|  |  |
| --- | --- |
| CURSO DE CIÊNCIA DA COMPUTAÇÃO – TCC | |
| (   ) PRÉ-PROJETO     ( X ) PROJETO | ANO/SEMESTRE: 2021/2 |

Aplicativo MÓVEL de realidade virtual para auxiliar pessoas cegas a transitarem em determinados ambientes

Guilherme Barth

Prof. Dalton Reis – Orientador

# Introdução

De acordo com o censo demográfico do Instituto Brasileiro de Geografia e Estatística - IBGE (2010), aproximadamente 18,6% da população da brasileira possui alguma deficiência visual. Desse total, 506 mil pessoas não conseguem avistar e outras 6 milhões de pessoas (3,2%) contém severas dificuldades para enxergar. Segundo uma pesquisa realizada por Barbosa (2019), a maior dificuldade dos pedestres cegos ou com alguma acuidade visual é transitarem em ruas e avenidas da sua cidade, pôr o terreno ser muito irregular e com buracos ou sem a devida acessibilidade.

Radabaugh (1993) afirma que para as pessoas sem deficiência, a tecnologia é um facilitador, porém para pessoas com alguma deficiência, a tecnologia torna as coisas possíveis. Uma forma de se propiciar uma melhoria no deslocamento dessas pessoas é com o uso de tecnologias, dentre essas existem as bengalas, textos em braile. Dentro das tecnologias digitais se presencia algumas que podem ser utilizadas com os atuais dispositivos móveis, tais como os recursos de localização de *Global Position System* (GPS), uso de Beacons e o próprio sensor Light Detection and Ranging (LiDAR). Segundo a Pix Force (2018), é um sensor óptico ativo que emites feixes de luz compreendidas na região do infravermelho do espectro eletromagnético, o seu comprimento de onda pode variar entre 0,7µm até 1000 µm, e determina a distância baseado no tempo de reflexão do laser no objeto. Entre essas tecnologias, também pode-se utilizar os Beacons para efetuar o micro georreferenciamento.

Segundo Krause (2018), os Beacons Bluetooth são transmissores que utilizam Bluetooth Low Energy 4.0 (BLE) para emitir o sinal para os dispositivos compatíveis. O BLE é uma rede wireless utilizada para transmitir em pequenas distâncias, até um metro, com um valor específico que foi configurado. O Beacon pode ser utilizado em sistemas de Indoor Positioning System (IPS), por exemplo, em uma sala comercial onde é possível orientar e quantificar as pessoas que acessam determinados cômodos e com os valores dos Beacons mais visitados é possível reestruturar a loja para uma melhoria na disposição dos produtos. Na figura 1 é demonstrado ao lado direito alguns exemplos de Beacons que estão disponíveis no mercado, e ao lado esquerdo possuímos alguns desenvolvidos nos laboratórios da FURB.

Figura 1 - Diferentes tipos de Beacons

Uma imagem contendo mesa, diferente, comida, grupo

Descrição gerada automaticamente

Fonte: Krause (2018).

