基于图像智能算法的端上h5页面测试提效轻量化解决方案

主讲人: 羽瑶

阿里巴巴技术专家













Testin

NCTS 中国云测试行业峰会

淘系大促现状



活动多

2019年1月至9月 淘系A+级大促:59个 需求变化多

页面配置化 数据配置化 模块配置化

高度灵活

需要丰富自动化能力

测试无暇兼顾

页面级缺乏监控

测试时间短

8月29日第一轮预演/9月5日上线

招商数据源管控

活动数据监控



大量外包适配投入



业务方全民预演

自测保证



端上自动化能力



传统自建型: Appium/uiautomator等

应用侵入型: 伽利略

新一代数据模块驱动型: 天画

脚本编写

定制app

稳定性

大画 伽利略

Appium



图像AI算法代替真实人眼





Testin
助力产业智能化

NCTS 中国云测试行业峰会

方案介绍



图像算法

便捷

轻量

赋予业务方想象

低成本



实时运行效果



上传设备信息									
设备名称	系统信息	应用信息	utdid	磨刀石id	分组名称	设备状态	创建时间	性能级别	
华为mate10	Android9	tb10.8.10.1.923 02	XRx2qcSyFD8DAC1dbxlAane 8	UYT5T188210005 52	图雀	在线运行	2019-07-04 17:29:45	Middle	
vivo X9s Plus	Android7.1	tb10.8.10.1.923	XRydcpXvCPQDAG96CmEB0 fWC	d338b4b6	图雀	在线运行	2019-07-08 14:25:33	Low v	
MI 8	Android8.1	tb10.8.10.1.923 02	XSb/AkQpgFwDAHqDPV1hx moY	e7d6e8b3	图雀	在线运行	2019-07-15 18:17:52	Middle	
oppo r17	Android8.1	tb10.8.10.1.923	WkkLc0ZuycQDAGoMpJHzZ OUX	d4e96903	图雀	在线运行	2019-07-30 14:50:17	Low ~	
荣耀10	Android8.1	tb10.8.10.1.923	XUACwdXE7W0DAKEgZ3rP 0fXI	9YEDU194170032 75	图雀	在线运行	2019-07-30 17:43:41	Low v	
华为p20	Android8.1	tb10.8.10.1.923	XUESKSAZztoDAPbLZY107 Q8I	CLB7N192150080	图雀	在线运行	2019-07-31 12:05:27	Middle	

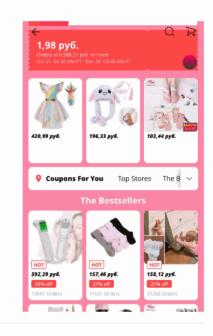
一个错误结果例子



位置信息: 0,300 记录时间: 2019-10-21 19:48:47

当前页面: https://pre-wormhole...

下一页面:

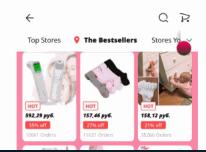


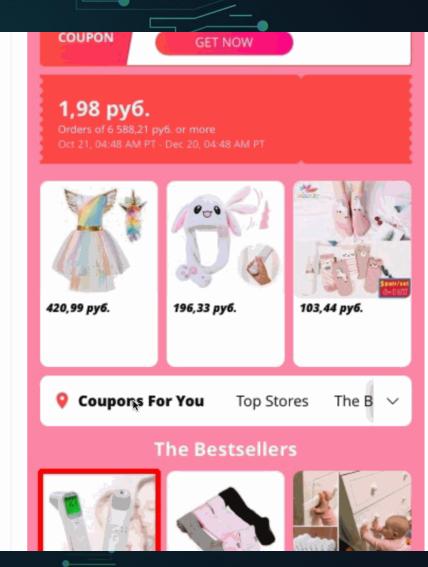
操作3: scroll

位置信息: 0,600 记录时间: 2019-10-21 19:48:52

当前页面: https://pre-wormhole...

