

6 製品／サービスの概要（想定価格も含む）

センサーとモータを駆使したロボット技術により路面状況や速度超過等を検知し、自動の電動アシスト機能で安心・安全な歩行を実現。それにより被介護者の歩行時の転倒防止や歩行意欲の向上による距離、時間、外出頻度の増加につながり、介護者側は転倒未遂による事故率の軽減、歩行介助の負担軽減による職員の離職率の低減が期待できる。

想定価格：118,000 円（税別）

7 製品／サービスの主な対象者 下記の項目で、あてはまる主なものに○をつけてください（複数回答可）

- 介護者（施設ケア） 介護者（在宅ケア） 被介護者（施設ケア） 被介護者（在宅ケア）
 リハビリ利用者（集団） リハビリ利用者（個別） 管理者（スタッフ管理） 管理者（利用者管理）

8 想定している被介護者の状況

- 想定できていない・検討中 → ⑨ にすすむ
 被介護者の状態無関係に利用可能 → ⑨ にすすむ
 被介護者の状態次第にて利用可能 → 下記の項目毎で、あてはまる主なものに○をつけてください（複数回答可）

製品に対する**対象者**や**被介護者の状況**について、迷われている企業は協会にて支援致します。
本プロジェクト相談窓口よりご相談ください。

介護保険制度 要介護認定

- 要支援 1、2 要介護 1 要介護 2 要介護 3 要介護 4～5

障害高齢者の日常生活自立度（寝たきり度） 参考：厚生労働省「障害高齢者の日常生活自立度(寝たきり度)」

- 自立 ランク J（生活自立） ランク A（準寝たきり）
 ランク B（寝たきり/座位保つ） ランク C（寝たきり）

認知症高齢者の日常生活自立度 参考：厚生労働省「認知症高齢者の日常生活自立度」

- 自立 ランク I ランク II（a・b） ランク III（a・b） ランク IV ランク V

自社独自の分類

9 製品／サービスの使用上における制限（身体面・環境面含む）・禁忌及び注意事項

- 【使用方法】** ・ハンドル高さを適正に調整する ・アシスト力、ブレーキ力、速度制限の設定値を適正に設定する。
 ・バッテリー装着し、電源を入れて押し歩く。
- 【禁忌及び注意事項】** ・歩行以外の用途には使用しない。 ・急な坂道では使用しない。 ・雨の日は使用しない。
 ・座面の上に乗ったり、ペット等の生態運搬には使用しない。 ・電源「切」やバッテリー残量無しの際には坂道を歩行しない。

10 製品／サービスの導入事例（写真やイメージ図含む）

★施設導入事例「厚労省 介護ロボット事例集」に掲載

◀導入施設名▶ 社会福祉法人誠友会 特別養護老人ホーム木崎野荘、デイサービス木崎野、デイサービスいこいの森（青森県）

◀機器導入の効果▶

- ・歩行が安定し利用者本人の転倒リスクが減少、さらに姿勢も良くなったり、新しいもの、ロボットを使っているということで歩く意欲が増した方もあり。
- ・歩行介助が見守りに変わること介護者の負担が減り、他の方の見守りをする余裕が生まれた。

