

Abnahmeprotokoll Follow-Me Fahrroboter

Projektangaben

Thema: Follow-Me Fahrroboter

Zeitraum: 06.11.2023 - 28.06.2024

GitHub Repository: <https://github.com/tBuddy00/Follow-Me-Roboter>

Abnahmedokumentation

Abnahme

Datum: 21.06.2024 (Freitag)

Zeit: 15:00 Uhr

Abnahmeumgebung: U438 (Büro von Herrn Prof. Neugebauer)

Lieferumfang

Die Hardware ist kein erforderlicher Teil der Abgabe. Sie dient nur dazu, die Funktionalität der Software zu demonstrieren.

- Softwarepaket zur Verfolgung einer Person auf einem Fahrroboter
- Benutzerdokumentation
- Betriebsdokumentation
- Anforderungsspezifikation
- Entwicklerdokumentation
- Testdokumentation

Funktionalität

Use Case / Szenario	erfüllt	Anmerkung
UC01 Roboter starten	ja/nein	
UC02 Auf Web-Control-Center zugreifen	ja/nein	
UC03 Motoren anschalten	ja/nein	

Use Case / Szenario	erfüllt	Anmerkung
UC04 Motoren ausschalten	ja/nein	
UC05 Roboter stoppen	ja/nein	

Systemweite Anforderungen

Anforderung	erfüllt	Anmerkung
NFAU-1 Bedienung	ja/nein	
NFAU-2 Portabilität	ja/nein	
NFAR-1 Betriebslaufzeit	ja/nein	
NFAR-2 Zusatzakku	ja/nein	
NFAR-3 Error-Handling	ja/nein	
NFAP-1 Antwortzeit Bilderkennug	ja/nein	
NFAP-2 Datendurchsatz	ja/nein	
NFAR-3 Bewegungsdaten	ja/nein	
NFAR-4 Startzeit	ja/nein	
NFAS-1 Kompatibilität	ja/nein	
NFAS-2 Dokumentation Systeminstallation	ja/nein	

Unterschriften

Hiermit wird die Abnahme vollständig / mit Mängeln bestätigt.

Bemerkungen:

>	>
Unterschrift Themensteller*in	Unterschrift Projektleiter*in