

# Testplan

Hampus Westerberg Joel Wiklund Tomasz Mazurek Carl Liljeberg Mohammad Rajabi Anton Lund Simon Svahn

12 december 2024

Version 1.0



Autonom Truck

#### Status

Granskad	Alla	2024-10-13
Godkänd	Gustav Zetterqvist	2024-19-20

TSRT10 Reglerteknisk projektkurs Testplan Obstacle avoidance

hamwe392@student.liu.se



## Projektidentitet

Grupp E-post: hamwe392@student.liu.se

Beställare: Gustav Zetterqvist, ISY, Linköpings universitet

Tfn: 013-28 19 94

E-post: gustav.zetterqvist@liu.se

Kund: Johan Lindell, Toyota Material Handling

E-post: johan.lindell@toyota-industries.eu

Handledare 1: Sebastian Karlsson (ISY)

E-post: sebastian.karlsson@liu.se

Handledare 2: Oskar Bergkvist (Toyota Material Handling)

E-post: oskar.bergkvist@toyota-industries.eu

Handledare 3: Andreas Bergström (Toyota Material Handling)

E-post: Andreas.Bergstrom.ext@toyota-industries.eu

Kursansvarig: Daniel Axehill, Linköpings universitet

Tfn: +4613284042

E-post: daniel.axehill@liu.se

# Projektdeltagare

Namn	Ansvar	E-post
Hampus Westerberg	Projektledare (PL)	hamwe392@student.liu.se
Joel Wiklund	Testansvarig (TA)	joewi329@student.liu.se
Carl Liljeberg	Informationsansvarig (IA)	carli426@student.liu.se
Mohammad Rajabi	Dokumentansvarig (DOK)	mohra735@student.liu.se
Anton Lund	Mjukvaruansvarig (MA)	antlu106@student.liu.se
Simon Svahn	Designansvarig (DES)	simsv926@student.liu.se
Tomasz Mazurek	Sekreterare (SEK)	tomma870@student.liu.se





# INNEHÅLL

1	Intro	duktion 1
	1.1	Teststruktur
	1.2	Testresultat
	1.3	Testcase
2	Teste	er 2
	2.1	Kartläggningsmodul
	2.2	Ruttplaneringsmodul
	2.3	Simuleringsmodul
	2.4	Användargränssnitt
	2.5	Prestanda och felhantering
	2.6	Övrigt

Autonom Truck: Obstacle avoidance



# DOKUMENTHISTORIK

Version	Datum	Utförda ändringar	Utförda av	Granskad
0.1	2024-09-27	Första versionen	JW	Alla
0.2	2024-10-13	Tester för prio 2 tillagda, småändringar	JW	Alla
0.3	2024-10-16	Fler mindre tester, småändringar	JW	-
1.0	2024-10-21	Första versionen. Testcase införda, protkoll delat i	JW,TM	-
		olika avsnitt		

Autonom Truck: Obstacle avoidance



## 1 INTRODUKTION

Detta dokument syftar till att ge en strukturerad plan på hur tester kan genomföras som verifierar kraven inom ramen för projektet Autonom truck.

#### 1.1 Teststruktur

Varje test kommer att struktureras enligt Tabell 1.

**Tabell 1:** En beskrivning av testets struktur

Test	Prioritet	Krav	Beskrivning	Testcase	Vecka
Testnummer	Prioritet av	Kravnummer	En kort beskrivning av vad	Vilket testca-	Veckonummer då
	kopplade krav		som ska ske för att systemet	se ska använ-	testet senast ska ske.
			ska klara testet.	das (om appli-	"K" för "kontinuer-
				cerbart)	ligt under projektets
					gång"

#### 1.2 Testresultat

Efter att ett visst test har utförts kommer resultaten att dokumenteras i ett testprotokoll. Där kommer varje test och tillhörande krav noteras som antingen godkänt/icke godkänt. Vid icke godkänt ges dessutom en mer detaljerad beskrivning av felen, möjliga lösningar samt plan för att uppnå ett tillfredsställande resultat.

#### 1.3 Testcase

För vissa test används förutbestämda case för att på ett strukturerat sätt kunna se till att testet kan genomföras på ett repetativt sätt. Grundprincipen är en rak rutt längs en lång korridor med väggar på varje sida. Där kan sedan hinder och avstånd till väggar varieras till följande case. Testet ska startas med trucken mer än 5m innan eventuella hinder.

- 1: Ett rektangulärt hinder på rutten, väggarna  $\geq 5$ m från rutten.
- 2: Ett rektangulärt hinder på rutten. En vägg  $\geq 5$ m från rutten, en inom en truckbredd från hindret (så att rutt ej ska planeras mellan hinder och vägg).
- **3:** Två hinder längs rutten. Ett på rutten, ett längre från rutten mindre än en truckbredd från det första (så att rutt ej ska planeras mellan hinder).
- **4:** Ett rektangulärt hinder på rutten. Båda väggarna inom en truckbredd från hindret (så att genomförbar rutt ej ska kunna planeras).
- **5:** Ett hinder brett nog för att täcka hela truckens tillåtna avstånd från originalrutten (så att felmeddelande ska ges vid planering runt hindret).

För vissa tester är valet av case godtyckligt, och för andra är det ej applicerbart. Detta markeras med "Alla" respektive "N/A"





## 2 TESTER

I den här delen anges de tester som projektgruppen planerar att genomföra under projektets gång.

## 2.1 Kartläggningsmodul

Detta avsnitt beskriver alla tester relaterade till kartläggning.

