

# 1 Questionário

O objetivo do robô é interagir com o ser humano através de quatro ações: *esperar*, *olhar*, *acenar* e *cumprimentar*.

O objetivo deste questionário é verificar se a ação do robô é socialmente adequada para cada cenário apresentado.

O humano pode estar feliz (emoção positiva), triste (emoção negativa) ou sem emoção (neutra). Estas emoções afetam o humano da seguinte forma:

- Positiva: humano está feliz, estando mais suscetível a interagir com o robô. Neste caso, ele é mais "paciente" com as ações do robô e dificilmente irá ignorá-lo. Apresenta comportamento sociável.
- Negativa: humano está triste, está menos suscetível a interagir com o robô. Neste caso, ele é menos "paciente" com as ações do robô e tem mais chances de ignorá-lo. Apresenta comportamento anti-social.
- Neutra: o humano não apresenta expressão facial ou emoção. Neste caso, o comportamento dele é um meio termo das emoções Feliz e Triste.
- Desconhecida: não há um humano na visão do robô ou o humano está de costas. Deve-se considerar somente a imagem para selecionar uma ação.

A ações do robô são:

- Esperar: o robô direciona o olhar para um local aleatório, mesmo que haja um humano em frente ao robô. Neste caso, esta ação tem o papel de Ignorar o humano.
- Olhar: procura um humano no ambiente utilizando estímulos visuais e não-visuais (som, sonares, etc). Caso encontre, o robô trava o foco de atenção no humano até a próxima ação. Ou seja, o robô segue um humano com seu olhar. Esta ação pode ser executada várias vezes para o robô continuar olhando para um humano. Por exemplo, o robô pode ficar olhando uma pessoa com intuito de "esperar" ela se aproximar ou até mesmo se virar.
- Acenar: olha para um humano e acena para ele. O objetivo é chamar atenção do humano para ele se aproximar.
- Cumprimento: tenta cumprimentar um humano apertando sua mão. Note que o humano deve estar olhando para o robô e esteja em uma distância suficientemente perto para ele corresponder a ação.

Em alguns cenários é possível que mais de uma ação possa ser aceita. Por exemplo: não há ninguém na cena, o robô pode escolher "Esperar" para olhar para um local aleatório ou "Olhar" para procurar um humano na cena.

Exemplo 2: o robô pode executar a ação "Olhar" ao invés de "Acenar" em cenários que a pessoa está triste, evitando uma possível situação que o humano o ignore.

O questionário apresenta 150 cenários. Para cada um, você deve selecionar se ação apresentada é socialmente aceitável naquela situação ou não. Deve se considerar a emoção humana apresentada (ou falta dela) ou até mesmo informações implícitas na imagem como presença, distância, postura, foco de atenção e direção do movimento do humano. Selecione *Sim* ou *Não* no formulário. Em caso negativo, preencha com a ação que você acha mais aceitável para aquela situação. Após responder, clique em *Próximo*. Após 150 respostas, selecione um nome para o arquivo e clique em *Salvar*.

Formalizando, a questão a ser respondida é:

**A ação executada pelo robô é socialmente aceitável no cenário apresentado?**