

Softwarequalität

Vorlesung 11 – Testen: White-box-Verfahren (Kontrollflussorientierte Verfahren)

Prof. Dr. Joel Greenyer



20. Juni 2016



White-/Glass-Box-Tests

In der letzten Vorlesung...

- **White-/Glass-Box-Tests** (Wdh.)
 - Testen eines Subjekts mit Kenntnis über dessen inneren Aufbau
 - Idee: Sicherstellen, dass möglichst viele Programmteile durch Tests ausgeführt werden (**Coverage**) – In Code, der nicht ausgeführt wurde, kann auch kein Fehler gefunden werden
 - **Sollwerte** werden weiterhin **von einer Spezifikation** abgeleitet
 - Sollwerte sind prinzipiell **nicht** aus dem Code ableitbar!
- Nachteil von Glass-Box-Tests:
 - Fehler können gefunden werden, aber nicht **fehlende Funktionen**

- **Frage:** Welche Tests machen hier Sinn?

```
/**
 * calculate the Manhattan distance
 * of two points p1 = (x1, y1), p2 = (x2, y2)
 * by calling manhattan(x1-x2, y1-y2)
 * @param a
 * @param b
 * @return |a| + |b|
 */
public int manhattan(int a, int b){
    if (a < 0)
        a = -a;
    if (b < 0)
        b = -b;
    return a+b;
}
```



Testüberdeckung (Coverage)

- **Ziel:** Kenntnis der internen Struktur systematisch nutzen
- **Kontrollflussorientierte Tests:**
 - Wie viele **Anweisungen** des Programms wurden abgedeckt?
 - Wie viele **Zweige** des Programms wurden abgedeckt?
 - Wie viele **Pfade** des Programms wurden abgedeckt?
 - Wie viele **Bedingungen** des Programms wurden abgedeckt?
 - ...
- **Datenflussorientierte Tests**
 - Idee: Testen verschiedener Kombinationen von Schreib- und Lesezugriffen auf Variablen

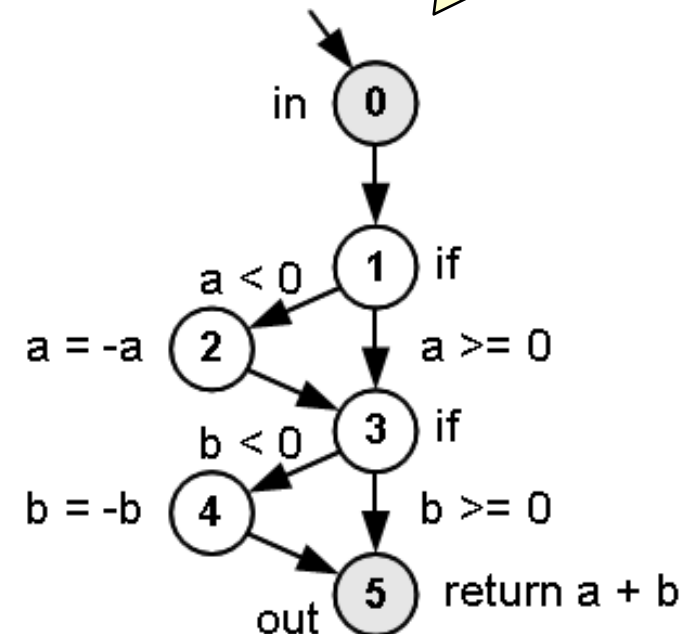
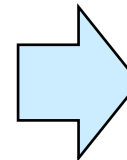


White-/Glass-Box-Tests – Vorgehensweise

- Schritt 1: Analyse der Programmstruktur:
 - Aufbau eines Kontrollflussgraphen
- Schritt 2: Testkonstruktion
 - Erstellen einer Testfallmenge, sodass ein bestimmtes Überdeckungskriterium erfüllt ist
 - z.B. „alle Anweisungen durch mindestens einen Test abgedeckt“
 - (Woher kommen die Sollwerte?
 - Aus der Spezifikation – nicht aus dem Code!!)
- Schritt 3: Testdurchführung
 - Wie bei Black-Box-Tests auch

- Kontrollflussgraphen beschreiben mögliche Positionsfolgen des Programmzeigers (program counters)
- Beispiel:

```
/**
 * calculate the Manhattan distance
 * of two points p1 = (x1, y1), p2 = (x2, y2)
 * by calling manhattan(x1-x2, y1-y2)
 * @param a
 * @param b
 * @return |a| + |b|
 */
public int manhattan(int a, int b){
    if (a < 0)
        a = -a;
    if (b < 0)
        b = -b;
    return a+b;
}
```

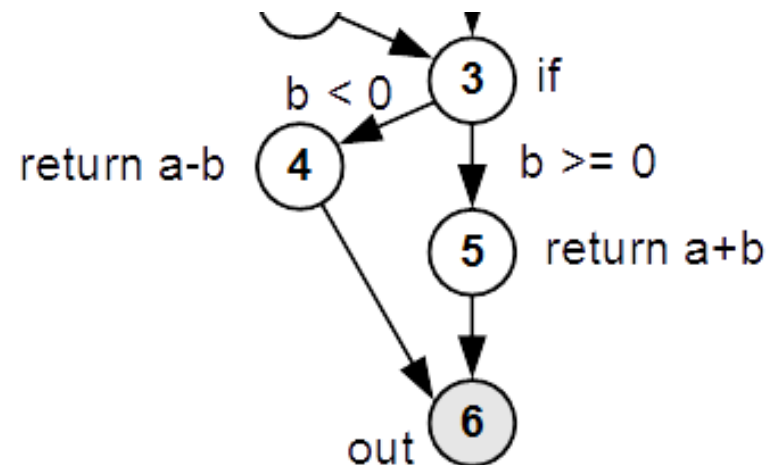
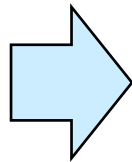


Zusätzlich hat ein Kontrollflussgraph immer **genau einen** Startknoten „in“ und **genau einen** Endknoten „out“.

- Ein Kontrollflussgraph hat genau einen Startknoten **in** und genau einen Endknoten **out**
 - Das vereinfacht die Definition einiger Überdeckungskriterien, die wir kennenlernen werden
- Das klingt nach einer Einschränkung – ist aber keine
 - Entweder einfach einen Knoten out als Nachfolger aller **return**-Knoten einfügen

...

```
if (a < 0)
    a = -a;
if (b < 0)
    return a-b;
return a+b;
```

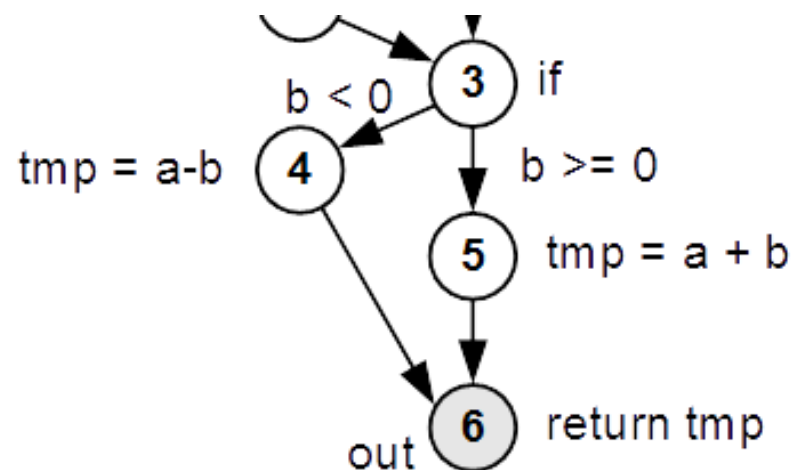
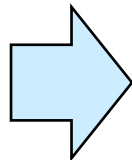


