

介護ロボット導入成果報告書

H31.3.20

いずみケアセンター昭和館
短期入所生活介護

導入の経緯

- いずみケアセンター昭和館(以下、昭和館)では、以前より介護職員の負担軽減やお客様に安心して昭和館をご利用いただくために、介護ロボットの導入を検討してきました。
そのため、メーカーに依頼し、デモ機を導入していただき、数カ月に渡り必要性を検討した例もありました。
しかし、検討を重ねていく中で本来の目的を逸してしまったり、予算の問題等に阻まれ、今回まで導入が見送られてきました。そんな中で、H29年の10月、今回の「山形県介護ロボット等導入支援補助金」の募集要項が発表されたため、応募させていただき、多数の応募があったと聞いている中、当事業所の申し込みを採択頂き、念願の介護ロボット導入の運びとなりました。

いずみケアセンター昭和館

- 平成23年10月開所
- 単独型 短期入所生活介護事業所
- 定員...20名
- 居室...20部屋(全て個室)

導入した

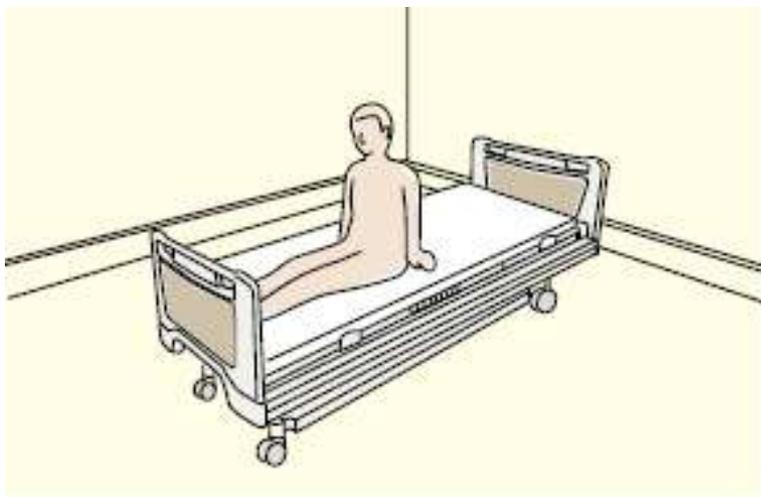
「見守り支援ベッドシステム」とは

- これまでの床センサーやベッドセンサーのような離床センサーとの違いがあります。
ベッド内蔵型センサーによる『動作検知』システムによりお客様を見守ります。
- ① お客様の様々な動作を検知し、状態に応じて検知のタイミングを選べます
- ② 正確な検知判定が可能なため、誤報が少なくなります

