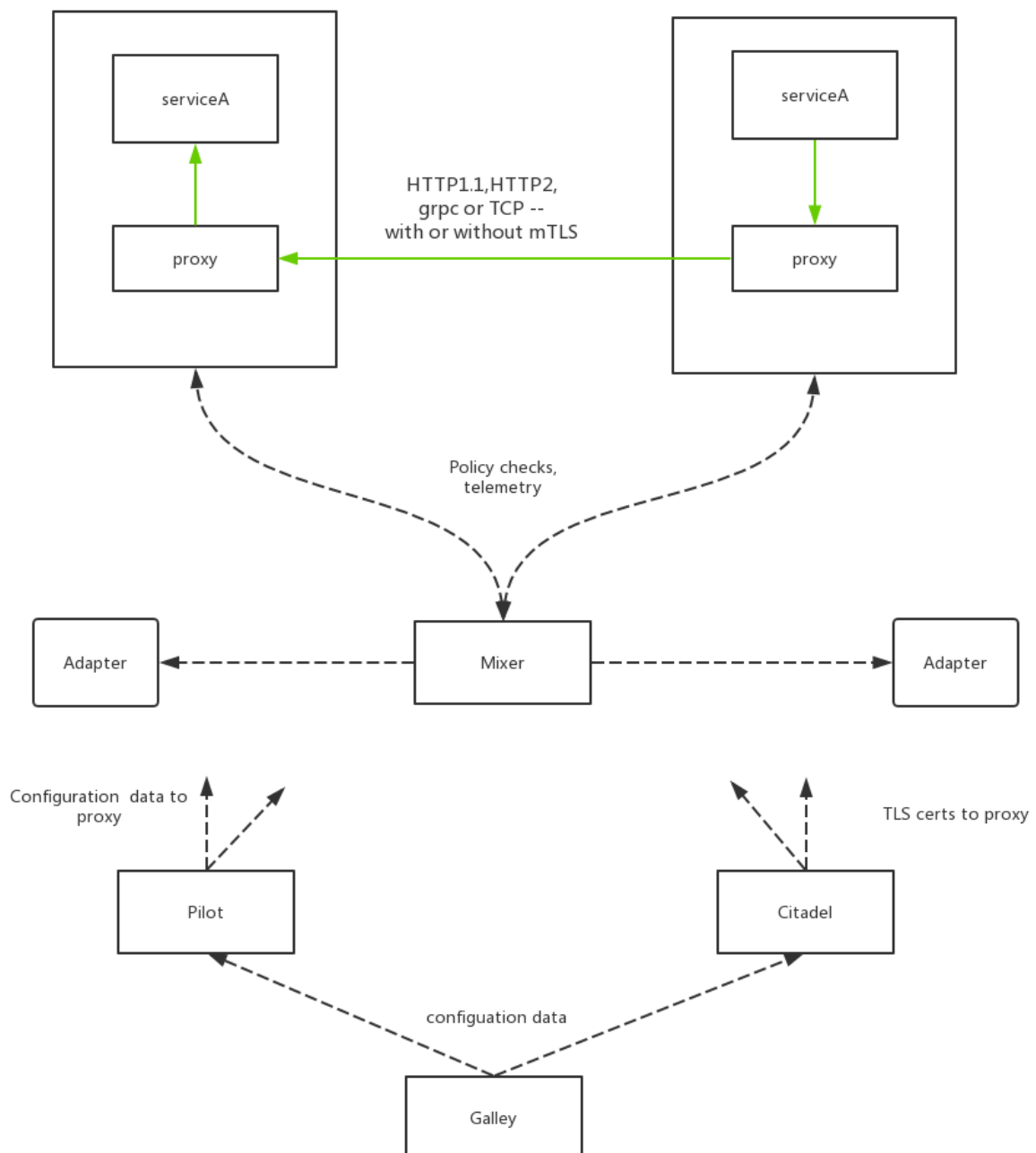


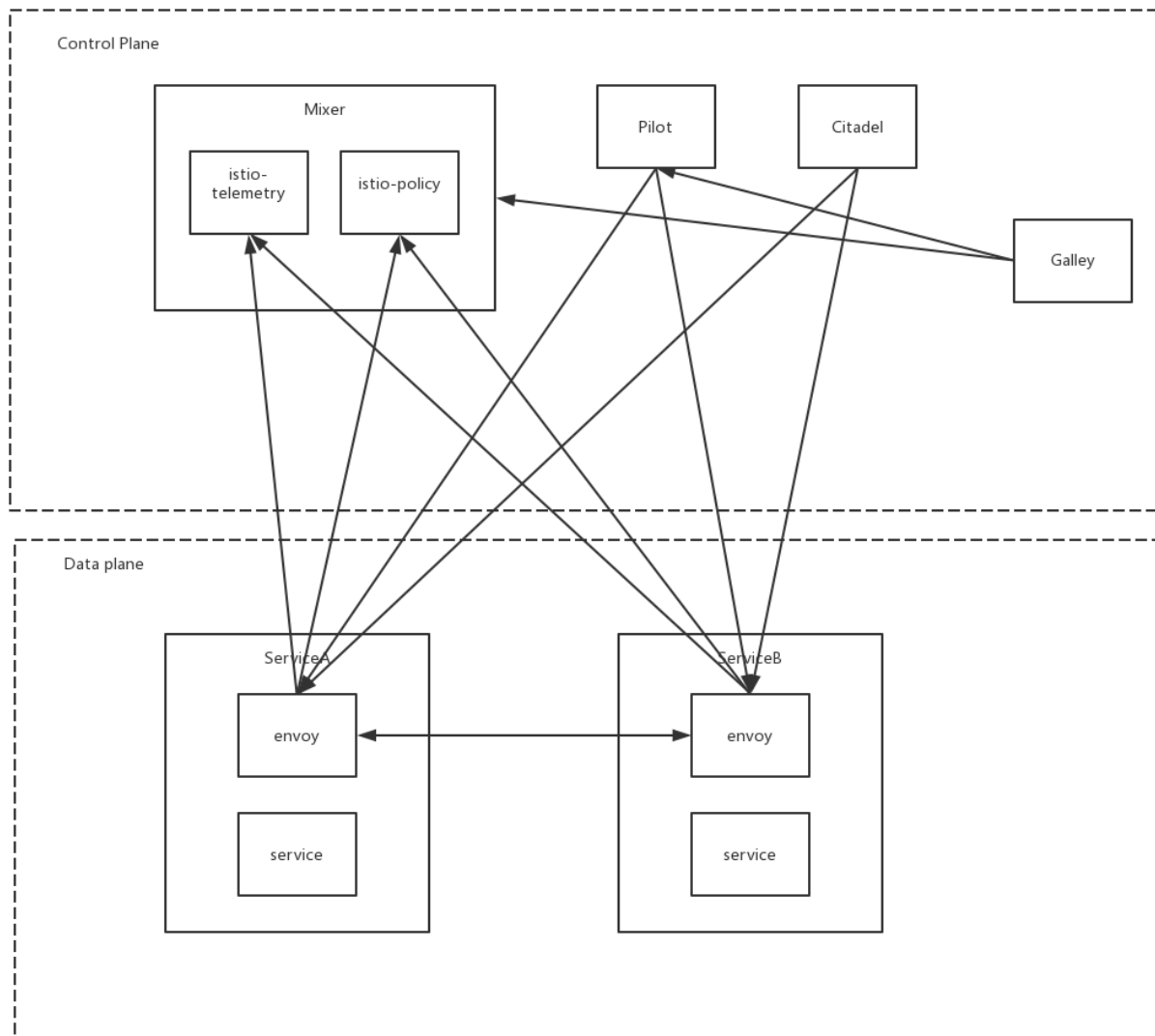
# istio考试

## 1. 问题1

### 1.1 画出istio的架构图



### 