

BPV EXAMEN P1-K2

Testplan

Document

In dit document is het testplan voor het examen in de BPV opgesteld. Dit document is opgesteld voor het examen in opdracht van Techniek College Rotterdam leerjaar 2019-2020.

Gino Dilano Otten
contact@ginootten.nl

Inhoud

Testcase 1	2
Testcase 2	2
Testcase 3	2
Testcase 4	2

Testcase 1

Functionaliteit	Het kunnen detecteren van een muur.				
Actie	De robot rijdt richting een muur waardoor de muur in de buurt komt.				
Scenario	De robot begint zijn route en komt snel de eerst muur tegen en moet in grijpen om er niet tegen aan te rijden.				
Verwacht resultaat	De robot keert naar links of rechts afhankelijk van welke route het veiligst is.				
Werkelijk resultaat	De robot besluit om niet af te slaan maar er dwars door heen te gaan.				
Aanpassing	Indien de muur voor de sensor op de voorkant kleiner is dan de minimale afstand de robot de rechter muur laten volgen en dus naar links afslaan.				
Uitvoering	Uren	1H 30M	Prioriteit	Hoog	Door
					G. Otten

Testcase 2

Functionaliteit	Het naar links kunnen draaien				
Actie	De robot is bij de muur aankomen en moet een richting op				
Scenario	De robot is bij de muur aankomen en kan niet naar rechts.				
Verwacht resultaat	De robot draait naar links en vervolgt zijn weg.				
Werkelijk resultaat	De robot draait te snel naar links waardoor die weer terug keert naar waar hij vandaan kwam.				
Aanpassing	De robot een delay van 450 milliseconde mee geven				
Uitvoering	Uren	0 H 15M	Prioriteit	Hoog	Door
					G. Otten

Testcase 3

Functionaliteit	Het naar rechts kunnen draaien				
Actie	De robot is bij de muur aankomen en moet een richting op				
Scenario	De robot is bij de muur aankomen en kijkt of rechts vrij is en zal deze draai maken.				
Verwacht resultaat	De robot draait naar rechts en vervolgt zijn weg.				
Werkelijk resultaat	De robot draait te snel naar rechts waardoor die weer terug keert naar waar hij vandaan kwam.				
Aanpassing	De robot een delay van 450 milliseconde mee geven				
Uitvoering	Uren	0 H 15M	Prioriteit	Hoog	Door
					G. Otten

Testcase 4

Functionaliteit	Het naar achter kunnen draaien				
Actie	De robot is bij de muur aankomen en moet een richting op				
Scenario	De robot is bij de muur aankomen en dit blijkt een dode straat te zijn zowel rechts als links is er geen mogelijkheid om te rijden.				
Verwacht resultaat	De robot keert om en vervolgt zijn weg.				
Werkelijk resultaat	De robot draait te snel waardoor hij 4 rondjes draait in plaats een halven.				
Aanpassing	De snelheid van de robot vertragen waardoor hij op een veilig manier kan keren				
Uitvoering	Uren	0 H 45M	Prioriteit	Hoog	Door
					G. Otten