



Softwareprojekt-Engineering, SS 2025

# **Protokoll**

Beta-Testtag vom 22. Mai 2025

Gruppe 12

**Autor**

Tim Peko

**Korrekturleser**

Moritz Kieselbach

**Teammitglieder**

Moritz Kieselbach

Tim Wahlmüller

Tim Peko

Alexander Kranl

Alexandra Usuanlele

## Allgemeine Daten

### Zeitpunkt

22. Mai 2025, 16:20 - 19:20

### Teilnehmerliste

- Tim Peko
- Moritz Kieselbach
- Tim Wahlmüller
- Alexander Kranl
- Alexandra Usuanlele

### Ziel

[PDF: Beta-Testtag – Ablauf](#)

#### Beta-Testtag – Ablauf

- ✓ 2 × Anwesenheitskontrolle!
- ⌚ 16:10 – 16:20
  - Aufbau [T, HM]
- ⌚ 16:20 – 19:00
  - Testen (HW, SW), Abarbeiten Betatestplan (funktionale Tests + Qualitätstests) [S]
  - **Tests Tutor\*innen zeigen** [S, T]
    - dafür *bis zu 2 + 2 Punkte* (wenn Bericht vorliegt)
  - Qualifikationstest für Wettkampf; Tutor\*innen zeigen [S, T]
- ⌚ 18:30 – 18:45
  - 5./6. Koordinationsgruppen-Treffen [S, HM]
- ⌚ 19:00 – 19:10
  - Abbau [T, HM]
- ⌚ 19:10
  - Ende
- ⌚ Bis 23.5. 12:00
  - Erstellen Betatest-Bericht [S]

T ... Tutor

S ... Student

HM ... Herwig Mayr, Kursleiter

### Nächste Schritte

Roboter Farbsensor besser ausrichten

Roboter Abstandshalter zum Steinebereich installieren

## Besprechungsthemen

### Funktionales Testen

#### [HM] Qualifikationstest

Ablauf:

1. Roboter startet am Rand
2. Steine in der Mitte des Steinebereichs
3. Steine aus Bereich aufheben
4. Steine auf Zielbereich Ablegen

Tutorin anwesend...

Versuche:

1. **Durchlauf**
  - An den Steinen vorbei gefahren
2. **Durchlauf**
  - An den Steinen vorbei gefahren
3. **Durchlauf**
  - An den Steinen vorbei gefahren

Ohne Tutorin...

Versuche:

1. **Durchlauf**
  - An den Steinen vorbei gefahren
2. **Durchlauf**
  - An den Steinen vorbei gefahren
3. **Durchlauf**
  - Erkennt gehaltenen Stein
  - Steine auf Steinbereich nicht erkannt

Tutorin anwesend... Versuche:

1. **Durchlauf**
  - An den Steinen vorbei gefahren
  - Dauer: 1m 18s

#### [S] Farb-/Steinerkennung

Durchläufe:

1. **Durchlauf**
  - Steine ignoriert
  - Bei Stein Richtungswechsel
2. **Durchlauf**
  - Steine vom Steinebereich geschoben
  - Steine ignoriert
3. **Durchlauf**
  - Steine nicht gefunden und ignoriert

Ab hier Tutorin anwesend:

1. **Durchlauf**
  - Rot

- Blau
- Weiß
- 2. **Durchlauf**
  - Rot
  - Blau
  - Weiß
- 3. **Durchlauf**
  - Blau
  - Rot
  - Weiß
- 4. **Durchlauf**
  - Blau
  - Rot
  - Weiß
- 5. **Durchlauf**
  - Blau
  - Rot
  - Weiß
- 6. **Durchlauf**
  - Blau
  - Rot
  - Weiß
- 7. **Durchlauf**
  - Blau
  - Rot
  - Weiß
- 8. **Durchlauf**
  - Rot
  - Weiß
- 9. **Durchlauf**
  - Blau
  - Rot
  - Weiß

Ergebnis:  $23/24 = 95.83\% \geq 95\%$   
**Erfolgreich**

#### **[S] Roboter bleibt auf Arbeitsfläche**

Durchläufe:

1. **Durchlauf**
  - Wackelig runtergefallen
2. **Durchlauf**
  - Wackelig runtergefallen
3. **Durchlauf**
  - Erfolgreich
  - Wechselt Richtung bei Kante erkannt

Tutorin anwesend.

### **[S] Verlorener Stein beim Transport**

Tutorin anwesend:

1. **Durchlauf**
  - Roboter hat Stein initial nicht erkannt
2. **Durchlauf**
  - Roboter hat nach Verlust nicht wieder geöffnet (mechanischer Fehler)
3. **Durchlauf**
  - Erfolgreich
  - Nächster Stein wird stattdessen aufgehoben

### **[S] Zielposition korrekt gespeichert**

Tutorin anwesend...

1. **Durchlauf**
  - Roboter hat roten Stein fallen gelassen
  - Roboter hat blauen Stein verloren
  - Roboter hätte blauen Stein auf gleicher Position wie roten Stein abgelegt
2. **Durchlauf**
  - Roboter hat roten Stein fallen gelassen
  - Roboter hat neuen roten Stein bekommen
  - Roboter hat ihn irgendwo abgelegt
3. **Durchlauf**
  - Roboter hat roten Stein fallen gelassen
  - Roboter hat neuen roten Stein bekommen
  - Roboter hat den neuen roten Stein auf vorherigen Platz abgelegt

*Bestanden*

## **Qualitative Tests**

### **[S] Produktqualität: Leistungseffizienz**

*Nicht getestet*

### **[S] Einsatzqualität: Effizienz**

*Nicht getestet*

### **[T] Produktqualität: Zuverlässigkeit**

*Nicht getestet*

### **[T] Einsatzqualität: Abdeckung des Einsatzgebiets**

*Nicht getestet*