

Recenzja

Rozprawy doktorskiej mgr Oliwii Przygodzkiej
*Systemowy manipulator wsparcia bezsilności ruchowej
jako element podwyższania bezpieczeństwa osobistego*
przygotowanej pod kierunkiem prof. dra hab. Ireneusza T. Dziubka
oraz promotora pomocniczego dra Cezarego Wojtyły

1. Podstawa formalna recenzji

Recenzja opracowana na podstawie Uchwały nr 55/ NOB/2023 Rady Naukowej Dyscypliny *Nauki o bezpieczeństwie* Akademii Kaliskiej im. Prezydenta Stanisława Wojciechowskiego z dnia 06.07.2023 roku.

2. Charakterystyka opracowania

Autorka rozprawy Pani mgr Oliwia Przygodzka przeprowadziła analizę zagadnień określonych w temacie rozprawy i zrealizowała założone cele stosując współczesne metody i techniki badań, uwzględniając tło teoretyczne własnych badań w oparciu o aktualną wiedzę z obszaru nauk o bezpieczeństwie.

Przedstawiona rozprawa liczy 373 strony, ma charakter sprawozdania z pełnego cyklu badań, klasycznego dla prac naukowych kwalifikowanych – rozpraw doktorskich. Pracę otwiera streszczenie w języku polskim i angielskim oraz wstęp, następnie znajduje się sześć rozdziałów stanowiących zasadniczą część dysertacji, w dalszej kolejności – zakończenie, bibliografia, spis tabel oraz załączników, w których umieszczone zostały narzędzia badawcze.

Podstawy teoretyczne pracy w formie krytycznej analizy literatury przedmiotu przedstawione zostały w rozdziale drugim, trzecim i czwartym (s. 35-158). W rozdziale pierwszym Autorka omówiła metodologię badań własnych (s. 15-34). Wyniki badań oraz ich interpretacja zawarte zostały w rozdziale piątym i szóstym (s. 159-262).

3. Celowość i aktualność badań

Praca doktorska Pani mgr Oliwi Przygodzkiej *Systemowy manipulator wsparcia bezsilności ruchowej jako element podwyższania bezpieczeństwa osobistego* jest istotnym przyczynkiem do pełniejszego poznania istoty bezpieczeństwa osobistego, jego różnorodnych wymiarów i uwarunkowań na rzecz potrzeb osób niepełnosprawnych w stanach bezsilności ruchowej. Opracowanie przyczynia się ponadto do wykrycia związków i zależności zachodzących pomiędzy poziomem teoretycznych założeń i przygotowań, a skutecznym i efektywnym zastosowaniem konkretnych rozwiązań, w szczególności testowanego manipulatora mogącego wspomagać właściwości ruchowe osób z dysfunkcją kończyn górnych.

Przedmiotem badań była problematyka dotycząca poczucia bezpieczeństwa osób z cechami bezsilności ruchowej i możliwości ich wsparcia przy użyciu specjalnie opracowanego manipulatora. Cechy, możliwości, budowę oraz opinię badanych na temat badanego wynalazku i jego możliwości przedstawiono szczegółowo w rozdziale szóstym rozprawy.

Celem teoretycznym recenzowanej pracy doktorskiej było rozpoznanie sposobów pojmowania bezpieczeństwa osobistego, jego licznych uwarunkowań i organizacji zachowań, na rzecz potrzeb osób niepełnosprawnych w stanach bezsilności ruchowych.

Cel praktyczny z kolei związany był z koniecznością określenia zmian i możliwości wsparcia bezpieczeństwa personalnego ludzi z ograniczeniami ruchowymi, poprzez specjalnie opracowany manipulator o cechach systemowych.

Na potrzeby badań sformułowano główny problem badawczy, który ujęto w postaci następującego pytania: *Jakie cechy powinien posiadać systemowy manipulator wsparcia bezsilności ruchowej, by mógł stanowić istotny element podwyższania bezpieczeństwa osobistego?* W celu odpowiedzi na pytanie zawarte w problemie badawczym, sformułowano dodatkowo pięć problemów szczegółowych.

