

# R4.02 - Qualité de développement 3

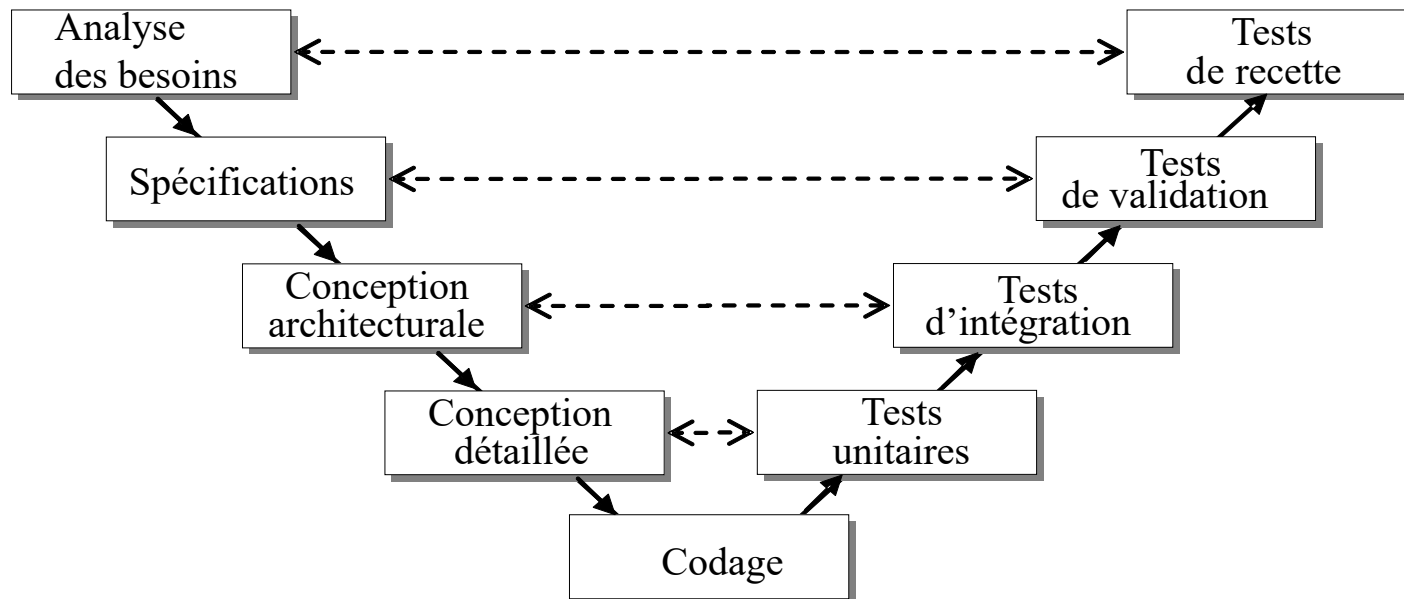
## CM4 – Test d'intégration

Jean-Marie Mottu - BUT info 2 – IUT Nantes

Le Traon – Baudry

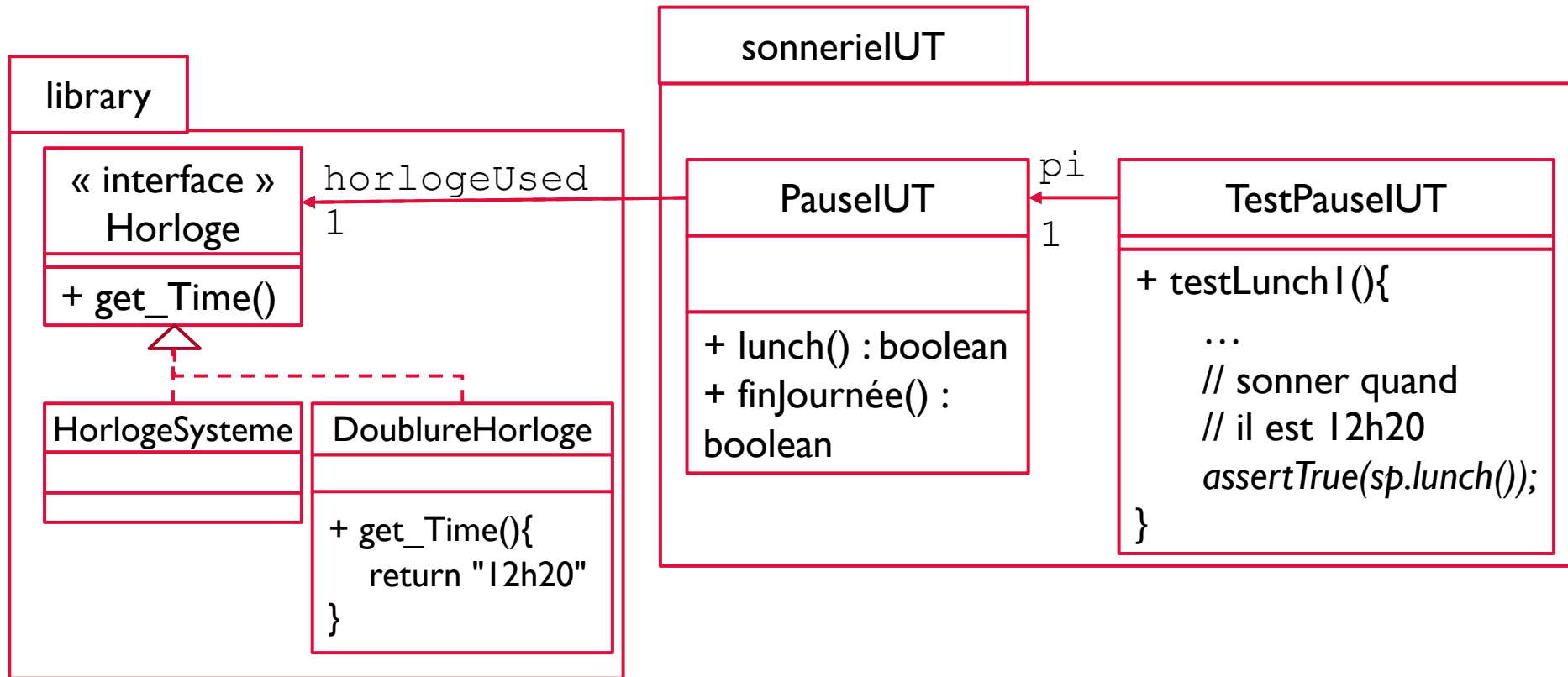
# Etapes de test

- Le test d'intégration pour tester l'intégration des unités les unes avec les autres



# L'intégration au-delà des dépendances non contrôlables

- ▶ On a déjà vu comment permettre le test unitaire en gérant les dépendances (injection de doublures) :



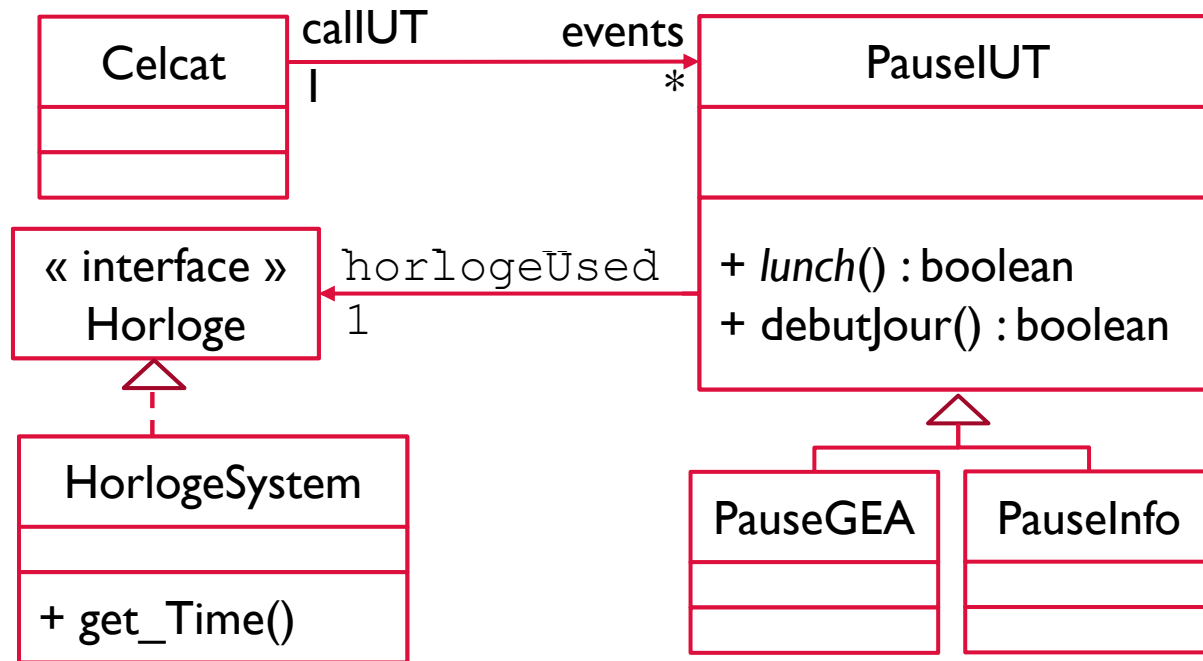
# L'intégration au-delà des dépendances non contrôlables

