

CONFIDENTIAL

Opprignity (2012) by Zunschaue.

dis part of the public of a clary by represents showed in received a prior or glasses that is any classes between the property and applications of the property and other and any object of the property of t

介護現場でのAI・ICT・ロボットの活用の可能性と課題

規制改革推進会議 医療・介護ワーキング・グループ ヒアリング 2020年1月21日



SANTA FE RESEARCH INSTITUTE サンタフェ総合研究所

理事 最高執行責任者 宮本 隆史

社会福祉法人 善光会

住所 | 〒144-0033 東京都大田区東糀谷6-4-17

TEL | 03-5735-8080 FAX | 03-5735-8081

E-Mail | t.miyamoto@zenkoukai.jp H P https://www.zenkoukai.jp

PENKOUKAI social welfare corporation

項目	概要
法人名称	社会福祉法人 善光会
設立年月日	平成17年12月7日
代表者	理事長 梅田 茂
本部所在地	〒144-0033 東京都大田区東糀谷六丁目4番17号
従業員数	467名(平成30年6月1日現在)
基本金	825.5百万円(平成30年度)









国内最大級の複合福祉施設サンタフェガーデンヒルズをはじめ大田区を中心に7拠点を展開。

理念

オペレーションの模範となる 業界の行〈末を担う先導者となる



年月	沿革
H17.12	法人設立認可
H19.4	複合福祉施設「サンタフェ ガーデン ヒルズ」開業
H22	認知症対応型グループホーム開業 (西六郷・羽田・大森南)
H24.5	特別養護老人ホーム「バタフライ ヒル大森南」開業
H25.5	特別養護老人ホーム「バタフライ ヒル細田」開業
H25.8	介護ロボット研究室 設立
H29.10	サンタフェ総合研究所 設立

サンタフェ総合研究所

自社開発ソリューション、リサーチ&コンサルティング、省庁連携プロジェクトなどを中心とした事業を展開



SANTA FE RESEARCH INSTITUTE

サンタフェ総合研究所



社会福祉法人で初めて研究開発・シンクタンク機能を持った研究所を設立

7ENKOUKAI



次世代をリードする介護士に必要な知識・スキルを 形式知化した「スマート介護士 資格」をリリース







介護事業者



メーカー

介護人材の供給増



地方公共団体



行政



国立研究開発機関



アカデミア

介護事業者の生産性向上

科学的介護による品質向上

取り組み | ハイブリッド特養プロジェクト

人とテクノロジーを融合した、介護の質と生産性向上を目指したオープンラボプロジェクト

目標・介護士の負担 25%削減

・介護アウトカム創出









介護ロボットへの取り組みの先へ

介護ロボットの集中導入により得られた知見から新たに2つのソリューションを創出

得られた知見

必要な要件

対応策





運用できる 人材の育成

SMART

これからの時代をリードしていく介護士。 柔軟性と創造性を持って、 介護ロボット機器を効果的に活用するために 必要な知識を学ぶ資格。

介護ロボットの 集中導入により 得られた知見

> 利用環境 の開発



「スマート介護プラットフォーム(SCOP)」

- ・介護現場の生産性向上
- ・データヘルス化
- ・介護アウトカム創出



スマート介護プラットフォーム (SCOP)

SCOPは介護ロボットを活用する介護現場から創出されたソリューションです。





複数介護ロボットインターフェースを統合!!

各種センサー通知を一括して受け取ることで効率的に介護を行うことを実現。







直感的に使用できる介護記録アプリ

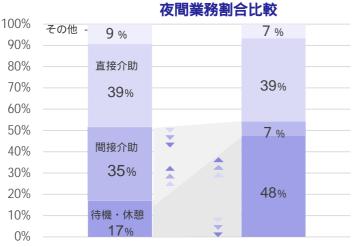


紙より記録しやすく 情報を一覧化



SCOP は、AMED(国立研究開発法人日本医療開発機構)の開発補助事業として採択を受け、 昨年度はSCOP Nowプロトタイプ実証を行い30%以上の業務効率向上が実証されております。

