


CASOS DE USO

Tabla de contenidos

1	El robot debe permitir la toma de datos en tiempo real de los sensores	...1
2	El robot debe ser capaz de moverse de forma autónoma	...2
3	El robot debe ser capaz de inicializar los motores por sí mismo	...3
4	El robot debe ser capaz de moverse por terrenos irregulares	...4
5	El sistema debe ser capaz de medir el ángulo en que se encuentra el brazo en cada eje de este	...5
6	El sistema debe ser capaz de inicializar y tomar mediciones del GPS	...6
7	El sistema debe ser capaz de limitar el alcance del brazo por medio de los datos del sensor	...7
8	El robot debe ser capaz de girar de forma óptima	...8
9	El sistema debe ser capaz de inicializar la cámara y tomar imágenes en momentos clave del recorrido	...9
10	El sistema debe ser capaz de regresarse al tener poca batería	...10

1. El robot debe permitir la toma de datos en tiempo real de los sensores

	Universidad Autónoma de Occidente DESARROLLO DE UN ALA DELTA		Rev.: 000
	Title: CASO DE USO El robot debe permitir la toma de datos en tiempo real de los sensores.	Document: CUR-001	Page: 1 de 10


Historic review			
Rev.	Change description	Author	Date
001	Document construction	Johan Sebastian Sanchez Navas	13/08/2024
002	Structural Change		
003	Simple Correction		

GENERAL INFORMATION	
Actors	
Propuse	
Summarize	
Type	
Curso normal de los eventos	

Acción de los actores	Respuesta del sistema

Curso alternativo de los eventos
Respuesta del sistema

2. El robot debe ser capaz de moverse de forma autónoma


	Universidad Autónoma de Occidente DESARROLLO DE UN ALA DELTA		<u>Rev.:</u> <u>000</u>
	Title: CASO DE USO El robot debe ser capaz de moverse de forma autónoma	Document: CUR-001	Page: 2 de 10

Historic review			
Rev.	Change description	Author	Date
001	Document construction	Johan Sebastian Sanchez Navas	13/08/2024
002	Structural Change		
003	Simple Correction		

GENERAL INFORMATION	
Actors	
Propuse	
Summarize	
Type	
Curso normal de los eventos	
Acción de los actores	Respuesta del sistema

Curso alternativo de los eventos
Respuesta del sistema

3. El robot debe ser capaz de inicializar los motores por sí mismo


	<p>Universidad Autónoma de Occidente</p> <p>DESARROLLO DE UN ALA DELTA</p>	<p>Rev.: <u>000</u></p>
<p>Title: CASO DE USO</p> <p>El robot debe ser capaz de inicializar los motores por sí mismo</p>	<p>Document: CUR-001</p>	<p>Page: 3 de 10</p>

Historic review			
Rev.	Change description	Author	Date
001	Document construction	Johan Sebastian Sanchez Navas	13/08/2024
002	Structural Change		
003	Simple Correction		

GENERAL INFORMATION	
Actors	
Propuse	
Summarize	
Type	
Curso normal de los eventos	
Acción de los actores	Respuesta del sistema

Curso alternativo de los eventos
Respuesta del sistema

4. El robot debe ser capaz de moverse por terrenos irregulares


	<p>Universidad Autónoma de Occidente</p> <p>DESARROLLO DE UN ALA DELTA</p>	<p>Rev.: <u>000</u></p>
<p>Title: CASO DE USO</p> <p>El robot debe ser capaz de moverse por terrenos irregulares</p>	<p>Document: CUR-001</p>	<p>Page: 4 de 10</p>

Historic review			
Rev.	Change description	Author	Date
001	Document construction	Johan Sebastian Sanchez Navas	13/08/2024
002	Structural Change		
003	Simple Correction		

GENERAL INFORMATION	
Actors	
Propuse	
Summarize	
Type	
Curso normal de los eventos	
Acción de los actores	Respuesta del sistema

Curso alternativo de los eventos
Respuesta del sistema

5. El sistema debe ser capaz de medir el ángulo en que se encuentra el brazo en cada eje de este

	Universidad Autónoma de Occidente DESARROLLO DE UN ALA DELTA	<u>Rev.:</u> <u>000</u>
Title: CASO DE USO El sistema debe ser capaz de medir el ángulo en que se encuentra el brazo en cada eje de este	Document: CUR-001	Page: 5 de 10


