e-puck Conquest Validierung

SEP - ITS 2010 Max Binder Florian Bürchner Martin Freund Florian Lorenz Andreas Poxrucker Andreas Wilhelm

> Fakultät für Informatik und Mathematik Universität Passau

> > 20. Januar 2011

Inhaltsverzeichnis

- Projektdaten
- 2 Testvoraussetzungen
- Globale Testszenarien und Testfälle
- 4 Unit Tests
- 6 Herausforderungen und Probleme des Projekts
- 6 Ende

Projektdaten

- LOC Java (ohne Kommentare) 6656
- Anzahl an Methoden 454
- Anzahl an Packages 10
- LOC Gesamt 24000

Wie haben wir getestet?

- Android JUnit 3
- HyperTerminal / Putty
- GUI durch Benutzung

Globale Testszenarien und Testfälle

 Abweichung zum Pflichtenheft /T100/ Steuerung der Fahrtgeschwindigkeit /T160W/ Globale Lokalisierung /T170W/ Zoomfunktion der Karte

Alle anderen Testfälle wurden durchgeführt und bestanden

Testfall	bestanden
/T50/ Kalibrierung	OK
/T60/ Linienerkennung	OK
/T70/ Bluetooth-Scan	OK
/T80/ Broadcast-Test	OK
/T90/ Knotenanalyse und manuelle Steuerung	OK
/T110/ Steuerung per Beschleunigungssensor	OK
/T120/ Erkundungstest	OK
/T130/ Erweiterter Steuerungstest	OK
/T140W/ Speichern der Kartendaten	OK
/T150W/ Laden der Kartendaten	OK

Weitere Testfälle



Projektdaten Testvoraussetzungen Globale Testszenarien

Android JUnit

GridMap

Testmethode	bestanden
testInsertNode()	OK
testFrontierNodeRightT()	OK
testFrontierNodeLeftT()	OK
testFrontierNodeBottomT()	OK
testFrontierNodeTopT()	OK
testFrontierNodeCross()	OK
testFrontierNodeBottomLeftEdge()	OK
testFrontierNodeBottomRightEdge()	OK
testFrontierNodeTopLeftEdge()	OK
testFrontierNodeTopRightEdge()	OK
testUpdateNode()	OK
testMapBorders()	OK
testSerializeMapInString()	OK

Android JUnit

ComManager

Testmethode	bestanden
testAddClientAndSend()	OK
testRemoveClient()	OK

Behaviour

Testmethode	bestanden
testExploreBehaviour()	OK

AStarPathFinder

Testmethode	bestanden
testFindPuckMapNodeMapNodeArray()	OK

Projektdaten Testvoraussetzungen Globale Testszenarien

Android JUnit

Handler

Testmethode	bestanden
testSimTurnHandler()	OK
testSimStatusHandler()	OK
testSimSpeedHandler()	OK
testSimResetHandler()	OK
testSimMoveHandler()	OK
testSimLEDHandler()	OK
testPuckStatusHandler()	OK
testPuckRejectHandler()	OK
testPuckOkHandler()	OK
testPuckNodeHitHandler()	OK
testPuckCollisionHandler()	OK
testPuckAbyssHandler()	OK



Ringpuffer

Testmethode	bestanden
testRingPuffer()	OK

Herausforderungen und Probleme des Projekts

- Knotenerkennung des E-puck Roboters
- Kollisionserkennung der Roboter auf dem Spielfeld
- RaceConditions aufgrund mehrerer Threads