

試験対象	試験項目	試験内容・方法	合否条件	実施日	実施者	合否	備考
(例) 超音波センサ距離計測	2つの超音波センサで、距離が正しく計測できるかを試験する	Raspberry Pi のシールド基板に2つの超音波センサを接続し、test_uss で前方物体までの距離を計測し、実施の距離と比較する	20cm～150cm までの計測範囲で、左右とも誤差3cm 以内で計測できる。	6/16	佐藤、山下	○	
モータの動作	モータの回転方向を確認する。引数を変更して速度が変化するか、符号を変えた時回転方向が変化するかを試験する。	MIRS2203-ELEC-0001 の構成図のように配線し、test_motor でモータの回転が変化するか確認する。	モータが回転する。引数を変えると速度が変化する。符号を変えたとき回転方向が変化する。	12/16	清水、豊田	○	
エンコーダの動作	エンコーダの1周のカウンタ数が正しいか確かめる。カウンタの増減を確認する。	MIRS2203-ELEC-0001 の構成図のように配線し、test_encoder でモータを1周させたときのエンコーダ値をシリアルモニターで確認する。	エンコーダ1周のカウンタ値が正しい。	12/16～1/10	清水、豊田	○	エンコーダの断線が確認されたため、はんだづけをし直した

遠隔操作	PC のキーボードを用いた遠隔操作が可能か確認する。	同一 LAN 内にて PC と RaspberryPi を接続し、PC のキーボードを用いて信号を送ることができるか。	信号が正しく送信できる。	11/7	清水、吉貞	○	
USB カメラのキャプチャ、送信	カメラの画像キャプチャ、PC への送信が可能か確認する。	Momoを用いたUSBカメラの画像キャプチャ、PC への送信が可能か確認する。	映像が PC に表示される。	10/21	清水、吉貞	○	100ms ほどのラグが発生した。
速度制御の動作	速度値を変化させた時に回転速度、回転方向が正しく変化するか確認する。	MIRS2203-ELEC-0001 の構成図のように配線し、test_val_ctr1 でモータの速度と回転方向を確認する。	速度値を変化させると回転速度、回転方向が変化する。	1/10	清水、豊田	○	
カメラユニットの稼働	カメラユニットが適切に動作するかを確認する。	MIRS2203-MECH-00010 の図のようにユニットを作成し、MIRS2203-ELEC-0001 の構成図のように配線し、製作したプログラムで適切に動作するかを確認する。	PC のキー入力によってサーボモータが適切に動作している。	1/23	清水、豊田、増田	○	左右旋回用のサーボモータが故障したため、交換を行った。

簡易アームユニット稼働	簡易アームユニットが適切に動作するかを確認する。	MIRS2203-MECH-0008 の図のようにユニットを作成し、MIRS2203-ELEC-0001 の構成図のように配線し、製作したプログラムで適切に動作するかを確認する。	PC のキー入力によってサーボモータが適切に動作している。	1/23	清水、豊田、池ノ谷	○	
ドットマトリクス表示	ドットマトリクスに適切に画像が表示されるかを確認する。	MIRS2203-ELEC-0001 の構成図のように配線し、適切に画像が切り替わるかを確認する。	PC のキー入力によって画像が適切に切り替わっている。	1/20	豊田	○	
統合試験	実装したすべての機能が一齐に動作するかを確認する。	本番同様に動作を行い、実装した機能が適切に動作するかを確認する。	適切に動作する。	1/26~1/28	清水、豊田、吉貞、池ノ谷	○	

(行数が不足した場合は追加すること)