---

- ▶ Le test d'intégration sert à vérifier des assemblages d'unités qui ont nature à travailler ensemble,
  - ▶ au-delà de dépendances non contrôlables : sous-traitance, dépendances externes, non maîtrisables (temps, aléatoire, rapidité, coût), etc.,
  - ▶ des dépendances font partie intégrante de l'assemblage du système développé
- ▶ Il faudra tester les unités avec leurs dépendances et pas seulement avec les doublures de ces dépendances
  - ▶ quand elles auront été
    - ▶ développées
    - ▶ Testées elles-mêmes

# L'intégration au-delà des dépendances non contrôlables

## ► Exemple



# Approches pour le test d'intégration

---

- ▶ Approche Big Bang
- ▶ Approches progressives incrémentales
  - ▶ Bottom up
  - ▶ Top down
  - ▶ Mixte
- ▶ Approche d'ordonnancement de graphe de dépendance de test

# Approche Big Bang

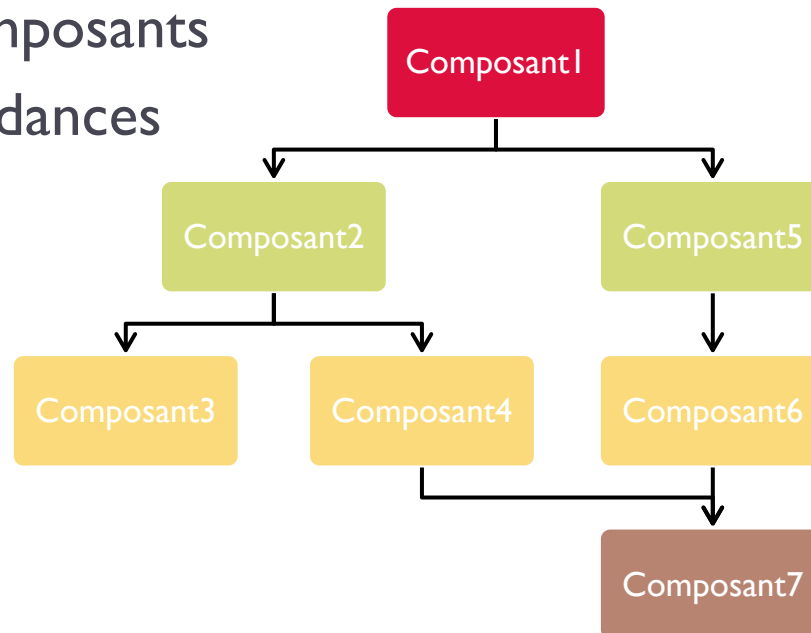
---

- ▶ On considère l'assemblage en tant qu'unité
  - ▶ Seules les dépendances non contrôlables sont doublées
- ▶ Réaliste uniquement avec de petits systèmes pour lesquels il s'agit presque de passer directement à l'étape de test de validation du système.
- ▶ Inconvénients
  - ▶ Difficulté pour le diagnostic
  - ▶ Nécessitent que toutes les unités de l'assemblage soient prêtes
  - ▶ On se positionne à l'interface de l'assemblage et pas d'une unité avec ses dépendances : perte d'intensité

# Approches progressives incrémentales

---

- ▶ On teste l'assemblage formé par l'intégration progressive des composants
- ▶ Basées sur un arbre de dépendances
  - ▶ Modélise les dépendances entre les composants en se basant sur l'architecture et sur le flot d'exécution
  - ▶ Nœuds : composants
  - ▶ Arcs : dépendances

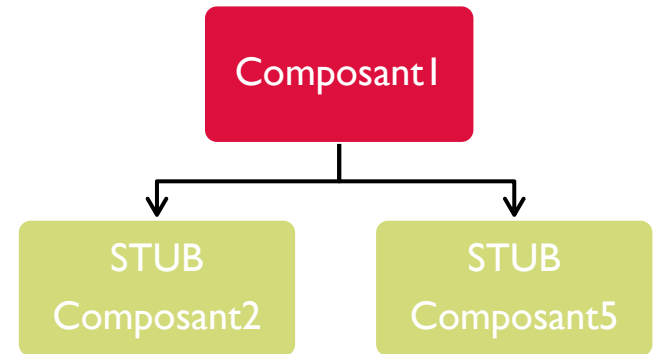
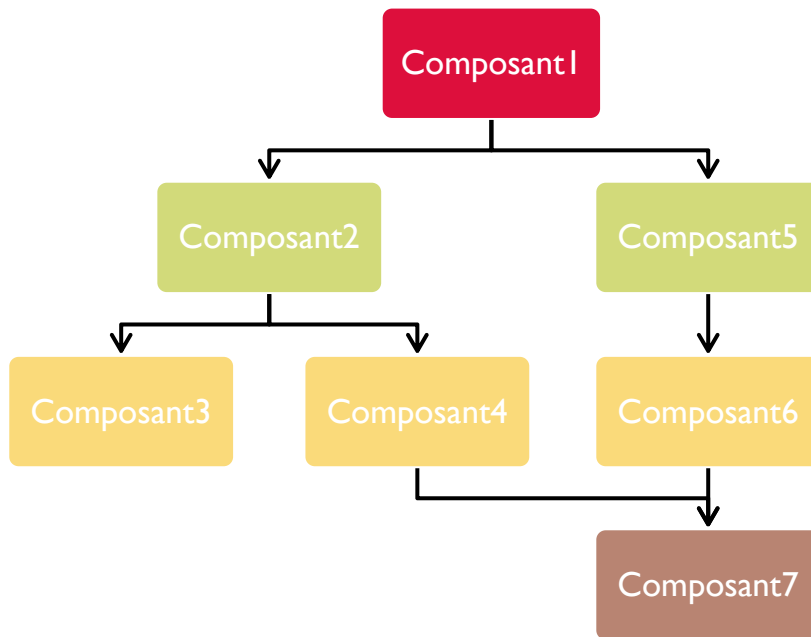




# Approche Top-down

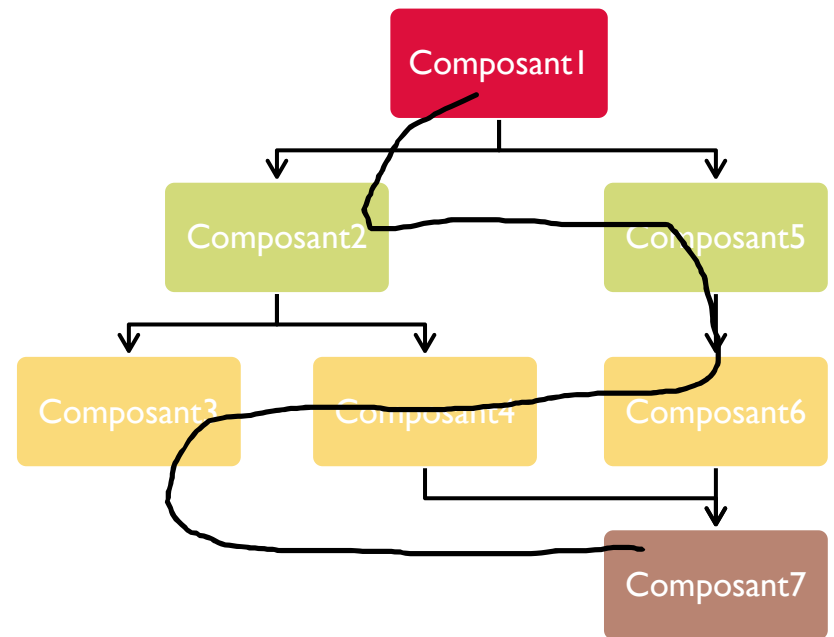
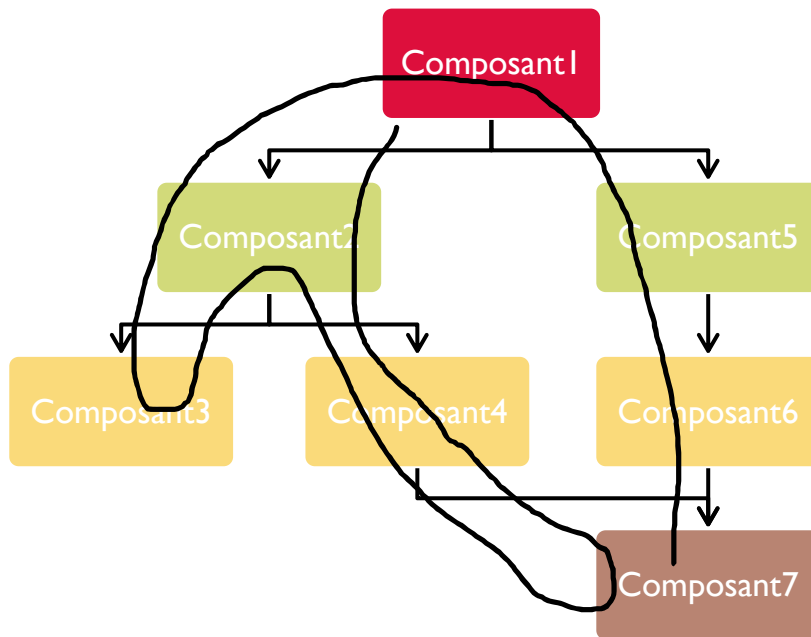
---