1.2 画出组件交互图



### 1.3 写出envoy和mixer,pilot,auth的交互方式(push还是定时)

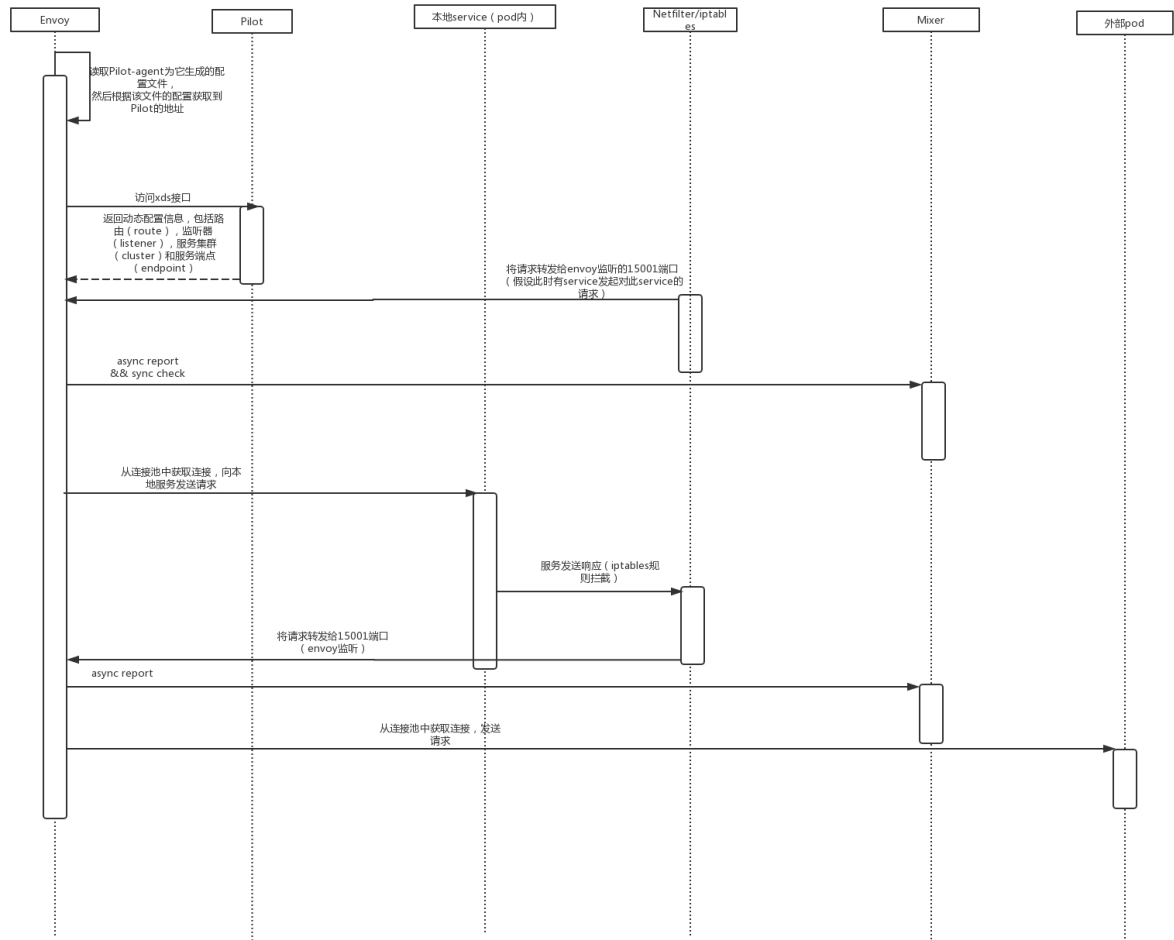
- mixer - envoy, 定时(check,quota,report request)
- pilot - envoy, pilot push data to envoy
- auth(Citadel)- envoy, auth(Citadel) push data(TLS certs etc) to envoy

## 2. 问题2

### 2.1 服务上被客户端所感知的时间序列图

- 服务上线后该服务下的istio-proxy ( envoy ) 时序图

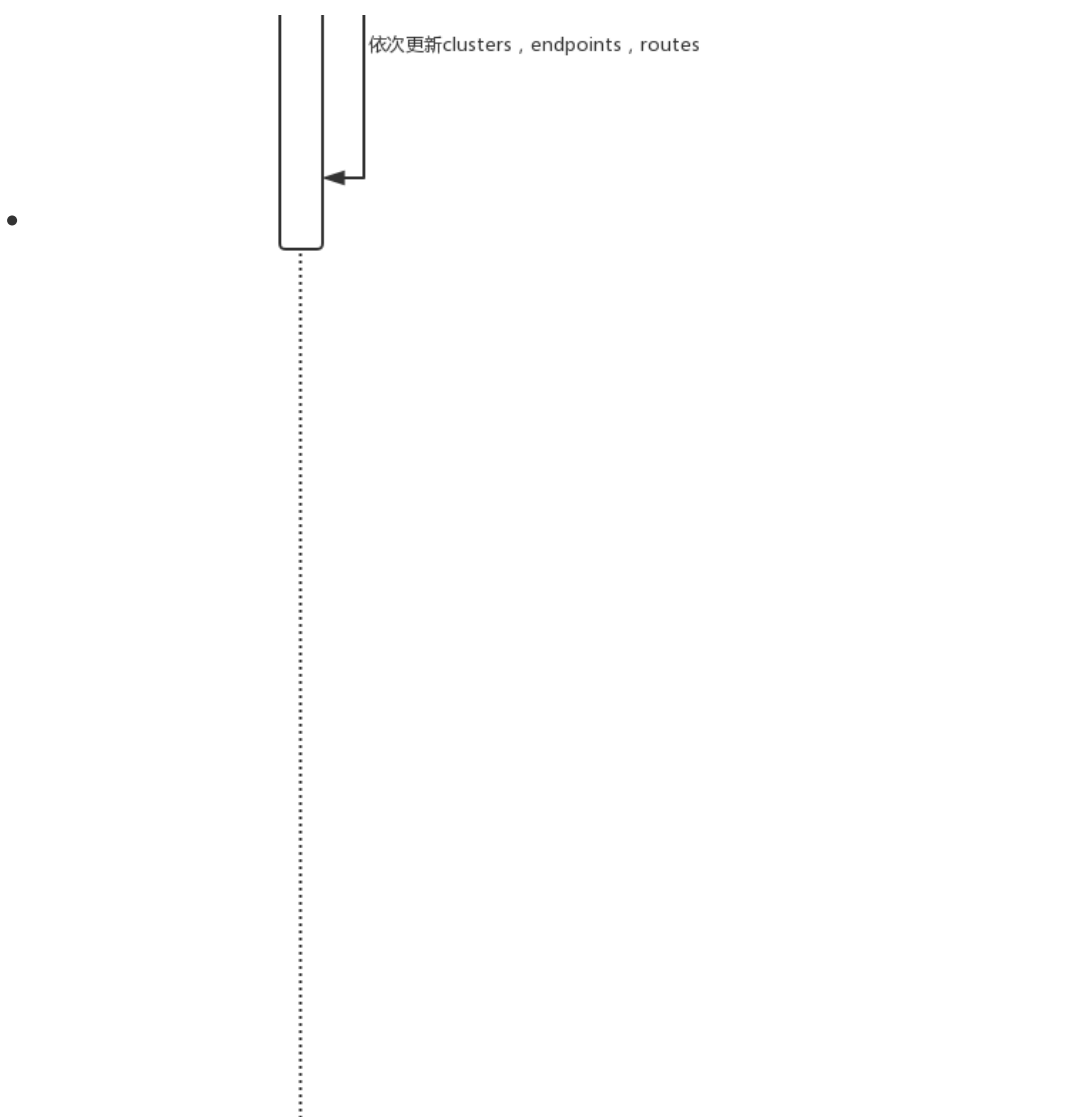
服务上线后（所在pod Envoy视角）



- 服务上线后其他service的envoy时序图

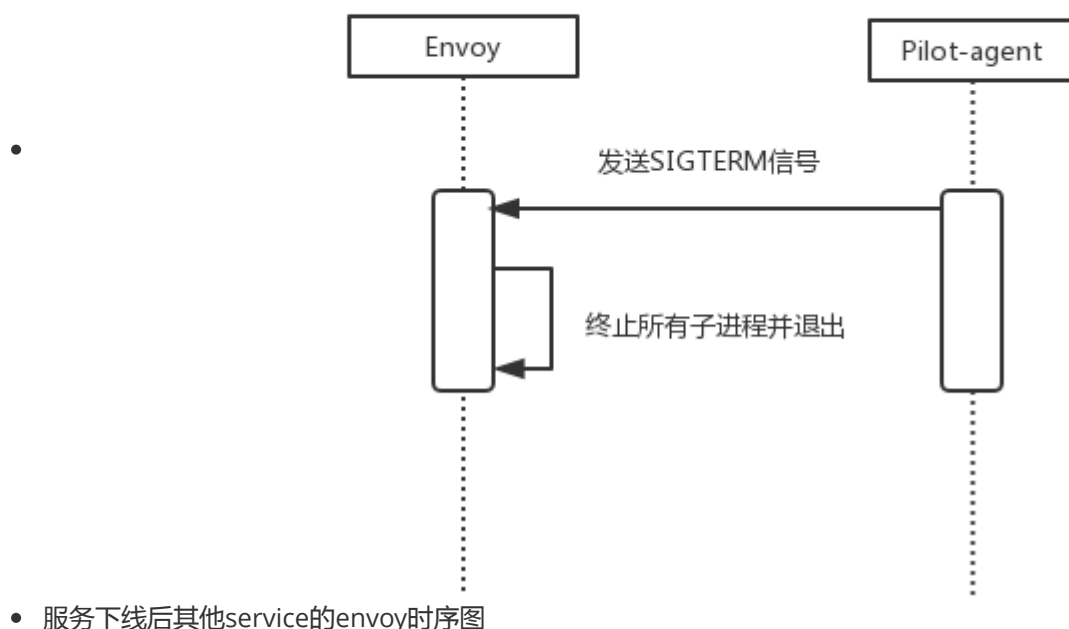
服务上线后(非同pod下istio-proxy感知)



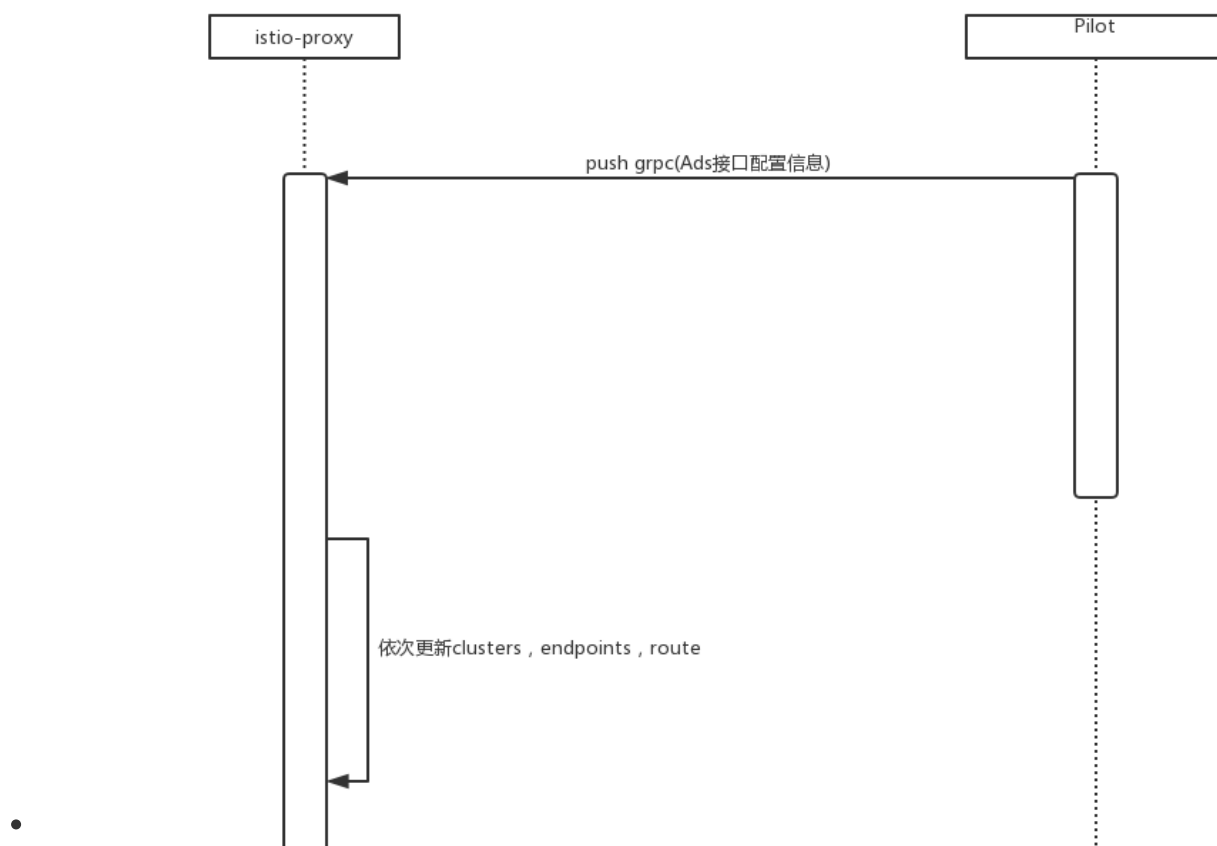


- 服务下线后该服务下的istio-proxy ( envoy ) 时序图

## 服务下线后 ( 所在pod Envoy视角 )



## 服务下线后(非同pod下istio-proxy感知)



### 3. 问题3

#### 3.1 分别说出istio对于http,grpc , tcp支持有哪些不同和相同（原理）

- 相同
  - istio对http , grpc , tcp的支持都是基于envoy的监听器实现的
- 不同
  - tcp流量

### 4. 问题4

#### 4.1 整理一个完整的istiodemo,包含根据地域进行灰读，流量降级，熔断，故障注入，jwt的认证，日志收集，prometheus监控（演示）

### 5. 问题5

#### 5.1 能不能做到pod挂掉5s, istio能够感知到？如果能，请说明为什么？并附上相关文档，如果不能，请解释原因

能。原因如下：

- pilot通过watch来检测kubernetes apiserver的资源变化（pod挂掉对应节点上的kubelet会每隔1s向docker查询各容器的状态，并将查询的结果发给kube-apiserver），并于客户端envoyb保持一个grpc长连接来更新

ads对应数据<https://istio.io/docs/reference/commands/pilot-discovery/>

- envoy发起主动健康检查（默认时间间隔为100s，可以修改源码/admin\_util.go中healthCheckInterval，不过这样会产生大量的主动检查流量），异常pod不可用envoy会将其标记为不健康（这里存在一个恐慌机制panic，当超过恐慌阈值会将所有服务实例重新加到负载均衡列表，默认阈值为上游集群实例的50%），更新客户端负载均衡 [http://www.servicemesh.com/envoy/intro/arch\\_overview/health\\_checking.html](http://www.servicemesh.com/envoy/intro/arch_overview/health_checking.html)

非官网文档：

- [Service Mesh深度学习系列part3—istio源码分析之pilot-discovery模块分析（续）](#)
- [kubernetes-troubleshooting-book](#)

## 5.2 能不能排出网络抖动引起的节点驱逐？如果能怎么做，列出配置

识别网络抖动类别：

- dns抖动

解决方案：

-