|  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| ユースケース番号 | | UC.1 | ユースケース名 | | GOMICOが機能する | アクタ | | ユーザ |
| 概要 | | GOMICOとして機能する | | | | | | |
| 事前条件 | | ユーザが部屋内にいること | | | | | | |
| 基本系列 | 1 | GOMICOは部屋の中を自動走行する | | | | | | |
| 2 | GOMICOは対象を追従走行する | | | | | | |
| 3 | GOMICOはユーザと会話する | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
| 代替系列 |  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
| シナリオNo. | |  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
| 例外発生時の  事後条件 | |  | | | | | | |
| 画面イメージ  その他 | |  | |  | | |  | |

ユースケース記述

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| ユースケース番号 | | UC.2 | ユースケース名 | | 部屋の中を自動走行する | アクタ | | 画像処理システム |
| 概要 | | モータを制御し、部屋の中を自動で走行する | | | | | | |
| 事前条件 | | カメラや走行部の初期設定が終わっていること | | | | | | |
| 基本系列 | 1 |  | | | | | | |
| 2 |  | | | | | | |
| 3 |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
| 代替系列 |  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
| シナリオNo. | |  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
| 例外発生時の  事後条件 | |  | | | | | | |
| 画面イメージ  その他 | |  | |  | | |  | |

ユースケース記述

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| ユースケース番号 | | UC.2 | ユースケース名 | | 部屋の中を自動走行する | アクタ | | 画像処理システム |
| 概要 | | モータを制御し、部屋の中を自動で走行する | | | | | | |
| 事前条件 | | カメラや走行部の初期設定が終わっていること | | | | | | |
| 基本系列 | 1 |  | | | | | | |
| 2 |  | | | | | | |
| 3 |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
| 代替系列 |  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
| シナリオNo. | |  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
| 例外発生時の  事後条件 | |  | | | | | | |
| 画面イメージ  その他 | |  | |  | | |  | |
| ユースケース番号 | | UC.3 | ユースケース名 | | 対象へ追従走行する | アクタ | | 画像処理システム |
| 概要 | | モータを制御し、対象を追従して走行する | | | | | | |
| 事前条件 | | カメラや走行部の初期設定が終わっていること | | | | | | |
| 基本系列 | 1 |  | | | | | | |
| 2 |  | | | | | | |
| 3 |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
| 代替系列 |  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
| シナリオNo. | |  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
| 例外発生時の  事後条件 | |  | | | | | | |
| 画面イメージ  その他 | |  | |  | | |  | |

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| ユースケース番号 | | UC.4 | ユースケース名 | | ユーザと会話する | アクタ | | Google Speech-to-Text  Open AI  Open Jtalk |
| 概要 | | ユーザとの会話を行う | | | | | | |
| 事前条件 | | 使用するAPIやマイクの初期設定が完了している | | | | | | |
| 基本系列 | 1 |  | | | | | | |
| 2 |  | | | | | | |
| 3 |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
| 代替系列 |  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
|  |  | | | | | | |
| シナリオNo. | |  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
|  |  | | | | | |
| 例外発生時の  事後条件 | |  | | | | | | |
| 画面イメージ  その他 | |  | |  | | |  | |