

Fiche Evaluation Fonctionnalité FCT_05A

Equipe:

Date:

Etape? Jalon1 -- Jalon2 -- Recette

La colonne "Prévision Equipe" est à compléter par l'équipe avant le jalon ou la recette
La colonne "Résultat Effectif" sera complétée par les évaluateurs lors du jalon ou de la recette
Compléter les cases par Oui ou Non

Ver: 18/03/2019

FCT_05A -- Commande Détection d'obstacles

	Commandes envoyées Informations Reçues	Comportement observé	Prévision Equipe	Résultat Effectif	Points attribuables	Points attribués
1	Commande non valide "azerty"	Le robot signale par un '#' qu'il n'a pas reconnu la commande			4	0
2	Début épreuve 1 "D 1"	Le robot répond par son message d'invite "I"			4	0
3	Détection d'un obstacle à l'avant de la base roulante "MOU"	La base roulante doit détecter un éventuel obstacle placé devant la base. Le servomoteur pourra être positionné manuellement. L'obstacle sera positionné à une distance comprise entre 15cm et 100cm			6	0
4	Précision	Détection d'obstacle avec une précision meilleure que 5 cm			8	0
5	Message KOB	Respect de la syntaxe du message d'information			6	0
6	Détection d'un obstacle à l'avant de la base roulante "MOU"	La base roulante doit détecter un éventuel obstacle placé devant la base. Le servomoteur pourra être positionné manuellement. L'obstacle sera positionné à une distance comprise entre 15cm et 100cm			6	0
7	Précision	Détection d'obstacle avec une précision meilleure que 5 cm			8	0
8	Message KOB	Respect de la syntaxe du message d'information			6	0
9	Détection d'un obstacle à l'avant et à l'arrière de la base roulante "MOU D"	La base roulante doit détecter un éventuel obstacle placé devant ou derrière la base. Le servomoteur pourra être positionné manuellement. L'obstacle sera positionné à une distance comprise entre 15cm et 100cm			6	0
10	Précision	Détection d'obstacle avec une précision meilleure que 5 cm			8	0
11	Message KOB	Respect de la syntaxe du message d'information			6	0
12	Détection d'un obstacle à l'avant de la base roulante "MOU"	La base roulante doit détecter un éventuel obstacle placé devant ou derrière la base. Le servomoteur pourra être positionné manuellement. Test de la détection d'obstacle en l'absence d'obstacle.			6	0
13	Précision	La détection indique bien qu'il n'y a pas d'obstacle détecté			10	0
14	Message KOB	Respect de la syntaxe du message d'information			6	0
15	MOB A:30	Optionnel balayage angulaire complet AV/AR (avant/arrière) - Peut remplacer le "MOU"			0	0
16	MOB D A:30	Optionnel balayage angulaire complet AV(avant) - - Peut remplacer le "MOU D"			0	0
17	MOS A:30	optionnel balayage angulaire complet avec détection obstacle le plus proche AV/AR - - Peut remplacer le "MOU"			0	0
18	MOS D A:30	optionnel balayage angulaire complet avec détection obstacle le plus proche AV -- Peut remplacer le "MOU D"			0	0
19	Fin de l'épreuve "E"	Fin de l'épreuve			2	0
20	Accusé de réception	A chaque commande incorrecte, la base roulante répond par un '#'			4	0
	Accusé de réception	A chaque paramètre incorrect, la base roulante répond par un '#'			4	0
21						0
22						0
23						0
24						0
25						0
26						0
27						0
28						0
29						0
30						0
31						0
32						0
		Total des points:			100	0
		Point attribués au Jalon1:			10	0

Explication des éventuels modes dégradés utilisés