Strategic Robots Test Case Specifications

| Versione | 2.0 |
|---------------|-------------------------|
| Data | 14/10/2021 |
| Destinatario | Prof. Andrea De Lucia |
| | Dott. Fabiano Pecorelli |
| | Dott. Emanuele lannone |
| | Dott. Manuel De Stefano |
| Presentato da | Antonio Martella |



Sommario

| 1. | Introduzione | 4 |
|----|--------------------------|----|
| 2. | Category Partition | 5 |
| 3. | Test Case Specifications | 10 |
| > | TC_RF_1_01 | 10 |
| > | TC_RF_2_01 | 11 |
| > | TC_RF_3_01 | 11 |
| > | TC_RF_4_01 | 12 |
| > | TC_RF_5_01 | 12 |
| > | TC_RF_6_01 | 13 |
| > | TC_RF_6_02 | 13 |
| > | TC_RF_6_03 | 14 |
| > | TC_RF_6_04 | 14 |
| > | TC_RF_6_05 | 15 |
| > | TC_RF_6_06 | 15 |
| > | TC_RF_6_07 | 16 |
| > | TC_RF_6_08 | 16 |
| > | TC_RF_6_09 | 17 |
| > | TC_RF_6_10 | 17 |
| > | TC_RF_6_11 | 18 |
| > | TC_RF_6_12 | 18 |
| > | TC_RF_6_13 | 19 |
| > | TC_RF_6_14 | 19 |
| > | TC_RF_7_01 | 20 |
| > | TC_RF_7_02 | 20 |
| > | TC_RF_7_03 | 21 |
| > | TC_RF_8_01 | 21 |
| > | TC_RF_8_02 | 22 |
| > | TC_RF_8_03 | 22 |
| > | TC_RF_8_04 | 23 |
| > | TC_RF_8_05 | 24 |
| | TC RF 8 06 | 24 |



| \triangleright | TC_RF_9_01 | 25 |
|------------------|-------------|----|
| > | TC_RF_9_02 | 25 |
| > | TC_RF_9_03 | 26 |
| > | TC_RF_10_01 | 26 |
| > | TC_RF_10_02 | 27 |
| > | TC_RF_10_03 | 27 |
| > | TC_RF_10_04 | 28 |
| > | TC_RF_11_01 | 28 |
| > | TC_RF_11_02 | 29 |
| > | TC_RF_11_03 | 29 |
| > | TC_RF_11_04 | 30 |
| > | TC_RF_12_01 | 30 |
| > | TC_RF_13_01 | 31 |
| > | TC_RF_14_01 | 31 |
| > | TC_RF_15_01 | 32 |
| > | TC_RF_15_02 | 32 |
| > | TC_RF_15_03 | 33 |
| > | TC_RF_15_04 | 33 |
| > | TC_RF_16_01 | 34 |
| > | TC_RF_17_01 | 34 |
| > | TC_RF_18_01 | 35 |
| > | TC_RF_19_01 | 35 |
| > | TC_RF_19_02 | 36 |



1. Introduzione

In questo documento saranno presentate le specifiche per il testing di sistema.

L'approccio utilizzato è di tipo black-box: i test saranno basati, quindi, solo su ciò che il sistema mostra, senza conoscere l'implementazione delle funzionalità da testare.

Per la generazione dei test case è stato utilizzato il **category partition**, un tipo di test combinatorio in cui i test case sono prodotti individuando delle classi rappresentative per ciascun input di ogni funzionalità

L'oracolo rappresenta il comportamento che ci si aspetta per ogni classe individuata, e sarà utilizzato per verificare che gli output previsti corrispondano a quelli ottenuti, in fase di esecuzione del testing.

TCS V1.0 Pag. 4|36



2. Category Partition

Di seguito sono riportate le tabelle con le categorie e le possibili combinazioni degli use case riferiti ai requisiti funzionali. I test case dei requisiti funzionali che hanno solo una combinazione saranno esposti direttamente nel capitolo successivo.

