**<SE Studio>**

**<MOROCON>**

설계 산출물

|  |  |
| --- | --- |
| 문서버전 | 1.0 |
| 문서 ID | SEStudio-MOROCON-03-SDD |
| 최종 변경일 | 2015-11-00 |
| 문서 상태 | 릴리즈 |

**요 약**

이동형 로봇 제어 시스템(Mobile Robot Controller System)의 설계 산출물 기술

서브 시스템의 구성과 각 서브 시스템의 구조를 기술

주요 산출물

* Architecture Diagram
* Class Diagram
* Interaction Diagram
* State Chart Diagram

**[제•개정내역]**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 문서 이름 | <SE Studio><MOROCON> 설계 산출물 | | |
| 문서 ID | SEStudio-MOROCON-03-SRS | | |
| 버전 | | 변경일 | 설명 |
| 1 | 0 | 2015-11-00 | * 123 * 1 * 2 * 3 |

1. **개요**
2. 목적

본 문서는 이동형 로봇 제어 시스템 (Mobile Robot Controller System(MOROCON))의 설계 산출물을 기술한다.

* + - 전체 시스템이 어떤 서브 시스템으로 구성되어 있는지 Architecture Diagram을 통해 보여준다.
    - 서브 시스템이 어떤 클래스로 구성되어 있고 클래스들 간에 어떤 관계가 있는지를 Class Diagram을 통해 보여준다.
    - 객체 간에 발생하는 동적인 행위를 Interaction Diagram을 통해 보여준다.
    - 한 객체의 상태 변화를 State Chart Diagram을 통해 보여준다.

1. 참고 문헌

없음.

1. **ARCHITECTURE DIAGRAM**
2. **“ ”서브시스템 세부 설계**
3. **INTERACTION DIAGRAM**
4. **STATE CHART DIAGAM**