- ▶ En commençant par le début...
  - ▶ Depuis le sommet/racine de l'arbre jusqu'aux branches
  - ▶ Nécessitent des stubs

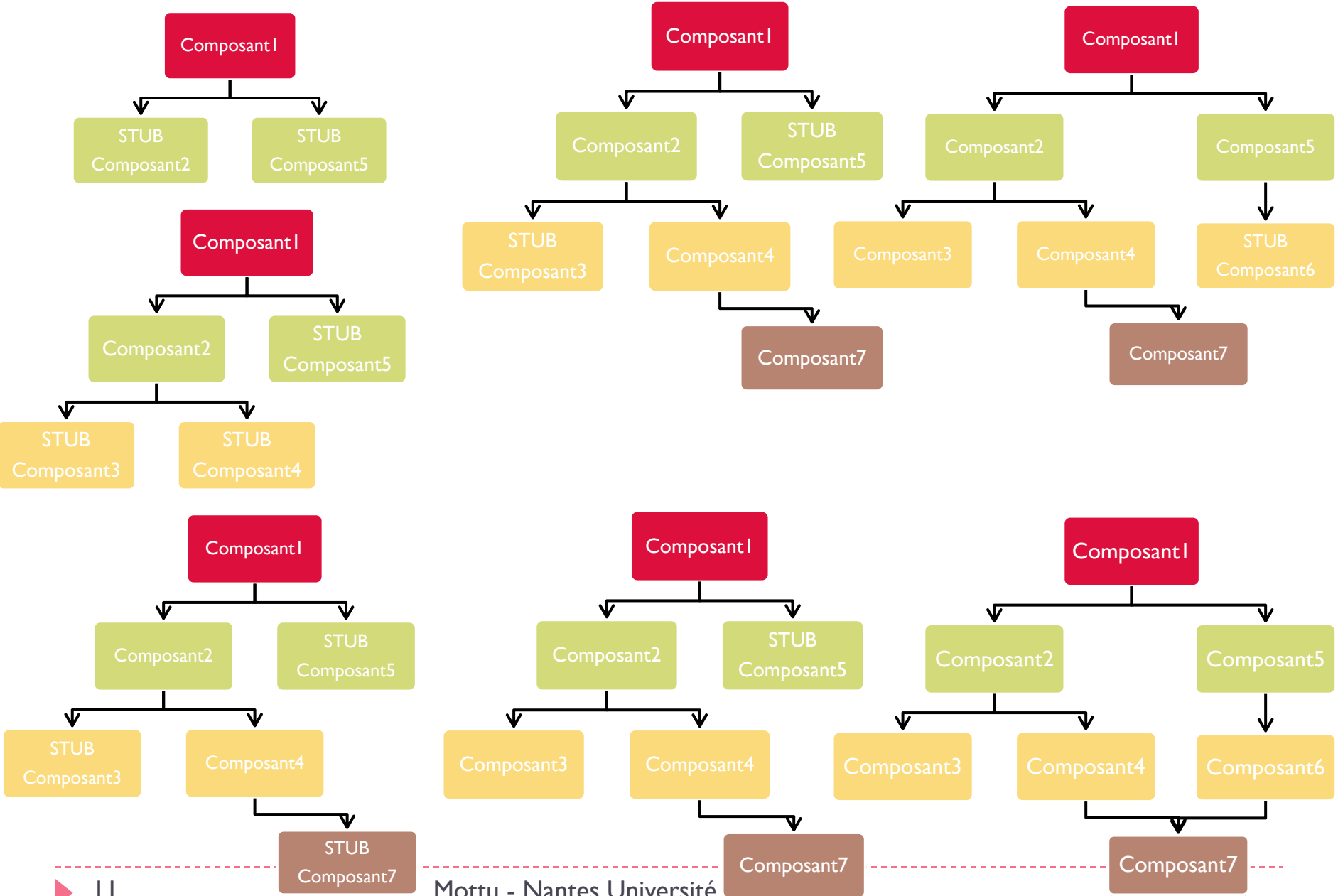


# Approche Top-down

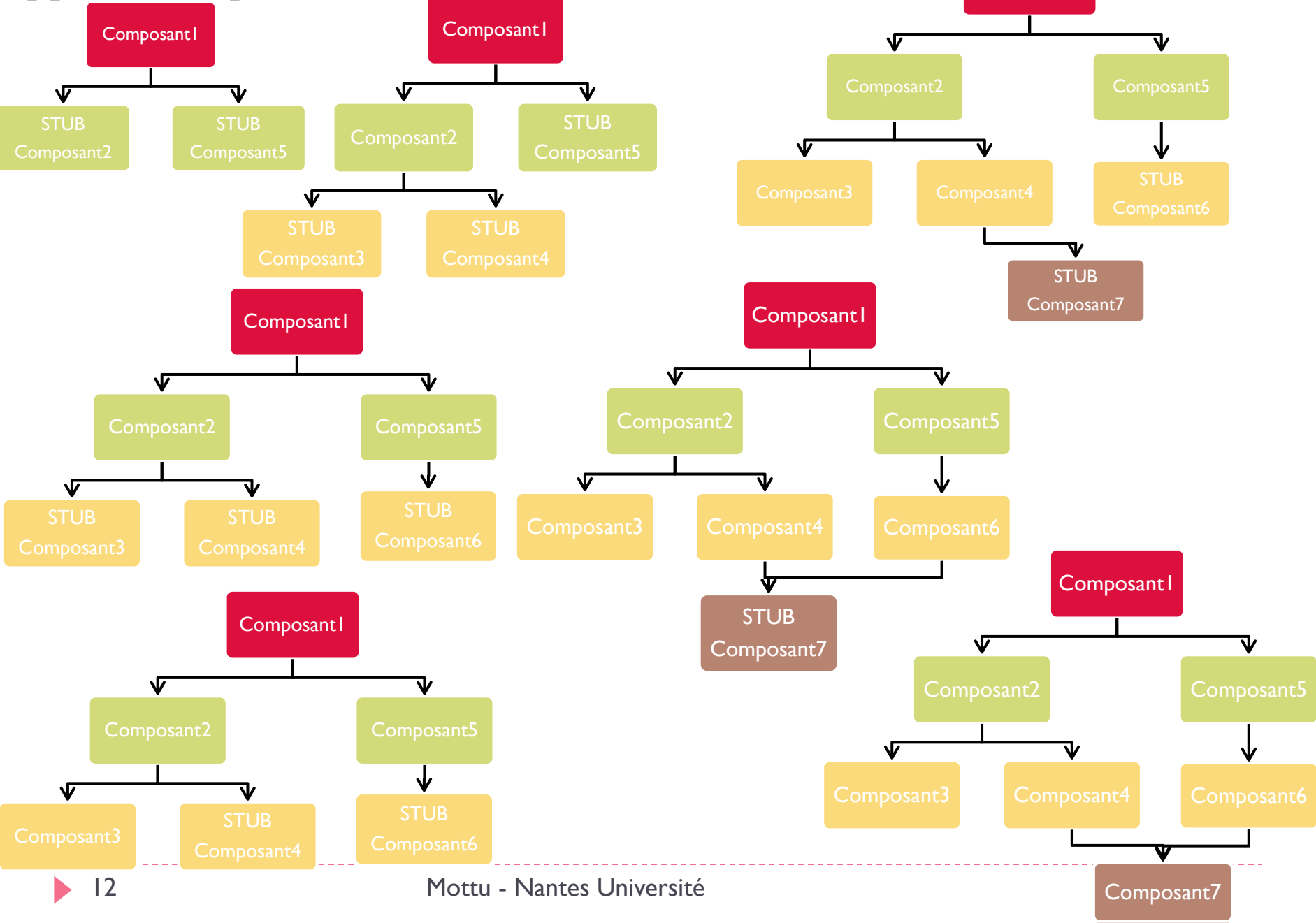
- Différents parcours incrémentaux
  - En profondeur ou en largeur



