

(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) 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 埼玉県

【基本情報】

| | |
|---|----------------|
| フリガナ | シャカイフクシホウジントツフ |
| 法人名 | 社会福祉法人一粒 |
| フリガナ | ケアホームトツフ |
| 事業所名 | ケアホームひとつぶ |
| 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)】 | |
| 41.0 人 | |

(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) パラマウントベット 眠りSCAN (12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 | 3 人 | 270 件 | 3,240 件 | 15 分 | 2,430 人時間 | 270 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! | |
| | | 270 件 | 3,240 件 | 15 分 | 2,430 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

男性・女性の棟(1棟6~7名)が合計8棟(男性5棟、女性3棟)あります。
今回導入の対象とするユニットは3ユニットです。(1ユニット2棟構成であるため計6棟)
1ユニットに1人の同性夜勤職員がつかます。
各男性・女性巡回ラウンドを1人あたり、1夜勤3ラウンドとした場合としております。それを1月当たり30日とし、3ラウンド×30日×3ユニット=270件の算出

<※2>D. 1件当たりの平均処理時間の算出方法

1件当たり、上述しております1ユニットの巡回でおおよそ(13名もしくは14名)の利用者様の就寝状態を確認いたします。その時間がおおよそ1人当たり1分程度とし、平均1件を15分と換算しております。

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 | 3 人 | 180 件 | 2,160 件 | 15 分 | 1,620 人時間 | 180 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! | |
| | | 180 件 | 2,160 件 | 15 分 | 1,620 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

導入前の件数、270件に対して導入後は、就寝状態を把握できることを前提に巡回の件数を1回減らせることとし、各男性・女性巡回ラウンドを1人あたり、1夜勤2ラウンドとした場合としております。それを1月当たり30日とし、2ラウンド×30日×3ユニット=180件の算出となります。

<※4>D. 1件当たりの平均処理時間の算出方法

巡回を実施する所要時間の変更はありませんので、導入前と同様になります。

年間業務時間数想定削減率(%)

33.3%

(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。

ロボットの導入により対象となる利用者様の睡眠傾向がセンサーの監視で対応できるようになりました。
また、遠隔による見守りが可能となり、巡視回数を3回から2回へ減らせるようになったことで、夜勤者の業務改善が図れるようになりました。
トイレ誘導や異常感知、緊急時対応等はこれまでどおり行っています。

(4)ロボット機器等の導入により得られた気づきや今後の課題等について必ず記載すること。

睡眠の深さをより正確に把握できるようになり、離床時のパターンデータを収集することもできるようになりました。
多少の誤差はありますが心拍数データ等が蓄積できることなども今回の導入により得られたことです。

(5)今後の課題

定員の計51名に対して、まだ4分の1の導入であることから、すぐには無理でも全床の設置を目指したいと思うところです。

(6)気づき等について

見守りセンサーという機器の有能性に頼りすぎないことも同時に必要であり、活用頻度をしっかりと抑えつつもいざという時の安全配慮義務を念頭において業務を行えるようにすること、利用者様・職員の両方に効果が図れることが今回の導入の意義であると考えるところであります。

(5)費用面での効果(ロボット機器等の導入による費用の縮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縮減 | 無 |
|--------------------|---|

ロボット機器等の導入による費用の縮減が「有」の場合、以下を回答すること。

| | |
|------------------------|--|
| 縮減額(円) | |
| 職員の質上げ等への充当 | |
| 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。

| |
|--|
| |
|--|