

PROJEKT MUZAMBA TESTFALL (GRUPP 2)

ID	TITEL	AKTIVITET	FÖRVÄNTAD RESULTAT	RESULTAT
T1	Java Driver	starta java klient	första gui ska öppnas som kan användaren mata in ip och port nummer	pass
T2	Java Driver	tryck på connect knappen utan att mata in ip, TCP och UDP port nummer	fel meddelande ska visas	pass
T3	Java Driver	tryck på connect knappen utan att mata in ip adress	fel meddelande ska visas	pass
T4	Java Driver	tryck på connect knappen utan att mata in TCP port nummer	fel meddelande ska visas	pass
T5	Java Driver	tryck på connect knappen utan att mata in UDP port nummer	fel meddelande ska visas	pass
T6	Java Driver	mata in fel ip adress	fel meddelande ska visas	pass
T7	Java Driver	mata in fel TCP port nummer	fel meddelande ska visas	pass
T8	Java Driver - Server	starta programmet mata in rätt ip och port nummer av server och tryck på knappen connect. Arduino ska inte uppkopplat till server.	första gui ska stängas och den andra GUI ska öppnas som man kan styra bilen och medelendet från server ska skrivas i textfältet. Användaren ska inte kunna skicka kommando till arduino. Driver button ska vara grönt.	pass

T9	Java Driver - Server	starta programmet mata in rätt ip och port nummer av server och tryck på knappen connect. Arduino ska inte uppkopplat till server. Tryck på knappen "DriveClient" i server för att koppla bort java klient.	Knappen Java Driver ska vara röd igen efter tre sekunder. Hoss java klient fullskärm GUI ska stängs och den första GUI ska öppnas som användaren kan mata in IP och port nummer.	pass
T10	Java Driver - Server	starta programmet mata in rätt ip och port nummer av server och tryck på knappen connect. Arduino ska inte uppkopplat till server. Tryck på knappen "DriveClient" i server för att koppla bort java klient. Tryck på connect igen.	Java klient ska ansluta till server igen. Hoss java klient, första gui ska stängas och den andra GUI ska öppnas som man kan styra bilen och medelendet från server ska skrivas i textfältet. Användaren ska inte kunna skicka kommando till arduino. Driver button ska vara grönt hoss server.	pass
T11	Java Driver - Server	starta programmet mata in rätt ip och port nummer av server och tryck på knappen connect. Arduino ska inte uppkopplat till server. Försök att styra bilen.	Ingenting ska hända, användaren ska inte kunna styra bilen.	pass
T12	Arduino- Server - Java Driver	java klient och arduino ska ansluta till server. Tryck på knappen "UP" hoss java klient.	Bilen ska börja köra framåt	pass
T13	Arduino- Server - Java Driver	Tryck på knappen "W" hoss java klient.	Bilen ska börja köra framåt	pass
T14	Arduino- Server - Java Driver	Tryck på knappen "UP" två gånger hoss java klient.	Bilens hastighet ska öka framåt	pass
T15	Arduino- Server - Java Driver	Tryck på knappen "W" två gånger hoss java klient.	Bilens hastighet ska öka framåt	pass
T16	Arduino- Server - Java Driver	Tryck på knappen "UP" tre gånger hoss java klient.	Bilen hastighet ska inte ändras därför att efter två gånger bilen når sin max hastighet	pass

