

(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23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	
令和2年2月26日	10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>センサー一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)

介護ロボット使用状況報告書

令和2年3月24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	特別養護老人ホーム 小倉町いずみ苑	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	
令和2年2月28日	5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>当施設のユニット(1丁目ユニット1台、2・3丁目ユニット2台ずつ)稼働。 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。又、転倒前に対応が出来る為、アクシデントの軽減。</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、使い勝手に関することなど具体的に記載すること。</p> <p>現時点、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。</p>		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

令和2年3月24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	特別養護老人ホーム 第2いずみ苑	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	
令和2年2月28日	8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>当施設の各ユニット1台ずつ計8台を稼働。</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を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。又、転倒前に対応が出来る為、アクシデントの軽減。</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、使い勝手に関することなど具体的に記載すること。</p> <p>現時点では、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)

介護ロボット使用状況報告書

令和2年3月24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	
令和2年2月28日	8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8台稼働。</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>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。又、転倒前に対応が出来る為、アクシデントの軽減。</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、使い勝手に関することなど具体的に記載すること。</p> <p>現時点では、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
社会福祉法人コスモス会	特別養護老人ホーム青柳園	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	センサー付き超低床ベッド パラマウントベッド エスパシアシリーズ KA-N1470L 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2年1月22日	5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>ベッドからの転倒や転落等の事故防止のため、特に夜間に多動な利用者や不穏な利用者に対し使用し、見守りをおこなう。</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>使用により事故防止と夜間の職員の見守り業務とともに精神的負担の軽減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、使い勝手に関することなど具体的に記載すること。</p> <p>特にありません</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 愛寿会	特別養護老人ホーム 桐花園	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ベット KA-N1470I	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和 2年 2月19日	5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>・ベッドからの転落や転倒の危険性が高い利用者に使用し、見守り業務に活用しています。離床頻度の高い方へは、離床検知機能を早期の設定とし、夜間帯を中心として見守り頻度の見直しに取り組んでいます。</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>・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、利用者の状態に合わせた見守り支援が行えるようになりました。利用者の離床のタイミングに合わせて、見守りや介助が行えるため、職員の精神的な負担軽減にもつながり、特に夜勤者の見守り業務においては、とても役立っています。</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>・限られた台数の中での運用が必要なので、利用者の状態に合わせて、ベッドの入替えが必要かの見直しを行わなければならない。また配線がある為、ベッド移動時に注意が必要となる。</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 2 6 日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福祉法人 愛寿会	ショートステイサービス 桐花園	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	エスパニアシリーズ ベット KA-N1470J	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和 2 年 2 月 19 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>・ベッドからの転落や転倒の危険性が高い利用者に使用し、見守り業務に活用しています。離床頻度の高い方へは、離床検知機能を早期の設定とし、夜間帯を中心として見守り頻度の見直しに取り組んでいます。</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>・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、利用者の状態に合わせた見守り支援が行えるようになりました。利用者の離床のタイミングに合わせて、見守りや介助が行えるため、職員の精神的な負担軽減にもつながり、特に夜勤者の見守り業務においては、とても役立っています。</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>・限られた台数の中での運用が必要なので、利用者の状態に合わせて、ベッドの入替えが必要かの見直しを行わなければならない。また配線がある為、ベッド移動時に注意が必要となる。</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 4月 8日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福祉法人旭福社会	地域密着型介護老人福祉施設 第二やすらぎ園	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	見守り支援ベッドシステム KA-N1570A NU-1000	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和 2年 3月 23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）】		
夜間帯に自らトイレに行こうする方で車椅子への移乗時の転落、転倒防止。また歩行不安定の方、認知症のある方の見守り強化の為、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）】		
ベッドから車椅子への移乗時の転落や転倒。歩行不安定の方に対して使用することで、今までは居室内の様子がわかりにくく、事故のリスクが高く、巡回も対象者によっては30分毎に行い事故防止を行っていたが、職員の負担が多い状況であった。転倒リスクの高い方、認知症の方の見守りも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事故防止や見守り強化に効果がでていいる。また職員の見守りの回数や夜間帯の不安も減り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。		
【介護ロボットの不都合な点】		
現時点で不都合な点はありません。		

