



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

Farbcode Tests:

Durchlauf - Fehler

Durchlauf - Erfolgreich

Durchlauf - Teilerfolg

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