| Parametro: Casella in cui si vuole compiere un'operazione | |
|---|--|
| Categorie | Scelte |
| Capienza [ca] | 1: casella vuota [property CA_V_Ok] 2: casella contiene robot combattente [property CA_RC_Ok] 3: casella contiene robot lavoratore [property CA_RC_Ok] 4: casella contiene banco rifornimenti [property CA_RC_Ok] 5: è presente il bordo dello scenario [property CA_BO_Ok] 6: è presente un ostacolo [property CA_O_Ok] |

| Parametro: ostacolo | |
|---------------------------|---|
| Categorie | Scelte |
| Energia disponibile [oed] | 1: energia > 0 && energia <= 100 [property OED_Ok] |
| | 2: energia < 0 [property OED_NO] |
| Spostato [osp] | 1: spostato verso una casella vuota [property OSP_Ok] |
| | 2: non spostato verso i bordi dello scenario [property |
| | OSP_No] |
| | 3: non spostato verso una casella piena (robot |
| | combattente or robot lavoratore or ostacolo or banco |
| | rifornimenti) [property OSP_No] |

| Parametro: banco rifornimenti | |
|-------------------------------|---|
| Categorie | Scelte |
| | 1: energia > 0 && energia <= 250 [property ED_Ok] |
| | 2: energia =0 [property ED_Ok] |

TCS V1.0 Pag. 5 | 36



| Parametro: Robot Combattente | |
|-------------------------------------|---|
| Categorie | Scelte |
| Energia disponibile [rced] | 1: energia > 1 && energia <= 100 [property RCED_Ok] 2: energia < 0 [property RCED_NO] |
| Energia disponibile attacco [rceda] | 1: energia > 5[property RCEDA_Ok] 2: energia < 5 [property RCEDA_NO] |
| Controllato [rcc] | 1: il robot è evidenziato e non ha compiuto mosse [property RCC_Ok] 2: il robot è evidenziato ma ha compiuto già una mossa [property RCC_NOM] 3: il robot non è evidenziato e quindi non controllato [property RCC_NO] |
| Attacco [rca] | 1: può attaccare un oggetto energetico che ha energia > 40 [if RCEDA_Ok && RCC_Ok] [property RCA_Ok] 2: può distruggere un oggetto energetico che ha energia > 40 [if RCEDA_Ok && RCC_Ok] [property RCAD_Ok] 3: non ha energia per attaccare [if RCEDA_NO && RCC_Ok] [Errore] |
| Spostamento [rcs] | 1: può effettuare uno spostamento [if RCED_Ok && RCC_Ok] [property RCS_Ok] 2: non può effettuare uno spostamento [if RCED_NO && RCC_Ok] [Errore] |

| Parametro: Robot Lavoratore | |
|-----------------------------|---|
| Categorie | Scelte |
| Energia disponibile [rled] | 1: energia > 1 && energia <= 100 [property RLED_Ok] |
| | 2: energia < 0 [property RLED_NO] |
| Energia disponibile cura | 1: energia > 5[property RLEDC_Ok] |
| [rledc] | 2: energia < 5 [property RLEDC_NO] |
| Controllato [rlc] | 1: il robot è evidenziato e non ha compiuto mosse [property |
| | RLC_Ok] |
| | 2: il robot è evidenziato ma ha compiuto già una mossa |
| | [property RLC_NOM] |
| | 3: il robot non è evidenziato e quindi non controllato |
| | [property RLC_NO] |
| Sposta ostacolo [rlso] | 1: può spostare un ostacolo [if RLED_Ok && RLC_Ok] |
| | [property RLSO_Ok] |
| | 2: non può spostare un ostacolo [if RLED_NO && RLC_Ok] |
| | [Errore] |

TCS V1.0 Pag. 6|36



| Cura [rlcu] | 1: può aumentare di 20 l'energia di un robot per fargli raggiungere max 100 [if RLEDC_Ok && RLC_Ok] [property RLCU_Ok] 3: non ha energia per curare [if RCEDLA_NO && RLC_Ok] [Errore] |
|-------------------|---|
| Spostamento [rls] | 1: può effettuare uno spostamento [if RLED_Ok && RLC_Ok] [property RLS_Ok] 2: non può effettuare uno spostamento [if RLED_NO && RLC_Ok] [Errore] |

| Parametro: Server | |
|------------------------------|--|
| Categorie | Scelte |
| Avviato [sa] | 1: si [property sa_Ok] 2: no [error] |
| Accetta connessione [sac] | 1: 0 giocatori connessi [if property sa_Ok]][property sac_Ok] 2: 1 giocatori connessi [if property sa_Ok]][property sac_Ok] 3: 2 giocatori connessi[property sac_No] |

| Parametro: Client | |
|------------------------|--|
| Categorie | Scelte |
| Modalità partita [cmp] | gioca in locale [property cmpl_OK] gioca online [property cmpo_OK] carica partita [property cmpc_OK] |

| Parametro: DatiPartita | |
|------------------------|---------------------------------|
| Categorie | Scelte |
| Esistono [dpe] | 1: si [property dpe_OK] |
| | 2: no [error] |