SCOP Now 有



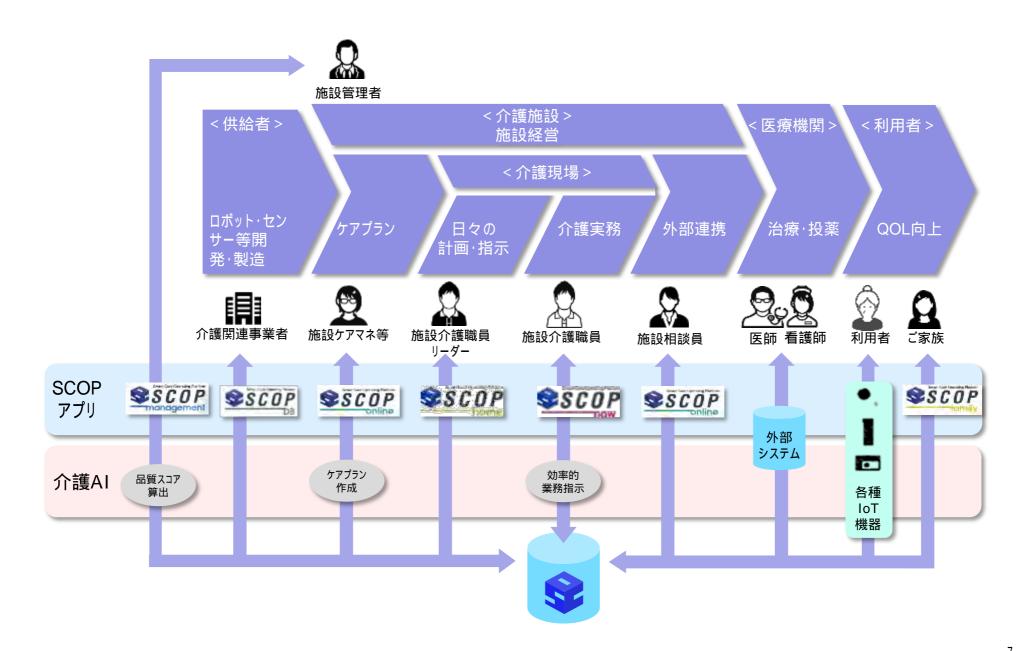
SCOP Now 無

 2018年度
 2019年度

 介護ロポット 統合インターフェース 「SCOP Now」開発
 介護記録システム 「SCOP Home」開発

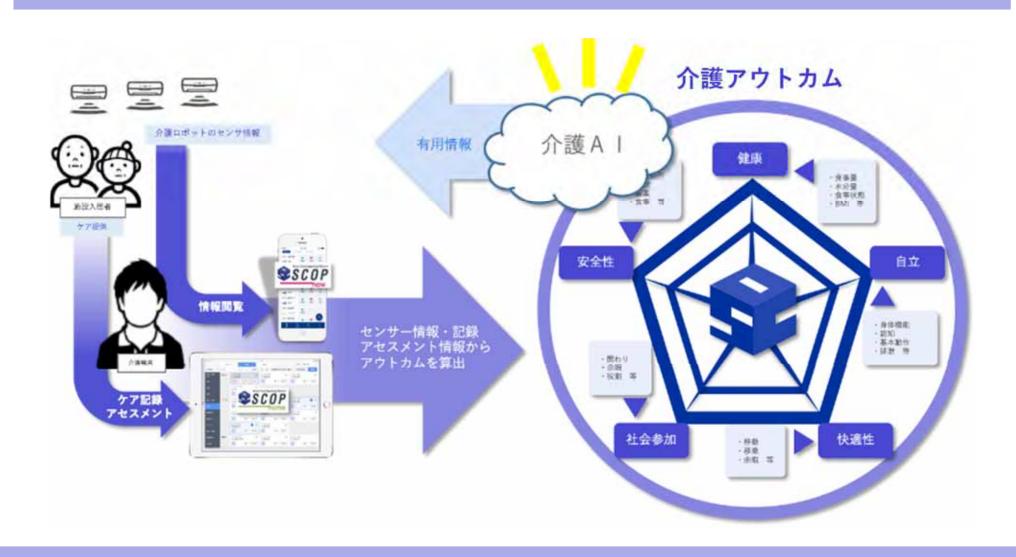
スマート介護プラットフォーム (SCOP)

