										/	\langle	\langle		\gt	<i>\</i>								
				Columna #	_	\leq	\times	X_{4}	\times		\times	X	\times			12	X 13	X 14	15	16			
				rección de mejora Jnidad de medida	≜ GB	\(\rightarrow\)		▼ cm^3	♦	>	∀ %	A	A	.c.	▼ W/h	A	A	o m	•	A			
Fila#	Peso Relativo	Importancia	Requerimentos del clientel USUARIO	Charcheristicas de imparrenta	Capacidad de almacenamiento	Numero de camaras	Resolución de cámara	Dimensiones de la cámara	Tiempo de respuesta del sistema de alerta	Efectividad de la alerta	Tasa de falsos positivos	Calidad de los sensores	Resistencia del material	Resistencia térmica de los componentes	Consumo energético del sistema	Ergonomía	Facil sincronizacion entre funda y camara	Precisión del GPS	Complejidad de I modelo	Precision del modelo			
1	8.06%	5	Sensores conflables que te alerte de manera efectiva y escalonada		0	9	9	0	9	9	9	9	9	9	3	3	1	1	3	9			
2	8.06%	5	Que sea vision doble		3	9	1	1	0	0	0	0	0	0	3	0	0	0	3	0			
3	8.06%	5	Resistente al calor		0	0	0	0	0	0	0	3	3	9	0	0	0	0	0	0			
4	4.84%	3	Fácil instalación y conexión		0	1	0	3	0	0	0	0	0	0	0	0	9	0	0	0			
5	8.06%	5	Que sea cómoda y no afecte el agaire (funda)		0	0	0	0	0	0	0	0	3	0	0	9	3	0	0	1			
6	6.45%	4	Almacenamiento suficiente		9	3	9	0	0	0	3	0	0	0	0	0	0	1	0	1			
7	6.45%	4	Armacenamiento sunciente Registro de datos con GPS para alertar de siniestros y notificacion a contacto de emergencia		1	0	0	0	9	9	0	3	0	0	3	0	0	9	9	9			
8	8.06%	5			0	3	9	1	9	9	9	9	9	9	9	9	9	0	9	9			
9	4.84%	3	Detección y alerta mediante reconocimiento facial y medición de ritmo cardiaco/cambios bruscos en el volante		9	9	9	3	3	0	3	9	0	9	9	0	0	0	3	9			
10	1.61%	1	Grabación si detecta movimiento cuando el coche está apagado		9	0	0	0	9	9	9	3	0	0	3	3	9	0	9	9			
11	3.23%	2	Registro de patrones de sueño y puntaje de seguridad		9	0	0	0	0	0	0	0	0	0	3	0	0	0	3	0			
12	4.84%	3	Respaldo automático en la nube		0	0	0	0	0	9	9	3	0	0	3	9	3	0	3	0			
13	8.06%	5	Personalización de alertas		3	1	9	3	9	9	3	9	3	9	9	3	9	0	9	9			
14	8.06%	5	Control por voz o gestos para guardar clips de video o desactivar alertas.		0	3	9	3	9	9	9	9	9	9	9	9	9	0	9	9			
			Que ambos funcionen en conjunto para mas precisión ejemplo: cámara detecta ojos cerrados + volante detecta manos flojas		3	0	3	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0			
15	4.84%	3	Descarga rápida al celular		9	0	9	3	0		0	0	0	0	3	0	0	0	3	0			
16	6.45%	4	Que sea HD	Puntaie						0				_									
	100.00%				2.7	2.7	4.7	1.1	3.8	4.1	3.3	4	2.9	4.1	3.8	3.1	3.2	0.7	4	4.2			
				Peso relativo	5.2%	5.1%	9.0%	2.2%	7.2%	7.7%	6.4%	7.6%	5.5%	7.7%	7.2%	6.0%	6.1%	1.4%	7.7%	8.0%	100		
				Ranking	13	14	1	ħ	1	3	6	,	22		1	u.	01	91	100	2			

Resolución de cámara

2 Precision del modelo

Effectividad de la alerta

Resistencia Mérmica de los componentes

Complojidad del modelo

Componentes

Componentes

Comuno esergidito del sistema

Consumo esergidito del sistema

Tesa de falcas positivos

Facal sincronizacion entre funda y camara

Ergonomía

Resistencia del material

Resistencia del material

Numero de camaras

Dimensiones de la cámara

Precisión del PS

QFD: House of Quality

Revisión:

Correlaciones
Positiva •
Negativa •
Negativa con control contr

Ranking Caracteristica de Ingenieria

- 1 Resolución de cámara
- 2 Precision del modelo
- 3 Efectividad de la alerta
- 3 Resistencia térmica de los componentes
- 5 Complejidad del modelo
- 6 Calidad de los sensores
- 7 Tiempo de respuesta del sistema de alerta
- 7 Consumo energético del sistema
- 9 Tasa de falsos positivos
- 10 Fácil sincronización entre funda y cámara
- 11 Ergonomía
- 12 Resistencia del material
- 13 Capacidad de almacenamiento
- 14 Número de cámaras
- 15 Dimensiones de la cámara
- 16 Precisión del GPS

Metrica de Medicion

Pixeles efectivos

Tasa de Acierto (True Positive Rate) Tiempo de respuesta del usuario Resistencia a la temperatura

Tamaño del modelo (parámetros) / Tiempo de Inferencia

Relación Señal/Ruido (SNR)

Latencia de Alerta del Sistema (Detección a emisión)

Potencia promedio de operación

Falsos positivos por hora de conducción

Tiempo de primera configuración Puntuación en Escala de Confort (1-5) Dureza Shore / Resistencia a la abrasión

Duración de grabación en loop

Unidades requeridas (Mínimo requerido)

Volumen

Error de posición horizontal (CEP)

Valor Objetivo

≥ 2.5K (2560x1440p)

≥ 98%

 $\leq 2 \text{ s}$

-20° a 55° C

≤ 100 ms (Latencia de deteccion)

≥40 dB

≤500 ms

≤ 5 Watts

≤ 1 por 10 horas

≤ 5 minutos

≥ 4.5 puntos

≥ 70 (Escala D) y ≤1000 ciclos de friccio n

≥ 4 horas

2 (Interior para IA + Exterior para Dashcam)

≤ 50 cm3 de volumen

≤ 3 metros (95% del tiempo)