

Projekt: Samochód autonomiczny

Metoda obiektowa

Grupa 2.1, 1K211

Kotarba Piotr

Dziwisz Paweł

Dębosz Tomasz

Trojak Łukasz

Ihor-Severyn Dolhopolov

Dziwisz Paweł

Diagram przypadków użycia:

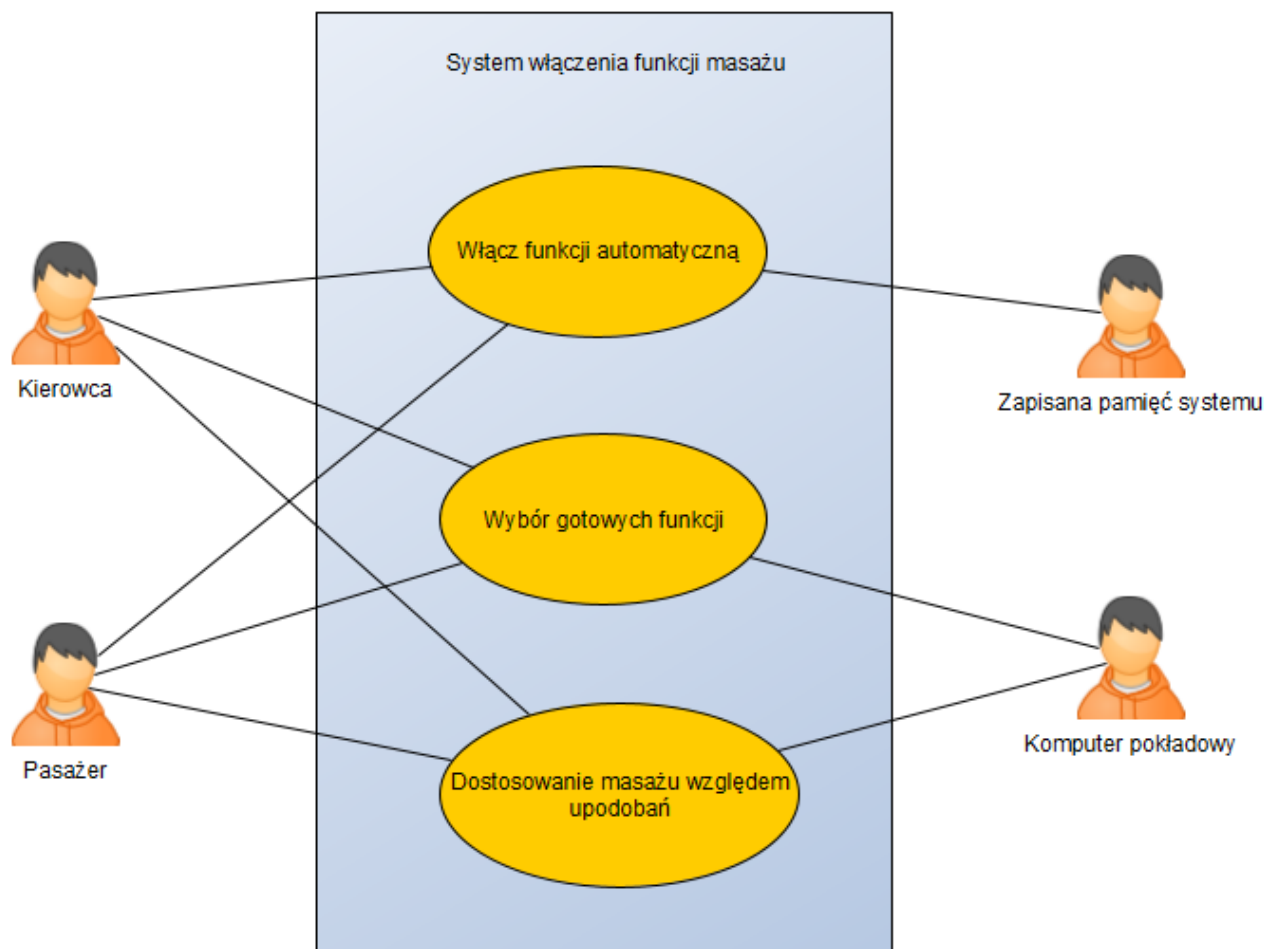


Diagram czynności(dodatkowo) Dla odpowiedniego doboru funkcji masażu

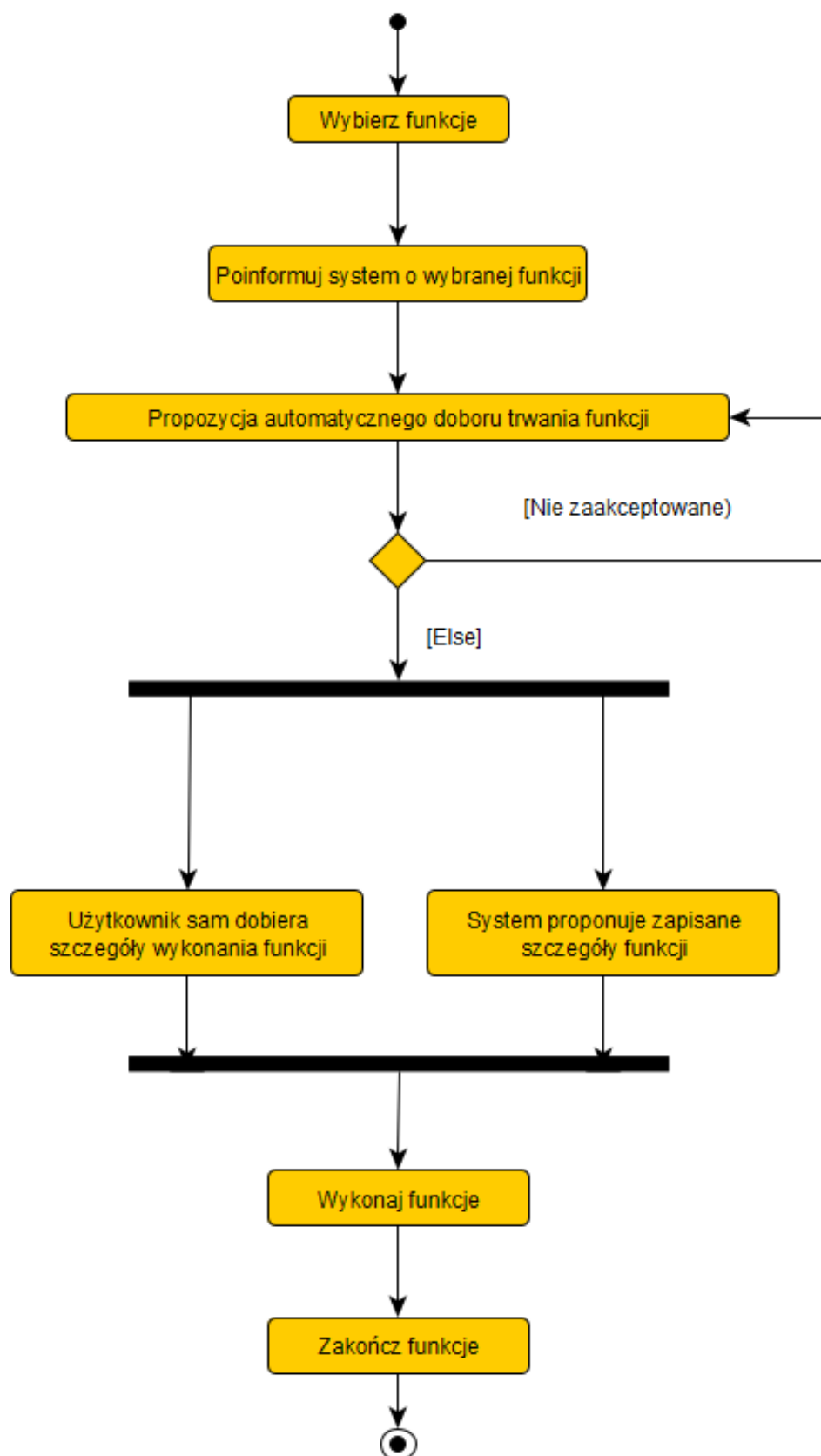


Diagram Kooperacji: Dla systemu wyboru funkcji masażu

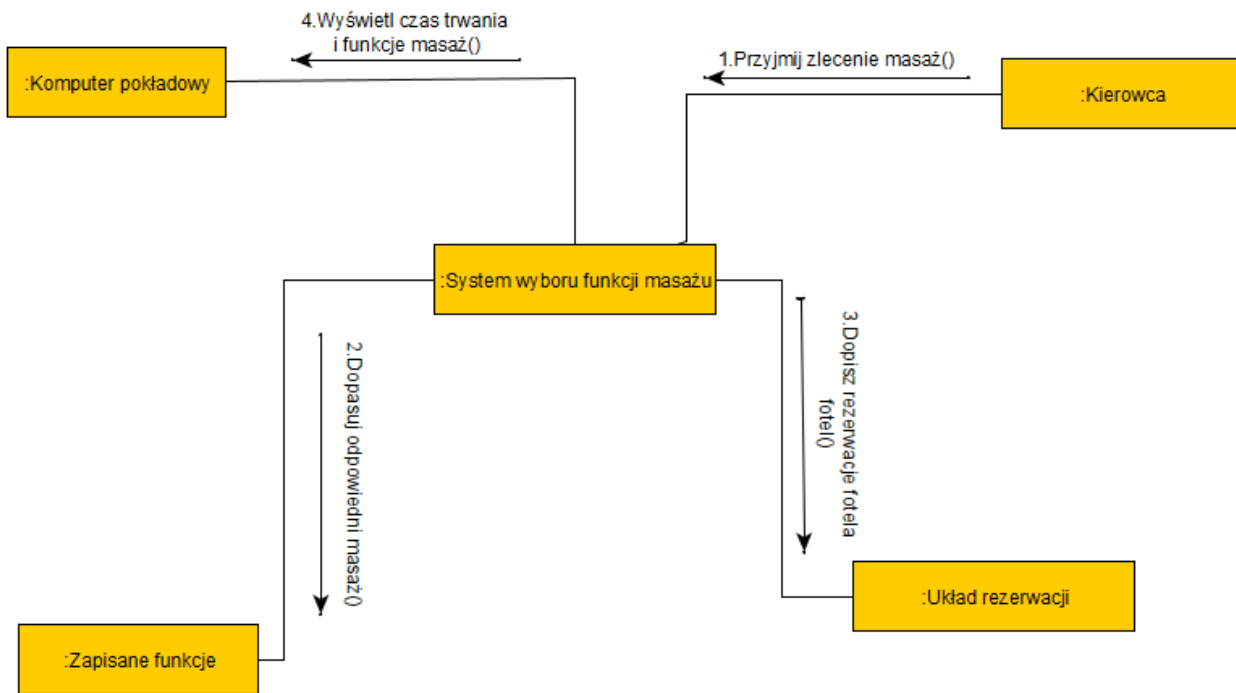


Diagram Klas dla systemu, na podstawie którego wybierana jest funkcja przypisanych do kierowcy albo funkcji producenta

