

# 「社会福祉施設職員等退職手当共済制度の在り方に関する検討会」

- 社会福祉施設職員等退職手当共済制度（以下、「退職手当制度」という。）は、社会福祉施設等を経営する社会福祉法人の相互扶助の精神に基づき社会福祉施設等に従事する職員に対して退職手当金を支給することをもって、社会福祉事業の振興に寄与することを目的として、昭和36年に創設された制度であり、これまで60年以上にわたり、社会福祉施設等に従事する人材の確保を支える仕組みとして、福祉サービスの安定的な提供と質の向上に一定の役割を果たしてきた。
- 一方で、制度創設から長期間が経過し、社会経済情勢が大きく変化する中で、近年は退職者数の増加や勤続年数の長期化に伴う退職手当給付額の上昇に伴い、退職手当の財源となる掛金額の引上げが続くなど、制度を取り巻く環境が大きく変容している。
- このような状況を踏まえ、本検討会は、退職手当制度が将来にわたり人材確保と定着による福祉サービスの安定的な提供及び質の向上に資する制度として安定的に運用されるよう、今後の制度の在り方を検討する（※）。  
※社会・援護局長が参集する検討会。

## 【検討の視点】

- 制度を安定的に維持するための財政運営の枠組み
- 法人の経営の持続性に配慮した制度運営の在り方
- 制度の利用を促進するための方策 など

## 【スケジュール】

- 第1回は4月23日。その後ヒアリングを行いつつ議論し、秋を目途にとりまとめ、福祉部会に報告。

# 社会福祉施設職員等退職手当共済制度の概要

- 社会福祉施設等を経営する**社会福祉法人の相互扶助の精神に基づき**、社会福祉法人が経営する**社会福祉施設等に従事する職員に対して退職手当金を支給。**
- **財政運営は賦課方式を採用。**各年度の**退職手当金の支給財源は、同年度に加入する法人が納付する掛金※及び補助金（保育所等、措置施設のみ）で賄っている。**※職員の掛金負担は生じない
- 掛金額の設定については、「**おおむね5年を通じ財政の均衡を保つことができるものでなければならない**」と法定。
- 退職手当の支給額は以下により決まり、法定の乗率は勤務年数が長いほど有利になるよう設定。  

$$[\text{退職手当金の支給額}] = [\text{その職員の退職前6か月の本俸の平均額}] \times [\text{在籍期間に応じた支給乗率(法定)}]$$

## 退職金支給額の例

勤続年数 (被共済職員期間)	5年	10年	20年	30年	40年
退職前6ヶ月間の本俸の 平均額 (俸給表に定める額)	20万円	22万円	28万円	33万円	41万円
計算基礎額	19万円	22万円	28万円	32万円	36万円
支給乗率 (※)	2.6100	5.2200	20.4450	36.1050	46.5450
<b>退職手当金見込額</b>	<b>約50万円</b>	<b>約115万円</b>	<b>約572万円</b>	<b>約1,155万円</b>	<b>約1,676万円</b>

※国家公務員の退職手当の支給乗率におおむね準拠

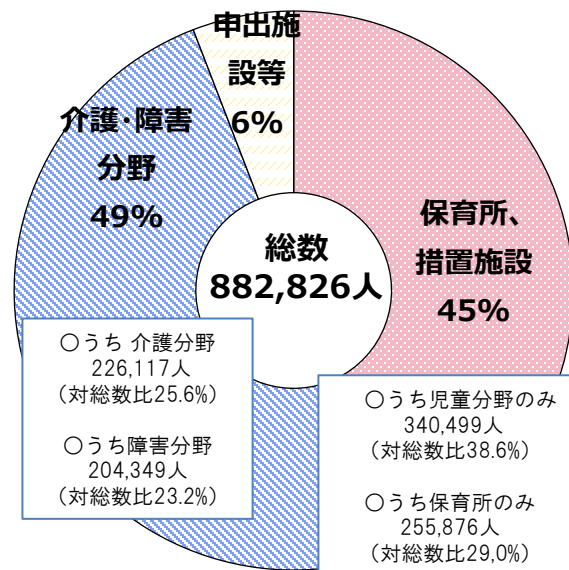
## 退職金支給実績 (令和7年度)

[支給者数]  
82,574人  
[支給総額]  
1,452.2億円  
[支給平均]  
1,758,622円

## 加入施設数(職員数)・掛金額・国庫補助額

- ・ 加入施設数(職員数) : 64,624施設(882,626人) [R7年度]
- ・ 職員一人当たり掛金額 [R8年度]  
 公費助成あり(保育所等) 年額49,500円  
 公費助成なし(介護・障害分野施設等) 年額148,500円
- ・ 国庫補助額 [R8年度予算] 292.8億円(注)  
 (注) 児童福祉に係る施設・事業相当分(206.4億円)はこども家庭庁において計上

## 加入職員の施設別内訳



※申出施設とは、社会福祉施設と一体的に経営する老人保健施設、有料老人ホーム等

- 伊奈川 秀和 小田原短期大学ライフデザイン総合学科特任教授
- 榎本 博文 公益財団法人日本知的障害者福祉協会副会長
- 瀬戸 雅嗣 公益社団法人全国老人福祉施設協議会副会長
- 高橋 英治 社会福祉法人日本保育協会保育問題検討委員会委員長
- 玉木 伸介 大妻女子大学社会情報学部教授
- 永井 幸子 日本労働組合総連合会総合政策推進局長
- 則武 直美 社会福祉法人全国社会福祉協議会全国児童養護施設協議会副会長
- 藤森 克彦 日本福祉大学福祉経営学部教授
- 松原 由美 早稲田大学人間科学学術院教授
- 山田 雅人 社会福祉法人全国社会福祉協議会全国社会福祉法人経営者協議会副会長
- 吉田 俊之 埼玉県立大学地域連携センター教授

(五十音順、敬称略)