



Inteli@gerbros: ~\$

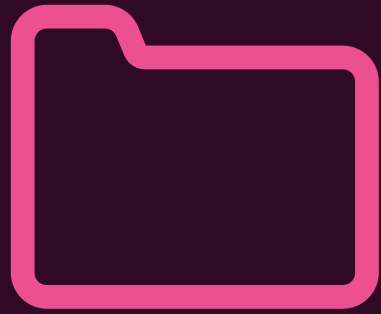


-> Ger_bROS <-
Sprint 2

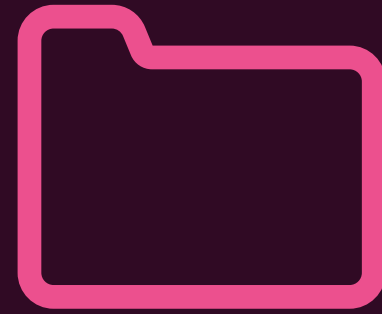


Inteli@gerbros: ~\$ clear && cd agenda && nautilus .

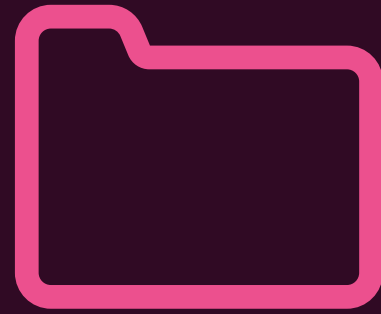
Agenda



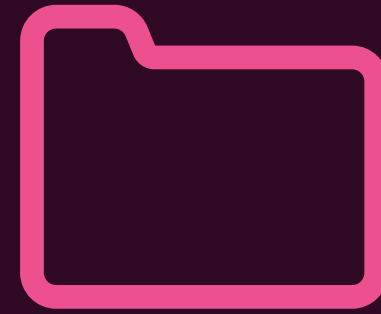
1.Arquitetura



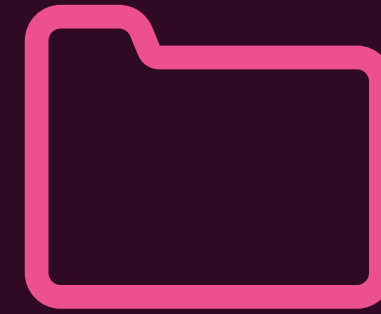
