

Advanced Software Engineering

Projektarbeitsdokumentation

im Rahmen der Prüfung zum

Bachelor of Science (B.Sc.)

des Studienganges

Informatik

an der

Dualen Hochschule Baden-Württemberg Karlsruhe

von

Philipp Reichert

Abgabedatum: 28. Mai 2023

Bearbeitungszeitraum: 01.10.2022 - XX.05.2023

Matrikelnummer, Kurs: 1758822, TINF20B2

Gutachter der Dualen Hochschule: Dr. Lars Briem

Inhaltsverzeichnis

Kapitel 1: Einführung	2
Übersicht über die Applikation	2
Wie startet man die Applikation?	2
Erste Schritte	3
Wie testet man die Applikation?	3
Kapitel 2: Clean Architecture	4
Was ist Clean Architecture?	4
Analyse der Dependency Rule	4
Positiv-Beispiel: Dependency Rule	4
Negativ-Beispiel: Dependency Rule	5
Schicht: Domain Code	6
Schicht: Plugins	6
Kapitel 3: SOLID	8
Analyse Single-Responsibility-Principle (SRP)	8
Positiv-Beispiel	8
Negativ-Beispiel	8
Analyse Open-Closed-Principle (OCP)	9
Positiv-Beispiel	9
Negativ-Beispiel	10
Dependency-Inversion-Principle (DIP))	11
Positiv-Beispiel	11
Negativ-Beispiel	12
Kapitel 4: Weitere Prinzipien	14
Analyse GRASP: Geringe Kopplung	14
Positiv-Beispiel	14
Negativ-Beispiel	14
Analyse GRASP: Hohe Kohäsion	16
Don't Repeat Yourself (DRY)	16
Nacher	17
Kapitel 5: Unit Tests	19
10 Unit Tests	19
ATRIIP: Automatic	19

ATRIP: Thorough	20
Positiv-Beispiel	20
Negativ-Beispiel	21
ATRIP: Professional	21
Positivbeispiel	21
Negativbeispiel	22
Code Coverage	23
Fakes und Mocks	24
1. Mockobjekt: DirectWayHeuristik	24
2. Mockobjekt: EvaluationFunction	25
Kapitel 6: Domain Driven Design	26
Ubiquitous Language	26
Entities	27
Value Objects	28
Repositories	29
Aggregates	29
Kapitel 7: Refactoring	31
Code Smells	31
Code Smell: Duplicated Code	31
Code Smell: Code Comments	32
2 Refactorings	33
1. Refactoring: Rename Class	33
2. Refactoring: Extract Method	34
Kapitel 8: Entwurfsmuster	36
Entwurfsmuster Fabrik	36
Entwurfsmuster Strategie	36

Kapitel 1: Einführung

Übersicht über die Applikation

Bei der Applikation handelt es sich um ein Programm zur Auswertung von GPS Exchange Format (GPX) Dateien.

Allgemein wird unterschieden zwischen geplanten Strecken (Track) und bereits bestrittenen Strecken welche an allen Koordinaten Zeitstempel haben (Tour). Für beide kann die Höhendifferenz und die Strecke berechnet werden. Ein Höhenprofil von Strecken kann in der Konsole angezeigt werden.

Mithilfe von Bewegungsgeschwindigkeiten kann die voraussichtliche Dauer einer Begehung einer Strecke vorhergesagt werden. Dabei kann die Bewegungsgeschwindigkeit entweder aus bereits begangenen Strecken berechnet werden oder es kann eine Sportart aus einer Auswahl (Wandern, Radfahren, ...) gewählt werden. Um Schlüsse über die eigene Geschwindigkeit herauszufinden, kann man sich entweder die aus Touren gewonnene Bewegungsgeschwindigkeit anzeigen lassen oder ein Geschwindigkeit-Zeit-Diagramm einer Tour anzeigen lassen.

Auf langen Touren kann es notwendig sein, Umwege einzulegen, um zu Übernachten oder Vorräte aufzufüllen. Da die Wahl der optimalen Umwege nicht trivial ist¹, wurde ein evolutionärer Hillclimb-Algorithmus zur möglichst optimalen Wahl der Stützpunkte gewählt. Hierfür muss bei eine Tour oder ein Track anhand einer Auswahl an Wegpunkten (etwa Hütten oder Supermärkten) entschieden werden, welche davon besucht werden müssen. Mithilfe einer Bewegungsgeschwindigkeit und einer maximale Dauer zwischen den Stützpunkten können die (möglichst) optimalen zu wählenden Stützpunkte berechnet werden.

Wie startet man die Applikation?

Benötigt wird eine IDE die Java 19 ausführen kann.

¹nach einstündiger, ergebnisloser Überlegung wurde auf die Erstellung einer Reduzierung auf das Knapsack-Problem verzichtet, da dies über den Umfang des Projekts hinausginge

Zum Starten der Applikation muss die Main-Methode ausgeführt werden. Diese liegt im Pfad *src/GPXrechner/Main.java*.

Erste Schritte

Nun läuft das Command Line Interface der Applikation und man wird aufgefordert, einen Befehl einzugeben. Gibt man eine nicht zulässigen Befehl oder *help* ein, so bekommt man eine Übersicht über alle möglichen Befehle.

Der erste Befehl ist üblicherweise *load gpx*, um eine Tour oder Track aus einer GPX Datei zu laden. Dies wird benötigt, um Informationen oder Analysen der Tour oder des Tracks zu bekommen.

Da alle GPX-Dateien in dem dafür vorgesehenen Ordner abgelegt sind, muss der Pfad zu ihnen relativ zu diesem Ordner angegeben werden.

Möchte man beispielsweise einen Track der berühmten (und im Repository vorhandenen) Watzmann Überschreitung laden, gibt man den Pfad *Track/Watzmann.gpx* an.

Wie testet man die Applikation?

Die Tests befinden sich unter *src/test/*.

Zum Testen der Applikation führt man diese mithilfe seiner IDE aus, in IntelliJ mit rechtem Mausklick auf das Directory und Auswahl von *Run 'Tests in 'test''*.

Kapitel 2: Clean Architecture

Was ist Clean Architecture?

Clean Architecture ist ein Softwarearchitekturmuster, das darauf abzielt, Code klar zu organisieren und leicht wartbar, testbar und erweiterbar zu machen. Hierfür werden die Bestandteile einer Anwendung in verschiedenen hierarchischen Schichten gekapselt, sodass äußere Schichten von inneren abhängen können, jedoch nicht umgekehrt. Tiefere Schichten sind langlebiger als äußere Schichten.

Analyse der Dependency Rule

Positiv-Beispiel: Dependency Rule

Das Positivbeispiel ist die Klasse *GetDistance*, die eine Implementation eines *Instruction* Interfaces ist. Sie liegt in der Anwendungsschicht. Sie implementiert den Anwendungsfall, dass Benutzer die Strecke eines Weges erfahren wollen.

Um den Weg zu erhalten, für den die Strecke berechnet werden soll, greift sie auf den *State* auf der Anwendungsschicht zu. Die eigentliche Berechnung findet mithilfe der Klasse *DistanceCalculator* statt, welche in der Domain-Schicht liegt. Die Strecke wird über das *UserOutput* Interface mitgeteilt, welches in der Anwendungsschicht liegt. Damit hat die Klasse *GetDistance* lediglich Abhängigkeiten auf die eigene und tiefere Schichten und erfüllt die Dependency Rule.

