

Самостоятельная работа. Модуль 1.

Лисниченко Марина Олеговна

«Разработка и отладка программного обеспечения для беспилотных летательных аппаратов (БПЛА). Методы тестирования и верификации».

Тема 8.3. Методы тестирования и верификации программного обеспечения БПЛА.

| №<br>п/п | Наименование задания   | Формат ответа  |
|----------|--|--|
| 1        | <b>Практическая работа по тестированию и верификации программного обеспечения для БПЛА:</b> В рамках данной работы необходимо применить методы тестирования и верификации, изученные на семинаре, для обнаружения и исправления ошибок в предоставленном коде управления БПЛА. | <p>1. uav_control.py<br/>Этот код представляет собой класс UAVControl, который предназначен для управления беспилотным летательным аппаратом (БПЛА) через протокол MAVLink. Класс является основным компонентом этого кода. Он содержит методы для управления различными аспектами полета БПЛА. Метод arm отвечает за взведение (армирование) БПЛА, в том числе за включение двигателей. Метод disarm используется для разоружения БПЛА после завершения полета. Метод takeoff выполняет команду взлета до указанной высоты. Метод set_mode изменяет текущий режим полета БПЛА. Метод get telemetry предназначен для получения телеметрии от БПЛА. И т.д.</p> <p>mission_planner.py.<br/>Этот код представляет собой класс MissionPlanner, который использует класс UAVControl для планирования и выполнения миссий беспилотного летательного аппарата. Основной метод класса execute_mission выполняет миссию по заданному маршруту. После взлета начинается основной цикл прохождения точек маршрута.</p> <p>2. Проанализируйте код на наличие ошибок, используя методы статического анализа кода (например, pylint, flake8, mypy).</p> <pre>(.venv) PS C:\Users\marina.lisnichenko\PycharmProjects\uav&gt; mypy .\uav_control.py Success: no issues found in 1 source file (.venv) PS C:\Users\marina.lisnichenko\PycharmProjects\uav&gt; mypy mission_planner.py Success: no issues found in 1 source file</pre> <p>2. Создайте тесты test_uav_control.py и test_mission_planner.py для проверки функциональности существующих классов. Разработайте дополнительные модульные и интеграционные тесты для проверки функциональности, в частности, критически важных функций (например, взлета, посадки, разоружения).</p> |

|  |  |  |
|--|--|--|
|  |  | <p>3. Используя методы тестирования из семинара, выявите скрытые ошибки (например, намеренно внесённые ошибки в методах)</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>* Отсутствие обработки ошибок в блоках try..except</li> <li>• Метод get у словаря</li> <li>• Недостаточная проверка на наличие точек в списке waypoints</li> <li>• Проверка типов:<br/>В нескольких местах в коде используются конструкции вроде isinstance(dict, dict) для проверки типа dict производится без учета того, что isinstance(dict, dict) вернёт True, если оба аргумента были объектами одного типа.</li> <li>• В нескольких местах в коде используется конструкция raise Exception, что может привести к тому, что исключения поднимаются выше по стеку вызовов, чем те, которые они уже были пойманы.</li> <li>• В методе get_telemetry используется конструкция get(key, default) для получения значения по ключу, что может привести к неожиданностям, если ключ отсутствует.</li> </ul> <p>4. Исправьте обнаруженные ошибки, документируя внесённые изменения. Обоснуйте каждое изменение.</p> <p>Исправила</p> <p>5. Подготовьте отчёт о проведённой работе, включающий результаты тестирования, обнаруженные ошибки, внесённые исправления и выводы.</p> <p>Этот файл - отчет</p> <p>6. Предоставьте обновлённый код модулей и тестов, соответствующий требованиям качества и безопасности.</p> <p>предоставила</p> <p>7. Перечислите используемые методы и инструменты тестирования, обоснуйте их выбор и эффективность.</p> <p>туру</p> <p>8. Загрузите свой код на GitHub или GitLab. Предоставьте публичный доступ к вашему коду.</p> |
|--|--|--|

|  |  |  |
|--|--|--|
|  |  | 9. Ссылку на репозиторий приложите в файл домашнего задания. |
|--|--|--|