



UMSETZUNG DER BENUTZERSCHNITTSTELLEN FÜR DIE EINSATZSZENARIEN

ÜBERBLICK



- Von der Konzeption zur Entwicklung
- Anforderungen an die Bedienoberfläche
- Ausblick

Von der Konzeption zur Entwicklung



Scenario-based Design

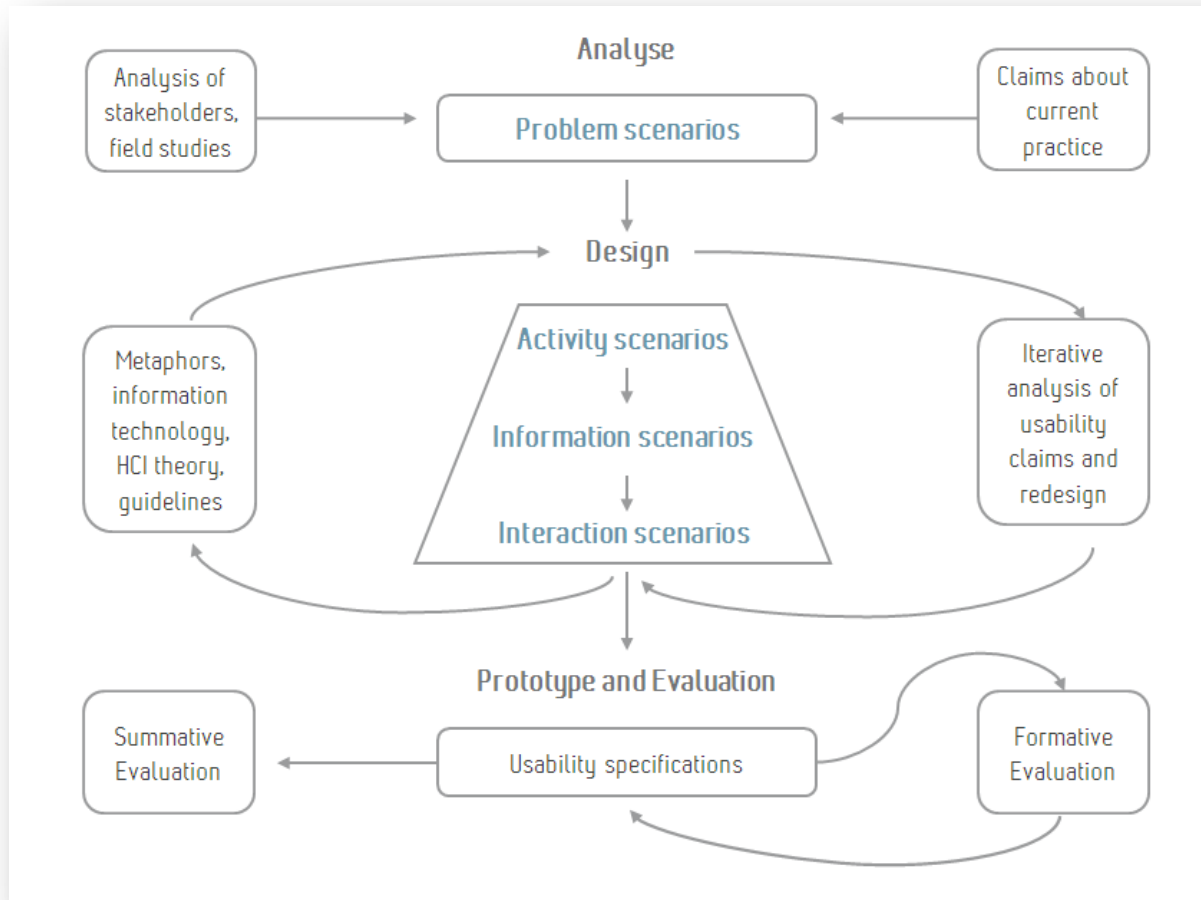


Abbildung nach:
Rosson, Mary B. & Carroll,
John M. (2003) "*Scenario-
Based Design*" In: the human-
computer interaction
handbook

