

UNTERRICHTSMODUL ROBOTIK IN DER MEDIZINTECHNIK

ROBOTIK IN DER MEDIZINTECHNIK

ARBEITSBLATT UND LEHRERINFORMATION

Fachinhalte:

- ▶ Teilautomatisierte und autonome medizintechnische Robotik-Systeme
- ▶ Arbeitsgebiete der Medizintechnik (Diagnostik, Operation, Therapie/Reha/Pflege)
- ▶ Humanoide Roboter, Nanobots, Exoskelette, Service-Roboter
- ▶ Maschinen- und Roboterethik
- ▶ Methode Zukunftsprognose
- ▶ Berufsfelder in der Medizin-Robotik

ROBOTIK IN DER MEDIZINTECHNIK

VORAUSSETZUNGEN

Es ist hilfreich, wenn die Unterrichtseinheit „Künstliche Intelligenz“ bereits im Vorfeld durchgeführt wurde:

www.zukunftsindustrie.de/m-e-im-unterricht/unterrichtseinheiten/kuenstliche-intelligenz

Die Schülerinnen und Schüler sind mit der mobilen Internet-Recherche vertraut und können auf externe Links und Videos im Internet zugreifen. Vor der Einheit sollte zur Einstimmung auf das Thema die Hausaufgabe bearbeitet werden.

GESAMTZEIT: 90 MINUTEN

HINWEISE ZUM STUNDENABLAUF

PHASE	INHALT	ZEIT
1. Einstieg und Motivation: Video über Exoskelett	Starten Sie die Unterrichtseinheit mit diesem Video: www.ardmediathek.de/video/einfach-genial/ein-exoskelett-fuer-mehr-bewegung/mdr-fernsehen/Y3JpZDovL21kci5kZS9zZW5kdW5nLzI4MjA0MC80MzU3MTAtNDE2MDgw (Beschreibung eines Exoskeletts). Fragen Sie die Schülerinnen und Schüler, was das im Video gezeigte Exoskelett mit dem Thema Robotik zu tun haben könnte. Sammeln Sie wichtige Stichworte in einer Mindmap, dazu gehören z. B. die verschiedenen Anwendungsgebiete und die technischen Komponenten.	10 Min.
2. Übersicht zu Robotik in den verschiedenen Medizinbereichen	Mit einem Sachtext machen sich die Schülerinnen und Schüler zuerst in Einzelarbeit mit verschiedenen Roboter-Typen in den wichtigsten medizinischen Bereichen (Diagnostik, OP, Therapie/Reha/Pflege) vertraut. Sie erkennen, wie weit der Begriff Robotik zu fassen ist und auf welchen Medizin-Bereichen der Fokus liegt. Auch technische Elemente wie Mechanik, Software und Kontrollsysteme sowie Sensorik und Aktoren werden erklärt.	20 Min.
3. Roboter im OP und Beispielanwendungen	Von jetzt an arbeiten die Schülerinnen und Schüler in Zweier-Teams. Sie lernen drei OP-Anwendungen genau kennen und tragen wesentliche Komponenten und Merkmale als Ergebnis in einer Übersichtstabelle zusammen. Mit einer Anleitung zur Zukunftsprognose und Denkanstößen zur Entwicklung der technischen Roboter-Eigenschaften wagen die Teams eine eigene Zukunftsprognose. Dieselbe Methode wenden sie auf die zur Entwicklung von Medizinrobotern beteiligten Berufsfelder an.	30 Min.
4. Möglichkeiten, Herausforderungen und Ethik bei Medizin-Robotern	Unter Zuhilfenahme von Aufgabe 1 vertiefen die Teams ihr Wissen zu den drei Einsatzbereichen von Medizin-Robotern. Mithilfe einiger vorgegebener Schlagworte formulieren sie wesentliche Vorteile konkreter Anwendungsbeispiele. Zur kritischen Analyse der Medizin-Roboter setzen sie sich anschließend mit einigen Grundsätzen der Maschinen-Ethik auseinander. Mit diesem Wissen untersuchen sie anhand von vorgegebenen Kriterien, inwieweit die Ethik-Kriterien auf die Beispiele anwendbar sind. Zudem nennen sie die Kontrollmechanismen jeder Anwendung. Zum Schluss geben die Schülerinnen und Schüler ein kurzes Statement darüber ab, inwieweit sie Medizin-Robotern vertrauen.	30 Min.

BINNENDIFFERENZIERUNG

- ▶ Die Basisaufgabe ist von allen Schülerinnen und Schülern zu lösen.
- ▶ Die Bonusaufgabe ist optional, sie dient als Reserve oder Ergänzung für leistungsstärkere Lernende.

HAUSAUFGABE:

Erkunde in deiner Wohnung oder dem Garten oder recherchiere im Internet:

Welche Funktionen hat ein Service-Roboter (z. B. ein Staubsauger- oder Mähroboter)?

Als Kopiervorlage freigegeben © Gesamtmetall 2020

- Trage deine Untersuchungsergebnisse in die Tabelle ein.
- Wie intelligent ist dein Roboter? Formuliere 2-3 Sätze.

	Service-roboter
1. Muss der Arbeitsbereich vorbereitet werden? Wenn ja, wie?	
2. Werden Hindernisse erkannt? Wenn ja, wie werden sie erkannt?	
3. Wenn nein, welche Hindernisse werden nicht erkannt?	
4. Kann man den Roboter auch manuell per Fernbedienung steuern?	
5. Nach welchem Prinzip bearbeitet der Roboter die Fläche?	
6. Sind Nacharbeiten notwendig? Wenn ja, welche?	
7. Macht der Roboter sich bemerkbar, wenn er umkippt oder hängenbleibt?	
8. Kann er unbemerkt liegenbleiben? Wenn ja, warum?	
9. Wie wird der Akku geladen?	
10. Gibt es gefährliche Situationen? Wenn ja, welche?	

