

(別紙)

令和5年度(令和4年度からの繰越分)障害福祉分野のロボット等導入支援事業
(施設等に対する導入支援分) 事業報告書

※導入機器ごとの効果や目的等を把握するため、導入機器ごとにそれぞれ作成をしてください。(一体的に利用している機器を除く)

自治体名 愛知県

【基本情報】

フリガナ	トヨアケフシカイ
法人名	豊明福祉会
フリガナ	エミフルノイ
事業所名	えみふるの家
施設・事業所種別(指定を複数受けている場合は、補助上限額を適用する施設・事業所を選択)	
グループホーム	
職員数(常勤換算数)【「従事者の1ヶ月の勤務時間」÷「事業所等が定めている、常勤の従事者が勤務すべき1週間の時間数 × 4(週)」にて算出(産休・育休、休職は除く)】	
16.4人 (小数点第2位四捨五入)	

(1) 主な導入機器内容(種別・機器名等)

機器の種別: ☐ 移乗介護 ☐ 排泄支援 ☐ 入浴支援
☐ 移動支援 ☒ 見守り・コミュニケーション

機器名(導入台数) テクノスジャパン 家族コール3B 1台

(2) ロボット機器等導入前の定量的指標及びロボット機器等導入後の定量的指標

① ロボット機器等導入前の業務時間内訳

業務内容		A.業務従事者数	発生件数		D. 1件当たりの 平均処理時間(分)	人時間 E (A × C × D)	1人あたり 業務時間 (C × D ÷ A)
			B.ひと月当たり	C.年間発生件数(B × 12)			
直接介護	1 移動・移乗・体位変換			0 件		0 人時間	#DIV/0!
	2 排泄介助・支援			0 件		0 人時間	#DIV/0!
	3 生活自立支援(※1)			0 件		0 人時間	#DIV/0!
	4 行動上の問題への対応(※2)			0 件		0 人時間	#DIV/0!
	5 その他の直接介護			0 件		0 人時間	#DIV/0!
間接業務	6 巡回・移動	1 人	160 件	1,920 件	5 分	160 人時間	160 時間
	7 記録・文書作成・連絡調整等(※3)			0 件		0 人時間	#DIV/0!
	8 見守り機器の使用・確認			0 件		0 人時間	#DIV/0!
	9 その他の間接業務			0 件		0 人時間	#DIV/0!
			160 件	1,920 件	5 分	160 人時間	#DIV/0!

※1 入眠起床支援、利用者とのコミュニケーション、訴えの把握、日常生活の支援

※2 徘徊、不潔行為、昼夜逆転等に対する対応等

※3 利用者に関する記録等の作成、勤務票等の作成、申し送り、文書検索等

以下の※1及び※2については、ロボット機器等導入前の実際の業務状況に即した算出をお願いします。

<※1>B. ひと月当たり発生件数の算出方法

夜間のベッドからの立ち上がり時に転倒する危険性があるため、常に利用者の心身状況を確認できる範囲に職員が見守りしていた。上記の時間数の算出が難しかったため、月に20日宿泊、1日当たり8回巡視(常に見守りしているため、利用者入眠中に8回巡視するとして入力)

<※2>D. 1件当たりの平均処理時間の算出方法

常に見守りしており時間としては夜間支援時間帯全とになってしまうため、1回当たり5分で算定しました。

② ロボット機器等導入後の業務時間内訳

業務内容		A.業務従事者数	発生件数		D. 1件当たりの 平均処理時間(分)	人時間 E (A × C × D)	1人あたり 業務時間 (C × D ÷ A)
			B.ひと月当たり	C.年間発生件数(B × 12)			
直接介護	1 移動・移乗・体位変換			0 件		0 人時間	#DIV/0!
	2 排泄介助・支援			0 件		0 人時間	#DIV/0!
	3 生活自立支援(※1)			0 件		0 人時間	#DIV/0!
	4 行動上の問題への対応(※2)			0 件		0 人時間	#DIV/0!
	5 その他の直接介護			0 件		0 人時間	#DIV/0!
間接業務	6 巡回・移動	1 人	80 件	960 件	3 分	48 人時間	48 時間
	7 記録・文書作成・連絡調整等(※3)			0 件		0 人時間	#DIV/0!
	8 見守り機器の使用・確認			0 件		0 人時間	#DIV/0!
	9 その他の間接業務			0 件		0 人時間	#DIV/0!
			80 件	960 件	3 分	48 人時間	#DIV/0!

以下の※3及び※4については、ロボット機器等導入後の実際の業務状況に即した算出をお願いします。

<※3>B. ひと月当たり発生件数の算出方法

起き上がり時にセンサーがなるため、センサーが反応時に様子の確認に行く。
月に20日利用、1日当たり約4回センサーが反応するため80件。

<※4>D. 1件当たりの平均処理時間の算出方法

センサーが反応した時に居室に駆け付け状況確認に必要な時間。
寝がえりによる反応もあるため、熟睡されている時は確認のみ、トイレの場合はトイレ支援。（センサーマットの効果としては見守り時間の削減のため、トイレ支援の時間は入れてありません。）

年間業務時間数想定削減率(%)

70.0%

(3)削減率が20%を超える場合は、その要因について記載すること。

導入前は対象のご利用者の様子を職員が把握できる場所で見守り、夜間の急な起き上がりに対応していました。そのため、対象の利用者さんがベッドで横になられている夜間支援時間中、常に職員が見守りしている状況でした。
導入後は、センサーが反応した時に駆けつけることで急な起き上がりに対応できるため、常時見守りの必要がなくなり、業務時間数が削減された。

(4)ロボット機器等の導入により得られた効果

起き上がりセンサーを導入することで、常時見守りをしなくても心身状況の変化を知ることができるので、時間的な削減率はもちろんであるが、いつ転倒するか分からないという職員の心理的な負担を軽減させることが出来たというメリットが大きい。

(5)今後の課題

現在、対象の方は1名ですが、ご利用者の高齢化に伴い、今後も夜間見守りの必要な方は増えていくと思われる。
夜間支援職員の心身の負担を減らすため、介護ロボット等の導入検討は続けていきたい。

(6)気づき等について

知的障害者の日中支援を中心に事業展開してきた法人のため、身体介助や夜間支援に対する機器や設備について知識があまりなかった。今回の導入を検討する中で介護負担を軽減する様々な機器や設備があることを知ることができた。

(7)費用面での効果(ロボット機器等の導入による費用の削減の有無を必ず選択すること。)

ロボット機器等の導入による費用の削減	無
--------------------	---

ロボット機器等の導入による費用の削減が「有」の場合、以下を回答すること。

削減額(円／月)	
職員の賃上げ等への充当	
その他職場環境の改善への充当(※1)	
サービスの質の向上に係る取組への充当(※2)	

(※1)その他職場環境の改善の具体的な内容について記載すること。

(※2)サービスの質の向上に係る取組の具体的な内容について記載すること。