De acordo com Freitas (2018) a comunicação é essencial para a pessoa deficiente conseguir perceber a sua presença e devidas intenções de ajuda e orientação. Trazendo para a parte técnica, podemos realizar comandos vocais utilizando o Text to Speech e Speech to Text. Segundo a Google Cloud (2021) é possível realizar essa tradução de texto para voz e vice-versa de três maneiras; (i) a primeira de reconhecimento síncrono, (ii) a segunda de maneira assíncrona e a (iii) terceira de forma de *streaming*. A forma de reconhecimento síncrona utiliza *Represential State Transfer* (REST), que é um conjunto de restrições utilizado nas requisições *HyperTextTransferProtocol* (HTTP) para que atendam as diretrizes definidas na arquitetura, utiliza também do Google *Remote Procedure Call* (gRPC) o qual é uma arquitetura RPC de código aberto projetado pela Google para obter uma comunicação de alta velocidade entre microsserviços, assim é enviado o áudio inteiro com os dados e efetuado a averiguação desses dados e retorna em texto após a sua execução, podendo ter áudios de até 1 minuto. Com a forma assíncrona, funciona de maneira semelhante a síncrona, ela utiliza REST e gRPC, envia os dados do áudio para a *Application Programming Interface* (API) correspondente e inicia-se uma operação de longa duração. Após a conclusão do reconhecimento, é convertido em forma de texto, além de poder ter tamanho máximo de 480 minutos. Por fim, o modo de *streaming* que realiza o reconhecimento dos dados do áudio fornecidos em um *stream* gRPC bidirecional, ou seja, existe um caminho de entrada e saída de valores. Enquanto o áudio é processado, o texto resultado já é apresentado, podendo sofrer algumas perdas de qualidade em função de responder em tempo real. Dessa forma, a pessoa com a deficiência visual poderá interagir, apenas com a sua voz, diretamente com o aplicativo, sem a necessidade de uma interação física. Além disso, o aplicativo de realidade virtual informará ao usuário, também em formato de áudio, quando há um obstáculo em sua frente e orientá-lo a fazer o melhor desvio, para evitar a sua colisão. Essa identificação de objetos será realizada utilizando o sensor LiDAR juntamente com uma Inteligência Artifical (IA) para determinar qual é o obstáculo na sua frente e qual o melhor desvio que pode ser realizado. Dentro desse âmbito, a utilização dos Beacons será para auxiliar na locomoção de ambientes internos, como por exemplo a casa do usuário, facilitando assim a identificação de obstáculos, paredes e cômodos da casa, para assim conseguir chegar do ponto A para o B com maior facilidade e aplica-se ao GPS, porém em ambientes externos.

## OBJETIVOS

Desenvolvimento de uma aplicação com realidade virtual para dispositivos móveis que possa auxiliar no deslocamento de ambientes internos e externos para as pessoas cegas.

Os objetivos específicos são:

1. analisar a precisão do sensor LiDAR dos dispositivos móveis, juntamente com uma IA durante a identificação de objetos;
2. auxiliar a microlocalização utilizando o Beacon e a macrolocalização com o GPS;

# trabalhos correlatos

Nessa seção são apresentados trabalhos com características semelhantes aos principais objetivos do estudo proposto. O primeiro é um trabalho de identificação de lugares utilizando um Beacon (KRAUSE, 2018), o segundo é referente ao conversor de áudio para texto (SILVA, 2019), o terceiro é sobre o mapeamento tridimensional utilizando o sensor LiDAR (ROSSI; FREITAS; REIS, 2019).

## SISTEMAS DE LOCALIZAÇÃO: EXPLORANDO A IPS – BEACONS

Segundo Krause (2018) o sistema de localização mais utilizado é o GPS. Segundo Mackey (2017, p.823, tradução nossa) “O surgimento da internet das coisas (IoT), o crescimento dos edifícios e casas inteligentes gerou um aumento no desejo de serviços de localização interna”. Todavia, o GPS consome muita bateria e no uso de ambientes internos não é possível realizar a localização com uma excelente precisão.

De acordo com Krause (2018), as aplicações de um sistema de Indoor Positioning System (IPS) é melhor aproveitado em ambientes internos, principalmente para realizar a identificação dos cômodos. Com o uso desse sistema, pode-se quantificar os locais mais visitados dentro do ambiente interno e reestruturá-lo conforme seja melhor em cada cenário. Como por exemplo, em um hospital seria possível saber a localização de enfermeiros, médicos e pacientes, organizando assim, o acionamento do profissional mais qualificado que esteja mais próximo do paciente.

Diante disso, Krause (2018), utilizou da técnica de Fingerprint para buscar a localização da pessoa dentro de um ambiente interno. A técnica Fingerprintconsiste em duas etapas, na primeira etapa é realizado a calibração ou treinamento onde é necessário dividir o ambiente que será mapeado em subáreas e instalar os Beacons estrategicamente. Após mapear, é necessário calcular a intensidade de sinal *Received Signal Strength Indicator* (RSSI) de cada subárea. Segundo Xu, Yang e Jiang (2011, p. 1), o RSSI é uma métrica da qualidade do sinal emitido por um dispositivo. Durante o mapeamento das subáreas, é necessário pegar as métricas de todos os Beacons que forem utilizados. De acordo com Krause (2018), variando-se a complexidade do ambiente, pode-se fazer com que sejam necessárias várias medições para obter-se uma média e guardá-los em um banco de dados. A segunda etapa é realizada durante a utilização da aplicação, o sinal que é recebido no dispositivo móvel deve ser comparado com os dados do banco de dados, assim podendo efetuar o cálculo, criado por Krause (2018), para assim permitir localizar em qual subárea o dispositivo se encontra. É plausível adotar uma abordagem determinística para caracterizar cada posição do ambiente, assim cada subárea possuirá indicadores como força do sinal, valor médio e desvio padrão de todas as métricas, essas que foram resgatadas na primeira. Logo abaixo, na Figura 2 é demonstrado as divisões do ambiente, utilizando a técnica de Fingerprint que Krause (2018) utilizou durante os seus experimentos, com as suas respectivas subáreas, o posicionamento do receptor e a localização dos Beacons que foram utilizados.

Figura 2 - Divisão da sala utilizando a técnica de Fingerprint

Calendário

Descrição gerada automaticamente

Fonte: Reck (2016).

Outra técnica utilizada por Krause (2018) foi uma abordagem utilizando grafos, dessa forma o ambiente é representado por um grafo com os Beacons sendo os vértices. Nessa abordagem é necessário adicionar um Beacon em cada subárea para informar ao receptor para onde ele deve prosseguir ou retroceder. No decorrer do desenvolvimento, observa-se que o sinal emitido por um Beacon não é precisamente convertido em uma distância em metros, todavia, para determinar uma proximidade, os Beacons podem ser utilizados com confiabilidade. Segundo Krause (2018), é possível identificar se um Beacon está próximo ou distante pela intensidade do sinal. Dessa forma torna-se possível determinar qual vértice está mais próximo, permitindo a navegação pelo ambiente. A imagem abaixo demonstra o ambiente com as suas subáreas. Cada ponto vermelho é um vértice que pode ser um Beacon. As linhas azuis são as arestas ou a ligação entre os vértices.

Figura 3 - Ambiente com subáreas

Gráfico, Diagrama

Descrição gerada automaticamente

Fonte: Rocha (2016).

Utilizando a técnica Fingerprint*,* Krause (2018) não obteve resultados satisfatórios em relação a sua precisão, porque o resultado da localização era bem diferente da distância real. Como demonstrado no seu trabalho, o principal empecilho para calcular com precisão a distância é a falta de confiabilidade e acuracidade das distâncias calculadas entre os Beacons e o dispositivo receptor. Além disso Krause (2018) cita outros fatores que propiciaram no resultado, como por exemplo, o sinal RSSI não ser linear, a reflexão do sinal e a falta de uma equação mais assertiva para converter a intensidade do sinal em uma distância em metros.

De acordo com Krause (2018), utilizando a técnica de grafos para a navegação e localização mostrou-se ser bem receptiva para a implementação utilizando Beacons. Principalmente pela facilidade de comparar a intensidade de sinal entre um Beacon e outro do que a distância entre eles.

## BLACK GLASSES – ASSISTENTE PARA DEFICIENTES VISUAIS VIA GEOLOCALIZAÇÃO

Silva (2019) desenvolveu o reconhecimento de fala e sintetizador de texto para falar em um dispositivo móvel, onde efetuaria os controles de ligar, desligar, parar e cadastrar coordenadas no GPS. Outro objetivo do autor era utilizar o GPS inteiramente Offline, para isso foi utilizado um Raspberry PI modelo 3B. Nesse Raspberry, foi adicionado um banco de dados para gravar as informações do GPS e necessitava de cadastrar os lugares em que o usuário frequentava, assim efetuando o deslocamento de um ponto ao outro. A comunicação do usuário com o Raspberry durante o trajeto era em formato de áudio utilizando o Speech to Text e Text to Speech. Silva (2019) utilizou um HeadSet que se comunicava com o Raspberry, recebendo e enviando áudios.

