



UNIVERSITAT
POLITÈCNICA
DE VALÈNCIA



Escola Tècnica
Superior d'Enginyeria
Informàtica

Escola Tècnica Superior d'Enginyeria Informàtica
Universitat Politècnica de València

???? ?????????
???????????????? ? ?????

TRABAJO FIN DE GRADO

Grado en Ingeniería Informática

Autor: Adriano Vega Llobell

Tutor: Joan Josep Fons Cors

Curso 2021-2022

Resum

????

Paraules clau: ????, ?????????, ????, ?????????????????

Resumen

????

Palabras clave: ?????, ???, ?????????????????

Abstract

????

Key words: ?????, ????? ?????, ?????????????????

Índice general

Índice general	V
Índice de figuras	VII
Índice de tablas	VII

1	Introducción	1
1.1	Motivación	2
1.2	Objetivos	2
1.3	Estructura de la memoria	2
2	Arquitecturas de <i>software</i>	3
2.1	Decisiones principales de diseño	3
2.2	Componentes de una arquitectura	4
2.2.1	Open API	5
3	Conclusions	7
	Bibliografía	9

Apéndices		
A	Configuració del sistema	11
A.1	Fase d’inicialització	11
A.2	Identificació de dispositius	11
B	??? ?????????? ????	13

Índice de figuras

1.1	Representación del Bucle MAPE-K	1
2.1	Ejemplo de comunicación de dos componentes a través de un conector. . .	4

Índice de tablas

CAPÍTULO 1

Introducción

En este trabajo se quiere abordar la división de un servicio monolítico y adaptarlo para su funcionamiento en entornos en la nube. Para ello, se quiere extraer su funcionalidad en distintos microservicios. Es decir, se quiere **cambiar la topología** de la solución. Se trata de un cambio importante en la arquitectura de la solución.

En concreto, se trata de un servicio que implementa un bucle de control MAPE-K [1, 2], una para la implementación de sistemas autónomos propuesta inicialmente por IBM. El bucle se encarga de gestionar un **recurso manejado** en base a unas **políticas** definidas por el administrador del sistema. Las políticas

En la figura 1.1 tenemos una representación de la arquitectura del bucle.

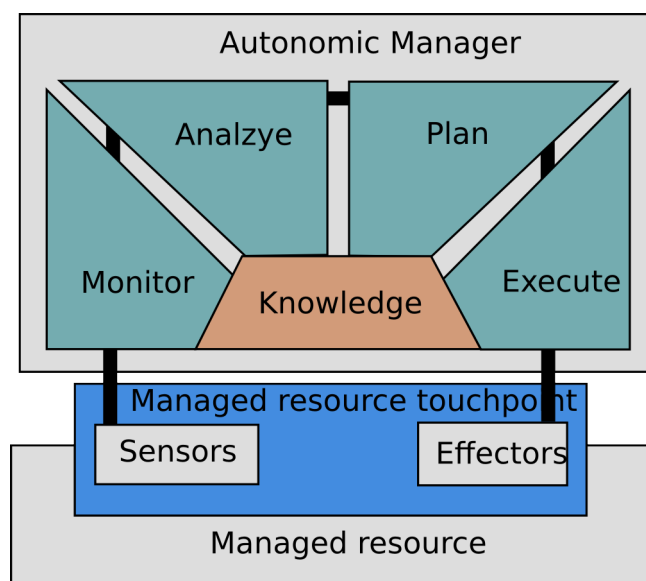


Figura 1.1: Representación del Bucle MAPE-K.¹

El recurso manejado puede ser un sistema *hardware* o *software* cualquiera. El único requisito es que debe implementar los *touchpoints* (puntos de contacto?): interfaces que permiten al bucle de control obtener información del estado del sistema y cambiar su configuración en base a las políticas. Hay dos tipos de *touchpoints*: **sondas** y **efectores**.

Las sondas reportan al bucle información del estado del sistema. Puede ser cualquier tipo de métrica que queramos controlar. Por ejemplo, *health checks*, información de salud de la aplicación; propiedades del sistema que queramos controlar.

¹Obtenido de: [https://wwwvs.cs.hs-rm.de/vs-wiki/index.php/\(WS12-01\)_Cloud/Dokumentation](https://wwwvs.cs.hs-rm.de/vs-wiki/index.php/(WS12-01)_Cloud/Dokumentation)

Por otro lado, los efectores, nos ayudan a modificar el estado del sistema manejado. Pueden ser ficheros de configuración, comandos, etc.

En la figura 1.1 podemos apreciar que el bucle puede dividirse en 5 componentes distintos: [1]

- **Base de conocimiento:** almacena el conocimiento relevante para la operación del bucle de control. Es tanto información del sistema como información del entorno de operación. Cada una de las claves almacenadas se conoce también como **propiedad de adaptación**.

El conocimiento se comparte entre todos los componentes del bucle de control.

- **Monitor:** Recibe mediciones de las sondas del recurso manejado. Se encarga de recoger, agregar y filtrar estas mediciones para determinar si ha ocurrido un evento relevante que deba ser reportado. Por ejemplo, si la temperatura de una habitación supera un umbral definido por el usuario.
- **Analizador:** Conjunto de **reglas de adaptación** que se suscriben a las propiedades de adaptación. Están compuestas una condición y una acción. Cada vez que cambie alguna de las propiedades de las que dependen, se evalúa su condición. Si esta se cumple, se ejecuta la acción asociada, que suele ser una propuesta de cambio en la configuración del sistema.
- **Planificador:** Si se ha llegado a ejecutar alguna regla de adaptación, el planificador recoge sus propuestas de cambio y determina las acciones necesarias para cumplir el objetivo.
- **Ejecutor:** Recibe

La idea es separar cada una de sus etapas en microservicios individuales. De esta forma, podemos desarrollarlas de forma independiente entre ellas, replicarlas para mejorar su escalabilidad, o sustituirlas por implementaciones distintas, etc.

Para desarrollar el trabajo, propusimos el siguiente plan:

- Cada etapa del bucle será un microservicio distinto. Extraeremos cuatro microservicios distintos: Planificador, Analizador,

Por tanto, los conectores elegidos para comunicar los microservicios han sido más centrados en comunicar con las APIs públicas que expone cada uno.

1.1 Motivación

???? ????????????? ????????????? ????????????? ????????????? ?????????????

1.2 Objetivos

???? ????????????? ????????????? ????????????? ????????????? ?????????????

1.3 Estructura de la memoria

???? ????????????? ????????????? ????????????? ????????????? ?????????????

CAPÍTULO 2

Arquitecturas de *software*

Según [3], la **arquitectura de un sistema *software*** es el conjunto de todas las decisiones de diseño principales que se toman durante la vida del sistema, aquellas que sientan las bases del desarrollo. **Se podría establecer un simil con los planos de construcción de un edificio.** Estas decisiones no solo se toman durante su concepción, si no también durante su desarrollo y posterior evolución.

La arquitectura afecta a todos los apartados del sistema: su estructura, funcionalidad, la implementación. . . Por ejemplo, una decisión de diseño principal que se suele tomar en las fases tempranas del desarrollo es la elección de la topología para la solución. Optar por desarrollar un servicio monolítico o una arquitectura basada en microservicios va a condicionar prácticamente todo el desarrollo. Desde el diseño, la implementación, el testeo, y sobre todo, el despliegue y operación. **Por tanto, es vital dedicar tiempo para definir la arquitectura en base a las necesidades de nuestro sistema.**

2.1 Decisiones principales de diseño

Las decisiones principales de diseño normalmente se resumen en comparativas entre distintas alternativas, cada una de ellas con sus ventajas e inconvenientes. Con el paso del tiempo, y con el avance del desarrollo, estas elecciones comienzan a asentarse, y se vuelven más difíciles de cambiar o rectificar.

