

**Testing Basato su specifiche**

**Angelo Gargantini**

**Testing e verifica del software**

**2014**

# Testing basato su specifiche

**Nel testing basato su specifiche, la specifica dei requisiti svolge due ruoli fondamentali:**

1. i test criteria sono definiti a partire dalle specifiche
  - quando **fermarsi** con il testing di un sw è deciso guardando la sua specifica
  - i dati di test sono **derivati** dalle specifiche (o dalla documentazione delle funzionalità del sw)
    - functional testing
1. la specifica è usata come **oracolo**: prendo gli stessi input che do al programma e li “applico alla specifica” e vedo se gli output del programma sono gli stessi

# Esempio Oracolo

**Una funzione foo che per ogni x mi restituisce il doppio**

- provo con  $\text{foo}(2)$ ,  $\text{foo}(1)$ ,  $\text{foo}(10)$ , ... come posso essere sicuro che l'output ottenuto è quello atteso?

**Nel caso di specifiche formali:**

$$\forall x \quad \text{foo}(x) = 2x$$

- nel caso di specifiche eseguibili posso prendere i casi di test ed “eseguirli” sia sulle specifiche che sui programmi e vedere i risultati:
  - **conformance testing**: testo la conformità del programma alla sua specifica

# Notazione della specifica

**Si possono usare diverse notazioni per specificare il sistema**

## **Esempi**

- UML: macchini di stati/diagrammi di interazione
- ASM: ...
- Simulink: ...

**Noi useremo le FSM (di Mealy)**

# **Macchine a stati finiti (FSM)**

# Macchine a stati finiti con output

**Una FSM  $(S, I, \delta)$  con output è:**

- una **macchina di Mealy** se è una FSM che produce un output per **ciascuna transizione**
- una **macchina di Moore** se è una FSM che produce un output per **ciascun stato**

# Macchina di Mealy

Una **macchina di Mealy** è una tupla

**(S, I, O,  $\delta$ ,  $\lambda$ )**

- S : insieme finito di stati
- I : insieme finito di eventi di input
- O : insieme finito di eventi di output
- $\forall \delta : S \times I \rightarrow S$  : funzione di transizione
- $\forall \lambda : S \times I \rightarrow O$  : funzione di output

Spesso è anche fissato lo stato iniziale  $s_0 \in S$

# FSM di Mealy: rappresentazione grafica

Nei diagrammi che rappresentano una FSM di Mealy, ogni arco è etichettato da **i/o**

- **i** denota un simbolo di input ed è anche noto come **evento di input**
- **o** denota un simbolo di output ed è anche noto come **evento di output**

# FSM di Mealy: rappresentazione grafica

## Esempio:

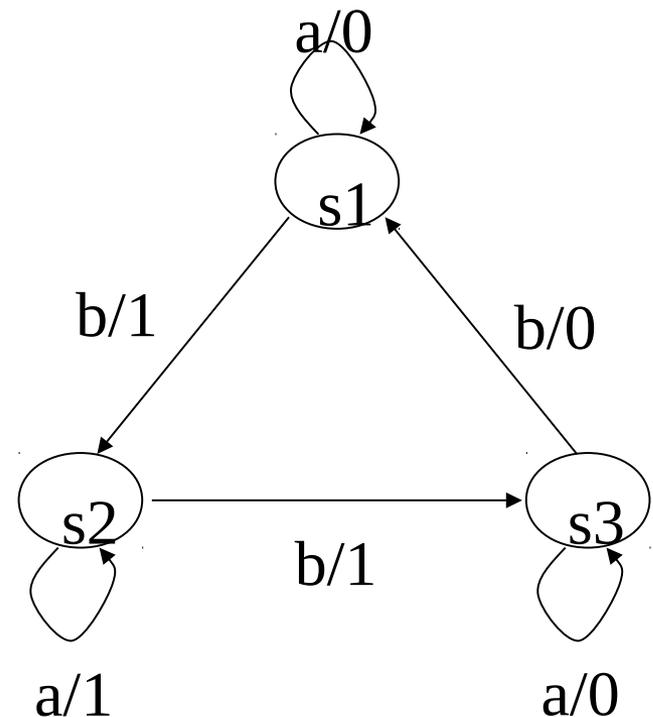
$S = \{s1, s2, s3\}$

$I = \{a, b\}$

$O = \{0, 1\}$

$\delta = \{ (s1, a, s1), (s1, b, s2),$   
 $(s2, a, s2), (s2, b, s3),$   
 $(s3, a, s3), (s3, b, s1) \}$

$\lambda = \{ (s1, a, 0), (s1, b, 1),$   
 $(s2, a, 1), (s2, b, 1),$   
 $(s3, a, 0), (s3, b, 0) \}$

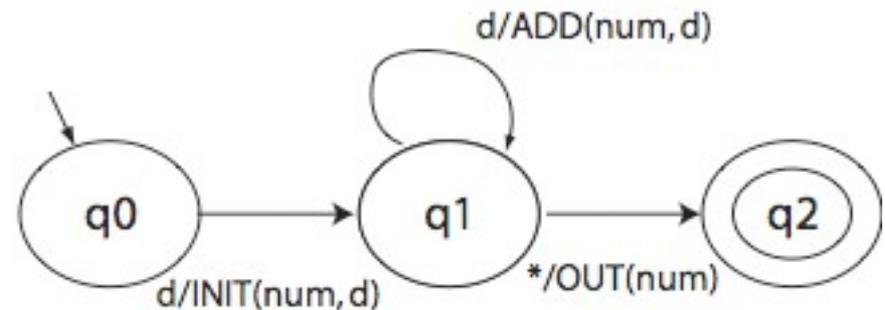


# FSM: azioni sulle transizioni

**Un evento di output può anche essere una azione della macchina**

**Esempio:** macchina per convertire una sequenza di cifre decimali ( $d$ ) in un intero ( $num$ )

- Azioni:
  - INIT: inizializza "num"
  - ADD: aggiunge la cifra "d" al valore corrente di "num"
  - OUT: output del numero



# FSM di Mealy

**È utile vedere una FSM di Mealy come la tupla (S, I, O, T)**

- S : insieme finito di stati
- I : insieme finito di eventi di input
- O : insieme finito di eventi di output
- T : insieme finito di transizioni
  - Una **transizione** è una tupla (s, i, o, s')
  - s : stato sorgente
  - i : evento di input
  - o : evento di output
  - s' : stato target

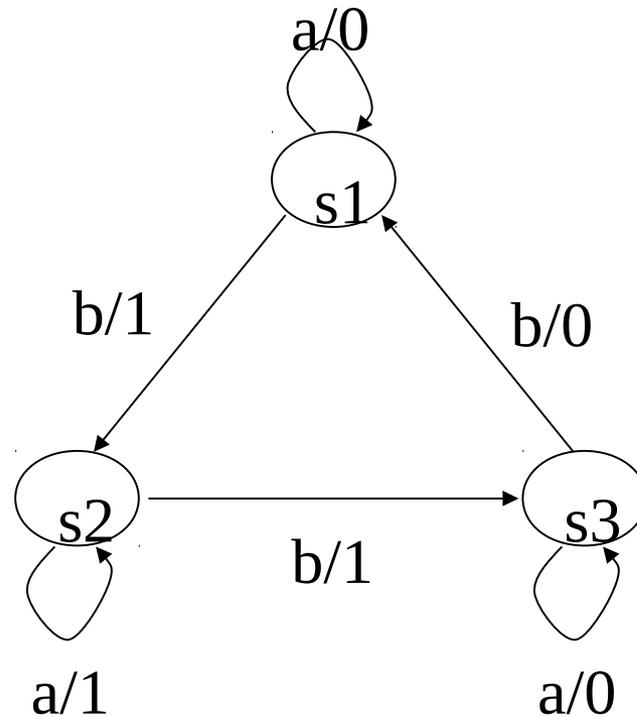
# FSM di Mealy: esempio

$S = \{s1, s2, s3\}$

$I = \{a, b\}$

$O = \{0, 1\}$

$T = \{(s1, a, 0, s1),$   
 $(s1, b, 1, s2),$   
 $(s2, a, 1, s2),$   
 $(s2, b, 1, s3),$   
 $(s3, a, 0, s3),$   
 $(s3, b, 0, s1)\}$



