



Inteli@gerbros: ~\$



-> Ger_bROS <-
Sprint 4



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

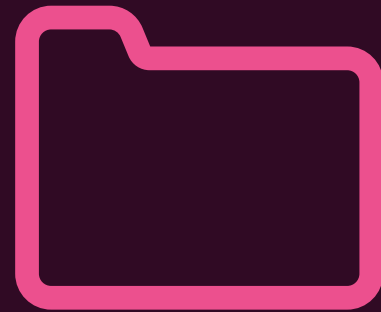
Agenda



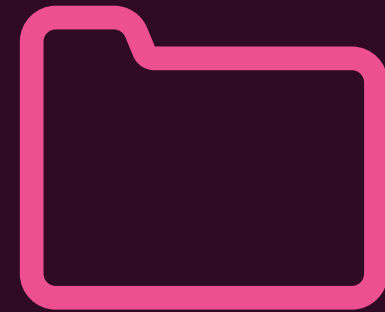
1.Frontend



2.Backend



3.Robô



4.Espectativas



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

Frontend

Nesta sprint, focamos na integração entre as partes:

- Visão computacional
 - Implementação da feature de upload do mapa
 - Estruturação da funcionalidade de exibição de vídeos
- Input de origem e destino do robô (WIP)

Demonstração

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



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

Backend

- Integração com o Frontend (Node.js)
- Reestruturação da arquitetura utilizada pelo robô (Flask)
- Definição do banco de dados (SQLite)





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

Robô

- Novo sistema de controle usando um nó com Flask
- Leituras do sensor de gás MQ-135
- Websocket: streaming de imagens para o Frontend
- Refinamento no algoritmo de otimização de rota
- Modularização das reponsabilidades:
 - Movimentação
 - Bateria
 - Leitura dos sensores (LIDAR, MQ-135)



Tem a capacidade de detectar a concentração de vários gases tóxicos em um ambiente. Um nó receberá essas informações, que serão enviadas para a construção dos relatórios e , eventualmete, o mapa de calor.

[illegible]



Inteli@gerbros: ~\$ cd ../../4.Espectativas/Esta-Sprint

Espectativas - Esta Sprint





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

Espectativas - Próxima Sprint





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

Obrigado!