Pueden tomarse en base a distintos criterios. Entre ellos podemos destacar: [Citation needed]

- **Requisitos del sistema:** a partir del dominio y las necesidades de nuestros usuarios, podemos deducir: la funcionalidad a implementar, las restricciones que debemos respetar y otras propiedades que debe poseer el sistema.
- **Arquitectura actual:** las decisiones tomadas previamente también condicionan las elecciones que se tomen más adelante. Cuanto más avanza el desarrollo, más se asientan las decisiones previas, y más difícil es rectificarlas.
- **Experiencia previa:** del desarrollo de este u otros sistemas. Podemos obtener métricas del funcionamiento y uso de nuestro sistema para informar decisiones futuras. **[Cita devops]**

2.2 Componentes de una arquitectura

Según el estándar IEEE 42010-2011 [4], la arquitectura de un sistema es "*un conjunto de conceptos o propiedades fundamentales, personificados por sus elementos, sus relaciones, y los principios que guían su diseño y evolución*". Nos provee de un marco de referencia común, de decisiones que nos nos provee con un vocabulario común, que nos permite describir sistemas

Por tanto, podemos describirla usando tres conceptos: [5]

- **Componentes:** Son las piezas fundamentales que componen el sistema. Implementan la funcionalidad de la aplicación. Se utilizan para describir *qué* partes conforman el sistema. Por ejemplo: un módulo, un servicio web...
- **Forma:** El conjunto de propiedades y relaciones entre los elementos o el entorno de operación. Describe *cómo* está organizado el sistema. Por ejemplo: un servicio contacta con otro a través de una API.
- **Justificación:** Razonamiento o motivación de las decisiones que se han tomado. Responden al *por qué* algo se hace de determinada forma. Normalmente no pueden deducirse a partir de los elementos y la forma, por lo que es necesario describirlos.

La arquitectura de un sistema puede contar con diferentes vistas, según aquel aspecto que deseemos resaltar. Por ejemplo, puede interesarnos más la interacción entre los componentes. O cosas por el estilo.

Durante el diseño, para lidiar con la complejidad que pudiera alcanzar el sistema, solemos recurrir a descomponerlos usando diseños modulares: sistemas compuestos por unidades de funcionalidad que tienen una función específica. [3] Estos elementos funcionales son los componentes. Dependiendo de las características de nuestro sistema, pueden tomar distintas formas: módulos dentro un mismo proceso, servicios distribuidos, etc.

Como hemos comentado antes, un sistema está conformado por **componentes** que implementan la funcionalidad de la aplicación. No suelen trabajar de forma aislada, si no que trabajan conjuntamente para realizar tareas más complejas. Por tanto, un aspecto clave es la integración y la interacción entre ellos. [6]

Para que dos o más componentes puedan interactuar, necesitamos definir un mecanismo de comunicación. Para ello, recurrimos a los **conectores**. Se trata de elementos arquitectónicos que nos ayudan a diseñar y razonar sobre la comunicación entre componentes. Concretamente, representan la transferencia de datos y de control entre componentes. De esta forma, podemos estudiar la arquitectura y elegir los mecanismos adecuados para cada interacción del sistema. [3]

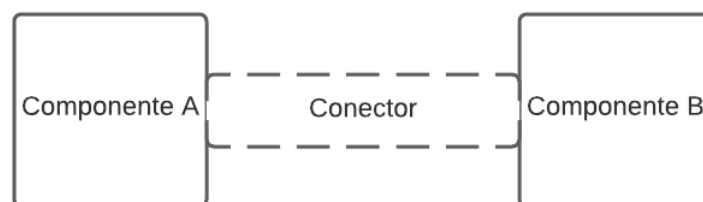


Figura 2.1: Ejemplo de comunicación de dos componentes a través de un conector.

En la figura 2.1 tenemos un ejemplo de cómo se comunicarían dos componentes a través de un conector. De momento no hemos especificado nada excepto que ambos componentes deben comunicarse. No hemos definido detalles del medio que usarán, la dirección de la comunicación, etc. Se trata de un primer boceto de la arquitectura que utilizaremos para elegir el conector más adecuado.

Los conectores cuentan con uno o más **conductos** o canales de comunicación. Estos conductos conectan los componentes asociados al conector. Existe una gran variedad de conectores posibles: comunicación interproceso, comunicación a través de la red, etc. Clasificamos los conectores según la complejidad de los canales que utilizan [6]:

- **Conectores simples:** solo cuentan con un conducto, sin lógica asociada. Son conectores sencillos. Suelen venir implementados en los lenguajes de programación. Por ejemplo: una llamada a función en un programa o el sistema de entrada / salida de ficheros.
- **Conectores complejos:** cuentan con uno o más conductos. Pueden definirse por composición a partir de múltiples conectores simples. Además, suelen contar con funcionalidad para manejar el flujo de datos y/o control. Suelen utilizarse como parte de frameworks o librerías. Por ejemplo: un balanceador de carga que redirige peticiones a los nodos en base a peticiones anteriores.

