

УДК 004.42:51-37

В.Ю. ДУБНИЦКИЙ, А.М. КОБЫЛИН

Харьковский институт банковского дела НБУ, Украина

ИНТЕРВАЛЬНОЕ РЕШЕНИЕ ОБРАТНОЙ ЗАДАЧИ ОЦЕНКИ ЭФФЕКТИВНОСТИ ТЕСТИРОВАНИЯ КОМПЬЮТЕРНЫХ ПРОГРАММ

Предложен алгоритм, который позволяет для заданного интервала критериев эффективности программного обеспечения подсчитать в интервальном виде значения переменных, что входят в его определение. Задача решена для случая зависимости критерия эффективности от одной и нескольких переменных.

интервальные вычисления, интервальная функция, объект, модель, тестирование

Введение

Постановка задачи. В настоящее время известны различные методы оценки качества и надежности программного обеспечения (ПО). Сведения об основных моделях, оценивающих эффективность и надежность ПО, приведены в работе [1].

В общем виде любая модель оценки качества ПО может быть представлена в виде

$$Q = f(A; X), \quad (1)$$

где A – известные параметры критерия качества, $A = a_1, a_2, \dots, a_n$; X – известные количественные значения переменных, характеризующих надежность ПО, $X = x_1, x_2, \dots, x_n$; в общем случае вид функции f предполагается известным.

Задачу вычисления величины критерия качества Q при известных векторах A и X будем называть прямой задачей оценки эффективности ПО. Обратной задачей будем называть задачу, в которой при известном виде критерия качества Q и известном векторе параметров A требуется найти такие x_i ($i = \overline{1, n}$), которые бы обеспечили требуемое значение критерия качества Q .

Естественно, что обратная задача имеет не единственное решение. Кроме того, сложность решения обратной задачи зависит от вида неопределенности, присущей составляющим вектора параметров A и вектора переменных X .

Целью исследования является разработка методов решения обратной задачи оценки эффективно-

сти тестирования программ в тех случаях, когда о величинах $A = \{a_j\}$, $j = \overline{1, m}$ и $X = \{x_i\}$, $i = \overline{1, n}$ известны только интервалы их возможных значений.

Анализ литературы. Ранее ([2]) авторами были изложены сведения о специализированном программном калькуляторе для решения прямой задачи оценки эффективности ПО. Обратная задача оценки эффективности ПО, насколько нам известно, непосредственно в литературе не рассмотрена.

В работе рассмотрены следующие модели:

- модель Мусы:

$$z(t) = \frac{1}{T_0} \exp\left(-\frac{C_t}{B_0 T_0}\right), \quad (2)$$

где B_0 – ожидаемое число отказов в ПО; T_0 – средняя наработка на отказ в начале испытаний; C – коэффициент сжатия тестов, t – время эксплуатации;

- гиперэкспоненциальная модель вида:

$$\lambda(e) = a \cdot \sum_{i=1}^k P_i b_i \exp(-b_i t), \quad (3)$$

где P_i – весовые коэффициенты, b_i – интенсивность удаления дефектов i -го класса, a – число дефектов, присутствующих в ПО в начале фазы тестирования; t – время эксплуатации.

- модель Лапри, вида:

$$u(t) = \frac{P_1 \xi_1 e^{(-\xi_1 t)} + P_2 \xi_2 e^{(-\xi_2 t)}}{P_1 e^{(-\xi_1 t)} + P_2 e^{(-\xi_2 t)}}, \quad (4)$$

где t – время эксплуатации, P_1, P_2, ξ_1, ξ_2 – параметры, определяющие надежность программы.

Результаты исследования

Примем, что известно предварительное значение критерия качества ПО – величина Q . Примем, что известно желаемое значение критерия качества ПО – $Q^{(1)}$. Решением задачи будут такие значения A , X , которые обеспечат выполнение условия

$$L = \left| Q^{(1)} - Q_p^{(1)} \right| \leq \varepsilon, \quad (5)$$

где ε – заранее заданная величина модуля отклонения желаемого значения критерия качества от расчетного $Q_p^{(1)}$.

В связи с тем, что ресурсы, направленные на составление программ и их тестирование, ограничены, сформулируем следующие правила принятия решения:

1. Выбираем вид модели оценки эффективности ПО.
2. Для выбранного вида модели выполняем оценку чувствительности критерия качества ПО для всех входящих в него переменным.
3. Выбираем те переменные, которые вносят наибольший вклад в изменение критерия качества. Разумеется, что выбор происходит только из числа тех переменных, влияние на которые доступно разработчику программы.
4. Для выбранных переменных составляется таблица принятия решения, в которой выделяют начальные значения интервалов изменения критерия качества и контролируемых переменных.
5. Используя описанный в работе [2] калькулятор, выполняют поверочный расчет.
6. Если (5) не выполнено, то п.п. 4, 5 повторяют до тех пор, пока не будет выполнено условие (6).

Для оценки чувствительности критерия качества авторы использовали понятие эластичности функции $E_y(x)$, которую определяют исходя из условия [3]:

$$E_y(x) = \frac{x}{y} \frac{dy}{dx}. \quad (6)$$

Тогда для модели Муссы получим:

$$E_t(z) = \frac{C_t - bT}{bT}; \quad (7) \quad E_t(z) = \frac{-C_t}{bT}; \quad (8)$$

$$E_b(z) = \frac{C_t}{bT}; \quad (9) \quad E_c(z) = -\frac{C_t}{bT}, \quad (10)$$

т.е. элементы $E_t(z)$, $E_b(z)$, $E_c(z)$ равны по модулю, но $E_t(y)$ и $E_c(y)$ противоположны по знаку $E_b(y)$.

Для гиперэкспоненциальной модели получим соответственно ($i = 1, 2, \dots, k$):

$$E_{bi}(u) = b_i e^{-b_i t} \cdot (P_i - P_i b_i t) / \sum_{i=1}^k P_i b_i e^{-b_i t}; \quad (11)$$

$$E_t(u) = -\sum_{i=1}^k b_i^2 P_i e^{-b_i t} / \sum_{i=1}^k b_i P_i e^{-b_i t}. \quad (12)$$

Для модели Лапри аналогичные выражения не приведены ввиду их громоздкости.

Приближенно в относительной форме можно оценить частную логарифмическую эластичность:

$$E_{xi}(y_i) = \ln \frac{y_2}{y_1} / \ln \left(\frac{x_i + \Delta x_i}{x_i} \right) \quad (13)$$

Далее для каждого из критериев упорядочим эластичности по убыванию: $E_{xi}(y) \geq E_{xj} \dots \geq E_{xk}(y)$.

Тогда полный ресурс, направленный на повышение эффективности ПО можно распределить пропорционально весам:

$$w_i = E_{xi}(y) / \sum_{i=1}^n E_{xi} y \quad (14)$$

Последовательность действий, реализующая описанный выше подход будет следующей.

Пусть принято решение повысить критерий качества ПО с уровня Q_0 до уровня Q . Предположим, что известны допустимые интервалы изменения желаемого значения $Q^{(1)}$ и переменных x_i , $i = \overline{1, n}$. Используя теорему об интервальном расширении [3] запишем критерии качества в виде интервальной функции

$$[Q] = f([A]; [B]). \quad (15)$$

Примем, что все входящие в (15) величины треугольные. Тогда, используя ранее введенные в [3] обозначения построим следующую последовательность:

$$1) Q^{(0)} = f([A]; [Y]^{(0)}) = f([A]; (x_{1n}^{(0)}; x_{1e}^{(0)}), \dots, (x_{nn}^{(0)}; x_{ne}^{(0)}));$$

$$2) Q^{(1)} = f \left([A]; \left\{ (x_{1n}^{(0)}; x_{1e}^{(0)}) + [q, q][E_x y] \right\} \times \right. \\ \left. \times (x_{1n}^{(0)}; x_{1e}^{(0)}) \dots (x_{nn}^{(0)}; x_{ne}^{(0)}) \right];$$

$$3) \text{ если } [Q]^{(g)} - [Q^{(1)}] < [\varepsilon, \varepsilon] \text{ то процесс закончен.}$$

Если условие (3) не выполнено, то положить $i=i+1$ и перейти к следующей переменной. При этом сами переменные должны быть упорядочены по убыванию эластичности;

$$4) \text{ если первый перебор переменных завершен,}$$

то перейти к шагу 2 и продолжить этот процесс циклически.

Более простым представляется процесс, активно использующий таблицы решений. Структура этой программы дана на рис. 1.



Рис. 1. Структура программы

В результате генерации вариантов получают строку, состоящую из следующих элементов.

$$S = \langle Q^{(0)}, Q^{(\phi)}, Q^{(g)}, \delta, \delta^{(\phi)}, x_1^{(r)}, x_2^{(r)}, x_i^{(r)}, \dots, x_n^{(r)} \rangle. \quad (16)$$

Переменные $Q^{(0)}$, $Q^{(g)}$, δ описаны ранее, $Q^{(\phi)}$ – значение критерия качества, соответствующего данному случайному набору переменных, $\delta^{(\phi)}$ – разница между желаемым и достигнутым результатом.

Блок оценки вариантов отбирает те строки, которые удовлетворяют установленной величине δ . Тогда верхние и нижние границы соответствующих переменных и будущими интервальными ограничениями, которые обеспечат искомый интервал эффективности ПО.

Для решения интервальных уравнений вида:

$$[A] + [X] = [B]; \quad (16) \quad [A] * [X] = [B]; \quad (17)$$

$$[A] * [X] + [B] = [C] \quad (18)$$

в [4] введено понятие сопряженного интервала.

Если $[A] = [a_n; a_g]$, $a_n \leq a_g$, (19) то сопряженный интервал $[A^*]$ по отношению к интервалу $[A]$ определен как $[A^*] = (a_g; a_n)$

Свойство сопряженного интервала следующие:

$$[A^*]^* = A; \quad [A + B]^* = [A]^* + [B]^*; \quad [\lambda A]^* = \lambda [A]^*; \\ ([A] \cdot [B])^* = [A]^* \cdot [B]^* = [B^*] \cdot [A^*]; \quad [0] \notin [A]; \quad [0] \notin [B].$$

С учетом этого решения (16 – 17) примет вид:

$$[X] = [B] - [A]^*; \quad (16, a) \quad [X] = [B] / [A]^*, \quad 0 \notin [A] \quad (17, a)$$

$$[X] = ([C] - [B]^*) / [A]^* \quad (18, a)$$

При этом правила выполнения операций таковы:

$$[A] \cdot [B] = (\min[U]; \max[U]), \quad (20)$$

где $U = (a_n \circ b_n, a_n \circ b_g, a_g \circ b_n, a_g \circ b_g)$; \circ – символ бинарной операции.

Рассмотрим в качестве примера модель Мусы, в которой величины $Z(t)$, C , t определены как интервальные числа и разрешим полученное уравнение относительно интервальной переменной $[t]$.

$$[Z] = 1/T_0 \exp(-[C] \cdot [t] / (B_0 T_0))$$

Примем, что $B_0 T_0 = D$; $T_0 \cdot [Z] = [G]$. Тогда

$$D[G] = -[C] \cdot [t] \quad \text{и} \quad [t_n, t_g] = -\frac{[D_{gn}; D_{gg}]}{[C^*]} = -\frac{[D_{gn}, D_{gg}]}{[C_g, C_n]},$$

следовательно, $[t_n, t_g] = -[D_{gn}, D_{gg}] \cdot [1/C_n; 1/C_g]$.

Пусть

$$U = (S_{gn} \cdot 1/C_n; D_{gn} \cdot 1/C_g; D_{gg} \cdot 1/C_n; D_{gg} \cdot 1/C_g),$$

тогда получим, что $[t_n, t_g] = (\min U; \max U)$.

Выводы

Сформулирована обратная задача оценки качества ПО. Для известных моделей надежности ПО определены функции эластичности показателя качества ПО по каждой из переменных, входящих в этот показатель. Предложены детерминированный интервальный алгоритм решения обратной задачи оценки эффективности ПО и его надежности.

Литература

1. Методы моделирования и оценки качества и надежности программного обеспечения / В.С. Харченко, В.В. Скляр, О.М. Тарасюк. – Х.: Нац. аэрокосм. ун-т “ХАИ”, 2004. – 159 с.
2. Дубницкий В.Ю., Кобылин А.М., Супрун И.А. Интервальное вычисление эффективности конверсионных банковских операций и операций с ценными бумагами // БизнесИнформ. – 2005. – № 9-10. – С. 71-76.
3. Кундышева Е.С. Математические модели в экономике. – М.: Дашков, 2004. – 352 с.
4. Алтунин А.Е., Семухин М.В. Модели и алгоритмы принятия решений в нечетких условиях. – Тюмень: ТГУ, 2000. – 352 с.

Поступила в редакцию 6.02.2007

Рецензент: д-р техн. наук, проф. Е.П. Путятин, Харьковский национальный университет радиоэлектроники, Харьков.