



# **Testplan**

## **Project 2 ACM - TINPRJ04-2**

**Student:**

**Maurice Bal - 1032062**

**Prashant Chotkan - 1042569**

**Vakdocent:**

**Daisy Hofman**

**Thijs de Ruiter**

***Rotterdam University of Applied Sciences***  
**december, 2021**

# Inhoudsopgave

<b>1 Feature 1: De ACM kan door een tunnel rijden</b>	<b>3</b>
1.1 Testopstelling 1	3
1.2 Test 1.1: Laat de ACM door de testopstelling rijden	3
<b>2 Feature 2: De ACM moet op een accu rijden</b>	<b>3</b>
2.1 Testopstelling 2	3
2.2 test 2.1: Laat de ACM rijden en laat enkel een accu stroom leveren aan de ACM	3
<b>3 Feature 3: De ACM kan in een parkeervak op het haven terrein parkeren</b>	<b>3</b>
3.1 Testopstelling 3	3
3.2 Test 3.1: Parkeer de ACM m.b.v. de remote controller in het parkeervak	3
<b>4 Feature 4: De ACM kan over heuvels rijden</b>	<b>3</b>
4.1 Testopstelling 4	3
4.2 Test ....	3
<b>5 Feature 5: De ACM kan binnen vijf minuten de containers naar de bestemming op het haven terrein brengen</b>	<b>4</b>
5.1 Testopstelling 5	4
5.2 Test ....	4
<b>6 Feature 6: De ACM kan na een val van maximaal 50 mm verder rijden</b>	<b>4</b>
6.1 Testopstelling 6	4
6.2 Test ....	4
<b>7 Feature 7: De ACM kan binnen de lijnen van het rijvlak rijden</b>	<b>4</b>
7.1 Testopstelling 7	4
7.2 Test ....	4
<b>8 Feature 8: De ACM kan obstakels ontwijken</b>	<b>4</b>
8.1 Testopstelling 8	4
8.2 Test ....	4
<b>9 Feature 9: De ACM kan bij de kade(afgrond) keren</b>	<b>5</b>
9.1 Testopstelling 9	5
9.2 Test ....	5
<b>10 Feature 10: De ACM kan 2 containers van 60 bij 30 bij 30 mm vervoeren</b>	<b>5</b>
10.1 Testopstelling 10	5
10.2 Test ....	5
<b>11 Feature 11: De ACM kan magnetische punten op het terrein detecteren als herkeningspunten</b>	<b>5</b>
11.1 Testopstelling 11	5
11.2 Test ....	5
<b>12 Deel 1</b>	<b>5</b>
<b>13 Sectie 2</b>	<b>6</b>
13.1 Opgave 1	6
13.2 Opgave 2	6
13.2.1 nog dieper	6
13.2.2 nog dieper	6
13.2.3 nog dieper	6
13.2.4 nog dieper	6

13.3 Opgave 3 . . . . .	6
<b>14 Deel 2</b>	<b>6</b>
<b>15 Deel 3</b>	<b>6</b>
<b>16 Enkele voorbeelden</b>	<b>6</b>
<b>17 Opsommingen</b>	<b>6</b>

## **1 Feature 1: De ACM kan door een tunnel rijden**

### **1.1 Testopstelling 1**

### **1.2 Test 1.1: Laat de ACM door de testopstelling rijden**

*Verwacht resultaat:* De ACM kan door de tunnel rijden

*Acceptance Criteria:* De ACM rijdt door de tunnel zonder de muren van de tunnel te raken.

*Waarnemingen:*

*Conclusie:*

## **2 Feature 2: De ACM moet op een accu rijden**

### **2.1 Testopstelling 2**

### **2.2 test 2.1: Laat de ACM rijden en laat enkel een accu stroom leveren aan de ACM**

*Verwacht resultaat:* .....

