

План тестирования облачного сервиса и приложения по управлению роботом-пылесосом

1. **Unit tests.** Проверка логики в процессе разработки кода

2. **E2E tests.** Проверка методов после разработки кода

Протокол тестирования

№ п/п	Вызываемый метод	Ожидаемый результат	Фактический результат
1.1	sign_up	Регистрация нового пользователя в БД. Возвращает новый токен доступа	
1.2	sign_in	Авторизация уже имеющегося в БД пользователя по паролю. Возвращает новый токен доступа(generate_token)	
1.3	generate_token	Генерация токена, возвращает токен	
1.4	check_token	Проверка токена на истинность, возвращает bool	
1.5	update_user_data	Обновление общих данных пользователя в БД.	
1.6	update_password	Обновление пароля пользователя в БД.	
2.1	add_robot	Добавление нового робота в БД, а так же создание группы роботов из одного робота.	
2.2	get_robot_by_id	Получение робота по ID из БД, возвращает объект robot	
2.3	delete_robot_by_id	Удаление робота по ID из БД	
2.4	update_robot	Обновление данных о роботе	
3.1	create_schedule	Создание расписания действий для группы роботов и сохранение в БД	
3.2	update_schedule	Изменение расписания	
3.3	delete_schedule	Удаление расписания	

4.1	create_robot_group	Создание новой группы роботов (при условии добавления более 1 устройства) и сохранение в БД	
4.2	add_robot_to_group	Добавление робота в группу	
4.3	remove_robot_from_group	Удаление робота из группы. При удалении предпоследнего устройства удалится и группа (delete_robot_group)	
4.4	delete_robot_group	Удаление группы роботов из БД	
5.1	turn_on_robot	Включение робота, переход в режим ожидания	
5.2	turn_off_robot	Выключение робота. Не работают установленные расписания, датчики не передают информацию. Доступно только действие Включение (turn_on_robot)	
5.3	start_cleaning	Запуск уборки. Создается единовременная запись в расписании с установленными параметрами и текущим временем.	
5.4	stop_cleaning	Переход в режим ожидания, запуск таймера по окончании которого при бездействии пользователя возвращение на базу (return_to_base)	
5.5	return_to_base	Прекращение текущих действий, возврат робота на базу	
5.6	remoute_control_mode	Переход в ручной режим управления роботом	