



UNIVERSIDAD
DE GRANADA

Escuela Técnica Superior en Ingenierías Informática y de
Telecomunicación

MÁSTER UNIVERSITARIO EN INGENIERÍA INFORMÁTICA

TRABAJO DE FIN DE MÁSTER

Sistema de Fog-Computing para Control Distribuido

Presentado por:

Víctor Vázquez Rodríguez

Tutor:

Antonio Javier Díaz Alonso

Departamento de Arquitectura y Tecnología de Computadores

Curso académico 2020-2021

Agradecimientos

Al Dr. Antonio Javier Díaz Alonso, tutor de este trabajo, por guiarme y aportarme su experiencia académica.

A mis padres, por darme la oportunidad de estudiar y seguir mi propio camino.

Al Dr. Juan Antonio Vázquez Rodríguez, mi hermano, por ser mi referente de esfuerzo, trabajo, bondad y humildad.

A mi novia, Rosa, por creer siempre en mí y estar a mi lado pase lo que pase.

A mis compañeros de promoción del Máster, por hacerme sentir como en casa lejos de ella.

Resumen

Con el advenimiento de la Industria 4.0, las empresas buscan incorporar técnicas de inteligencia artificial y análisis de datos a sus instalaciones y procesos industriales con el objetivo de mejorar la productividad y la autonomía. En este trabajo, se plantea la posibilidad de usar tecnologías de contenerización de procesos para el despliegue eficiente de estas nuevas tareas junto con las de tiempo real habituales en los sistemas de control industrial, estudiando las distintas tecnologías posibles y realizando un análisis del rendimiento de tareas de tiempo real contenerizadas con Docker. Además, se diseña e implementa una herramienta software que sirve como prueba de concepto para el despliegue y la orquestación de este tipo de tareas sobre entornos distribuidos mediante el uso de contenedores.

As Industry 4.0 gets closer, companies are looking to incorporate artificial intelligence and data analysis techniques to their facilities and industrial processes with the objective of improving productivity and autonomy. This paper proposes the use of processes containerization technologies for efficient deployment of these new tasks along with the real-time tasks that are common in industrial control systems, studying different possible technologies and analysing the performance of real-time tasks containerized using Docker. Finally, a proof-of-concept software tool for deployment and orchestration of this type of tasks on distributed environments by means of containers.

Índice general

Índice de figuras	IX
Índice de tablas	XI
1. Introducción	1
1.1. Motivación y contexto	1
1.2. Objetivos	2
1.3. Planificación	3
1.4. Material y métodos	6
1.5. Estructura de la memoria	10
2. Revisión del estado de la técnica	11
2.1. Sistemas empotrados, confiables y de criticalidad mixta	11
2.2. La nube en los sistemas industriales: fog/edge computing para sistemas de tiempo real	13
2.3. Tecnologías de virtualización: hipervisores y contenedores	17
2.4. Aspectos de computación en tiempo real: RTOS, algoritmos de planificación y herramientas	20
A. Estimación de costes del proyecto	25
Bibliografía	27

Índice de figuras

1.1. Muestra del tablero Kanban usado para el seguimiento de las tareas del proyecto	4
1.2. Logotipos de las herramientas utilizadas. De izquierda a derecha y de arriba a abajo: Python, Docker, Raspberry Pi, GitHub, VS Code y draw.io	7
1.3. Raspberry Pi 4B utilizada en el trabajo	9
2.1. Principales aspectos de la confiabilidad	12
2.2. Estructura por capas <i>cloud-fog-edge</i>	16
2.3. Capas de la virtualización mediante hipervisores de tipo 1 y 2	18
2.4. Esquema de funcionamiento de Docker	19
2.5. Funciones de utilidad para restricciones temporales duras y blandas	21

Índice de tablas

1.1. Especificaciones de la Raspberry Pi usada en el trabajo	10
A.1. Desglose de costes del proyecto	25

1. Introducción

1.1. Motivación y contexto

El Programma 101 es considerado por muchos como el primer ordenador de uso personal. Producido por la empresa italiana Olivetti entre los años 1962 y 1964, este dispositivo se asemeja más a una calculadora que al concepto de ordenador que se tiene en la actualidad. Casi 60 años después, los ordenadores han evolucionado hasta convertirse en un objeto asequible y casi indispensable, teniendo la mayor parte de la sociedad acceso a algún dispositivo con capacidad de computación. Aspectos de nuestra vida como el ocio, serían muy diferentes sin las redes sociales o los servicios online. Esta evolución de los ordenadores y la computación en general continúa hoy en día, buscando conectar dispositivos cotidianos a internet e incorporar en ellos cierta capacidad de procesamiento. Televisores inteligentes en los que instalar aplicaciones, robots aspiradores que funcionan de manera autónoma, frigoríficos que permiten ver el estado de los alimentos que almacenan, todos estos productos surgen de la expansión de los ordenadores hasta todos los rincones de nuestras vidas, con el objetivo final de hacerla más sencilla para los humanos. Esta expansión no está ocurriendo solo en los hogares, si no que se avanza hacia un mundo más conectado donde aparentemente todo lo que nos rodea tenga acceso a la red.

La industria no es ajena a este cambio, ya que la aplicación del internet de las cosas (IoT por sus siglas en inglés) a los procesos industriales podría aportar beneficios muy importantes como son el aumento de la productividad, de la calidad de los productos o de la seguridad de las instalaciones. No obstante, se trata de un proceso de implantación complejo y de muy largo plazo, debido a los estrictos requisitos de algunos sectores industriales. Las fábricas y plantas de producción relegan las tareas de control de sus operaciones a los sistemas de control industriales o ICSs (*Industrial Control Systems*). Normalmente, estos sistemas deben responder ante eventos que ocurren en las instalaciones en ventanas de tiempo muy pequeñas, dependiendo del proceso concreto y sus riesgos asociados. La fiabilidad de estos sistemas y su tolerancia ante los fallos es de gran importancia, siendo crucial la verificación de estos aspectos durante su diseño y desarrollo. Es por estos requisitos tan estrictos que, en muchos casos, para la implantación de los ICSs se utilizan tanto *hardware* como *software* específicos y que ya han sido validados para este tipo de aplicaciones. No obstante, el uso de estas herramientas también plantea algunos inconvenientes, como por ejemplo la difícil interoperabilidad con otros sistemas debido a la naturaleza cerrada de las mismas o la reutilización del código en otras plataformas, lo que acorta la vida útil del *software*.

Desde esta situación se afronta el avance hacia la cuarta revolución industrial o Industria 4.0. Uno de los objetivos principales que se persigue es la automatización completa de los procesos industriales, haciendo que sean independientes y autogestionados, aumentando así su eficiencia, productividad y seguridad. Para conseguir este objetivo, es necesario incorporar a estos procesos las nuevas técnicas de aprendizaje automático y análisis de grandes volúmenes de datos, construyendo sistemas expertos capaces de tomar decisiones propias para su funcio-

1. Introducción

namiento y gestión (p. ej., modificar el ritmo de producción en base a predicciones sobre la demanda). Aunque estos sistemas expertos se podrían desplegar en plataformas separadas de las que habitan los ICSs, esto duplica los costes de infraestructura y hace también más difícil el mantenimiento de la misma. Por ello, hay una tendencia cada vez mayor hacia la ejecución de tareas con distintos niveles de criticalidad en una misma plataforma. Por otra parte, las tareas de aprendizaje máquina suelen requerir de una capacidad de computación relativamente elevada, sobre todo cuando la cantidad de datos sobre la que se trabaja es grande. Un solo dispositivo no sería capaz de gestionar estas tareas de forma eficiente si, además, debe realizar tareas críticas de control, dificultando también que pueda cumplir con sus requisitos en ese aspecto. Aparecen entonces nuevos paradigmas de computación, como el *fog* o el *edge computing*, que pretenden descentralizar el procesamiento, alejándolo de la nube y llevándolo a elementos intermedios más cercanos a las fuentes de datos o a los dispositivos del borde de la red, respectivamente. En estos paradigmas, se persigue la máxima utilización de la capacidad de computación de los dispositivos presentes en la red, distribuyendo entre ellos las tareas necesarias de forma dinámica.

Dentro de este campo, se están llevando a cabo muchas investigaciones para validar la efectividad de estos nuevos modelos y hacerlos realidad, además de comprobar su efectividad en el ámbito industrial. Uno de los planteamientos más prometedores es el que conlleva la aplicación de tecnologías de virtualización a los sistemas de control industrial, permitiendo su despliegue y ejecución distribuida en convivencia con otros procesos. Estas tecnologías, que han sufrido un desarrollo masico en los últimos años debido al auge de la computación en la nube, pueden ahora ser claves para asegurar la resiliencia y robustez de los ICSs en entornos distribuidos.

Por todo esto, este trabajo abordará la complejidad de los problemas descritos intentando buscar mecanismos que simplifiquen la gestión de los sistemas *fog/edge*. Partiremos de la experiencia previa en trabajos con contenedores orientados al análisis de sus prestaciones para la ejecución de tareas con restricciones temporales, responsables de las ideas aquí propuestas y base fundamental de parte de la motivación de este trabajo. Además, esta línea de investigación tiene mucho potencial para mejorar los sistemas de control implementados en la actualidad, permitiendo por tanto una contribución importante tanto en aspectos industriales como científicos, lo que aumenta aún más nuestro interés en esta temática.

1.2. Objetivos

De cara a la realización de este trabajo, se han planteado los siguientes objetivos a cumplir:

- Comprender los conceptos básicos sobre sistemas operativos de tiempo real, algoritmos de planificación y sistemas de control industriales.
- Analizar las soluciones de tiempo real basadas en GNU/Linux existentes.
- Estudiar la viabilidad y rendimiento de las tecnologías de contenerización para la ejecución de tareas con restricciones temporales.
- Diseñar e implementar una herramienta de despliegue de tareas de tiempo real mediante contenedores que sirva como prueba de concepto.

- Caracterizar las prestaciones de la herramienta desarrollada, identificando posibles aplicaciones y/o mejoras de la misma.

Una parte relevante de los objetivos del presente proyecto están asociados al estudio y caracterización de tecnologías, así como al análisis del mercado, que se justifica por un enfoque innovador orientado al desarrollo de sistemas para *fog computing*. Esto, junto con los conocimientos adquiridos sobre implementación de sistemas de tiempo real, será clave para que la herramienta desarrollada como prueba de concepto sea lo más eficiente y funcional posible.

Por otra parte, en los objetivos también se hace hincapié en el uso de soluciones basadas en GNU/Linux, como parte de un fuerte compromiso con las herramientas libres y de código abierto. Algunos de los sistemas operativos de tiempo real más conocidos y usados son de código propietario y es necesario adquirir licencias para utilizarlos, lo cual no favorece ni el aprendizaje ni la reutilización del software desarrollado para estas plataformas. Últimamente, se han realizado contribuciones importantes al kernel de Linux para mejorar el soporte que ofrece a cargas de trabajo de este tipo, además de los múltiples proyectos más especializados que está llevando a cabo la comunidad. En esta aproximación, hemos considerado primordial la extensión del software libre, apoyando su uso siempre que sea posible. Por ello, la herramienta planteada se diseñará en torno al despliegue de tareas en sistemas GNU/Linux.

1.3. Planificación

Tradicionalmente, la planificación de las tareas en proyectos de desarrollo de software se realizaba siguiendo un modelo en cascada, donde antes de avanzar a la siguiente fase (p. ej., diseño, desarrollo, prueba) se debían completar todas las tareas de la anterior. Además, se intentaba estimar con precisión el tiempo necesario para desarrollar cada tarea, con el fin de obtener una predicción precisa de cuándo estaría terminado el proyecto. Este tipo de metodología en cascada, en la que se planifica la totalidad del proyecto de antemano, es muy rígida y, por tanto, hace que sea más difícil adaptarse a los cambios que suceden durante el desarrollo del proyecto. En los últimos años ha cobrado fuerza una alternativa: las metodologías ágiles. Lo que se plantea es afrontar la planificación y ejecución de las tareas de forma iterativa. En SCRUM, una de las metodologías ágiles más conocidas, se eligen tareas a realizar a corto plazo, lo que permite modificar las tareas a realizar si fuera necesario. En [1] se realiza una comparativa entre el modelo en cascada y las metodologías ágiles, llegando el autor a la conclusión de que estas últimas son siempre más eficaces para proyectos de pequeño y medio tamaño si se aplican de forma correcta. Es en los proyectos más complejos, donde hay múltiples equipos involucrados, en los que la aplicación de metodologías ágiles es más difícil y puede resultar ineficaz.

Observando esto y sabiendo que este proyecto es de baja complejidad, hemos decidido aplicar SCRUM para la planificación y la gestión de las tareas del mismo. Según este modelo, el desarrollo del proyecto se realiza en iteraciones, las cuales se planifican de forma dinámica y sobre la marcha. Al inicio del proyecto, se identifican las tareas que se consideran necesarias para la consecución de los objetivos, formando una pila o *backlog* de tareas. Los miembros del equipo estiman estas tareas en base a su experiencia. A diferencia del modelo tradicional, estas estimaciones no tienen que ser precisas, sino que lo que se busca es una medida orientativa del tamaño o complejidad de las tareas en relación con las demás. En muchos casos, para agilizar

1. Introducción

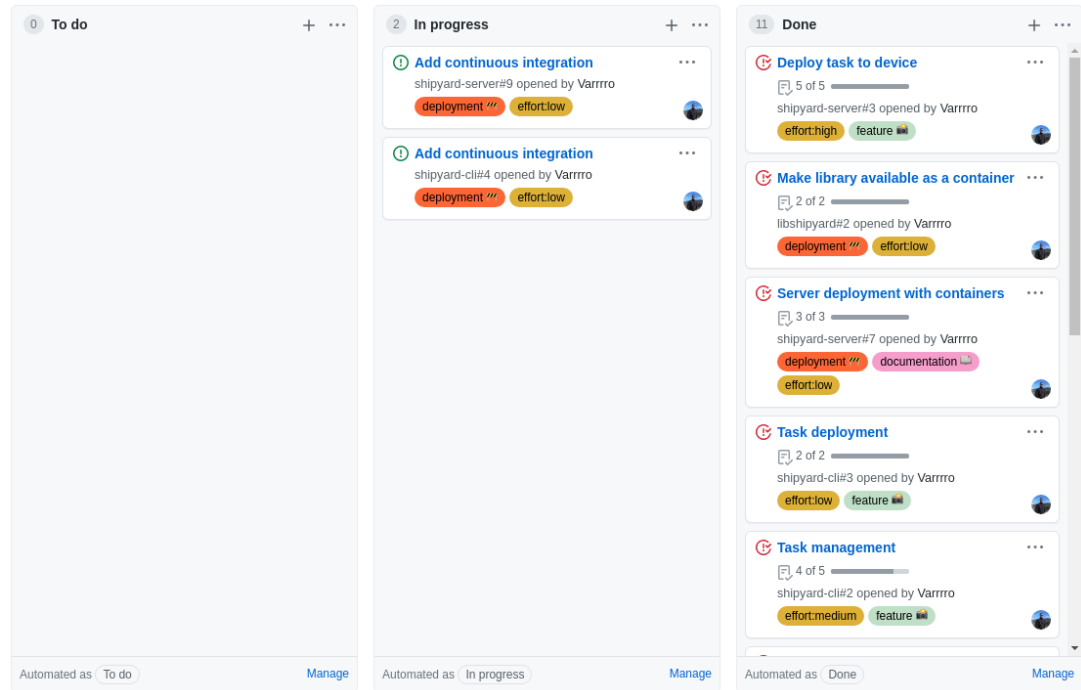


Figura 1.1.: Muestra del tablero Kanban usado para el seguimiento de las tareas del proyecto

el proceso de estimación, se aplican juegos. Una vez definida esta pila de tareas, comienzan las iteraciones o *sprints*, que suelen tener una duración pequeña, de 2 o 3 semanas. Antes de comenzar una nueva iteración, los miembros del equipo deciden qué tareas se van a acometer en la misma. La selección de estas tareas se puede basar en su estimación, su importancia o en el propio deseo de los miembros del equipo de realizarlas. Así, se realiza una planificación a corto plazo, lo que permite a los equipos tener mucho margen de reacción ante cambios en el proyecto (p. ej., cambios en los requisitos o problemas imprevistos). Una vez termina la iteración, el equipo evalúa el trabajo realizado, comprobando si las estimaciones que habían realizado al principio eran fidedignas, actualizando las de las tareas restantes si fuera necesario. Si se ha descubierto que se deben realizar más tareas de las inicialmente planteadas, éstas se pueden añadir a la pila entre iteraciones.

Como se puede apreciar, el modelo de SCRUM se centra mucho en el trabajo colaborativo dentro del equipo, por lo que el modelo que hemos aplicado en este proyecto se puede considerar como un SCRUM adaptado al trabajo individual. Las iteraciones seguidas han sido de dos semanas y se ha usado un tablero Kanban para el seguimiento de las tareas. En la figura 1.1 se muestra el tablero usado. El objetivo de estos tableros es ofrecer una visión clara del estado del proyecto con un simple vistazo, para lo que ordenan las tareas en tres columnas: Por hacer (*To do*), Haciendo (*In progress*) y Hecho (*Done*). A continuación, se listan las iteraciones realizadas con las tareas que se han acometido en cada una de ellas:

- **Iteración 1** (06/07 - 20/07)
 - (Documentación) Estudiar el funcionamiento de los RTOS.

- (Documentación) Estudiar las soluciones de tiempo real para Linux.
- (Documentación) Estudiar las técnicas de diseño e implementación de tareas de control.
- (Documentación) Estudiar el uso de contenedores para tareas de tiempo real.
- **Iteración 2** (20/07 - 03/08)
 - (Servidor) Implementar la obtención, inserción y eliminación de nodos.
 - (Servidor) Implementar la obtención, inserción y eliminación de tareas.
- **Iteración 3** (03/08 - 17/08)
 - (Servidor) Implementar el despliegue y la eliminación de tareas en los nodos.
- **Iteración 4** (17/08 - 31/08)
 - (Servidor) Implementar la obtención, inserción y eliminación de tareas.
 - (Servidor) Implementar el despliegue y la eliminación de tareas en los nodos.
 - (Servidor) Implementar la actualización de nodos y tareas.
 - (Librería) Implementar las funciones de manipulación de los atributos de planificación.
 - (Librería) Crear imagen base.
- **Iteración 5** (31/08 - 14/09)
 - (Servidor) Mejorar el manejo de los errores.
 - (Servidor) Definir despliegue mediante contenedores.
 - (Cliente) Implementar la gestión de los nodos.
 - (Cliente) Implementar la gestión de las tareas.
 - (Cliente) Implementar el despliegue de tareas.
- **Iteración 6** (14/09 - 28/09)
 - (Servidor) Implementar el despliegue y la eliminación de tareas en los nodos.
 - (Cliente) Implementar la gestión de los nodos.
 - (Cliente) Implementar el despliegue de tareas.

1. Introducción

- (Librería) Implementar las funciones de manipulación de los atributos de planificación.
- (Librería) Crear imagen base.

■ Iteración 7 (28/09 - 12/10)

- (Experimentación) Caracterizar el impacto de los contenedores sobre el rendimiento en tareas de tiempo real.

■ Iteración 8 (12/10 - 26/10)

- (Experimentación) Caracterizar el impacto de los contenedores sobre el rendimiento en tareas de tiempo real.

■ Iteración 9 (26/10 - 09/11)

- (Experimentación) Caracterizar el rendimiento del sistema desarrollado.

■ Iteración 10 (09/11 - 23/11)

- (Servidor) Definir flujo de integración continua.
- (Cliente) Definir flujo de integración continua.
- (Librería) Definir flujo de integración continua.

Como se puede apreciar, las tareas se han diferenciado según su tipo o el componente del sistema desarrollado al que se refieren. Además, para algunas de estas tareas ha sido necesario dedicar más de una iteración. En el caso de la tarea de implementación de las operaciones de obtención, inserción y eliminación de tareas, se tuvo que volver a incorporar en la iteración 4 debido a algunos errores cometidos en la implementación y que se detectaron más tarde. Otro caso similar fue la implementación de la funcionalidad de despliegue de tareas en los nodos. En el código inicialmente escrito en las iteraciones 3 y 4, esta operación se llevaba a cabo abriendo directamente una conexión SSH con el nodo objetivo y ejecutando los comandos de despliegue, emulando lo que haría un operario humano. Posteriormente, se llegó a la conclusión de que esta implementación se podía mejorar al usar la librería oficial de Docker para Python, con la cuál se podía establecer una conexión al motor Docker del nodo remoto para realizar el despliegue. Estas situaciones, junto con otras dadas en más tareas, reflejan fielmente la capacidad de adaptarse a los imprevistos que ofrece SCRUM que ya hemos comentado anteriormente.

1.4. Material y métodos

En esta sección, se presentan todas las herramientas que se han usado para llevar a cabo este proyecto, además de las metodologías de trabajo seguidas. En la figura 1.2 se puede ver una recopilación de los logotipos de todas estas herramientas, las cuales se van a exponer en detalle a continuación.

En un proyecto de desarrollo de código como es este, una de las herramientas más importantes es la de control de versiones. En nuestro caso, se ha usado **Git** debido a que es una herramienta de código libre y, además, es la más conocida y usada. El repositorio remoto se ha alojado en **GitHub**, la popular plataforma de desarrollo de código colaborativo. El desarrollo de código como tal se ha hecho con **Visual Studio Code**, un editor de texto de Microsoft que, aunque ofrece menos funcionalidad de serie que los entornos de desarrollo (IDEs) especializados, también es mucho más liviano y rápido. Además, esta funcionalidad se puede extender enormemente mediante extensiones, pudiendo convertirlo casi en un IDE adaptado a las necesidades concretas del usuario. Gracias a estas extensiones, se puede usar el mismo editor para distintos programar en distintos lenguajes, lo cual ha sido una de las principales razones por las que se ha escogido.



Figura 1.2.: Logotipos de las herramientas utilizadas. De izquierda a derecha y de arriba a abajo: Python, Docker, Raspberry Pi, GitHub, VS Code y draw.io

Como ya se ha indicado en la sección anterior, se ha aplicado un SCRUM adaptado como metodología de planificación, gestión y seguimiento del proyecto, usando un tablero Kanban para la visualización de las tareas. Concretamente, se ha usado el tablero que ofrece GitHub como parte de sus herramientas para la gestión de proyectos. Las tareas se añaden a los repositorios como *issues*, los cuales se añaden al tablero para controlar su estado de realización. El beneficio que nos aporta el uso de GitHub para esto es el de tener una plataforma unificada tanto para la gestión del proyecto como para su desarrollo. Esta integración permite flujos de trabajo muy interesantes, como por ejemplo referenciar los *issues* ya mencionados en los mensajes de *commit*, de forma que se vinculan los cambios realizados con la tarea en la que se engloban. La gestión del proyecto es, por tanto, más directa y sencilla.

Además del tablero de proyecto y los propios repositorios de Git, también se ha hecho uso de **Actions**, la herramienta de CI/CD de GitHub. Como su propio nombre indica, se definen acciones en flujos de trabajo que se ejecutan para los eventos del repositorio (p. ej., un nuevo *push*, la publicación de una nueva versión del producto, un *pull request*) que desee el desarrollador. Estas acciones pueden incluir, por ejemplo, la ejecución de pruebas, la construcción de artefactos o el despliegue del software sobre diversas plataformas. Así, se consigue automatizar los procesos de despliegue y se incorporan también medidas para el control de la calidad del código. En nuestro caso, en la ejecución de las pruebas se genera un informe sobre la cobertura

1. Introducción

del código, el cuál se envía a **Codecov**, una plataforma especializada en este tipo de informes, para su análisis y visualización.

Los diagramas que se presentan a lo largo de este trabajo, incluidos los que componen el diseño de la herramienta desarrollada y sus componentes, se han creado con la herramienta online **draw.io**. Al integrarse directamente con Google Drive, se puede usar desde el navegador, siendo una solución muy cómoda y accesible para la creación de estos diagramas.

En cuanto al desarrollo y despliegue de la herramienta planteada, se han utilizado varias tecnologías. Los lenguajes de programación son Python y C, muy conocidos y utilizados en la industria. C es el lenguaje de referencia para la programación de sistemas y las tareas de bajo nivel, mientras que Python ofrece una sintaxis muy sencilla para la implementación de herramientas como aplicaciones o servidores. Python también posee una nutrida colección de librerías para distintos casos de uso, lo cual también fue muy atractivo para su elección. En este proyecto, se usan varias de estas librerías para facilitar la implementación de algunos aspectos de la herramienta. Destacamos las siguientes:

- **hug** - Escritura de APIs sencilla y sin ataduras. Esta librería trata de competir con otras más conocidas como Flask, proponiendo un modelo mucho más simple y dando más libertad al desarrollador.
- **click** - Más que una librería, se trata de un *framework* para la implementación de aplicaciones de línea de comandos (CLI). Ofrece todas las utilidades que se pueden necesitar para este tipo de aplicaciones, como es la generación automática de páginas de ayuda.
- **marshmallow** - Esta librería permite la sencilla deserialización y serialización de objetos JSON a objetos Python. Esto es especialmente útil al trabajar con servicios web, ya que se pueden leer los datos JSON recibidos y validarlos frente a un esquema de datos definido por el desarrollador.
- **pymongo** - Ejecución de consultas sobre bases de datos MongoDB, que son las usadas en este proyecto.
- **paramiko** - Herramientas para trabajar con SSH desde Python. Esencial para el despliegue de las tareas sobre los nodos.
- **docker** - La librería oficial de Docker para Python. Con ella, se puede conectar con un servidor Docker (local o remoto) para ejecutar operaciones de construcción de imágenes o lanzamiento de contenedores.
- **requests** - Es la librería más conocida para la realización de peticiones HTTP en Python.
- **unittest** - Aunque no se trata de una librería externa como las demás, ya que forma parte de la librería estándar de Python, merece ser destacada por ser la utilizada para la escritura y ejecución de las pruebas del código desarrollado.

Además de estas librerías, se han usado otras para el análisis y formateo del código como son **pylint** y **autopep8**.



Figura 1.3.: Raspberry Pi 4B utilizada en el trabajo

Como ya se ha mencionado, la herramienta desarrollada trabaja con **MongoDB** para la gestión del almacenamiento persistente de los datos y el acceso a los mismos. Se trata de un gestor de bases de datos documental que pertenece a la familia NoSQL (*Not only SQL*). Las bases de datos documentales divergen del modelo relacional tradicional que siguen otros gestores tan famosos como MySQL o PostgreSQL. No existen los conceptos de tabla o fila, sino que se almacenan colecciones de documentos no estructurados. En el caso de MongoDB, se trabaja con documentos JSON, formato ampliamente usado en el entorno web para la transmisión de datos debido a su legibilidad y velocidad de serialización/deserialización. Cuando decimos que los documentos son no estructurados, nos referimos a que no tienen por qué poseer los mismos campos, ya que no hay un esquema definido a seguir. MongoDB no cumple con ACID, pero es una pérdida aceptable a cambio de la flexibilidad y facilidad de uso que nos ofrece. Además, el lenguaje de consultas es mucho más claro e intuitivo que SQL, permitiendo realizar consultas de envergadura similar.

La idea principal en torno a la cual gira este trabajo es la del uso de contenedores para el despliegue de tareas de tiempo real. En este sentido, **Docker** es la tecnología de contenerización en la que nos hemos apoyado para la implementación de la herramienta propuesta. Esta elección recae principalmente en el hecho de que se trata del motor de contenedores más conocido y utilizado. De la mano de Docker, también se ha utilizado **Docker Compose** para el despliegue sencillo de un entorno de desarrollo completo que permita replicar un despliegue de producción de forma simplificada. Las imágenes de contenedores definidas en este proyecto, se han alojado en el repositorio de imágenes **DockerHub**, aprovechando que proporciona un sistema de construcción automática de imágenes.

Para realizar las pruebas del sistema desarrollado, se ha usado una **Raspberry Pi 4B**, con-

1. Introducción

cretamente la que se muestra en la figura 1.3. Se trata de un SBC (*Single Board Computer*) de bajo coste y muy versátil, pudiendo usarse para infinidad de aplicaciones. Las características detalladas de esta plataforma se pueden ver en la tabla 1.1.

Procesador	Cortex-A72
Arquitectura	ARMv7
Número de núcleos	4
Frecuencia de reloj	1500 MHz
RAM	4 GB
Sistema operativo	Raspberry Pi OS Lite 4.19

Tabla 1.1.: Especificaciones de la Raspberry Pi usada en el trabajo

El sistema operativo de este dispositivo es GNU/Linux (concretamente, basado en Debian), y se le ha aplicado la revisión 24 del parche de tiempo real **PREEMPT-RT**. Este parche aporta al sistema la capacidad de realizar planificación de procesos apropiativa.

1.5. Estructura de la memoria

En el capítulo 1, se ha introducido el proyecto y explicado tanto la motivación detrás del mismo como los objetivos planteados, la planificación seguida y las herramientas, tecnologías y metodologías que se han utilizado.

En el capítulo 2, se realiza un estudio en profundidad del estado de la técnica en lo relativo a los sistemas confiables, la computación en la nube y sus derivados, las tareas de tiempo real y las tecnologías de virtualización. Se introducen todos los conceptos relevantes, además de presentar otros trabajos interesantes llevados a cabo en estas áreas.

En el capítulo 3, se analiza el rendimiento de los procesos de tiempo real contenerizados, haciendo especial hincapié en el impacto que tienen sobre el mismo las tecnologías de contenerización frente a procesos no virtualizados.

En el capítulo 4, se aborda el diseño de una herramienta para el despliegue y seguimiento de tareas de tiempo real en entornos distribuidos, así como su implementación y prueba. Se presentan los resultados obtenidos y se discute sobre los mismos.

En el capítulo 5, se realiza una revisión del proyecto completo y se presentan las conclusiones, así como las maneras en las que se puede extender y mejorar el trabajo realizado.

2. Revisión del estado de la técnica

Antes de poder aventurarnos el desarrollo de una herramienta para la orquestación de tareas de tiempo real usando contenedores, es necesario estudiar y comprender los fundamentos y peculiaridades de diversos campos como son los sistemas de tiempo real, la planificación de procesos, la computación en la nube o las tecnologías de virtualización. En este capítulo, se introducen los conceptos más importantes de estos campos, además de revisar otros trabajos realizados con el objetivo de comprobar cuál es el estado de la investigación en dichos temas.

2.1. Sistemas empotrados, confiables y de criticalidad mixta

Los ordenadores y teléfonos inteligentes que usamos a diario nos permiten realizar multitud de tareas diferentes: desde leer el correo o navegar por internet hasta editar imágenes y vídeos o realizar videollamadas. Aunque no nos demos cuenta, interactuamos habitualmente con muchos más sistemas informáticos además de los ya mencionados. La computación está presente en los coches, los trenes, los aviones, los satélites espaciales, los televisores o las lavadoras. Estos sistemas, que reciben el nombre de sistemas empotrados, son diseñados para llevar a cabo de manera óptima un conjunto de tareas específico, frente al enfoque generalista de los ordenadores de uso personal. Como se introduce en [2], los sistemas empotrados son comunes en contextos en los que el rendimiento es primordial, como son las comunicaciones de red o la compresión/decompresión de audio y vídeo para retransmisiones en directo. En este libro se exponen diversas aplicaciones de los sistemas empotrados de alto rendimiento para sistemas ciber-físicos o CPS (*Cyber-Physical Systems*). Los CPS son, en esencia, sistemas informáticos que interactúan con procesos físicos, actuando en función de los cambios en su entorno. Este aspecto hace que el diseño y la implementación de los CPS difiera considerablemente del resto de sistemas empotrados, ya que hay que prestar especial atención a las características del entorno en el que se desplegará el sistema y a los mecanismos de entrada y salida (interacción con el entorno), además de optimizar el consumo de memoria y procesamiento para cumplir con las limitaciones del hardware [3].

En algunos casos, estos sistemas son críticos, lo que significa que un fallo en su funcionamiento supone daños graves a las personas o al medio ambiente. Este es el caso de los aviones, los trenes o las plantas nucleares, por ejemplo. En estos sistemas, cobra especial importancia el concepto de confiabilidad, es decir, garantizar el correcto funcionamiento del sistema en todo momento. En la figura 2.1 se pueden apreciar los atributos que debe poseer un sistema confiable. A nivel de software, existen arquitecturas y patrones de diseño orientados a garantizar la tolerancia ante los fallos del mismo [4][5]. Por otra parte, la replicación de componentes [6] es una técnica muy usada tanto para el software como el hardware. Lo que se intenta con la replicación es asegurar que un cálculo o procesamiento se lleva a cabo de forma correcta, aunque alguna de las réplicas falle. En [7], se realiza una revisión de los sistemas de control tolerantes ante fallos dividiéndolos en tres tipos: AFTCS (*Active Fault Tolerant Control Systems*), PFTCS (*Passive*

2. Revisión del estado de la técnica

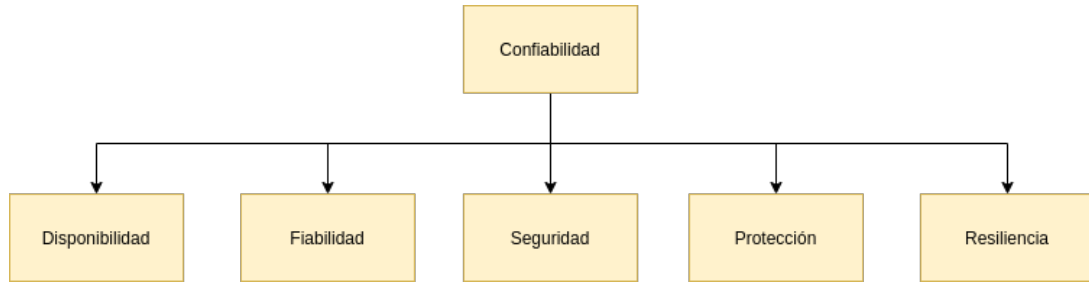


Figura 2.1.: Principales aspectos de la confiabilidad

Fault Tolerant Control Systems) o HFTCS (*Hybrid Fault Tolerant Control Systems*). Para cada uno de estos tipos, los autores presentan las principales arquitecturas usadas, los modelos de análisis matemático usados para su validación y las últimas técnicas usadas para su diseño. Por otra parte, el estudio realizado en [8] tiene como objetivo analizar la aplicación de los estándares de seguridad, protección y privacidad al diseño y desarrollo de sistemas confiables, llegando los autores a la conclusión de que cada vez están ganando más popularidad los de protección y privacidad, aunque los procesos para asegurar estos aspectos son menos maduros que los relacionados con la seguridad. Además, también se identifica una falta de acción combinada en estos aspectos, trabajando normalmente por separado en cada uno de ellos.

Para muchos sistemas de control, el tiempo es también un aspecto relevante a la hora de garantizar su correcto funcionamiento. Estos son los llamados sistemas de tiempo real. En un sistema normal, en el que se obtiene una salida al aplicar una cierta lógica sobre la entrada, la corrección de dicha salida depende de la corrección de la lógica aplicada, es decir, del cálculo realizado. No obstante, cuando hablamos de sistemas de tiempo real, la corrección de la lógica no es suficiente para determinar que el funcionamiento es correcto, sino que esta corrección depende también del momento temporal en el que se obtiene [9]. En otras palabras, si el cálculo es correcto pero el resultado no llega en el momento en el que se necesita, se considera como un fallo del sistema. Las tareas que ejecuta un sistema de tiempo real están, por tanto, sujetas a restricciones temporales. Normalmente, hablamos de un tiempo límite o *deadline* antes del cual se debe haber completado la tarea. Comúnmente, se suelen clasificar las tareas en dos tipos dependiendo de las consecuencias de incumplir con sus restricciones temporales:

- Tareas de tiempo real «blandas»: Se denominan así aquellas tareas en las que no completar las mismas antes del límite supone una reducción en la calidad del servicio (QoS).
- Tareas de tiempo real «duras»: En estas tareas, el no cumplir con las restricciones temporales supone un fallo grave del sistema con posibles consecuencias catastróficas.

Para implementar estos sistemas, se hace uso de herramientas y algoritmos de planificación de procesos específicos que permiten la ejecución de estos tipos de tareas cumpliendo con sus restricciones temporales. Esto se explica en más detalle en la sección 2.4.

En este trabajo, nos centraremos especialmente en los sistemas de control aplicados a entornos industriales. Debemos diferenciar entre dos conceptos: PCS (*Process Control System*), que es el sistema encargado de controlar una parte concreta de la planta (p. ej., una turbina o un brazo robótico), e ICS (*Industrial Control System*), que se refiere al control de toda la

planta al completo. Un ICS está compuesto, por tanto, de múltiples PCS que se encargan de controlar los distintos aspectos del proceso de producción. Estos PCSs son sistemas empotrados como los que hemos comentado a los que se aplican también los conceptos de confiabilidad y seguridad. En [10] se realiza un estudio del estado del arte en cuanto a la seguridad de los ICS, concluyendo que, aunque las vulnerabilidades de muchos de los sistemas actuales son conocidas, la aplicación de parches que las solucionen son inviables debido a los altos costes asociados a la recertificación o directamente debido a la incompatibilidad con algunos sistemas más antiguos. Es necesario, por tanto, incorporar los conceptos de seguridad a los procesos de diseño desde el primer momento para evitar dar lugar a estas situaciones.

En 2007, Vestal [11] publica una primera propuesta para la planificación de conjuntos de tareas de criticalidad mixta. Este importante avance es considerado por muchos como el inicio de la investigación en sistemas de criticalidad mixta o MCS (*Mixed-Criticality Systems*). La idea detrás de estos sistemas es, como su propio nombre indica, poder ejecutar sobre una misma plataforma hardware tanto tareas críticas como tareas no críticas o con niveles de criticalidad menores, asegurando en todo momento que las restricciones temporales se cumplen, al menos para las tareas más críticas. Desde entonces, se han planteado muchos modelos para la implementación de estos sistemas. En [12], Burns realiza una revisión de toda la investigación realizada en este campo hasta marzo de 2019. Se muestran en esta revisión algunas arquitecturas propuestas, además de las principales técnicas de análisis para estos sistemas en plataformas uniprocador y multiprocador. Burns identifica la conciliación entre la separación de los procesos y la compartición de los recursos como el principal problema de los MCS. En este aspecto, nuestro trabajo propone el uso de contenedores como medio de ejecución de los distintos procesos sobre una misma plataforma consiguiendo esa separación.

No podemos terminar nuestra revisión de los sistemas empotrados sin hablar sobre el uso del kernel de Linux para su implementación. Como referencia, hemos tomado dos estudios realizados en 2004 sobre el uso de Linux para sistemas empotrados [13][14]. En el primero, se destaca la buena situación de Linux en este campo, suponiendo las soluciones comerciales basadas en el kernel de Linus Torvalds el 15,5% del mercado. El segundo estudio es una encuesta realizada a 268 personas que trabajan en el campo de los sistemas empotrados, ya sea académicamente o de forma comercial. Lo más destacable es que la mayoría de los participantes usan Linux en sistemas empotrados para comunicaciones, dispositivos móviles o control de maquinaria. Esto último es especialmente alentador para este trabajo, en el que pretendemos usar Linux como base para la implementación de ICS.

2.2. La nube en los sistemas industriales: fog/edge computing para sistemas de tiempo real

Desde su aparición alrededor de 2006, la computación en la nube o *cloud computing* ha experimentado un crecimiento abismal, cambiando completamente la manera en la que las organizaciones gestionan su infraestructura y en la que los usuarios acceden a servicios. Atendiendo a la definición del NIST [15], se trata de un modelo de prestación de servicios que ofrece acceso ubicuo, prácticamente ilimitado y bajo demanda a un conjunto de recursos de computación (p. ej., almacenamiento, tiempo de procesamiento, comunicaciones), todo ello a través de internet. Sus principales características son:

2. Revisión del estado de la técnica

- Acceso bajo demanda: El consumidor es el que decide qué recursos necesita y en qué cantidad, sin necesidad de intervención humana por parte del proveedor del servicio.
- Consumo a través de internet: El acceso a estos recursos se realiza mediante los protocolos ya conocidos y bien establecidos que potencian la web (p. ej., HTTP), permitiendo así un acceso ubicuo.
- Acceso compartido: Los recursos del proveedor se uniformizan, formando una especie de bolsa de recursos que es usada por múltiples consumidores (*multi-tenant*). Por ejemplo, aunque desde el punto de vista de un usuario pueda parecer que tiene una CPU para él solo, en realidad la CPU física es usada por varios usuarios a la vez.
- Elasticidad: Dependiendo de la demanda, se pueden asignar o liberar los recursos de forma dinámica, consiguiendo sistemas más eficientes y capaces de dar respuesta a cargas de trabajo más altas.
- Servicio medido: El uso de los recursos se monitoriza de forma automática, lo que proporciona transparencia tanto para el consumidor como el proveedor.

A raíz de la propuesta de la computación en la nube, han surgido varios modelos de prestación de servicios a usuarios. Según el tipo de recurso que ofrecen, estos modelos se pueden clasificar principalmente en SaaS (*Software as a Service*), PaaS (*Platform as a Service*) o IaaS (*Infrastructure as a Service*). Desde el punto de vista de los usuarios, estos modelos tienen el beneficio de que permiten pagar solo por lo que necesitas en cada momento, adaptándose perfectamente a tus necesidades. Además, estos usuarios ya no se ven limitados por el hardware que poseen. Prácticamente cualquier ordenador es capaz de conectarse a internet y, de esta forma, acceder a unos recursos prácticamente ilimitados en la nube. Esto es especialmente evidente para las empresas, las cuáles ya no necesitan mantener su propia infraestructura de hardware para soportar su operación diaria, con los enormes costes y complicaciones que esto supone.

En el campo del control industrial, en el que se centra este trabajo, podríamos pensar en la nube como una plataforma ideal para procesar las enormes cantidades de datos que producen las plantas e implementar las técnicas de aprendizaje automático necesarias para mejorar su autonomía. No obstante, existe un gran problema: la latencia. En el modelo de la nube, todo el procesamiento está centralizado en un centro de datos¹, el cuál se encuentra lejos de la planta donde se recogen los datos. Enviar estos datos a la nube y esperar una respuesta supone demasiado tiempo como para poder considerar delegar en ella tareas de control de la operación de la planta. En entornos controlados, donde el centro de datos se encuentra relativamente cerca de la planta, las pruebas llevadas a cabo en [16] indican que la latencia puede ser lo suficientemente predecible para la implementación de ciertos sistemas de control con requisitos temporales suaves. Sin embargo, se trata de una situación poco factible, ya que es inviable ubicar un centro de datos cerca de todas las instalaciones industriales. En [17], se analiza si los ICS están preparados para ser desplazados a la nube, pero centrándose más en el aspecto de la seguridad de estos sistemas. El autor identifica que, aunque la nube es una plataforma muy robusta, también son flagrantes las dudas que produce en cuanto a su seguridad frente a ataques. Por estas razones, no consideramos que la nube sea un paradigma adecuado para dar respuesta a los nuevos requisitos de la industria.

¹Normalmente, existen varios centros de datos distribuidos geográficamente, pero a efectos del problema que se plantea, se sigue viendo como una «centralización».

2.2. La nube en los sistemas industriales: *fog/edge computing* para sistemas de tiempo real

Aunque la nube no sea viable, bien es cierto que las ideas de elasticidad y ubicuidad que plantea son interesantes para el problema en cuestión. Al final del día, si queremos realizar análisis en tiempo real de los datos que generan los procesos industriales para tomar decisiones, necesitamos más potencia computacional de la que ningún dispositivo individual nos puede ofrecer. ¿La solución? Aprovechar los recursos de computación de todos los dispositivos ya presentes en las plantas industriales. De acercar estas ideas de la nube a los dispositivos del borde de la red surgen dos nuevos paradigmas de computación: *fog* y *edge computing*. En estos paradigmas, se pretende acercar el procesamiento que se realiza sobre los datos a los propios dispositivos que generan dichos datos. En el contexto industrial, esto también supone estar más cerca de los dispositivos que deben actuar en respuesta a este procesamiento, con lo que se obtendrían tiempos de respuesta mejores que con la nube. La diferencia entre *fog* y *edge* radica en lo cerca del borde de la red que ubiquemos el procesamiento de los datos, si bien es cierto que en algunos escritos se usan los términos *fog* y *edge* de manera intercambiable [18], sin diferencia aparente entre ambos.

- En *fog*, se trata de nodos ubicados en la misma red local que las fuentes de datos.
- En *edge*, los propios dispositivos que generan los datos ya realizan un cierto procesamiento de los mismos.

En la figura 2.2 se puede apreciar como estos dos paradigmas, junto con la nube, constituyen una arquitectura por capas, donde cada uno de ellos tiene unas características concretas. Se trata, por tanto, de modelos complementarios, no exclusivos. En la capa *edge*, donde se generan los datos, se pueden implementar los mecanismos de control con restricciones más duras, ya que se tienen unos tiempos de respuesta más rápidos al actuar directamente en base a los datos generados. En la capa *fog*, los nodos pueden realizar tareas de análisis de datos más exigentes, dado que poseen más capacidad de computación que los dispositivos del *edge*. También se pueden implementar aquí tareas de control. Por último, la nube recibiría todos los datos producidos por la planta, además de otras plantas que también posea la organización, realizando la agregación y el análisis en profundidad de los datos, obteniendo informes que puedan ayudar a los supervisores en la identificación de fallos y la mejora del rendimiento.

Dejando atrás la ya explicada nube, vamos a adentrarnos más en el *fog*. Esta capa se compone de los llamados nodos *fog*, que son los encargados de llevar a cabo las distintas tareas. Cualquier dispositivo con capacidad de procesamiento, memoria y conexión de red puede ser un nodo viable. De esta forma, se pueden usar como nodos routers, switches y otros dispositivos de redes, así como cámaras de videovigilancia. Se aprovecha la capacidad de procesamiento de todos estos dispositivos cuando no se están usando al 100 %. Como ya se ha indicado, estos nodos se encuentran ubicados en la misma red local (LAN) que los dispositivos del borde de la red que generan los datos. Las distintas tareas de análisis y control a realizar sobre estos datos se distribuyen sobre los nodos *fog* de forma dinámica dependiendo de la carga de trabajo que posean los mismos. A la hora de asignar una tarea a un nodo, siempre se debe intentar hacer de forma que el nodo elegido esté lo más cerca posible de la fuente de los datos [19]. Esto es especialmente importante para tareas de control, donde es posible que no todos los nodos *fog* de la planta tengan la latencia necesaria para cumplir con los requisitos temporales. En este sentido, en [20] se propone el uso de TSN (*Time-Sensitive Networking*) para las comunicaciones en la capa *fog*, con el objetivo de reducir estas latencias. Este modelo de computación distribuida sobre una bolsa o *pool* de recursos es muy similar al que encontramos en la nube, con la diferencia de que en el *fog* estos recursos son mucho más limitados, por lo

2. Revisión del estado de la técnica

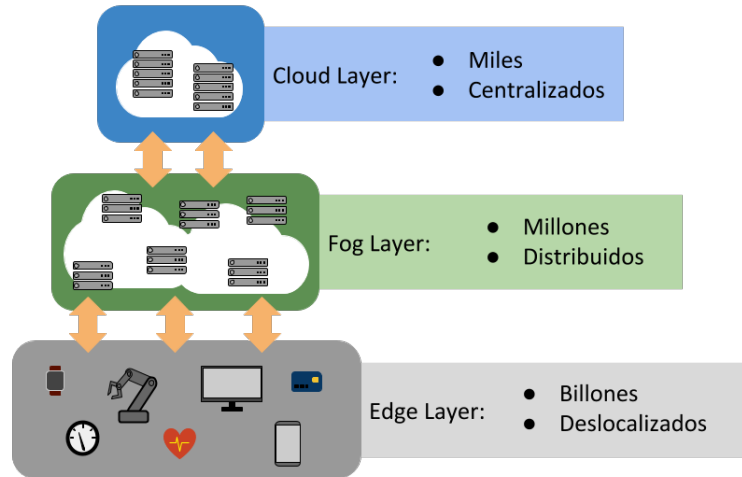


Figura 2.2.: Estructura por capas *cloud-fog-edge*

que es también esencial optimizar el uso de los mismos. Debido a esta similitud con el modelo de la nube, las mismas tecnologías de virtualización usadas en ésta también son útiles en el nuevo paradigma [21]. Algunos modelos ya han sido propuestos para la aplicación del *fog* a los sistemas industriales y el modelado de la Industria 4.0 [22] [23].

Aunque la capacidad de procesamiento del *fog* es mucho menor que la de la nube, sigue siendo útil para realizar algunas tareas menos intensivas evitando tener que desplazar todos los datos a la nube, con la latencia y la carga en la red que eso supone. Como consecuencia del avance del IoT (*Internet of Things*) industrial, que es considerada una de las tecnologías más importantes para la Industria 4.0 [24], el número de dispositivos presentes en las plantas y, por tanto, la cantidad de datos que se generan va a ser mucho mayor, poniendo aún más presión sobre la red, que es donde se podría producir el cuello de botella [25]. El *edge* trata de solucionar esto al reducir la cantidad de datos que se deben enviar hacia las capas superiores procesando una parte de ellos de forma local. Cabe destacar que el *fog* también permite relajar el tráfico de red [26]. Los dispositivos del borde de la red, aún ofreciendo menos potencia que la combinada del *fog*, también pueden ser usados para realizar algunas acciones sobre los datos. En concreto, las tareas de control que requieran de un tiempo de respuesta más rápido pueden realizarse en esta capa, tomando decisiones directamente sobre los datos que recoge el dispositivo. Por otra parte, Khan [27] identifica la falta de confianza en los sistemas *edge* como uno de los principales problemas a los que se enfrenta el paradigma, además de la integración de sistemas y la movilidad. Esta falta de confianza es especialmente grave si pretendemos desplegar sistemas de control críticos sobre plataformas de este tipo. Como solución al problema de la confianza, Stanciu [28] propone usar tecnología de *blockchain* para desplegar sistemas de control distribuidos en el *edge*.

Sectores como el automovilístico, energético o de alimentación están muy interesados en el desarrollo de la Industria 4.0 debido a los importantes beneficios que se estima que puede tener para sus procesos. Gracias al 5G y a las mejoras en las comunicaciones, el IoT se convierte en una idea capaz de dar a las organizaciones una cantidad de información sobre sus procesos industriales jamás vista antes. Estos datos son la base de la Industria 4.0 [29], ya que permiten

la definición de sistemas ciber-físicos y gemelos digitales que replican perfectamente los procesos físicos en el plano digital, lo que abre la puerta a un control inédito sobre dichos procesos. Además de las comunicaciones, otro reto muy importante para la consecución de estos objetivos es el modelado de estos sistemas cuidando los aspectos deseados de seguridad y fiabilidad [30]. En este sentido, creemos que el *fog* es un modelo de computación que puede facilitar el diseño de estos CPS al proporcionar una plataforma robusta y unificada sobre la que implementarlos.

2.3. Tecnologías de virtualización: hipervisores y contenedores

De manera simple, la virtualización consiste en abstraer ciertas capas de un sistema convencional (p. ej., el hardware). Sobre estas abstracciones se pueden ejecutar procesos o sistemas completos de manera aislada. Este aspecto es el que hace de la virtualización un concepto tan relevante para la computación en la nube, ya que posibilita el acceso compartido a los recursos. Por ejemplo, sobre una misma CPU se podrían ejecutar varios sistemas operativos completamente funcionales de forma que ninguno de ellos sepa de la existencia de los otros. Cada uno de estos sistemas cree que tiene una CPU completa para él gracias a la abstracción del hardware. Aunque las tecnologías de virtualización han experimentado un empuje enorme en los últimos años debido a la expansión de la nube, no se trata de una idea novedosa. En 1974, Popek y Goldberg [31] definían los requisitos que debía cumplir una plataforma para poder virtualizar sistemas completos. Hoy en día, hablamos de virtualización en dos niveles diferentes: a nivel del hardware (máquinas virtuales) o a nivel del sistema operativo (contenedores).

Lo que se quiere decir con virtualización a nivel del hardware, es que es éste el que se abstrae. Esto es precisamente lo que sucede con las máquinas virtuales. El hardware «real» se puede fraccionar para asignarlo a las diversas máquinas virtuales, que lo usan como si se tratase de una plataforma física normal y corriente. Así, se puede regular la cantidad de CPU, memoria RAM o, incluso, acceso a dispositivos de I/O que tiene cada máquina virtual. Todo esto es posible gracias a los hipervisores, que son la pieza de software encargada de abstraer el hardware y regular su uso por parte de las máquinas virtuales. Dependiendo de la relación existente entre el hipervisor y el hardware que abstraen, nos encontramos con hipervisores de tipo 1 y 2. Un hipervisor de tipo 2 se ejecuta sobre un sistema operativo tradicional, que recibe el nombre de anfitrión, mientras que los de tipo 1 prescinden del anfitrión, ejecutándose directamente sobre el hardware que gestionan (*bare metal*). En la figura 2.3 se representa gráficamente esta diferencia.

Como es obvio, los hipervisores de tipo 1 suponen una solución mucho más liviana que los de tipo 2 al no tener un anfitrión. Por otra parte, pueden asignar prácticamente todos los recursos hardware de la plataforma a las máquinas virtuales de forma dinámica, mientras que los de tipo 2 se ven restringidos a los límites impuestos por el anfitrión. Los hipervisores de tipo 2 son más utilizados en el ámbito personal, con herramientas como VirtualBox o VMWare siendo muy utilizadas para la prueba de software, mientras que los de tipo 1 son los que predominan a nivel empresarial e industrial, con claros ejemplos como PikeOS o Xen. Este último supuso un importante avance en la ejecución segura y aislada de máquinas virtuales sobre hardware de uso común [32]. En lo que a sistemas de tiempo real se refiere, RT-Xen [33] se presentó como un marco de referencia para la planificación de procesos con restricciones temporales en sistemas

2. Revisión del estado de la técnica

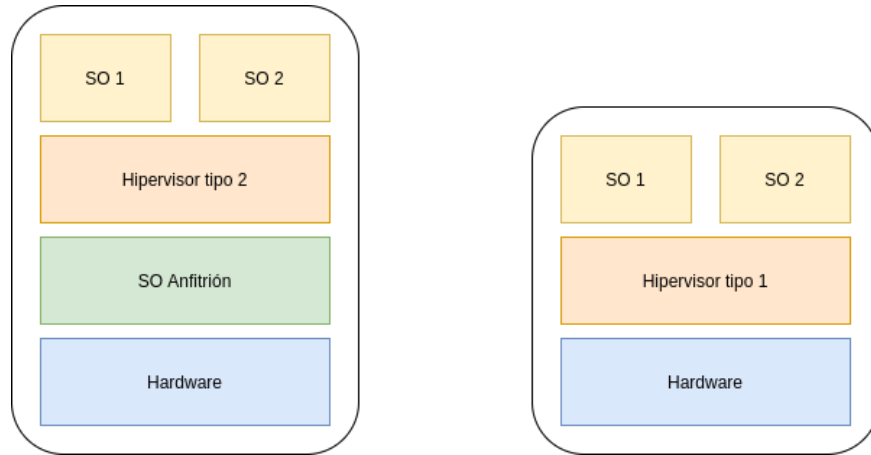


Figura 2.3.: Capas de la virtualización mediante hipervisores de tipo 1 y 2

Linux virtualizados usando Xen, obteniendo prometedores resultados.

Mientras que en la virtualización a nivel del hardware las máquinas virtuales contienen un sistema operativo completo, en la virtualización a nivel del software solo se virtualizan procesos. Estos procesos virtualizados, que reciben comúnmente el nombre de contenedores, acceden a los servicios básicos del sistema operativo anfitrión. De forma análoga a los hipervisores, los motores de contenedores son los encargados de gestionar los procesos y su acceso al sistema operativo que comparten. Realmente, los procesos contenerizados se ejecutan sobre el sistema anfitrión como lo harían los procesos «nativos». La única diferencia se encuentra en que los procesos contenerizados están aislados del resto. Estos procesos solo pueden ver al resto de procesos de su mismo contenedor, no los del resto de contenedores ni los no contenerizados. Para conseguir este aislamiento, los motores de contenedores aprovechan varias características del kernel de Linux, entre las que destacamos:

- Espacios de nombres (*namespaces*): los identificadores de proceso (PID), las interfaces de red o la parte del sistema de ficheros que puede ver un proceso contenerizado depende del espacio de nombres al que se asigne cuando se crea. Usando esta herramienta, se puede restringir lo que ven los contenedores del sistema anfitrión.
- Grupos de control (*control groups*): Los **cgroups** son mecanismos que permiten regular el acceso al hardware por parte de los contenedores, así como su acceso compartido.

A primera vista, cabría pensar que, dado que contienen un sistema operativo completo, las máquinas virtuales son mucho más pesadas que los contenedores. No obstante, en trabajos como [34] [35] se desmiente esta percepción. Concretamente, en el último se compara el popular motor de contenedores Docker con KVM, un famoso hipervisor para Linux, llegando a la conclusión de que ninguno de los dos penaliza de manera significativa el rendimiento en cuanto a uso de CPU o memoria, si bien es cierto que las máquinas virtuales de KVM obtenían peores resultados en las operaciones de I/O. Por otro lado, la seguridad en los contenedores es un aspecto todavía en desarrollo [36], sobre todo en la seguridad del kernel compartido.