SCOPは、先端技術活用を促し、ひいては業界内に散在する情報コストを削減するプラットフォームです。



介護アウトカムの創出

介護職員が通常業務を行う中で、SCOPの各アプリケーションは定量情報を取得し、施設入居者様のアウトカム情報を自動でスコアリングする。



データヘルス化により介護アウトカムを創出し 生産性の更なる向上と介護保険の適正配分を実現可能

介護アウトカムの必要性と考慮すべき点

○ アウトカムに関する日本の介護における課題 ストラクチャーとプロセス重視 日本の介護サービス品質評価視点 (ドナペディアンモデル) ストラクチャーとプロセス重視 ストラクチャーとプロセス重視 ストラクチャーとプロセス重視

アウトカムを評価する有用なスケール、方法が無い。



○ 介護アウトカム創出課題と必要な要素

課題1 | 社会的コンセンサス

要素 | 日本社会が介護 サービスに求める 要素の特定と 指標化 課題 2 | スコアリングリソース

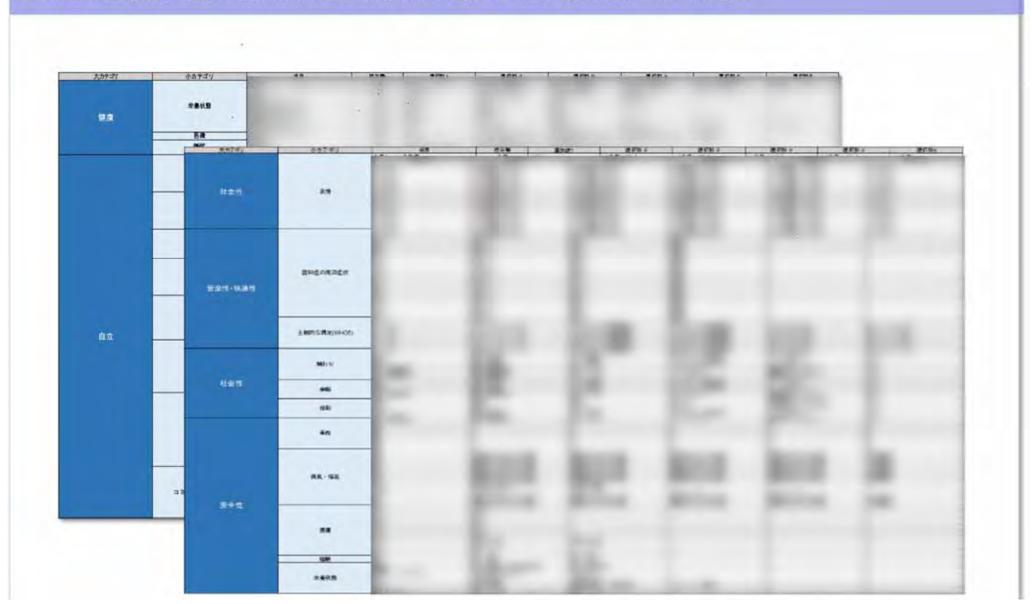
要素 | 通常業務の流れ の中でスコアリング できるスキーム 課題3 | クリームスキミング

要素 | 標準推移との 比較による スコアリング

アウトカムフレームの創出(スコアリングモデル)

SCOPアウトカムスケール

- 現在、各種スケールを参考にしながらも、介護職員や利用者、家族に理解しやすい表現となるよう 考慮した新たなスケールをSCOPアウトカムスケールとして開発中(原型はほぼ完成)
- 各項目の選択肢の粒度を細かくすることで、介護職員が記録作業をしながら選びやすいよう考慮



