

«Requirement» Requisito AUTO-TESTE
ID = REQ1
O sistema deve executar um auto-teste de seus sensores e atuadores quando inicializado.

«Requirement» Requisito AUTO-TESTE-IR1
ID = REQ1.A
Executar o autoteste do sensor infravermelho 1

«Requirement» Requisito AUTO-TESTE-IR2
ID = REQ1.B
Executar o autoteste do sensor infravermelho 2

«Requirement» Requisito AUTO-TESTE-IR3
ID = REQ1.C
Executar o autoteste do sensor infravermelho 3

«Requirement» Requisito AUTO-TESTE-IR4
ID = REQ1.D
Executar o autoteste do sensor infravermelho 4

«Requirement» Requisito AUTO-TESTE-IR5
ID = REQ1.E
Executar o autoteste do sensor infravermelho 5

«Requirement» Requisito AUTO-TESTE-IR6
ID = REQ1.F
Executar o autoteste do sensor infravermelho 6

«Requirement» Requisito AUTO-TESTE-M1
ID = REQ1.G
Executar o autoteste do motor 1

«Requirement» Requisito AUTO-TESTE-M2
ID = REQ1.H
Executar o autoteste do motor 2

«Requirement» Requisito CALIBRAÇÃO
ID = REQ2
O sistema deve ser capaz de realizar a calibração de seus sensores e atuadores em tempo de execução.

«Requirement» Requisito CALIBRAÇÃO-IR1
ID = REQ 2.A
Executar a calibração do sensor infravermelho 1

«Requirement» Requisito CALIBRAÇÃO-IR2
ID = REQ 2.B
Executar a calibração do sensor infravermelho 2

«Requirement» Requisito CALIBRAÇÃO-IR3
ID = REQ 2.C
Executar a calibração do sensor infravermelho 3

«Requirement» Requisito CALIBRAÇÃO-IR4
ID = REQ2.D
Executar a calibração do sensor infravermelho 4

«Requirement» Requisito CALIBRAÇÃO-IR5
ID = REQ2.E
Executar a calibração do sensor infravermelho 5

«Requirement» Requisito CALIBRAÇÃO-IR6
ID = REQ2.F
Executar a calibração do sensor infravermelho 6

«Requirement» Requisito CALIBRAÇÃO-M1
ID = REQ2.G
Executar a calibração do motor 1

«Requirement» Requisito CALIBRAÇÃO-M2
ID = REQ2.H
Executar a calibração do motor 2

«Requirement» Requisito CONTROLE DE VELOCIDADE M1
ID = REQ3.A
O sistema deve ser capaz de controlar a velocidade do motor 1.

«Requirement» Requisito CONTROLE DE VELOCIDADE M2
ID = REQ3.B
O sistema deve ser capaz de controlar a velocidade do motor 2.

«Requirement» _Requisitos.Requisito COMPUTAR VELOCIDADE M1
ID = REQ4.A
O sistema deve ser capaz de computar a velocidade do motor 1

«Requirement» _Requisitos.Requisito COMPUTAR VELOCIDADE M2
ID = REQ4.B
O sistema deve ser capaz de computar a velocidade do motor 2

«Requirement» Requisito PWM M1
ID = REQ5.A
O sistema deve ser capaz de gerar um sinal de PWM para controle do motor 1.

«Requirement» Requisito PWM M2
ID = REQ5.B
O sistema deve ser capaz de gerar um sinal de PWM para controle do motor 2.

«Requirement» Requisito DETECTAR COMANDOS
ID = REQ6
O sistema deve ser capaz de detectar comandos na pista através de sensores e temporizadores.

«Requirement» Requisito EXECUTAR COMANDOS
ID = REQ7
O sistema deve ser capaz de executar os comandos recebidos (ajustando sua velocidade e direção por exemplo) de acordo com protocolo que será definido.

«Requirement» Requisito DETECTAR LINHA
ID = REQ8
O sistema deve ser capaz de computar a distância entre os centros do carro e da linha

«Requirement» Requisito SEGUIR LINHA
ID = REQ9
O sistema deve ser capaz de seguir uma linha.