TCS V1.0 Pag. 7 | 36



| Codice | Combinazione | Esito |
|------------|---------------|----------------------|
| TC_RF_6_01 | Rlc2 | Robot L non spostato |
| TC_RF_6_02 | Rlc1.rled2 | Errore |
| TC_RF_6_03 | Rlc1.rle1.ca2 | Robot L non spostato |
| TC_RF_6_04 | Rlc1.rle1.ca3 | Robot L non spostato |
| TC_RF_6_05 | Rlc1.rle1.ca4 | Robot L non spostato |
| TC_RF_6_06 | Rlc1.rle1.ca5 | Robot L non spostato |
| TC_RF_6_07 | Rlc1.rle1.ca1 | Robot L spostato |
| TC_RF_6_08 | Rcc2 | Robot C non spostato |
| TC_RF_6_09 | Rcc1.rced2 | Errore |
| TC_RF_6_10 | Rccl.rcel.ca2 | Robot C non spostato |
| TC_RF_6_11 | Rccl.rcel.ca3 | Robot C non spostato |
| TC_RF_6_12 | Rccl.rcel.ca4 | Robot C non spostato |
| TC_RF_6_13 | Rlc1.rle1.ca5 | Robot C non spostato |
| TC_RF_6_14 | Rlc1.rle1.ca1 | Robot C spostato |

| Codice | Combinazione | Esito |
|------------|---------------------------|-----------------------|
| TC_RF_7_01 | Rlc1.rled1.rlso1.ca6.osp2 | Ostacolo non spostato |
| TC_RF_7_02 | Rlc1.rled1.rlso1.ca6.osp3 | Ostacolo non spostato |
| TC_RF_7_03 | Rlc1.rled1.rlso1.ca6.osp1 | Ostacolo spostato |

| Codice | Combinazione | Esito |
|------------|----------------------|-------------------------------|
| TC_RF_8_01 | Rcc1.rceda2.ca2 | Errore |
| TC_RF_8_02 | Rcc1.rceda2.ca3 | Errore |
| TC_RF_8_03 | Rcc1.rceda1.ca2.rca1 | Robot C attaccato danneggiato |
| TC_RF_8_04 | Rcc1.rceda1.ca2.rca2 | Robot C attaccato distrutto |
| TC_RF_8_05 | Rcc1.rceda1.ca3.rca1 | Robot L attaccato danneggiato |
| TC_RF_8_06 | Rcc1.rceda1.ca3.rca2 | Robot L attaccato distrutto |

TCS V1.0 Pag. 8 | 36



| Codice | Combinazione | Esito |
|------------|----------------------|--------------------------------|
| TC_RF_9_01 | Rcc1.rceda2.ca6 | Errore |
| TC_RF_9_02 | Rcc1.rceda1.ca6.rca1 | ostacolo attaccato danneggiato |
| TC RF 9 03 | Rcc1.rceda1.ca6.rca2 | ostacolo attaccato distrutto |

| Codice | Combinazione | Esito |
|-------------|-----------------------|----------------|
| TC_RF_10_01 | Rlc1.rledc2.ca2 | Errore |
| TC_RF_10_02 | Rlc1.rledc2.ca3 | Errore |
| TC_RF_10_03 | Rlc1.rledc1.ca2.rlcu1 | Robot C curato |
| TC_RF_10_04 | Rlc1.rledc1.ca3.rlcu1 | Robo L curato |

| Codice | Combinazione | Esito |
|-------------|-----------------|--------------------|
| TC_RF_11_01 | Rlc1.ca4.bredb1 | Robot L ricaricato |
| TC_RF_11_02 | Rlc1.ca4.bredb2 | Robot L non curato |
| TC_RF_11_03 | Rcc1.ca4.bredb1 | Robot C curato |
| TC_RF_11_04 | Rcc1.ca4.bredb2 | Robot C non curato |

| Codice | Combinazione | Esito |
|-------------|---------------|-----------------|
| TC_RF_15_01 | Cmp2.sa2 | error |
| TC_RF_15_02 | Cmp2.sa1.sac1 | attesa |
| TC_RF_15_03 | Cmp2.sa1.sac2 | Start partita |
| TC_RF_15_04 | Cmp2.sa1.sac3 | Server occupato |

| Codice | Combinazione | Esito |
|-------------|--------------|----------------|
| TC_RF_19_01 | Cmp2.dpe2 | error |
| TC_RF_19_02 | Cmp2.dpe1 | Carica partita |

TCS V1.0 Pag. 9 | 36



3. Test Case Specifications

> TC_RF_1_01

| Test Case ID | TC_RF_1_01 | |
|-------------------------|------------|--|
| ID requisito funzionale | RF_1 | |
| Pre-condizione | | |

NA

Flow of events

1) L'utente avvia il sistema

Oracolo

L'utente visualizza la home page con i seguenti pulsanti:

- Gioca online
- Gioca in locale
- Carica partita
- Regole del gioco
- Esci

TCS V1.0 Pag. 10 | 36



> TC_RF_2_01

| Test Case ID | TC_RF_2_01 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_2 |

Pre-condizione

TC_RF_1_01

Flow of events

1) L'utente clicca sul pulsante "Gioca in locale" nella home page

Oracolo

L'utente visualizza la pagina delle impostazioni e visualizza:

- Scelta tipo scenario
- Modalità
- Scelta Robots
- Pulsante Gioca

> TC RF 3 01

| Test Case ID | TC_RF_3_01 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_3 |

Pre-condizione

TC_RF_2_01

Flow of events

1) L'utente clicca sul pulsante "Gioca" nella pagina delle impostazioni

Oracolo

L'utente visualizza lo scenario della partita con 2 squadre di robots distinte da colori diversi, un banco rifornimenti e degli ostacoli

TCS V1.0 Pag. 11 | 36



> TC_RF_4_01

| Test Case ID | TC_RF_4_01 |
|--|------------|
| ID requisito funzionale | RF_4 |
| Pre-condizione | |
| TC_RF_1_01 | |
| Flow of events | |
| 1) L'utente clicca sul pulsante "Regole gioco" nella home page | |
| Oracolo | |
| L'utente visualizza le regole del gioco | |

> TC_RF_5_01

| Test Case ID | TC_RF_5_01 | |
|--|------------|--|
| ID requisito funzionale | RF_5 | |
| Pre-condizione | | |
| TC_RF_5_01 | | |
| Flow of events | | |
| 1) Attraverso i tasti direzionali l'utente invia un input al robot evidenziato | | |
| Oracolo | | |
| Il robot evidenziato risponde all'input del giocatore | | |

TCS V1.0 Pag. 12 | 36



> TC_RF_6_01

| Test Case ID | IC_RF_6_01 | |
|--|------------|--|
| ID requisito funzionale | RF_6 | |
| Pre-condizione | | |
| Il giocatore controlla un robot lavoratore che ha già compiuto una mossa | | |
| Flow of events | | |
| 1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input al robot evidenziato | | |

Oracolo

Il robot evidenziato non può compiere mosse e la casella non è più evidenziata

> TC_RF_6_02

| Test Case ID | TC_RF_6_02 | |
|--|------------|--|
| ID requisito funzionale | RF_6 | |
| Pre-condizione | | |
| Il giocatore controlla un robot lavoratore che non ha compiuto già una mossa ma ha 0 energia | | |
| Flow of events | | |
| 1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input per far spostare il robot | | |
| Oracolo | | |
| Il giocatore visualizza il messaggio "energia insufficiente" | | |

TCS V1.0 Pag. 13 | 36



> TC_RF_6_03

| Test Case ID | TC_RF_6_03 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_6 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot lavoratore che non ha compiuto già una mossa ma almeno 1 di energia

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input per far spostare il robot in una casella occupata da un robot combattente

Oracolo

Il robot controllato non viene spostato

> TC_RF_6_04

| Test Case ID | TC_RF_6_04 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_6 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot lavoratore che non ha compiuto già una mossa ma almeno 1 di energia

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input per far spostare il robot in una casella occupata da un robot lavoratore

Oracolo

Il robot controllato non viene spostato

TCS V1.0 Pag. 14 | 36



> TC_RF_6_05

| Test Case ID | TC_RF_6_05 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_6 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot lavoratore che non ha compiuto già una mossa ma almeno 1 di energia

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input per far spostare il robot in una casella occupata dal banco dei rifornimenti

Oracolo

Il robot controllato non viene spostato

> TC_RF_6_06

| Test Case ID | TC_RF_6_06 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_6 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot lavoratore che non ha compiuto già una mossa ma almeno 1 di energia

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input per far spostare il robot verso i bordi dello scenario

Oracolo

Il robot controllato non viene spostato

TCS V1.0 Pag. 15 | 36



> TC_RF_6_07

| Test Case ID | TC_RF_6_07 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_6 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot lavoratore che non ha compiuto già una mossa ma almeno 1 di energia

