

Zukunft aktiv und positiv gestalten

be-smarter Webinar

24. März 2026



be ▶ advanced

zäme für bärenstarkes Unternehmertum



Gründerberatung



Startup-Programm



KMU-Coaching



Vernetzung

**Wir begleiten
Unternehmerinnen
und Unternehmer
zum Erfolg!**

Webseite



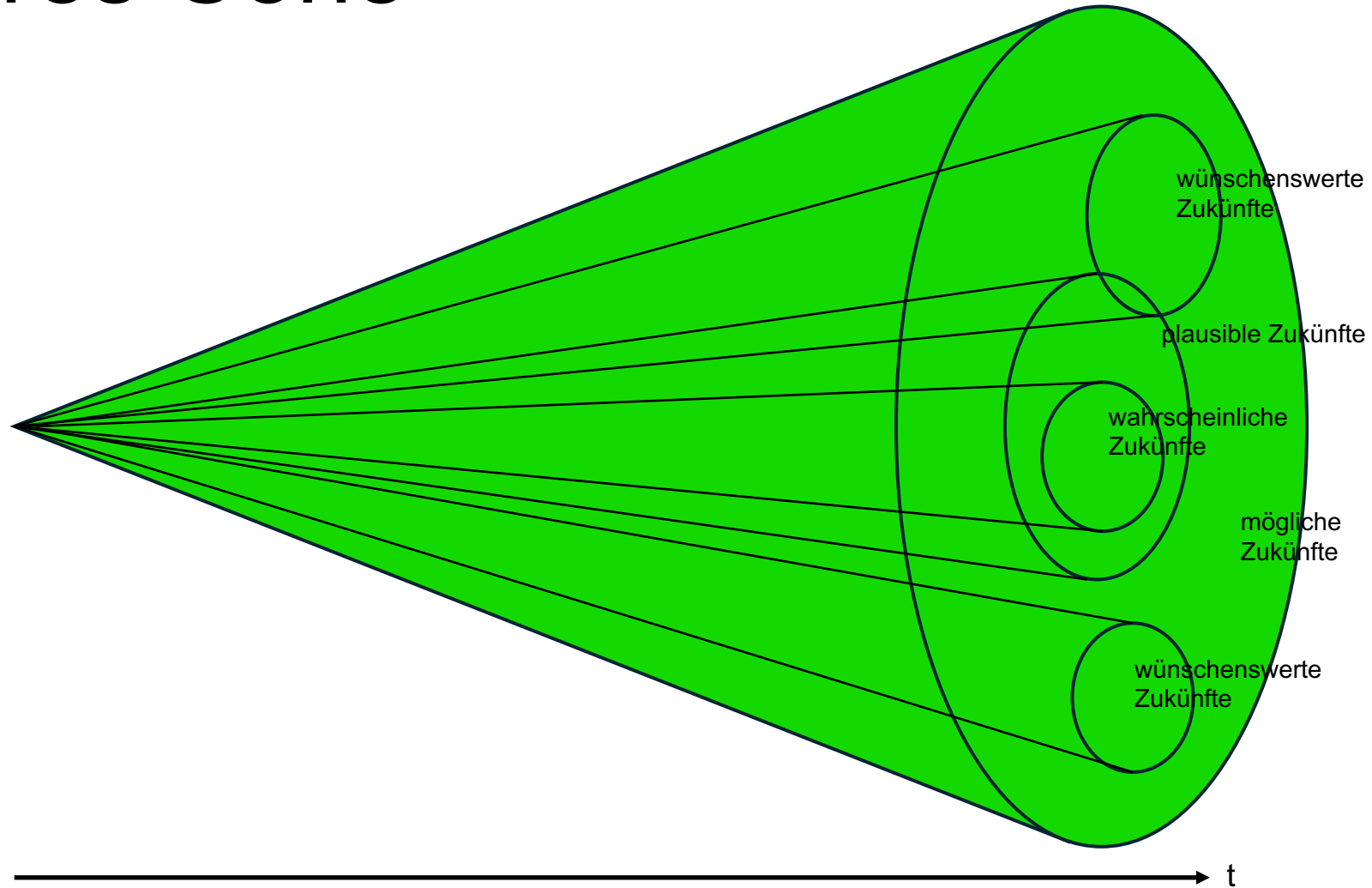
LinkedIn



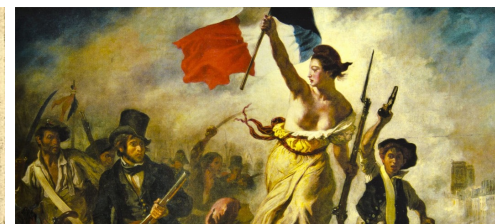
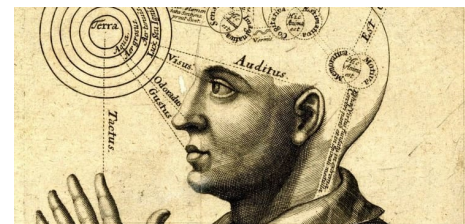
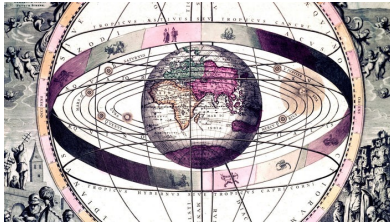
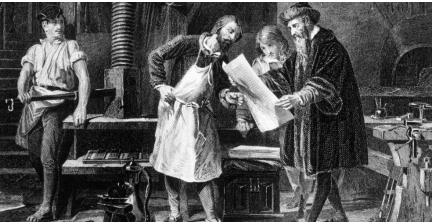
be ▶ advanced

Zukunft? Zukünfte!

Futures Cone



Blick in die (europäische) Geschichte



«Ich habe als Historiker gelernt, keine Prognosen abzugeben, die auf einer Fortschreibung der jüngsten Gegenwart beruhen.»

Andreas Rödder, Professor für Neueste Geschichte, Johannes-Gutenberg-Universität Mainz



Alicia Eggert (2019)

Zukunft ist kein Zufall

Zukunft kann man am besten «voraussagen», indem man sie selbst gestaltet.

Vorgehen

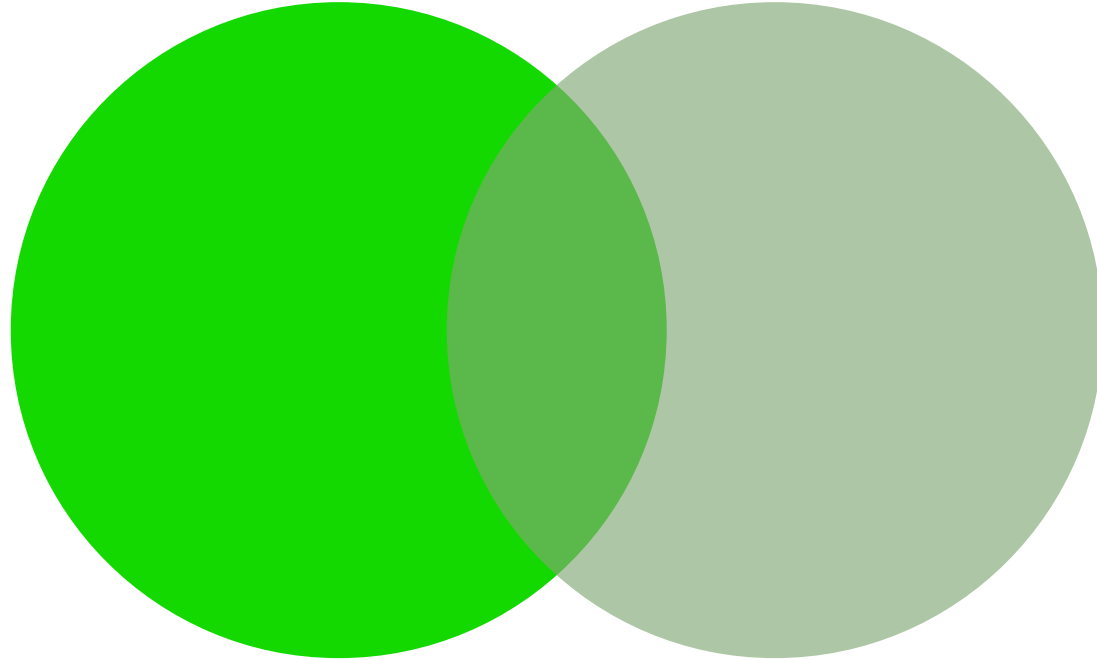


Speculative Design | Futurology |
Futures Crafting | Design Futures |
Strategic Management | Design
Fiction | Design Futuring | ...

