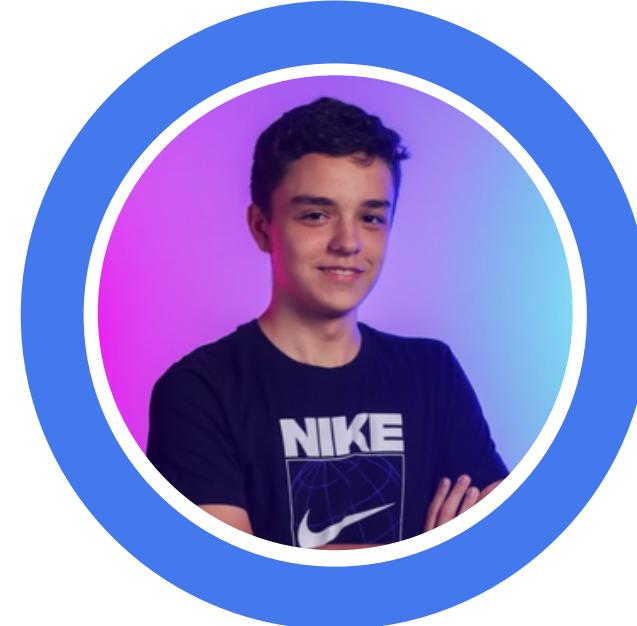
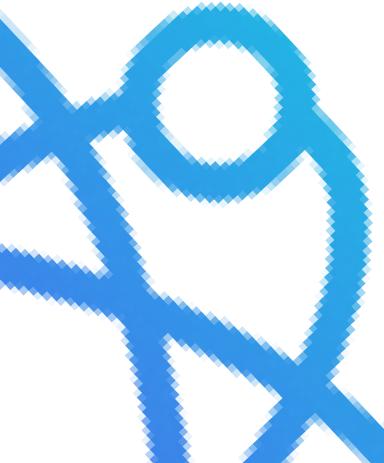


**Ad Alma**



**Gustavo Gouveia**



**Luiza Rubim**



**Pedro Cruz**



**José Alencar**  
Scrum Master



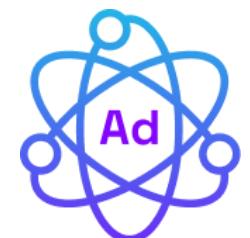
**Ana Clara**



**Lucas de Luccas**



**Guilherme Linhares**



TIME  
LINE



# Timeline do Projeto



## Sprint 1

- Entendimento do negócio
- Entendimento da Solução

## Sprint 2

- Primeiras Interações com o Robô
- Interface por linha de Comando (CLI)
- Mockup e Fluxo da Aplicação

## Sprint 3

- Banco de dados
- Leitura de QR Codes
- Sensor ultrassônico

## Sprint 4



# Timeline do Projeto



## Sprint 1

- Entendimento do negócio
- Entendimento da Solução

## Sprint 2

- Primeiras Interações com o Robô
- Interface por linha de Comando (CLI)
- Mockup e Fluxo da Aplicação

