

UNIVERSIDAD DE MURCIA

MÁSTER UNIVERSITARIO EN TECNOLOGÍAS DE ANÁLISIS DE
DATOS MASIVOS

TRABAJO FIN DE MÁSTER

Una arquitectura Big Data para el procesamiento en tiempo real de datos en aplicaciones de gestión de flotas



Alumno:
Rubén Garrido Montesinos

Directores:
Jesús J. García Molina
Diego Sevilla Ruiz

Septiembre de 2018

Resumen

Abstract

Índice

1. Introducción	6
1.1. Motivación	6
1.2. Objetivos	6
1.3. Metodología	7
1.4. Organización del documento	8
2. Estado del arte	10
3. Fundamentos y herramientas	13
3.1. Qué es el Big data	13
3.2. Docker	14
3.3. Apache Hadoop	17
3.4. Apache Spark	19
3.5. Apache Kafka	21
3.6. Elastic	24
3.7. MongoDB	26
4. Requisitos	28
4.1. Requisitos funcionales	28
4.2. Requisitos no funcionales	28
5. Arquitectura propuesta	29
5.1. Selección del modelo de arquitectura	29
5.2. Selección de las herramientas elegidas	29
6. Aplicación desarrollada	32
6.1. Hardware utilizado	32
6.2. Datos obtenidos y preprocesado	32
6.3. Detalles de implementación	37

7. Validación	51
8. Conclusiones y trabajo futuro	53
Anexos	60
A. Anexo 1: tal tal tal	60
B. Anexo 2: tal tal tal	62

1 Introducción

1.1 Motivación

Internet-of-Things (IoT) y las tecnologías Big Data han producido avances significativos en el dominio de los sistemas de gestión de flotas de vehículos. El paradigma IoT ha permitido mejorar el proceso de seguimiento y monitorización de vehículos y las técnicas Big Data son muy apropiadas para el análisis en tiempo real de la gran cantidad de datos obtenidos en este proceso (Loukides and Bruner, 2015). De este modo, han surgido nuevas aplicaciones de gestión de flotas que gestionan mejor los recursos de la empresa y ofrecen un procesamiento más sofisticado y escalable en sus diferentes escenarios.

Las aplicaciones de gestión de flotas son, por tanto, un dominio apropiado para la aplicación de arquitecturas Big Data. El seguimiento de los vehículos genera un gran volumen de datos que, a través de diferentes técnicas de análisis de datos, podemos extraer información de gran interés para las empresas dedicadas a este sector. Dado que las aplicaciones de gestión de flotas, deben procesar esta gran cantidad de datos y proporcionar diferentes beneficios, las tecnologías Big Data son muy apropiadas para tratarlos. Algunos de los beneficios que podemos obtener con este tipo de aplicaciones es reducir el coste de gestionar la flota, ser más responsable con el medio ambiente y poder controlar cualquier tipo de robo o mal uso de los vehículos de la empresa propietaria de la flota (Gómez, 2018) (de Aledo, 2018).

Movildata¹ es una empresa con sede en Murcia dedicada a ofrecer soluciones para la gestión de flotas. Esta empresa se ha integrado recientemente en Verizon Connect. Antes de llevarse a cabo esta integración, los tutores y alumno de este proyecto acordaron con Movildata desarrollar un proyecto piloto destinado a diseñar e implementar una arquitectura Big Data que se aplicase para ofrecer alternativas y nuevas funcionalidades a su solución de gestión de flotas. La empresa disponía de aplicaciones basadas en arquitecturas tradicionales con lo que el proyecto serviría como prueba de concepto de aplicación de tecnologías Big Data.

1.2 Objetivos

1.2.1 Objetivo principal

El objetivo principal de esta tesis de máster ha sido la elección de una arquitectura big data para aplicaciones de gestión de flotas y su evaluación en un caso de estudio definido a partir de la información proporcionada por Movildata. Se realizará una prueba de concepto de la arquitectura que ayude a la empresa a conocer las nuevas tecnologías Big Data y cómo se podría beneficiar de su aplicación.

¹<https://movildata.com/sobre-nosotros/>

1.2.2 Objetivos secundarios

Entre los objetivos secundarios encontramos los requerimientos típicos de las tecnologías Big Data. Por un lado, dicha arquitectura debe ser fácil de administrar y ampliar es decir, debe ser fácilmente escalable. En nuestro caso, buscamos reconocer la dificultad y capacidad de mantener estas tecnologías y la capacidad a tolerar fallos.

A pesar de ser una prueba de concepto, tendremos que enfrentarnos a las dificultades de implementar y mantener la arquitectura. Además, veremos la capacidad de realizar nuevos desarrollos sobre la misma, comprobar la facilidad de reemplazar cualquiera de las herramientas que la componen y comprobar cómo funcionan. Por último tendremos valorar la capacidad de reemplazar a las tecnologías propuestas con las que se usaban tradicionalmente.

Dado que el objetivo principal es Investigar las diferentes arquitecturas y tecnologías aplicables para el problema abordado, se deberán justificar las razones por las que hemos seleccionado determinadas herramientas. Por tanto, será necesario evaluar las distintas herramientas que nos ofrece el mercado.

Tras esto, decir que el hardware de desarrollo es limitado por lo que se debe encontrar la forma de exportar fácilmente las diferentes configuraciones. Por otro lado, nos ayudará a valorar si cumple los requisitos mínimos de rendimiento de las diferentes herramientas.

Por último, se debe comprobar que la solución es escalable horizontalmente es decir, se escalará añadiendo más máquinas y no añadiendo más hardware al servidor. Dado esto se deberá usar una tecnología de virtualización suficientemente potente y ligera para poder añadir y quitar máquinas que proporcionen capacidad a la estructura. Por otro lado, la escalabilidad debe darse tanto en el almacenamiento como en procesamiento.

1.3 Metodología

1.3.1 Definición del trabajo

El primer paso ha consistido en definir los límites del trabajo. Se pretende desarrollar y probar los cimientos de arquitectura destinada al procesamiento de una gran cantidad de datos en streaming. A la misma vez debe tener la capacidad de almacenar los datos que recibe para realizar futuros informes. Dicha arquitectura debe ser usada para crear una plataforma que procese los datos y genere diferentes métricas que sean mostradas en tiempo real en un dashboard. Dado que la empresa Movildata está en pleno crecimiento, debido a que cada vez más son los clientes que se suscriben a sus servicios, necesitamos una estructura que sea fácilmente escalable. Por otro lado, hay información realmente importante que no se debe perder, por lo que se necesitará que los diferentes servicios puedan estar disponibles todo el día. Esto nos hace llegar a la conclusión de que debemos orientarnos hacia tecnologías horizontalmente escalables. De este modo, los diferentes servidores serán capaces de coordinarse y realizar el trabajo en equipo aunque alguno de ellos quede fuera de servicio. Por último, valoraremos únicamente herramientas gratuitas dada la naturaleza de este trabajo. Dicho esto, en este

trabajo nos centraremos en los datos que se necesitan mostrar en tiempo real. Esto es debido a que es la parte más crítica de una empresa de gestión de flotas.

La segunda etapa ha consistido en la elección de una arquitectura. Se han estudiado los dos tipos de arquitecturas más extendidos: las arquitecturas Kappa y Lambda(Careaga, 2017). Una vez realizado el estudio se seleccionará una de ellas para implementarla en nuestra solución. Dicha arquitectura debe ser lo más flexible posible para permitir cambios en las herramientas utilizadas. Es preciso tener en cuenta que el mercado de herramientas big data está cambiando continuamente.

En el tercer paso se han estudiado las herramientas candidatas a ser usadas. Tendremos que seleccionar las herramientas que más se adapten al problema de entre las que nos existentes en el mercado actual. Exigiremos que estas herramientas tengan una cierta madurez, sean robustas, haya documentación disponible y exista una gran comunidad que la avale y nos permita resolver los diferentes problemas que puedan surgir al usarla. Además, las herramientas deben ser suficientemente flexibles, tolerantes a fallos y escalables. Dada la naturaleza del trabajo, no hace falta tener experiencia sobre dichas herramientas sino que, se trata de estudiarlas y ver cual nos puede ser más útil a corto y largo plazo.

En cuarto lugar nos dedicaremos a probar las distintas herramientas y a implementar la arquitectura seleccionada con las mismas. Dicho esto, comprobaremos la interoperabilidad que existe entre las distintas herramientas y la capacidad de la arquitectura a cambiarlas.

Por último, dedicaremos el tiempo necesario para validar las herramienta y la arquitectura según los requisitos que se requieren. También tendremos que comprobar que la implementación se puede exportar a otra máquina sin problemas. Para terminar, se valorará el trabajo realizado y la posibilidad de llevarlo a un sistema en producción.

Para planificar el trabajo se ha decidido hacer uso de la herramienta GitHub, de forma que quede constancia del trabajo realizado. Gracias a GitHub también obtendremos un repositorio del código al que haremos referencia más adelante. Por otra parte, necesitaremos un repositorio de Docker, para ello usaremos Docker Hub.

Por último, la planificación del trabajo se hizo para obtener la prueba de la plataforma a finales de Junio pero se tuvo que aplazar la presentación para finales de agosto. Podemos ver como se ha ejecutado las diferentes etapas del trabajo en el diagrama de Gantt de la figura 1.

1.4 Organización del documento

Este trabajo se han organizado de la siguiente forma. En esta primera sección, se ha motivado el trabajo y se han presentado los objetivos y metodología. En la siguiente sección hablaremos del estado del arte, en el que haremos un pequeño recorrido de cómo han evolucionado las plataformas de gestión de flotas. El tercer capítulo de este trabajo se focalizará en entender qué son y que soluciona las tecnologías que engloban el Big Data. Tras esto,

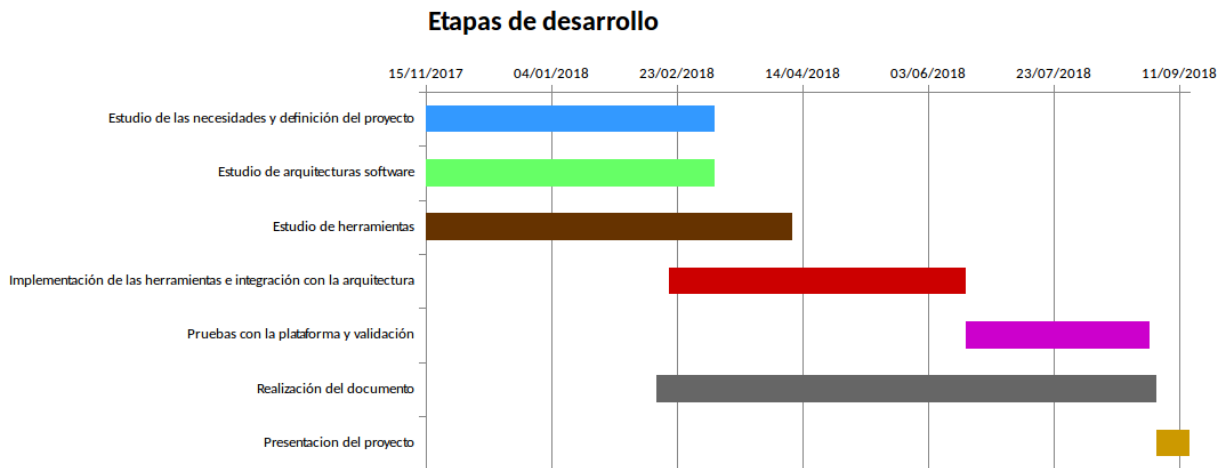


Figura 1: Planificación del trabajo

mostraremos las herramientas seleccionadas en primera instancia y mostraremos un poco la historia de cómo surgieron. Esto, es interesante para entender por qué se han seleccionado debido a que, evidentemente, su historia nos muestra que problemas tenían y cómo llegaron a solucionarlo con estas herramientas. En la cuarta parte de este trabajo, encontraremos los distintos requisitos que debe cumplir esta prueba de concepto. Cómo grueso de este trabajo, encontraremos el apartado de desarrollo en el cual, encontraremos las casuísticas de montar dichas herramientas sobre la arquitectura seleccionada. En el también encontraremos el análisis de los datos que nos ha proporcionado la empresa Movildata y los detalles de la obtención de otros datos para el desarrollo de una pequeña aplicación de monitorización del tráfico de nuestros vehículos. Para terminar con este apartado, se explicará cómo lanzar la plataforma al detalle. Por último, encontraremos los capítulos valoración y conclusión. En la valoración mostraremos el grado de aceptación que ha tenido en la empresa dicho trabajo. Por último, se presentarán las conclusiones que hemos obtenido tras realizar dicha prueba de concepto.

2 Estado del arte

En este capítulo se analizará cómo han evolucionado las arquitecturas software en las que se han basado en los sistemas de gestión de flotas. Nuestro estudio se ha centrado, principalmente, en la evolución que ha tenido lugar y en exponer las razones por la que es interesante cambiar a una arquitectura basada en Big Data.

A finales de la década de los 90, gracias al desarrollo de las telecomunicaciones móviles se hizo posible un diagnóstico más preciso a la hora del seguimiento por satélite y la monitorización de los vehículos en los sistemas de gestión de flotas. Gracias al aumento de la velocidad de comunicación y la bajada de tarifas en telecomunicaciones, los sistemas de gestión de flotas se hicieron muy populares en la década pasada (Gáspár et al., 2014).

En sus inicios, los sistemas de gestión de flotas recogían los datos directamente de los dispositivos mandando un SMS en caso de que existiera alguna infracción. Conforme fue avanzando la tecnología, estos dispositivos eran capaces de enviar más datos a un servidor central que los almacenaba. Este sistema central era también el encargado de avisar al destinatario de las infracciones y de los diferentes parámetros que se monitorizaban del vehículo. Las tareas que debía realizar el sistema de gestión de flotas eran complicadas: se debían recoger los datos de los vehículos de una forma segura y confiable evitando la pérdida de datos y asegurando que eran correctos, al mismo tiempo que se debían manejar diferentes alertas y realizar diferentes tareas relacionadas con información la geográfica (Gáspár et al., 2014).

La adquisición de los datos del vehículo era una tarea compleja. En 1983, Robert Bosch diseñó la tecnología CAN bus (*Controller Area Network*), que se trataba de un sistema central con el cual se podría manejar las diferentes partes electrónicas del vehículo y era, dicho sistema, del que se debían leer los datos. El problema de este sistema era que cada fabricante lo diseñaba según sus necesidades por lo que no existía un estándar que facilitase su lectura. En 2002, varios fabricantes decidieron crear una interfaz estándar que permitiera el sistema de seguimiento GPS. Dicho sistema se bautizó como Estándar FMS (*Float Management System*). Esto supuso un gran avance, ya que era mucho más fácil leer la posición de los vehículos. En 2010, se diseñó el Estándar FMS 2.0 que ya recogía algunos datos importantes del CAN bus y ya, en 2012, se desarrolló el Estándar FMS 3.0, diseñada especialmente para algunos parámetros importantes para vehículos pesados, como son los autobuses o los camiones. El desarrollo de este estándar supervisado por la ACEA (*European Automobile Manufacturers' Association*), la cual se reúne para analizar las diferentes necesidades que están surgiendo (Gáspár et al., 2014). Esto ha hecho que disponer de soluciones para terceros sea una tarea más fácil, ya que no hay que realizar un desarrollo independiente por cada tipo de vehículo. Aun con estos estándares, encontramos que hay diferentes parámetros que las empresas desean monitorizar dependiendo de las necesidades de cada una por lo que, aun teniendo los principales parámetros monitorizados, se desean obtener diferentes parámetros que se deben leer del CAN bus. Por otro lado, los vehículos ligeros, leen algunos estándares del CAN bus con el OBD (*On-Board Diagnostic*), pero sigue siendo una tarea compleja de

monitorizar. Este tipo de vehículos, como son furgonetas o coches, se desean monitorizar principalmente para comprobar que el conductor cumple con sus diferentes pedidos y realiza su trabajo de forma eficiente sin perder de vista la ley, por lo que son menos parámetros los que habría que recoger. Sin embargo, aun siendo las partes más importantes, las que forman parte del estándar, y se pudieran recoger a través del CAN bus o del OBD, son muchos los empresarios que desean recoger muchos más parámetros para asegurarse del estado del vehículo. Esto hace que también sea una tarea difícil para las empresas que quieran realizar un sistema de gestión de flotas a terceros (Karimi et al., 2004).

Existen diversas investigaciones sobre los beneficios que se obtienen al tener un sistema de seguimiento de vehículos en tiempo real y lo crítico que puede resultar este aspecto para una empresa. Además de estas, existen varios algoritmos para obtener beneficios en el enrutamiento de los vehículos dinámicamente para lo que es esencial obtener dicha información lo antes posible (Schorpp, 2010). Por otro lado, las multas por exceso de velocidad (DGT, 2010) o de tiempo de conducción (Fomento, 2018) son realmente elevadas y peligrosas, por lo que el aviso de horas de conducción y descanso a los conductores también sería de gran utilidad en estos casos.

Dada la cantidad de campos que hay que recoger, usualmente se ha optado por recoger los datos en XML o en JSON (Gáspár et al., 2014). Sin embargo, al existir únicamente conocimiento sobre bases de datos relacionales, dichos ficheros usualmente se encuentran en la base de datos para, posteriormente, realizar diferentes procesamientos y obtener los datos necesarios. Esto hizo que el proceso de monitorización fuera realmente complicado de gestionar e implicaba que la escalabilidad fuera limitada (Karimi et al., 2004). Algunos ejemplos de software libre que usa bases de datos relacionales son: OpenGTS (Ope, 2017) que usa MySQL para almacenar las tramas. También encontramos algunos documentos de investigación en el que explican cómo usar bases de datos relacionales con este propósito (Saghaei, 2016). Por otro lado, podemos encontrar algunas empresas privadas como Sateltrack que usaron XML para almacenar los datos (Sateltrack, 2009), además de tener servidores separados para los procesamientos más complejos, o Fleematics que usaban SQL Server y XML para almacenar los datos (Verizon, 2015).

Actualmente, con la evolución de la tecnología y gracias a los paradigmas Big Data e IoT, encontramos otros tipos de arquitecturas software como es la arquitectura Lambda (Marz and Warren, 2015)(Marz, 2017). Dicha arquitectura software nos ofrecerá diferentes líneas de procesamiento: una para procesar los datos en tiempo real y otra para realizar los procesamientos de históricos. Dicho esto, encontramos que los proveedores PaaS líderes, como son Azure o AWS (*Amazon Web Services*) nos ofertan diferentes arquitecturas basadas en Big Data como solución para recolectar los datos de vehículos. AWS ofrece una arquitectura que nos permite conectar diferentes vehículos a una plataforma que almacena los datos en bruto recibidos y muestra los resultados de su análisis en tiempo real. También obtiene diferentes métricas en diferentes bases de datos según el propósito para el que se contrata. Visto esto, podemos comprobar como la solución que ofrece, propone una arquitectura Lambda (AWS, 2017). Por otro lado, Azure también nos ofrece un servicio muy parecido con una arquitectura Lambda para obtener los datos de los vehículos (Azure, 2017).

En nuestro estudio hemos encontrado algunas soluciones de otros líderes en el mercado como Oracle, que ofrece una solución basada en sus tecnologías NoSQL, Datawarehouse, SQL y OLAP, así como procesamiento en tiempo real con reportes a través de sus herramientas (Oracle, 2015). También existen algunas recomendaciones de empresas menos conocidas como YugaByte DB, en la que se aplica un ejemplo de arquitectura para la obtención de datos de gestión de flotas, realizando el procesamiento en tiempo real. En su página oficial muestran cómo desarrollar este tipo de arquitecturas con Apache Kafka, Apache Spark y su solución de base de datos (YugaByte, 2017). Por otra parte, en algunos artículos en revistas online, como es InfoQ, relacionados con IoT se propone usar Apache Kafka, Apache Spark, Cassandra DB, entre otras tecnologías big datas (Baghel, 2016). También hemos encontrado algunas investigaciones como la de la Universidad de Seúl, Corea, en la que se propone un modelo en tiempo real con MongoDB y con un Datawarehouse con Hadoop (Jeon et al., 2015). A su vez y más reciente, una investigación de 2017 de la misma universidad, ha propuesto Apache Kafka, Apache Storm y MongoDB para procesar y manejar más eficientemente los datos (Syafudin et al., 2017).