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input per far spostare il robot verso una casella vuota

Oracolo

Il robot si sposta nella casella vuota e la sua energia diminuisce di 1

> TC_RF_6_08

| Test Case ID | TC_RF_6_08 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_6 |

Pre-condizione

Il giocatore combattente un robot lavoratore che ha già compiuto una mossa

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input al robot evidenziato

Oracolo

Il robot evidenziato non può compiere mosse e la casella non è più evidenziata

TCS V1.0



> TC_RF_6_09

| Test Case ID | TC_RF_6_09 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_6 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot combattente che non ha compiuto già una mossa ma ha 0 energia

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input per far spostare il robot

Oracolo

Il giocatore visualizza il messaggio "energia insufficiente"

> TC RF 6 10

| Test Case ID | TC_RF_6_10 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_6 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot combattente che non ha compiuto già una mossa ma almeno 1 di energia

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input per far spostare il robot in una casella occupata da un robot combattente

Oracolo

Il robot controllato non viene spostato e sta cercando di effettuare un attacco

TCS V1.0 Pag. 17 | 36



> TC_RF_6_11

| Test Case ID | TC_RF_6_11 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_6 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot combattente che non ha compiuto già una mossa ma almeno 1 di energia

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input per far spostare il robot in una casella occupata da un robot lavoratore

Oracolo

Il robot controllato non viene spostato e sta cercando di effettuare un attacco

> TC_RF_6_12

| Test Case ID | TC_RF_6_12 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_6 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot combattente che non ha compiuto già una mossa ma almeno 1 di energia

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input per far spostare il robot in una casella occupata dal banco dei rifornimenti

Oracolo

Il robot controllato non viene spostato

TCS V1.0 Pag. 18 | 36



> TC_RF_6_13

| Test Case ID | TC_RF_6_13 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_6 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot combattente che non ha compiuto già una mossa ma almeno 1 di energia

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input per far spostare il robot verso i bordi dello scenario

Oracolo

Il robot controllato non viene spostato

> TC_RF_6_14

| Test Case ID | TC_RF_6_14 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_6 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot combattente che non ha compiuto già una mossa ma almeno 1 di energia

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input per far spostare il robot verso una casella vuota

Oracolo

Il robot si sposta nella casella vuota e la sua energia diminuisce di 1

TCS V1.0



> TC_RF_7_01

| Test Case ID | TC_RF_7_01 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_7 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot lavoratore che non ha compiuto già una mossa ma almeno 1 di energia

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input verso una casella contenente un ostacolo per spostarlo verso i bordi dello scenario

Oracolo

Il robot e l'ostacolo non si spostano

> TC_RF_7_02

| Test Case ID | TC_RF_7_02 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_7 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot lavoratore che non ha compiuto già una mossa ma almeno 1 di energia

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input verso una casella contenente un ostacolo per spostarlo verso una casella contenente qualcosa

Oracolo

Il robot e l'ostacolo non si spostano

TCS V1.0 Pag. 20|36



> TC_RF_7_03

| Test Case ID | TC_RF_7_03 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_7 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot lavoratore che non ha compiuto già una mossa ma almeno 1 di energia

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input verso una casella contenente un ostacolo per spostarlo verso una casella vuota

Oracolo

Il robot e l'ostacolo si spostano di una casella secondo il verso del tasto direzionale e l'energia del robot diminuisce di 1

> TC_RF_8_01

| Test Case ID | TC_RF_8_01 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_8 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot combattente che non ha compiuto già una mossa ma il suo livello di energia è inferiore a 5

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input verso una casella contenente un robot combattente

Oracolo

Il giocatore visualizza il messaggio "energia insufficiente"

TCS V1.0 Pag. 21 | 36



> TC_RF_8_02

| Test Case ID | TC_RF_8_02 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_8 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot combattente che non ha compiuto già una mossa ma il suo livello di energia è inferiore a 5

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input verso una casella contenente un robot lavoratore

Oracolo

Il giocatore visualizza il messaggio "energia insufficiente"

> TC RF 8 03

| Test Case ID | TC_RF_8_03 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_8 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot combattente che non ha compiuto già una mossa e il suo livello di energia è >= a 5

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input verso una casella contenente un robot combattente che ha più di 40 di energia

Oracolo

Il robot controllato ha effettuato l'attacco e la sua energia diminuisce di 5.

L'energia del robot combattente attaccato diminuisce di 40

Il robot controllato non può effettuare altre mosse.

