



# Robo Max

**entrega precisa, cuidado continuo**

EQUIPE 02 - 2A1R  
ÁLEFE ALVES  
ANDERSSON SILVA  
RANIER SALES

# Problema

**Um estudo conduzido no Hospital Geral de Massachusetts (MGH) de Boston mostrou que erros de medicação são uma enorme barreira para a segurança do paciente na indústria da Saúde. Erros esses que podem ocorrer devido a rotina intensa e corriqueira em unidades de saúde.**

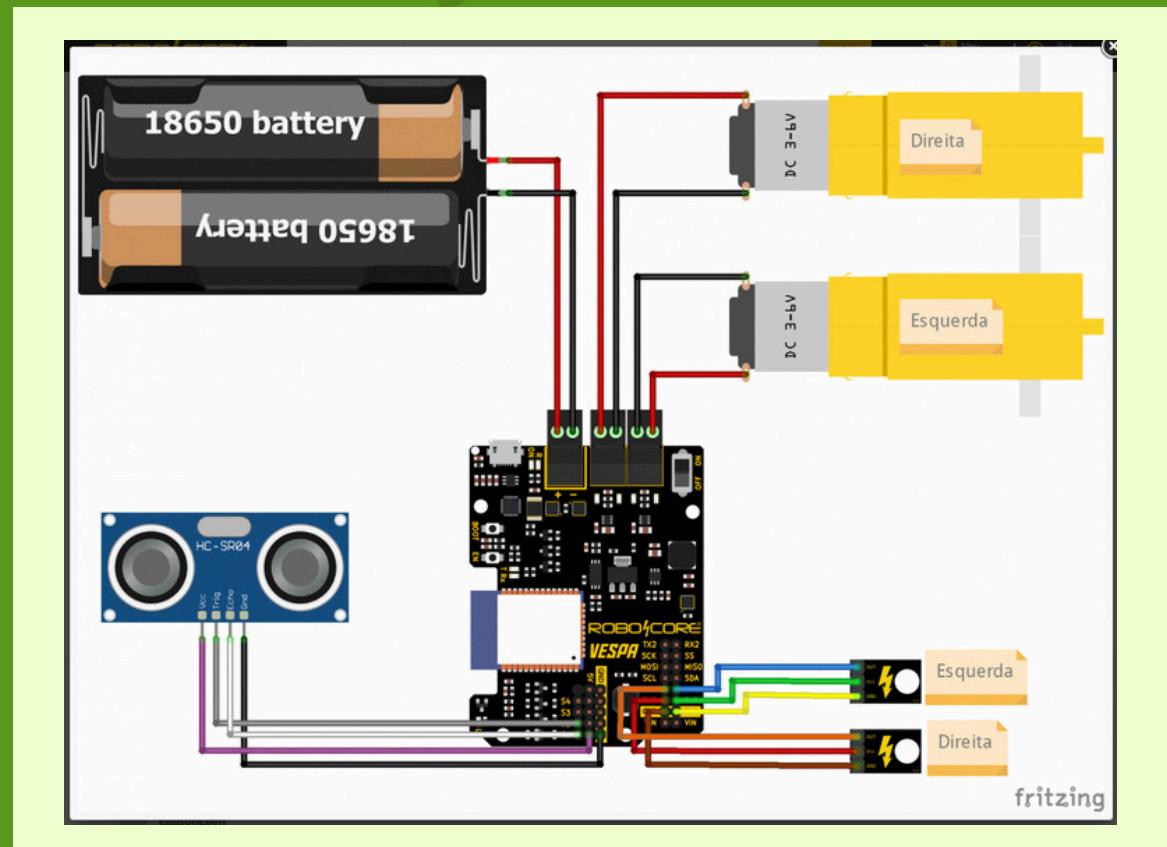
**O Robo Max busca auxiliar no processo de administração e coleta de medicamentos.**

# Solução

Nossa solução tem como propósito reduzir o deslocamento das equipes de enfermagem e administrar de forma mais segura o acesso a medicamentos em unidades de saúde, evitando possíveis falhas quanto a dosagem/quantidade e prevenção contra desvios dos mesmos.