# Approche Top-down – en profondeur

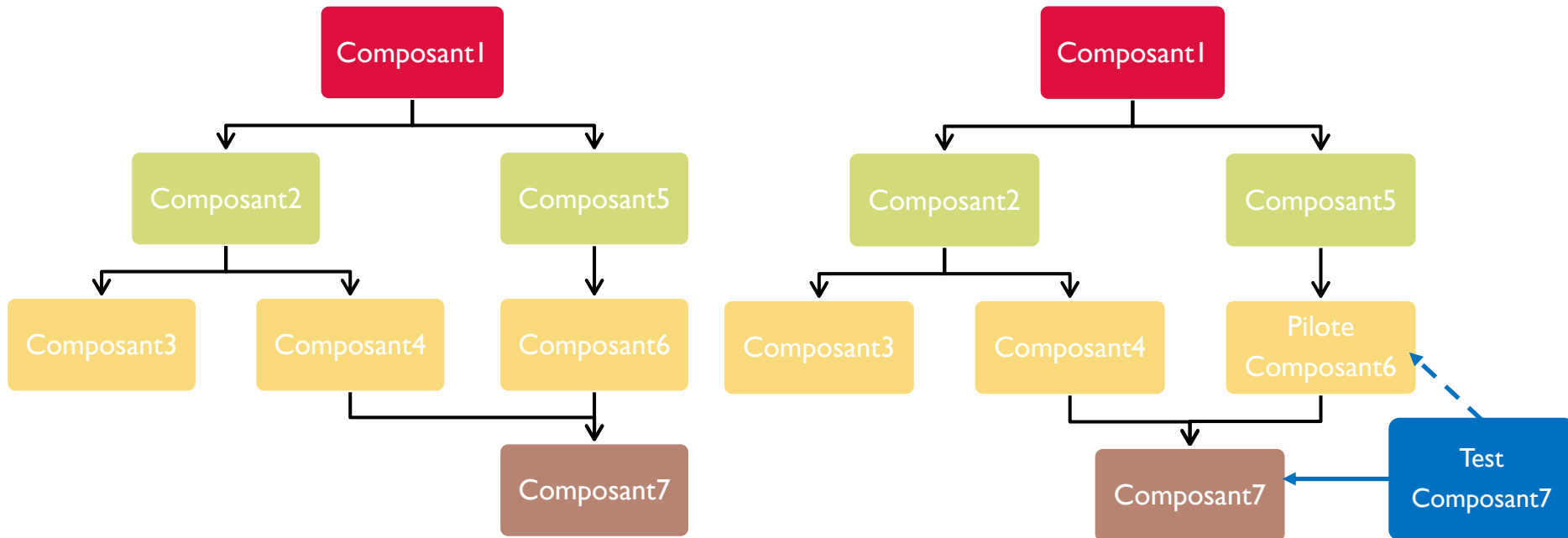


# Approche Top-down – en largeur



# Approche Bottom-up

- ▶ En commençant par les moins dépendants
  - ▶ Depuis les feuilles jusqu'à la racine
  - ▶ Peut nécessiter des doublures Drivers
    - ▶ Un composant même sans dépendance peut ne pas pouvoir travailler seul, il a besoin d'être piloté
    - ▶ En particulier, les (oracles des) tests peuvent en avoir besoin



# Bottom-up et Top-down avantages

---

- ▶ Débuter le test sans avoir tout le système
  - ▶ Grâce aux doublures (stubs et drivers)
- ▶ Progressivité des tests et de l'intégration facilite le diagnostic
- ▶ Hybridable : dans les 2 directions
  - ▶ approche Mixte, plus au fil du développement

# Bottom-up VS Top-down

---

- ▶ **Selon le cycle de développement:**
  - ▶ Top-Down si on commence par les composants principaux
    - ▶ Permet de montrer un système (partiel) exécutable (précepte agile)
  - ▶ Bottom-up si on commence par les composants mineurs
- ▶ **Selon le paradigme de programmation**
  - ▶ Top-down si le développement est fait dans l'ordre des scénarios
  - ▶ Bottom-up si le développement est fait des classes les moins dépendantes
- ▶ **Selon la difficulté**
  - ▶ Top-down : relative à la création des stubs
  - ▶ Bottom-up : relative à la nécessité de drivers
- ▶ **Selon l'efficacité du test et du diagnostic**
  - ▶ Bottom-up, moins dépendant des stubs, peut être plus facilement diagnosticable
  - ▶ Top-down, commençant par les composants principaux permet de détecter des fautes (potentiellement majeures) tôt.

# Bottom-up et Top down VS interdépendances

---

## ▶ Les deux approches

- ▶ se focalisent sur l'intégration cumulative de composants
- ▶ négligent les échanges entre composants s'intégrant mutuellement.

## ▶ Passage trop rapide du test unitaire au test d'intégration

- ▶ Le test unitaire limité par les (inter)dépendance
- ▶ Le test d'intégration trop cumulatif

## ▶ Les deux approches considèrent surtout des composants avec peu d'interdépendances

## ▶ En considérant l'intégration de systèmes à fortes interdépendances (en particulier l'intégration de classes en programmation orienté objet), ces approches sont confrontées à la difficulté de créer de multiples stubs :

- ▶ ils deviennent nécessaire aussi en bottom-up,
- ▶ mais finalement, l'arbre de dépendance n'est plus réaliste (même avec des arcs entre branches) :
  - ▶ graphe de dépendances



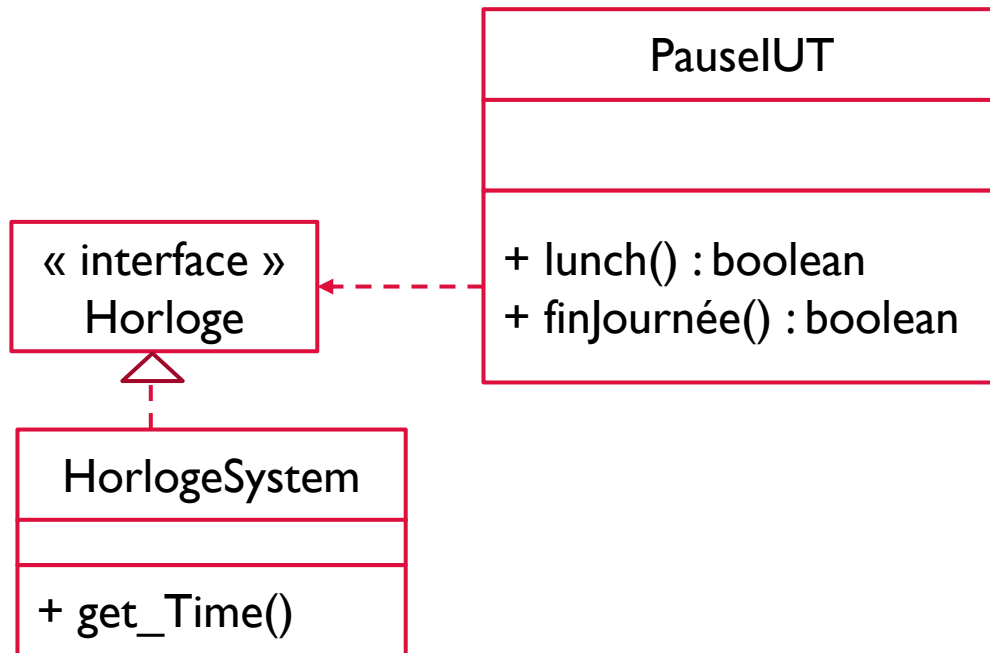
# Graphe de dépendances de test (GDT)

