

Forte ●
Moderado ○
Fraco ▽

Row #	Column #	1	2	3	4	5	6	7	Target
	Requisitos técnicos / Requisitos do cliente	Documentação de fácil acesso e entendimento	Uso de um sistema microprocessado comercial	Interface intuitiva	Tutoriais na internet para entendimento do funcionamento do robô	Autonomia suficiente para utilização em ao menos duas aulas consecutivas	Uso de componentes de fácil manipulação e com facilidade de aquisição	Estrutura física compatível com as regras estabelecidas em competições do IEEE	
1	Disponibilização de todo código desenvolvido no GitHub	●			▽				Repositório no GitHub para cada pacote de desenvolvimento de software com instruções de utilização do pacote escritas em um arquivo README
2	Disponibilização guia do usuário como Wiki no GitHub	●		○	●				Repositório no GitHub com Wiki explicando como utilizar o robô
3	Disponibilização em um repositório no GitHub esquemáticos eletrônicos, desenhos técnicos mecânicos e seus respectivos arquivos para possível edição	●			▽				Repositório no GitHub contendo esquemáticos elétricos, mecânicos e documentações complementares relacionadas ao hardware do robô
4	Utilização de uma Raspberry pi como sistema microprocessado		●	○		●	○	▽	Utilização da Raspberry PI Zero W
5	Permissão ao usuário de acesso remoto do terminal do sistema operacional do robô			●					Uso do protocolo SSH para acesso remoto
6	Visualização do mapa do Labirinto no Rviz		▽	●	▽				Mapa 2D utilizando Occupancy Grid
7	Disponibilização de botões e display para interação com usuário na ausência de acesso remoto		○	●		○	▽	○	Utilização de <i>push buttons</i> e display OLED
8	Desenvolvimento de tutorial na ROS Wiki com os primeiros passos com robô, explicando ao usuário comandos básicos de locomoção	●		○	●				Tutorial no ROS Wiki com os comandos básicos para locomoção do robô
9	Desenvolvimento de tutorial na ROS Wiki explicando ao usuário como implementar no robô seu próprio algoritmo de resolução de labirinto	●		○	●				Tutorial no ROS Wiki explicando ao usuário como implementar seu próprio algoritmo de resolução de labirinto
10	Bateria recarregável		○			●	●	●	Uso de bateria recarregável
11	Autonomia superior a 1h40min		○			●	▽		Autonomia do robô igual a 02h00
12	Uso de conectores intuitivos			○			●	○	Uso de conectores polarizados
13	Utilização de padrão de cores para cabos de conexão			●			●		Utilização de cores específicas para diferenciar funcionalidades dos cabos utilizados
14	Especificação de componentes disponíveis no mercado nacional		●	▽		○	●	○	Aquisição de componentes em lojas nacionais
15	Desenvolvimento de shield de interface entre a plataforma de processamento e os sensores e atuadores		●	○			●	●	Confecção de uma PCI (Placa de Circuito Impresso)
16	Dimensões do robô devem ser menores que 15 x 15 x 10 cm		○			▽	▽	●	Estrutura mecânica com dimensões inferiores à 15 x 15 x 10 cm