



Laurea Magistrale in informatica - Università di Salerno
Corso di *Ingegneria Gestione ed Evoluzione del Software*

Strategic Robots Test Execution Report

Versione	1.0
Data	08/09/2021
Destinatario	Prof. Andrea De Lucia Dott. Fabiano Pecorelli Dott. Emanuele Iannone Dott. Manuel De Stefano
Presentato da	Antonio Martella



Sommario

1.	Introduzione	3
2.	Esecuzione test case	4
2.1	Testing di unità	4
2.1.1	UTC_Robot.....	4
2.1.2	UTC_RobotLavoratore	5
2.1.3	UTC_RobotCombattente	5
2.1.4	UTC_Ostacolo	6
2.1.5	UTC_BarraEnergia.....	6
2.1.6	UTC_BancoRifornimenti	7
2.1.7	TestSuite testing unità.....	7
2.2	Testing di integrazione	8
2.2.1	ITC_Casella.....	8
2.2.2	ITC_Scenario	9
2.2.3	ITC_ControllerInterattivo	9
2.2.4	TestSuite testing di integrazione	10
2.3	Testing di sistema	11
3.	Conclusioni	14



1. Introduzione

In questo documento saranno presentati i risultati dell'esecuzione del testing di unità, testing di integrazione e testing di sistema.

I documenti di riferimento sono i seguenti:

- SR_UnitTestDesign_v1.0
- SR_IntegrationTestingDesign_v1.0
- SR_TestCaseSpecifications_v1.0