下一页面:





错误总数:3
index: 1 position:
780/15389 信息: AE
相同商品 颜色: red
错误总数:3
index: 2 position:
1168/15389 信息:
AE相同商品 颜色: red
错误总数:3
index: 3 position:
12761/15389 信息:
AE相同商品 颜色: red
算法正确 >

提交bug

方案介绍



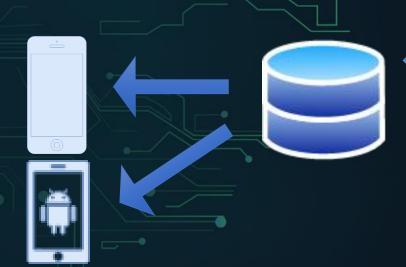


Http(s)://chaoshi.tmall.com/

Http(s)://chaoshi.tmall.com?xxld=12&type=1&auto=true&scripts=https://xxx.js



脚本插入到页面中



半自动调度为主

自动调度为辅



方案介绍





录制型任务



人工录制

自动录制



滑动

滚动



滚动



回放型任务

针对某录制任务 在其他机型上的回放



前端自适应



自动录制

算法滚动

问题检测



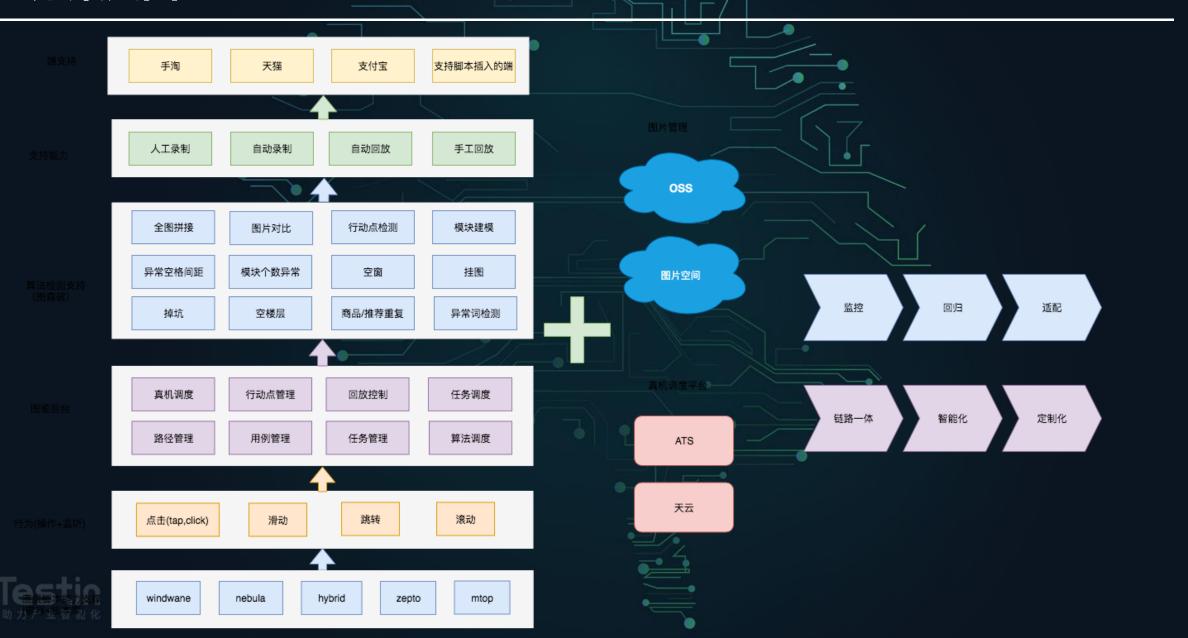


Testin
助力产业智能化

NCTS 中国云测试行业峰会

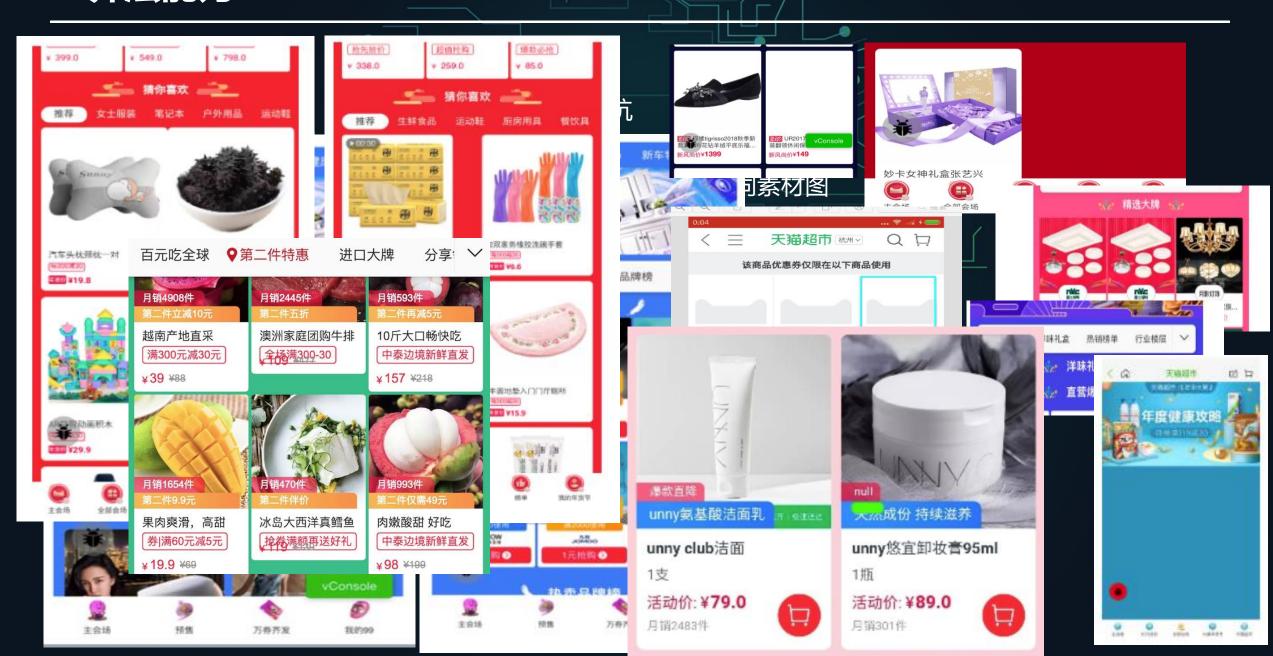
方案大图





算法能力





算法介绍-含个性化区块的图像对比



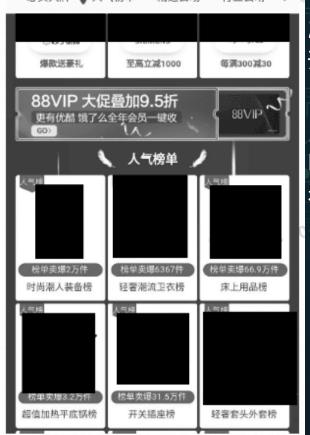


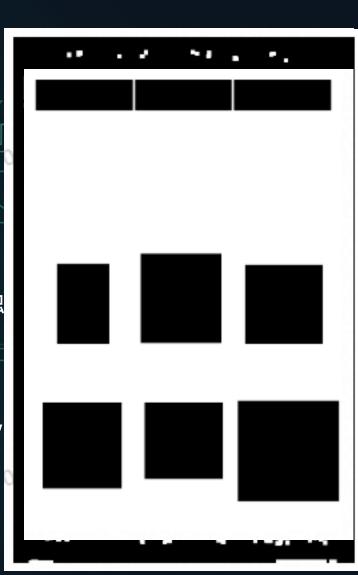
1、位移矫正:

一定步长向上平移待测图像,计 算灰度值之差并二值化,找到差 异值最小的位置

- 2、计算ROI区域的差值图像 并二值化
- 3、形态学操作开运算,腐蚀 噪点区域干扰,得到主要 差异区块
- 4、opencv的凸面轮廓检测 找到差异区块的外接矩形和 外接圆尺度。生成掩膜
- 5、resize特征降维,采用 HOG特征,计算2图特征 向量的余弦值得到相似度







其他算法/概念介绍



Flann特征点匹配

ResNet分类模型

OCR

MobileNet分类模型

DOM特征信息

自定义特征判断

RFCN检测模型

SURF特征

HOG特征

余弦相似度

SVM



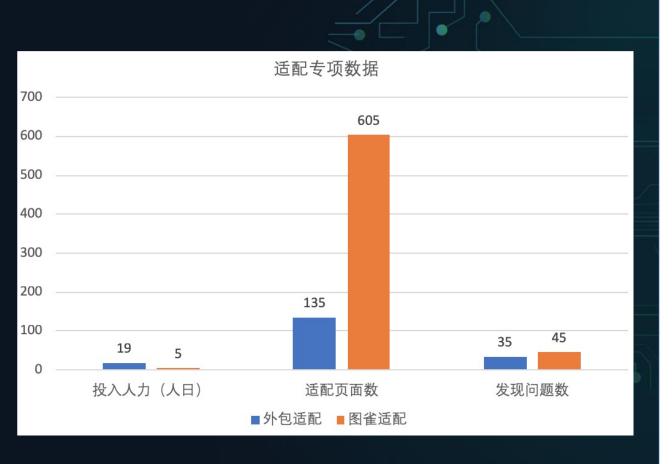




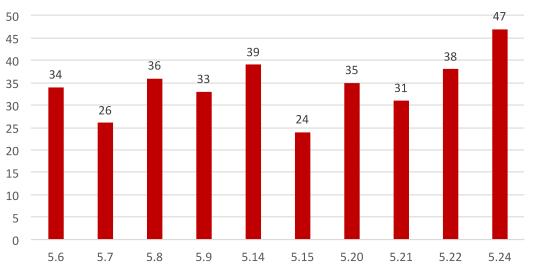


运行数据









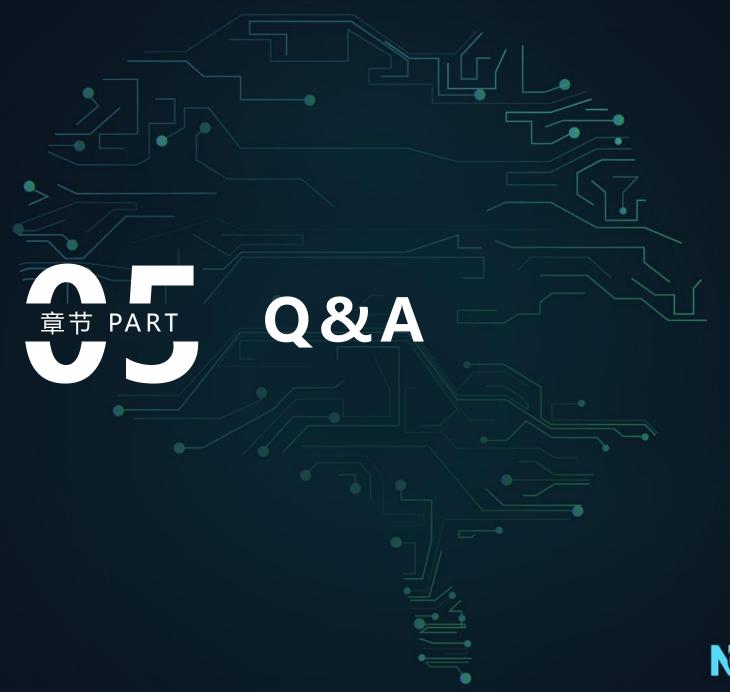












Testin

べて 中国云测试行业峰会





