

CIDADES INTELIGENTES UMA PROPOSTA DE IMPLANTAÇÃO PARA ARIQUEMES

RELATÓRIO MENSAL DE ATIVIDADES DO COLABORADOR

Período (mês/ano): 2026-03				
Função no Projeto: Desenvolvedor Técnico Sênior de Informática 4 (Robótica e Automação)				
Nome: Filipe Barreto Tomé				
E-mail: tome.filipe@gmail.com				
Dia	Atividade Desenvolvida (Lançar atividades correspondentes à carga horária semanal da contratação ou designação)	Hora Início	Hora Final	Carga Horária
2	Aprimoramento do sistema de deslocamento do robô por meio da integração dos dados da IMU e do sensor LiDAR	18:00	22:00	04:00
3	Aprimoramento do sistema de deslocamento do robô por meio da integração dos dados da IMU e do sensor LiDAR	18:00	22:00	04:00
4	Aprimoramento do sistema de deslocamento do robô por meio da integração dos dados da IMU e do sensor LiDAR	18:00	22:00	04:00
5	Aprimoramento do sistema de deslocamento do robô por meio da integração dos dados da IMU e do sensor LiDAR	18:00	22:00	04:00
6	Aprimoramento do sistema de deslocamento do robô por meio da integração dos dados da IMU e do sensor LiDAR	18:00	22:00	04:00
7	Aprimoramento do sistema de deslocamento do robô por meio da integração dos dados da IMU e do sensor LiDAR	08:00	13:00	05:00
9	Aprimoramento do sistema de deslocamento do robô por meio da integração dos dados da IMU e do sensor LiDAR	18:00	22:00	04:00
10	Aprimoramento do sistema de deslocamento do robô por meio da integração dos dados da IMU e do sensor LiDAR	18:00	22:00	04:00

CIDADES INTELIGENTES UMA PROPOSTA DE IMPLANTAÇÃO PARA ARIQUEMES

RELATÓRIO MENSAL DE ATIVIDADES DO COLABORADOR

11	Aprimoramento do sistema de deslocamento do robô por meio da integração dos dados da IMU e do sensor LiDARb	18:00	22:00	04:00
12	Aprimoramento do sistema de deslocamento do robô por meio da integração dos dados da IMU e do sensor LiDAR	18:00	22:00	04:00
13	Aprimoramento do sistema de deslocamento do robô por meio da integração dos dados da IMU e do sensor LiDAR	18:00	22:00	04:00
14	Aprimoramento do sistema de deslocamento do robô por meio da integração dos dados da IMU e do sensor LiDAR	08:00	13:00	05:00
16	Aprimoramento do sistema de deslocamento do robô por meio da integração dos dados da IMU e do sensor LiDAR	18:00	22:00	04:00
17	Aprimoramento do sistema de deslocamento do robô por meio da integração dos dados da IMU e do sensor LiDAR	18:00	22:00	04:00
18	Aprimoramento do sistema de deslocamento do robô por meio da integração dos dados da IMU e do sensor LiDAR	18:00	22:00	04:00
19	Aprimoramento do sistema de deslocamento do robô por meio da integração dos dados da IMU e do sensor LiDAR	18:00	22:00	04:00
20	Aprimoramento do sistema de deslocamento do robô por meio da integração dos dados da IMU e do sensor LiDAR	18:00	22:00	04:00

CIDADES INTELIGENTES UMA PROPOSTA DE IMPLANTAÇÃO PARA ARIQUEMES

RELATÓRIO MENSAL DE ATIVIDADES DO COLABORADOR

21	Aprimoramento do sistema de deslocamento do robô por meio da integração dos dados da IMU e do sensor LiDAR	08:00	13:00	05:00
23	Aprimoramento do sistema de deslocamento do robô por meio da integração dos dados da IMU e do sensor LiDAR	18:00	23:00	05:00
Carga horária mensal:				80:00

Assinatura
Filipe Barreto Tomé

Assinatura
VAGNER SCHOABA