

Vitor Augusto Saltão de Camargo

RM87201

## 1º)

### 1-Planejar rotas de coleta

- Receber e guardar informações dos motoristas sobre locais com lixo.
- Gerar por meio dos dados e machine learning, as melhores ruas para os motoristas (levando em conta, número de coletas e tráfego).
- Cadastrar a rota no sistema e atualizá-la em caso de novas informações.

### 2-Enviar rotas para os caminhões

- Verificar as rotas disponíveis para o caminhão.
- Exibi-las visualmente para o motorista.

### 3-Mostrar a geolocalização do caminhão

- Captar a geolocalização do veículo e indicá-la para um painel central do administrador.

## 2º)

Para o desenvolvimento deste projeto será usado o modelo de ciclo de vida, prototipação evolucionária. Este modelo permite flexibilidade por trabalhar e testar diversos protótipos, o que em minha visão encaixam bem na proposta. Por exemplo: Ao invés de criarmos um super painel visual para o geolocalizador, é possível começar criando um localizador simples que atenda a maior parte dos requisitos, assim verificando a necessidade do aprimoramento.

Em resumo, este método será utilizado neste projeto, devido sua capacidade de flexibilidade e entrega rápida ao cliente!

## 3º)

Pode ser usado! Já que conforme a necessidade do projeto de haver uma entrega rápida e receber feedback do product-owner, um método ágil que pode focar em uma atividade específica para a entrega, será um fundamento essencial.

## 4º)

A equipe seria organizada a partir de um Scrum Master (responsável pela organização e contato com o product-owner), dois programadores full-stack(responsáveis pela programação).

**5º)**

Hoje a prefeitura de São Paulo utiliza sistemas de GPS para o controle de coleta de lixo para os seus quase 500 veículos.

"É uma modernização na administração do processo, na sua fiscalização, trazendo mais transparência."

[www.prefeitura.sp.gov.br/cidade/secretaria/comunicacao/noticias/%3fp=128662&mp=128662](http://www.prefeitura.sp.gov.br/cidade/secretaria/comunicacao/noticias/%3fp=128662&mp=128662)