

ESTUDO DE TECNOLOGIAS ASSISTIVAS PARA DEFICIENTES VISUAIS APLICADAS A PLATAFORMA FURBOT

Caroline Batistel, Dalton Solano Reis – Orientador

Curso de Bacharel em Ciência da Computação

Departamento de Sistemas e Computação

Universidade Regional de Blumenau (FURB) – Blumenau, SC – Brasil

cbatistel@furb.br, dalton@furb.br

Resumo: O resumo é uma apresentação concisa dos pontos relevantes de um texto. Informa suficientemente ao leitor, para que este possa decidir sobre a conveniência da leitura do texto inteiro. Deve conter OBRIGATÓRIAMENTE o OBJETIVO, METODOLOGIA, RESULTADOS e CONCLUSÕES. O resumo não deve ultrapassar 10 linhas e deve ser composto de uma sequência corrente de frases concisas e não de uma enumeração de tópicos. O resumo deve ser escrito em um único texto corrido (sem parágrafos). Deve-se usar a terceira pessoa do singular. As palavras-chave, a seguir, são separadas por ponto, com a primeira letra maiúscula. Caso uma palavra-chave seja composta por mais de uma palavra, somente a primeira deve ser escrita com letra maiúscula, sendo que as demais iniciam com letra minúscula, desde que não sejam nomes próprios.]

Fazer.

Palavras-chave: Ciência da computação. Sistemas de informação. Monografia. Resumo. Formato.

Fazer.

1 INTRODUÇÃO

A inclusão social tem assumido grande importância nos dias de hoje, e com a popularização de ferramentas computacionais e da Internet, também é necessário focar na inclusão digital. Segundo dados do Censo demográfico de 2010, existem 6,5 milhões de pessoas no Brasil que possuem deficiências visuais, sendo 582 mil cegas e 6 milhões com baixa visão (IBGE, 2011).

Muitos métodos foram criados para auxiliar pessoas não-videntes (que não enxergam) em seu cotidiano, entre eles se encontram as tecnologias assistivas. Tais tecnologias, podem ser descritas como uma série de equipamentos, estratégias, práticas e serviços concebidos para minimizar problemas funcionais enfrentados por pessoas portadoras de necessidades especiais (COOK; POLGAR, 2014).

Grande parte dos dados passados diariamente às pessoas, seja qual for o ambiente, se dá através de imagens e apelos visuais, o que cria barreiras para pessoas cegas ou de baixa visão (NUNES; MACHADO; VANZIN, 2011). Para proporcionar a essas pessoas o devido acesso aos conteúdos visuais, foi desenvolvida uma tecnologia assistiva chamada audiodescrição. Sendo um recurso amplamente utilizado, a audiodescrição tenta traduzir em palavras todo o conteúdo que pessoas não-videntes não tem acesso por sua condição. Além da audiodescrição, existem diversas outras tecnologias assistivas direcionadas a pessoas não-videntes, aplicativos que utilizam reconhecimento de imagem, o sistema de escrita em braille, entre outros.

Pensando neste meio de inclusão social e digital, chega-se à plataforma Furbot, criada na Universidade Regional de Blumenau (FURB) em um projeto que, segundo Mattos *et. al.* (2019, p. 1), “busca promover a inclusão digital cidadã por meio de oficinas de programação que permitam o desenvolvimento de aptidões em pensamento computacional [...]”.

Tendo em vista este cenário, este trabalho se propôs a estudar tecnologias assistivas para pessoas cegas e de baixa visão, e viabilizar um protótipo da plataforma Furbot com acessibilidade para tais pessoas, de modo que o uso da plataforma possa ser feito tanto por pessoas videntes quanto não videntes igualmente.

1 Introdução

1.1 Objetivos

2 FUNDAMENTAÇÃO TEÓRICA

2.1 CONCEITOS E TÉCNICAS

2.1.1 ACESSIBILIDADE DIGITAL

2.1.2 TECNOLOGIAS ASSISTIVAS – AUDIODESCRIÇÃO

2.1.2.1 RTVoice Pro

2.1.3 JOGOS EDUCACIONAIS

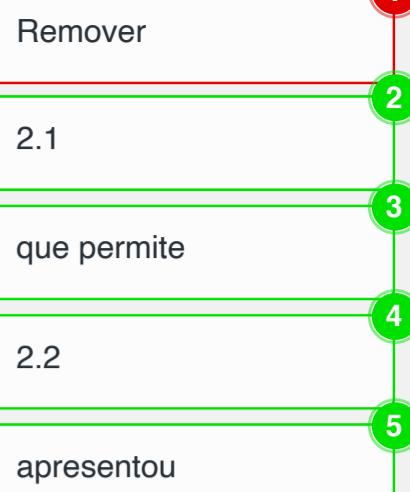
4

1.1 OBJETIVOS

O objetivo deste trabalho é viabilizar um protótipo da plataforma Furbot com acessibilidade para pessoas cegas ou com baixo nível de visão, assim podendo fazer o uso da plataforma.

Os objetivos específicos são:

- disponibilizar um módulo de audiodescrição integrado ao Furbot, que permita a pessoa se localizar, sem interferir na forma de encontrar a solução das atividades apresentadas;
- desenvolver um conjunto de cenários de teste.



2 FUNDAMENTAÇÃO TEÓRICA

Este capítulo traz informações sobre os aspectos da fundamentação teórica utilizados para a construção do projeto. Na primeira seção deste capítulo serão apresentados os conceitos utilizados como base para o desenvolvimento, a segunda seção apresenta três trabalhos correlatos com o trabalho realizado neste artigo.

2.1 CONCEITOS E TÉCNICAS 1

Esta seção descreve os assuntos que fundamentam o desenvolvimento do projeto: acessibilidade digital, tecnologias assistivas, em específico a audiodescrição e jogos educacionais.

2.1.1 2 ACESSIBILIDADE DIGITAL

O conceito de acessibilidade nasceu ligado a assuntos físicos, como facilidade de acesso a locais, e começou a ser difundido no mundo por volta de 1981, declarado pela Organização das Nações Unidas (ONU) como o “Ano Internacional dos Portadores de Deficiência”. A acessibilidade é classificada por permitir acesso a todo e qualquer espaço, físico ou não, deixando viável a entrada de diferentes tipos de pessoas, com ou sem necessidades especiais aos locais que elas frequentam, garantindo-lhes qualidade de vida, através da Lei nº. 10.098/2000 (BRASIL, 2000).

Para Granollers (2004), acessibilidade digital significa propiciar a flexibilidade para adaptações decorrentes das necessidades de cada usuário segundo suas preferências e/ou limitações. Segundo Dias (2007), a acessibilidade é a propriedade de um produto que o permite atender pessoas, sendo compatível com tecnologias assistivas. Portanto, um software é tido como acessível quando qualquer pessoa, portadora de deficiência ou não, consegue executar as mesmas funções, e alcança os mesmos resultados ao utilizá-lo.

Conforme afirma Passerino *et. al.* (2007), a acessibilidade digital só pode ser proporcionada mediante uma combinação entre hardware e software, oferecendo os mecanismos físicos para superar barreiras de percepção e o acesso a funções e informações.

