

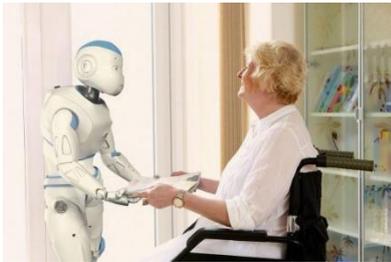
Projet de recherche IPARC : « Interactions personne âgée-robot : comprendre la place du corps âgé vivant »

Responsables : Dr. Nadja Eggert (Directrice du Centre interdisciplinaires de recherche en éthique de l'UNIL) et Pr. Ralf Jox (Codirecteur de la chaire des soins palliatifs et Professeur associé de l'Institut des humanités en médecine du CHUV). Chercheur postdoc : Dr. Stéphanie Perruchoud.

Durée : 12 mois

Préambule :

Ce projet de recherche préliminaire est réalisé en amont d'un projet plus ample intitulé « Personnes âgées, soignants, robots : la place du corps vulnérable dans le domaine du soin gériatrique » que nous soumettrons au FNS, ainsi qu'à d'autres outils de soutien, avec l'objectif de le débiter dans le courant du deuxième semestre 2022. Le projet plus ample propose de repenser, depuis la perspective des sciences humaines, la place du corps vulnérable dans un contexte d'occupation chaque fois plus grande des technologies dites intelligentes ou interactives (sociales). Un travail de terrain auprès des personnes âgées et des soignants en EMS y est inclus. Au travers du projet IPARC, nous voulons amorcer une première approche réflexive autour de l'interaction entre un robot et une personne âgée dans une institution de longue durée et comprendre la place du corps vivant âgé.



Etat des lieux :

En 2016, CURAVIVA Suisse, domaine spécialisé personnes âgées, accorde un mandat aux conseils d'éthique romands d'EMS afin d'élaborer un guide qui permette à la fois de recenser les différents moyens technologiques susceptibles de faire leur apparition dans une institution, de même que fournir quelques repères éthiques quant à leur utilisation. Nadja Eggert, présidente du Conseil d'éthique d'Héviva et directrice du Centre interdisciplinaire de recherche en éthique (UNIL), est alors l'une des personnes en charge de ce travail. Au court de ces travaux de recherche, une première constatation est réalisée. Malgré de nombreuses craintes quant à une possible utilisation abusive de certaines technologies intelligentes (robots) – mise en danger de l'intégrité de la personne âgée, de celle du soignant ou de la relation soigné-soignant –, il a été remarqué que la rationalisation épistémologique et éthique de ce nouveau paradigme apportait de nouvelles pistes et perspectives de réflexion. L'une d'elles concerne les possibles effets bénéfiques de l'interaction entre un robot et une personne âgée sur l'attitude et la santé corporelle de cette dernière. Cette expérience constitue donc le point de départ de notre projet.

Objectifs et résultats attendus :

L'objectif principal de ce projet préliminaire est d'analyser les interactions rapportées entre les personnes âgées et les robots sociaux en EMS afin de mettre en évidence et de comprendre la place du corps âgé vivant. Nous voulons ainsi contribuer à 1) faire avancer la connaissance sur la dimension corporelle vivante des personnes âgées. 2) montrer les ressources qu'une interaction visuelle, auditive ou sensible peut révéler chez elles. 3) donner des pistes d'interactions et de stimulations possibles avec les personnes âgées (avec ou sans robot). De cette manière, nous espérons nourrir le débat public sur leurs besoins, de même que proposer de nouvelles formes de percevoir, de stimuler et d'accompagner la personne âgée dans un lieu de vie tel qu'un EMS.

Méthode :

Théorique : Notre démarche étant d'abord réflexive, la méthodologie utilisée sera principalement celle des sciences humaines. Elle consistera en une étude approfondie et réflexive de la littérature sur le sujet, ainsi que des apports des différents courants en philosophie portant sur notre thématique.

Pratique : Un travail de terrain, en écho au travail de terrain effectué par l'équipe de Nadja Eggert en 2016, sera effectué durant le projet de recherche. Démarche :

1. Identification des EMS utilisant des robots type Paro et Zora (Vaud, Genève et autres Canton romands éventuellement).
2. Prise de contact avec ces EMS et demande d'assister aux sessions avec les robots.
3. Entretiens post séance avec des résidents et des soignants.
4. Entretiens/ rencontres avec des résidents étant en contact avec les robots (dans les cas où l'utilisation ne se fait pas par groupe).