- Ein Kontrollflussgraph hat genau einen Startknoten **in** und genau einen Endknoten **out**
 - Das vereinfacht die Definition einiger Überdeckungskriterien, die wir kennenlernen werden
- Das klingt nach einer Einschränkung – ist aber keine
 - Entweder einfach einen Knoten out als Nachfolger aller **return**-Knoten einfügen
 - Oder: Die Methode in äquivalente Methode mit nur einer **return**-Anweisung umformen:

...

```

if (a < 0)
    a = -a;
if (b < 0)
    tmp = a-b;
else tmp = a+b;
return tmp;
  
```

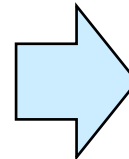


- Kontrollflussgraphen beschreiben mögliche Positionsfolgen des Programmzeigers (program counters)
- Beispiel:

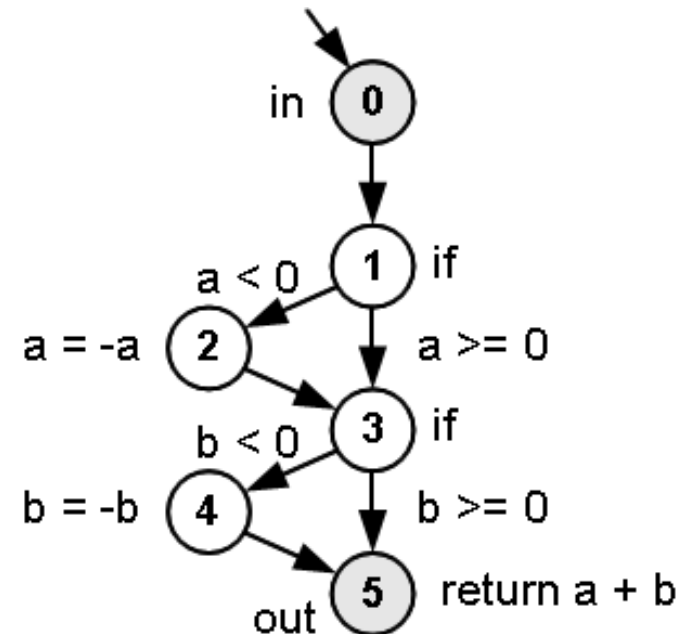
```
/**
 * calculate the Manhattan distance
 * of two points p1 = (x1, y1), p2 = (x2, y2)
 * by calling manhattan(x1-x2, y1-y2)
 * @param a
 * @param b
 * @return |a| + |b|
 */
```

```
public int manhattan(int a, int b){
```

```
1----- if (a < 0)
2----- a = -a;
3----- if (b < 0)
4----- b = -b;
5----- return a+b;
}
```

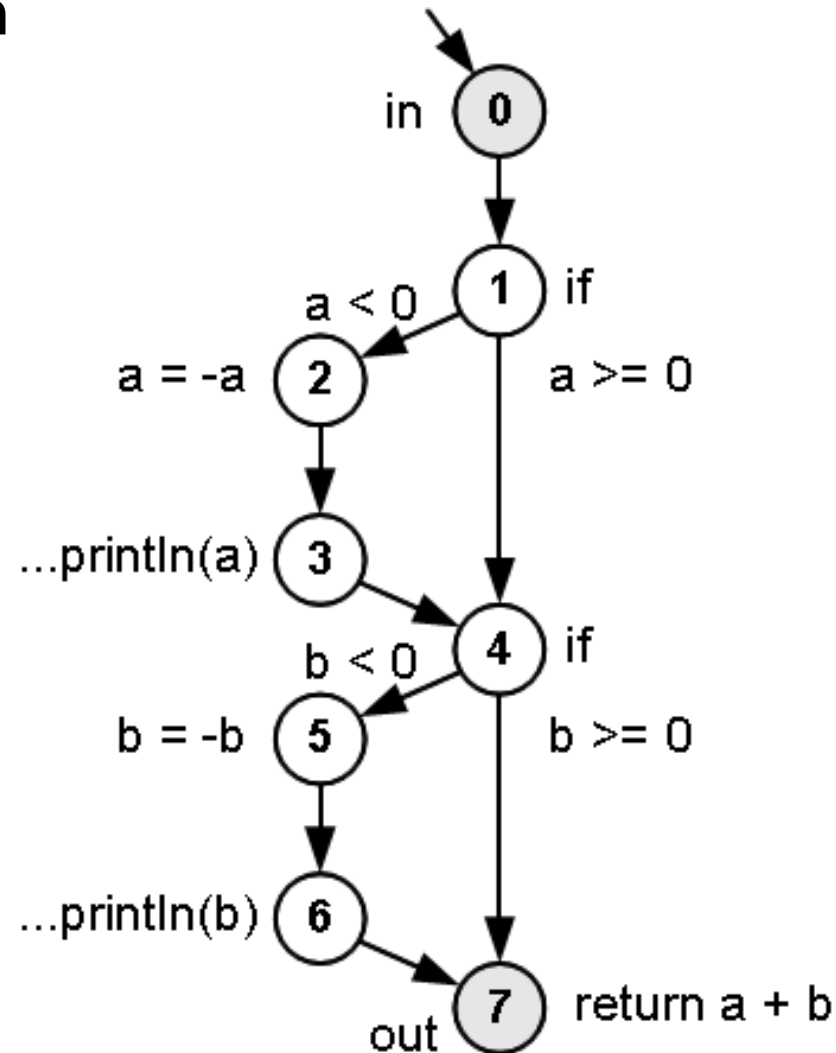


Tipp: Zeilennummern als Knotenzahlen wählen!



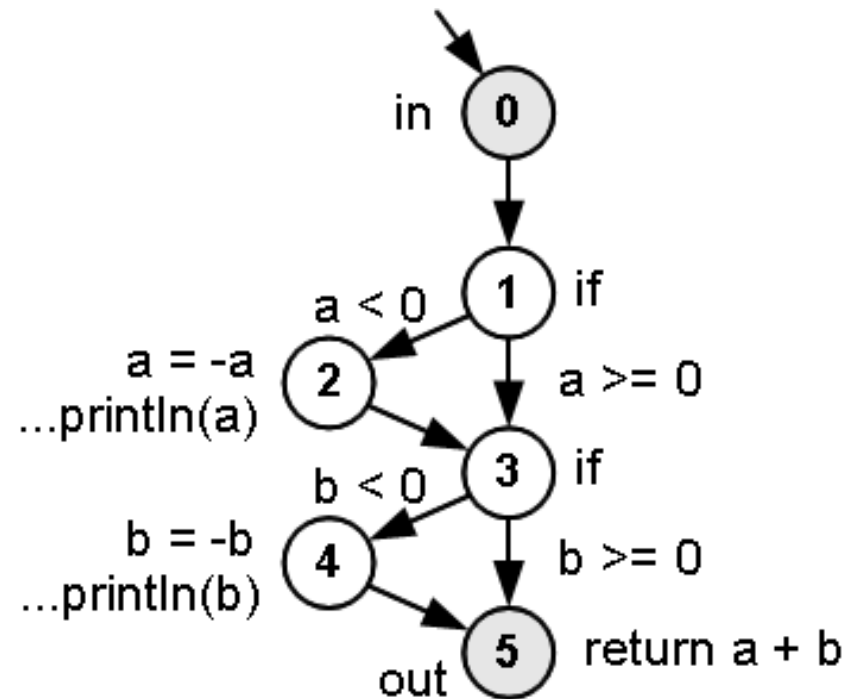
- **Expandierte** Kontrollflussgraphen
 - Pro Anweisung einen Knoten

```
public int manhattan(int a, int b){
    if (a < 0){
        a = -a;
        System.out.println(a);
    }if (b < 0){
        b = -b;
        System.out.println(b);
    }
    return a+b;
}
```



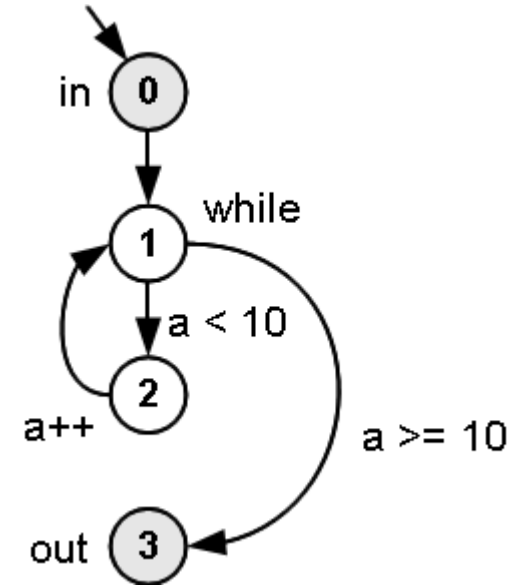
- **Kollabierte** Kontrollflussgraphen
 - Verzweigungsfreie Blöcke werden zu einem Knoten

```
public int manhattan(int a, int b){
    if (a < 0){
        a = -a;
        System.out.println(a);
    }if (b < 0){
        b = -b;
        System.out.println(b);
    }
    return a+b;
}
```

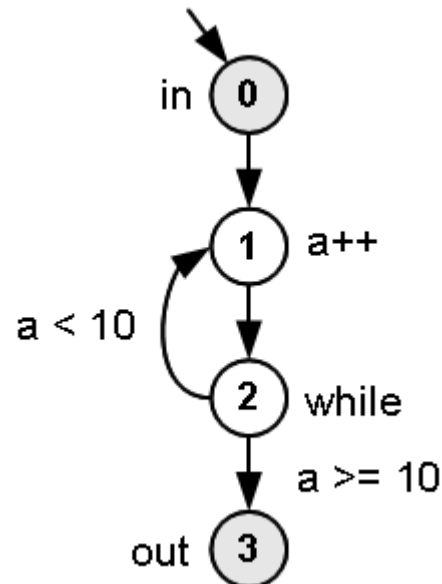


- Darstellung von Schleifen:

```
while(a<10){
    a++;
}
```



```
do {
    a++;
} while(a<10);
```





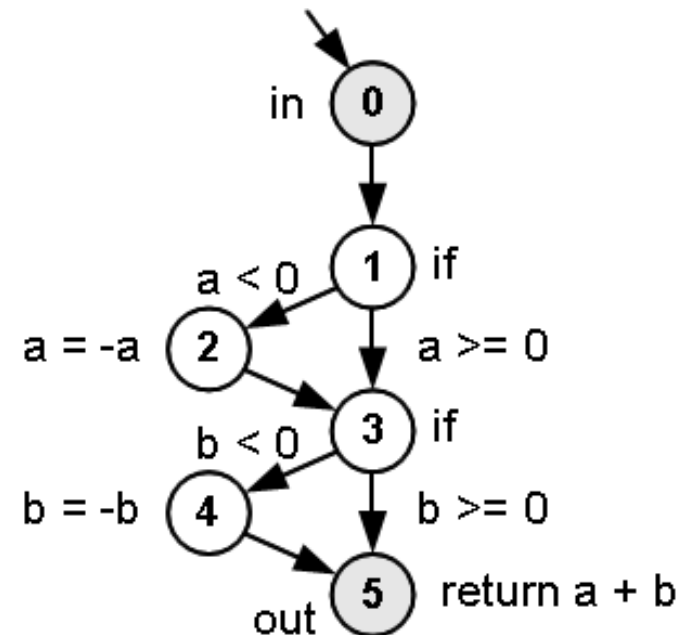
Anweisungsüberdeckung (Statement Coverage o. Node Coverage, NC)

- Forderung: Jeder Knoten des Kontrollflussgraphen überdecken
- Welche Menge an Testfällen überdecken alle Anweisungen?
 - Ein Testfall:

`manhattan(-1, -1); Soll-Ergebnis: 2`

Manchmal sprechen wir im Folgenden nicht über die Sollwerte. Aber die gehören natürlich zu jedem Testfall dazu!

```
public int manhattan(int a, int b){  
    if (a < 0)  
        a = -a;  
    if (b < 0)  
        b = -b;  
    return a+b;  
}
```





Zweigüberdeckung (Branch Coverage o. Edge Coverage, EC)

- Forderung: Jede Kante des Kontrollflussgraphen überdecken
- Welche Menge an Testfällen überdecken alle Kanten?
 - Zwei Testfälle:

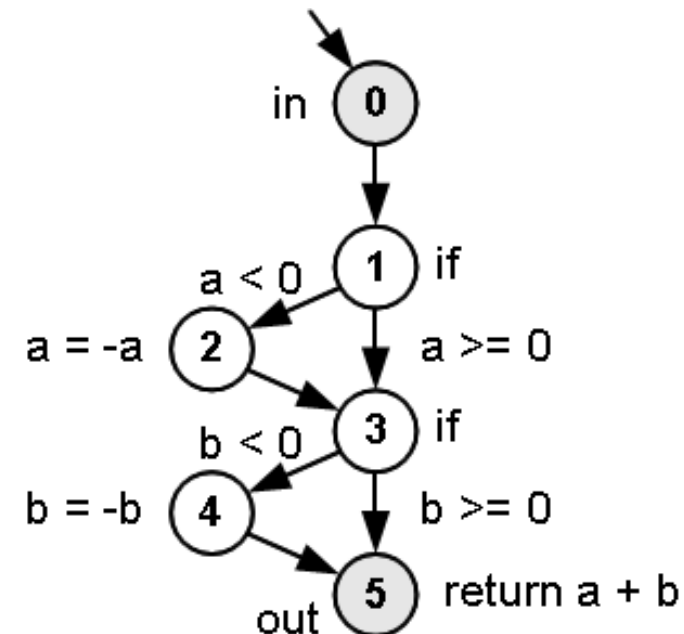
manhattan(-1, -1); Soll-Ergebnis: 2
überdeckt (0,1), (1,2), (2,3), (3,4), (4,5)

manhattan(1, 1); Soll-Ergebnis: 2
überdeckt (0,1), (1,3), (3,5)

```
public int manhattan(int a, int b){  
    if (a < 0)  
        a = -a;  
    if (b < 0)  
        b = -b;  
    return a+b;  
}
```

