Resumé

Indledning: Sonografer, som scanner gravide, har risiko for at få arbejdsskader eller gener, som følge af akavede arbejdstillinger. Det er for dem ofte nødvendigt at presse en probe mod en maven, mens den eksempelvis bliver holdt ud i strakt arm. En Ultralyds Robotarm vil modarbejde disse akvadede stillinger. Robotarmen som holder ultralydspropen, vil blive styret via et joystick af sonografen. Derved undgår sonografen de tidligere nævnte fysiske udfordringer og eventuelle skader.

Metoder: Forskellige metoder er blevet brugt for at belyse denne teknologi. Herigennem forskellige metoder under de forskellige emner. Målet er at undersøge hvilke konsekvenser og følger brugen af Ultralyds Robotarmen har, med henblik på det økonomiske perspektiv, det patienten og etiske perspektiv, det teknologiske perspektiv og det organisatoriske perspektiv.

Diskussion/Perspektivering: