**Projekt: RC-Auto Datum: 18.03.2025**

**Testprozedur 1: Remote-Steuerung des Fahrzeugs**

**Ziel**: Überprüfung, ob das Fahrzeug remote gesteuert werden kann.

**Testschritte:**

1. Fahrzeug und Remote-Steuerung einschalten.
2. Verbindung zwischen Remote-Steuerung und Fahrzeug herstellen.
3. Richtungstasten (links/rechts) betätigen und überprüfen, ob das Fahrzeug entsprechend reagiert.
4. Geschwindigkeitstasten betätigen und prüfen, ob die Geschwindigkeit steuerbar ist.
5. Verbindung trennen und sicherstellen, dass das Fahrzeug stoppt.

**Erwartetes Ergebnis:**

* Das Fahrzeug kann remote gesteuert werden.
* Richtung und Geschwindigkeit sind steuerbar.
* Nach Trennen der Verbindung stoppt das Fahrzeug.

**Bezug zu Anforderungen**:

* **FU1** (Remote-Steuerung)
* **IF2** (Richtung steuerbar)
* **IF3** (Geschwindigkeit steuerbar)
* **FU5** (Verbindungsaufbau)

**Projekt: RC-Auto Datum: 18.03.2025**

**Testprozedur 2: Automatische Hinderniserkennung und Bremsung**

**Ziel**: Überprüfung, ob das Fahrzeug automatisch bremst, wenn ein Hindernis erkannt wird.

**Testschritte:**

1. Fahrzeug einschalten und auf einer Teststrecke mit Hindernissen positionieren.
2. Fahrzeug in Bewegung setzen und in Richtung eines Hindernisses steuern.
3. Beobachten, ob das Fahrzeug automatisch bremst, sobald es sich dem Hindernis nähert.
4. Falls die Bremse nicht aktiviert wird, den Test mit verschiedenen Hindernisgrößen und -abständen wiederholen.

**Erwartetes Ergebnis:**

* Das Fahrzeug erkennt das Hindernis und bremst automatisch ab.
* Die Bremse wird zuverlässig bei verschiedenen Hindernissen ausgelöst.

**Bezug zu Anforderungen**:

* **FU4** (Automatische Bremsung)
* **IF6** (Hinderniserkennung)