| **ID** | **Nome do Teste** | **Tipo** | **Estado** | **Resultado Esperado** | **Resultado Obtido** |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| T01 | Teste de Identificação de Oponente | Funcional | Concluído | O robô deve detectar o objeto a menos de 70 cm. | O robô detectou o objeto no alcance  de 70 cm. |
| T02 | Teste de Perseguição | Funcional | Concluído | O robô deve avançar até o objeto após detectar. | O robô avançou até o objeto após a detecção. |
| T03 | Teste de Identificação da Borda | Funcional | Concluído | O robô deve detectar a borda da arena. | O robô detectou a borda corretamente. |
| T04 | Teste de Recuo | Funcional | Concluído | O robô deve recuar ao detectar a borda da arena. | O robô está recuando corretamente, porém, quando a identificação da borda falha, ele não recua. |
| T05 | Teste de Giro | Funcional | Concluído | O robô deve girar até encontrar um objeto. | O robô girou corretamente até encontrar o objeto. |
| T06 | Teste de Ataque Sustentado | Funcional | Concluído | O robô deve empurrar o objeto para fora da arena com força constante. | O robô empurrou o objeto para fora da arena com força constante. |
| T07 | Teste de Integração Geral | Integração | Concluído | Todas as funções devem operar corretamente em conjunto. | Todas as funções estão integradas. |
| T08 | Teste do Sensor Infravermelho Esquerdo | Unitário | Concluído | O sensor deve ser calibrado manualmente para identificar linhas pretas. | O sensor identifica a linha preta em todos os casos de teste. |
| T09 | Teste do Sensor Infravermelho Direito | Unitário | Concluído | O sensor deve ser calibrado manualmente para identificar linhas pretas. | O sensor identifica a linha preta em todos os casos de teste. |
| T10 | Teste do Sensor Ultrassônico | Unitário | Concluído | O sensor deve ser calibrado para identificar objetos no alcance de 70 cm. | O sensor está identificando objetos no alcance correto. |
| T11 | Teste do motor DC | Unitário | Concluído | O motor DC deve girar proporcionalmente ao valor de PWM definido. | O motor responde corretamente, atingindo o RPM esperado. |