# Nota importante

**Nel seguito per FSM intenderemo macchine di Mealy**

**Per esse utilizzeremo la definizione come la tupla (S, I, O, T)**

# Limiti delle FSM

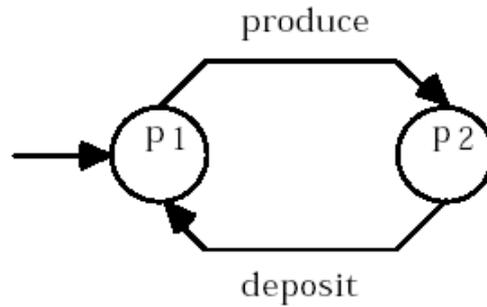
**E' possibile rappresentare solo un numero finito di stati**

## **Esplosione del numero di stati:**

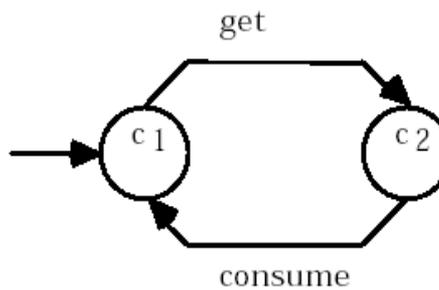
- dato un numero di FSM con  $k_1, k_2, \dots, k_n$  stati ciascuna, la loro composizione è una FSM con  $k_1 * k_2 * \dots * k_n$  stati
- tale crescita è esponenziale nel numero di FSM
- ci piacerebbe una crescita lineare, ossia  $k_1 + k_2 + \dots + k_n$  stati

# Esplosione degli stati: esempio

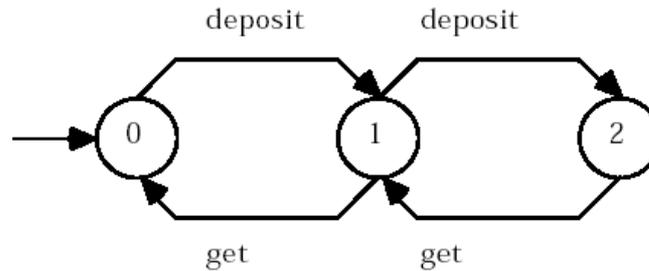
**Produttore**



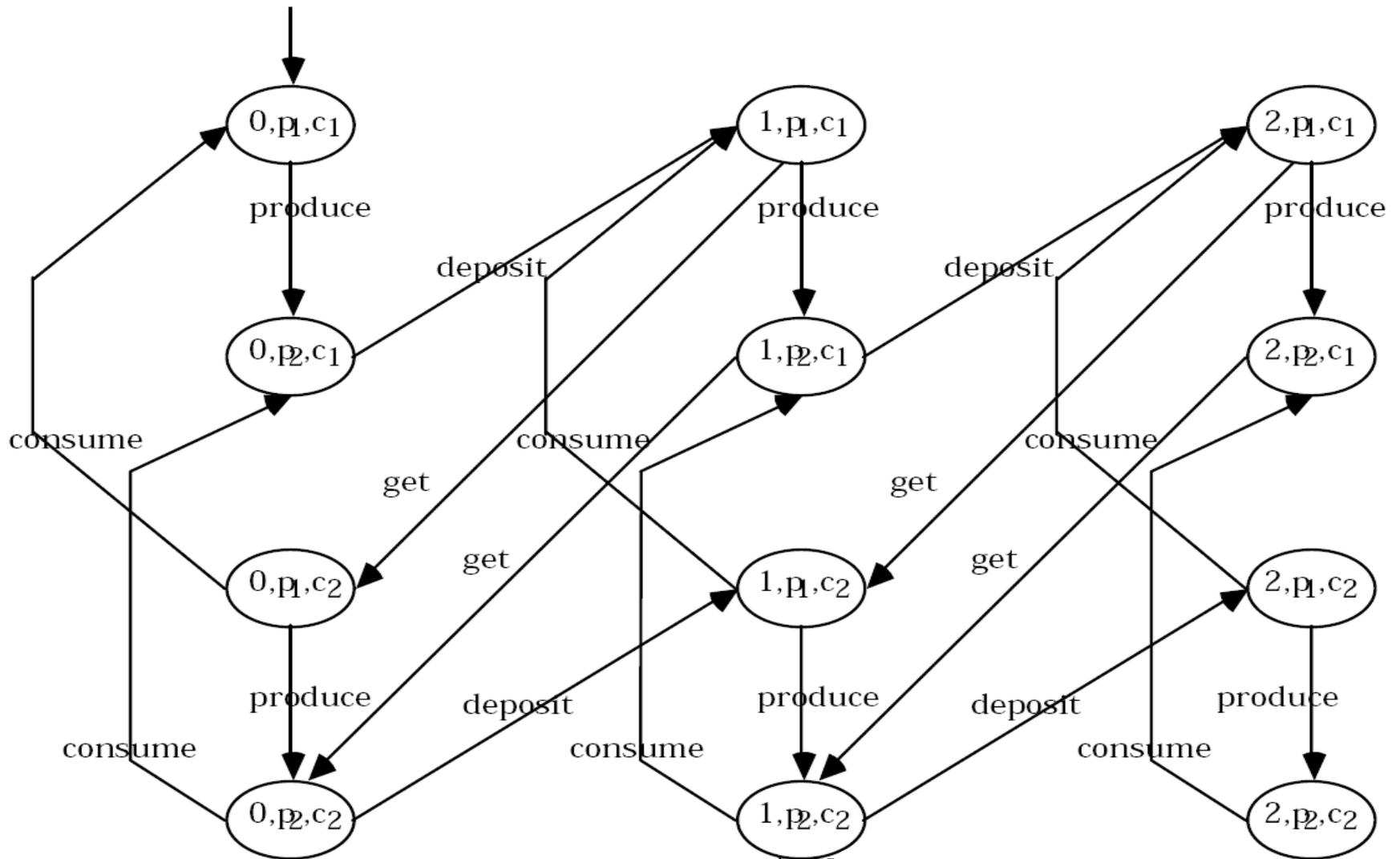
**Consumatore**



**Magazzino**



# Combinando le FSM



# Limiti delle FSM

**Per superare i limiti di composizionalità delle FSM, sono state definite opportune estensioni (tra cui le Statecharts di UML) che sono dotate dei concetti di sottomacchina e permettono**

- Composizione sequenziale
- Composizione parallela
- Modularità

# Esercizio

## **Modellare con una FSM il comportamento di una sbarra che consente l'accesso/l'uscita di un parcheggio.**

Per accedere al parcheggio, il semaforo deve essere verde. Mentre la sbarra è aperta, il semaforo è rosso.

Quando l'auto è entrata, la sbarra si chiude ed il semaforo ritorna verde.

Per uscire dal parcheggio, l'autista deve inserire il biglietto pre-pagato nel dispositivo che comanda la sbarra.

Quando l'auto è uscita la sbarra si chiude.

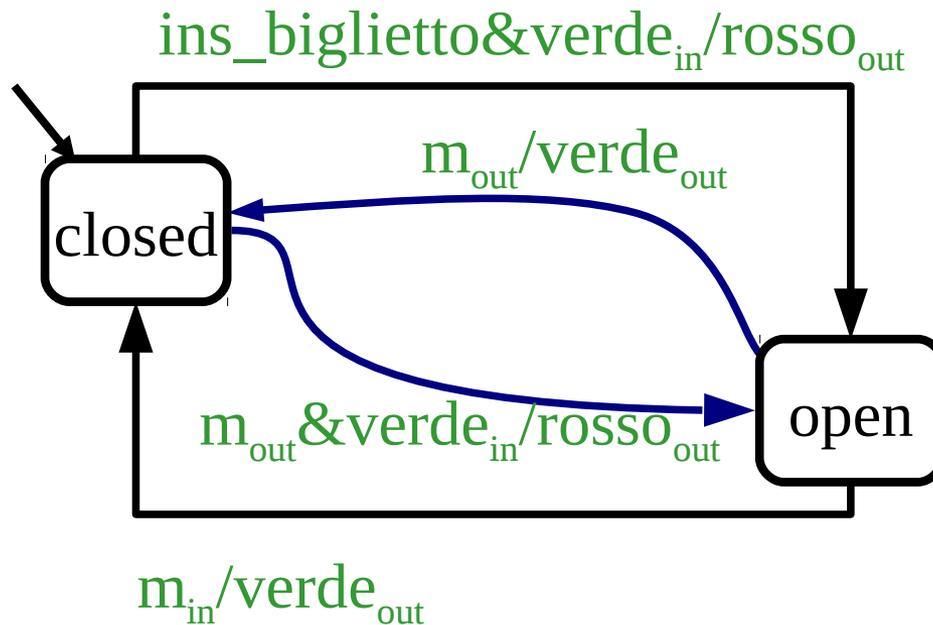
# Soluzione esercizio

$\text{verde}_{in}$ ,  $\text{verde}_{out}$ ,  $\text{rosso}_{in}$ ,  $\text{rosso}_{out}$ : colori semaforo

$m_{in}$ : segnale di presenza dell'auto nel parcheggio

$m_{out}$ : segnale di presenza dell'auto fuori il parcheggio

$\text{ins\_biglietto}$ : segnale di inserimento biglietto



# In sintesi

- Abbiamo visto:
  - le Macchine a Stati finiti sono estese con il concetto di output
  - la differenza tra macchine di Mealy e di Moore
  - i limiti delle macchine a stati finiti dovuti alla non-composizionalità dei modelli
- Ricordate che:
  - l'output può anche essere rappresentato da un'azione della macchina
- Infine:
  - da ora in avanti per FSM intenderemo una macchina di Mealy



# Conformance testing con FSM

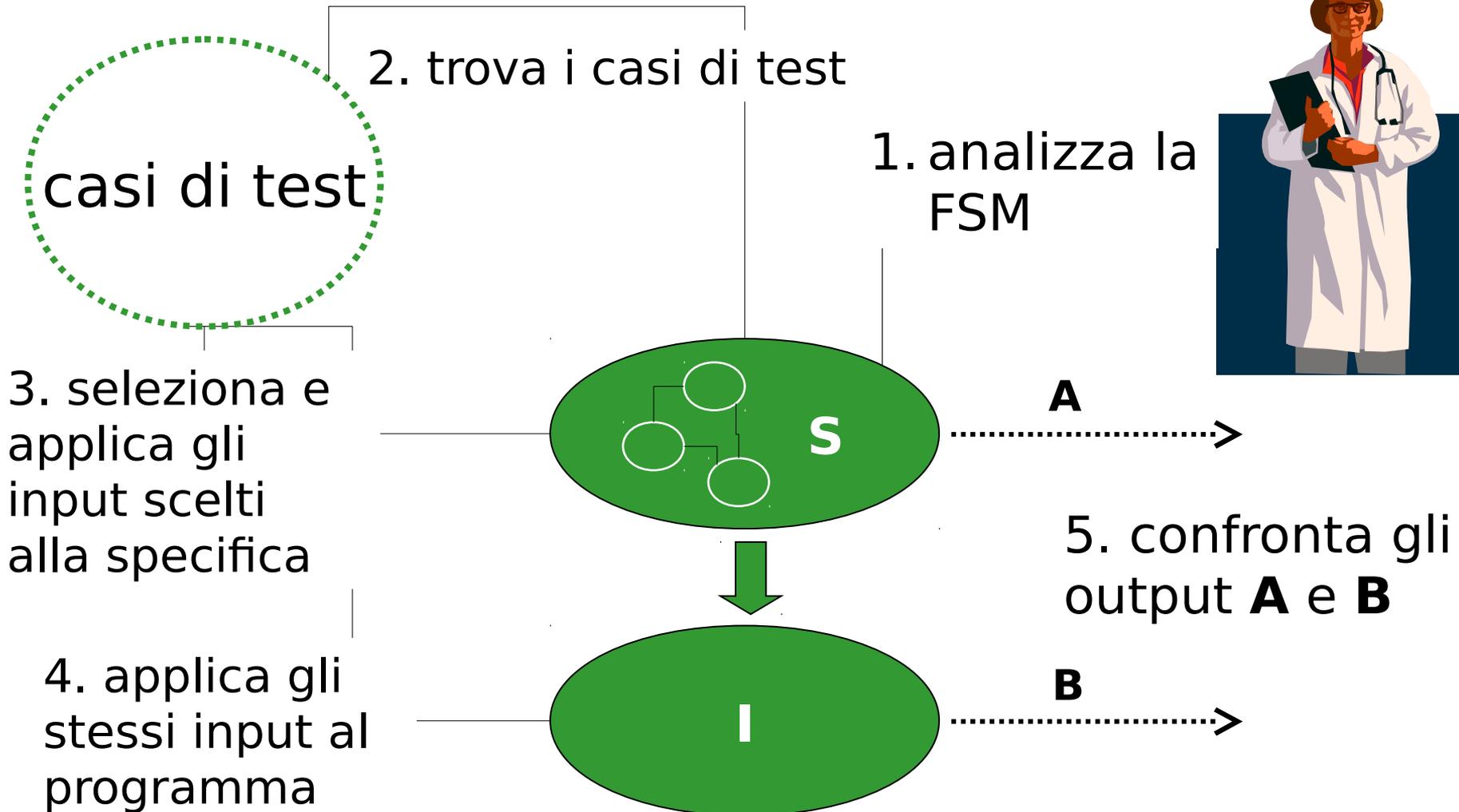
## Supponiamo che

- la **specificata** sia data come macchina a stati finiti **S** di cui si conosce tutto (stati, transizioni e funzione di output)
- il sistema (programma, protocollo, ...) **implementato** da testare sia una macchina a stati finiti **I**, tipo black box, di cui si può osservare solo l'output (applicando certi input)

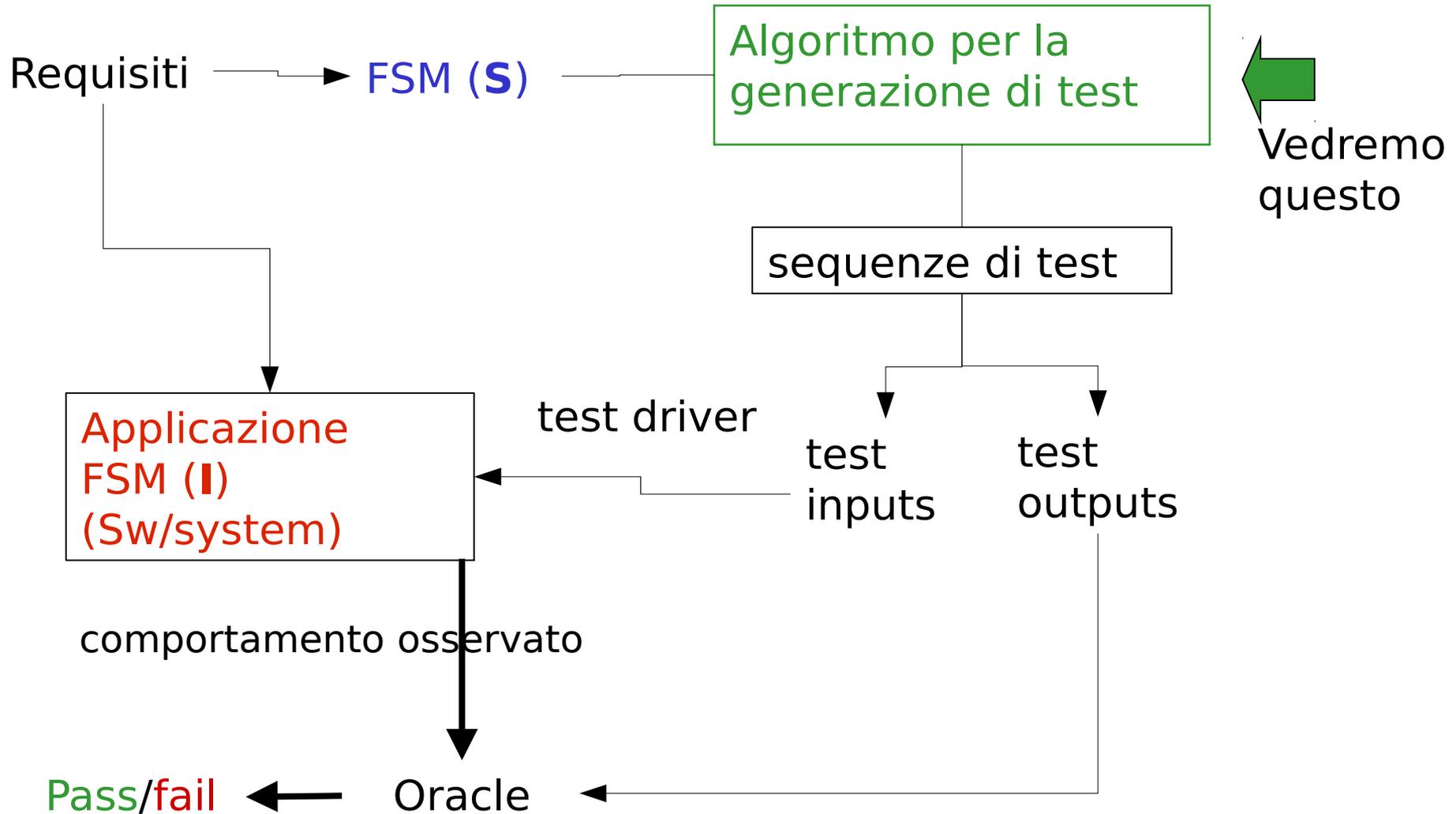
## Obiettivo:

- determinare se **I** è una implementazione corretta di **S** applicando una sequenza di test e osservando l'output
  - corretta se I si comporta come S per ogni sequenza

# Testing con le FSM (1)



# Testing con le FSM (2)



# Perchè testing con le FSM è utile

**Le FSMs sono spesso usate direttamente** per specificare protocolli, sistemi di controllo embedded e circuiti digitali

**Molte altre notazione sono simili alle FSM:**

StateCharts-Harel, SDL for communication protocols, UML state diagrams, Mathworks StateFlow

Spesso è possibile **astrarre una parte del sistema** o un suo comportamento o una sua interazione con l'ambiente e modellarlo come FSM e applicare le tecniche di testing su quella parte

# Test ideale

- Lo scopo dei metodi di test per presenteremo nelle prossime lezioni è quello di provare l'assenza di difetti (**test ideale**)
- Solo sotto ipotesi precise e abbastanza forti, altrimenti non c'è garanzia
- I metodi che vedremo però hanno dimostrato di essere efficaci nella pratica anche quando le ipotesi non valgono

# Assunzioni (1)

**S e I sono deterministiche e inizializzate**

**S e I sono completamente specificate**

- rispondono ad ogni input in ogni stato

**La specifica S è fortemente connessa**

- deve essere possibile raggiungere tutti gli stati

**S è minimizzata (ridotta)**

- l'equivalenza può essere stabilita solo tra macchine minimizzate, poiché stati equivalenti sono indistinguibili

**I non cambia durante l'esperimento**

**I ha lo stesso alfabeto di S**

## I non ha più stati di S

- assumiamo che i difetti non aumentano il numero di stati
  - output sbagliato su una transizione
  - stato destinazione di una transizione sbagliato

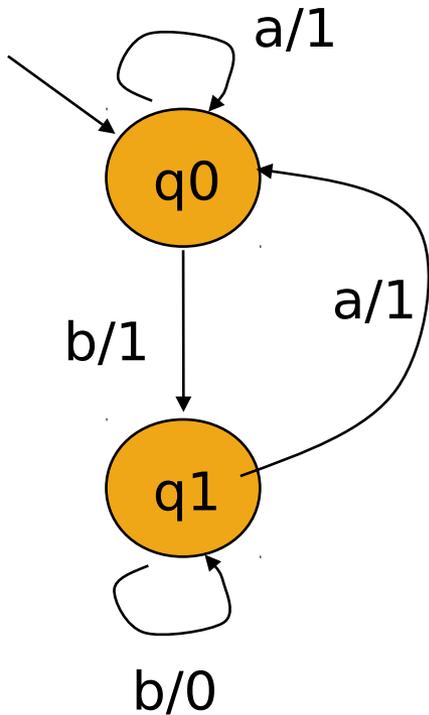
## **Fault model - modello dei difetti**

un fault model è un modello ipotetico su quali tipi di difetti possono accadere in una implementazione

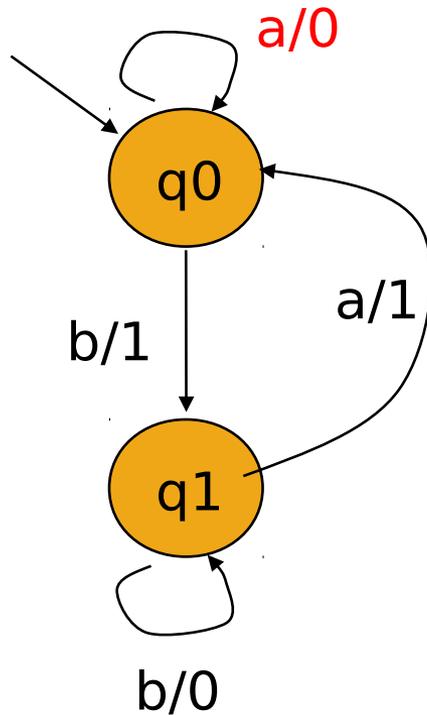
### **Senza modello dei difetti:**

- c'è un numero infinito di implementazioni errate
- il testing non può garantire nulla

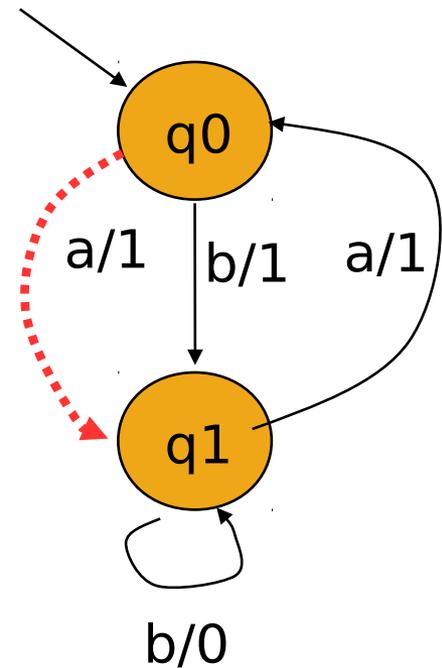
# Difetti considerati



macchina corretta

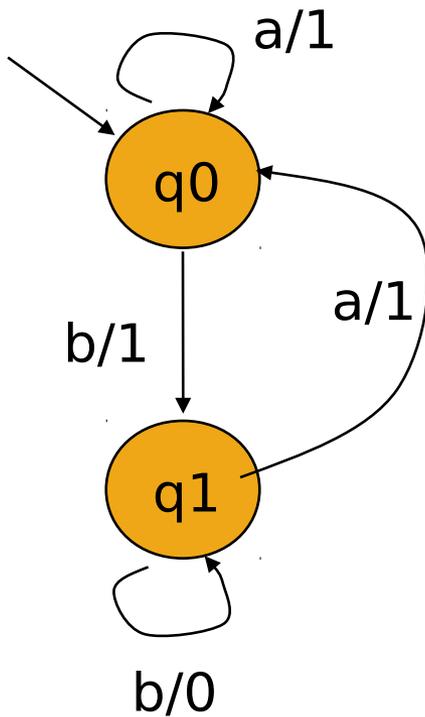


difetto di output

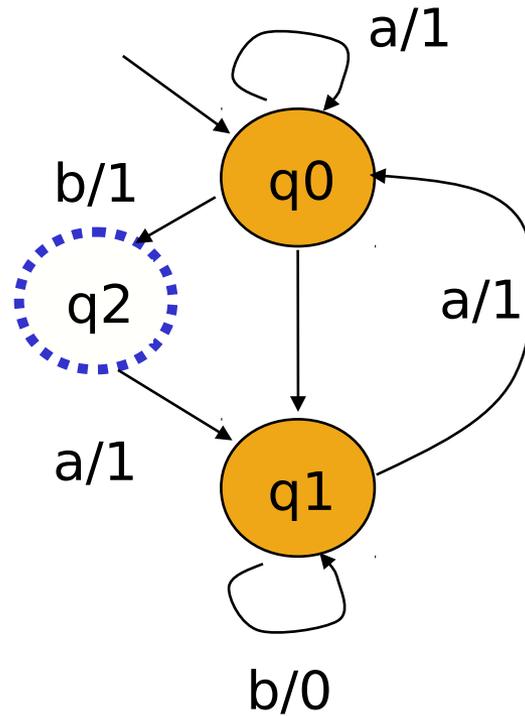


difetto di  
trasferimento

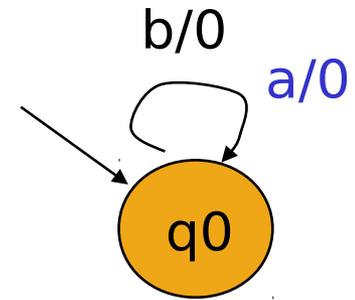
# Difetti non considerati



macchina corretta



extra state

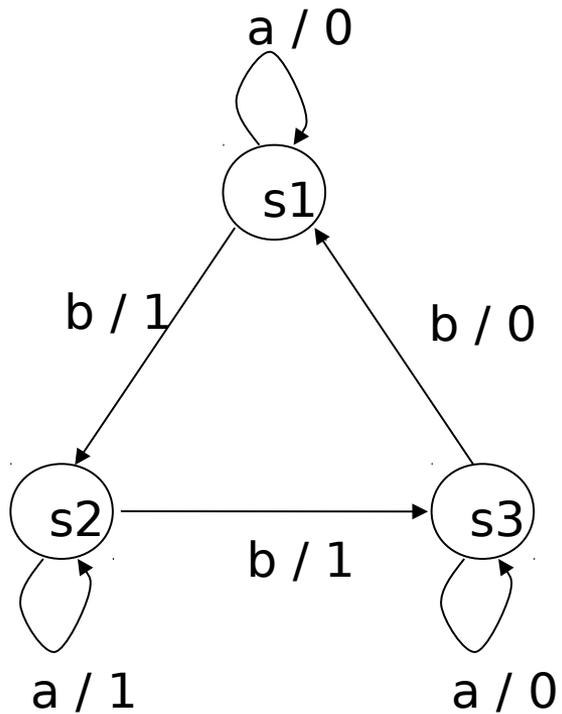


missing state  
stato mancante

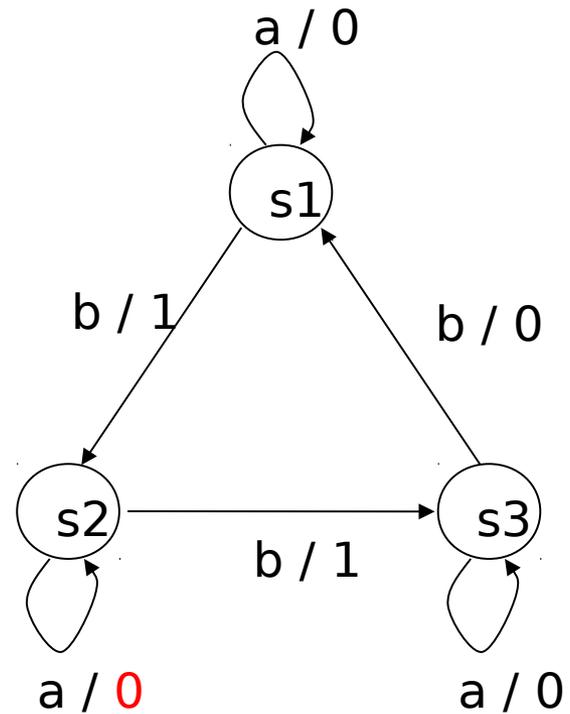
# Output fault

## Difetti di output

< A: specification >



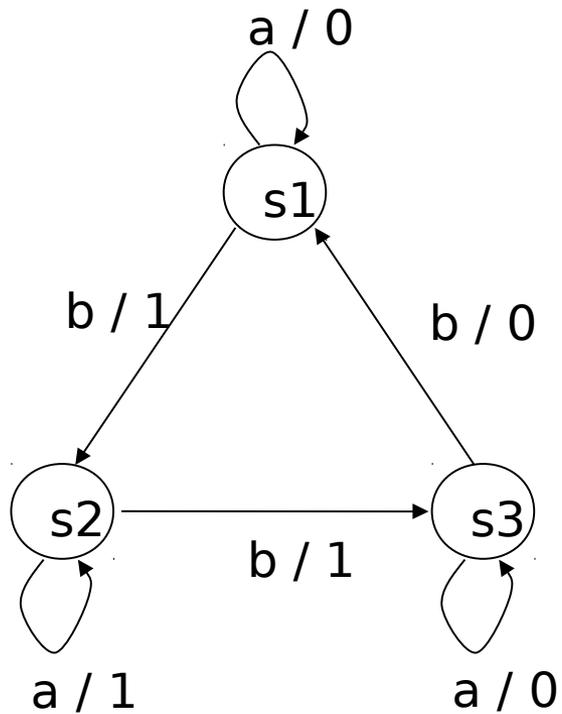
< B: implementation >



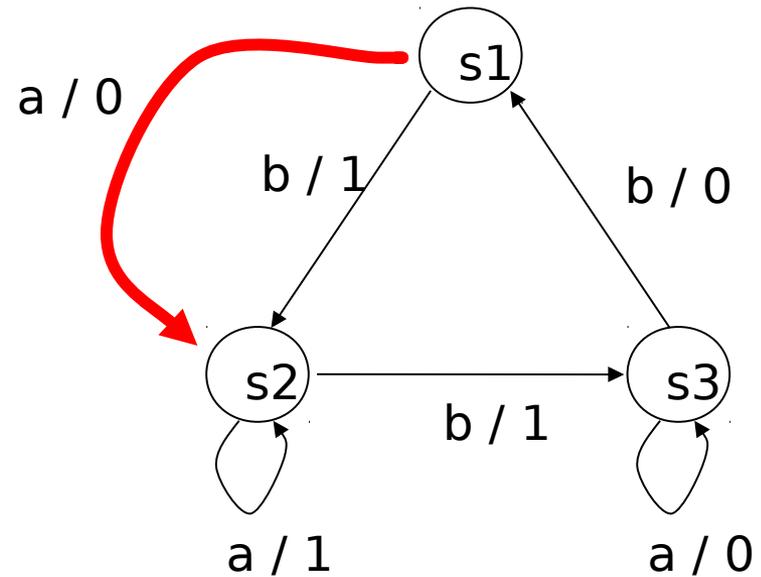
# Transfer fault

## Difetti di trasferimento

< specification >



< implementation >



# Fault Model per SW

**Nota che in un SW i modelli di difetti sono molto più numerosi e difficili da scoprire:**

- difetti di uso di aritmetica
- chiamata a funzioni sbagliate
- difetto nella specifica dei tipi di dato
- difetto di inizializzazione
- difetto nel numero di variabili
- uso di operatori logici errati
- .....

# In sintesi

- Abbiamo visto che nel testing basato su specifiche:
  - la specifica è usata per definire criteri di testing
  - essa è usata come oracolo
- Ricordate che nel conformance testing basato sulle macchine stati finiti:
  - i casi di test sono generati dalla macchina S che rappresenta la specifica
  - vengono poi applicati alla macchina I per controllarne la conformità
  - i difetti ammessi in I (fault model) sono di due tipi: transfer faults e output faults



# **Conformance testing con le FSM**

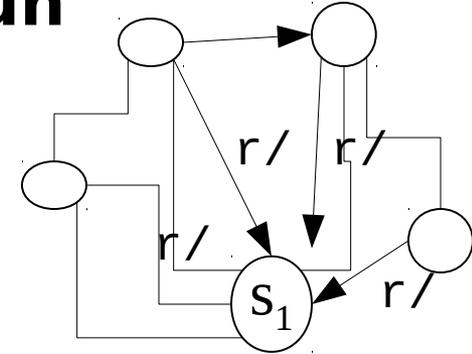
# Test di conformità

**Nel test di conformità si testa che un'implementazione sia conforme alla sua specifica**

**In questa unità assumiamo che la specifica sia data come FSM ben formata (connessa, completamente specificata, deterministica,...)**

# Messaggi di **reset** e **status**

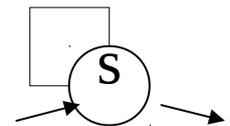
