

---

Titel:

**Accepttestrapport  
for  
Sorting Industrial Robot  
(SIR)**

**Versionshistorik**

Ver.	Dato	Initialer	Beskrivelse
0.1	11-02-12	RHT	Første udkast.
0.2	16-02-12	RHT	Indsat firmanavn og produktnavn.
0.3	07-03-12	NIQ	Rettet format fejl
1.1			
1.2			
1.3			

**Godkendelsesformular**

<b>Forfatter(e):</b>	Søren Howe Gersager(10430) Cong Thanh Dao(10517) Yusuf Tezel(10568) Nicolaj Quottrup(10754) René Høgh Thomsen(10778) Michael Batz Hansen(10791) Sam Luu Tong(10898)
<b>Godkendes af:</b>	Poul Ejnar Røvsing
<b>Projektnr:</b>	1
<b>Filnavn:</b>	Accepttest.odt Accepttest.pdf
<b>Antal sider:</b>	9
<b>Kunde:</b>	Robotic Global Organization(RoboGO)

**Ved underskrivelse af dette dokument accepteres det af begge parter, som værende kravene til udviklingen af det ønskede system.**

**Sted og dato:**

---

René H. Thomsen

---

Poul Ejnar Røvsing

## Indholdsfortegnelse

1. Indledning.....	4
1.1 Formål.....	4
1.2 Referencer.....	4
1.3 Omfang.....	4
1.4 Godkendelses kriterier.....	4
1.5 Definitioner.....	4
2. Testspecifikation.....	5
2.1 Hardware og Software ID.....	5
2.2 Testsystemet.....	5
2.3 Identifikation af testobjekter.....	5
2.4 Testobjekt forberedelse.....	5
2.5 Testmiljø.....	5
3. Testprocedure.....	6
3.1 Test af funktionelle krav.....	6
3.2 Test af øvrige specifikke krav.....	6
3.3 Test af grænseflader.....	6
4. Godkendelse.....	7

# **1. Indledning**

## **1.1 Formål**

Tekst.

## **1.2 Referencer**

Tekst.

## **1.3 Omfang**

Tekst.

## **1.4 Godkendelses kriterier**

Tekst.

## **1.5 Definitioner**

Tekst.

## **1.6 Dokumentets opbygning**

Tekst.

## 2. Testspecifikation

Testspecifikation for SIR

### 2.1 Hardware og Software ID

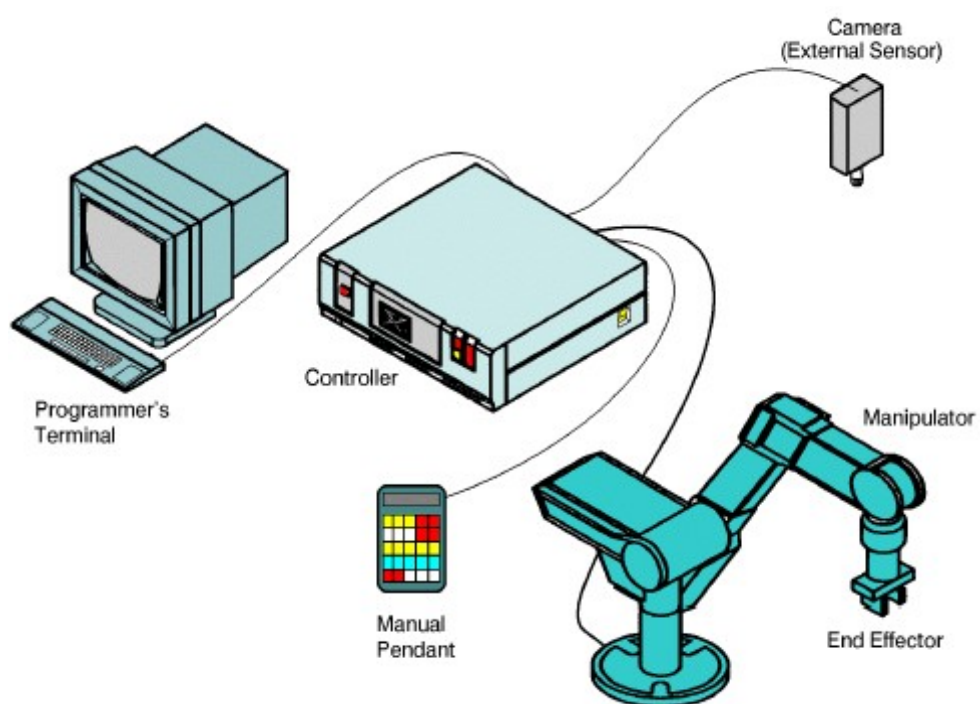
Software der skal tests:

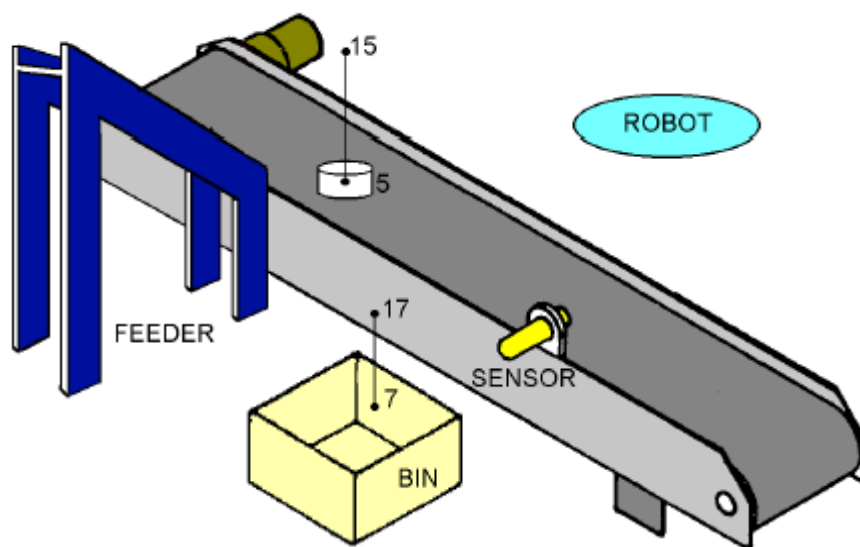
Software	Version	Udgivelses dato	Bemærkning
SIR	1.0		
IDE	1.0		
Simulation	1.0		

Hardware der skal testes:

Hardware	Version	Udgivelses dato	Bemærkning
Scorbot ER 4-U	-		
Vægt	1.0		

### 2.2 Testsystemet





SIR main programmet, IDE og simulations programmet eksekveres på en PC, som er forbundet til en USB Controller. Via USB controlleren styres Scrobot armen, vægten og transportbåndet.

VÆGT?.....

## 2.3 Identifikation af testobjekter

Interne testobjekter:

- SIR main program
- IDE
- Simulation's program
- EL del til vægt

Eksterne testobjekter

- Scrobot ER 4-U
- Vejevellen
- Transportbåndet
- USB controller

## **2.4 Testobjekt forberedelse**

Der skal som minimum være forbindelse til IHA's Intranet, hvor der kan forbindes til IHA's SQL database. Scrobot, transportbåndet, sensorerne skal være i de faste positioner, da de blev udleveret. Vægten skal placeres i den forud defineret position.

## **2.5 Testmiljø**

Der skal testes i et ikke støvet og fugtigt lokale. Temperaturen i lokalet skal være mellem 10 – 30 graders celsius. Der må ikke være direkte sollys på testobjekterne. Alt nydelse af mad og drikkevarer må ikke forgå ved siden af testobjekterne.

### **3. Testprocedure**

#### **3.1 Test af funktionelle krav**

Use cases.

#### **3.2 Test af øvrige specifikke krav**

Tekst.

#### **3.3 Test af grænseflader**

Tekst.



## 4. Godkendelse

Ved afslutningen af accepttesten skrives under på at alle verifikationer er gennemført som aftalt og at accepttesten er succesfuldt gennemført. Eksisterer der problemrapporter efter testen, så noteres antallet og disse vedlægges sammen med rapporten.

Alle verifikationer er gennemført tilfredsstillende \_\_\_\_\_

I modsat fald beskrives hvilken aktion, der aftales :

Problemrapporter (antal): \_\_\_\_\_

\_\_\_\_\_  
IHA - testansvarlig

\_\_\_\_\_  
dato

\_\_\_\_\_  
Kunde - ansvarlig

\_\_\_\_\_  
dato