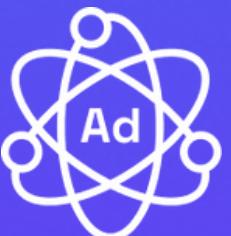
## Sprint 3

- Banco de dados
- Leitura de QR Codes
- Sensor ultrassônico

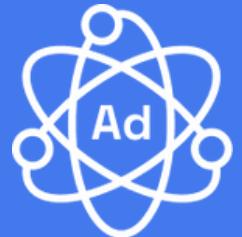
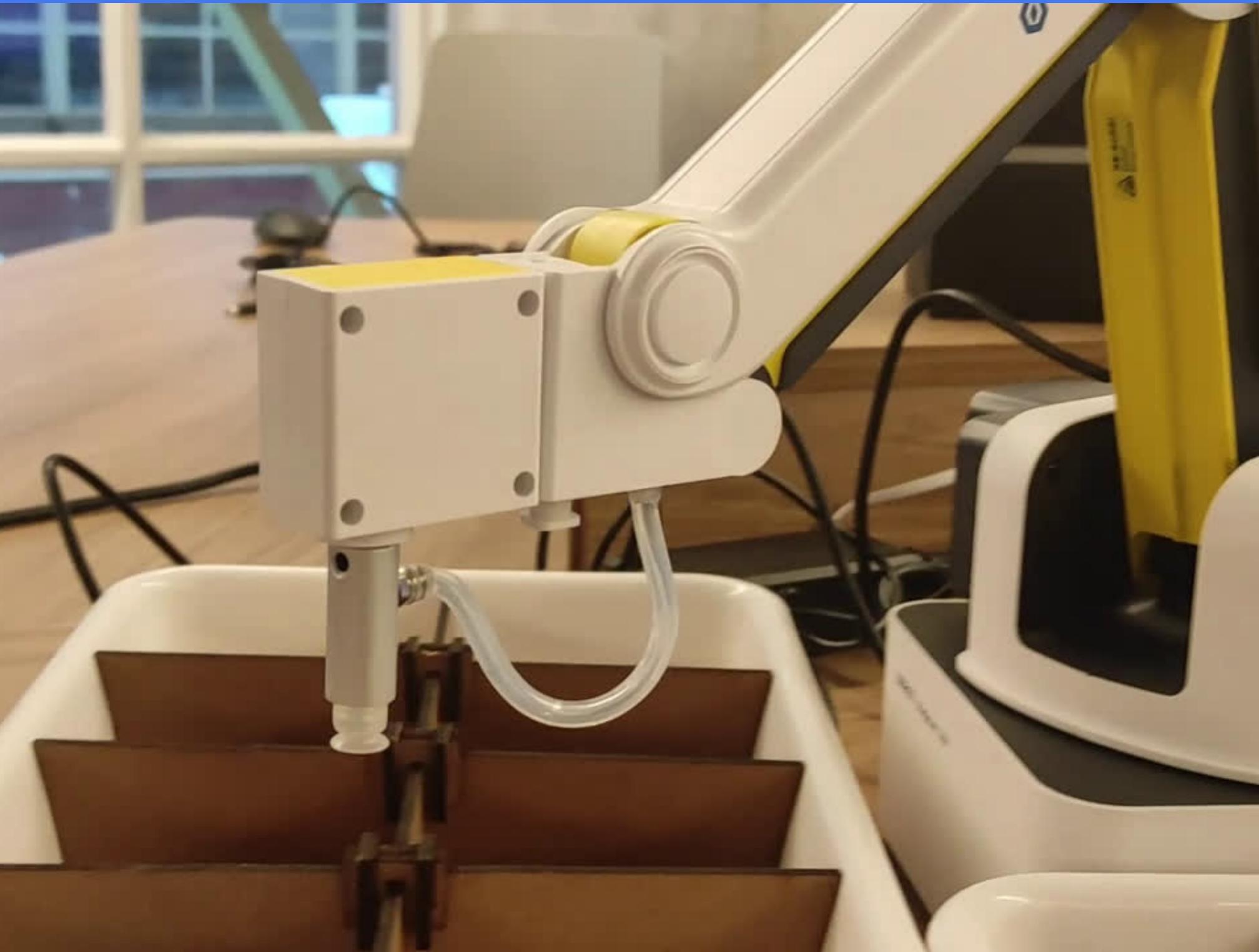
## Sprint 4

- Interface navegável (frontend e backend)
- Algoritmo de mapeamento
- Base das bandejas

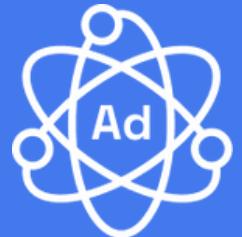
## Sprint 5



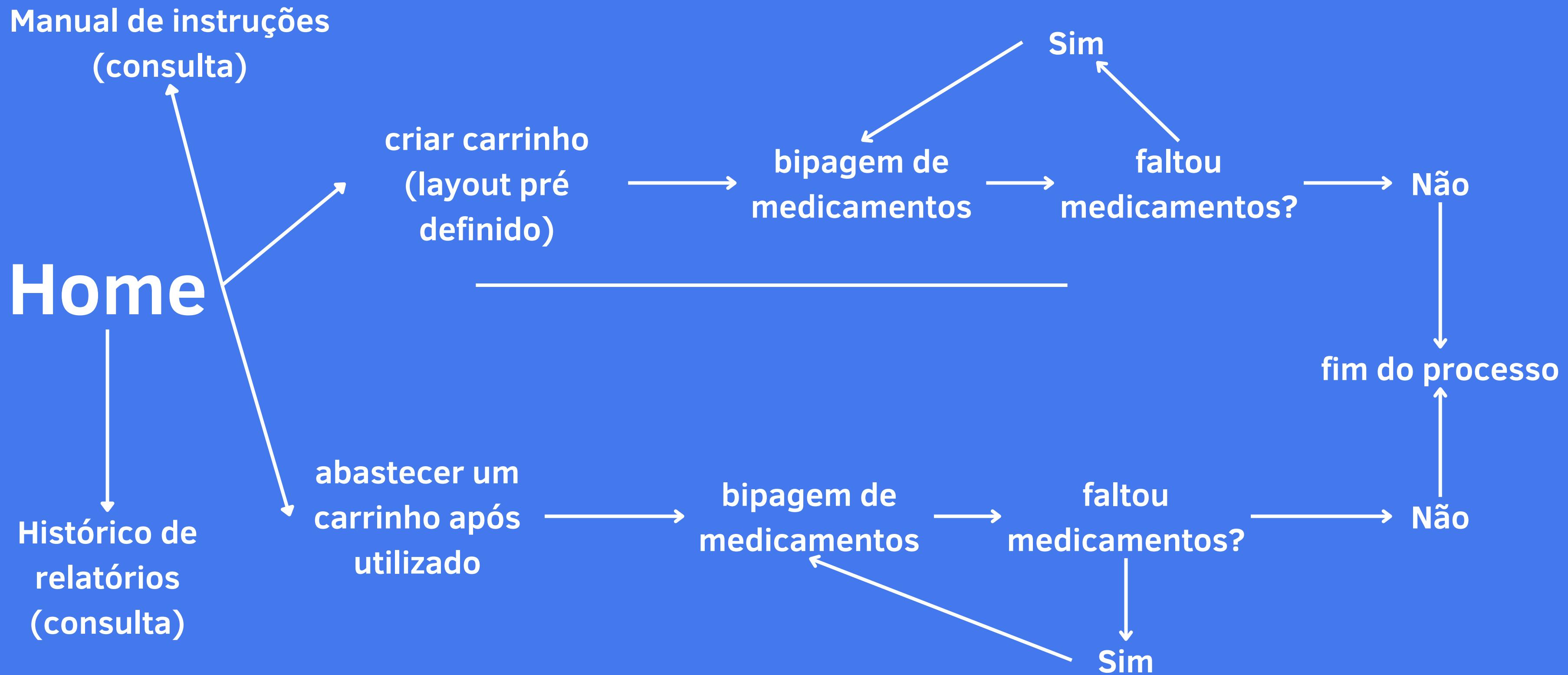
# Relembrando nossa Solução



# Relembrando nossa Solução



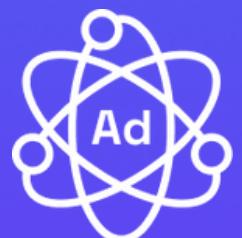
# Relembrando o Fluxo



# SPRI

# NT

# 4



# Interface

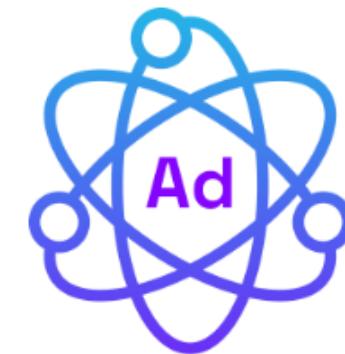


Manual de Instruções

Criar Carrinho

Abastecer Carrinho

Histórico de Relatórios



## Ad Alma

**Eficiência e segurança salvam vidas**

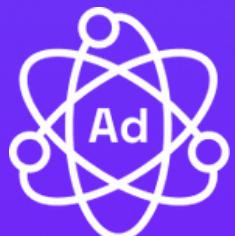
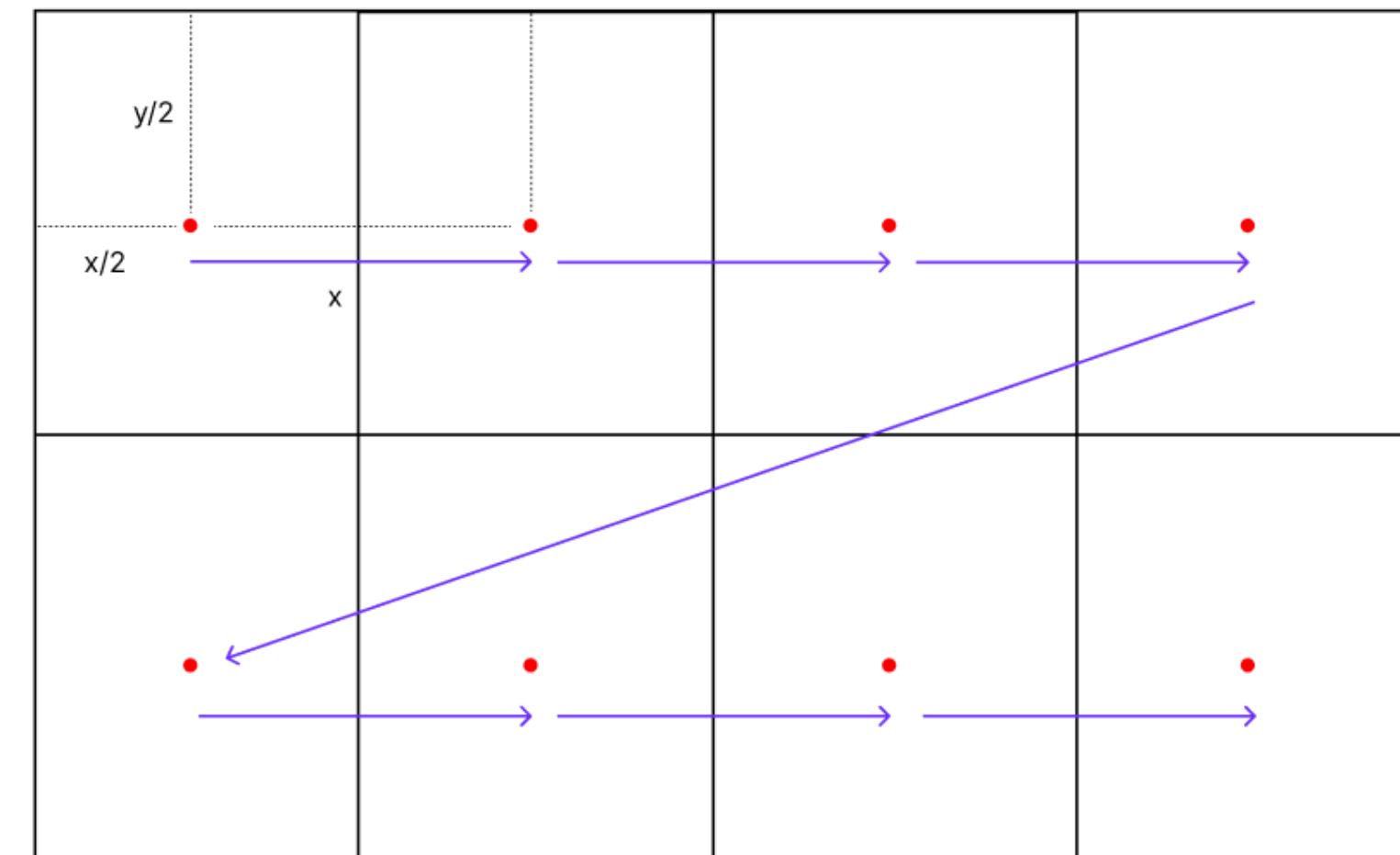
Qual das operações você gostaria de realizar?

Criar carrinho

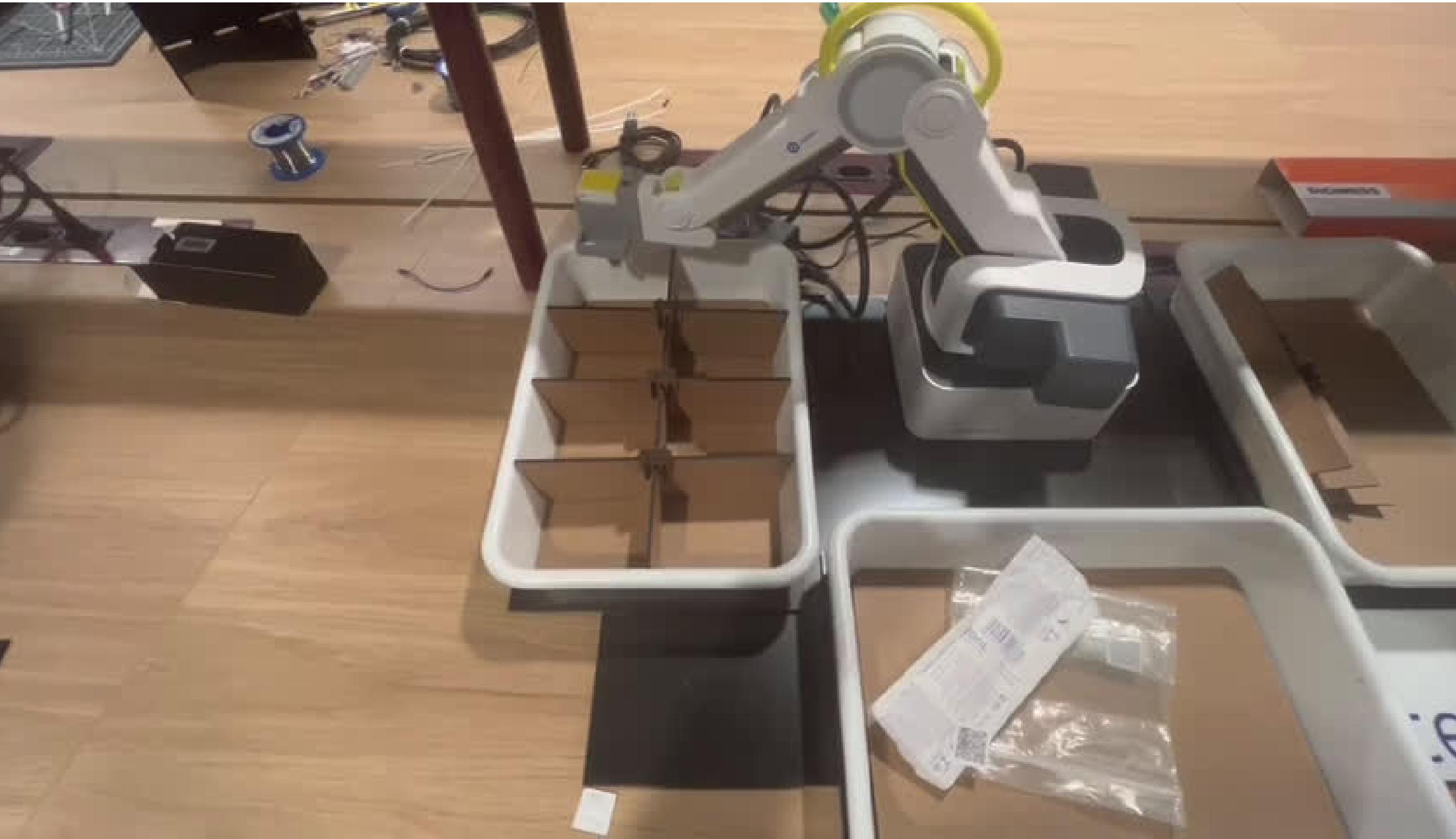
Abastecer carrinho

# Algoritmo de Mapeamento

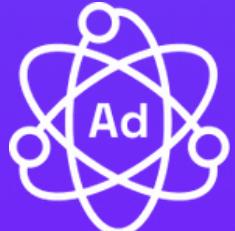
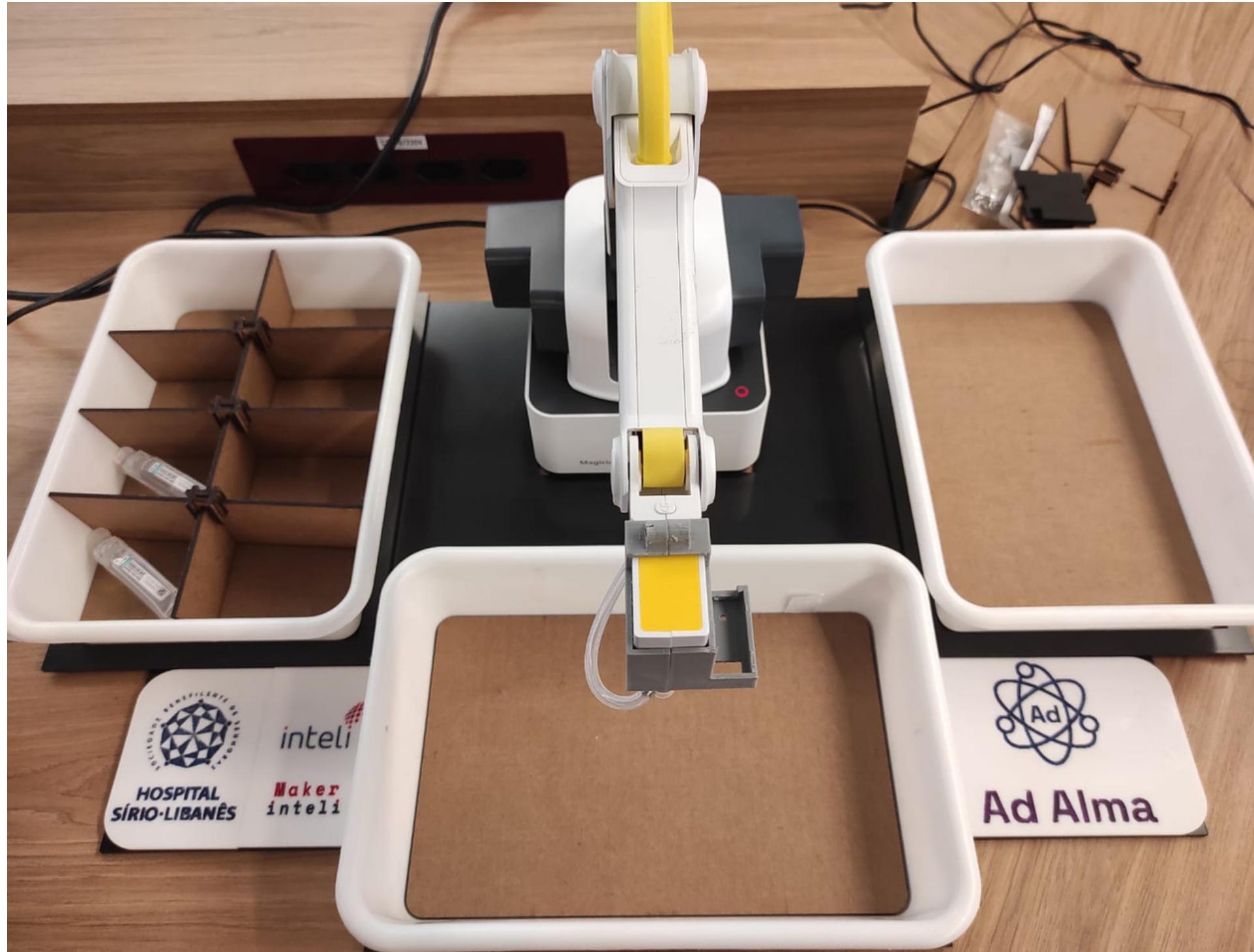
Lógica para mapear quais quadrantes buscar o remédio com base na quantidade de linhas e colunas



# Algoritmo de mapeamento

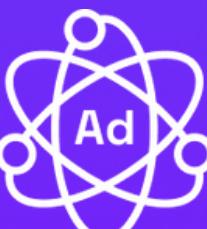


# Base das Bandejas



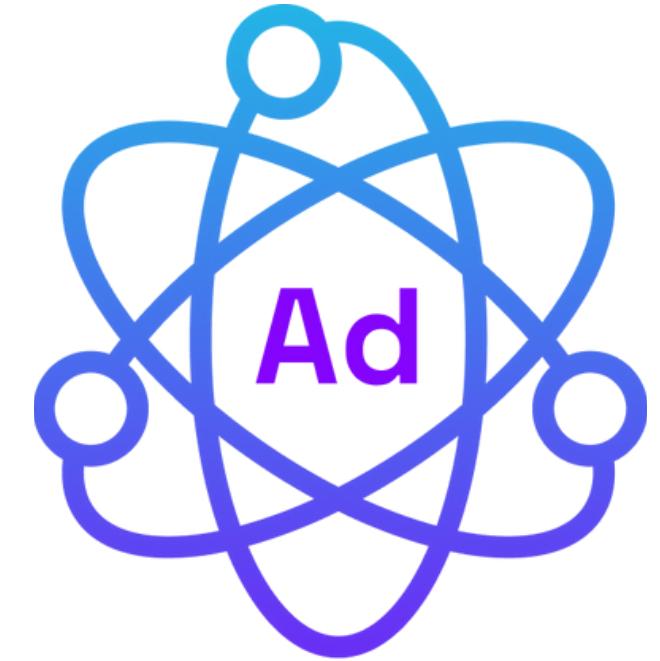
# Cronograma de Tarefas

Tarefa	18/03	19/03	20/03	21/03	22/03	25/03	26/03	27/03	28/03	STATUS
Estrutura de pastas do frontend	x									Concluído
Telas frontend			x	x	x	x	x	x	x	Em desenvolvimento
Completude das rotas do backend	x	x	x	x						Concluído
Componentes das telas do frontend		x	x	x	x	x	x			Concluído
Integração frontend e backend						x	x	x	x	Em desenvolvimento
Integração do algoritmo do robô	x	x	x	x	x					Concluído
Atualização do README	x	x								Concluído
Requisitos do escritório de projetos						x	x			Concluído
JSON com o layout	x	x	x							Concluído
Base de encaixe dos componentes	x	x	x	x	x	x	x	x	x	Concluído
Integração do sensor com o robô						x	x	x	x	Em desenvolvimento
Apresentação								x	x	Concluído

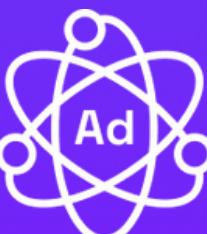


# Próximos passos

- Finalizar as rotas da interface
- Configurar casos de erro a partir de testes
- Integração na movimentação do robô
- Ajustes no processo de bipagem



Entregar a POC :)



OBRIGADO PELA  
ATENÇÃO!



SÍRIO-LIBANÊS