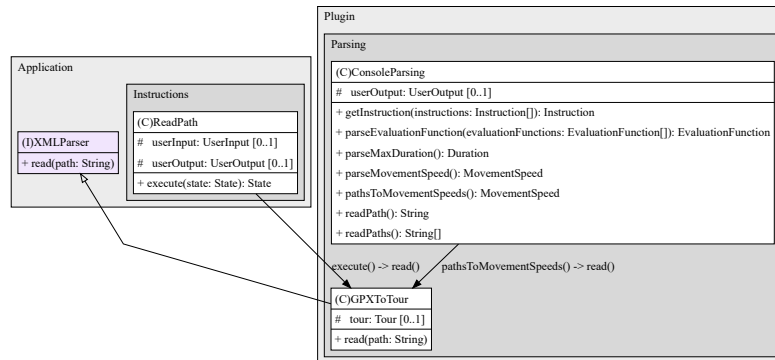


Abbildung 2: Abhängigkeiten auf die Klasse GPXToTour

Schicht: Domain Code

Die Klasse *DistanceCalculator* ist dafür zuständig, verschiedene Distanzen zwischen Orten oder einer chronologischen Abfolgen von Orten im Sexagesimalsystem zu berechnen. Die (angemessen genaue) Berechnung von Distanzen im Sexagesimalsystem basieren auf grundlegenden geometrischen Zusammenhängen, die sich in absehbarer Zeit nicht ändern werden. Diese Berechnungen sind grundlegend für alle Auswertungen von Daten, die im Sexagesimalsystem gespeichert sind, so wie beispielsweise GPS-Daten im GPS Exchange Format(GPX).

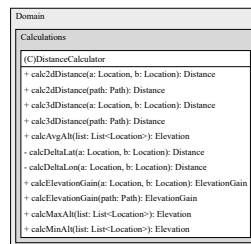


Abbildung 3: UML Diagramm der Klasse DistanceCalculator

Schicht: Plugins

Die Klasse *ConsoleParsing* ist dafür zuständig, verschiedene Formen Input von Benutzern zu erfassen. Dies umfasst beispielsweise den Pfad zu GPX Dateien, die Wahl einer Sportart oder Geschwindigkeit sowie die Eingabe

einer Zeit. Somit stellt die Klasse einen wesentlichen Bestandteil der Benutzerschnittstelle dar. Es wäre denkbar, die Klasse durch eine grafische Benutzerschnittstelle zu ersetzen.

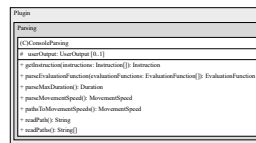


Abbildung 4: UML Diagramm der Klasse ConsoleParsing

Kapitel 3: SOLID

Analyse Single-Responsibility-Principle (SRP)

Positiv-Beispiel

Die Klasse Latitude und repräsentiert eine Breite im Sexalsystem. Die einzige Aufgabe ist die Korrekte Repräsentation dieser Breite.

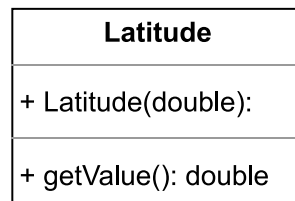


Abbildung 5: UML Diagramm der Klasse Latitude

Negativ-Beispiel

Die Klasse SpeedCalculator implementiert Berechnungen mit Geschwindigkeiten. Zwei der öffentlichen Methoden berechnen die Bewegungsgeschwindigkeit (Zusammengesetzt aus horizontaler, auf- und absteigender Geschwindigkeit) aus einer oder mehrerer begangener Touren. Eine weitere die relative Geschwindigkeit zweier Touren zueinander (Dies wird benötigt um Geschwindigkeit-Zeit-Diagramme zu erstellen). Die Klasse hat also zwei Aufgaben.

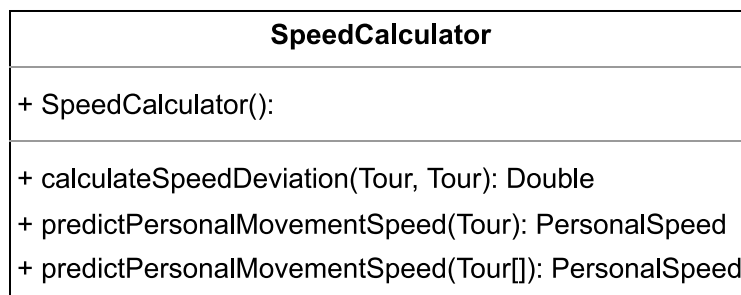


Abbildung 6: UML Diagramm der Klasse SpeedCalculator

Um hier das Single-Responsibility-Principle umzusetzen könnte die Klasse aufgeteilt werden. Dadurch entstünden zwei neuen Klassen, welche jeweils nur eine Abhängigkeit hätten, wie Abbildung zeigt.

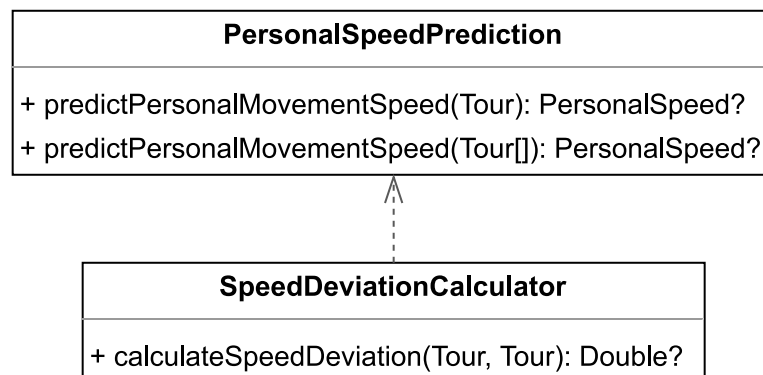


Abbildung 7: Abbildung mit umgesetzten SRP

Analyse Open-Closed-Principle (OCP)

Positiv-Beispiel

Ein Beispiel für die Anwendung des Open-Closed-Prinzips (OCP) findet sich im Instruction Interface. Dieses Interface bildet den zentralen Punkt in der Anwendungslogik der Anwendungsschicht. Implementierungen des Interfaces implementieren die Logik für verschiedene Anwendungsfälle. Die `execute()` Methode startet den entsprechenden Anwendungsfall aus. Durch die Umsetzung mithilfe des Instruction Interfaces können neue Anwendungsfälle problemlos hinzugefügt werden, ohne bestehende Befehle zu verändern.

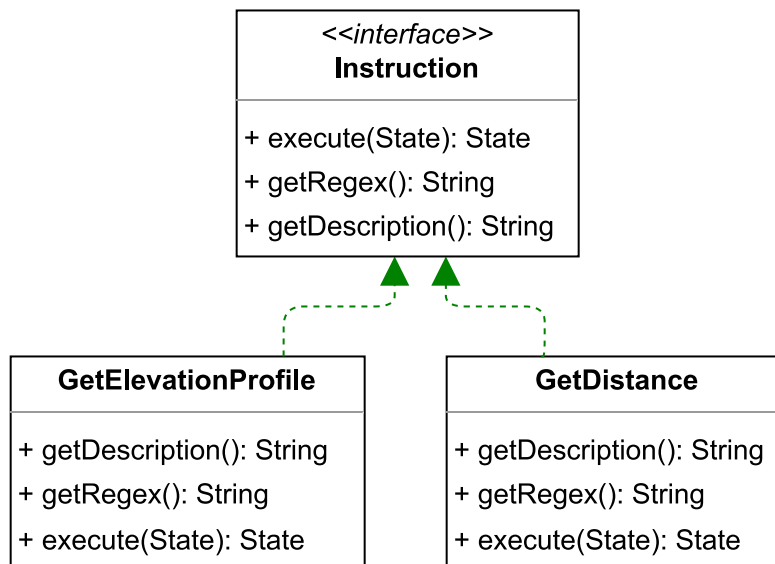


Abbildung 8: UML Diagramm des Instruction Interfaces mit 2 beispielhaften Implementierungen

Negativ-Beispiel

Das Open-Closed-Prinzip (OCP) wird bei der Umsetzung des Programmflusses, der die Reihenfolge der wählbaren Anweisungen bestimmt, verletzt. Hierbei wird lediglich die Klasse `Console` implementiert und aufgerufen. Um dies auf eine andere Weise umzusetzen, beispielsweise mit Hilfe von Event Listenern oder um den Aufruf von unsinnigen Anweisungen zu vermeiden, müsste die bestehende Implementierung in der Klasse `Console` geändert werden.