(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 2年 4月 8日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福祉法人旭福祉会	特別養護老人ホーム やすらぎ園 (ユニット型)	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 KA-N1570B NU-200	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和 2年 3月 23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)】 認知症の方で夜間帯に目が覚めてしまいベッドから降りようとする時に転落、転倒防止。また居室から出て自室に戻ることができない方に対して使用している。		
【介護ロボットの導入効果(導入による業務改善状況等)】 今までは居室内の様子がわかりにくく、発見が遅れてしまうことがあったが、見守り支援ベッドシステムを使用することで早期の発見、対応が可能になり事故のリスク軽減や認知症の方の見守りが可能になっている。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、職員の見守りの回数も減り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。		
【介護ロボットの不都合な点】 現時点で不都合な点はありません。		

(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 2年 4月 8日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福祉法人旭福祉会	特別養護老人ホーム やすらぎ園	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	見守り支援ベッドシステム KA-N1570A NU-18B0	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和 2年 3月 23日	11台	
【介護ロボットの使用状況（使用する業務・使用頻度等）】 夜間帯に自らトイレに行こうする方で車椅子への移乗時の転落、転倒防止。また歩行不安定の方に対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）】 ベッドから車椅子への移乗時の転落や転倒。歩行不安定の方に対して使用することで、今までは居室内の様子がわかりにくく、事故のリスクが高く、巡回も対象者によっては30分毎に行い事故防止を行っていたが、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回数も減り負担軽減につながっている。多い方で夜間3～4回センサーが反応することがある。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。		
【介護ロボットの不都合な点】 現時点で不都合な点はありません。		

(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2年3月9日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福祉法人 松栄会	特別養護老人ホーム ひまわりの丘(従来型)	介護老人福祉施設 特別養護老人ホーム (従来型)
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	
令和2年2月19日	5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>特別養護老人ホームひまわりの丘の居室にて、令和2年2月19日より導入して、毎日使用しております。</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>①見守り支援ベッドの導入によりベッド上での転落等の事故を未然に防ぐことができた ②利用者の離床のタイミングにあわせて、見守りや介護が行えるため、職員の精神的負担が少し緩和された</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>①便利な機器ですが、まだ使いこなせる職員が少ないので、不明点は一部の職員に頼ってしまう。 ②機器の定期的な勉強会も検討していますが、職員全員の時間調整が難しい。 ③新しい見守り機器の導入に反対の職員が一部居て、浸透するまで時間がかかりそう。</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 20日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福祉法人市原福祉会	特別養護老人ホームふるさと苑	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 特徴：ベッドに内蔵したセンサーが荷重の変化を解析することで様々な動作を判別可能。従来のマット式センサーと比較してより正確な検知判定が可能となる。	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和 2年 2月 5日	7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>入居者の危険な状態をすばやく正確に検知できる見守りシステムを導入し、入居者が毎日使用。事故件数の減少を図っている。</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>既存設置のマット式センサーによっておこる誤報による介護従事者の駆けつけ回数が減り、介護者の負担軽減となる。</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>		

(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 20日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福祉法人市原福祉会	ショートステイサービス ふるさと苑	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	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解析することで様々な動作を判別可能。従来のマット式センサーと比較してより正確な検知判定が可能となる。	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和 2年 2月 5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>入居者の危険な状態をすばやく正確に検知できる見守りシステムを導入し、入居者が毎日使用。事故件数の減少を図っている。</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>既存設置のマット式センサーによっておこる誤報による介護従事者の駆けつけ回数が減り、介護者の負担軽減となる。</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>		

(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19日

法人名	機器導入事業所名	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	見守りベッド支援システム KA-N1520J ナースコール中継ユニット附属	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和 2年 1月24日	5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>危険の認知の難しい利用者に毎日センサーを使用し、コールが鳴る度（センサー稼働）、対応している。 （夜間、1～3回のコール（センサー稼働））</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>センサーを使用することにより、利用者の転倒などの事故が起こる前に対応することができ、ケガや事故を未然に防止できている。</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>		

(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(中継ユニット込)	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和 2年 1月 24日	4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> <p>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。</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>現在の所、不具合な点は御座いません。</p>		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

