

### **SISTEMAS OPERATIVOS 1**

**CLASE 6** 

Leonel Aguilar

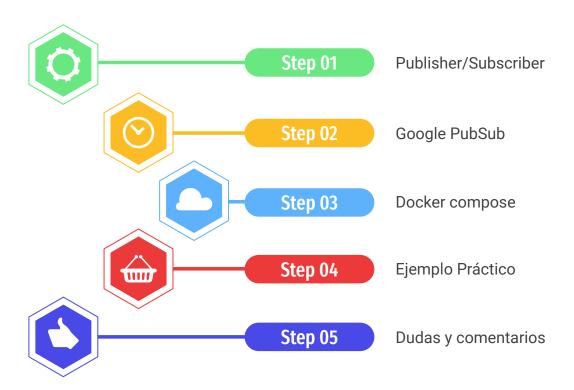
<u>aux.leoaguilar@gmail.com</u>

https://github.com/leoaguilar97/so1-course/tree/main

## **PUBLISH SUBSCRIBE**

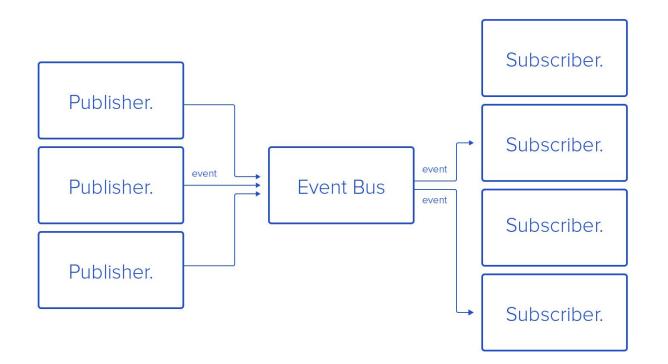
**Google PubSub / Docker Compose** 

# Agenda de hoy



### **PUBLISHER SUBSCRIBER PATTERN**





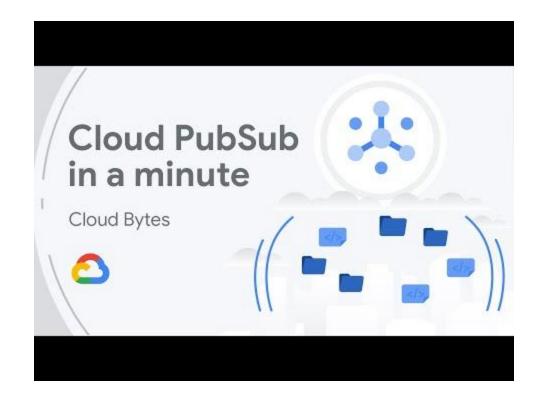




# PATRÓN PUBLISHER-SUBSCRIBER PUBSUB

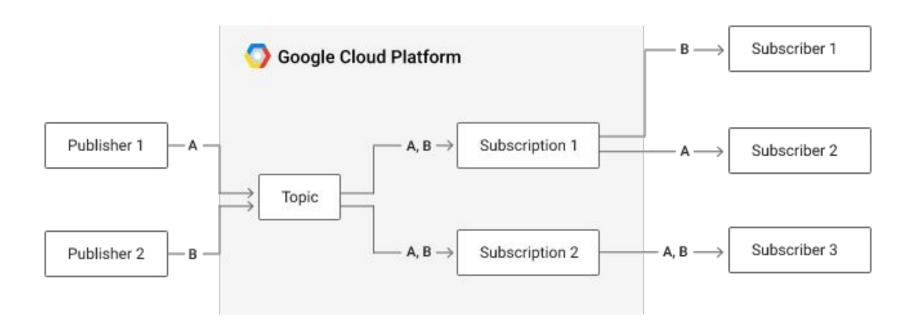
Es un patrón de envío y recepción de mensajería. Los emisores son llamados publishers. Publican su contenido a un canal de eventos que no depende de los que están escuchando. Los receptores están conectados a este canal y leen los mensajes cuando sea que estén disponibles, sin necesidad de saber quién los publicó.

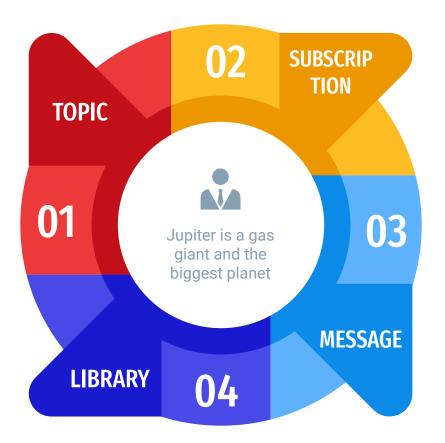




## **GOOGLE PUBSUB**



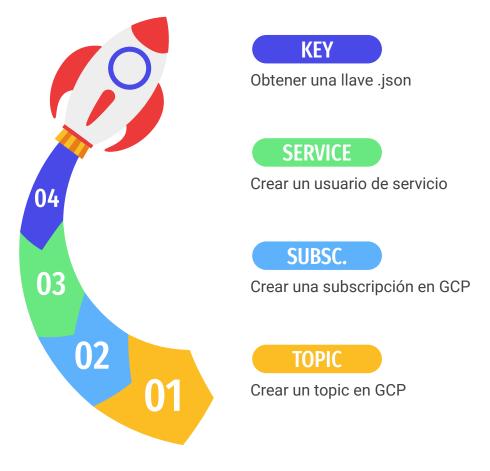




# **Google PubSub**

- Topic: Recurso a donde enviaremos los mensajes.
- Subscription: Recurso de donde obtendremos los mensajes.
- Message: Información que enviaremos (bytes)

# **Google PubSub**



## **DOCKER COMPOSE**



version: "3.9"
services:
networks:
volumes:

- Simplificar la vida.
- Crear distintos contenedores a partir de builds.
- Crear distintos contenedores a partir de imágenes.
- Crear redes de docker.
- Crear volúmenes.
- Conectar todo.

## **DOCKER COMPOSE**





# **EJEMPLO PRÁCTICO**

# Configurar nuestro ambiente

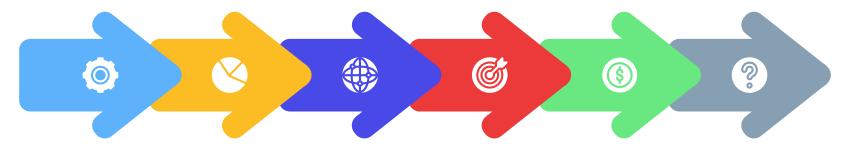
Configurar folders, iniciar modulus, etc...

#### **Subscriber**

Creamos nuestro Subscriber utilizando Node.

#### ¡Containerizar!

Creamos los Dockerimage y docker-compose.yml



#### **CONFIGURAR GCP**

Configurar topics, subscriptions, etc.

## **Descargar librerías**

Descargamos las librerías necesitadas

#### **Publisher**

Programamos nuestro publisher utilizando Go.