祉法人 同仁会	特別養護老人ホーム しおかぜ	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	
見守り支援	エスパシアシリーズ KA-N1480J91cm 幅 3M 中継ユニットを含む	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年 3月 13日	1台	
<p>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</p> <p>※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。</p> <p>端座位になった時点で、センサーが反応できるように設定している。転倒リスクがある利用者様に使用しており、ベッドから起き上がり、端座位になった時点で速やかに対応できるようにしている。毎日、夜間就寝時に使用している。</p>		
<p>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</p> <p>※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。</p> <p>起き上がりや端座位になったタイミングなど、利用者様の状態ごとにセンサーのタイミングを設定できるため、その方に合わせた対応方法をとることができている。端座位になったタイミングで反応できているため、ベッドからの起き上がり時の転倒事故は起こっていない。トイレに行くタイミングもセンサーでわかるため、介護職員の精神的負担の軽減にも繋がっている。</p>		
<p>【介護ロボットの不都合な点】</p> <p>※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。</p> <p>以前は、離床 CATCH1 に設定すると、寝返りをうつ度に反応してしまったとのことであったが、センサーの反応タイミングを端座位に設定してからは、特に使い勝手に関して、悪い点は挙がっていない。都度端座位になったタイミングで、反応することができている。</p>		

(別紙2)

## 介護ロボット使用状況報告書

令和2年2月22日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人さつき会	特別養護老人ホームつつじ苑	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	
見守り支援	見守り支援ベッドシステム	
介護ロボット導入時期	導入台数	パラマウントベッド エスパイアシリーズ
平成31年 3月13日	1台	
<p>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</p> <p>※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。</p> <p>ユニット型特養の入居されている90歳女性 要介護度4 認知症 BMI16.1 と痩せ型で以前まで自力歩行をされておりましたが、転倒をされ右大腿骨頸部骨折をされ、入院ののち退院され、当苑に戻られています。歩行不安定で、転倒のリスクが高い為、主に就寝時に使用しています。</p>		
<p>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</p> <p>※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。</p> <p>導入後より、入居されている方の認知力の低下や夜間離床時におけるベッドからの転落や転倒事故を「ベッド内蔵センサー」で事前に検知や低床22cmまで高さ調節する事で、転倒のリスクを軽減することが出来ている。ご自分で離床され再び転倒のリスクがある方の為、介護職員の特に夜勤時の負担が軽減され、入居者様のリスクを軽減することが出来ている。</p>		
<p>【介護ロボットの不都合な点】</p> <p>※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。</p> <p>導入より約1年が経過しているが、中継ユニットの破損によるセンサー使用不可や、センサーの設定条件にしているにも関わらず、反応がないことがまれにある。定時の巡回があるため、事故には至らないが、センサーがあることでの安心感があるため、センサー反応がないときに困る。</p>		

(別紙2)

## 介護ロボット使用状況報告書

令和2年2月24日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人みのりの村	特別養護老人ホーム海	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	見守り支援ベッドシステム	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年2月20日	1台	
<p>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</p> <p>※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。</p> <p>多動な利用者や新規利用者の臥床時の見守りに使用。 夜間就寝時（18:30～6:30）及び午睡時（12:30～14:00）に使用。</p>		
<p>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</p> <p>※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。</p> <p>「起き上がり」「端座位」「離床」の3種類センサー設定が容易にでき、それぞれ使い分ける必要がない。 職員が定期巡回しているが臥床時間帯を通して見守りする事は不可能である。 利用者の体動があった時にセンサーが通知してくれるので事故防止に役立つとともに職員の負担が減った。</p>		
<p>【介護ロボットの不都合な点】</p> <p>※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。</p> <p>特になし</p>		

(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 2年 2月28日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
医療法人社団得心会	介護老人保健施設クレイン	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	
見守り支援 ベッドシステム	電動ベッドエスパシアシリーズ KA-N14140J 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	
平成31年 2月20日	1台	
<p>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</p> <p>※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。</p> <p>認知症や不穏状態で多動の方に対する見守りの強化による転倒等の事故予防を図っている。常時稼働しているが、見守り職員の少ない夜間帯は特に有用である。</p>		
<p>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</p> <p>※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。</p> <p>特に見守り職員が少ない夜間帯において介護職員の見守り業務の負担が軽減されている。導入後、継続して当該ベッド使用者について臥床を察知できている。一度、離床センサースイッチの入れ忘れから事故につながる事例があった。ヒューマンエラーの事例であるが、適切に使用されなければ意味が無いことの教訓となった。</p>		
<p>【介護ロボットの不都合な点】</p> <p>※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。</p> <p>当該ベッド使用者の臥床の察知には充分有用である 位置センサー等と併用することで、更に多様な事故形態に対応できると考えられるが、更なる機器導入には高額な費用を要する。</p>		

730-94

(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 2 年 3 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 光正会	豊栄の里	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	
見守り支援ベッドシステム	エスパシアシリーズ KA-N1470J NC 中継ユニット NU-1760	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成 31 年 3 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）】 ※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。 歩行はできるがふらつきがあり付き添いが必要な方、移乗時の介助を要する方、ベッド上での動きが多くベッドからの転落の危険がある方等、その時の優先度を考慮し、随時使用者を変更している。		
【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 ※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。 床に設置するセンサーだと、立ち上がりや歩きだしに間に合わない方に対し、上体を起こした段階でセンサーが作動する為、立ち上がり前に対応ができ、重大事故の予防ができています。また、センサー作動までの秒数も設定できるため、ベッド上で軽微な体の動きがあってもセンサーは作動せず、本当に必要な時に対応ができるため、介護職員の負担も軽減している。さらに、ベッドからの転落の危険が高い方に対しては、超低床にすることで、転落時の衝撃が軽減でき、介護職員が過度に見守りをする事もなく対応ができるようになった。		
【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。 現状、特に不都合な点はなく、総じて満足度は高い。		

