

GUIPsyin: INTERFACE GRÁFICA PARA INTERAÇÃO PSICOLÓGICA INFANTIL

Godoi DH¹, Godoi BH², Azevedo H³, Ramos J³, Romero RAF¹

¹ Universidade de São Paulo, Instituto de Ciência de Matemática e da Computação (ICMC), Avenida Trabalhador São-carlense, 400 - Centro, diogo.godoi@usp.br, rafrance@icmc.usp.br

² Universidade do Vale do Paraíba, Instituto de Pesquisa e Desenvolvimento; Av. Shishima Hifumi, 2911 – Fone: 12 3947-1138, Urbanova, São José dos Campos – SP; Brasil, bhenriquegodoi@gmail.com

³ Centro de Tecnologia da Informação Renato Archer, Dom Pedro I Highway (SP-65), Km 143,6 - Chácaras Campos dos Amarais, Campinas - SP, hazevedo.cti@gmail.com, josue.jr.g.ramos@gmail.com

Resumo

Introdução. Segundo a OMS uma a cada cinco crianças no mundo apresenta algum transtorno mental. Por isso, o desenvolvimento de novas ferramentas para ajudar a identificar e a tratar tais transtornos vem crescendo nos últimos anos. A área da Robótica Assistiva tem contribuindo na construção dessas ferramentas. **Objetivos.** O objetivo deste trabalho é apresentar a GUIPsyin, uma interface para um sistema de teleoperação gestual de um robô humanóide utilizado como um recurso lúdico em processos de diagnóstico psicológico envolvendo crianças. **Metodologia.** Para verificar a usabilidade do sistema foi utilizada a metodologia GOAL QUESTION METRIC. Nesta metodologia três tarefas são necessárias, a primeira é estabelecer uma meta de produto, em seguida questões são desenvolvidas para verificar se tal meta foi alcançada e, finalmente, através da resposta dessas questões são geradas métricas que irão estabelecer se o objetivo foi alcançado. Para avaliar a qualidade do uso do sistema as questões foram baseadas na ISO/IEC 25010, que estabelece um modelo de características de qualidade de uso do software. O projeto foi aprovado pelo comitê de ética do Hospital das Clínicas da FMUSP com parecer 5.602.817. **Resultados.** A interface é composta por cinco módulos: Configurações, onde é feita a conexão com o robô humanóide viabilizando acesso a sua câmera interna; Sessão onde são iniciados os modos de engajamento do robô; Movimentos onde são acionados os movimentos pré programados para a interação gestual do robô; Emergência para desligamento do robô e o módulo de Avisos onde são registrados as ações que o usuário enviou para o robô. Cinco profissionais que atuam na área foram

convidados para avaliar a Interface através das seguintes questões: “O sistema foi de fácil utilização?”, “O sistema se mostrou confiável?”, “O sistema pode ser implementado no seu dia-a-dia?”, “O robô humanoide conseguiu se expressar como você queria?”, “O sistema apresenta algum risco para a criança?”. **Conclusão.** A interface proposta se mostrou de fácil utilização e confiável diante do contexto proposto, podendo ser utilizado na clínica de psicologia como uma poderosa ferramenta de apoio ao profissional.

Palavras-chave: Psicologia, Interface Gráfica, Teleoperação.

Áreas de Concentração: Desenvolvimento de Métodos e Dispositivos Diagnósticos