ROBOTIK IN DER MEDIZINTECHNIK

In der industriellen Fertigung sind Roboter längst nicht mehr wegzudenken und auch als Service-Roboter für Haus und Garten halten sie bereits Einzug in unseren Alltag. Auch in der Medizintechnik spielt Robotik eine große Rolle und entwickelt sich rasant weiter. In der Diagnostik unterstützen Maschinen mit künstlicher Intelligenz die medizinischen Fachleute bei der Erkennung von schwer zu bestimmenden Krankheitsbildern. Mit Robotern im Operationssaal wird das ärztliche Können durch die Beweglichkeit, Präzision und Ausdauer des Roboters ergänzt. In Therapie, Reha und Pflege haben Roboter das Potenzial, Beschäftigte bei Handreichungen zu entlasten. So unterschiedlich, wie sich die Bereiche der Medizintechnik darstellen, sind auch die Anforderungen an die verschiedenen Roboter-Typen. Zudem stellen sich in diesem sensiblen Bereich, in dem es um das Wohl der Menschen geht, auch ethische Fragen.

► Basisaufgabe ►► Bonusaufgabe

AUFGABEN

1. ROBOTIK IN DEN VERSCHIEDENEN BEREICHEN DER MEDIZIN

Der Sachtext stellt die verschiedenen Arten von Robotik in drei Bereichen der Medizin vor: Diagnostik, Operation, Therapie/Reha/Pflege.

- Lies den Text aufmerksam durch und trage die fett gedruckten Begriffe in die Lücken der Übersicht in Abbildung 1

ein. Mache dir dabei jeweils die Unterschiede der Roboter-Arten in den drei Bereichen klar.

Tipp: Die unterschiedlichen Kastengrößen heben den Umfang und die Bedeutung der jeweiligen Einheit hervor.

MATERIAL

ROBOTER IN DREI MEDIZINBEREICHEN

In der Diagnose kommen **Roboter-Automaten** oder sogenannte **mobile „Chatbots“**, also intelligente Computer mit Sprachsteuerung, zum Einsatz. Hier unterstützt die **Mustererkennungs-Software mit Künstlicher Intelligenz (KI)** den Arzt oder die Ärztin. Ein **Screening-Bild** oder die Abfrage des genauen Krankheitsbildes des Patienten mittels **Sprachsteuerung** dient als Eingabe für den Automaten. Dieser vergleicht das individuelle Krankheitsbild über die **lernenden Algorithmen** der KI mit Millionen ähnlicher Befunde (Fachausdruck: **Big Data**) und leitet daraus mit höchster Präzision eine Diagnose ab. Damit wird der Erfahrungsschatz des medizinischen Fachpersonals erheblich erweitert und die Diagnose abgesichert.

Operations-Roboter im OP führen heikle Operationen mit kleinsten Instrumenten an schwer zugänglichen Stellen des menschlichen Körpers durch. Diese Roboter verlängern als **teilautomatisierte** Maschinen mit teils **humanoiden** (mensenähnlichen) **Greifelementen** den Arm der Ärztin oder des Arztes: Sie oder er **steuert per Joystick** einen oder mehrere mechanische Roboterarme **fern**. Auch ein autonomer (eigenständig) arbeitender Mini-Roboter, der **Nanobot**, kann vorab durch **Programmierung** intelligent gesteuert werden. Dieser Roboter ist mit **Aktoren**, winzigen, aktiven **Instrumenten**, ausgerüstet. Bei den großen OP-Robotern spielen vor allem die mechanische Rundum-Beweglichkeit **in Gelenken** und um verschiedene **Drehachsen** eine Rolle. Das medizinische Fachpersonal übernimmt die intelligente Steuerung und kontrolliert den OP-Roboter über ein präzises **räumliches Navigationssystem**. Dieses ist eng gekoppelt mit einer perfekten **3-D-Bildüberwachung**. Außerdem erfolgt eine Rückmeldung der Roboter-Aktionen von „führenden“ **Sensoren** an den Arzt oder die Ärztin.

In Therapie, Reha oder Pflege kommt Robotik dem Bild vom **mobilen, humanoiden Roboter** sehr nah. Hier werden menschliche Pflegekräfte oder auch die Patientinnen und Patienten selbst mit geschickten „Handgriffen“ von Robotern unterstützt. Dabei sind besonders die mechanische **Beweglichkeit** und **Kraft** von **künstlichen Muskeln** wichtig. Die Kontrolle erfolgt über **Rückmeldungen der Sensoren** zu Bewegungsabläufen und Greifkraft sowie über die **Navigation im Raum**. Die Systeme erhalten ihre **Intelligenz per Software**. Diese arbeitet entweder autonom mit KI, ist **ferngesteuert** oder **fest programmiert**. Prothesen oder Exoskelette werden über Sensoren und die **Gedanken** der Patienten kontrolliert.

	DIAGNOSTIK	OPERATIONSTECHNIK	THERAPIE, REHA UND PFLEGE
Art der Roboter	<p>_____ oder</p> <p>_____</p>	<p>_____ Maschine</p> <p>mit _____</p> <p>_____</p> <p>oder _____</p>	<p>_____</p> <p>mit menschenähnlichem Aussehen</p>
Mechanik & Hardware	<ul style="list-style-type: none"> • Feststehender oder verschiebbarer Automat • App auf Tablet 	<ul style="list-style-type: none"> • _____ • Mehrere _____ • _____ mit Instrumenten 	<ul style="list-style-type: none"> • _____ • _____ • _____
Intelligenz & Software	<ul style="list-style-type: none"> • _____ mit Künstlicher Intelligenz (KI) • _____ • Vergleich mit _____ <ul style="list-style-type: none"> - Hautveränderungen - Lungenerkrankungen - Erkrankungen der Netzhaut - Neuronale Erkrankungen 	<ul style="list-style-type: none"> • _____ • Vorab- _____ 	<ul style="list-style-type: none"> • Autonom durch KI • _____ • _____
Kontrollsysteme	<ul style="list-style-type: none"> • _____ • _____ 	<ul style="list-style-type: none"> • _____ • _____ • _____ 	<ul style="list-style-type: none"> • _____ • _____ • _____ bei Prothesen oder Exoskelett

Abbildung 1

► **KONKRETE BEISPIELANWENDUNGEN FÜR ROBOTER IN THERAPIE, REHA UND PFLEGE**

Roboter werden auch in der Therapie, Reha und Pflege eingesetzt. Recherchiere zu jedem der drei Bereiche ein konkretes Beispiel und fülle die Tabelle aus.

