Посібник користувача



23 ЧЕРВНЯ

Система для дистанційного керування БПЛА «AeroLinker»

Автор: Котюха Назар, група ІК-01



Бізнес сценарії процесів

Блок-схеми основних алгоритмів системи наведені в кресленику ІК01.110БАК.006 ДЗ. Згідно з кожним з них, розглянемо можливі сценарії взаємодії:

– реєстрація/логін користувача через google oauth v2. Завдяки особливостям Google OAuth, що були описані вище в даному розділі, логіка реєстрації та входу в систему уніфікована та має наступну схему алгоритму, що зображена на рисунку 4.6;

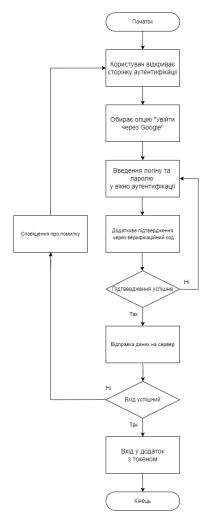


Рисунок 4.6 – Схема аутентифікації через Google OAuth2.0

– реєстрація користувача через email та пароль. На рисунку 4.7 зображено схему ручної реєстрації користувача та можливі реакції систему;

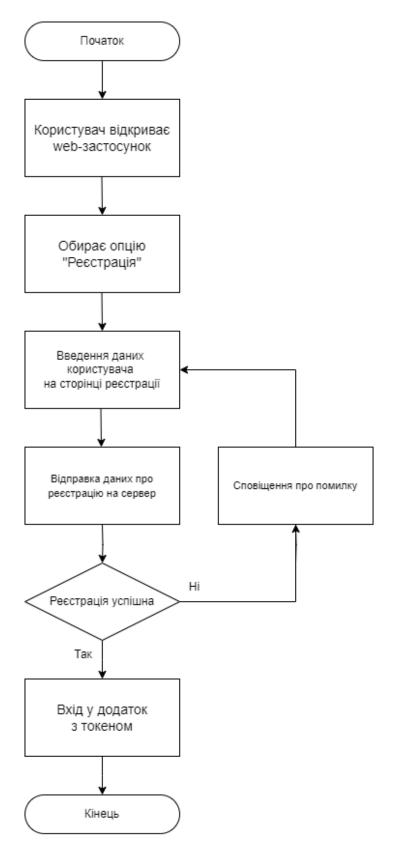


Рисунок 4.7 — Схема реєстрації користувача через ручний ввід даних — логін в систему через email та пароль. На рисунку 4.8 зображено схему входу користувача, за умови, що він вже зареєстрований, та можливі реакції систему;

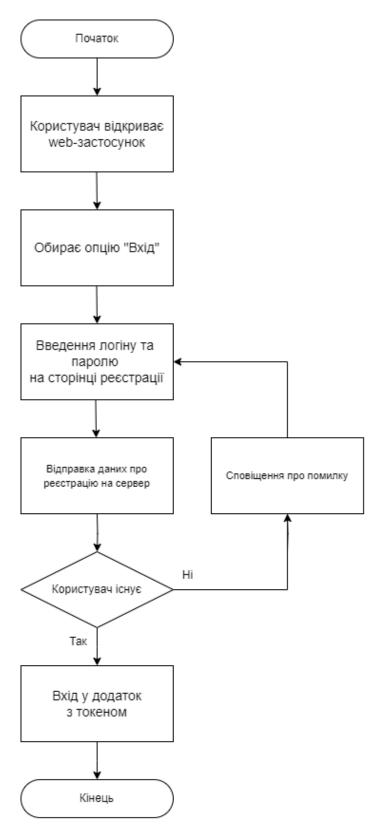


Рисунок 4.8 – Схема входу користувача в систему через пошту та пароль

 – функціонал редагування профілю. На рисунку 4.9 зображено схему, згідно з якою авторизований користувач може змінити дані про себе, та можливі реакції систему;

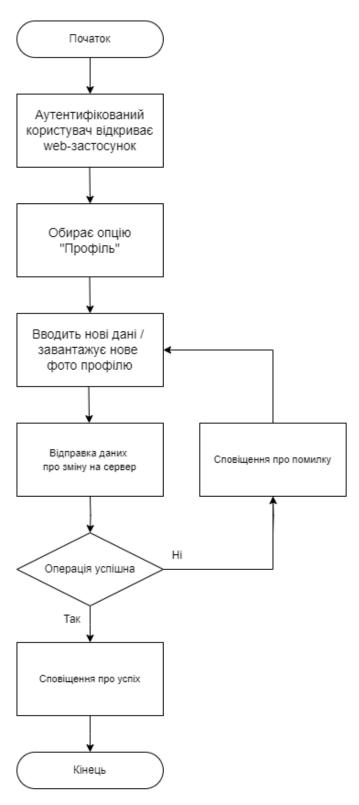


Рисунок 4.9 – Схема редагування профілю користувача

 функціонал створення проєкту. На рисунку 4.10 зображено схему, згідно з якою авторизований користувач може додати свій проєкт як автор для подальшої роботи;

