

Wer sind wir?

Wir sind ein interprofessionelles Team aus Ingenieurinnen und Ingenieuren, Pflegewissenschaftlerinnen und Pflegewissenschaftler, Pflegefachpersonen und Medizinerinnen und Mediziner. Wir arbeiten im interdisziplinären Team zusammen, um unser Ziel erreichen zu können.

Das PflKoRo-Konsortium:



© RPE-AME/RWTH Aachen – Illustrationen

Interesse? Weitere Fragen?

Wenn Sie an dieser Studie teilnehmen möchten oder weitere Fragen haben, nehmen Sie gerne Kontakt auf:

Dr. rer. medic. Sina Langensiepen,
Gesundheitswissenschaftlerin
Tel.: 0241 80-85787
slangensiepen@ukaachen.de

Maximilian Siebert, M.Sc.,
Ingenieur
Tel.: 0241 80-89847
siebert@ame.rwth-aachen.de

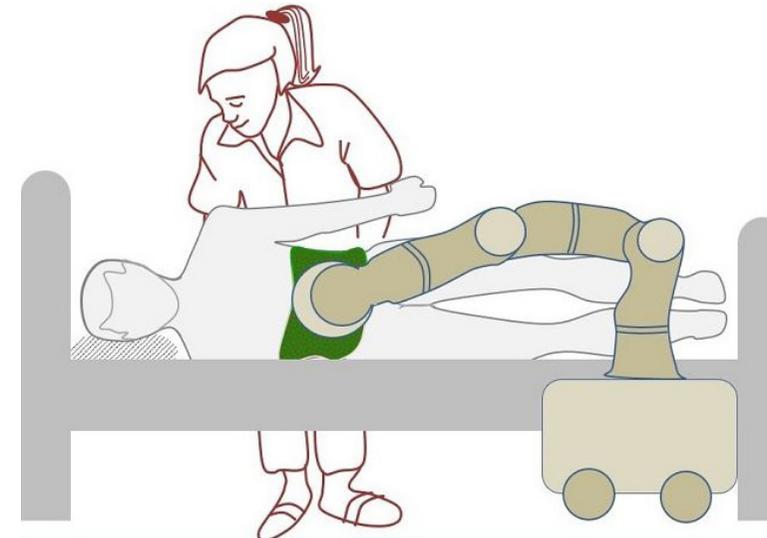


Weitere Informationen
zum Projekt finden Sie unter:



<https://www.technik-zum-menschen-bringen.de/projekte/pflekoro>

**UNIKLINIK
RWTHAACHEN**
Pflegedirektion



Projekt PflKoRo

Pflege durch
kooperierende
Robotik
erleichtern

**Bedarfsgerechte Unterstützung der
Pflege durch ein robotisches System,
das körperlich belastende Tätigkeiten
übernimmt.**

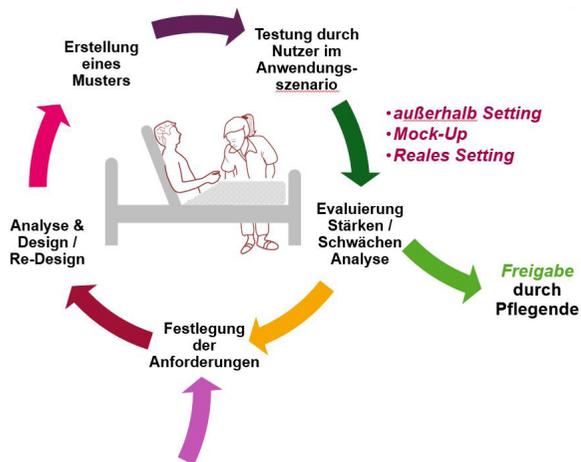
GF FÖR DERT VOM:



Unser Ziel

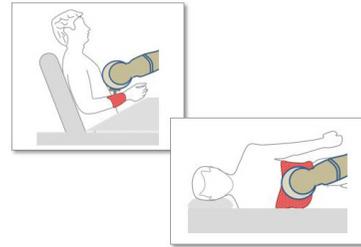
Die zunehmend kritische Versorgungssituation Pflegebedürftiger erfordert innovative Ansätze, um auch in Zukunft eine „gute Pflege“ gewährleisten zu können. Das Ziel des Projekts **PfleKoRo** ist die Entwicklung eines robotischen Systems, das die Pflegefachpersonen in ihren Pflegehandlungen bedarfsgerecht unterstützt und körperlich belastende Halte- und Umlagerungsarbeiten mit übernimmt. Dadurch sollen Pflegefachpersonen besonders in der Arbeit mit Schwer- und Schwerstpflegebedürftigen entlastet werden.

Wir möchten Pflegefachpersonen, Pflegebedürftige und Angehörige kontinuierlich in den Entwicklungsprozess einbeziehen (UCD). Hierzu finden Einzelinterviews, Gruppendiskussionen und Testungen des robotischen Systems statt.

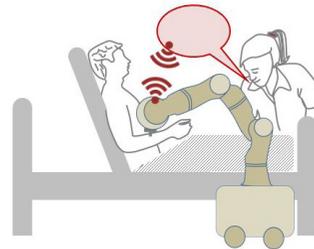


Um dieses Ziel zu erreichen, beschäftigen wir uns mit den Fragen:

Greifsystem: Wie kann eine für Pflegebedürftige angenehme Kraftübertragung gestaltet werden?



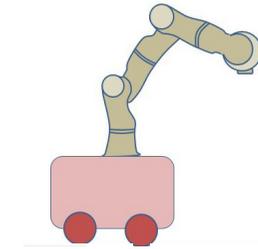
Bedienkonzept: Wie kann das System ohne zusätzliche Belastung für die Nutzerinnen und Nutzer verwendet und bedient werden?



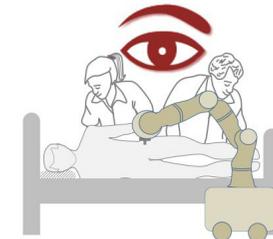
Sicherheitskonzept: Wie lässt sich eine sichere Verwendung des Systems gewährleisten?



Mobilitätskonzept: Wie kann das System möglichst vielen Nutzerinnen und Nutzern zugänglich gemacht werden?



Positionserkennung: Wie kann sichergestellt werden, dass der Roboter auf sich ändernde Umgebungsfaktoren angemessen reagiert?



UCD: Wie werden Erwartungen der Nutzerinnen und Nutzer identifiziert und im System implementiert?

