|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Id\_CP:1** | **Módulo a Probar: Recepción de mensajes enviados desde la Aplicación Android** | **Fecha:**  01/12/2014 |
| **Nombre del Proyecto:**  **GUEBOT** | **Plataforma:** SERVIDOR | |
| **Pre Requisitos:** | * Exista una conexión con el Sistema Externo Aplicación Android | |
| **Pasos o secuencia lógica:** | 1. Validar que la Aplicación Android envíe una señal con un mensaje 2. Validar que la información contenida en el mensaje incluya alguna de las siguientes órdenes: Subir, Bajar, Soltar, Agarrar | |
| **Resultados esperados:** | 1. Se recibe un mensaje proveniente de la Aplicación Android 2. El mensaje contiene una de las siguientes órdenes: Subir, Bajar, Soltar, Agarrar | |
| **Resultados obtenidos:** | Se ejecutó el caso de prueba con resultado exitoso. | |
| **Observaciones:** Ninguna | | |
| **Estado:** Ejecutado | | |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Id\_CP:2** | **Módulo a Probar: Recepción de mensaje enviado desde el StandAlone** | **Fecha:**  01/12/2014 |
| **Nombre del Proyecto:**  **GUEBOT** | **Plataforma:** SERVIDOR | |
| **Pre Requisitos:** | * Exista una conexión con el Sistema Externo StandAlone | |
| **Pasos o secuencia lógica:** | 1. Validar que el StandAlone envíe una señal con un mensaje 2. Validar que la información contenida en el mensaje contenga el estado de la posición del robot. | |
| **Resultados esperados:** | 1. Se recibe un mensaje proveniente del StandAlone 2. El mensaje contiene el estado actual de la posición del Robot. | |
| **Resultados obtenidos:** | Se ejecutó el caso de prueba con resultado exitoso. | |
| **Observaciones:** Ninguna | | |
| **Estado:** Ejecutado | | |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Id\_CP:3** | **Módulo a Probar: Transmisión de mensaje** | **Fecha:**  01/12/2014 |
| **Nombre del Proyecto:**  **GUEBOT** | **Plataforma:** SERVIDOR | |
| **Pre Requisitos:** | * Exista una conexión con el Sistema Externo StandAlone * Exista una conexión con el Sistema Externo Aplicación Android | |
| **Pasos o secuencia lógica:** | 1. Validar que el StandAlone envíe una señal con un mensaje 2. Validar que la información contenida en el mensaje incluya alguna de las siguientes órdenes: Subir, Bajar, Soltar, Agarrar. 3. Validar el envío de la información contenida en el mensaje de entrada hacia el StandAlone. | |
| **Resultados esperados:** | 1. Se transmite el mensaje hacia el StandAlone. 2. El mensaje contiene el comando a ejecutar por el Robot. | |
| **Resultados obtenidos:** | Se ejecutó el caso de prueba con resultado exitoso. | |
| **Observaciones:** Ninguna | | |
| **Estado:** Ejecutado | | |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Id\_CP:4** | **Módulo a Probar: Transmisión de Estado** | **Fecha:**  01/12/2014 |
| **Nombre del Proyecto:**  **GUEBOT** | **Plataforma:** SERVIDOR | |
| **Pre Requisitos:** | * Exista una conexión con el Sistema Externo StandAlone * Exista una conexión con el Sistema Externo Aplicación Android | |
| **Pasos o secuencia lógica:** | 1. Validar que el StandAlone envíe una señal con un mensaje 2. Validar que la información contenida en el mensaje contenga el estado de la posición del robot. 3. Validar que la información del mensaje haya sido transmitida hacia la Aplicación Android | |
| **Resultados esperados:** | 1. Se recibe un mensaje proveniente del StandAlone 2. El mensaje contiene el estado actual de la posición del Robot. 3. El mensaje es transmitido hacia la Aplicación Android. | |
| **Resultados obtenidos:** | Se ejecutó el caso de prueba con resultado exitoso. | |
| **Observaciones:** Ninguna | | |
| **Estado:** Ejecutado | | |