

# 大阪府の現状と介護ロボット・ICT導入支援事業補助金

---



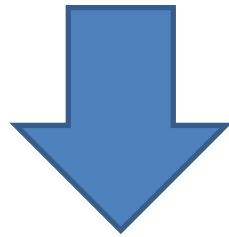
# 1.介護ロボット・ICT導入支援事業補助金 とは

---

目的

介護ロボット・ICT機器の導入

介護事業者の  
・負担軽減  
・業務効率化  
・離職及び定着促進



令和6年度予算

介護ロボット導入支援事業補助金 → 626,926千円

ICT導入支援事業補助金 → 737,362千円

## 2.介護ロボットとは(3つの要件)

---

## 介護ロボットの要件

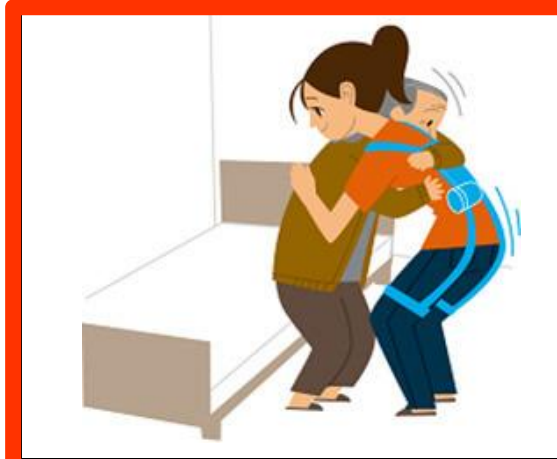
1.目的要件

2.技術的要件

3.市場的要件

1.目的要件

重点6分野



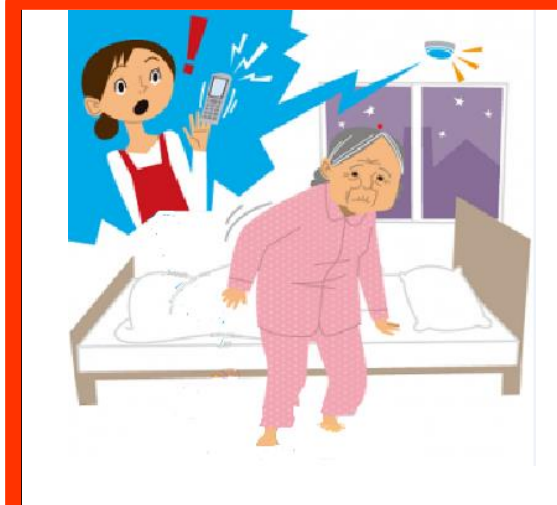
移乗介護(装着型・非装着型)



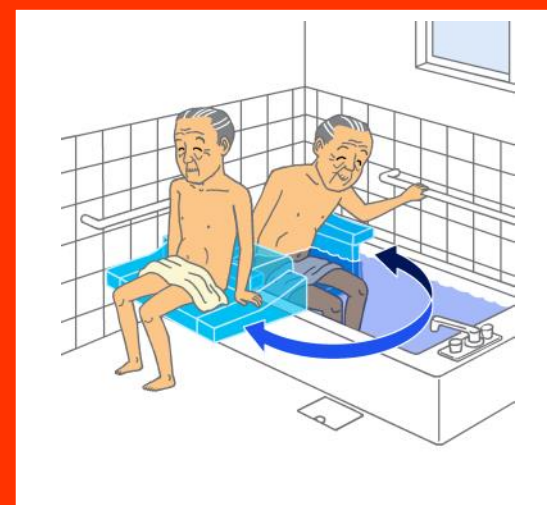
移動支援



排泄支援



見守り・コミュニケーション



入浴支援



介護業務支援

### 1.目的要件

## 1-1.移乗介護 (装着型)



- ロボット技術を用いて介助者のパワーアシストを行う装着型の機器

### (定義)

- ・ **介助者が装着して用い、移乗介助の際の腰の負担を軽減する。**
- ・ **介助者が一人で着脱可能であること。**
- ・ **ベッド、車いす、便器の間の移乗に用いることができる。**