②実績報告時に提出

令和 2年 2月 5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	
令和 2年 1月22日	5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>入居者のなかで体動の激しい方で転倒、転落のリスクの高い方に終日使用しています。 臥床中の体動でセンサーが作動し、体動や起き上がりといった動きを把握し、転倒や転落を未然に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>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、ナースコールやPHSと連動しているので、速やかな対応が可能となり転倒、転落の防止につながっている。</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>センサーが作動する状況を設定することが可能ではあるが、個々の状況に合わせるのが難しい。</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3月16日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福祉法人 旭悠会	特別養護老人ホーム 習志野 偕生園	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 KA-N1410J ナースコール中継ユニット NU-1610	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和2年3月4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）】		
<p>認知症でナースコールを押すことが難しい方の無理な独歩・立ち上がりでの転倒を未然に防ぐこと、ベッド上での体動が激しい方の転落予防に使用しています。 使用頻度は臥床時常時使用しています。</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>転倒・転落の危険性がある方の巡視を頻繁に行っていたがベッド内蔵センサーを使用することで入居者の状態に合わせて起き上がり・端座位・見守りを設定することにより利用者の動きに合わせた対応ができるようになり巡視負担が軽減されました。 また、利用者の動きに合わせた設定により入眠の妨げにならず良眠できる環境を提供できるようになりました。</p>		
【介護ロボットの不都合な点】		
<p>利用者の動きによってはセンサーが反応しない事があります。</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 16 日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福祉法人 旭悠会	特別養護老人ホーム 習志野 偕生園 (ユニット型)	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-N1410J ナースコール中継ユニット NU-1610	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和 2 年 3 月 4 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)】		
<p>認知症でナースコールを押すことが難しい方の無理な独歩・立ち上がりでの転倒を未然に防ぐこと、ベッド上での体動が激しい方の転落予防に使用しています。 使用頻度は臥床時常時使用しています。</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>転倒・転落の危険性がある方の巡視を頻繁に行っていたがベッド内蔵センサーを使用することで入居者の状態に合わせて起き上がり・端座位・見守りを設定することにより利用者の動きに合わせた対応ができるようになり巡視負担が軽減されました。 また、利用者の動きに合わせた設定により入眠の妨げにならず良眠できる環境を提供できるようになりました。</p>		
【介護ロボットの不都合な点】		
<p>利用者の動きによってはセンサーが反応しない事があります。</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 14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	
①②見守り	①見守り支援ベット エパシアシリーズ KA-N1570F ②バ イオ初ス NC セット(無線)	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和 2年 2月 28日	① 5台 ② 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>コールシステムに連動した見守り支援ベットや見守りセンサーを使用し、特に夜間職員配置が少ない時間帯に、歩行が不安定で歩き出すと転倒する危険があるご入居者に対し、起き上がろうとするときにコールが鳴るので、立ち上がる前に訪室でき、トイレへ誘導したり、今が夜であることを説明して再び横になっていただけのようになった。</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>ご入居者が歩き出す前に駆けつけることができるようになり、いつ転倒するか心配していた職員の精神的負担がだいぶ経験されています。