По результатам анализа требований заказчика, предъявляемого к создаваемому ПО, были выявлены следующие пункты, оформленные в виде списка:

1. Учёт срабатываний привода штанги;
2. Фиксирование пакета прерываний, полученных от регистрирующего узла (энкодер) привода штанги;
3. Графическое отображение графика движения штанги на экране модуля;
4. Сохранение истории срабатываний локально на модуле;
5. Конфигурируемость модуля посредством взаимодействия с модулем (экранные кнопки, экраны настроек и т.п.);
6. Фиксация токов в процессе срабатывания привода штанги;
7. Наличие эталонных графиков срабатываний, для сравнения графика текущего срабатывания с ними;
8. Связь с модуля с компьютером посредством USB;
9. Обмен информацией модуля с компьютером посредством специально написанного ПО (далее - Конфигуратор);
10. Изменение настроек модуля посредством Конфигуратора;
11. Получение от модуля информации и сохранение её на локальный компьютер – история срабатываний, графики эталонов, настройки модуля;
12. Обеспечение уникальности модуля в системе, путём назначения ему идентификатора, не повторяющегося в рамках системы;
13. Графическое отображение в Конфигураторе параметров выбранного срабатывания – графики тока, энкодера, эталона, с указанием количества зарегистрированных импульсов, даты срабатывания;
14. Автоматический поиск Конфигуратором присоединённого к компьютеру модуля, для установления с ним связи;
15. Выдача модулем внешних управляющих сигналов по факту срабатывания, превышения токовых порогов;
16. При установленной связи модуля с Конфигуратором – отображение срабатывания привода штанги – автоматически, по факту срабатывания;
17. Контроль напряжения питания;