1.目的要件

1-2.移乗介護  
(非装着型)



● ロボット技術を用いて介助者による抱え上げ動作の  
パワーアシストを行う非装着型の機器

(定義)

- ・移乗開始から終了まで、介助者が一人で使用することができる。
- ・ベッドと車いすの間の移乗に用いることができる。
- ・要介護者を移乗させる際、介助者の力の全部又は一部のパワーアシストを行うこと。
- ・機器据付けのための土台設置工事等の据付け工事を伴わない。
- ・つり下げ式移動用リフトは除く。

### 1.目的要件

## 2-1.移動支援



### ● 高齢者等の外出をサポートし、荷物等を安全に運搬できるロボット技術を用いた歩行支援機器

(定義)

- ・使用者が一人で用いる手押し車型(歩行車、シルバーカー等)の機器。
- ・高齢者等が自らの足で歩行することを支援することができる。  
**搭乗するものは対象としない。**
- ・**荷物を載せて移動することができる。**
- ・モーター等により、移動をアシストする。(上り坂では推進し、かつ下り坂ではブレーキをかける駆動力がはたらくもの。)
- ・4つ以上の車輪を有する。
- ・不整地を安定的に移動できる車輪径である。
- ・通常の状態又は折りたたむことで、普通自動車の車内やトランクに搭載することができる大きさである。
- ・マニュアルのブレーキがついている。
- ・雨天時に屋外に放置しても機能に支障がないよう、防水対策がなされている。
- ・介助者が持ち上げられる重量(30kg以下)である。

1.目的要件

## 2-2.移動支援

- 高齢者等の屋内移動や立ち座りをサポートし、特にトイレの往復やトイレ内での姿勢保持を支援するロボット技術を用いた歩行支援機器

### (定義)

- ・一人で利用できる又は一人の介助者の支援の下で利用できる。
- ・使用者が自らの足で歩行することを支援することができる。  
搭乗するものは対象としない。
- ・食堂や居間での椅子からの立ち上がりやベッドからの立ち上がりを主に想定し、使用者が椅座位・端座位から立ち上がる動作を支援することができる。
- ・トイレの中での一連の動作(便座への立ち座り、ズボンの上げ下げ、清拭、トイレ内での方向転換)の際の転倒を防ぐ



1.目的要件

2-3.移動支援



- 高齢者等の外出等をサポートし、転倒予防や歩行等を補助するロボット技術を用いた装着型の移動支援機器

(定義)

- ・使用者が一人で用いる装着型の機器。
- ・自立歩行できる使用者の転倒に繋がるような動作等を検知し、使用者に通知して、転倒を予防することができる、または、自立して起居できる使用者の立ち座りや歩行を支援できる。
- ・歩行補助具等を併用してもよい。

1.目的要件

# 3-1.排泄支援



## ●排泄物の処理にロボット技術を用いた設置位置の調整可能なトイレ

### (定義)

- 使用者が居室で用いる便器。  
排泄物のおいが室内に広がらないよう、排泄物を室外へ流す、又は容器や袋に密閉して隔離する。
- 室内での設置位置を調整可能であること。

1.目的要件

## 3-2.排泄支援



- ロボット技術を用いて排泄を予測し、的確なタイミングでトイレに誘導する機器

### (定義)

- ・使用者が装着する場合には、容易に着脱可能であること。
- ・使用者の生体情報等に基づき排尿又は排便を予測することができる。
- ・予測結果に基づき的確なタイミングで使用者をトイレに誘導することができる。