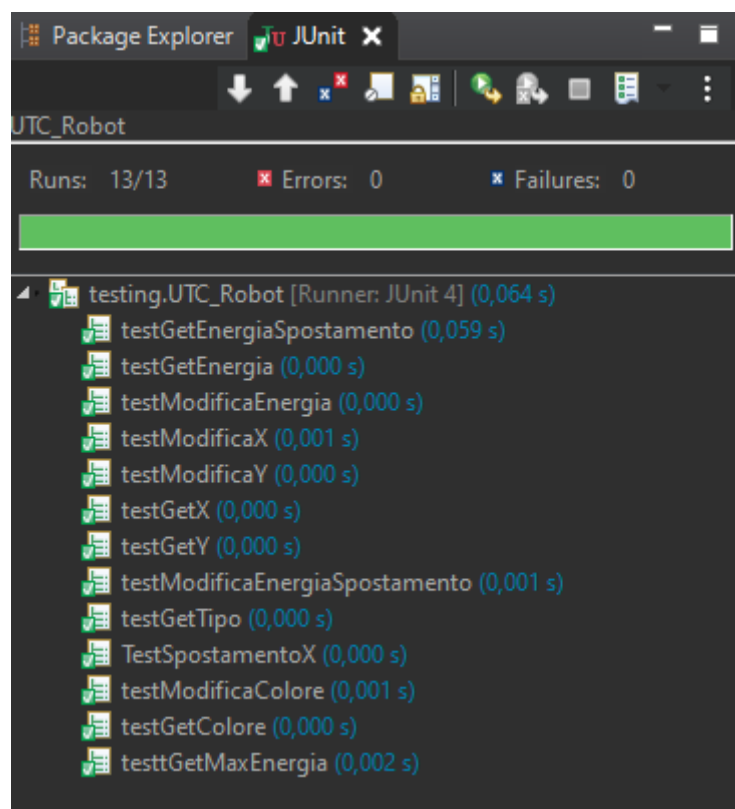


2. Esecuzione test case

2.1 Testing di unità

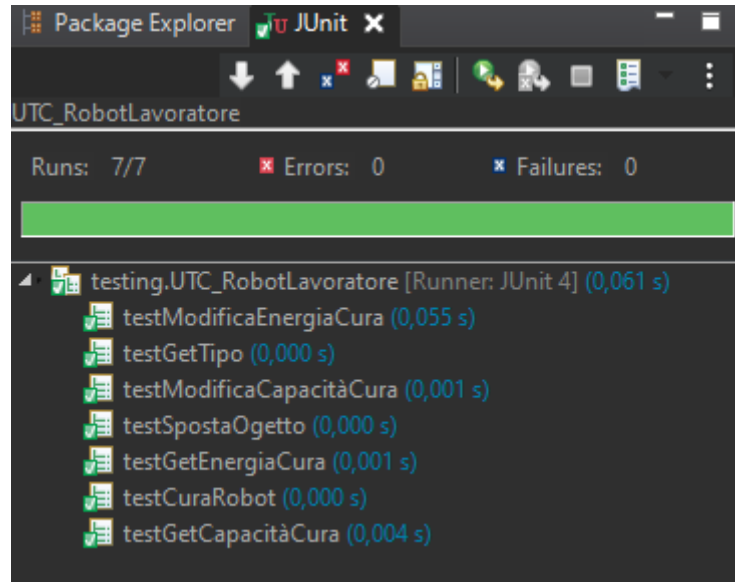
Di seguito sono presentati i risultati di esecuzione dei test di unità con l'identificativo dei test case riferiti al documento SR_UnitTestDesign_v1.0