	THERAPIE	REHA	PFLEGE
Name/ Bezeichnung			
Äußere Erscheinung			
Bewegungs- oder andere Möglichkeiten			
Steuerung und Kontrolle			

2. ROBOTER IM OP

In der Ausgabe „Automatisierung in der Medizintechnik“ des Magazins „think ING. kompakt“ (Monatsmagazin der Ingenieurwissenschaften) werden drei Beispiele für Roboter im Operationsaal vorgestellt: Das Projekt M²OLIE (gesprochen: Mólíe), Nanobots / Mikroroboter und der ARTORG OP-Roboter. (https://www.think-ing.de/system/files/downloads/geprüfter%20Benutzer/227/ti-kompakt-2019-05-medizintechnik_0.pdf)

- ▶ Lies für jedes Beispiel die Textstellen durch und schau dir ggf. den Videoausschnitt an. Fülle dann für jede der Anwendungen die Tabelle in Stichworten aus.

Folgende Textstellen und weiterführende Links sind für die einzelnen Roboter relevant:

- **M²OLIE:**
S. 2: „Krebsdiagnose und -behandlung an einem halben Tag“ www.youtube.com/watch?v=WsdqxPxxVzM (Minute 1:11 bis 5:25).
- **Nanobots/Mikroroboter:**
S. 5: „Unsichtbare Nanoroboter gleiten durchs Auge“ www.laborpraxis.vogel.de/ein-krankenwagen-in-der-kuenstlichen-blutbahn-a-935040/
- **ARTORG OP-Roboter:**
S. 5 „Ein Spezialist für Innenohr-OPs“ www.youtube.com/watch?v=9tP-_gjbFmI (Minute 2:10 bis 2:26)

MATERIAL / **ROBOTER IM OP**

	ANWENDUNG IM BEISPIEL	MECHANIK, BEWEGLICHKEIT, MOBILITÄT, ABMESSUNGEN	KONTROLLE, STEUERUNG UND NAVIGATION	SENSOR	AKTOR	VORTEILE
M²OLIE						
Nanobot für Augen-OP oder Mikroroboter für Medikamente						
ARTORG OP-Roboter						

Abbildung 2

Bildet jetzt Zweier-Teams. Mit eurem Wissen wagt ihr eine Zukunftsprognose für OP-Roboter in 20 Jahren. In Abbildung 3 wird eine Methode erläutert, wie man eine seriöse Zukunftsprognose erstellt.

- ▶ Überlegt und diskutiert, wie sich die Einzelkomponenten Sensoren, Computer und Aktoren weiterentwickeln werden und trägt die passende Nummer der vorgegebenen Textbausteine in den Kasten „Zukunft in 20 Jahren“ ein.

- ▶ Überlegt euch auch zwei weitere Entwicklungstrends für Nr. 9 und 10 und ordnet diese ebenfalls zu.
- ▶ Formuliert in Stichworten das Ergebnis eurer Zukunftsprognose und trägt dieses in das Feld unter der Grafik ein. Verwendet dazu ein Beispiel für einen zukünftigen OP-Roboter.

MATERIAL
ZUKUNFTSPROGNOSE FÜR OP-ROBOTER

Methode für eine seriöse Zukunftsprognose:

- Stand der Gegenwart analysieren
- Stand „hochrechnen“, also in Gedanken sinnvoll weiterentwickeln
- Ergebnis formulieren

- 1 kleiner & leichter
- 2 mobiler Einsatz
- 3 leistungsfähiger & schneller
- 4 vielseitiger, mehr Messgrößen
- 5 beweglicher
- 6 bessere Bilddarstellung
- 7 selbstständige Entscheidungen treffen
- 8 neue Aktionsmöglichkeiten
- 9
- 10

Meine Zukunftsprognose:

- _____
- _____

Abbildung 3

Die Anwendungsbeispiele und das Interview mit Maschinenbauingenieur Marius Siegfarth „Interesse an Medizin mit Technik verbinden“ in der „think ING. kompakt“ auf S. 4 zeigen: Heute sind schon viele verschiedene Berufsfelder an der Entwicklung von Medizin-Robotern für den OP beteiligt. In Zukunft werden sich immer weitere Berufe miteinander vernetzen, um die komplexen Aufgaben der Roboterentwicklung zu bewältigen.

- ▶ Ordnet zunächst die typischen Aufgaben aus den Textbausteinen (A-K) im oberen Teil von Abbildung 4 den Berufsfeldern (1-11) zu. Tragt dazu die Paarungen in die Kästen darunter ein.

- ▶ Lest euch anschließend das Interview mit Marius Siegfarth durch. Darin werden Berufsfelder genannt, die heute schon für die Entwicklung von OP-Robotern zusammenarbeiten. Tragt diese Berufsfelder an der Stelle „Stand der Gegenwart“ in der Grafik in Abbildung 4 ein. Nutzt dazu die Nummern der Berufsfelder.
- ▶ Überlegt nach der Methode der Zukunftsprognose: Welche weiteren Berufsfelder aus der Liste in Abbildung 4 arbeiten für die Entwicklung zukünftiger OP-Roboter zusammen? Wählt aus der Liste die passenden Nummern aus und tragt sie in den Kasten „Zukunft in 20 Jahren“ ein..