Futures
Studies

Futures
Foresight

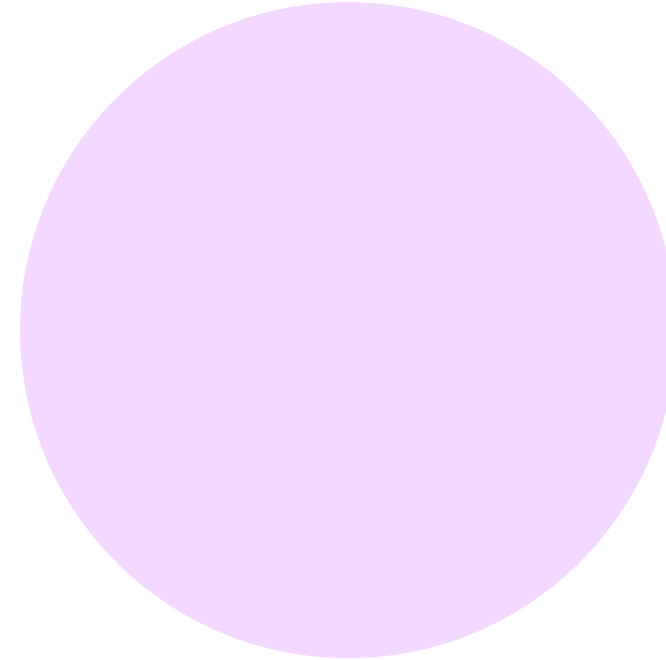
Futures
Thinking



Wissenschaft

Praxis

Untersuchungen, Tools,
Frameworks



Kognition

Mindset, Haltung,
Denkprozesse

«Die Welt kann nicht neu werden, wenn wir uns nicht selbst erneuern.»

Matthias Horx, 15 ½ Regeln für die Zukunft

«Im Zentrum steht der Mensch mit seiner Fähigkeit zur Reflexion, Gestaltung und Transformation. **Future Readiness** beginnt im Inneren und führt zu Stärke im Aussen.»

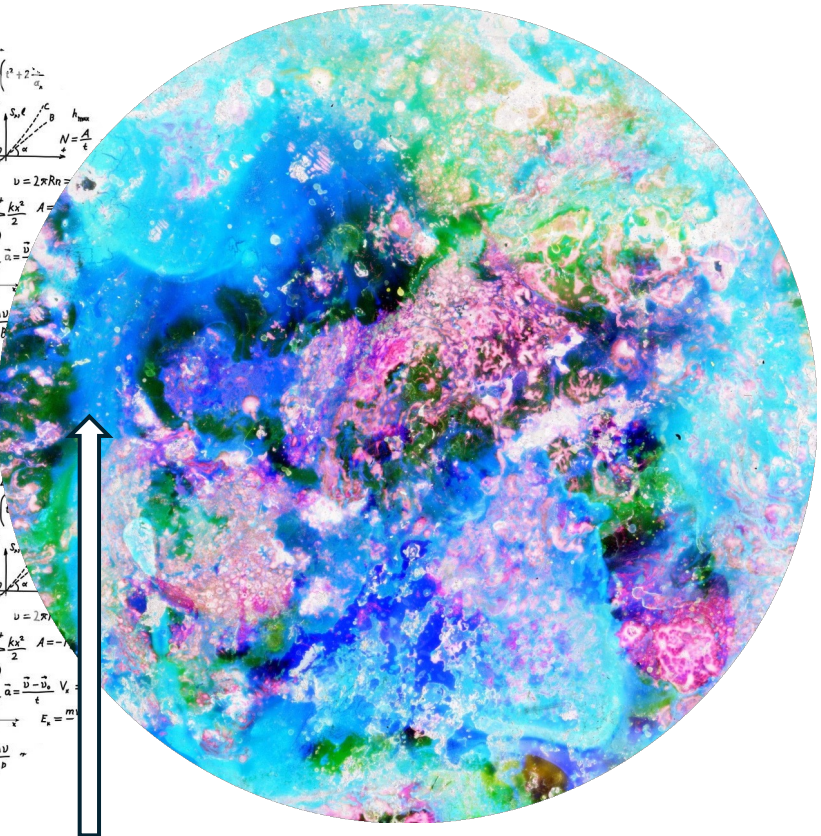
The Future Project x Vorsprung atwork

Tools,
Frameworks,
evidenzbasiert,
Daten, Wissen



$$v_x = \frac{1}{2} \left(1 + 2 \frac{v_x}{a_x} t + \frac{v_x^2}{a_x^2} t^2 \right) \frac{1}{2} \frac{1}{a_x} t$$
$$\omega = \frac{2\pi}{T} = 2\pi\nu \quad S_x = V_{0x} t + \frac{a_x t^2}{2} \quad \bar{E}_x = \frac{3}{2} kT$$
$$v = \frac{1}{2} \left(1 + 2 \frac{v_x}{a_x} t + \frac{v_x^2}{a_x^2} t^2 \right) \frac{1}{2} \frac{1}{a_x} t$$
$$\phi = BS \cos(B\theta) \quad v = \sqrt{\frac{3kT}{m}} = \sqrt{\frac{3RT}{M}} \quad m = \frac{m_0}{\sqrt{1-\beta^2}} \quad S_x = \frac{a_x}{2} (t^2 + 2 \frac{v_x}{a_x} t)$$
$$x = x_0 + v_x t \quad N = \frac{A}{t} \quad S_x = x - x_0 \quad x = x_0 + v_x t \quad N = \frac{A}{t}$$
$$\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt} \quad v = 2\pi R n = \omega R \quad S_x = h - h_0 = v_x t + \frac{a_x t^2}{2} \quad \Delta = k\lambda + \frac{\lambda}{2} = \min$$
$$\frac{q_1}{r} E = E_k + E_p = \cos \alpha \quad A = mgh \quad A = -F_{mp} S \quad P_1 = P - F_A \quad F_3 = F_1 \frac{S_1}{S_3} \quad t = \frac{t_0}{\sqrt{1-\beta^2}} \quad W = \frac{kq_1 q_2}{r} \quad E = E_k + E_p = \cos \alpha \quad A = \frac{kx^2}{2}$$
$$V - V_0 = \beta V_0 (t - t_0) \quad \vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} \quad V_x = V_0 - at \quad v_\varphi = \frac{v}{r} \quad X_c = \frac{1}{\omega C} \quad A = \frac{m v_0^2}{2} - \frac{m v^2}{2} \quad V - V_0 = \beta V_0 (t - t_0) \quad \vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt}$$
$$T = 2\pi\sqrt{LC} \quad v = \frac{\lambda}{T} \quad R = \frac{m v}{qB} \quad T = \frac{2\pi m}{qB} \quad v = \frac{m}{M} = \frac{N}{N_A} \quad v_p = \frac{v_x + v}{2} \quad \omega_c = \frac{1}{\sqrt{LC}} \quad T = 2\pi\sqrt{LC} \quad v = \frac{\lambda}{T} \quad R = \frac{m v}{qB}$$
$$\beta = \frac{v}{c} \quad \eta = \frac{A_1}{A_2} = \frac{N_1}{N_2} \quad v_x = \frac{m v_x}{\sqrt{1-\beta^2}} \quad S_x = \frac{a_x}{2} \left(t^2 + 2 \frac{v_x}{a_x} t \right) - \frac{v_x^2}{2a_x} \quad \frac{h_1}{h_2} = \frac{p_1}{p_2} \quad \beta = \frac{v}{c}$$
$$t(t) = U + A \quad \vec{v} = vR \quad \rho V = mR \quad X_c = \frac{1}{\omega C} \quad Q = cm(t_2 - t_1) = U + A \quad t(t)$$
$$S_x = \frac{a_x}{2} \left(t^2 + 2 \frac{v_x}{a_x} t \right) \quad S_x = \frac{a_x}{2} \left(t^2 + 2 \frac{v_x}{a_x} t + \frac{v_x^2}{a_x^2} \right) \quad S_x = \frac{a_x}{2} \left(t + \frac{v_x}{a_x} \right)^2$$
$$\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt} \quad v = 2\pi R n = \omega R \quad S_x = h - h_0 = v_x t + \frac{a_x t^2}{2} \quad \Delta = k\lambda + \frac{\lambda}{2} = \min$$
$$E = E_k + E_p = \cos \alpha \quad A = mgh \quad A = -F_{mp} S \quad P_1 = P - F_A \quad F_3 = F_1 \frac{S_1}{S_3} \quad t = \frac{t_0}{\sqrt{1-\beta^2}} \quad W = \frac{kq_1 q_2}{r} \quad E = E_k + E_p = \cos \alpha \quad A = \frac{kx^2}{2}$$
$$V - V_0 = \beta V_0 (t - t_0) \quad \vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} \quad V_x = V_0 - at \quad v_\varphi = \frac{v}{r} \quad X_c = \frac{1}{\omega C} \quad A = \frac{m v_0^2}{2} - \frac{m v^2}{2} \quad V - V_0 = \beta V_0 (t - t_0) \quad \vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt}$$
$$T = 2\pi\sqrt{LC} \quad v = \frac{\lambda}{T} \quad R = \frac{m v}{qB} \quad T = \frac{2\pi m}{qB} \quad v = \frac{m}{M} = \frac{N}{N_A} \quad v_p = \frac{v_x + v}{2} \quad \omega_c = \frac{1}{\sqrt{LC}} \quad T = 2\pi\sqrt{LC} \quad v = \frac{\lambda}{T} \quad R = \frac{m v}{qB}$$
$$\beta = \frac{v}{c} \quad \eta = \frac{A_1}{A_2} = \frac{N_1}{N_2} \quad v_x = \frac{m v_x}{\sqrt{1-\beta^2}} \quad S_x = \frac{a_x}{2} \left(t^2 + 2 \frac{v_x}{a_x} t \right) - \frac{v_x^2}{2a_x} \quad \frac{h_1}{h_2} = \frac{p_1}{p_2} \quad \beta = \frac{v}{c}$$

Sweet Spot für
Zukunftsarbeit



Kreativität,
Imagination,
Out of the Box



Optimismus ————— Pessimismus

Hoffnung ——— Vertrauen

Utopie ——— Dystopie



Quellen: Bild [links](#), Bild [rechts](#)

Possibilismus

Die Welthaltung des Möglichen

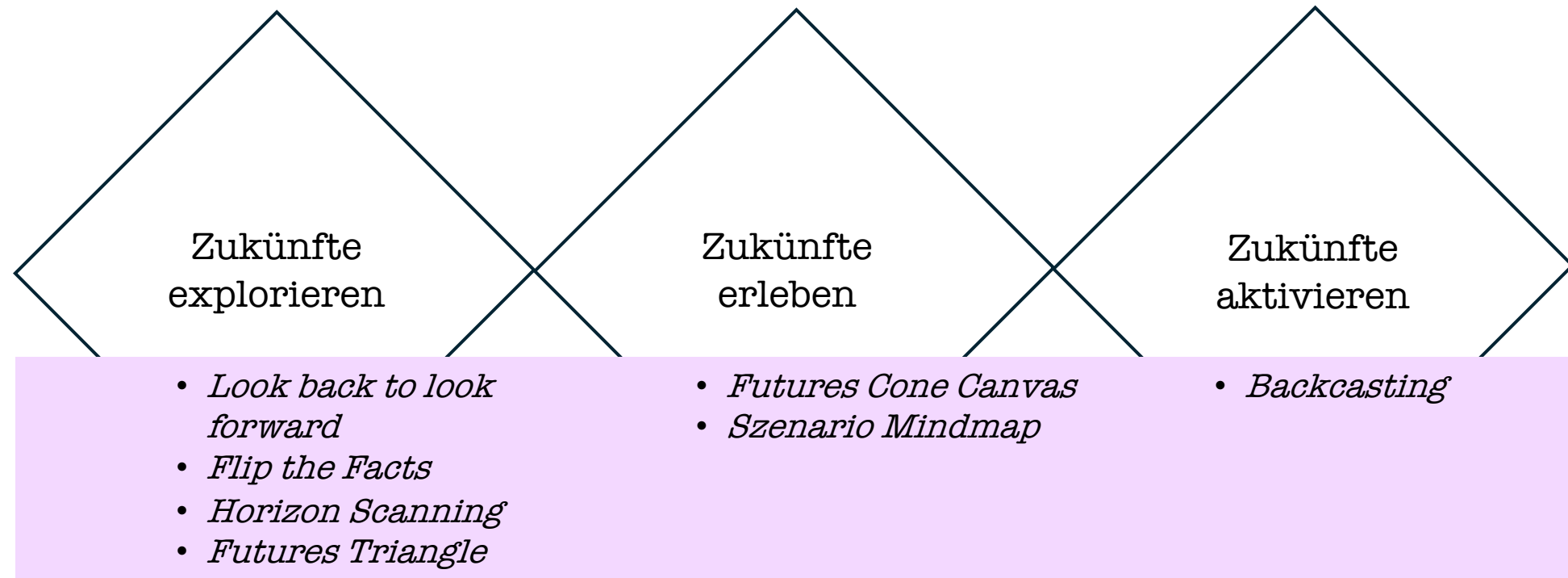
Hans Rosling, schwedischer Arzt und Zukunftsforscher

Pitstop

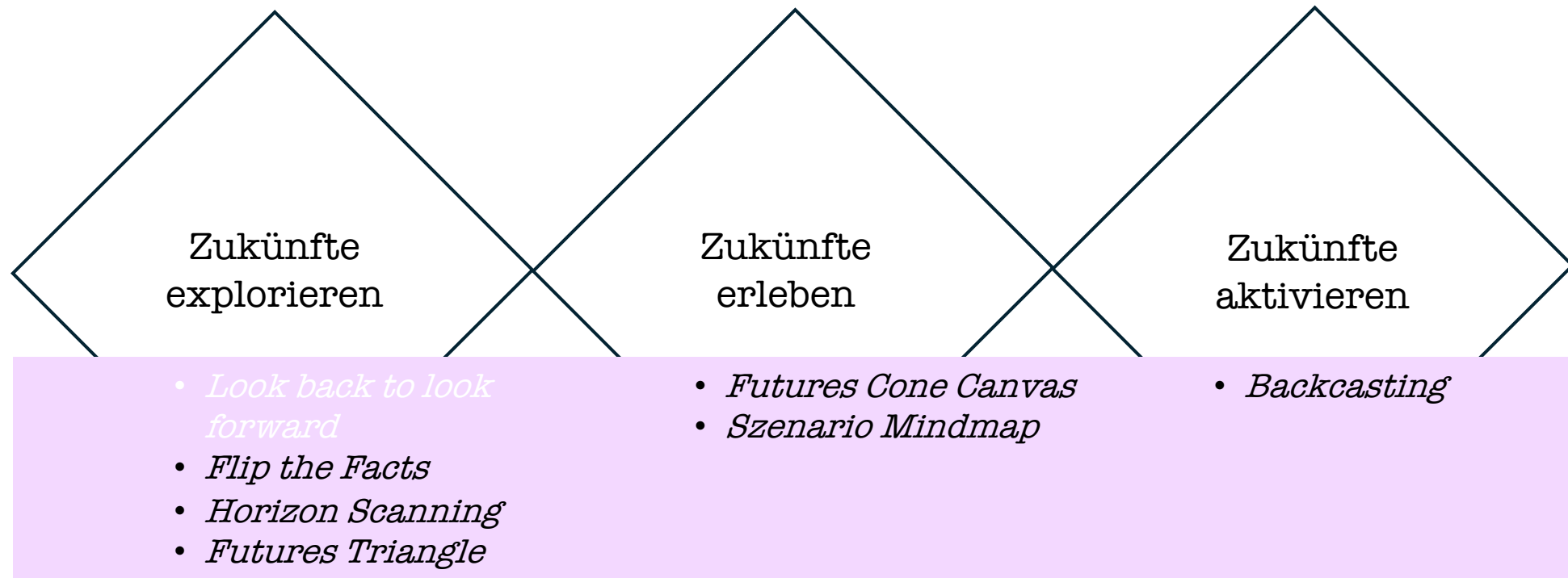
- ✓ Zukünfte, nicht Zukunft
- ✓ Zukunft ≠ extrapolierte Vergangenheit und Gegenwart
- ✓ Zukunftsarbeit ist auch eine Haltung und nimmt Menschen in den Fokus
- ✓ Innere «Future Readiness» führt zu äusserer Stärke
- ✓ Possibilismus

Blick in die Werkstatt der Zukunftsgestaltung

Methoden



Methoden



Look back to look forward

Davor	1960er	1970er	1980er	1990er	2000er	2010er	2020er	heute	
									Social
									Technological
									Economic
									Environmental
									Political