2.1.2 4 TECNOLOGIAS ASSISTIVAS – AUDIODESCRIÇÃO

Em 16 de novembro de 2006 foi instituído no Brasil, pela Portaria nº 142 (BRASIL, 2006), o Comitê de Ajudas Técnicas (CAT) que apresenta o conceito de Tecnologia Assistiva como uma área do conhecimento que engloba produtos, recursos, metodologias, estratégias, práticas e serviços. A apresentação de tal conceito visa promover a autonomia e independência de pessoas portadoras de deficiência, gerando assim qualidade de vida e inclusão social (BRASIL, 2009).

Para Cook e Polgar (2014), as tecnologias assistivas podem ser expostas como uma série de equipamentos, estratégias, práticas e serviços concebidos para tornarem mínimos os problemas funcionais enfrentados por pessoas portadoras de necessidades especiais. Nunes *et. al.* (2011) explica que grande parte dos dados passados diariamente às pessoas, seja qual for o ambiente, se dá através de imagens e apelos visuais, o que cria barreiras para pessoas cegas ou de baixa visão, por este motivo tecnologias assistivas para cegos são muito necessárias no acesso à informação.

Neste ponto, a audiodescrição segundo Franco *et. al.* (2010), permite que pessoas cegas tenham o acesso aos conteúdos visuais em qualquer tipo de mídia, por se tratar de uma tradução em palavras de toda informação relevante para o entendimento de uma mensagem apresentada de forma visual. Diferindo de outras tecnologias assistivas, a audiodescrição não é um meio que possa ser obtido isoladamente, sendo utilizado apenas quando o usuário desejar, tratando-se de um recurso disponibilizado junto com os produtos.

2.1.2.1 5 RTVoice Pro

Em meios digitais a audiodescrição geralmente vem através de leitores de tela, ferramentas também conhecidas como text-to-speech (TTS) que traduzem texto em fala. Existem diversas interfaces de programação (APIs) que possibilitam criação de conteúdo digital integrado com TTS, entre ela se encontra o RTVoice Pro, desenvolvido pela Crosstales (2020) que utiliza vozes TTS já integradas no sistema ou plataforma para pronunciar qualquer texto podendo ser utilizado em tempo de execução.

Segundo a Crosstales (2020), o RTVoice conta com compatibilidade em várias plataformas, integração com ferramentas de TTS online, configurações de entonação, velocidade e volume de fala fornecendo ao usuário uma maior flexibilidade para atender suas necessidades e preferências. A ferramenta também permite alterações como sussurros, implementação de sentimento ou sensação, como alegria, tristeza, tédio, entre outras.

2.1.3 6 JOGOS EDUCACIONAIS

Para Savi e Ulbricht (2008) jogos desenvolvidos para fins educacionais podem ser denominados como jogos educativos ou educacionais, jogo de aprendizagem ou ainda jogos sérios. Segundo Gros (2003) jogos digitais são uma

6 com TTS. Um exemplo de uma API é o RTVoice

das principais formas de acesso ao mundo da tecnologia para crianças e jovens, afinal geralmente o primeiro contato com equipamentos eletrônicos é por meio de um vídeo game.

Prieto *et. al.* (2005) destaca que para serem utilizados como métodos educacionais, qualquer software seja ele jogo ou não, deve conter objetivos pedagógicos e a sua utilização deve estar num contexto e situação de ensino baseados em uma metodologia que oriente o processo, utilizando-se da interação, motivação e descoberta para facilitar o aprendizado de um determinado conteúdo.

2.1.3.1 Furbot

Mattos *et. al.* (2019) descreve o Furbot como um projeto que atua no desenvolvimento cognitivo infantil através de atividades de programação de computadores, utilizando jogos de estratégia para simplificar o aprendizado da programação e desenvolver o raciocínio lógico, e a capacidade de resolução de problemas, colocando o pensamento computacional em ação.

“A ferramenta apresenta um robô denominado Furbot como personagem principal da história o qual possui missões diferenciadas durante cada cena do jogo. O jogo possui um enredo para contextualizar o jogador. O enredo conta que a Terra foi invadida por alienígenas sendo que estes deixaram pistas no planeta. A missão do robô é salvar o planeta da invasão alienígena, coletando as pistas deixadas por eles pelo caminho.” (MATTOS *et. al.*, 2019, p. 1260)

Segundo Mattos *et. al.* (2019) o jogo se passa em um cenário composto inicialmente pelo robô, um drone (que no jogo é chamado de S-223) e um caminho a ser percorrido. No decorrer das fases o jogador precisa programar o robô para percorrer o caminho, evitando obstáculos, como pedras, árvores e arbustos, e capturando objetivos no mapa, que são distribuídos entre tesouros, vidas, energia, rastros dos alienígenas entre outros.

Durante as fases, Mattos *et. al.* (2019) explica que o jogador deve programar o robô para deixar sua posição inicial no mapa e atingir a última posição do caminho, onde há uma marca deixada por um alienígena. A drone S-223 é uma ajudante que fornece algumas dicas durante todo o jogo.

Conforme Mattos *et. al.* (2019), o jogo se dá em dois momentos, no primeiro momento o jogador cria um código fonte que é composto por comandos como andar (DIRECAO) ; , que permite que o robô se move uma casa na direção informada, podendo ser direita, esquerda, abaixo ou acima. No segundo momento o jogador executa o código criado, podendo atingir o objetivo, ou não. Caso exista algum erro de compilação no código criado pelo jogador, a S-223 informa ao jogador que há algo errado no código.

Mattos *et. al.* (2019) ilustra que quando o Furbot atinge seu objetivo final da fase, esta se encerra, mostrando a pontuação adquirida pelo jogador e o encaminhando para a próxima fase. O autor também afirma que as fases são constituídas por cenários que contêm objetos a serem desviados e coletados, e o robô deve ser programado para realizar tais ações.

2.2 TRABALHOS CORRELATOS

Nesta seção serão apresentados três trabalhos correlatos que possuem características semelhantes a proposta deste trabalho. O Quadro 1 descreve o trabalho de Kraemer (2017), que desenvolveu uma aplicação multiplataforma para dispositivos móveis para garantir a acessibilidade de deficientes visuais a um jogo de cartas. No Quadro 2 o trabalho de Costa (2013) detalha a criação de um jogo de tiros em primeira pessoa (FPS – First-Person Shooter) para deficientes visuais, utilizando som 3D e sistemas hapticos. No Quadro 3 o trabalho de Sobral *et. al.* (2017) detalha o desenvolvimento de um jogo digital no estilo Role Playing Game (RPG) que auxilia no ensino de conceitos da área de Língua Portuguesa e Matemática, para crianças e adolescentes com deficiências visuais.

