



Inteli@gerbros: ~\$

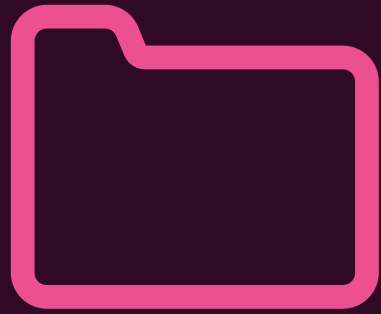


-> Ger_bROS <-
Sprint 3

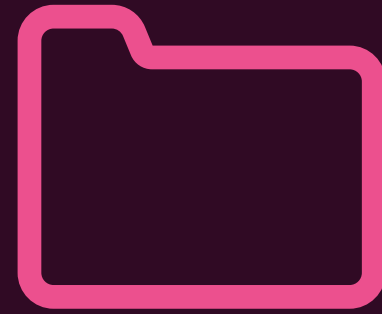


Inteli@gerbros: ~\$ clear && cd agenda && nautilus .

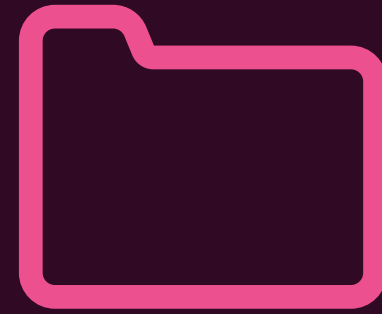
Agenda



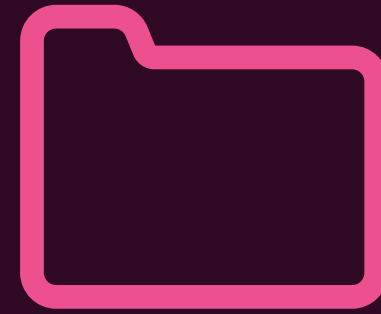
1.Arquitetura



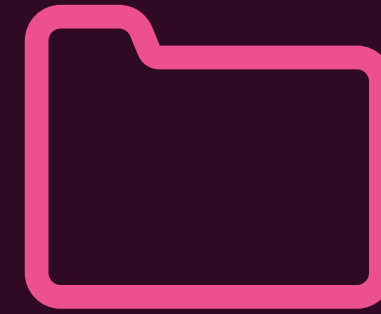
2.Frontend



3.Backend



4.Robô



5.Espectativas



Inteli@gerbros: ~\$ cd ../1.Arquitetura

Arquitetura da solução

Frontend



Backend



Robô



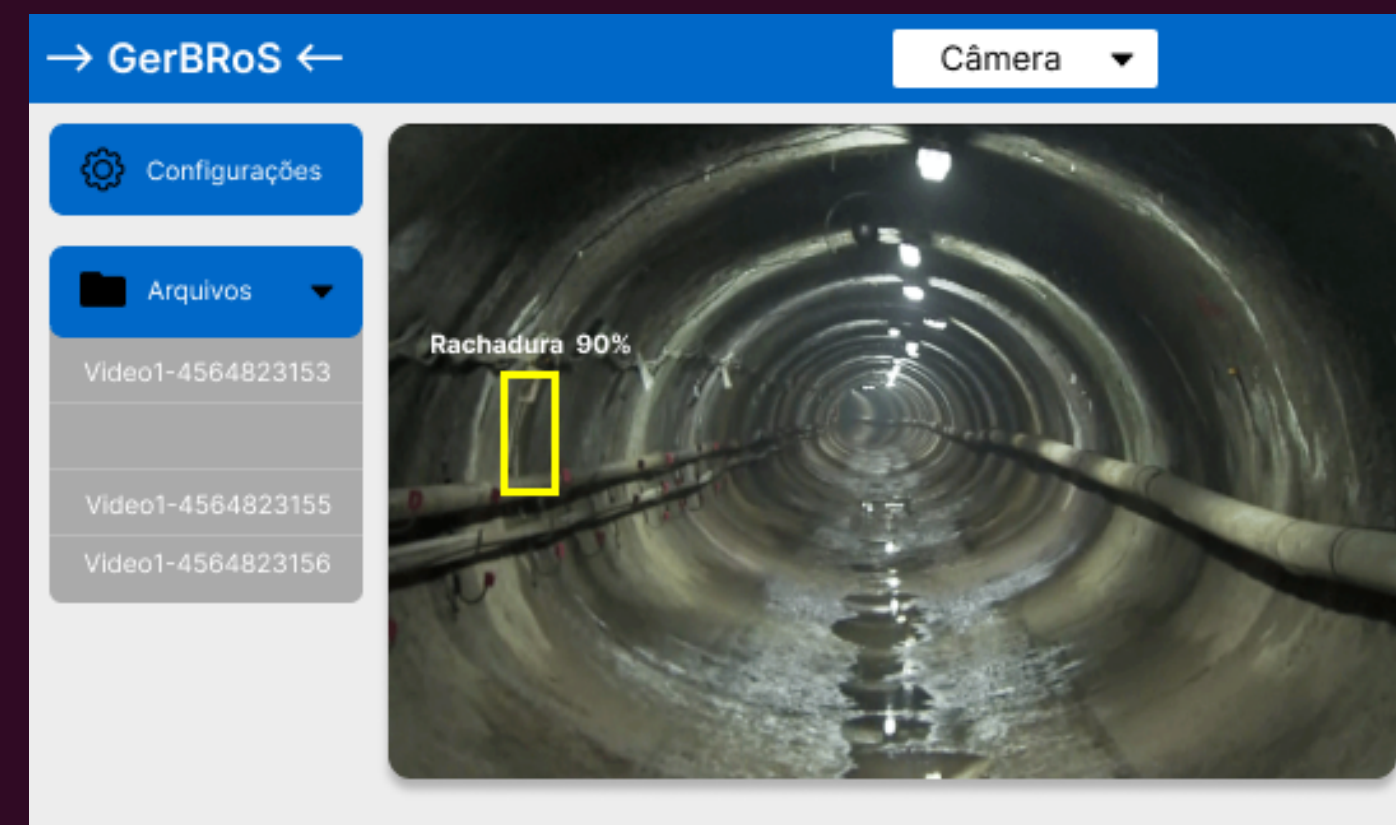
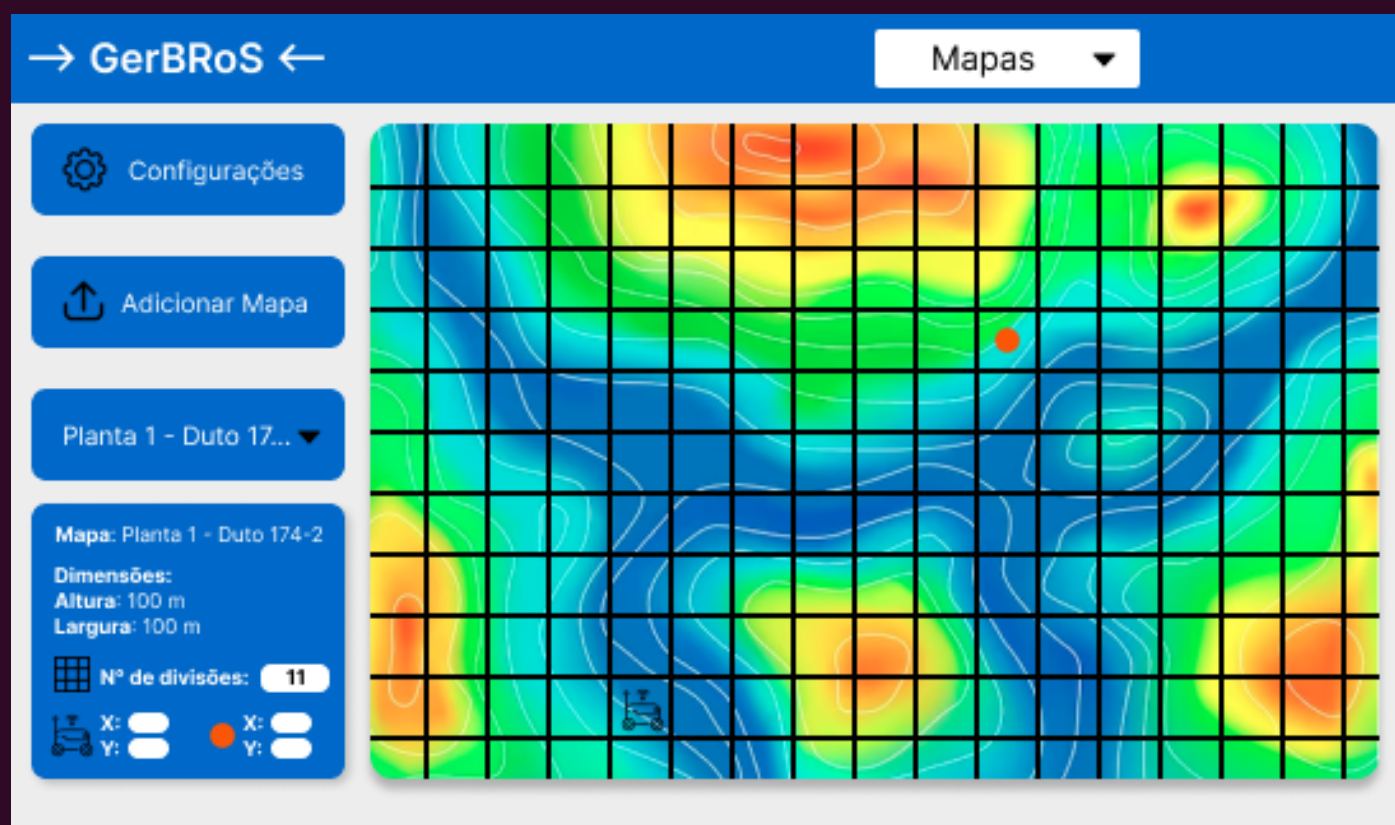


Inteli@gerbros: ~\$ cd ../2.Frontend

Frontend

Principais mudanças:

- Reformulação do design
- Manutenção das funcionalidades
- Utilização do Electron

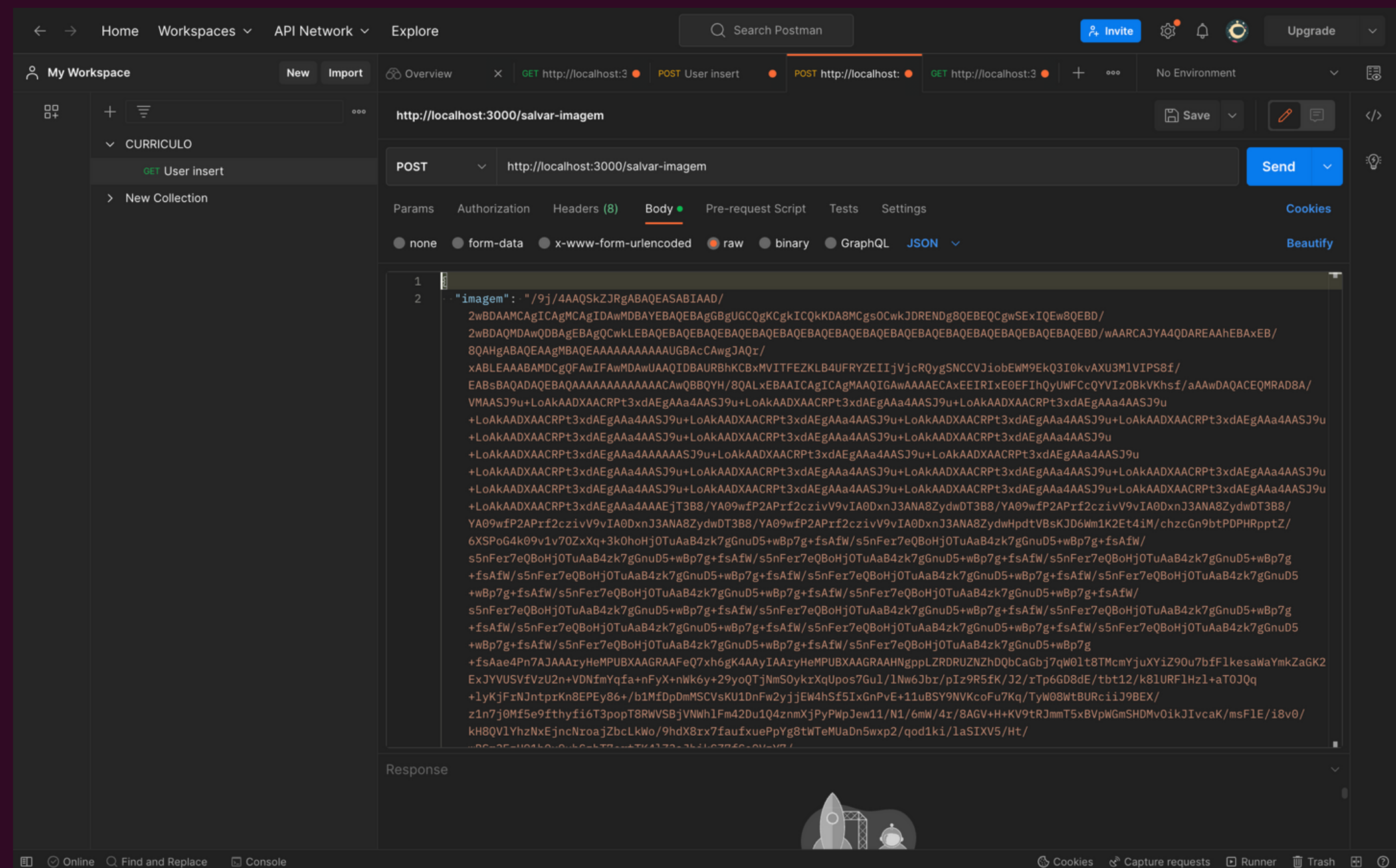
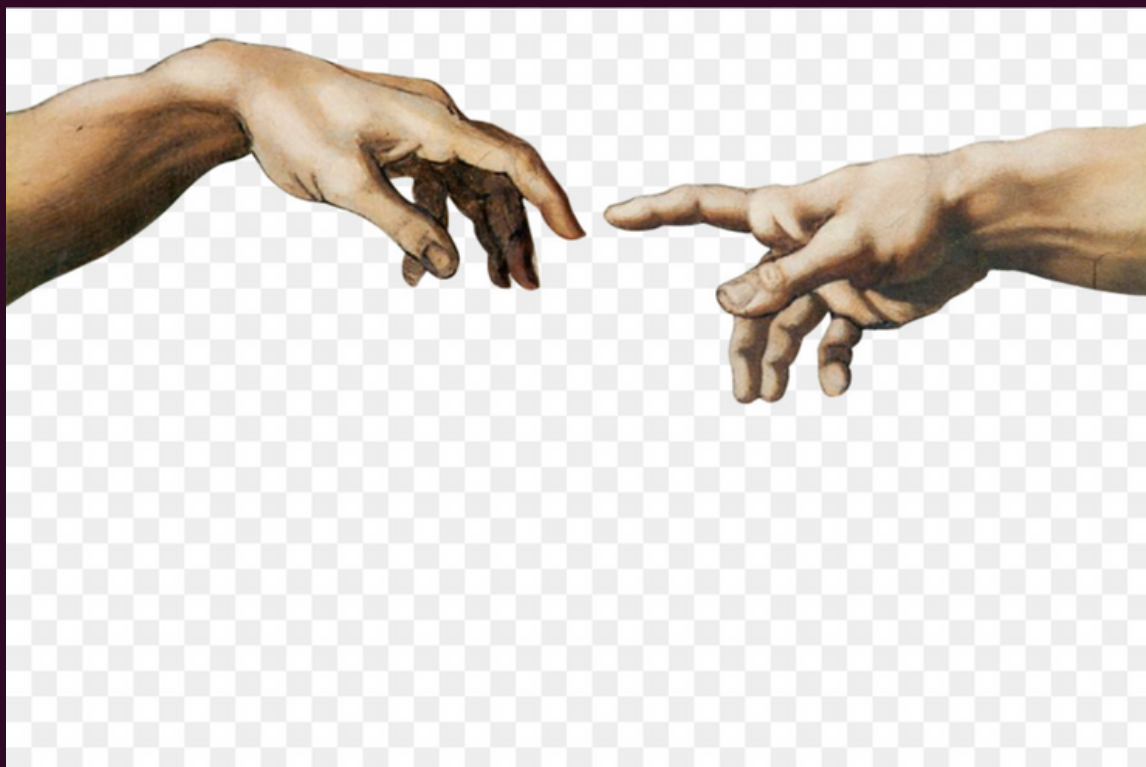