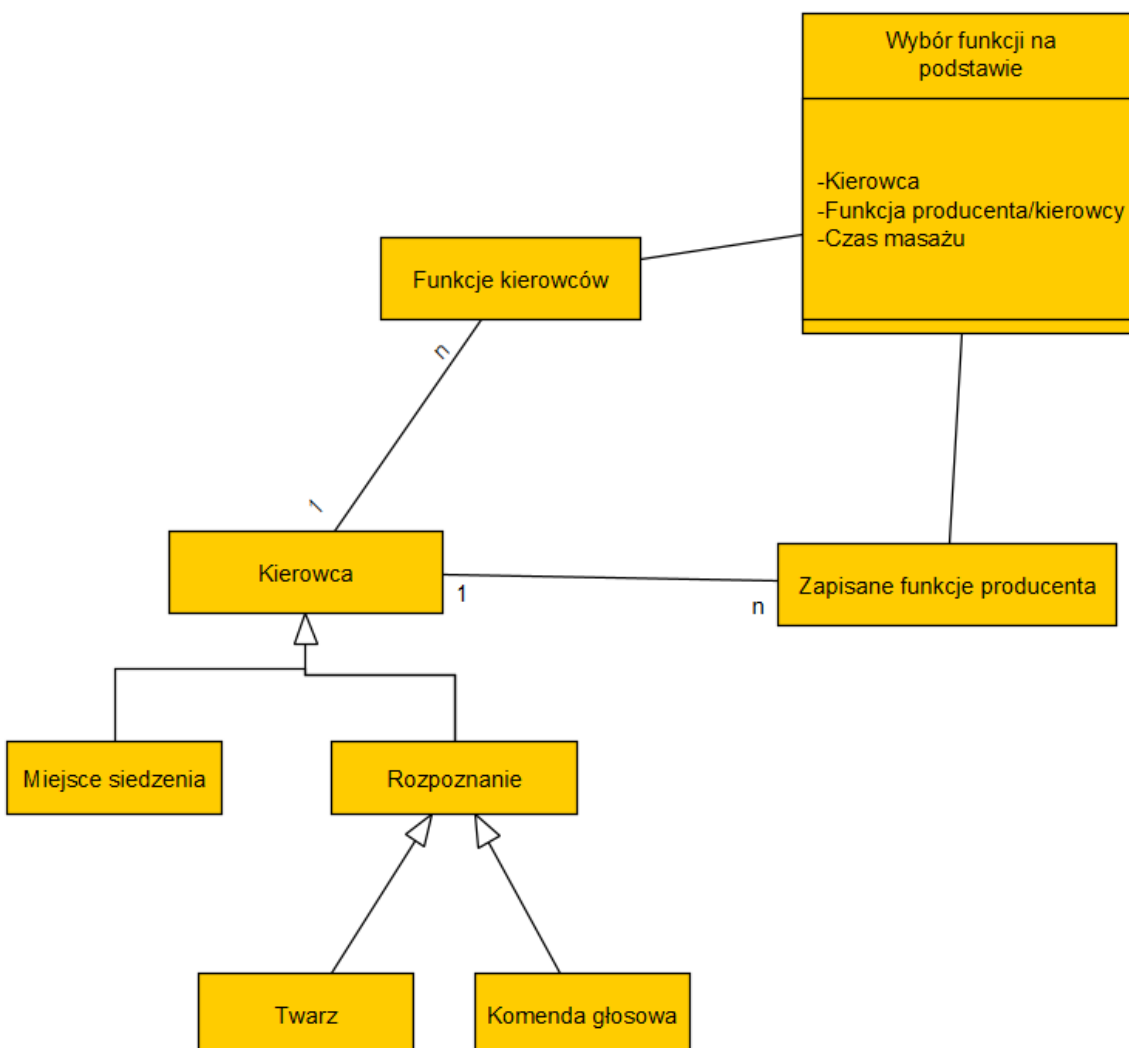


Diagram przypadków użycia:

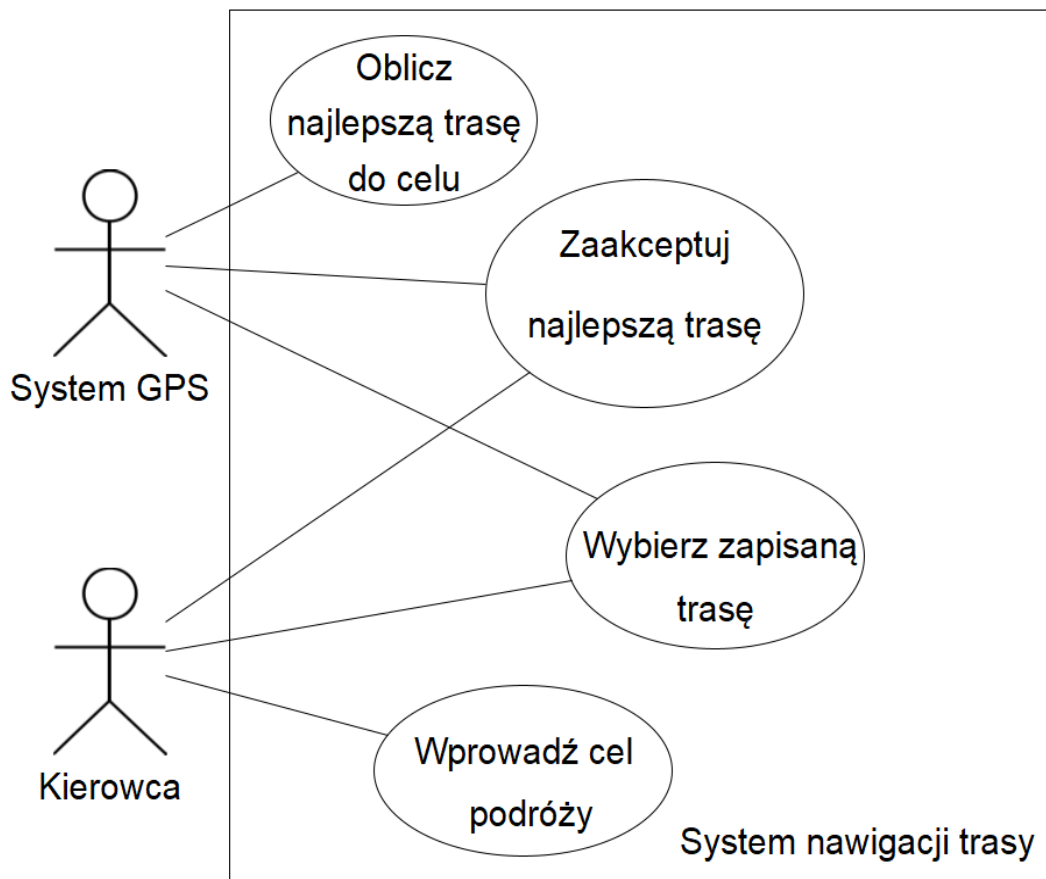


Diagram kooperacji dla systemu wyznaczającego trasę do celu dla nawigacji:

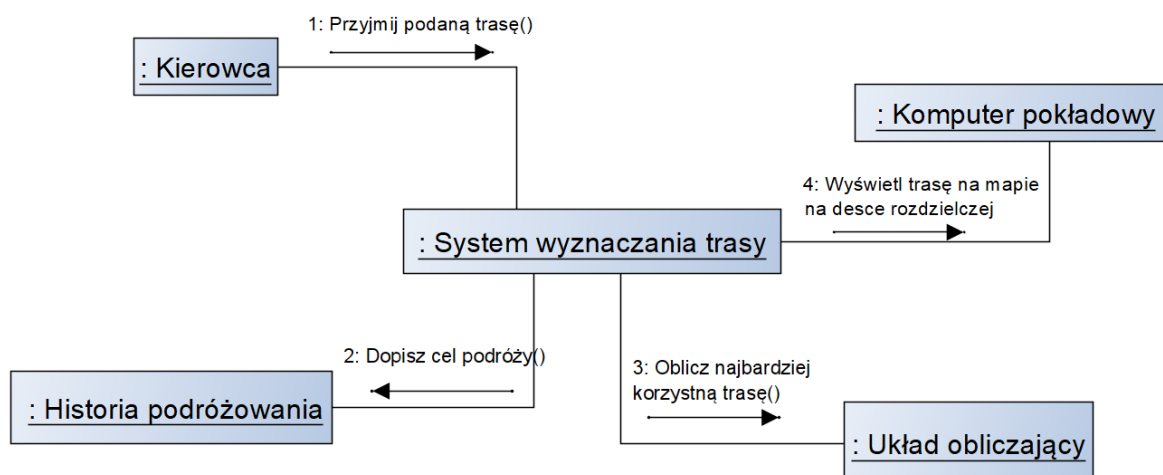


Diagram klas dla systemu zapisującego historię podróżowania wraz z informacjami kierowców:

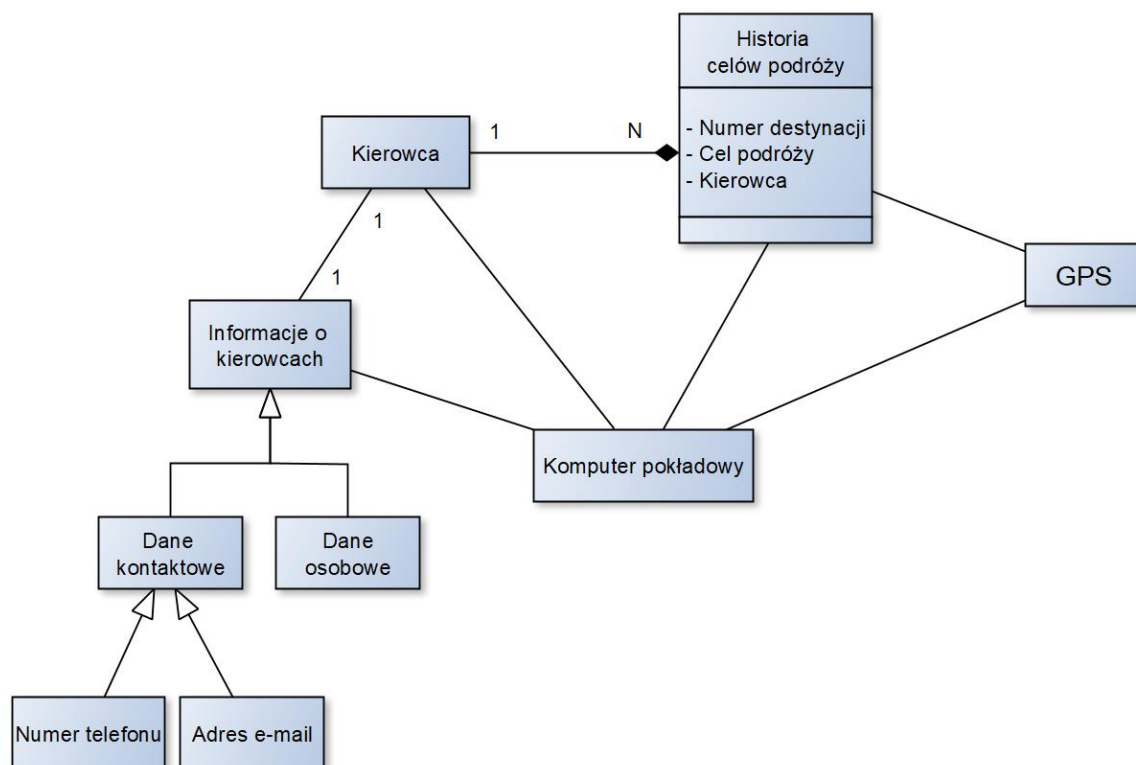


Diagram przypadków użycia:

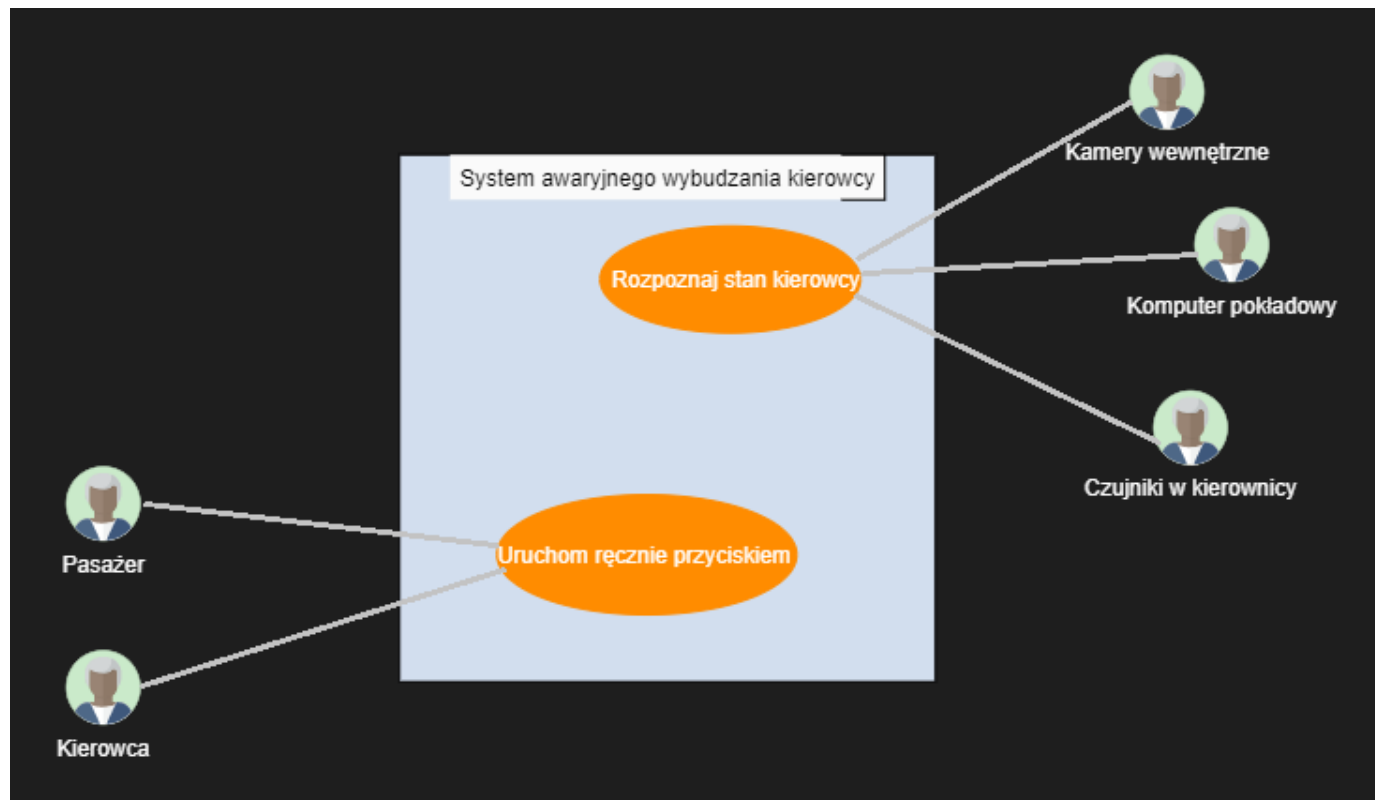


Diagram kooperacji: dla systemu autonomicznej zmiany pasa ruchu

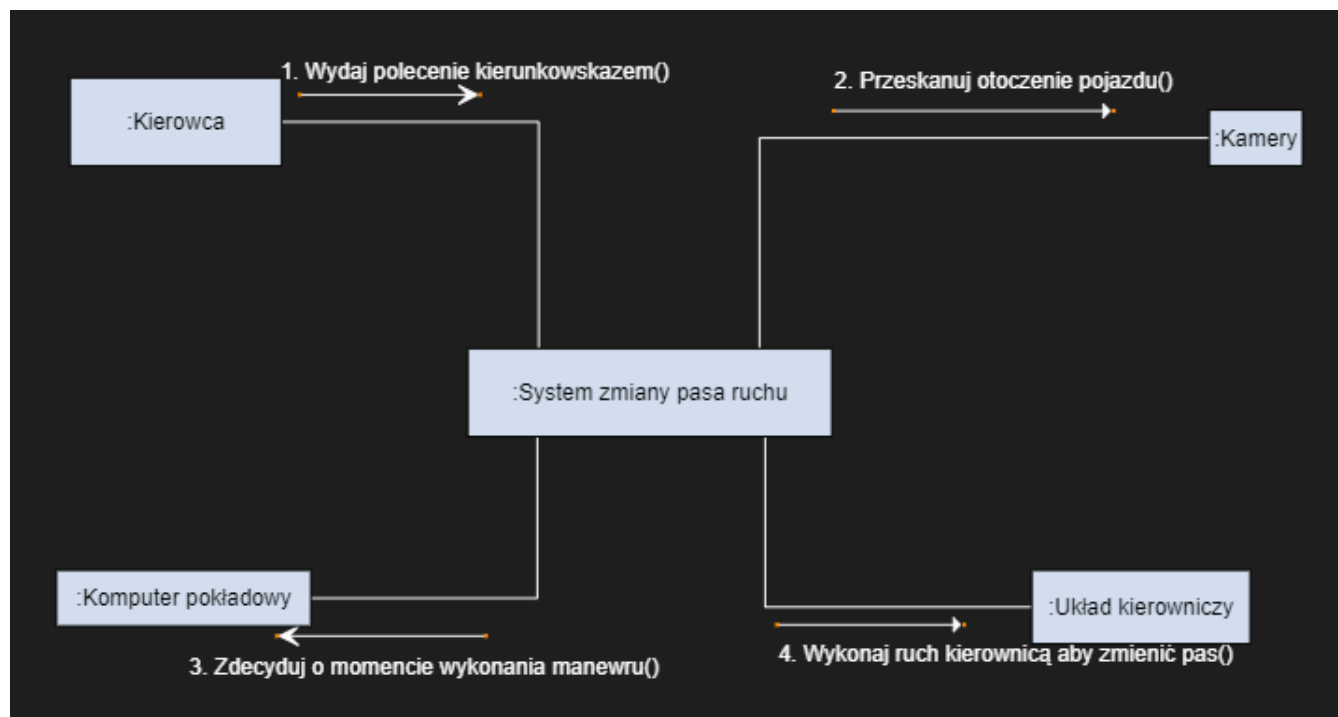


Diagram klas: dla systemu zapisującego rozpoznane zagrożenia w celu samodoskonalenia

