# **REQUERIMIENTOS FUNCIONALES Y NO FUNCIONALES**

Tabla de contenidos

1. Requerimientos Funcionales
2. Requerimientos No funcionales

**1. REQUERIMIENTOS FUNCIONALES**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
|  | Universidad Autónoma de Occidente | | Rev.:  000 |
| Title:  FUNCTIONAL REQUIREMENTS | | Document:  ERF-001 | Page:  1 de 2 |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Historic review | | | |
| Rev. | Change description | Author | Date |
| 001 | Document construction |  |  |
| 002 | Structural Change |  |  |
| 003 | Simple Correction |  |  |
| 004 | Structural Change |  |  |
| 005 | Structural Change |  |  |
| 006 |  |  |  |
|  |  |  |  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Ref # | Functions | Category |
| 1. | Desplazamiento autónomo. |  |
| 1.1 | Regreso seguro. |  |
| 2 | Procesara señales de cámaras y sensores. |  |
| 2.1 | Hará un procesamiento de imágenes para la recolección de materiales. |  |
| 3 | Resistencia a entornos difíciles. |  |
| 3.1 | Se moverá por terrenos rocosos, húmedos y oscuros. |  |
| 4 | Supervisión del entorno. |  |
| 4.1 | Tendrá sensores para analizar el entorno en el que se encuentre y tomar decisiones. |  |

**2. REQUERIMIENTOS NO FUNCIONALES**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| A red and black logo  Description automatically generated | Universidad Autónoma de Occidente | | Rev.:  000 |
| Title:  NON-FUNCTIONAL REQUIREMENTS | | Document:  ERF-001 | Page:  2 of 2 |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Historic review | | | |
| Rev. | Change description | Author | Date |
| 001 | Document construction |  |  |
| 002 | Structural Change |  |  |
| 003 | Simple Correction |  |  |
| 004 | Structural Change |  |  |
| 005 | Structural Change |  |  |
| 006 |  |  |  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Ref # | Functions | Category |
| 1. | Resistencias a condiciones adversas. |  |
| 1.1 | Soportara condiciones extremas como agua, temperatura y presión. |  |
| 2.0 | Durabilidad. |  |
| 2.1 | El robot tendra materiales duraderos y de calidad. |  |
| 3.0 | Autonomía. |  |
| 3.1 | El sistema energético del robot será suficiente para operar por largos periodos. |  |
| 4.0 | Eficiencia de recolección. |  |
| 4.1 | Capacidad de carga necesaria para ser eficaz. |  |
| 5.0 | Facilidad de mantenimiento. |  |
|  |  |  |
|  |  |  |
|  |  |  |
|  |  |  |
|  |  |  |
|  |  |  |
|  |  |  |
|  |  |  |
|  |  |  |
|  |  |  |
|  |  |  |
|  |  |  |
|  |  |  |
|  |  |  |