

試験対象	試験内容・方法	実施日	実施者	可否	結果	参照ドキュメント、備考
電圧監視基盤	詳細設計通りの部品配置になっているかチェックする。 回路全体の抵抗値を測定し、想定通りの抵抗値か確認する。直流安定化電源とオシロスコープを用いて分圧が出来ているか確認する。	11月22日	鈴木	合	詳細設計に従い、全ての部品が正しい位置に配置されていることを確認した。 測定した抵抗値が設計時の想定と一致しており、誤差も許容範囲内であることを確認した。 入力電圧に対し、分圧後の出力電圧が設計通りに得られることを確認した。 分圧後の出力が安定した直流であることを波形から確認し、ノイズも問題ない範囲内であることを確認した。	https://www2.denshi.nu/mazuct.ac.jp/mirsdoc2/mirs2402/elec/num0001c/index.html
Arduinoシールド基盤	詳細設計通りの部品配置になっているかチェックする。 各ピンからコネクタまで導通しているかチェックする。ほかのピンに接触していないかをチェックする。	12月2日	櫻木、福室、鈴木	合	正しい部品配置になっていた。また、各ピンが正しく導通していることを確認できた。	https://www2.denshi.nu/mazuct.ac.jp/mirsdoc2/mirs2402/elec/num0002c/index.html
ESPシールド基盤	詳細設計通りの部品配置になっているかチェックする。 各ピンからコネクタまで導通しているかチェックする。ほかのピンに接触していないかをチェックする。	12月13日	櫻木、福室、鈴木	合	正しい部品配置になっていた。また、各ピンが正しく導通していることを確認できた。	https://www2.denshi.nu/mazuct.ac.jp/mirsdoc2/mirs2402/elec/num0002c/index.html
降圧基盤	詳細設計通りの部品配置になっているかチェックする。直流安定化電源を用いて、想定通りに降圧が出来ているか確認する。	12月6日	櫻木、福室、鈴木	合	部品配置の確認結果 詳細設計に従い、全ての部品が正しい位置に配置されていることを確認した。 降圧動作の確認 直流安定化電源を用いた試験の結果、設計通りに降圧が正常に行われていることを確認した。	https://www2.denshi.nu/mazuct.ac.jp/mirsdoc2/mirs2402/elec/num0003c/index.html
サーボモータ	詳細設計の通りに配線し、サーボモータ4つを同時に稼働させた。	12月17日	櫻木、福室、鈴木	合	配線の確認結果 詳細設計通りに配線を行い、問題がないことを確認した。 サーボモータの動作確認 全てのサーボモータを同時に稼働させ、正常に動作することを確認した。	https://www2.denshi.nu/mazuct.ac.jp/mirsdoc2/mirs2402/elec/num0004c/index.html
超音波センサ	詳細設計の通りに配線し、超音波センサ4つを同時に稼働させた。	12月17日	櫻木、福室、鈴木	合	配線の確認結果 詳細設計通りに配線を行い、問題がないことを確認した。 超音波センサの動作確認 全ての超音波センサを同時に稼働させ、正常に動作することを確認した。	https://www2.denshi.nu/mazuct.ac.jp/mirsdoc2/mirs2402/elec/num0005c/index.html