Mion Corentin Projet TS

Deshayes Matthieu 2019/2020 Compte Axel

Bernard Gabin

**Use Case - Robot de livraison automatique**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Utilisateur** | **Utilisation** | **Action** | **Solution Technique** |
| Magasinier | -Charger le robot avec la livraison  -Choisir la destination de la livraison | -Chargement manuel de la livraison  -Choix de la destination  -Blocage de la trappe  -Départ du robot pour sa destination | -Interface Bluetooth  -Moteur |
| Récepteur | -Déverrouiller la trappe de cargaison  -Renvoyer le robot au point de livraison | -Vérification du badge  -Déverrouillage de la trappe  -Départ retour du robot | -Aquisition par capteur RFID  -Moteur |
| Intrus | -Obstruction du passage | -Alarme | -Haut Parleur |