(別紙2)

## 介護ロボット使用状況報告書

令和2年3月3日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人旭福社会	特別養護老人ホーム やすらぎ園	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	見守り支援ベッドシステム ベッド内蔵型センサーによる『動作検知』で入居者を見守り介護従事者の負担軽減をサポートする	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年3月25日	2セット	
【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】		
<p>夜間帯にトイレに行こうとベッドより起き上がり、車椅子に自ら移乗する際に上手く座れなく尻もちをついてしまう方、歩行状態の悪化がみられ転倒のリスクが高い方の居室内の転倒事故防止で使用している。夜間に3～4回コールがあり、その都度訪室し対応している。</p>		
【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】		
<p>歩行不安定な方が夜間にベッドから自ら起き上がりトイレまで行こうとする姿、車椅子に自ら移乗しようとするも尻もちをついてしまっている方を発見することがあった。居室内の様子がわかりにくく、転倒事故のリスクが高く、巡回も30分毎に行い転倒されないよう対応していたが職員の負担が多い状況であった。</p> <p>ベッド内蔵型センサーベッドを使用することで起き上がった時点でセンサーが反応し、ナースコールを通して教えてくれるため直ぐに駆けつけることができ転倒事故を未然に防ぐことができるようになっている。また職員の見守りの負担軽減につながっている。特に夜間の居室内の様子はわかりにくい為、ベッドセンサーの使用は有効的だと思われる。</p>		
【介護ロボットの不都合な点】		
<p>※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。 現時点で不都合な点はありません。</p>		



(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2年2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 あかぎ万葉	特別養護老人ホーム 春の苑	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	
見守り支援	見守り支援ベッドシステム	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年3月15日	1台	
<p>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</p> <p>※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。</p> <p>転倒リスクの多い入居者様に24時間利用していただいている。</p> <p>夜間のトイレ回数の把握や体動の状態、気象状況を確認するためにベッド臥床時に使用している。起き上がり0秒設定している方が多い。体重設定は利用者様の体重に合わせ、見守り設定など入居者様の生活スタイルに合わせ設定を変えて使用している。センサー使用の必要性を入居者様の状態変化に合わせ話し合いを行い、使用をしている。</p>		
<p>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</p> <p>※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。</p> <p>転倒リスクの多い入居者様に設置することにより介護従事者にとって見守りが今まで以上に行うことができている。入居者様にとっても、転倒する可能性がある場合、迅速に介護職員が対応できているので、安心した生活を送ることができている。</p>		
<p>【介護ロボットの不都合な点】</p> <p>※介護ロボットの機能に関すること、使い勝手に関する事など具体的に記載すること。</p> <p>ベッドに内蔵したセンサーの荷重の変化を検知し、入居者様の状態に応じて検知タイミングを選べるので安心である。軽体重の方、体が小さい小柄の方のセンサー完治が悪く、反応しないことがあり端座位になっている、歩き出している状態を発見することがある。小柄な方や軽体重の方が多くなっているため、感知範囲や感知設定の範囲を広げてほしい。</p> <p>ベッドの隅に寝る方が起き上がった後も反応しない。スイッチを入れてすぐに体動なくても反応する。センサー部分が頭部側にしかないため、ベッド周辺を触る入居者様の使用の際はベッドの上下を変えないと使用できない。接続部がサイドや足元などにあるとよい。</p>		

(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2年2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 あかぎ万葉	特別養護老人ホーム 月の船	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	
見守り支援	見守り支援ベッドシステム	
介護ロボット導入時期	導入台数	
平成31年3月15日	1台	
<p>【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】</p> <p>※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。</p> <p>転倒リスクの多い入居者様に24時間利用していただいている。</p> <p>夜間のトイレ回数の把握や体動の状態、気象状況を確認するためにベッド臥床時に使用している。起き上がり0秒設定している方が多い。体重設定は利用者様の体重に合わせ、見守り設定など入居者様の生活スタイルに合わせ設定を変えて使用している。センサー使用の必要性を入居者様の状態変化に合わせ話し合いを行い、使用をしている。</p>		
<p>【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】</p> <p>※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。</p> <p>転倒リスクの多い入居者様に設置することにより介護従事者にとって見守りが今まで以上に行うことができている。入居者様にとっても、転倒する可能性がある場合、迅速に介護職員が対応できているので、安心した生活を送ることができている。</p>		
<p>【介護ロボットの不都合な点】</p> <p>※介護ロボットの機能に関すること、使い勝手に関する事など具体的に記載すること。</p> <p>ベッドに内蔵したセンサーの荷重の変化を検知し、入居者様の状態に応じて検知タイミングを選べるので安心である。軽体重の方、体が小さい小柄の方のセンサー完治が悪く、反応しないことがあり端座位になっている、歩き出している状態を発見することがある。小柄な方や軽体重の方が多くなっているため、感知範囲や感知設定の範囲を広げてほしい。</p> <p>ベッドの隅に寝る方が起き上がった後も反応しない。スイッチを入れてすぐに体動なくても反応する。センサー部分が頭部側にしかないため、ベッド周辺を触る入居者様の使用の際はベッドの上下を変えないと使用できない。接続部がサイドや足元などにあるとよい。</p>		