

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
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	浅野・浦田・ 依田・尾崎	○	MIRSMG4D-SYST-0008
モーター動作テスト	モータが正しく動作するか確認する	プログラムを適用し動作させる。いくつかのパターンを試す。	5 つ程度の動作のパターンを試し、正しく動作する。(100,100/50,50/ 100,50/50,100/0,0)	6/21	浦田	○	MIRSMG4D-SYST-0007
エンコーダテスト	エンコーダが正しく動作するか確認する	プログラムを適用し動作させる。手動でモーターを動かす。	手動でモーターを回転させモニタに表示させる値が変化する。	6/21	浦田	○	MIRSMG4D-SYST-0007
距離計のテスト	距離計が正しく動作するか確認する。	プログラムを適用し動作させる。手動でモーターを動かす。	手動でモーターを回転させモニタに表示させる値が変化する。	6/21	浦田	○	MIRSMG4D-SYST-0007
速度制御のテスト	モータが正しく動作するか確認する	プログラムを適用し動作させる。	5 つ程度の動作のパターンを試し、正しく動作する。(100,100/50,50/ 100,50/50,100/0,0)	6/21	浦田	○	MIRSMG4D-SYST-0007

走行制御のテスト	モータが正しく動作するか確認する	プログラムを適用し動作させる。	5 つ程度の動作のパターンを試し、正しく動作する。(100,100/50,50/100,50/50,100/0,0)	6/21	浦田	○	MIRSMG4D-SYST-0007
ON/OFF IO テスト	タッチセンサが正常に動作するか確認する	RaspberryPi とタッチセンサを接続し、test_io のプログラムを用いる。	タッチセンサを押した際に、シリアルモニタ上でその動作が確認できる。	6/21	浅野・浦田・依田・尾崎	○	MIRSMG4D-SYST-0008
画像キャプチャ	RaspberryPi に接続されたカメラを用いて画像を取得できる確認する	RaspberryPi とカメラを接続し、test_capture のプログラムを用いる。	適切な画像が出力されていることが確認できる。	5/19	浅野・浦田・依田・尾崎	○	MIRSMG4D-SYST-0008
数字認識	Raspberry Pi に接続されたカメラを持ちてえられた画像から、数字を認識できるか確認する	RaspberryPi とカメラを接続し、test_number のプログラムを用いる。	適切に数字が認識できることが確認できる。	5/19	浅野・浦田・依田・尾崎	○	MIRSMG4D-SYST-0008
Arduino と RaspberryPi を接続し、直進回転同佐藤の動作指令を送る	RaspberryPi から送られた指示通りに Arduino 及びモータが動作するか確認する。	RaspberryPi と Arduino を接続し、test_request のプログラムを用いる。また、Arduino 側のプログラムは、slave()のコメントアウトのみを外し、それ以外をコメントアウトと	指示通りにモータが動作することが確認できる。	6/21	浅野・浦田・依田・尾崎	○	MIRSMG4D-SYST-0008

		する。					
--	--	-----	--	--	--	--	--

(行数が不足した場合は追加すること)