Além de aumentar a eficiência do atendimento, contribuindo para a redução de atrasos, garantindo mais agilidade, segurança e precisão nos processos.

# Esquema de conexões



# Repositorio



# ARQUITETURA

## REQUISITOS FUNCIONAIS

- NAVEGAÇÃO CONFORME ROTAS PRÉ-ESTABELECIDAS
- INTERFACE WEB PARA PROGRAMAR E ACIONAR ENTREGAS
- SEGURANÇA E CONTROLE DOS MEDICAMENTOS

## COMPONENTES CHAVES

- BATERIA 3,5V
- SEGUIDOR DE LINHA
- PN532
- ALGORITMO BLOCKCHAIN

## LINGUAGENS DE PROGRAMAÇÃO

- C++
- Python
- HTML, CSS, JS

# TELAS

**2AIR**

ENTREGA DE MEDICAMENTOS

Pendentes | Concluidas

LOCAL	PACIENTE	MEDICAMENTO	HORÁRIO
123	Felipe	Paracetamol	10:00
222	Felipe	Dipirona	17:45

PROGRAMAR NOVA ENTREGA

Blockchain íntegra

**2AIR**

AGENDAR NOVA ENTREGA

INFORME A SALA DO PACIENTE:  
Ex: Sala 1

INFORME O NOME DO PACIENTE:  
Ex: João

INFORME O MEDICAMENTO PARA USO:  
Ex: Paracetamol

NOME DO MÉDICO RESPONSÁVEL:  
Ex: Dr. Silva

HORÁRIO DA ENTREGA:  
-- : --

CONFIRMAR

# PROTOTIPAGEM

## TESTES APLICADOS:

- VERIFICAÇÃO DOS MOTORES
- CONFIGURAÇÃO DE CAMINHO
- CONEXÃO COM INTERFACE

## RESULTADOS:

- MOTORES CALIBRADOS
- MOVIMENTAÇÃO PRECISA
- INTERFACE AMIGAVEL

## Prototipagem Inicial



# COMMITS ATUALIZADOS

Commits on Apr 25, 2025

- Adicionando principais documentos do projeto Final HandOn-Advanced Maloca das I-coisas  
AlefeAlvesC committed 29 minutes ago
- Adicionando arquivos referentes ao sensores RFID e ao RoboCore  
AlefeAlvesC committed 42 minutes ago
- Adicionando arquivos referentes ao backend e frontend do projeto Final Maloca  
AlefeAlvesC committed 2 hours ago

Commits on Apr 19, 2025

- Update README.md  
RanierSales authored last week

Commits on Apr 12, 2025

- Atualizando README.md com uma descrição base do projeto  
AlefeAlvesC authored 2 weeks ago

# PRINCIPAIS DESAFIOS

CONFIGURAÇÃO DO ROBO E INTEGRAÇÃO COM INTERFACE

KANBAN

Backlog | Priority board | Team items | Roadmap | In review | My items | New view

Filter by keyword or by field

Ready	In progress	In review	Done
0 / 0 Estimate: 0 This is ready to be picked up	0 / 3 Estimate: 0 This is actively being worked on	2 / 5 Estimate: 0 This item is in review	8 / 0 Estimate: 0 This has been completed
+ Add item	+ Add item	+ Add item	+ Add item

Draft  
Slide PITCH

Draft  
Apresentação Feira

Draft  
Idealização do Projeto

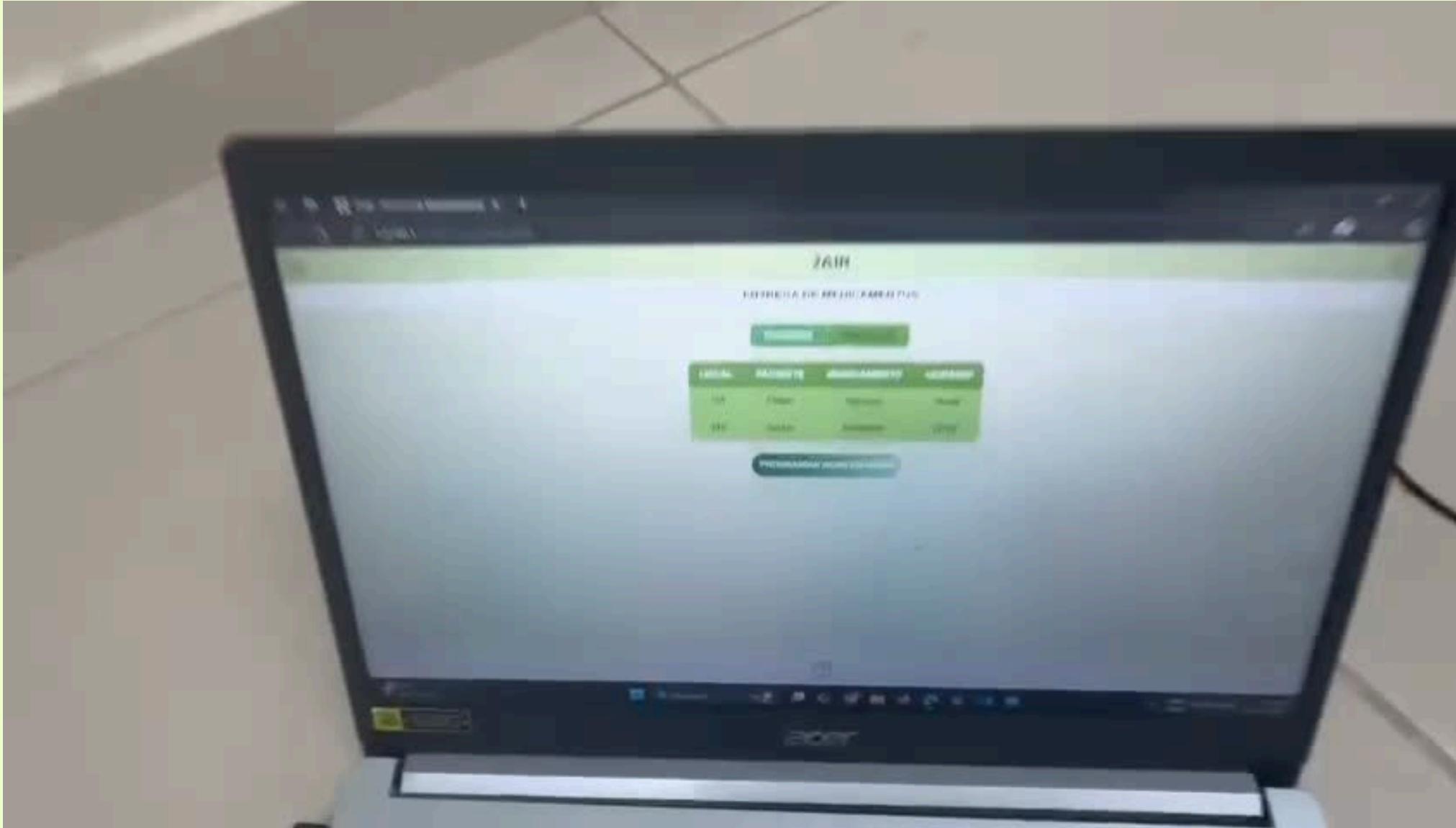
Draft  
Prototipagem do Circuito

Draft  
Programação da interface

Draft \*\*\*  
Configuração das rotas de entrega

Draft  
Economia da Conceição

# Video do Protótipo



# CALL TO ACTION



## PRÓXIMOS PASSOS

INTEGRAÇÃO COM  
DADOS EM MAIOR  
ESCALA



## APOIE-NOS

[https://github.com/  
AlefeAlvesC/Hands  
On-Advanced](https://github.com/AlefeAlvesC/Hands-On-Advanced)



## CONTATOS

@ANDERSSON\_S76  
@RANIERVRS  
@ALEFE\_ALVESS\_