Von der Konzeption zur Entwicklung



Bedarfsanalyse



Problem-szenarien



Aktivitäts-szenarien



Informations-szenarien



Interaktions-szenarien

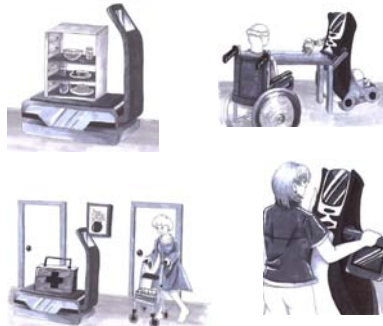


Wissen über Nutzergruppe

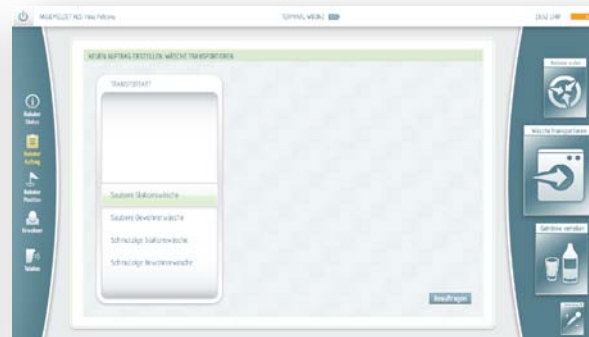
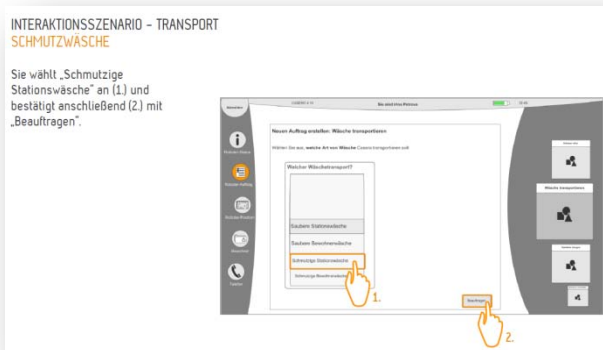
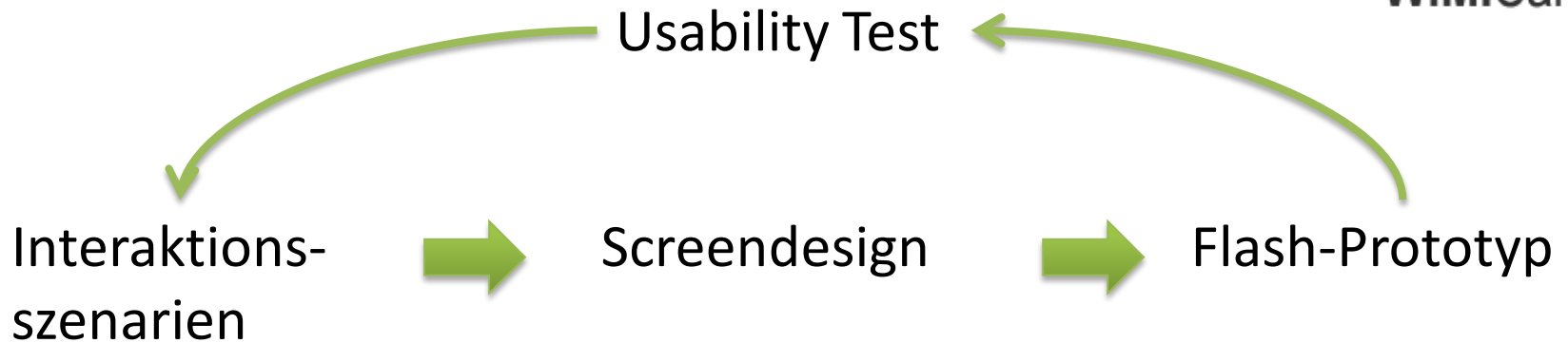
Funktionsumfang definieren

Screeentypen & Informationsarchitektur

Interaktionsabläufe zw. Nutzer und System



Von der Konzeption zur Entwicklung



Ausgangssituation



Wissen über Nutzergruppe

- Dokumentationsaufgaben -> handschriftlich & am PC
- Umgang mit Technik & IT -> notwendiges Übel
- Grundskepsis gegenüber Roboter

→ Allgemeine Anforderungen ableiten



Allgemeine Anforderungen



Einfache Bedienung

- Verzicht auf unnötige oder komplizierte Texteingaben
→ Auswahlmöglichkeiten vorgeben

- Schnelle Eingaben ermöglichen
→ Menüebenen gering halten

Aufträge an Roboter erstellen



ANGEMELDET ALS: IRINA PETROVA CASERO 10 14:32 UHR UID

Hauptmenü **Untermenü**

NEUEN AUFTRAG ERSTELLEN: GETRÄNKE VERTEILEN

Picker-Control

Beauftragen

Roboter Status

Roboter Auftrag

Roboter Position

Bewohner

Telefon

Roboter rufen

Getränke verteilen

Wäschetransport

ANZAHL WASSERBECHER	STATIONSBEREICH
1	Sitzbereich vorne
2	Sitzbereich hinten
3	
4	
5	

Warum Touch-Interface?



Display Care-O-bot:
Spiele + Musik
für Bewohner



Display Casero:
Ausfüllen der
Unfalldokumente

- Eingabe per Maus + Tastatur an Roboter-Displays ungeeignet
- Touch-Interface ermöglicht direkte Eingabe

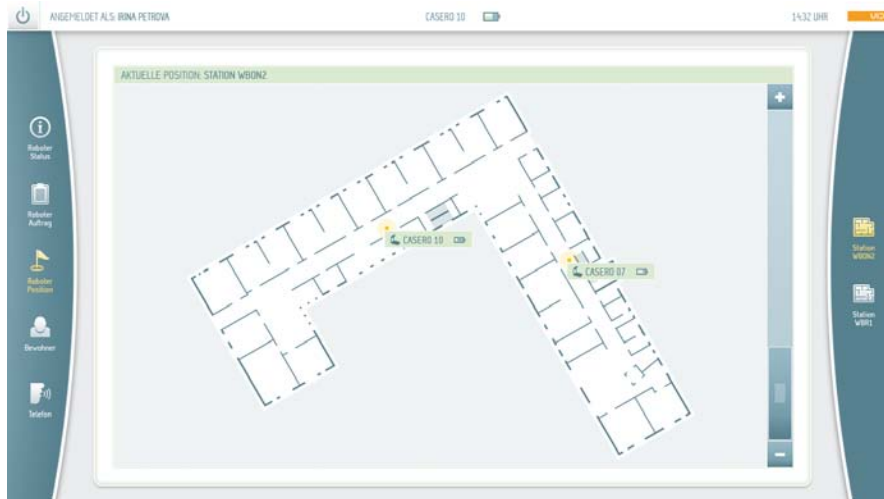
Allgemeine Anforderungen



Transparenz

- Roboter muss der Pflege jederzeit rückmelden, **wo** er sich befindet und **was** er gerade tut
 - Kontrolle über die Situation geben
 - Vertrauen schaffen

Position und Status der Roboter



Wo befinden sich die Roboter auf der Station?



Pie-Menü gibt Auskunft über Status der Roboter

Status der Roboter aufträge



ANGEMELDET ALS: IRINA PETROVA CASERO 10 14:32 UHR UID

AKTUELLER STATUS

Momentan sind die Roboter folgendermaßen beschäftigt.

Alle Casero Care-0-Bot

Status	Roboter	Auftraggeber
Auftrag 05 Wäsche bringen	Casero --	JOV
Auftrag 06 Getränke verteilen Sitzbereich B	Care-0-Bot --	PET
Fehler bei Auftrag 07 Wäsche bringen Hindernis im Weg	Casero --	JOV
Auftrag 08 Getränke verteilen	Care-0-Bot --	PET
Roboter wird gerufen		

Aufträge: aktuell, geplant, erledigt

Roboter Status
Roboter Auftrag
Roboter Position
Bewohner
Telefon

aktueller Status
geplante Aufträge
erledigte Aufträge

Anforderungen aus Einsatzszenarien



- Auftrag zum Transport erstellen
- Keine Eingabe von Start- und Zielort bei fixen Transportwegen

Transportszenario

Wäschetransport beauftragen



ANGEMELDET ALS: IRINA PETROVA CASERO 10 14:32 UHR UID

NEUEN AUFTRAG ERSTELLEN: WÄSCHE TRANSPORTIEREN

Auswahl nach Transportart

TRANSPORTART

- Saubere Stationswäsche
- Saubere Bewohnerwäsche
- Schmutzige Stationswäsche
- Schmutzige Bewohnerwäsche

Beauftragen

Roboter rufen

Wäsche transportieren

Getränke verteilen

Unterhaltung für

Roboter Status

Roboter Auftrag

Roboter Position

Bewohner

Telefon

UID

Anforderungen aus Einsatzszenarien



- Bewohnerakte anzeigen
- Unfalldokumente ausfüllen
 - Schnelle Eingabe
- Videokamera von Casero anzeigen lassen für Patrouillefahrten

Nacht-Notfall-Szenario

Bewohnerakte



ANGEMELDET ALS: Irina Petrova

TERMINAL WBONZ

11:10 UHR

Allgemein

Trinkprotokoll

Medikamente

Diagnoseblatt

Persönliche Daten
Karl-Heinz Weber
70 Jahre, geboren am
30.02.1941 in
Esslingen

Behandelnder Arzt
Dr. Thomas Klein
Straußstr. 24
70728 Esslingen
0711-20984

Kontaktperson
Monika Weber (Tochter)
Bachstr. 12
70734 Fellbach
0711-85853

Pflegerische Besonderheiten

- Darauf achten, dass er nicht zu viele Süßigkeiten konsumiert.

Bewohnerverhalten

- Der Bewohner ist Diabetiker, nimmt seine Krankheit aber nicht so ernst und nascht sehr gerne.
- Er macht jeden Tag seinen Mittagsschlaf, nachmittags spielt er entweder eine Partie Backgammon mit Herrn Gans oder löst Kreuzwörtertsel.



Siegfried Gans



Geburtsdatum:
05.01.1937
Geburtsort:
Ludwigsburg
Station:
I

Karl-Heinz Weber



Geburtsdatum: 30.02.1941
Geburtsort: Esslingen
Aufgenommen: 12.10.2008
Station: I

Der Bewohner ist Diabetiker, nimmt seine Krankheit aber nicht so ernst und nascht sehr gerne. Er macht jeden Tag seinen Mittagsschlaf, nachmittags spielt er entweder

Mai-Lin Liang



Geburtsdatum:
17.09.1939
Geburtsort:
Shanghai
Station:
I



Roboter Status



Roboter Auftrag



Roboter Position



Bewohner



Telefon

Unfalldokument



ANGEMELDET ALS: IRINA PETROVA **NOTFALLMODUS** CASERO 10 14:32 UHR **UID**

UNFALLHERGANG: BERICHT ERSTELLEN

Bewohner: Martha Müller-Schönlein 78 Jahre, geboren am 17.06.1932 in Recklinghausen	Behandelnder Arzt: Dr. Martin Mustermann Karl-Musterstr. 11 71636 Ludwigsburg 07141 - 11 11 11
--------------------------------------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

benachrichtigt um 03.21 Uhr

Unfallort: Bewohnerzimmer	Unfallzeit: Mittwoch, 29.03.2010, 03:17 Uhr
-------------------------------------	-------------------------------------------------------

SYMPTOME

Rechter Arm Prellung Gekühlt

VORDERANSICHT / RECHTER ARM

Körper drehen

kompletter Körper

Notruf

Bericht

Bewohner

Roboter Status

Roboter Position

Videokamera übertragen



ANGEMELDET ALS: Irina Petrova

TERMINAL WB0NZ

10:45 UHR

The screenshot shows the WiMiCare user interface. At the top, it displays the user name 'ANGEMELDET ALS: Irina Petrova', the terminal ID 'TERMINAL WB0NZ' with a battery status icon, and the time '10:45 UHR' with the 'UID' logo. The main area is split into two parts. On the left is a navigation menu with icons for 'Roboter Status', 'Roboter Auftrag', 'Roboter Position', 'Bewohner', and 'Telefon'. The 'Roboter Position' icon is highlighted in yellow. In the center, there is a circular widget with an information icon and a video camera icon. On the right, a large video window shows a live feed of a modern hallway with glass railings and a potted plant.

Anforderungen aus Einsatzszenarien



Getränkesszenario

- Auftrag zum Anbieten von Getränken erstellen
- Arbeitsabläufe unterstützen
 - Automatisches Aufsummieren der Trinkmengen
 - Automatische Trinkprotokolleinträge von Care-O-bot einsehen
 - manuelle Änderungen ermöglichen zur Kontrolle

Trinkprotokoll einsehen



ANGEMELDET ALS: IRINA PETROVA CARE-0-BOT 10 14:32 UHR

Yuen Liang

Plan-Lin Liang

Harald Meyer

ALLGEMEIN GETRÄNKE

TRINKPROTOKOLL VON YUEN LIANG AM 30.03.2011

Angestrebte Flüssigkeitszufuhr pro Tag: min. 1000 ml / max. 2500 ml

Uhrzeit	Menge	Getränk	Protokollant
10:13	200 ml	Wasser	IPET
11:00	150 ml	Orangesaft-Schorle	IPET
11:55	50 ml	Kaffee	Care-0-Bot 10
13:20	50 ml	Wasser	IPET
Summe	450 ml		

Neuen Eintrag hinzufügen

Roboter Status Roboter Auftrag Roboter Position Bewohner Telefon

ALLGEMEIN GETRÄNKE

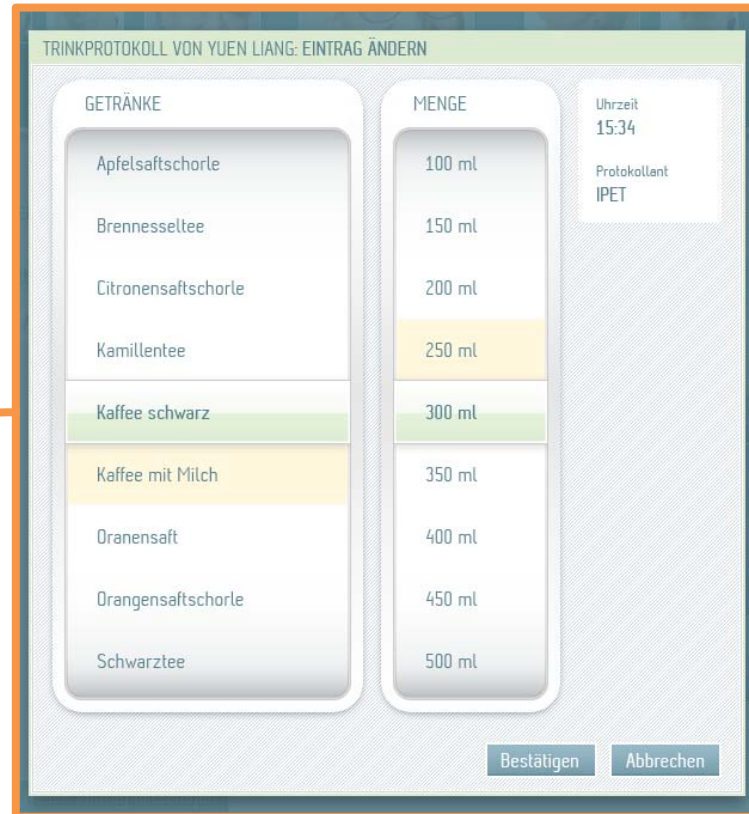
TRINKPROTOKOLL VON YUEN LIANG AM 30.03.2011

Angestrebte Flüssigkeitszufuhr pro Tag: min. 1000 ml / max. 2500 ml

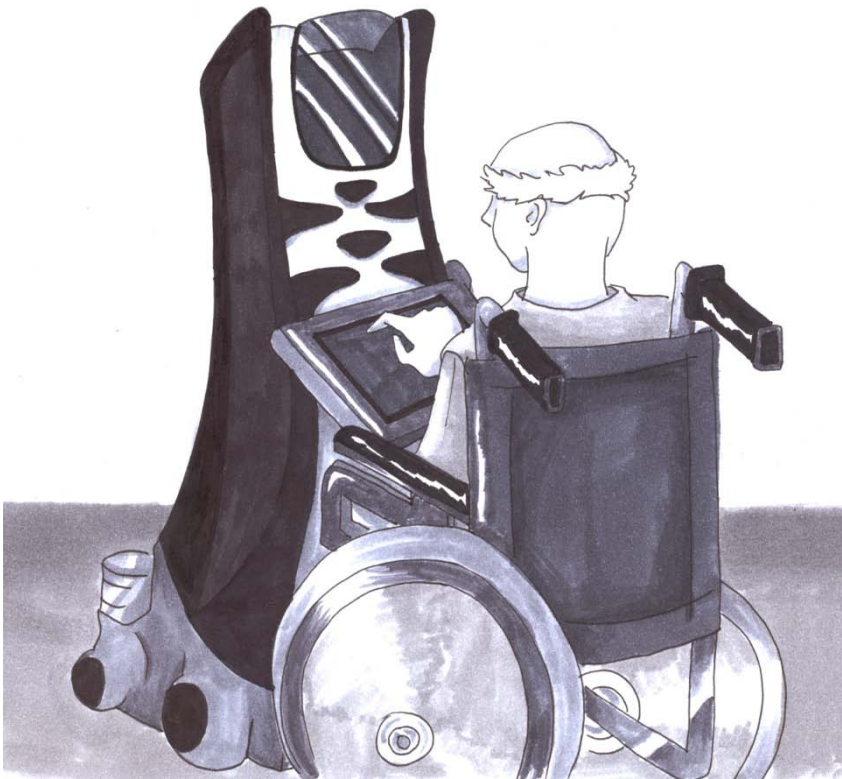
Uhrzeit	Menge	Getränk	Protokollant
10:13	200 ml	Wasser	IPET
11:00	150 ml	Orangesaft-Schorle	IPET
11:55	50 ml	Kaffee	Care-0-Bot 10
13:20	50 ml	Wasser	IPET
Summe	450 ml		