TCS V1.0



> TC_RF_8_04

| Test Case ID | TC_RF_8_04 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_8 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot combattente che non ha compiuto già una mossa e il suo livello di energia è >= a 5

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input verso una casella contenente un robot combattente che ha meno di 40 di energia

Oracolo

Il robot controllato ha effettuato l'attacco e la sua energia diminuisce di 5.

Il robot combattente attaccato viene distrutto e scompare dallo scenario

Il robot controllato non può effettuare altre mosse.

TCS V1.0 Pag. 23 | 36



> TC_RF_8_05

| Test Case ID | TC_RF_8_05 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_8 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot combattente che non ha compiuto già una mossa e il suo livello di energia $\dot{e} >= a 5$

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input verso una casella contenente un robot lavoratore che ha più di 40 di energia

Oracolo

Il robot controllato ha effettuato l'attacco e la sua energia diminuisce di 5.

L'energia del robot lavoratore attaccato diminuisce di 40

Il robot controllato non può effettuare altre mosse.

> TC RF 8 06

| Test Case ID | TC_RF_8_06 mmmm |
|-------------------------|-----------------|
| ID requisito funzionale | RF_8 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot combattente che non ha compiuto già una mossa e il suo livello di energia $\grave{e} >= a.5$

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input verso una casella contenente un robot lavoratore che ha meno di 40 di energia

Oracolo

Il robot controllato ha effettuato l'attacco e la sua energia diminuisce di 5.

Il robot lavoratore attaccato viene distrutto e scompare dallo scenario

Il robot controllato non può effettuare altre mosse.

TCS V1.0 Pag. 24 | 36



> TC_RF_9_01

| Test Case ID | TC_RF_9_01 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_9 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot combattente che non ha compiuto già una mossa ma il suo livello di energia è inferiore a 5

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input verso una casella contenente un ostacolo

Oracolo

Il giocatore visualizza il messaggio "energia insufficiente"

> TC RF 9 02

| Test Case ID | TC_RF_8_02 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_9 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot combattente che non ha compiuto già una mossa e il suo livello di energia è >= a 5

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input verso una casella contenente un ostacolo che ha più di 40 di energia

Oracolo

Il robot controllato ha effettuato l'attacco e la sua energia diminuisce di 5.

L'energia dell'ostacolo combattente attaccato diminuisce di 40

Il robot controllato non può effettuare altre mosse.

TCS V1.0 Pag. 25 | 36



> TC_RF_9_03

| Test Case ID | TC_RF_8_04 |
|-------------------------|------------|
| ID requisito funzionale | RF_8 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot combattente che non ha compiuto già una mossa e il suo livello di energia $\dot{e} >= a 5$

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input verso una casella contenente un robot combattente che ha meno di 40 di energia

Oracolo

Il robot controllato ha effettuato l'attacco e la sua energia diminuisce di 5.

Il robot combattente attaccato viene distrutto e scompare dallo scenario

Il robot controllato non può effettuare altre mosse.

> TC RF 10 01

| Test Case ID | TC_RF_10_01 |
|-------------------------|-------------|
| ID requisito funzionale | RF_10 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot lavoratore che non ha compiuto già una mossa ma il suo livello di energia è inferiore a 5

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input verso una casella contenente un robot combattente

Oracolo

Il giocatore visualizza il messaggio "energia insufficiente"

TCS V1.0 Pag. 26 | 36



> TC RF 10 02

| Test Case ID | TC_RF_10_02 |
|-------------------------|-------------|
| ID requisito funzionale | RF_10 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot lavoratore che non ha compiuto già una mossa ma il suo livello di energia è inferiore a 5

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input verso una casella contenente un robot lavoratore

Oracolo

Il giocatore visualizza il messaggio "energia insufficiente"

> TC_RF_10_03

| Test Case ID | TC_RF_10_03 |
|-------------------------|-------------|
| ID requisito funzionale | RF_10 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot lavoratore che non ha compiuto già una mossa e il suo livello di energia è >= a 5

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input verso una casella contenente un robot combattente

Oracolo

Il robot controllato ha effettuato la cura e la sua energia diminuisce di 5.

L'energia del robot combattente curato aumenta di 20 non superando 100

Il robot controllato non può effettuare altre mosse.

TCS V1.0 Pag. 27 | 36



> TC_RF_10_04

| Test Case ID | TC_RF_10_04 |
|-------------------------|-------------|
| ID requisito funzionale | RF_10 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot lavoratore che non ha compiuto già una mossa e il suo livello di energia è >= a 5

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input verso una casella contenente un robot lavoratore

Oracolo

Il robot controllato ha effettuato la cura e la sua energia diminuisce di 5.