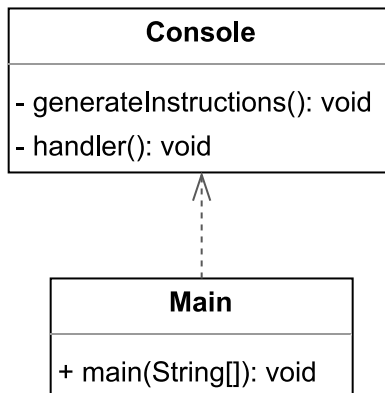


Abbildung 9: UML Diagramm der Klasse SpeedCalculator

Mithilfe eines ProgramFlow Interfaces könnte hier das OCP verwendet werden. Dadurch wäre es möglich, alternative Implementierungen als Implementierung des ProgramFlow Interfaces umzusetzen, ohne die bestehende Console Klasse zu ändern. Dies ermöglicht eine flexible Erweiterung des Programmflusses, ohne bestehenden Code zu modifizieren.

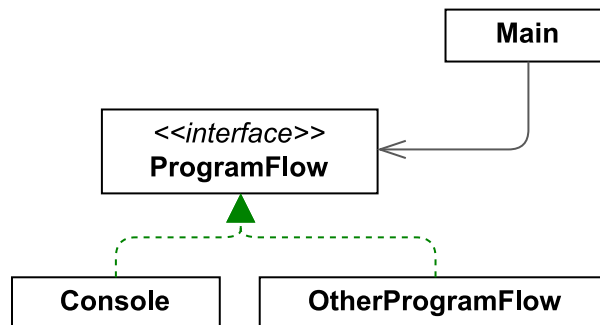


Abbildung 10: UML Diagramm mit Umsetzung des SRP

Dependency-Inversion-Principle (DIP))

Positiv-Beispiel

Das Dependency Inversion Principle wurde bei der Implementierung der TimePrediction angewendet, um zu verhindern, dass diese von den Details eines bestimmten Pfades abhängig ist. Durch die Verwendung des Path Interfaces ist die Detailimplementierung (Track) nun von der Abstraktion (Path)

entkoppelt. Das bedeutet, dass verschiedene Implementierungen von Path verwendet werden können, ohne Änderungen an der TimePrediction-Klasse vornehmen zu müssen. Dies ermöglicht eine flexible Gestaltung der Software mit reduzierten Abhängigkeiten von konkreten Implementierungen.

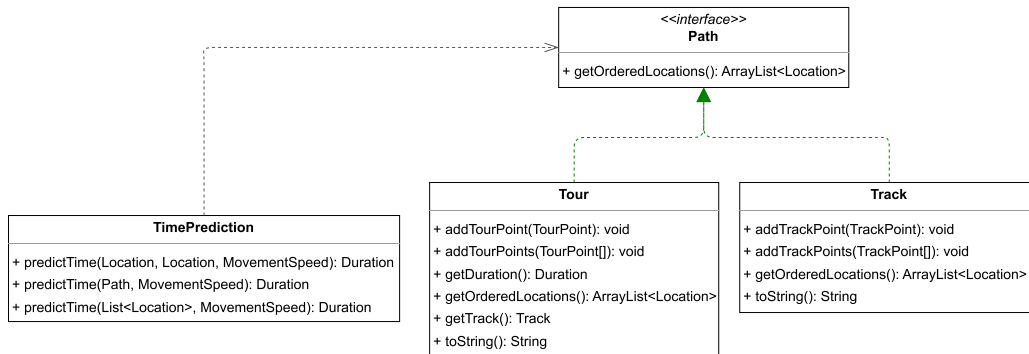


Abbildung 11: Dependency Inversion bei Zeitvorhersagen von verschiedenen Arten von Pfaden

Negativ-Beispiel

Das Dependency-Inversion-Principle wird beim Zugriff auf die Klasse GPX-ToTour verletzt, die aus GPX Dateien ein Tour Objekt generiert. Sie ist eine Implementation des XMLParser Interfaces. Die Instruction ReadPath verwendet aber diese konkrete Implementierung anstelle des allgemeinen Interfaces, da beim Interface nicht klar ist welcher genaue Datentyp zurückgegeben werden soll. Da hier eine Abhängigkeit von einer konkreten Implementierung anstelle des abstrakten Interfaces besteht ist das Dependency Inversion Principle verletzt.

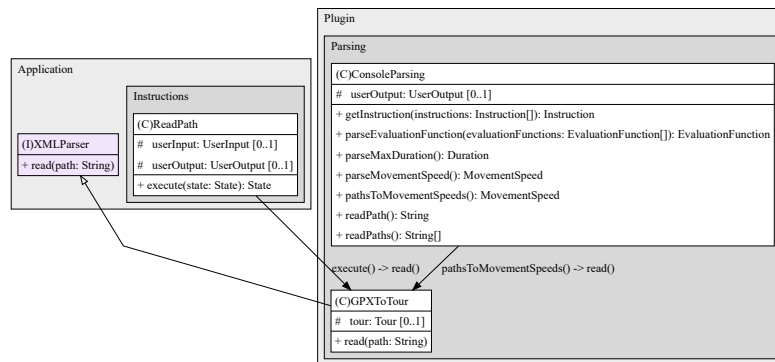


Abbildung 12: Abhängigkeiten auf die Klasse GPXToTour

Kapitel 4: Weitere Prinzipien

Analyse GRASP: Geringe Kopplung

Positiv-Beispiel

Abbildung zeigt das Positiv-Beispiel für geringe Kopplung. Die verschiedenen Klassen im Package Instructions implementieren die Abläufe verschiedener Anwendungsfälle inklusive der Entscheidungen, die Anwender während der Nutzung treffen müssen. Die Klasse ConsoleParsing parsed Nutzereingaben von der Konsole. Das Interface UserInput entkoppelt die Instructions von dem Parsing von Konsoleneingaben. Damit wird eine direkte Abhängigkeit der Anwendungslogik vermieden. Das macht eine Änderung auf eine nicht-Konsolen-Applikation einfach umsetzbar, was die geringe Kopplung gut ausnutzt.