T17	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "W" tre gånger hoss java klient.	Bilen hastighet ska inte ändras därför att efter två gånger bilen når sin max hastighet	pass
T18	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "DOWN" när bilen kör med max hastighet framåt.	Bilen hastighet ska minska	pass
T19	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "S" när bilen kör med max hastighet framåt.	Bilen hastighet ska minska	pass
T20	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "A" när bilen kör framåt.	Bilen ska börja svänga vänster.	pass
T21	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "LEFT" när bilen kör framåt.	Bilen ska börja svänga vänster.	pass
T22	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "D" när bilen kör framåt.	Bilen ska börja svänga höger.	pass
T23	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "RIGHT" när bilen kör framåt.	Bilen ska börja svänga höger.	pass
T24	Arduino- Server - Java Driver	java klient och arduino ska ansluta till server. Tryckk på knappen "S" hoss java klient.	Bilen ska börja köra bakåt	pass
T25	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "DOWN" hoss java klient.	Bilen ska börja köra bakåt	pass
T26	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "S" två gånger hoss java klient.	Bilens hastighet ska öka bakåt	pass
T27	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "DOWN" två gånger hoss java klient.	Bilens hastighet ska öka bakåt	pass

T28	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "S" tre gånger hoss java klient.	Bilen hastighet ska inte ändras därför att efter två gånger bilen når sin max hastighet	pass
T29	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "DOWN" tre gånger hoss java klient.	Bilen hastighet ska inte ändras därför att efter två gånger bilen når sin max hastighet	pass
T30	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "UP" när bilen kör med max hastighet bakåt.	Bilen hastighet ska minska	pass
T31	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "W" när bilen kör med max hastighet framåt.	Bilen hastighet ska minska	pass
T32	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "A" när bilen kör bakåt	Bilen ska börja svänga vänster.	pass
T33	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "LEFT" när bilen kör bakåt	Bilen ska börja svänga vänster.	pass
T34	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "D" när bilen kör bakåt	Bilen ska börja svänga höger.	pass
T35	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "RIGHT" när bilen kör bakåt	Bilen ska börja svänga höger.	pass
T36	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "R" när bilen kör framåt	radarn ska startas och nya linjer ska ritas i radar panel enligt värdena som arduino skickar.	pass
T37	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "R" när bilen kör bakåt	radarn ska startas och nya linjer ska ritas i radar panel enligt värdena som arduino skickar.	pass
T38	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "R" när bilen är stannar.	radarn ska startas och nya linjer ska ritas i radar panel enligt värdena som arduino skickar.	pass
T39	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "R" när bilen radarn är på och bilen kör framåt	radarn ska stoppas	pass
T40	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "R" när bilen radarn är på och bilen kör bakåt	radarn ska stoppas	pass

T41	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "R" när bilen radarn är på och bilen stannar.	radarn ska stoppas	pass
T42	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "C" efter användaren har startat radar.	radar GUI ska rensas och nya linjer ska ritas.	pass
T43	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "C" efter användaren har stoppat radar.	radar GUI ska rensas	pass
T44	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "ENTER"	arduino ska koppla bort sig från TCP server. Arduino ska ta en bild och börja skicka den till UDP server. Server ska spara och visa bilden i sin GUI och skicka den till java klient. Java klient ska spara och visa den i radar panel. Arduino ska ansluta till TCP server när alla paketet skickades till UDP server.	pass
T45	Arduino- Server - Java Driver	Tryckk på knappen "ENTER" medan arduino skickar en bild till server.	ingenting ska hända därför att arduino är inte ansluten till TCP server.	pass
T46	Arduino- Server - Java Driver	Försök att styra bilen medan arduino skickar en bild till server.	ingenting ska hända därför att arduino är inte ansluten till TCP server.	pass
T47	Arduino- Server - Java Driver	Trycka på knappen "ENTER" efter java klient tog emot första bilden.	arduino ska koppla bort sig från TCP server. Arduino ska ta en bild och börja skicka den till UDP server. Server ska spara och visa bilden i sin GUI och skicka den till java klient. Java klient ska spara och visa den i radar panel. Arduino ska ansluta till TCP server när alla paketet skickades till UDP server.	pass
T48	Arduino- Server - Java Driver	Försök att styra bilen efter java klient tog emot en bild.	användaren ska kunna styra bilen	pass