2.1.1 UTC_Robot

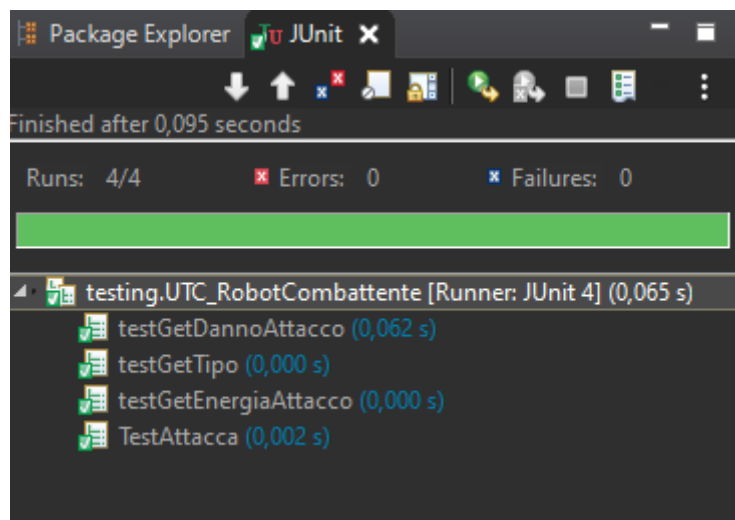




2.1.2 UTC_RobotLavoratore

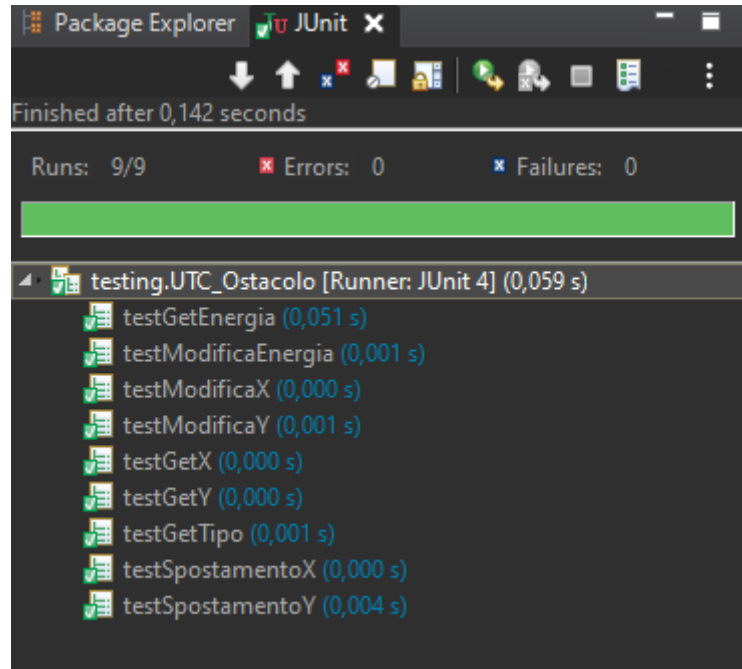


2.1.3 UTC_RobotCombattente

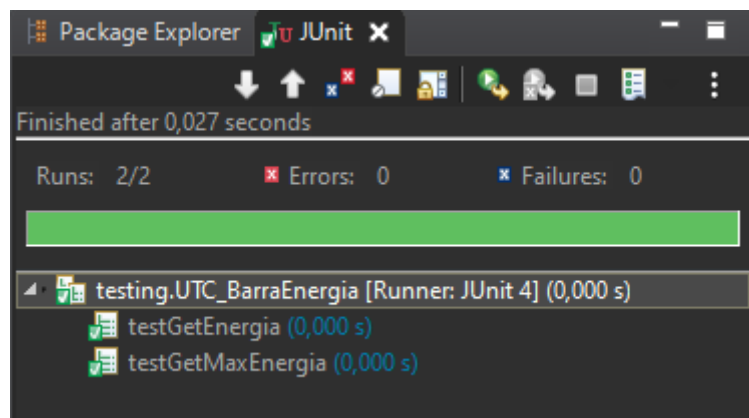




2.1.4 UTC_Ostacolo

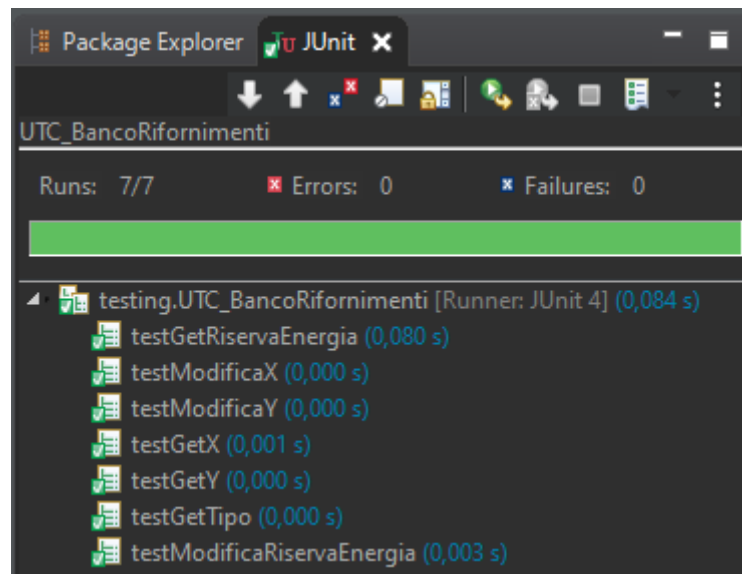


2.1.5 UTC_BarraEnergia

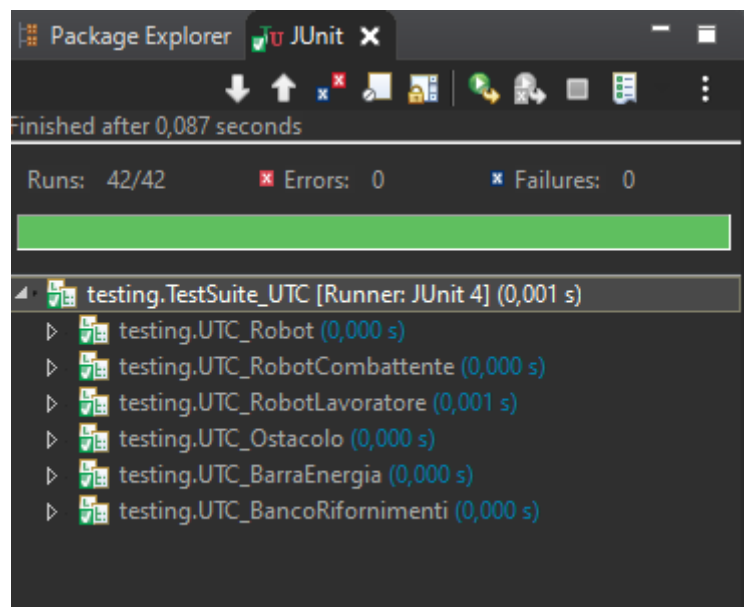




