caso de uso: Realizar inicialização e parada emergencial de modo sem fio.

número da historia: 01

estimativa: 30hrs

Descrição da historia

Como desenvolvedor, quero a funcionalidade de parar o robô imediatamente de forma sem fio em casos emergenciais, podendo também iniciar o robô de forma sem fio.

TESTES DE ACEITAÇÃO

**Pré-condição**: Deve ter interface de usuário projetado e comunicação sem fio estável entre o aplicativo e o robô estabelecida.

**Casos de Teste:**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Nr.** | **Funcionalidade/Comportamento** | **Entradas** | **Resultado Esperado** |
| 01 | Inicialização sem fio. | Botão de inicialização clickado. | Robô começa a fase de início e calibração. |
| 02 | Parada de emergência. | Botão de parada clickado. | Corte de tensão para os motores. |
|  |  |  |  |

tEM PROTÓTIPO?

Não no momento.