

№	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	Необходимый результат
1. cd BL 2. python main.py	1. Открывается форма приложения.
1. Выбрать алгоритм из выпадающего списка Выбрать мир в проводнике Не выбирать мир	6. Кнопки Print Table, Launch, Clear 7. Спин-бокс для выбора количества тестов
1. Создать файл в формате [x1] [y1] [x2] [y2]	2. Поле алгоритма по умолчанию заполнено bug1, выпадающий список
...	3. Поле мира по умолчанию не заполнено, открывает в проводнике папку launch для миров
2. Выбрать данный файл в Destinations Выбрать необходимое количество тестов Нажать кнопку launch	4. Destinations не заполнен, открывает проводник 5. Критерии - чекбоксы не выбраны
1. Поставить чекбоксы у необходимых параметров 2. Нажать Print Table	Выбран новый алгоритм, который далее Будет запущен выбранный мир
1. Нажать кнопку Clear Table 2. Нажать Print Table	Будет запущен turtlebot3_world
Запустить алгоритм	Для каждого теста из Amount of test буд Будет запущено нужное количество тест Запуск алгоритма с указанными параметрами
	Откроется окно с необходимыми параметрами
	Откроется окно без параметров
	После прохождения всех тестов приложение завершится

: 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, Gazebo
грами

етрами для всех тестов

ение Gazebo закроется

зево не закрывается