Segundo o autor, o sistema de reconhecimento de voz é composto por vários blocos conforme ilustrado na Figura 4, sendo, o *front-end*,responsável por extrair os parâmetros (*features*) do sinal de voz. O Modelo Acústico (MA) cuja finalidade é modelar, as *features*, o sinal acústico por meio de expressões matemáticas. O Modelo de Linguagem (ML) que efetua uma busca na lista de palavras cadastradas e tenta obter as possíveis sequências de palavras a serem reconhecidas. Por fim, dispomos do decodificador, que juntamente com os blocos MA e ML, realiza o processo de transcrição do sinal de voz.

Figura 4 - Modelo de sistema de reconhecimento de voz

Diagrama

Descrição gerada automaticamente

Fonte: Silva (2010).

De acordo com Silva (2019), os seus resultados com o dispositivo móvel não foram satisfatórios, isso porque durante o seu deslocamento entre um ponto A para o B a sua comunicação com o Raspberry não era muito boa, era possível ouvir claramente os comandos do dispositivo, porém a comunicação do usuário com o Raspberry não funcionava corretamente devido aos ruídos externos e som ambiente, assim impactando na precisão do reconhecimento de fala e não executando uma função conforme o esperado. A necessidade de ficar cadastrando os lugares que se deseja transitar não se tornou usual, porque necessitava cadastrar manualmente no banco de dados, contudo a precisão do GPS foi satisfatória, sempre orientando a pessoa próxima ao seu objetivo final, com uma pequena margem de erro de poucos metros.

## Mapeamento tridimensional de ambientes Internos Utilizando um sensor lidar

Rossi, Freitas e Reis (2019) tinham como objetivo desenvolver um protótipo robótico com o sensoriamento em 3D feito com base em um sensor LiDAR, capaz de efetuar o mapeamento em ambientes simulados e reais. Segundo Maciel (2011), a tecnologia LiDAR que está vinculada à área sensorial, que tem como objetivo medir a distância entre o sensor e a superfície utilizando o *Light Amplification by Simulated Emission of Radiation* (LASER), que quando está associado a informação de posicionamento, é capaz de criar uma nuvem de pontos tanto em âmbito bidimensional quanto tridimensional.

Já na literatura pode-se observar que o emprego de sensores como o LiDAR vem crescendo para o registro de nuvem de pontos, assim sendo utilizado para reconstrução e mapeamento de ambientes (PAVAN; SANTOS, 2015). De acordo com Rossi, Freitas e Reis (2019), o sensor utilizado funciona com princípio de triangulação, que é uma metodologia empregada para medir distâncias de um objeto. Para funcionar dessa maneira, o sensor emite um feixe de LASER que é refletido e captado por uma lente fotossensível. Dessa forma, quando o objeto a ser mapeado está mais próximo ou mais distante, os feixes tocam em uma parte diferente da lente e pelo princípio da triangulação geométrica é estimada a posição do objeto. Na figura abaixo é ilustrado o modelo utilizado pelos autores em seu projeto.

Figura 5 - Sensor LiDAR modelo YDLIDAR X4



Fonte: Rossi, Freitas e Reis (2019).

Os autores realizaram os testes em um ambiente aberto e com diversos relevos, ao efetuar esse mapeamento de teste, foi necessário colocar o sensor em uma determinada altura para captar o cenário. Inicialmente obteve-se o mapeamento razoavelmente semelhante ao ambiente, mas após aplicar o filtro de Kalman os seus resultados foram demasiadamente sucedido, isso porque o Kalman auxilia na redução dos ruídos, gerando assim o mapa 3D semelhante ao ambiente de testes (ROSSI;FREITAS;REIS, 2019).

# proposta

Nessa seção será informado o objetivo do trabalho, definindo o desenvolvimento, justificando os requisitos funcionais e não-funcionais, as metodologias utilizadas e o cronograma.

## JUSTIFICATIVA

Todos os trabalhos correlatos contam com algoritmos específicos para cada situação. Krause (2018) utiliza o algoritmo Fingerprint para localizar um dispositivo em uma subárea. Silva (2019) realiza um comparativo do áudio com a frequência que aquela palavra é falada. Já Rossi, Freitas e Reis (2019) utilizam o algoritmo de Kalman para reduzir o ruído das imagens do ambiente para melhorar os seus resultados.

