Resumé

Indledning:   
Sonografer, der arbejder med at scanne gravide, er i risiko for arbejdsskader som følge af akavede arbejdstillinger. I arbejdet er det ofte nødvendigt at presse ultralydsproben mod maven, mens proben eksempelvis bliver holdt i strakt arm. En Ultralyds Robotarm vil mindske antallet af akvadede stillinger. Robotarmen som holder en ultralydsprope, 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 de fire elemter, teknologi, organisation, patient og økonomi.   
Under interview med Hospitalsenheden Horsens- og Regionalshospitalet Midt Viborg- afdelinger for scaninger af gravide er oplysninger, som kan bruges ved alle perspektiverne, blevet indhentet. Samtidigt er der ved, hvert perspektiv blevet benyttet mere specifikke metoder for hvert emne.

Diskussion/Perspektivering:   
Rapporten bygger på en sammenfatning af interviews, videnskabelig artikler og antagelser. Dette giver en usikkerhed, som igennem andre undersøgelser vil kunne blive mindsket. Ultralyds Robotarmen vil også kunne benyttes i et telemedicinsk perspektiv. Dette vil kræve en sikker internetforbindelse, men ikke direkte ændringer på udstyret.