Terminologi-liste:

Hovedscenarie pkt.6 – forhindring.

Hovedscenarie pkt.7 og Undtagelse 1 – lavt niveau.

Hovedscenarie pkt.7 og Undtagelse 2 - ikke tilstrække­ligt niveau

Hovedscenaie pkt.2, 8 og Undtagelse 2 – vaskevæske(holdkæft et mærkeligt ord!)

Ikke-funktionelle krav:

Hovedscenarie pkt.2 - Hvordan? Hvor meget?

Hovedscenarie pkt.3 – Hvor hurtigt?

Hovedscenarie pkt.4 - Hvor hurtigt skal Broomba køre under gulvvask

Hovedscenariet – use case 1:

1. Bruger trykker på startknap på Broomba. (eller på UI)

2. Dyse begynder at sprøjte vaskevæske fra sæbevandsbeholder.

3. Gulvskrupperne begynder at dreje ind ad.

4. Begge baghjul skubber Broomba frem.

5. Forhjul er parallel med baghjul.

6. Højre-sensor og venstre-sensor foran detekterer om Broomba kører på en forhindring. Alt efter hvilket system vi vælger at køre med.

7. Broomba kører lige ud.

[Undtagelse 1: Spændning på batteri er faldet til lavt niveau]

[Undtagelse 2: Mængden i af vaskevæske i sæbevandsbeholder er faldet til ikke tilstrække­ligt niveau]

[Undtagelse 3: Broomba sidder fast]

[Undtagelse 4: Broomba kører på en forhindring]

8. Dyse sprøjter vaskevæske, når Broomba kører lige ud (20 cm el. i 5 sekunder).

Undtagelser – use case 1:

[Undtagelse 1: Spændning på batteri er faldet til lavt niveau]

1. Broomba sender besked til Bruger på User Interface at spændningen på batteriet er for lavt.

1. Spændningsindikator-LED på Broomba lyser rød.(Jeg ved ikke om det er nødvendigt at skrive det i en use case)

2. pkt. 2, 3, 4, 7 og 8 i Hovedsceranie stopper.

[Undtagelse 2: Mængden af vaskevæske i sæbevandsbeholder er faldet til ikke tilstrække­ligt niveau

1. Broomba sender besked til bruger på User Interface om, at beholder ikke er tilstrækkeligt fyldt.

2. pkt. 2, 3, 4, 7 og 8 i Hovedsceranie stopper.

[Undtagelse 3: Broomba sidder fast]

1. Broomba prøver at komme fri. (for ukonkret)

1. Broomba øger hastigheden på baghjulene(til hvor meget).

2. I tilfælde af at Broomba kommer fri sættes hastighed på baghjulene som i pkt. 4.

[Undtagelse 5: Broomba kommer ikke fri]

[Undtagelse 4: Broomba kører på en forhindring]

1. Højre-sensor detekterer forhindring (før venstre-sensor).

[Undtagelse 6: Venstre-sensor detekterer forhindring (før højre-sensor)]

[Undtagelse 7: Begge højre-senor og venstre-sensor detekterer forhindring samtidigt]

2. Baghjul stopper.

3. Forhjul drejer 90o.

4. Kun højre baghjul kører til Broomba er vendt 90o.

5. Broomba forsætter fra pkt.4 i Hovedscenariet.

[Undtagelse 5: Broomba kommer ikke fri]

1. pkt.2, 3, 4, 7 og 8 i Hovedsceranie stopper.

[Undtagelse 6: Venstre-sensor detekterer forhindring (før højre-sensor)]

2. Baghjul stopper.

3. Forhjul drejer 90o.

4. Kun venstre baghjul kører til Broomba er vendt 90o.

5. Broomba forsætter fra pkt.4 i Hovedscenariet.

[Undtagelse 7: Begge højre-senor og venstre-sensor detekterer forhindring samtidigt]

1. Fortsæt pkt.2 i [Undtagelse 4] (eller generer en tilfældig retning)

Bare for sammenligningens skyld:



