תרגיל בית – שאלות פתוחות

<u>שלב - 1</u>

.4

ראשית כדי לוודא שהמוצר שבנינו מוסר תשובות נכונות ללקוח ניתן לחשב על דף עם מחשבון כמה חישובים ולראות שהם תואמים לחישובי המוצר שבנינו. בנוסף, קיימים כמה מקרי קצה אשר כדאי לשים לב אליהם.

דבר ראשון אשר צריך להתייחס אליו הוא זווית הזריקה.

את הזווית אני מודד מהכיוון החיובי של ציר נגד כיוון השעון.

אני אפשרתי באפליקציה כל זווית בין 0 ל 360 מעלות כך שאם הזווית היא בין 0 ל 90 או בין 270 ל 360 העצם ייזרק ימינה והמרחק יהיה חיובי ואם הזווית תהיה בין 90 ל 270 מעלות העצם ייזרק שמאלה והמרחק אשר יתקבל יהיה שלילי.

דבר נוסף, הוא גודל המהירות. פיזיקלית, המהירות היא וקטור ולכן יש לה זווית וגודל ואין משמעות לגודל שלילי כי הוא בערך מוחלט. (לכן הגבלתי באפליקציה לגודל חיובי בלבד)

בנוסף, הייתי צריך לטפל במקרה קצה בו המהירות ההתחלתית היא 0 , במקרה זה זווית הנחיתה תמיד תהיה 270 (אני מודד את הזווית יחסית לזווית החיובית לציר הX) וגם צריך לוודא שלא מחלקים ב0 בחישוב זמן הנחיתה.

מקרה נוסף אשר חשבתי עליו אך לא התייחסתי אליו בקוד כדי להשאירו ברור וקריא הוא מקרה בו הגובה הינו שלילי. אני לא אפשרתי קלט שלילי בקליטת הגובה אך ניתן גם ליצור מודל אשר מאפשר קליטת גובה שלילי.

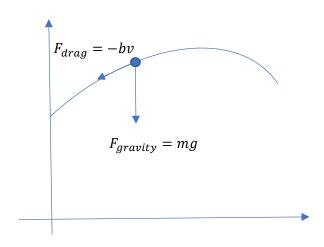
מודל כזה ייחשב באופן דומה את התנועה הבליסטית אך יצטרך להודיע כי אין פתרון במקרים מסוימים בהם הזווית או המהירות לא מספיק "גדולים" כדי להגיע אל הקרקע (גובה 0) מהגובה השלילי בהם התחילו.

עוד דבר אשר אינו מוגדר היטב הינו מקרה בו יש זווית התחלתית אך אין מהירות ואין גובה. כלומר, אין תנועה בכלל, אני הנחתי שבמצב זה ניתן להגיד כי זווית הנחיתה היא עדיין 90 מעלות. כפי שנאמר בשאלה, המודל הפיזיקלי אותו אנו ממשים אינו מתאר בצורה מדויקת לחלוטין את התנהגות מציאותית של גוף אשר נע באוויר עם מהירות וזווית התחלתית.

דבר זה נובע בעיקר מהחיכוך עם האוויר, לכן בכדי לתאר בצורה מדויקת יותר את התנהגות הגוף נצטרך להתחשב בכוח החיכוך עם האוויר.

את כוח החיכוך עם האוויר קשה לתאר ולחשב כי הוא מורכב מהרבה גורמים כמו צורת הגוף, גודל הגוף מסת הגוף דחיסות האוויר ועוד. לכן, בשביל שנוכל בכל זאת להתחשב בכוח החיכוך עם האוויר נסתכל על מודל מקורב עם קבוע b בו כוח החיכוך שווה $F_{drag}=-bv$ כאשר ניתן לדעת את b.

ראשית נשרטט סקיצה של המערכת ונראה איזה כוחות פועלים לכל כיוון.



על הגוף פועלים כוח המשיכה, וכוח החיכוך עם האוויר אשר פועל בניגוד לכיוון התנועה.

כדי לנתח את תנועת הגוף נצטרך ראשית לפרק את כוח החיכוך עם האוויר לרכיבו בציר ה x ובציר ה y .

:נסמן

$$F_{dx} = -bv_x$$

$$F_{dy} = -bv_y$$

לכן נקבל כי שקול הכוחות בציר הX הוא:

$$\Sigma F_x = -bv_x$$

ושקול הכוחות בציר הץ הוא:

$$\Sigma F_{y} = -bv_{y} - mg$$

כעת ניתן לחשב באמצעות משוואות דיפרנציאליות ופתרונות מוכרים ולהגיע למשוואות המיקום בציר הX ובציר הY

$$x(t) = \frac{v_{0,x}m}{b} (1 - e^{(-\frac{tb}{m})})$$

$$y(t) = h + v_T t + (e^{(-\frac{tb}{m})} - 1)(v_T \frac{m}{b} - v_{0,y} \frac{m}{b})$$

כאשר v_T הינה המהירות הטרמינלית – המהירות המתקבלת כשאר כוח המשיכה שווה לכוח החיכוך עם האוויר, ונחשבה באופן הבא:

$$mg - bv_T = 0$$
 $mg = bv_T$
 $v_T = \frac{mg}{b}$

כעת באמצעות משוואות אלה, אם נרצה למצוא את המרחק שיעבור גוף ששוגר עם מהירות וזווית מסוימת נחשב את הזמן שלוקח להגיע לגובה 0 באמצעות המשוואה השנייה ואת הזמן שנמצא נציב במשוואה הראשונה וכך נקבל את x שהוא המרחק האופקי שעבר הגוף.

 $V_{
m wind}$ t בנוסף, אם מהירות הרוח היא קבועה אז היא תגרום להסטה של הגוף בווקטור לאשר על הינה מהירות הרוח היא V_{wind}

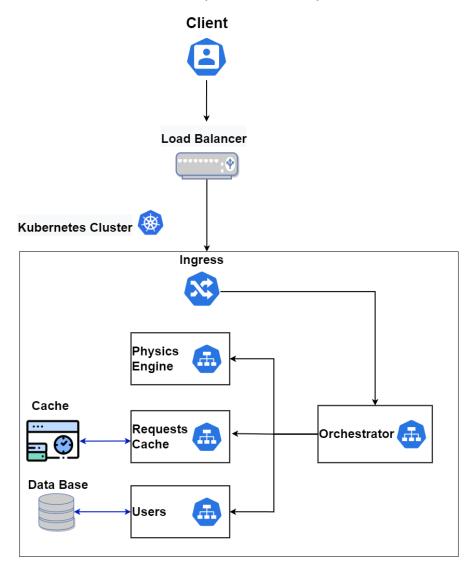
שלב – 2

4

רעיון בניית המערכת:

המערכת תהיה מורכבת מ4 microservices אחד אחראי רישום וכניסת משתמשים, אחד אחראי על המנוע הפיזיקלי, ואחד אחראי על שמירת החישובים האחרונים במche ב cache ובנוסף עוד אחד שינהל את הקשר בין כולם. זה יהיה orchestrator עליו יורחב בהמשך.

דיאגרמה להצגת סקיצה של ארכיטקטורת המערכת.



הדיאגרמה שהכנתי מורכת מכמה חלקים. ראשית המשתמש פונה אל ה Load הדיאגרמה שהכנתי מורכת מכמה חלקים. ראשית המשתמש פונה אל ה לאחר מכן, בתוך balancer של ה microservice של ה שרת, נגיע אל ה microservice אשר ידע להפנות אותנו אל ה microservice .Orchestrator

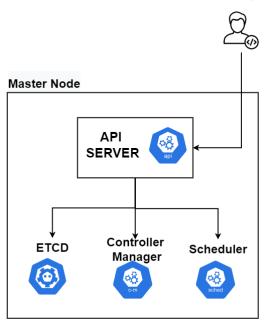
ראשית, ה Orchestrator ישלח בקשה אל Orchestrator בשם Orchestrator אשר מחובר אל Cache אשר מכיל בקשות חישובים קודמים ואת התשובה שלהם וה - Requests Cache ישלח בקשה לבדיקה האם החישוב הנדרש נמצא ב cache. אם כן, הוא יוחזר עם התשובה משם אל הלקוח. אם לא, ה orchestrator יפנה אל Physics Engine שר מכיל את מנוע הפיזיקה ויחשב את התשובה בעצמו.

בנוסף, יכולות גם להגיע בקשות להתחברות והרשמה במערכת שלנו. לכן, קיים גם microservice בשם Users אשר יהיה אחראי על בקשות מסוג זה והוא מקושר לבסיס נתונים של המשתמשים הקיימים. כך לדוגמא, בעת בקשת כניסת משתמש Orchestrator יעביר את הבקשה עם הנתונים אל ה microservice של הזיר תשובה והוא יבדוק עם בסיס הנתונים אליו הוא מקושר אם המשתמש אכן קיים ויחזיר תשובה בהתאם.

התיאור לעיל הינו תיאור בhigh level ואינו מתאר באופן מלא את המערכת אלא רק מציג את רעיון הבנייה וגם אינו כולל את צד המפתח.

אם נרצה להתחשב (לא יודע אם זה חלק מהדרישות) גם בצד המפתח אז נוכל להוסיף את הדיאגרמה של Master Node סטנדרטי:

Developer



ונקשר את ה REST API עם ה Kubelet אשר מותקן בכל containers שלנו רצים כמו שצריך.

ה Master Node שלנו מורכב כפי שינתן לראות מ API SERVER ומקושר ל ETCD אשר משמש לאחסון הנתונים על מצב ה cluster שלנו וקונפיגורציות נוספות.

ה Controller manager אשר אחראי על מצב הCluster ויכול לעשות בו שינויים לפי הצורך.

וה- Scheduler אשר אחראי על מציאת node מתאים ל Scheduler אשר אחראי על מציאת עליו.

- 5. האפליקציה אשר מימשתי בשלב 3 מכילה בעמוד המחשבון הפיזיקלי את מוצר תוכנה זה
- 6. שאלה: מה על המערכת לעשות אם נשלחה בקשת חישוב לא צפוי?

ראשית נשים לב כי כבר באפליקציה עצמה הגבלנו את בקשות החישוב רק לבקשות הגיוניות אשר נדע להתמודד איתם אך אם למרות זאת הגיעה בקשת חישוב שאינה צפויה אז יוחזר קוד שגיאה. במקרה זה, יתאים קוד שגיאה Bad Request - 400 - כך גם מימשתי אצלי בקוד.

:אצלי באפליקציה

ראשית הגדרתי את הקלטים בתור מספרים ולכן לא ניתן להכניס טקסט או סימנים -שונים. בנוסף, אם למשל נכניס זווית גדולה מ 360 נקבל הודעת שגיאה מהדפדפן

Input Angle	
2444	
Input angle should a real number between 0 and 3601	1 Value must be less than or equal to 360.
Initial velocity	

דוגמאות נוספות:

אם לא נכניס קלט בכלל נקבל:

Initial height		
height		
	Please fill out this field.	
		ואם נכניס גובה שלילי נקבל:
Initial height		

בנוסף, מלבד בדיקות הקלט בצד בלקוח, מתבצעות בדיקות תקינות גם בצד השרת. אם הנתונים אשר קלטתי מהמשתמש אינם תקינים יוחזר קוד שגיאה 400 וגם הוספתי טקסט למסך:

Bad Request: Unexpected calculation request

: inspect מתוך ה

Request URL: http://127.0.0.1:5000/index

Request Method: POST

Status Code: ● 400 BAD REQUEST Remote Address: 127.0.0.1:5000

Referrer Policy: strict-origin-when-cross-origin

7. בהתחשב בסיווג המערכת, כיצד נוכל להגן על הנתונים שזורמים במהלך התקשורת ?

כדי להגן על הנתונים שזורמים במהלך התקשורת נבצע מספר שלבים.

שלב ראשון, נבצע כניסת למערכת באמצעות שם וסיסמא (ואפשר גם להוסיף טוקן).

כך, נמנע באופן ראשוני מאנשים שאינם מורשים גישה למערכת.

בנוסף לכך, לכל משתמש תהיה את "הסמכות" שלו וכך תהיה לו גישה רק לחלקים מסוימים בערכת והוא יהיה מוגבל בפעולות ובשינויים שהוא יכול לעשות . באופן זה, גם אם תדלוף סיסמא של משתמש מסוים עדיין לא יהיה ניתן להשתלט על המערכת.

שלב שני, בדיקה ווידוא הבקשות. כל בקשה במערכת צריכה להיבדק ולהיות מסווגות כ"חברותית" "חברותית אך אינה חוקית" או "פוגענית". וכך ניתן למנוע מבקשות "פוגעניות" מלהגיע בכלל לשכבת המידע באפליקציה.

שלב שלישי אשר נועד בכדי להגן מפני "האזנות" והתקפות מסוג man in the שלב שלישי אשר נועד בכדי להגן מפני "האזנות" והתקפות מסוג TLS, כלומר, נשתמש ב middle, נעביר את הנתונים באופן מוצפן באמצעות פרוטוקול HTTPS במקום ב HTTPS וכך גם אם מישהו יצליח להאזין למידע שמועבר הוא לא יוכל לפענח אותו והמידע יהיה חסר ערך.

מעבר לכך, נצטרך לשים לב כי בכל תגובה שאנו שולחים יש רק פרטים חיוניים ואין פרטים אשר יכולים לשמש נגדנו או לחשוף מידע חסוי.

בנוסף לכל אלו, כדי להגן על בסיס הנתונים של המשתמשים שלנו, נעביר כל סיסמא שמגיעה דרך פונקצית hash כך, גם אם תוקף יצליח לדלות נתונים מבסיס הנתונים שלנו הוא עדיין לא יוכל להיכנס כמשתמש לאפליקציה (הוא יראה בנתונים רק רצף תווים בלתי ניתנים לפיצוח ולא את הסיסמא של המשתמש)

לסיום אחרי שעברנו על כל השלבים אשר ציינתי לעיל, כדאי לבצע בדיקות אבטחה שונות כדי לוודא שאין פרצות אבטחה שלא חשבנו עליהם מראש.

8. ישנו סיכוי כי 2 או יותר משתמשים יבקשו את אותו החישוב (אותו קלט). כיצד ניתן לייעל את המערכת לאור זאת ? כדי לייעל את המערכת ולחסוך ממנה חישובים חוזרים של אותו הקלט ניתן לשמור את החישובים הקודמים וכאשר מגיעה בקשה חדשה לבדוק בחישובים אשר שמרנו אם היא נמצאת ואם כן, להחזיר את התשובה שכבר חישבנו קודם לכן.

ישנם שתי דרכים לעשות זאת,

דרך אחת היא באמצעות שימוש בבסיס נתונים. אנחנו יכולים לשמור כל בקשה שמגיעה ואת תוצאת החישוב שלה בבסיס הנתונים. בדרך זאת נוכל לשמור הרבה בקשות שיצטברו ואז עבור כל בקשה חדשה שתגיע נבדוק אם כבר חישבנו אותה בבסיס הנתונים שלנו ואם כן אז נשלח את התוצאה מבסיס הנתונים ונחסוך את החישוב. אולם, יש כאן tradeoff על הזמן אשר נדרש כדי לבצע חיפוש בבסיס הנתונים עבור כל בקשה חדשה שתגיע.

דרך נוספת היא באמצעות שימוש ב memory cache. היתרון של דרך זאת הוא שהגישה אליו היא יותר מהירה וכך נחסוך זמן בחיפוש בחישובים הקודמים בכל בקשה חדשה שתגיע אך ה tradeoff הוא כמות האחסון אשר ניתן לשמור בו ונצטרך לקבוע מדיניות פינוי (Eviction Policy) אשר תתאים לצורכי האפליקציה. (בסרטוט המערכת מופיעה דרך זאת)

9. אנו צופים כי עלולים להיות פרקי זמן בהם השימוש במערכת יהיה אינטנסיבי (המון משתמשים בבת אחת). כיצד נוכל לשפר את המערכת כך שתוכל לתת מענה מהיר למשתמשים רבים ?

כדי להתמודד עם פרקי זמן בהם השימוש במערכת יהיה אינטנסיבי קיים במערכת שלנו ה load balancer אשר יקבל בקשה וידע לנתב את הבקשה לשרת מתאים – אחד מכמה שרתים אשר אנחנו נעשה להם deployment . באופן זה, לא כל העומס ייפול על שרת בודד ונוכל להתמודד עם פרקי הזמן בהם יש עומס על המערכת.

<u>שלב – 3</u>

4. על מה נשים דגש בעת פיתוח ממשק המשתמש?

בפיתוח המממש נשים דגש על חווית משתמש נוחה ופשטות הכנסת הקלט כדי שהמשתמש יוכל להכניס את הנתונים מהר ככל האפשר ולא יבזבז על זה זמן חשוב בנוסף, ניתן להציע למשתמש אפשריות נפוצות או קיצורים שונים להכנסת הקלט.

5. איך נפתח את הממשק? באילו טכנולוגיות? מאילו אבני בניין נבנה את ממשק המשתמש?

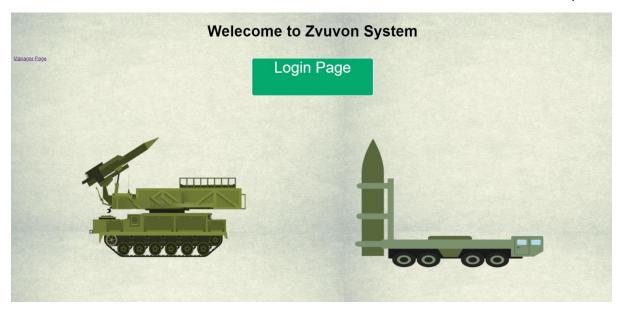
הממשק שלי מוצג כעמוד HTML אותו פיתחתי בעזרת HTML, CSS, Python Flask אותו פיתחתי בעזרת HTML, css, python Flask באופן כללי, ממשק משתמש (מתקדם יותר כמובן ממה שאני עשיתי) יפותח גם עם כלים של front-end כמו React.js ו- Angular בנוסף HTML ו CSS, JS ועם ספריות נוספות.

צילומי מסך מהאפליקציה אשר מימשתי:

(במימוש האפליקציה שמתי דגש והקדשתי את רוב זמני על הפונקציונליות ופחות על הנראות ולכן האפליקציה (במימוש לא נראית טוב, מצטער (וויק א באמת לא נראית טוב, מצטער (וויק א נראית ט

מסך בית - מסך הנחיתה של האפליקציה.

מציג קישור לעמוד הכניסה המאובטחת.



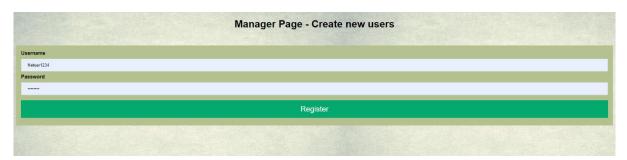
כניסת משתמש – משתמש מזין שם וסיסמא אשר נבדקים בבסיס הנתונים ואם הם נכונים הוא מועבר לעמוד מחשבון הפיזיקה של המערכת.

