Column Individe Represent Property P	Correlations Positive + Negative - No Coronation Relationships Strong @ Moderate O Weak ♥ Direction of Improvement Maximize A Target O Monimize ▼	1	+++2	+++++	+++++++++++++++++++++++++++++++++++++++	+++++++++++++++++++++++++++++++++++++++	+++++	++++	++++	10	+++++++++++++++++++++++++++++++++++++++	+++++++++++++++++++++++++++++++++++++++	+++++++++++++++++++++++++++++++++++++++	+++++++++++++++++++++++++++++++++++++++	+++++++++++++++++++++++++++++++++++++++	+++	**	+++++++++++++++++++++++++++++++++++++++	+++++++++++++++++++++++++++++++++++++++	+++++++++++++++++++++++++++++++++++++++	+ + +	+ + 23	24	1								
Total degree and the property of the property					♦ ▲								\	\rightarrow				<	< ·	> 4	. <					Cus	tomer Con	npetitive A	issesment			
1	a wooll The state of the state	ŏ	Moni tor energét	Sistema regu para acoplar	Georreferenciamento Interface leve e simplicom poucos elementos vis	[UI] câmera espectro	câmera	resolução das câmei	luminosidade	massa do robot	Armazenamento missão	de sempenho de	velocidade de de:	classificação de detectar e ultras	obstáculos	autonomia de potência	o chão	o de ocorrências obstáculos em vis	direta Exibir distâncias dos	obstáculos garantir e monitorar o posicionamento das garras	linha de transmissão Sistema operacional +			E.B.	PR0	Tuescon	w w		1 2	3 4	5	Row#
Section Sect		1	•	-	•	_	-		▽							-	▽					_	_	+		-	_	Ψ		/	/	2
Total Company Compan					• 7								1		\dagger			•	+							-	_				>	3
10 10 10 10 10 10 10 10		•			▽	•		▽		0		•	•					0	0 ()	•	•		4	0 0		0 0	J		<	/	4
Table	VCC)		_																									•		`	\	5
100 100			0	▽						•			_														_	•				6
150 150	obstáculos					_	_				_	•	_	_		_			_	_	_	_		-			_	•			ノ	7
120 10 10 10 10 10 10 10	o bstáculos		<u> </u>				•	•	•					•													_	•		<		8
1			-			_					_			0		_			_	v (_				_	_	•)	9
Turpet Commonwealth Commonwealt		_	-			_	-	•		_	_	-		J	_	_	_	_	_			_	_	-				1				10
Traget: Part Part	8% 6 9 monitorar humidade e temperatura do protótipo	U				_	-		ica		-	+	. +	. 2	\dashv	-	+	-	+	+	1		+	5	0 0	0	0 0	•			'	11
Technical Repertance Rating 50.5 21.9 219.02 237.2 244.0 237.2 244.0 237.2 237.2 237.2		80% cm	Tolenhicia de erro na medição r 1%	Tolerància de oscilação de t	Erro de +/ - 50cm Num. Máx de elementos gráficos =	(constant a linha de transmissão e obstá	detectar, medir, f pontos quentes	resolução de no mínimo	inspeção deve ser real de 1,000 até 100,000	máximo de 10kg com t	2TB SSD	percerer 15km/dia (sonsiderar vito torno de 500m sem obstácubs)	vekzdade medta de deslocamento na sem okstácuka será de 0.5m/s	cato, amoracenor, grampo de suspens grampo de anoragem, e estrutura da : volume máximo des obasiscules	410 x 330 x 150 mm	2 horas de autonomia	larsa de inspeção deve ser em torno de 1/3 da facha	boalização, falhas, posicionamento	Representar posição do obstáculo na Indicado da distância do robot para		Linux Ilbuntu 16 0t LTS+	C++ e Python						-0-L	ineScout	- - Exp		
Weight Chart ELIR S 4 4 4 5 3 5 3 5 4 5 5 5 5 4 4 4 4	Technical Importance Rating	761.5	219.2	196.2	373.1 444	9 491	369.2	384.6	274.4	311.5	450	389.7 3	32.1 2	07.7 23	34.6 4	17.9 1	32.1 50	07.7 20	03.8 16	9.2 376	.9 515	.4 738.4	5 0	‡								
FFIC O O O O O O O O O		- 5%	3%	479			476	976	076	416		970	w70	a-70	u-70	J70	±79		2	45	- 69	9%	0%	Ť								
PRIC 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0											_	_																				
To print of the p																																
Expirer 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	Fi	0	0	0	0 0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0 0	0	0		1								
Temporary Companies of the property of the pro																								+								
PRISO -O-PIRO -O-LineScout -Cxpliner -Phillips —ELIR	2 Dillo																							1								
→ Phillips —ELR					$\overline{}$	$\overline{\wedge}$		$\overline{\wedge}$	_	$\overline{}$			$\overline{}$	_		$\overline{}$	$\overline{\ }$					$\overline{\ }$		_	-0-1	PIRo						
→ Phillips —ELR	al Com	\vdash		/	\setminus	/ `	\setminus /	/	~	•				`	_		`					`	•		-0-1	Fu						
→ Phillips —ELR	o hade				•		•																									
0-0-0-0-0-0-0-0-0-0-0-0-0-0-0	E 01																								-0-1	Phillips						
	0		<u> </u>	•	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	_	—	—	—	<u> </u>	<u> </u>	<u> </u>	<u> </u>			-	ELIR						
	Column #	1	2	3	4 5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19 :	0 2	1 2:	23	24					_				