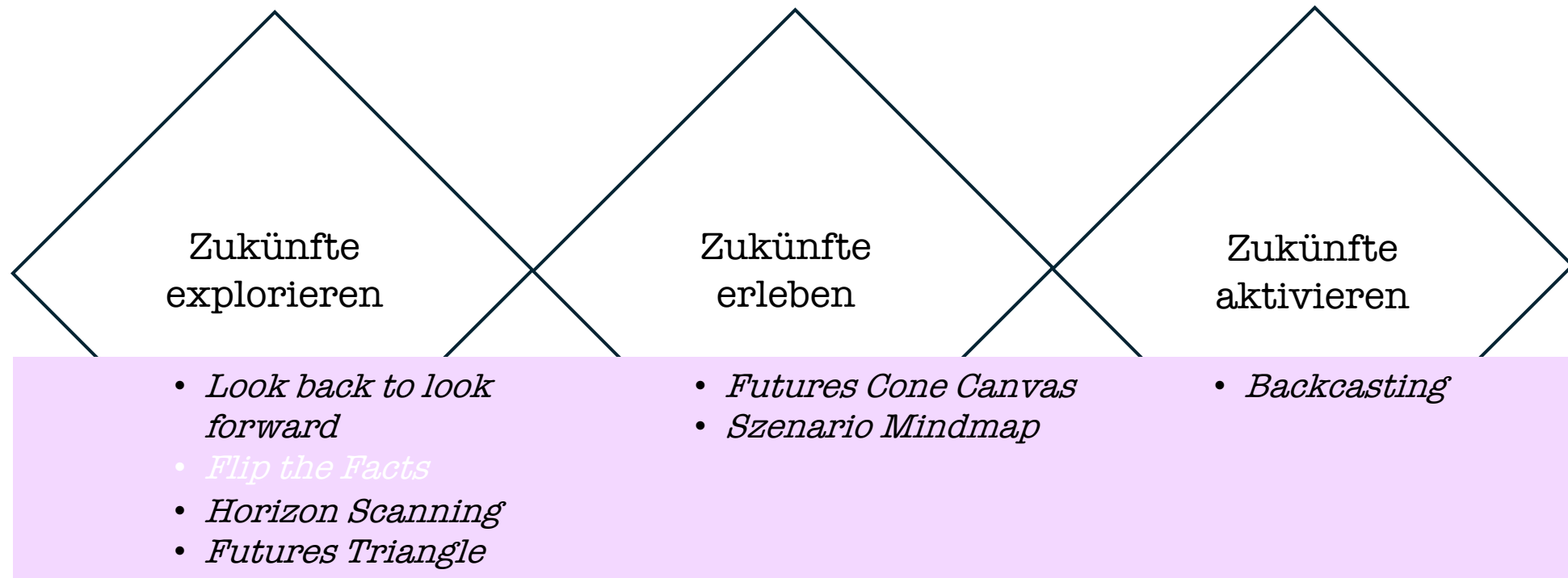
Yellow sticky notes are placed on the grid as follows:

- 1960er: Fundstück
- 1970er: Fundstück
- 1980er: Fundstück
- 1990er: Fundstück
- 2000er: Fundstück
- 2020er: Fundstück
- heute: Thema