Alle Kanten:

(0,1), (1,2), (2,3), (3,4),
(4,5), (1,3), (3,5)



- Zweigüberdeckung schließt Anweisungsüberdeckung mit ein
- Anweisungsüberdeckung ist oft nicht ausreichend
 - Nur Tests, wo if-Bedingung wahr ist (wenn kein else vorhanden)
- Zweigüberdeckung wird von einigen Standards gefordert
 - Z.B. RCTA-DO-178B („Software Considerations in Airborne Systems and Equipment Certification“) für alle Komponenten, bei denen Fehler signifikant, aber nicht sicherheitskritisch sind
- Laut Experimenten von Wei *et al.* [1] ist aber auch Zweigüberdeckung kein gutes Kriterium
 - Hohe Zweigüberdeckung war durch Zufallstests schnell erreicht
 - Über 50% der Fehler erst durch weitere Zufallstests gefunden
 - also kein gutes Kriterium um Zufallstest abzubrechen

Pfadüberdeckung (Path Coverage, PC)

- Forderung: Jeden möglichen Pfad vom Eingangs- zum Ausgangsknoten des Kontrollflussgraphen überdecken
- Welche Menge an Testfällen überdecken alle Pfade?
 - Vier Testfälle (für vier Pfade):

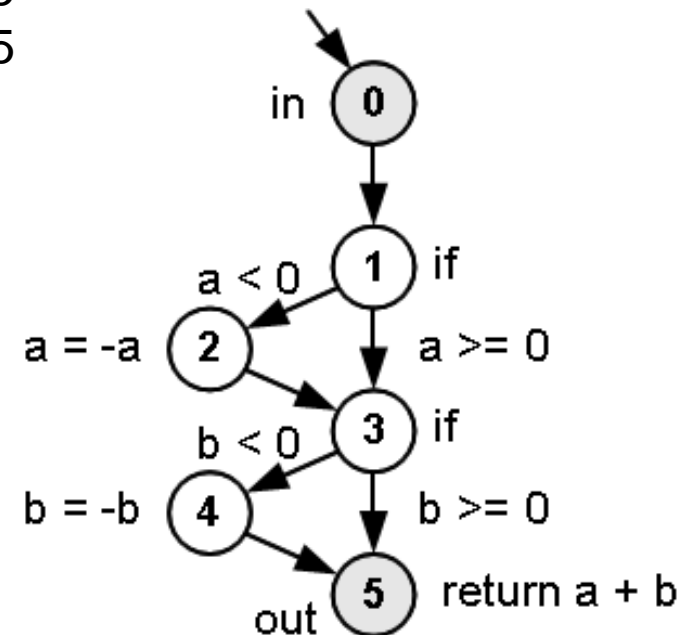
manhattan(-1, -1); überdeckt Pfad 0, 1, 2, 3, 4, 5

manhattan(-1, 1); überdeckt Pfad 0, 1, 2, 3, 5

manhattan(1, -1); überdeckt Pfad 0, 1, 3, 4, 5

manhattan(1, 1); überdeckt Pfad 0, 1, 3, 5

```
public int manhattan(int a, int b){
    if (a < 0)
        a = -a;
    if (b < 0)
        b = -b;
    return a+b;
}
```





Pfadüberdeckung (Path Coverage, PC)

- Es kann sein, dass nicht alle Pfade im Kontrollflussgraphen möglich sind
 - Diese müssen dann natürlich nicht abgedeckt werden
- Beispiel:
 - Ein Ausführung des Programms, bei dem „Failed“ und „With distinction“ ausgegeben wird, ist nicht möglich

```
public int score(int a){  
    if (a >= 50)  
        System.out.println("Passed");  
    else  
        System.out.println("Failed");  
    if (a >= 95)  
        System.out.println("With distinction");  
}
```



Varianten der Pfadüberdeckung

- Pfadüberdeckung ist ein hohes Ziel
 - Dann werden alle Durchläufe des Programms getestet
- Aber schon sehr kleine Programme können, durch **Schleifen**, **sehr viele** oder **unendlich viele Pfade** besitzen
- Angenommen:
 - Programm hat eine Schleife, die n-mal durchlaufen wird
 - In der while-Schleife ist eine if-then-else-Bedingung
 - Wie viele Pfade hat das Programm mindestens?
 - **Antwort: 2^n viele Pfade!**
- Daher gibt es z.B. die **strukturierte Pfadüberdeckung**, bei der **für ein gewähltes k** nur alle Pfade überdeckt werden müssen, bei denen **Schleifen mit bis zu k Iterationen durchlaufen** werden



Varianten der Pfadüberdeckung

- Eine Mischung aus Kanten- und Pfadüberdeckung ist die Überdeckung von **Kantenpaaren** oder **Teilpfaden**
 - Engl. auch **Edge-Pair-Coverage (EPC)**
- Forderung: Jedes Paar aufeinanderfolgender Kanten im Kontrollflussgraphen muss abgedeckt werden
 - Oder für ein gewähltes k jeder Teilpfad der Länge k

- Edge-Pair-Coverage Beispiel:

- Wie viele Pfade gibt es?

- Es gibt $2 \cdot 2 \cdot 2 = 8$ Pfade:

$p1 = (0, 1, 3, 4, 6; 7, 9)$

$p2 = (0, 2, 3, 4, 6; 7, 9)$

$p3 = (0, 1, 3, 5, 6; 7, 9)$

$p4 = (0, 2, 3, 5, 6; 7, 9)$

$p5 = (0, 1, 3, 4, 6; 8, 9)$

$p6 = (0, 2, 3, 4, 6; 8, 9)$

$p7 = (0, 1, 3, 5, 6; 8, 9)$

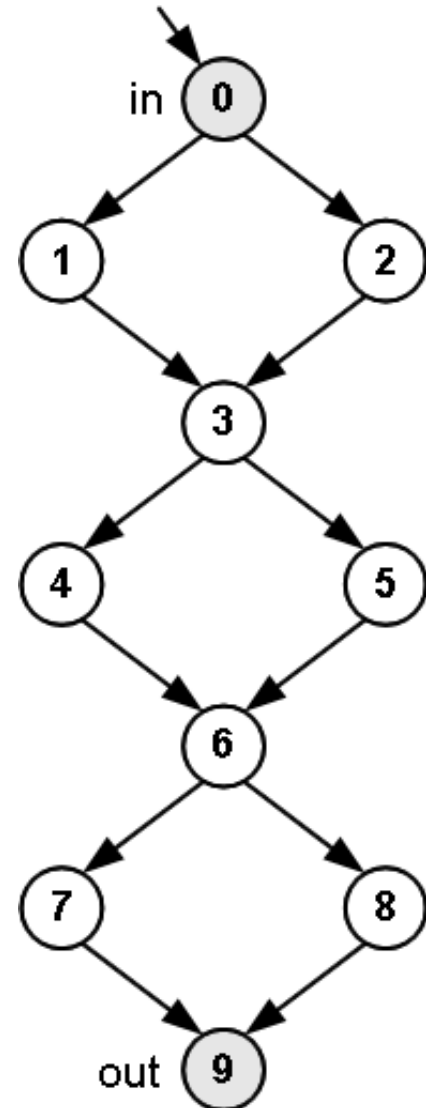
$p8 = (0, 2, 3, 5, 6; 8, 9)$

- Wie groß ist kleinste Pfadmenge, die alle Kanten überdeckt?