2.Mockup



3.Backend



4.Simulação



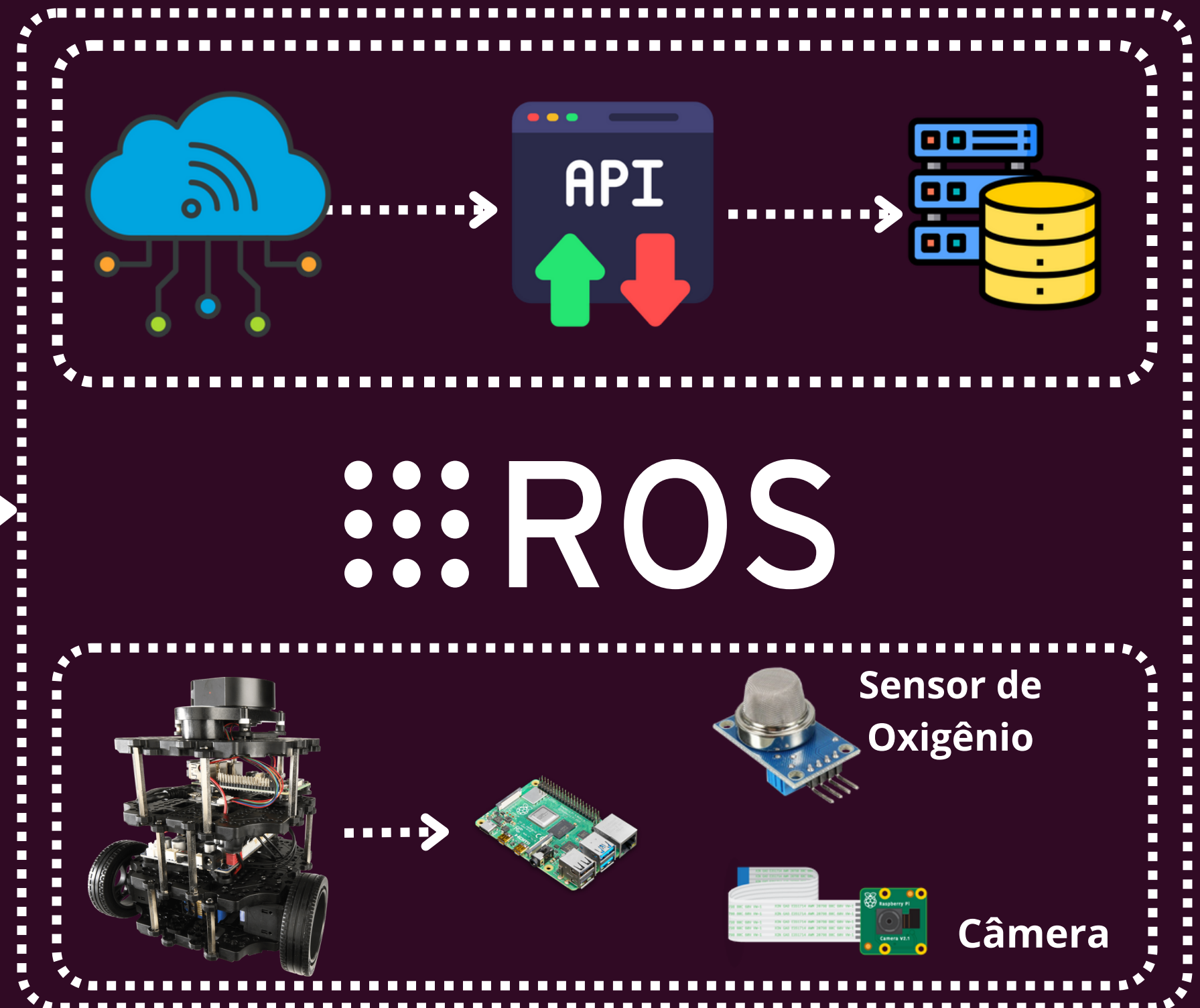
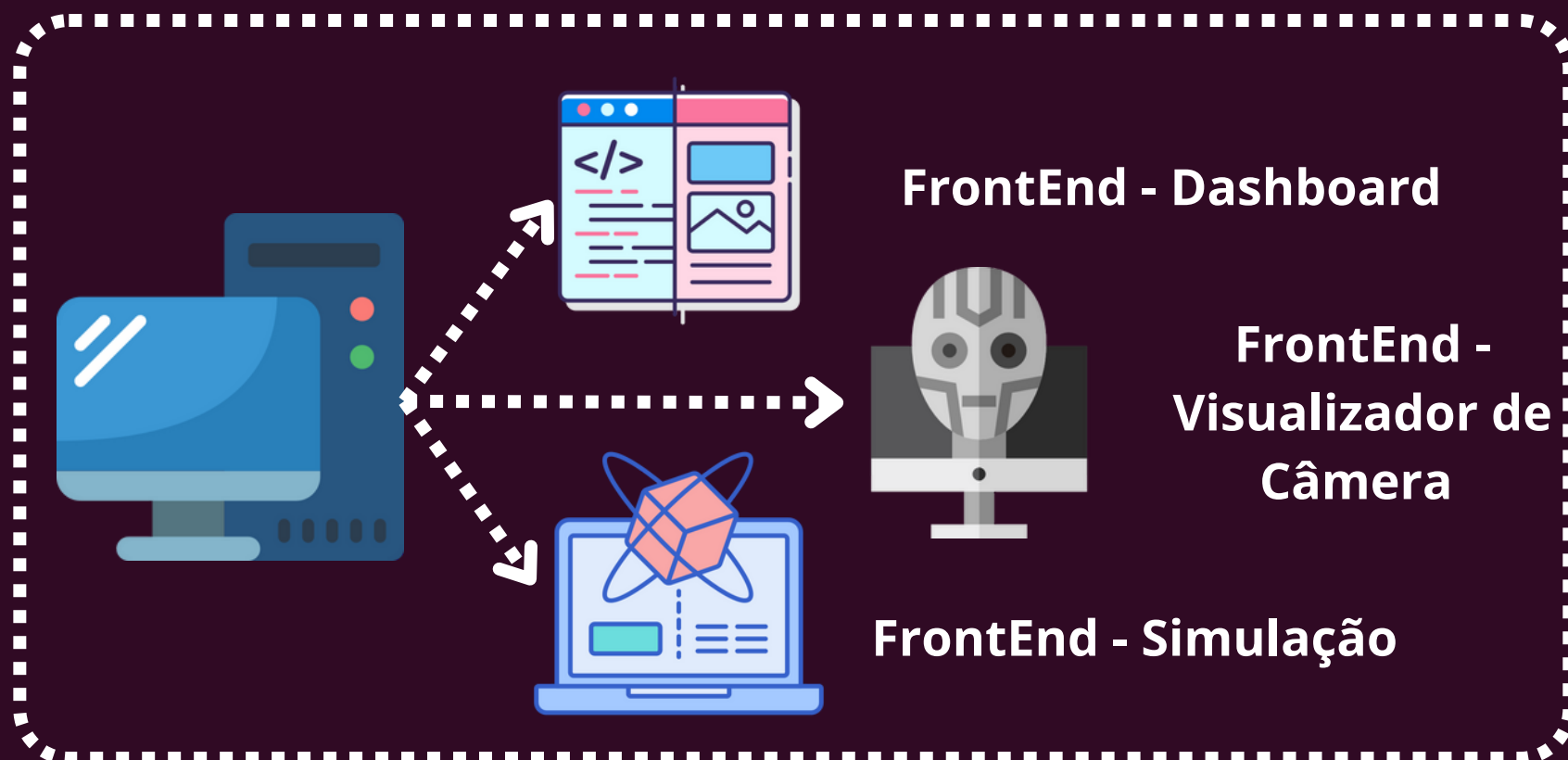
5.Proxima-
Sprint



