

Friedrichshainer Kolloquium, 15.9.2015

## **Bedarfsadäquater Robotereinsatz in stationären Pflegeeinrichtungen**

Dr. Diego Compagna, Berlin

In meinem Beitrag werde ich mich den Besonderheiten der Inklusion der NutzerInnen für die Durchführung partizipativer Technikentwicklung im Pflegedienstleistungssektor widmen. Als Fallbeispiel dient ein dreijähriges interdisziplinäres Forschungsprojekt, in dem partizipativ der Einsatz von Servicerobotern in einer stationären Pflegeeinrichtung geplant und testweise umgesetzt worden ist. Zunächst werde ich zentrale Motivationen und Zielsetzungen sowie ambivalente Tendenzen und konkrete Problemlagen, die bei der Durchführung zum Vorschein gekommen sind, thematisieren: Die Kompetenz der NutzerInnen (sowohl der BewohnerInnen der stationären Pflegeeinrichtung als auch deren PflegerInnen) wird einerseits konterkariert von den Erwartungshaltungen der Ingenieure und der Fokussierung auf die technische Machbarkeit/Umsetzung typischer Handlungsabläufe. Darüber hinaus wird diese aufgrund einer Festlegung der Rollen innerhalb des partizipativen Entwicklungsprozesses, die teilweise der drittmittelfinanzierten Forschungslogik geschuldet ist, zusätzlich erschwert. Ebenfalls ansprechen möchte ich allerdings auch konkrete Probleme des zentralen Instruments der zum Einsatz gekommenen (renommierten!) Methode für die Partizipation, nämlich des Szenario-basierten Designs. Neben den kritischen und problematischen Aspekten soll selbstredend auch konstruktiv der Frage nachgegangen werden, welche Einsatzmöglichkeiten für Roboter in absehbarer Zukunft in stationären Pflegeeinrichtungen in Frage kommen und welche Orientierung (Bedarfe vs. Bedürfnisse) hierbei gesellschaftlich akzeptabel und tragbar ist.

Diego Compagna (Dr. phil. Dipl.-Soz.) ist wissenschaftlicher Mitarbeiter an der Fakultät Elektrotechnik und Informatik der TU Berlin. Er ist als Postdoc in der Nachwuchsforschergruppe „Soziotechnische Interaktion von Mensch und Roboter im demografischen Wandel“ (MTI-engAge) sowie im MTI-FabLab „The Compliant Robotics Lab“ am Fachgebiet für Regelungstechnik der TU Berlin tätig.