



Wir geben Impulse für Entwicklungen in gemeinnützigen Organisationen

Das SOCIUS labor untersucht interessante Ecken der Organisationsentwicklung. In Werkstattform verwandeln wir gewöhnliche Nachmittage/Abende in lebhaftes Diskussions- und setzen Impulse für neue Entwicklungen und Kontakte.

Donnerstag 9. November 2017, 14 bis 18 Uhr

Scrum & OE

Selbstdiagnose: Wie agil sind wir wirklich?

Viele Unternehmen befinden sich heute im Wandel hin zur agilen Organisation, u.a. um zukunftsfähig zu bleiben. Das betrifft mitunter nicht nur einzelne Software-Teams, sondern die gesamte Organisation. Allerdings ist besonders organisationsweite Agilität schwer zu fassen: Wo stehen wir, wie agil sind wir wirklich, was fehlt uns? Für diese Fragen wurde ein Selbstdiagnose-Instrument entwickelt, das hier von Thomas Zimmermann vorgestellt und erprobt werden soll. Wir wollen damit gemeinsam einen kurzen Überblick gewinnen, welche Reifegrade in den Kernaspekten der Agilität bekannt sind und wo wir uns jeweils dort einordnen können.



Jede/r Teilnehmer/in erhält zum Schluss einen Kurzbericht zum Stand der Agilität in der eigenen Organisation.

Thomas Zimmermann ist praktizierender Scrum Master in Berlin, forscht im Bereich Scrum, Agilität und Organisationstheorie und berät Unternehmen in der agilen Transformation bei swapwork UG. Seine akademischen Wurzeln liegen in der Visuellen Kommunikation, Soziologie und Organisationsentwicklung (Angewandte Sozialwissenschaften).

maximale Teilnehmerzahl: 14
mehr Infos auf www.socius.de
anmelden: fortbildung@socius.de
oder Tel. 030-40301020
Ort: 10963 Berlin, Tempelhofer Ufer 21 (direkt U Bhf Möckernbrücke) Do. 9.11.2017, 14-18 Uhr

SOCIUS labor

Eingeladen sind BeraterInnen und Mitarbeitende sowie Führungskräfte aus gemeinnützigen Organisationen.

Die Kosten: Die Höhe seines/ihrer Teilnahmebeitrages bestimmt jede/r Teilnehmende am Ende der Veranstaltung selbst.

SOCIUS lounge: anschließend an das Labor, ab circa 18 Uhr mit excellentem Süppchen, Getränken und Gesprächen am Kaminfeuer.