## UC3 - Control iFollow

|  |  |
| --- | --- |
| Navn | UC3: Control iFollow |
| Mål | iFollow følger efter brugeren |
| Initiering | Brugeren tilgår webapplikationen |
| Aktører | Primær: Bruger |
| Antal samtidige forekomster | Ingen |
| Prækondition | Batterierne er opladet, robotten står op og systemet er tændt |
| Postkondition | iFollow har flyttet sig i forhold til brugens input |
| Hovedscenarie | 1. Brugeren trykker Control iFollow 2. Brugeren får vist et kontrolpanel og bruger det til at styre robotten 3. iFollow indikerer med en blinkende grøn LED, at systemets ”Control -tilstand” er initieret, og at denne status sendes til web-appen   [EXT 1: Robotten vælter]   1. Når robotten har nået sin ønskede position, lukker brugeren kontrolpanelet igen 2. Use case afsluttes |
| Udvigelser/undtagelser | EXT 1: Robotten vælter   1. Systemet indikerer med en rød LED, at robottens tilstand er ”væltet”, og at denne tilstand sendes til web-appen. 2. Bruger stiller robotten op igen 3. Use case fortsætter fra punkt 4 |