

介護支援機器導入セミナー

介護支援機器を使いこなし、 人を活かした介護の未来を考える

人口構造の変化に伴う、超高齢社会や介護人材が不足する状況下において、未来の介護の形をどのように自分たちの力で作り出すか。これまで積み重ねてきた介護の経験を活かしながら、他の業界や技術などの力も借り、今までにない介護の世界を、自分たちで切り拓いていく、そんなきっかけとなるセミナーを開催します。

開催日

2019年2月21日（木）
15:00～18:00
(体験・展示は14:00～16:20)

参加無料
先着60名

会場

川崎市生活文化会館 てくのかわさき
てくのホール
川崎市高津区溝口1-6-10

事例紹介

- 聞いて、深める -

15:05～16:05

川崎市内施設の実践を通じて得られた介護支援機器の導入過程における職員の意識と機器に関する理解度、利用意向の変化について紹介します。

実践施設からは導入に至った経緯や導入時に注意した点、支援機器に関する職員同士のコミュニケーション・現場の業務・対象者のQOL変化などを（コミュニケーション・見守り支援・移乗・防災）分野別に紹介します。

ワークショップ

- 学んで、実践 -

16:20～17:55

介護現場での課題抽出と整理についての説明後、参加者でグループをつくり、ワークショップを実施します。

そこでは、介護現場での課題は何か？解決に向けて何が出来るのか？などについて、施設内での実践に活かすためのポイントを学びます。

未来の介護の姿を
ともに考えよう!!

体験・展示

- 見て、触れる -

14:00～16:20

人を活かした介護の未来を考えるにあたり、介護支援機器を展示し体験できる場を設けます。

また、この機会に見てみたい！触れてみたい！製品を募集致します！！

体験・展示だけのご参加もお待ちしております。

(10製品前後を予定)

体験を希望する
製品を募集します!!

裏面申込欄より募集

【主催】川崎市経済労働局イノベーション推進室 ウェルフェアイノベーション担当

【お問合せ先】事務局:(株)NTTデータ経営研究所 担当 倉富(くらとみ)・石上(いしがみ)

電話:03-5213-4110 E-mail: jimukyokuwi@keieiken.co.jp

講師紹介

梶谷 勇氏
産業技術総合研究所
人間拡張研究センター博士(工学)

1999年筑波大学大学院博士課程工学研究科修了。障害者支援機器や生活支援ロボット等の社会導入や評価手法に関する研究に従事。



関口 史郎氏
株式会社とげぬき 代表取締役
介護ロボット経営実践会 主宰

2010年の神奈川県事業をキッカケに介護ロボットの普及推進に関わる。ロボット等を活用しながら、チーム(職員)をまとめ、問題解決してゴールへと導く指導を行っている。



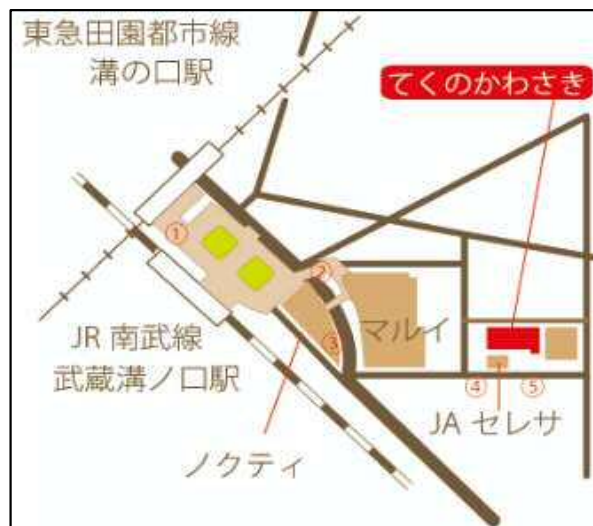
タイムテーブル

- ◆ 15:00~15:05 開催挨拶
- ◆ 15:05~16:05 事例紹介 (講師：梶谷 勇氏)
 - Session 1
介護支援機器を使いこなすプロセスとは
 - Session 2
先行的に取り組んだ実践施設が考える、介護ロボット導入・活用のポイント
- ◆ 16:05~16:20 コーヒーブレイク
- ◆ 16:20~17:55 ワークショップ (講師：関口 史郎氏)
 - 実践して学ぶ！介護現場をより良い職場にするための課題抽出・整理とその解決
- ◆ 17:55~18:00 閉会挨拶

会場までのアクセス

川崎市生活文化会館 てくのかわさき
てくのホール

川崎市高津区溝口1-6-10
JR南武線「武蔵溝ノ口駅」北口より徒歩5分
東急田園都市線「溝の口駅」より徒歩5分
※ご来場は公共交通機関をご利用ください



ご参加申込 ご案内・お申込みサイト

<https://www.seedplanning.co.jp/forum/other/20190221kaigo/>

(体験展示のみを希望される場合は申し込みは不要です)



参加希望の方は**2019年1月18日(金)**までに、上記Webサイトか、下記必要事項をご記入いただき本紙(FAX: 03-3221-7022 (事務局 株式会社シードプランニング社))にてお申込み下さい。(定員到達次第、申込終了します。)

氏名			所属	
連絡先	E-mail: TEL :			
※皆様からの関心を多く寄せられた介護支援機器は当日のセミナーで展示する予定です。下記、アンケートにご協力をお願いいたします。但し、ご希望に添えない場合もございますので予めご了承下さい。				
当日、展示・体験を希望する介護支援機器 ※希望の機器がある場合はお早めに申込みください	1.ある (製品名:) 2.ない			