Quadro 1 – Tecnologia assistiva: Tornando jogo de mesa acessível para cegos com auxílio de aplicativo móvel de reconhecimento de imagem

Referência	Kraemer (2017)
Objetivos	Criar uma aplicação móvel para permitir que pessoas cegas possam participar de uma partida do jogo de cartas Munchkin
Principais funcionalidades	O aplicativo permite que o usuário tire uma foto da carta que deseja reconhecer, o sistema irá realizar o reconhecimento da carta e sintetizar as informações presentes nela de forma sonora
Ferramentas de desenvolvimento	Ambiente de desenvolvimento Visual Studio Code, framework Ionic, Google Cloud Vision API, HTML5, CSS, Javascript e AngularJS
Resultados e conclusões	Nos testes individuais, o aplicativo demonstrou os melhores resultados em fotos com boa iluminação e utilizando uma rede wi-fi para o envio da foto para a API externa. Nos testes em grupo, ao aumentar os níveis de ruído do ambiente, a aplicação passou a distorcer comandos e eram necessárias novas tentativas. A utilização de fones de ouvido com microfone amenizou o problema do ruído

1
2.3

Escreve uma frase para “ligar” Jogos Educacionais com FURBOT

2
árvores3
entre4
2.45
Compactar ...

No artigo é para usar os Quadros, e assim diminuir o texto da descrição dos trabalhos.

Nesta seção vem um parágrafo apresentando os quadros. Os quadros, e depois de cada quadro um parágrafo (no máximo) analisando o conteúdo do quadro.

6
First-Person Shooter - FPS7
Figura 1 – Funcionamento do Munchkin Recognizer8
Figura 2 – Modelo base das cartas de Munchkin

Fonte: elaborado pelo autor.

Elaborado por Kraemer (2017) o projeto apresenta o desenvolvimento de uma ferramenta de tecnologia assistiva para garantir acessibilidade de pessoas cegas e de baixa visão ao jogo de cartas Munchkin, utilizando um aplicativo multiplataforma para dispositivos móveis. Conforme a Figura 1 (a) o usuário permite o uso do microfone e se comunica com o aplicativo através de comandos de voz. Kraemer (2017) explica que é necessário fornecer ao aplicativo a permissão de acesso à câmera para que o Munchkin Recognizer funcione, após ter a permissão concedida, o usuário pode tirar uma foto da carta que deseja reconhecer, como demonstrado na Figura 1 (b).

Após ter tirado a foto, deve ser feita a confirmação de que a foto que foi tirada será realmente utilizada para o reconhecimento, caso queira o usuário pode optar por tirar uma nova foto. Depois de o usuário realizar a confirmação, o sistema irá reconhecer a carta e sintetizar por voz a descrição e informações que foram interpretadas, estas são apresentadas na Figura 1 (c) através do modo desenvolvedor do aplicativo.

Figura 1 – Funcionamento do Munchkin Recognizer



Fonte: Kraemer (2017).

Após ter realizado este processo, o usuário pode escolher ouvir novamente a descrição da carta ou reconhecer outra carta. O Kraemer (2017) menciona que o aplicativo reconhece apenas cartas no modelo apresentado na Figura 2. Por se tratar de um aplicativo voltado a pessoas com deficiência visual, o Munchkin Recognizer possui uma interface simples, com apenas um botão central que ativa o reconhecimento por voz para que o usuário possa dar o comando desejado, sendo comandos reconhecidos na aplicação “tirar foto” e “repetir”.

Figura 2 – Modelo base das cartas de Munchkin



Fonte: Galápagos Jogos (2012).

Em todo o processo, o Kraemer (2017) identifica algumas possibilidades de melhoria, como tornar a ferramenta off-line, implementar o reconhecimento em tempo real, eliminando a necessidade de tirar uma foto da carta. Bem como eliminar a necessidade de um botão para realizar os comandos de voz, e adaptar a ideia para outros tipos de jogos de mesa.

Kraemer (2017) explica

do

interpretadas. Estas

Diminui um pouco o tamanho da figura 2 e coloca junto com a figura 1

Deixa as imagens todas do mesmo tamanho.

Arruma no texto.

Quadro 2 – Blind Counter-Strike: um jogo FPS para deficientes visuais

Figura 3 - Cinta e simulador de bengalas dessentidos para o Blind Counter-Strike

Quadro 3 - A utilização de role playing games digitais como ferramenta complementar no processo de aprendizagem de crianças deficientes visuais

1

2

3

4

5

6

7

8

9

Quadro 2 – Blind Counter-Strike: um jogo FPS para deficientes visuais

Referência	Costa (2013)
Objetivos	Criar um jogo estilo <i>fist person shooter</i> (FPS) acessível para pessoas cegas, utilizando técnicas para eliminar a necessidade de recursos visuais
Principais funcionalidades	Síntese por voz do menu e de outras áreas importantes do jogo (como vida e munição), respostas hapticas para localizar o jogador quanto a estar sendo atingido, estar alinhado a um inimigo entre outras situações e som 3D para ajudar o jogador a se localizar.
Ferramentas de desenvolvimento	Foi desenvolvido para a plataforma Windows 7 utilizando a engine gráfica XNA juntamente com a linguagem de programação C#, utilizando o ambiente Visual Studio. A comunicação com os hardwares se deu através do microcontrolador Arduino
Resultados e conclusões	Na fase de testes o jogo se saiu bem, porém Costa (2013) identificou que no início do jogo muitas informações eram dadas em um curto período de tempo dificultando a assimilação do jogador, as sintetizações por voz de informações triviais foram provadas importantes, porém estas devem ser dosadas corretamente. As respostas hapticas foram pouco mencionadas nos testes, porém no que foi mencionado estas não tiveram um resultado tão bom por conta de explicações confusas e do excesso de informações ao inicio do jogo.

Fonte: elaborado pelo autor.

A jogabilidade do Blind Counter-Strike, se dá através de um controle de Xbox360 (Microsoft), utilização de fones de ouvido para ter acesso ao som 3D em que o jogo se baseia e dos acessórios desenvolvidos por Costa (2013). Tais acessórios são mostrados na Figura 3, sendo eles: uma cinta com vibradores que indica quando o jogador está recebendo tiros e um simulador de bengalas, que consistem em duas munhequeiras também com vibradores.

Figura 3 - Cinta e simulador de bengalas desentendidos para o Blind Counter-Strike



Fonte: Costa (2013).

O Blind Counter-Strike tem por objetivo permitir o jogador passar por cinco fases sozinho, encontrando e matando inimigos em diferentes níveis de dificuldade. O jogador conta com duas armas, uma mais fraca, porém com mais munição disponível e outra mais forte, mas sem tanta munição. Mesmo tendo sido criado para pessoas cegas ou de baixa visão, o Costa (2013) desenvolveu uma parte gráfica para o jogo, principalmente para questões de depuração durante o desenvolvimento.

O jogo conta com um menu sintetizado por voz que narra cada opção ao usuário, bem como, localiza o mesmo sobre em qual menu ele se encontra (menu inicial, tela de pause etc.). Além destas, Costa (2013) afirma que existem mais narrações no jogo com a intenção de contextualizar o jogador, como as informações sobre o objetivo do jogo, como jogar, quantidade de vida e de munição durante as fases, posição e direção do personagem no mapa, e uma lista com o significado de cada efeito sonoro do jogo.