- Antwort: 2, z.B. $\{p1, p8\}$

- ..., die alle Paare von Kanten überdeckt?

- Antwort: 4, z.B. $\{p1, p8, p3, p6\}$





Weitere Variante: Primärpfadüberdeckung (Prime Path Coverage, PPC)

- Ein **einfacher Pfad** in einen Kontrollflussgraphen ist ein Pfad zwischen zwei Knoten des Graphen
 - In dem kein Knoten zweimal vorkommt
 - Ausnahme: Start- und Endknoten können identisch sein
- Ein **Primärpfad** ist ein maximaler einfacher Pfad
 - Kann nicht zu einem anderen einfachen Pfad erweitert werden
- **Idee:** Alle Primärpfade überdecken

- Beispiel:

- Primärpfade?
- Welche Tests decken alle Primärpfade ab?

- Tests, die Testpfade p1 und p7 durchlaufen

p1 = (0, 1, 2)

p2 = (0, 1, 3, 4)

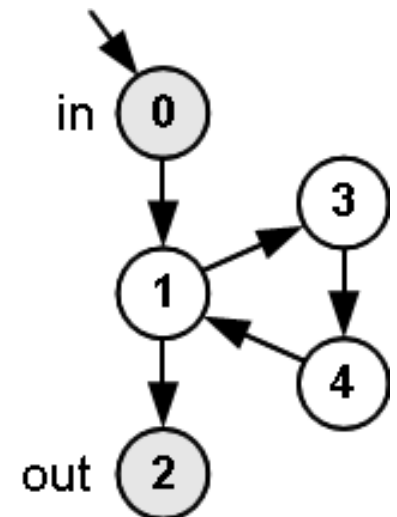
p3 = (1, 3, 4, 1)

p4 = (3, 4, 1, 3)

p5 = (4, 1, 3, 4)

p6 = (3, 4, 1, 2)

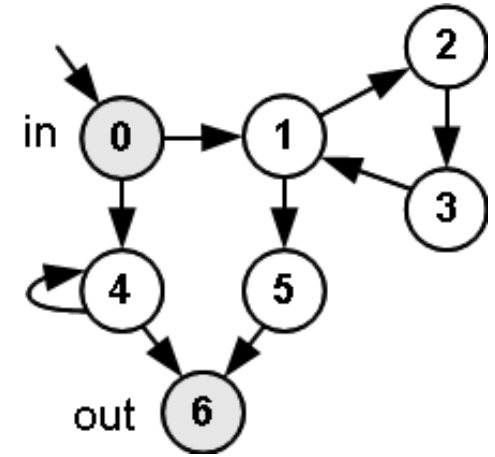
p7 = (0, 1, 3, 4, 1, 3, 4, 1, 2)
deckt p2-p6 ab





Weitere Variante: Primärpfadüberdeckung (Prime Path Coverage, PPC)

- Berechnung aller Primärpfade
 - Schritt 1: Alle einfachen Pfade der Länge 0 finden, diese Erweitern zu Länge 1, 2, usw.
 - Schritt 2: Maximale auswählen
- Beispiel:



Länge 0	Länge 1	Länge 2	Länge 3	Länge 4
p1 = (0)	p8 = (0, 1)	p17 = (0, 1, 2)	p25 = (0, 1, 2, 3)	p32 = (2, 3, 1, 5, 6)!
p2 = (1)	p9 = (0, 4)	p18 = (0, 1, 5)	p26 = (0, 1, 5, 6)!	
p3 = (2)	p10 = (1, 2)	p19 = (0, 4, 6)!	p27 = (1, 2, 3, 1)*	
p4 = (3)	p11 = (1, 5)	p20 = (1, 2, 3)	p28 = (2, 3, 1, 2)*	
p5 = (4)	p12 = (2, 3)	p21 = (1, 5, 6)!	p29 = (2, 3, 1, 5)	
p6 = (5)	p13 = (3, 1)	p22 = (2, 3, 1)	p30 = (3, 1, 2, 3)*	
p7 = (6)!	p14 = (4, 4)*	p23 = (3, 1, 2)	p31 = (3, 1, 5, 6)!	
	p15 = (4, 6)!	p24 = (3, 1, 5)		
	p16 = (5, 6)!			

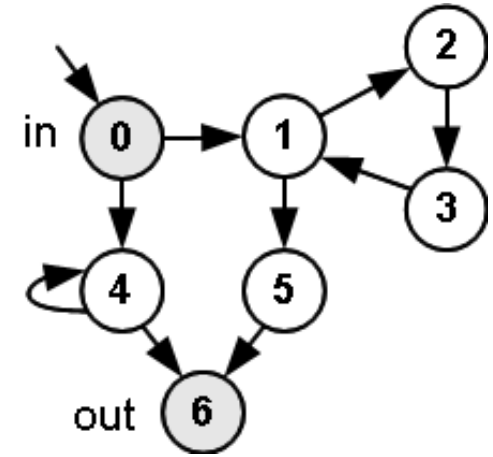
*: Kann nicht erweitert werden, da Anfangsgleich Endknoten
!: ... da Endknoten keine ausgehende Kante hat



Weitere Variante: Primärpfadüberdeckung (Prime Path Coverage, PPC)

- Alle Primärpfade
 - maximale auswählen
(welcher Pfad ist nicht Teilpfad eines anderen?)

p14 = (4, 4)*
p19 = (0, 4, 6)!
p25 = (0, 1, 2, 3)
p26 = (0, 1, 5, 6)!
p27 = (1, 2, 3, 1)*
p28 = (2, 3, 1, 2)*
p30 = (3, 1, 2, 3)*
p32 = (2, 3, 1, 5, 6)!



p1 = (0)	p8 = (0, 1)	p17 = (0, 1, 2)	p25 = (0, 1, 2, 3)	p32 = (2, 3, 1, 5, 6)!
p2 = (1)	p9 = (0, 4)	p18 = (0, 1, 5)	p26 = (0, 1, 5, 6)!	
p3 = (2)	p10 = (1, 2)	p19 = (0, 4, 6)!	p27 = (1, 2, 3, 1)*	
p4 = (3)	p11 = (1, 5)	p20 = (1, 2, 3)	p28 = (2, 3, 1, 2)*	
p5 = (4)	p12 = (2, 3)	p21 = (1, 5, 6)!	p29 = (2, 3, 1, 5)	
p6 = (5)	p13 = (3, 1)	p22 = (2, 3, 1)	p30 = (3, 1, 2, 3)*	
p7 = (6)!	p14 = (4, 4)*	p23 = (3, 1, 2)	p31 = (3, 1, 5, 6)!	
	p15 = (4, 6)!	p24 = (3, 1, 5)		
	p16 = (5, 6)!			



