

Contratti

Precondizione globale: Il *Giocatore G* esiste dall'inizio del caso d'uso.

Allenarsi

iniziaAllenamento(robodromo, posizione)

Precondizioni: *robodromo* è un testo che identifica un tipo di robodromo, *posizione* indica una *Posizione*.

Postcondizioni: viene creato un oggetto *Allenamento A* con *statoEsecuzione* impostato a **ferma**.
Il *Giocatore G* gestisce **A**.

Viene creato un *Robodromo R* con *tipoRobodromo* pari al parametro *robodromo* e **A** ha **R**.

Viene creato un *Robot Rb* che *si allena sul R* e ha *Posizione Pos* impostata a *posizione*.

Viene creato un *Programma P* e **Rb** esegue **P**.

inserisciScheda(schedaIstruzione)

Precondizioni: *schedaIstruzione* è un oggetto *SchedaIstruzione Si*. Esiste un *Programma P*.

Postcondizioni: **G** *modifica P* inserendo **Si** e impostandone l'attributo *ordine* al numero di schede da cui è composto **P** + 1

rimuoviScheda(schedaIstruzione)

Precondizioni: *schedaIstruzione* è un oggetto *SchedaIstruzione Si*.

Esiste un *Programma P* composto da almeno una **Si** = *schedaIstruzione*.

Postcondizioni: **G** *modifica P* rimuovendo **Si** e aggiornando l'*ordine* delle schede.

spostaScheda(schedaIstruzione, indice)

Precondizioni: *schedaIstruzione* è un oggetto *SchedaIstruzione Si*, *indice* è un numero.

Esiste un *Programma P* composto da almeno una **Si** = *schedaIstruzione*.

indice è compreso tra 0 e il numero di **Si** di **P**

Postcondizioni: **G** *modifica P* impostando l'attributo *ordine* di **Si** uguale ad *indice* e aggiornando l'*ordine* di tutte le altre **Si**.

avviaEsecuzione()

Precondizioni: Esiste un *Allenamento A* con *statoEsecuzione* impostato a **ferma**.
Il *Giocatore G* controlla un *Robot Rb* che ha *Posizione Pos*.
G ha modificato un *Programma P* composto da oggetti *SchedaIstruzione Si*.

Postcondizioni: L'attributo *statoEsecuzione* di *A* viene impostato ad **avviata**.
Rb esegue *P* le cui *Si* modificano *Pos*.

pausaEsecuzione()

Precondizioni: Esiste un *Allenamento A* con *statoEsecuzione* impostato a **avviata**.
Postcondizioni: L'attributo *statoEsecuzione* di *A* viene impostato a **in pausa**.

ripristinaDa(schedaIstruzione)

Precondizioni: *schedaIstruzione* è un oggetto *SchedaIstruzione Si*.
Esiste un *Programma P* composto da almeno una *Si* = *schedaIstruzione*.
Esiste un *Allenamento A* con *statoEsecuzione* impostato a **in pausa**.
Il *Giocatore G* controlla un *Robot Rb* che ha *Posizione Pos*.

Postcondizioni: *Pos* di *Rb* viene ripristinata al momento precedente all'esecuzione della *Si* = *schedaIstruzione*.
Viene impostato *statoEsecuzione* di *A* a **avviata**.

ripristina()

Precondizioni: Esiste un *Allenamento A* con *statoEsecuzione* impostato a **in pausa**.
Postcondizioni: L'attributo *statoEsecuzione* di *A* viene impostato a **avviata**.

interrompiEsecuzione()

Precondizioni: Esiste un *Allenamento A* con *statoEsecuzione* impostato a **in pausa**.
Esiste un *Programma P* composto da oggetti *SchedaIstruzione Si*.

Postcondizioni: L'attributo *statoEsecuzione* di *A* viene impostato a **ferma**.