|  |  |
| --- | --- |
| **UC-000** | |
| Name | Ein WS wird über die FB befördert |
| Autor | Kessener |
| Priorität | Critical |
| Auslöser | Ein WS wird auf FB1 gelegt |
| Akteure | Die gesamte Anlage, Nutzer |
| Vorbedingungen | * Das WS hat eine Bohrung auf der Oberseite * Die Rutsche von FB2 ist nicht voll |
| Ergebnis | Das WS erreicht das Ende von FB2 und kann abgeholt werden |
| Haupszenario | 1. Ein WS wird vom Nutzer auf FB1 gelegt 2. FB1 befördert das WS durch die Weiche zum FB2    1. In der Höhenmeßung wird das FB langsamer 3. FB2 befördert das WS zu seinem Ende    1. In der Höhenmeßung wird das FB langsamer 4. Auf der Konsole werden ID, Typ und Höhenmeßwerte des WS auf der Konsole ausgegeben 5. Das WS wird vom Nutzer entfernt |
| Alternativszenarien | 1. 1. Das WS entspricht nicht der gewünschten Reihung und \_\_wird durch die Rutsche von FB2 aussortiert 2. 2. Das WS hat sich überschlagen und wird durch die Rutsche \_\_von FB2 aussortiert |
| Ausnahmeszenarien | - |

|  |  |
| --- | --- |
| **UC-001** | |
| Name | BCWS wird sortiert |
| Autor | Kessener |
| Priorität | Standard |
| Auslöser | Ein BCWS wird auf FB1 gelegt |
| Akteure | Die gesamte Anlage, Nutzer |
| Vorbedingungen | * Beide Rutschen sind nicht voll |
| Ergebnis | Das BCWS wird identifiziert und korrekt plaziert |
| Haupszenario | 1. Das BCWS wird vom Nutzer auf FB1 gelegt 2. FB1 befördert das WS zur Höhenmessanlage    1. In der Höhenmessung wird das FB langsamer 3. Das System identifiziert das WS als BCWS und gibt Zeitstempel, ID, Binärcode und Höhenmesswert des WS auf der Konsole aus 4. Der Binärcode des WS ist nicht 1 oder 4 5. Das WS wird zu FB2 transportiert 6. FB2 befördert das WS zur Höhenmessanlage    1. In der Höhenmessung wird das FB langsamer 7. Das System identifiziert das WS als BCWS und gibt Zeitstempel, ID, Binärcode unf Höhenmesswert des WS auf der Konsole aus 8. Der Binärcode des WS ist nicht 2 oder 7 9. Das WS wird zum Ende von FB2 transportiert und auf der Konsole werden ID, Typ und Höhenmesswerte ausgegeben 10. Das WS wird vom Nutzer entfernt |
| Alternativszenarien | 1. ---    1. Der Binärcode des WS ist 1 oder 4    2. Das WS wird durch die Rutsche von FB1 aussortiert 2. 1. Das WS hat sich überschlagen und wird durch die Rutsch \_\_von FB2 aussortiert 3. ---    1. Der Binärcode des WS ist 2 oder 7    2. Das WS wird durch die Rutsche von FB2 aussortiert |
| Ausnahmeszenarien | - |

|  |  |
| --- | --- |
| **UC-002** | |
| Name | FBM wechselt in den Betriebszustand |
| Autor | Brak |
| Priorität | Hoch |
| Auslöser | Start-Taste kurz gedrückt |
| Akteure | FBM, Nutzer |
| Vorbedingungen | * FBM befindet sich im Ruhezustand |
| Ergebnis | FBM befindet sich im Betriebszustand |
| Haupszenario | 1. Nutzer drückt den Start Knopf einmal kurz 2. Das FBM wechselt in den Betriebszustand 3. Licht des FBM leuchtet grün 4. Sensoren senden Messwerte |
| Alternativszenarien | - |
| Ausnahmeszenarien | - |

|  |  |
| --- | --- |
| **UC-003** | |
| Name | FBM führt kalibrierung und selbsttests durch |
| Autor | Brak |
| Priorität | Standart |
| Auslöser | Start-Taste wird 3s lang gedrückt |
| Akteure | FBM, Nutzer |
| Vorbedingungen | * FBM befindet sich im Ruhezustand |
| Ergebnis | FBM hat selbsttests durchgeführt und die Sensoren neu kalibriert |
| Haupszenario | 1. Nutzer drückt die Start-Taste 3s lang 2. Das FBM wechselt in den Service-Mode 3. Licht des FBM blinkt grün 4. FBM führt selbsttests und kalibrierung durch 5. FBM wechselt in Ruhezustand 6. Grünes Licht des FBM wird ausgeschaltet |
| Alternativszenarien | - |
| Ausnahmeszenarien | - |

|  |  |
| --- | --- |
| **UC-004** | |
| Name | FBM wechselt in den Ruhezustand |
| Autor | Brak |
| Priorität | Hoch |
| Auslöser | Stop-Taste wird betätigt |
| Akteure | FBM, Nutzer |
| Vorbedingungen | * FB befindet sich im Betriebszustand * Es liegen keine fehler oder Warnungen vor |
| Ergebnis | FBM befindet sich im Ruhezustand |
| Haupszenario | 1. Nutzer drückt die Stop-Taste 2. Das FB wechselt in den Ruhezustand 3. Licht des FB wird ausgeschaltet 4. FB des FBMs steht still 5. Sensoren senden keine Messwerte |
| Alternativszenarien | - |
| Ausnahmeszenarien | - |

|  |  |
| --- | --- |
| **UC-005** | |
| Name | E-Stopp des FB wird betätigt |
| Autor | Brak |
| Priorität | Critical |
| Auslöser | E-Stop-Taste wird gedrückt |
| Akteure | Die gesamte Anlage, Nutzer |
| Vorbedingungen | * Mind. ein FBM der gesamten Anlage befindet sich im Betriebszustand |
| Ergebnis | Die gesamte Anlage ist abgeschaltet |
| Haupszenario | 1. Nutzer drückt die E-Stop-Taste 2. Alle FBMe der Anlage werden abgeschaltet 3. Lichter aller FBMe in der Anlage schalten auf rot 4. Zustand aller FBMe wird gesichert 5. FB aller FBMe stehen still 6. Sensoren senden keine Messwerte |
| Alternativszenarien | 1. a. Nutzer zieht die E-Stopp-Taste wieder heraus |
| Ausnahmeszenarien | - |