Сценарий 1: Запуск и навигация

* Шаг 1: Запустить приложение управления роботом-пылесосом.
* Шаг 2: Выбрать комнату для уборки.
* Шаг 3: Запустить процесс уборки.
* Шаг 4: Проверить, что робот начинает движение.
* Шаг 5: Подождать завершения уборки.
* Шаг 6: Убедиться, что робот вернулся на базу после завершения уборки.

Сценарий 2: Обработка препятствий

* Шаг 1: Разместить препятствие на пути робота.
* Шаг 2: Запустить уборку в помещении с препятствием.
* Шаг 3: Проверить, что робот успешно обнаруживает и обходит препятствие.
* Шаг 4: Завершить уборку и убедиться, что робот возвращается на базу.

Сценарий 3: Зарядка

* Шаг 1: Проверить уровень заряда аккумулятора.
* Шаг 2: Запустить уборку с низким зарядом аккумулятора.
* Шаг 3: Убедиться, что робот автоматически возвращается на базу для зарядки при низком заряде.
* Шаг 4: Подождать, пока робот заряжается.
* Шаг 5: Убедиться, что робот возобновляет уборку после зарядки.