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

Arquitetura da solução

Módulo de Conectividade (Wifi/5G)





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

Arquitetura da solução

Frontend



Backend



Robô





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

Frontend

Ideias principais:

- Aplicação Web usando Next.js e Tailwind
- Visualização simples
- Três componentes principais

Mockup

Inteli@gerbros: ~/Agenda/Frontend\$ npm run dev



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

Backend

Discussão sobre as tecnologias e estruturas que serão utilizadas:

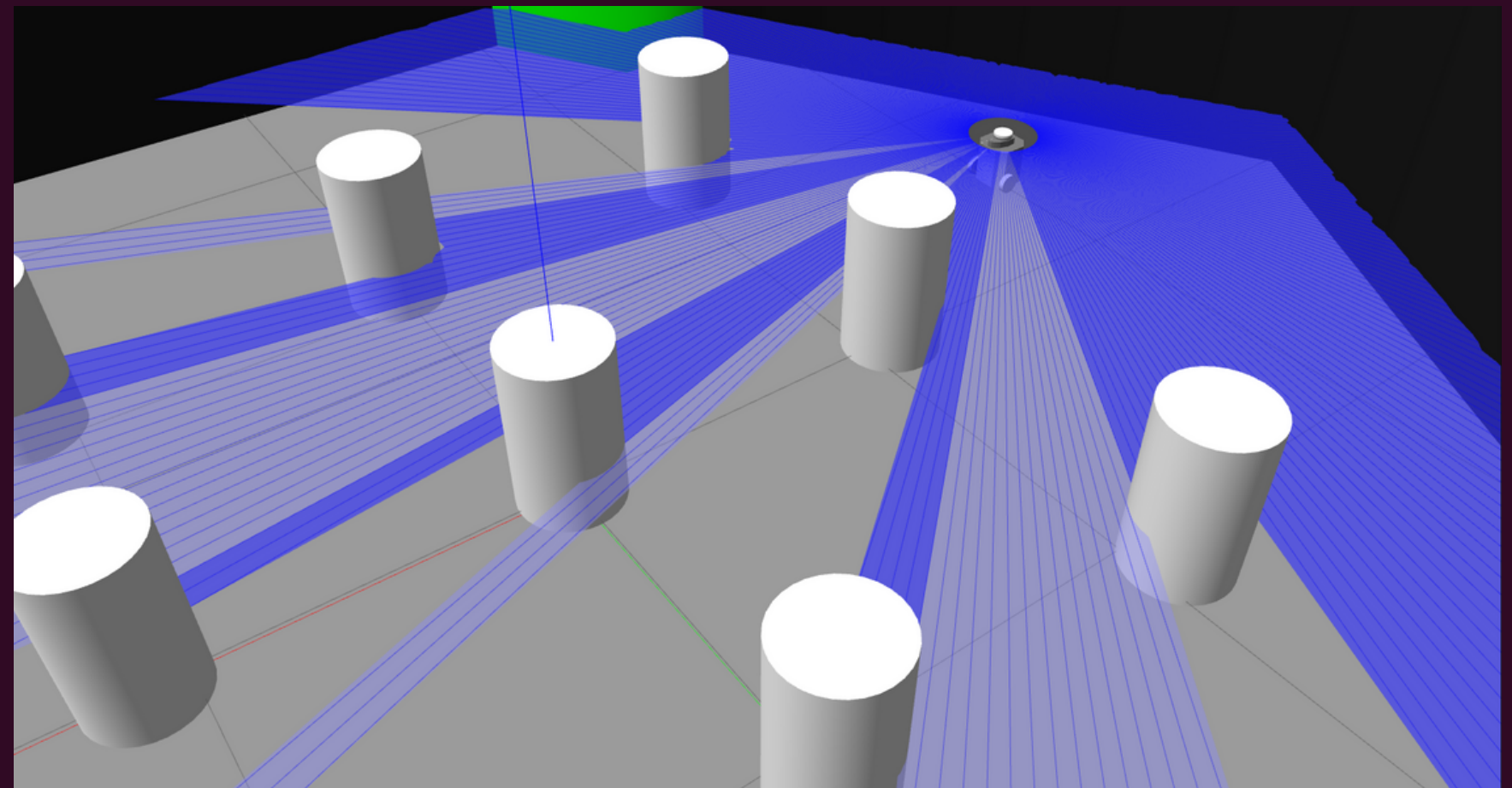
- FastAPI:
 - Manusear as requisições
 - Acionamento dos pacotes no ROS2
 - Tratamento dos dados
- Banco de dados (A definir)



Inteli@gerbros: ~\$ cd ../4.Simulação

Simulação

- Gazebo -> Ambiente de simulação
- Python -> Criação de pacotes para interagir com o robô
- A* -> Algoritmo para busca de caminhos ótimos

