

„RUBY Demenz“ – Lernmodell zur Technikaneignung und Unterstützung bei häuslicher Pflege von Menschen mit Demenz durch eine personalisierte Mensch-Roboter- Interaktion

3. Community Health Konferenz

27.11.2020

Claire Lichteiker / Renate Schramek

Inhalt



1. Das Verbundprojekt
2. Fähigkeiten des Roboters
3. Begleitungsansatz
4. Bewältigungsansatz (Copingtheorie)
5. Technikkompetenz, Techniknutzung
6. Ausblick

Das Verbundprojekt „RUBYDemenz“

- Gefördert durch das BMBF
 - Folgeprojekt von „OurPuppet“
- Laufzeit 03.2020 – 02.2023
- Projektpartner aus dem technischen u. dem sozialen Bereich
 - Weitere Informationen auf <https://www.rubydemenz.de/>
- Interaktives robotisches System (Puppengestalt)
→ Messung der Wirksamkeit von personalisierten Mensch Roboter Interaktionen in der Häuslichkeit



Fähigkeiten des Roboters

- Ausdruck von **Mimik** (Augen und Mund)
- Beschleunigungs- und **Lagesensoren**
- Infrarotkamera zum Tracking von Gesichtern, für **Blickkontakt**
- (Richt-)Mikrofone zur Sprechpausenerkennung (voice activity detection VAD), **Spracherkennung** und Emotionserkennung per Sprache
- Lautsprecher zur **Sprachwiedergabe**
- evtl. Kamera zur **Emotionserkennung**
- evtl. RFID Reader zur **Erfassung der Umgebung**

RobotBegleiter*innen

- Der Roboter wird begleitet durch geschulte RobotBegleiter*innen (RB)
 - zugleich eine psychosozialen Begleitung der Nutzenden
- Ziel: Zeitlich flexible, situationsangepasste, ergänzende Unterstützung, Stabilisierung und Entlastung in der häuslichen Pflege von MmD und pfA



Begleitungsansatz (vorläufiger Stand)

