TEST PLANS

Di seguito verranno descritti alcuni dei test che dovranno essere effettuati per verificare il rispetto dei requisiti:

* Quando il robot riceve il comando prepare,clear,add\_food deve trovarsi nella posizione RH della stanza
* Quando il robot termina un task deve trovarsi nella posizione RH della stanza
* Quando il robot riceve un messaggio res\_food : food( no ) lo stato deve rimanere ‘fermo’
* Quando il robot riceve un messaggio stop : stop lo stato deve diventare ‘fermo’
* Quando il robot riceve un messaggio reactivate : reactivate lo stato deve diventare diverso da ‘fermo’
* Quando il robot incontra un’ostacolo il suo stato deve diventare ‘fermo’
* Quando il maitre manda un comando prepare,clear,add\_food non deve essere possibile mandarne di nuovi
* Quando il robot manda un messaggio notify : notify il maitre deve essere in grado di poter mandare un nuovo comando prepare,clear,add\_food
* L’arrivo di una req\_content : content deve provocare l’invio di una risposta res\_content : content( CONTENT )