---

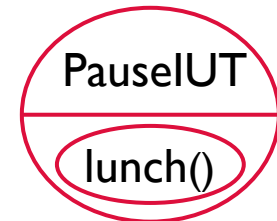
- ▶ **Modélise les dépendances entre unités devant être intégrées**
  - ▶ Typiquement les classes en POO
- ▶ **Exploitable par le test d'intégration**
  - ▶ pour minimiser le nombre de doublures nécessaire,
  - ▶ paralléliser le test d'intégration.
- ▶ **Modélise**
  - ▶ Deux types de dépendances
    - ▶ La spécialisation (héritage/polymorphisme)
    - ▶ L'association client/serveur
  - ▶ Deux niveaux de dépendances
    - ▶ Entre classes
    - ▶ Entre méthode et classe

# Création du GDT

- ▶ Création des nœuds modélisant
  - ▶ Les classes
  - ▶ Les méthodes



Noeud classe

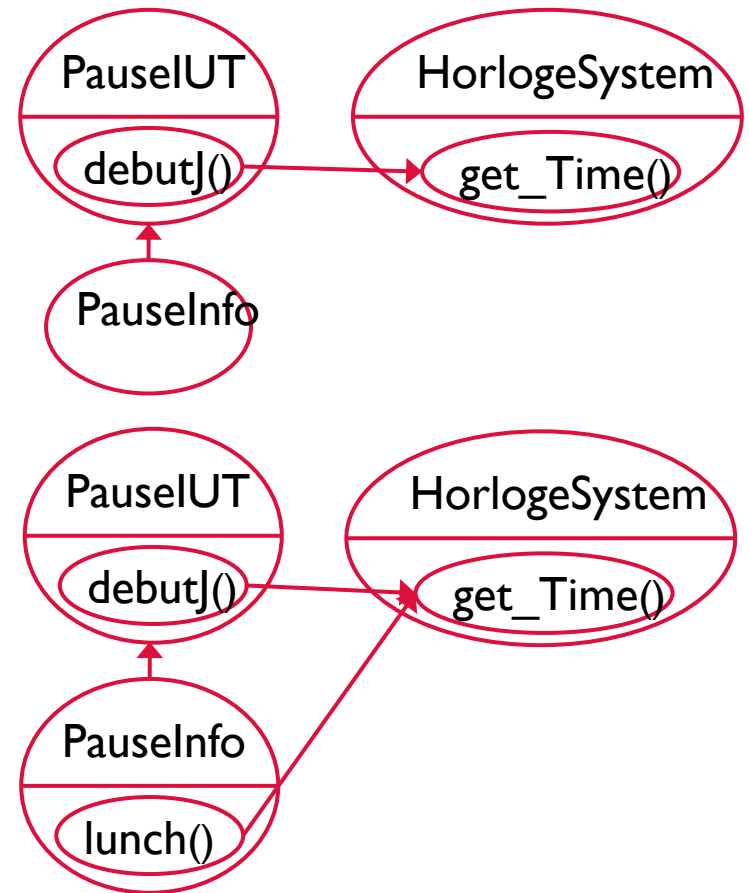
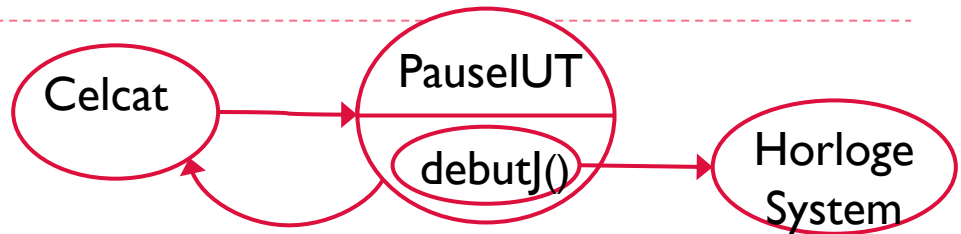
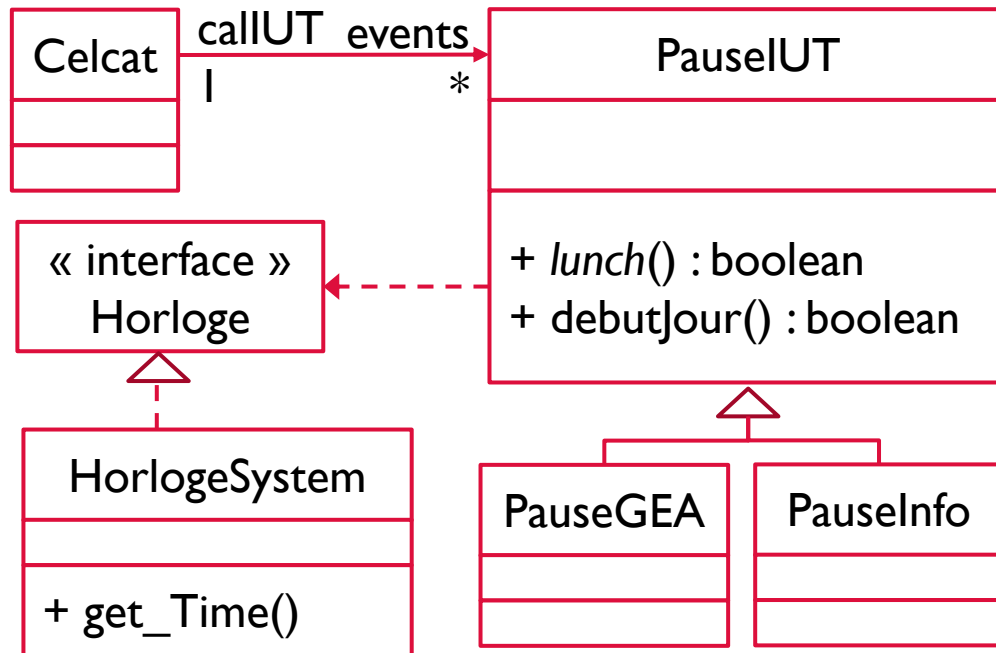


Noeud méthode  
dans classe

# Création du GDT

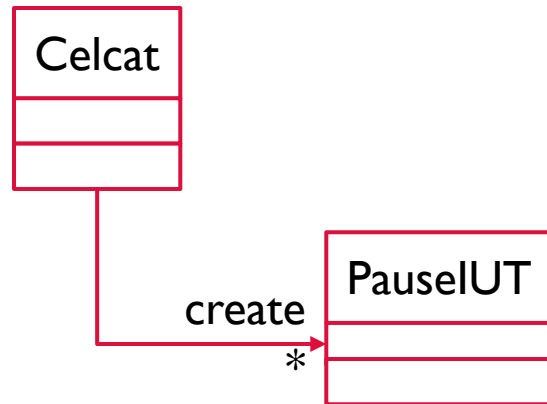
## ► Création des arcs modélisant

- Les relations entre classes
- Les relations de méthode à classe
- Les relations entre méthodes

