|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 速腾聚创科技有限公司 | 产品版本 | 机密等级 |
| rs\_fusion\_v1.1.1 | 内部公开 |
| 总页数: 共6页 |

**SDK开发自测试报告**

RS-GD-YF-2018-11-17

深圳市速腾聚创科技有限公司

2018 年11 月17

# 版本历史

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 版本/状态 | 作者 | 参与者 | 日期 | 备注 |
| v1.1.1 | 郭磊明 |  | 20181117 |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
| 版本号变更说明：初次对外发布 | | | | |

[版本历史 1](#_Toc2080520351)

[一、 目的 3](#_Toc1882901496)

[二、 范围 3](#_Toc1597949889)

[（一） 适用业务 3](#_Toc1309726676)

[（二） 裁减说明 3](#_Toc460452423)

[三、 UT自测试列表 3](#_Toc1278047134)

# **目的**

在产品转测试前，开发人员完成必要的自检并输出UT自测报告，能有效的把基本问题发现在源头，提高产品版本的开发质量与后续测试效率。

# **范围**

1. 适用业务

适用于公司各迭代产品新版本软硬件开发阶段。

1. 裁减说明

可根据产品质量计划作出适用性的裁减和优化。

# **UT自测试列表**

| Rs\_fusion v1.1.1 | | | | | |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 序号 | 步骤 | 判断标准 | 自测描述 | 自测结果 | 备注 |
| 001 | 无运动补偿的正常功能 | 正常启动，rviz中点云正确重合 |  | OK |  |
| 002 | 有运动补偿的正常功能 | 正常启动，rviz中点云正确重合 |  | OK |  |
| 003 | 修改fusion\_topic | 重启节点，topic名字改变 |  | OK |  |
| 004 | 文件存在检查 | yaml配置文件中lidar\_xxx\_trans\_file设置一个不存在文件名，重启节点，报错并退出 |  | OK |  |
| 005 | 传感器故障检查 | 输出红色错误提示 |  | OK |  |
| 006 |  |  |  |  |  |

测试过程参考http://192.168.1.20/demo/rs\_fusion\_release/wikis/home