

試験対象	試験項目	試験内容・方法	実施日	実施者	試験結果	合否	参照ドキュメント、備考
電源ボード	部品配置、配線確認	資料のとおり部品を配置、配線できているかを目視で確認する	5/19	小河、狩野、田中	回路図と同じ配線になっている	○	MIRSMG4D-SYST-0005
電源ボード	導通チェック	テストを用いた導通の確認、直流安定化電源を用いた導通の確認	5/26	小河、田中	テストによる導通の確認ができる。入力電圧に対して適切な出力電圧が確認できる。	○	
Arduino	動作試験	モータ・エンコーダ(2個)、モータ制御ボード(2個)、バッテリー、電源スイッチをArduinoに接続し、テストプログラムを実行する。	6/16	熊切、辻、芝田	正常にモータが回転した	○	MIRSMG4D-STST-0007
RaspberryPi	動作試験	超音波センサ(2個)、タッチセンサ(1個)、カメラ(1台)をRaspberryPiに接続し、テストプログラムを実行する。	6/16 6/21	熊切、辻、芝田	すべてのセンサが正常に動作した	○	
Arduino シールド	部品配置、配線確認、導通チェック	ドキュメント通りの部品配置、配線になっていて、導通しているかを確認する	6/9	芝田	ドキュメント通りになっており、導通もしていた	○	MIRSMG4D-SYST-0003

RaspberryPi シールド基板	部品配置	ドキュメントどおりの部品配置になっているかを目視で確認する	6/3	辻	ドキュメントどおりになっている	○	MIRSMG4D-SYST-0004
RaspberryPi シールド基板	配線確認 導通試験	各接続ポートから GPIO まで導通しているか、テスターを用いて確認した。	6/3	辻	すべての線が問題なく導通できている。	○	MIRSMG4D-SYST-0004
バッテリー接続ケーブル	導通試験	テスターをケーブルの両端に繋ぎ電流が流れていることを確認する	6/16	狩野	ケーブルの導通を確認できた。	○	
モータ接続ケーブル	導通試験	テスターをケーブルの両端に繋ぎ電流が流れていることを確認する	6/16	狩野	ケーブルの導通を確認できた。	○	
ロータリエンコード接続ケーブル	導通試験	テスターをケーブルの両端に繋ぎ電流が流れていることを確認する	6/16	狩野	ケーブルの導通を確認できた。	○	
MCB 接続ケーブル	導通試験	テスターをケーブルの両端に繋ぎ電流が流れていることを確認する	6/16	狩野	ケーブルの導通を確認できた。	○	
タッチセンサ接続ケーブル	導通試験	テスターをケーブルの両端に繋ぎ電流が流れていることを確認する	6/16	狩野	ケーブルの導通を確認できた。	○	
バッテリー電圧モニターケーブル	導通試験	テスターをケーブルの両端に繋ぎ電流が流れていることを確認する	6/16	狩野	ケーブルの導通を確認できた。	○	

モーターマウント	精度 強度	図面通りの寸法になっているか確認した。また、部品として不備がないかを確認した。	6/22	小林 蔭山	精度、強度ともに問題なし	○	MIRSMG4D-MECH-0002
モーターマウントサポート	精度 強度	図面通りの寸法になっているか確認した。また、部品として不備がないかを確認した。	6/22	小林 蔭山	精度、強度ともに問題なし	○	MIRSMG4D-MECH-0002
駆動用バッテリーホルダー	精度 強度	図面通りの寸法になっているか確認した。また、部品として不備がないかを確認した。	6/22	小林 蔭山	精度、強度ともに問題なし	○	MIRS2102
制御用バッテリーホルダー	精度 強度	図面通りの寸法になっているか確認した。また、部品として不備がないかを確認した。	6/22	小林 蔭山	精度、強度ともに問題なし	○	MIRS2104
超音波センサマウント	精度 強度	図面通りの寸法になっているか確認した。また、部品として不備がないかを確認した。	6/22	小林 蔭山	精度、強度ともに問題なし	○	MIRSMG4D-MECH-0002
ホイール	精度 強度	図面通りの寸法になっているか確認した。また、部品として不備がないかを確認した。	6/22	小林 蔭山	精度、強度ともに問題なし	○	MIRSMG4D-MECH-0002
バンパー	精度 強度	図面通りの寸法になっているか確認した。また、部品として不備がないかを確認した。	6/22	小林 蔭山	精度、強度ともに問題なし	○	MIRS2103
蝶番	精度 強度	図面通りの寸法になっているか確認した。また、部品として不備がないかを確認した。	6/22	小林 蔭山	精度、強度ともに問題なし	○	MIRS2103