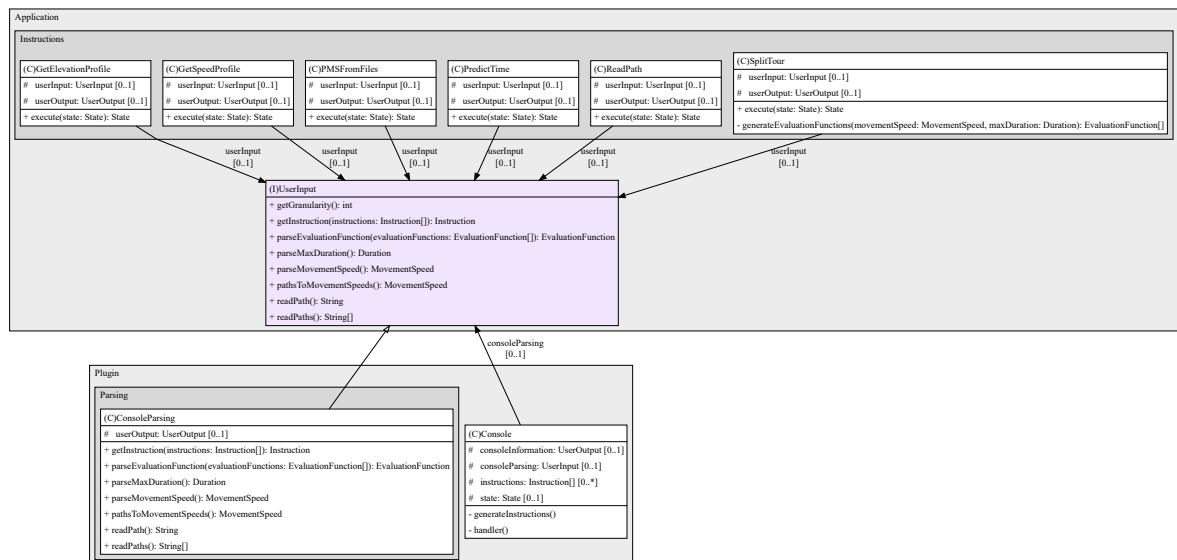


Abbildung 13: UML Diagramm des Interfaces UserInput

Negativ-Beispiel

Abbildung zeigt das Negativ-Beispiel für geringe Kopplung. Die Klasse Hillclimbing implementiert die Annäherung (und im Optimalfall das Erreichen)

einer Lösung eines (möglicherweise NP-)² schweren Problems zur Mitnahme von Wichtigen Wegpunkten, die eine Abweichung des Eigentlichen Weges erfordern. Die Klasse Detours stellt alle in Betracht zu ziehenden Umwege dar. Die Klasse Representation stellt eine Lösung des Problems in Form eines Bitstrings dar. Eine 0 an der n-ten Stelle steht dabei für ein Auslassen des n-ten Umweges, eine 1 entsprechend für die Mitnahme des Umwegs. Eine EvaluationFunction bewertet Lösungen des Problems, das MovementSpeed stellt die Geschwindigkeit dar, mit der sich auf dem Pfad bewegt wird. Die Klasse Hillclimbing besitzt zwar eine Kopplung zur Bewertungsfunktion, Bewegungsgeschwindigkeit und Pfaden hat, so herrscht doch eine starke Kopplung zwischen der Hillclimbing Klasse und sowohl der Repräsentation der Lösungen und den einbindbaren Umwegen (Realisiert in der Klasse Detours).

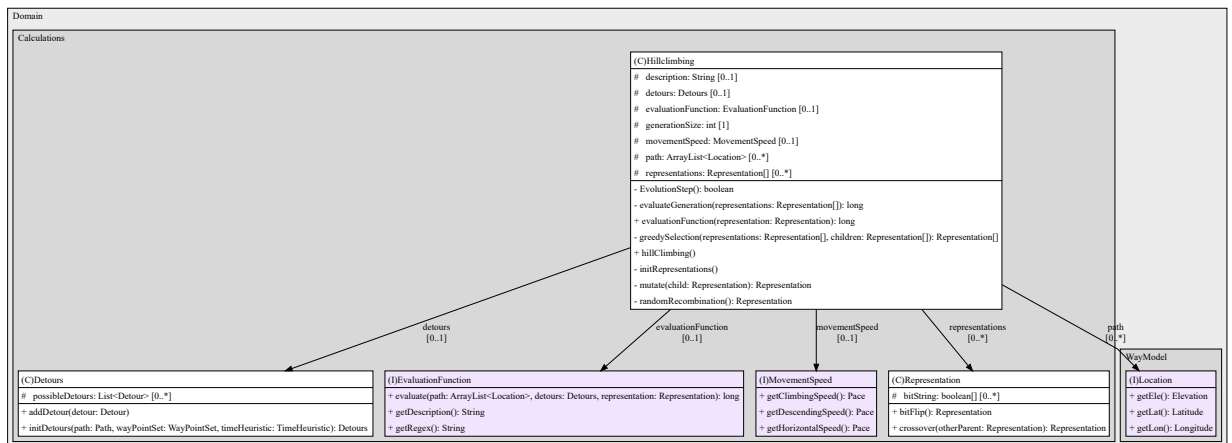


Abbildung 14: UML Diagramm der Klasse Hillclimbing

Die Kopplungen könnten gelöst werden, indem zwischen Detours und Hillclimbing sowie zwischen Representation und Hillclimbing jeweils ein Interface genutzt würde. Diese Interfaces müssten dann auch in die EvaluationFunction übergeben werden. Dadurch könnte sowohl eine neue Repräsentation für Lösungen für die Representation sowie eine neue Implementation von Möglichen Lösungsbestandteilen aufgrund der geringeren Kopplung implementiert werden.

²Der Beweis der Komplexität des Problems übersteigt leider meine Möglichkeiten im Rahmen des Projekts

In der Praxis macht dies aber wenig Sinn, da Beide Klassen nur Zusammen sinnvoll in eine Bewertungsfunktion übergebbar sind, da beide Bestandteil einer Lösung sind. Aus Sicht der Performance ist es jedoch kaum sinnvoll, sie deshalb als eine Klasse zu implementieren, da Detours den gleichbleibenden Teil der Lösung darstellen, während die Menge der möglichen Repräsentation exponentiell mit der Menge an Detours steigt. Das würde zu Milliardenfacher Kopie der selben Datenstruktur führen, was vermutlich schlecht für den Speicheraufwand der Applikation wäre ³.

Analyse GRASP: Hohe Kohäsion

Die Klasse Trackpoint referenziert eine Länge, eine Breite und eine Höhe über dem Meeresspiegel. Insgesamt repräsentiert ein Trackpoint also einen genauen Ort auf der Erde. Die Kohäsion ist also sehr hoch, da genau diese Werte zusammen ein wohldefinierten Punkt im dreidimensionalen Raum abbilden.

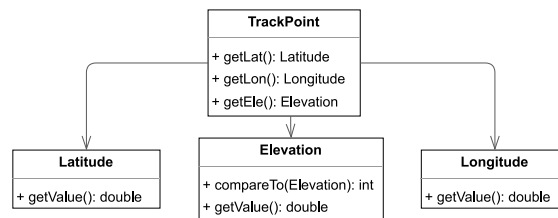


Abbildung 15: UML Diagramm der Klasse Hillclimbing

Don't Repeat Yourself (DRY)

Im Commit (commit 8ffd648d794563fea2c8662debe12ca1277b1b3e8ffd648) wird der duplizierte Code aus den Klassen ElevationProfile und SpeedProfile aufgelöst.

Da beide Klassen Profile ausrechnen gibt es Berechnungen, die unabhängig vom Inhalt des Profils durchgeführt werden müssen. Beispielhaft wird hier die Methode normalize betrachtet, die jeweils den Wertebereich der Profile auf Zahlen zwischen 0 und 1 normiert.

Listing 1: Sich wiederholender Code vor dem Commit

¹

³Auch hier leider kein Beweis sondern lediglich schlüssige Vermutungen

```

2 // SpeedProfile.java (Zeile 39)
3
4         speeds = normalize(speeds,min,max);
5
6 // (Zeile 50-58)
7
8     private List<Double> normalize(List<Double> list ,
9         double min, double max){
10         double diff = max - min;
11         for (int i = 0; i < list.size(); i++) {
12             double val = list.get(i);
13             double normalizedVal = (val - min) / diff;
14             list.set(i,normalizedVal);
15         }
16         return list;
17     }
18
19 // ElevationProfile.java (Zeile 37)
20
21         heights = normalize(heights,min,max);
22
23 // (Zeile 48-56)
24
25     private List<Double> normalize(List<Double> list ,
26         double min, double max){
27         double diff = max - min;
28         for (int i = 0; i < list.size(); i++) {
29             double val = list.get(i);
30             double normalizedVal = (val - min) / diff;
31             list.set(i,normalizedVal);
32         }
33         return list;
34     }

```

Nacher

Listing 2: Angewandtes DRY-Prinzip nach dem Commit

```
1
2 // SpeedProfile.java (Zeile 39)
3
4         speeds = ProfileCalculation.normalize(
5                 speeds,min,max);
6
7 // ElevationProfile.java (Zeile 37)
8
9         heights = ProfileCalculation.normalize(
10                heights.stream().map(e->e.getValue()
11                ).toList(),
12                min.getValue(),
13                max.getValue());
14
15 // ProfileCalculation.java (Zeile 6-14)
16
17 public static List<Double> normalize(List<Double>
18 list, double min, double max){
19     double diff = max - min;
20     for (int i = 0; i < list.size(); i++) {
21         double val = list.get(i);
22         double normalizedVal = (val - min) / diff;
23         list.set(i,normalizedVal);
24     }
25     return list;
26 }
```

Kapitel 5: Unit Tests

10 Unit Tests

Unit Test	Beschreibung
ElevationGainTest#addElevation	Test auf korrekte Summierung von Auf- und Abstiegen
ElevationGainTest#getManhattanNorm	Test auf korrekte Berechnung der Manhattannorm von Auf- und Abstieg
DistanceCalculatorTest#calc3dDistance	Test auf ausreichend genaue Berechnung von Distanzen im dreidimensionalen Raum
DistanceCalculatorTest#calcElevationGain	Test auf korrekte Berechnung der Höhendifferenz von 2 Punkten sowie gesamter GPX Tracks
ProfileCalculationTest#split	Test auf die Korrekte Aufteilung von Wegpunkten in Balken für Profile
ProfileCalculationTest#normalize	Test auf korrekte Normalisierung von Werten auf Einen Wertebereich zwischen 0 und 1
SpeedHeuristicsTest#calculateTime	Test auf die korrekte Berechnung der benötigten Zeit einer Tour
ElevationProfileTest#getProfile	Test auf korrekte Erstellung einer Matrix die einem Höhenprofil entspricht
SpeedCalculatorTest#predictPMSSingle	Test auf korrekte Erstellung eines Personal Movement Speeds (PMS) aus einer bestrittenen Tour
SpeedHeuristicsTest#getClimbingHeuristic	Test auf ausreichend genaue Berechnung der Steigungsgeschwindigkeit

ATRIP: Automatic

Die Unit Tests sind beliebig oft wiederholbar und unabhängig voneinander ausführbar. Durch die Nutzung des JUnit Test Frameworks können sie mithilfe der IDE einfach gestartet werden. Mit IntelliJ beispielsweise können per rechtem Mausklick auf das Verzeichnis `src/test` und Auswahl der Option 'Run

'Tests in test' alle Tests ausgeführt werden. Nach der Ausführung erscheint eine Übersicht über alle durchgeführten und erfolgreichen bzw. fehlgeschlagenen Tests.

ATRIP: Thorough

Positiv-Beispiel

Im normalize Test der Klasse ProfileCalculationTest wird auf korrekte Normalisierung von Werten auf den Wertebereich von 0 bis 1 getestet. Der Test ist thorough, da der Test als ParameterizedTest mit der zugehörigen MethodSource normalizeValues viele Fälle abgedeckt werden.

```
1
2 @ParameterizedTest
3 @MethodSource("normalizeValues")
4 void normalize(Double[] input, Double[] expected){
5     List<Double> list = new ArrayList<>(Arrays.asList(
6         input));
7     list = ProfileCalculation.normalize(list);
8     assertEquals(Arrays.asList(expected), list.stream().
9         toList());
10 }
11
12 private static List<Arguments> normalizeValues() {
13     return List.of(
14         Arguments.of(new Double[]{4.0,4.0,4.0}, new Double
15             []{1.0,1.0,1.0}),
16         Arguments.of(new Double[]{-10.0,0.0,10.0}, new
17             Double[]{0.0,0.5,1.0}),
18         Arguments.of(new Double[]{2.0,3.0,3.0,4.0}, new
19             Double[]{0.0,0.5,0.5,1.0}),
20         Arguments.of(new Double
21             []{0.0,3.0,6.0,2.0,8.0,9.0,10.0,2.0,3.0,4.0,5.0,6.0},
22             new Double
23             []{0.0,0.3,0.6,0.2,0.8,0.9,1.0,0.2,0.3,0.4,0.5,0.6}),
24         Arguments.of(new Double[]{4.0}, new Double[]{1.0}),
25         Arguments.of(new Double[]{}, new Double[]{}),
26     );
27 }
```

```

18     Arguments.of(new Double[] { 9000.0, -500.0, 0.0 }, new
        Double[] { 1.0, 0.0, 500.0 / 9500 } ),
19     Arguments.of(new Double[] { 60.75, 105.75, 240.75 },
        new Double[] { 0.0, 0.25, 1.0 } )
20 );
21 }

```

Negativ-Beispiel

Das Negativ-Beispiel zu thorough Test Code ist der Test calc2dDistance der Klasse DistanceCalculatorTest. Hier wird die berechnete Distanz zweier Punkte sowie eines Tracks ohne Berücksichtigung der Höhe getestet. Der Test ist nicht thorough, da lediglich ein einziger Fall pro Überladung der Methode getestet wird, und keine besonderen Fälle vorkommen.

```

1
2 void calc2dDistance() {
3     Distance distanceToFirstHut2D = DistanceCalculator.
        calc2dDistance(mountainTrack.getOrderedLocations()
            .get(0), mountainTrack.getOrderedLocations().get
            (1));
4     assertEquals(308, distanceToFirstHut2D.getValue(), 1)
        ;
5
6     Distance distanceOfWholeTrack2D = DistanceCalculator.
        calc2dDistance(mountainTrack);
7     assertEquals(7795, distanceOfWholeTrack2D.getValue(),
        10);
8 }

```

ATRIP: Professional

Positivbeispiel

Im split Test der Klasse ProfileCalculationTest wird auf korrektes Aufteilen von Werten für das Erstellen von Profilen. Die zugrundeliegende Methode berechnet also wie viele tatsächliche Werte in einem x-Wert gebündelt werden.