Por tanto, una vez hemos decidido que dos componentes deben comunicarse, es momento de evaluar cuál es el mecanismo de comunicación más adecuado. Para ello, podemos consultar la taxonomía de conectores de [6]. Basándonos en nuestros requisitos, la arquitectura ya definida, y los mecanismos de despliegue que queremos usar, elegimos el conector más adecuado.

Proxy o RMI

Abstraen al cliente de la lógica para establecer la conexión, el protocolo de comunicación, formato de los mensajes, etc

2.2.1. Open API

Para el desarrollo de este trabajo, hemos optado por utilizar conectores basados en APIs REST. Nos permitía utilizar mecanismos ya presentes en los microservicios que queríamos desarrollar, y que fueran más homogéneos. Para facilitar la compatibilidad de los microservicios, y facilitar el desarrollo de nuevos microservicios, hemos decidido usar la especificación OpenAPI¹. Se trata de un estándar para describir APIs implementadas sobre el protocolo HTTP.



La principal ventaja que nos ofrecía OpenAPI era la posibilidad de generar código a partir de la especificación. Permite generar código tanto del cliente como del servidor. De esta forma, podíamos implementar nuestra API genérica en un lenguaje . En este caso, se decidió utilizar conjuntamente el lenguaje C# junto con el framework ASP.NET Core, para implementar los microservicios iniciales.

A partir de estos microservicios, podemos exportar la especificación de OpenAPI, haciendo uso de los endpoints, atributos y comentarios. Por ejemplo, en este endpoint del

¹Open API specification: <https://spec.openapis.org/oas/latest.html>

servicio de monitorización, vemos cómo obtiene una propiedad del servicio de conocimiento.

Podemos observar cómo el método está decorado con atributos que describen el tipo de respuesta que produce, según el código de respuesta HTTP. Estos comentarios se utilizan en la generación de la especificación para obtener mejor implementación

Después, haciendo uso de las librerías de generación de código de OpenAPI.

CAPÍTULO 3

Conclusions

????? ?????????????? ?????????????? ?????????????? ?????????????? ??????????????

Bibliografía

- [1] “An Architectural Blueprint for Autonomic Computing,” tech. rep., IBM, 2006.
- [2] J. Fons, V. Pelechano, M. Gil, and M. Albert, “Servicios adaptive-ready para la reconfiguración dinámica de arquitecturas de microservicios,” in *Actas de las XVI Jornadas de Ingeniería de Ciencia e Ingeniería de Servicios*, SISTEDES, 2021.
- [3] R. N. Taylor, N. Medvidovic, and E. Dashofy, *Software Architecture: Foundations, Theory, and Practice*. John Wiley & Sons, Jan. 2009.
- [4] IEEE, ISO, and IEC, “Standard 42010-2011 - Systems and software engineering – Architecture description,” tech. rep., 2011.
- [5] D. Perry and A. Wolf, “Foundations for the Study of Software Architecture,” *ACM SIGSOFT Software Engineering Notes*, vol. 17, Oct. 1992.
- [6] N. R. Mehta, N. Medvidovic, and S. Phadke, “Towards a taxonomy of software connectors,” in *Proceedings of the 22nd International Conference on Software Engineering, ICSE '00*, (New York, NY, USA), pp. 178–187, Association for Computing Machinery, June 2000.

APÉNDICE A

Configuració del sistema

???? ????????????? ????????????? ????????????? ????????????? ?????????????

A.1 Fase d'inicialització

???? ????????????? ????????????? ????????????? ????????????? ?????????????

A.2 Identificació de dispositius

???? ????????????? ????????????? ????????????? ????????????? ?????????????

APÉNDICE B

??? ?????????????????? ?????

???? ????????????????? ????????????????? ????????????????? ?????????????????