Existem também as respostas hapticas, quando o jogador se alinha ao inimigo, o controle vibra com metade da sua intensidade total, e quando o jogador acerta o inimigo, o controle vibra com sua intensidade total. Para a percepção dos tiros recebidos, o jogador precisa estar usando a cintura, quando o personagem leva um tiro, um dos quatro vibradores da cintura, vibra indicando de que direção o tiro veio.

Ainda no ambiente das respostas hapticas, estão as munhequeiras que simulam as bengalas que os cegos utilizam para se locomoverem no dia a dia. Costa (2013) explica que as munhequeiras funcionam da seguinte forma, se vibrar o pulso direito, existe uma parede ou obstáculo ao lado direito do personagem a no máximo um metro de distância, o mesmo comportamento se aplica ao lado esquerdo, caso as duas vibrem existe algo a frente, nenhuma vibração indica caminho livre.

Quadro 3 - A utilização de *role playing games* digitais como ferramenta complementar no processo de aprendizagem de crianças deficientes visuais

Referência	Sobral et. al. (2017)
Objetivos	Entender como ocorre o processo de interação de deficientes visuais com sistemas computacionais na aprendizagem e identificar recursos de entretenimento para esses indivíduos,

Fist Person Shooter

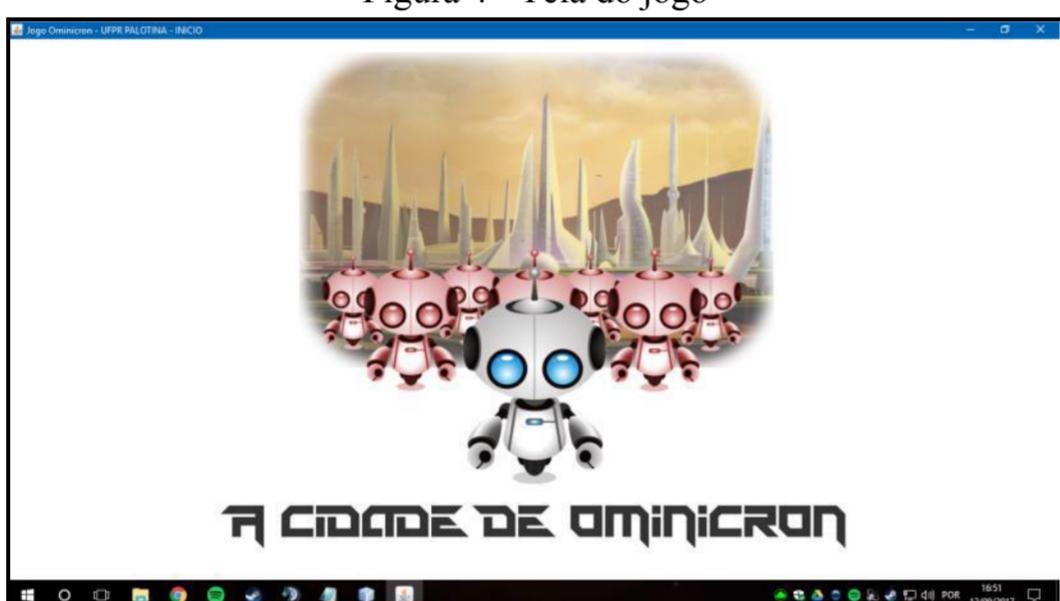
	e com base no conhecimento adquirido criar um jogo.
Principais funcionalidades	O jogo é um áudio game no formato <i>role playing game</i> (RPG), também conhecido como jogo de interpretação, em que o jogador assume o papel do protagonista e passa por uma história sendo que a dificuldade aumenta gradativamente junto com o nível do jogador.
Ferramentas de desenvolvimento	Foi utilizada a linguagem de programação Java, outras ferramentas não foram identificadas no artigo
Resultados e conclusões	Os autores verificaram que os alunos com deficiência visual se interessaram pelo jogo, porém foram relatadas dificuldades de compreensão na narração da história por conta da velocidade da fala.

Fonte: elaborado pelo autor.

Sobral *et. al.* (2017) indica que a princípio foi feita uma coleta de dados, através de entrevistas na Secretaria da Educação e em instituições de atendimento a deficiente visuais. Partindo destas informações foi desenvolvido o áudio game A Cidade de Ominicron.

O jogo ocorre inteiramente na tela apresentada na Figura 4, e toda a ambientação ocorre através do som. A interface desenvolvida por Sobral *et. al.* (2017) é baseada no uso de efeitos sonoros e narrações instrutivas, que levam os jogadores a fazerem suas escolhas, caso os jogadores erreem muitas vezes eles recebem dicas de como prosseguir.

Figura 4 - Tela do jogo



Fonte: Sobral *et. al.* (2017).

3 DESCRIÇÃO DO PROTÓTIPO

Este capítulo pretende apresentar os detalhes de especificação e implementação do protótipo, para isso são apresentadas três sessões. A primeira sessão apresenta a visão geral do protótipo, de forma a ambientar o leitor quanto ao funcionamento das novas funcionalidades implementadas na plataforma Furbot. A segunda sessão apresenta aspectos da implementação do protótipo. A terceira sessão demonstra a atual operacionalidade do protótipo, por meio de comparações com a sua versão anterior.

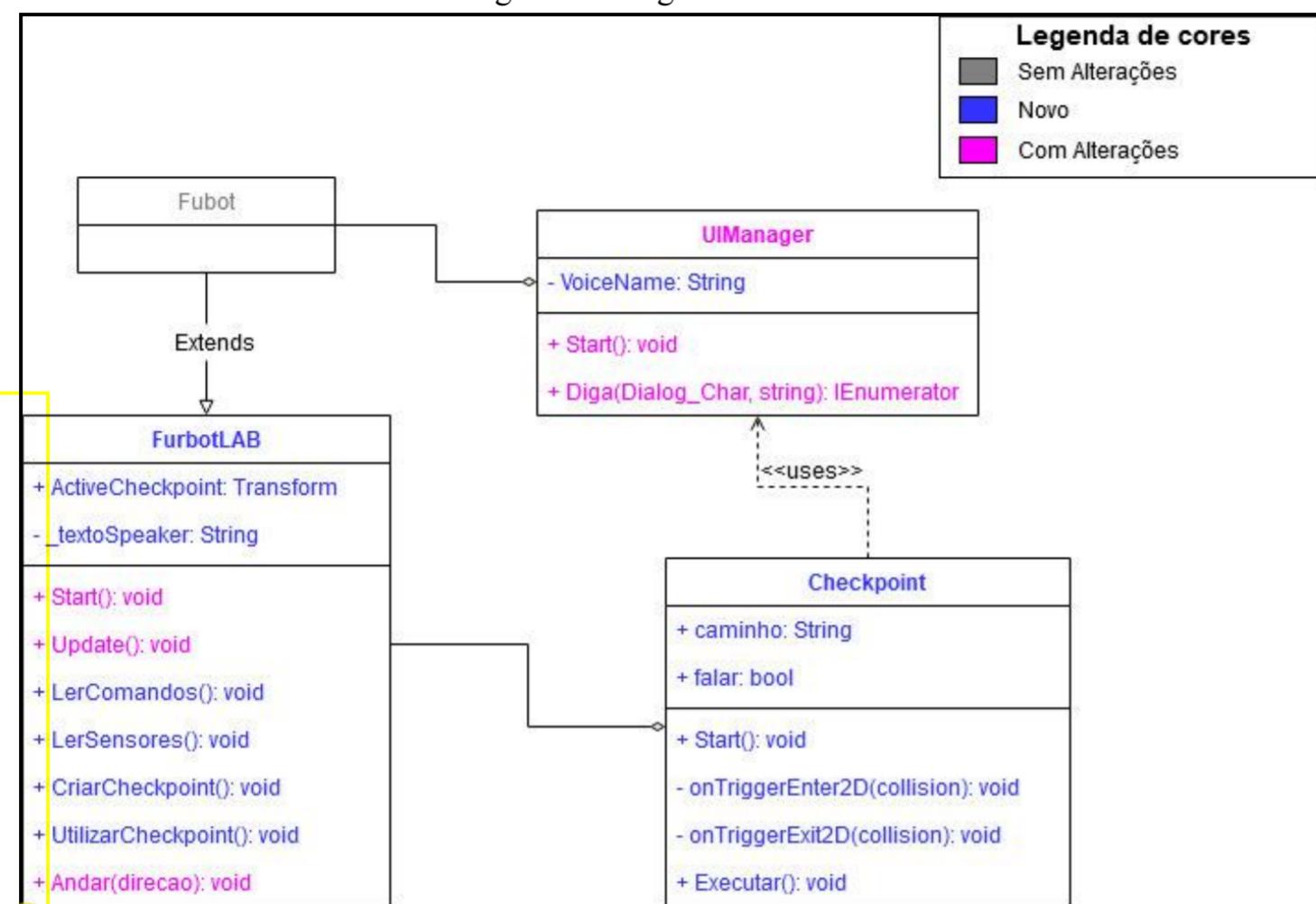
3.1 VISÃO GERAL

O protótipo tem como objetivo viabilizar a acessibilidade para pessoas não videntes na plataforma Furbot, para isso, foi criado um modo de jogo novo, chamado “modo labirinto”, que utiliza descrição de tela como forma de audiodescrição, e um cenário escuro, limitando o campo de visão para usuários videntes. As modificações de dentro da fase, como a diminuição da visibilidade de cenário, foram feitas com a intenção de nivelar a dificuldade entre todos os tipos de usuários.

O Furbot como um todo recebeu modificações para possibilitar a utilização do asset RTVoice, sendo que toda a plataforma recebeu o recurso de TTS desde o menu principal a fase de teste. Uma série de adaptações foi realizada dentro da fase para que a acessibilidade fosse possível. De acordo com o diagrama de classes abstrato apresentado na Figura 5, foi criada a classe FurbotLAB estendendo da classe Furbot já existente no projeto, dentro dela ocorreram modificações nos métodos Start e Update, para abrigar novas funcionalidades, sendo elas o checkpoints, a leitura de sensores, a leitura de comandos disponíveis e a leitura de status do Furbot.



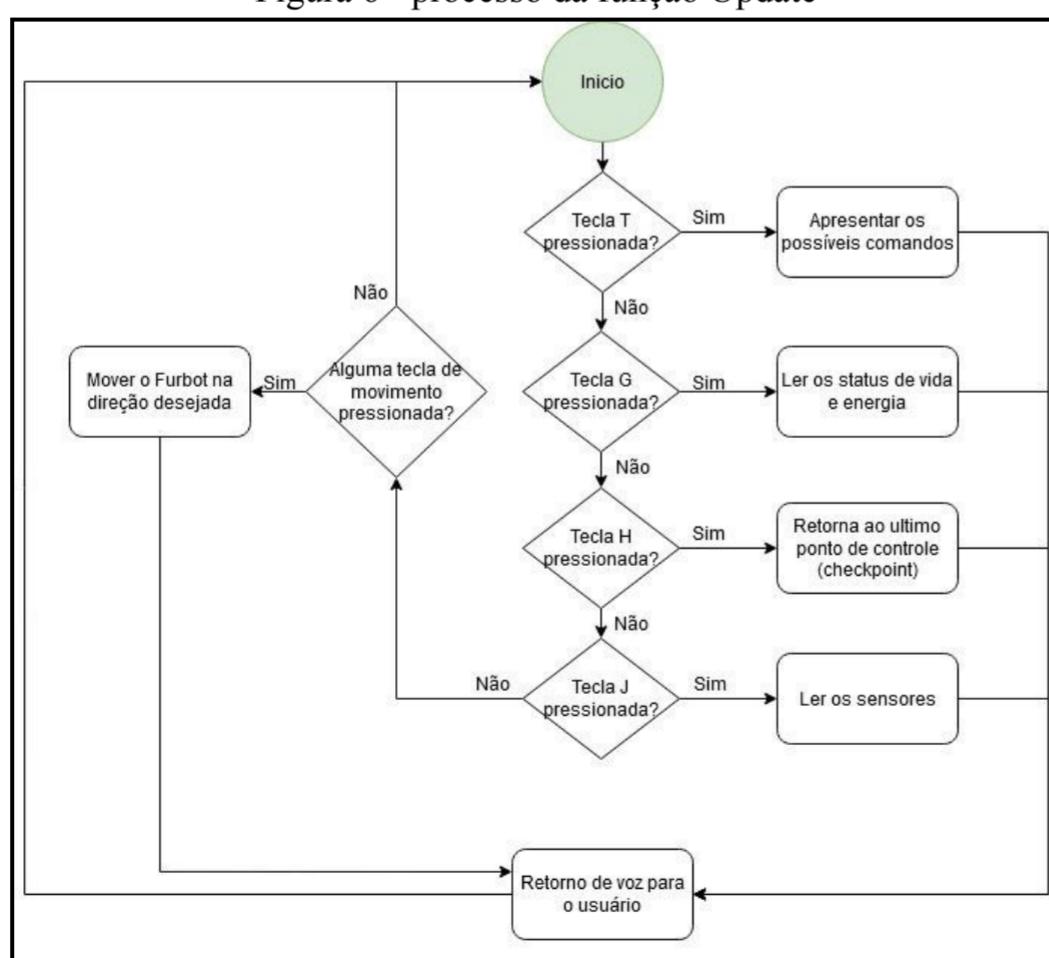
Figura 5 - Diagrama de classes



Fonte: elaborado pelo autor.

O processo do método `Update` da classe **FurbotLAB** foi um dos mais modificados, tendo como base o método `Update` da classe **Furbot**, a Figura 6 ilustra o processo atualmente. O método aguarda alguma das teclas de comando ser pressionada, para então fazer alguma ação determinada por aquela tecla. A Tecla T é utilizada caso o jogador queira ouvir todos os comandos disponíveis, nesse caso é informado que para mover o Furbot, podem ser utilizadas as setas direcionais, ou a combinação W, A, S, D, bem como a tecla H para utilizar o "portal" para o último checkpoint visitado, a tecla G para fazer a leitura dos sensores e informar o jogador do que se encontra em torno do Furbot, e a tecla J para executar o diagnóstico, que vai informar ao jogador a quantidade de energia e vidas restantes. Quando um checkpoint é utilizado, o Furbot retorna totalmente ao estado salvo, exceto pelo código final, ou seja, a vida e energia do Furbot voltam ao estado que foi salvo no checkpoint, independentemente de o jogador ter encontrado vidas extras ou energia.

Figura 6 - processo da função Update



Fonte: elaborado pelo autor.

1 Deixar um espaço entre borda e classe.

2 Furbot (a Figura 6 ilustra o processo atualmente).

3 disponíveis. Nesse

4 Furbot podem

5 tecla

6 Fonte courier.

7 Arrumar todo o texto .. todas as teclas em courier.

8 visitado. Já a tecla

9 G serve para

10 Furbot. E a

11 do

12 3.2 Implementação

13 3.2.1 Utilização do RTVoice

14 Figura 7 - Cena de teste em execução

15 Figura 8 - Localização das vozes disponíveis no dispositivo

3.2 IMPLEMENTAÇÃO

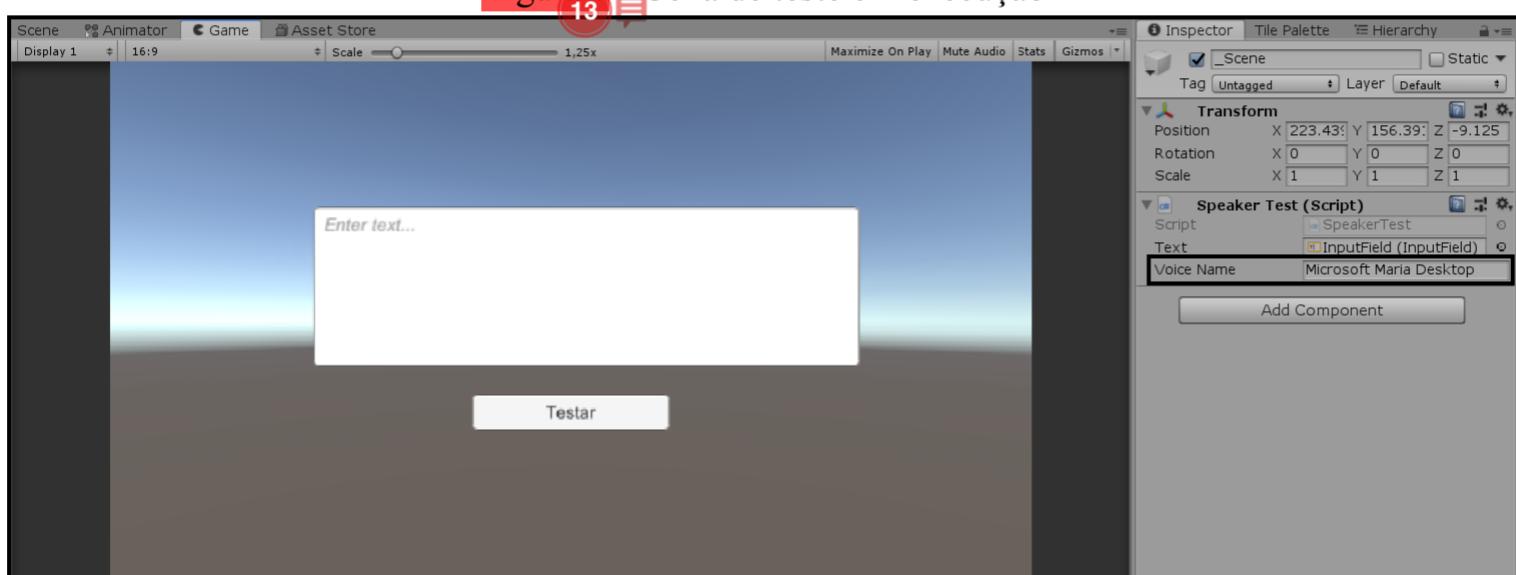
Esta sessão traz os aspectos da implementação do protótipo, dividido em duas partes. Na primeira é descrito o processo de utilização do asset RTVoice e a criação de um projeto de teste para o asset. Na segunda parte, são apresentadas as novas funcionalidades integradas na fase de teste do protótipo.

3.2.1 Utilização do RTVoice

Para a função de TTS foi escolhido o asset RTVoice, distribuído pela Crosstales (2020), pois se adaptava melhor as necessidades do projeto. Este asset já vem com uma cena de demonstração, porém é uma cena um tanto complexa que não permite completamente o entendimento de como utilizar o asset em código fonte. Para obter esse entendimento foi criado um projeto de teste para o asset, seguindo um tutorial também disponibilizado pela Crosstales (2017).

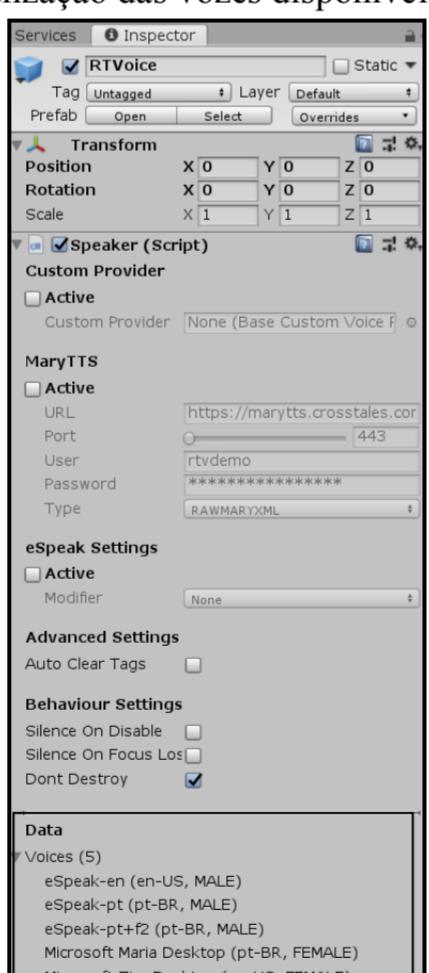
Nesta aplicação de teste foi utilizado um campo de texto que vai ser utilizado como fonte da fala, e um botão para ativar o teste. A Figura 7 demonstra a tela criada no projeto de teste, e as variáveis do fonte, a variável VoiceName controla qual voz será utilizada para o TTS, neste caso a voz utilizada é a Microsoft Maria Desktop. Para saber quais as vozes disponíveis no dispositivo, é necessário selecionar o asset do RTVoice na cena, e na sessão Data, é exibido um vetor com as vozes instaladas no dispositivo, conforme apresentado na Figura 8.

Figura 7 - Cena de teste em execução

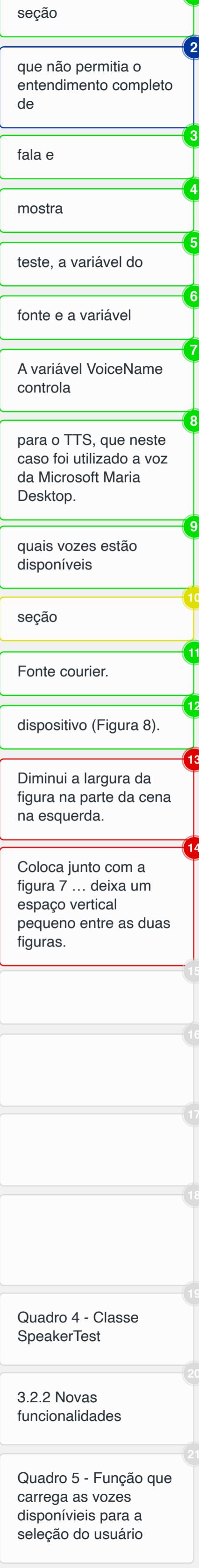


Fonte: Elaborado pelo autor.