Der Test ist professionell da der Test als `ParameterizedTest` kurz und übersichtlich ist, keine Code Smells enthält und ausführlich relevante Testfälle abdeckt.

```

1 private static List<Arguments> splitValues() {
2     return List.of(
3         Arguments.of(25, 0, new int[]{}),
4         Arguments.of(25, 1, new int[]{25}),
5         Arguments.of(25, 2, new int[]{13,12}),
6         Arguments.of(25, 3, new int[]{9,8,8}),
7         Arguments.of(25, 4, new int[]{7,6,6,6}),
8         Arguments.of(0, 5, new int[]{0,0,0,0,0}),
9         Arguments.of(3, 5, new int[]{1,1,1,0,0}),
10        Arguments.of(Integer.MAX_VALUE, 4, new int[]{
11            Integer.MAX_VALUE/4 +1,Integer.MAX_VALUE/4 +1,
12            Integer.MAX_VALUE/4 +1,Integer.MAX_VALUE/4}),
13        Arguments.of(-3, 5, new int[]{}),
14        Arguments.of(42, -5, new int[]{}))
15    );
16 }
17
18 @ParameterizedTest
19 @MethodSource("splitValues")
20 void split(int pool, int sections, int[] expected ){
21     int[] result = ProfileCalculation.split(pool,sections
22     );
23     assertEquals(expected, result);
24 }

```

Negativbeispiel

Das Negativ-Beispiel für professionelle Tests liefert der Test `calcElevationGain` der Klasse `DistanceCalculatorTest`. Hier wird auf korrekte Berechnung von Höhendifferenzen zwischen zwei Punkten und einem ganzen Track getestet.

Bei dem Test wird das SRP verletzt, da mehrere Überladungen der Methode im einem Test geprüft werden. Bei fehlgeschlagenen Assertions ist nicht leicht ersichtlich, wo genau der Fehler auftritt.

Die Testpunkte für die Tests werden sich aus bestimmten Stellen einer Liste geholt. Das ist beim Lesen nicht nachvollziehbar, da kaum nachvollzogen werden kann welche Werte hier getestet werden.

Es besteht viel duplizierter Code, der durch Methoden-Extraktion behoben werden könnte. Außerdem werden viele (nach Methoden Extraktion überflüssige) Variablen deklariert, die keine treffenden Namen haben (In Z.13 handelt es sich um `wholeTrack` nicht um eine R presentation des gesamten Tracks, sondern lediglich um die Höhendifferenz des Selbigen).

```
1
2 @Test
3 void calcElevationGain() {
4     ArrayList<Location> locations = mountainTrack.
        getOrderedLocations();
5     ElevationGain uphillSection = DistanceCalculator.
        calcElevationGain(locations.get(1), locations.get
        (2));
6     assertEquals(569, uphillSection.getUp(), 1);
7     assertEquals(0, uphillSection.getDown(), 1);
8
9     ElevationGain downhillSection = DistanceCalculator.
        calcElevationGain(locations.get(4), locations.get
        (5));
10    assertEquals(0, downhillSection.getUp(), 1);
11    assertEquals(539, downhillSection.getDown(), 1);
12
13    ElevationGain wholeTrack = DistanceCalculator.
        calcElevationGain(mountainTrack);
14    assertEquals(1346, wholeTrack.getUp(), 1);
15    assertEquals(1493, wholeTrack.getDown(), 1);
16 }
```

Code Coverage

Es werden 69% der Klassen und 59% der Zeilen getestet. Dies wird als ausreichend für den aktuellen Stand des Projekts angesehen, da die Testabdeckung sich auf die relevanten Teile der Applikation fokussiert.

Da die sich Plugin-Schicht aufgrund des Umfangs des Projekts auf der Konsole abspielt, welche simpel zu implementieren und gut durch manuelle End-to-end Test testbar ist, liegt kein Fokus auf deren Unit-Testabdeckung. Entsprechend liegt hier die Testabdeckung bei 50% der Klassen und lediglich 27% der Zeilen.

Die verschiedenen Anwendungsfälle der Anwendungsschicht wurden sehr ausführlich durch manuelle Ende-zu-Ende Tests getestet. Demnach wurden nur drei der Anwendungsfällabläufe durch Unit-Test abgedeckt.

Die meisten Unit Test testen also den Domänen code, da er komplizierte und langlebige Berechnungen enthält. hier liegt die Testabdeckung bei 93% der Klassen und 87% der Zeilen, mit der (experimentellen) Klasse SupplyEvaluation als Ausnahme⁴. Die Ungetesteten Codezeilen sind überwiegend einzelilige Methoden wie getter- toString Methoden oder die Behandlung offensichtlicher Fehler.

Fakes und Mocks

1. Mockobjekt: DirectWayHeuristik

Im initDetours Test in der Klasse DetoursTest wird die korrekte Erzeugung von Detours getestet. Die Klasse hängt maßgeblich von der Bewertung der Umwege ab, welche über eine TimeHeuristic berechnet wird. Deshalb wurde beim ein Mockobjekt für die Bestimmung der Zeit für die Detour verwendet. Dies ist Sinnvoll, da hier die Korrekte Initialisierung der Umwege an der richtigen Stelle getestet werden soll und nicht die Bestimmung der Zeit, die man benötigt um sich eine Gewisse (unbekannte) Strecke zu bewegen.

⁴Da die Zeilen an reinem Source Code zum Stand der Dokumentation bei über 2300 liegen und das Projekt alleine implementiert wurde, wurde sich entschieden die Fortsetzung der komplizierten Bewertungsfunktion auf nach den Klausuren zu legen. Nichtsdestotrotz können Touren anhand von Übernachtungsorten geteilt werden. Seien sie aber gewarnt dass die Bewertung vergleichsweise wenig Rücksicht auf ihre gewünschte Gehzeit gibt um ein paar Tage zu sparen

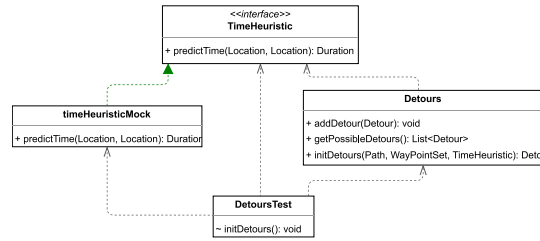


Abbildung 16: UML Diagramm des Mocks für DetoursTests

2. Mockobjekt: EvaluationFunction

Beim Test `evaluatinFunction` in der Klasse `HillClimbingTest` wurde beim Test des Hillclimbingalgorithmus die Bewertung der einzelnen Tests gemockt. Die Bewertungsfunktion bewertet alle Lösungen gleich gut bis auf die Lösung wahr,wahr,falsch, die bevorzugt bewertet wird. Dies macht deutlich, dass diese Lösung als Lokales (und globales) Optimum beim Hillclimbingalgorithmus herauskommen soll, da es das einzige existierende Optimum ist. Ein Test über eine Praxisnahe Bewertungsfunktion wäre sehr umständlich, da man umständlich ein Beispiel mit möglichst hohen Gradienten finden müsste um ein Steckenbleiben in einem lokalen Optimum zu vermeiden. Zudem ist das Mock-Objekt sinnvoll, da die Bewertungsfunktion in anderen Tests abgedeckt ist und sich die Aufgabe der Hillclimbing Klasse auf das korrekte finden Lokaler Optima beschränkt.

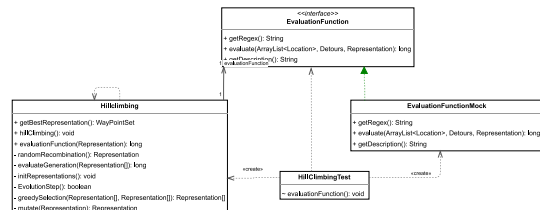


Abbildung 17: UML Diagramm des Mocks für eine Bewertungsfunktion

Kapitel 6: Domain Driven Design

Ubiquitous Language

Sport

Bedeutung Eine Ansammlung an Sportarten, die das Movementspeed Interface implementieren. Eine Sportart kann ausgeführt werden wenn man einem GPX-Weg folgt. Eine Sportart beeinflusst die erwartete Zeit, die zum Folgen des Weges benötigt wird.

Begründung Eine Sportart ist teil der Ubiquitous Language, da sich alle Stakeholder vorstellen können was die groben Geschwindigkeiten sind, die üblicherweise in den jeweiligen Sportarten erreicht werden können.

Track

Bedeutung Eine Chronologische Menge and Orten, die zusammen einen Weg ergeben.

Begründung Domänen-Experten sprechen üblicherweise von GPX-Tracks, wenn sie vom GPX-äquivalent eines Weges sprechen. Damit Entwickler und Domänen-Experten hier unmissverständlich über die jeweils vorliegenden Informationen sprechen können, ist Track teil der Ubiquitous language.

Hillclimbing

Bedeutung Hillclimbing ist ein einfaches, heuristisches Optimierungsverfahren zum Finden lokaler Maxima.

Begründung Hillclimbing ist Teil der Ubiquitous language, damit Domänenexperten (hier Optimierungsexperten) und Entwickler präzise über komplizierte Optimierungsverfahren kommunizieren können, wenn bestehende verstanden oder neue, bessere Verfahren implementiert werden sollen.

ElevationProfile

Bedeutung Ein Höhenprofil ist ein Zweidimensionaler Schnitt einer Strecke, der die Höhe an den jeweiligen Positionen darstellt. In der Regel werden diese überhöht dargestellt.

Begründung Ein Höhenprofil ist teil der Ubiquitous Language, da der Begriff bei Domänenexperten etabliert ist und eine technischere Bezeichnung, etwa `exaggeratedAltitudeAtDistanceFigure`, schwer treffend zu formulieren ist. `ElevationProfile`

Entities

Die Klasse `Hillclimbing` Verbindet eine Anzahl an Lösungen für ein spezielles Problem. Zur Erstellung der Entität sind die vorgeschlagenen Lösungen noch trivial, mit der Lebenszeit der Entity verbessern sich die Qualitäten der Lösungen. Eine Instanz der Klasse `Hillclimbing` stellt einen Konvergierten Lösungsvorschlag dar. Mehrere Gleiche `Hillclimbing` Objekte wären trotzdem einzeln zu betrachten, da sie lediglich aussagen würden dass mehrere Lösungsversuche zur selben Lösung konvergiert sind. Die Eindeutigkeit ist implizit über den Objekthash in Java umgesetzt. Somit ist `Hillclimbing` eine Entity.

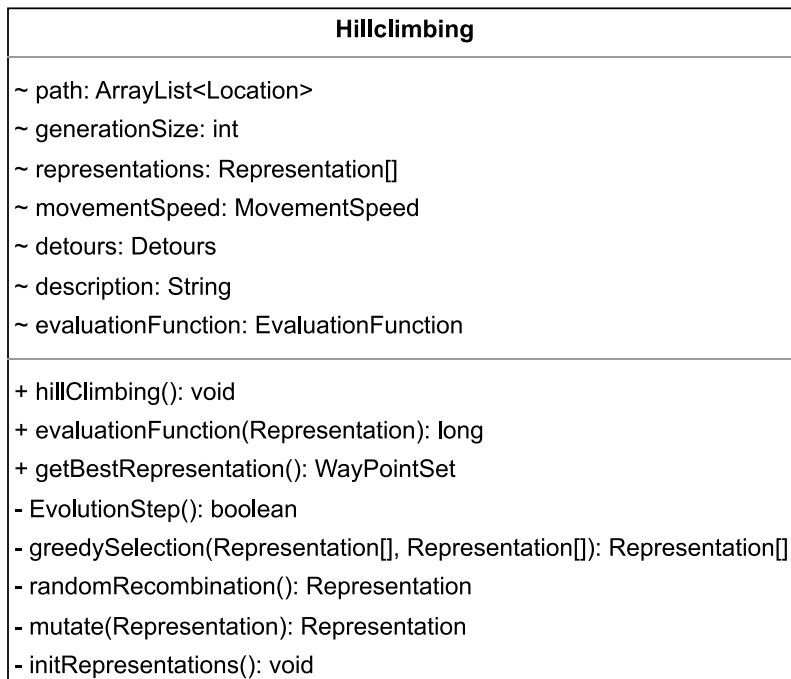


Abbildung 18: UML der Entity Hillclimbing

Value Objects

Die Klasse Elevation stellt den Werte einer Höhe über dem Meeresspiegel um. Die klasse ist immutable und bei Erstellung wird geprüft ob sich der Wert in einem Auf der Erde Sinnvollen Rahmen bewegt (-500 bis 9000). Auf eine Überschreibung der Hashfunktion oder der equals Methode wurde aufgrund von mangelnder Nötigkeit verzichtet.

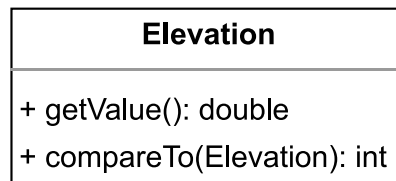


Abbildung 19: UML des Elevation Value Objects

Repositories

Das XMLGenerator Interface bietet dem Domänencode die Möglichkeit Tracks persistent zu speichern. Durch die Kapselung durch das Interface ist das Anti-Corruption-Layer implementiert. Somit ist der XMLGenerator der Adapter zwischen den Tracks und der persistenten Datenspeicherung in Form von Dateien auf der Festplatte.

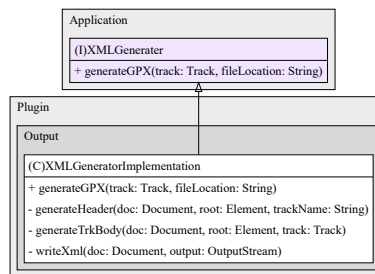


Abbildung 20: UML des XMLGeneratorImplementation

Aggregates

Ein Track bietet eine Zusammenfassung von Trackpoints, die wiederum aus Elevation, Latitude und Longitude bestehen. Sie bilden eine eigene Einheit und werden üblicherweise auf diesem Level in GPX Dateien gespeichert und aus ihnen geladen.

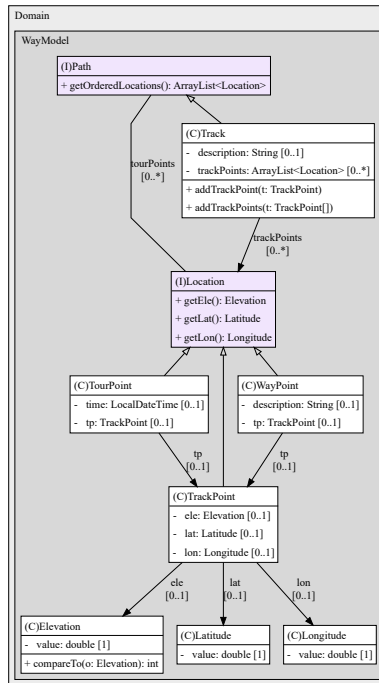


Abbildung 21: UML des Elevation Value Objects

Kapitel 7: Refactoring

Code Smells

Code Smell: Duplicated Code

Um Lösungen zu bewerten, muss bei Bitstringcodierung (welche in der Klasse Representation verwendet wird) gefiltert werden welche Umwege tatsächlich genommen werden.

