

№	Название
1	Запуск приложения

- 1.1 Начальный запуск
- 1.2 Выбор алгоритма
- 1.3 Выбор мира
- 1.4 Отсутствие мира

- 1.5 Выбор точек таргета
- 1.6 Выбрать количество тестов
- 1.7 Запуск

- 1.8 Отображение таблицы

- 1.9 Очищение таблицы
- 1.10 Закрытие Gazebo

Шаги

1. cd BL
2. python main.py
1. Выбрать алгоритм из выпадающего списка
Выбрать мир в проводнике
Не выбирать мир
1. Создать файл в формате
[x1] [y1]
[x2] [y2]
...
2. Выбрать данный файл в Destinations
Выбрать необходимое количество тестов
Нажать кнопку launch
1. Поставить чекбоксы у необходимых параметров
2. Нажать Print Table
1. Нажать кнопку Clear Table
2. Нажать Print Table
- Запустить алгоритм

Необходимый результат

1. Открывается форма приложения.
6. Кнопки Print Table, Launch, Clear
7. Спин-бокс для выбора количества тестов
2. Поле алгоритма по умолчанию заполнено bug1, выпадающий список
3. Поле мира по умолчанию не заполнено, открывает в проводнике папку launch для миров
4. Destinations не заполнен, открывает проводник
5. Критерии - чекбоксы не выбраны
Выбран новый алгоритм, который далее
Будет запущен выбранный мир
Будет запущен turtlebot3_world

Для каждого теста из Amount of test будет запущено нужное количество тестов
Запуск алгоритма с указанными параметрами

Откроется окно с необходимыми параметрами

Откроется окно без параметров
После прохождения всех тестов приложение

: будет запущен

ет браться следующая строка из файла с координатами таргета
ов на одном и том же выбранном мире, после окончания теста робот оказывается на исходной точке, Gaz
рами

етрами для всех тестов

ение Gazebo закроется

ибо не закрывается