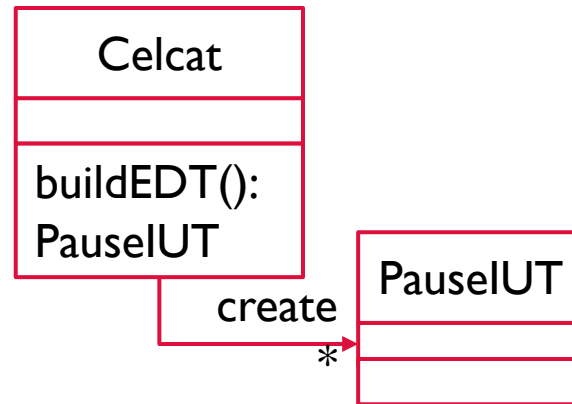


# Création du GDT : niveau de détail

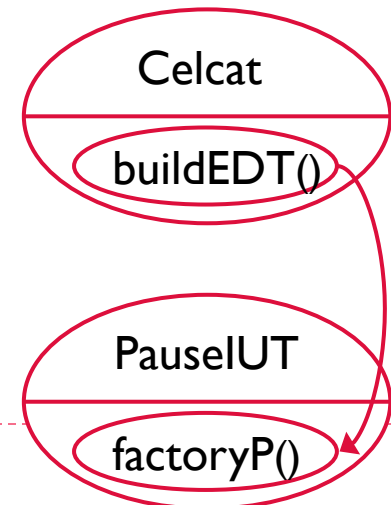
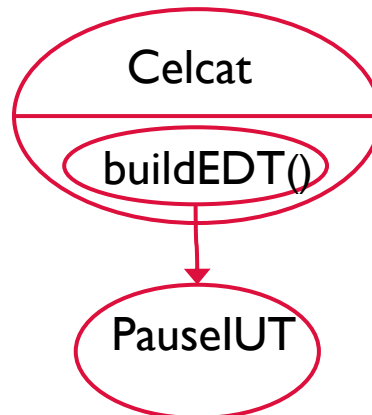
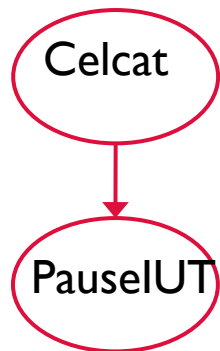
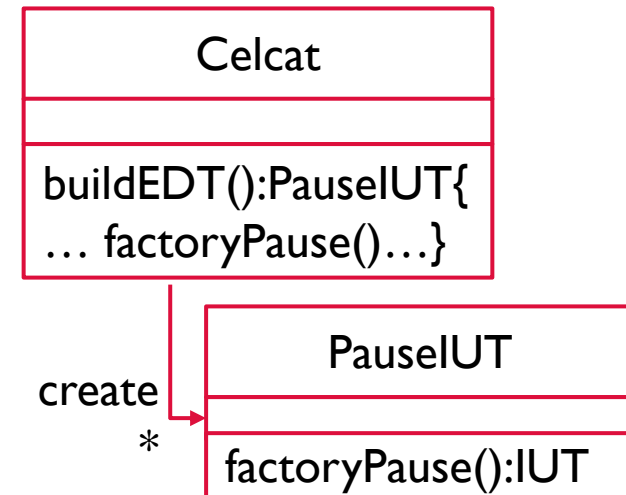
► Classe vers classe



► Méthode vers classe

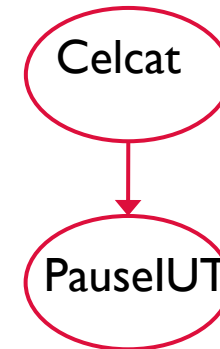
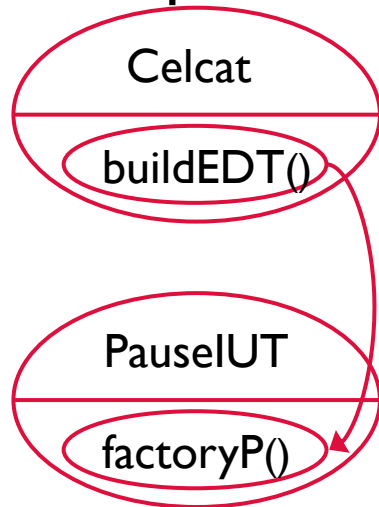


► Méthode vers méthode

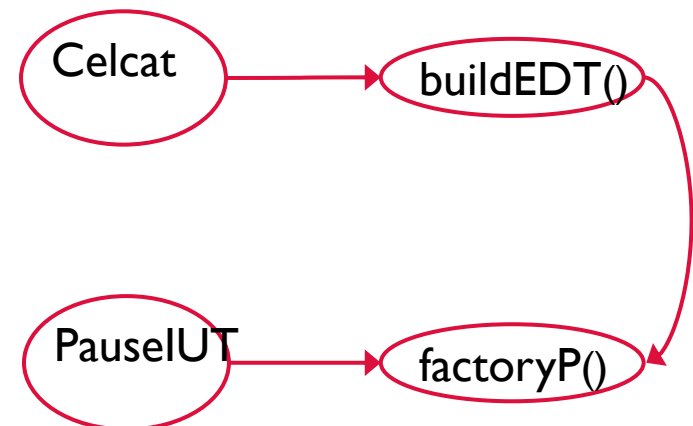


# Création du GDT : mise à plat

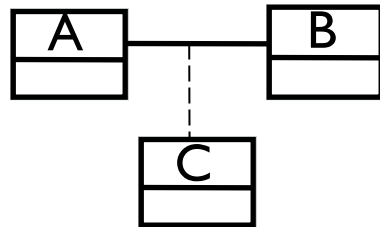
- ▶ On doit mettre à plat le GDT s'il a des nœuds imbriqués
- ▶ Avec perte d'information, si on coupe :



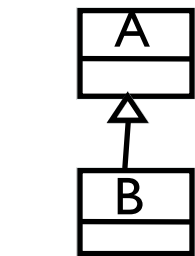
- ▶ Sans perte d'information, si on transforme en extrayant les nœuds :



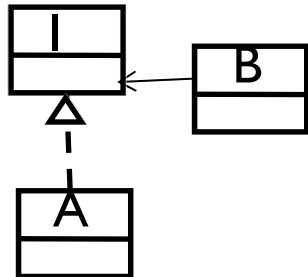
# Création du GDT : du diagramme de classes au GDT



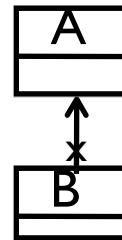
classe d'association



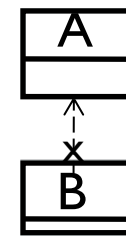
spécialisation



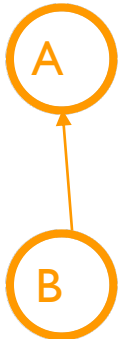
interface



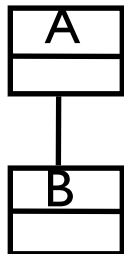
association



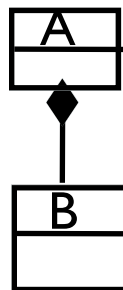
dépendance



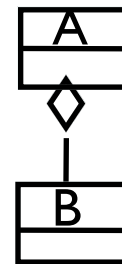
unidirectionnelle



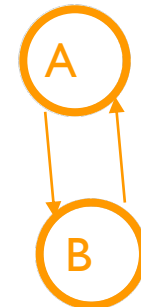
Association  
bi-directionnelle



composition



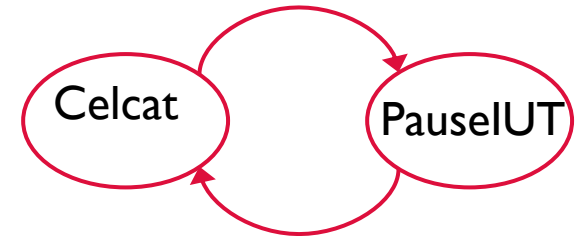
aggregation



# Ordonner le test d'intégration avec interdépendances

- ▶ Objectif : obtenir un plan (de test) d'intégration

- ▶ Interdépendances entre 2 nœuds, plan d'intégration :



- ▶ Etape 1

- ▶ Tester la classe Celcat avec le stub de PauseUT

- ▶ Etape 2

- ▶ Tester la classe PauseUT

- ▶ Etape 3

- ▶ Retester la classe Celcat avec la classe PauseUT

## Plan d'intégration

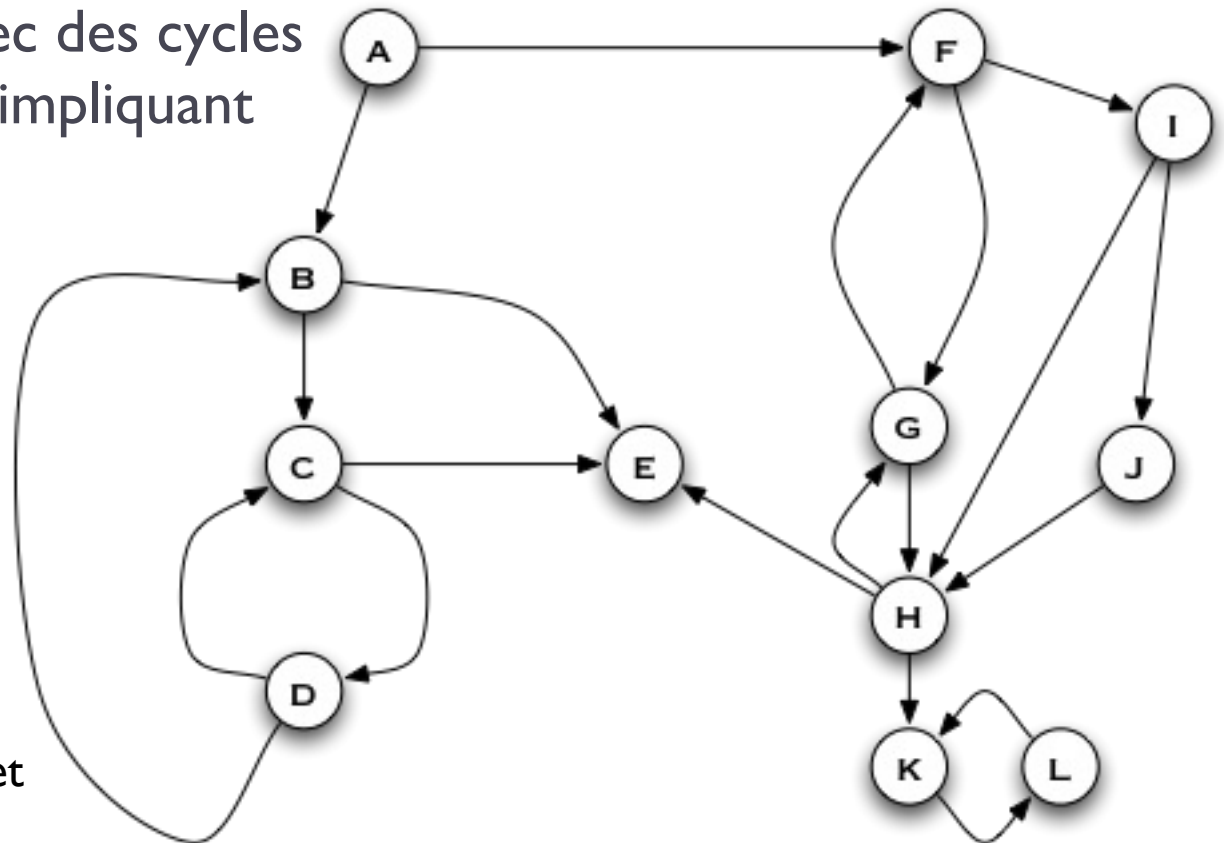
**Celcat** avec *stub*(**PauseUT**)

