

Suivi 01

Cahier de Test

# Smart Car



Thibaut Barroyer

Laure Daumal

Amaury Fauchille

Lucas Marty

<b>1. PRÉ-REQUIS</b>	<b>3</b>
1.1 Eléments à tester	3
1.2 Environnement de test	3
<b>2. Cas de test V1</b>	<b>4</b>
2.1 Suivi d'une ligne droite	4
2.2 Suivi d'une trajectoire	5
2.3 Gestion d'obstacle	6

# 1. PRÉ-REQUIS

---

L'exécution des tests dans ce document nécessite:

- Les éléments du logiciel spécifiés en 1.1
- L'environnement de test spécifié en 1.2

## 1.1 Eléments à tester

Le tableau ci-dessous liste les éléments à tester.

Identifiant	Description
<SERV>	server.py
<CLIE>	client.py

## 1.2 Environnement de test

Le tableau ci-dessous liste la configuration de test requise.

Identifiant	Description
<GNUL>	PC sous distribution GNU/Linux
<SMAR>	La smart car
<ROUT>	Un routeur Wi-Fi
<CIRC>	Un circuit
<PANN>	Des panneaux de circulation

## 2. Cas de test V1

---

### 2.1 Suivi d'une ligne droite

Cas de Test	V1-1
Titre	Suivi d'une ligne droite
Objectif	Maintenir une direction
Éléments à tester	
Élément	<SERV>
Environnement	<GNUL> <SMART> <ROUT> <CIRC>

Pré-requis	La voiture est allumée, placée sur un circuit. Le serveur est allumé		
Id	Information	Comportement attendu	Ok
1	Une route droite se tient devant elle, sans obstacle devant elle, sans panneau	La voiture roule, sans changer de direction	

Rapport de test	
Critères de succès / échec <input type="checkbox"/> Excellent <input type="checkbox"/> Bon <input type="checkbox"/> Moyen <input type="checkbox"/> Faible	Commentaires:

## 2.2 Suivi d'une trajectoire

Cas de Test	V1-2
Titre	Suivi d'une trajectoire
Objectif	Maintenir une direction
Éléments à tester	
Élément	<SERV>
Environnement	<GNUL> <SMART> <ROUT> <CIRC>

Pré-requis	La voiture est allumé, placé sur un circuit. Le serveur est allumé		
Id	Information	Comportement attendu	Ok
1	Un virage entre 1 et 180 degré se tient devant la voiture, sans obstacle devant elle.	La voiture roule, en suivant le virage	

Rapport de test	
Critères de succès / échec <input type="checkbox"/> Excellent <input type="checkbox"/> Bon <input type="checkbox"/> Moyen <input type="checkbox"/> Faible	Commentaires:

## 2.3 Gestion d'obstacle

Cas de Test	V1-3
Titre	Gestion d'obstacle
Objectif	Maintenir une direction
Éléments à tester	
Élément	<SERV> <CLIE>
Environnement	<GNUL> <SMART> <ROUT> <CIRC>

Pré-requis	La voiture est allumé, placé sur un circuit. Le serveur est allumé		
Id	Information	Comportement attendu	Ok
1	La voiture, roulant sur le circuit, arrive devant un obstacle	La voiture ralenti doucement, pour s'arrêter à entre 10 et 15cm de l'obstacle.	
2	L'obstacle est retiré	La voiture se remet en route.	

Rapport de test	
Critères de succès / échec <input type="checkbox"/> Excellent <input type="checkbox"/> Bon <input type="checkbox"/> Moyen <input type="checkbox"/> Faible	Commentaires: