



ID da Contribuição: 11

Tipos: Trabalho com resultados parciais

## De affordances físicas à exploração funcional: Estudo acadêmico e ferramentas aplicadas na robótica assistiva

sexta-feira, 5 de dezembro de 2025 11:22 (12 minutos)

Este documento apresenta uma versão estendida e detalhada do trabalho de iniciação científica em andamento no H.IAAC / LCA (UNICAMP) durante o período julho/2024 —presente. O projeto concentrou-se em: (i) revisão crítica sobre affordances e modelos computacionais relevantes; (ii) reprodução do pipeline VAPO (Visual Affordance-guided Policy Optimization) para reconhecimento de affordances físicas; (iii) isolamento e modularização do componente visual de affordance do VAPO para permitir reuso em arquiteturas cognitivas e controladores do laboratório; (iv) integração experimental desse módulo em uma aplicação prática de assistência alimentar (pipeline em três módulos: utensílio —aquisição de mordida —transferência), com avaliação em plataforma real; e (v) início da transição conceitual e prática rumo ao estudo de affordances funcionais (nível semântico/temporal). Os artefatos gerados incluem o fork do modelo de affordance isolado, documentação técnica e um mini-artigo submetido a um dos workshops do IROS 2025 que reporta os experimentos de feeding.

**Autores:** Prof. ROHMER, Eric; COSTA, Paula (Unicamp); RODRIGUES ZANATA DA SILVA, Vitor (Iniciação científica HIAAC - Graduando Ciência da Computação)

**Apresentador:** RODRIGUES ZANATA DA SILVA, Vitor (Iniciação científica HIAAC - Graduando Ciência da Computação)

**Classificação da Sessão:** Sessões orais