# Ikke funktionelle krav

Der er gjort MoSCoW og FURPS+ metoden.

MoSCoW-metoden betegner krav, som systemet skal opfylde (must), de krav som systemet bør realisere (should), de krav som systemet kunne realisere, men ikke har indvirkning på de andre krav (could), og de krav som omhandler fremtidige opdateringer og udvidelser (would).

FURPS+ står for:

* F: funktionelle krav, som er angivet i Use cases.
* U: Usability  
  R: Reliability
* P: Performance   
  S: Supportability
* +: ekstra krav til systemet, som ikke hører ind under ovenstående.

## Usability

* En operatør med kendskab til ultralyd skal kunne benytte systemet.
* System bør have en brugervejledning.
* System skal have et interface.
* Operatør skal kunne vælge at scanne brystområde med 3D kamera.
* Operatør skal kunne ultralydsscanne en patient med robotarmen.

## Reliability

* Systemet bør have en Mean Time Between Failure (MTBF) på 6 måneder.
* Systemet bør have en Mean Time To Restore (MTTR) på 24 timer.
* Systemet bør have en availability på

## Performance

* Scanningen med 3D kameraet og ultralydsscanning må max tage 10 minutter til sammen.
* Startoptid skal være max 30 sekunder?.
* Svartid skal være max 1 sekund ved tryk på en given knap.
* 3D kameraet må max være 1 minut om at tage 3D billedet.
* System skal max være 1 minut om at færdiggøre koordinater og positioner til robotarm.
* System skal benytte n tier architecture.
* Softwaren skal opbygges efter programmeringsprincipperne SOLID.
* Ultralydsscannerens opløsning skal minimum være ???.
* Tryksensoren skal kunne registrere et trykforskel på ???.

## Supportability

* Systemets overflade skal kunne rengøres med en fugtig klud.
* Ultralydsscannerens probe skal kunne desinficeres med hospitalssprit.
* Ledninger til og fra hardwaren skal kunne opretholde deres funktionalitet på trods af et pludseligt træk.
* Operatøren bør have mulighed for at skifte ultralydsscanner til systemet.
* Operatør bør ikke have mulighed for at skifte komponenter i softwaren.

Andre

* I fremtiden kan systemet opdateres med en funktion, der lokaliserer knuder og identificerer knuder
* I fremtiden kan operatør registrere en patient i system.
* I fremtiden kan operatør gemme og hente en måling i system.
* I fremtiden kan operatør slette en måling i system