# Testopdracht

## Inleiding en korte projectomschrijving

Wij hebben van De Haagse Hogeschool de opdracht gekregen om een rp6 robot te programmeren. Deze robot heeft rupsbanden en een aantal sensoren. We moeten er voor zorgen dat een gebruiker hem draadloos met een laptop kan besturen en dat hij autonoom kan rijden. Hij moet stoppen en draaien als hij (bijna) ergens tegen aan rijdt. Ga voor een gedetailleerde beschrijving naar SHIT TOEVOEGEN. STAAT ERGENS IN HET DEEL VAN JEREMY (DENK IK).

## De business case voor dit testplan

Voorkomen is beter dan genezen. Dat geldt ook voor dit project.

Tuurlijk kan u het risico dat de robot niet goed functioneerde accepteren, maar als na de invoering van de robot blijkt dat hij niet werkt bent u veel geld kwijt. Dan moeten alle verkochten robots teruggeroepen worden. Het geld dat u de klanten terug moet betalen zijn dan niet de enige kosten. Er is dan een grote hoeveelheid niet goed werkende robots gefabriceerd, en het fabriceren van robots kost geld. Daarnaast loop u dan ook reputatieschade op.

Vaak functioneert een robot niet goed door een kleine fout die tijdens het testen ontdekt zou zijn. U betaald nu dan wel voor het testen, maar u loopt dan in ieder geval niet het risico dat u later veel meer geld kwijt bent.

## Opdrachtgever en opdrachtnemer

Om onduidelijkheden te voorkomen worden hieronder de opdrachtgevers en de opdrachtnemers genoemd.

De formele opdrachtgever is De Haagse Hogeschool. De Haagse Hogeschool heeft ons de opdracht gegeven om de rp6 robot te programmeren.

De gedelegeerde opdrachtgever is John Visser. John Visser is docent embedded programmeren. Hij beoordeelt uiteindelijk de robot.

De opdrachtnemer is de testcoördinator: Jeremy Tiebosch.

## Testopdracht en afbakening

Dit testplan beschrijft de testactiviteiten voor de functionele acceptatietest van de rp6 robot.

De robot wordt in 5 delen getest:

* Stel vast of de robot reageert op commando’s die draadloos verstuurd worden vanaf de pc/laptop.
* Stel vast dat de robot te besturen is met wasd.
* Stel vast dat de noodsituatie werkt.
* Stel vast dat de robot autonoom kan rijden.
* Stel vast dat de robot alle berichten naar de pc/laptop verstuurt die hij moet versturen en dat de inhoud van de berichten correct is.

Binnen de scope vallen:

* De geschreven software.
* De functionaliteit van de robot gedurende een korte periode

Buiten de scope vallen:

* De hardware van de robot
* De functionaliteit van de robot gedurende een langere periode

Zie voor verdere detaillering van wat wel en wat niet binnen het speelveld valt hoofdstuk SHIT TOEVOEGEN. STAAT ERGENS IN HET DEEL VAN JEREMY (DENK IK).

## Uitgangspunten en randvoorwaarden

Hieronder volgt een tabel met alle uitgangspunten/randvoorwaarden en de verantwoordelijke partijen. Omdat uitgangspunten en randvoorwaarden in de praktijk vaak samenhangen en de termen door elkaar gebruikt worden hebben wij er voor gekozen om geen onderscheid te maken.

|  |  |
| --- | --- |
| Uitgangspunt/Randvoorwaarde | Verantwoordelijke partij |
| De hardware van de rp6 robot is functioneel. | De Haagse Hogeschool |
| De rp6 robot kan opgeladen worden. | De Haagse Hogeschool |
| De testers zijn bekend met de functionaliteiten van de rp6 robot. | Jeremy Tiebosch |