

«functionalRequirement»
Wegpunkte anfahren

id="REQ1.1"
text="Der Roboter soll ihm aus der Ferne übermittelte
Wegpunkte anfahren können und dabei auch
dynamisch auf das Gelände reagieren können."

derived

«functionalRequirement» Erkennung von Funktionsbereitschaft
«functionalRequirement» Ausweichen von Hindernissen
«functionalRequirement» Mobilität

«functionalRequirement»
Kommunikation

id="REQ1.4"
text="Der Roboter soll Befehle entgegen nehmen können."

«functionalRequirement»
Bestätigung der übermittelten Befehle

id="REQ1.2"
text="Der Roboter soll die vom Operator
erteilten Befehle bestätigen
und den Vollzug melden"

«functionalRequirement»
Position des Roboters

id="REQ1.3"
text="Der Roboter soll seine Position
an den Operator melden."