Neuen Eintrag hinzufügen

Trinkprotokoll bearbeiten



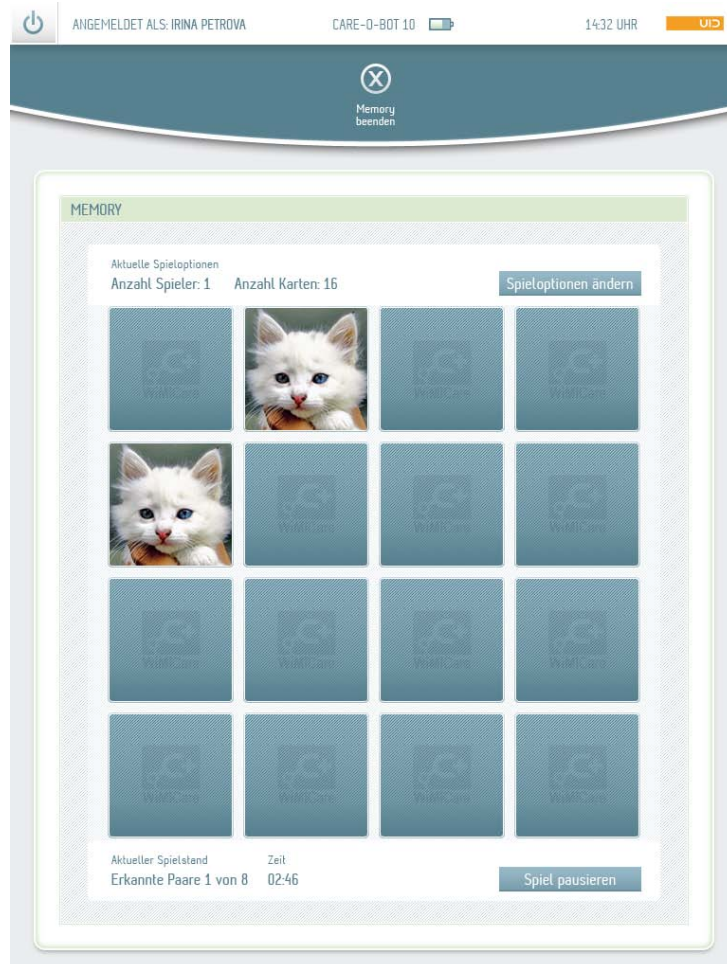
Anforderungen aus Einsatzszenarien



- Auftrag zur “Unterhaltung” erstellen
- Spiel für die Bewohner anzeigen

Unterhaltungsszenario

Memorykarten



- Bewohner haben keinen Zugriff auf das Hauptprogramm

Ausblick



- Übertragung der Bedienkonzepte für weitere Eingabegeräte

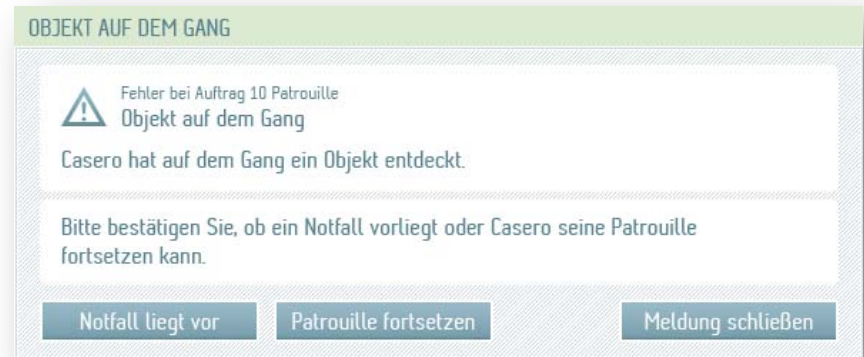


Stationstelefon



Stations-PC

- Gesamtkonzept für Fehlermeldungen



Ausblick



- Informationsvisualisierung zur Trinkprognose



silvana.cieslik@uid.com

www.uid.com



VIELEN DANK FÜR IHRE AUFMERKSAMKEIT