

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）

4) 自立支援型移乗補助具










(2) 自立支援型移乗補助具の使用手順および注意事項

①ラ・クリップの使用手順（チェックリスト）

⑦ベッドからの立ち上がり、立位からベッドへの移乗（上肢機能に障害はないが、下肢筋力低下がみられる利用者の例）

	手順	留意点や手順のねらい
使用前の点検	① ラ・クリップの点検（ネジがゆるんでいないか、パイプに傷などはないか）。	
介助開始時のコミュニケーション	① 利用者にあいさつをする	
	② これから行うことについての説明を行い、同意を得る。	
	③ 利用者の体調を確認する。	
起き上がりの準備	④ ベッドサイドの高さ調整を行う	ベッドの高さは40 cm程度に調整する。座位になった際、利用者の足が床に着くように調整する。
	⑤ ラ・クリップをベッドサイドに準備する。ラ・クリップの位置と、パイプの位置の確認をする。	ラ・クリップの位置の確認（真上から見て、ラ・クリップのベースがベッドの下に隠れるよう挿入する。ベースの端がベッドから出ないように設置する）。パイプの位置の確認（利用者が臥床しているとき、利用者の腰にパイプが位置し、手を伸ばせばパイプが手に届く位置）。
起き上がりから座位	⑥ 利用者は、体を捻じりながら横へ傾けて、ラ・クリップの手すりパイプの下方と上方を掴む。上半身をパイプに引き寄せて起き上がり座位姿勢をとる。	体を引き寄せる際は、頭部をパイプにぶつけないよう留意する。 体を引き寄せる際に足を降ろしながら行うとスムーズに行える。
座位から立ち上がり	⑦ 座位姿勢が安定したら、一方の手で上のパイプの先端を掴む。	
	⑧ 次のもう一方の手で、上のパイプの上方を持って、下のパイプに肘を押し付ける様に安定させる。この時、掴んだ手とパイプの角度が90度になるようにする。前傾姿勢で立ち上がってもらう。	ラ・クリップは、パイプの上方を掴み一点支え、肘で一点押さえるように支える。さらに一点、反対の手で、先端のパイプの上を掴む。この三点の支持を確実にし、身体を引き上げる。 三点の支持があることにより、自力で立ち上がることができる。
立ち上がり後の安	⑨ 利用者の姿勢や衣服にゆがみ、ひねりがないか確認する	立位保持が安定しているか確認する



全、安楽の確認	⑩ 利用者自身に苦痛や体調の悪化がないか確認する	並立体持が安定して、利用が確認する。	
立位から座位へ	⑪ 一方の手で上のパイプの上方を掴む。		
	⑫ 次にもう一方の手で、上のパイプの下方を持って、体を安定させる	利き手や環境により持ち手は変更してもよい。	
	⑬ 下のパイプに肘を押し付けて体を支えて座ってもらう。	肘に押し付けすぎると、皮膚の損傷に繋がるので留意する。	
	⑭ 座位姿勢が安定しているか確認する。	浅めに座っている場合は、深めに座ってもらい剤を安定させる。	
座位から臥位へ	⑮ 上のパイプをつかんでいる手を下のパイプの下部に持ち変える。		
	⑯ 上のパイプの手を下のパイプの上方に持ちかえる。	パイプをつかむ手の位置を間違えると腕が交差してしまうので留意する。	
	⑰ パイプにつかまり、ゆっくりベッドに臥床する		
臥床後の安全、安楽の確認	⑱ 利用者の姿勢や衣服にゆがみ、ひねりがないか確認する。		
	⑲ 利用者自身に苦痛や体調の悪化がないか確認する		