

Implementación robótica de la secuencia lógica del cuidado propio: una aproximación desde las limitaciones de acción del autocuidado

Introducción

El cuidado a uno mismo existe y forma parte de la realidad. La conceptualización del cuidado propio requiere del análisis de su *continuum*, de las fases que acontecen. Así, construir robots del cuidado requiere partir de la implementación de dicha secuencia.

Objetivo:

Formalizar e implementar robóticamente la secuencia lógica del cuidado propio en base a las limitaciones de acción de autocuidado de D.Orem.

Metodología

Construcción de un sistema robótico basado en un estudio deductivo con adquisición de conocimiento por extracción (búsqueda bibliográfica) y educación (entrevista con expertos). Software Arduino® como entorno de programación.

Resultados

Implementación de la secuencia de cuidado propio mediante tres grupos (limitaciones de acción de autocuidado) con sus respectivas fases internas.

Grupo 1 Conocimiento de necesidad. Ocho fases: origen, percepción de estado, percepción de necesidad, percepción de problema, toma de conciencia, toma de decisión, inicio y mantenimiento de acción.

Grupo 2 Motivación para la acción. Fases de preocupación y ocupación.

Grupo 3 Capacidad de acción. Fases de descanso y activación.

La interrelación fue implementada robóticamente incluyendo la variable temporal, siendo este elemento esencial para la comprensión del cuidado de las personas.

Estudios previos sentaron las bases de modelización lógica sobre las limitaciones del cuidado que el presente estudio emprende en la robótica.

Conclusiones

La Enfermería es fundamental para el sustento conceptual de toda tecnología que pretenda abordar las acciones de cuidado de las personas. La construcción de *carebots* plantea un nuevo horizonte de aplicación y experimentación en el campo de la disciplina enfermera.