○検知タイミング

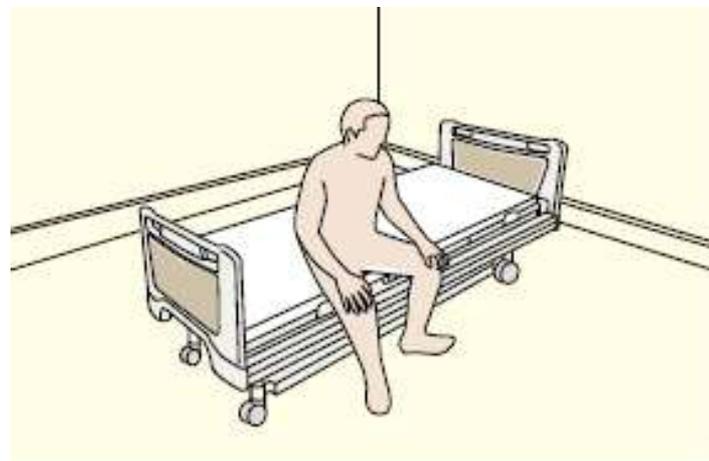
起き上がり

起き上がった時に通知



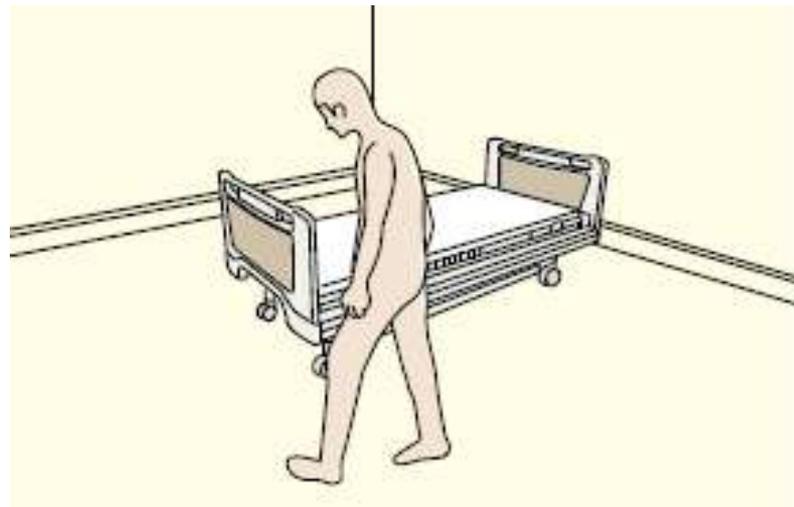
端座位

端座位で通知



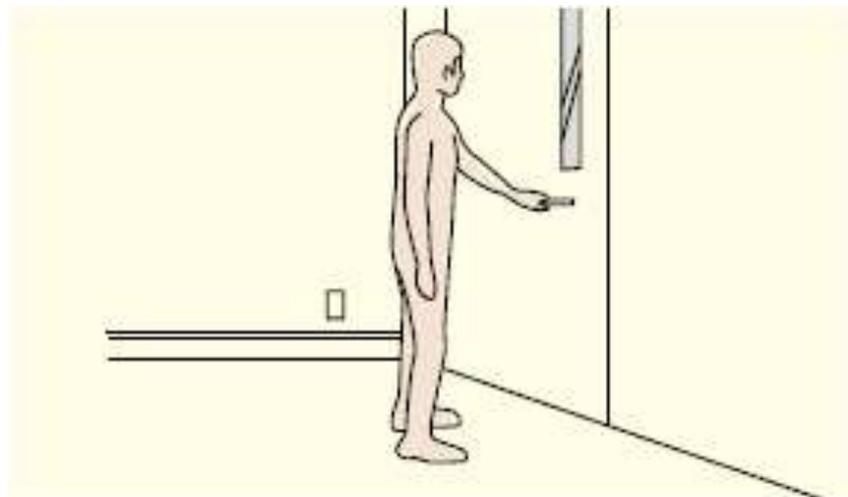
離床

離床したときに通知



見守り

離床してから設定した
時間で通知(1~60分)



活用状況及び導入効果

ケース①-1 88歳女性 ロングステイ利用

病歴

慢性関節リウマチ 大腿骨転子部骨折
胸椎圧迫骨折(コルセット着用)

移動

車椅子(自走可)

身体状況

一部介助→全介助

ベッド動作検知

端座位→起き上がり

ケース①-2

ご利用当初は、車椅子を利用し、ご自分でベッド⇔車椅子の移乗が出来る方であったため、ベッドの【動作検知】は、移乗時に「端座位」でコールが発信されるように設定。自発的な行動時(離床後の整容・洗面・歯磨き等)に、一部身体的介助をさせて頂く。その後の生活経過も事故なく良好であったが、慢性リウマチの影響下、下肢の脱力が顕著にあらわれ、現在は、ベッドの【動作検知】は「起き上がり」までの設定にしている。

読書がとても好きな方で、日中はベッド上で読書をなさる。寝返りはしっかり出来る方。その寝返り等で誤報が発生することはない。

ケース②-1 87歳女性 ショートステイ利用

病歴

子宮筋腫 右加齢黄斑変性症 高血圧
原発性膝関節症 糖尿病 右視床出血
睡眠時無呼吸症候群

移動

歩行器

身体状況

一部介助

ベッド動作検知

端座位

ケース①-2

弊社デイサービスもご利用なさっている方で、ご家族様のご都合により、月に2回ほど、二泊三日でご利用なさる方。歩行器使用時はゆっくりと歩かれる。

ベッドの【動作検知】は「端座位」で設定し、立ち上がりの際に歩行器への補助をし、出来るだけ歩行器での移動を、見守りにて対応している。また、居室に戻り、ベッドに端座着座する際にコール誤報はない。

ケース③-1 83歳男性 ショートステイ利用

病歴

脊髄症 喘息 リウマチ

移動

車椅子(自走可)

身体状況

一部介助

ベッド動作検知

端座位

ケース③-2

定期的に当事業所をご利用なさる方。車椅子を上手に操作できる。元々、ベッド⇔車椅子の移動が出来る方であったが、自宅での尻もちを境に、事業所内ではベッド⇔車椅子移乗では移動介助を実施している。

ベッドの【動作検知】は「端座位」で設定。手の器用な方で、居室内外で様々な工作作業が出来るため、居室内での端座位での作業に入られる際に、お身体のポジショニングの確認及びテーブルセッティングの為に設定している。

ケース④-1 81歳女性 ショートステイ利用

病歴

アルツハイマー型認知症 尿道結石
小腸イレウス

移動

独歩

身体状況

一部介助

ベッド動作検知

起き上がり

ケース④-2

定期的に当事業所をご利用なさる方。立ち上がり、歩行は可能。認知症状が進んでおり、後期症状。直近のご利用時、立ち上がり時のふらつきが顕著に出てきたため、システム導入を実施。

ベッドの【動作検知】は「起き上がり」で設定。認知症状により、[ベッドから起きる→端座位→立ち上がり]という順番にならない(ベッド上で前後左右不覚になる)ため、「起き上がり」からの介助介入し、事故防止に努めている。

介護ロボット導入後の結果

ベッド内蔵センサーの種類が、[起き上がり・端座位・離床・見守り]の4種類ございますが、導入後の使用経過では、やはり「早期発見」を前提として考えるため、主に[起き上がり・端座位]での設定が殆どという結果でした。また、導入台数が2台と限りがあるため、当事業所での「見守り支援ベッドシステム」の最大の活用は、「早期発見」を目的とした使用が中心となる結果となりました。

今後に期待する介護ロボット

当事業所での今回の介護ロボット導入では、結果、ご利用者様の初動での「早期発見」で活躍をしています。今後、介護ロボットは進化し、AIを活用した様々なシステム、ロボットが展開されると思います。当事業所でも、介護業務の軽減のために、今後も介護ロボット導入を進めていきます。

介護事業所での新たな介護ロボットを導入するための補助金助成金の充実を、この場におられる各関係機関の皆様はこの場を借りてお願いしつつ、いずみケアセンター昭和館の、介護ロボット導入成果報告を終わります。