

# RobAid

## Robot hospitalar para apoio a crianças acamadas em pediatria

### *Proposta de Projecto*

Orientador: Prof. Pedro Araújo    Co-orientador: Prof. Fellipe de Souza (DEM)

## 1 Objectivos

Trata-se de um sistema de tele-presença, cuja principal função é interagir com os pequenos doentes no hospital, no sentido de os divertir e animar. Pretende-se que o serviço de pediatria da unidade hospital disponibilize um serviço diferente que de algum modo torne menos penosa a estadia das crianças. De modo a que o comportamento do robot imite o mais possível o comportamento humano, não se pretende desenvolver um equipamento totalmente autónomo, mas sim que possa ser controlado pelos técnicos de saúde que trabalham no serviço, os quais irão emprestar a sua personalidade ao robot. Embora não tendo movimento autónomo o RobAid disporá de sensores para evitar chocar com obstáculos, podendo ainda dispor de mecanismos que lhe permitam seguir percursos pré-estabelecidos. Está ainda prevista a possibilidade de controlar o robot através de PDAs e/ou da Internet.

## 2 Tarefas a Realizar

**T1** Estudo do problema: levantamento dos requisitos e desenho da solução

**T2** Escolha e estudo das ferramentas computacionais a utilizar

**T3** Desenvolvimento, implementação e testes do projecto

**T4** Escrita do relatório (deve ser iniciada a partir de T1)

## 3 Cronograma

**T1** 0.5 mês

**T2** 0.5 mês

**T3** 2.5 meses

**T4** 0.5 mês

## 4 Requisitos Técnicos

Programação; Gosto por trabalhar com hardware; Capacidade de diálogo com os utilizadores.

## 5 Requisitos Académicos

Programação; Interação hardware/software; Tecnologias da Internet; IHC.

## 6 Grau de Dificuldade

Difícil

## 7 Resultados esperados

- Aplicação funcional
- Relatório de projecto

## 8 Contactos

Pedro Araújo (paraujo@di.ubi.pt)