

Fiche Evaluation Fonctionnalité FCT_02B

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_02B -- Déplacements évolués en mode dégradé (pas d'obstacle)

	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			2	0
2	Début épreuve 1 "D 1"	Le robot répond par son message d'invite "I"			2	0
3	Déplacement du robot "G X:10 Y:20 A:90"	Le robot effectue un déplacement programmé - Aucun obstacle n'est placé sur la trajectoire			10	0
4	Reception Message Information "B"	Réception du message d'arrivée au point spécifié			3	0
5	Précision	La précision du déplacement est correcte à 10% près (estimé)			6	0
6	Déplacement du robot "G X:-20 Y:10 A:-90"	Le robot effectue un déplacement programmé - Aucun obstacle n'est placé sur la trajectoire			10	0
7	Reception Message Information "B"	Réception du message d'arrivée au point spécifié			3	0
8	Précision	La précision du déplacement est correcte à 10% près (estimé)			6	0
9	Avancer - stopper "A 10" suivi de "S"	Le robot avance et stoppe sur commande - Vitesse 10%			4	0
10	Déplacement du robot "G X:10 Y:0 A:-90"	Le robot effectue un déplacement programmé - Aucun obstacle n'est placé sur la trajectoire			10	0
11	Reception Message Information "B"	Réception du message d'arrivée au point spécifié			3	0
12	Précision	La précision du déplacement est correcte à 10% près (estimé)			6	0
13	Déplacement du robot "G X:0 Y:10 A:0"	Le robot effectue un déplacement programmé - Aucun obstacle n'est placé sur la trajectoire			10	0
14	Reception Message Information "B"	Réception du message d'arrivée au point spécifié			3	0
15	Précision	La précision du déplacement est correcte à 10% près (estimé)			6	0
16	Fin de l'épreuve "E"	Fin de l'épreuve			2	0
17	Avancer - stopper "A" "S"	L'épreuve étant terminée, le robot ne traite pas cette commande et reste immobile			4	0
18	Accusé de réception	A chaque commande incorrecte, la base roulante répond par un '#'			5	0
19	Accusé de réception	A chaque paramètre incorrect, la base roulante répond par un '#'			5	0
20						0
21						0
22						0
23						0
24						0
25						0
26						0
27						0
28						0
29						
30						
31						
32						0
		Total des points:			100	0
		Point attribués au jalon 1:			10	0

Explication des éventuels modes dégradés utilisés