*Especificación Casos de Uso Aplicación Android*

Versión 1.0

Solicitante:

*Paulo Coronado*

*Docente Informática*

*Especialización Ingeniería de Software*

*Universidad Distrital Francisco José de Caldas*

**Control de Versiones**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Fecha** | **Versión** | **Descripción** | **Responsable** |
| 2014-11-26 | 1.0 | Creación del Documento | Grupo requerimientos |
|  |  |  |  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Elaborado por: | Revisado por: | Aprobado por: |
| *Erika Alvarez, Elizabeth Ruíz y Andrea López*  *Grupo de Requerimientos* | *Ing. Paulo Coronado*  *Docente Informática*  *I- Universidad Distrital*  *Francisco José de Caldas* | *Ing. Paulo Coronado*  *Docente Informática*  *I- Universidad Distrital*  *Francisco José de Caldas* |

Contenido

**1.** **ACTORES DEL SISTEMA**

**1.1 DIAGRAMA DE ACTORES**

**1.2 DESCRIPCIÓN DE ACTORES DEL SISTEMA**

**2.** **CASOS DE USO**

**2.1** **DIAGRAMAS CASOS DE USO**

**2.2 DIAGRAMA DE SISTEMA CASOS DE USO**

**3.** **ESPECIFICACIÓN CASOS DE USO**

**3.1** **NOMBRE DEL CASO DE USO No. 001**

**3.1.1** **CASOS DE USO ASOCIADOS**

**3.1.2** **PRECONDICIONES**

**3.1.3** **POS CONDICIONES**

**3.1.4** **FLUJO DE EVENTOS**

**3.1.5** **EXCEPCIONES**

**3.1.6** **REQUERIMIENTOS ESPECIALES**

**3.1.7** **CRITERIOS DE ACEPTACION**

1. ACTORES DEL SISTEMA

1.1 DIAGRAMA DE ACTORES

|  |
| --- |
| Diagrama de Actores del sistema |
| C:\Documents and Settings\Administrator\Desktop\Image2.EMF |

1.2 DESCRIPCIÓN DE ACTORES DEL SISTEMA

|  |  |
| --- | --- |
| C:\Documents and Settings\Administrator\Desktop\Image2.EMF | **Usuario Android:** Usuario que cuenta con acceso a la aplicación para iniciar las peticiones de movimiento del brazo robot. |

1. CASOS DE USO

* 1. DIAGRAMAS CASOS DE USO

A continuación se describen cada uno de los casos de uso identificados y definidos para la solución

|  |  |
| --- | --- |
|  | Este caso de uso permite enviar la petición para subir el brazo del robot, de tal forma que se pueda visualizar en la pantalla del dispositivo móvil el movimiento hacia arriba del brazo. |

|  |  |
| --- | --- |
| C:\Documents and Settings\Administrator\Desktop\Image2.EMF | Este caso de uso permite enviar la petición para bajar el brazo del robot, de tal forma que se pueda visualizar en la pantalla del dispositivo móvil el movimiento hacia abajo del brazo. |

|  |  |
| --- | --- |
| C:\Documents and Settings\Administrator\Desktop\Image2.EMF | Este caso de uso permite enviar la petición de abrir la pinza del brazo del robot, de tal forma que se pueda visualizar en la pantalla del dispositivo móvil el movimiento de apertura de la pinza. |

|  |  |
| --- | --- |
| C:\Documents and Settings\Administrator\Desktop\Image2.EMF | Este caso de uso permite enviar la petición para cerrar la pinza del brazo del robot, de tal forma que se pueda visualizar en la pantalla del dispositivo móvil este movimiento. |

2.2 DIAGRAMA DE SISTEMA CASOS DE USO

|  |
| --- |
| C:\Documents and Settings\Administrator\Desktop\Image2.EMF |

3 ESPECIFICACIÓN CASOS DE USO

3.1 CU001-Subir Brazo

Este caso de uso permite enviar la petición para subir el brazo del robot, de tal forma que se pueda visualizar en la pantalla del dispositivo móvil el movimiento hacia arriba del brazo.

3.1.1 CASOS DE USO ASOCIADOS

No se identifican casos de uso asociados.

3.1.2 PRECONDICIONES

* Se debe contar con la aplicación instalada en el dispositivo móvil.

3.1.3 POS CONDICIONES

Se visualiza en la pantalla del dispositivo móvil la imágen del brazo del robot con el desplazamiento hacia arriba.

3.1.4 FLUJO DE EVENTOS

Flujo Básico: Subir brazo

| **PASO** | **ACTOR/SISTEMA** | **ACCION** |
| --- | --- | --- |
| 1 | Usuario Android | El usuario da un toque sobre el ícono de la aplicación para ingresar. |
| 2 | Sistema | El sistema permite visualizar la interfaz de la aplicación en la pantalla del dispositivo móvil |
| 3 | Usuario Android | El usuario da un toque sobre el botón Subir |
| 4 | Sistema | El sistema ejecuta el movimiento hacia arriba permitiendo su visualización en la pantalla del dispositivo móvil |
| 5 | Sistema | El sistema inhabilita el botón Subir. |
| 6 |  | Fin del caso de uso |

3.1.5 EXCEPCIONES

No se identifican flujos de excepción.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Nombre Flujo al que se aplica la excepción |  |  |
| **Paso** | **Excepción** | **Sistema** |
|  |  |  |
|  |  |  |

3.1.6 REQUERIMIENTOS ESPECIALES

No se identifican requerimientos especiales

|  |
| --- |
| Condiciones especiales |
|  |

|  |
| --- |
| Reglas del Sistema |
|  |

3.1.7 CRITERIOS DE ACEPTACIÓN

* Se debe visualizar en la pantalla del dispositivo móvil el brazo en la posición de arriba.

3.2 CU002-Bajar Brazo

Este caso de uso permite enviar la petición para bajar el brazo del robot, de tal forma que se pueda visualizar en la pantalla del dispositivo móvil el movimiento hacia abajo del brazo.

3.2.1 CASOS DE USO ASOCIADOS

No se identifican casos de uso asociados.

3.2.2 PRECONDICIONES

* Se debe contar con la aplicación instalada en el dispositivo móvil.

3.2.3 POS CONDICIONES

Se visualiza en la pantalla del dispositivo móvil la imágen del brazo del robot con el desplazamiento hacia abajo.

3.2.4 FLUJO DE EVENTOS

Flujo Básico: Bajar brazo

| **PASO** | **ACTOR/SISTEMA** | **ACCION** |
| --- | --- | --- |
| 1 | Usuario Android | El usuario da un toque sobre el ícono de la aplicación para ingresar. |
| 2 | Sistema | El sistema permite visualizar la interfaz de la aplicación en la pantalla del dispositivo móvil |
| 3 | Usuario Android | El usuario da un toque sobre el botón Bajar |
| 4 | Sistema | El sistema ejecuta el movimiento hacia abajo permitiendo su visualización en la pantalla del dispositivo móvil |
| 5 | Sistema | El sistema inhabilita el botón Bajar y hablita los botones Abrir, Cerrar y Subir |
| 6 |  | Fin del caso de uso |

3.1.5 EXCEPCIONES

No se identifican flujos de excepción.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Nombre Flujo al que se aplica la excepción |  |  |
| **Paso** | **Excepción** | **Sistema** |
|  |  |  |
|  |  |  |

3.2.6 REQUERIMIENTOS ESPECIALES

No se identifican requerimientos especiales

|  |
| --- |
| Condiciones especiales |
|  |

|  |
| --- |
| Reglas del Sistema |
|  |

3.2.7 CRITERIOS DE ACEPTACIÓN

* Se debe visualizar en la pantalla del dispositivo móvil el brazo en la posición de abajo.