L'energia del robot combattente curato aumenta di 20 non superando 100.

Il robot controllato non può effettuare altre mosse.

> TC RF 11 01

| Test Case ID | TC_RF_11_01 |
|-------------------------|-------------|
| ID requisito funzionale | RF_11 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot lavoratore che non ha compiuto già una mossa e in una delle celle adiacenti è presente il banco rifornimenti con una riserva di energia

Flow of events

- 1) Il giocatore preme la barra spaziatrice
- 2) Il giocatore visualizza la schermata del banco di rifornimenti
- 3) Il giocatore clicca sul pulsante "esegui operazione"

Oracolo

L'energia del robot controllato viene caricata il più possibile in base alla disponibilità del banco rifornimenti

Il robot controllato non può effettuare altre mosse.

TCS V1.0 Pag. 28 | 36



> TC_RF_11_02

| Test Case ID | TC_RF_11_02 |
|-------------------------|-------------|
| ID requisito funzionale | RF_12 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot lavoratore che non ha compiuto già una mossa e in una delle celle adiacenti è presente il banco rifornimenti che non ha nessuna riserva di energia

Flow of events

- 1) Il giocatore preme la barra spaziatrice
- 2) Il giocatore visualizza la schermata del banco di rifornimenti
- 3) Il giocatore clicca sul pulsante "esegui operazione"

Oracolo

L'energia del robot controllato resta invariata.

Il robot controllato non può effettuare altre mosse.

> TC RF 11 03

| Test Case ID | TC_RF_11_03 |
|-------------------------|-------------|
| ID requisito funzionale | RF_11 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot combattente che non ha compiuto già una mossa e in una delle celle adiacenti è presente il banco rifornimenti con una riserva di energia

Flow of events

- 1) Il giocatore preme la barra spaziatrice
- 2) Il giocatore visualizza la schermata del banco di rifornimenti
- 3) Il giocatore clicca sul pulsante "esegui operazione"

Oracolo

L'energia del robot controllato viene caricata il più possibile in base alla disponibilità del banco rifornimenti

Il robot controllato non può effettuare altre mosse.

TCS V1.0 Pag. 29 | 36



> TC_RF_11_04

| Test Case ID | TC_RF_11_04 |
|-------------------------|-------------|
| ID requisito funzionale | RF_12 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot combattente che non ha compiuto già una mossa e in una delle celle adiacenti è presente il banco rifornimenti che non ha nessuna riserva di energia

Flow of events

- 1) Il giocatore preme la barra spaziatrice
- 2) Il giocatore visualizza la schermata del banco di rifornimenti
- 3) Il giocatore clicca sul pulsante "esegui operazione"

Oracolo

L'energia del robot controllato resta invariata.

Il robot controllato non può effettuare altre mosse.

> TC RF 12 01

| Test Case ID | 1C_RF_12_01 | |
|--------------------------------------|-------------|--|
| ID requisito funzionale | RF_12 | |
| Pre-condizione | | |
| Il giocatore controlla un robot | | |
| Flow of events | | |
| 4) Il giocatore preme il tasto invio | | |

Oracolo

Il controllo viene passato casualmente ad un robot dell'altra squadra che si evidenzierà

TCS V1.0 Pag. 30 | 36



> TC_RF_13_01

| Test Case ID | TC_RF_13_01 |
|-------------------------|-------------|
| ID requisito funzionale | RF_13 |

Pre-condizione

Il giocatore controlla un robot combattente che non ha compiuto già una mossa e il suo livello di energia $\dot{e} >= a 5$

Flow of events

1) Attraverso i tasti direzionali il giocatore invia un input verso una casella contenente un robot che ha un livello di energia compreso maggiore di 40 e minore di 65

Oracolo

Il robot controllato ha effettuato l'attacco e la sua energia diminuisce di 5.

L'energia del robot lavoratore attaccato diminuisce di 40 e quindi scende al di sotto del 25%

Il sistema mostra il messaggio "robot quasi distrutto"

Il robot controllato non può effettuare altre mosse.

