Resumé

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

Metoder: Målet har været 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.   
Under interview med Hospitalsenheden Horsens- og Regionalshospitalet Midt Viborg- afdelinger for scaninger af gravide er mange oplysninger, som kan bruges ved alle persektiverne, blevet indhentet. Samtidigt er der ved hvert perspektiv blevet benyttet mere specifikke metoder for hvert emne.

Diskussion/Perspektivering: