



Robotisation et scanning de la distribution globale des médicaments: impact sur le taux d'erreur et l'efficacité

O. François^{1,2}, M. Aussedat¹, L. Carrez^{1,2}, L. Gschwind¹, P. Bonnabry^{1,2}

¹Pharmacie des Hôpitaux Universitaires de Genève, ²Section des sciences pharmaceutiques, Université de Genève, Université de Lausanne, Genève, Suisse

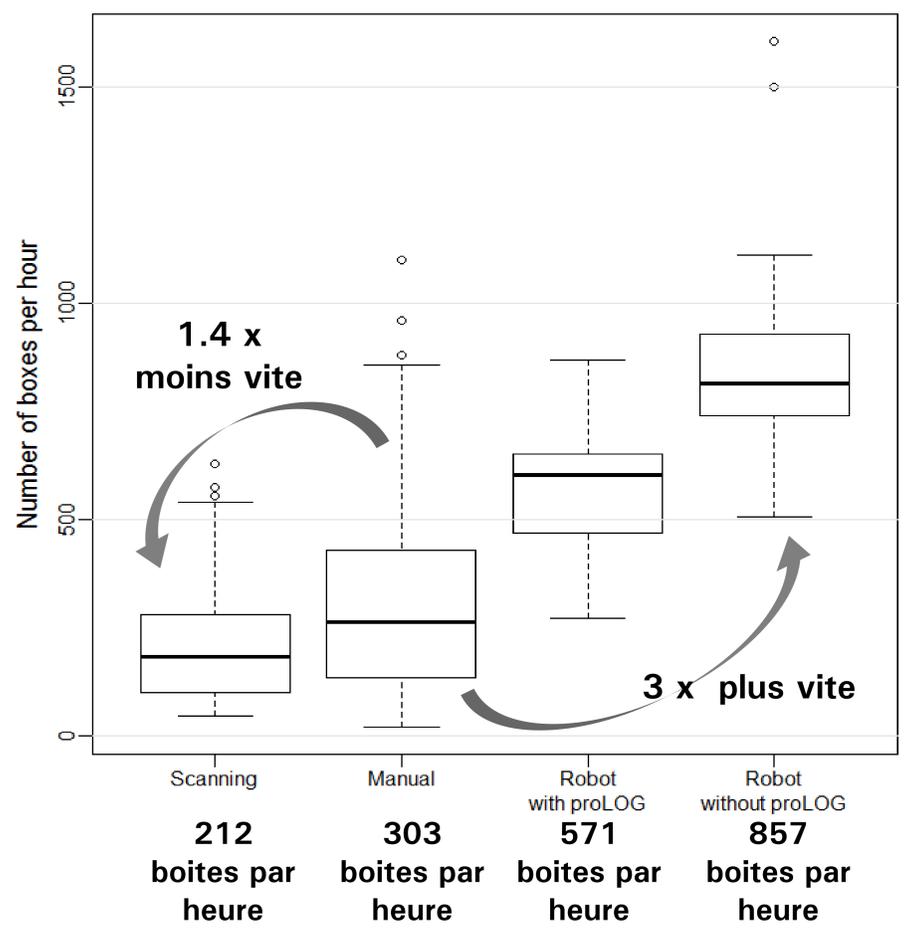
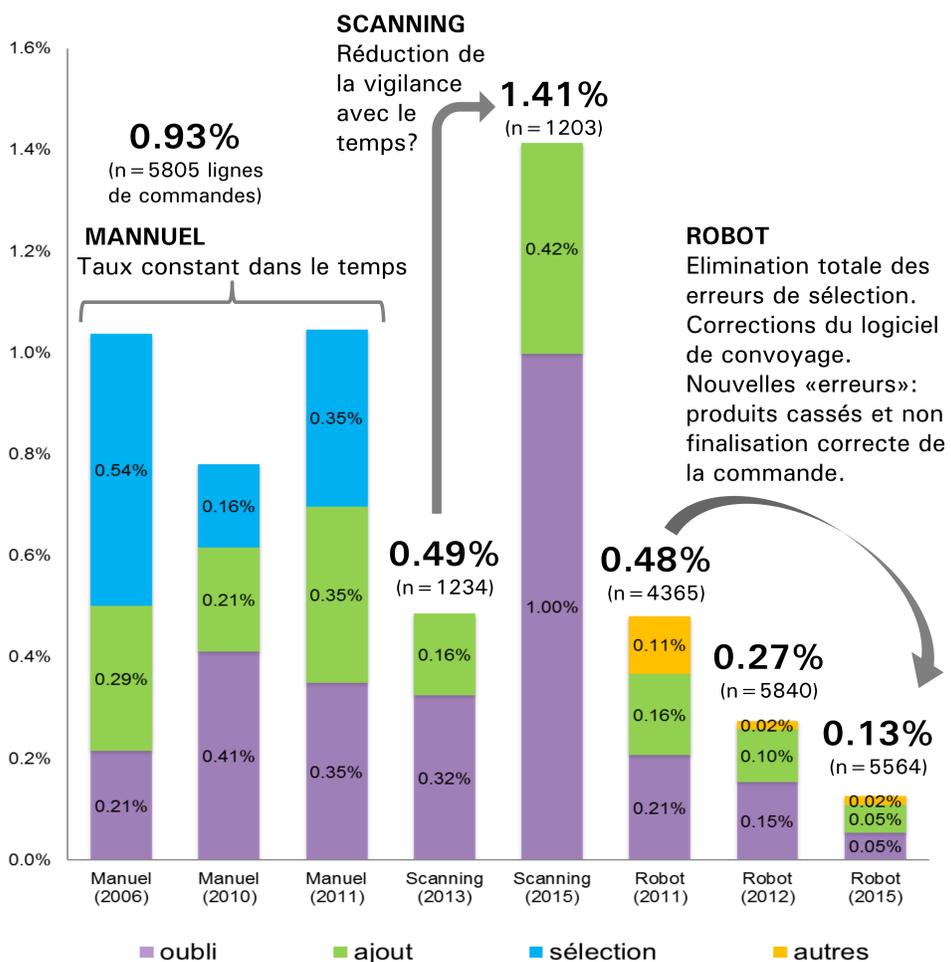
La distribution est une source d'erreurs pouvant affecter la **sécurité des patients**. Assurer un **approvisionnement de qualité** à l'ensemble des services est un défi quotidien. La **robotisation et le scanning** sont des solutions potentielles aux erreurs humaines.

Objectifs: Evaluer l'impact de la robotisation et du scanning sur le taux d'erreur et le temps de distribution des médicaments



Amélioration de la SECURITÉ:
Impact sur les **ERREURS** de distribution
(grille standardisée)

Amélioration de l'EFFICIENCE:
impact sur le **TEMPS** de distribution
(commandes aléatoires)



Le robot permet de **réduire de plus de 7 fois le risque relatif d'une erreur** dans la préparation des commandes, **tout en gagnant en rapidité**. Afin de gagner en efficacité, le système de chargement automatique (Prolog) est mis en fonction la nuit ou lors de commandes peu nombreuses.

Malgré un temps de distribution plus long, le scanning apporte une **élimination des erreurs de sélection** - les plus dangereuses - mais au prix d'une augmentation des erreurs de quantités. **Une campagne de sensibilisation** sera menée auprès de l'équipe afin de contrer cette **réduction de vigilance**.