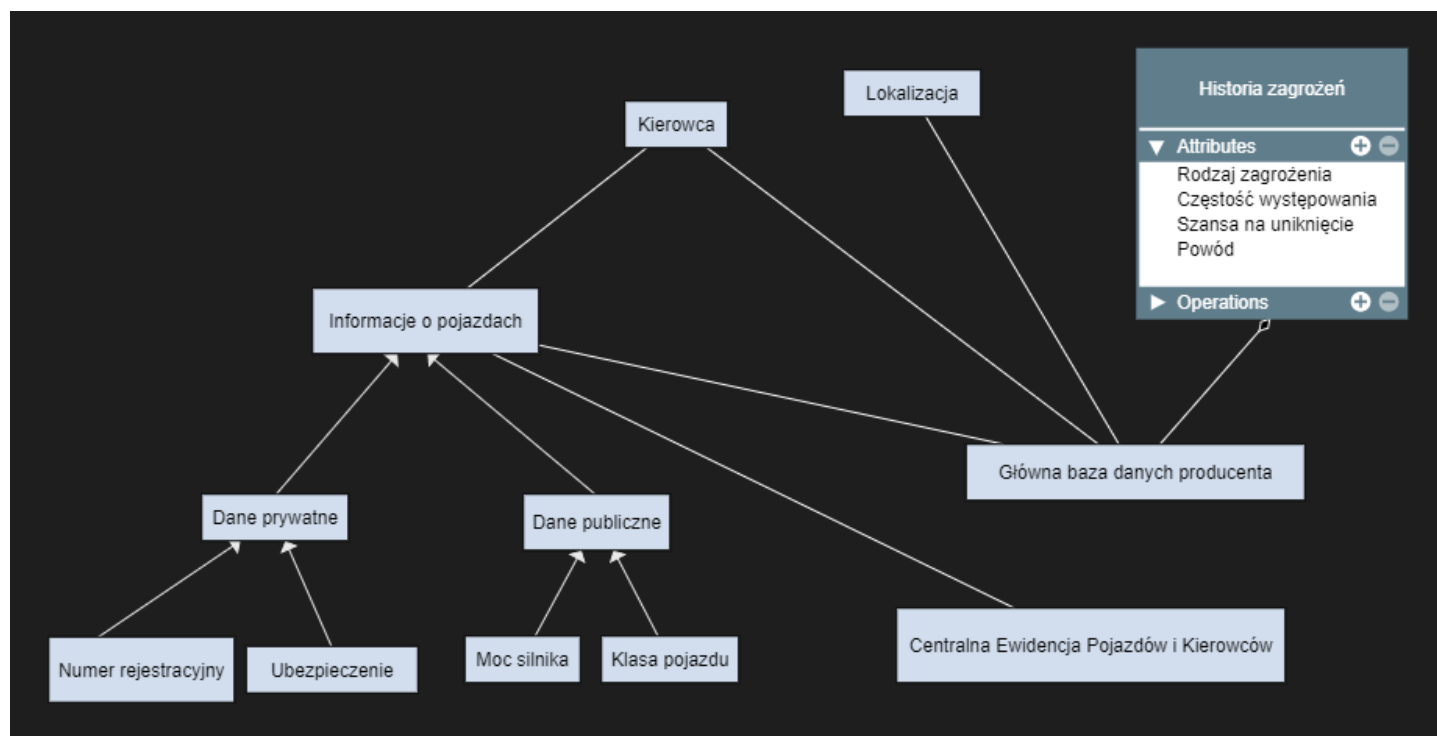


Diagram przypadków użycia:

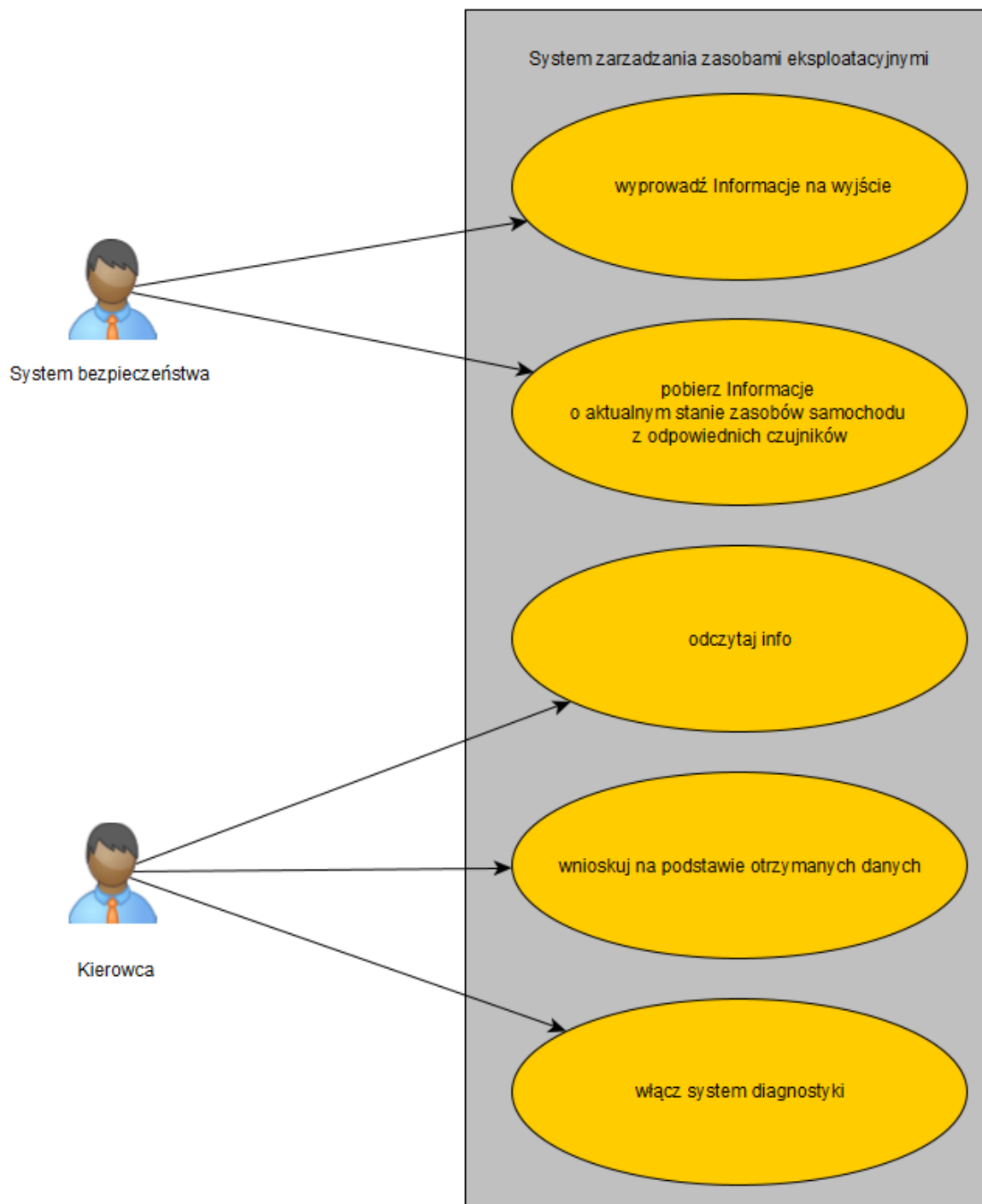


Diagram kooperacji: dla Systemu diagnostyki samochodu

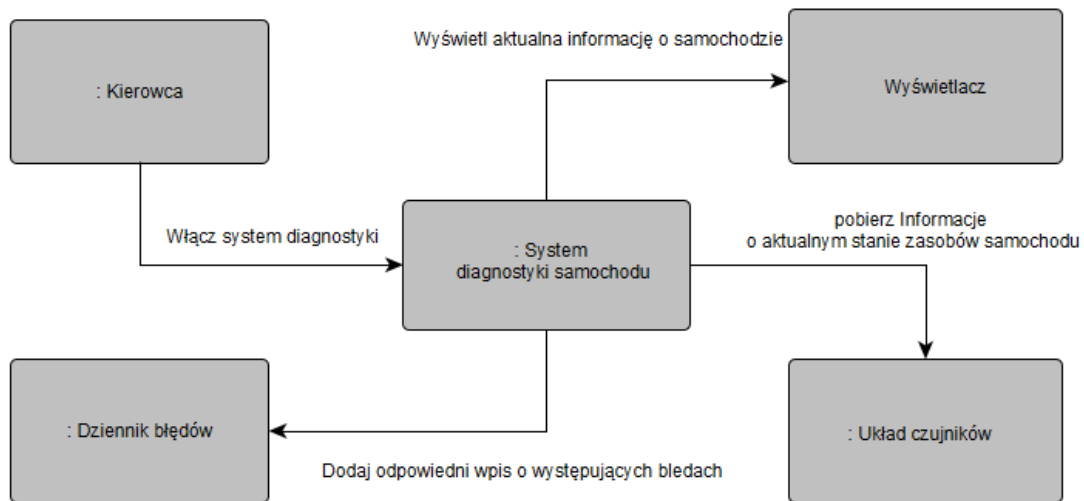


Diagram klas: dla systemu, który rejestruje historię błędów wraz z zachowaniem kierowcy w stresujących sytuacjach

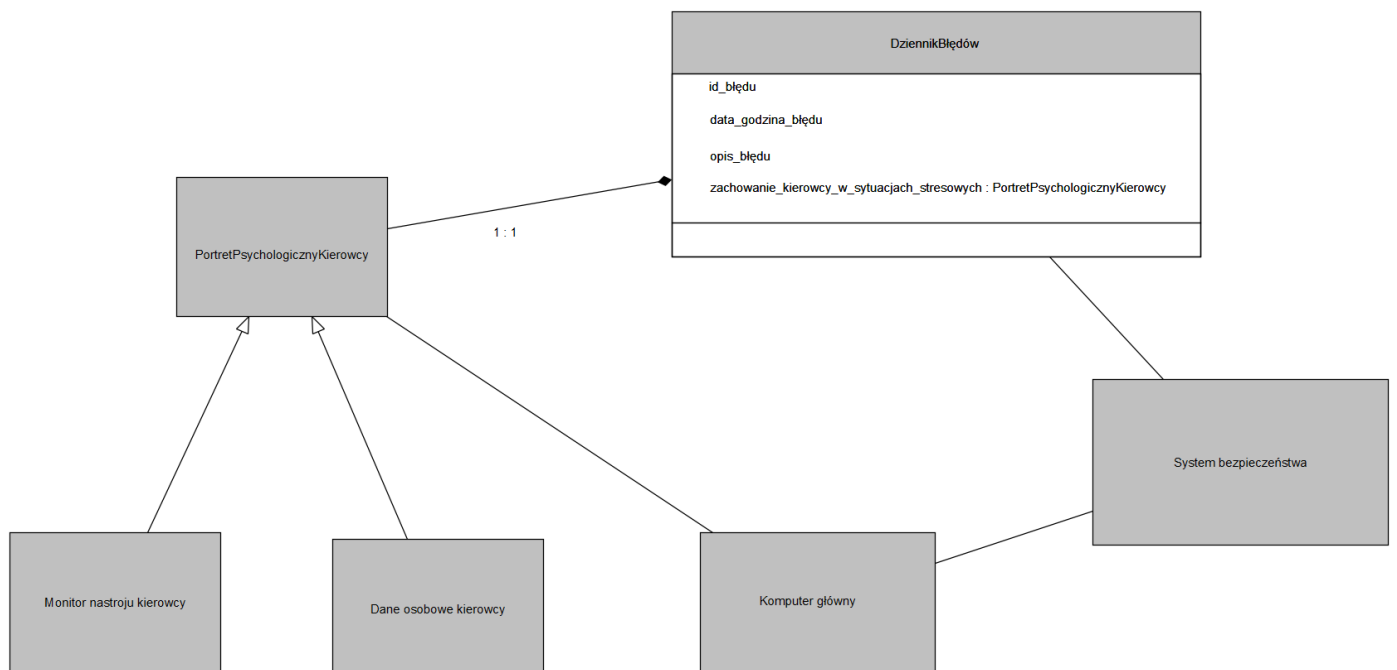


Diagram przypadków użycia:

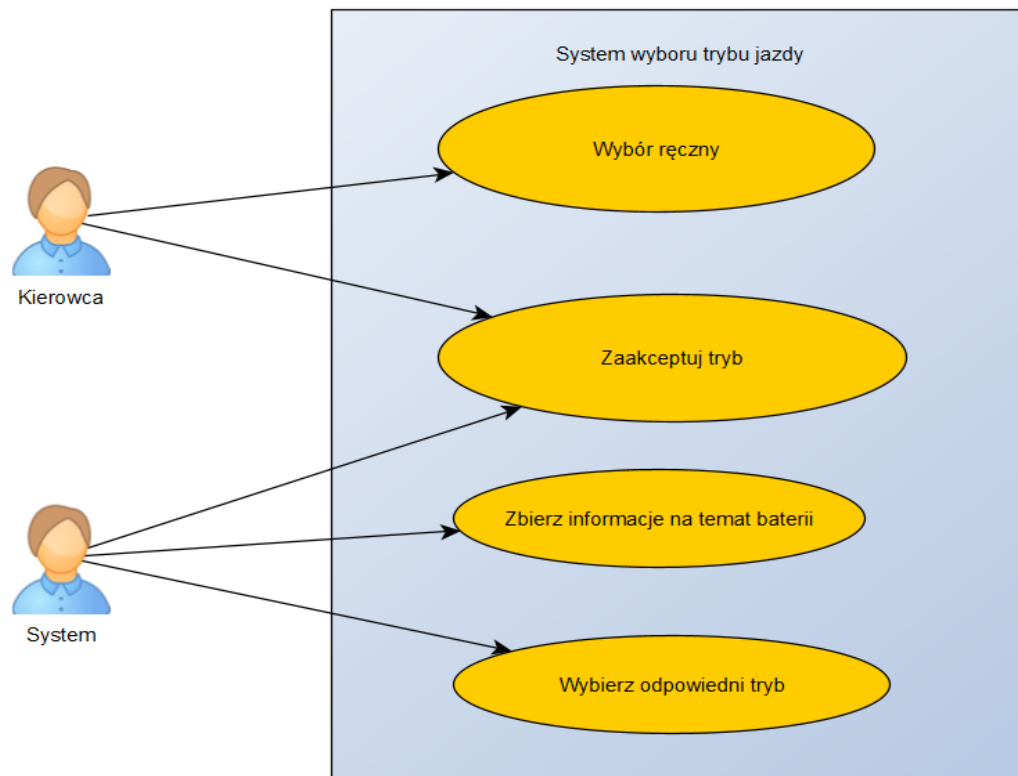


Diagram kooperacji:

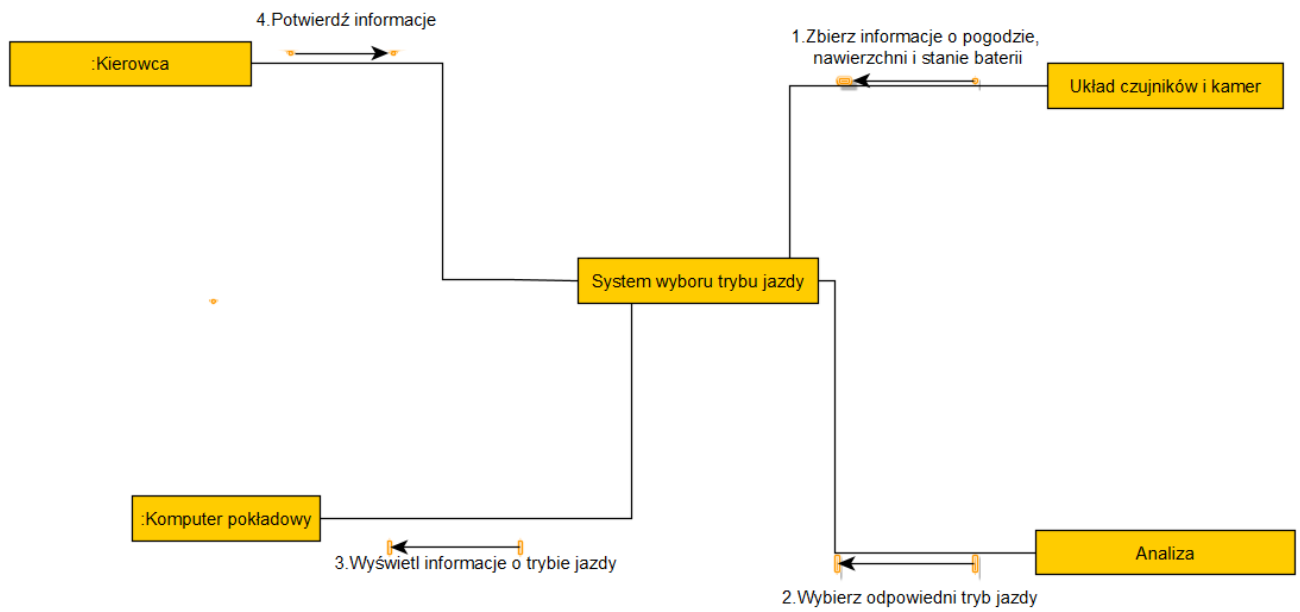


Diagram klas:

