|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Id\_CP:1** | **Módulo a Probar:** Aplicación Standalone. CU-001 Comunicación Puerto Serial | **Fecha:** 02-12-2014 |
| **Nombre del Proyecto:**  Brazo Robot | **Plataforma:** | |
| **Pre Requisitos:** | Se requiere una conexión al Web Socket y un puerto serial abierto | |
| **Pasos o secuencia lógica:** | 1. Validar el envío del comando al brazo robótico indicando el movimiento a ejecutar 2. Validar la recepción del mensaje de respuesta enviado por el brazo robótico | |
| **Resultados esperados:** | 1. Se registra envío del comando al brazo robótico indicando el movimiento a ejecutar 2. Se registra recepción del mensaje de respuesta enviado por el brazo robótico | |
| **Resultados obtenidos:** | Prueba exitosa en cada uno de los escenarios propuestos. | |
| **Observaciones:** Ninguna | | |
| **Estado:** Ejecutado | | |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Id\_CP:2** | **Módulo a Probar:** Aplicación Standalone. CU-002 Manejo Protocolo Web Socket | **Fecha:** 02-12-2014 |
| **Nombre del Proyecto:**  Brazo Robot | **Plataforma:** | |
| **Pre Requisitos:** | Se requiere ejecutar inicialmente el CP-001 | |
| **Pasos o secuencia lógica:** | 1. Validar que la aplicación recibe el comando proveniente del sistema externo (Servidor) 2. Validar que la aplicación retorna al sistema externo el último estado | |
| **Resultados esperados:** | 1. La aplicación recibe el comando proveniente del sistema externo (Servidor) 2. La aplicación retorna al sistema externo el último estado | |
| **Resultados obtenidos:** | Prueba exitosa en cada uno de los escenarios propuestos. | |
| **Observaciones:** Ninguna | | |
| **Estado:** Ejecutado | | |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Id\_CP:3** | **Módulo a Probar:** Aplicación Standalone | **Fecha:** 02-12-2014 |
| **Nombre del Proyecto:**  Brazo Robot | **Plataforma:** | |
| **Pre Requisitos:** | Se requiere la ejecución previa del CU-002 | |
| **Pasos o secuencia lógica:** | 1. Validar que la aplicación reciba el comando en formato JSON desde el sistema externo (Servidor) 2. Validar que la aplicación convierta el comando en una entidad con la misma estructura del formato 3. Validar que la aplicación transforme el estado del brazo robótico a formato JSON | |
| **Resultados esperados:** | 1. La aplicación recibe el comando en formato JSON desde el sistema externo (Servidor) 2. La aplicación convierte el comando en una entidad con la misma estructura del formato 3. La aplicación transforma el estado del brazo robótico a formato JSON | |
| **Resultados obtenidos:** | Prueba exitosa en cada uno de los escenarios propuestos. | |
| **Observaciones:** Ninguna | | |
| **Estado:** Ejecutado | | |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Id\_CP:4** | **Módulo a Probar:** Aplicación Standalone | **Fecha:** 02-12-2014 |
| **Nombre del Proyecto:**  Brazo Robot | **Plataforma:** | |
| **Pre Requisitos:** | Se requiere la ejecución previa del CU-003 | |
| **Pasos o secuencia lógica:** | 1. Validar que la aplicación convierta el comando que se encuentra almacenado en la entidad en su equivalente hexadecimal 2. Validar que la aplicación reciba el comando en el formato enviado por el brazo 3. Validar que la aplicación transforme el comando y lo almacene en la entidad correspondiente | |
| **Resultados esperados:** | 1. La aplicación convierte el comando que se encuentra almacenado en la entidad en su equivalente hexadecimal 2. La aplicación recibe el comando en el formato enviado por el brazo 3. La aplicación transforma el comando y lo almacena en la entidad correspondiente | |
| **Resultados obtenidos:** | Prueba exitosa en cada uno de los escenarios propuestos. | |
| **Observaciones:** Ninguna | | |
| **Estado:** Ejecutado | | |