</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>ナースコールに連動しているので、ピッチに直ぐにコールを知らせてくれるが、コールが重なると気付くのが遅くなることがある。また、見守りセンサーの作動を示す明かりが気になる方が下り、シーツで見えなくするようにしている。</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3月10日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福祉法人 慈心会	特別養護老人ホーム 更科ホーム	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	見守りベッドシステム エスパシアシリーズ・超低床ベッド KA-N1470 J	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和2年2月26日	6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>●導入にあたって、①ベッド臥床での転倒転落のリスク高く、床対応であった方、②寝具は通常ベッドを使用、クッションによる体勢保持や、センサーマット及び眠りスキャンの活用にて対応するもベッド上で多動にて転落の報告が度々あがる方を選定している。離臥床介助時、ベッド上オムツ交換時には、通常時のベッドの高さで職員が介入しやすい状況とし、就寝時にはベッドを超低床にする対応をとっている。</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>①ベッド臥床での転倒転落のリスク高く、床対応であった方 →床からの離臥床介助、布団上オムツ交換の際、職員の腰や膝にかかる負担が大きかったが、超低床ベッドの導入により、職員の介助時、実際の入眠時と、状況に応じて必要な高さで操作できる為、職員の介助負担はかなり軽減されている。</p> <p>②寝具は通常ベッドを使用、クッションによる体勢保持や、センサーマット及び眠りスキャンの活用にて対応するもベッド上で多動にて転落の報告が度々あがる方 →従来使用の「センサーマット」に関しては、起き上がったからの立ち上がり、立ち上がりからの歩き出しが早い方で、歩き出しすぐに転倒リスクが高い方を対象、「眠りスキャン」に関しては、①起き上がりや端坐位になるまではあるが、歩き出しまではない方、または歩き出しまでに時間を要する方、②座位や立位が不可だが体動激しくベッドからの転落の恐れがある方を選抜し設置していた。①のケースの方では普通ベッドでの「眠りスキャン」設置で大きな問題はなかったが、②のケースで「眠りスキャン」を設置していた方の中には、アラームにて訪室時にはすでにベッドから転落してしまっているという状況が多かった方もいらっした。そのような方に、超低床ベッドと離床キャッチを設置する事で、離床キャッチによる動きによる事前の対応が出来、プラス万が一の際にも、超低床で床からの高さが無い分大きな怪我を予防できるという、夜間帯介護職員の安心感に繋がっている。</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。</p> <p>もともと「センサーマット」と「眠りスキャン」を活用していた中で、「離床キャッチ」は双方の機能を持ち合わせた形であり、当施設としては導入しやすいものであった。起き上がりで設定するのか、座位で設定するのか、離床で設定するのか、見守りで設定するのかを選択できる為、個々の状況、状態に応じた対応が出来る。ベッド全体での動きを検知しての反応である為、「眠りスキャン」である臥床する位置での反応の誤差がないように感じるが、まだ導入して間もない為、経過を追っていく。</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 4 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 天光会	特別養護老人ホーム 恵光園	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	見守り支援ベッドシステム (電動ベッドエスパシア KA-N1470 J ナースコール 中継ユニットNU-200)	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和 2 年 2 月 5 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)】		
<p>歩行が自立で、動きが早く、立ち上がりからのコールでは転倒防止につながらない、ベッドから車いすに自ら移乗する際にふらつきがあり、転倒する危険のある入居者を対象に端坐位・起き上がり・離床時にセンサーが感知するように使用開始。</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>以前使用していた離床センサーは、感度が良すぎたため、寝返りでも反応していた。見守り支援ベッドは入居者の体重により設定する為、誤感知で反応することが少ない。夜間など職員の手が薄い時に、危険でない体動の感知がなくなり、見守り業務において、介護・精神的負担の軽減が図れている。</p>		
【介護ロボットの不都合な点】		
<ul style="list-style-type: none"> 今まで使用したことのないタイプのセンサーの為、使用方法・設置方法の周知に時間がかかっている。 センサースイッチの電源の入れ忘れによるインシデントの発生。 		