Inteli@gerbros: ~\$ cd ../3.Backend

Backend

Definição das rotas para imagem








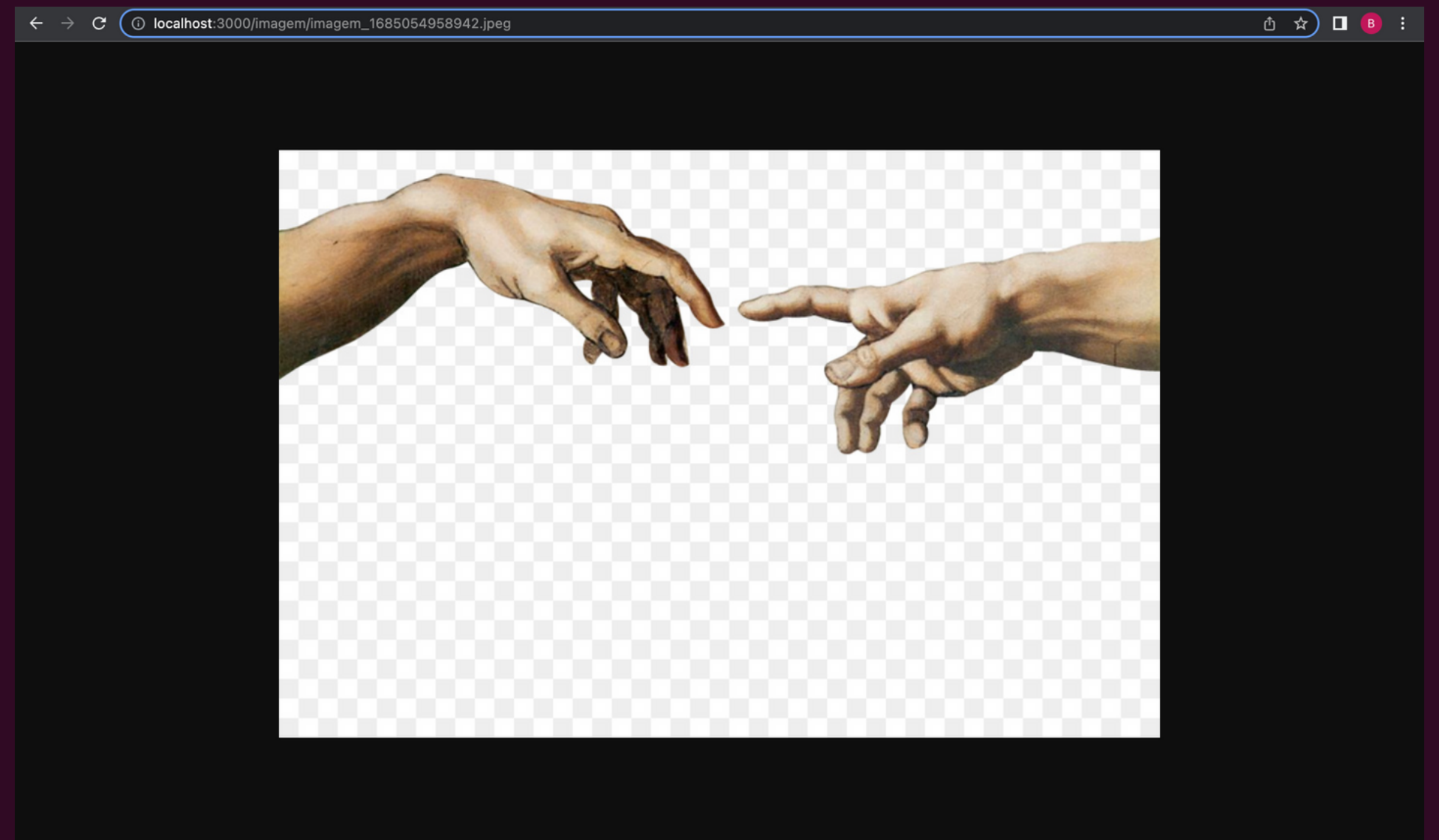


Inteli@gerbros: ~\$ cd ../3.Backend

Backend

▼ imagens

-  imagem_1685054594087.jpeg
-  imagem_1685054677693.jpeg
-  imagem_1685054738151.jpeg
-  imagem_1685054958942.jpeg
-  imagem_1685057964015.jpeg

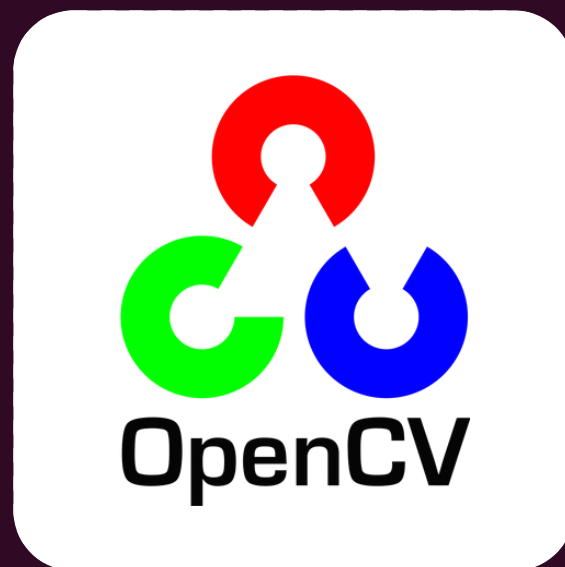




Inteli@gerbros: ~\$ cd ../4.Robo

Robô

- A* -> Refinamentos
- OpenCV: Visão Computacional
 - Gerador de mapa
 - Reconhecimento de rachaduras