MATERIAL

ZUKUNFTSPROGNOSE FÜR BERUFSFELDER

A Bildgebende Verfahren und Einsatz von radioaktiven Stoffen verbessern

B Aufbau des Körpers und Krankheiten kennen

C Psychologische Auswirkungen von eigenständig handelnden Robotern auf den Patienten oder die Patientin berücksichtigen

D Bio-Signale des Körpers in technische Signale umsetzen

E Nervensignale des Körpers verstehen und beeinflussen

F Form, Funktionen und Materialien aus Natur technisch nutzen

G Ethische Fragen im Zusammenhang mit intelligenten, eigenständig arbeitenden Robotern beachten

H Optimale Gestaltung und Form von Technik für einfache und ansprechende Handhabung

I Kosten und Nutzung von Technik beziffern und abwägen

J Roboter programmieren und Algorithmen entwickeln

K Mechatronische Lösungen, Steuerung und Navigation entwickeln

1 Betriebswirtschaft

2 Biomedizinische Technik

3 Bionik, Technik mit Natur als Vorbild

4 Kunst & Design

5 Informatik & Mathematik

6 Ingenieurwissenschaften, Mechatronik

7 Medizin

8 Naturwissenschaften

9 Neurowissenschaften

10 Philosophie & Ethik

11 Psychologie

A

B

C

D

E

F

G

H

I

J

K

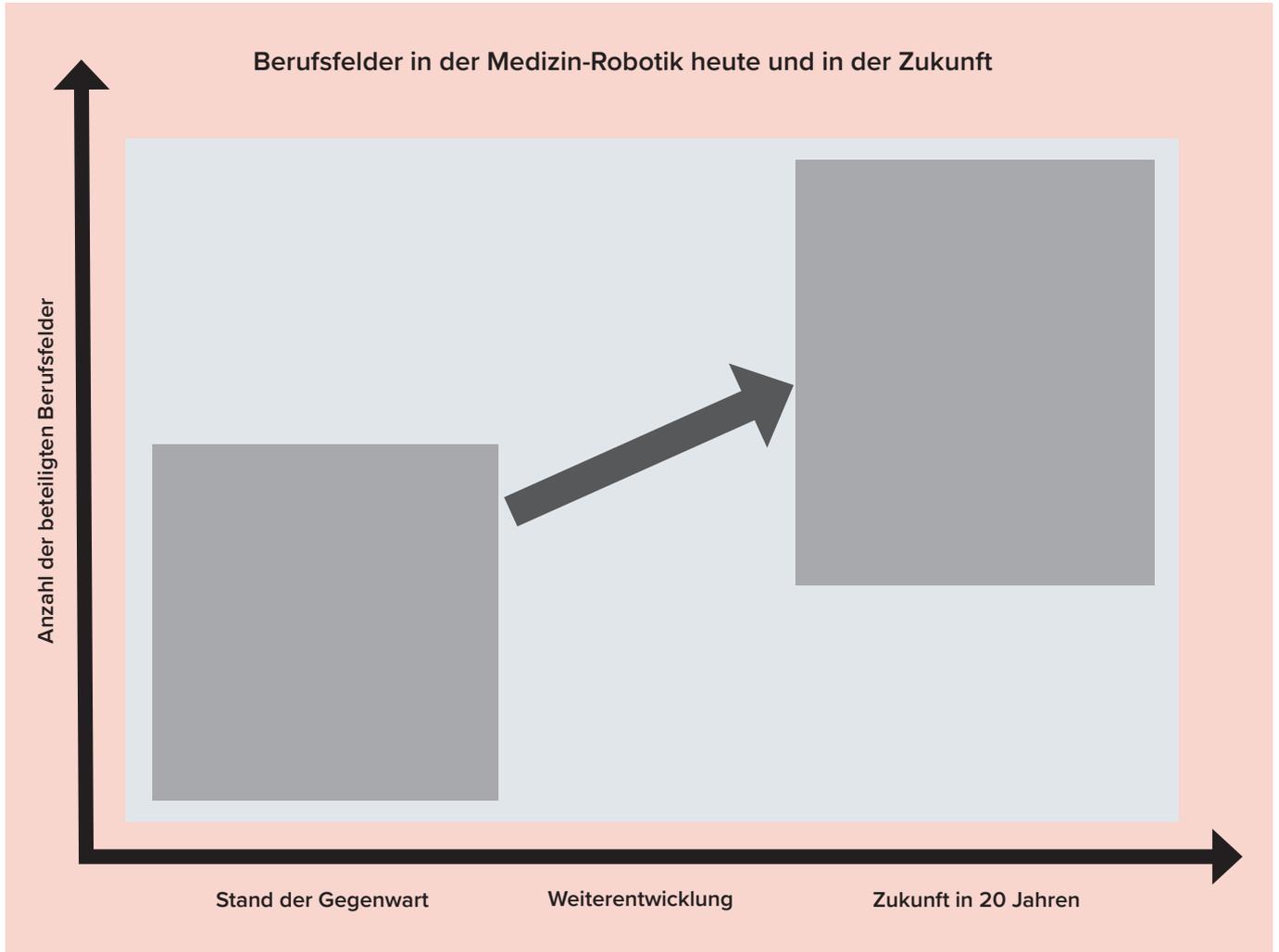


Abbildung 4

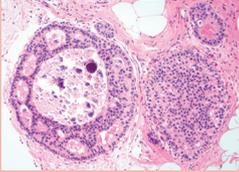
3. MÖGLICHKEITEN, HERAUSFORDERUNGEN UND ETHIK BEI MEDIZIN-ROBOTERN

In Abbildung 5 sind die drei Einsatzfelder von Robotern in der Medizin mit typischen Anwendungsbeispielen dargestellt.

- ▶ Diskutiert zunächst die Anwendungsbeispiele. Formuliert anschließend stichwortartig die Vorteile jeder Anwendung. Die Schlagworte aus dem Kasten helfen euch dabei.

MATERIAL

VORTEILE VON ROBOTIK IN DER MEDIZIN

	DIAGNOSTIK MIT KI	ROBOTER IM OP	ROBOTER IN THERAPIE, REHA UND PFLEGE
			
Typisches Beispiel	Erkennen von bösartigen Gewebeeränderungen aus einem Brust-Screening.	Bewegliche Roboter-Arme (Modell da Vinci) entfernen minimalinvasiv einen Tumor in der Niere.	Therapieroboter hilft bei Handreichungen in der Altenpflege und holt z. B. Tabletten.
Vorteile dieser Roboter-Kategorie			