T49	Arduino- Server - Java Driver	starta radar efter java klient tog emot en bild	radarn ska startas	pass
T50	Server	ansluta arduino till server	knappen "ArduinoBilen" ska vara grönt	pass
T51	Server	ansluta java klient till server	knappen "Java Driver" ska vara grönt	pass
T52	Server	trycka på knappen "ArduinoBilen" medan arduino klient är ansluten till server	arduino ska kopplas bort från server knappen ska först vara grå och efter 5 sekunder knappen ska vara röd	pass
T53	Server	trycka på knappen "DriveClient" medan jaa klient är ansluten till server	Java klient ska kopplas bort från server knappen ska först vara grå och efter 5 sekunder knappen ska vara röd	pass
T54	Server	starta en till java klient och försök att ansluta den till samma server	Andra java klient ska inte kunna ansluta till server. Förste klienten som är ansluten till server ska få information om en annan klient försökte ansluta till server. Meddelandet ska innehåller den andra java klientens IP adress.	pass
T55	Anroid-Server	Starta appen	Den ska anslutas med servern,Android appen ska få fram meddelandet" Username:password"	pass

T56	Anroid-Server	När appen har startats och man är ansluten till servern så får man texten "Username:password" arraylisten. Då anger man lösenordet "name:driver:pass" i edittext fältet och trycker på knappen "send"	Från servern ska det stå "DriverClient connected" och från android appen ska det stå i text fältet "connected true " " Welcome to Muzamba"	pass
T57	Anroid-Server	1.Vänta på att client anslutas till servern 2.När du ska ange lösenordet skriv något annat än "name:driver:pass" i edit text fältet och tryck på knappen send	På list view ska det skrivas ut "Fel lösenord,var vänligen försök igen"	pass
T58	Anroid-Server-arduino	Ange lösenordet "name:driver:pass" och tryck på knappen send.Sedan tryck på knappen Framåt	Appen kommer skicka en sträng på t.ex "185:0:0:1". Den första del strängen "185" är hastigheten på bilen när den körs framåt. Den kan variera mellan 0,185,220 och 255. 0 innebär att den inte körs framåt och 255 är max hastighet framåt.	pass
T59	Anroid-Server-arduino	Tryck på knappen Bakåt	Appen kommer skicka en liknande sträng som övriga instruktions knappar men denna gången ändras den tredje del strängen i strängen "0:0:0:0". Den ska antingen vara 0,185,220 eller 255. Och ska köra bakåt	pass
T60	Anroid-Server-arduino	Tryck på knappen Stop	Knappen stop kommer stopa bilen genom att skicka exakt denna strängen "0:0:0:0"	pass
T61	Anroid-Server-arduino	Tryck på knappen Höger	Det kommer svänga bilen genom att skicka strängen "0:1:0:0" skickas.	pass

T62	Anroid-Server-arduino	Tryck på knappen Vänster	Det kommer svänga till vänster bilen genom att strängen "0:0:1:0" skickas.	pass
T63	Anroid-Server-arduino	Tryck på knappen Neutral	Det göra bilens framhjul raka så att bilen kör rakt genom att nollställa del strängarna "0:0:0:0" till 0 och skicka den	pass
T64	Anroid-Server-arduino	Tryck på knappen Start radar.	När vi trycker på knappen start radar så startar vi radarn .Sedan är det förväntat att vi ska ta emot avstånd från radar och skriva ut den på textview radaravstånd.	pass
T65	Anroid-Server-arduino	Tryck på knappen Start radar.	Till skillnad från sätt avstånd så ska förväntat resultatet här vara att vi ska skriva ut vinkeln på en annan textview.	pass
T66	Anroid-Server-arduino	ryck på knappen Start radar.	Förväntat resultat här är att vi ska radarn från bilen ska skicka avstånd och vinkel till oss i form av strängar som vi sedan tar emot	pass
T67	Anroid-Server-arduino	Tryck på knappen stop radar.	När vi trycker på stopa radar knappen så bör radarn stoppa och vi bör inte ta emot radar längre.	pass