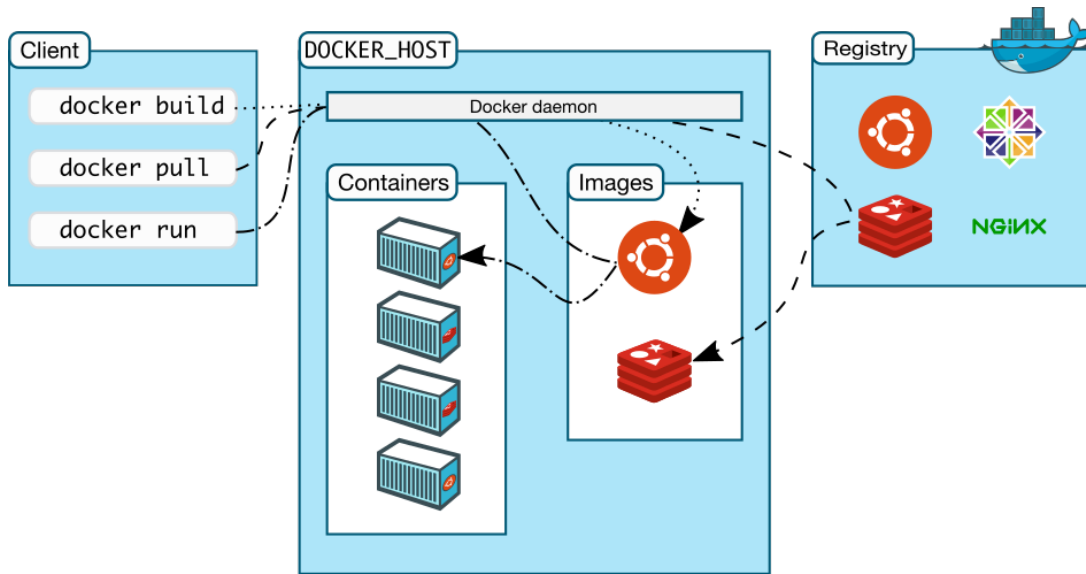


Figura 2.4.: Esquema de funcionamiento de Docker

Existen múltiples motores de contenedores usados ampliamente en la actualidad, como es el caso de Docker, Rocket (rkt) o LXC (*Linux Containers*). Kozhirbayev y Sinnott [37] realizaron en 2017 una comparativa del rendimiento entre Docker y LXC². Los resultados obtenidos coinciden con los vistos en [35] en tanto que los procesos contenerizados no tienen una penalización en el consumo de CPU o RAM frente a los nativos, aunque sí que se observa esta penalización en las operaciones de I/O. Como el rendimiento es similar para todos los motores de contenedores, se ha decidido poner el foco sobre Docker para este trabajo debido a que es el más popular, con el consecuente impacto que esto tiene en la calidad del soporte y de la documentación disponible.

En Docker, al igual que en muchos otros motores de contenedores, los contenedores se lanzan a partir de imágenes, definidas mediante un **Dockerfile**. Una imagen es reutilizable y universal, pudiendo lanzar réplicas de un mismo contenedor en cualquier plataforma soportada por la imagen. Para trabajar con imágenes y contenedores, el sistema Docker se compone de dos partes principales: el demonio³ y el cliente. El demonio es el encargado de realizar todas las operaciones relacionadas con imágenes o contenedores, incluyendo su construcción, lanzamiento y gestión posterior. Para realizar estas acciones, expone una API con la que pueden interactuar los distintos clientes, siendo el oficial que proporciona Docker una aplicación de línea de comandos. A estos dos componentes se podría añadir un tercero, el registro de imágenes. Como su propio nombre indica, se trata de una especie de base de datos de imágenes listas para su uso. De esta forma, se pueden almacenar y compartir imágenes entre varios dispositivos a través de la red. No obstante, se puede hacer uso de Docker de manera local sin necesidad de usar un registro externo. Un esquema del funcionamiento de Docker que se acaba de explicar se puede ver en la figura 2.4.

Centrando nuestra atención de nuevo en los sistemas de control industrial, se plantea la po-

²Concretamente, se hace uso de Flockport.

³Un demonio o *daemon* es un tipo de proceso que se ejecuta en segundo plano para ofrecer un servicio.

2. Revisión del estado de la técnica

sibilidad de implementarlos usando contenedores [16], aunque los principales inconvenientes identificados son los relacionados con la seguridad. En [38], los autores proponen un modelo de planificación de procesos contenerizados para conjuntos de tareas con distintos niveles de criticalidad, defendiendo el uso de contenedores por su capacidad de aislamiento. Sin embargo, en la encuesta sobre contenerización para tiempo real realizada por Struhár et al. en 2020 [39], se llega a la conclusión de que son necesarias mejores herramientas para la gestión de contenedores de tiempo real. Por ello, en este trabajo se plantea el desarrollo de una herramienta para este fin como prueba de concepto. Los autores del estudio destacan también la falta de un mecanismo determinista de comunicación entre procesos contenerizados y de herramientas de validación y prueba, además de los problemas de seguridad ya mencionados.

2.4. Aspectos de computación en tiempo real: RTOS, algoritmos de planificación y herramientas

En esta sección, se va a explicar con mayor detalle el funcionamiento de los sistemas de tiempo real ya mencionados en las secciones anteriores. En estos sistemas, el tiempo es un factor crucial a la hora de determinar la validez de las salidas. De esta forma, las tareas ejecutadas se ven limitadas por restricciones temporales. Dependiendo de la severidad de las consecuencias del incumplimiento de las restricciones, solemos hablar de tareas y restricciones duras o blandas. Las restricciones duras son aquellas que, si se incumplen, tienen consecuencias son muy graves, como pueden ser daños a la vida de las personas en el caso de sistemas que sean críticos. En cuanto a las restricciones blandas, solo se experimenta una pérdida de calidad en el servicio cuando se incumplen, aunque se suele limitar el número de incumplimientos permitido. En la figura 2.5 se muestra la diferencia entre los dos tipos de restricciones según su función de utilidad [40], que es la que define el valor de la salida del sistema en función del tiempo. Como se puede apreciar, el resultado de una tarea dura solo es útil si se da entre el inicio de la tarea y su límite temporal fijado, provocando daños de cualquier otra manera. En las tareas blandas, el resultador puede tener valor incluso si se obtiene después del límite, aunque se va reduciendo con el tiempo.

Debido a la gran responsabilidad que recae sobre el cumplimiento de estos requisitos, los sistemas empujados sobre los que se ejecutan estas tareas tienen características diferentes a las de los sistemas de uso general. A nivel del hardware, por ejemplo, las CPU tienen un diseño más simple que haga más fácil verificar el determinismo en sus operaciones. En [41], Rotenberg y Anantaraman describen el funcionamiento de las CPU de alto rendimiento y las comparan con las empujadas. La ejecución predictiva, por ejemplo, es severamente limitada en los sistemas empujados. Por otro lado, las operaciones de acceso a caché y RAM suponen están optimizadas para necesitar un menor número de ciclos. Normalmente, el conjunto de instrucciones (ISA) de estas CPU es reducido, conocido como RISC, reduciendo la complejidad y facilitando la programación a bajo nivel. ARM es una de las arquitecturas de microprocesador basadas en RISC más usadas para el diseño de sistemas empujados. Otro aspecto diferencial es el número de núcleos o *cores* presentes en los procesadores. Poseer varios núcleos hace posible la ejecución en paralelo de instrucciones, mejorando el rendimiento en los sistemas. No obstante, este paralelismo dificulta asegurar el determinismo, aunque algunos algoritmos de planificación de procesos han sido propuestos [42] y la investigación es activa en este área. Para asegurar además que las tareas se puedan ejecutar correctamente, los sistemas de tiempo

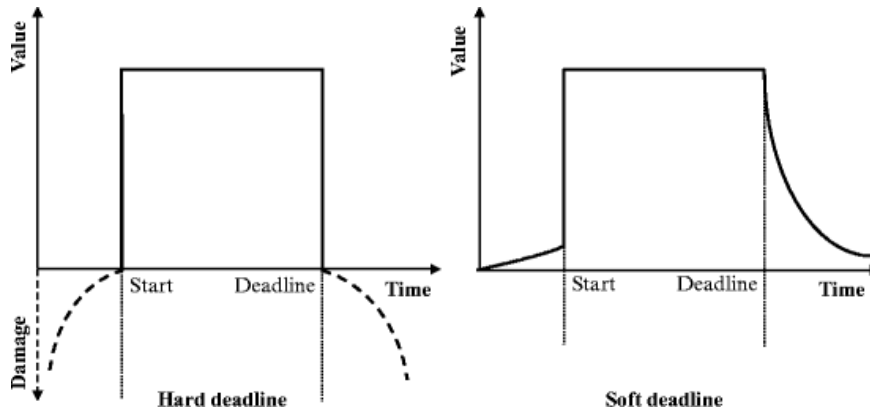


Figura 2.5.: Funciones de utilidad para restricciones temporales duras y blandas

real suelen dejar capacidad de CPU extra libre.

Además del hardware, el software usado para implementar estos sistemas también es especial. Los lenguajes y herramientas deben proporcionar al programador ciertas comodidades para la implementación de procesos en tiempo real [43]:

- Especificar momentos en los que las acciones se deben realizar.
- Especificar los momentos antes de los cuales las acciones deben terminar.
- Permitir la ejecución repetitiva (periódica y aperiódica) de trabajo.
- Limitar la varianza en las operaciones de entrada y salida.
- Responder a situaciones donde no todas las restricciones temporales se pueden cumplir.
- Responder a situaciones en las que los requisitos de tiempo cambian de manera dinámica.

Una parte muy importante de los sistemas empotrados es su sistema operativo, el cual gestiona los recursos físicos de la plataforma y controla el uso de los mismos por parte de los procesos implementados por los desarrolladores. Al igual que ocurre con el hardware, estos sistemas operativos también tienen características diferentes a los de propósito general para poder dar cobijo a tareas con restricciones temporales, recibiendo el nombre de RTOS (*Real Time Operating System*). La principal diferencia, podríamos decir que se encuentra en los algoritmos de planificación de tareas usados, aunque cabe destacar que también hay otras áreas importantes como el acceso a memoria o la gestión de las interrupciones. El algoritmo de planificación es, a grandes rasgos, la política que decide en qué orden se ejecutan las tareas del sistema. En los sistemas normales, normalmente se asigna a cada proceso una fracción igualitaria de tiempo de CPU, ejecutándose hasta que consume su fracción de tiempo o se bloquea (p. ej., por una operación de lectura o escritura). En los sistemas de tiempo real, este método no es factible, ya que los procesos tienen distintas prioridades y no pueden quedar a la espera de que otro proceso de menor prioridad libere la CPU. Por ello, la planificación de procesos de tiempo real es apropiativa (*preemptive scheduling*), de forma que el sistema operativo puede quitar la CPU

2. Revisión del estado de la técnica

a un proceso que está en ejecución para asignársela a otro más prioritario. Como se destaca en [44], la planificación de procesos óptima para un sistema de tiempo real «duro» depende enormemente del problema en cuestión. ¿Se trata de un sistema uniprocador o multiprocador? ¿Todas las situaciones son conocidas de antemano? ¿Las tareas son periódicas o aperiódicas? Dependiendo de la situación, podemos encontrarnos con que un algoritmo de planificación es más eficaz que otro.

Antes de entrar a explicar algunos de los algoritmos de planificación de tareas más importantes, debemos entender mejor como son estas tareas. Las tareas en un sistema de tiempo real pueden ser provocadas por tiempo o por eventos. Las tareas provocadas por tiempo son tareas periódicas, con un tiempo definido para sus ciclos. Las caracterizamos con los siguientes atributos:

- Tiempo de ejecución *WCET* (*Worst Case Execution Time*): Se trata del tiempo que se necesita para completar la tarea en el peor caso.
- Límite de tiempo *D* (*Deadline*): Momento temporal posterior a la activación de la tarea y antes del cuál se debe haber completado.
- Período *T* (*Period*): Es el tiempo que transcurre entre activaciones.

Estas tareas son ejecutadas por un reloj interno del sistema, el cuál debe ser lo suficientemente preciso como para asegurar que los ciclos se cumplen. Por otra parte, las tareas también pueden ser aperiódicas si son activadas por un evento externo (p. ej., un cambio en el entorno, como sucede en algunos sistemas de control) mediante mecanismos como las interrupciones. Las tareas aperiódicas siguen teniendo *WCET* y *D*, pero no tienen período *T*. En algunos casos, existe un tiempo mínimo entre activaciones *T*, considerándose la tarea como esporádica. En ocasiones, los sistemas empotrados limitan su arquitectura para que solo haya tareas activadas por tiempo, evitando las interacciones y comprobando de forma periódica si se ha producido un evento. De todos estos atributos, el tiempo de ejecución en el peor caso es el más difícil de determinar. Se trata de un límite superior que puede ser estimado usando métodos estáticos, probabilísticos o, incluso, basados en mediciones. No obstante, la fiabilidad de muchos de estos métodos se apoya en supuestos sobre el sistema y su funcionamiento [45].