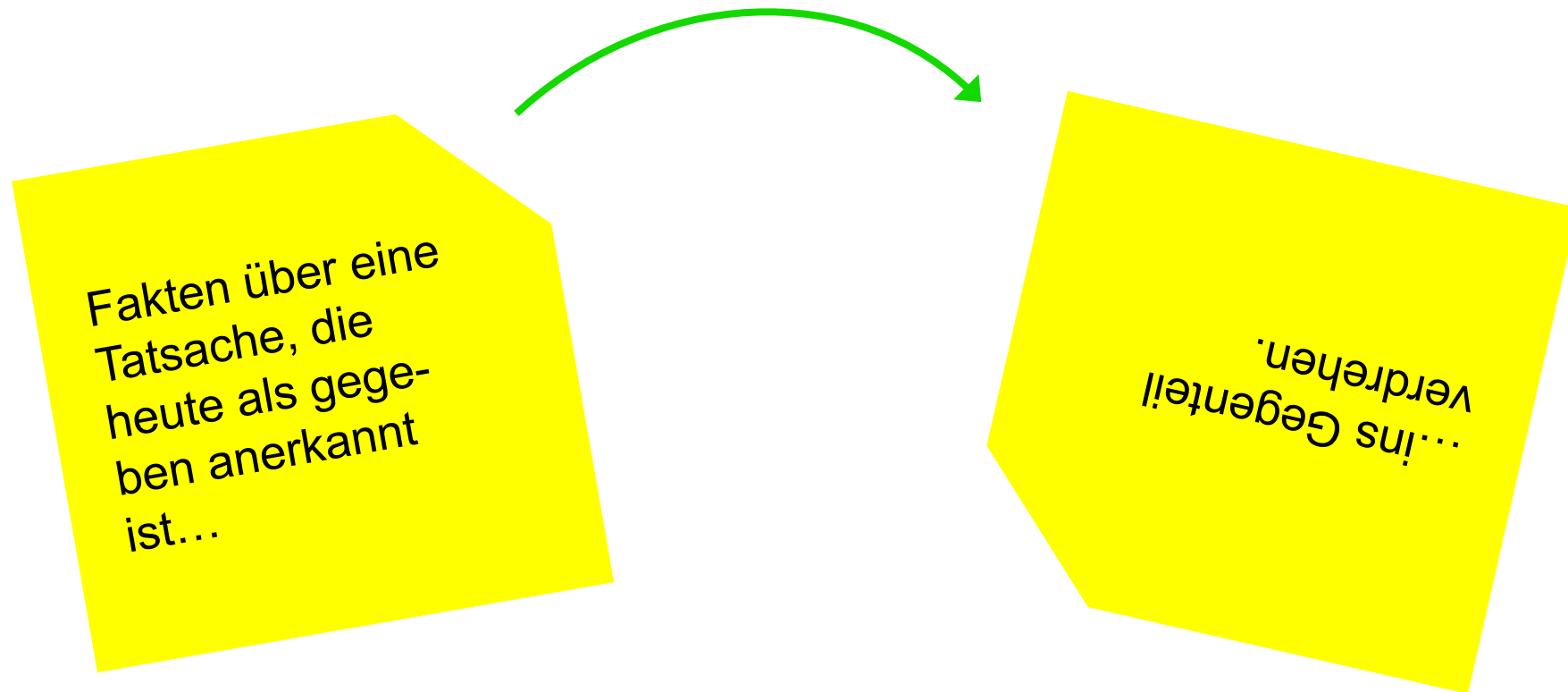
Look back to look forward



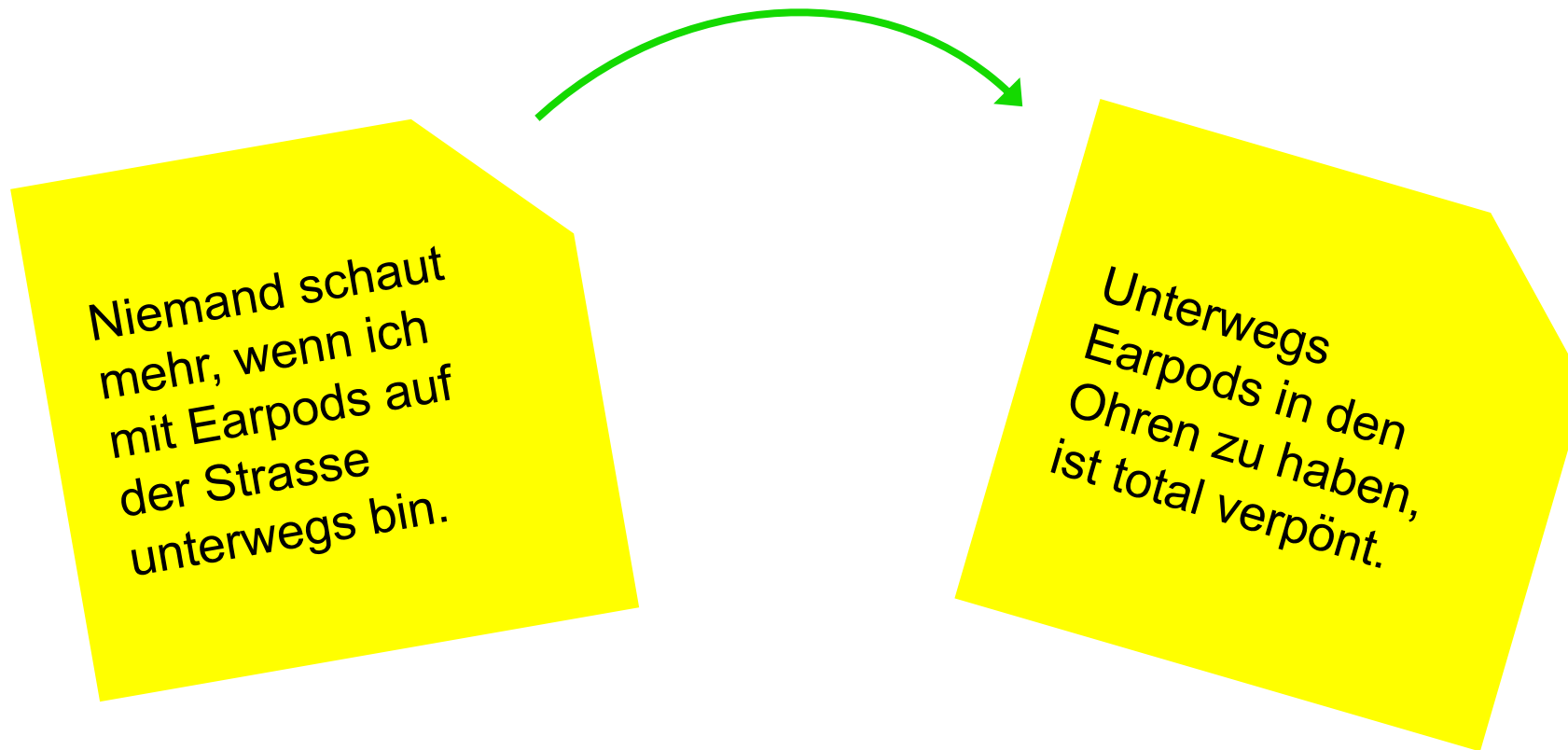
Methoden



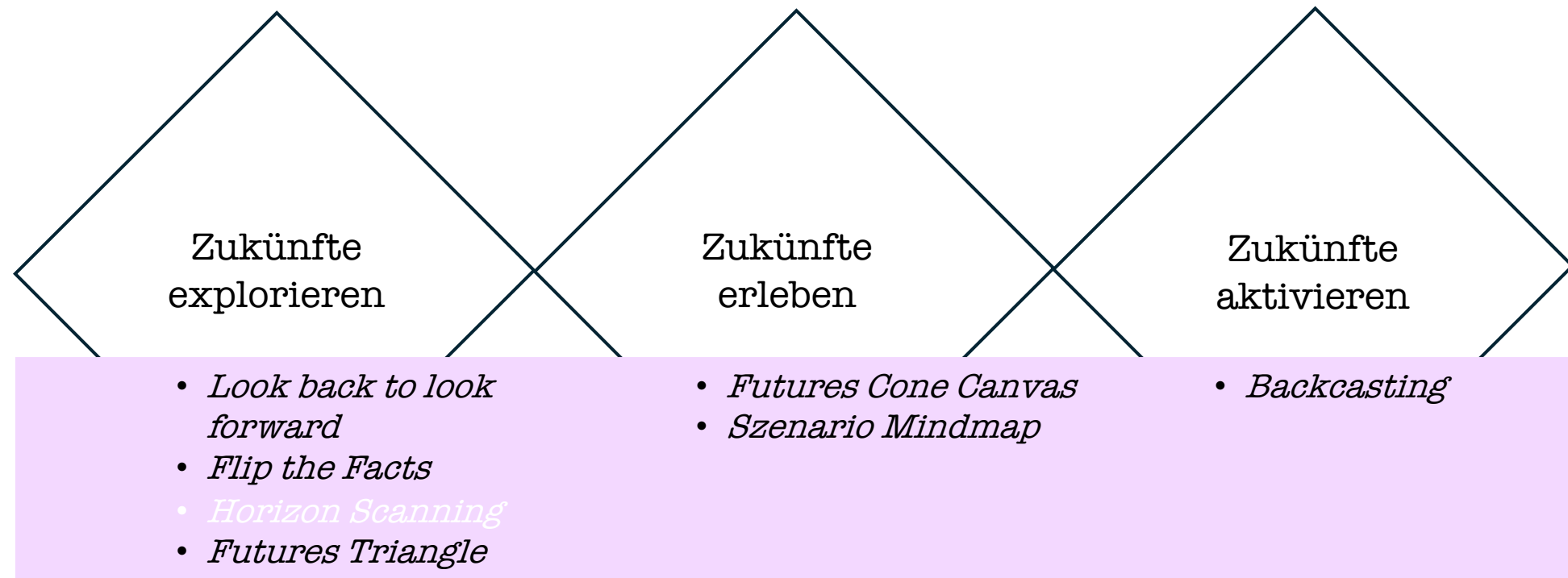
Flip the facts



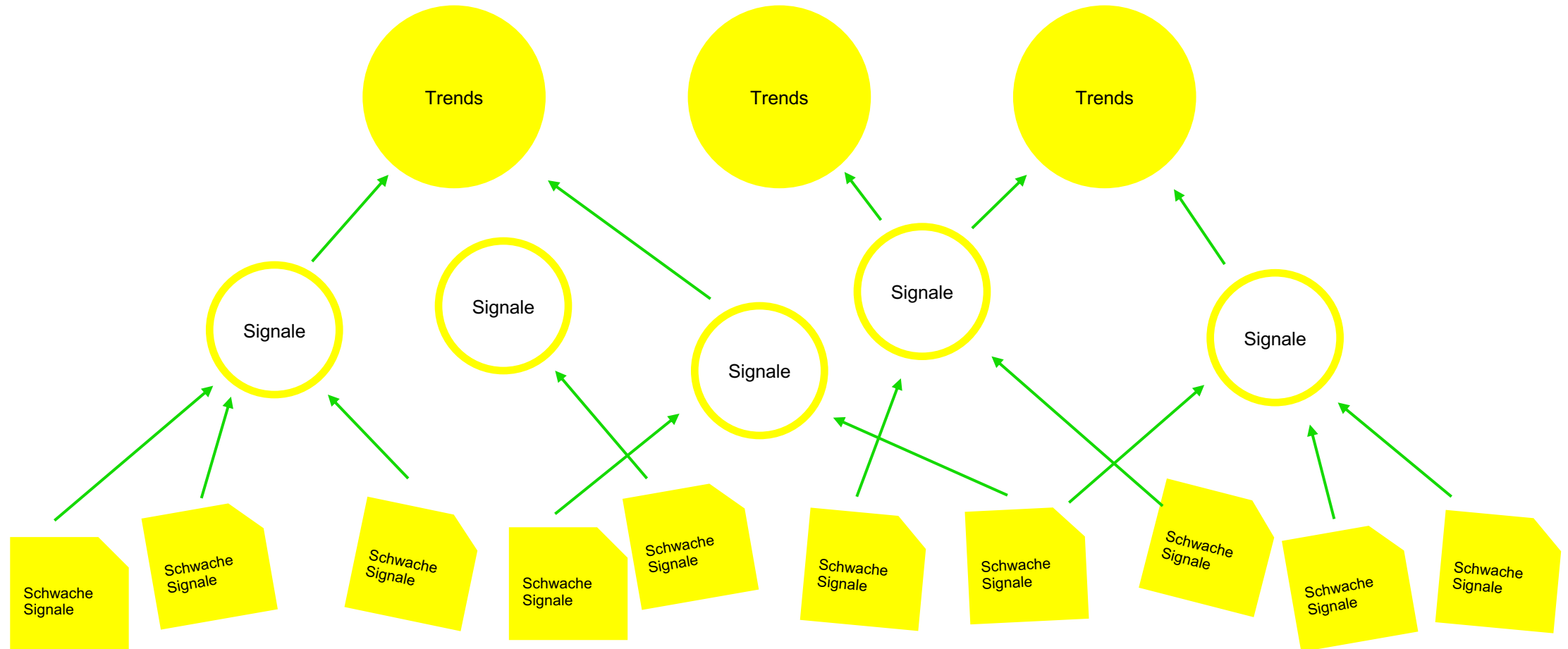
Flip the facts



Methoden



Horizon Scanning



Was sind (schwache) Signale?

(Schwache) Signale sind

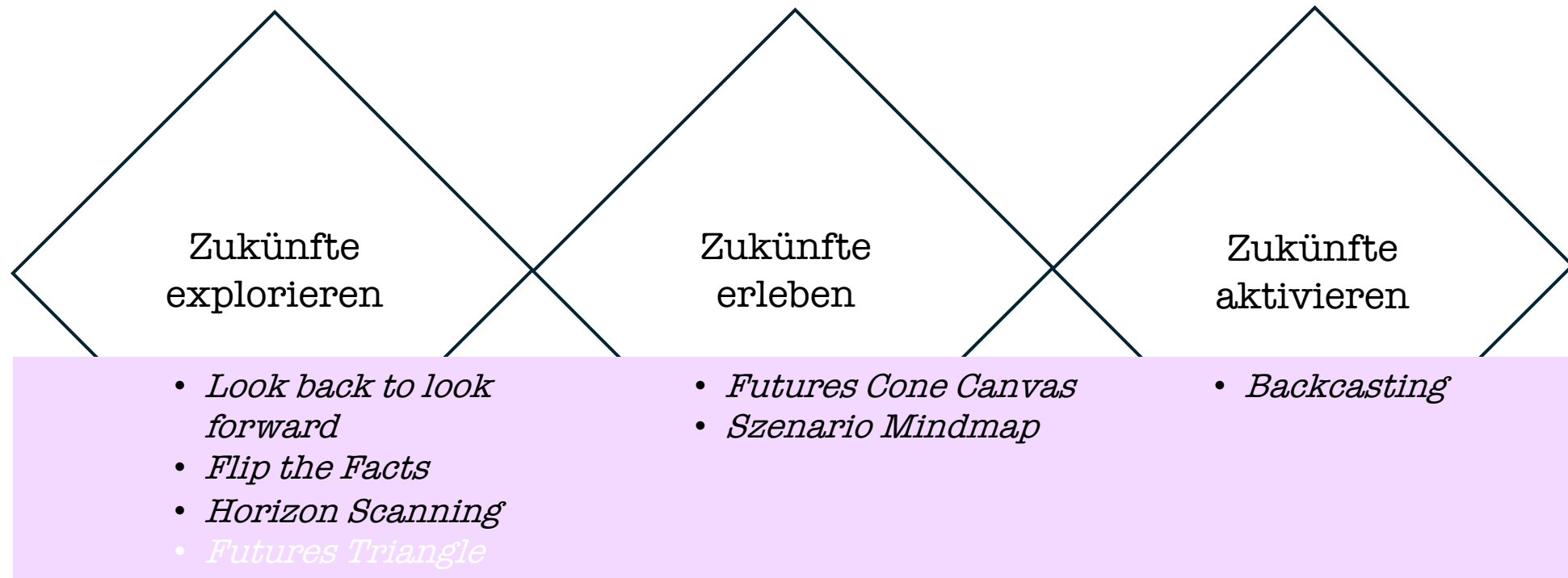
- frühe, oft unscheinbare Hinweise auf mögliche Veränderungen, Entwicklungen oder Umbrüche in der Zukunft, die heute noch wenig verbreitet, schwer interpretierbar und häufig mehrdeutig sind.
- keine sicheren Vorhersagen, sondern Hinweise auf mögliche Zukünfte.

