

Especialización en sistemas embebidos (CESE)

Testing de software embebido Clase 2



Colaboradores y Docentes

A continuación se lista los nombres de las personas que han colaborado tanto en el armado y/o en el dictado de esta materia (por orden alfabético de apellidos):

- Ing. Alejandro Permingeat apermingeat@gmail.com>
- Ing. Esteban Volentini < evolentini@gmail.com >

Clase 2

- Pruebas a nivel sistemas
- Pruebas de aceptación
- Ejemplos de técnicas de diseño de test:
 - Classification-tree method (CTM)
 - Elementary comparison test (ECT)

ing. Alejandro Permingeat

REPASO

¿tipo de prueba vs nivel de prueba?

Tipos de prueba vs nivel prueba

Tipos de prueba

qué se va a probar

características de calidad (funcionalidad, interfaces, rendimiento...) Nivel de prueba

<u>quién</u> lo va a probar y <u>cuándo</u>

nivel de detalle. (pruebas unitarias, de sistema, de aceptación)

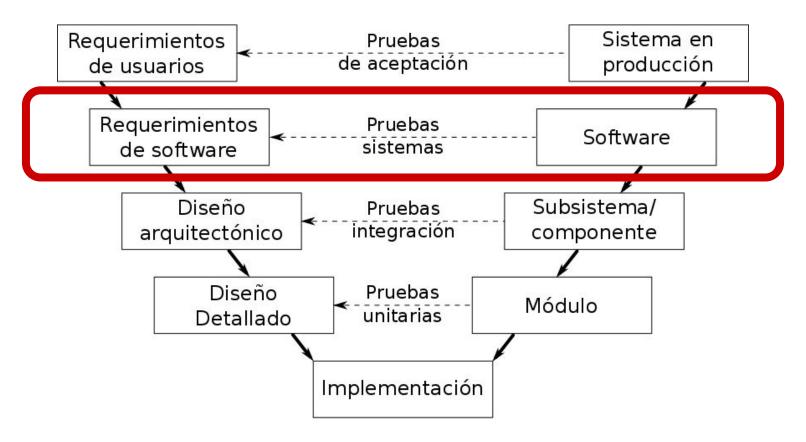
Test type	Description	Quality characteristics included
Functionality	Testing functional behavior (includes dealing with input errors)	Functionality
Interfaces	Testing interaction with other systems	Connectivity
Load and stress	Allowing large quantities and numbers to be processed	Continuity, performance
Support (manual)	Providing the expected support in the system's intended environment (such as matching with the user manual procedures)	Suitability
Production	Test production procedures	Operability, continuity
Recovery	Testing recovery and restart facilities	Recoverability
Regression	Testing whether all components function correctly after the system has been changed	All
Security	Testing security	Security
Standards	Testing compliance to standards	Security, user-friendliness
Resources	Measuring the required amount of resources (memory, data communication, power,)	Efficiency

Test level Hardware unit test	Level Low	Environment Laboratory	Purpose Testing the behavior of hardware component in isolation
Hardware integration test	Low	Laboratory	Testing hardware connections and protocols
Model in the loop	High/low	Simulation models	Proof of concept; testing control laws; design optimization
Software unit test, host/target test	Low	Laboratory, host + target processor	Testing the behavior of software components in isolation
Software integration test	Low	Laboratory, host + target processor	Testing interaction between software components
Hardware/software integration test	High	Laboratory, target processor	Testing interaction between hardware and software components
System test	High	Simulated real life	Testing that the system works as specified
Acceptance test	High	Simulated real life	Testing that the system fulfills its purpose for the user/customer
Field test	High	Real life	Testing that the system keeps working under real-life conditions.

Test level Hardware unit test	Level Low	Environment Laboratory	Purpose Testing the behavior of hardware component in isolation
Hardware integration test	Low	Laboratory	Testing hardware connections and protocols
Model in the loop	High/low	Simulation models	Proof of concept; testing control laws; design optimization
Software unit test, host/target test	Low	Laboratory, host + target processor	Testing the behavior of software components in isolation
Software integration test	Low	Laboratory, host + target processor	Testing interaction between software components
Hardware/software integration test	High	Laboratory, target processor	Testing interaction between hardware and software components
System test	High	Simulated real life	Testing that the system works as specified
Acceptance test	High	Simulated real life	Testing that the system fulfills its purpose for the user/customer
Field test	High	Real life	Testing that the system keeps working under real-life conditions.