(קיים שימוש ב hash לסיסמאות – קודם עושים hash לסיסמא ורק אז משווים אותה (קיים שימוש ב hash לסיסמאות בבסיס הנתונים עברו hash)

Login Page				
Username				
Username				
Password				
Password				
	Login			

עמוד מנהל להוספת משתמשים (כרגע שמתי אליו קישור קטן בצד שמאל למאלה ממסך הבית כדי שיהיה ניתן להגיע אליו בקלות לצורכי בחינת האפליקציה אך ברור שזה לא יהיה ככה במערכת אמיתית כי אסור שתהיה גישה לעמוד המנהל ממסך הבית).

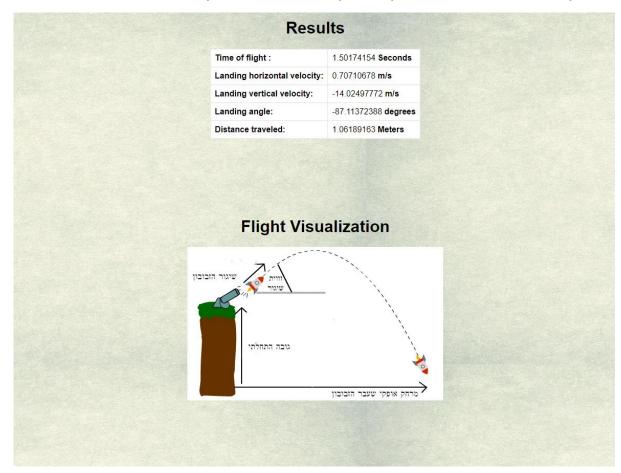
בעמוד זה המנהל מכניס שם משתמש וסיסמא והם נכנסים לבסיס הנתונים וכך הוא בעצם יוצר משתמש מורשה חדש.



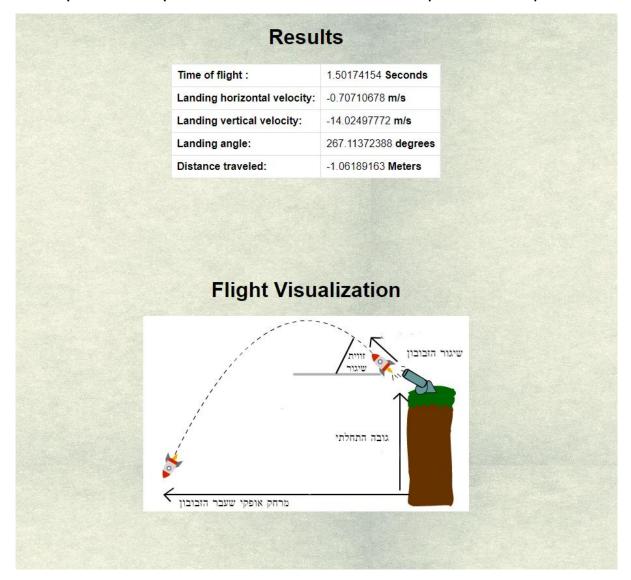
מחשבון הפיזיקה של המערכת – המשתמש יזין זווית התחלתית, מהירות התחלתית וגובה התחלתי ויקבל את התוצאות בעמוד הבא.

Physics Calculator			
Input Angle			
Input Angle			
Input angle should a real number between 0 and 3601			
Initial velocity			
velodly			
Initial height			
height			
Submit			

תוצאות – יוצגו למשתמש: זמן הטיסה הכולל, מהירות הנחיתה בציר האנכי ובציר האופקי, זווית הנחיתה, והמרחק האופקי הכולל שעבר הגוף



ואם המרחק אשר עבר הגוף הינו שלילי ציור התעופה של הזבובון גם ישנה כיוון



ואם הגוף לא עבר מרחק ציור התעופה יראה כך:

Results

1.42784312 Seconds
0.0 m/s
-14.00714104 m/s
270 degrees
0.0 Meters

Flight Visualization

