

		テスト
エッジ側	超音波センサ	1
		2
		3
		4
		5
	歪ゲージ	6
		7
		8
		9
		10
		11
	WEBカメラ	12
		13
	データ送信	14
		15
		16
		17
		18
		19

確認内容
超音波センサの初期値を取得する
超音波センサから現在の値を取得する
変化がないとき、フラグを立てない
商品を置いたとき、商品を取り除くまでフラグを立てたままにする
*商品を置いたとき、LED緑を点灯させる
初期値を取得する
歪ゲージより現在の値を取得する
商品を置いたとき、商品の重量を取得する
商品を置いたとき、フラグとして1を返す
商品を置かないとき、フラグとして1や2を返さない
初期値の0を返す
商品を取り除いた場合、フラグとして2を返す
商品を置いたとき、6枚画像を撮る
商品を置かなかったとき、画像を撮らない
画像をサーバに送信する
画像をサーバに送信後、追加・削除のフラグをサーバに送信する
*画像をグレースケール化し、送信する
*正しく商品追加・削除できたとき、LED青を点灯(3秒)させる
*正しく商品追加・削除できなかったとき、LED赤を点滅(3秒)させる
*LED青・赤がそれぞれ点灯・点滅した後、すべてのLEDを消灯

操作手順
最初の15回分の値の平均をとり、初期値として指定する
3cmまでならフラグを立てない
初期値との差分を測り続ける
g_weightと比較して3以上数値が大きくなった場合、フラグとして1を立てる
g_weightと比較して3以上数値が小さくなった場合、フラグとして2を立てる（-1だと符号分）
超音波センサのフラグが1（flag == 1）の時のみ、0.5秒に1回、合計3秒間画像を取得する
二値化→グレースケール化
サーバからTrueを受けとったとき
サーバからFalseを受けとったとき

確認結果	確認日	確認者
○	12月24日	真鍋
○	12月24日	真鍋
○	12月24日	真鍋
○	12月24日	真鍋
×	12月24日	真鍋
○	12月24日	真鍋
○	12月24日	真鍋
○	12月24日	真鍋
○	12月24日	真鍋
○	12月24日	真鍋
○	12月24日	真鍋
○	12月24日	真鍋
○	12月24日	真鍋
○	12月24日	真鍋
○	12月24日	真鍋
×	12月24日	真鍋
×	12月24日	真鍋
×	12月24日	真鍋
×	12月24日	真鍋