

Title	ステークホルダーが複数存在する組織の技術受容モデル —介護施設における赤ちゃん型対話ロボットの長期導入の 事例分析—
Author(s)	大和, 信夫
Citation	
Issue Date	2024-03
Type	Thesis or Dissertation
Text version	ETD
URL	<a href="http://hdl.handle.net/10119/19055">http://hdl.handle.net/10119/19055</a>
Rights	
Description	supervisor: 神田 陽治, 先端科学技術研究科, 博士

## 概要

認知症高齢者の自立支援，QOLの向上，認知症の進行の抑制，癒し，気分転換や娯楽を目的としたコンパニオンロボットの開発，製品化が加速している．こうしたロボットが，利用者である認知症高齢者にとってポジティブな気分を高め，焦燥感や不安を軽減し，安らぎを提供し，社会的関与を向上させるなど，高齢者の幸福に対するロボットのポジティブな効果についての研究成果は多く報告されている．一方で介護施設におけるロボット導入の取り組みは増加しているものの，介護職員が継続的なケア実践にうまく取り入れることができた場合にのみ高齢者ケアにおいて価値を発揮することができるとする報告や，日常業務が多忙な介護職員にとって，利用方法の習得，故障への恐怖，衛生面の不安は，余分な仕事と責任を増やすことになり，結果的に介護職員への負担を増大しているという指摘もある．ロボットの実用化には介護者と被介護者双方のニーズと感心に沿ったものである必要がある．

介護施設の管理者は，慢性的な介護職員不足や離職率の高さなどの経営課題に対しロボットの活用が，施設利用者のQOLの向上，介護職員の負担軽減となることを期待しつつも，ロボットの導入が，結果的に介護職員の身体的・心理的負担を増加させることで，介護職員のウェルビーイングが低下すると，入居者に提供されるケアの質に悪影響を与える懸念があることから積極的な導入に踏み出せない．

これまでの研究ではコンパニオンロボットの受容性について利用者である認知症高齢者のみを対象とした研究が中心で，運用者である介護職員を対象とする研究が広がり始めているが，どちらの場合も，いずれか一方を対象としている．さらには機材の導入判断をす

る施設管理者についての研究には及んでいないために介護施設というケアシステム全体としての最適化については研究も議論もされていない。コンパニオンロボットを利用する認知症高齢者だけでなく、介護施設内でロボットを運用する介護職員さらには機材導入の判断をする施設管理者を含めたすべてのステークホルダーの受容性について、それぞれの受容性がどのような要件の影響を受け、相互に関連しているのかについての仮説が不足している。

本研究では、介護施設に入所している認知症高齢者の QOL の向上や BPSD 軽減を目的とした赤ちゃん型対話ロボットを活用した 2 つの実験（1 つは関係者の受容度が低く、もう 1 つは受容度が高い）を研究者が関与することなく実施し、その結果を定性的および定量的に分析し、利用者である認知症高齢者、運用者である介護職員および機材の導入を意思決定する施設管理者のそれぞれの視点から、赤ちゃん型対話ロボットの受容モデルを新しい技術の受容予測を行うための人間の行動意思理論である TAM（Technology Acceptance Model）で提案する。

本研究の成果により、技術に対する受容性を立場の異なるステークホルダー毎に分類して分析することで、これまでの研究では解明されてこなかった技術受容モデルの構築が実現できる。

この手法は介護施設のみならず、ヘルスケアや教育分野などより多様な場面での応用が期待でき、技術受容研究の拡張に貢献する。

Keywords：認知症高齢者，Technology Acceptance Model（TAM），BPSD，インタラクティブドールセラピー，ミニマルデザイン，コンパニオンロボット，介護者