Test	Prioritet	Krav	Beskrivning	Testcase	Vecka
1	1	3.1	Se till att LIDAR-data korrekt översätts till kartesiska koor-	N/A	43
			dinater.		
2	1	3.2,	Se till att en framkomlighetskarta skapas korrekt utifrån	Alla	45
		5.4	LIDAR-punktmolnet.		
3	1	3.2,	Se till att en karta presenteras korrekt i realtid under både	Alla	45
		6.1,	normal och omplanerad körning.		
		6.2			
4	2	3.3	Kontrollera att kartans noggrannhet är inom toleransen på	N/A	49
			5cm		

Autonom Truck: Obstacle avoidance

## Protokoll

Test	Genomfört vecka	Resultat	Kommentar
1			
2			
3			
4			

## 2.2 Ruttplaneringsmodul

Detta avsnitt beskriver alla tester relaterade till ruttplanering.

Test	Prioritet	Krav	Beskrivning	Testcase	Vecka
5	1	4.1	Se till att trucken korrekt kan identifiera hinder som kräver omplanering, samt korrekt ignorerar hinder som ej påverkar rutten.	Alla	45
	•		forts. på nästa sida		



forts. f	rån föregåend	e sida			
Test	Prioritet	Krav	Beskrivning	Testcase	Vecka
6	1	4.5	Se till att planeringsalgoritmen gör rutter med tillräcklig sä- kerhetsmarginal från alla föremål.	Alla	45
7	1	4.2	Se till att trucken drar rätt slutsats angående omplanering av rutten samt beräknar en ny rutt innan den är två meter från hindret.	Alla	45
8	1	4.3	Se till att den skapade rutten är genomförbar.	1-3,5	45
9	1	2.2, 4.3- 4.6, 5.6	Se till att trucken klarar att skapa och genomföra en rutt runt enklare hinder med tillräcklig marginal utifrån truckens kinematik.	Alla	46
10	1	4.7	Se till att trucken kontinuerligt uppdaterar rutten efter att ytterligare information om omgivningen blir tillgänglig.	Alla	46

#### Protokoll

Test	Genomfört vecka	Resultat	Kommentar
5			
6			
7			
8			
9			
10			

## 2.3 Simuleringsmodul

Detta avsnitt beskriver alla tester relaterade till simulering.

Test	Prioritet	Krav	Beskrivning	Testcase	Vecka
11	1	2.1,	Kontrollera att den tvådimensionella simuleringsmiljön fun-	N/A	41
		5.2	gerar korrekt.		
12	1	5.5,	Observera samt rimlighetskontrollera den simulerade truc-	N/A	42
		5.10-	kens kinematik.		
		13			
13	1	5.7	Observera korrekt och rimligt beteende vid specificerat kör-	2	46
			uppdrag med ett hinder samt blockerande vägg på ena sidan.		
			forts. på nästa sida		



forts. f	rån föregående	e sida			
Test	Prioritet	Krav	Beskrivning	Testcase	Vecka
14	2	5.8	Observera korrekt och rimligt beteende vid specificerat kör-	3	48
			uppdrag med två rektangulära hinder i bredd.		
15	1	5.14,	Kontrollera att den aktuella simuleringsdatorn når upp till	N/A	K
		5.15	specifikationerna		

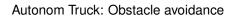
## Protokoll

Test	Genomfört vecka	Resultat	Kommentar
11			
12			
13			
14			
15			

# 2.4 Användargränssnitt

Detta avsnitt beskriver alla tester relaterade till användargränssnittet.

Test	Prioritet	Krav	Beskrivning	Testcase	Vecka
16	1	6.1-3	Observera att användargränssnittets karta visas korrekt. (se	Alla	47
			även test 2 & 3)		
17	1	5.1,	Kontrollera att ändring av parametrar fungerar och att data	Alla	47
		6.4,	visas korrekt under en körning.		
		6.10,6.1			
18	1	6.5,	Observera att trucken kan meddela när ett hinder är detekterat	Alla	47
		6.6	samt när en alternativ rutt är planerad.		
19	1	6.7	Observera att trucken kan meddela när en alternativ rutt inte	4	47
			går att ta fram.		
20	2	6.8	Observera att trucken kan meddela när maximalt avstånd från	5	47
			originalrutten nåtts.		





## Protokoll

Test	Genomfört vecka	Resultat	Kommentar
16			
17			
18			
19			
20			

# 2.5 Prestanda och felhantering

Test	Prioritet	Krav	Beskrivning	Testcase	Vecka
21	1	7.1	Se till att trucken klarar att köra uppdrag av olika komplexitet	Alla	46
			utan att stanna för beräkningar.		
22	2	7.2	Se till att trucken klarar att köra ett uppdrag utan att stanna	Alla	46
			samt hålla en hastighet om minst 0.3 m/s.		
23	1	7.3	Observera att trucken klarar att de planerade rutterna håller	Alla	46
			sig inom toleransen på max 20% förlängd väg.		
24	1	8.1	Se till att trucken kan detektera då en genomförbar rutt ej kan	4	47
			beräknas eller genomföras och larma på lämpligt sätt. (Se		
			även test 13)		
25	2	8.2	Se till att trucken kan detektera då den lämnat att givet tillåtet	5	47
			område och larma på lämpligt sätt. (Se även test 14)		

#### Protokoll

Test	Genomfört vecka	Resultat	Kommentar
21			
22			
23			
24			
25			

## 2.6 Övrigt





Test	Prioritet	Krav	Beskrivning	Testcase	Vecka
26	1	9.1	Gruppen ser till att kod som skrivs följer kodstandard.	N/A	K
27	1	10.1	Alla gruppmedlemmar strävar efter att lägga 240 timmar på	N/A	K
			projektet, samt ser till att meddela PL omedelbart om större		
			avvikelser sker.		

## Protokoll

Test	Genomfört vecka	Resultat	Kommentar
26			
27			