

## Wer sind wir?

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

### Das PflKoRo-Konsortium:

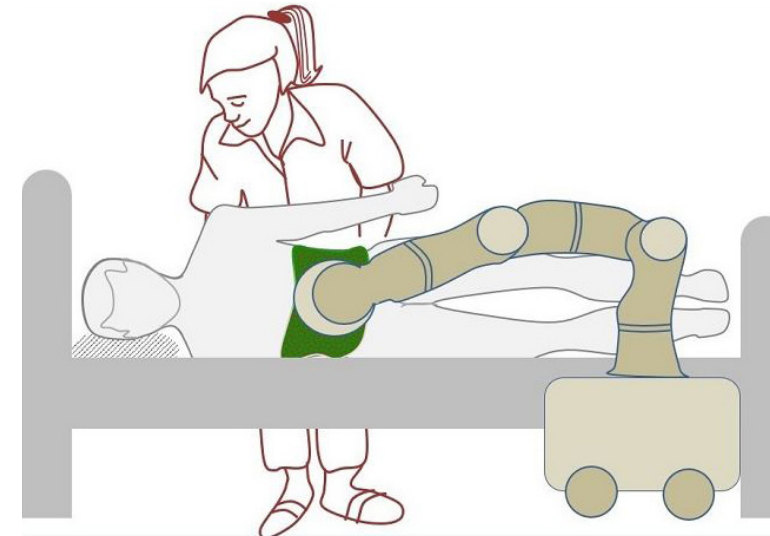


## Interesse? Weitere Fragen?

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



## Projekt PflKoRo

Pflege durch  
kooperierende  
Robotik  
erleichtern

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

GF FÖRDERT VOM:



Weitere Informationen  
zum Projekt finden Sie unter:

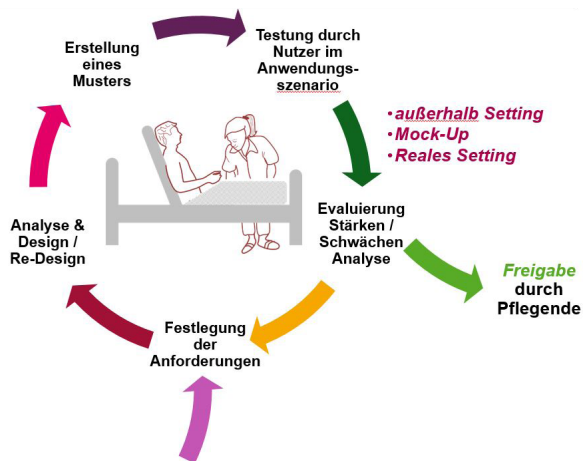


<https://www.technik-zum-menschen-bringen.de/projekte/pflkoro>

## Unser Ziel

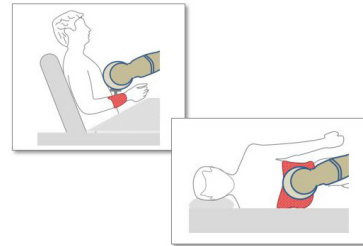
Die zunehmend kritische Versorgungssituation Pflegebedürftiger erfordert innovative Ansätze, um auch in Zukunft eine „gute Pflege“ gewährleisten zu können. Das Ziel des Projekts **PfleKoRo** ist die Entwicklung eines robotischen Systems, das die Pflegefachpersonen in ihren Pflegehandlungen bedarfsgerecht 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.

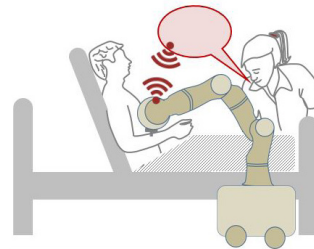


## Um dieses Ziel zu erreichen, beschäftigen wir uns mit den Fragen:

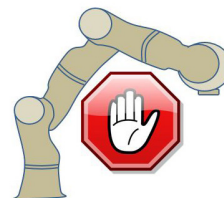
**Greifsystem:** Wie kann eine für Pflegebedürftige angenehme Kraftübertragung gestaltet werden?



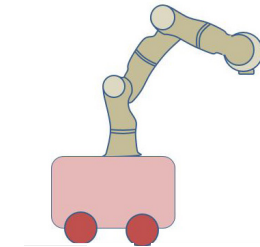
**Bedienkonzept:** Wie kann das System ohne zusätzliche Belastung für die Nutzerinnen und Nutzer verwendet und bedient werden?



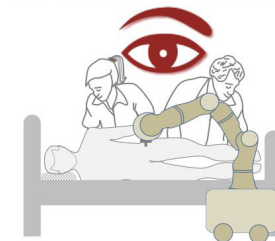
**Sicherheitskonzept:** Wie lässt sich eine sichere Verwendung des Systems gewährleisten?



**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?

