

	<p style="text-align: center;"><b>Universidad del Valle</b></p> <p style="text-align: center;"><b>RaspberryPI Demo Sensor Kit</b></p>		<p><b>Rev.:</b></p> <p><b>000</b></p>
<p><b>Título:</b></p> <p><b>ESPECIFICACIÓN DE REQUERIMIENTOS NO FUNCIONALES</b></p>		<p><b>Documento :</b></p> <p><b>ERF-001</b></p>	<p><b>Página :</b></p> <p><b>1 de 1</b></p>

REVISIÓN HISTÓRICA			
Rev.	Descripción del Cambio	Autor	Fecha
001	Construcción del documento	Edwar Stiven Montaña Juan Pablo Lasso	20/11/2019
002	Correcciones		
003	Revisión		

Ref #	Descripción	Categoría
1.0	<b>Software</b>	
1.1	El sistema operativo correspondiente para la Raspberry será Raspbian 4.19	<b>E</b>
1.2	Las actividades se desarrollará sobre python 3.6.4	<b>E</b>
1.3	las librerías o frameworks a usar son time, grovepi, matplotlib, QT, math	<b>E</b>
1.4	Se utilizará Visual studio code 1.29 como ambiente de desarrollo	<b>E</b>

1.5	la aplicación para el manejo de escritorio remoto es VNC-Server	<b>O</b>
2.0	<b>Hardware</b>	
2.1	Una Raspbery pi y una memoria SD como mínimo de 8GB para ejecutar el sistema operativo	<b>E</b>
2.2	se necesita un Board Grovepi + para la interconexión de los diferentes módulos plug & play	<b>E</b>
3.3	<p>se hará uso de los grove sensor del starter kit:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● <b>Grove – Temperature and Humidity</b></li> <li>● <b>Grove – Sound Sensor</b></li> <li>● <b>Grove – Light Sensors</b></li> <li>● <b>Grove – Relay</b></li> <li>● <b>Grove – Button</b></li> <li>● <b>Grove – Ultrasonic Sensor</b></li> <li>● <b>Grove – Rotary Angle Sensor</b></li> <li>● <b>Grove – LCD RGB Backlight</b></li> <li>● <b>Grove – Buzzer</b></li> <li>● <b>Grove – Red LED</b></li> <li>● <b>Grove – Blue LED</b></li> <li>● <b>Grove – Green LED</b></li> </ul>	<b>E</b>