

Correlations	
Positive	+
Negative	-
No Correlation	
Relationships	
Strong	●
Moderate	○
Weak	▽
Direction of Improvement	
Maximize	▲
Target	◇
Minimize	▼

					Column #	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
					Direction of Improvement	◇	◇	◇	▲	▲	▲	▲	◇	◇	▲	▲	
Row #	Weight Chart	Relative Weight	Technical Importance	Maximum Relationship	<div>Functionalities</div> <div>Technical Requirements</div>	SYSTEM INTEGRITY CHECK	POWER MANAGEMENT	ACQUISITION	LOCALIZATION	MOTION PLANNING	ACTUATION	CLASSIFICATION	DETECTION	USER INTERFACE	AUTONOMY	SIMULATION	
1	<div></div>	9%	762	9	Confiabilidade	●	●	●	●	●	●	●	●	▽	●	○	
2	<div></div>	3%	219	9	Monitoramento de consumo energético	▽	●	●	○		●				○		
3	<div></div>	2%	196	9	Sistema regulador de tensão para acoplar à bateria		●	○	○		○						
4	<div></div>	4%	373	9	Georreferenciamento				●				○	○			
5	<div></div>	5%	445	9	Interface leve e simplista, com poucos elementos visuais [UI]			▽						●		○	
6	<div></div>	6%	491	9	câmera espectro visível			●				○	○	●	○	○	
7	<div></div>	4%	369	9	câmera IR			●					●	●	○	○	
8	<div></div>	5%	385	9	resolução das câmeras			●				○	●	●			
9	<div></div>	3%	274	9	luminosidade							●	●		▽		
10	<div></div>	4%	312	9	massa do robot		○				●					○	
11	<div></div>	5%	450	9	Armazenamento de dados da missão		▽	●	○	○		●	●	●	●		
12	<div></div>	5%	390	9	desempenho de deslocamento	▽	○			▽	●		●		●		
13	<div></div>	4%	332	9	velocidade de deslocamento	●	○			●	●				○		
14	<div></div>	2%	208	9	Classificação de obstáculos			●		○	▽	●	●	○	●	○	
15	<div></div>	3%	235	9	detectar e ultrapassar obstáculos			▽		●	▽	●	●	○	●	○	
16	<div></div>	5%	418	9	autonomia de potência	○	●	○	○	●	○	○	○		●		
17	<div></div>	2%	132	9	medição da cota do cabo ao obstáculo ao chão	▽		●					●	○		○	
18	<div></div>	6%	508	9	registro de ocorrências	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●		
19	<div></div>	2%	204	9	Exibir obstáculos em visada direta			○				○	●	●		▽	
20	<div></div>	2%	169	9	Exibir distâncias dos obstáculos			○				○	●	●		▽	
21	<div></div>	4%	377	9	garantir e monitorar o posicionamento das garras na linha de transmissão	●		●		▽					○	○	
22	<div></div>	6%	515	9	Sistema operacional + Framework	○	○	○	○	●	○	○	○	●	●	○	
23	<div></div>	9%	738	9	Back-end	○	▽	○	▽	●	○	●	●	●	●	○	
24		0%	0														
					Target	verificar a integridade física do sistema antes e durante a missão	gerenciar o fornecimento de energia	realizar a comunicação e a aquisição dos dados	informar o posicionamento e orientação do sistema quando solicitado	realizar o planejamento da trajetória	mover a estrutura física e transposição dos obstáculos	classificar os objetos encontrados na linha	identificar pontos quentes e objetos na linha e na faixa de serviço	disponibilizar de forma simplificada os dados mais relevantes	fornecer parâmetro de confiabilidade e da estratégia a ser adotada	realizar a simulação da missão antes do início da mesma	
					Max Relationship	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	3	
					Functional Importance Rating	277.1	291.2	500	246	403.6	338.1	413.1	574	494.9	513.4	166.1	0
					Relative Weight	7%	7%	12%	6%	10%	8%	10%	14%	12%	12%	4%	0%
					Weight Chart	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	
					Column #	1	2	3	4	5	6	20	21	22	23	24	25