1.目的要件

## 3-3.排泄支援

- ロボット技術を用いてトイレ内での下衣の着脱等の排泄の一連の動作を支援する機器

### (定義)

- ・使用者が一人で利用できる又は一人の介助者の支援の下で利用できる。
- ・トイレ内での下衣の着脱等の排泄の一連の動作を支援することができる。



### 1.目的要件

## 4-1.見守り・ コミュニケーション



### ●介護施設において使用する、センサーや外部通信機能を備えたロボット技術を用いた機器のプラットフォーム

#### (定義)

- ・複数の要介護者を同時に見守ることが可能。
- ・施設内各所にいる複数の介護従事者へ同時に情報共有することが可能。
- ・昼夜問わず使用できる。
- ・要介護者が自発的に助けを求める行動(ボタンを押す、声を出す等)から得る情報だけに依存しない。
- ・要介護者がベッドから離れようとしている状態又は離れたことを検知し、介護従事者へ通報できる。
- ・認知症の方の見守りプラットフォームとして、機能の拡張又は他の機器・ソフトウェアとの接続ができる。



### 1.目的要件

## 4-2.見守り・ コミュニケーション



### ●在宅介護において使用する、転倒検知センサーや外部通信機能を備えたロボット技術を用いた機器のプラットフォーム

#### (定義)

- ・複数の部屋を同時に見守ることが可能。
- ・浴室での見守りが可能。
- ・暗所でも使用できる。
- ・要介護者が自発的に助けを求める行動(ボタンを押す、声を出す等)から得る情報だけに依存しない。
- ・要介護者が端末を持ち歩く又は身に付けることを必須としない。
- ・要介護者が転倒したことを検知し、介護従事者へ通報できる。
- ・要介護者の生活や体調の変化に関する指標を、開発者が少なくとも1つ設定・検知し、介護従事者へ情報共有できる。
- ・認知症の方の見守りプラットフォームとして、機能の拡張又は他の機器・ソフトウェアと接続ができる。

### 1.目的要件

## 4-3.見守り・ コミュニケーション



### ● 高齢者等とのコミュニケーションにロボット技術を用いた生活支援機器

#### (定義)

- ・ 高齢者等の日常生活全般が支援対象となり得る。
- ・ 高齢者等の言語や顔、存在等を認識し、得られた情報を元に判断して情報伝達ができる。
- ・ 双方向の情報伝達によって高齢者等の活動を促し、ADL(日常生活活動)を維持向上することができる。

### 1.目的要件

## 5.入浴支援



### ● ロボット技術を用いて浴槽に出入りする際の一連の動作を支援する機器

#### (定義)

- 要介護者が一人で利用できる又は一人の介助者の支援の下で利用できる。
- **要介護者の浴室から浴槽への出入り動作、浴槽をまたぎ湯船につかるまでの一連の動作を支援できる。**
- 機器を使用しても、少なくとも胸部まで湯に浸かることができる。
- 要介護者の家族が入浴する際に邪魔にならないよう、介助者が一人で取り外し又は収納・片付けをすることができる。
- **特別な工事なしに設置できる。**

## 1.目的要件

6.介護業務  
支援

- ロボット技術を用いて、見守り、移動支援、排泄支援をはじめとする介護業務に伴う情報を収集・蓄積し、それを基に、高齢者等の必要な支援にすることを可能とする機器

## (定義)

- ・共有する情報は、ロボット介護機器により得られたものとする。
- ・介護サービスの内容を共有することが可能であれば、加点評価する。
- ・共有した情報をして、ロボット介護機器が適切な動作を行うことが可能であれば、加点評価する。
- ・共有した情報を、介護記録システムやケアプラン作成システム等に連結することが可能であれば、加点評価する。
- ・連結対象のロボット介護機器の端末を一つに集約することが可能であれば、加点評価する。