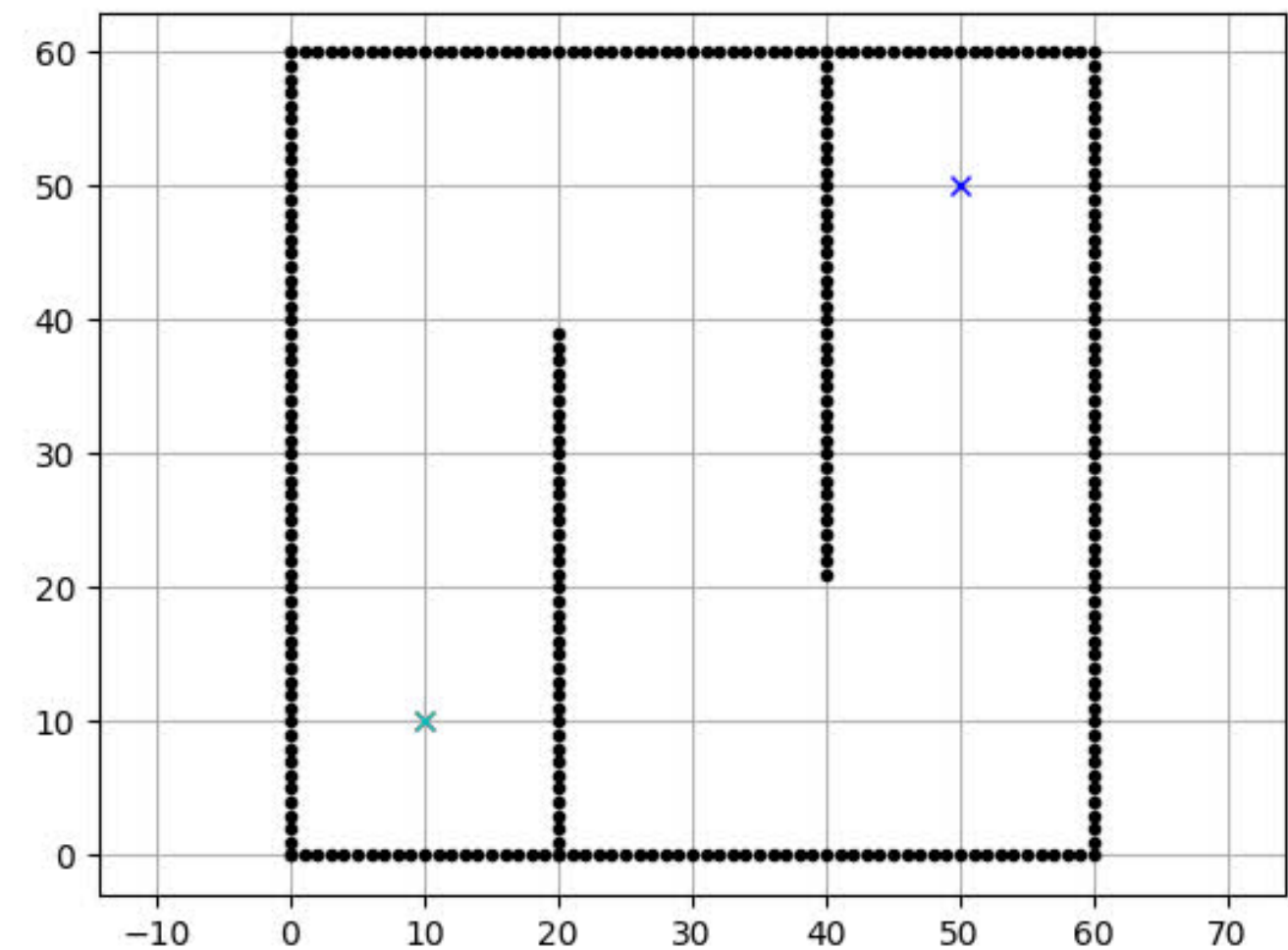




Inteli@gerbros: ~\$ cd A*

A*

- Algoritmo de busca para grafos
- Combina a heurística de distância com a busca em largura
- Aplicação no planejamento de rotas em mapas para robótica e sistemas autônomos





Inteli@gerbros: ~\$ cd ../../5.Proxima-Sprint

Proxima Sprint - Expectativas

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: ~\$ clear && echo "Obrigado!"

Obrigado!