

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、	ドキュメントどおりの部品配置、配線になっているかを目視で確認する	5/19	松崎、渡邊	ドキュメントどおりになっている	○	MIRSMG4D-SYST-0005 MIRSMG4D-TECH-0002
Arduino のシールド基盤	はんだ付けの導通	ドキュメント通り配線して、はんだ付けしたものの導通チェック	5/26	山口卓、眞野	回路図通り導通できていた。異常なし。	○	MIRSMG4D-SYST-0003
Raspberry pi のシールド基盤	はんだ付けの導通	ドキュメント通り配線して、はんだ付けしたものの導通チェック	5/26	山口卓、眞野	回路図通り導通できていた。異常なし。	○	MIRSMG4D-SYST-0004
Arduino 単体	シールド基盤とのマウント	マウントさせて、ネジを使用して固定した。	6/16	山口卓、真木	ドキュメントどおりになっている	○	MIRSMG4D-SYST-0003 MIRSMG4D-SYST-0007
Raspberry pi 単体	シールド基盤とのマウント	マウントさせて、ネジを使用して固定した。	6/16	山口卓、真木	ドキュメントどおりになっている	○	MIRSMG4D-SYST-0004 MIRSMG4D-SYST-0008
機体の寸法	各パーツの寸法測定	機体の組み立てに用いた各パーツの寸法を測定した。	6/09	松浦、山口拓、神尾	ドキュメント通りになっている。	○	MIRSMG4D-MECH-0001 MIRSMG4D-MECH-0002
モーターマウント	寸法測定	寸法を測定した。	6/20	山口拓、神尾、松浦	一部歪んでいるが概ね寸歩通りに作成できた。	○	MIRSMG4D-MECH-0001 MIRSMG4D-MECH-0002
モーターマウントサポート	寸法測定	寸法を測定した	6/20	山口拓、神尾、松浦	一部歪んでいるが概ね寸歩通りに作成できた。	○	MIRSMG4D-MECH-0001 MIRSMG4D-MECH-0002

駆動用バッテリーホルダー	各パーツの寸法測定	寸法を測定した	6/20	山口拓、神尾、松浦	データと同様のものが印刷できた。	○	MIRSMG4D-MECH-0001 MIRSMG4D-MECH-0002
蝶番	各パーツの寸法測定	寸法を測定した	6/20	山口拓、神尾、松浦	データと同様のものが印刷できた。	○	MIRSMG4D-MECH-0001 MIRSMG4D-MECH-0002
バンパー	寸法測定	寸法を測定した	6/20	山口拓、神尾、松浦	データと同様のものが印刷できた。	○	MIRSMG4D-MECH-0001 MIRSMG4D-MECH-0002
制御用バッテリーホルダー	各パーツの寸法測定	寸法を測定した	6/20	山口拓、神尾、松浦	データと同様のものが印刷できた。	○	MIRSMG4D-MECH-0001 MIRSMG4D-MECH-0002
超音波センサマウント	各パーツの寸法測定	寸法を測定した	6/20	山口拓、神尾、松浦	データと同様のものが印刷できた。	○	MIRSMG4D-MECH-0001 MIRSMG4D-MECH-0002
タイヤホイールユニット	各パーツの寸法測定	寸法を測定した	6/20	山口拓、神尾、松浦	データと同様のものが印刷できた。	○	MIRSMG4D-MECH-0001 MIRSMG4D-MECH-0002
各ケーブル	ピンの配列ケーブルの導通チェック	導通チェックした。	6/9	眞野、渡邊	導通した。	○	MIRSMG4D-TECH-0002
電源ボード	出力電圧の確認	テスターで出力電圧を確認した。	6/9	松崎、渡邊	ドキュメント通りになっている。	○	MIRSMG4D-SYST-0005

(行数が不足した場合は追加すること)