3.3 CU003-Abrir Pinza

Este caso de uso permite enviar la petición de abrir la pinza del brazo del robot, de tal forma que se pueda visualizar en la pantalla del dispositivo móvil el movimiento de apertura de la pinza.

3.3.1 CASOS DE USO ASOCIADOS

No se identifican casos de uso asociados.

3.3.2 PRECONDICIONES

* Se debe contar con la aplicación instalada en el dispositivo móvil.

3.3.3 POS CONDICIONES

Se visualiza en la pantalla del dispositivo móvil la imágen del brazo del robot con la pinza abierta.

3.3.4 FLUJO DE EVENTOS

Flujo Básico: Abrir pinza

| **PASO** | **ACTOR/SISTEMA** | **ACCION** |
| --- | --- | --- |
| 1 | Usuario Android | El usuario da un toque sobre el ícono de la aplicación para ingresar. |
| 2 | Sistema | El sistema permite visualizar la interfaz de la aplicación en la pantalla del dispositivo móvil |
| 3 | Usuario Android | El usuario da un toque sobre el botón Abrir |
| 4 | Sistema | El sistema ejecuta el movimiento de apertura de la pinza permitiendo su visualización en la pantalla del dispositivo móvil |
| 5 | Sistema | El sistema inhabilita el botón Abrir |
| 6 |  | Fin del caso de uso |

3.3.5 EXCEPCIONES

No se identifican flujos de excepción.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Nombre Flujo al que se aplica la excepción |  |  |
| **Paso** | **Excepción** | **Sistema** |
|  |  |  |
|  |  |  |

3.3.6 REQUERIMIENTOS ESPECIALES

No se identifican requerimientos especiales

|  |
| --- |
| Condiciones especiales |
|  |

|  |
| --- |
| Reglas del Sistema |
|  |

3.3.7 CRITERIOS DE ACEPTACIÓN

* Se debe visualizar en la pantalla del dispositivo móvil el brazo del robot con su pinza abierta.

3.4 CU004-Cerrar Pinza

Este caso de uso permite enviar la petición para cerrar la pinza del brazo del robot, de tal forma que se pueda visualizar en la pantalla del dispositivo móvil este movimiento.

3.4.1 CASOS DE USO ASOCIADOS

No se identifican casos de uso asociados.

3.4.2 PRECONDICIONES

* Se debe contar con la aplicación instalada en el dispositivo móvil.

3.4.3 POS CONDICIONES

Se visualiza en la pantalla del dispositivo móvil la imágen del brazo del robot con la pinza cerrada.

3.4.4 FLUJO DE EVENTOS

Flujo Básico: Cerrar pinza

| **PASO** | **ACTOR/SISTEMA** | **ACCION** |
| --- | --- | --- |
| 1 | Usuario Android | El usuario da un toque sobre el ícono de la aplicación para ingresar. |
| 2 | Sistema | El sistema permite visualizar la interfaz de la aplicación en la pantalla del dispositivo móvil |
| 3 | Usuario Android | El usuario da un toque sobre el botón Cerrar |
| 4 | Sistema | El sistema ejecuta el movimiento de cierre de la pinza permitiendo su visualización en la pantalla del dispositivo móvil |
| 5 | Sistema | El sistema inhabilita el botón Cerrar |
| 6 |  | Fin del caso de uso |

3.4.5 EXCEPCIONES

No se identifican flujos de excepción.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Nombre Flujo al que se aplica la excepción |  |  |
| **Paso** | **Excepción** | **Sistema** |
|  |  |  |
|  |  |  |

3.4.6 REQUERIMIENTOS ESPECIALES

No se identifican requerimientos especiales

|  |
| --- |
| Condiciones especiales |
|  |

|  |
| --- |
| Reglas del Sistema |
|  |

3.4.7 CRITERIOS DE ACEPTACIÓN

* Se debe visualizar en la pantalla del dispositivo móvil el brazo del robot con su pinza cerrada.