

Санкт-Петербургский государственный университет

Кафедра системного программирования

Кижнеров Павел Александрович

Организация автоматизированного тестирования встраиваемого программного обеспечения

Отчёт о прохождении учебной (ознакомительной) практики

Научный руководитель:
д. ф.-м. н., профессор Терехов А. Н.

Рецензент:

Санкт-Петербург
2021

Оглавление

Введение	3
1. Постановка задачи	4
2. Обзор	5
3. Реализация	7
3.1. Декомпозиция	7
3.1.1. Автоматический запуск модульных тестов из ин- струментальной машины	7
3.1.2. автоматический запуск интеграционных тестов из инструментальной машины	7
3.1.3. мониторинг результатов любых тестов	8
3.1.4. интеграция с сервисом непрерывной интеграции .	8
3.2. Реализация	9
3.2.1. Автоматический запуск модульных тестов из ин- струментальной машины	9
4. Планы на будущее	11
Список литературы	12

Введение

Данная работа выполняется в рамках разработки прошивки для новой версии фитнес-браслетов, разрабатываемых американской компанией-производителем для продажи на американском и мировом рынках. Аппаратная часть состоит из двух процессоров, модуля Bluetooth Low Energy (далее BLE), датчиков и дисплея. Такая связка на протяжении всего времени должна работать как единое целое, потребляя при этом минимум энергии и предоставляя максимальную степень удобства пользователю. Качество конечного продукта в значительной степени определяется качеством встраиваемого программного обеспечения, поэтому важно обеспечить процесс автоматического тестирования и мониторинга результатов. Работа с платформозависимым кодом, исполняемым на контроллере, имеет следующие специфические особенности:

- запуск кода возможен только после загрузки скомпилированного бинарного исполняемого файла в память контроллера; это увеличивает трудоемкость отладки и в целом снижает концентрацию внимания программиста, так как это монотонный и скучный процесс;
- мониторинг результатов осуществляется посредством чтения последовательного порта, через который контроллер подключен к инструментальной машине; это снижает наглядность отладки и усложняет процесс разработки.

1. Постановка задачи

В конечном итоге для автоматизации контроля качества продукта планируется разработка специального инструмента в составе тестового стенда (связка 2 контроллеров - коммуникационного и измерительного, модуля BLE и периферийных датчиков) , обладающего следующей функциональностью (пункты упорядочены по важности):

- автоматический запуск модульных тестов из инструментальной машины;
- автоматический запуск интеграционных тестов из инструментальной машины;
- мониторинг результатов выполнения любых тестов;
- взаимодействие с службой непрерывной интеграции;
- анализ результатов тестов;
- подсчет метрик кода;

2. Обзор

Для модульного и интеграционного тестирования проектов, написанных на языках C/C++, используются такие фреймворки как Gtest, Catch, Mettle, Boost.Test и все эти решения похожи между собой с точностью до особенностей конфигурации и синтаксиса тестирующих функций. Также в данных фреймворках есть возможность генерировать отчеты в формате XML, с которым работают службы непрерывной интеграции (прим. Jenkins). Связка тестирующего фреймворка и службы непрерывной интеграции обеспечивает автоматизацию процесса запуска тестов и мониторинга результатов, однако это применимо только если на сервере непрерывной интеграции есть возможность собирать и запускать тестируемый проект на целевой архитектуре и нет ограничений, связанных с потреблением вычислительных ресурсов.

Контроллеры обладают ограниченными вычислительными возможностями по сравнению с полноразмерными компьютерами, поэтому при разработке встраиваемого программного обеспечения особое внимание уделяется потреблению ресурсов. Также контроллеры имеют возможность переходить в различные режимы энергопотребления, динамически изменять аппаратные параметры, подключать / отключать периферийные устройства, что может повлиять на работоспособность встраиваемого программного обеспечения. Ввиду данных обстоятельств, тестирование аппаратнозависимых модулей как правило производится под управлением инструментальной машины - таким образом достигается приближенность к реальным условиям использования контроллера и расширение спектра сценариев тестирования.

В каждом проекте уникальные требования к разрабатываемому встраиваемому программному обеспечению, тестирующему окружению, аппаратной конфигурации тестового стенда, поэтому, часто готовых комплексных решений для автоматизации тестирования встраиваемого обеспечения нет и для каждого проекта оно либо полностью, либо частично реализовывается.

Как правило используются готовые инструменты генерации ком-

плексных отчетов. Популярные решения: TETware RT, OpenTest, autotestnet, DejaGnu, Robot Framework. TETware RT и OpenTest требуют UNIX окружение, в DejaGnu отсутствуют встроенные средства сверки ожидаемого и полученного результата, autotestnet требует windows окружение и имеет проблемы с доступом к документации, Robot Framework мультиплатформенный, но требует реализацию интерфейса коммуникации с контроллером (как и все остальные решения).

3. Реализация

3.1. Декомпозиция

3.1.1. Автоматический запуск модульных тестов из инструментальной машины

Предполагается что инициировать запуск модульного теста и собирать результат будет программное обеспечение на инструментальной машине. Для этого нужен надежный двунаправленный канал между тестовым стендом и машиной. На тестовом стенде есть BLE и три интерфейса UART.

BLE нельзя использовать по нескольким причинам: инициализация BLE требует времени, а требуется тестировать модули, которые инициализируются гораздо раньше BLE; BLE подключен только к коммуникационному контроллеру, поэтому нельзя тестировать измерительный контроллер изолированно; предполагается тестирование самого BLE, а значит может быть взаимовлияние; в офисе много устройств, работающих на одной частоте с BLE, а значит канал связи подвержен интерференциям.

Для коммуникации подходит только UART, но использовать можно только один (тот что через USB) из за требования приближенности тестового стенда к конечному устройству и сочетаемости с отладочным интерфейсом. Поэтому для организации удаленной отладки необходимо необходимые данные среди всего потока байтов единственного последовательного порта.

Отдельной подзадачей является реализация способа инициализации запуска необходимых тестируемых функций

3.1.2. автоматический запуск интеграционных тестов из инструментальной машины

Эта задача является естественным расширением задачи автоматизации запуска и мониторинга модульных тестов, так как имея способ инициализации запуска необходимых тестируемых функций, можно писать

тестовые наборы, затрагивающие сразу несколько независимых модулей прошивки

3.1.3. мониторинг результатов любых тестов

В качестве каркаса ПО для инструментальной машины можно использовать один из распространенных фреймворков для тестирования, позволяющих генерировать комплексные отчеты по результатам модульных и/или интеграционных тестов. TETware RT, OpenTest, autotestnet, DejaGnu, Robot Framework - основные фреймворки для подобных задач. Вне конкуренции оказался Robot Framework ввиду простоты написания (язык - python), кроссплатформенности, автоматическим документированием и богатой инфраструктурой. Некоторые из других рассмотренных решений либо требуют unix окружение (TETware RT, OpenTest), либо в них отсутствует встроенное средство проверки результатов (DejaGnu), либо имеют слабую документацию.

3.1.4. интеграция с сервисом непрерывной интеграции

Ввиду кроссплатформенности выбранного фреймворка и популярности языка, написать скрипты для сценариев Jenkins (основное CI/CD средство инфраструктуры заказчика) не составит большого труда. Декомпозиция оставшихся задач будет сделана после реализации плана-минимума (первые 4 пункта)

3.2. Реализация

3.2.1. Автоматический запуск модульных тестов из инструментальной машины

Для двунаправленной коммуникации используется интерфейс UART. По нему пересылаются пакеты определенного формата, которые легко определить в потоке.

```
typedef struct message
{
    uint8_t sig[4]; /**< Message signature */
    int32_t id; /**< Message id*/
    uint32_t payload_size; /**< Payload size */
    uint32_t checksum; /**< Crc32 checksum */
    uint32_t domain_receiver; /**< Receiver domain number */
    uint32_t action_receiver; /**< Receiver domain action */
    uint32_t domain_sender; /**< Sender domain number */
    uint32_t action_sender; /**< Sender domain action */
    uint8_t payload[0]; /**< Payload buffer */
} message;
```

В языке Си поля структуры располагаются в памяти последовательно, поэтому в структуре пакета первым полем добавлена преамбула (поле sig) - по ней пакет определяется среди потока байтов. Далее идут поля с метаданной для корректной обработки и маршрутизации пакетов. В самом конце непосредственно сама полезная информация. Прием, передачей и маршрутизацией пакетов управляет брокер сообщений - сущность, реализованная как на стороне тестового стенда так и на инструментальной машине. Для минимизации количества ошибок в процессе разработки такая сущность должна быть идентичной на обоих концах коммуникации. Единственный язык реализации на стороне тестового стенда - Си. На стороне инструментальной машины язык реализации неявно навязан Robot Framework - python. Имея в виду сложившиеся обстоятельства, был реализован модуль на языке python,

который посредством библиотеки `ctypes` оборачивает реализацию брокера на Си. Также был реализован еще один модуль, предоставляющий высокоуровневый интерфейс коммуникации с тестовым стендом и использующий модуль-обертку.

В данный момент реализуется таблица соответствия тестируемых функций на тестовом стенде и вызывающих функций на стороне инструментальной машины. Также уже была опробована связка реализованных модулей с `Robot Framework` в контексте автоматического вызова некоторых тестируемых функций прошивки.

4. Планы на будущее

В рамках данной работы планируется реализовать:

- взаимодействие с службой непрерывной интеграции;
- анализ результатов тестов;
- подсчет метрик кода;

Список литературы