(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 4 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 天光会	ユニット型 特別養護老人ホーム 恵光園	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	見守り支援ベッドシステム (電動ベッドエスパシア KA-N1470 ナースコール 中継ユニット NU-200)	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和 2 年 2 月 5 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)】		
<p>自力歩行できるが、ふらつきがあり、何度も転倒している方、ベッドから車いすに自力で何とか移乗できるが、転落、転倒の恐れのある入居者に、端坐位・起き上がり時に使用開始。また、新規入居者に対し、入居前の情報が不十分であるために起こる転倒事故防止を図る。</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>今まで使用していたセンサーマットや離床センサーは古いものが多く、誤感知で反応していたことも多かった。見守り支援ベッドは、センサーがベッドに内蔵されており、正確な感度で反応してくれるため、早期発見につながり、転倒・転落事故が明らかに減った。</p>		
【介護ロボットの不都合な点】		
<p>今まで使用したことのないタイプの為、使用方法・設置方法の周知に時間がかかっている。</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4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 慈協会	ショートステイサービス サニーヒル	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-N1470J 83cm幅 3M ナースコール中継ユニット NU-1610	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和2年3月1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>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担が分散され、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】</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4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 慈協会	特別養護老人ホーム サニーヒル ユニット	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-N1470J 83cm幅 3M ナースコール中継ユニット NU-1610	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和2年3月1日	4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>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担が分散され、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】</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>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4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 慈協会	特別養護老人ホーム サニーヒル	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-N1470J 83cm幅 3M ナースコール中継ユニット NU-1610	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和2年3月1日	6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>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担が分散され、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まいります。</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>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 3月11日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福祉法人 透友会	特別養護老人ホーム有楽苑	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シリーズ KA-N1510F 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 2年 1月29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。 入所して間もない方の夜間の状況を把握する為に使用していく方針に導入前の会議で決まり比較的入所したての方が随時利用しています。		
【介護ロボットの導入効果（導入による業務改善状況等）】 ※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。 事前に調査をしてから入所しても実際の生活リズムは入ってからでないと解らないことが多く立ち上がり・起き上がりの把握にも役立っています。 夜間は特に介護職員の人数も少ないので事故の可能性があったかもしれない場合でもコールがなるので安心感が強いという反応があります。		
【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)

