



AARHUS SCHOOL OF ENGINEERING

SUNDHEDSTEKNOLOGI OG INFORMATIONS- OG  
KOMMUNIKATIONSTEKNOLOGI  
BACHELORPROJEKT

AUTOMATISK ULTRALYDSSCANNER

---

## Bilag til Accepttest

---

Charlotte Søgaard Kristensen (201371015)

Mathias Siig Nørregaard (201270810)

Marie Kirkegaard (201370526)

*Vejleder*

Associate Professor

Michael Alrøe

Aarhus School of Engineering

6. december 2016



# Indholdsfortegnelse

---

Indholdsfortegnelse	1
Kapitel 1 Indledning	2
Kapitel 2 Fejl i Accepttest	2
Kapitel 3 Fejlbeskrivelser	3
Bilag	4

# Indledning 1

---

Dette dokument indeholder forklaring over fejl ifm. udførslen af Accepttesten. Accepttesten er udført sammen med vejleder Michael Alrøe d. 6. september.

## Fejl i Accepttest 2

---

Efter at have gennemgået Accepttesten, blev UC3: Hovedscenariet ikke godkendt i punkt 2.1. Testen kan ses i nedenstående tabel 2.1

	Test	Visuelle resultat	Godkendt
1.1	Testperson trykker på knappen [Ultralydsscan] på GUI's 'Startup Menu'	Skærbilledet skifter til menuen 'Ultralydsscan Menu'	✓
2.1	Testperson observerer, om Robotarm roterer omkring Testobjekt	Robotarm roterer rundt om Testobjekt	-
3.1	Testperson gennemgår tests fra UC1: Start system i Tabel 5.1 fra punkt 2.1 til punkt 2.4	Visuelle resultater fra punkt 2.1 til punkt 2.4 i Tabel 5.1	✓

*Tabel 2.1: Test: UC3: Hovedscenarie*

# Fejlbeskrivelser 3

---

UC3: Hovedscenarier godkendes ikke, da det yderste led på robotarmen har en tendens til at rotere ud over dens grænser. Desuden følger Robotarms sti over brystet ikke den angivne sti fra interviewet med Lars Bolvig, og der er for meget rotation i Robotarms bevægelser.

# Bilag

---

- 1 Accepttest
- 17 Sætningsliste