

Requisito Funcional	Nome	Descrição	Entrada	Acionamento	Saída	Importância	Validação
RF01	Controle autônomo de posição	O computador de bordo deve autoregular as aletas do foguete visando a manutenção da rota esperada utilizando posicionamentos intermediários para aumentar a estabilidade do foguete	Sensores	Foguete saiu da rota desejada	Aleta faz o foguete retornar a posição inicial	Essencial	Simular a saída da rota do foguete
RF02	Sensores	O sistema deve possuir altímetro e acelerômetro	Computador de bordo	O sensor irá estar acionado a todo momento desde a ativação do sistema	Sensores irão retornar os dados obtidos	Essencial	Conectar os sensores ao computador de bordo e usá-los no ambiente
RF03	Linguagem C/C++	A linguagem do computador de bordo deve ser C/C++	-	-	-	Essencial	Projeto ser funcional
RF04	Servomotor elétrico	O servomotor deve ser capaz de defletir as aletas, possuindo torque suficiente para isso	Computador de bordo	Malha de controle	Movimento de autoregulação da aleta	Essencial	Simular uma perturbação na malha de controle
RF05	Telemetria	O computador de bordo pode enviar os dados obtidos pelos sensores para uma base em solo	Sensores	Computador de bordo envia os dados a todo momento para a base em solo	Antena envia os dados de posicionamento do foguete	Desejável	Simular o recebimento de dados na base em solo