Sie zeigen sich typischerweise als

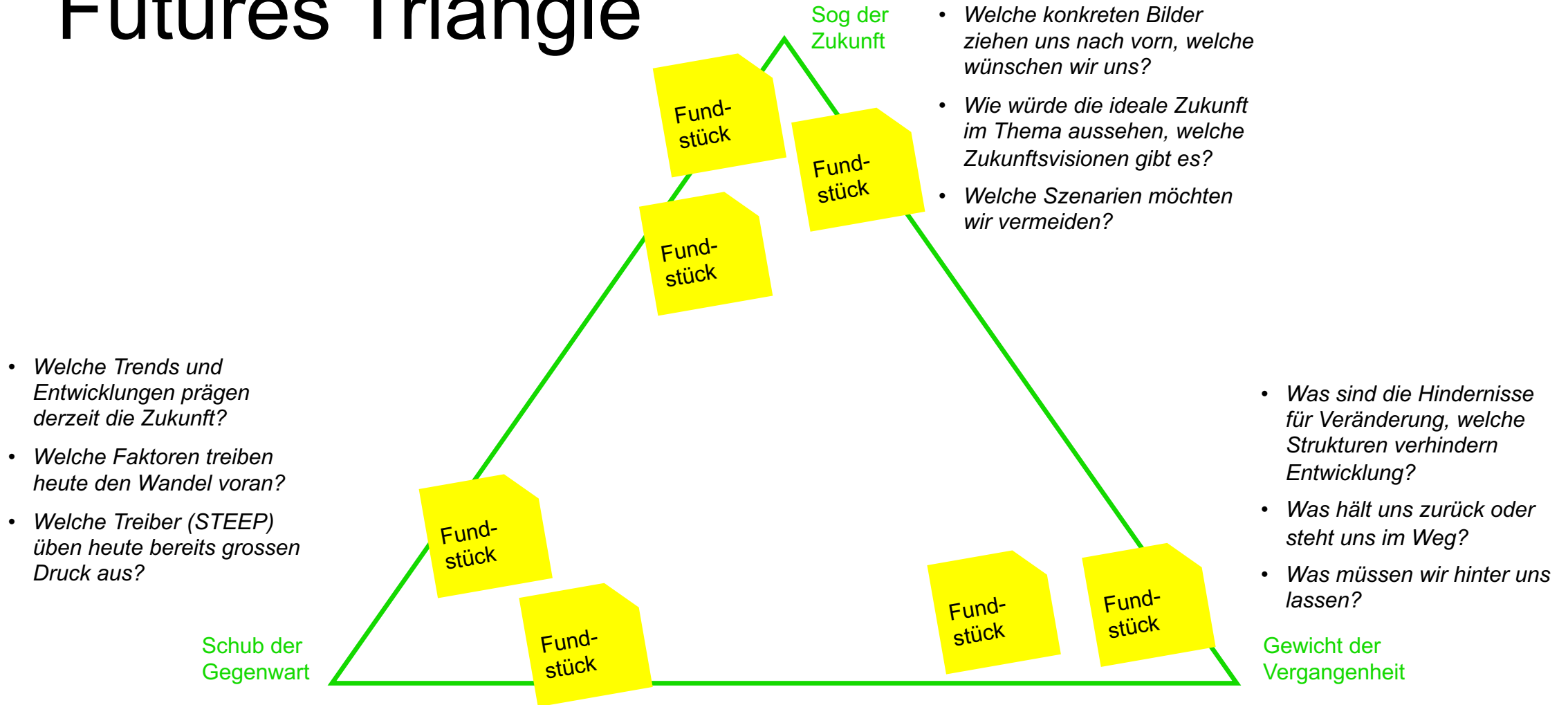
- einzelne Beobachtungen (z. B. neue Verhaltensweisen)
- ungewöhnliche Ereignisse
- Randphänomene ausserhalb des Mainstreams

Wichtig: Ein Signal ist noch kein Trend, sondern eher ein möglicher Vorbote davon.