Vorheriger Zustand:

```
1 // in Klasse StayNightEvaluation
2
3 private double getWeightedOvershoot(ArrayList<Location>
    path, Detours detours, Representation
    representation) {
4     List<Detours.Detour> visitedDetours = new ArrayList
        <>();
5     for (int i = 0; i < detours.getPossibleDetours().size
        (); i++){
6         if (representation.getBitstring()[i]){
7             visitedDetours.add(detours.getPossibleDetours().
                get(i));
8         }
9     }
10    List<Detours.Detour> orderedVisitedDetours =
        visitedDetours.stream().sorted(Comparator.
            comparing(Detours.Detour::getPosition)).toList()
        ;
11 ...
12 }

1 // in Klasse SupplyEvaluation
2
3 private double getOvershoot(ArrayList<Location> path,
    Detours detours, Representation representation) {
4     List<Detours.Detour> visitedDetours = new ArrayList
        <>();
5     for (int i = 0; i < detours.getPossibleDetours().size
        (); i++){
```

```

6      if (representation.getBitstring()[i]){
7          visitedDetours.add(detours.getPossibleDetours().
            get(i));
8      }
9  }
10 List<Detours.Detour> orderedVisitedDetours =
    visitedDetours.stream().sorted(Comparator.comparing(
        Detours.Detour::getPosition)).toList();
11 ...
12 }

```

Der in Commit 4039bc3 gewählte Lösungsweg lagert die duplizierte Funktionalität aus in die externe statische Klasse `EvaluationHelper`. In den einzelnen Bewertungsfunktionen wird die Funktionalität aus der `EvaluationHelper` Klasse aufgerufen.

```

1
2 // in der Klasse EvaluationHelper
3
4 public static List<Detours.Detour>
    getRepresentedDetoursOrdered(Detours detours,
        Representation representation){
5     List<Detours.Detour> visitedDetours = new ArrayList
        <>();
6     for (int i = 0; i < detours.getPossibleDetours().size
            (); i++){
7         if (representation.getBitString()[i]){
8             visitedDetours.add(detours.getPossibleDetours().
                get(i));
9         }
10    }
11    return visitedDetours.stream().sorted(Comparator.
        comparing(Detours.Detour::getPosition)).toList();
12 }

```

Code Smell: Code Comments

Der Kommentar 'remove runaways' in der Methode `percentileandaverage` der Klasse `SpeedHeuristics` ist ein Anzeichen dafür, dass die Funktionalität des

Codes ohne den Kommentar nicht verständlich ist.

```
1
2 for (double d:paceValues) {
3     if (i + 1 > paceValues.size() * 0.25 && i <
        paceValues.size() * 0.9) // remove runaways
4     sum += d;
5     instances ++;
6     i++;
7 }
```

Der gewählte Lösungsweg ist die Auslagerung der Funktionalität in eine Methode mit sprechendem Namen auszulagern.

```
1 ...
2 var consideredPaceValues = removeRunawaysfromSortedList
    (paceValues, 0.25, 0.9);
3 ...
4
5 private static List<Double>
    removeRunawaysfromSortedList(List<Double> input,
    double lowerBound, double upperBound){
6     if(lowerBound < 0 || lowerBound > 1 || upperBound < 0
        || upperBound > 1){
7         throw new RuntimeException("Bounds_in_
            removeRunaways_should_be_a_value_between_0_and_
            1");
8     }
9     int length = input.size();
10    return input.subList((int)(length*lowerBound),(int)
        Math.ceil(length*upperBound));
11 }
```

2 Refactorings

1. Refactoring: Rename Class

a3b6bac

Die Klasse EvolutionaryDist implementiert die evolutionäre Suche nach lokalen Optima nach dem Hillclimbing-Verfahren. Das Refactoring ist die Um-

benennung der Klasse EvolutionaryDist zu Hillclimbing, da der Name besser zum Inhalt der Klasse passt.

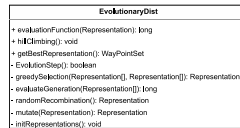


Abbildung 22: UML Diagramm der Klasse EvolutionaryDist

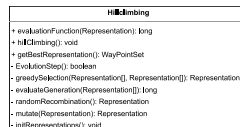


Abbildung 23: UML Diagramm der Klasse unter dem Namen HillClimbing

2. Refactoring: Extract Method

Die Methode generateGPX zur Erstellung einer .gpx Datei aus gespeicherten Touren und Tracks besteht aus 35 Zeilen langem Spaghetticode. In den Commits 59f9045 und 7d57943 wurde mithilfe von Method Struktur in den Code gebracht, die Länge der einzelnen Methoden reduziert und das Verständnis des Codes durch Sprechenden Methodennamen verbessert.

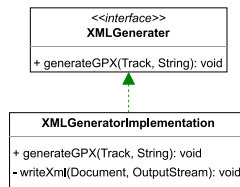


Abbildung 24: UML Diagramm der Klasse XMLGeneratorImplementation vor dem Refactoring

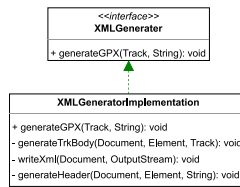


Abbildung 25: UML Diagramm der Klasse XMLGeneratorImplementation vor dem Refactoring

Kapitel 8: Entwurfsmuster

Entwurfsmuster Fabrik

Zur Erzeugung verschiedener Objekte aus GPX Dateien wurde das Entwurfsmuster Fabrik eingesetzt. Da aus der GPX nicht eindeutig erkennbar ist welches Objekt erzeugt werden muss, muss diese Logik vom Nutzer mitgegeben werden.

Für das Entwurfsmuster wurde sich entschieden um die Lesbarkeit des Programmcodes zu erhöhen und die Logik in eigene Klassen zu kapseln.

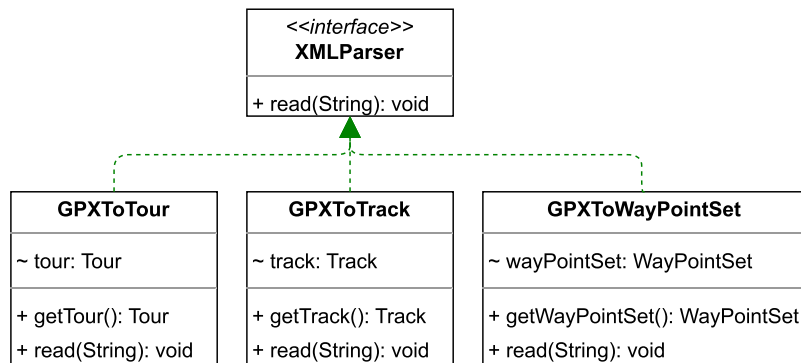


Abbildung 26: UML Diagramm der Fabrik für die Erzeugung von Objekten aus GPX Dateien

Entwurfsmuster Strategie

Bei der Evolutionären Optimierung von Umwegen wird müssen erzeugte Lösungen bewertet werden. Abhängig vom Anwendungsfall können diese Bewertungsalgorithmen stark voneinander Abweichen. Um dies flexibel umzusetzen und weitere Bewertungsfunktionen zukünftig gut umsetzen zu können und die Übersichtlichkeit sowie Testbarkeit zu verbessern wurde auf das Strategie-Entwurfsmuster zurückgegriffen.

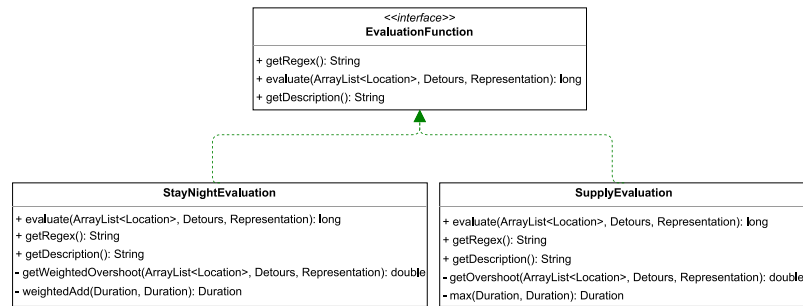


Abbildung 27: UML Diagramm der Strategie für die Bewertung von Umwegsoptimierungen