|  |  |
| --- | --- |
| **Produkt: Autonomes Logistik-Fahrzeug** | |
| **Anwendungsszenario: Lokalisieren ohne Karte** | **Nr. 1** |
| **Vorbedingung:**  **-**  **Systemverhalten:**  **-**  **Nachbedingung:**  **-** | |

|  |  |
| --- | --- |
| **Produkt: Autonomes Logistik-Fahrzeug** | |
| **Anwendungsszenario: Lokalisieren mit vorhandener Karte** | **Nr. 2** |
| **Vorbedingung:**  **-**  **Systemverhalten:**  **-**  **Nachbedingung:**  **-** | |

|  |  |
| --- | --- |
| **Produkt: Autonomes Logistik-Fahrzeug** | |
| **Anwendungsszenario: SLAM durch Lidar** | **Nr. 3** |
| **Vorbedingung:**  **-**  **Systemverhalten:**  **-**  **Nachbedingung:**  **-** | |
|  | |

|  |  |
| --- | --- |
| **Produkt: Autonomes Logistik-Fahrzeug** | |
| **Anwendungsszenario: SLAM durch Lidar und Kinect** | **Nr. 4** |
| **Vorbedingung:**  **-**  **Systemverhalten:**  **-**  **Nachbedingung:**  **-** | |

|  |  |
| --- | --- |
| **Produkt: Autonomes Logistik-Fahrzeug** | |
| **Anwendungsszenario: Probleme bei Fahrt** | **Nr. 5** |
| **Vorbedingung:**  **-**  **Systemverhalten:**  **-**  **Nachbedingung:**  **-** | |

|  |  |
| --- | --- |
| **Produkt: Autonomes Logistik-Fahrzeug** | |
| **Anwendungsszenario: Tür öffnen** | **Nr. 6** |
| **Vorbedingung:**  **-**  **Systemverhalten:**  **-**  **Nachbedingung:**  **-** | |

|  |  |
| --- | --- |
| **Produkt: Autonomes Logistik-Fahrzeug** | |
| **Anwendungsszenario: Fahrplan erstellen** | **Nr. 7** |
| **Vorbedingung:**  **-**  **Systemverhalten:**  **-**  **Nachbedingung:**  **-** | |

|  |  |
| --- | --- |
| **Produkt: Autonomes Logistik-Fahrzeug** | |
| **Anwendungsszenario: System Check** | **Nr. 8** |
| **Vorbedingung:**  **-**  **Systemverhalten:**  **-**  **Nachbedingung:**  **-** | |