

特集 スポーツで生き活きと

障害者スポーツ推進の現状と動向

障害者スポーツの推進の取り組み

—障害者スポーツ文化センターラボールの取り組みから

リハビリテーションとしてのスポーツ

障害者スポーツのいろいろ

※都合により誌面が変更される場合がございます。

●編集名誉顧問

大田仁史 澤村誠志
米満弘之

●編集顧問

石川 誠 浜村明徳

●編集委員

栗原正紀(編集委員長)
伊藤隆夫 佐藤浩二
西脇恵子 渡邊慎一

●編集同人

浅海奈津美 有賀 徹
伊佐地隆 石松隆和
伊藤貴子 岩崎千佳
上菌紗映 生方克之
逢坂伸子 大越 満
太田秀樹 大武美保子
岡田しげひこ 乙坂佳代
加来克幸 寛 淳夫
加藤武彦 川越雅弘
木下康仁 桑山浩明
小林直樹 齋藤正洋
榊原次郎 座小田孝安
佐藤久夫 鈴木孝治
武原光志 玉垣 努
角町正勝 土井勝幸
野尻晋一 橋本美芽
長谷川幹 半田理恵子
東川悦子 備酒伸彦
廣末ゆか 福田俊江
古屋 聡 丸山 泉
水間正澄 宮崎宏興
宮田昌司 村井千賀
村上重紀 森岡悦子
柳 尚夫 山川百合子
若林秀隆

●査読委員

稲川利光 梅津祐一
金城利雄 阪井康友
澤 俊二 野崎園子
備酒伸彦 松坂誠應
水間正澄

●編集後記

厚生労働省と経済産業省が連携し、2011年から介護ロボットの開発・普及を促進する事業が行われています。介護の中でも負担の大きい移乗、移動、排泄、認知症の方の見守り、入浴支援が重点分野となりました。日本は産業用ロボットの年間出荷額、国内稼働台数ともに世界で「ロボット大国」といわれています。少子・高齢化に伴う介護ニーズの増加とそれを支えるマンパワーの低下を介護ロボットで補い、介護のノウハウとともに介護ロボットを海外に売り、日本の産業を発展させるのがこの事業の目標です。

介護ロボットというと、どのようなものを思い浮かべますか。やはり鉄腕アトムのような人型ロボットでしょうか。今回の介護ロボットの開発・普及プロジェクトでは、介護ロボットは次のように定義されました。「ロボットとは、情報を感知(センサー系)、判断(知能・制御系)し、動作(駆動系)する3つの要素技術を有する知能化した機械システムである。このロボット技術が応用され利用者の自立支援や介護者の負担の軽減に役立つ介護機器を介護ロボットと呼んでいる」。人型ロボットに限らず、感知して、判断して、動く機能がある福祉用具(支援機器)であればこの事業の対象としており、介護分野に工学系の技術者が多数参画する機会になっています。これまでたくさんの介護ロボットが製品化されました。

さて、今月の特集は多職種協働ですが、この介護ロボットに関する事業の大きな特徴は、工学系の技術者と実際に介護にかかわる者とが密に連携することがプログラムされていることです。多職種協働が成功する要因の一つは「目標の共有」です。本事業はまさに使える介護ロボットを作るという目標のもとに、厚生労働省と経済産業省のみならず、風土、文化、言語の違う工学系、介護系、医療系などの職種が協働しています。この事業での現場でのさまざまな取り組み、試行錯誤が今後の福祉用具の発展のみならず、介護技術の向上に役立つことを願います。

編集委員 渡邊慎一

第12巻第10号[通巻139号] 2017年10月15日発行(毎月1回15日発行)

地域リハビリテーション 10月号

1部定価(本体1,800円+税)

2017年年間予約購読料(12冊) 21,600円+税(送料弊社負担)

発行 | 株式会社三輪書店 代表者: 青山 智

(担当: 大島・木次谷)

〒113-0033 東京都文京区本郷6-17-9 本郷綱ビル

Tel 03-3816-7796 / Fax 03-3816-7756

URL <http://www.miwapubl.com>

郵便振替 00180-0-255208

Published by MIWA-SHOTEN Ltd.

6-17-9 Hongo, Bunkyo-ku, Tokyo, ©2017, Printed in Japan

表紙・本文デザイン | 白井弘志(公和図書デザイン室)

印刷 | 三報社印刷(株) Tel 03-3637-0005

広告 | (株) メディカルブレーン Tel 03-3814-5980

本誌の内容の無断複写・複製・転載は、著作権・出版権の侵害となることがありますのでご注意ください。

【JCOPY】(社)出版者著作権管理機構 委託出版物>

本誌の無断複製は著作権法上での例外を除き禁じられています。複製される場合は、そのつと事前に、(社)出版者著作権管理機構(電話 03-3513-6969、FAX 03-3513-6979、e-mail: info@jcopy.or.jp)の許諾を得てください。