Figura 8 - Localização das vozes disponíveis no dispositivo



Fonte: Elaborado pelo autor.



Ao pressionar o botão o método `Speak()` da classe `SpeakerTest` é acionado, através do método `Speaker.Speak()` o *asset* transmite o texto para o TTS nativo do dispositivo, informando também a voz que deve ser utilizada, e dando um retorno praticamente em tempo real (Crosstales, 2020), é possível verificar o código da classe de testes do `RTVoice` no Quadro 4.

Quadro 4 - Classe SpeakerTest

```
using Crosstales.RTVoice;
public class SpeakerTest : MonoBehaviour
{
    public InputField Text;
    public string VoiceName;
    public void Speak()
    {
        Speaker.Speak(Text.text, null, Speaker.VoiceForName(VoiceName));
    }
}
```

Fonte: Elaborado pelo autor.

Para o correto funcionamento do método é necessário a utilização do `Crosstales.RTVoice` nos fontes onde o `Speaker` for necessário, também é necessária a utilização do `asset RTVoice` em uma das cenas do projeto. No Furbot o `asset` foi incluído na cena do menu principal, sem necessidade de ser replicado em outras cenas do projeto.

3.2.2 Novas funcionalidades

Para realizar a adaptação do Furbot, foram necessárias algumas modificações no funcionamento inicial do jogo. No protótipo o jogo não se dá mais em dois momentos, a programação ocorre ao mesmo tempo que a execução, e as linhas de código são produzidas de forma mais automática, não dependendo do jogador. Além disto, como já mencionado anteriormente, foram realizadas alterações visuais no Furbot, escurecendo todo o cenário e permitindo que jogadores vindentes tenham acesso através da visão a mesma área que os jogadores não vindentes terão ao utilizar os sensores.

Foram criados dois botões no menu principal do jogo, permitindo que o jogador accesse o modo labirinto, e as configurações de usuário tais configurações alteram a voz, velocidade de fala e tonalidade utilizadas pelo TTS. As configurações ficam salvas nem `PlayerPrefs` possibilitando que o jogo seja fechado e reaberto sem perder as seleções do usuário. Ao entrar nas configurações são carregadas as vozes em português disponíveis no dispositivo em um `Dropdown`, conforme o código exibido no Quadro 5.

Quadro 5 - Função que carrega as vozes disponíveis para a seleção do usuário

```
void LoadVoices()
{
    voicesContainer.ClearOptions();
    if(Speaker.isTTSAvailable && Speaker.areVoicesReady &&
    voicesContainer != null)
    {
        foreach (Crosstales.RTVoice.Model.Voice v in Speaker.Voices)
        {
            Dropdown.OptionData data = new Dropdown.OptionData();
            data.text = v.Name;
            voicesContainer.options.Add(data);
        }
    }
    else if(voicesContainer == null)
    {
        throw new System.Exception("Container de vozes null");
    }
}
```

Fonte: Elaborado pelo autor.

Dentro da fase foram acrescentadas novas funcionalidades ao Furbot, o método `Andar` recebeu um retorno sonoro, dizendo ao jogador para que direção ele andou, além da alteração para que os movimentos executados pelo Furbot sejam em tempo de execução. Para possibilitar que um usuário não vidente se localize quanto a obstáculos, como paredes, foi criada a função `LerSensores`, que busca as informações dos sensores do Furbot e as traz ao jogador de forma sonora.

2020). É possível

Usa espaçamento simples entre a linhas de código dentro do quadro.

necessário. Também

Furbot foram

usuário. Tais

em

Usa espaçamento simples entre a linhas de código dentro do quadro.

andou. Além

Figura 9 - Processo de utilização do checkpoint

Quadro 6 - Função Diga com implementação do RTVoice

3.3 Operacionalidade

4 RESULTADOS

5 CONCLUSÕES

1

2

3

4

5

6

7

8

9

10

11

12

13

14

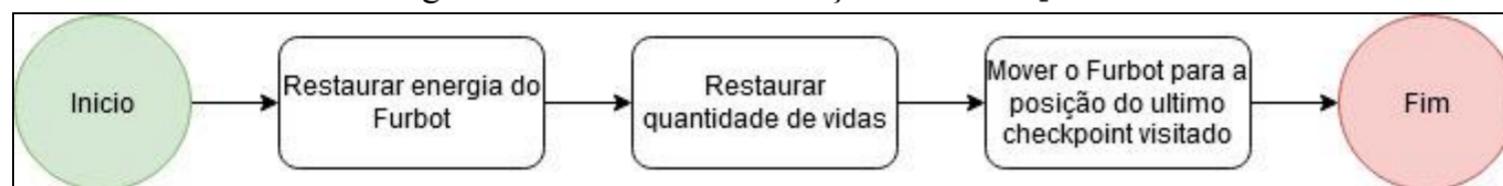
15

9

A função LerComandos dá ao jogador todas as teclas e comandos disponíveis, informando como utilizá-los, como um breve tutorial. A função de leitura de status retorna ao jogador a quantidade de vidas disponível e a quantidade de energia que o robô ainda possui.

Para garantir os avanços durante a fase foi criado um sistema de checkpoints, ou seja, o jogador atinge pontos específicos do mapa, aos quais ele pode retornar caso se perca no labirinto. Ao entrar em um checkpoint o jogador recebe as coordenadas para o próximo, essas informações são passadas apenas na primeira vez que o jogador chega ao checkpoint. Caso o jogador se perca, ele pode optar por voltar ao último checkpoint visitado, e neste processo ele também restaura os status do robô salvos no último checkpoint, ignorando caso o jogador tenha encontrado uma vida ou energia antes de se perder. O processo de utilização do checkpoint é ilustrado pela Figura 9.

Figura 9 - Processo de utilização do checkpoint



Fonte: elaborado pelo autor.

A drone S-223 foi utilizada para reproduzir as falas, sendo mantida como uma auxiliar para o Furbot, causando uma pequena alteração no método Diga da classe UIManager, que recebeu o trecho de código referente ao Speaker do RTVoice conforme o código no xx.

Quadro 6 - Função Diga com implementação do RTVoice

```

public IEnumerator Diga(Dialog_Char personagem, string texto)
{
    //debug.SetActive(true);
    ifCodigo.readOnly = true;
    dialogPanel.MostrarTexto(personagem, texto);
    Speaker.Speak(texto, null,
    Speaker.VoiceForName(PlayerPrefs.GetString("VoiceName")), true,
    PlayerPrefs.GetFloat("Rate"), PlayerPrefs.GetFloat("Pitch"));

    yield return new WaitForSeconds(3.0f);

    debug.SetActive(false);
    #if !UNITY_ANDROID && !UNITY_IOS
        ifCodigo.readOnly = false;
    #endif
}
  
```

próximo. Essas

Usa espaçoamento simples entre as linhas de código dentro do quadro.

