

Use Case: **VerificarObstaculos**

Package:

Use Case View::PVA::Casos de Uso

Documentation:

1. DESCRIÇÃO

Este Caso de Uso ocorre durante a execução de missões no qual o PVA necessita constantemente verificar a existência de obstáculos a sua frente. Caso seja detectado, via o Sensor de Proximidade, a presença de algum objeto na frente do PVA, é enviado um comando de parada ao PVA seguido de um comunicado do incidente ao MCM. O veículo só retomará a missão com a desobstrução de seu caminho que é percebida pelo mesmo sensor.

2. FLUXO DE EVENTOS

2.1 FLUXO BÁSICO

2.1.1 Sensor de proximidade não detecta obstáculo

2.1.2 Missão é concluída.

2.2 FLUXOS ALTERNATIVOS

Cenário 1: Sensor de proximidade operacional

2.1.1 O sensor de proximidade detecta um obstáculo

2.1.2 PVA lê sensor e acusa obstáculo

2.1.3 PVA informa presença de obstáculo ao MCM

2.1.4 MCM remove obstáculo e sinaliza desobstrução

2.1.5 Sensor de proximidade detecta desobstrução

2.1.6 PVA retoma missão

Cenário 2: Sensor de proximidade não-operacional (defeituoso em modo obstruído ou em modo desobstruído)

Obs: Este fluxo alternativo não foi analisado.

3. REQUISITOS ESPECIAIS

Sensor de proximidade operacional (não defeituoso)

4. PRÉ-CONDIÇÕES

4.1 PVA possui uma missão em execução.

4.2 Autoteste de sensor e de leitor concluídos

4.3 Leitor inicializado

4.4 Sensor de proximidade detecta obstáculo.

5. PÓS-CONDIÇÕES

Sensor de proximidade acusa desobstrução.

PVA retoma missão.

6. PONTOS DE EXTENSÃO

Nenhum.

Abstract: No

Specializes:

Associations:

<no rolename> : SensorProximidade in association <unnamed>

Operations:

State machine: No