|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Caso de prueba** | Probar funcionamiento del sensor ultrasónico HCSR04 | | |
| **Identificador caso de prueba/s** | HCSR04-01-funcionamiento | | |
| **Función probar** | Precisión de detección de objetos | | |
| **Objetivo** | Determinar el rango de operación | | |
| **Descripción** | Se desea conectar el módulo HCSR04 a un Arduino UNO para detectar objetos por medio de ultrasonido y determinar su precisión. | | |
| **Criterios de éxito** | Detectar objetos delante del sensor | | |
| **Criterios de falla** | No detectar objetos delante del sensor | | |
| **Precondiciones** | Contar con elemento de medición | | |
| **Necesidades para el caso de prueba** | Módulo arduino UNO  Sensor HCSR04  Cables Hembra-Macho (x4) | | |
| **Autor** | Schlapp-Mansilla | | |
| **Fecha de creación** | 25-04-2017 | | |
| **Resultados** | [1] Se consigue un rango aceptable de precisión (alrededor de 3mm), con un rango de alcance [2-50 cm] | | |
| **Código fuente/s** | [1]HCSR04-01-funcionamiento.ino | | |
| **Imágenes** |  | | |
| **Sketch** |  | | |