**PauseUT**

*retest* **Celcat**

# Ordonner le test d'intégration avec interdépendances : stratégie générale

- ▶ Comment minimiser le nombre de stub (et l'effort pour les créer et retester) ?
- ▶ En particulier avec des cycles de dépendances impliquant plusieurs noeuds



ordre optimal => NP-complet  
complexité maximale =  $n!$



# Ordonner le test d'intégration avec interdépendances : stratégie générale

- ▶ Etape 1 : produire le GDT
- ▶ Etape 2 : identifier les composantes fortement connexes  
Ce sont les zones avec des cycles d'interdépendances et il va falloir casser ces cycles

- ▶ Application de l'algo de Tarjan
- ▶ Cela permet d'obtenir un plan d'intégration partiel

## Plan d'intégration partiel

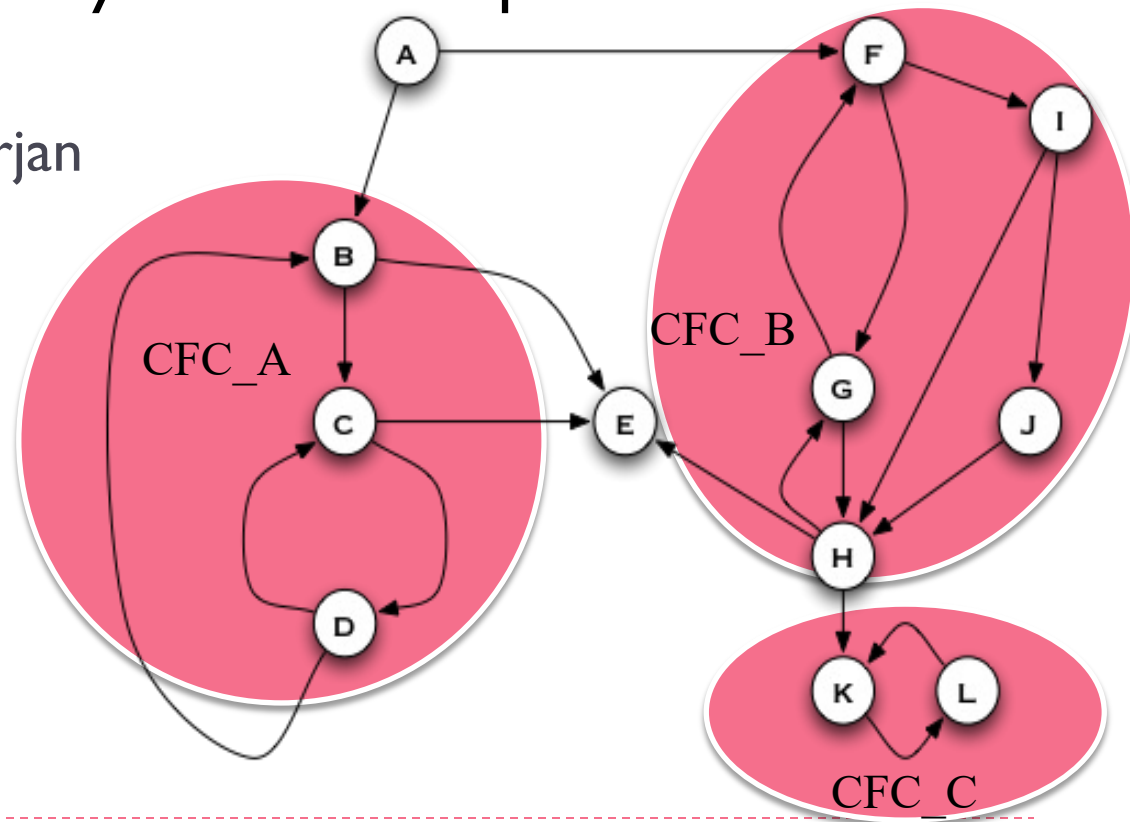
**CFC\_C**

**E**

**CFC\_A**

**CFC\_B**

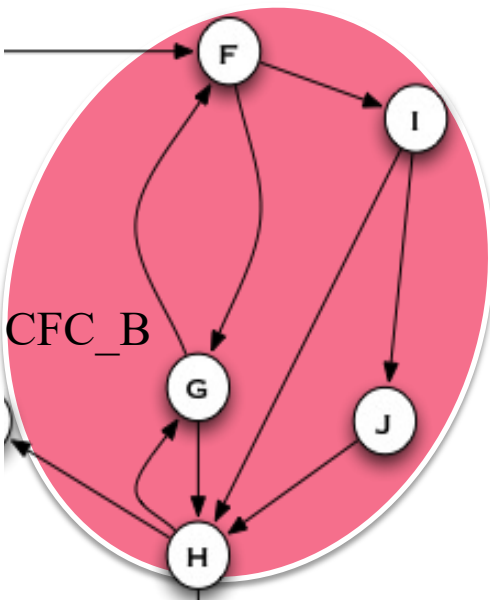
**A**



# Ordonner le test d'intégration avec interdépendances : stratégie générale

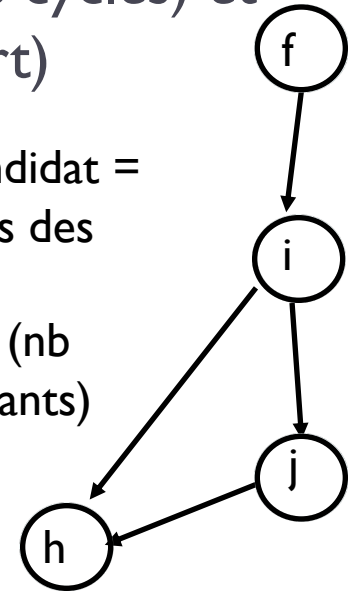
## ► Etape 3 : casser les CFC

- Identifier le nœud qu'on va isoler (pour casser les cycles) et stubber (en minimisant le nombre de stub ~l'effort)



