

介護ロボットの臨床評価プロセスにおけるサービスデザイン・リビングラボの活用

渡辺 健太郎、三輪 洋靖、梶谷 勇

研究のポイント

- ・ 介護ロボット評価にサービスデザイン・リビングラボ(SD/LL)の手法・考え方を適用
- ・ 現場の個別性を踏まえた機器評価のガイダンスを実現
- ・ 上記を通じ、介護ロボットの普及促進に貢献する

キーワード

介護ロボット、サービスデザイン、リビングラボ

なぜサービスデザイン・リビングラボか？

- ・ 適用対象や環境の多様性が介護ロボットの臨床評価の課題
- ・ 関係者を交え、技術だけでなく、プロセス・環境も含めデザインするSD/LLのアプローチは、臨床評価にも有益な可能性

調査方法

(1) デスクリサーチ

- ・ SD/LLを適用した介護ロボット等支援機器（何かしらの知的支援を含むもの）の開発・導入事例の調査
- ・ 対象として、下記を含む取り組み
 - 1) 高齢者や介護職の開発・実証への参画
 - 2) 技術の活用法、サービスプロセス、環境を含めた検討

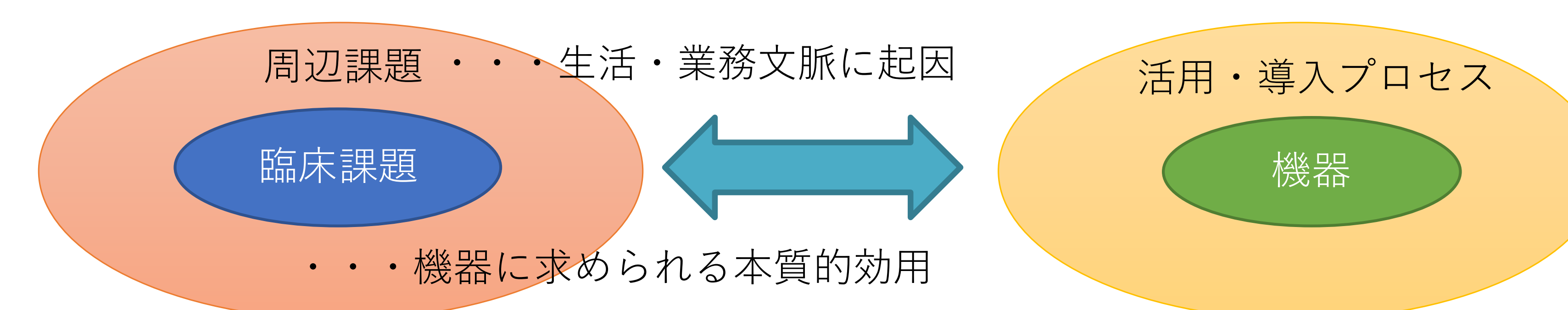
(2) 聞き取り調査

- ・ 特に効果的に手法を適用していると思われる事例に関するインタビュー調査

調査結果

- ・ 機器実証6件、施設実証7件を調査
- ・ 下記の3点がSD/LLを踏まえた重要な取り組みとして抽出された

- 1) 現場での臨床課題・周辺課題の抽出と対応
- 2) 現場と開発の間の橋渡し（相互理解の醸成）
- 3) 横展開・普及に向けた活用・導入プロセスの構築



今後の取り組み

- ・ 上記結果を踏まえた、先進事例の深掘り調査
- ・ 同調査結果に基づくガイダンス項目の作成と検証



参考：渡辺健太郎, 三輪洋靖, 梶谷勇, 2022, 介護ロボットの臨床評価プロセスにおけるサービスデザイン・リビングラボの適用可能性, LIFE2022

本研究は、国立研究開発法人日本医療研究開発機構（AMED）令和3年度事業「ロボット介護機器開発等推進事業（環境整備）」事業における「海外展開等に向けた臨床評価ガイダンス等の策定」の中で実施している



連絡先：人間拡張研究センター 連携担当
harc-liaison-ml@aist.go.jp