

UAT тесты.

№	Use Case	Действие	Ожидаемый результат
1.	Регистрация	В окне регистрация ввести данные (ФИО, логин, пароль, почту)	Создание аккаунта и переход на страницу авторизации
2.	Авторизация	Ввод логина и пароля	При правильно введенных данных переход на главную страницу приложения
3.	Восстановление пароля	При нажатии на кнопку «забыли пароль», ввести адрес почты. На электронной почте открыть письмо и перейти по ссылке	Откроется окно для создания и сохранения нового пароля
4.	Подключение робота-пылесоса к приложению	Подключить робота-пылесоса к приложению через Bluetooth или Wi-Fi	Приложение отображает данные о состоянии робота (заряд батареи, текущий режим работы)
5.	Кнопки управления (Вперед, Назад, Влево, Вправо)	Нажать на кнопку "Вперед"	Робот начинает движение вперед
6.	Кнопка остановки робота	Нажать на кнопку "Стоп"	Робот останавливается
7.	Расписание	Нажать на кнопку "Расписание" и установить время и дни недели для уборки	Заданный график уборки сохраняется в приложении и отображается на экране. Робот-пылесос автоматически начинает уборку в заданное время и дни недели
8.	Контроль заряда батареи	На экране отображается информация о текущем уровне заряда батареи	При низком заряде батареи робот-пылесос возвращается на базу для зарядки
9.	Удаленное управление	Управлять роботом-пылесосом из разных комнат	Удаленное управление по-прежнему работает и связь остается стабильной
10.	Обновление	Нажать на кнопку "Обновление"	Приложение ищет информацию о последней версии ПО и сравнивает ее с текущей, если требуется обновление, то робот возвращается на базу и проводится обновление ПО
11.	Настройка	Перейти в раздел настройка, выставить необходимые параметры и нажать	Робот-пылесос работает корректно, согласно заданным настройкам

		кнопку "Применить"	
12.	Работа различных режимов уборки	Выбрать необходимый режим уборки	Робот-пылесос работает корректно, согласно заданному режиму
13.	Установка ограничений на движение робота	Выбрать комнату, в которую робот не должен заезжать	Робот не посещает заданную комнату
14.	Навигация робота по помещению	Включение робота	Робот правильно определяет свое местоположение и области, которые уже убраны
15.	Точность работы сенсоров столкновения	Включение робота	Робот должен останавливаться перед препятствиями
16.	Диагностика	Нажать кнопку "Диагностика"	Робот возвращается на базу и подает сигнал. В приложении после нажатия кнопки, робот проводит самодиагностику и оповещает о результатах
17.	Состояние	В приложении посмотреть состояние контейнера для воды и фильтра очистки, при необходимости заменить	Меняется индикатор состояния робота-пылесоса