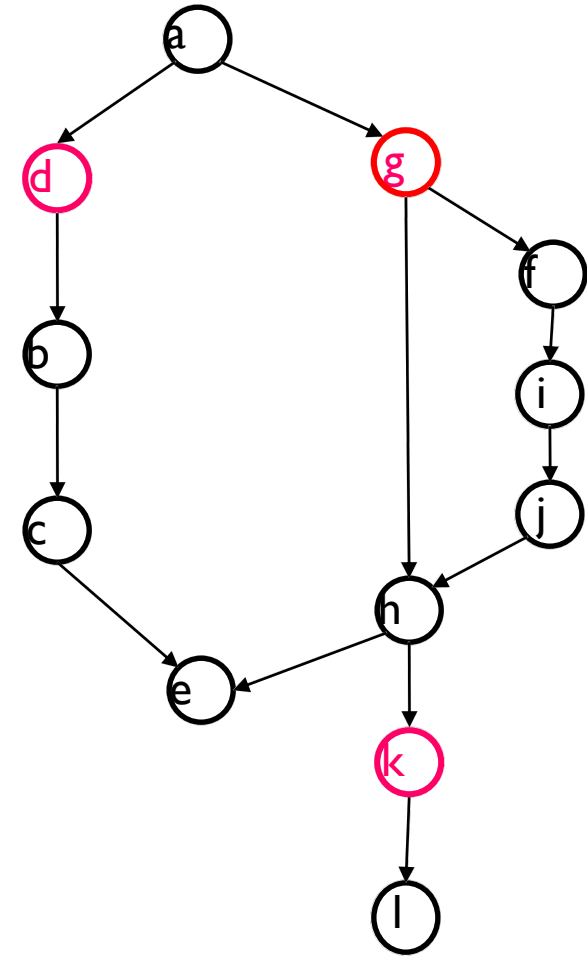
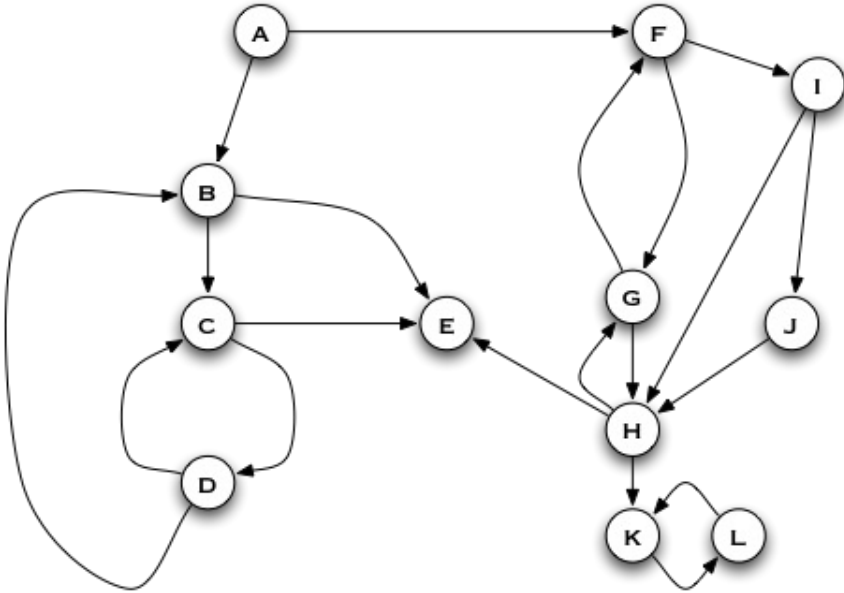
Noeud	#cycle	# min arcs entrants de la CFC
F	3	1
G	4	2
H	3	3
I	2	1
J	1	1

Noeud candidat =  
# max(dans des cycles)  
puis # min (nb d'arcs entrants)



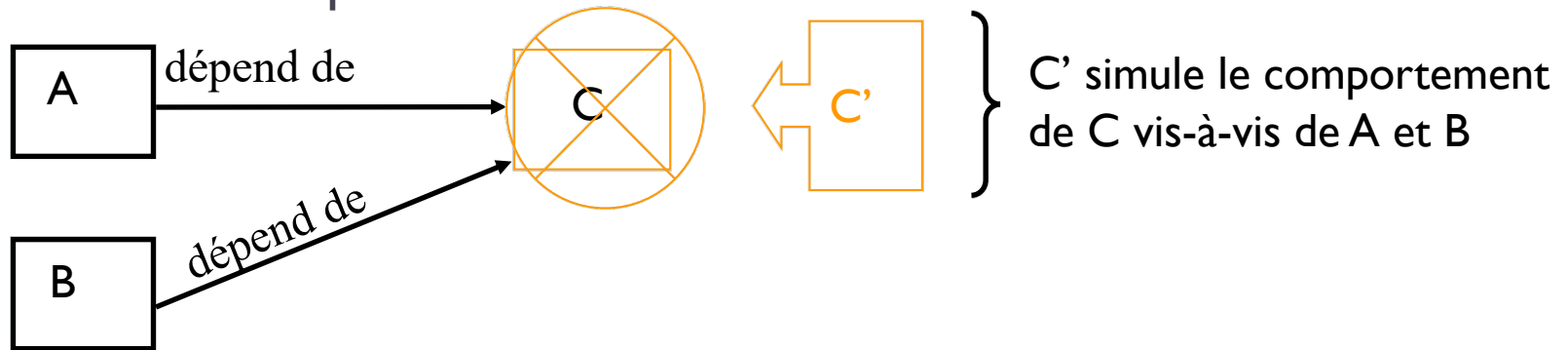
# Ordonner le test d'interdépendances : stratégie générale

Résultat = un ordre partiel  
de toutes les stratégies possibles

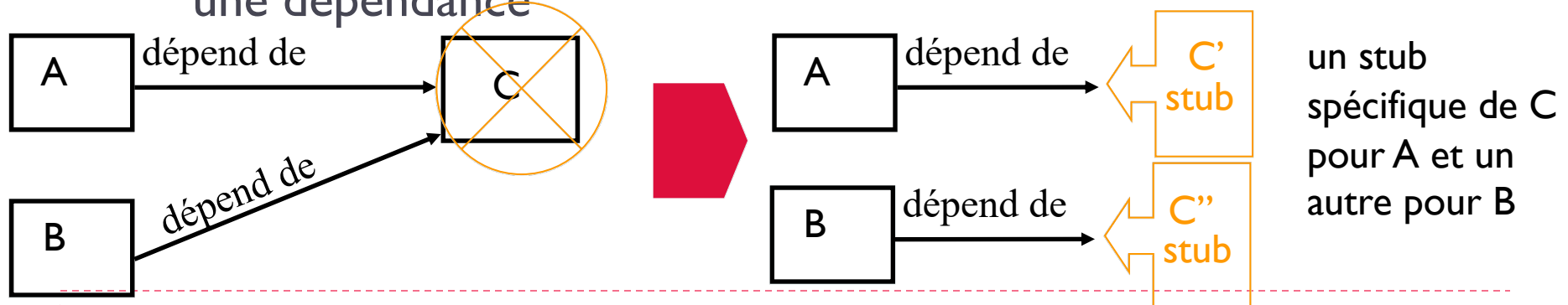


# Création de stub ajusté au besoin

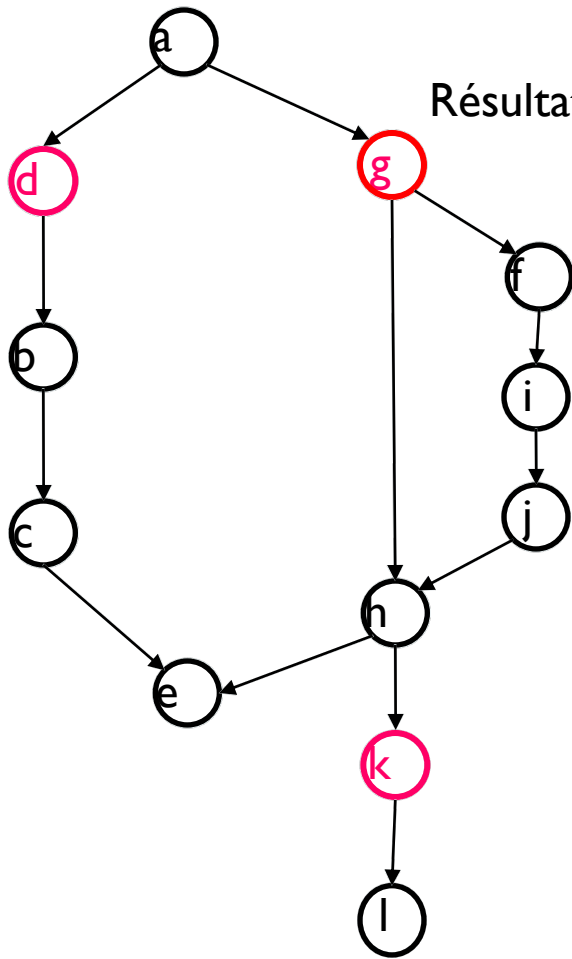
- Une classe peut être stubbée en fonction du besoin des classes dépendantes :
- Un stub réaliste simule le comportement nécessaire pour toutes ces dépendances



- Un stub spécifique simule le comportement nécessaire pour une dépendance



# Ordonner le test d'interdépendances : stratégie générale



Résultat = un ordre partiel de toutes les stratégies possibles

Algorithme optimisé

#stubs spécifiques = 4

#stubs réalistes = 3

Génération aléatoire

#stubs spécifiques = 9.9

#stubs réalistes = 5

# Conclusion des étapes de test d'intégration et unitaire

---

- ▶ Illusoire de penser qu'il s'agit de deux étapes successives, disjointes
  - ▶ Les (inter)dépendances sont multiples
- ▶ Retour sur la testabilité : un système sera plus testable s'il permet
  - ▶ de tester intensivement ses unités
  - ▶ d'intégrer progressivement ses unités
- ▶ On devrait porter un effort supplémentaire sur les interfaces entre composants.

*To be continued*