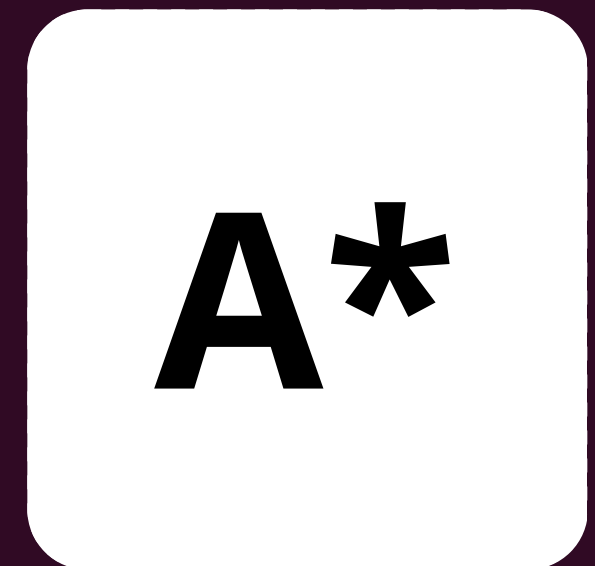
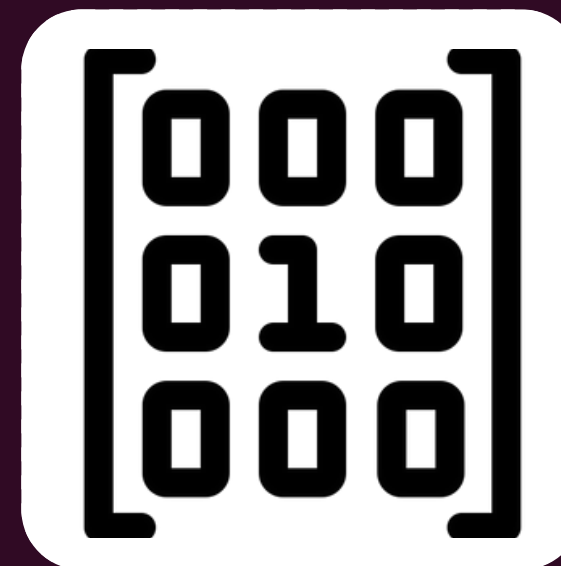
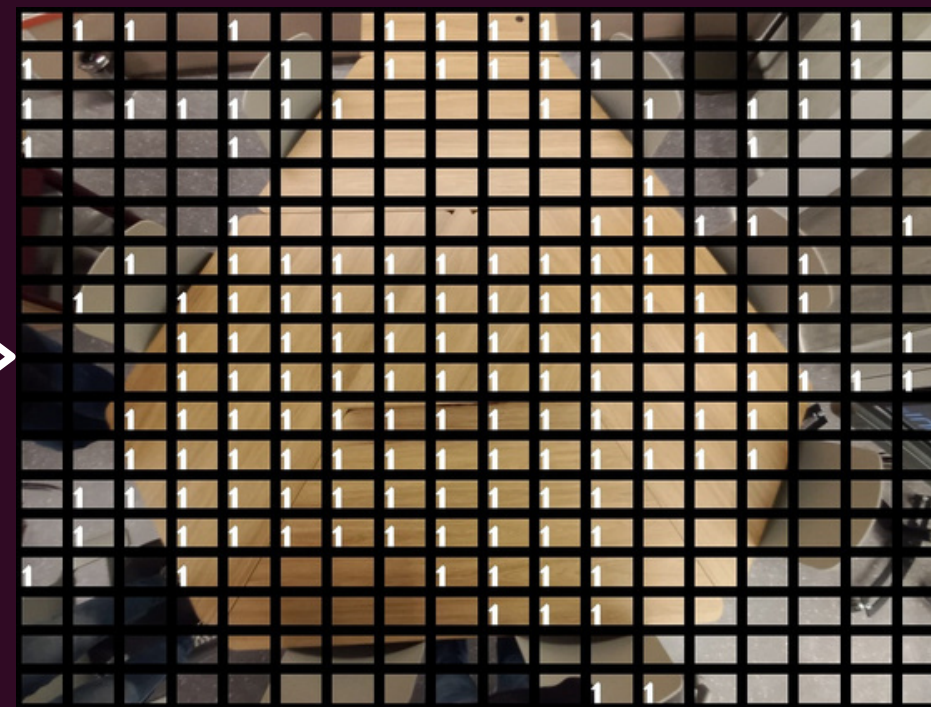




Inteli@gerbros: ~\$ cd Gerador-de-mapa

Gerador de mapa

Constroi uma matriz a partir de uma imagem





Inteli@gerbros: ~\$ cd ../../5.Espectativas/Sprint Passada


Espectativas - Sprint Passada

Frontend


Evolução na
produção das
páginas ✓

Efetivação de
possíveis melhoras
no design geral ✓

Backend

Definição do banco
de dados 

Implementação das
rotas ✓

Integração entre as
partes 

Robô

Atuação no robô
físico ✓

Avanços na
simulação ✓

Implementação do
algoritmo ✓



Inteli@gerbros: ~\$ cd ../Proxima-Sprint

Espectativas - PróximaSprint





Inteli@gerbros: ~\$ clear && echo "Obrigado!"

Obrigado!