Do tak przyjętego celu dysertacji oraz problemów badawczych na podstawie stanu wiedzy, analizy literatury, a także prognozowanych zmian sformułowano hipotezę główną, która brzmi następująco: *Stan faktyczny pojmowania bezpieczeństwa osobistego, jego wymiarowania i organizacji zachowań na rzecz potrzeb osób w stanach bezsilności ruchowej jest niewystarczający, a jego optymalizacja jest możliwa między innymi z wykorzystaniem specjalnie opracowanego manipulatora o cechach systemowych.*

Sformułowano ponadto pięć hipotez szczegółowych analogicznych do problemów badawczych.

4. Merytoryczna, szczegółowa ocena rozprawy

Po pierwszym rozdziale metodologicznym ukazującym zamierzenia Autorki dysertacji, w pracy znajdują się rozdziały teoretyczne i badawcze. W rozdziale zatytułowanym *Istota i pojmowanie bezpieczeństwa* dokonano analizy pojęciowej i definicyjnej bezpieczeństwa. Ukazano również uwarunkowania bezpieczeństwa oraz omówiono problematykę bezpieczeństwa społecznego i zdrowotnego.

Następnie w rozdziale pt. *Bezpieczeństwo personalne i jego wymiary* scharakteryzowano bezpieczeństwo osobiste. Zaprezentowano rezultat analizy podstawowych pojęć opisujących bezpieczeństwo jednostki i zbiorowości.

W kolejnym, także niezwykle ważnym rozdziale pracy, zatytułowanym *Ryzyko zdrowotne i profile bezczynności ruchowej* opisano z perspektywy społecznej i personalnej wybrane wyzwania zdrowotne oraz ryzyko zdrowotne. Ukazano także wybrane sposoby ich neutralizacji.

W kolejnym, piątym rozdziale zatytułowanym *Domeny i sposoby organizacji bezpieczeństwa pacjenta* ukazano bezpieczeństwo pacjenta w kontekście polityki zdrowotnej, organizacji zabezpieczenia zdrowotnego oraz dostępu do świadczeń zdrowotnych w Polsce. Uwzględniono znaczenie zarządzania ryzykiem, czynnika ludzkiego oraz aktywności organizacji zrzeszających pacjentów w zapewnieniu tejże ochrony.

Ostatni rozdział rozprawy noszący tytuł *Postulatywny model wsparcia bezsilności ruchowej niepełnosprawnych* zawiera opis oraz przedstawioną na podstawie badań ocenę prototypu manipulatora dostosowanego do potrzeb osób z dysfunkcją ruchową.

Pracę kończy podsumowanie, wykaz załączników, w tym kwestionariusze ankiety i wywiadów eksperckich wraz ze zdjęciami, listami pytań wywiadów eksperckich, zdjęciami prototypu manipulatora oraz dokumentacją potwierdzającą przyznanie patentu i wzoru przemysłowego twórcom opisywanego urządzenia.

Postępowanie badawcze – metodologia badań własnych

Przedmiotem badań wykonanych na potrzeby niniejszej pracy było bezpieczeństwo osobiste osób niepełnosprawnych, postrzegane z uwzględnieniem różnorodnych

uwarunkowań, przede wszystkim bezsilności ruchowej osób, a także określenie możliwości poprawy ich jakości życia.

Powyższy obszar badawczy pozwolił na sprecyzowanie celu poznawczego sprowadzonego do poznania istoty bezpieczeństwa personalnego, jego określenia i organizacji w odniesieniu do osób niepełnosprawnych. Celem badań było także wykrycie związków i zależności zachodzących pomiędzy poziomem teoretycznych założeń i przygotowań, a skutecznością i efektywnością stosowanych rozwiązań. Cel praktyczny został przez Autorkę w pełni zrealizowany poprzez przygotowanie naukowo uzasadnionego modelu wsparcia bezpieczeństwa personalnego osób z ograniczeniami ruchowymi. Dokonano tego poprzez opracowanie i przygotowanie manipulatora dostosowanego do potrzeb osób z dysfunkcją ruchową.

