

Evaluación del robot RAMCIP en Barcelona: pruebas piloto en ambiente real

Carla Abdelnour, Natalia Tantinya, Joan Hernández, Joan Carles Ribes, Dimitris Giakoumis, Justyna Gerłowska, Urszula Skrobas, Agnieszka Korchut, Katarzyna Grabowska, Sebastian Szklener, Elvira Martín, Isabel Hernández, Asunción Lafuente, Mar Buendía, Ana Pancho, Maitee Rosende, Ana Mauleón, Liliana Vargas, Octavio Rodríguez, Domingo Sánchez, Montserrat Alegret, Ana Espinosa, Gemma Ortega, Ángela Sanabria, Alba Pérez, Pilar Canyabate, Mariola Moreno, Silvia Preckler, Lluís Tàrraga, Agustín Ruiz, Dimitrios Tzovaras, Mercé Boada, **RAMCIP group**.

Objetivos

El Robot Asistente para pacientes con deterioro cognitivo leve (RAMCIP), es un proyecto de 3 años financiado por el Programa Horizonte 2020, cuyo objetivo principal es desarrollar un robot de servicio para dar soporte a pacientes con deterioro cognitivo leve (DLC) y demencia leve debido a enfermedad de Alzheimer (EA) en las actividades de la vida diaria (AVD).

El proyecto está conformado por 8 socios de la Unión Europea, y el prototipo final será evaluado en las casas de los pacientes en Barcelona.

Material y Métodos

Diferentes AVD definidas para este proyecto, serán evaluadas durante 10 días en las casas de 12 pacientes seleccionados en Fundación ACE con DCL o demencia leve por EA. Las principales funciones a evaluar serán: detectar caídas, monitorizar el estado general del paciente, monitorizar la toma de la medicación, detectar la fuga de gas/humo, apagar electrodomésticos, traer ingredientes o utensilios para cocinar, recoger objetos del suelo, permitir la comunicación con familiares o amigos, y realizar estimulación cognitiva.

Resultados

Las principales variables a estudiar serán la aceptabilidad, utilidad e impacto social durante la interacción humano-robot.

Conclusiones

La visión del proyecto RAMCIP es disponer en el futuro de robots que puedan asistir a pacientes con fallos cognitivos debidos a enfermedad de Alzheimer, para ayudarlos a conservar su calidad de vida e independencia en la realización de AVD.