Pelo fato dos correlatos contam com dados resgatados do ambiente, todos eles necessitam de algum tipo de sensor, captador de dados. Para Krause (2018), com o sinal de Bluetooth é possível identificar qual Beacon está mais próximo ou qual seria o Beacon que deveria ser seguido para se locomover no ambiente projetado. Na situação de Silva (2019), esses dados são resgatados por um microfone que pode conter interferências por barulhos externos. Já Rossi, Freitas e Reis (2019), utilizam uma nuvem de lasers para a obtenção da distância do objeto, juntamente com a utilização da trigonometria e gerando um mapeamento 3D do ambiente.

Apesar da grande parte dos correlatos citados anteriormente conterem características semelhantes ao proposto nesse artigo, eles foram desenvolvidos com hardwares distintos e sensores diferentes, para atenderem determinadas funções em suas aplicações, mas eles servem de exemplo para obter métricas e comparação de resultado. Neste trabalho está sendo proposto a utilização de um dispositivo móvel moderno, como por exemplo o iPhone 12 PRO ou superior que contenha o sensor LiDAR e contenha o sistema de localização GPS, comporta microfone para os comandos de voz e possui Bluetooth 5.1 para a localização mais precisa de Beacons. Além de dispor da integração com os AirTag da Apple, que em outras palavras é um Beacon muito preciso que utiliza o Bluetooth 5.1, conseguindo assim uma precisão melhor desses Beacons em um ambiente interno, como por exemplo nos cômodos de uma casa.

Este trabalho torna-se relevante por explorar uma tecnologia que, se muito bem-sucedida, pode auxiliar no deslocamento interno e externo de pessoas com deficiência visual. Porém se não for atingido por conta de algum empecilho técnico, como por exemplo a imprecisão do sensor LiDAR durante a identificação dos objetos, esse artigo deverá trazer contribuições para o estudo da área de acessibilidade, demonstrando as métricas que foram utilizadas e os resultados obtidos com foco em agregar para as pessoas com acuidade visual.

Logo abaixo no Quadro 1, é demonstrado um comparativo entre os trabalhos correlatos utilizados, mostrando as suas diferenças e pontos em comum.

Quadro - Comparativo dos trabalhos correlatos

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Trabalhos Correlatos  Características | Krause  (2018) | Silva  (2019) | Rossi, Freitas e Reis  (2019) |
| Objetivo da predição | Localização do indivíduo | Localização com GPS Offline e Transformação de áudio em texto | Mapeamento tridimensional |
| Utiliza banco de dados | Sim | Sim | Não |
| Algoritmo utilizado | Fingerprint e Grafos | Metodologia própria | Kalman |
| Forma de obtenção de dados | Sinal de Bluetooth | Áudio | Laser |

Fonte: elaborado pelo autor.

## REQUISITOS PRINCIPAIS DO PROBLEMA A SER TRABALHADO

Requisitos Funcionais:

1. O aplicativo deve ser desenvolvido utilizando apenas os recursos do iPhone;
2. O aplicativo deve realizar a integração com o Google Maps em tempo real;
3. O aplicativo deve permitir a utilização do Speech to Text utilizando os recursos do dispositivo móvel;
4. O aplicativo poderá ser utilizado apenas utilizando o Speech to Text para executar as funcionalidades;
5. O aplicativo deve permitir o cadastro de novos Beacons em seu banco de dados;
6. O aplicativo deve utilizar o sensor LiDAR juntamente com uma IA para identificar se há um objeto ou obstáculo em sua frente, para que se evite uma colisão;
7. O aplicativo deve localizar e informar o caminho para chegar aos cômodos da casa, utilizando o sistema de grafos com os Beacons.

Requisitos Não Funcionais:

1. O aplicativo possuirá uma interface para realização de testes de distância entre o mundo virtual e o real;
2. O aplicativo possuirá um banco de dados, que será definido após a primeira etapa da metodologia, para guardar os dados dos Beacons cadastrados;
3. O aplicativo será desenvolvido na linguagem Swift usando a IDE XCode.

## METODOLOGIA

O trabalho será desenvolvido da observando as seguintes etapas:

1. estudo de sensores, ferramentas e linguagem de programação: realizar estudos para entender como utilizar o sensor LiDAR, quais bibliotecas podem fazer a integração com o LiDAR para utilizar melhor os recursos. Pesquisar sobre APIs do conversor de voz para texto, como utilizar os Beacons na programação e como efetivar a integração com o GPS do dispositivo móvel. Estudar referente a linguagem de programação mais indicada para esse tipo de implementação. Pesquisar sobre a utilização de IAs para a identificação de objetos do mundo real e virtual com o sensor LiDAR;
2. selecionar os sensores, ferramentas e linguagem de programação: após a identificação dos possíveis recursos que podem ser utilizados, deve-se realizar um comparativo entre prós e contras e selecionar os que mais agregam ao projeto que será desenvolvido;
3. utilização do sensor LiDAR: utilizar a biblioteca selecionada anteriormente e assim efetuar a leitura dos dados recebidos pelo sensor e conseguir identificar um objeto, com o auxílio de uma IA, caso exista um em sua frente;
4. integrar conversor de voz para texto: após selecionar a melhor API será realizar implementação para que todos os comandos sejam recebidos e enviados em forma de áudio, como por exemplo, quando for esbarrar em algum objeto o aplicativo deve informar, ou quando for cadastrar um novo Beacon, deve ser efetuado totalmente de forma vocal, ou seja, todas as funcionalidades devem ser tomadas e recebidas em forma de áudio;
5. implementar integração com o GPS: efetivar a integração com o Google Maps para traçar rotas em ambientes externos, ou seja do ponto A para o ponto B. O Google Maps será responsável pela orientação até o destino e o projeto será responsável pela identificação de obstáculos e desvios se necessário, como por exemplo desviar de um poste, parede, lixeira, entre outros;
6. efetivar a integração com os Beacons: realizar a implementação para que seja permitido fazer o *Create Read Update Delete* (CRUD) dos Beacons e integrar essas funcionalidades para serem executadas por meio do Speech to Text.
7. implementar uma interface: adicionar uma interface que informe os dados em forma de áudio, que estão sendo recebidos pelos sensores no mundo virtual para que seja possível comparar com os dados do mundo real, isso incluí a distância, forma do objeto, localização do Beacon, entre outros;
8. realizar testes e analisar precisão: realizar testes com uma pessoa sem deficiência visual em um ambiente específico para testar a precisão. Caso obtenha-se resultados significativos, aplicar os mesmos testes com uma pessoa cega. Se bem-sucedido, realizar os mesmos testes em ambientes irregulares.

As etapas serão realizadas nos períodos relacionados ao Quadro 2.

Quadro 2 – Cronograma

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
|  | 2022 | | | | | | | | | |
|  | fev. | | mar. | | abr. | | maio | | jun. | |
| etapas / quinzenas | 1 | 2 | 1 | 2 | 1 | 2 | 1 | 2 | 1 | 2 |
| estudo de sensores, ferramentas e linguagem de programação |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| selecionar os sensores, ferramentas e linguagem de programação |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| utilização do sensor LIDAR |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| integrar conversor de voz para texto |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| implementar integração com o GPS |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| efetivar a integração com os Beacons |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| implementar uma interface |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| realizar testes e analisar precisão |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |

Fonte: elaborado pelo autor.