Para evaluar la efectividad de un algoritmo de planificación, solemos basarnos en su capacidad para cumplir con todas las restricciones temporales de un conjunto de tareas dado. Cuando se consiguen respetar todas estas restricciones, se dice que la planificación (o el conjunto de tareas) es viable, mientras que si el sistema se salta alguna, se suele decir que está sobrecargado. Un concepto muy importante en el que se apoyan los algoritmos de planificación para determinar la viabilidad de un conjunto de tareas es la utilización total de CPU para dicho conjunto, definida como

$$U = \sum_{i=1}^n \frac{C_i}{\min(D_i, T_i)} \quad (2.1)$$

por Liu y Layland [46], donde C_i , D_i y T_i son el tiempo de ejecución, límite temporal y período para la tarea i del conjunto, respectivamente.

2.4. Aspectos de computación en tiempo real: RTOS, algoritmos de planificación y herramientas

Anteriormente, se ha indicado que la planificación de procesos de tiempo real es apropiativa, de forma que el sistema operativo puede retirarle a un proceso los recursos que tenía asignado para dárselos a otro de mayor prioridad. La asignación de estas prioridades a las distintas tareas es la base de los algoritmos de planificación. Estos algoritmos pueden ser de dos tipos: estáticos o dinámicos. Los algoritmos estáticos realizan la planificación y asignan las prioridades a las tareas antes incluso de tener que poner en marcha el sistema, de forma *offline*, ejecutándose luego las tareas en el orden determinado por las prioridades establecidas. También conocida como planificación de prioridades fijas FPS (*Fixed-Priority Scheduling*) [47], para aplicar estos algoritmos es necesario conocer todas las características del problema de planificación (número de tareas y sus atributos) de antemano, lo cuál es imposible en algunas situaciones en las que se desconoce la carga de trabajo futura del sistema. Uno de los algoritmos estáticos más conocidos es RMS (*Rate Monotonic Scheduling*) [46][48], cuya idea principal es que las tareas con los períodos más pequeños tienen mayor prioridad. En la propuesta original de RMS realizada por Liu y Layland, asumen un conjunto de tareas periódicas con $D = T$ y determinan el límite superior para la utilización como

$$U \leq n(2^{\frac{1}{n}} - 1) \quad (2.2)$$

Esto implica que, para conjuntos de tareas muy grandes ($n \rightarrow \infty$), la utilización de CPU tiene que ser inferior al 70 %, que es una cifra relativamente baja. No obstante, si se cumplen todas estas condiciones, RMS garantiza encontrar una planificación viable si es que existe, o lo que es lo mismo, es un algoritmo óptimo. Otro problema de RMS es que requiere que el período sea igual al límite de tiempo para cada tarea. Para solucionar este problema, se propone DMT (*Deadline Monotonic Scheduling*) [49], en el que los procesos se caracterizan con $C_i \leq D_i \leq T_i$.

Como ya se ha comentado, el principal problema de la planificación estática es que se trata de algoritmos clarividentes, es decir, necesitan conocer toda la información sobre el conjunto de tareas para poder determinar su viabilidad. Los algoritmos dinámicos, por otra parte, permiten determinar esta viabilidad en tiempo de ejecución, cambiando las prioridades de las tareas sobre la marcha u *online*. Uno de los algoritmos dinámicos más conocidos es EDF (*Earliest Deadline First*) [46], donde las tareas con menor tiempo restante antes de su límite temporal son las que reciben una mayor prioridad. En este caso, el algoritmo es óptimo para conjuntos de tareas donde se cumpla la condición [50]

$$U \leq 1 \quad (2.3)$$

No obstante, esta situación se da solo en los sistemas uniprocador. En los multiprocador, determinar que la utilización es inferior al número de CPU no es una condición suficiente para garantizar que el conjunto de tareas tenga una planificación viable. En 2005, Anderson adapta EDF para sistemas multiprocador [42], consiguiendo una condición suficiente para tareas de tiempo real blandas. Un enfoque diferente al de EDF lo proporciona MUF (*Maximum Urgency First*) [51]. En este algoritmo, se trabaja en torno a la urgencia de cada tarea, que es determinada según la combinación de varias prioridades. En concreto, cada tarea posee 2 prioridades fijas definidas antes de la ejecución y una dinámica, que se calcula sobre la marcha, existiendo una relación de precedencia entre estas prioridades.

2. Revisión del estado de la técnica

En el caso de ser necesario trabajar con tareas aperiódicas o esporádicas, se puede aplicar alguno de los algoritmos propuestos en [52], entre los que destacamos DSA (*Deferrable Server Algorithm*) y SSA (*Sporadic Server Algorithm*).

Para terminar con el repaso de la computación de tiempo real, vamos a hacer un breve repaso de algunos de los RTOS más utilizados. En [53], Hambarde realiza una comparación entre Windows CE, VxWorks, QNX Neutrino y RTAI. El último, que es esencialmente una extensión del kernel de Linux o co-kernel que da soporte a este tipo de cargas de trabajo, obtiene los mejores resultados en latencia, *jitter* y tiempo de respuesta de entre los cuatro, si bien es cierto que su latencia ante interrupciones es mayor que la de VxWorks. Además de RTAI, otros co-kernels para Linux serían RTLinux y Xenomai. Todos estos co-kernels funcionan de manera similar: implementan un despachador de interrupciones que captura las interrupciones provenientes del hardware para redirigirlas a los procesos (tanto normales como de tiempo real), mientras que también poseen un planificador de procesos para asegurar que se cumplen las prioridades.

Además de los co-kernels, otra solución alternativa para Linux la encontramos en el parche **PREEMPT_RT**. El desarrollo de este parche es llevado a cabo por programadores del kernel dentro de la fundación Linux y en paralelo con el del propio kernel, lo que le da un cierto aire de «oficialidad». En esencia, los cambios que aplica este parche sobre el kernel habilitan la planificación apropiativa y aumentan el determinismo de ciertas operaciones. Este acercamiento, al trabajar sobre un único kernel en vez de los dos que se obtienen con las soluciones basadas en co-kernels, resulta en una mayor facilidad a la hora de implementar procesos de tiempo real, ya que se realiza de manera idéntica a los normales. Los co-kernels exponen interfaces especiales que se salen de la interfaz estándar de Linux y con las que sus procesos deben trabajar, algo que no ocurre con el parche **PREEMPT_RT** y que hace que sea muy fácil adaptar un proceso existente para que tenga un comportamiento más determinista. Este parche habilita varios modos de planificación de procesos nuevos para el planificador del kernel, entre los que destacaremos **SCHED_DEADLINE** [54]. Esta política de planificación aplica el algoritmo EDF junto con CBS (*Constant Bandwidth Server*). El algoritmo CBS se encarga de asignar un ancho de banda a cada tarea, de forma que una tarea concreta no pueda ejecutarse durante un tiempo superior a su tiempo de ejecución dentro de cada período. De esta forma, se consigue el aislamiento temporal de las tareas, evitando que el comportamiento de una de ellas afecte a las demás. En cuanto a su rendimiento, el estudio llevado a cabo en [55] determina que no es una solución apta para sistemas de tiempo real duro, pero puede ser perfectamente usado cuando las restricciones son más livianas. En cualquier caso, el rendimiento va a depender enormemente del hardware utilizado y de la implementación de los drivers para dicho hardware.

Para este trabajo, se ha decidido usar como plataforma objetivo el sistema GNU/Linux parchado con **PREEMPT_RT** debido a que se adhiere a la interfaz estándar del kernel y las tecnologías de virtualización mediante contenedores presentes en la plataforma son muy maduras. El hecho de que no sea un RTOS aceptable para sistemas con restricciones temporales duras nos es indiferente para el alcance de este proyecto, dado que solo se busca implementar una herramienta que sirva como prueba de concepto de las ideas planteadas.

A. Estimación de costes del proyecto

Al tratarse, mayoritariamente, de un proyecto de Ingeniería del Software, se ha realizado también una estimación de los costes asociados a la realización del mismo. Para ello, se ha aplicado un modelo basado en tiempo y materiales. En 2019, el coste salarial medio de un ingeniero informático recién salido de la universidad en España era de entre 24.000 y 28.500 euros brutos al año. En esta estimación, se ha asumido un salario mensual de 2.000€ brutos al mes, que es aproximadamente un salario anual de 24.000€. Las tareas de coordinación y dirección del jefe del proyecto se estiman en un 10% del trabajo de ingeniería, con un coste medio mensual de unos 5.000€ al mes para un ingeniero sénior. Además, se ha supuesto también una jornada laboral que llega al máximo en España de 40 horas semanales. También se tiene en cuenta el coste del hardware usado para pruebas. La estimación final del coste de desarrollo de este proyecto se muestra en la tabla A.1.

Raspberry Pi 4B 4GB	60,00€
Cable Ethernet	7,00€
Cable de alimentación USB-C	7,00€
Mano de obra ingeniero	8.000,00€
Mano de obra ingeniero jefe	20.000,00€
	28.074,00€

Tabla A.1.: Desglose de costes del proyecto

A todo esto habría que sumarle el coste de la estación de trabajo usada para el desarrollo del proyecto, la cuál consiste de un ordenador de sobremesa o portátil y los periféricos necesarios, junto con los gastos asociados al consumo eléctrico y el acceso a internet. Estos gastos se han omitido de la estimación realizada debido a que son muy variables y tampoco tienen un impacto muy representativo en los costes del proyecto.

Bibliografía

- [1] W. V. Casteren, “The Waterfall Model and the Agile Methodologies : A comparison by project characteristics,” 2017. Publisher: Unpublished.
- [2] M. Wolf, *High-Performance Embedded Computing: Applications in Cyber-Physical Systems and Mobile Computing*. Elsevier, 2 ed., Apr. 2014.
- [3] E. A. Lee and S. A. Seshia, *Introduction to Embedded Systems: A Cyber-Physical Systems Approach*. MIT Press, 2 ed., Dec. 2016. Google-Books-ID: chPiDQAAQBAJ.
- [4] L. L. Pullum, *Software Fault Tolerance Techniques and Implementation*. Artech House, 2001. Google-Books-ID: O50vDwAAQBAJ.
- [5] B. Randell, “System structure for software fault tolerance,” *ACM SIGPLAN Notices*, vol. 10, pp. 437–449, June 1975.
- [6] A. Schiper, “Dependable Systems,” in *Dependable Systems: Software, Computing, Networks* (D. Hutchison, T. Kanade, J. Kittler, J. M. Kleinberg, F. Mattern, J. C. Mitchell, M. Naor, O. Nierstrasz, C. Pandu Rangan, B. Steffen, M. Sudan, D. Terzopoulos, D. Tygar, M. Y. Vardi, G. Weikum, J. Kohlas, B. Meyer, and A. Schiper, eds.), vol. 4028, pp. 34–54, Berlin, Heidelberg: Springer Berlin Heidelberg, 2006. Series Title: Lecture Notes in Computer Science.
- [7] A. A. Amin and K. M. Hasan, “A review of Fault Tolerant Control Systems: Advancements and applications,” *Measurement*, vol. 143, pp. 58–68, Sept. 2019.
- [8] L. Shan, B. Sangchoolie, P. Folkesson, J. Vinter, E. Schoitsch, and C. Loiseaux, “A Survey on the Application of Safety, Security, and Privacy Standards for Dependable Systems,” in *2019 15th European Dependable Computing Conference (EDCC)*, (Naples, Italy), pp. 71–72, IEEE, Sept. 2019.
- [9] A. Gambier, “Real-time control systems: a tutorial,” in *Proceedings of the 5th Asian Control Conference (IEEE Cat. No.04EX904)*, vol. 2, (Melbourne, Australia), pp. 1024–1031, IEEE, July 2004.
- [10] M. Krotofil and D. Gollmann, “Industrial control systems security: What is happening?,” in *2013 11th IEEE International Conference on Industrial Informatics (INDIN)*, pp. 670–675, July 2013. ISSN: 2378-363X.
- [11] S. Vestal, “Preemptive Scheduling of Multi-criticality Systems with Varying Degrees of Execution Time Assurance,” in *28th IEEE International Real-Time Systems Symposium (RTSS 2007)*, (Tucson, AZ, USA), pp. 239–243, IEEE, Dec. 2007.

- [12] A. Burns and R. I. Davis, “Mixed Criticality Systems - A Review,” 2015.
- [13] D. Geer, “Survey: Embedded Linux Ahead of the Pack,” *IEEE Distributed Systems On-line*, vol. 5, pp. 3–3, Oct. 2004.
- [14] J. Henkel and M. Tins, “Munich/MIT Survey: Development of Embedded Linux,” Jan. 2004.
- [15] P. Mell and T. Grance, “The NIST Definition of Cloud Computing,” Tech. Rep. 800-145, National Institute of Standards and Technology, Gaithersburg, USA, Sept. 2011.
- [16] F. Hofer, M. A. Sehr, A. Iannopolo, I. Ugalde, A. Sangiovanni-Vincentelli, and B. Russo, “Industrial Control via Application Containers: Migrating from Bare-Metal to IAAS,” in *Proceedings of the 11th IEEE International Conference on Cloud Computing Technology and Science (CloudCom)* (J. Chen and L. T. Yang, eds.), (Sydney, Australia), pp. 62–69, IEEE, Dec. 2019. ISSN: 2330-2186.
- [17] R. Piggin, “Are industrial control systems ready for the cloud?,” *International Journal of Critical Infrastructure Protection*, vol. 9, pp. 38–40, June 2015.
- [18] W. Shi, G. Pallis, and Z. Xu, “Edge Computing [Scanning the Issue],” *Proceedings of the IEEE*, vol. 107, pp. 1474–1481, Aug. 2019. Conference Name: Proceedings of the IEEE.
- [19] J. Gedeon, J. Heuschkel, L. Wang, and M. Mühlhäuser, “Fog Computing: Current Research and Future Challenges,” Mar. 2018.
- [20] P. Pop, M. L. Raagaard, M. Gutierrez, and W. Steiner, “Enabling Fog Computing for Industrial Automation Through Time-Sensitive Networking (TSN),” *IEEE Communications Standards Magazine*, vol. 2, pp. 55–61, June 2018. Conference Name: IEEE Communications Standards Magazine.
- [21] S. Yi, Z. Hao, Z. Qin, and Q. Li, “Fog Computing: Platform and Applications,” in *2015 Third IEEE Workshop on Hot Topics in Web Systems and Technologies (HotWeb)*, pp. 73–78, Nov. 2015.
- [22] N. Verba, K.-M. Chao, J. Lewandowski, N. Shah, A. James, and F. Tian, “Modeling industry 4.0 based fog computing environments for application analysis and deployment,” *Future Generation Computer Systems*, vol. 91, pp. 48–60, Feb. 2019.
- [23] F. Tseng, M. Tsai, C. Tseng, Y. Yang, C. Liu, and L. Chou, “A Lightweight Autoscaling Mechanism for Fog Computing in Industrial Applications,” *IEEE Transactions on Industrial Informatics*, vol. 14, pp. 4529–4537, Oct. 2018. Conference Name: IEEE Transactions on Industrial Informatics.
- [24] Y. Lu, “Industry 4.0: A survey on technologies, applications and open research issues,” *Journal of Industrial Information Integration*, vol. 6, pp. 1–10, June 2017.
- [25] W. Shi, J. Cao, Q. Zhang, Y. Li, and L. Xu, “Edge Computing: Vision and Challenges,” *IEEE Internet of Things Journal*, vol. 3, pp. 637–646, Oct. 2016.

- [26] Y. Wang, K. Wang, H. Huang, T. Miyazaki, and S. Guo, "Traffic and Computation Co-Offloading With Reinforcement Learning in Fog Computing for Industrial Applications," *IEEE Transactions on Industrial Informatics*, vol. 15, pp. 976–986, Feb. 2019. Conference Name: IEEE Transactions on Industrial Informatics.
- [27] W. Z. Khan, E. Ahmed, S. Hakak, I. Yaqoob, and A. Ahmed, "Edge computing: A survey," *Future Generation Computer Systems*, vol. 97, pp. 219–235, Aug. 2019.
- [28] A. Stanciu, "Blockchain Based Distributed Control System for Edge Computing," in *2017 21st International Conference on Control Systems and Computer Science (CSCS)*, (Bucharest, Romania), pp. 667–671, IEEE, May 2017.
- [29] A. Khan and K. Turowski, "A Perspective on Industry 4.0: From Challenges to Opportunities in Production Systems:," in *Proceedings of the International Conference on Internet of Things and Big Data*, (Rome, Italy), pp. 441–448, SCITEPRESS - Science and Technology Publications, 2016.
- [30] M. A. Farsi and E. Zio, "Industry 4.0: Some Challenges and Opportunities for Reliability Engineering," *International Journal of Reliability, Risk and Safety: Theory and Application*, vol. 2, pp. 23–34, Dec. 2019.
- [31] G. J. Popek and R. P. Goldberg, "Formal requirements for virtualizable third generation architectures," *Communications of the ACM*, vol. 17, pp. 412–421, July 1974.
- [32] P. Barham, B. Dragovic, K. Fraser, S. Hand, T. Harris, A. Ho, R. Neugebauer, I. Pratt, and A. Warfield, "Xen and the art of virtualization," in *Proceedings of the 19th ACM symposium on Operating systems principles*, SOSP '03, (New York, USA), pp. 164–177, ACM Press, Oct. 2003.
- [33] S. Xi, J. Wilson, C. Lu, and C. Gill, "RT-Xen: towards real-time hypervisor scheduling in Xen," in *Proceedings of the 9th ACM international conference on Embedded software - EMSOFT '11*, (Taipei, Taiwan), pp. 39–48, ACM Press, Oct. 2011.
- [34] F. Manco, C. Lupu, F. Schmidt, J. Mendes, S. Kuenzer, S. Sati, K. Yasukata, C. Raiciu, and F. Huici, "My VM is Lighter (and Safer) than your Container," in *Proceedings of the 26th Symposium on Operating Systems Principles*, SOSP '17, (New York, NY, USA), pp. 218–233, Association for Computing Machinery, Oct. 2017.
- [35] W. Felter, A. Ferreira, R. Rajamony, and J. Rubio, "An updated performance comparison of virtual machines and Linux containers," in *2015 IEEE International Symposium on Performance Analysis of Systems and Software (ISPASS)*, (Philadelphia, PA, USA), pp. 171–172, IEEE, Mar. 2015.
- [36] A. Randal, "The Ideal Versus the Real: Revisiting the History of Virtual Machines and Containers," *ACM Computing Surveys*, vol. 53, pp. 1–31, May 2020. arXiv: 1904.12226.
- [37] Z. Kozhircbayev and R. O. Sinnott, "A performance comparison of container-based technologies for the Cloud," *Future Generation Computer Systems*, vol. 68, pp. 175–182, Mar. 2017.

- [38] M. Cinque, R. D. Corte, A. Eliso, and A. Pecchia, “RT-CASEs: Container-Based Virtualization for Temporally Separated Mixed-Criticality Task Sets,” in *31st Euromicro Conference on Real-Time Systems (ECRTS 2019)* (S. Quinton, ed.), vol. 133 of *Leibniz International Proceedings in Informatics (LIPIcs)*, (Dagstuhl, Germany), pp. 5:1–5:22, Schloss Dagstuhl–Leibniz-Zentrum fuer Informatik, 2019. ISSN: 1868-8969.
- [39] V. Struhár, M. Behnam, M. Ashjaei, and A. V. Papadopoulos, “Real-Time Containers: A Survey,” in *2nd Workshop on Fog Computing and the IoT (Fog-IoT 2020)* (A. Cervin and Y. Yang, eds.), vol. 80 of *OpenAccess Series in Informatics (OASICS)*, (Dagstuhl, Germany), pp. 7:1–7:9, Schloss Dagstuhl–Leibniz-Zentrum fuer Informatik, 2020. ISSN: 2190-6807.
- [40] W. Wang, P. Mishra, and S. Ranka, “Introduction,” in *Dynamic Reconfiguration in Real-Time Systems: Energy, Performance, and Thermal Perspectives*, pp. 1–13, New York, NY: Springer New York, 2013.
- [41] E. Rotenberg and A. Anantaraman, “Chapter 4 - Architecture of Embedded Microprocessors,” in *Multiprocessor Systems-on-Chips* (A. A. Jerraya and W. Wolf, eds.), Systems on Silicon, pp. 81–112, San Francisco: Morgan Kaufmann, Jan. 2005.
- [42] J. Anderson, V. Bud, and U. Devi, “An EDF-based Scheduling Algorithm for Multiprocessor Soft Real-Time Systems,” in *17th Euromicro Conference on Real-Time Systems (ECRTS’05)*, (Palma de Mallorca, Balearic Islands, Spain), pp. 199–208, IEEE, 2005.
- [43] A. Burns and A. J. Wellings, *Real-time Systems and Programming Languages: Ada, Real-Time Java and C/Real-Time POSIX*. Addison-Wesley, 4 ed., 2009. Google-Books-ID: XO9dPgAACAAJ.
- [44] A. Burns, “Scheduling hard real-time systems: a review,” *Software Engineering Journal*, vol. 6, no. 3, p. 116, 1991.
- [45] J. Abella, C. Hernandez, E. Quinones, F. J. Cazorla, P. R. Conmy, M. Azkarate-askasua, J. Perez, E. Mezzetti, and T. Vardanega, “WCET analysis methods: Pitfalls and challenges on their trustworthiness,” in *10th IEEE International Symposium on Industrial Embedded Systems (SIES)*, (Siegen, Germany), pp. 1–10, IEEE, June 2015.
- [46] C. L. Liu and J. W. Layland, “Scheduling Algorithms for Multiprogramming in a Hard-Real-Time Environment,” *Journal of the ACM*, vol. 20, pp. 46–61, Jan. 1973.
- [47] J. P. Lehoczky, L. Sha, J. K. Strosnider, and H. Tokuda, “Fixed Priority Scheduling Theory for Hard Real-Time Systems,” in *Foundations of Real-Time Computing: Scheduling and Resource Management* (A. M. Tilborg and G. M. Koob, eds.), pp. 1–30, Boston, MA: Springer US, 1991.
- [48] N. Fisher and S. Baruah, “Rate-Monotonic Scheduling,” in *Encyclopedia of Algorithms* (M.-Y. Kao, ed.), pp. 751–754, Boston, MA: Springer US, 2008.
- [49] N. Audsley, A. Burns, M. Richardson, and A. Wellings, “Hard Real-Time Scheduling: The Deadline-Monotonic Approach,” *IFAC Proceedings Volumes*, vol. 24, pp. 127–132, May 1991.

- [50] F. Zhang and A. Burns, “Schedulability Analysis for Real-Time Systems with EDF Scheduling,” *IEEE Transactions on Computers*, vol. 58, pp. 1250–1258, Sept. 2009.
- [51] Stewart and Khosla, “Real-time scheduling of dynamically reconfigurable systems,” in *IEEE International Conference on Systems Engineering*, (Fairborn, OH, USA), pp. 139–142, IEEE, 1991.
- [52] B. Sprunt, L. Sha, and J. Lehoczky, “Scheduling Sporadic and Aperiodic Events in a Hard Real-Time System,” tech. rep., Defense Technical Information Center, Fort Belvoir, VA, Apr. 1989.
- [53] P. Hambarde, R. Varma, and S. Jha, “The Survey of Real Time Operating System: RTOS,” in *2014 International Conference on Electronic Systems, Signal Processing and Computing Technologies*, (Nagpur, India), pp. 34–39, IEEE, Jan. 2014.
- [54] “Deadline Task Scheduling.” <https://www.kernel.org/doc/html/latest/scheduler/sched-deadline.html>. Accessed: 2020-11-24.
- [55] F. Reghenzani, G. Massari, and W. Fornaciari, “The Real-Time Linux Kernel: A Survey on PREEMPT_rt,” *ACM Computing Surveys*, vol. 52, pp. 1–36, Feb. 2019.