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 30日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
医療法人財団明理会	介護老人保健施設 我孫子ロイヤルケアセンター	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	パラマウント エスパシアシリーズ KA-N1470E センサー内蔵電動ベッド	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和 2年 2月 26日	15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"> ・見守り機能付電動ベッドの導入する事で、利用者様の転倒事故リスクの低減応、転倒リスクの高い利用者様の転倒防止に使用している。 2階から4階（計150床）で各5台使用。ナースコールと連動させ使用している。 		
<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> <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"> ・転倒リスクの高い利用者への転倒防止。 ・夜間帯等職員数が少ない時間帯の転倒リスクが高い利用者様を見守る職員の負担軽減。 ・発生した転倒事故に対する早期対応。 ・優先順位をつけた見守りの実施によるフロア全体の転倒リスクの軽減 		
<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"> ・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 2年 4月 9日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福祉法人 清和園	特別養護老人ホーム セイワ若松	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	離床センサー付き超低床ベッド エパ シアシリーズ ナースコール中継ユニット NU-1890	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和 2年 3月 3日	3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>認知症により、ナースコールの説明をしても「押して職員を呼ぶ」ことが出来ない利用者に使用している。特に移乗や排泄（トイレ）に介助を要し、自力で行なうと事故リスクが高い方の夜間の起き出しの把握のために使用。</p> <p>（毎夜使用：4回/日～10回/日 起き出しあり）</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>以前は起き出しを把握しきれず、ベッド脇やトイレで転倒したり尻もちをつく事故を幾度か繰り返していたが、導入後は起き出しを把握できるようになったため、リスクの軽減に繋がっている。</p> <p>特に介護者が2名しかいない夜間においては、介護者の精神的負担も大きく軽減されている。</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>不都合な点は特に感じていない。</p> <p>操作も難しくなく、とても重宝している。</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 3月11日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福祉法人 透友会	特別養護老人ホーム有楽苑 (ユニット)	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シリーズ KA-N1510E 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 2年 1月29日	3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>導入前の会議で誰に使用してもらうかは話合っており、導入され全て常時利用している。</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>夜間離床し転倒する可能性がある方に使用しており、当人からのコールではなく反応によつてのコールで駆けつけることもあります。長期的に利用していかないと具体的な効果はわかりませんが、現時点で介護士からは安心感が増したことや操作が行いやすいという反応があります。</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>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 3月31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	電動ベッド「エスパシアシリーズ」KA-N14140J	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和 2年 1月29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>介護ロボット（離床センサー）の導入により、認知症等の影響で夜間覚醒傾向にある方や、多動の方に対する見守りを強化し、転倒・転落の予防を図る。</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>認知症や精神的不安定状態にある入所者の就寝時、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。</p> <p>機器の改良により、旧機種と比べ容易に操作できるようになっており、使用感は良好である。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。</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>機能に関しては十分な効果を得られている。これまでのところ不都合は生じていない。</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 3月 23日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福法人 寿陽会	短期入所生活介護 コート・エミナース	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 (KA-N1510R) ナースコール中継ユニット (NU-1890)	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和 2年 3月 3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>日中・夜間共に加齢による筋力低下や認知機能の低下等により危険行為認識が困難な方のベッド臥床時の動きを迅速に察知する事により、転倒や転落防止を図る。 その方の生活リズム把握。動きのある時間や間隔を把握する。</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>居室にてベッド臥床されている際のナースコール使用等が出来ない方で転倒、転落リスクが高い方は見守りや訪室回数を増やし対応していたが、センサーがナースコールと連動する事により見守り頻度の軽減や他の業務に専念できるようになっている。又新規利用の方に対する支援でも夜間等の配置職員が少ない際の介護職員の不安軽減になっている。身体状態に合わせたセンサー設定が出来る為、センサーマットの選定や設置の手間の軽減。配線によるトラブルやマットが見える事によりマット避けてしまう等の転倒リスクや作動しない等のトラブルが減っている。</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事、使い勝手に関する事など具体的に記載すること。</p> <p>操作が液晶画面のタッチパネルを併用する為、自己にてベッド高さや角度を調整したい方には以前のボタン式タイプの方が操作や理解がし易い。</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 3月 23日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福法人 寿陽会	特別養護老人ホーム コート・エミナース (ユニット型)	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	エスパシア (KA-N1520R) ナースコール中継ユニット (NU-1890)	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和 2年 3月 11日	3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>個室である為、入居者の室内での動きを察知しにくい為、新規入居者や危険行為の認識が困難な方等のベッド上での動きをセンサーで知る事により転倒や転落からの事故予防や減少が図れる。不必要な訪室を避ける事により、入居者のプライベートな空間や時間を保つことができ、担当職員も他の仕事に専念できている。</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>職員が入浴や食事等の他の業務をしている際にもセンサーがナースコールに連動している事により、動きを察知し動く事が出来る為、訪室回数を減らす事ができている。特に夜間は日中に比べ人員体制が減っている為、夜勤者の負担軽減となっている。また訪室を重ねる事により、気分を害する方もいる為、見守りを必要とされる入居者の精神的な負担軽減にも繋がる。</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>ベッド操作全てに電力を要する為、停電時等の操作が出来なくなる為、対策が必要。 機能が多数ある為、認知症の既往がある方以外でも高齢の方は自己にて操作をする事は難しい為、自己にてベッド角度を操作したい方には以前のボタン式のリモコンが操作しやすい。</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 3月 23日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福法人 寿陽会	特別養護老人ホーム コート・エミナーフ	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 (KA-N1510R) ナースコール中継ユニット (NU-1890)	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和 2年 3月 3日	6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>新規入居者や認知症等により、危険行為の認識が困難な方、自身でナースコール使用する事が難しい方等のベッド上での動きを察知し転倒等の防止や生活リズムを把握する。</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>新規入居者に関してのベッド臥床している際の動きを把握する事が出来る為、認知症や筋力低下等により、転倒や転落リスクある方に対する見守りや巡回負担軽減が図れる。 身体状態に合わせて起き上がり、ベッドサイドに動いた際等その方の状態に合わせて設定を変える事が出来る為、以前のセンサーより正確に動きの察知ができ不要の訪室が減っている。 ベッドとセンサーが一体化されている為、配線等による躓きや車椅子利用者に関しても使用しやすい。</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>ベッド操作全てに電力を要する為、停電時等の操作が出来なくなる為、対策が必要。 機能が多数ある為、認知症の既往がある方以外でも高齢の方は自己にて操作をする事は難しい為、自己にてベッド角度を操作したい方には以前のボタン式のリモコンが操作しやすい。</p>		

(別紙2)

介護ロボット使用状況報告書

令和2年3月11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	
見守り支援	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	
令和2年3月3日	10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で、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事、使い勝手に関する事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)

介護ロボット使用状況報告書

令和2年3月11日

法人名	施設名	施設の種別
社会福祉法人 寿陽会	短期入所生活介護施設 北 総 長 寿 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	
見守り支援	見守り支援ベットシステム式	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和2年3月3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、経年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、初回～3回程度の新規ご利用者の夜間帯における状況の把握がしやすくなっている。</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>現在のところ、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3月18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 緑祐の郷	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	
見守り支援	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-NI1470J) ナースコール中継ユニット NU-17A0	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和2年3月5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>ナースコールを押さずに起き上がり、ベッドからのずれ落ちを繰り返されている利用者に対して使用している。急に行動的になることがあるため、離床センサーの感度を、動きがあったら反応するように設定し使用している。(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>離床センサーの反応時にすぐに居室確認し、対応している。</p> <p>再度、事故が起こらないようにと、職員としても見守り等で注意しているが、離床センサーの使用により早く動作が把握できるため、事故防止できる。また、他のベッドより下がるため、低床にすることで、ベッドからずれ落ち、転落した際のダメージの軽減ができ、職員の精神的負担が軽減されている。</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>現時点では、特に問題なし。</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25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 (ナスコIL中継ユニットNLI-1610含む)	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和2年2月14日	10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>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。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ました。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しました。</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>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)

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23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	パラマウントベッド製見守り支援ベッドシステム ・エスパシアシリーズ KA-N1470F 83cm幅 超低床 ・ナースコール中継ユニット NU-1610	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和2年2月19日	7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>使用対象者は認知症などで危険認知が出来ず、ベッドから床に転落する危険性が高い方に使用している。使用頻度は、上記要件に該当する利用者であり、日中については臥床が必要な利用者、夜間においては全利用者に対して使用している。使用する業務は、ナースコールと連動させ、ベッドから対象者自身で離床する動きがあるときに発報し、職員が駆けつけることでベッドからの転落を予防している。</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>導入前はベッドから転落する危険性の高い方に対し、概ね30分に1回巡視し、利用者の安否確認を行っていたが、導入後はセンサーが発報すれば都度駆けつけるが、それ以外は2時間から3時間の間隔で巡視し安否確認を行っている。主に介護職員より、特に夜間帯、利用者がいつベッドから転落をしてしまうのではないかという精神的負担が軽減され、導入について満足しているという報告がある。</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>センサーの感度を調節することが出来るが、発報したときに既にベッドから落ちているのか、あるいは落ちる寸前なのかまでは把握できない。また他利用者の介助をしている際に発報しても、直ぐに駆け付けることが出来ない場合もあるため、全ての事故を予防できるわけではない。</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 18日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福祉法人 東和福祉会	高齢者福祉施設 三愛 (多床型)	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 3モーターベッド KA-N1580G ナースコール中継ユニット NU-200	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和 2年 1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>体動の激しい方に使用して頂き、転倒・転落等を未然に防ぐ事と職員の介護負担の軽減の為に、一日を通し使用している。</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>離床センサー内蔵のベッドの為、配線も少なく設定も簡単に出来て、職員の設定する手間が省け、誤報もなく必要時にナースコールがなるので、介護職員の業務負担の軽減になってとても助かっている。また、ご利用者様に関しては、未然に転倒・転落を防げているので、日々安全安心に日常生活を送る事が出来ている。</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>現在のところ特に不都合な点はございません。</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 18日

法人名	機器導入事業所名	施設の種別
社会福祉法人 東和福祉会	高齢者福祉施設 三愛 (ユニット型)	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 3モーターベッド KA - N1580G ナースコール中継ユニット NU-200	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和 2年 1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。 体動の激しい方に使用して頂き、転倒・転落等を未然に防ぐ事と職員の介護負担の軽減の為に、一日を通し使用している。		
【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。 離床センサー内蔵のベッドの為、配線も少なく設定も簡単に出来て、職員の設定する手間が省け、誤報もなく必要時にナースコールがなるので、介護職員の業務負担の軽減になってとても助かっている。また、ご利用者様に関しては、未然に転倒・転落を防げているので、日々安全安心に日常生活を送る事が出来ている。		
【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。 現在のところ特に不都合な点はございません。		

(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 2 年 3 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	①パラマウントベッドエスパシア (KA-N1410F) ②NC 中継ユニット	
介護ロボット導入時期	導入台数	
令和2年2月26日	3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>1階2台、2階3台導入しています。多動で歩行が不安定な方、ご自分で離床され転倒の危険性がある方の臥床時の動作を検知し、リスク回避にて使用。</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>以前は夜間から朝方にかけて、ベッドから下りて床に座り込んでいる事があり、巡回や見守りの回数を増やしていたが、導入した事で、センサーにより離床行動を検知してくるため、介護職員の特に夜勤時の負担（不安感）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>		