# REVISÃO BIBLIOGRÁFICA

Nessa primeira seção é apresentada uma introdução ao tema principal a ser estudado: aplicativo de realidade virtual utilizando sensores para auxiliar no deslocamento. Dentre os que serão utilizados, o principal é o LiDAR que torna possível a identificação de objetos no mundo virtual. Assim, juntamente com uma IA, será analisado o objeto detectado e dependendo da superfície analisada, a IA orientará o usuário qual o melhor desvio ou orientação a ser feita, por exemplo, caso haja uma cadeira em seu caminho, o aplicativo deverá informar em formato de áudio ao usuário para dar dois passos para a direita e continuar em frente para realizar o desvio. Outro exemplo, quando há uma escadaria, o aplicativo deve informar que há uma escada se aproximando e que a pessoa deve tomar cuidado. Já em ambientes internos, como a casa da pessoa com acuidade visual, a intenção é adicionar um Beacon em cada cômodo e nas portas dos cômodos, assim como utilizado na Figura 3, criando assim, uma facilidade na hora de criar o grafo de Beacons. Cada vértice do grafo, possuirá uma lista de vizinhos o qual deverá desempenhar o papel de aresta, essas arestas serão desempenhadas como se fosse um “corredor” entre um cômodo e outro podendo gerar uma precisão melhor na microlocalização.

Referências

BARBOSA, Isabelle. **Pessoas com deficiência visual relatam seus maiores obstáculos**. Folha de Pernambuco. Recife, p. 1-1. 14 mar. 2019. Disponível em: https://www.folhape.com.br/noticias/pessoas-com-deficiencia-visual-relatam-seus-maiores-obstaculos/98782/. Acesso em: 18 set. 2021

FREITAS, Daniela Gonçalves da Silveira. **Orientações para interação com deficientes visuais e auditivos**. Ifba - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia da Bahia, [S. L.], p. 1-1, 03 jul. 2018. Disponível em: https://portal.ifba.edu.br/conquista/napnee/paginas-links/orientacoes-para-interacao-com-deficientes-visuais-e-auditivos#wrapper. Acesso em: 23 nov. 2021.

GOOGLE CLOUD. **Princípios básicos da Speech-to-Text**. 2021. Disponível em: https://cloud.google.com/speech-to-text/docs/basics?hl=pt-br. Acesso em: 19 set. 2021.

KRAUSE, Djonathan. **Sistemas de Localização**: explorando a ips - beacons. 2018. 18 f. TCC - Curso de Bacharel em Ciência da Computação, Universidade Regional de Blumenau (Furb), Blumenau, 2018. Disponível em: http://dsc.inf.furb.br/arquivos/tccs/monografias/2018\_2\_djonathan-rafael-krause\_monografia.pdf. Acesso em: 20 set. 2021.

MACIEL, A. O. **Aplicações**: Mapeamento móvel utilizando tecnologia lidar. Anais XV Simpósio Brasileiro de Sensoriamento Remoto, p. 5455–5462, 2011.

MACKEY, Andrew; SPACHOS, Petros. **Performance evaluation of beacons for indoor localization in smart buildings**. Ieee Global Conference On Signal And Information Processing (globalsip), Montreal, v. 1, n. 1, p.823-825, nov. 2017.

PAVAN, N. L.; SANTOS, D. R. **Um Método Automatico Para Registro De Dados Laser Scanning Terrestre Usando Superficies Planas**. BCG - Boletim de Ciencias Geodesicas, SciELO, v. 21, p. 572 – 589, 09 2015.

PIX FORCE. **O que e o LIDAR e como é utilizado?** Disponível em: https://pixforce.com.br/o-que-e-o-lidar-e-como-e-utilizado/. Acesso em: 18 set. 2021.

RADABAUGH, M. P. NIDRR's Long Range Plan-Technology for access and function research section two: NIDDR Research Agenda Chapter 5: Technology for access and function. [S.l.], 1993. Disponível em: . Acesso em: 15 de set. 2021.

RECK, Marcelo S. **Beacons BLE – Bluetooth Low Energy – Design e análise de um sistema de localização indoor**. 2016. 84 f. Trabalho de Conclusão de Curso (Engenharia de Controle e Automação) -Universidade de Caxias do Sul, Caxias do Sul.

ROCHA, Marcus Otávio. **FURB-Mobile**: sistema móvel multiplataforma para navegação em rotas internas. 2016. 61 f. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação) Curso de Ciência da Computação. Centro de Ciências Exatas e Naturais, Universidade Regional de Blumenau, Blumenau, 2016.

ROSSI, Túlio Xavier; FREITAS, Elias José de Rezende; REIS, Agnaldo José da Rocha. **Mapeamento Tridimensional de Ambientes Internos Utilizando um Sensor LIDAR**. 2019. 62 f. Monografia - Curso de Engenharia de Controle e Automação, Universidade Federal de Ouro Preto, Ouro Preto, 2019. Disponível em: https://monografias.ufop.br/handle/35400000/2439. Acesso em: 24 set. 2021.

SILVA, Carlos P. A. **Um software de reconhecimento de voz para português brasileiro**. 2010. 85 f. Dissertação (Mestrado em Engenharia Elétrica) – Setor de Tecnologia, Universidade Federal do Pará, Belém.

SILVA, William Lopes da. **Black Glasses**: assistente para deficientes visuais via geolocalização. 2019. 20 f. Monografia - Curso de Bacharel em Ciência da Computação, Universidade Regional de Blumenau (Furb), Blumenau, 2019. Disponível em: http://dsc.inf.furb.br/arquivos/tccs/monografias/2019\_2\_william-lopes-da-silva\_monografia.pdf. Acesso em: 20 set. 2021.

XU, Lisheng; YANG, Feifei; JIANG, Yuqi. Variation of Received Signal Strength in Wireless Sensor Network. In: **INTERNATIONAL CONFERENCE ON ADVANCED COMPUTER CONTROL**, Harbin. Anais... Harbin: IEEE, 2011. p. 1-1.

FORMULÁRIO DE avaliação BCC – PROFESSOR TCC I

Avaliador(a): Maurício Capobianco Lopes

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| ASPECTOS AVALIADOS | | atende | atende parcialmente | não atende |
| ASPECTOS TÉCNICOS | 1. INTRODUÇÃO   O tema de pesquisa está devidamente contextualizado/delimitado? |  | x |  |
| O problema está claramente formulado? |  | x |  |
| 1. OBJETIVOS   O objetivo principal está claramente definido e é passível de ser alcançado? | x |  |  |
| Os objetivos específicos são coerentes com o objetivo principal? |  | x |  |
| 1. JUSTIFICATIVA   São apresentados argumentos científicos, técnicos ou metodológicos que justificam a proposta? | x |  |  |
| São apresentadas as contribuições teóricas, práticas ou sociais que justificam a proposta? | x |  |  |
| 1. METODOLOGIA   Foram relacionadas todas as etapas necessárias para o desenvolvimento do TCC? | x |  |  |
| Os métodos, recursos e o cronograma estão devidamente apresentados? | x |  |  |
| 1. REVISÃO BIBLIOGRÁFICA (atenção para a diferença de conteúdo entre projeto e pré-projeto)   Os assuntos apresentados são suficientes e têm relação com o tema do TCC? |  |  | x |
| ASPECTOS METODOLÓGICOS | 1. LINGUAGEM USADA (redação)   O texto completo é coerente e redigido corretamente em língua portuguesa, usando linguagem formal/científica? |  | x |  |
| A exposição do assunto é ordenada (as ideias estão bem encadeadas e a linguagem utilizada é clara)? |  | x |  |
| 1. ORGANIZAÇÃO E APRESENTAÇÃO GRÁFICA DO TEXTO   A organização e apresentação dos capítulos, seções, subseções e parágrafos estão de acordo com o modelo estabelecido? | x |  |  |
| 1. ILUSTRAÇÕES (figuras, quadros, tabelas)   As ilustrações são legíveis e obedecem às normas da ABNT? |  | x |  |
| 1. REFERÊNCIAS E CITAÇÕES   As referências obedecem às normas da ABNT? |  | x |  |
| As citações obedecem às normas da ABNT? |  | x |  |
| Todos os documentos citados foram referenciados e vice-versa, isto é, as citações e referências são consistentes? | x |  |  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| O projeto de TCC será reprovado se:   * qualquer um dos itens tiver resposta NÃO ATENDE; * pelo menos **4 (quatro)** itens dos **ASPECTOS TÉCNICOS** tiverem resposta ATENDE PARCIALMENTE; ou * pelo menos **4 (quatro)** itens dos **ASPECTOS METODOLÓGICOS** tiverem resposta ATENDE PARCIALMENTE. | | |
| **PARECER**: | ( ) APROVADO | ( x ) REPROVADO |