> TC_RF_14_01

| 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 $\dot{e} >= a 5$

Flow of events

- 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 <= 40
- 2) Il robot attaccato viene distrutto ed eliminato dallo scenario
- 3) Il giocatore preme invio per passare il controlla all'avversario

Oracolo

Il sistema mostra un messaggio che comunica la fine della partita

TCS V1.0 Pag. 31 | 36



> TC_RF_15_01

| Test Case ID | TC_RF_15_01 |
|---|-------------|
| ID requisito funzionale | RF_15 |
| Pre-condizione | |
| Il server è disattivato | |
| Flow of events | |
| 1) Il giocatore si trova nella sua home page e clicca sul pulsante "gioca online" | |
| Oracolo | |
| Il giocatore visualizza il messaggio "problema con il server" | |

> TC_RF_15_02

| Test Case ID | TC_RF_15_02 |
|--|-------------|
| ID requisito funzionale | RF_15 |
| Pre-condizione | |
| Il server è attivato e nessun giocatore è connesso | |
| Flow of events | |
| 1) Il giocatore1 si trova nella sua home page e clicca sul pulsante "gioca online" | |
| Oracolo | |
| Il giocatore visualizza il messaggio "Attendi un giocatore" | |

TCS V1.0 Pag. 32 | 36



> TC_RF_15_03

| Test Case ID | TC_RF_15_03 |
|-------------------------|-------------|
| ID requisito funzionale | RF_15 |

Pre-condizione

Il server è attivato e un giocatore è già connesso

Flow of events

1) Il giocatore2 si trova nella sua home page e clicca sul pulsante "gioca online"

Oracolo

Il sistema mostra sulla macchina del giocatore1 lo scenario della partita.

Il sistema mostra lo stesso identico scenario sulla macchina del giocatore2 lo scenario della partita.

Uno solo dei 2 giocatori può effettuare una mossa

> TC_RF_15_04

| Test Case ID | TC_RF_15_04 |
|-------------------------|-------------|
| ID requisito funzionale | RF_15 |

Pre-condizione

Il server è attivato e due giocatori sono già connessi

Flow of events

1) Il giocatore3 si trova nella sua home page e clicca sul pulsante "gioca online"

Oracolo

Il giocatore 3 visualizza il messaggio "Attendi un giocatore"

TCS V1.0 Pag. 33 | 36



> TC_RF_16_01

| Test Case ID | TC_RF_16_01 |
|-------------------------|-------------|
| ID requisito funzionale | RF_16 |

Pre-condizione

Il giocatore1 sta giocando nella modalità online contro il giocatore 2 ed ha il controllo di un robot

Flow of events

1) Il giocatore1 preme il tasto invio per passare il controllo al giocatore 2

Oracolo

Il giocatore 1 vede evidenziato il robot che controllerà l'avversario e non può effettuare mosse

Il frame del giocatore 2 si aggiorna con tutti i cambiamenti effettuati dal giocatore 1

Il giocatore 2 controlla un robot nello stesso identico scenario del giocatore 2

> TC_RF_17_01

| Test Case ID | TC_RF_17_01 |
|-------------------------|-------------|
| ID requisito funzionale | RF_17 |

Pre-condizione

Il giocatore1 sta giocando nella modalità online contro il giocatore 2

Flow of events

1) Il giocatore1 preme su "opzioni" nella barra in alto sullo scenario e successivamente su "abbandona partita"

Oracolo

Il giocatore2 visualizza un messaggio che comunica la vittoria

TCS V1.0 Pag. 34 | 36



> TC_RF_18_01

| Test Case ID | TC_RF_18_01 |
|---|-------------|
| ID requisito funzionale | RF_18 |
| Pre-condizione | |
| Il giocatore sta giocando una partita in locale | |
| Flow of events | |
| Il giocatore preme su "opzioni" nella barra in alto sullo scenario e successivamente su "salva partita" | |

Oracolo

Il giocatore visualizza il messaggio "partita salvata"

> TC_RF_19_01

| Test Case ID | TC_RF_19_01 | |
|---|-------------|--|
| ID requisito funzionale | RF_19 | |
| Pre-condizione | | |
| Non esiste nessuna partita salvata | | |
| Flow of events | | |
| 1) Il giocatore si trova nella sua home page e clicca sul pulsante "carica partita" | | |
| Oracolo | | |
| Il giocatore visualizza il messaggio "nessuna partita trovata" | | |

TCS V1.0 Pag. 35 | 36



> TC_RF_19_02

| Test Case ID | TC_RF_19_02 |
|---|-------------|
| ID requisito funzionale | RF_19 |
| Pre-condizione | |
| Non esiste nessuna partita salvata | |
| Flow of events | |
| 1) Il giocatore si trova nella sua home page e clicca sul pulsante "carica partita" | |
| Oracolo | |
| Il giocatore visualizza l'identico scenario dell'ultima partita salvata | |

TCS V1.0 Pag. 36 | 36