Para terminar con este análisis y evolución de los sistemas de gestión de flotas, podemos decir que normalmente se orientan a la web, dado que a la hora de representar las diferentes posiciones en mapas, los servicios que ofrecen tanto Google, como Bing o Here Go, entre otros, ofrecen una gran calidad sin la necesidad de tener que almacenar dichos mapas. Además, al mostrar los sistemas a través de una web nos aseguramos que sea multiplataforma (Gáspár et al., 2014).

Por último, y para finalizar con este apartado, diremos que la decisión de Movildata para estudiar este tipo de arquitecturas y no contratar una es tener sus propios servicios para tener mayor control con la arquitectura software que proponemos en este trabajo. De esta forma, a la hora de realizar diferentes propuestas o mejoras, irá de parte de la propia empresa Movildata diferenciándose del resto (AgileFleet, 2017).

3 Fundamentos y herramientas

En esta sección vamos a realizar una breve introducción al Big Data y haremos un estudio de las herramientas que escogemos para entender mejor por qué se han seleccionado.

3.1 Qué es el Big data

El motivo por el que se inició este nuevo paradigma “Big Data” fue debido a la gran explosión de datos que tiene lugar con el surgimiento de tecnologías como la Web 2.0, los smartphones e IoT. Se calcula que se emiten más de 30 Terabytes de información cada segundo en el mundo (Marz and Warren, 2015) y el IDC predice que desde 2010 a 2020 el volumen de datos aumentará por 50 llegando por encima del Zettabyte de datos (Marz and Warren, 2015). Por tanto, este nuevo paradigma surge debido a que los paradigmas tradicionales no tenían la capacidad de dar una respuesta al manejo de grandes volúmenes de datos.

En 2001, Doug Laney describe el Big Data mediante los siguientes términos conocidos como las 3 Vs del Big Data (Frampton, 2016):

- Volumen: El conjunto de datos debe ser grande.
- Velocidad: Debe existir una forma rápida de que lleguen los datos, procesarlos y devolverlos.
- Variedad: Los datos pueden ser de cualquier tipo ya sea alfanumérico, imágenes, sonidos, videos, etc. . .

No obstante, a día de hoy, IBM introdujo la cuarta V del Big Data que se define como Veracidad, es decir, que los datos sean lo más reales posible, ya que cuando manejamos esta cantidad de datos, encontrar datos erróneos se hace más probable. Esto quiere decir que en Big Data nos encontramos el gran reto de gestionar gran cantidad de datos de una forma óptima (Powell, 2014).

Por otra parte, encontramos tres formas de tratar los datos según las diferentes necesidades que aparecen. A la hora de analizar los datos debemos tener en cuenta si se procesarán los datos del pasado, lo que implicaría reportes analíticos, entre otras aplicaciones; si se procesan en tiempo real, lo que quiere decir que se debe mostrar lo que pasa en el momento, y si queremos saber lo que pasará en el futuro, lo que implica procesos de machine learning entre otros (Ghavam, 2016).

Por otro lado, encontramos un cambio sustancial en las herramientas que pertenecen a este paradigma. Esto ha dado lugar a las siguientes características que hecho tan popular el concepto de Big Data (Hurwitz et al., 2013):

- Las bases de datos manejan datos no estructurados, aportando mucha más flexibilidad y dando lugar a las bases de datos NoSQL.
- El hecho de almacenar los datos en una sola máquina suponía un mayor gasto económico y dificultad en su propia administración, lo que supuso que surgiera el concepto de escalabilidad horizontal de los datos. Este concepto implica que los datos no aparecen en una sola máquina, sino que se distribuyen horizontalmente entre varias máquinas. Para añadir seguridad a estas bases de datos distribuidas, debe existir una redundancia de datos que son repartidos en cada máquina, dando lugar a que cada una de ellas tenga una pequeña copia de otra para poder recuperarse.
- Siguiendo con el punto anterior, se debe escalar horizontalmente el procesamiento de los datos. Esto implica una coordinación absoluta entre las diferentes máquinas que alojan los datos y los procesan para devolverlos procesados a un nodo líder del cluster y que sea capaz de devolver, rápidamente, los datos procesados.
- Finalmente, tras obtener los datos, los usuarios desean que se pueda visualizar fácilmente la información recogida. Para que dicha cantidad de datos, sea más fácil de entender, se pueden mostrar en diferentes gráficas aplicando diversas ecuaciones estadísticas significativas si fuera necesario. El hecho de que este paradigma maneja gran cantidad de datos a favorecido el desarrollo de herramientas de visualización de datos.

3.2 Docker

Docker es un proyecto OpenSource que nos ayudará, de una forma eficiente, simple, segura, portable y replicable a lanzar servicios (Lee, 2018) (Novoseltseva, 2018). Para entender Docker, debemos entender el concepto de contenedor. Según la definición que nos da RedHat, un contenedor es:

“Un contenedor de Linux es un conjunto de procesos que están separados del resto del sistema, que se pueden ejecutar desde una imagen diferente que proporciona todos los archivos necesarios para dar soporte a los procesos. Al proporcionar una imagen que contiene todas las dependencias de una aplicación, es portátil y consistente mientras cambia de la etapa de desarrollo a la de prueba y, finalmente, a la de producción.” (RedHat, 2018)

En definitiva, un contenedor, a diferencia de una máquina virtual, no tiene que usar la capa del sistema operativo y esto hace que tampoco necesite el hypervisor. Por tanto, un contenedor es capaz de lanzar diferentes aplicaciones y librerías sobre la capa del sistema operativo que las aloja de una forma aislada y segura permitiendo, además, un arranque mucho más rápido, ya que no tiene que cargar la imagen del SO. Esto lo podemos ver en la figura 2 (RedHat, 2018).

Docker, en concreto, es una plataforma que mejora el sistema LXC (proyecto de contenedores de linux) combinando este sistema con herramientas propias. Actualmente se puede

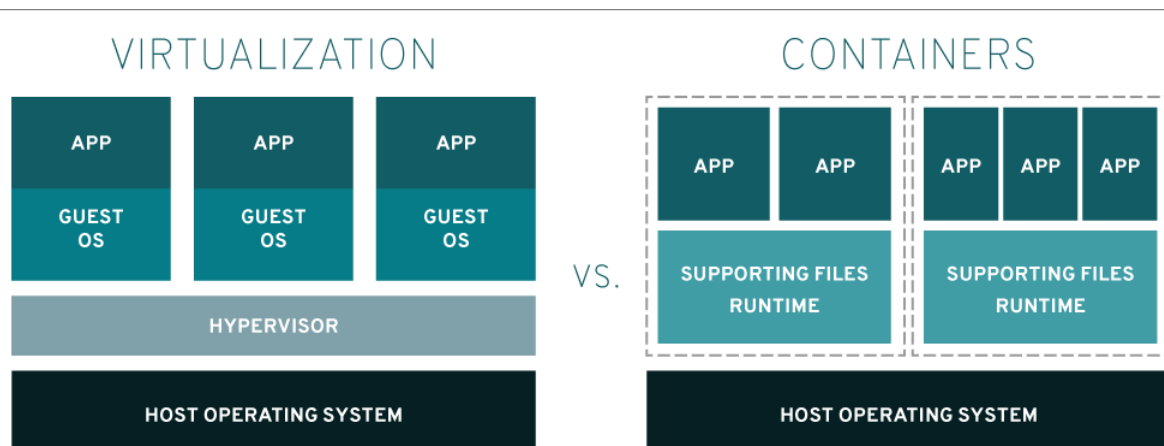


Figura 2: Virtualización VS Containers

ejecutar tanto en Linux como en MAC o Windows, lo que hace que cada contenedor pueda ser lanzado indistintamente de la máquina o el SO. Pero, ¿esto es del todo cierto? ¿cómo puede lanzar un contenedor de Linux en Windows o viceversa? Evidentemente, esto no es posible, en el caso de Windows, por ejemplo, la solución consiste en lanzar una maquina virtual con un kernel de Linux sobre el hyper-V (el hypervisor de windows a partir de Windows 10) o sobre una maquina virtual Virtualbox (versiones anteriores) y ejecutar todos los contenedores de Linux sobre esa máquina virtual. Sin embargo, los contenedores de Windows únicamente es posible lanzarlos desde este mismo sistema operativo (Microsoft, 2017).

Cada imagen del contenedor Docker se almacenan físicamente en el disco con una estructura de diferentes capas que hace que, cada imagen, sea aún más ligera de almacenar. Dicha cuestión ocurre porque se puede aplicar algo similar al concepto de herencia entre las diferentes máquinas permitiendo así, que cada imagen sea a su vez parte de la máquina de la que hereda. Para entender esto, debemos saber cuál es la estructura de un Dockerfile que define la imagen de un contenedor Docker. Cada una de estas imágenes se etiquetan con un nombre de modo que sean fáciles de manejar posteriormente.

Un Dockerfile es un fichero que contiene diferentes macros para compilar y crear la imagen. La primera instrucción de dicha imagen siempre es el contenedor base (Docker, 2018b). Cada una de las instrucciones que se ejecuten da lugar a una nueva capa (layer) que se almacena y se puede compartir, si fuera necesario, entre otros contenedores. Siguiendo con el símil de los contenedores físicos, cada contenedor tiene un límite de capacidad, que en este caso es un límite de capas se pueden almacenar para un solo contenedor. Cuando se ha realizado este trabajo el límite estaba en 150 capas. (Soulou, 2013).

Este diseño de capas nos permite, además de ocupar menos espacio en disco, poder tenerlas en un repositorio y solo descargarnos las capas que no tenemos. Docker nos proporciona la herramienta Docker Hub, un repositorio público similar a los repositorios de código pero que, a diferencia de estos, almacena las imágenes de los contenedores. Además, podremos descargar cualquier imagen y ejecutarla en cualquier máquina que tenga instalado Docker.

Por otro lado, Docker nos ofrece la herramienta “compose”. Dicha herramienta nos permite lanzar y administrar, con una sola instrucción, diversas aplicaciones y servicios de múltiples contenedores. Para ello, se define un fichero en formato YAML según la estructura definida por Docker (Hykes, 2013a). Gracias a dicha herramienta, es muy sencillo levantar y manejar toda una estructura de aplicaciones y diferentes servicios.

Por último, vamos a comentar por qué hemos elegido Docker frente a otras posibilidades. Aunque algunas empresas nos recomiendan subcontratar los nuevos proyectos relacionados con tecnologías de Big Data en vez de hacer un proyecto DIY (Do It Yourself) (Docker, 2018c), dada la naturaleza de nuestro trabajo, Docker es la mejor opción. Docker nos ofrece ventajas tales como replicar y modificar las máquinas fácilmente, podemos usarlo desde cualquier máquina descargando la imagen directamente de Docker Hub y, posteriormente, poder probarlo en la nube sin tener que realizar grandes modificaciones. De esta forma, realizar cualquier cambio no requiere hacer copias de una máquina virtual entera sino modificar el Dockerfile de la máquina correspondiente. En la figura 3 (Yamato, 2016) podemos comprobar que el rendimiento que se obtiene con Docker es mejor que el de usar una máquina virtual KVM tanto para el arranque de las máquinas como para el benchmark UnixBench (Yamato, 2016). En concreto, obtenemos un 30 % más de rendimiento con Docker que con KVM aunque, evidentemente, lo mejor es ejecutarlo sobre la máquina directamente. También podemos comprobar en la figura 4 (Yamato, 2016) que el tiempo que tarda en arrancar una máquina Docker es de 5 segundos, mientras que una máquina virtual KVM tarda 15 segundos.

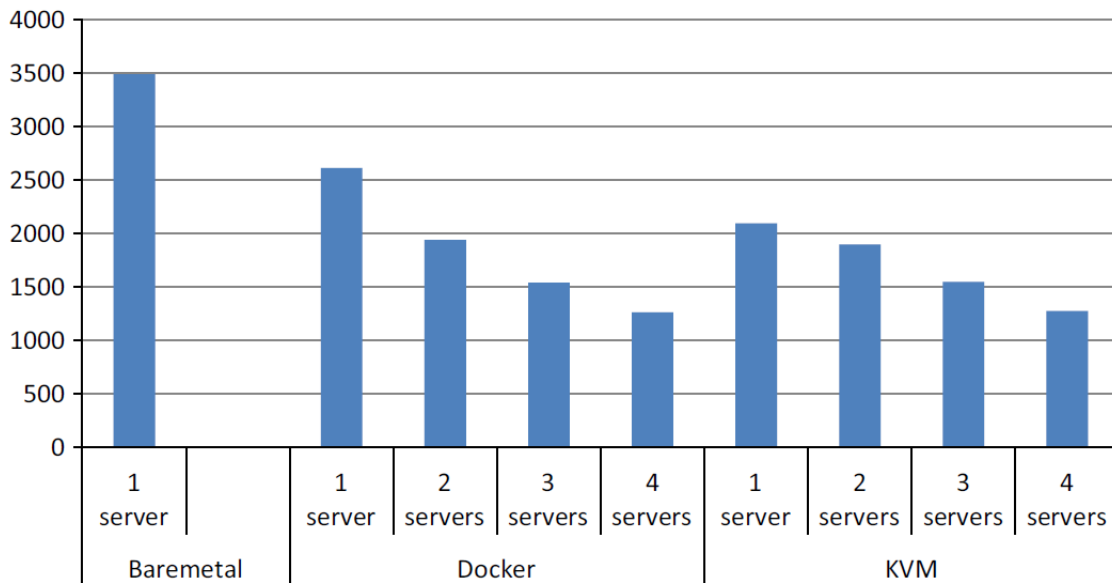


Figura 3: Rendimiento del benchmark con el índice UnixBench para el software sobre una máquina real, sobre Docker y sobre KVM

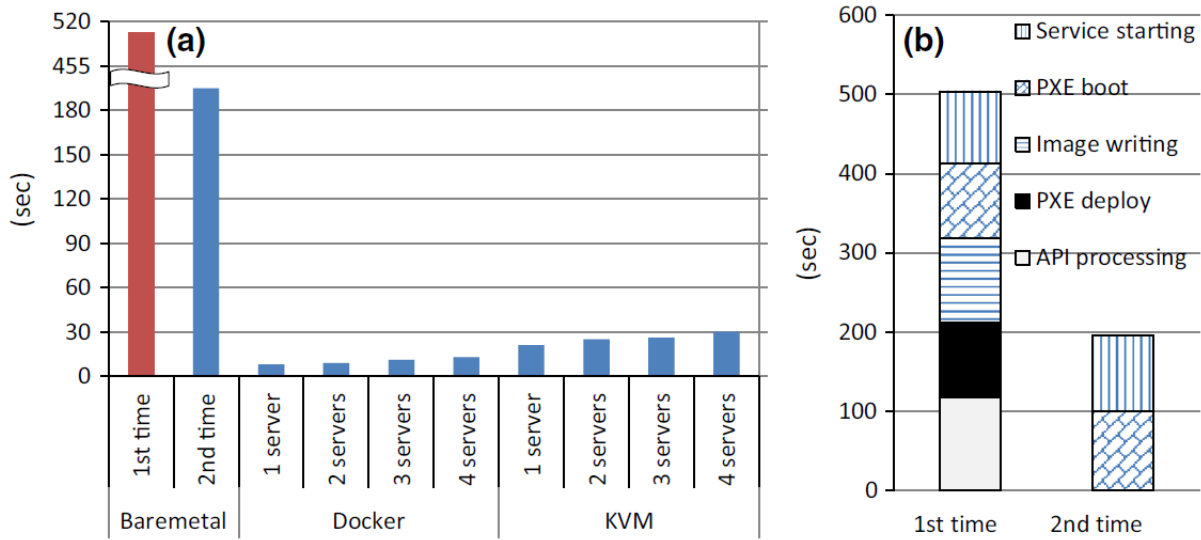


Figura 4: Tiempo de arranque sobre una máquina real, sobre Docker y sobre KVM

3.3 Apache Hadoop

Obviamente, cuando hablamos de Big Data tenemos que hacer referencia a Apache Hadoop. Para la realización de esta herramienta, se basaron en dos en dos artículos publicados por Google sobre su sistema de ficheros distribuido (Ghemawat et al., 2003) y MapReduce (Dean and Ghemawat, 2004). El sistema de ficheros de Hadoop fué bautizado como HDFS convirtiéndose en una herramienta muy popular de la que hacen uso grandes empresas como Yahoo!, Last.fm, Facebook o el New York Times. Además de esto, en 2009, Hadoop superó el récord de Google en ordenar un terabyte de datos en menos tiempo (White, 2009). Además de esto, Apache Hadoop forma parte de Apache Foundation, lo que quiere decir que es totalmente OpenSource.

Actualmente, la arquitectura de la versión 3 de Hadoop, está formada por cuatro módulos principales y sus diferentes servicios (Hadoop, 2018):

- **Hadoop Common:** Este paquete contiene las utilidades comunes que soportan todos los demás módulos de Hadoop.
- **Hadoop Distributed File System (HDFS):** Es el sistema de ficheros distribuido de Hadoop. Por definición es un sistema de ficheros distribuidos que proporciona un alto rendimiento a los datos de aplicación. Tiene una estructura maestro/esclavo que se compone de los siguientes servicios:
 - **Namenode:** Administra el espacio de nombres del sistema de ficheros y regula el acceso a los diferentes ficheros. Además, asigna el datanode donde se almacenará cada bloque físico de cada fichero para que quede balanceado dicho sistema. Por

- tanto, en este nodo se encontrarán los metadatos de donde se encuentra cada bloque.
- **Datanode:** Es un nodo de almacenamiento. En dicho nodo existirán bloques de datos, asignados por el NameNode.
 - **Secondary NameNode:** Es una réplica del namenode que se usa como copia por si en algún momento el NameNode cae. Se hace una copia de los metadatos cada hora o cada millón de transacciones por defecto.
 - **Checkpoint node:** Al igual que el Secondary NameNode, hace copias de seguridad del NameNode, pero no tiene la capacidad de sustituirlo.
- **Hadoop YARN:** Este módulo es el framework que gestiona los trabajos y los diferentes recursos del cluster. La idea consiste en separar la planificación y la supervisión de los diferentes trabajos sobre Hadoop. También usa una estructura de maestro/esclavo para los cuales se suministran los siguientes servicios:
 - **Resource Manager:** Este servicio se considera el “maestro”. Tiene dos funcionalidades principales, la función de Scheduler (planificador) y la función de ApplicationsManager (gestor de aplicaciones). Como planificador debe ser capaz de asignar los recursos necesarios a cada aplicación cuando lo necesite o reiniciar una aplicación en caso de fallo. Como gestor de aplicaciones es el encargado de asignar trabajo a cada uno de los componentes del cluster.
 - **Node Manager:** Es el responsable de iniciar y administrar los trabajos para una nodo del cluster.
 - **ProxyServer:** Por defecto, se ejecuta junto al Resource Manager, pero se puede ejecutar por separado. Se encarga de reducir ataques web que puedan producirse a través de YARN.
 - **Hadoop MapReduce:** Es el módulo para el procesamiento paralelo de grandes conjuntos de datos. Este sistema está basado en YARN. Además, tiene un servicio adicional que podemos añadir:
 - **HistoryServer:** simplemente muestra a través de una web los logs que producen los diferentes trabajos de MapReduce.

HDFS, como ya hemos dicho, es el sistema de ficheros de Hadoop, cuya característica más importante es que es distribuido, aunque no es la única característica que posee. HDFS, como los sistemas de ficheros convencionales, distribuye los diferentes ficheros en bloques de un tamaño fijo, normalmente de 128 MB, ya que suponen ficheros de gran tamaño, aunque esto es modificable. Dichos bloques están divididos entre los diferentes nodos del cluster de forma que sea más fácil realizar diversos tratamientos sobre ellos de forma paralela. Además de esto, contamos con la replicación de los distintos bloques, según establezcamos cuantas replicas de bloque queramos. Esto tiene muchas implicaciones tales como cuando cae uno de los nodos, siempre tenemos los datos disponibles en otro nodo, si uno de los nodos cae

o se rompe el disco duro, podemos volver a generar dicho nodo a partir de los metadatos del namenode y la replicación de bloques. Dicho esto, podemos ver que no tiene sentido montar un RAID sobre el servidor, ya que el sistema de Hadoop te proporciona dicha funcionalidad.

MapReduce consiste en uno o varios procesos distribuidos que manejan grandes volúmenes de datos. Tiene dos funciones principales, map y reduce. La función Map genera una tupla clave/valor intermedios y la función Reduce combina esos valores para cada clave para obtener un resultado. Dicho esto, se muestra en la figura 5 (White, 2009) un ejemplo de cómo funcionaría gráficamente:

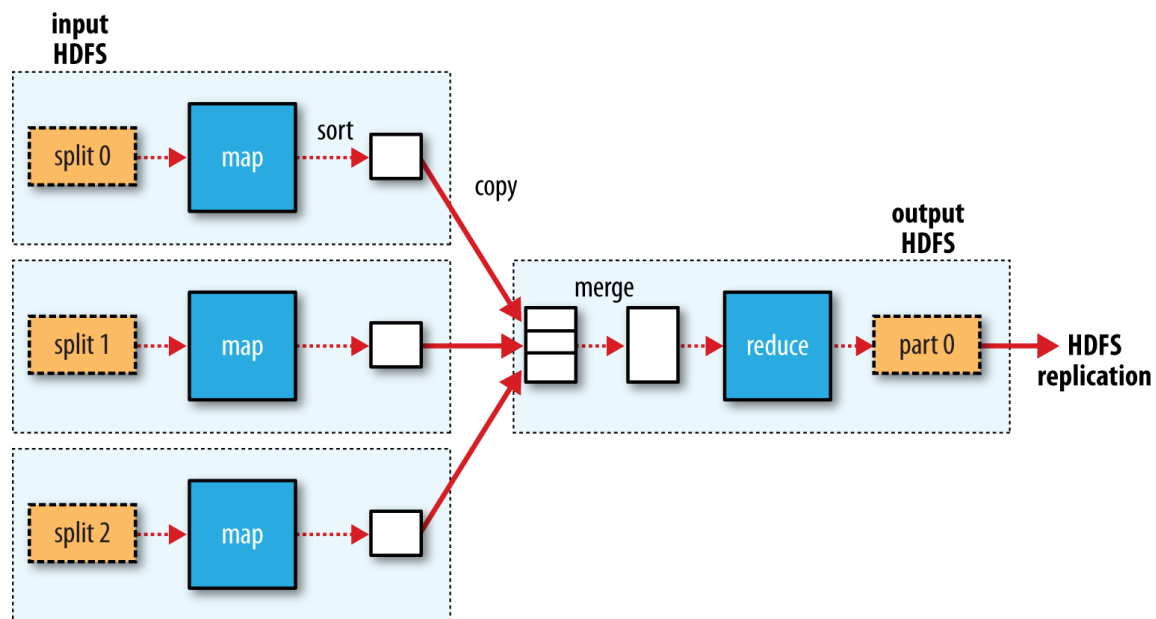


Figura 5: Funcionamiento de Map Reduce sobre HDFS.

Por último, decir que Apache Hadoop está programado en Java y necesitamos la JVM (Java Virtual Machine) para ejecutarlo.

3.4 Apache Spark

Apache Spark surge de las problemáticas de usar Hadoop en plataformas generales, específicamente cuando hablamos de algoritmos de aprendizaje automático en las que se necesitaban realizar múltiples iteraciones sobre los mismos datos. El equipo de Spark diseñó un API basada en la programación funcional, en concreto usaron el lenguaje Scala que permitía, en un solo trabajo, realizar varias interacciones de MapReduce (Zaharia et al., 2010). Apache Spark lanzó la versión 1.0 en 2014 y Spark 2.0 en 2016, realizando regularmente nuevas aportaciones al proyecto (Chambers and Zaharia, 2018). Actualmente está disponible la versión 2.3, que usaremos en este trabajo. A continuación hablaremos de los aspectos más importantes de este framework.

Una de las características más importantes de cómo funciona Spark es como distribuye el trabajo. Spark soporta un flujo de datos acíclico creando un **DAG** (Directed Acyclic Graph) de etapas de trabajo que, por definición del mismo, es un grafo de trabajo sin ciclos (Flair, 2017). Esto nos permitirá repartir las tareas de trabajo entre los distintos nodos del cluster y favorecer la recursión dentro del mismo. Para poder añadir trabajos a este DAG podemos hacerlo a través de la variable Spark Context. Cuando añadimos un trabajo al Spark Context, Spark reorganiza el DAG y optimiza la gestión de las tareas añadidas. Por otro lado, la siguiente característica más importante de Spark son los **RDD** (Resilient Distributed Dataset) que consiste en una colección inmutable de datos particionada con la que se puede operar de forma paralela. Sobre estos RDD podemos realizar diferentes operaciones como MapReduce o cualquiera que nos permitan los módulos de Spark (Esteso,).

En cuanto a la arquitectura de un cluster de Spark, tenemos dos tipos de nodos principales. El más importante es el **nodo master**, que es el que coordina a los demás nodos. Este nodo dirige a los **nodos esclavos** (o slaves) que son los que ejecutan los trabajos de Spark. Además de estos nodos, podemos añadir un servicio de monitorización de trabajos que se llama **history-server**. Finalmente, como se ha explicado, podemos ver cómo se comunican y distribuyen los trabajos en la figura 6 (Spark, 2018). Aunque tengamos esta estructura, también podremos integrar Spark con un cluster de Hadoop sin realizar grandes modificaciones. Para integrar el cluster simplemente tendremos que añadir las librerías de spark al HDFS y lanzar los trabajos desde un nodo que contenga Spark, esto hace que Spark esté siendo tan famoso ya que puedes reutilizar la estructura si existiera manteniendo ambos framework.

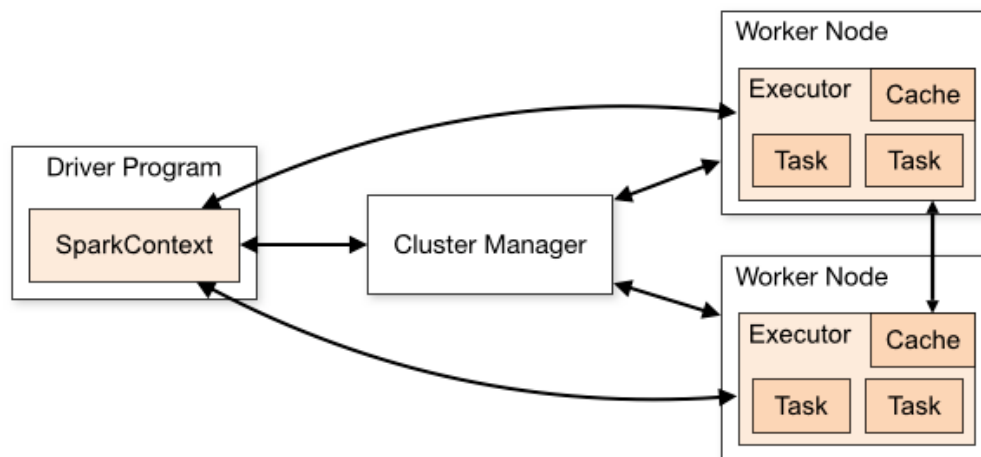


Figura 6: Comunicación en los nodos de Apache Spark para la realización de trabajos

Por último, Spark se divide entre diferentes módulos que nos facilitará diferentes operaciones sobre los datos (Macías et al., 2015):

- **Spark Core Engine:** Es el módulo principal de Spark. Sobre este módulo se ejecutan todos los demás. Permite la persistencia en memoria de forma que permita una gran velocidad al pedir datos.

- **Spark Sql y DataFrames:** Este módulo nos permite trabajar con datos estructurados con Spark. Sobre estos datos podemos realizar consultas SQL.
- **Spark Streaming:** Este módulo nos permite trabajar con microbatching, creando aplicaciones escalables y tolerantes a fallos.
- **MLlib:** Este módulo es el que contiene los diferentes algoritmos de aprendizaje automático que podemos usar con Spark.
- **GraphX:** Este módulo nos permitirá realizar procesamiento de gráficos en paralelo. En definitiva, con este módulo, tenemos una serie de operaciones sobre grafos que nos permite manejar los mismos de una forma rápida y escalable.
- **SparkR:** Este módulo proporciona una interfaz ligera de R que implementa las diferentes operaciones distribuidas que se aplican sobre los RDDs de Spark.

A partir de aquí podemos ver toda la funcionalidad que nos aporta Spark frente a Hadoop (BBVAOPEN4U, 2015). Por otro lado, al igual que con Hadoop, tenemos varios lenguajes con los que programar los diferentes trabajos. En nuestro caso usaremos Python, pero podríamos usar R o Java. También podríamos usar otros lenguajes como C# a partir de diferentes módulos que están a disposición en la página oficial de Spark (Spark, 2018).

3.5 Apache Kafka

Apache Kafka surgió de la empresa Linkedin a partir del sistema que tenían para recopilar múltiples métricas de sus sistemas y aplicaciones. Tenían un sistema que registraba la información de la actividad de cada usuario a partir de diferentes XMLs con una cantidad indefinida de variables, lo que lo hacía complejo y propenso a fallos. Para solucionar estas problemas se realizaron diferentes estudios que llevaron a Linkedin a usar una aplicación de gestión de mensajes, en concreto ActiveMQ. Cuando comenzaron a usar ActiveMQ descubrieron que tenían una serie de necesidades adicionales que dicho software no contemplaba. La imposibilidad de escalar dicho software y una serie de fallos que descubrieron posteriormente cuando estaban procesando sus datos, dio lugar a que Linkedin realizará un desarrollo propio. Dicho desarrollo fue bautizado como Kafka. Kafka debía reunir una serie de características para solventar los problemas concretos de Linkedin que con un sistema de gestión de mensajes tradicional no bastaba. Necesitaban que tanto los productores como los consumidores de los mensajes pudieran estar desacoplados a la hora de insertar u obtener un mensaje. También necesitaban que los mensajes fueran persistentes en las colas de mensajes de forma que los múltiples consumidores pudieran hacer uso de los mensajes. A su vez, era necesario optimizar al máximo el tiempo que se necesitaba en procesar los mensajes. Por último, era importante que pudieran escalar el sistema horizontalmente si es necesario por la cantidad de mensajes o por nuevos tipos de mensajes. Finalmente, hemos de subrayar que Kafka está escrito en el lenguaje Scala y se lanzó como proyecto Open Source y forma parte de la Apache Software Foundation (Narkhede et al., 2017). Para entender Kafka, debemos de tener en cuenta que es una simple cola de mensajes en la que varios productores y consumidores pueden estar

a la vez enviando y recibiendo mensajes. Los mensajes de Kafka son persistentes, esto hace que se pueda ver como el gran fichero de log de varias aplicaciones y que, posteriormente, otras aplicaciones lean para aplicar a esos datos diferentes procesos convirtiéndolos, por ejemplo, en estadísticas (Maarek, 2017). La persistencia de estos mensajes se mide a través de una determinada métrica de tiempo o de espacio y es lo que permite tener varios tipos de consumidores. En el caso de una arquitectura Lambda, por ejemplo, podemos leer de la misma cola tanto para la batch layer como para la real time layer y esto quiere decir que toda la información de que proviene de una cola se mantiene en un mismo sistema sin necesidad de replicar datos. Además, otra de las características más importantes de Kafka, es que podemos instalarlo como un sistema distribuido lo que lo hace muy tolerante a fallos.

Podemos diferenciar Kafka en las siguientes partes:

Mensajes y lotes (batch): La forma en que se introduce y se saca la información en Kafka es a través de mensajes. Cada mensaje, para Kafka, es una serie de bytes sin significado alguno a excepción de la parte de metadatos que contienen una clave y una marca de tiempo. La clave se puede usar para distribuir los datos en diferentes particiones o para hacer un seguimiento de los mensajes. Los mensajes se pueden escribir en lotes (batch), que no es otra cosa que una colección de mensajes. Eso nos permite escribir y obtener los mensajes mucho más rápido, ya que podemos escribir o recibir varios mensajes en una sola petición. Los mensajes se mantienen persistentes hasta un tiempo definido o hasta que la cola llegue a una cantidad fija de espacio, por ejemplo, 20 GB. Si se llega al límite por espacio, se borrarán los primeros mensajes que llegaron a la cola, y si llega al límite por tiempo se borrarán cuando haya pasado el tiempo de caducidad del mensaje.

Estructuras: Aunque para Kafka los mensajes son únicamente bytes, se recomienda usar algún tipo de estructura. Esto no es una propiedad de Kafka como tal, pero es una recomendación muy útil. Las estructuras más utilizadas sobre los mensajes de Kafka son JSON y XML.

Topics y particiones: Al igual que en una base de datos tenemos tablas o en un sistema de ficheros tenemos directorio, Kafka organiza los mensajes por topics. Estos topics, a su vez, se dividen en particiones donde se almacenan los mensajes. Los mensajes se almacenan en orden de llegada y cada partición puede estar en diferentes servidores. Además, puede haber replicación en las particiones o no, según las necesidades. En la figura 7 (Big-DataDummy, 2017) podemos ver cómo se escriben los mensajes de un topic en diferentes particiones. Además, a través de las claves de los mensajes, podemos repartir los mismos entre las diferentes particiones.

Productores y consumidores: Para Kafka, sus clientes, son los diferentes usuarios del sistema que escriben o leen la información, es decir, los productores y los consumidores. Los productores o publicadores son los encargados de escribir los mensajes en un topic. Sin embargo, les da lo mismo en qué partición se encuentre cada mensaje, por lo que será Kafka el encargado de distribuir los mensajes en las diferentes particiones. Opcionalmente los productores pueden añadir una clave al mensaje y así poder repartir ellos mismos los mensajes

Anatomy of a Topic

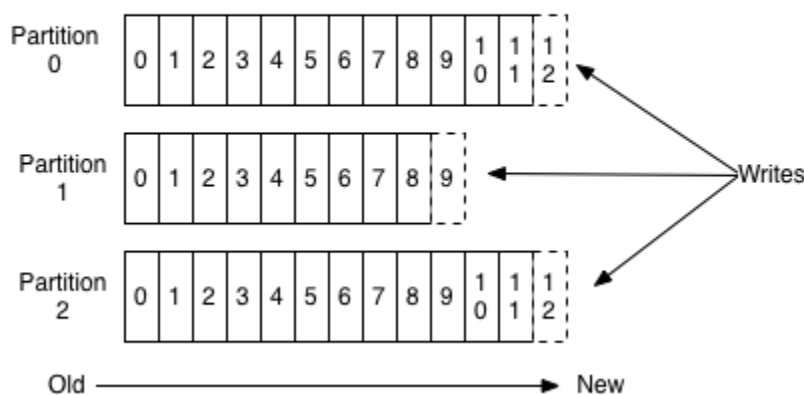


Figura 7: Funcionamiento del Topic en Kafka con sus particiones

entre las diferentes particiones. A la misma vez, pueden haber varios productores escribiendo en un mismo Topic. Los consumidores o lectores son los encargados de leer y consumir el mensaje, con la característica de que el mensaje no se borrará una vez leído si no, como hemos dicho, según la caducidad del mismo. Cada uno de los consumidores se suscribe a un tema he irá leyendo los mensajes en el orden en el que se han producido. Además, puede haber varios consumidores leyendo de un mismo topic y de una misma partición. Los consumidores pueden leer desde el principio de la cola o empezar con un desplazamiento u offset específico. Una vez vaya leyendo los mensajes, el consumidor sabrá por cuál se ha quedado y podrá seguir leyendo a partir del siguiente mensaje. Esto significa que los consumidores pueden detenerse o reiniciarse y sabrán volver al punto por donde se habían quedado. También existen grupos de consumidores que leen cada uno una parte de la cola, de forma que pueden ir procesando cada uno una parte del tema. Estos grupos de consumidores también son tolerantes a fallos ya que, si alguno deja de consumir automáticamente, los demás se irán equilibrando para que no se pierdan mensajes. Por último decir que, a un consumidor de un grupo se le puede asignar una partición de forma que sea a ese consumidor el que lee, mayormente, dicha partición. Decimos mayormente porque si hay un fallo por parte de otro consumidor, para que una partición no se quede sin leer, automáticamente se le asignará mensajes de otras particiones para que los procese. Podemos ver como un grupo de consumidores consumen un topic en la figura 8 (Narkhede et al., 2017).

Brokers y Clusters: Cada servidor con Kafka se le llama broker y es el encargado de recibir y enviar los mensajes desde los productores a los consumidores. Como ya sabemos, una vez recibe un mensaje, estos deben permanecer en disco, esto lo hace el broker asignándole el offset correspondiente y eliminando los mensajes que han caducado. El broker también es el encargado de gestionar las diferentes particiones siendo capaz de manejar miles de particiones y millones de mensajes, dependiendo del hardware donde resida. Un broker está diseñado para formar parte de un cluster junto a más brokers, los cuales son gestionados a través de

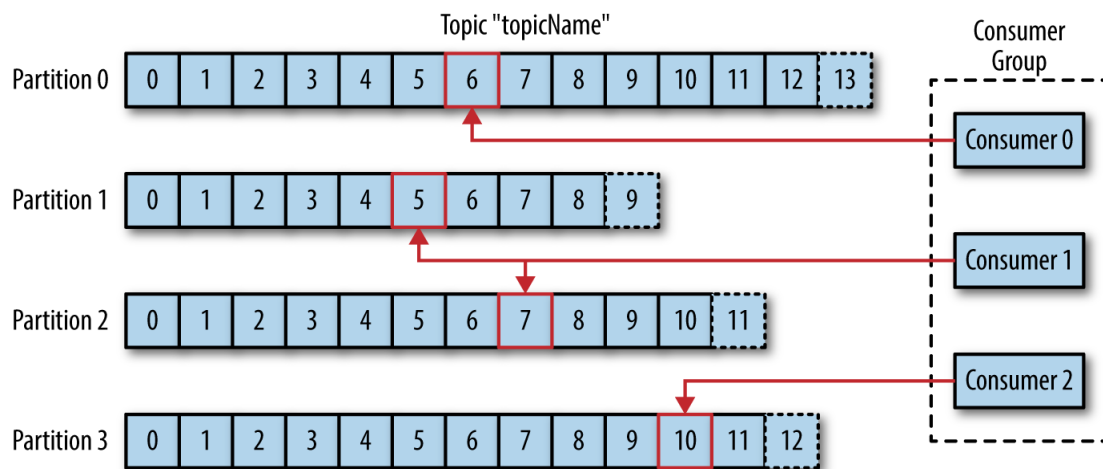


Figura 8: Distribución del trabajo entre consumidores de un Topic Kafka

Zookeeper. Mediante este mismo, se gestiona quién será el líder del cluster, encargado de repartir las particiones, controlar la replicación de datos y revisar fallos. Si el líder falla, será Zookeeper el encargado de asignar un nuevo líder.

3.6 Elastic

Elasticsearch es un motor de búsqueda y recuperación de documentos de código abierto construido sobre Apache Lucene. En torno a este motor se ha formado la empresa Elastic que promociona Elasticsearch junto a su stack de tecnologías aportando a diferentes empresas un sistema de búsqueda en tiempo real avanzado y versátil (Gormley and Tong, 2015).

Actualmente podemos definir Elasticsearch como un motor de búsqueda y análisis de texto, con una interfaz RESTful, compatible con múltiples usuarios y capaz de almacenar grandes cantidades de datos. Junto con este motor encontramos Elastic Stack, una serie de tecnologías que permiten conectarte a Elasticsearch de una forma más segura y sencilla, tanto para escribir como para leer datos.

Elastic Stack tiene como núcleo Elasticsearch y está formado por Kibana, Logstash, Beats, ECE y X-Pack. Cada uno de estos módulos son totalmente independientes e interoperables unos con otros. A continuación, explicamos cada uno de ellos (Elastic, 2018):

- **Elasticsearch:** Considerado el corazón de Elastic Stack, se trata del motor de búsquedas basado en Apache Lucene. Puedes insertar documentos de tipo JSON y hacer analíticas o búsquedas sobre ellos. Para realizar las inserciones, las modificaciones y las consultas hay que usar una API RESTful con diferentes operaciones tipo GET, PUSH, PUT o DELETE, acompañadas de un JSON con las operaciones a realizar. Los documentos en Elasticsearch se introducen en un índice, con un tipo y un identificador para facilitar la búsqueda y reconocer más fácilmente los distintos campos del documento.

Otra característica importante es que, aunque definas un tipo en Elasticsearch, siempre puedes añadir un documento con otros campos. Finalmente, para acceder al documento podemos hacerlo desde cualquier navegador realizando las consultas de la siguiente forma: `servidorElasticsearch:PORT/indice/tipo/identificador` y nos devolverá el objeto JSON que pedimos.

- **Beats:** Este módulo puede enviar datos de diferentes fuentes, principalmente de ficheros, aunque también puede leer de bases de datos o de las propias métricas que te aporta el sistema operativo. Estos datos son enviados a Logstash o a Elasticsearch sin ningún tipo de procesamiento previo. Se define como un agente y está escrito en Go.
- **Logstash:** Se trata de un sistema de procesamiento distribuido el cual obtiene datos de diferentes fuentes para insertarlos en otras, normalmente en Elasticsearch. Cuando hablamos de Logstash hablamos de un servicio con una o varias pipelines (tuberías). Cada pipeline tiene tres fases. La primera obtendrá los datos de cualquier tipo de fuente (entrada), la segunda filtra y procesa los datos y la tercera inserta los datos en Elasticsearch o cualquier otra salida.
- **Kibana:** Se trata de un componente que se conecta directamente con Elasticsearch que te permite manejar y visualizar la información. Te permite establecer diferentes métricas en tiempo real e ir explorando los diferentes datos que se van insertando en Elasticsearch. Además de crear diferentes gráficas también permite crear Dashboards. Para acceder a Kibana se debe hacer vía web donde podrás manejar y administrar el componente.
- **ECE (Elastic Cloud Enterprise):** Sirve para administrar tanto Kibana como Elasticsearch desde un mismo punto. Gracias a este módulo podemos monitorear y administrar un cloud de Elastic Stack desde un solo punto vía web o vía consola. También tiene una modalidad en la cual puedes montar directamente Elastic sobre un servidor de Azure o AWS.
- **X-Pack:** Realmente esto no es un módulo como tal, sino una serie de features. Simplemente se trata de todos los componentes extras que están bajo licencia y son de pago. X-Pack se compone de:
 - **Security:** Nos permite tener active directory, LDAP o bien, mantener la información cifrada en Elasticsearch.
 - **Alerting:** Nos permite recuperar información de Elasticsearch y poner alertas como que salte la alerta cuando se suma determinado valor de una variable en un mes. Las alertas se pueden transmitir por diferentes medios como por slack o email.
 - **Monitoring:** Nos permite ver el estado del cluster.
 - **Reporting:** Nos permite crear Reports a través de Kibana.
 - **Graph:** Nos permite ver diferentes conexiones entre los documentos de una forma gráfica.
 - **Machine Learning:** Nos permite ejecutar diferentes algoritmos de machine learning sobre Elasticsearch.

- **Elasticsearch SQL:** Nos permite hacer consultas sobre Elasticsearch con una sintaxis SQL.

Sobre cualquiera de los módulos se pueden instalar diferentes plugins o librerías para añadir seguridad, conectores, operaciones o incluso gráficos. Esta es una de las razones por la que Elastic Stack es tan popular ya que, al ser código libre, todo el mundo puede aportar su granito de arena, mejorar las herramientas o crear nuevos plugins. Actualmente, estamos en la versión 6.

3.7 MongoDB

MongoDB es una base de datos NoSQL en concreto, de tipo documental. Almacena los datos con una estructura muy parecida al JSON llamada BSON. MongoDB es código abierto, lo que quiere decir que cualquiera puede reportar fallos directamente del código o contribuir a nuevas mejoras, lo que finalmente ha contribuido a su popularidad.

Dado que MongoDB fue diseñada para la web moderna (Banker, 2011), está pensada para tener gran flujo de entrada y salida de datos, con un esquema dinámico. Esto quiere decir que, frente al SQL tradicional, podemos insertar y extraer datos sin tener que definir previamente una estructura fija. Al almacenar BSON podemos añadir todos los tipos de datos que queramos y que nos permita JSON, por tanto tenemos arrays o documentos dentro de documentos entre otros tipos de datos. Estas bases de datos son formadas por colecciones que a su vez, contienen los diferentes documentos. Cada uno de estos documentos contiene múltiples campos los cuales, definen las claves por las que realizar las búsquedas posteriormente. Podemos ver esto último en la figura 9 (Malaya, 2013). Esto hace que las búsquedas sean realmente potentes ya que son muy flexibles y lo sorprendente es que son en algunos casos, incluso más rápidas que muchas bases de datos SQL tradicionales ya que, no hace falta hacer tantos JOINS. Otra diferencia entre las bases de datos NoSQL y una SQL relacional es que no soporta transacciones, por lo que no es recomendable usar MongoDB en programas de tipo transaccionales. Por otra parte, una de las características importantes de MongoDB para este proyecto es que nos permitirá realizar consultas y operaciones de tipo geoespaciales (Plugge et al., 2010).

Otra de las características que hacen a MongoDB tan potente es el hecho de que es fácilmente escalable (Chodorow, 2013). Podemos crear réplicas o distribuir los datos horizontalmente de una forma fácil. Para distribuir los datos, MongoDB añade el concepto de sharding, que consiste en una colección distribuida a través de un hash de los campos obligatorios que tengan los documentos de dicha colección, como puede ser el id. Por otro lado, también tenemos las réplicas, nombradas Replica Set. El Replica Set consiste en tener un servidor primario y uno o varios secundarios. Normalmente se hacen todas las peticiones al servidor primario y es el que se encarga de que los secundarios se mantengan actualizados. Dependiendo de la carga podemos hacer que se puedan realizar consultas a los secundarios

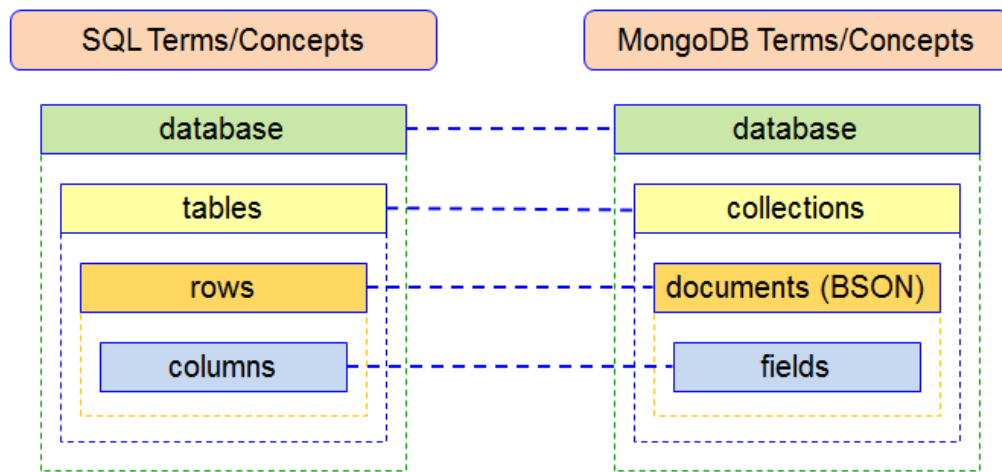


Figura 9: Relación de conceptos de SQL a MongoDB

pero las peticiones van al servidor primario por normal general. Si el servidor primario cae, se asignará automáticamente a otro servidor la función de primario hasta que el primario se recupere. Con las librerías de MongoDB esto se hace totalmente transparente al programador por lo que, una vez montadas las réplicas o los shards, el programador hará las lecturas y escrituras tal y como lo haría si solo existiera un único servidor de MongoDB.

4 Requisitos

4.1 Requisitos funcionales

1. Debe existir una cola que reciba los mensajes en bruto y de la cual, varios procesos puedan estar leyendo a la vez de dicha cola.
2. Deben existir varias réplicas de la cola de forma que si uno de sus nodos cae, se puedan seguir obteniendo los datos de forma transparente al servicio de streaming o batching.
3. La plataforma debe ser capaz de tener varios servidores coordinados usando la herramienta de streaming y distribuyendo el trabajo entre los diferentes nodos.
4. Cuando uno de los nodos que aloja a la herramienta de streaming caiga, los trabajos deben seguir ejecutándose en los demás nodos, siendo capaces de procesar la información del servidor que ha caído.
5. El servicio de streaming debe devolver a otra cola todos los datos procesados para que diferentes procesos puedan obtener dichos datos.
6. El sistema debe ser capaz de obtener los vehículos que circulan con exceso de velocidad.
7. El sistema debe ser capaz de identificar a qué usuario pertenece cada vehículo para poder filtrarlos posteriormente.
8. El sistema debe ser capaz de asociar los vehículos con los usuarios a los que pertenecen. El sistema debe ser capaz de detectar proximidad a puntos geográficos en tiempo real.

4.2 Requisitos no funcionales

1. Debe existir la posibilidad de mostrar los datos de tráfico sobre un mapa.
2. Se deben mostrar gráficas de temperatura de los vehículos.
3. Se debe mostrar en tiempo real si hay vehículos que se encuentran cerca de un punto negro.
4. Existen un dashboard con las diferentes gráficas y mapas en el cual se puede filtrar por usuario.
5. Las herramientas usadas deben ser gratuitas.
6. Se debe tener en cuenta que se deben almacenar los datos históricos para realizar futuros desarrollos.
7. Se debe tener en cuenta que se podrán procesar los datos históricos posteriormente de una forma ágil.

5 Arquitectura propuesta

5.1 Selección del modelo de arquitectura

A la hora de seleccionar la arquitectura, seleccionaremos la que mejor se adapte al caso de nuestro problema. Por un lado, tenemos la arquitectura Kappa, la cual se reduce a una sola capa donde se procesan los datos y se almacenan para posteriormente mostrarlos en la aplicación. Esto lo podemos ver en la figura 10 (Careaga, 2017). Por otro lado, la arquitectura Lambda lanza dos líneas, una para los datos que se han de mostrar rápidamente y otra para los datos de los cuales necesitamos un procesamiento más sofisticado. Esto podemos verlo en la figura 11 (Kreps, 2014). Vista la casuística del problema se propone, una arquitectura Lambda frente a una arquitectura Kappa.

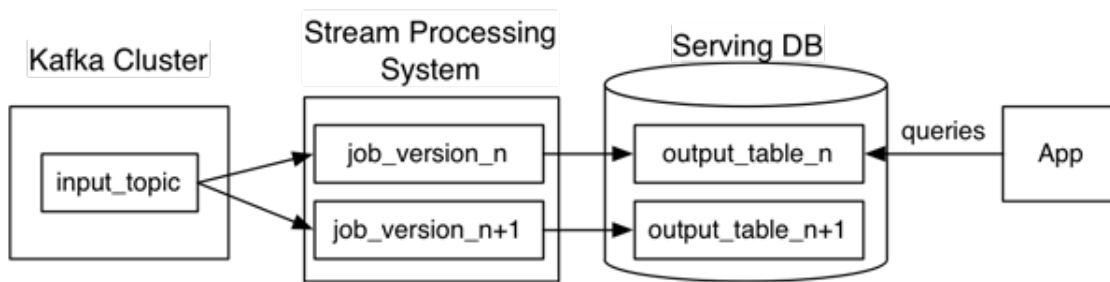


Figura 10: Arquitectura Kappa.

5.2 Selección de las herramientas elegidas

Debido a la casuística del hardware en el que estamos desarrollando y para conseguir un sistema totalmente portable se ha decidido usar Docker como herramienta para virtualizar los diferentes servicios. De esta forma usaremos menos recursos a la hora de lanzar los diferentes servicios y siendo, aún así, totalmente independientes. Por otra parte con Docker se nos va a permitir encapsular los diferentes servicios para que puedan correrse en cualquier máquina. Aun habiendo elegido este sistema también se ha valorado el uso de un Datacenter Manager como Mesos o Ambari (Siftery, 2018), pero resulta ser muy pesado para el hardware que disponemos.

Dada la arquitectura seleccionada necesitaremos seleccionar varios tipos de herramientas. Para repartir la carga de los mensajes enviados/recibidos necesitaremos un distribuidor de los diferentes datos que recibamos (broker). Tras recibir el dato necesitamos que la speed layer realice el procesamiento en tiempo real necesitaremos con una tecnología de Streaming que nos permita obtener del dato en bruto, la parte que nos interesa. Por otro lado, la batch layer nos debe permitir almacenar y consultar cualquier dato en cualquier momento ya sea en

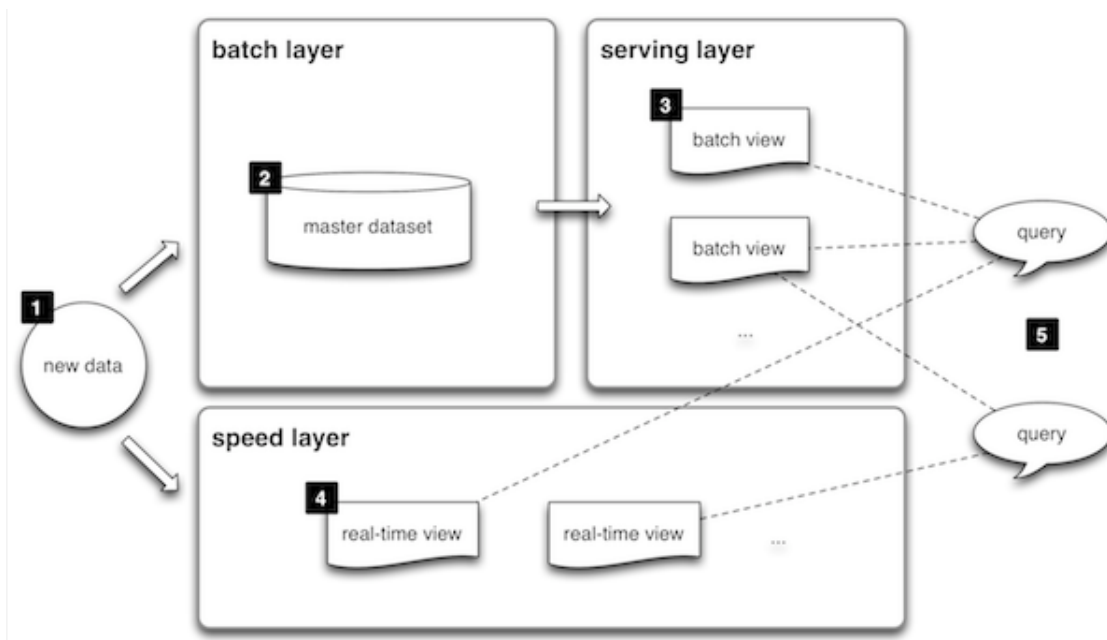


Figura 11: Arquitectura Lambda.

una o varias bases de datos. Para procesar los datos posteriormente necesitamos un sistema de batching que vaya haciendo resúmenes y obteniendo estadísticas, esto se almacenará en la serving layer. Finalmente, para poder mostrar dichos datos, necesitamos una plataforma de dashboard que nos ayude a mostrar los datos en tiempo real y los post-procesados a la cual, podamos añadir futuros informes.

Dicho esto, seleccionamos dos candidatos a brokers que son Kafka y RabbitMQ. RabbitMQ consiste en un sistema de colas tradicional donde encontramos un productor del mensaje y un consumidor del mensaje y diferentes colas a las que se pueden suscribir diferentes productores y consumidores. Por el contrario, Kafka, encontramos que hay un productor del mensaje y varios consumidores del mismo, lo que hace el mensaje persistente hasta un cierto tiempo. Dado que podemos usar también de caché a Kafka para recuperar trabajos y podemos operar fácilmente con las diferentes capas lo seleccionaremos como broker (Humphrey, 2017).

En cuanto a la speed layer encontramos diferentes tecnologías como Spark, Flink o Apex. Spark es un sistema de microbatching, Flink es un sistema de streaming puro y Apex es una nueva tecnología de streaming que está surgiendo ahora en la Apache Foundation. Dado que Apex es una tecnología que aún no está madura la descartamos y nos tendremos que decidir entre Spark y Flink. Spark trabaja en órdenes de segundos, ya que es microbatching, mientras que Flink trabaja en el orden de microsegundos. Aunque Flink es trabaja con tiempos más pequeños (Däschinger, 2017), realmente no necesitamos tanta precisión en cuanto al tiempo en streaming lo que nos hace, finalmente, decidirnos por Spark dada la comunidad tan grande que existe entorno a esta tecnología. Por otro lado, todas las librerías que lo componen tienen

una variedad más rica en funciones y sus desarrolladores más experiencia, por lo que lo hace la más versátil para nuestro problema (Mushketyk, 2017).

En cuanto a la parte de almacenamiento a gran escala de los datos nos decantamos por Hadoop, dada la potencia que tiene y la gran cantidad de usuarios que la usan. Por otro lado, podemos seleccionar varios sistemas para realizar el batching, como son Logstash, que pertenece al stack de elastic, Spark o Hadoop.

En cuanto a las bases de datos tenemos la opción de usar Postgre, pero dado que queremos más flexibilidad nos decantamos por ver cómo usar bases de datos NoSQL. Aun así, Postgre tiene una potencia más que suficiente y se puede escalar fácilmente. Por otro lado tenemos MongoDB, la base de datos NoSQL más usada a día de hoy, lo que la hace una muy buena opción para seleccionarla (Melé and Valseca, 2018). Después de esta, podemos usar Elasticsearch para almacenar datos, aunque sea un motor de búsquedas. Otras alternativas serían InfluxDB que está optimizada para series temporales y Redis, que nos resultará muy útil en cuanto a velocidad de consulta ya que es una base de datos clave valor que almacena sus datos en memoria y persiste a disco cada cierto tiempo. Evidentemente, la empresa tiene ya sus bases de datos que habrá que integrar con esta estructura por lo que la elección tiene que ser especialmente enfocada para el tiempo real. Aunque Redis podría parecer a voz de pronto la mejor herramienta para estos casos (Shekhar, 2016), consume mucha memoria de la que actualmente, para realizar esta prueba de concepto, no disponemos. Dado esto, nos enfocaremos en usar Elasticsearch para este caso con su stack de tecnologías de forma que nos permitan mostrar un dashboard de una forma mas rapida.

En cuanto a la parte de visualización en tiempo real tenemos varias posibilidades como son Kibana con el stack de Elastic, una web realizada a mano con D3 o Grafana que se integra muy bien con InfluxDB. Dado que hemos elegido Elasticsearch y dada la facilidad de usar Kibana, es la herramienta elegida.

6 Aplicación desarrollada

Este capítulo tratará de hacer entender al lector el trabajo que se ha realizado y como funciona. Para ello, mostraremos los pasos que hemos seguido para montar cada una de las herramientas sobre la arquitectura seleccionada.

6.1 Hardware utilizado

La máquina que se ha usado para el desarrollo de este trabajo ha sido mi ordenador portátil por motivos de disponibilidad. Dicha máquina es un MSI GP60 2PE Leopard con las siguientes características:

- MSI GP60 2PE Leopard
 - Disco duro:
 - SSD mSATA de 250 GB
 - HDD SATA de 750GB
 - RAM: 16 GB
 - Procesador: Intel Core i7-4710HQ
 - Tarjeta gráfica: NVIDIA GeForce 840M
 - Sistema operativo: Ubuntu 16.04
 - Propietario: Rubén Garrido
- Disco duro externo WD Elements Basic Storage:
 - Capacidad 2 TB
 - Formateado en ext4
 - Propietario: Rubén Garrido

6.2 Datos obtenidos y preprocesado

Para realizar las pruebas se han obtenido datos de diferentes fuentes. Por una parte, Movildata nos ha ofrecido los datos anonimizados de varios vehículos obtenidos durante tres días, en concreto, durante los días 28, 29 y 30 de Mayo. Dichos datos se almacenan en un JSON de 1,83 GB en el siguiente formato:


```

{
  {
    "_id": {
      "$oid": "IDENTIFICADOR DE OBJETO"
    },
    "metaData": [
      {
        "keyName": "Type",
        "units": "VehicleType",
        "unitType": "string"
      }
    ],
    "reports": [
      {
        "identity": {
          "sensorId": "IDENTIFICACION DIARIA QUE SE LE DA
                        AL VEHICULO"
        },
        "measurements": [
          {
            "location": {
              "coordinates": [
                LONGITUD,
                LATITUD,
                ALTURA
              ],
              "heading": "166",
              "temp": "TEMPERATURA",
              "speed": "VELOCIDAD",
              "speedmetric": "METRICA PARA
                             LA VELOCIDAD"
            },
            "observationTime": "FECHA",
            "Type": "TIPO DE VEHICULO (camion, coche o bus)"
          }
        ]
      },
      ....]
    }
  }
}

```

Aquí podemos ver un ejemplo:

```

{
  "_id": {
    "$oid": "5afa9ec2d815bd6e3c12d0cf"
  },
  "metaData": [
    {
      "keyName": "Type",
      "units": "VehicleType",
      "unitType": "string"
    }
  ],
  "reports": [
    {
      "identity": {
        "sensorId": "651513"
      },
      "measurements": [
        {
          "location": {
            "coordinates": [
              -1.317187,
              40.648389,
              994
            ],
            "heading": "166",
            "temp": "No",
            "speed": "88",
            "speedmetric": "KilometersPerHour"
          },
          "observationTime": "2018-05-15T08:45:51.0000000Z",
          "Type": "truck"
        }
      ]
    }
  ],
  ....
]
}

```

Dado el formato de estos datos hemos tenido que preprocesarlos con Spark para obtener un fichero CSV equivalente, en el que cada trama se almacene en una sola línea. Esto se ha

realizado para facilitar la simulación del envío de las tramas de los vehículos.

Una vez obtenido esto, para simular los usuarios, he creado 180 usuarios y he dividido, con una distribución aleatoria, los vehículos con los usuarios que hemos creado. De esta forma, simularemos la cantidad de vehículos que tienen los clientes reales de una empresa de este tipo, donde cada empresa tiene una cantidad determinada, según su necesidad. Esta distribución podemos verla en la figura 12.

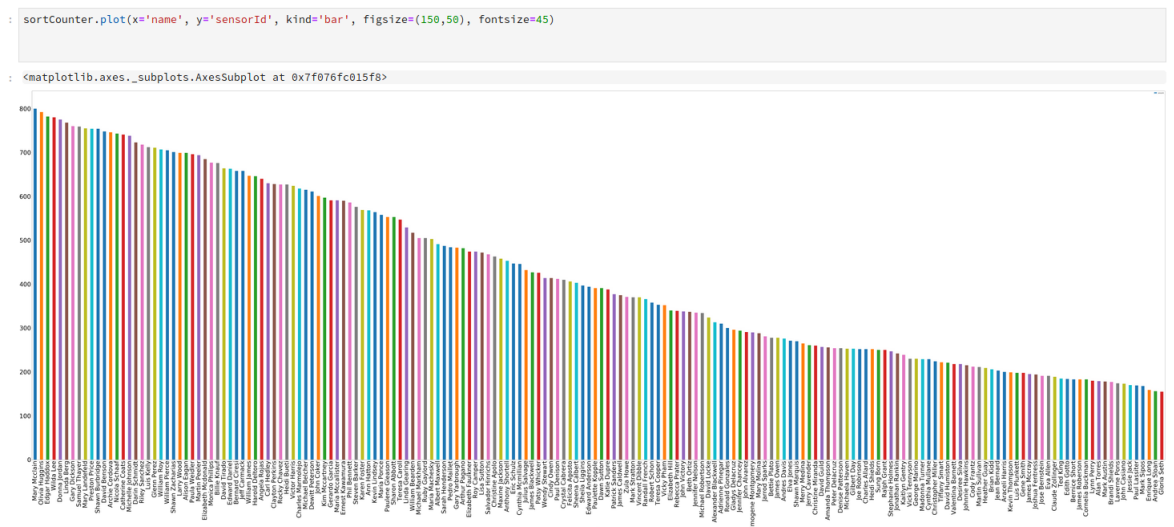


Figura 12: Cantidad de vehiculos para cada usuario.

A partir de esto, crearemos dos CSV que almacenaremos en Hadoop, en la que aparezcan los nombres de los usuarios y la asociación de los vehículos con los usuarios. Con esto obtenemos 876 vehículos en el usuario que más vehículos y 168 en el que menos.

Por último, con los datos cedidos por Movildata, hemos obtenido dos gráficas que nos mostrarán la frecuencia de los datos cada 60 segundos y cada segundo en un día concreto. Esto lo podemos ver en las siguientes figuras (13 y 14), en las que vemos como el máximo número de tramas en un minuto es de 8000 y el máximo de tramas durante 1 segundo es de 250.

Por otro lado, hemos obtenido de la DGT los puntos negros de España en 2014, que es el último documento público actualizado que hemos encontrado. Dicho documento es un excel con varias hojas, una por cada provincia o región de España, y en cada hoja se detalla la dirección del punto donde se han eventado accidentes y se consideran puntos negros. Debido a la dificultad del formato y que no tenemos los puntos geográficos, se ha realizado un preprocesamiento para obtener un CSV más fácil de procesar por los servicios que vamos a crear. Dicho preprocesamiento aplanar el excel en un solo csv y, además, obtiene los puntos geográficos a través del API de Google Maps usando la función de georreferenciación inversa. Finalmente, se han obtenido los datos de los mapas de OSM, concretamente se han obtenido los datos del mapa de España en un fichero .osm para, posteriormente, poder procesarlo e insertarlo en la base de datos seleccionada.

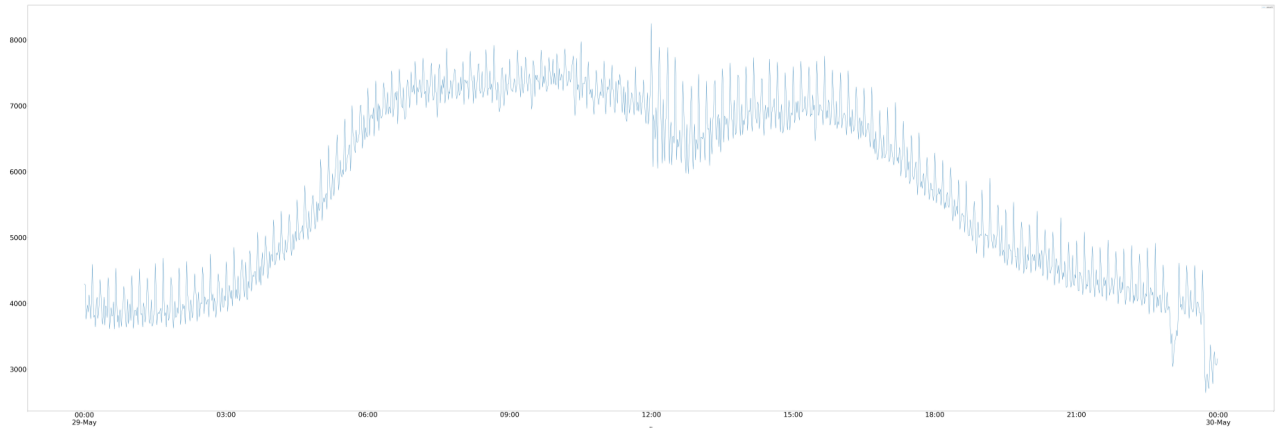


Figura 13: Frecuencia de las tramas durante un día cada 60 segundos.

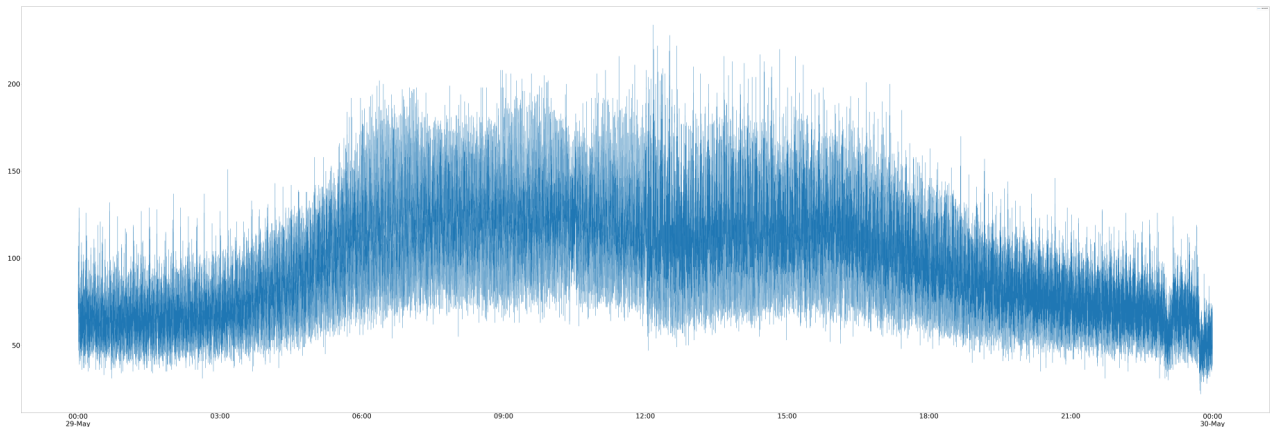


Figura 14: Frecuencia de las tramas durante un día cada segundo.

6.3 Detalles de implementación

Dedicaremos esta sección a explicar en detalle el desarrollo realizado. Dicho esto comenzaremos explicando cómo se va a ver la arquitectura a grandes rasgos hasta llegar al detalle de implementación de cada herramienta.

6.3.1 Diseño de la arquitectura con las herramientas seleccionadas

En cuanto a la arquitectura desarrollada, planificamos una estructura como la que se muestra en la figura 15. En esta arquitectura encontramos los datos ofrecidos por Movildata como emisor de los datos, los cuales llegarán a una cola de Kafka. Dichos datos serán recogidos por Hadoop para almacenarlos en bruto en HDFS. Por otro lado, Spark recogerá los datos de la cola para realizar el procesamiento en tiempo real, es decir, para asociarlos con el usuario y detectar anomalías. Tras realizar el procesamiento, Spark insertará en otra cola de Kafka los datos, los cuales serán leídos por Logstash para insertarlos en Elasticsearch. Una vez insertados en Elasticsearch seremos capaces de mostrarlos en tiempo real a través de Kibana, donde configuraremos diferentes gráficos y dashboard.

LAMBDA ARQUITECTURA PROPUESTA

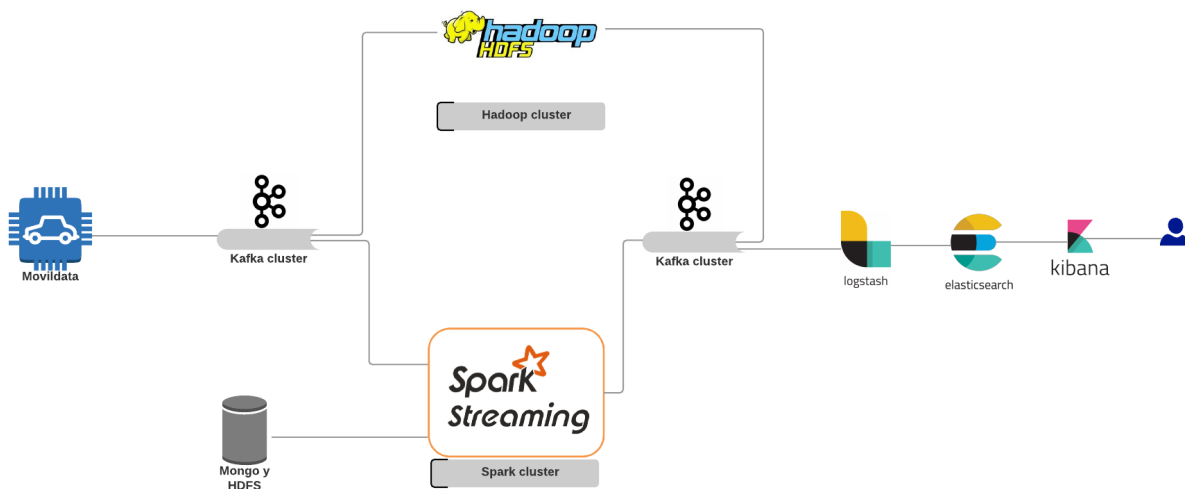


Figura 15: Lambda arquitectura propuesta.

Para realizar esto, lo primero que se ha realizado es configurar los diferentes Dockerfiles para establecer las imágenes de nuestros container. Para ello, usaremos la herencia que nos proporciona Docker y crearemos un esquema como el que aparece en la figura 16. Como padre tendremos una imagen de Ubuntu que contendrá todas las librerías comunes para todos. Por consiguiente, crearemos una imagen padre para Hadoop, Zookeeper, Kafka, Spark, las tecnologías de Elastic y MongoDB, teniendo en cuenta que Zookeeper estará por encima de

Kafka, ya que es necesario para que Kafka funcione. A partir de este diseño, comenzaremos a explicar los entresijos de cada una de estas imágenes.

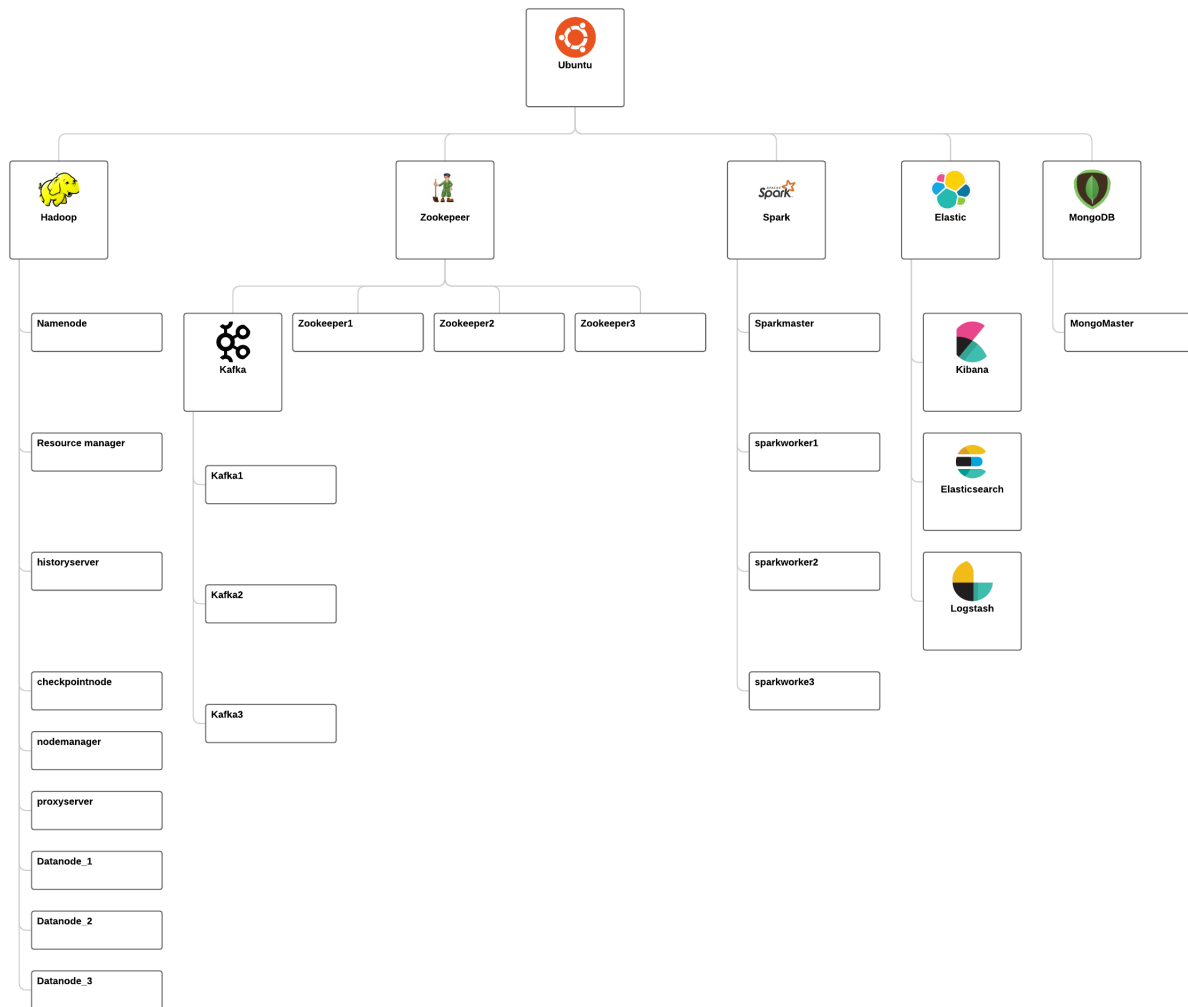


Figura 16: Esquema jerárquico docker.

6.3.2 Montaje de la imagen de Ubuntu

Para crear esta imagen, hemos usado la imagen oficial de Ubuntu que encontramos en Docker Hub. A partir de esta imagen, hemos instalado SSH para tener interconectadas todas las máquinas que creamos. Para que la conexión sea segura y no necesitemos acceder a través de contraseña, hemos generado un certificado RSA y hemos establecido en el fichero de configuración de SSH "ssh_config", que se encuentra en el directorio /etc/ssh/, el parámetro "SET StrictHostKeyChecking.^a "no" para que no pregunte si desea conectarse y se conecte automáticamente.

Para finalizar, hemos instalado en esta máquina Java 8, Scala 2.12 y Python 3. Java es necesario para que puedan ejecutarse Hadoop, Zookeeper y las herramientas de Elastic. Scala

será necesario para Spark y Kafka. Por último, nuestros desarrollos se realizarán en Python 3. Dado que es un lenguaje muy fácil de usar no necesitamos compilar, esto hará que el desarrollo de esta prueba de concepto sea más ágil.

6.3.3 Pasos a seguir para añadir aplicaciones sobre la imagen de Ubuntu

En este subapartado, explicaremos los pasos a seguir para añadir aplicaciones y sea más fácil actualizarlas en un futuro, se debe seguir la siguiente estructura:

1. Se debe añadir un directorio, cuyo nombre sea el propósito de la aplicación, al directorio “/opt”. Un ejemplo de esto serían Hadoop, cuyo propósito es almacenar datos sobre su HDFS y procesarlos, por lo que entrará dentro de la categoría de base de datos y crearemos el directorio “/opt/bd”.
2. Sobre el directorio creado se debe descargar la aplicación con el nombre y la versión que le corresponde. Siguiendo el ejemplo anterior, para Hadoop, añadiremos el directorio de la aplicación como “/opt/bd/hadoop-3.1.0”.
3. En ese mismo directorio se debe crear un link al directorio de la aplicación con el nombre de la misma, de forma que, cuando queramos actualizar la aplicación, simplemente tendremos que cambiar el link del directorio.
4. Por último, como norma más importante, las variables de entorno de la aplicación deben apuntar al directorio creado como link y no al directorio creado en el paso 2 de la aplicación.

Por otro lado, para configurar los ficheros donde las aplicaciones almacenarán los datos y los logs de las aplicaciones deberán seguir los siguientes pasos:

Se creará un directorio en “/var/data” en el caso de los datos de aplicación y un directorio en /var/log para el caso de los log con el nombre de la aplicación. En el caso de Hadoop, por ejemplo, sería /var/data/hadoop en el caso de los datos y “/var/log/hadoop” en el caso de los logs.

1. Dadas las características de Docker, para añadir la persistencia, dichos directorios se deben establecer como volúmenes o como enlaces a directorios propios del sistema. En nuestro caso, estableceremos enlaces a los directorios del sistema y los enlazaremos a un directorio que seguirá la siguiente nomenclatura “nombre de la aplicación” + “_resources”. Siguiendo con el ejemplo de Hadoop, crearemos un directorio cuyo nombre será “hadoop_resources”.
2. Dado que podemos tener varios servicios por aplicación, tendremos que crear, dentro de este directorio, otro directorio con el nombre del servicio. Siguiendo el ejemplo de Hadoop y haciendo referencia al servicio datanode, crearemos el directorio “hadoop_resources/datanode/”

3. Para terminar, dentro de este directorio debemos crear los directorios `data` y `log` que serán los que realmente enlazarán con el directorio que corresponde a los del paso 1. Para seguir con el ejemplo, tendremos que crear los directorios `./hadoop_resources/datanode/data` para los datos, y `./hadoop_resources/datanode/log` para los logs. Esto lo podremos enlazar a través del comando correspondiente de Docker o en el fichero `“docker-compose”` que define cómo se lanzarán los servicios.

Por último, decir que en cada una de las aplicaciones se debe definir un fichero `Host` que contendrá las rutas DNS que queramos añadir al fichero `“/etc/hosts”`. Al inicio, cada servicio se deben añadir estas rutas a dicho fichero. Los nombres que se establezcan únicamente pueden tener caracteres alfanuméricos debido a algunas incompatibilidades con algunas aplicaciones. Gracias a esto, los nombres de los servicios serán más amigables, por lo que será más sencillo acceder a los mismos.

6.3.4 Montaje de las imágenes de Hadoop

Para la realización de este apartado, hemos usado Hadoop 3.1, aunque también hemos probado la versión 2.7, que es la que más se usa actualmente. Siendo así, ambas mantienen la misma estructura, a excepción de algunos parámetros de configuración que varían de una versión a otra o que quedan obsoletas. Las dos versiones están disponibles y funcionales tanto en GitHub como en Docker Hub. Dado que es una prueba de concepto, usaremos la versión superior por defecto, pudiendo comprobar de esta forma que el funcionamiento de la última versión es correcto y, cuando se desee integrar, podamos usar las últimas versiones de Hadoop.

Las imágenes de Hadoop constan de varias partes. Por un lado, encontraremos la configuración básica que dará lugar al cluster y por otro lado, las ejecuciones de los servicios en máquinas independientes como recomienda la filosofía de Docker. La imagen base consta de la instalación básica de Hadoop para el usuario `“hdmaster”`, que se almacenará en `“/opt/bd/hadoop”` (siguiendo los pasos explicados en la sección anterior), y el fichero de redirección DNS de todos los componentes del cluster. Además de esto, añadiremos las variables de entorno que Hadoop requiere para su ejecución: `HADOOP_HOME`, `HADOOP_COMMON_HOME`, `HADOOP_HDFS_HOME`, `HADOOP_MAPRED_HOME` y `HADOOP_YARN_HOME` que apuntan al directorio de de instalación de Hadoop que hemos comentado y `HADOOP_CONF_DIR` y `YARN_CONF_DIR` que apuntan al directorio donde se encuentran los ficheros de configuración de Hadoop (`“/opt/bd/hadoop/etc/hadoop”`). Por último, respecto a la configuración que viene por defecto en Hadoop, hemos modificado los siguientes ficheros de configuración:

- `core-site.xml`
 - Definimos la referencia al namenode como `“hdfs://namenode:9000”`.
 - Usuario estático por defecto como `“hdfs”`.
 - El directorio temporal en `“/var/tmp”` ya que no necesitamos que sea persistente.
- `hadoop-env.sh`

- Definimos la ruta a Java a `JAVA_HOME`.

■ `hdfs-site.xml`

- Establecemos el factor de replicación de bloques a 2. Por defecto está a 3, que son demasiados para este proyecto.
- El tamaño de bloque se establecerá a 64 megas. Por defecto está a 256 megas, que es demasiado grande para nuestro propósito.
- Establecemos la interfaz web para que esté disponible.
- Estableceremos el directorio donde el namenode guardará los metadatos a `“/var/data/hadoop/hdfs/nn”`.
- Establecemos el directorio donde el nodo checkpoint guarda los checkpoint y los edits temporales a `“/var/data/hadoop/hdfs/cpn”`.
- Establecemos el directorio donde los datanodes guardan los datos a `“/var/data/hadoop/hdfs/dn”`.
- Establecemos la interfaz de acceso al datanode a `“namenode:50070”`.
- Establecemos la interfaz del nodo checkpoint a `“checkpointnode:50090”`.
- Establecemos que el usuario y grupo `hdfs`, que será el que aparezca en la interfaz web, tenga permisos para subir y borrar ficheros del HDFS.

■ `mapred-site.xml`

- Definimos que usaremos el framework `yarn`, que será el que realiza el MapReduce.
- Definimos el `JobHistory` a `historyserver:10020` y la interfaz web a `historyserver:19888`.
- Establecemos el uso máximo de memoria a 1GB tanto para Map como para Reduce.*

■ `yarn-site.xml`

- Establecemos el nombre del `resourcemanager` y la dirección a `“resourcemanager:8032”`.
- Establecemos los logs de aplicaciones sobre el `historyserver`.
- Establecemos el sistema de map como `ShuffleHandler`.
- Establecemos el directorio de logs a `“var/log/hadoop/yarn”`
- Establecemos el uso de cores a 4 por nodo.*
- Establecemos el máximo de uso de memoria por contenedor a 4GB.*
- Establecemos el ratio de memoria física y virtual a 4.
- Establecemos el mínimo de memoria reservada a 1GB.*
- Establecemos el proxy a `“proxyserver:50070”`

■ `workers`

- Dicho fichero tiene los nombres de los nodos que se desean establecer como “workers” o trabajadores. Aquí, estableceremos como workers a los nodos nodemanager, el namenode, el datanode1, el datanode2 y el datanode3. Posteriormente, dichos nodos serán establecidos como workers a través del nodemanager.

Una vez hecho esto, definiremos los diferentes servicios de Hadoop especificados en la sección 2.5. Para ello, crearemos diferentes imágenes que lanzarán un shell llamado “run.sh” que simplemente se asegurará de que los puertos que necesita cada uno esté abierto y lance su servicios, a excepción del namenode. El servicio de namenode se encargará de montar el sistema de ficheros HDFS y, para que en posteriores ejecuciones no se vuelva a lanzar, en su directorio persistente guardará que ya está creado.

Para terminar con la configuración, crearemos un fichero docker-compose.yml con el que podemos probar el cluster compuesto por tres datanodes.

Por último, decir que la versión 2.7 de Hadoop, al realizar los diferentes test que vienen con la aplicación, consume más RAM que la versión 3.1. El haber realizado las pruebas con Hadoop 2.7 también es porque es la versión oficial compatible tanto para Spark como para Flink (solo usaremos Flink para comprobar que Spark es una herramienta que podemos reemplazar fácilmente) y, tras haber comprobado las diferencias, hemos llegado a la conclusión de que la única parte de Hadoop 3.1 que no es compatible con estos es la de asignar la memoria y los cores que usa de forma dinámica. Dado esto, hemos establecido en los ficheros de configuración la asignación de memoria y los cores de forma fija (aparecen con un asterisco).

6.3.5 Montaje de las imágenes de Zookeeper y Kafka

Apache Zookeeper es un orquestador que nos ayudará a volver a seleccionar líderes en los cluster de Apache Kafka y, posteriormente, de Apache Spark, por lo que lo añadiremos en la ruta “/opt/orchestrator”. Para configurar esta herramienta, crearemos un cluster de Zookeeper que se dedique a esto. Para ello, en el fichero de configuración “zoo.cfg” estableceremos las direcciones de los nodos del cluster y le especificaremos que trabajará como tal.

En cuanto a Apache Kafka, dado que es un gestor de colas, lo añadiremos en la ruta “/opt/queuesmanager”. En cuanto a la configuración, se encuentra en el fichero “server.properties”, en el cual añadiremos las direcciones del cluster de Zookeeper. Por otro lado, dado que hay que asignarle un identificador a cada uno de los nodos, asignaremos una forma de lanzarlo dinámicamente. Para ello, estableceremos con “@id” como marca para posteriormente establecer el identificador. Aprovechando esta tarea, estableceremos el nombre del host de la misma forma como “@hostname”. Por último, asignaremos el número de particiones por defecto a 1, al igual que el factor de replicación.

Para lanzar los diferentes contenedores de Kafka, lanzaremos un shell que modifique el fichero de configuración estableciendo los valores que haya que asignar y, posteriormente, lance el proceso de Kafka.

6.3.6 Montaje de las imágenes de Spark

Para montar la imagen de Apache Spark, añadiremos la aplicación en “/opt/bd/streaming”, debido a que se conectará con la base de datos para realizar el streaming. Por otro lado, estableceremos en el fichero “spark-defaults.conf” la siguiente configuración:

- Asignamos, por defecto, user “yarn” es decir, el cluster de Hadoop.
- Establecemos que reserve como máximo de memoria 512MB, tanto para el yarn como para el cluster de Spark.
- Establecemos los logs.
- Asignamos los ficheros de logs si usa el yarn en el directorio “hdfs://namenode:9000/user/hdmaster/spark-logs”.
- Establecemos el history server de Spark.
- Establecemos el puerto para la web de Spark a “18080”.
- Seleccionamos dónde se albergan las librerías de Spark en el hdfs a “hdfs://namenode:9000/user/hdmaster/spark-archives.zip”
- Le confirmamos que la replicación de bloques del yarn está a 2.
- Le especificamos dónde está el cluster de Hadoop y con los puertos por los que se debe comunicar con: “hdfs://namenode:9000, hdfs://datanode1:9866, hdfs://datanode2:9866, hdfs://datanode3:9866”
- Establecemos el acceso a datos de HDFS a “hdfs://namenode:9000”
- Especificamos que la forma de recuperación, en caso de caídas, para seleccionar un nuevo líder, lo haremos con Zookeeper. Esta integración se hará automática añadiendo las direcciones del cluster de Zookeeper “zoo1:2181, zoo2:2181, zoo3:2181”

Por otro lado, añadiremos como esclavos en el fichero “slaves”, que serán los procesos de Spark que ejecutarán trabajos, a los nodos sparkmaster, sparkworker1, sparkworker2 y sparkworker3, para el caso que queramos ejecutar el cluster de Spark.

Para terminar con la configuración de la imagen base de Spark, decir que para poder usar pyspark con Python 3, hemos establecido la variable de entorno “PYSPARK_PYTHON” a “python3”, ya que, de no ser así, usará por defecto Python2. Por otra parte, también hemos establecido que el código de Python será introducido con codificación UTF-8, de manera que minimizaremos los problemas con caracteres españoles. Para ello, estableceremos la variable de entorno “PYTHONIOENCODING” a “UTF-8”.

Con esta configuración, seleccionará por defecto los workers de Hadoop para ejecutar los trabajos. Hadoop debe contener las librerías de Spark para poder hacer uso de ellas, por lo que será necesario que estén introducidas en la ruta del HDFS especificadas. Para esto, cuando definamos el nodo spark-master, llevará a cabo su ejecución de la siguiente forma:

1. Cuando esté lanzado el contenedor por primera vez, esperará 14 segundos, dado que no hay forma de saber si el HDFS está montado.
2. Cuando hayan pasado los 14 segundos correspondientes, tendrá que comprobar de un fichero que esté guardado de forma persistente, si se han añadido ya las librerías de Spark al HDFS. Esto lo sabremos si se ha ejecutado anteriormente el script que las añade.
3. Una vez hecho esto, los slaves y el history-server de Spark estarán esperando a que el spark-master lance sus demonios.

Para cumplir con los requisitos, hemos hecho también pruebas con Apache Flink, comprobando que podemos cambiar la herramienta si en algún momento se requiere valorando esta alternativa cuando esté más madura en el mercado. Dado que usamos Kafka, también hemos comprobado que podemos usar ambas herramientas a la vez sin ningún problema, ya que pueden existir varios suscriptores en las colas.

6.3.7 Montaje de las imágenes Elastic

Para el montaje del Stack de Elastic introduciremos Elasticsearch, Logstash y Kibana en /opt/bd, en la imagen base. En la configuración de Elasticsearch, en el fichero “elasticsearch.yml”, estableceremos el nombre del cluster a “elastic-cluster”, como nombre descriptivo lo estableceremos a “elastic-1-master”, la ruta del host a “elasticsearch” (está en la ruta del DNS), el puerto a 9200 y la ruta a datos y al log como se establece en el apartado 6.3.3. Por la parte de Logstash, estableceremos en el fichero “logstash.yml”, el nombre del nodo a logstash-1, que puede usar dos núcleos de la CPU y las rutas de datos y log como se establece en el apartado 6.3.3. Por último, para configurar Kibana ejecutaremos en el fichero “kibana.yml” la ruta al host como Kibana (está en la ruta del DNS), en el puerto 5601, la ruta a Elasticsearch a “http://elasticsearch:9200” el fichero de log como se establece en el apartado 6.3.3.

Para hacer uso de las aplicaciones de una forma más fácil, estableceremos las variables de entorno ES_HOME, que contendrá la ruta a Elasticsearch, ES_PATH_CONF, que contiene la ruta al fichero de configuración a Elasticsearch, LOGSTASH_HOME, que contendrá la ruta a Logstash, y KIBANA_HOME, que contendrá la ruta de Kibana.

Para lanzar los servicios, crearemos una imagen para Elasticsearch, que lanzará Elasticsearch, la de Kibana lanzará Kibana y la de Logstash no lanzará nada para poder realizar las diferentes pruebas.

6.3.8 Montaje de las imágenes de MongoDB en integración de OSM

Para montar Mongo DB, crearemos una imagen en la que añadiremos el repositorio oficial que contiene la versión 3.6 de MongoDB y lo instalamos con “apt-get”, por lo que no seguirá la configuración del apartado 6.3.3. En el fichero mongodb.conf asignaremos la ruta a los

ficheros de datos y logs como se especifica en el apartado 6.3.3, la ruta como mongomaster y el puerto 27017. Por último, crearemos la imagen que lanza MongoDB.

Para integrar los datos de OSM, usaremos esta misma imagen añadiendo el mapa de España. Para subir los datos nos basaremos en un proyecto de GitHub que recomiendan en la página oficial de OSM. Dicho proyecto contiene unos scripts de Python que hemos actualizado a Python 3 para que sea compatible con nuestros proyectos. Una vez hecho esto, usando estos los scripts, hemos usado el fichero especificado en el apartado 6.2 del mapa de España y lo hemos subido a nuestra base de datos de MongoDB. Dado que los datos se almacenan en “/var/data/mongodb”, podremos transportarlos entre los container que queramos.

Dado esto, crearemos una API web para poder consultar la información de un punto, de forma que no tengamos que abrir las conexiones a la base de datos cada vez que se realiza una consulta. Se ha de tener en cuenta esto, ya que, si trabajamos con programas que se ejecutan en un cluster, cada una de las máquinas del cluster ejecutará diferentes partes del código y no podemos asegurar que una sola máquina realice la ejecución de las consultas a la base de datos. Dado esto, crearemos dicha API, con Python y la librería werkzeug, con la que podremos consultar un punto geográfico. Esta API nos devolverá la información de la carretera de la base de datos que más se aproxime al punto que pidamos, en un radio de 1,11 km. El código se puede ver en el anexo 9.1, y podremos realizar consultas a través de la url “http://mongomaster:5000/getway/{latitud}/{longitud}” que nos devolverá un JSON con los datos que se encuentran en la base de datos.

6.3.9 Integración de los datos de pruebas

Para que los datos se introduzcan en Kafka simularemos con un script de Python los mensajes que se recibirán de los vehículos. Este script introducirá un JSON por cada trama en el topic “streamKafka” de Kafka.

Tras esto, haremos el preprocesamiento de Spark Streaming. Para ello, debemos introducir, en el HDFS, los CSV creados de los usuarios y la asociación de los vehículos para, posteriormente, cargarlos. Por otro lado, tendremos que integrar los datos de los puntos negros, por lo que subiremos también el CSV al HDFS.

Una vez subidos los datos, probaremos Spark Streaming y SparkSQL Streaming para ver cómo se comportan. Esto lo encontraremos en el **ANEXO 9.3. y 9.4.** Dicho esto, comprobamos que los conectores a Kafka son diferentes al igual que la configuración de tiempo del microbatching, además de comportarse de forma distinta. En dichas pruebas, que consisten en recoger las tramas y asociar los vehículos con sus usuarios, comprobamos que Spark Streaming se comporta mejor que SparkSQL Streaming. Dado esto, seleccionamos Spark Streaming para realizar las pruebas. Por otro lado, para la asociación de los vehículos y los usuarios, probamos si funciona mejor con SparkSQL cambiando de contexto o con un rdd de Spark y comprobamos que SparkSQL funciona mejor, ya que, además de que es más fácil de usar, crea un batch con la concatenación de las diferentes aplicaciones que realizamos sobre los conjuntos de datos.

El script de Spark Streaming realizará lo siguiente:

- Cada 10 segundos se añade un trabajo a la cola de trabajos de Spark que se ejecutarán si el cluster no está ejecutando ningún otro proceso de esa misma cola.
- Cada uno de esos trabajos leerá de Kafka los 10 segundos que le corresponden indiferentemente de si corresponden en el tiempo o no. Esto es porque puede ser que algún trabajo se retrase, en ese caso, los trabajos retrasados se ejecutarán tras haber terminado el anterior.
- El proceso convertirá los JSON leídos de Kafka en una Dataframe de SparkSQL.
- Posteriormente, filtrará los datos erróneos, es decir, los que no son del día actual. En el caso de la simulación, los que no sean de los días que hemos recogido los datos.
- Se realizará los JOINS correspondientes para obtener el usuario.
- Analizamos la temperatura
- A continuación, buscaremos trama por trama, la que se acerque a un punto negro y la distancia hasta el mismo. Para ello, haremos lo siguiente:
 - Eliminamos todas las tramas que contengan velocidad 0 km/h.
 - Realizaremos la combinación completa de una trama a todos los puntos.
 - Filtraremos todos aquellos que se encuentren por encima de puntos que tengan una distancia por encima de 1.11 Km a través de la latitud y la longitud, es decir, truncando por el tercer decimal.
 - Calcularemos la distancia a los puntos negros con el algoritmo de Haversine² y nos quedaremos con el que menos distancia tenga.
 - Añadiremos los puntos negros que corresponden a cada trama y la distancia que hay hasta los mismos al Dataframe obtenido en el paso anterior.
- Por último, introduciremos cada fila del Dataframe (cada trama procesada), convertidas en un JSON, en otro topic de Kafka, diferente al que usábamos para recibir las tramas.

Dado esto, también vamos a intentar obtener la dirección exacta de por dónde van los vehículos para ver si van en exceso de velocidad. Para ello, haremos uso de la base de datos que hemos creado de OSM en MongoDB. Hemos realizado pruebas abriendo y cerrando la conexión sobre la base de datos pero no era eficiente, por lo que se ha decidido realizarlo a través de la API web que hemos creado. Para poder tratar esto, se ha de realizar una petición trama por trama. A continuación, explicaremos el proceso que sigue para saber si va en exceso de velocidad y la dirección en la que se encuentra. Los pasos son los siguientes:

- Haciendo uso de la función “udf” de Spark, que nos permitirá aplicar una función a cada una de las filas del Dataframe y devolver una estructura de datos, crearemos una función que:

²https://en.wikipedia.org/wiki/Haversine_formula

- Obtenga la ubicación y la velocidad a la que va el vehículo.
 - Consulte en nuestra API la dirección, el tipo de vía y si tiene la velocidad máxima a la que se puede transitar en la misma.
 - Si tiene marcado la velocidad máxima, devolveremos ese límite de velocidad aplicando las reglas que se aplican según el tipo de vehículo. En el caso de no ser así, dependiendo del tipo de vía y de vehículo, distinguiremos la velocidad máxima de la vía para dicho vehículo para devolverla.
 - La función devolverá la dirección y la velocidad máxima a la que puede transitar el vehículo.
- Aplicamos la función definida con “udf”, se la pasamos a cada fila del Dataframe usando la ubicación y el tipo de vehículo que es y obteniendo la dirección y la velocidad máxima para añadirlos al Dataframe que, posteriormente, se enviará a la siguiente cola de Kafa.

Dicho esto, también se ha comprobado que eliminando cualquier esclavo de Spark o de Hadoop cuando se está ejecutando, este es capaz de recuperarse del fallo.

Para introducir los datos producidos por Spark en Elasticsearch, usaremos Logstash. Dicha herramienta, es capaz de leer los JSON del Topic donde Spark deposita su salida para, posteriormente, introducirlos en la Elasticsearch. Para ello, lanzaremos nuestra pipe de Logstash e introducirá dichos datos en un índice de Elasticsearch previamente creado. A partir de aquí, podemos hacer uso de Kibana, obteniendo los datos del índice. Con esta herramienta, somos capaces de ver, gráficamente, el tráfico de los vehículos, filtrar por usuario, o saber que vehículos van en exceso de velocidad, si hemos activamos la parte de consultas a OSM.

6.3.10 Uso de la arquitectura

En este apartado explicaremos como montar en las diferentes imágenes de la arquitectura de forma propia a partir de descargar el código que se encuentra en el repositorio de GitHub³.

Para hacer uso de la arquitectura, tenemos dos opciones. En la primera opción habrá que montar las imagenes de Docker nosotros mismos a través de los Dockerfiles, de forma que reemplacemos los certificados de acceso. La segunda forma es más sencilla, pero no reemplazamos los certificados, por lo que, cualquiera, podrá acceder a las máquinas con el certificado que hay disponible en la imagen de Docker Hub. Aún así, para ambas opciones necesitaremos descargarnos el proyecto del repositorio.

En cuanto a la primera opción, para montar las imagenes de Docker en nuestro host, se ha creado un script en la carpeta principal del proyecto con nombre “rebuildAllDocker.sh”. Dicho Script creará todas las imágenes a partir de los Dockerfiles mencionados anteriormente, sin embargo, antes de lanzar estos scripts, debemos descargarnos las imágenes de cada aplicación y añadirlas en su directorio correspondiente, cuyo nombre estará compuesto por el nombre

³<https://github.com/Kartonatic/tfm>

de la aplicación + “.base”. En el README que se encuentra en estos directorios aparece la URL con la que podemos descargar las aplicaciones.

Si vamos a usar la segunda opción, simplemente haremos uso del comando “docker-compose” y descarga las imágenes del repositorio.

Antes de usar la arquitectura debemos cargar los datos de OSM. Para ello, en el directorio “MongoDB_to_OSM”, seguiremos las instrucciones del README. Cuando se empiecen a cargar los datos puede llevar varias horas, según el hardware utilizado. Una vez hecho esto, tendremos los datos de la base de datos en “mongodb_resources”. Este directorio lo podremos copiar en cualquier otro lado y seguirá siendo funcional con la imagen de MongoDB que hemos creado.

Para lanzar la arquitectura vamos a seguir los siguientes pasos, que serán idénticos para ambos métodos. La arquitectura final se encontrará en el directorio “00_final” y habrá que seguir los siguientes pasos:

1. Tendremos que crear los directorios de datos, para lo que haremos uso del script “createFoldersFromGit.sh” que se encuentra en el directorio “ToGenerateFolders”.
2. Reemplazaremos el directorio “mongodb_resources” por el directorio obtenido en la integración de MongoDB con OSM.
3. Estableceremos con el comando “sysctl -w vm.max_map_count=262144” mas memoria virtual a las máquinas. Esto es porque Elasticsearch la necesita.
4. Añadiremos a “spark_resources”, al directorio de “sparkmaster” los csv de los usuarios y los puntos negros que se encuentran en el directorio “Data”.
5. Lanzaremos con “docker-compose” el yaml del directorio “00_Final”, que lanzará los diferentes contenedores que hemos creado.
6. Accederemos al container de Spark, “sparkmaster” y usuario “hdmaster”, y haremos lo siguiente:
 - a) Añadiremos, desde este contenedor, los ficheros de datos que hemos introducido en “spark_resources” en el HDFS.
 - b) Introduciremos el script “sparkstreaming.py”, que se encuentra en el directorio “Code” y lo lanzamos con “spark-submit”.
7. Creamos los índices de Elasticsearch con el script “CreateIndexForElastic.py”.
8. Accedemos al container de Logstash y copiamos el fichero “logstashkafkaUpdates.conf” que define una pipe de Logstash que actualiza los datos actualizando cada vehículo. Tras realizar esto lanzamos la pipe de Logstash.
9. Abriremos Kibana, a través de un navegador web, y añadimos el índice que hemos creado en Elasticsearch.
10. Cargamos el fichero de dashboards que se encuentran en el directorio “DASHBOARD_KIBANA”. Este fichero es un JSON que te deja importar y exportar Kibana con la configuración de diferentes gráficos y dashboards.

Una vez hecho esto, nos debe aparecer un dashboard en Kibana como el que aparece en la figura 17.

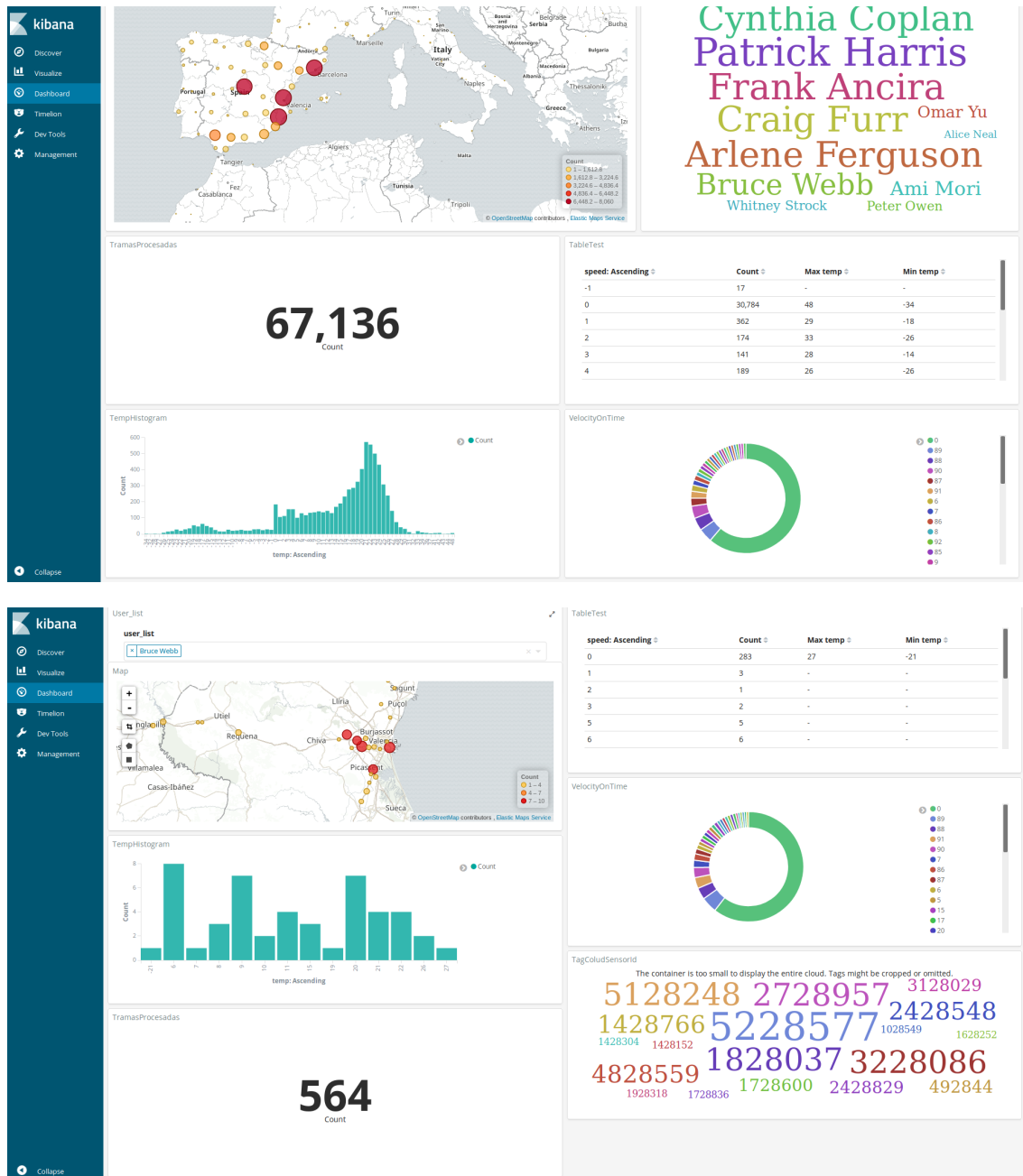


Figura 17: Dashboards de Kibana

7 Validación

En este apartado vamos a analizar como se ha comportado la arquitectura propuesta sobre el hardware que hemos usado. Evidentemente, los resultados de tiempo de ejecución no corresponden con los de un cluster real pero, por motivos de disponibilidad, no se ha podido realizar el estudio sobre uno de estos.

La arquitectura propuesta nos a aportado una flexibilidad que, con una arquitectura tradicional no tendríamos. En el caso de una arquitectura Lambda tenemos dos vías para las cuales realizar procesamientos. Por un lado tenemos la batch layer para los procedimientos más costosos y que requieren obtener datos de histórico y por otro la Speed layer que nos permitirá obtener los procesamientos de tiempo real que nos sean necesarios. También, dado que la funcionalidad no está certificada en una sola aplicación sino que, distinguimos varias partes, hace que reemplazar cualquier herramienta sea una tarea más sencilla. Dado esto y, principalmente por poder separar los procesamientos en tiempo real y de histórico, la arquitectura Lambda es más que recomendable en sistemas de IoT que requieren gran cantidad de procesamientos y, más aún, en las aplicaciones dirigidas al transporte y gestión de flotas.

En cuanto a las herramientas utilizadas, comenzaremos analizando el uso de Docker sobre esta arquitectura. Docker, nos a aportado la capacidad de mover las diferentes herramientas de un sitio a otro sin ningun problema gracias a la encapsulación, lo que hará que sea más fácil poder probarlo en un cluster en un futuro. Por otro lado, aunque la curva de aprendizaje es dura al principio, luego se hace realmente fácil de manejar, aportando las ventajas vistas en el apartado 3.2.

En cuanto a Apache Kafka, hemos encontrado un rendimiento más que notable, siendo capaces de leer con varios procesos sobre un mismo Topic cuando hemos realizado las diferentes pruebas. Además de esto, el hecho de que sea tan fácil de configurar lo hace una herramienta muy recomendable. Una de las propiedades que más llama la atención de Kafka y es lo que lo hace tan potente, es que podemos almacenar los mensajes durante un tiempo, lo que hace que podamos leer gran cantidad de tramas en el momentos determinados. Esto hace que en aplicaciones de gestión de flotas sea muy recomendable ya que podemos buscar tramas erróneas en diferentes procesos de análisis que se pueden ir ejecutando por otra parte.

Por la parte de Hadoop, encontramos que el tratamiento de datos es complicado sin herramientas como Hive. Sin embargo, también hemos encontrado la facilidad de integrarlo con diferentes herramientas. Por otro lado, también vemos que el sistema de ficheros HDFS nos da la ventaja de dejar de tener que usar RAIDs en nuestros servidores y poder acceder a los datos de una forma rápida.

Por la parte de Spark, encontramos que las operaciones para obtener los usuarios y comprobar si está cerca de un punto negro, se realizan muy eficientemente y se pueden tratar las tramas rápidamente. Con las pruebas realizadas hemos podido tratar más de 3000 tramas por debajo de los 10 segundos del microbatching. También se ha observado que la primera

vez tarda más debido a que tiene que cargar los datos de los usuarios y las primeras iteraciones van desacompañadas. También encontramos que, al mantener el índice de Kafka, si lo paramos y lo volvemos a ejecutar, procesa todas las tramas desde que se paró hasta que vuelve a ponerse en ejecución. Aún así, el proceso es capaz de recuperarse en unos minutos realizando el procesamiento streaming a su hora. Por otro lado, hemos comprobado que el rendimiento añadiendo las consultas a la base de datos de OSM, penaliza mucho el rendimiento. Realizando dichas consultas, el procesamiento no es capaz de procesar las 3000 tramas en los 10 segundos de tiempo que se usan, llegando a tardar más de 40 segundos para procesarlas. Aunque el proceso es capaz de procesar las tramas, no es capaz de acompañarse debido al acceso a datos. Aunque existe la posibilidad de integrar MongoDB con Spark, descartamos dicha opción ya que carga toda la colección para hacer uso de ella, por lo que no sería eficiente en memoria en el caso de la base de datos de OSM. Por otro lado, encontramos que es realmente sencillo de usar, ya que con un solo script de Python no hemos tenido que manejar la concurrencia entre los diferentes servidores y, además, nos ofrece gran cantidad de operaciones que podríamos encontrar en una base de datos relacional tradicional.

En cuanto a MongoDB encontramos que es una herramienta muy potente a la hora de manejar gran cantidad de datos. Encontramos una gran flexibilidad a la hora de introducir datos que no encontramos por parte de las bases de datos relacionales, que al manejar gran cantidad de filas sin indexar, se hacen mucho más lentas. Además, es muy fácil realizar APIs sobre esta ya que el mismo motor devuelve objetos JSON muy usados en el mundo web. Por tanto, calificamos esta herramienta como válida para diferentes propósitos, pero muy especialmente en el nuestro, por la flexibilidad a la hora de tratar diferentes tipos de datos.

Por último, el Stack de Elastic, nos ha ayudado mucho a ver los datos en tiempo real. El coste de trabajo de ponerla estas herramientas en producción es muy bajo con el rendimiento que obtenemos, además de la facilidad de usar Kibana para analizar los datos.

Dicho esto, concluimos que se han validado los requisitos propuestos por la empresa. Por su parte, Cristóbal, CTO de Movildata nos ha validado el estudio realizado valorándolo muy positivamente y, de no ser por la compra de Verizon, valoraría la posibilidad de migrar a dicha arquitectura.

8 Conclusiones y trabajo futuro

Referencias

- (2017). Opengts. <http://www.opengts.org/>.
- AgileFleet (2017). Fleet management software: Build or buy? https://cdn2.hubspot.net/hubfs/437692/E-Guides,_e-books,_etc./Build_or_Buy_E-Book_20170629-1.pdf.
- AWS (2017). Presentación de la solución aws connected vehicle. <https://aws.amazon.com/es/about-aws/whats-new/2017/11/introducing-the-aws-connected-vehicle-solution/>.
- Azure (2017). Lambda architecture for connected car fleet management. <https://azure.microsoft.com/en-in/resources/videos/build-2017-lambda-architecture-for-connected-car-fleet-management/>.
- Baghel, A. (2016). Traffic data monitoring using iot, kafka and spark streaming. <https://www.infoq.com/articles/traffic-data-monitoring-iot-kafka-and-spark-streaming>.
- Banker, K. (2011). *MongoDB in Action*. Manning Publications Co., Greenwich, CT, USA.
- Banon, S. (2006). The birth of compass. http://thedudeabides.com/articles/the_birth_of_compass.
- BBVAOPEN4U (2015). Apache spark: las ventajas de usar al nuevo ‘rey’ de big data. <https://bbvaopen4u.com/es/actualidad/apache-spark-las-ventajas-de-usar-al-nuevo-rey-de-big-data>.
- BigDataDummy (2017). Apache kafka. <https://bigdatadummy.com/2017/02/01/apache-kafka/>.
- Careaga, J. (2017). Arquitectura lambda vs arquitectura kappa. <https://www.oreilly.com/ideas/questioning-the-lambda-architecture>.
- Carter, E. (2018). 2018 docker usage report. <https://sysdig.com/blog/2018-docker-usage-report/>.
- Chambers, B. and Zaharia, M. (2018). *Spark - The Definitive Guide: Big Data Processing Made Simple*. O'Reilly Media, Incorporated.
- Chodorow, K. (2013). *MongoDB: The Definitive Guide*. O'Reilly Media, Inc.
- de Aledo, A. G. (2018). El supremo avala el gps para vigilar al trabajador. https://www.diariodecadiz.es/provincia/Supremo-avala-GPS-vigilar-trabajador_0_1276372522.html.

- Dean, J. and Ghemawat, S. (2004). Mapreduce: Simplified data processing on large clusters. <https://static.googleusercontent.com/media/research.google.com/en/archive/mapreduce-osdi04.pdf>.
- DGT (2010). Cuadro para excesos de velocidad. https://sede.dgt.gob.es/Galerias/tramites-y-multas/alguna-multa/consulta-de-sanciones-por-exceso-velocidad/cuadro_velocidad.pdf.
- Docker (2018a). Docker company. <https://www.docker.com/company>.
- Docker (2018b). Dockerfile reference. <https://docs.docker.com/engine/reference/builder/#format>.
- Docker (2018c). Overview of docker compose. <https://www.bluedata.com/blog/2017/08/hadoop-spark-docker-ten-things-to-know/>.
- Däschinger, M. (2017). Apache flink vs apache spark. <https://www.woodmark.de/blog/apache-spark-vs-apache-flink/>.
- Elastic (2018). Elastic stack. <https://www.elastic.co/>.
- Esteso, M. P. Apache spark: qué es y cómo funciona. <https://geekytheory.com/apache-spark-que-es-y-como-funciona>.
- Flair, D. (2017). Directed acyclic graph dag in apache spark. <https://data-flair.training/blogs/dag-in-apache-spark/>.
- Fomento, M. (2018). Tiempos de conducción y descanso. <https://www.fomento.gob.es/transporte-terrestre/inspeccion-y-seguridad-en-el-transporte/tiempos-de-conduccion-y-descanso/conduccion/tiempos-de-conduccion>.
- Frampton, M. (2016). *Big Data Made Easy, A Working Guide to the Complete Hadoop Toolset*. APRESS.
- Ghavam, P. K. (2016). *BIG DATA GOVERNANCE, Modern Data Management Principles for Hadoop, NoSQL and Big Data Analytics*. CreateSpace Independent Publishing Platform.
- Ghemawat, S., Gobioff, H., and Leung, S.-T. (2003). The google file system. <https://static.googleusercontent.com/media/research.google.com/en/archive/gfs-sosp2003.pdf>.
- Golub, B. (2013). dotcloud, inc. is becoming docker, inc. <https://blog.docker.com/2013/10/dotcloud-is-becoming-docker-inc/>.
- Gormley, C. and Tong, Z. (2015). *Elasticsearch: The Definitive Guide*. O'Reilly Media, Inc., 1st edition.

- Gáspár, P., Szalay, Z., and Aradi, S. (2014). Highly automated vehicle systems. http://www.mogi.bme.hu/TAMOP/jarmurendszerek_iranyitasa_angol/.
- Gómez, J. M. F. (2018). *Introducción a la gestión de flotas de vehículos*. SafeCreative.
- Hadoop, A. (2018). What is apache hadoop. <http://hadoop.apache.org/#What+Is+Apache+Hadoop%3F>.
- Humphrey, P. (2017). Understanding when to use rabbitmq or apache kafka. <https://content.pivotal.io/blog/understanding-when-to-use-rabbitmq-or-apache-kafka>.
- Hurwitz, J., Nugent, A., Halper, F., and Kaufman, M. (2013). *Big Data for Dummies*. John Wiley and Sons, Inc.
- Hykes, S. (2013a). Docker company. <https://docs.docker.com/compose/overview/>.
- Hykes, S. (2013b). The future of linux containers. <https://www.youtube.com/watch?v=wW9CAH9nSLs>.
- Jayesh (2016). Retrieve timestamp based data from kafka. <https://stackoverflow.com/questions/39514167/retrieve-timestamp-based-data-from-kafka>.
- Jeon, J., An, M., and Lee, H. (2015). Nosql database modeling for end-of-life vehicle monitoring system. *JSW*, 10(10):1160–1169.
- Kafka, A. (2018). Apache kafka. <https://kafka.apache.org/>.
- Karimi, A., Olsson, J., and Rydell, J. (2004). A Software Architecture Approach to Remote Vehicle Diagnostics. Master’s thesis, IT UNIVERSITY OF GÖTEBORG.
- Kreps, J. (2014). Questioning the lambda architecture. <https://www.oreilly.com/ideas/questioning-the-lambda-architecture>.
- Kupfer, D. (2014). A brief history of elasticsearch. <https://jaxenter.com/elasticsearch-founder-interview-112677.html>.
- Lee, J. (2018). What are the benefits using docker? <https://www.quora.com/What-are-the-benefits-using-Docker>.
- Lohr, S. (2013). Business, innovation, technology, society the origins of ‘big data’: An etymological detective story. <https://bits.blogs.nytimes.com/2013/02/01/the-origins-of-big-data-an-etymological-detective-story/>.
- Loukides, M. and Bruner, J. (2015). *What Is the Internet of Things?* O’Reilly Media.
- Maarek, S. (2017). Introduction to schemas in apache kafka with the confluent schema registry. <https://medium.com/@stephane.maarek/introduction-to-schemas-in-apache-kafka-with-the-confluent-schema-registry-3bf55e40>.

- Macías, M., Gómez, M., Tous, R., and Torres, J. (2015). *Introducción a Apache Spark*. Manuales. Oberta UOC Publishing.
- Malaya, V. (2013). Sql vs. nosql. <http://sql-vs-nosql.blogspot.com/2013/11/indexes-comparison-mongodb-vs-mssqlserver.html>.
- Marz, N. (2017). Lambda architecture. <http://lambda-architecture.net/>.
- Marz, N. and Warren, J. (2015). *Big Data, Principles and best practices of scalable real-time data systems*. MANNING.
- Melé, A. and Valseca, R. (2018). Nosql y python: usando mongodb y redis en proyectos reales con python. <https://www.youtube.com/watch?v=oltouxKtFw>.
- Microsoft (2013). Introducción a containers y docker. <https://docs.microsoft.com/es-es/dotnet/standard/microservices-architecture/container-docker-introduction/>.
- Microsoft (2017). ¿qué es docker? <https://docs.microsoft.com/es-es/dotnet/standard/microservices-architecture/container-docker-introduction/docker-defined>.
- Midtgård, K. (2017). Collecting massive amounts of location data in a nosql database. Master's thesis, Norwegian University of Science and Technology.
- Molina, P. J. (2016). Contenedores con docker. <https://www.youtube.com/watch?v=iK5XK30rnq0&t=4809s>.
- MongoDB (2018). Nosql databases explained. <https://www.mongodb.com/nosql-explained>.
- Mushketyk, I. (2017). Apache flink vs apache spark. <https://brewing.codes/2017/09/25/flink-vs-spark/>.
- Narkhede, N., Shapira, G., and Palino, T. (2017). *Kafka: The Definitive Guide Real-Time Data and Stream Processing at Scale*. O'Reilly Media, Inc., 1st edition.
- Novoseltseva, E. (2018). Beneficios de utilizar docker. <https://apiumhub.com/es/tech-blog-barcelona/beneficios-de-utilizar-docker/>.
- Oracle (2015). Improving logistics and transportation performance with big data. <http://www.oracle.com/us/technologies/big-data/big-data-logistics-2398953.pdf>.
- Plugge, E., Hawkins, T., and Membrey, P. (2010). *The Definitive Guide to MongoDB: The NoSQL Database for Cloud and Desktop Computing*. Apress, Berkely, CA, USA, 1st edition.

- Powell, T. (2014). The fourth v of big data. <http://researchaccess.com/2014/08/the-fourth-v-of-big-data/>.
- Rahul (2015). Whether key is required as part of sending message in kafka. <https://stackoverflow.com/questions/29511521/whether-key-is-required-as-part-of-sending-message-in-kafka>.
- RedHat (2018). ¿qué es un contenedor de linux? <https://www.redhat.com/es/topics/containers/whats-a-linux-container>.
- Saghaei, H. (2016). Design and implementation of a fleet management system using novel gps/lonass tracker and web - based software. In *International Conference on New Research Achievements in Electrical and Computer Engineering*.
- Sateltrack (2009). The professional solution for web-enabled fleet management. https://www.sateltrack.com/download/sateltrack_features_en.pdf.
- Schorpp, S. (2010). Dynamic fleet management for international truck transportation. Technical report.
- Shekhar (2016). When to redis? when to mongodb? <https://stackoverflow.com/questions/5400163/when-to-redis-when-to-mongodb>.
- Siftary (2018). Apache mesos vs apache ambari. <https://siftary.com/product-comparison/apache-mesos-vs-apache-ambari>.
- Soulou (2013). Can't stack more than 42 aufs layers. <https://github.com/moby/moby/issues/1171>.
- Spark, A. (2018). Documentación de apache spark. <https://spark.apache.org/docs/latest/>.
- Syafrudin, M., Fitriyani, N. L., Rhee, J., Kang, Y.-S., Li, D., and Alfian, G. (2017). An open source-based real-time data processing architecture framework for manufacturing sustainability.
- Verizon (2015). United states securities and exchange commission. <https://www.verizon.com/about/sites/default/files/FLTX%2010K.PDF>.
- White, T. (2009). *Hadoop: The Definitive Guide: Storage and Analysis at Internet Scale*. O'Reilly Media.
- Yamato, Y. (2016). Performance-aware server architecture recommendation and automatic performance verification technology on iaas cloud.
- YugaByte (2017). Iot fleet management - spark and kafka. <https://docs.yugabyte.com/latest/develop/realworld-apps/iot-spark-kafka/>.

Zaharia, M., Chowdhury, M., Franklin, M. J., Shenker, S., and Stoica, I. (2010). Spark: Cluster computing with working sets. In *Proceedings of the 2Nd USENIX Conference on Hot Topics in Cloud Computing*, HotCloud'10, pages 10–10, Berkeley, CA, USA. USENIX Association.

Anexos

A Anexo 1: tal tal tal

```
from __future__ import print_function

import sys

from pyspark.sql import SparkSession
from pyspark.sql.functions import explode, split, col, from_json
from pyspark.sql.types import *
from pyspark import SparkContext

if __name__ == "__main__":
    if len(sys.argv) != 4:
        print("""
        Usage: structured_kafka_wordcount.py <bootstrap-servers> <subscribe-topics>
        """, file=sys.stderr)
        exit(-1)

    bootstrapServers = sys.argv[1]
    subscribeType = sys.argv[2]
    topics = sys.argv[3]

    sc = SparkContext().getOrCreate()

    spark = SparkSession(sc)\
        .builder\
        .appName("StructuredKafkaGPS")\
        .getOrCreate()

    schema = StructType([ StructField("sensorId", IntegerType()),
                           StructField("Type", StringType()),
                           StructField("coordinates_lat", FloatType()),
                           StructField("coordinates_long", FloatType()),
                           StructField("altitude", FloatType()),
                           StructField("heading", FloatType()),
                           StructField("speed", IntegerType()),
```

```

        StructField("speedmetric", StringType()),
        StructField("observationTime", StringType()),
        StructField("serverTime", StringType()),
        StructField("temp", FloatType()),
        StructField("date", StringType()),
        StructField("location", ArrayType(FloatType())),
        StructField("dateSend", TimestampType())
    ])

# Create DataSet representing the stream of input lines from kafka
lines = spark\
    .readStream\
    .format("kafka")\
    .option("kafka.bootstrap.servers", bootstrapServers)\
    .option(subscribeType, topics)\
    .option("startingoffsets", "earliest")\
    .load() \
    .select(from_json(col("value").cast("string"), schema).alias("stream")
#.select(from_json(col("value").cast("string"), schema).alias("data"))

# lines.isStreaming()      # Returns True for DataFrames that have streaming

lines.printSchema()

# Generate running word count
#carCounts = lines.groupBy('stream.Type').count()

sch_user = StructType([
    StructField("id_user", IntegerType()),
    StructField("name", StringType())
])

sch_sensor = StructType([
    StructField("id_user_sensor", IntegerType()),
    StructField("sensorId", StringType()),
    StructField("user", IntegerType())
])

users = spark.read.csv("Users.csv", header=True, schema = sch_user)
userSensor = spark.read.csv("UserSensor.csv", header=True, schema=sch_sensor)
users.printSchema()
userSensor.printSchema()

```

```

#joinUserSensor = users.alias('user').join(sc.broadcast(userSensor.alias('userSensor')))
joinUserSensor = users.alias('user').join(userSensor.alias('sensors'), co
joinUserSensor.printSchema()

joinData = lines.alias('stream').join(joinUserSensor.alias('data'), col('
joinData.printSchema()

# Start running the query that prints the running counts to the console
query = joinData.groupBy("data.name").count().sort(col("count").desc())\
    .writeStream\
    .outputMode('complete')\
    .format('console')\
    .trigger(processingTime='2_seconds')\
    .start()

query.awaitTermination()

```

B Anexo 2: tal tal tal

```

from __future__ import print_function

import sys
import json
import time as time_py
from urllib.request import urlopen

from pyspark import SparkContext
from pyspark.streaming import StreamingContext
from pyspark.streaming.kafka import KafkaUtils
from pyspark.sql import Row, SparkSession
#spark sql function for columns
from pyspark.sql.functions import col, expr, to_json, struct, format_number,
    monotonically_increasing_id, udf, unix_timestamp,
    from_unixtime, datediff, array #current_date

from pyspark.sql.types import *
#math spark sql function
from pyspark.sql.functions import acos, cos, sin, lit, radians
#Usamos pymongo porque no carga la coleccion en memoria (la libreria que usa
import pymongo
from pymongo import MongoClient

'''

```

```

Instancia global de la sesion de spark (singleton, estancia perezosa)
'''
def getSparkSessionInstance(sparkConf):
    if ("sparkSessionSingletonInstance" not in globals()):
        globals()["sparkSessionSingletonInstance"] = SparkSession \
            .builder \
            .config(conf=sparkConf) \
            .getOrCreate()
    return globals()["sparkSessionSingletonInstance"]

'''

Obtiene los datos del usuarios con un singleton
'''
def getDataUsers(sparkContext):
    if ("UserSensorName" not in globals()):
        # Get data from csv (in hadoop)
        sch_user = StructType([
            StructField("id_user", IntegerType()),
            StructField("name", StringType())
        ])

        sch_sen_user = StructType([
            StructField("id_user_sensor", IntegerType()),
            StructField("sensorId", StringType()),
            StructField("user", IntegerType())
        ])

        spark = getSparkSessionInstance(sparkContext.getConf())
        users = spark.read.csv("Users.csv", header=True, schema = sch_user)
        userSensor = spark.read.csv("UserSensor.csv", header=True, schema=sch_sen_user)

        #Join data form hdfs
        joinUserSensor = users.alias('user').join(userSensor.alias('sensors'))

        globals()["UserSensorName"] = joinUserSensor
    return globals()["UserSensorName"]

'''

Obtiene los puntos negros de Espania
'''
def getBlackShapes(sparkContext):
    if ("BlackShapes" not in globals()):
        # Get data from csv (in hadoop)

```

```

sch_blk_shp = StructType([
    StructField("", IntegerType()),
    StructField("Address", StringType()),
    StructField("Province", StringType()),
    StructField("Country", StringType()),
    StructField("numAccident", FloatType()),
    StructField("lat", FloatType()),
    StructField("long", FloatType())
])
spark = getSparkSessionInstance(sparkContext.getConf())
blk_shp = spark.read.csv("blackshapes.csv", header=True, schema=sch)
blk_shp = blk_shp.withColumn("lat_min", (format_number(blk_shp.lat, 3)
    withColumn("lat_max", (format_number(blk_shp.lat, 3) + 0.005)
    withColumn("long_min", (format_number(blk_shp.long, 3) - 0.00
    withColumn("long_max", (format_number(blk_shp.long, 3) + 0.00

    globals()["BlackShapes"] = blk_shp
return globals()["BlackShapes"]

'''
Distancia en km entre dos puntos (haversine)
'''
def dist(long_x, lat_x, long_y, lat_y):
    return acos(
        sin(radians(lat_x)) * sin(radians(lat_y)) +
        cos(radians(lat_x)) * cos(radians(lat_y)) *
        cos(radians(long_x) - radians(long_y))
    ) * lit(6371.0)

# bearing = atan2(sin(long2-long1)*cos(lat2), cos(lat1)*sin(lat2)-sin(lat1)
# bearing = degrees(bearing)
# bearing = (bearing + 360) % 360

'''
Obtener datos de OSM
'''
def getWay(lat, long, waysConnection):
    try:
        query = waysConnection.find({ "$and": [ {"loc": { "$near": [lat, long
            { "$and": [ {"tg": { '$elemMatch': {'$elemMa
                {"tg": { '$elemMatch': {'$elemMatc

```



```

    }
    }
    }
    ]
    }
    ]} ).limit(1)
    if (query.count(with_limit_and_skip=True))>0:
        return query[0]
    return None
except:
    return None

def getWayUrl(lat , long):
    try:
        url = "http://mongomaster:5000/getway/"+str(lat)+"/"+str(long)
        response = urlopen(url)
        data = json.loads(response.read().decode("utf-8"))
        return data
    except:
        return None

#Datos de velocidad
carLimit = {
    'motorway' : 120,
    'trunk' : 100,
    'primary' : 50,
    'secondary' : 90,
    'tertiary' : 90,
    'unclassified' : 60,
    'residential' : 30,
    'service' : 50,
    'road' : 80
}

busLimit = {
    'motorway' : 100,
    'trunk' : 90,
    'primary' : 50,
    'secondary' : 80,

```

```

        'tertiary' : 80,
        'unclassified' : 60,
        'residential' : 30,
        'service' : 50,
        'road' : 80
    }

truckLimit = {
    'motorway' : 100,
    'trunk' : 90,
    'primary' : 50,
    'secondary' : 70,
    'tertiary' : 70,
    'unclassified' : 60,
    'residential' : 30,
    'service' : 50,
    'road' : 80
}

'''
Obtain max velocity for road type and vehicle type
'''
def getSpeedLimit(road_type, vh_type):
    if (vh_type == "truck"):
        return truckLimit.get(road_type, 120)
    elif (vh_type == "bus"):
        return busLimit.get(road_type, 120)
    else:
        return carLimit.get(road_type, 120)

'''
Obtener los datos que nos interesan de mongodb
'''
def getInfo(query, vh_type):
    speedLimit = 120
    tagSpeed=False
    tafRef = False
    name = ""
    try:
        if (query is None):
            return (name, speedLimit)
        for i in query['tg']:

```

```

        if ("maxspeed" == i[0]):
            speedLimit = int(i[1])
            tagSpeed = True
        elif ("highway" == i[0]):
            if not tagSpeed:
                speedLimit = getSpeedLimit(i[1], vh_type)
        elif ("name" in i[0]):
            if not tagSpeed:
                name = i[1]
        elif ("ref" in i[0]):
            name = i[1]
    return (name, speedLimit)
except:
    return (name, speedLimit)

'''
Funcion que pasaremos por el udf que obtiene los datos de mongo OSM
Hay que pasarle las columnas latitud y longitud
'''
def reference_to_dict(l):
    d = []
    if (l[3] is not None):
        if (l[3]>0):
            if ((l[0] is not None) and (l[1] is not None)):
                if (l[2] is None):
                    l[2] = "truck"
                try:
                    #client = MongoClient("mongomaster", 27017)
                    #db = client.osm
                    #ways = db.ways
                    #d = getInfo(getWay(l[0], l[1], ways), l[2])
                    #client.close()
                    d = getInfo(getWayUrl(l[0], l[1]), l[2])
                    return [d[0], d[1]]
                except:
                    return [None, 120]
    return [None, 120]

if __name__ == "__main__":
    if len(sys.argv) != 5:
        print("Usage: _sparkStreaming2.py _<zkServers>_<topicIn>_<kServers>_<to")
        exit(-1)

```

```

zkQuorum, topicIn, kServer, topicOut = sys.argv[1:]
sc = SparkContext(appName="PythonStreamingKafkaJson")
ssc = StreamingContext(sc, 10)
#inicializamos los globals
getBlackShapes(sc)
getDataUsers(sc)
kvs = KafkaUtils.createStream(ssc, zkQuorum, "spark-streaming-consumer",

# Convert RDDs of the words DStream to DataFrame and run SQL query
def process(time, rdd):
    print("=====_%s_=====" % str(time))
    #2018-05-28T13:52:07.0000000Z,2018-05-28T13:52:35.6721175Z
    format_1 = "yyyy-MM-dd'T'HH:mm:ss.SSSSSS'Z'"
    a = time_py.time()

    try:
        # Get the singleton instance of SparkSession
        if (not rdd.isEmpty()):
            spark = getSparkSessionInstance(rdd.context.getConf())
            #rdd.context.clearCache()
            # Get data from kafka json to df
            df = spark.read.json(rdd.map(lambda x: x[1]))
            df = df.rdd.repartition(100).toDF()
            print(df.count())

            df = df.withColumn('observationDate', from_unixtime(unix_timestamp(
                withColumn('serverDate', from_unixtime(unix_timestamp(
#Usa current_date(), col("observationDate") en produccion
            df = df.where(datediff(col("serverTime"), col("observationDate")

            joinUserSensor = getDataUsers(rdd.context)

            # join data from hdfs and stream
            joinData = df.alias('stream').join(joinUserSensor.alias('data

            dataToSend = joinData.select("Type","altitude","coordinates_l
            dataToSend = dataToSend.withColumn("id", monotonically_increa

            #Convertimos la funcion en udf
            schema4udf = StructType([StructField("addr_name", StringType),
                                         StructField("max_speed", IntegerType)
                                     ])
            reference_to_dict_udf = udf(reference_to_dict, schema4udf)

```

```

#Obtenemos la georeferenciacion
dataToSend = dataToSend.withColumn("data_osm", reference_to_d
dataToSend = dataToSend.select("id", "Type", "altitude", "coord
                                "serverTime", "heading", "location", "stream.
                                col("data_osm.addr_name").alias("addr_name")

actualCoordinates = dataToSend.select("id", "coordinates_lat")
# Cargamos los puntos negros
blackShapes = getBlackShapes(rdd.context)
# Los cruzamos con las posiciones actuales de los vehiculos
nearBlkShp = actualCoordinates.crossJoin(blackShapes)
# Obtenemos solo los puntos mas cercanos a ~1km de distancia
# How to find the most near position efficient?
# https://gis.stackexchange.com/questions/8650/measuring-accu
nearBlkShp = nearBlkShp.filter((nearBlkShp.lat_min <= nearBlkShp.lat_max) & (nearBlkShp.lat_min <= nearBlkShp.lat_max))
#Obtenemos las distancias a los puntos negros
nearBlkShp = nearBlkShp.select(col("id"), col("Address"), col("lat"), col("lon"),
                                col("lat").alias("blk_point_lat"), col("lon").alias("blk_point_lon"),
                                dist(col('coordinates_lat'), col('blk_point_lat')).alias("Distance"))

#Nos quedamos con la menor
minD4 = nearBlkShp.groupBy("id").min("Distance")
#Ahora obtenemos los que tienen solo menor distancia
finalNearBlkShp = minD4.alias('mins').join(nearBlkShp.alias('dataBlkShp'),
                                             (col('mins.id')==col('dataBlkShp.id')) & (col('mins.min(Distance')<col('dataBlkShp.Distance')),
                                             select(col("dataBlkShp.id").alias('id'),
                                             col("dataBlkShp.Address").alias('address'),
                                             col("dataBlkShp.Province").alias('province'), col("dataBlkShp.lat").alias('lat'),
                                             col("dataBlkShp.blk_point_lat").alias('blk_point_lat'), col("dataBlkShp.blk_point_lon").alias('blk_point_lon'), col("dataBlkShp.Distance").alias('Distance'))

#Join de los puntos negros con los datos
dataToSend = dataToSend.alias('data').join(finalNearBlkShp.alias('nearBlkShp'),
                                             (col('data.id')==col('nearBlkShp.id')) & (col('data.Type')<col('nearBlkShp.Type')),
                                             select(col("data.Type").alias("Type"), col("data.altitude").alias("altitude"), col("data.observationTime").alias("observationTime"), col("data.dateSend").alias("dateSend"), col("data.serverTime").alias("serverTime"), col("data.heading").alias("heading"), col("data.location").alias("location"), col("data.sensorId").alias("sensorId"), col("data.speed").alias("speed"), col("data.speedmetric").alias("speedmetric"), col("data.temp").alias("temp"))

```

```

col("data.id_user").alias("id_
col("data.name").alias("user")
col("data.addr_name").alias("
col("data.max_speed").alias("m
col("blk_shp.address").alias("
col("blk_shp.province").alias(
col("blk_shp.country").alias("
col("blk_shp.accidents").alias
array(col('blk_shp.blk_point_l
col("blk_shp.dist_to_blk_shp")
)

    #Send data
    #dataToSend.printSchema()
    print(dataToSend.rdd.getNumPartitions())
    dataToSend.select(to_json(struct([dataToSend[x] for x in dataTo

except Exception as e:
    print(str(e))
    pass

b = time_py.time()
c = (b-a)
print(c)

kvs.foreachRDD(process)
ssc.start()
ssc.awaitTermination()

```