Historic review			
Rev.	Change description	Author	Date
001	Document construction	Johan Sebastian Sanchez Navas	13/08/2024
002	Structural Change		
003	Simple Correction		

GENERAL INFORMATION	
---------------------	--

Actors	
Propuse	
Summarize	
Type	
Curso normal de los eventos	
Acción de los actores	Respuesta del sistema

Curso alternativo de los eventos
Respuesta del sistema

6. El sistema debe ser capaz de inicializar y tomar mediciones del GPS


	<p>Universidad Autónoma de Occidente</p> <p>DESARROLLO DE UN ALA DELTA</p>	<p>Rev.: 000</p>
<p>Title: CASO DE USO</p> <p>El sistema debe ser capaz de inicializar y tomar mediciones del GPS</p>	<p>Document: CUR-001</p>	<p>Page: 6 de 10</p>

Historic review			
Rev.	Change description	Author	Date
001	Document construction	Johan Sebastian Sanchez Navas	13/08/2024
002	Structural Change		
003	Simple Correction		

GENERAL INFORMATION	
Actors	
Propuse	
Summarize	
Type	
Curso normal de los eventos	
Acción de los actores	Respuesta del sistema

Curso alternativo de los eventos
Respuesta del sistema

7. El sistema debe ser capaz de limitar el alcance del brazo por medio de los datos del sensor


	Universidad Autónoma de Occidente DESARROLLO DE UN ALA DELTA		Rev.: <u>000</u>
	Title: CASO DE USO El sistema debe ser capaz de limitar el alcance del brazo por medio de los datos del sensor	Document: CUR-001	Page: 7 de 10

Historic review			
Rev.	Change description	Author	Date
001	Document construction	Johan Sebastian Sanchez Navas	13/08/2024
002	Structural Change		
003	Simple Correction		

GENERAL INFORMATION	
Actors	
Propuse	
Summarize	
Type	
Curso normal de los eventos	
Acción de los actores	Respuesta del sistema

Curso alternativo de los eventos
Respuesta del sistema

8. El robot debe ser capaz de girar de forma óptima

	Universidad Autónoma de Occidente DESARROLLO DE UN ALA DELTA		Rev.: <u>000</u>


<p>Title:</p> <p>CASO DE USO</p> <p>El robot debe ser capaz de girar de forma óptima</p>	<p>Document:</p> <p>CUR-001</p>	<p>Page:</p> <p>8 de 10</p>
-------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------------	-----------------------------

Historic review			
Rev.	Change description	Author	Date
001	Document construction	Johan Sebastian Sanchez Navas	13/08/2024
002	Structural Change		
003	Simple Correction		

GENERAL INFORMATION	
Actors	
Propose	
Summarize	
Type	
Curso normal de los eventos	
Acción de los actores	Respuesta del sistema

Curso alternativo de los eventos
Respuesta del sistema

9. El sistema debe ser capaz de inicializar la cámara y tomar imágenes en momentos clave del recorrido


	<p>Universidad Autónoma de Occidente</p> <p>DESARROLLO DE UN ALA DELTA</p>	<p>Rev.: <u>000</u></p>
<p>Title:</p> <p>CASO DE USO</p> <p>El sistema debe ser capaz de inicializar la cámara y tomar imágenes en momentos clave del recorrido</p>	<p>Document:</p> <p>CUR-001</p>	<p>Page:</p> <p>9 de 10</p>

Historic review			
Rev.	Change description	Author	Date
001	Document construction	Johan Sebastian Sanchez Navas	13/08/2024

002	Structural Change		
003	Simple Correction		

GENERAL INFORMATION	
Actors	
Propuse	
Summarize	
Type	
Curso normal de los eventos	
Acción de los actores	Respuesta del sistema

Curso alternativo de los eventos
Respuesta del sistema

10. El sistema debe ser capaz de regresarse al tener poca batería			
	Universidad Autónoma de Occidente DESARROLLO DE UN ALA DELTA	Rev.: 000	
Title: CASO DE USO El sistema debe ser capaz de regresarse al tener poca batería	Document: CUR-001	Page: 10 de 10	

Historic review			
Rev.	Change description	Author	Date
001	Document construction	Johan Sebastian Sanchez Navas	13/08/2024
002	Structural Change		
003	Simple Correction		

GENERAL INFORMATION	
Actors	
Propuse	
Summarize	
Type	
Curso normal de los eventos	
Acción de los actores	Respuesta del sistema



Curso alternativo de los eventos
Respuesta del sistema

|