

4. 介護ロボットおよび介護支援機器・福祉用具の使用法（手順チェックリスト）

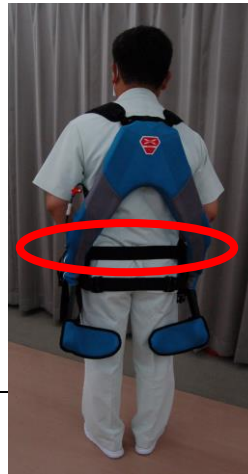
3) 装着型移乗介助ロボット

(2) 装着型移乗介助ロボットの使用手順および注意事項



①装着型移乗介助ロボットの使用手順（チェックリスト）

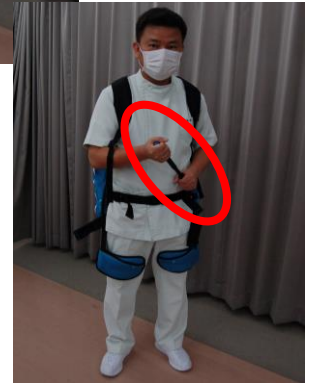
マッスルスーツEvery（エブリイ）

項目	No.	手順	留意点や手順のねらい
使用前の点検	①	使用物品（マッスルスーツ）の準備と点検をする。	自分の体格にあったサイズを準備する。
使用前の準備	②	各種ベルト（肩・腰・お尻）を緩めておく。	
	③	ズボンや上着のポケットにもものが入っていないか確認する。	作業時に支障が出たり、マッスルスーツやポケットに入れているものが破損する恐れがある。
	④	肩ベルトを持ち、リュックサックのように背負う	
	⑤	肩ベルトのひもを下方方向に引っ張りながら腰ベルト（後部の上のベルト）を腰の高さに合わせる。	腰ベルトは、ズボンのベルトの高さに装着する。正しい位置（高さ）につけないと、既定の補助力が発揮されない。
	⑥	前部にある腰ベルトのバックルを締める。	



装着
する

⑦	前部にある腰ベルトのひもを引っ張り、しっかりと引き締める。	
⑧	お尻ベルトの調整用ベルトを引っ張り、お尻ベルト（後部の下のベルト）を臀部に密着させる。	
⑨	ももパッドを前にまわす。	ももパッドが太ももより下に来てしまう場合や、太ももから外れてしまう場合は、サイズがあっていないことが考えられる。
⑩	空気入れを持ち、30～45回程度ポンピング（引いたり押し込んだりする）して空気を入れる。	ポンピング約70回で、人工筋肉の空気がほぼ最大充填となる。この状態でかがみこむと、安全弁から「シュー」という音と共に空気が漏れる場合があるが、故障ではない。空気の量は装着後、作業をする前に調整する。
⑪	肩ベルトのひもを緩めながら、背中与マッスルスーツの間にこぶし1個入る程度の間隙をつくる。	
⑫	胸の位置でバックルを締める。	胸ベルトを胸の位置で留めると、肩ベルトが安定する。胸ベルトは上下に移動できる。
⑬	胸ベルトのひもを左右に引っ張る。	



装着後の確認	<p>⑭ かがみ込み、補助力の強さを確認する。強すぎる場合は、排気弁（赤色）のボタンを小刻みに押し続けて徐々に空気を抜き調整する。</p>	<p>膝を曲げられずかがめない場合は、空気を少し抜いて調整する。空気を抜きすぎた場合は、再度空気を入れる。</p>
使用する（装着したまま作業をする）	<p>⑮ 「前かがみの姿勢から起き上がる」「かがみ込んだ姿勢から立ち上がる」「前かがみの姿勢を続ける」など、作業を開始する。</p>	<p>人工筋肉の作用で上半身が起き上がるため、なるべくマッスルスーツに体をあずける。 移乗介助時に、被介護者が「お尻ベルト」の「調整用ベルト」をつかまないよう注意する。</p>
	<p>⑯ 排気弁（赤色）のボタンを押して、残っている空気を抜き切る。</p>	
使用後	<p>⑰ ⑤～⑭の逆の順番でマッスルスーツを脱ぐ。</p>	
	<p>⑱ 汚れや水滴が付着している場合は、乾いた布などでしっかりとふき取る。</p>	
	<p>⑲ 安全な場所に保管する。</p>	<p>平らな場所に置くか、ハンガーにかけておく。 直射日光が当たる場所や水のかかる場所には保管しない。</p>

