

los requisitos NO funcionales

Rendimiento: El sistema embebido debe ser capaz de procesar datos de sensores en tiempo real para un control preciso de la avioneta. El sistema debe responder a las entradas del piloto de forma rápida y precisa.

Seguridad: Prevención de colisiones: El sistema debe tener medidas para evitar colisiones con otros objetos.

Fiabilidad: Protección contra interferencias: El sistema debe ser resistente a interferencias de radiofrecuencia.

Escalabilidad: Capacidad de expansión: El sistema debe permitir la adición de nuevas funciones y sensores en el futuro.

Mantenibilidad: El sistema debe ser fácil de desmontar y reparar. Los repuestos del sistema deben ser fácilmente accesibles.

Interoperabilidad: El sistema debe ser compatible con el control remoto elegido.

Usabilidad: Para la avioneta RC, interfaz será el control de los joysticks, fácil de entender y operar, permitiendo controlar la avioneta de manera eficiente y segura.

Consumo de energía: El consumo de energía es crucial para el avión. Para la avioneta RC, es crucial optimizar el consumo de energía para maximizar la duración del vuelo y la eficiencia operativa. Esto puede implicar el uso de baterías de alta capacidad, la implementación de sistemas de gestión de energía eficientes y la optimización del diseño aerodinámico de la avioneta para reducir la resistencia al vuelo. La avioneta debe tener una autonomía de vuelo de al menos 30 minutos.