

# 高齢者が一人でも嚥下体操ができるソーシャルロボットの開発

研究分野:基礎看護学, 老年看護学

キーワード:高齢者, 咀嚼嚥下機能, 嚥下体操, コミュニケーションロボット

貢献できるSDGsの区分:

看護栄養学部 看護学科 准教授 三重野愛子

教員情報URL <https://sun.ac.jp/researchinfo/aikoie/>

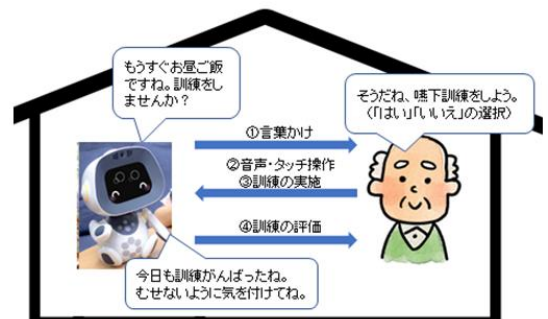
## 研究概要

この研究の目的は、医療機関や家族と離れて暮らす高齢者が、楽しみながら、正確な嚥下体操を継続できる会話ロボットを開発することです。

わが国では、65歳以上人口の増加に伴い、高齢者の肺炎による死亡率は年々上昇傾向にあります。65歳以上の肺炎による死亡原因のほとんどは老化に伴う咀嚼・嚥下機能低下による誤嚥性肺炎というものです。高齢者施設等では、この咀嚼・嚥下機能の低下を予防するために、嚥下体操を実施しています。嚥下体操は“継続すること”が重要です。それにもかかわらず、集団では実施に抵抗があったり、体操を行う施設まで通院できない、などの理由により体操がなかなか継続できない方はおられます。特に在宅で一人で嚥下体操を継続して実施することが難しく、一人でも楽しく体操ができるシステムの開発が急務であると考えました。

そこで、近年、私たちの身近な存在となってきた人型ロボットに着目しました。人とコミュニケーションができるロボットを用いて、音声で簡単に操作でき、一緒に楽しく会話をしながら嚥下体操ができ、かつ正確な体操方法も習得できるシステムの開発に取り組んでいます。

この研究は山口多恵准教授(看護学科)との共同研究です。



## 産学連携の可能性(アピールポイント)

- 医療施設や介護施設と協働して、高齢者の生活支援のための介護ロボットの開発

## 外部との連携実績等

- 科学研究費 [基盤研究(C)(22K10709)]による助成