Una FSM si può rinizializzare se ha un input particolare **r** che porta la macchina allo stato iniziale **s1** da qualsiasi altro stato. Questo messaggio si chiama **reset**



- se non c'è reset si utilizza una homing sequence - lez. sulle sequenze particolari delle FSM

Il messaggio di stato, o **status** mostra in output lo stato corrente della macchina senza cambiarlo

status/[state]



# Test sequence

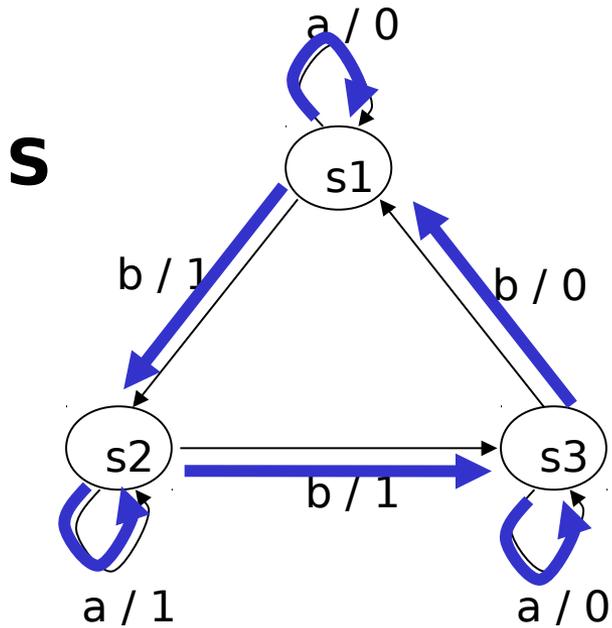
**I metodi che vedremo generano un test set che spesso è formato da una sola sequenza di test (test sequence)**

- in ogni caso usando **reset** si può trasformare un test set in un'unica test sequence

**Applicando la test sequence a S e a I e osservando l'output si testa la conformità di I ad S**

- nel caso la macchina abbia anche lo status message, si può osservare anche lo stato corrente applicando lo status

# Esempio



Per S sia il test set T composto da una sola test sequence t:

ababab

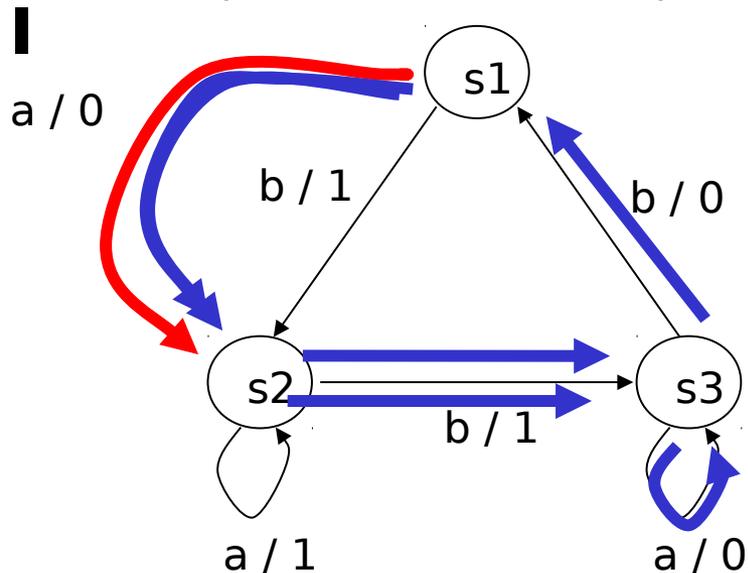
Applicando t a S otteniamo l'output

011100

Sia I l'implementazione di S con un transfer error. Appliciamo t a I e otteniamo l'output

010001

I due output differiscono; test di conformità con successo: I non è conforme a S



## **Esistono numerosi metodi:**

- copertura degli stati - state cover method
- transition tour (TT) method
- DS-method (distinguishing sequences)
- W-method (characterizing sets)
- UIO-method (UIO sequences)

## **Differiscono tra loro per**

- applicabilità
  - alcuni richiedono reset, status, o altre sequenze
- capacità a trovare i difetti
- lunghezza dei casi di test e complessità di calcolo

# Coperture

**Copertura degli stati** un test set  $T$  è adeguato secondo la copertura degli stati di una FSM  $M$  se l'esecuzione da parte di  $M$  di tutte le sequenze di  $T$  causa la visita di ogni stato di  $M$