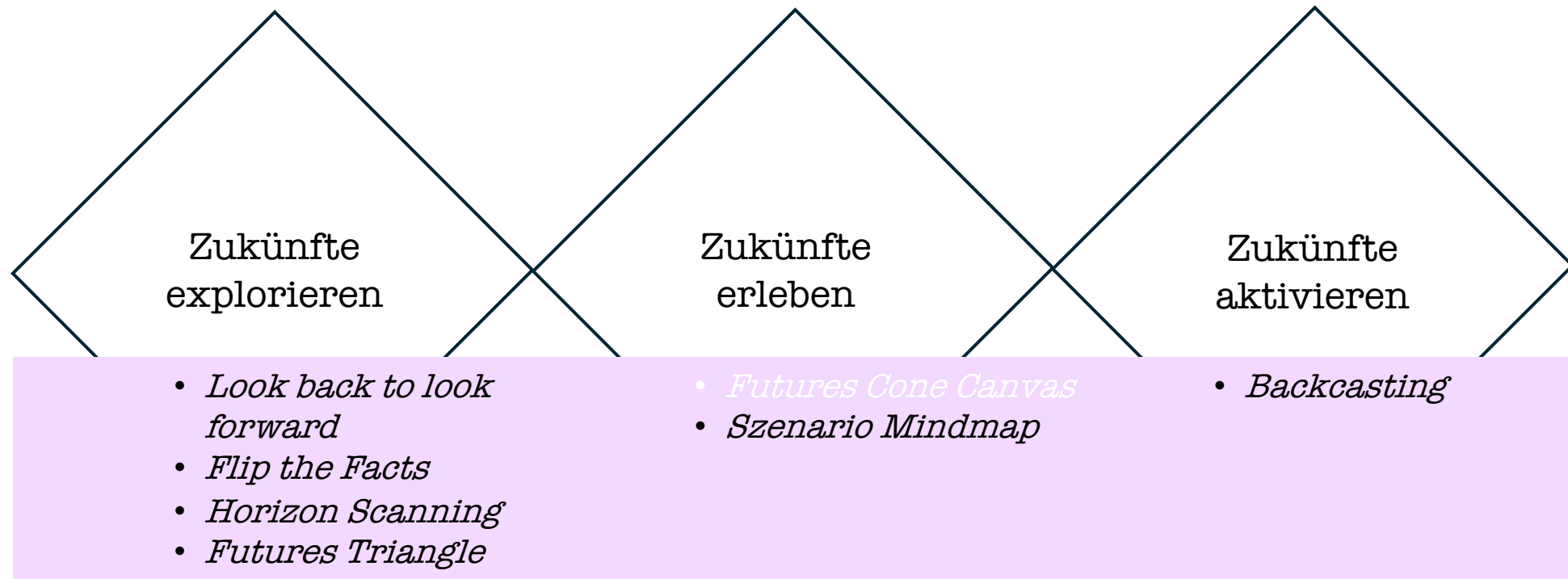
Methoden



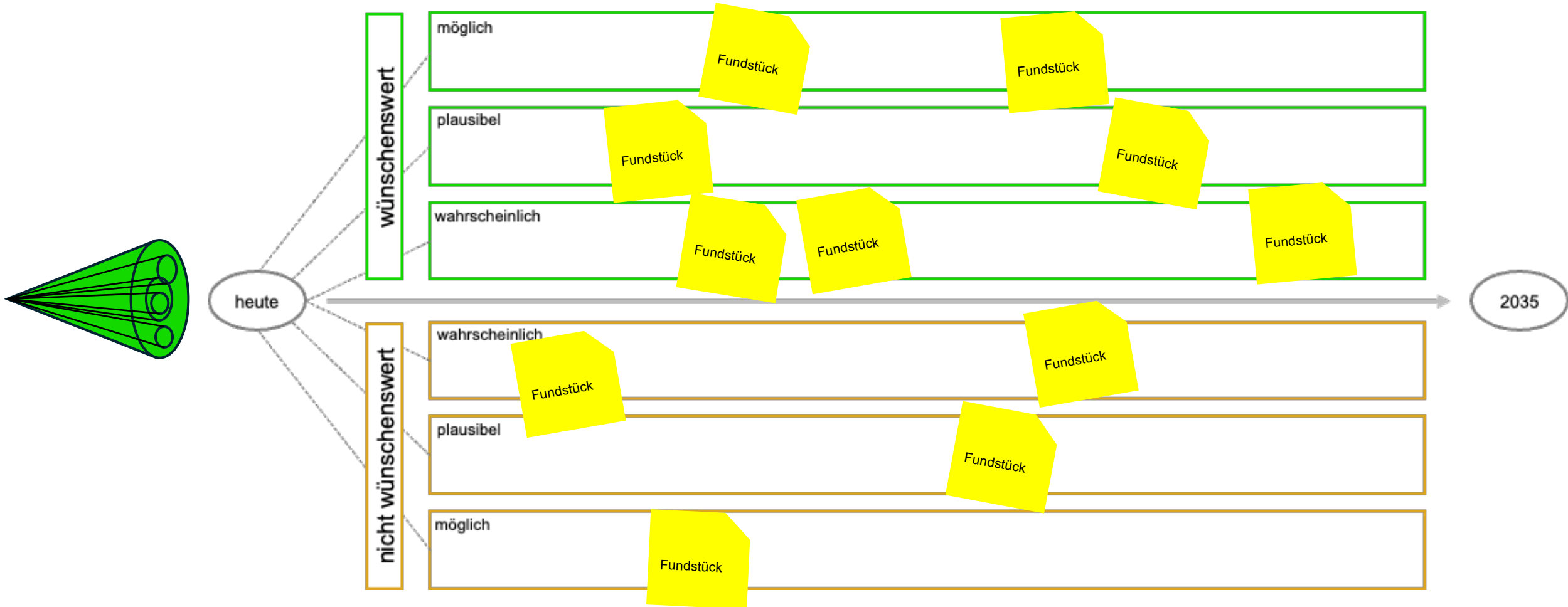
Futures Triangle



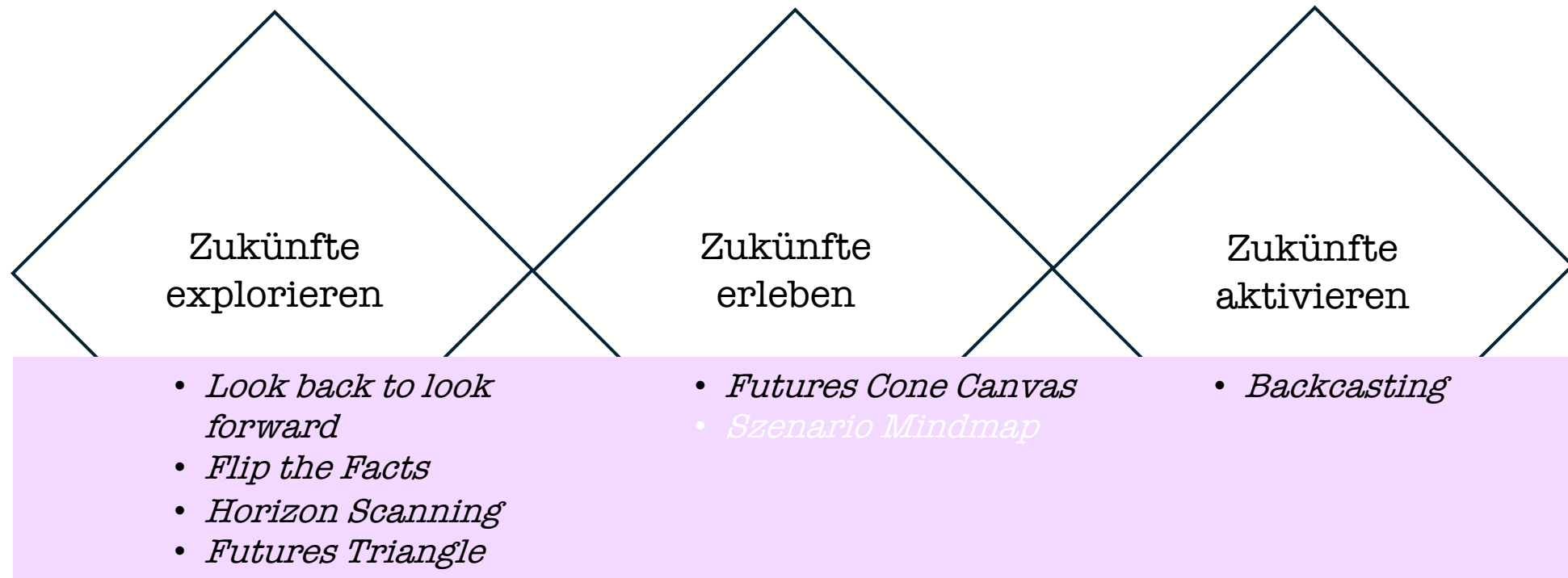
Methoden



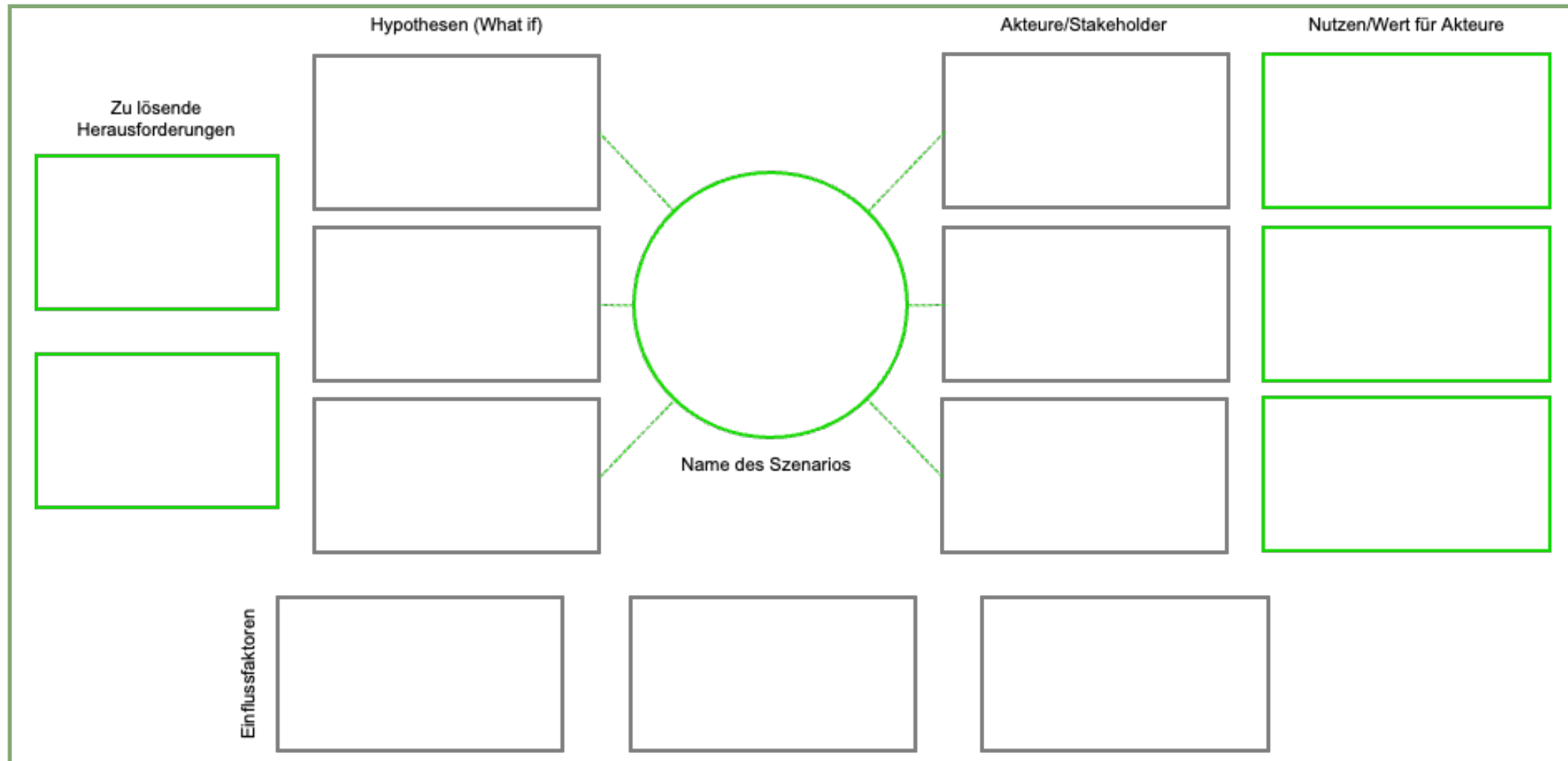
Futures Cone Canvas



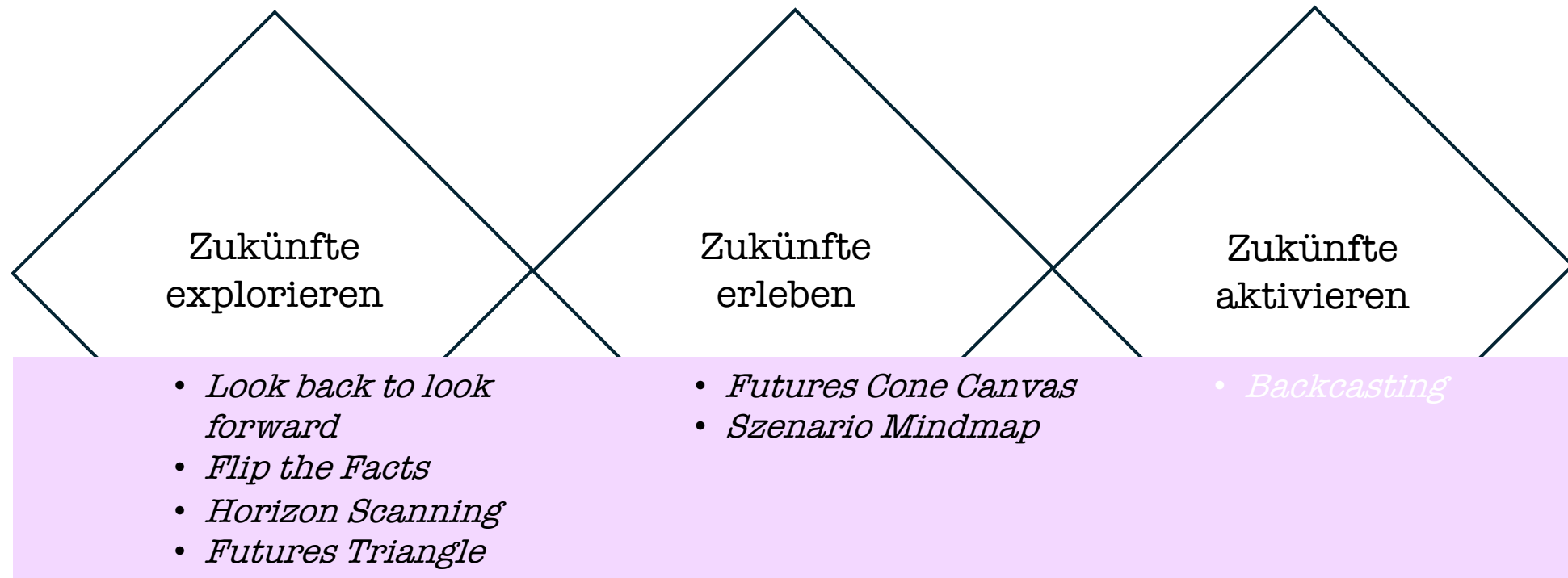
Methoden



Scenario Mindmap



Methoden



Backcasting

Was ist mit mir passiert?

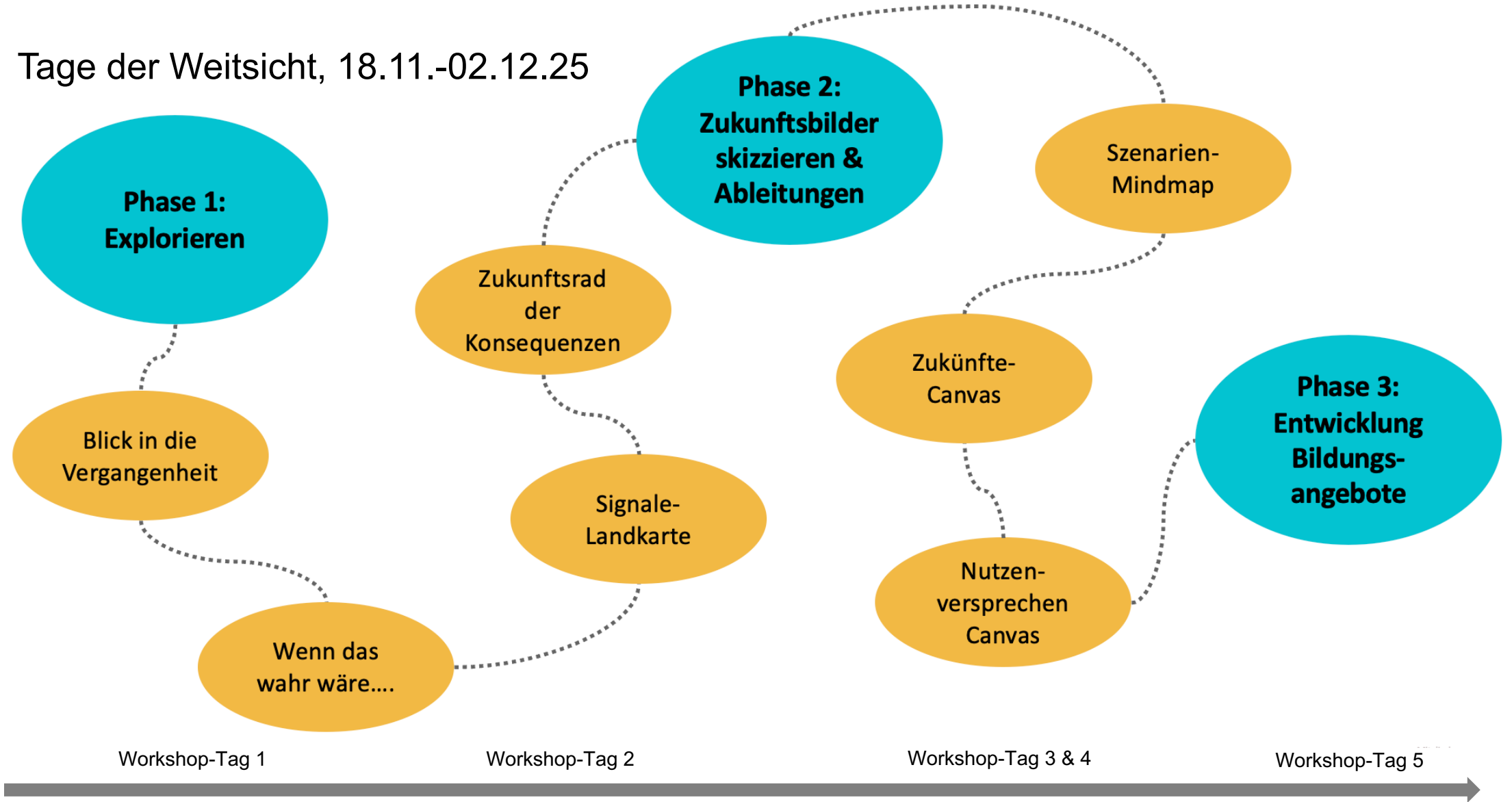
Was ist im Umfeld passiert?

Was ist in der Welt passiert?

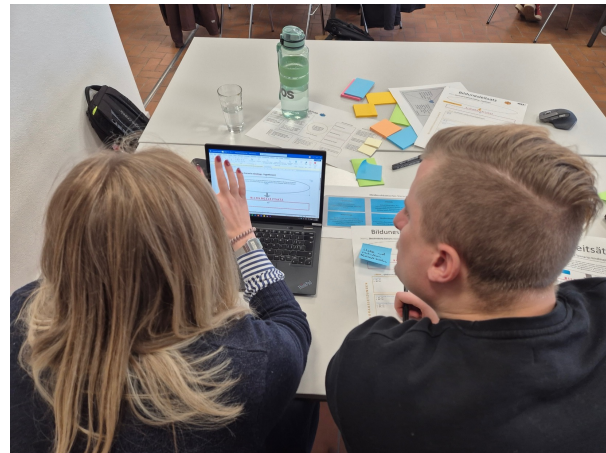


Case Study

Tage der Weitsicht, 18.11.-02.12.25



Tage der Weitsicht, 18.11.-02.12.25, Impressionen



Ergebnisse

5 Bildungsleitsätze

3 Bildungsangebote

1 geschärfter Lern- & Lehrkompass

Warum Zukunftsarbeit?

Zukunftsarbeit auf einen Blick

Ergebnisse

- Konkrete Ergebnisse in Form von einem Zielbild, nicht nur einer Vision
- Klarer Plan, wie wir dort hinkommen

Wirkung

- Organisation: Kultur & Positionierung
- Individuum: Selbstwirksamkeit, Mitgestaltung, Mitverantwortung

3 mögliche Fragestellungen

Orientierung: Wie können wir Herausforderungen sortieren, Fokus setzen und priorisieren?

Kultur: Wie machen wir unsere Mitarbeitenden zu Mitdenkenden?

Entwicklung: Welche künftigen Angebote könnten wir mit unserem bestehenden Wissen und Können entwickeln?

«Die Zukunft wagen, denn schon bald
ist sie Gegenwart!»

Takashi Sugimoto, The Philantropist

Merci & halo Zukunft

studioknapp.ch