**Narrativa de un Caso de uso**

**Vehículo Autónomo**

**Nombre**: Desviar Obstáculo

**Actores:** Sistema, sensores, cámaras, vehículo.

**Precondiciones:**

* Debe existir una conexión entre el sistema y el vehículo.
* El vehículo debe estar en movimiento.

**Post-Condiciones**

* El vehículo debe cambiar de dirección.

**Flujo Normal**

1. Los sensores envían la información de proximidad.
2. Las cámaras envían las capturas obtenidas.
3. El sistema evalúa la información obtenida.
4. Si el velocímetro es mayor a 5 km/h, el sistema desactiva el acelerador del vehículo hasta que el velocímetro llegue a 5 km/h.
5. Si hay más obstáculos a la izquierda, el sistema ejecuta la orden Girar a la Derecha.
6. Si hay más obstáculos a la derecha, el sistema ejecuta la orden Girar a la Izquierda.
7. Si hay más obstáculos en la derecha y la izquierda, el sistema ejecuta el caso de uso Detener Vehículo.
8. El sistema ejecuta la orden Poner Marcha Atrás.
9. Si hay más obstáculos por la parte de atrás el sistema ejecuta el caso de uso Detener Vehículo.

**Flujo Alternativo**

1A Los sensores no funcionan.

.1 El sistema emite un sonido de alerta de falla de sensores.

2A. Las cámaras no funcionan.

.1 El sistema emite un sonido de alerta de falla de cámaras.

.2 El sistema ejecuta el caso de uso Desactivar vehículo.