Fonte: Elaborado pelo autor.

3.3 OPERACIONALIDADE

Fazer ... não revisei daqui para baixo.

4 RESULTADOS

De modo a ampliar o seu caráter científico, todos os TCCs devem apresentar e discutir resultados não limitados à comparação com os trabalhos correlatos. Devem ser apresentados os casos de testes do software, destacando objetivo do teste, como foi realizada a coleta de dados e a apresentação dos resultados obtidos, preferencialmente em forma de gráficos ou tabelas, fazendo comentários sobre os mesmos. Também é sugerida a comparação com os trabalhos correlatos apresentados na fundamentação teórica.

5 CONCLUSÕES

As conclusões devem refletir os principais resultados alcançados, realizando uma avaliação em relação aos objetivos previamente formulados. Deve-se deixar claro se os objetivos foram atendidos, se as ferramentas utilizadas foram adequadas e quais as principais contribuições do trabalho sociais ou práticas para o seu grupo de usuários bem como para o desenvolvimento científico e ou tecnológico da área.

Deve-se incluir também as limitações e as possíveis extensões do TCC.

REFERÊNCIAS

BRASIL. Lei nº 10.098, de 19 de dezembro de 2000. Lei de promoção à acessibilidade, garante direitos às pessoas com deficiência. **Diário Oficial da União**: seção 1, Brasília, DF, p. 2, 20 dez. 2000.

BRASIL Portaria nº 142, de 16 de novembro de 2006. Institui o Comitê de Ajudas Técnicas (CAT). **Diário Oficial da União**: seção 2, Brasília, DF, p. 3, 16 nov. 2006.

BRASIL. Subsecretaria Nacional de Promoção dos Direitos da Pessoa com Deficiência. Comitê de Ajudas Técnicas. **Tecnologia Assistiva** – Brasília: CORDE, 2009. 138 p.

COOK, A. M.; POLGAR, J. M. Assistive Technologies: Principles and Practice. 4 ed. St. Louis, Missouri: Elsevier Health Sciences, 2014.

COSTA, D. Blind Counter-Strike: Um jogo de FPS para deficientes visuais. 2013. 74 f. Monografia (Bacharelado em Ciência da Computação) - Curso de Ciência da Computação, Universidade Federal do Rio Grande do Sul, Porto Alegre.

CROSSTALES. **RT-Voice: Basic Tutorial**. 2017. Disponível em: <https://www.youtube.com/watch?v=OJyVgCmX3wU>. Acesso em: 10 abr. 2020.

CROSSTALES. **RT-Voice PRO**: Hearing is understanding - Documentation. 2020. Disponível em: <https://www.crosstakes.com/media/data/assets/rtvoice/RTVoice-doc.pdf>. Acesso em: 21 jun. 2020.

DIAS, C. Usabilidade na WEB. Rio de Janeiro: Alta Books, 2007.

FRANCO, E. P. C.; SILVA, M. C. C. da Audiodescrição: Breve Passeio Histórico. In MOTTA, L. M. V. M.; FILHO, P. R. (orgs) Audiodescrição. Transformando Imagens em Palavras, São Paulo: Secretaria de Estado dos Direitos da Pessoa com Deficiência, 2010, p. 23-42.

GALAPAGOS JOGOS. Apunhale seus amigos em Munchkin. [S.I.], 2012. Disponível em: <<https://www.galapagosjogos.com.br/jogos/munchkin>>. Acesso em: 11 set. 2019.

Referência bibliográfica
não citada no texto.

GRANOLLERS, T. MPlu_a Una metodología que integra la ingeniería del software, la interacción persona-ordenador y la accesibilidad en el contexto de equipos de desarrollo multidisciplinares. 2004. 77 f. Tese de doutorado, Universidade de Lérida, Lérida.

É 2 ou 3 Ls

GROS, B. The impact of digital games in education. First Monday, v. 8, n. 7, jul. 2003.

IBGE – Instituto Brasileiro de Geografia e Estatística. **Censo demográfico 2010**: Características da população e dos domicílios – Resultados do Universo. Rio de Janeiro. 2011.

KRAEMER, R. G. Tecnologia Assistiva: Tornando Jogo de Mesa Acessível para Cegos com Auxílio de Aplicativo Móvel de Reconhecimento de Imagem. 2017. 63 f. Trabalho de Conclusão de Curso (Bacharelado em Ciências da Computação) - Curso de Ciência da Computação, Universidade Regional de Blumenau, Blumenau

3

MATTOS, M.; SANTOS, B. F. F.; TRIDAPALLI, J. G.; ZUCCO, F.; WUO, A. FURBOT - Desenvolvimento cognitivo infantil através de atividades de programação de computadores. In: Seminário de Extensão Universitária da Região Sul, 37 ed., 2019, Florianópolis. **Anais...** Florianópolis: UFSC, 2019. p. 112

As duas são Mattos
(2019) ... uma Mattos
(2019a) e outra Mattos
(2019b)

MATTOS, M.; KOHLER, L. P. A.; ZUCCO, F. D.; FRONZA, L.; BIZON, A.; UGARTE, H.; SANTOS, B. F. F.; GIOVANELLA, G. C. Ambiente de programação para a introdução da lógica de programação **Anais do Workshop de Informática na Escola** [S.I.], ISSN 2316-6541, p. 1259-1264, nov. 2019.

NUNES E. V.; MACHADO F. O.; VANZIN T. Audiodescrição como tecnologia assistiva para o acesso ao conhecimento por pessoas cegas. In: ULRICH V. R.; VANZIN T.; VILLAROUCO V. (orgs) Ambiente virtual de aprendizagem inclusivo, Florianópolis: Padion, 2011, p. 191-232.

PASSERINO, L. M.; MONTARDO, S. P. Inclusão social via acessibilidade digital: proposta de inclusão digital para Pessoas com Necessidades Especiais. **E-Compós**, v. 8, n 11, abril 2007

PRIETO, L. M.; TREVISAN, M. C. B.; DANESI, M. I.; FALKEMBACH G. A. M.; Uso das Tecnologias Digitais em Atividades Didáticas nas Séries Iniciais. **Renote: revista novas tecnologias na educação**, Porto Alegre, v. 3, n. 1, p.1-11, maio 2005.

SAVI, R.; ULRICH, V. R. Jogos digitais educacionais: benefícios e desafios. In: Renote: Revista novas tecnologias na educação, v. 6, n. 2, 2008.

SOBRAL, F. V.; UMERES, L. F.; SCHANOSKI, W.; BARTELMEBS, C. R.; ASSIS, M. V. O. de A Utilização de Role Playing Games Digitais como Ferramenta Complementar no Processo de Aprendizagem de Crianças Deficientes Visuais. In: Simpósio Brasileiro de informática na Educação, 6 ed., 2017, Recife. Anais... Recife: UFRPE, 2017. p. 635 – 644.