Weitere Variante: Primärpfadüberdeckung (Prime Path Coverage, PPC)

- Schritt 3: Die Primärpfade zu Testpfade erweitern
 - Erweitern zu Start- und Endknoten des Kontrollflussgraphen
 - Mit dem längsten Primärpfad anfangen

Primärpfade

p14 = (4, 4)*

p19 = (0, 4, 6)!

~~p25 = (0, 1, 2, 3)–~~

p26 = (0, 1, 5, 6)!

~~p27 = (1, 2, 3, 1)*~~

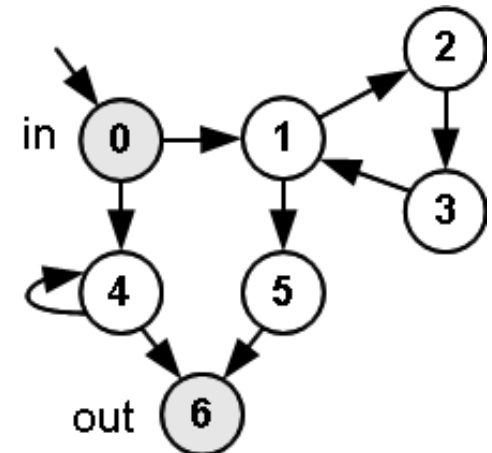
p28 = (2, 3, 1, 2)*

p30 = (3, 1, 2, 3)*

p32 = (2, 3, 1, 5, 6)!

Testpfade

pt1 = (0, 1, 2, 3, 1, 5, 6)





Weitere Variante: Primärpfadüberdeckung (Prime Path Coverage, PPC)

- Schritt 3: Die Primärpfade zu Testpfade erweitern
 - Erweitern zu Start- und Endknoten des Kontrollflussgraphen
 - Mit dem längsten Primärpfad anfangen

Primärpfade

p14 = (4, 4)*

p19 = (0, 4, 6)!

~~p25 = (0, 1, 2, 3)–~~

p26 = (0, 1, 5, 6)!

~~p27 = (1, 2, 3, 1)*~~

~~p28 = (2, 3, 1, 2)*~~

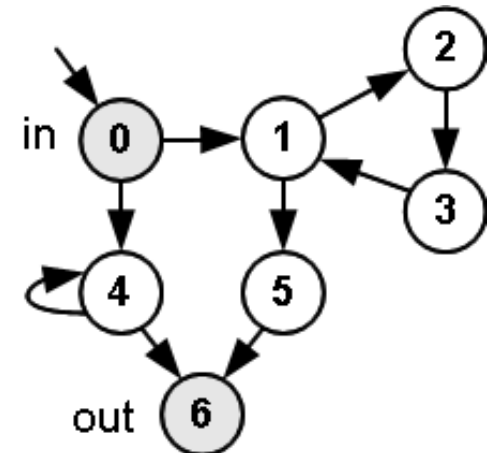
~~p30 = (3, 1, 2, 3)*~~

~~p32 = (2, 3, 1, 5, 6)!~~

Testpfade

pt1 = (0, 1, 2, 3, 1, 5, 6)

pt2 = (0, 1, 5, 6)





Weitere Variante: Primärpfadüberdeckung (Prime Path Coverage, PPC)

- Schritt 3: Die Primärpfade zu Testpfade erweitern
 - Erweitern zu Start- und Endknoten des Kontrollflussgraphen
 - Mit dem längsten Primärpfad anfangen

Primärpfade

$p_{14} = (4, 4)^*$

$p_{19} = (0, 4, 6)!$

~~$p_{25} = (0, 1, 2, 3)$~~

~~$p_{26} = (0, 1, 5, 6)!$~~

~~$p_{27} = (1, 2, 3, 1)^*$~~

$p_{28} = (2, 3, 1, 2)^*$

~~$p_{30} = (3, 1, 2, 3)^*$~~

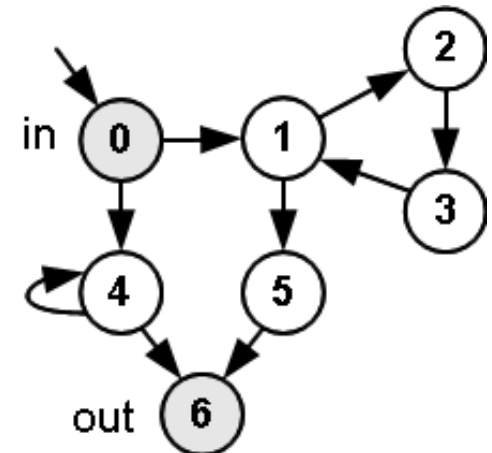
~~$p_{32} = (2, 3, 1, 5, 6)!$~~

Testpfade

$pt_1 = (0, 1, 2, 3, 1, 5, 6)$

$pt_2 = (0, 1, 5, 6)$

$pt_3 = (0, 1, 2, 3, 1, 2, 3, 1, 5, 6)$





Weitere Variante: Primärpfadüberdeckung (Prime Path Coverage, PPC)

- Schritt 3: Die Primärpfade zu Testpfade erweitern
 - Erweitern zu Start- und Endknoten des Kontrollflussgraphen
 - Mit dem längsten Primärpfad anfangen

Primärpfade

p14 = (4, 4)*

p19 = (0, 4, 6)!

~~p25 = (0, 1, 2, 3)~~

~~p26 = (0, 1, 5, 6)!~~

~~p27 = (1, 2, 3, 1)*~~

~~p28 = (2, 3, 1, 2)*~~

~~p30 = (3, 1, 2, 3)*~~

~~p32 = (2, 3, 1, 5, 6)!~~

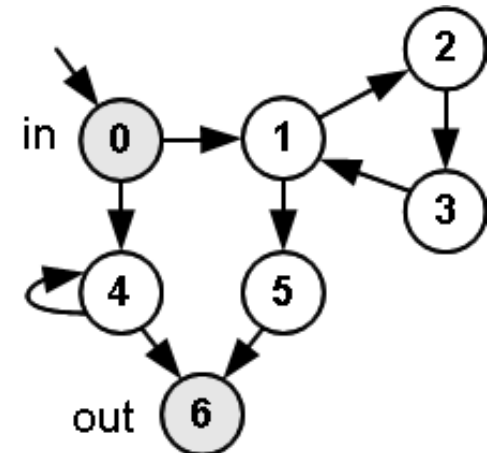
Testpfade

pt1 = (0, 1, 2, 3, 1, 5, 6)

pt2 = (0, 1, 5, 6)

pt3 = (0, 1, 2, 3, 1, 2, 3, 1, 5, 6)

pt4 = (0, 4, 6)





Weitere Variante: Primärpfadüberdeckung (Prime Path Coverage, PPC)

- Schritt 3: Die Primärpfade zu Testpfade erweitern
 - Erweitern zu Start- und Endknoten des Kontrollflussgraphen
 - Mit dem längsten Primärpfad anfangen