<div data-bbox="260 1491 504 1547" data-label="Text"><p>hohe Präzision</p></div> <div data-bbox="260 1576 504 1632" data-label="Text"><p>Verfügbarkeit</p></div> <div data-bbox="158 1662 608 1727" data-label="Text"><p>Geduld, Ausdauer, Kraft, Beweglichkeit</p></div>	<div data-bbox="676 1473 987 1529" data-label="Text"><p>kleinste Abweichungen</p></div> <div data-bbox="713 1547 956 1603" data-label="Text"><p>Entlastung</p></div> <div data-bbox="699 1626 962 1682" data-label="Text"><p>hohe „Trefferquote“</p></div> <div data-bbox="699 1704 951 1760" data-label="Text"><p>Beweglichkeit</p></div>	<div data-bbox="1096 1491 1433 1547" data-label="Text"><p>schwer zugängliche Stellen</p></div> <div data-bbox="1134 1576 1377 1632" data-label="Text"><p>Erfahrungsschatz</p></div> <div data-bbox="1134 1662 1377 1718" data-label="Text"><p>minimalinvasiv</p></div>
---	--	--

Bildquellen: Diagnostik mit KI: David A Litman – stock.adobe.com / Roboter im OP: zapp2photo – stock.adobe.com / Roboter in Therapie, Reha und Pflege: M.Dörr & M.Frommherz – stock.adobe.com

Abbildung 5

Neben den Vorteilen haben viele Menschen aber auch Bedenken, sich von einem Roboter medizinisch behandeln zu lassen. Dabei steht die Frage im Mittelpunkt, inwieweit Roboter gemäß den allgemein geltenden Sitten und Normen arbeiten, also moralisch handeln. Erklärungen und Ansichten zu Ethik und Moral bei Robotern sind in einem Kasten in Abbildung 6 zusammengefasst. In der Tabelle darunter werden denkbare Fehlerquellen der verschiedenen Roboter-Typen genannt.

- ▶ Diskutiert die Fehlerquellen und macht euch nochmal die technischen Komponenten der einzelnen Roboter-Typen aus der Grafik in Aufgabe 1 bewusst. Füllt danach die Tabelle in Stichworten aus. Nutzt die Thesen aus dem Kasten als Hilfestellung.
- ▶ Gebt zum Schluss ein kurzes Statement ab: Unter welcher Bedingung würdet ihr euch von einem Roboter behandeln lassen?

MATERIAL

ETHIK UND MORAL BEI ROBOTERN

Ethik und Moral:

Ethik ist die Theorie vom Handeln mit der Unterscheidung von Gut und Böse. Dabei macht sie Aussagen zu Moral.

Moral ist ein in der Gesellschaft verankerter Satz aus Überzeugungen, Vorstellungen, Ideen und Werten in Bezug auf das, was gut und böse ist.

Moralisch handeln bedeutet, sich gemäß der von Gesellschaft und Kultur akzeptierten sittlichen Normen und Gebote zu verhalten.

Roboterethik:

Prof. Dr. Catrin Misselhorn über die Maschinenethik:

„Volle moralische Handlungsfähigkeit erfordert, dass Roboter über Bewusstsein, Willensfreiheit und die Fähigkeit zu moralischer Reflexion und Begründung verfügen.“

„Autonom Handeln bedeutet, begründet zu handeln und aus eigener Veranlassung. Die Gründe für das (moralische) Handeln werden durch Erziehung oder Programmierung verinnerlicht.“

„Zugespißt kann man Programmierung als eine 'harte' Form der Erziehung deuten, umgekehrt Erziehung als eine sehr 'weiche' Form der Programmierung.“

„In der Maschinenethik geht es darum, Roboter so zu programmieren, dass sie moralische Entscheidungen treffen können.“

Elon Musk, Tesla:

„Künstliche Intelligenz ist der seltene Fall, von dem ich denke, wir sollten in der Regulierung proaktiv statt reaktiv sein.“

	DIAGNOSTIK MIT KI	ROBOTER IM OP	ROBOTER IN THERAPIE, REHA UND PFLEGE
Beispiel eines Fehlerfalls	Bildanalyse oder Symptombeschreibung führt zu Fehldiagnose.	Roboter schneidet bzw. arbeitet an falscher Position.	Roboter bevormundet Patienten oder reagiert nicht flexibel auf Einwände.
Wird der Roboter durch den Menschen kontrolliert?			
Ist der Roboter voll moralisch handlungsfähig?			
Ist der Roboter autonom handelnd?			
Sind Regulierung und gesetzliche Vorschriften beim Einsatz des Roboters nötig?			
Würde ich selbst die Behandlung durch den Roboter wagen?			

Abbildung 6

HINWEISE UND LÖSUNGEN ZU DEN AUFGABEN

HAUSAUFGABE

Lösungsvorschlag:

	Serviceroboter
1. Muss der Arbeitsbereich vorbereitet werden? Wenn ja, wie?	Verlegekabel zur Begrenzung; Rasen-/Boden-Sensor
2. Werden Hindernisse erkannt? Wenn ja, wie werden sie erkannt?	Stoßsensor und anschließendes Umfahren von Hindernissen
3. Wenn nein, welche Hindernisse werden nicht erkannt?	Flache/kleine Hindernisse
4. Kann man den Roboter auch manuell per Fernbedienung steuern?	Ja, per App oder Fernbedienung; manuelle Spezialreinigung
5. Nach welchem Prinzip bearbeitet der Roboter die Fläche?	Kartennavigation; Zufall
6. Sind Nacharbeiten notwendig? Wenn ja, welche?	Ja, an schwer zugänglichen Stellen.
7. Macht er sich bemerkbar, wenn er umkippt oder hängenbleibt?	Nein, aber Messer schaltet sich ab; Ja, Sauger piepst
8. Kann er unbemerkt liegenbleiben? Wenn ja, warum?	Ja, hat sich festgefahren; findet die Ladestation nicht
9. Wie wird der Akku geladen?	Automatisches Anfahren der Ladestation; Probleme beim Finden der Ladestation, wenn Sauger zu weit weg.
10. Gibt es gefährliche Situationen? Wenn ja, welche?	Sensor erkennt Kleinstlebewesen und kleine Hindernisse nicht; überfährt „Hindernis“ und arbeitet weiter: saugt Käfer ein oder häckselt Schnecken

Fazit:

Der Roboter ist nicht intelligent. Er gehorcht fest einprogrammierten Regeln und nimmt die Umgebung mit den Sensoren nur eingeschränkt wahr. Er benötigt Aufsicht und Nacharbeit.

EINSTIEG UND MOTIVATION

Lösungsvorschlag:

Stichworte aus dem Video:

▪ **Roboter-Skelett: Einsatzmöglichkeiten und Vorteile**

- für Gelähmte
- mehr Lebensqualität durch die Möglichkeit, aufrecht zu stehen
- Verhinderung des Knochenabbaus und von Nervenschmerzen durch passive Bewegung und Durchblutung der Muskulatur

▪ **Steuerung und Intelligenz des Skeletts**

- manuelle Einstellung der Grundfunktion (Stehen/Gehen) per Fernbedienung am Handgelenk

- Auslösen der Schritt-Funktion eines Beines nach vorne durch Schwerpunktverlagerung des Oberkörpers, Auslösen der Neigungssensoren
- Körper wird durch die menschliche Armarbeit in Balance gehalten
- „Intelligenz“ zum Betrieb liegt beim Menschen

▪ **Mechanik und technische Komponenten**

- Kunststoff-„Skeletteile“, Motoren und Akku
- Befestigung der „Skeletteile“ und Motoren mit Schnallen an Gliedmaßen und Oberkörper

1. ROBOTIK IN DEN VERSCHIEDENEN BEREICHEN DER MEDIZIN

ROBOTER IN DREI MEDIZINBEREICHEN

Lösungsvorschlag:

	DIAGNOSTIK	OPERATIONSTECHNIK	THERAPIE, REHA UND PFLEGE
Art der Roboter	<ul style="list-style-type: none"> Roboter-Automat oder mobiler Chatbot 	<ul style="list-style-type: none"> Teilautomatisierte Maschine mit humanoiden Greifelementen oder Nanobots 	<ul style="list-style-type: none"> Mobile, humanoide Roboter mit menschenähnlichem Aussehen
Mechanik & Hardware	<ul style="list-style-type: none"> Feststehender oder verschiebbarer Automat App auf Tablet 	<ul style="list-style-type: none"> Gelenke Mehrere Drehachsen Aktoren mit Instrumenten 	<ul style="list-style-type: none"> Beweglichkeit Kraft Künstliche Muskeln
Intelligenz & Software	<ul style="list-style-type: none"> Mustererkennungs-Software mit Künstlicher Intelligenz (KI) lernende Algorithmen Vergleich mit Big Data <ul style="list-style-type: none"> - Hautveränderungen - Lungenerkrankungen - Erkrankungen der Netzhaut - Neuronale Erkrankungen 	<ul style="list-style-type: none"> Fernsteuerung per Joystick Vorab-Programmierung 	<ul style="list-style-type: none"> Autonom durch KI Ferngesteuert Fest programmiert
Kontrollsysteme	<ul style="list-style-type: none"> Screening-Bild Sprachsteuerung 	<ul style="list-style-type: none"> 3-D-Bildüberwachung Räumliches Navigationssystem Rückmeldung der Sensoren 	<ul style="list-style-type: none"> Rückmeldung der Sensoren Navigation im Raum Gedanken bei Prothesen oder Exoskelett

BONUSAUFGABE: KONKRETE BEISPIELANWENDUNGEN FÜR ROBOTER IN THERAPIE, REHA UND PFLEGE

Lösungsvorschlag:

	THERAPIE	REHA	PFLEGE
Name/ Bezeichnung	Künstliche Armprothese	Geh-Roboter nach Schlaganfall	Emotionaler Roboter Paro
Äußere Erscheinung	Mechanischer Arm mit Gelenken, Hand und Fingern	Exoskelett für Beine und Hüfte	Plüschtier Robbenbaby
Bewegungs- oder andere Möglichkeiten	Künstliches Handgelenk kann sich beugen, Kunstfinger greifen, Einknicken im künstlichen Ellenbogen	Die natürliche Gelenkbewegung der Beine, Hüfte und Fußgelenke wird von außen über Hebel herbeigeführt.	Mimik, Töne, Vibration
Steuerung und Kontrolle	Über Nervenimpulse aus dem Stumpf	Sensoren und Programmierung	Mehrere Sensoren und Computer reagieren auf Berührung

2. ROBOTER IM OP

ROBOTER IM OP

Lösungsvorschlag:

	ANWENDUNG IM BEISPIEL	MECHANIK, BEWEGLICHKEIT, MOBILITÄT, ABMESSUNGEN	KONTROLLE, STEUERUNG UND NAVIGATION	SENSOR	AKTOR	VORTEILE
M²OLIE	Entnahme von Gewebeproben, Strahlentherapie vor Ort	beweglicher Operationsarm drehbar um viele Achsen, Aufnahme verschiedener Werkzeuge, stationär, übermannshoch	Navigation über Bildaufnahmen, Programmierung, Arzt oder Ärztin steuert fern über Konsole; Arzt oder Ärztin stellt sich den Roboter so ein, dass er/sie gut und sicher arbeiten kann	Magnetresonanztomografie MRT, Computertomografie CT	Werkzeug mit Nadel, Schneidwerkzeug, Greifer, Werkzeug mit Bestrahlung	weniger Zeitaufwand, Präzision, minimalinvasiv, keine offene OP
Nanobot für Augen-OP oder Mikroroboter für Medikamente	Medikament zur Netzhaut; über die Blutbahn zu Krebszellen bringen	Propellerantrieb, freibeweglich im Raum, autonomes System, 200x kleiner als menschliches Haar; rollende Glaskugel, Magnetantrieb, so groß wie weiße Blutkörperchen	Steuerung von außen über Elektromagnetfeld; Antrieb von außen über Magnetfeld	eisenhaltiges Material reagiert auf Magnetfeld; Nickelfilm reagiert auf Magnetfeld	Propeller; kein Aktor, passive, rollende Bewegung einer Kugel	Gelangt ohne OP und Gewebeerletzung an schwer zugänglichen Ort; keine OP, Weg über die Blutbahn zur Krebszelle
ARTORG OP-Roboter	Bohren eines winzigen Tunnels durch sensible Bereiche zum Innenohr für Cochlea-Implantat	frei beweglicher Roboterarm, Gelenke sind fest montiert, feiner, übergroßer „Arm“	Kontrolle durch Auswertung der Sensorsignale, Überwachung über CT-Bild durch das medizinische Fachpersonal	Stereokamera zur Positionierung, Bohrkraften werden gemessen, Stimulation und Messung von Nervensignalen	Bohrer	hochpräzise, Arbeit im für die Ärztin oder den Arzt nicht sichtbaren Bereich

Eventuell benötigen die Schülerinnen und Schüler die Erklärung folgender Fachbegriffe:

minimalinvasiv:

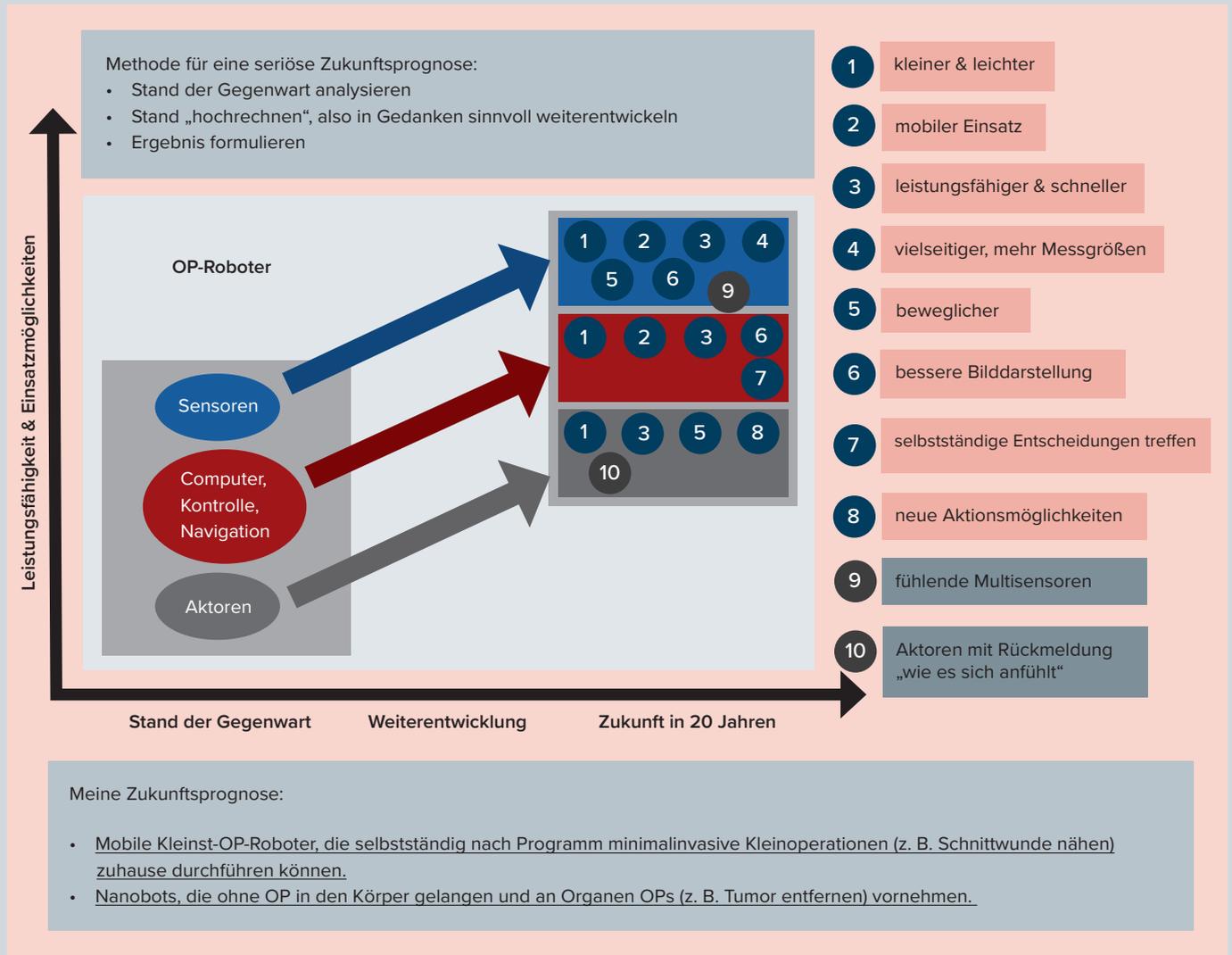
Eine Operation im Körper mit sehr kleinen Schnitten ins Gewebe. Diese Methode ist wenig belastend für den Patienten und eine schnellere Heilung ist möglich.

Nano-:

Vorsilbe zur Bezeichnung extrem kleiner Dinge. Genauer wird damit der 10⁻⁹ Teil einer Messgröße bezeichnet.