*Acceptance Criteria:*

*Waarnemingen:*

*Conclusie:*

## **3 Feature 3: De ACM kan in een parkeervak op het haventerrein parkeren**

### **3.1 Testopstelling 3**

### **3.2 Test 3.1: Parkeer de ACM m.b.v. de remote controller in het parkeervak**

*Verwacht resultaat:* De ACM zal reageren op de controller en in het parkeervak geplaatst worden

*Acceptance Criteria:* De ACM moet zodanig in het parkeervak geplaatst kunnen worden zodat de lijnen van het parkeervak niet geraakt worden.

*Waarnemingen:*

*Conclusie:*

## **4 Feature 4: De ACM kan over heuvels rijden**

### **4.1 Testopstelling 4**

### **4.2 Test ....**

*Verwacht resultaat:* .....

*Acceptance Criteria:*

*Waarnemingen:*

*Conclusie:*

## **5 Feature 5: De ACM kan binnen vijf minuten de containers naar de bestemming op het haven terrein brengen**

### **5.1 Testopstelling 5**

### **5.2 Test ....**

*Verwacht resultaat: .....*

*Acceptance Criteria:*

*Waarnemingen:*

*Conclusie:*

## **6 Feature 6: De ACM kan na een val van maximaal 50 mm verder rijden**

### **6.1 Testopstelling 6**

### **6.2 Test ....**

*Verwacht resultaat: .....*

*Acceptance Criteria:*

*Waarnemingen:*

*Conclusie:*

## **7 Feature 7: De ACM kan binnen de lijnen van het rijvlak rijden**

### **7.1 Testopstelling 7**

### **7.2 Test ....**

*Verwacht resultaat: .....*

*Acceptance Criteria:*

*Waarnemingen:*

*Conclusie:*

## **8 Feature 8: De ACM kan obstakels ontwijken**

### **8.1 Testopstelling 8**

### **8.2 Test ....**

*Verwacht resultaat: .....*

*Acceptance Criteria:*

*Waarnemingen:*

*Conclusie:*

## **9 Feature 9: De ACM kan bij de kade(afgrond) keren**

### **9.1 Testopstelling 9**

#### **9.2 Test ....**

*Verwacht resultaat: .....*

*Acceptance Criteria:*

*Waarnemingen:*

*Conclusie:*

## **10 Feature 10: De ACM kan 2 containers van 60 bij 30 bij 30 mm vervoeren**

### **10.1 Testopstelling 10**

#### **10.2 Test ....**

*Verwacht resultaat: .....*

*Acceptance Criteria:*

*Waarnemingen:*

*Conclusie:*

## **11 Feature 11: De ACM kan magnetische punten op het terrein detecteren als herkeningspunten**

### **11.1 Testopstelling 11**

#### **11.2 Test ....**

*Verwacht resultaat: .....*

*Acceptance Criteria:*

*Waarnemingen:*

*Conclusie:*

## **12 Deel 1**

Een stukje tekst. . .

## 13 Sectie 2

### 13.1 Opgave 1

### 13.2 Opgave 2

#### 13.2.1 nog dieper

#### 13.2.2 nog dieper

#### 13.2.3 nog dieper

#### 13.2.4 nog dieper

### 13.3 Opgave 3

## 14 Deel 2

## 15 Deel 3

Een stukje tekst. . .  
op een nieuwe regel. . .

## 16 Enkele voorbeelden

Een formule in  $f(x) = 3x^2 + 7$  een zin, zoals  $\frac{1}{\pi}$  of  $\sqrt{e^2}$  is mogelijk  
Een formule in een aparte environment:

$$\sum_1^n n = \frac{1}{2}n \cdot (n + 1) \quad (1)$$

$$\prod_1^n n = n! \quad (2)$$

$$f(x) = 5x^3 + \sqrt{2x} \quad (3)$$

Een plaatje in jpg, png of pdf werkt als volgt:



## 17 Opsommingen

- kaas
- melk
  - 1. rood
  - 2. geel
    - groen
    - paars

- oranje
- $e^x + 6$

3. blauw

- eieren

Ten slotte een tabel met de tabular environment:

links	rechts	midden
blabla	bleble	5345
blabla	...bleble...	5345
...blabla...	bleble	24245345
blabla	bleble	534222342345