

工福連携モデルの可能性

- 障害者雇用の現場におけるテクノロジーの導入 -

深尾ゼミナール工福連携 P J

○藤田 悠斗(Fujita Yuto)・大岡 桜子(Ooka Sakurako)

・志水 香介(Shimizu Kousuke)・城之木 敦(Shironoki Atsushi)

(龍谷大学政策学部政策学科)

キーワード：工福連携、障害者雇用、ディーセント・ワーク

1. はじめに

SDGs の 8 番目の開発目標では、「すべての人のための持続的、包括的かつ持続可能な経済成長、生産的な安全雇用およびディーセントワーク（働きがいのある人間らしい仕事）を推進する」と記載されている。それに伴い日本では、2021年3月、障害者雇用促進法の改定が行われ、障害者の法定雇用率が引き上げられるなど、障害者の雇用促進が進められている。しかし、法定雇用率の引き上げでは、障害の程度が軽い人の雇用促進にはつながるが、障害により、著しく労働能力の低い者は働く意志があっても、その恩恵を受けることはできない。実際、就労継続支援 B 型¹の全国月額平均工賃は、16,369 円(令和元年度)で、時給に換算すると 223 円となり、現在の最低賃金の全国平均である 920 円を大きく下回っている。

そこで、このような「取り残された人々」に対する労働環境の整備について考え、ディーセントワークの実現に向け京都府の事業所をフィールドにし、実践的に研究を行う。

2. 現状

就労継続支援 B 型の事業所に通う障害者は、就労継続支援 A 型と比べて重い障害を抱えていて、比較的生産性が低いことから労働力とみなされておらず、最低賃金が保証されていない。京都府の就労継続支援 B 型の平均工賃の推移を見ると、制度創設の平成 18 年度の 12,999 円から、平成 30 年

度の 16,034 円まで、23.3%増加している。しかしながら、平均値が増加している一方で、最頻値は 9,025 円に留まっている。平均工賃が 2 万円以上の事業所が 26.8%ある一方で、1 万円未満の事業所は 33.1%となっている。また、指定基準第 201 条第 2 項により、1 月当たりの工賃の平均額は 3,000 円を下回ってはならないこととされているが、3,000 円を下回る事業所も存在している。

以上のことから、現在の就労継続支援 B 型の事業所は二極化傾向にあるといえる。

3. 調査

二極化傾向にある要因を探るため、月額平均工賃 5 万円代の事業所と 1 万円代の事業所にヒアリング調査を行なった。

高工賃を達成している事業所 A は、株式会社が運営している。そこでは、利用者の能力に応じて仕事が割り振られており、比較的軽度な障がいで、生産性の高い利用者から順に仕事をこなしてもらうことで高い工賃を実現している。しかし、福祉分野は専門外であるため、障害の程度が重い利用者に対する配慮が乏しく、事業所内でも二極化傾向にあった。それに対し、1 万円代の事業所 B は出来るだけ利用者の希望に沿った仕事を割り振っており、利用者の特性を最優先に考えているため、高い工賃は実現できていない。担当職員も福祉を専門としており、利用者の多くができる簡単な作業内容の受注が多いことも低工賃の原因であるこ

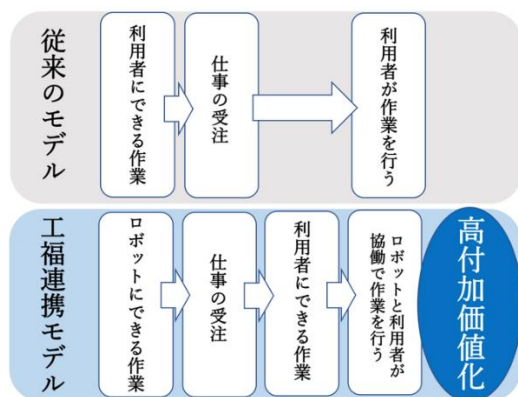
¹ 通常の事業所に雇用されることが困難であり、雇用契約に基づく就労が困難である者に対して、就労の機会の提供及び生産活動の機会の提供その他の就労に必要な知識及び能力の向上のために必要な訓練その他の必要な支援を行う。

とがわかった。

以上のことから、高工賃が見込める作業を受注することと、事業所が生産性を高めるオペレーションを行うことが工賃の底上げに繋がると考える。

4. 工福連携モデルの提案

そこで就労継続支援B型の事業所の新たなモデルとして「工福連携モデル」を提案する。工福連携とは工業と福祉の連携によって利用者の高工賃化を可能にするモデルである。事業所にロボットを導入、ロボットベースの仕事を受注を行い、ロボットと利用者が協働で作業することにより、生産性を高めるとともに高付加価値化を可能にする。



【図1】工福連携モデルと従来のモデルのフローチャート
(筆者作成)

5. 検証と結果

ロボット機械メーカーである川崎重工業株式会社と協働し、社会福祉法人南山城学園をフィールドに工福連携モデルの検証を行った。

まず、川崎重工業株式会社の製品である人共存型双腕スカルロボット「duAro」の動作を細分化し、ロボットができる作業・できない作業を明確化した。それを元に、duAroができる作業・人が手を加えなければならない作業、利用者が行える作業をカード化し、ワークショップを行なった。それにより、人が手を加えないといけない作業は単純作業が主であり、利用者が現在行なっている作業に類似していることが分かった。

つまり、利用者とロボットが協働することで、利用者の作業を変えなくとも、事業所全体の生産性を高め、高付加価値な商品を生産することが可能であることがわかった。今までロボットを入れていなかった理由としては、就労継続支援B型は

利用者ができる作業をベースに受注していたため、ロボットを導入することで利用者の仕事を奪ってしまうと考えられていたからである。

しかしこの検証により、そのような懸念も払拭し、利用者の仕事は残したまま、作業効率の向上、高工賃の構造を作り出すことができる。

また、ロボットを活用して製作する製品の出口もディーセントワークの観点から重要だとの見解もあった。水位計や高齢者の見守り機器など人の命を守る機器の開発を進めているが、障害者の方々が機器作りを通じて「支援側」に回る意味は大きく、当事者の方々の誇りに接続していく。

6. 考察

就労継続支援B型の事業所にテクノロジーを活用した協働ロボットを導入することで施設内の高工賃を生み出す仕組みの起点となる。この工福連携モデルを新たな福祉像として浸透させ、働く意志のある障害者の工賃の二極化構造の是正、工賃の底上げを行うことで、障害者にとってのウェルビーイングを実現させることが可能であると考えられる。

参考文献

- 川崎重工業株式会社「duAro2」
<https://robotics.kawasaki.com/ja1/products/robots/duAro2/> (最終閲覧日 2021年10月27日)
京都府「障害のある方の工賃向上支援について」
<https://www.pref.kyoto.jp/shogaishien/1298523271051.html> (最終閲覧日 2021年10月27日)
厚生労働省「障害者の就労支援対策の状況」
https://www.mhlw.go.jp/stf/seisakunitsuite/bunya/hukushi_kaigo/shougaihashukushi/service/shurou.html (最終閲覧日 2021年10月27日)
厚生労働省「就労継続支援A型、B型に係る報酬について」
<https://www.mhlw.go.jp/stf/shingi2/0000177376.html> (最終閲覧日 2021年10月27日)
国連開発計画(UNDP)駐日代表事務所「持続可能な開発目標」
<https://www.jp.undp.org/content/tokyo/ja/home/sustainable-development-goals.html> (最終閲覧日 2021年10月27日)