Pruebas a nivel sistemas

Conjunto de pruebas realizadas con el fin de probar que se cumplen todos los requerimientos



Pruebas a nivel sistemas

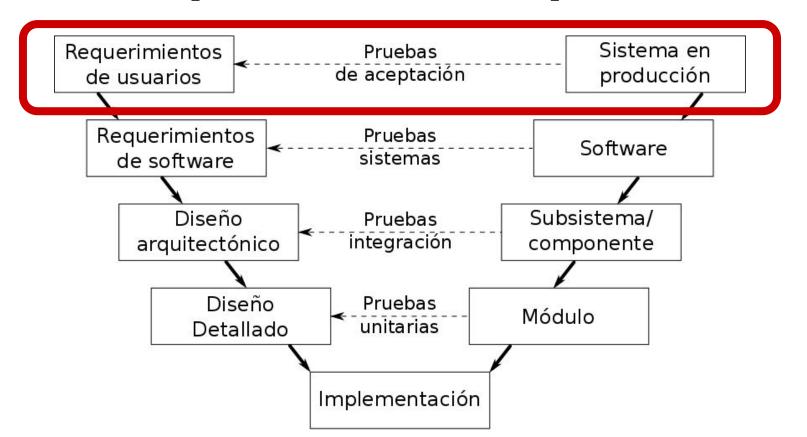
Cobertura

 Cada requerimiento de software debe tener al menos una prueba de sistema

 Muchas veces con una sola prueba no se cubre todo el requerimiento

Pruebas de aceptación

Pruebas formales realizadas para permitir que un usuario, cliente o entidad autorizada decida si acepta un sistema o componente.



Pruebas de aceptación

Muchas veces son un subconjunto de las *pruebas de sistema*

¿Diseño de testing?

Técnicas diseño casos de prueba

- State transition testing (STT)
- Control flow test (CFT)
- Elementary comparison test (ECT)
- Classification-tree method (CTM)
- Evolutionary algorithms (EA)
- Statistical usage testing (SUT)
- Rare event testing (RET)
- Mutation analysis (MA)

Técnicas diseño casos de prueba

- State transition testing (STT)
- Control flow test (CFT)
- Elementary comparison test (ECT)
- Classification-tree method (CTM)
- Evolutionary algorithms (EA)
- Statistical usage testing (SUT)
- Rare event testing (RET)
- Mutation analysis (MA)

- El método de árbol de clasificación (CTM) es utilizado en el diseño sistemático de casos de prueba de caja negra.
- El dominio de entrada del objeto de prueba se divide en clases disjuntas y se representa gráficamente en forma de árbol
- CTM utiliza los requerimientos funcionales como base de la prueba.

Pasos:

- 1. Identificar aspectos del objeto de prueba;
- 2. Dividir el dominio de entrada de acuerdo con los aspectos;
- 3. Especificando casos de prueba lógicos;
- 4. Ensamblando el script de prueba.

Ejemplo. Sistema control de crucero (simplificado).

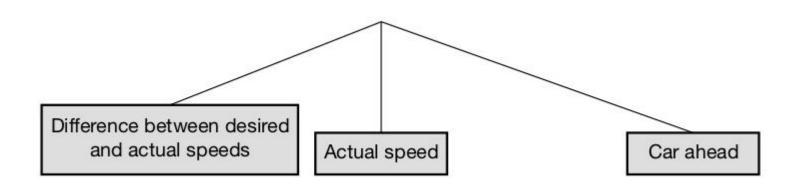
Se consideran:

- la velocidad del auto y la diferencia entre la velocidad actual y la deseada
- la diferencia entre la velocidad del auto de adelante y la velocidad del auto con el control de crucero
- la distancia entre el auto de adelante y el auto con control crucero

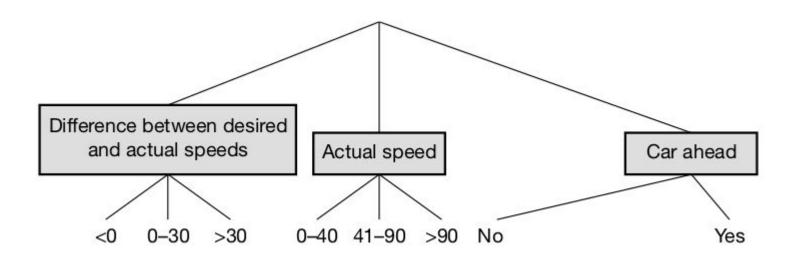
Requerimientos:.

- se puede activar una velocidad crucero entre un valor mayor a 40 km/h y hasta 90 km/h
- la diferencia entre la velocidad actual y la deseada no debe superar los 30 km/h
- la diferencia entre la velocidad del auto de adelante y la velocidad del auto con el control de crucero genera una alarma si está entre 0 y 30 km/h y desactiva el control crucero si el auto de adelante va más despacio que el auto con control crucero
- la distancia entre el auto de adelante y el auto con control crucero nunca debe ser menor a 25 m

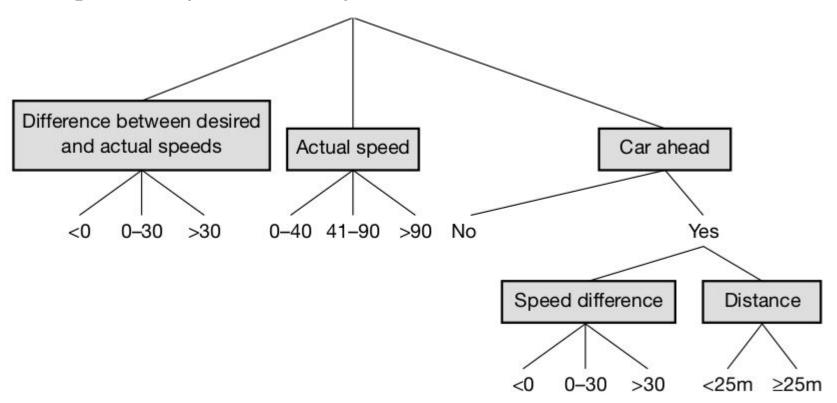
1. Identificar aspectos del objeto de prueba;



2. Dividir el dominio de entrada de acuerdo con los aspectos;



2. Dividir el dominio de entrada de acuerdo con los aspectos (**recursivo**)



3. Especificando casos de prueba lógicos

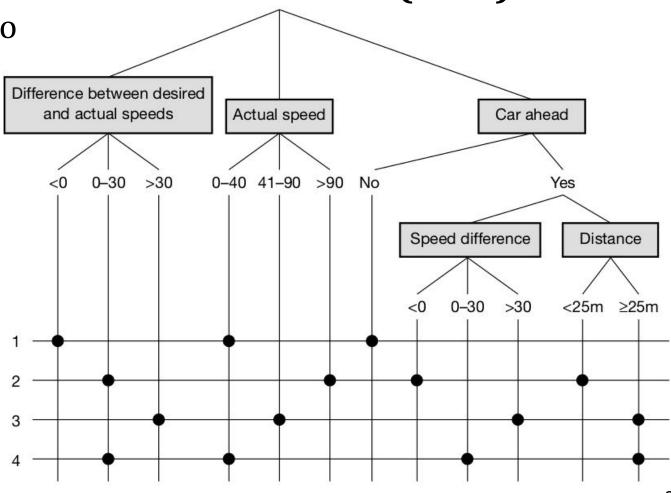
mínimo:

4 casos

máximo:

63 casos!!!

(3x3x(1+2x3))



Test case	Aspect Speed of car	Value 39 km/h	Comment
	Desired speed	30 km/h	Difference between desired/actual speed: -9 km/h
	Car ahead	No	
2	Speed of car	100 km/h	
	Desired speed	120 km/h	Difference between desired/actual speed: 20 km/h
	Speed of car ahead	90 km/h	Difference between car ahead/car: -10 km/h
	Distance	10 m	
3	Speed of car	65 km/h	
	Desired speed	135 km/h	Difference between desired/actual speed: 70 km/h
	Speed of car ahead	105 km/h	Difference between car ahead/car: 40 km/h
	Distance	100 m	
4	Speed of car	25 km/h	
	Desired speed	50 km/h	Difference between desired/actual speed: 25 km/h
	Speed of car ahead	55 km/h	Difference between car ahead/car: 30 km/h
	Distance	30 m	

- En la prueba de comparación elemental, el procesamiento es probado en detalle.
- Todas las <u>condiciones funcionales</u> tienen que ser identificadas y traducidas en pseudocódigo.
- Los casos de prueba se derivan del pseudocódigo y cubren los <u>caminos funcionales identificados</u>.
- Debido a que esta técnica formal es de mano de obra intensiva, se utiliza principalmente en funciones muy importantes y / o cálculos complejos.

- El diseño detallado se utiliza como base de la prueba.
- Debe contener una descripción de la estructura del algoritmo bajo prueba - pseudocódigo, un diagrama de flujo, una tabla de decisiones, diagramas de actividad, etc.
- Si la base de prueba no proporciona esta información entonces puede ser necesario preparar documentación sobre la estructura del programa basada en la información disponible.

Pasos:

- 1. Analizar la descripción de la función;
- 2. Establecer situaciones de prueba;
- 3. Establecer casos de prueba lógica;
- 4. Establecer casos de pruebas físicas;
- 5. Establecer acciones de prueba;
- 6. Establecer controles;
- 7. Establecer la situación de inicio;
- 8. Ensamblando el script de prueba.

```
\begin{split} \text{IF TempSensor}_1 &- \text{TempSensor}_2 \leq 40 \\ \text{THEN Actor}_{\text{heater}\_1} &= \text{OFF} \\ \text{ELSE} \\ &\quad \text{IF TempSensor}_2 \geq 70 \text{ AND TempSensor}_1 < 30 \text{ AND Actor}_{\text{valve}\_1} = \text{ON} \\ &\quad \text{Actor}_{\text{valve}\_2} &= \text{OFF} \\ \text{ENDIF} \\ &\quad \text{IF VolumeSensor} < 1000 \text{ AND Actor}_{\text{valve}\_2} = \text{ON AND Actor}_{\text{heater}\_1} \\ &\quad = \text{ON AND (Actor}_{\text{heater}\_2} = \text{OFF OR TempSensor}_2 \geq 50) \\ &\quad \text{Actor}_{\text{valve}\_1} &= \text{OFF} \\ &\quad \text{ENDIF} \\ \end{aligned}
```

1. Analizar la descripción de la función;

```
C1 IF TempSensor, - TempSensor, ≤ 40
    THEN Actor = OFF
    ELSE
          IF TempSensor<sub>1</sub> ≥ 70 AND TempSensor<sub>2</sub> < 30 AND Actor<sub>valve1</sub> = ON
C2
                 Actor_{valve2} = OFF
          ENDIF
          IF VolumeSensor < 1000 AND Actor_{valve2} = ON AND Actor_{heater1} = ON
C3
          AND (Actor_{heater2} = OFF OR TempSensor_1 \ge 50)
                 Actor_{valve1} = OFF
          ENDIF
```

ENDIF

2. Establecer situaciones de prueba;

Comparación simple

Test situation	1	2	
C1	true	false	
TempSensor ₁ - TempSensor ₂	≤ 40	> 40	

Técnicas diseño casos de prueba

Elementary comparison test (ECT)

Comparación compuesta no combinada

Test situation C2(=C2a & C2b & C2c)	C2.1 1(111)	C2.2 0(011)	C2.3 0(101)	C2.4 0(110)
C2a TempSensor ₁ ≥ 70 AND	≥ 70	< 70	≥ 70	≥ 70
C2b TempSensor ₂ < 30 AND	< 30	< 30	≥ 30	< 30
C2c Actor _{valve1} = ON	ON	ON	ON	OFF

No se consideran todas las posibilidades

condición complois

 Las situaciones de prueba se seleccionan de manera que un cambio en el valor de cualquiera de las comparaciones elementales cambie el valor de la

Técnicas diseño casos de prueba

Elementary comparison test (ECT)

Comparación compuesta combinada

C3 (=C3a & C3b & C3c & (C3dl C3e) VolumeSensor < 1000 (C3a)	1 (Actor _{valve2} = OFF) 1.1.1.01	0 <u>0</u> .1.1.01
Actor _{valve2} = ON (C3b)	1. <u>1</u> .1.01	1. <u>0</u> .1.01
Actor _{heater1} = ON (C3c)	1.1. <u>1</u> .01	1.1. <u>0</u> .01
Actor _{heater2} = OFF (C3d)	1.1.1. <u>1</u> 0	1.1.1. <u>0</u> 0
TempSensor ≥ 50 (C3e)	1.1.1.0 <u>1</u>	1.1.1.0 <u>0</u>

Primera columna se enumeran las comparaciones elementales.

La segunda columna muestra como se puede llegar el valor de verdad "verdadero" para la condición compleja de tal manera que un cambio en el valor de la comparación elemental (su valor está subrayado) cambiaría el valor de la condición compleja a falso.

Comparación compuesta combinada

C3 (=C3a & C3b & C3c & (C3dl C3e) VolumeSensor < 1000 (C3a)	1 (Actor _{valve2} = OFF) 1.1.1.01	0 <u>0</u> .1.1.01
Actor _{valve2} = ON (C3b)	1.<u>1</u>.1.01	1. <u>0</u> .1.01
Actor _{heater1} = ON (C3c)	1.1.<u>1</u>.01	1.1. <u>0</u> .01
Actor _{heater2} = OFF (C3d)	1.1.1. <u>1</u> 0	1.1.1. <u>0</u> 0
TempSensor ₁ ≥ 50 (C3e)	1.1.1.0 <u>1</u>	1.1.1.0 <u>0</u>

Se eliminan los casos repetidos

Comparación compuesta combinada

Test situation C3	C3.1 1(11101)	C3.2 1(11110)	C3.3 0(01101)	C3.4 0(10101)	C3.5 0(11001)	C3.6 0(11100)
VolumeSensor	< 1000	< 1000	≥ 1000	< 1000	< 1000	< 1000
Actor _{valve2}	ON	ON	ON	OFF	ON	ON
Actor _{heater1}	ON	ON	ON	ON	OFF	ON
Actor _{heater2}	ON	OFF	ON	ON	ON	ON
TempSensor ₁	≥ 50	< 50	≥ 50	≥ 50	≥ 50	< 50

- 3. Establecer casos de prueba lógica;
- Encontrar los caminos funcionales en los que cada situación de cada condición debe ser considerada al menos una vez.
- Tener en cuenta que las condiciones subsiguientes pueden influir entre sí. En este ejemplo, si la condición 2 es verdadera, esto cambiará la VALVE actor2 a OFF y esto automáticamente implicará que la condición 3 será falsa.

Técnicas diseño casos de prueba

			1	2	3	4	5	6	7	Control
Test situation		To								
C1.1	1	End	×							1
C1.2	0	C2		×	×	×	×	×	×	6
C2.1	1	C3		×						1
C2.2	0	С3			×			×		2
C2.3	0	С3				×			×	2
C2.4	0	СЗ					×			1
C3.1	1	End						×		1
C3.2	1	End			×					1
C3.3	0	End					×			1
C3.4	0	End		×						1
C3.5	0	End				×				1
C3.6	0	End							×	1

4. Establecer casos de pruebas físicas;

Test case	1	2	3	4	5	6	7
Path	C1.1	C1.2, C2.1,	C1.2, C2.2, C3.2	C1.2, C2.3, C3.5	C1.2, C2.4,	C1.2, C2.2, C3.1	C1.2, C2.3, C3.6
TempSensor ₁	50	90	45	90	90	60	90
TempSensor ₂	40	20	5	40	20	20	40
Actor _{valve1}	OFF	ON	ON	ON	OFF	ON	ON
Actor _{valve2}	OFF	ON	ON	OFF	ON	ON	ON
Actor _{heater1}	OFF	ON	OFF	OFF	ON	ON	ON
Actor _{heater2}	ON	ON	ON	ON	ON	ON	ON
VolumeSensor	500	500	500	500	1200	500	500

6. Establecer controles;

Check	Test case	Expected situation
C01	1	Actor _{heater1} = OFF and other actors unchanged
C02	2	Actor _{valve2} = OFF and other actors unchanged
C03	3	Actor _{valve1} = OFF and other actors unchanged
C04	4	All actors unchanged
C05	5	All actors unchanged
C06	6	Actor _{valve1} = OFF and other actors unchanged
C07	7	All actors unchanged

TP 2: Escribir ensayos de sistemas y de aceptación

Seleccionar un componente o subsistema del software que formará parte del TP final de la carrera de especialización y escribir ensayos de sistema (al menos 5).

Luego desarrollar para el mismo componente o subsistema al menos 2 ensayos de aceptación.

Los ensayos deberán ser escritos en un documento y entregado a la cátedra.

Bibliografía

• "Testing Embedded Software". Autores: Bart Broekman y Edwin Notenboom. Año 2003.