Primärpfade

p14 = (4, 4)*

~~p19 = (0, 4, 6)!~~

~~p25 = (0, 1, 2, 3)~~

~~p26 = (0, 1, 5, 6)!~~

~~p27 = (1, 2, 3, 1)*~~

~~p28 = (2, 3, 1, 2)*~~

~~p30 = (3, 1, 2, 3)*~~

~~p32 = (2, 3, 1, 5, 6)!~~

Testpfade

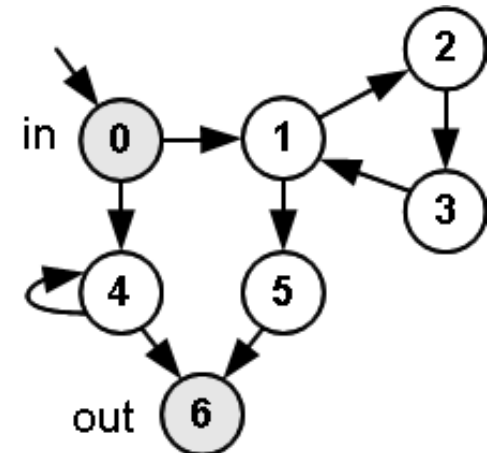
pt1 = (0, 1, 2, 3, 1, 5, 6)

pt2 = (0, 1, 5, 6)

pt3 = (0, 1, 2, 3, 1, 2, 3, 1, 5, 6)

pt4 = (0, 4, 6)

pt5 = (0, 4, 4, 6)

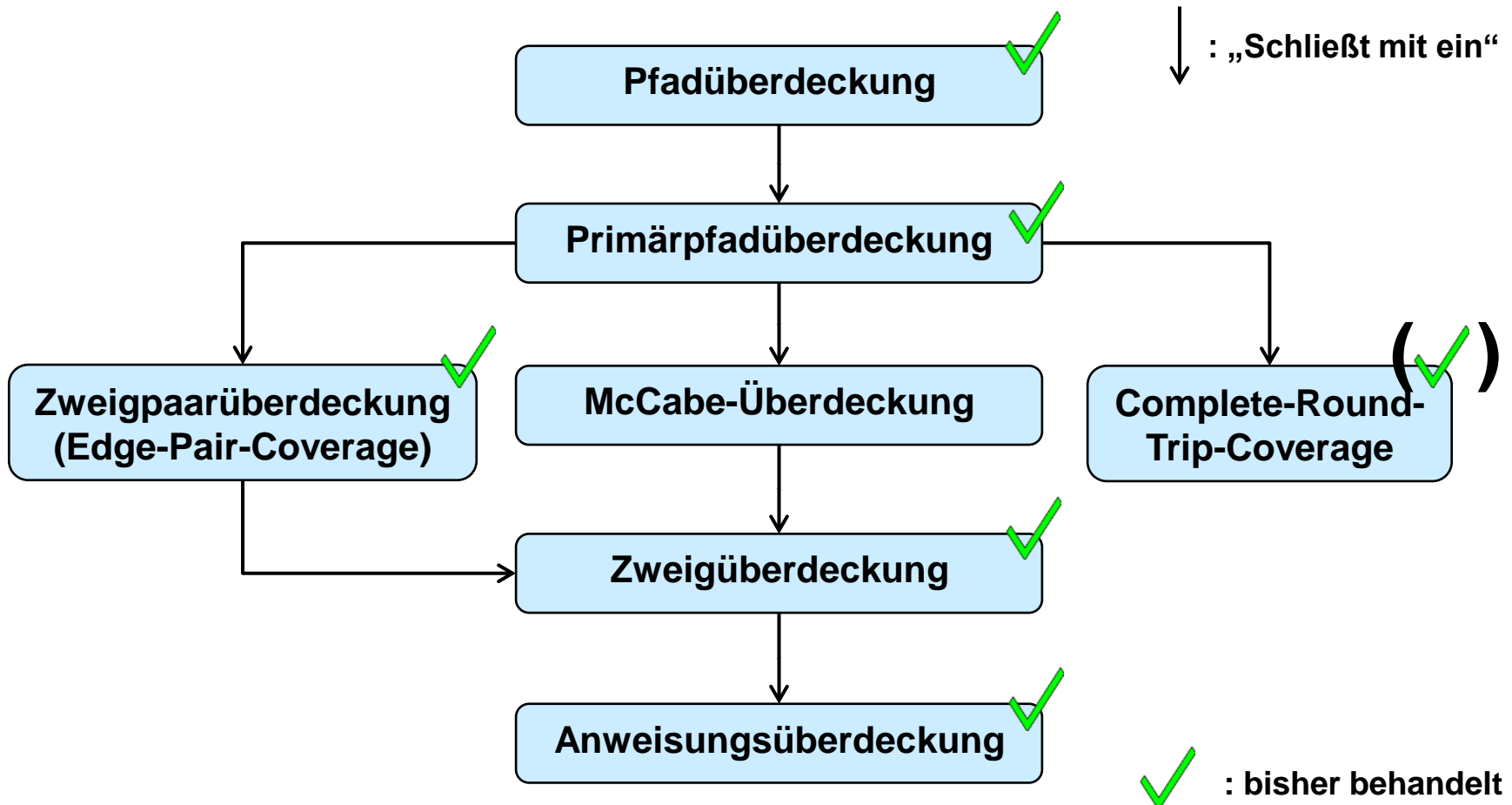




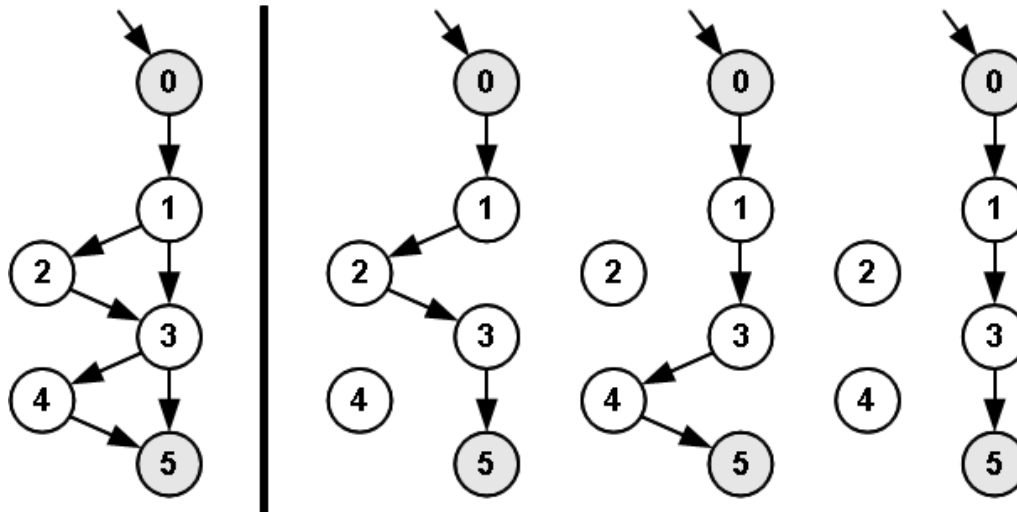
Weitere Variante: Primärpfadüberdeckung (Prime Path Coverage, PPC)

- Vorteil der Primärpfadüberdeckung
 - Garantiert auch **Complete-Round-Trip-Coverage (CRTC)**
(Für jeden Knoten wird jeder Zyklus zurück zu diesem Knoten getestet, wenn es einen solchen Zyklus gibt)
- Nachteil
 - Bei vielen Verzweigungen kann die Menge der Primärpfade exponentiell steigen

- Einige Überdeckungskriterien schließen andere mit ein:



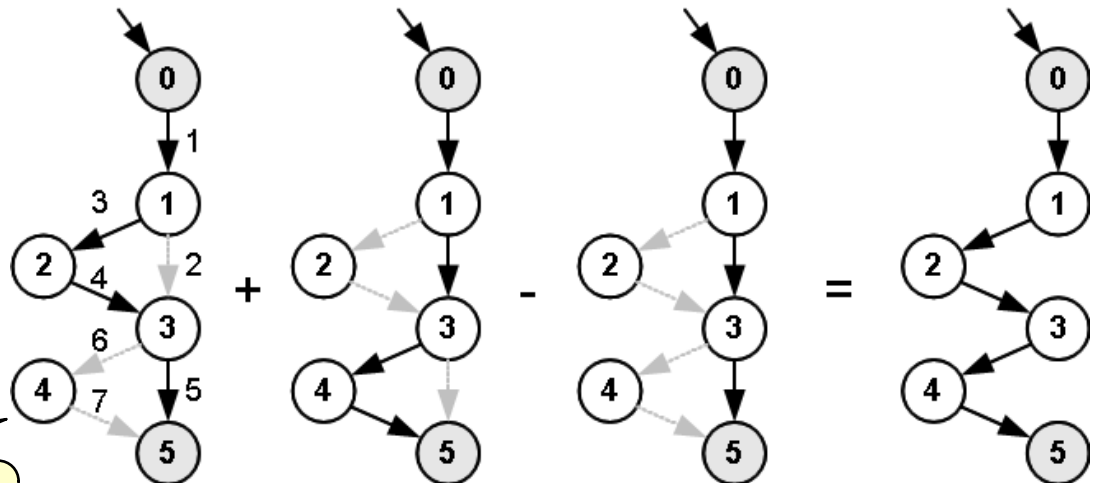
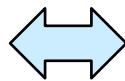
- **Idee:** Für jeden Kontrollflussgraphen gibt es eine Menge von vollständigen Pfaden, sodass jeder andere vollständige Pfad aus diesen Pfaden „konstruiert“ werden kann
 - Vollständige Pfade: Vom Eingangs- zum Ausgangsknoten
- Diese werden **linear unabhängige Pfade**, **Elementarpfade** oder **Basispfade** genannt
- Beispiel: Drei Basispfade des Manhattan-Beispiels



- Was heißt hier „konstruieren“?
 - Pfade lassen sich als **Kantenvektoren** aus $\mathbb{N}^{|E|}$ darstellen, wobei die i-te Stelle des Vektors besagt, wie oft der Pfad die i-te Kante des Kontrollflussgraphen besucht hat.
 - Für eine Menge an Basispfaden gilt, dass der Kantenvektor jedes vollständigen Pfads im Graphen sich aus einer Linearkombination der Vektoren der Basispfade berechnen lässt.

- Beispiel:

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

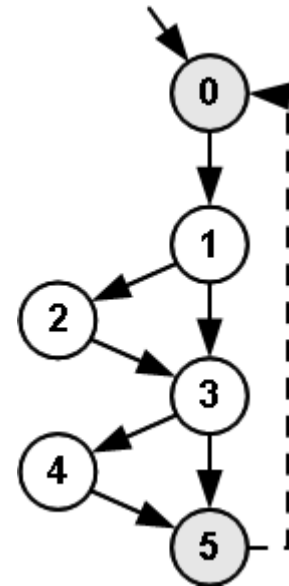


Durchnummerierung der Kanten
entspricht Stelle im Vektor



Weitere Variante: McCabe-Überdeckung (Basis Path Coverage, BPC)

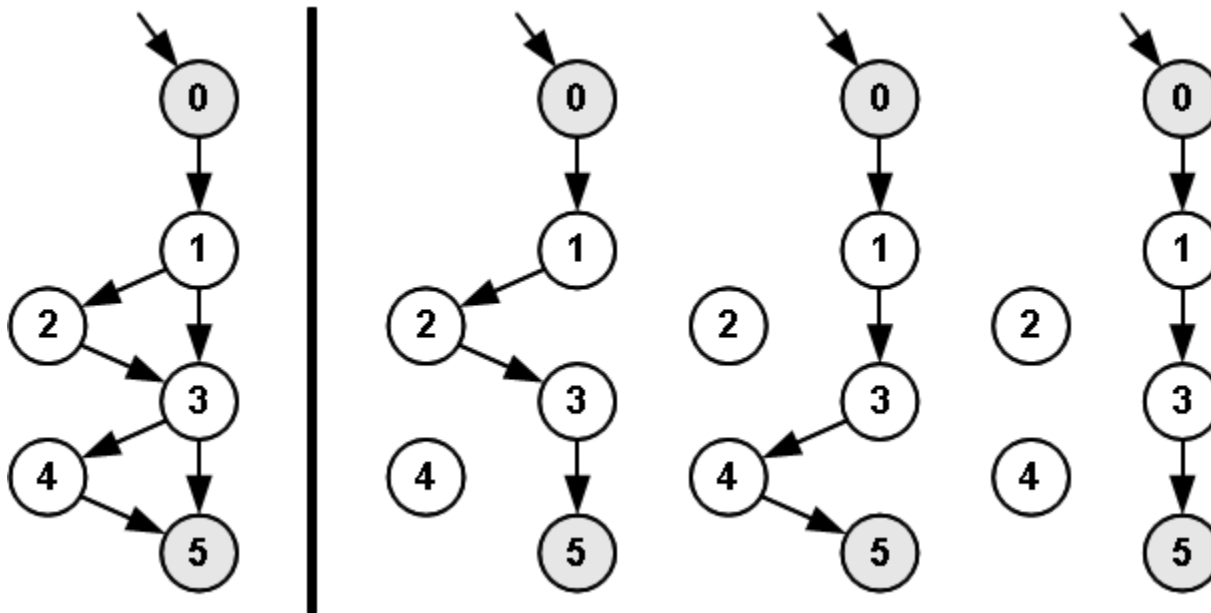
- Aus der Graphentheorie ist bekannt, dass ein stark zusammenhängender Graph $|E| - |N| + 1$ viele Basispfade hat
- Aber ein Kontrollflussgraph ist nicht stark zusammenhängend
 - Wir können ihn aber zusammenhängend machen
 - Annahme: Es gibt immer einen Eingangs- und einen Ausgangsknoten
 - Dann gibt es für einen Kontrollflussgraphen $|E| - |N| + 2$ viele Basispfade
- Diese Zahl heißt auch „zyklomatische Komplexität“
 - Wird auch als Metrik für Fehlerrisiko genutzt
 - Laut McCabe: >10 : mittel; >20 hoch; >50 unbeherrschbar





Weitere Variante: McCabe-Überdeckung (Basis Path Coverage, BPC)

- Forderung: Tests müssen alle Basispfade testen
 - Das schließt Anweisungs- und Zweigüberdeckung mit ein
- Ist schwächer als Primärpfadüberdeckung
 - Garantiert z.B. nicht Complete-Round-Trip-Coverage (CRTC)



- Einige Überdeckungskriterien schließen andere mit ein:

