

## Fiche Evaluation Fonctionnalité FCT\_01A

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\_01A -- Déplacements élémentaires

	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 ....."			6	0
3	Avancer - stopper "A" suivi de "S"	Le robot avance et stoppe sur commande			4	0
4	Vitesse	La vitesse correspond bien à la valeur définie par défaut (vitesse: 20%)			2	0
5	Réglage vitesse "TV 10"	Le robot répond par un accusé de réception '>' (commande correctement interprétée)			2	0
6	Avancer - stopper "A" suivi de "S"	Le robot avance et stoppe sur commande - Vitesse définie par TV			4	0
7	Vitesse	La vitesse est bien été définie par TV			2	0
8	Réglage vitesse "TV 150"	Le robot répond par un accusé de réception '#' (commande incorrectement interprétée)			6	0
9	Avancer - stopper "A 40" suivi de "S"	Le robot avance et stoppe sur commande			4	0
10	Vitesse	La vitesse correspond bien à la valeur spécifiée dans la commande (vitesse: 40%)			2	0
11	Rotation droite "RD"	Le robot effectue une rotation à droite de 90°			4	0
12	Précision	La précision de la rotation est meilleure que 10°			2	0
13	Rotation gauche "RG"	Le robot effectue une rotation à gauche de 90°			4	0
14	Précision	La précision de la rotation est meilleure que 10°			2	0
15	Marche arrière "B" suivi de "S"	Le robot recule , puis s'arrête sur commande			4	0
16	Vitesse	La vitesse est bien été définie par TV			2	0
17	Marche arrière "B 40" suivi de "S"	Le robot recule , puis s'arrête sur commande			4	0
18	Vitesse	La vitesse correspond bien à la valeur spécifiée dans la commande			2	0
19	Rotation angle 180° Droit "RC D"	Le robot effectue une rotation de 180° à droite			4	0
20	Précision	La précision de la rotation est meilleure que 10°			2	0
21	Rotation angle donné "RA G:45"	Le robot effectue une rotation de 45° à gauche			4	0
22	Précision	La précision de la rotation est meilleure que 10°			2	0
23	Avancer - stopper "A" "S"	Le robot avance et stoppe sur commande			4	0
24	Fin de l'épreuve "E"	Fin de l'épreuve			2	0
25	Avancer - stopper "A" "S"	L'épreuve étant terminée, le robot ne traite pas cette commande et reste immobile			6	0
26	Accusé de réception	A chaque commande incorrecte, la base roulante répond par un '#'			8	0
27	Accusé de réception	A chaque paramètre incorrect, la base roulante répond par un '#'			8	0
28						0
29						0
Total des points:					100	0
Point attribués au jalon 1:					40	0

Explication des éventuels modes dégradés utilisés