

Preditores de práticas seguras de manipulação em pessoas com deficiência visual: da compra ao consumo dos alimentos

Walquiria Aparecida Aguiar da Silva¹, Diogo Timotheo da Cunha², Carolina Bottini Prates¹, Raísa Moreira Dardaque Mucinhato¹, Thais da Silva Marques³, **Elke Stedefeldt**¹

¹. Universidade Federal de São Paulo, São Paulo, São Paulo, Brasil

². Universidade Estadual de Campinas, Limeira, Limeira, Brasil

³. Universidade de São Paulo, Faculdade de Saúde Pública, São Paulo, Brasil

A compra e manipulação de alimentos fazem parte do cotidiano das Pessoas com Deficiência Visual (PDV), assim como dos videntes, porém algumas atividades podem se tornar desafiadoras quando a falta da visão é enfrentada como uma barreira na sociedade. Nesse estudo foi investigado os preditores de práticas de manipulação dos alimentos em PDV. Foi desenvolvido um questionário que teve seu conteúdo validado e aplicado que contou com 27 itens para caracterizar os participantes e avaliar a autoeficácia, conhecimento, percepção de risco e práticas seguras de manipulação de alimentos. Entre estes itens, o questionário contou com 1 item aberto (questão dissertativa) sobre a principal ideia dos participantes sobre o tema segurança dos alimentos. O questionário teve seu conteúdo validado por juízes *experts* e pela população alvo com base em diferentes critérios por meio do coeficiente de validade de conteúdo (CVC). Participaram do estudo 88 PDV da região metropolitana de São Paulo. A regressão linear múltipla foi utilizada para investigar os preditores de práticas seguras de manipulação dos alimentos tendo como variável dependente a prática de manipulação segura e variáveis independentes o conhecimento, autoeficácia, percepção de risco e condição de deficiência visual. A nuvem de palavras foi utilizada para representar o item aberto. O questionário apresentou validade de conteúdo adequada, com todos os critérios de CVC ≥ 0.80 . A autoeficácia ($t=-3.07$, $p=0.003$), o conhecimento ($t=4.21$, $p<0.001$) e a percepção de risco ($t=-3.08$, $p=0.003$) foram preditores estatisticamente significantes para as práticas seguras na manipulação dos alimentos. O conhecimento ($r=0.36$, $p<0.001$) e a autoeficácia ($r=0.03$, $p=0.003$) estão positivamente associados à manipulação segura dos alimentos em PDV, enquanto a percepção de risco ($r=-0.28$, $p=0.003$) está negativamente associada. A nuvem de palavras enfatizou a palavra limpo. Os resultados podem contribuir para valorizar as demais habilidades das PDV, suas potencialidades devem ser exploradas criando possibilidades para diminuir a barreira da falta da visão, contribuindo para uma evolução no desenvolvimento de tecnologias e políticas para a inclusão desse público.

$r=0.36$, $p<0.001$) e a autoeficácia ($r=0.03$, $p=0.003$) estão positivamente associados à manipulação segura dos alimentos em PDV, enquanto a percepção de risco ($r=-0.28$, $p=0.003$) está negativamente associada. A nuvem de palavras enfatizou a palavra limpo. Os resultados podem contribuir para valorizar as demais habilidades das PDV, suas potencialidades devem ser exploradas criando possibilidades para diminuir a barreira da falta da visão, contribuindo para uma evolução no desenvolvimento de tecnologias e políticas para a inclusão desse público.

$r=-0.28$, $p=0.003$) está negativamente associada. A nuvem de palavras enfatizou a palavra limpo. Os resultados podem contribuir para valorizar as demais habilidades das PDV, suas potencialidades devem ser exploradas criando possibilidades para diminuir a barreira da falta da visão, contribuindo para uma evolução no desenvolvimento de tecnologias e políticas para a inclusão desse público.

Agradecimentos: Agência Brasileira de Financiamento à Pesquisa CAPES-BRASIL. Programa de Pós-Graduação em Nutrição da Universidade Federal de São Paulo.