## Definición del Caso de Uso Calibración de Servos



Figura 13. Caso de Uso Calibración de Servos

|  |  |
| --- | --- |
| <Tf6-12.1> Calibración de Servos | |
| **Actor Principal** | Usuario |
| **Expertos e Involucrados** | Luis Espinosa |
| **Precondiciones** | El usuario debe estar autenticado en el sistema. |
| **Indicadores de Éxito** |  |
| **Principal Escenario de Éxito** | 1. El sistema despliega las secciones disponibles de la máquina. 2. El usuario selecciona una sección o máquina. 3. El usuario selecciona el Mecanismo (Servo). 4. El sistema muestra al usuario los siguientes datos:    * Posición Actual del Servo.    * Posición Cero Grabada.    * Valor de Ajuste Fino.    * Tipo de Ajuste.    * Botón de Joggeo. |
| **Flujos Alternativos** | Usuario presiona el botón Editar. Se ejecuta el Caso de Uso <Tf6-12.2> |
| **Requerimientos Especiales** | Gráfico: Agregar la animación de los mecanismos. Se requiere simular el movimiento al momento de la calibración del servo correspondiente. |
| **Requerimientos Tecnológicos** | S.I |
| **Frecuencia de Ocurrencia** | Alta |
| **Issues abiertos** | S.I |
| **Información Adicional** | Mecanismo (Servo):   * Bombillo. (\*\*\*) * Obturador. (\*\*\*) * Embudo. * Invertir. * Molde. (\*\*\*) * Cabeza de Soplo. (\*\*\*) * Sacadora. (\*\*\*\*)   Tipo de Ajuste:  Fino/Continuo.  Pendiente validar con el especialista los valores que participan en la calibración de cada mecanismo y su resolución (Grados, Pulsos del Resolver, etc.)  Se debe validar con el especialista si los valores modificables desencadenan un flujo/comportamiento particular en el resto de los parámetros.  Se debe validar si la calibración de los servos se puede realizar con sección en movimiento.(ajuste fino). |

|  |  |
| --- | --- |
| <Tf6-12.2> Editar | |
| **Actor Principal** | Usuario |
| **Expertos e Involucrados** | Luis Espinosa |
| **Precondiciones** | El usuario debe haber ejecutado el Caso de Uso <Tf6-12.1> |
| **Indicadores de Éxito** |  |
| **Principal Escenario de Éxito** | 1. El sistema muestra al usuario los siguientes datos:    * Posición Actual del Servo.(\*)    * Posición Cero Grabada. (\*)    * Valor de Ajuste Fino. (\*\*)    * Tipo de Ajuste.(\*\*)    * Botón de Joggeo.(\*\*\*) 2. El sistema valida los datos. 3. El usuario presiona el botón transmitir. Se ejecuta el Caso de Uso <Tf6-12.4> |
| **Flujos Alternativos** | El usuario presiona el botón Cancelar. Se ejecuta el Caso de Uso <Tf6-12.3> |
| **Requerimientos Especiales** | El botón de Joggeo debe ser estándar para todos los mecanismos. Utilizar diseño de objetos de iconics. |
| **Requerimientos Tecnológicos** | S.I |
| **Frecuencia de Ocurrencia** | Media |
| **Issues abiertos** | S.I |
| **Información Adicional** | (\*) Solo lectura.  (\*\*) Combo con valores predefinidos.  (\*\*\*) Animación con iconics. |

|  |  |
| --- | --- |
| <Tf6-12.3> Cancelar | |
| **Actor Principal** | Usuario |
| **Expertos e Involucrados** | Luis Espinosa |
| **Precondiciones** | Haber ejecutado el Caso de Uso <Tf6-12.1> |
| **Indicadores de Éxito** | El sistema revierte los cambios que se hayan realizado. |
| **Principal Escenario de Éxito** | 1. El sistema muestra mensaje de confirmación al usuario. 2. El usuario confirma la acción 3. El sistema revierte los cambios realizados. |
| **Flujos Alternativos** |  |
| **Requerimientos Especiales** | S.I |
| **Requerimientos Tecnológicos** | El sistema debe marcar o sombrear los valores que hayan sido modificados. |
| **Frecuencia de Ocurrencia** | Alta |
| **Issues abiertos** | S.I |
| **Información Adicional** | S.I |

|  |  |
| --- | --- |
| <Tf6-12.4> Transmitir | |
| **Actor Principal** | Usuario |
| **Expertos e Involucrados** | Luis Espinosa |
| **Precondiciones** | Haber ejecutado el Caso de Uso <Tf6-12.1> |
| **Indicadores de Éxito** | El sistema envía los datos al PLC. |
| **Principal Escenario de Éxito** | 1. El usuario presiona el botón Transmitir. 2. El sistema muestra un mensaje para saber a qué secciones va a transmitir la información, puede ser a 1, varias secciones o toda la máquina. 3. El usuario selecciona la opción y confirma la acción. 4. Se actualizan los datos en el sistema. 5. El sistema notifica al usuario que la acción ha sido ejecutada con éxito. |
| **Flujos Alternativos** | 1. El usuario no confirma la acción. Se ejecuta el caso de uso <Tf6-12.3> 2. El sistema mantiene los cambios que se hayan realizado. |
| **Requerimientos Especiales** | S.I |
| **Requerimientos Tecnológicos** | El sistema debe validar que existe comunicación con el PLC. |
| **Frecuencia de Ocurrencia** | Media |
| **Issues abiertos** | S.I |
| **Información Adicional** | S.I |

|  |  |
| --- | --- |
| <Tf6-12.5> Referencias de Servos | |
| **Actor Principal** | Usuario |
| **Expertos e Involucrados** | Luis Espinosa |
| **Precondiciones** | Estar autenticado en el sistema. |
| **Indicadores de Éxito** | El sistema muestra las señales enviadas por el PLC. |
| **Principal Escenario de Éxito** | 1. El sistema despliega las secciones disponibles de la máquina. 2. El usuario selecciona una sección o máquina. 3. El usuario selecciona el Mecanismo (Servo). 4. El sistema muestra al usuario los siguientes datos:    * Pendiente validar señales a mostrar. 5. El sistema muestra el botón de reset del Drive. |
| **Flujos Alternativos** | 1. El usuario presiona el botón de Reset. 2. El sistema carga nuevamente las señales del servo y actualiza los datos visualizados. |
| **Requerimientos Especiales** | Posibilidad de hacer un Reset del Drive desde el sistema mediante el uso de un botón que ejecute la acción |
| **Requerimientos Tecnológicos** | El sistema debe validar que existe comunicación con el Drive. |
| **Frecuencia de Ocurrencia** | Media |
| **Issues abiertos** | S.I |
| **Información Adicional** | Pendiente validar con el especialista los parámetros que participan en la referencia de cada mecanismo. |