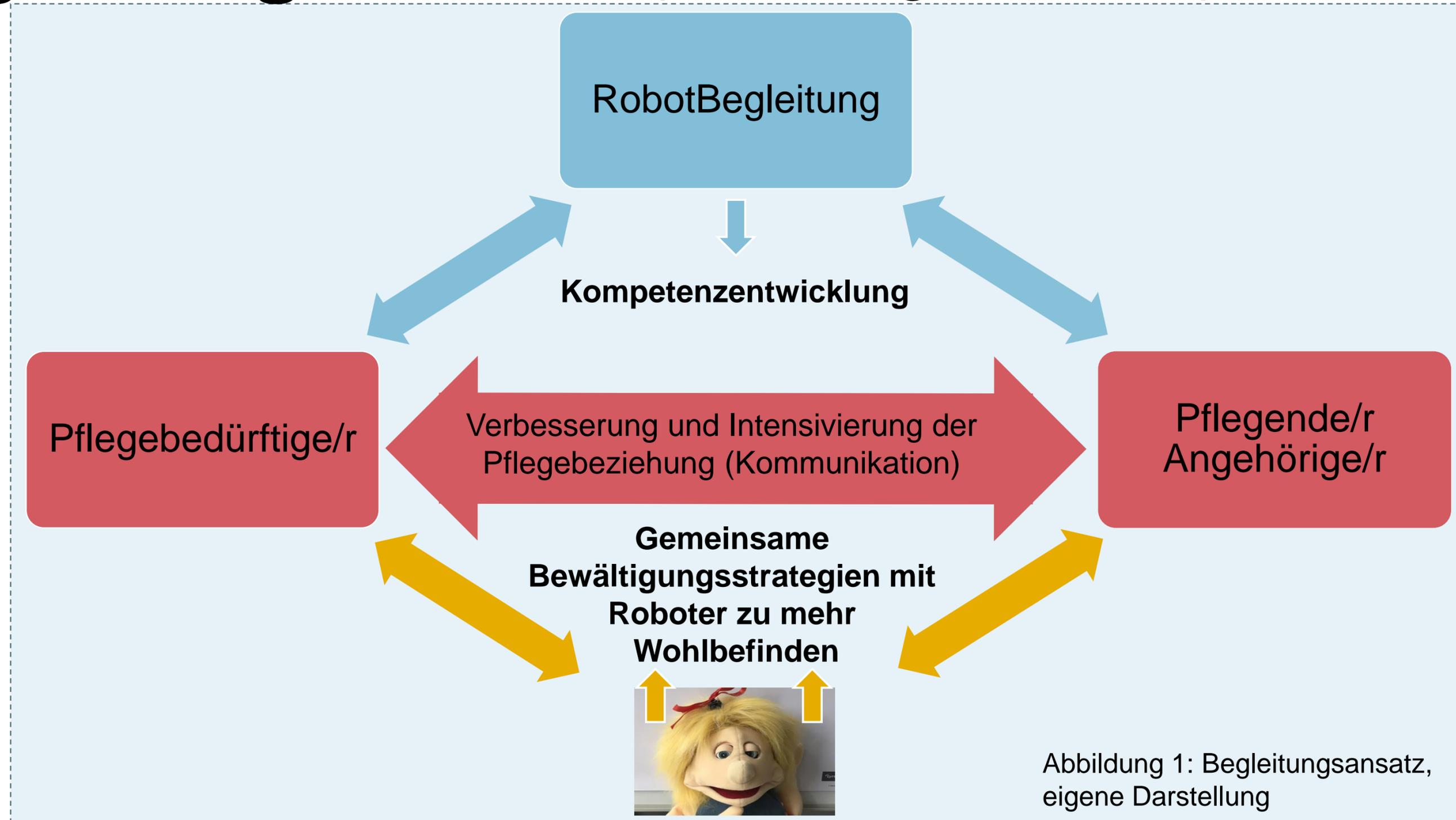


Abbildung 1: Begleitungsansatz, eigene Darstellung

Lernmodell, Qualifizierung, Technikaneignung

- Lernmodell für RobotBegleiter*innen dient zur Nutzung der Technik und Bewältigung von Unsicherheit im Kontext von Techniknutzung im Alltag
 - Partizipative Curriculumsentwicklung
 - Die Nutzenden (RobotBegleiter*innen) werden in den Entwicklungsprozess, sowie die Evaluation mit einbezogen
 - Selbstbestimmung und Selbstwirksamkeit wird gefördert
- Die Kurse für RB werden durch den Projektpartner (DRK)
 - Die Durchführung wird stetig evaluiert