Procedurę badawczą podzielono tradycyjnie na trzy etapy. Na początku dokonano identyfikacji i sprecyzowano problem badawczy, również problemy szczegółowe, następnie dokonano uściślenia obszaru badań i przebiegu procedury badawczej. Następnie Autorka dokonała doboru metod badawczych właściwych dla poszczególnych problemów naukowych, wreszcie wykonała zaplanowane badania. Kolejny etap to zebranie wyników przeprowadzonych badań, dokonanie ich logicznego zestawienia oraz dokonanie określonych uogólnień. Skrupulatnie wykonana przez Autorkę dysertacji ilościowo-jakościowo analiza uzyskanych wyników badań dowodzi Jej pracowitości, dociekliwości i dużego zaangażowania. Grupę badawczą stanowiło 112 respondentów i 4 ekspertów.

Badania oraz analiza uzyskanych wyników pozwoliły na rozwiązanie głównego problemu badawczego, który został zawarty w pytaniu: *Jakie cechy powinien posiadać systemowy manipulator wsparcia bezsilności ruchowej, by mógł stanowić istotny element podwyższania bezpieczeństwa osobistego?* Wyniki potwierdziły założoną hipotezę, pozwoliły jednocześnie na opracowanie ogólnych wytycznych na rzecz sposobów podwyższania bezpieczeństwa osobistego osób niepełnosprawnych. Jest to niewątpliwym wkład Autorki dysertacji w rozwój dyscypliny *nauki o bezpieczeństwie* oraz ukazanie nowych obszarów eksploracji. Przedstawione w rozprawie wyniki badań i wyniki ich analiz jednoznacznie wykazały potrzebę udostępnienia osobom z dysfunkcjami ruchu urządzeń odpowiednio je wspierających, na przykład podobnych do badanego na potrzeby pracy manipulatora dostosowanego do potrzeb osób z dysfunkcją ruchową, która znacząco ogranicza codzienne funkcjonowanie i społeczną aktywność osób niepełnosprawnych. Dysfunkcje, jak podkreśla Pani mgr Oliwia Przygodzka, obniżają ich samodzielność,

samoocenę i jakość życia. Badania ankietowe przeprowadzone wśród niepełnosprawnych respondentów nie wykazały, aby większość tych osób doświadczała średniego i wysokiego poczucia bezpieczeństwa, nie doświadczają oni także zagrożeń, ale jednocześnie są świadomi, że w ich przypadku ryzyko niebezpieczeństwa może mieć źródło w ich niepełnosprawności. Ponadto badani często nie mogą sami zaspokajać swoich potrzeb i są zależni od pomocy innych. Uczestnicy badania częściej uważali, że zagrażają im choroby niż na przykład katastrofy komunikacyjne, zagrożenia cybernetyczne i cywilizacyjne oraz patologie społeczne. Badani, jak to określa Pani mgr, oczekiwali jednak, że państwo i jego instytucje zapewnią im wyższy poziom bezpieczeństwa publicznego oraz większe wsparcie adresowane do osób niepełnosprawnych.

Wykonane na potrzeby pracy badanie manipulatora dostosowanego do potrzeb osób z dysfunkcją ruchową było niezwykle cenne także z tego powodu, iż w dostępnych ofertach nie ma podobnego urządzenia, które umożliwiłoby niepełnosprawnemu użytkownikowi podjęcie czynności, jakie jest on w stanie wykonać za pomocą analizowanego prototypu manipulatora.

Wyniki badań uzyskane przez Panią mgr pozwalają na wysnucie wniosku, że analizowane urządzenie jest potrzebne osobom z dysfunkcją ruchową, a to znacznie zwiększy samoopiekę i samoobsługę takich osób. Jednakże wyniki badań wskazały także ograniczenia zaprojektowanego urządzenia. Badani niejednokrotnie sugerowali, aby dla przykładu zmniejszyć masę urządzenia i poszerzyć zakres realizowanych przez to urządzenie funkcji. Zwracano także uwagę na zwiększenie estetyki manipulatora.

Badani z dysfunkcją ruchu doświadczali średniego i wysokiego poziomu bezpieczeństwa, które zależało, jak deklarowali sami badani, jedynie od poziomu poczucia bezpieczeństwa, miejsca zamieszkania i sposobu korzystania z manipulatora. Osoby badane z dysfunkcją ruchu nie znały i nie stosowały urządzeń podobnych do testowanego urządzenia. Podobnie uczestnicy wywiadu eksperckiego nie znali podobnych udogodnień, uważali, że powinny one być dostępne, łatwe w obsłudze i zdolne do wspierania osiągania różnych celów przez użytkownika.

Pani mgr Oliwia Przygodzka podkreśla, że osoby niepełnosprawne ruchowo mają zróżnicowany dostęp do metod terapeutycznych i narzędzi stosowanych w czasie rehabilitacji. Jednak stałym problemem pozostaje dostęp do narzędzi i urządzeń mogących

ich wspierać. Osoby badane z dysfunkcją ruchu wysoko oceniły cechy testowanego prototypu manipulatora. Zdecydowana większość uczestników badania ankietowego, osób z dysfunkcją ruchu, bardzo wysoko oceniła możliwość wykonywania czynności za pomocą prototypu manipulatora. Najwyższe oceny uzyskały funkcje urządzenia, które pozwalały na wykonywanie prostych i ważnych codziennych czynności. Pani mgr podkreśla, że jak wskazują badania, ponad połowa respondentów, osób z dysfunkcją ruchu, wysoko oceniła niektóre możliwości manipulatora, chociaż także wskazywano na potrzebę jego modyfikacji i udoskonalenia.

Jak zaznacza Pani mgr Oliwia Przygodzka przeprowadzone badania poszerzono o badania i konsultacje uzupełniające w ramach współpracy ze specjalistami z zakresu fizjoterapii i rehabilitacji oraz osobami niepełnosprawnymi ruchowo.

Na uwagę i uznanie zasługują sformułowane przez Panią mgr Oliwię Przygodzką wnioski dotyczące bezpieczeństwa pacjenta.

5. Konkluzja i rekomendacje

Przedstawiona przez Panią mgr Oliwię Przygodzką rozprawa doktorska *Systemowy manipulator wsparcia bezsilności ruchowej jako element podwyższania bezpieczeństwa osobistego* stanowi oryginalne rozwiązanie ważnego i niezwykle aktualnego problemu badawczego w obszarze dyscypliny *nauki o bezpieczeństwie*.

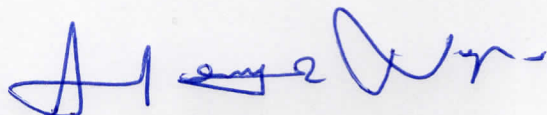
Autorka wykazała się wysokimi zasobami wiedzy teoretycznej oraz umiejętnościami samodzielnego planowania i prowadzenia badań, znajomością ilościowo-jakościowej strategii badawczej, celnego stosowania metod badawczych, rzetelnej analizy, interpretacji i prezentacji wyników.

Bardzo dobra krytyczna analiza literatury, podjęcie i rozwiązanie ważnych dla teorii i praktyki problemów badawczych, wiarygodne wyniki, ich interpretacja i logiczne wnioskowanie potwierdzają opanowanie na wysokim poziomie warsztatu badawczego.

Reasumując stwierdzam, że rozprawa doktorska Pani mgr Oliwi Przygodzkiej *Systemowy manipulator wsparcia bezsilności ruchowej jako element podwyższania bezpieczeństwa osobistego* obejmuje właściwie udokumentowane i przedstawione ustalenia w zakresie przyjętych celów badawczych oraz weryfikacji hipotez.

Stwierdzam, że recenzowana rozprawa doktorska spełnia wymagania artykułu 13 pkt. 1 Ustawy z dnia 14 marca 2003 roku o stopniach i tytule naukowym oraz stopniach i tytule w zakresie sztuki z późniejszymi zmianami (Dz.U. z 21 czerwca 2016 r. poz. 882 z późniejszymi zmianami).

Wnoszę zatem o dopuszczenie Pani mgr Oliwi Przygodzkiej do dalszych etapów przewodu doktorskiego.

A handwritten signature in blue ink, appearing to be 'A. Przygodzka', written in a cursive style.