Fiche de test n°3, Kinect

I – Courte description.

La Kinect est un capteur développé par Microsoft pour la console de salon XBOX qui comprend une caméra couleur et une caméra infrarouge qui renvoie les distances.

II – Test unitaire

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| N° | Action | Attendu | Résultat |
| 1 | Connecter la Kinect à un ordinateur | Le périphérique USB est bien reconnu | OK |
| 2 | Lancer le SDK spéciale | La Kinect est reconnue | OK |
| 3 | Acquérir les images | Trois images s’affichent : l’image couleur, celle de profondeur et celle infrarouge brute | OK |

III – Test d’intégration

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| N° | Action | Attendu | Résultat |
| 1 | Réaliser un test unitaire sur l’ordinateur embarqué du robot | Le test unitaire doit être concluant | OK |
| 2 | Fixer le capteur sur le robot | Le capteur est solidaire du robot et placé à l’avant du robot | OK |
| 3 | Acquérir les valeurs de la Kinect via le programme principal | Le programme principal peut se servir de la Kinect | OK, mais il faut passer par un programme qui converti les données brutes de la Kinect en trois images déjà évoquées |

IV – Remarques

La Kinect est assez volumineuse et prend beaucoup de ressources, mais c’est un bon atout pour faire du mapping.