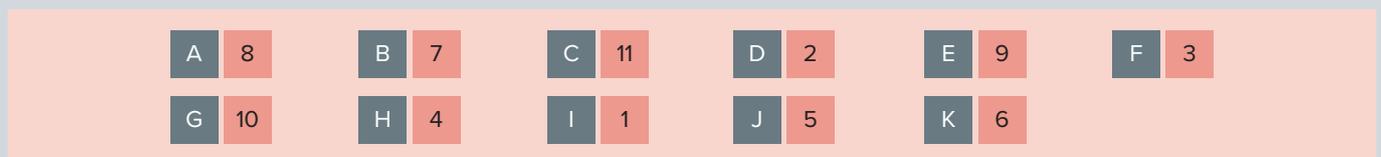
ZUKUNFTSPROGNOSE FÜR OP-ROBOTER

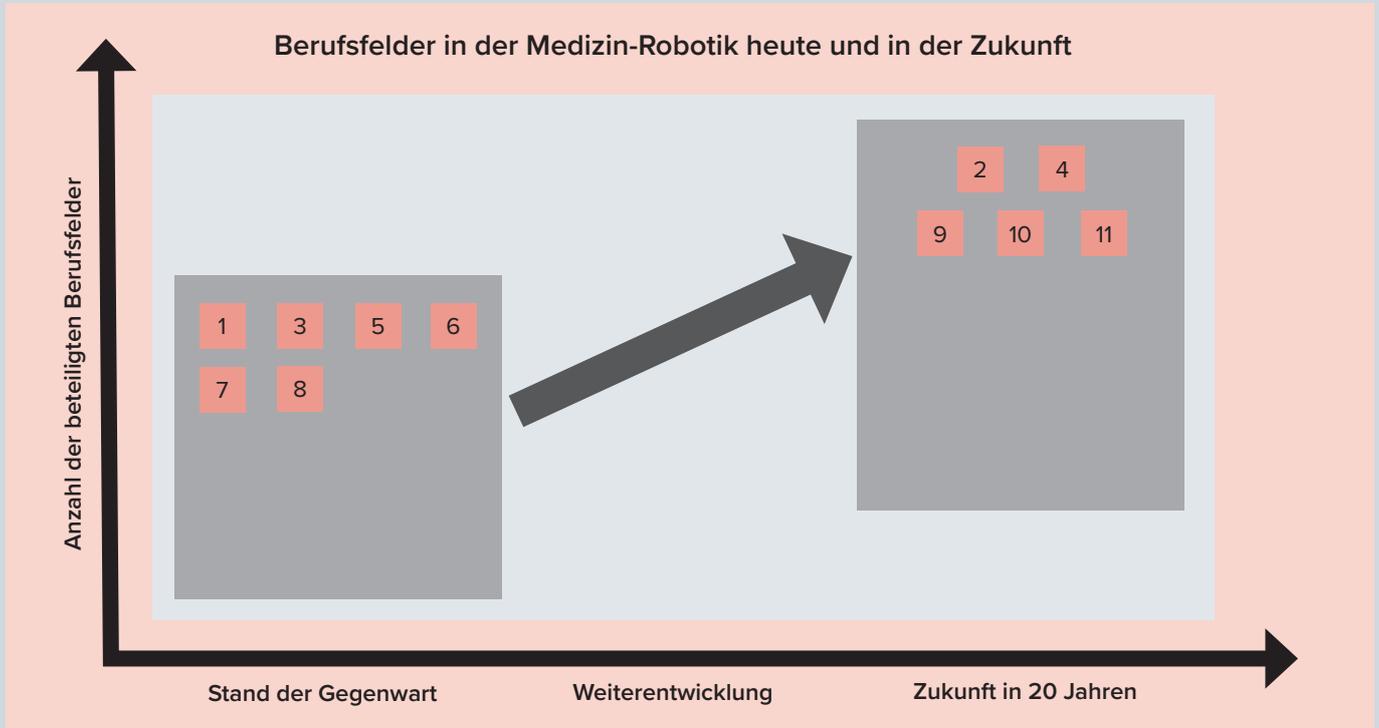
Lösungsvorschlag:



ZUKUNFTSPROGNOSE FÜR BERUFSFELDER

Lösungsvorschlag:





3. MÖGLICHKEITEN, HERAUSFORDERUNGEN UND ETHIK BEI MEDIZIN-ROBOTERN

VORTEILE VON ROBOTIK IN DER MEDIZIN

Lösungsvorschlag:

	DIAGNOSTIK MIT KI	ROBOTER IM OP	ROBOTER IN THERAPIE, REHA UND PFLEGE
Typisches Beispiel	Erkennen von bösartigen Gewebeveränderungen aus einem Brust-Screening.	bewegliche Roboter-Arme (Modell da Vinci) entfernen minimalinvasiv einen Tumor in der Niere.	Therapieroboter hilft bei Handreichungen in der Altenpflege und holt z. B. Tabletten.
Vorteile dieser Roboter-Kategorie	<ul style="list-style-type: none"> • hohe „Trefferquote“ durch Vergleich mit Millionen anderen Bildern (Big Data) • Erfahrungsschatz des medizinischen Fachpersonals wird erweitert • kleinste Abweichungen von „normal“ sind erkennbar 	<ul style="list-style-type: none"> • hohe Präzision, kein Wackeln, kein Zittern • Behandlung schwer zugänglicher Stellen • minimalinvasive Behandlung, schonend für Patientinnen und Patienten • größere Beweglichkeit als der Mensch 	<ul style="list-style-type: none"> • Entlastung der Pflegekräfte • 24h-Verfügbarkeit • größere Geduld, Ausdauer, Kraft und Beweglichkeit als Mensch

ETHIK UND MORAL BEI ROBOTERN

Lösungsvorschlag:

	DIAGNOSTIK MIT KI	ROBOTER IM OP	ROBOTER IN THERAPIE, REHA UND PFLEGE
Beispiel eines Fehlerfalls	Bildanalyse oder Symptombeschreibung führt zu Fehldiagnose.	Roboter schneidet bzw. arbeitet an falscher Position.	Roboter bevormundet Patienten oder reagiert nicht flexibel auf Einwände.
Wird der Roboter durch den Menschen kontrolliert?	<ul style="list-style-type: none"> keine Kontrolle der lernenden Algorithmen Ärztin oder Arzt kann über das Diagnose-Ergebnis entscheiden 	<ul style="list-style-type: none"> Fernsteuerung des Roboters über Joystick 	<ul style="list-style-type: none"> je nach Roboter-Typ eher gering Roboter reagiert nach den programmierten Möglichkeiten
Ist der Roboter voll moralisch handlungsfähig?	Nein, kein Bewusstsein, keine Willensfreiheit	Nein, kein Bewusstsein, keine Willensfreiheit	Nein, kein Bewusstsein, keine Willensfreiheit
Ist der Roboter autonom handelnd?	Ja, nach lernendem Algorithmus der KI und Vergleich mit Big Data	Nein, das medizinische Fachpersonal steuert	Teils ja, nach Programmierung oder KI
Sind Regulierung und gesetzliche Vorschriften beim Einsatz des Roboters nötig?	Ja, z. B. wird eine Zweitmeinung eines Arztes oder einer Ärztin eingeholt oder mit anderem Bild wiederholt	Nein, Kontrolle und Verantwortung liegen beim Fachpersonal	Ja, standardisierte, moralische Vorgaben für die Programmierung
Würde ich selbst die Behandlung durch den Roboter wagen?	Ja	Ja	Vielleicht, je nach Anwendung

Mögliches Statement:

Je weniger autonom ein Roboter entscheidet und je weniger „handgreiflich“ er ist, desto größer ist mein Vertrauen. Ich würde der Diagnose durch KI und dem OP-Roboter vertrauen, weil die Ärztin oder der Arzt letztlich doch noch über das weitere Vorgehen entscheiden muss.