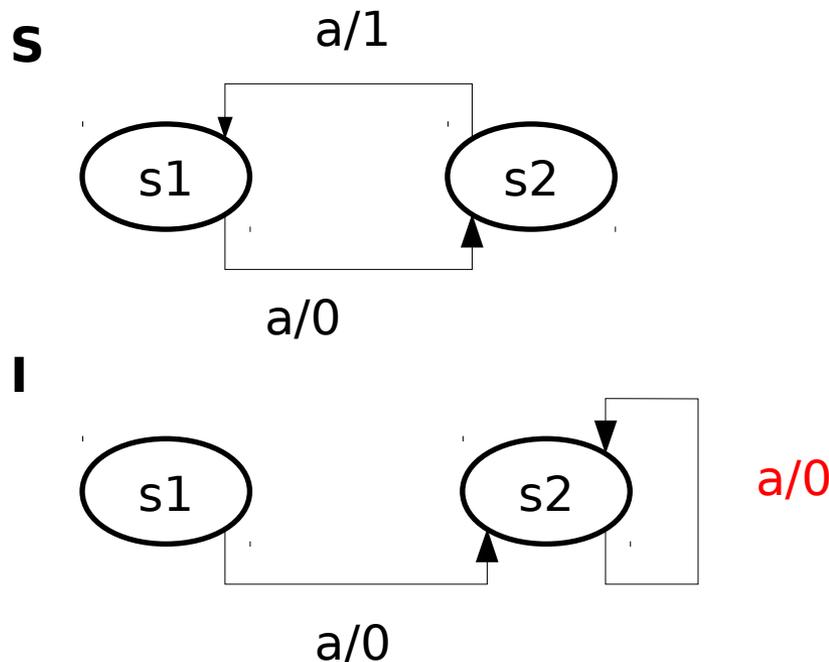
**Copertura delle transizioni** un test set  $T$  è adeguato secondo la copertura degli transizioni di una FSM  $M$  se l'esecuzione da parte di  $M$  di tutte le sequenze di  $T$  causa la visita di ogni transizione di  $M$

# Copertura degli stati e status

## METODO 1: copertura degli stati e uso dello status message per verificare la correttezza dello stato corrente

Non garantisce la scoperta di alcun difetto

- se ho una transizione sbagliata e non la copro non me ne accorgo



### Esempio

la test sequence:

*status a status*

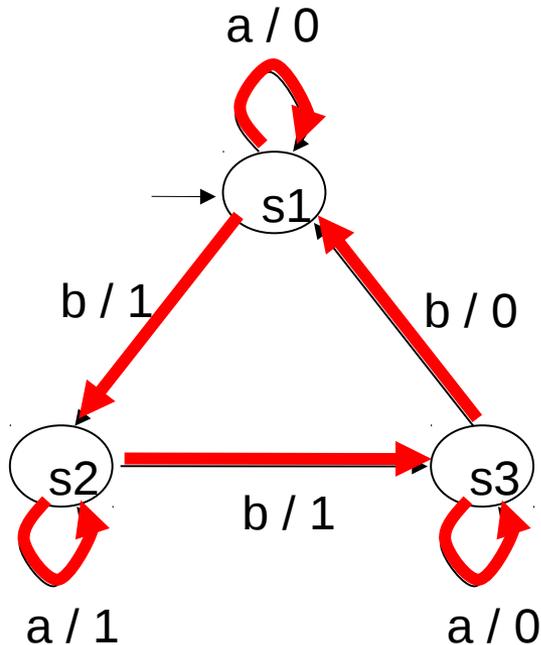
copre tutti gli stati di S,  
applicata a I produce lo  
stesso output ( $s1,0,s2$ )

non scopre il difetto di I

# Transition tour

## Un transition tour di una FSM M

è una sequenza di input che applicata a M nel suo stato iniziale attraversa tutte le transizioni di M almeno una volta (e ritorna allo stato iniziale)



### Esempio:

la sequenza *ababab*

è un TT della macchina M

# Come calcolare un transition tour

## Problema classico dell'attraversamento dei grafi

il tour più corto si chiama “Euleriano”

## Per macchine simmetriche (tanti archi uscenti quanti entranti) è semplice

- tempo lineare - vedi libro di algoritmi
- intuitivamente, su ogni nodo percorri le transizioni che finiscono sullo stesso nodo e poi percorri le transizioni in uscita che non hai ancora percorso

## Per macchine non simmetriche è complesso:

- **Chinese Postman Problem**, che può essere risolto in tempo polinomiale

Per il ns testing, TT anche non euleriano va bene

## **METODO 2: il test set ha una sola sequenza che sia un Transition Tour**

Con due varianti:

**con status message:** applica lo status message dopo ogni input per verificare lo stato

- garantisce la scoperta di tutti i difetti sia di output che di transfer

**senza status message**

- garantisce la scoperta solo dei difetti di output ma **non** di transfer

# Esempio (1)

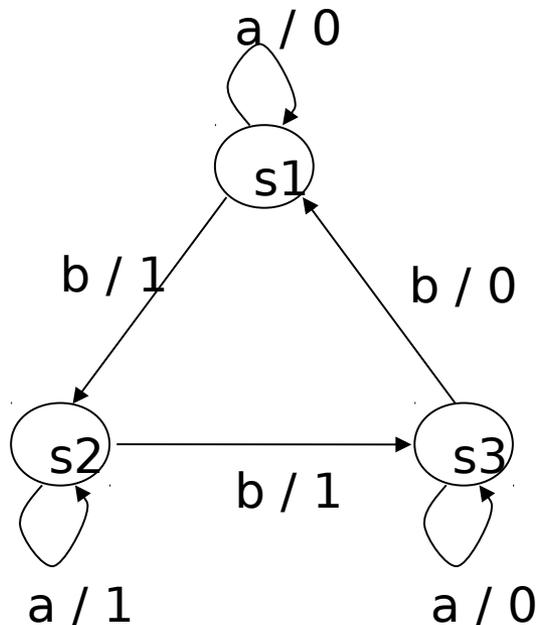
## TTs scoprono tutti gli output faults

- ogni transizione viene testata

**S**

Input sequence: *ababab*

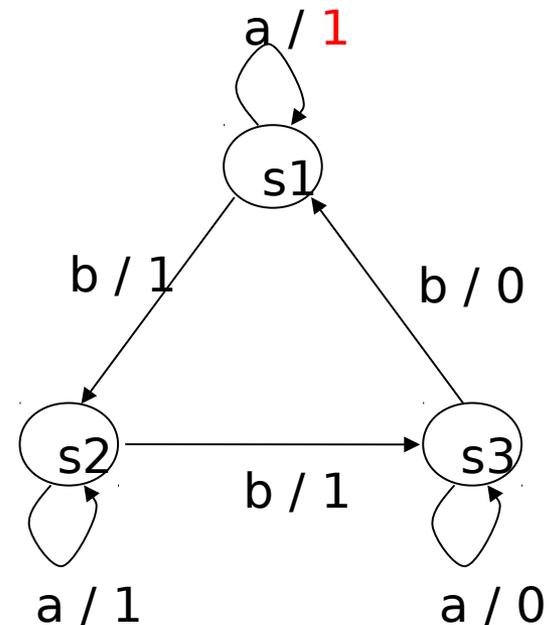
Expected output sequence: *011100*



**I** (con output fault)

Input sequence: *ababab*

Observed output sequence: *111100*

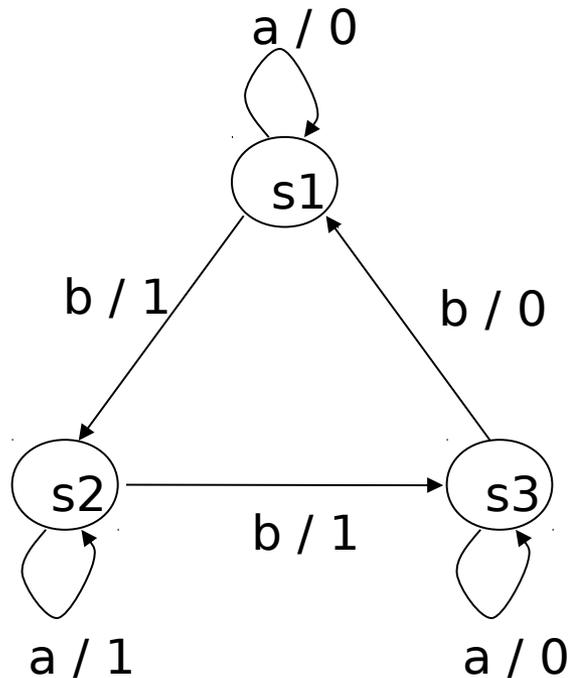


# Esempio (2)

## TT (senza status) trova alcuni transfer faults

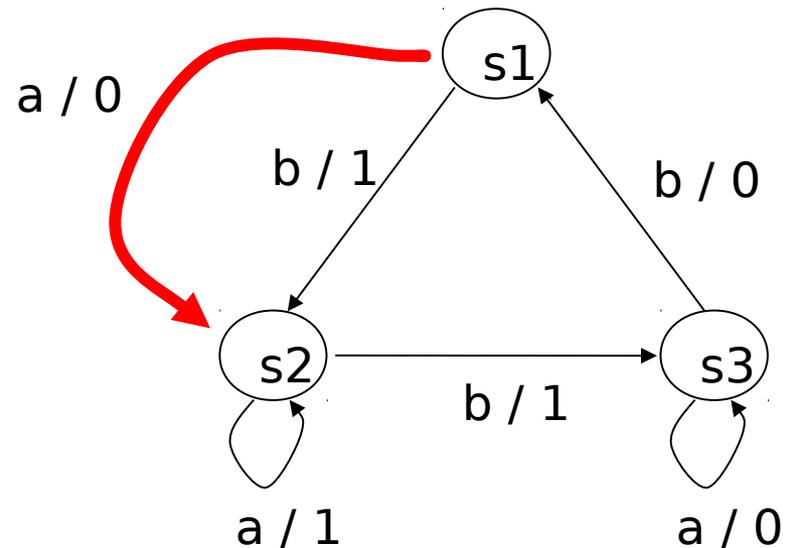
**S**

Input sequence: *ababab*  
Expected output: *011100*



**I** (con transfer fault)

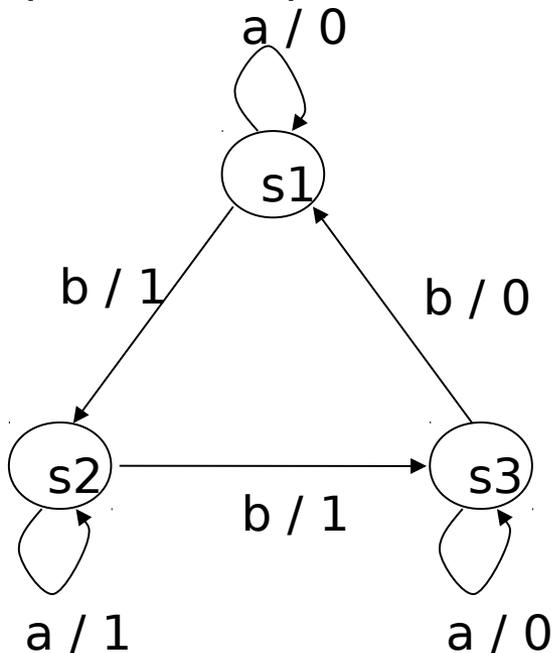
Input sequence: *ababab*  
Observed output sequence: *010001*



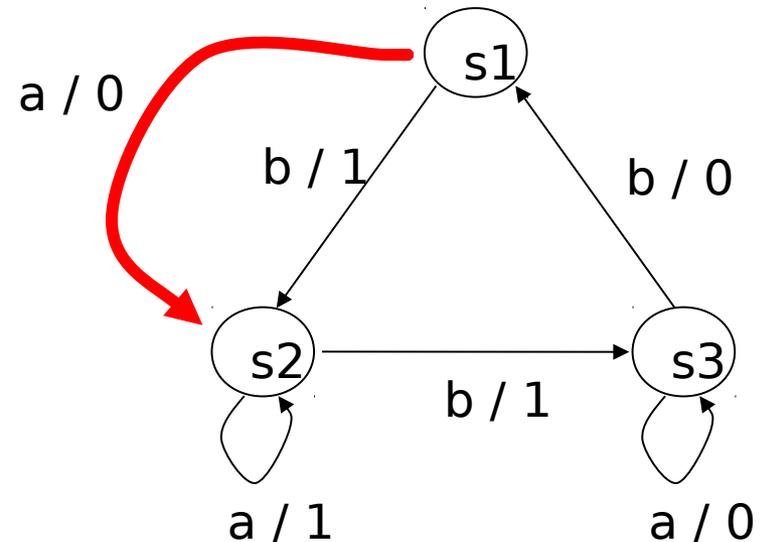
# Esempio (3)

## TT senza status non trova tutti i transfer faults

**S** Input (TT): *bababa*  
Expected output: *111000*



**I** Input : *bababa*  
Observed output: *111000*



**per questo motivo i progettisti inseriscono in sistemi embedded spesso uno status message, cioè un input particolare che produce come output lo stato corrente**

# Senza Status Message

## Con status message

- il metodo TT va bene: scopre tutti i difetti

## Senza status message

- non riesco a scoprire se lo stato corrente è quello atteso e il TT non può garantire conformità
- **se non c'è status** devo capire in quale stato mi trovo applicando qualche input aggiuntivo e osservando solo gli output
  - uso di sequenze particolari al posto dello status
  - separating sequences, Distinguishing sequences, UIO sequences

# In sintesi

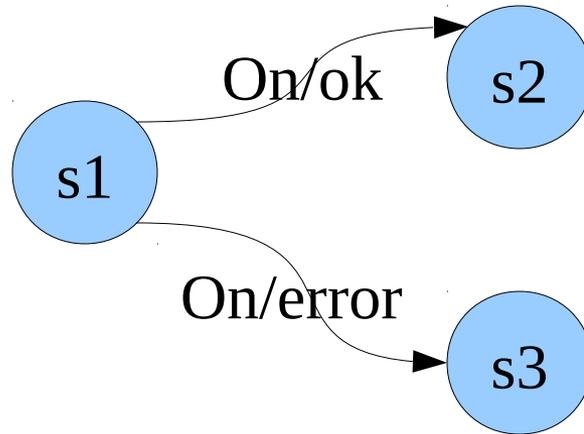
- Abbiamo visto:
  - **reset**: msg che porta la macchina al suo stato iniziale
  - **status**: msg che produce come output lo stato corrente
  - **test di conformità**: applica la test sequence a S e a I e confronta l'output osservato
- Ricorda che:
  - la **copertura degli stati** non garantisce alcunché
  - la **copertura delle transizioni** (con un transition tour) garantisce la scoperta di tutti i difetti nel caso ci sia lo status, altrimenti i transfer faults potrebbero non essere scoperti



# **Alcune estensioni**

# Non determinismo

**In caso la macchina sia non deterministica che fare?**



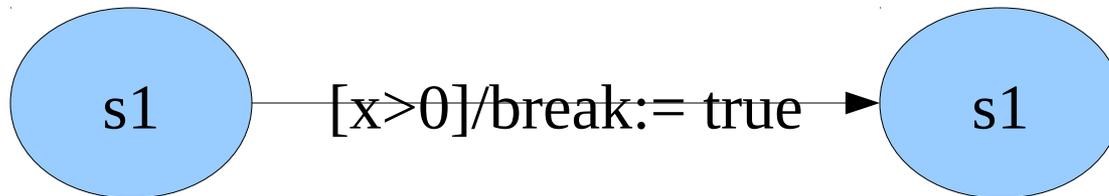
Alcune soluzioni possibili:

- Uso di runtime testing: genero mentre eseguo i casi di test
- Test non come sequenze ma come alberi

# Aggiungo variabili

**Spesso ho macchine con variabili**

**Aggiungo variabili agli stati  
+ guardie e assegnamenti  
EFSM**



Altri esempi: UML/ Abstract State machines/NuSMV