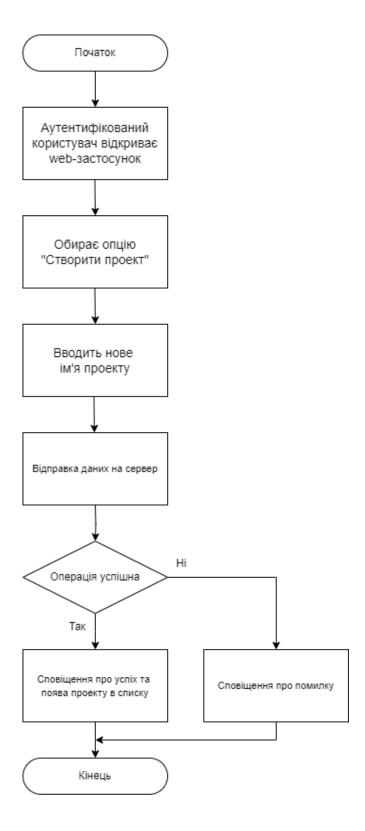


Рисунок 4.10 – Схема створення проєкту

 функціонал додавання іншого користувача до проєкту. На рисунку 4.11
зображено схему, згідно з якою авторизований користувач може додати свій проєкт як автор для подальшої роботи;

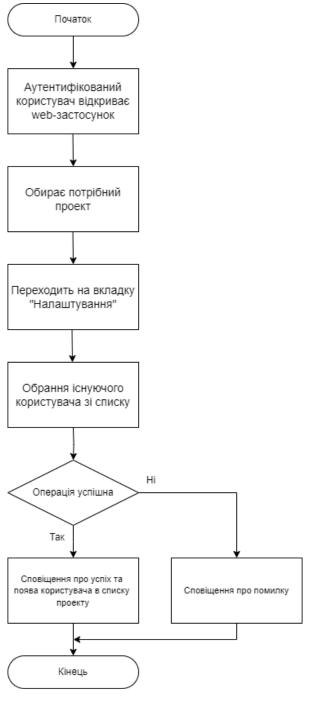


Рисунок 4.11 – Схема додавання іншого користувача до проєкту

функціонал додавання БПЛА в проєкт. На рисунку 4.12 зображено схему,
згідно з якою авторизований користувач може додати у проєкт, до якого має доступ,
дані про БПЛА для подальшої роботи;

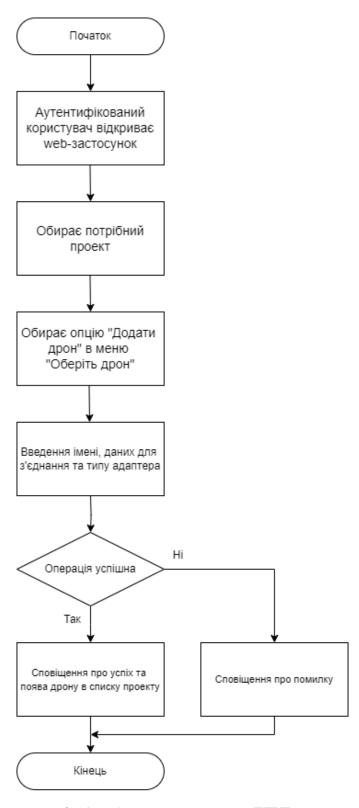


Рисунок 4.12 – Схема додавання БПЛА в проєкт

 – функціонал дистанційного керування БПЛА. На рисунку 4.13 зображено схему, згідно з якою авторизований користувач може взаємодіяти з раніше доданим БПЛА;

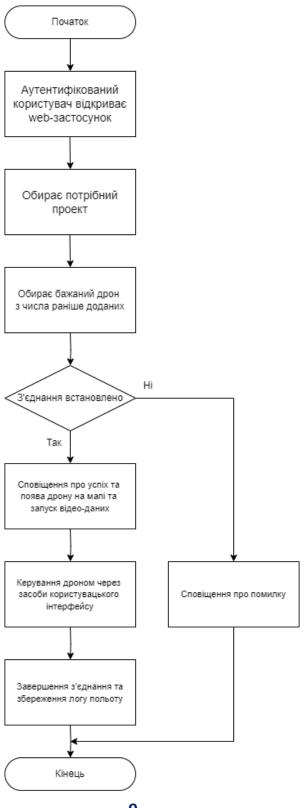


Рисунок 4.13 – Схема керування БПЛА

– моніторингу та аналізу даних про польоти. На рисунку 4.14 зображено схему,
згідно з якою авторизований користувач може переглядати дані про завершені польоти доданих БПЛА.

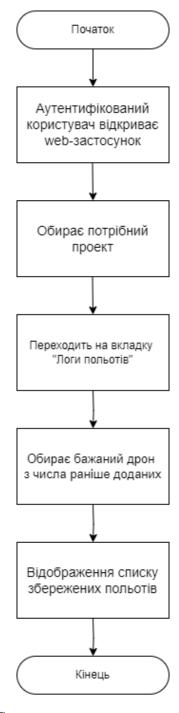


Рисунок 4.14 – Схема перегляду даних про політ БПЛА

Ці схеми дали змогу повністю покрити можливі сценарії взаємодії користувача з системою.