## 2.技術的要件 その1

# 経済産業省の「ロボット介護機器開発・導入促進事業」 において採択された介護ロボット


経済産業省/AMED  
ロボット介護機器開発・導入促進事業  
製品化機器一覧

### 製品化機器 (移乗・移動・排泄)

重点分野	機器の名称	企業名
移乗介助 (装着型)	<a href="#">介護用マッスルスーツ</a>	株式会社菊池製作所
	<a href="#">HAL腰タイプ 介護支援用 (ロボットスーツ)</a>	CYBERDYNE株式会社
	<a href="#">マッスルスーツ GS-BACK</a>	株式会社イノフィス
移乗介助 (非装着型)	<a href="#">移乗サポートロボット Hug T1</a>	株式会社FUJI (旧 富士機械製造株式会社)
	<a href="#">ROBOHELPER SASUKE</a>	マッスル株式会社
	<a href="#">離床アシストロボット リシヨーンPlus</a>	パナソニック エイジフリー株式会社
屋外移動	<a href="#">歩行アシストロボット</a>	株式会社カワムラサイクル
	<a href="#">歩行アシストカート</a>	RT.ワークス株式会社
	<a href="#">電動アシスト付歩行車 Tecpo/テクボ</a>	株式会社シンテックホズミ
排泄支援	<a href="#">ベッドサイド水洗トイレ</a>	TOTO株式会社
	<a href="#">真空排水式排泄アシスト水洗ポータブルトイレ</a>	アロン化成株式会社
	<a href="#">ラップボン・プリオ</a>	日本セイフティー株式会社

**介護用マッスルスーツ**  
(株式会社菊池製作所)

- ・ 圧縮空気を用いた人工筋肉を採用することで、軽量・高出力を可能としており、訪問入浴介助時のベッド・浴槽間での移乗作業のような、介助者の腰に大きな負担のかかる作業を支援する。
- ・ 圧縮空気タンクを搭載し外部からの接続ケーブルを持たないため、装着者は自由に移動することが可能。
- ・ インターフェースに装着者の呼吸で反応するスイッチを採用することで、装着者は両手を自由に使うことができる。

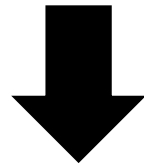


重点分野名	移乗介助 (装着型)	想定される使用者	使用訓練した健常者を想定
企業名	株式会社菊池製作所	想定される使用環境	入浴介助におけるベッド・浴槽間の移乗作業

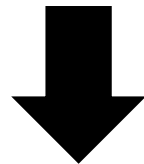
大阪府のHPにもリンク  
(<https://robotcare.jp/jp/>) を記載  
していますので、ご確認ください。

2.技術的要件  
その2

・情報を感知(センサー)



・判断(知能、制御系)



・動作(駆動系)

