| Nom CU: Recevoir coordonnées issu du system de traitement | Référence : CU6.1 | Nom GENEVAISE |
| --- | --- | --- |
| Pré-condition(s)  *(Liste l'(es) état(s) dans le(s)quel(s) le système peut être avant que ce cas d'utilisation débute)* | *1. Le robot est sur sa phase connecter directement en filaire.*  *2. Le robot est en attente de réception des données*  *3. Le robot est allumé* | |
| Scénario nominal  *(Décrit le déroulement “normal”, sans accroc, du processus)* | *1. Le robot décrypte les données pour savoir où sont les différents points de pénétromètre*  *2. Le robot retourne ok pour confirmer la réception des données.* | |
| Post-condition(s)  *(Listez l'(es) état(s) dans le(s)quel(s) le système peut être quand le cas d'utilisation se termine)* | *1. Le robot fait le tour de la piste* | |

| Nom CU: Reçevoir données issu du capteur | Référence : CU6.2 | Nom GENEVAISE |
| --- | --- | --- |
| Pré-condition(s)  *(Liste l'(es) état(s) dans le(s)quel(s) le système peut être avant que ce cas d'utilisation débute)* | *1. Le capteur est en contact avec le seul déployer de moitié*  *2. Le robot est en mode pénétrométrie*  *3. Le robot est à l’emplacement de pénétromètrie* | |
| Scénario nominal  *(Décrit le déroulement “normal”, sans accroc, du processus)* | *1. Le robot effectue la mesure et la renvoie au system de traitement* | |
| Post-condition(s)  *(Listez l'(es) état(s) dans le(s)quel(s) le système peut être quand le cas d'utilisation se termine)* | *1. Le robot avance vers le prochain point de pénétromètrie ou retourne a la base* | |

| Nom CU: Transmission des données de géolocalisation | Référence : CU6.3 | Nom GENEVAISE |
| --- | --- | --- |
| Pré-condition(s)  *(Liste l'(es) état(s) dans le(s)quel(s) le système peut être avant que ce cas d'utilisation débute)* | *1. La commande moteur attend de recevoir les données de géolocalisation*  *2. Le delay pour atteindre le prochain point de coordonnées est atteint* | |
| Scénario nominal  *(Décrit le déroulement “normal”, sans accroc, du processus)* | *1. La géolocalisation est envoyée au system de commande moteur*  *2. La géolocalisation est envoyée au system de traitement* | |
| Post-condition(s)  *(Listez l'(es) état(s) dans le(s)quel(s) le système peut être quand le cas d'utilisation se termine)* | *1. Le robot se dirige vers son prochain point et m’est à jour le delay en fonction de la force appliqué au moteur* | |

| Nom CU: Transmission des données d’orientation | Référence : CU6.4 | Nom GENEVAISE |
| --- | --- | --- |
| Pré-condition(s)  *(Liste l'(es) état(s) dans le(s)quel(s) le système peut être avant que ce cas d'utilisation débute)* | *1. La commande moteur attend de recevoir les données d’orientation*  *2. Le delay pour atteindre le prochain point de coordonnées est atteint* | |
| Scénario nominal  *(Décrit le déroulement “normal”, sans accroc, du processus)* | *1. L’orientation est envoyée au system de commande moteur* | |
| Post-condition(s)  *(Listez l'(es) état(s) dans le(s)quel(s) le système peut être quand le cas d'utilisation se termine)* | *1. Le robot ajuste sa trajectoire*  *2. Le robot se dirige vers son prochain point* | |

| Nom CU: | Référence : CU6.5 | Nom GENEVAISE |
| --- | --- | --- |
| Pré-condition(s)  *(Liste l'(es) état(s) dans le(s)quel(s) le système peut être avant que ce cas d'utilisation débute)* |  | |
| Scénario nominal  *(Décrit le déroulement “normal”, sans accroc, du processus)* |  | |
| Post-condition(s)  *(Listez l'(es) état(s) dans le(s)quel(s) le système peut être quand le cas d'utilisation se termine)* |  | |