**Протокол приёмочных тестов (UAT) для сценариев Use case под проект системы управления роботом пылесосом**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **№** | **Use Case** | **Выполняемые действия** | **Ожидаемый результат** |
|  | Запуск робота-пылесоса | Нажать кнопку запуска на пульте управления или в приложении | Робот-пылесос начинает работу |
|  | Установка времени работы | Ввести желаемое время работы в пульте управления или приложении | Робот-пылесос устанавливает продолжительность работы в заданное время |
|  | Зарядка робота-пылесоса | Поместить робота-пылесоса на зарядную базу или нажать кнопку зарядки в приложении | Робот-пылесос начинает зарядку |
|  | Остановка робота-пылесоса | Нажать кнопку остановки на пульте управления или в приложении | Робот-пылесос прекращает работу |
|  | Приостановка и возобновление работы | Нажать кнопку приостановки на пульте управления или в приложении | Робот-пылесос приостанавливает текущую работу и сохраняет своё состояние. При нажатии кнопки возобновления работа продолжается с сохранённого места. |
|  | Установка графика уборки | Выбрать дни недели и время для уборки в пульте управления или приложении | Робот-пылесос выполняет уборку в установленные дни и время |
|  | Установка приоритетов зон уборки | Задать приоритетные зоны уборки в пульте управления или приложении | Робот-пылесос уделяет больше внимания зонам с высоким приоритетом при выполнении уборки |
|  | Игнорирование запрещённых зон | Указать запрещённые зоны уборки в пульте управления или приложении | Робот-пылесос избегает указанных запрещённых зон при выполнении уборки |
|  | Возврат в базовую станцию после уборки | Нажать кнопку возвращения в базовую станцию на пульте управления или в приложении | Робот-пылесос завершает уборку и возвращается в базовую станцию |
|  | Интерфейс управления через мобильное приложение | Войти в мобильное приложение и использовать доступные функции управления | Пользователь может управлять роботом-пылесосом через мобильное приложение |
|  | Уведомления о статусе работы | Включить уведомления в настройках приложения или на пульте управления | Пользователь получает уведомления о статусе работы робота-пылесоса, например: начало уборки, завершение уборки, проблемы с подключением и т. д. |

**Описание интерфейса:**

Интерфейс управления через мобильное приложение позволяет управлять роботом-пылесосом с помощью вашего смартфона или планшета. После установки приложения на ваше устройство, вы сможете настроить и контролировать работу робота-пылесоса легко и удобно.

Через мобильное приложение вы сможете выполнять следующие действия:

1. **Запуск робота-пылесоса**: Вы можете нажать на кнопку запуска в приложении, чтобы робот-пылесос начал работу.
2. **Установка времени работы**: В приложении вы можете указать желаемое время работы робота-пылесоса. Робот будет проводить уборку в течение заданного периода времени.
3. **Зарядка робота-пылесоса**: Если робот-пылесос требует зарядки, вы можете нажать на кнопку зарядки в приложении, и робот автоматически отправится на зарядную базу.
4. **Остановка работы**: Чтобы остановить работу робота-пылесоса, просто нажмите на соответствующую кнопку в приложении.
5. **Приостановка и возобновление работы:** Вы можете приостановить текущую работу робота-пылесоса, нажав на кнопку приостановки в приложении. А когда вы будете готовы продолжить уборку, нажмите на кнопку возобновления в приложении.
6. **Установка графика уборки**: В приложении можно задать график уборки, указав дни недели и время, в которое робот-пылесос должен автоматически начинать работу.
7. **Установка приоритетов зон уборки:** Если у вас есть определенные зоны, требующие более тщательной уборки, вы можете задать приоритетные зоны в приложении. Робот-пылесос будет уделять больше внимания этим зонам при уборке.
8. **Игнорирование запрещенных зон:** Если есть определенные зоны, которые робот-пылесос должен избегать при уборке, вы можете указать их в приложении. Робот будет обходить эти зоны и продолжать уборку в остальных областях.
9. **Возвращение в базовую станцию после уборки:** По окончании уборки или при необходимости зарядки, вы можете нажать на кнопку возвращения в базовую станцию в приложении. Робот-пылесос автоматически вернется в базовую станцию.