3つの技術を有する、智能化した機械システム

## 2.技術的要件その2 の対象外

- ・踏めば鳴るだけのもの
- ・センサーに触れるだけで発報するもの
- ・てこの原理を利用するだけのもの
- ・人工筋肉、空気圧を利用するだけのもの

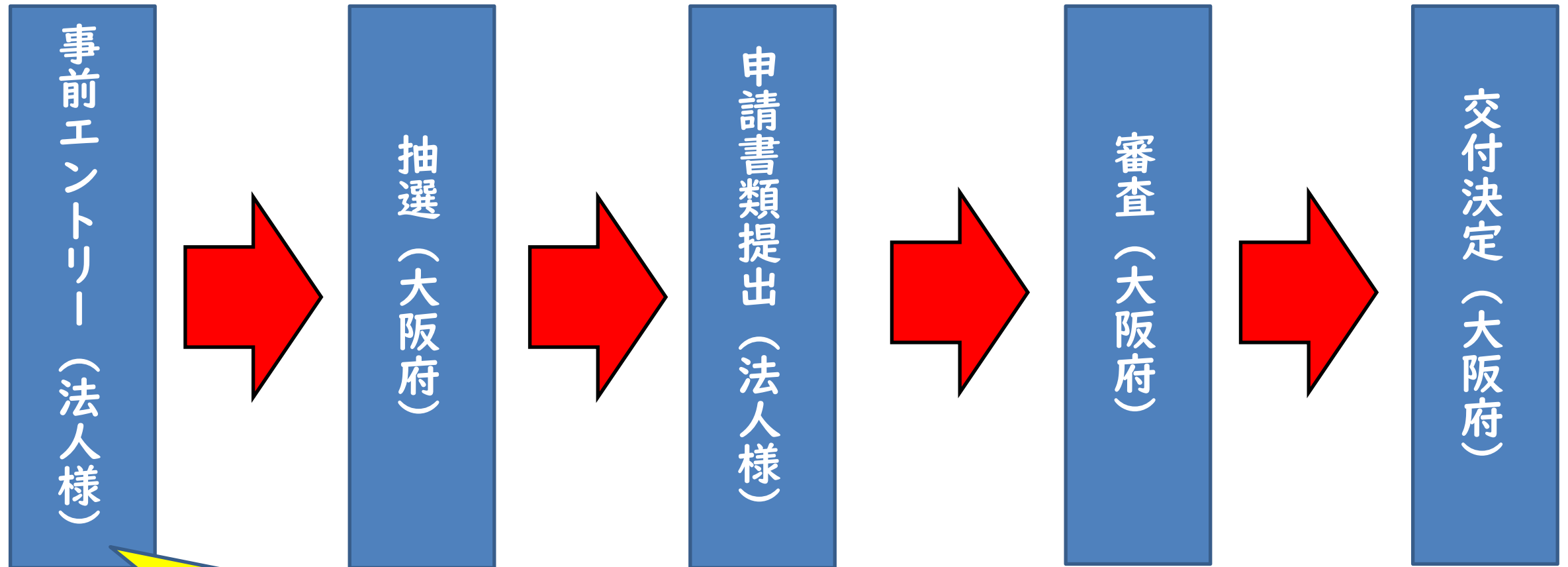
### 3.市場的要件

- ・販売価格が公表されており、一般に購入できる状態にあること。



### 3.補助金申請の流れ

---



6月末頃から7月下旬予定(6月末頃にHP更新)

## 4.補助金内容(介護ロボット導入支援事業)

---

補助金内容

(予定)

**補助対象者**：介護保険法による指定を大阪府内で受け、  
介護サービスを提供する事業者  
(居宅介護支援事業者、介護予防サービス事業者は除く)

**補助割合**：導入費の3/4を補助。ただし上限あり

## 補助金内容

(予定)

補助割合：導入費の3/4を補助。ただし上限あり

最大1,500万円

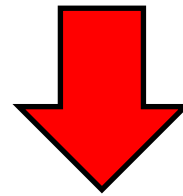


対象ロボットの種別		機器1台あたり	1事業所あたり
介護ロボット	・ 移譲支援 (装着型、非装着型) ・ 入浴支援	最大100万円	最大500万円
	・ 上記以外	最大30万円	
見守り機器導入に伴う通信環境整備		—	最大1,000万円 (予定)

見守り機器導入に伴う通信環境整備

(予定)

見守り機器を効果的にするために必要な通信環境を整備



補助対象

- Wi-Fi環境 (アクセスポイント等)
- インカム (ハンズフリーで情報共有ができる)
- 介護記録ソフト

6月末頃に大阪府のHPをご確認ください。

## 4.補助金内容 (ICT導入支援事業)

---

補助金内容

(予定)

**補助対象者**：介護保険法による指定を大阪府内で受け、  
介護サービスを提供する事業者

**補助割合**：導入費の3/4を補助。ただし上限あり

**対象機器**：介護ソフト（記録、情報共有、請求業務が一気通貫  
で行うことが可能なもの）、  
タブレット端末、スマートフォン等



## 補助金内容

補助割合：導入費の3/4を補助。ただし上限あり

(予定)

上限額は、事業所の規模に応じた額

職員数	補助上限額
1名以上 10名以下	100万円
11名以上 20名以下	160万円
21名以上 30名以下	200万円
31名以上	260万円

詳しくは、6月末頃に更新予定の  
大阪府HP「介護ロボット導入支援事業補助金」  
「ICT導入支援事業補助金」で  
ご検索ください。