

Тесты проекта системы управления роботом пылесосом

Протокол тестирования E2E системы управления роботом пылесосом

№	Вызываемый метод	Ожидаемый результат	+/-
1	Авторизация с токеном	Приложение успешно авторизует пользователя с предоставленным токеном	
2	Отправка команды на включение робота	Робот успешно запускается и начинает уборку	
3	Удаленное планирование расписания уборки	Приложение успешно отправляет расписание на робота, который следует этому расписанию	
4	Получение статуса робота	Приложение успешно получает информацию о статусе и местоположении робота	
5	Отправка команды на возвращение робота на базу	Робот прекращает текущую задачу и возвращается на базу	
6	Изменение режима уборки через приложение	Робот переключается между режимами уборки в соответствии с командой из приложения	
7	Отправка команды на остановку робота	Робот прекращает уборку и возвращается на базу	

Протокол тестирования (UAT) системы управления роботом пылесосом

№	Use Case	Действие	Ожидаемый результат	Фактический результат
1	Запуск уборки через приложение	Пользователь выбирает "Запустить уборку" в приложении	Робот начинает уборку в выбранной комнате или зоне	
2	Планирование уборки на определенное время	Пользователь устанавливает время начала уборки в приложении	Робот начинает уборку в указанное время	
3	Остановка уборки	Пользователь отправляет команду "Остановить уборку" из приложения	Робот останавливает уборку и возвращается на базу	
4	Зарядка робота	Робот находится в режиме низкого заряда	Робот автоматически возвращается на базу для зарядки	
5	Удаленное управление роботом	Пользователь передвигает робота вручную через приложение	Робот движется в указанном направлении	

6	Переключение режимов уборки	Пользователь выбирает режим уборки в приложении	Робот переключается на выбранный режим уборки	
7	Получение статуса робота	Пользователь запрашивает информацию о статусе робота в приложении	Приложение отображает текущий статус и местоположение робота	