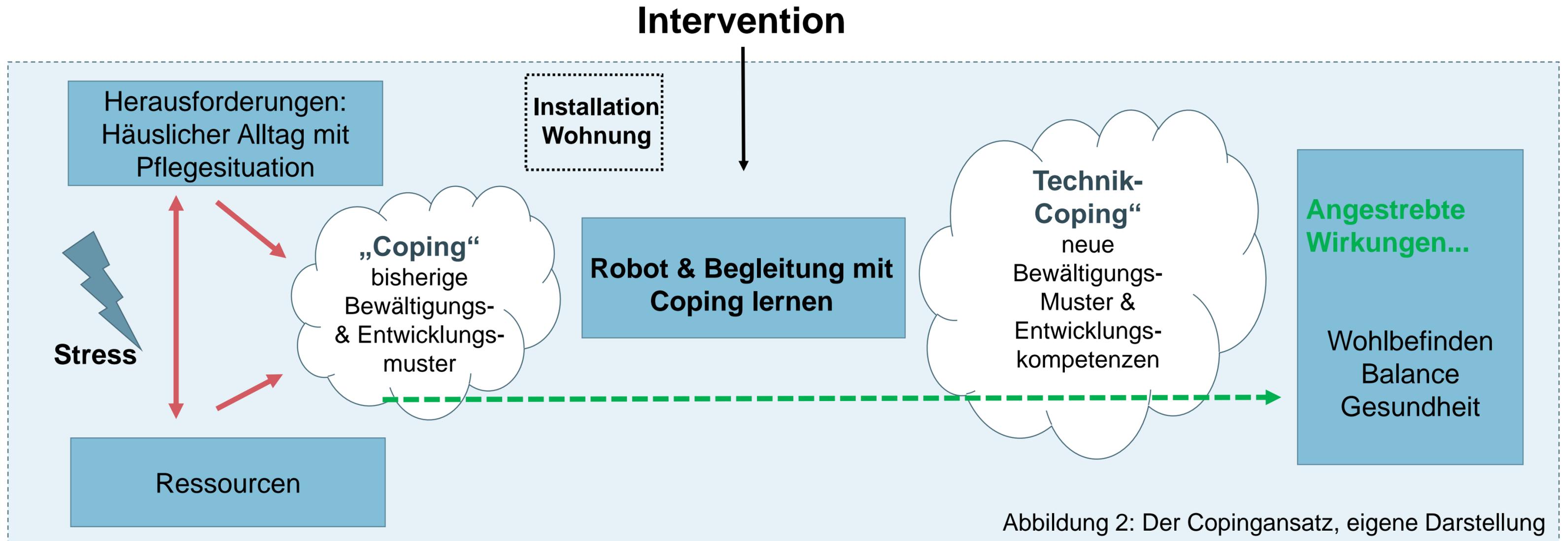
Copingstrategien

- „Coping“ als Versuch der konstruktiven (Stress-)Bewältigung – Optionen:
 1. Stressor verändern (problemorientiert)
 2. Eigene emotionale Stress-Reaktion verändern (emotional)
 3. Ressourcen der Beziehung ausschöpfen (beziehungsorientiert)

Ziele

- Anforderungen der Pflegesituation stehen Ressourcen gegenüber – Ressourcenaufbau
 - Ressourcen wirken präventiv
- Mobilisierung eigener und fremder Ressourcen
 - Stress kann besser bewältigt werden
- Soziale Unterstützung und Begleitung bieten eine Ressource, hier auch der Roboter

Der Copingansatz (Mikroebene)



Technikkompetenz

Vier Dimensionen der Technikkompetenz

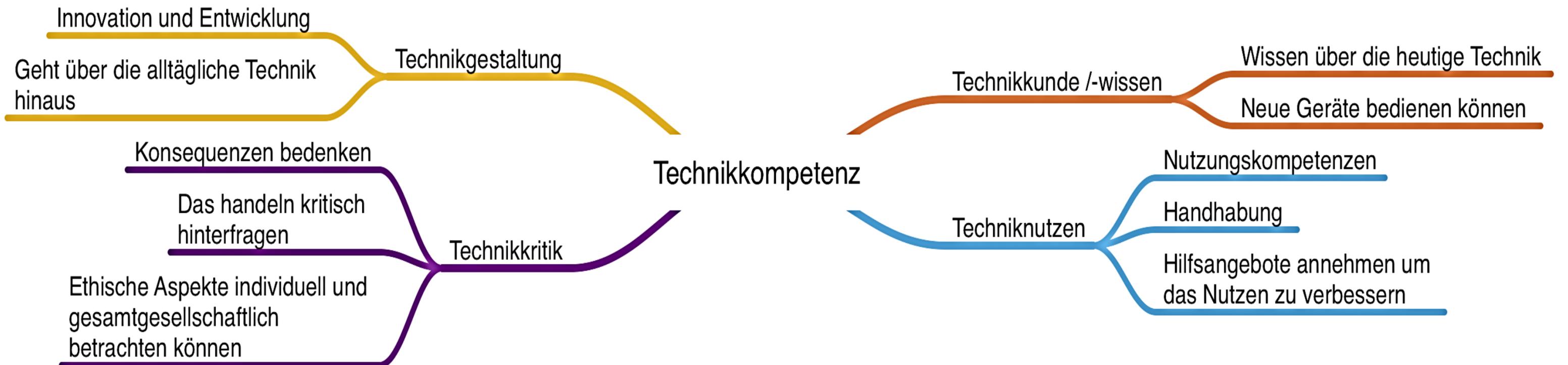


Abbildung 3: Eigene Darstellung basierend auf Baacke 1989, Zum Konzept und zur Operationalisierung von Medienkompetenz.

Techniknutzung (Beispiele)



Gefühle ansprechen – Angst mindern



Kontakt zu Angehörigen erleichtern

Ausblick

- Durchführung des Kompaktkurses
 - Erhebung der Technikkompetenz von RB mit Blick auf Ressourcenstärkung
 - Evaluation des ersten Kompaktkurses
 - Wie kann Technikkompetenz erlernt werden, welche Voraussetzungen werden benötigt?
 - Wie nutzt man die Technik für die Begleitung?
 - Wie kann die Puppe zu einer Bewältigung beitragen und wie kann dies initiiert werden?
Bzw. welche Vorgehensweisen ergeben sich daraus?
- Anfang 2021 ziehen die ersten Roboter in die Familien ein

Vielen Dank für die Aufmerksamkeit

Literatur

Literaturliste liegt bei den Verfassern und wird fortlaufend erweitert.

Kontakt:

Claire Lichteiker

Wissenschaftliche Mitarbeiterin

claire.lichteiker@hs-gesundheit.de