スマート介護プラットフォーム

更に介護事業を取り巻〈周辺環境との融合により生産性向上範囲を拡大



ロボット・センサー メーカー介護関連事業者







- 契約締結
- プラン変更



- ・介護用品調達
- ・利用者満足度





・介護データ共有

·利用者情報共有

・ビッグデータ活用

居宅事業者



居宅ケアマネ等



介護AI





- ・職員管理
- ・経営分析
- ・ソリューショ ンレコメンド

ご家族



Smart Care Operating Platform





施設介護職員 リーダー





施設ケアマネ等

- ·IoT機器管理
- ・利用者管理
- ・ケアプラン作成
- ・介護分析



- ・介護オペレー ション構築
- 人材連携



- ・IoT機器連携
- 介護記録入力
- ・スケジュール 管理
- 利用者状態分析



医療機関



医師



看護師





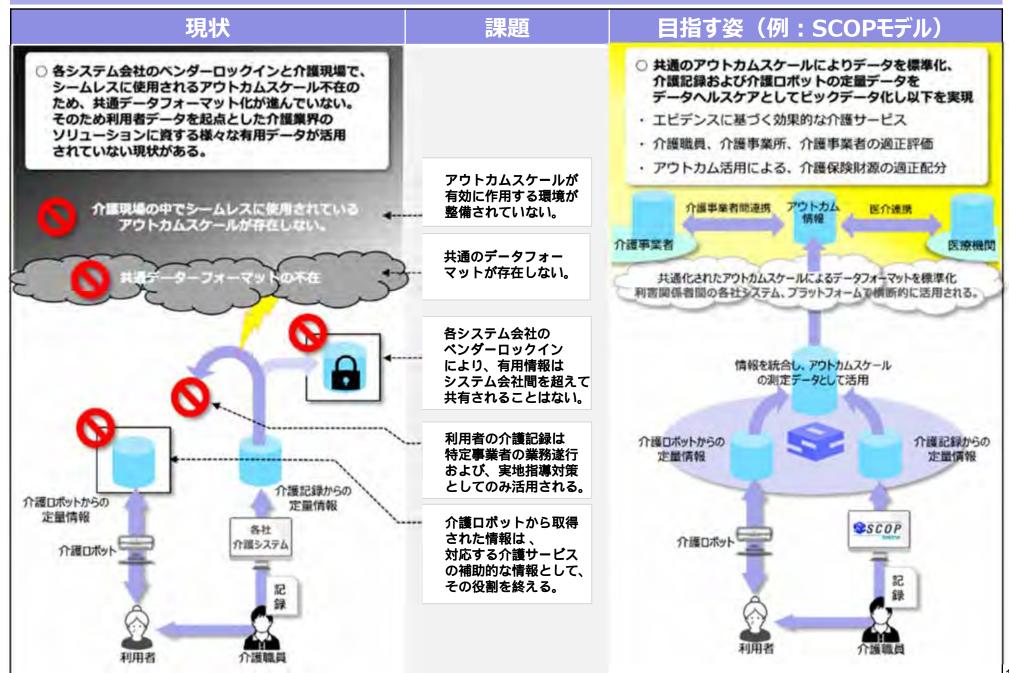
·利用者情報共有

・指示、アドバイス

施設介護職員施設相談員

課題1 (データヘルス改革推進)

データヘルス改革推進には以下の課題が存在する。



課題2(介護ロボット導入促進)

施設分野における介護ロボット加算の範囲拡大

介護ロボットを導入して 感じた課題

介護ロボットを導入して いない理由

参照 | 厚生労働省 平成30年度介護報酬改定の効果検証及び調査研究に係る調査 (2)介護ロボットの効果実証に関する調査研究事業

アンケート結果

最も多かった回答 導入費用が高額

共に導入費用が阻害要因であり当法人も同様の感想

現状の加算要件(夜間職員配置加算)

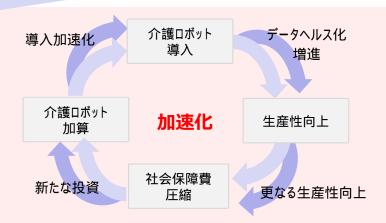
- ・介護職員最低基準より 0.9人より多く配置
- ・見守りロボット 入居者の15%以上配置

見守りロボットが 夜勤職員の0.1人分相当とみなして 加算要件と認める。

1 施設で年間 6 0 万円程度の加算 (計算式 | 16時間×30日×1,110円(平均時単)×0.1×12ヶ月) コスト的にも導入促進にインパクト少ない。

現状の加算領域から更なる拡大必要

見守りロボット以外の介護ロボット 既に、介護ロボットを運用している施設 効果実証などのスクリーニングを前提



介護ロボット・先端技術の導入

100種類以上の介護ロボットを導入実証し、現在20種類程度の介護ロボットが稼働中









D Free/ トリプル・ダブリュー・ジャパン

眠りスキャン/ パラマウントベッド

シルエット見守りセンサ/キング通信工業



HAL/CYBERDYNE



HUG / 富士機械製造



ロボコネクト+SOTAレク/NTT東日本



ケアサポートソリューション/ ニカミノルタ



SCOP記録アプリ/善光会



Ninebot mini Pro/ SEGWAY



Trek titanium / aftershokz



パスリフト/ TOTO



RT1/RT WORKS