2.1.6 UTC_BancoRifornimenti



2.1.7 TestSuite testing unità

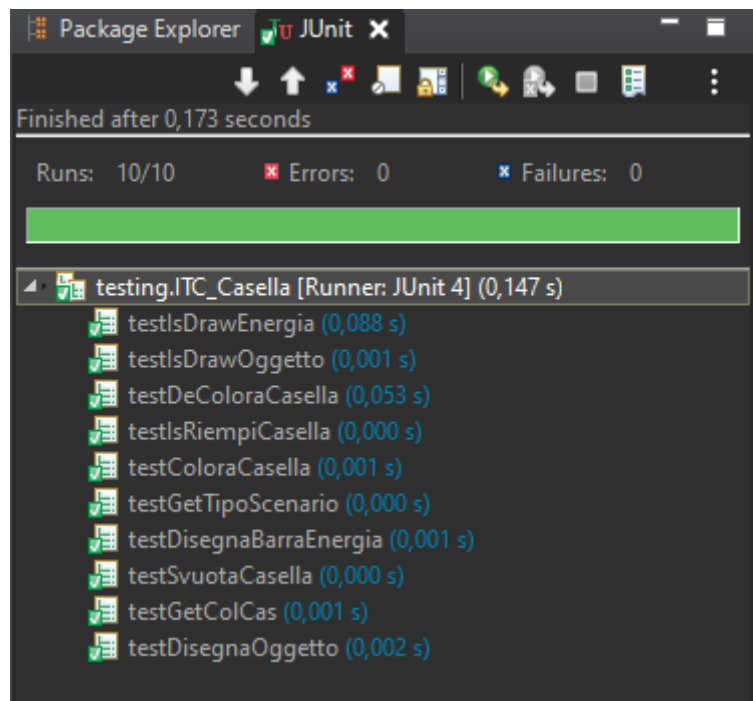




2.2 Testing di integrazione

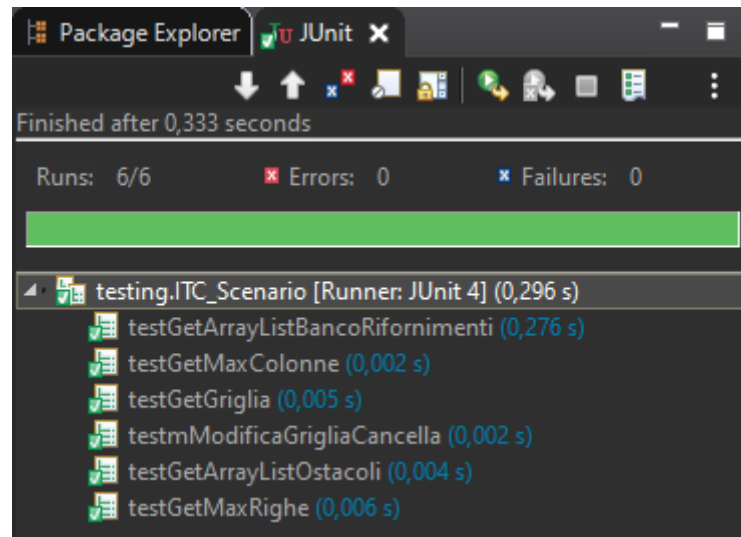
Di seguito sono presentati i risultati di esecuzione dei test di integrazione con l'identificativo dei test case riferiti al documento SR_IntegrationTestingDesign_v1.0

2.2.1 ITC_Casella

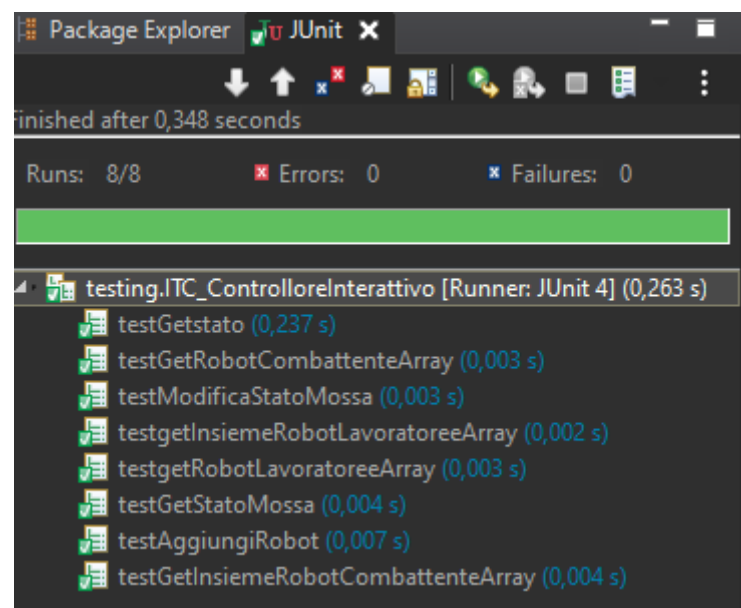




2.2.2 ITC_Scenario

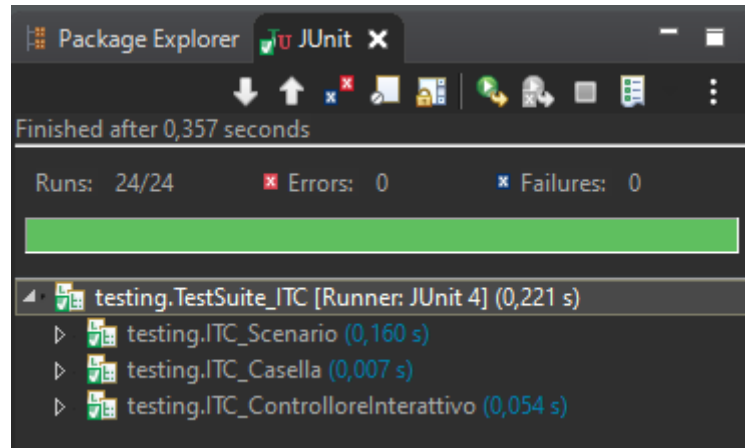


2.2.3 ITC_ControllerInterattivo





2.2.4 TestSuite testing di integrazione





2.3 Testing di sistema

Di seguito sono presentati i risultati di esecuzione del testing di sistema con l'identificativo dei test case riferiti al documento SR_TestCaseSpecifications_v1.0

Nella tabella sono riportati i risultati dei test:

- **V** Se il risultato corrisponde con l'oracolo
- **X** Se il risultato corrisponde con l'oracolo

Saranno riportati solo gli screenshot dei risultati inattesi

Codice Test	RF di riferimento	N° min. di esecuzioni	Risultato
TC_RF_1_01	RF_1	2	V V
TC_RF_2_01	RF_2	2	V V
TC_RF_3_01	RF_3	2	V V
TC_RF_4_01	RF_4	2	V V
TC_RF_5_01	RF_5	2	V V
TC_RF_6_01	RF_6	2	V V
TC_RF_6_02	RF_6	2	V V
TC_RF_6_03	RF_6	2	V V
TC_RF_6_04	RF_6	2	V V
TC_RF_6_05	RF_6	2	V V
TC_RF_6_06	RF_6	2	V V
TC_RF_6_07	RF_6	2	V V
TC_RF_6_08	RF_6	2	V V
TC_RF_6_09	RF_6	2	V V
TC_RF_6_11	RF_6	2	V V
TC_RF_6_12	RF_6	2	V V
TC_RF_6_13	RF_6	2	V V
TC_RF_6_14	RF_6	2	V V
TC_RF_7_01	RF_7	2	V V
TC_RF_7_02	RF_7	2	V V
TC_RF_7_03	RF_7	2	V V
TC_RF_8_01	RF_8	2	V V
TC_RF_8_02	RF_8	2	V V
TC_RF_8_03	RF_8	2	V V
TC_RF_8_04	RF_8	2	V V
TC_RF_8_05	RF_8	2	V V
TC_RF_8_06	RF_8	2	V V
TC_RF_9_01	RF_9	2	V V
TC_RF_9_02	RF_9	2	V V
TC_RF_9_03	RF_9	2	V V
TC_RF_10_01	RF_10	2	V V



TC_RF_10_02	RF_10	2	V V
TC_RF_10_03	RF_10	2	V V
TC_RF_10_04	RF_10	2	V V
TC_RF_11_01	RF_11	2	V V
TC_RF_11_02	RF_11	2	V V
TC_RF_11_03	RF_11	2	V V
TC_RF_11_04	RF_11	2	V V
TC_RF_12_01	RF_12	2	V V
TC_RF_13_01	RF_13	2	V V
TC_RF_14_01	RF_14	4	V X X V

Il test case con codice TC_RF_14_01 ha ottenuto 2 volte su 4 un risultato diverso da quello dell'oracolo, di seguito riportato:

Test Case ID	TC_RF_14_01
ID requisito funzionale	RF_14
Pre-condizione	
Il giocatore controlla un robot combattente che non ha compiuto già una mossa e il suo livello di energia è ≥ 5	
Flow of events	
<ol style="list-style-type: none">1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input verso una casella contenente l'ultimo robot combattente della squadra avversaria che ha un livello di energia ≤ 402) Il robot attaccato viene distrutto ed eliminato dallo scenario3) Il giocatore preme invio per passare il controllo all'avversario	
Oracolo	
Il sistema mostra un messaggio che comunica la fine della partita.	
Risultato	
Il sistema dà il controllo ad un robot lavoratore dell'avversario e non fa terminare la partita nonostante non ha nessun robot combattente disponibile sullo scenario. Solo dopo aver premuto diverse volte il tasto invio per passare il controllo il sistema mostra il messaggio di fine partita.	

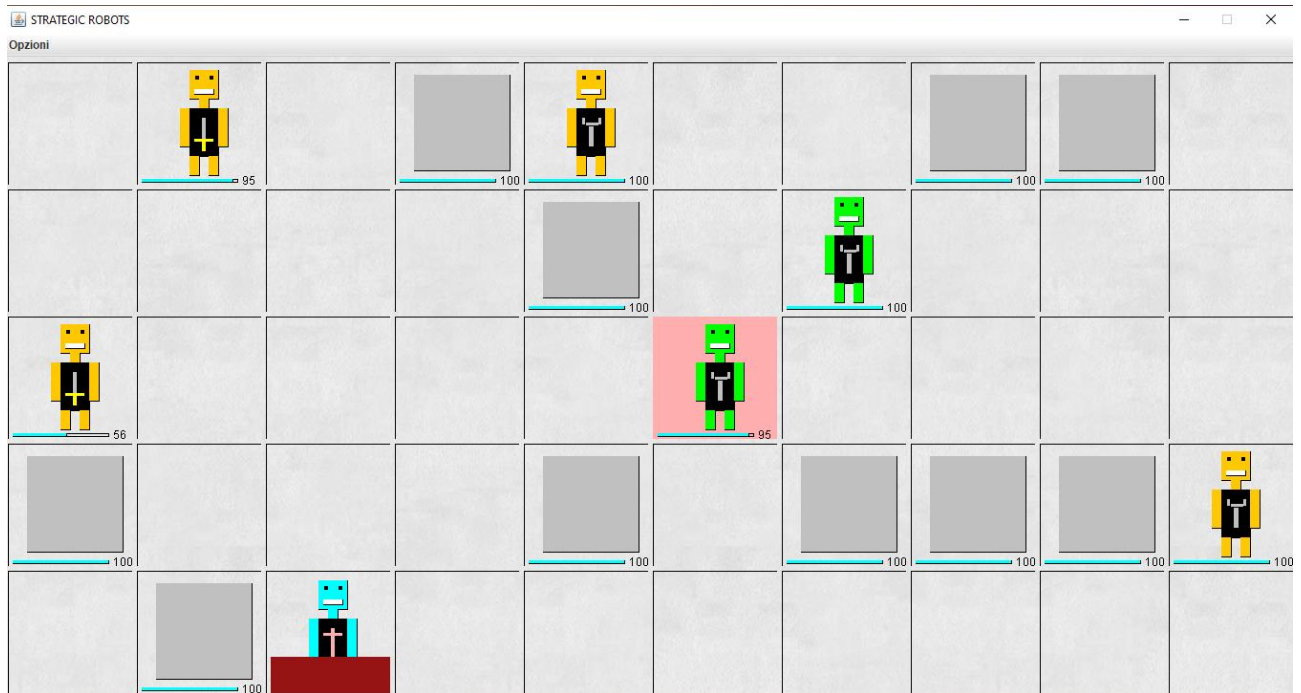


Figura che mostra il risultato inatteso



3. Conclusioni

Il testing di unità e il testing di integrazione non hanno prodotto risultati inattesi.

Per quanto riguarda il testing di sistema, il test case con TC_RF_14_01 presenta un risultato inatteso.

Si cercherà di eliminare la failure rilevata durante l'implementazione delle nuove modifiche e sarà rieseguito il test case di riferimento.