Comunicación entre Microservicios C++

Antonio Espín Herranz

Contenidos

- Implementación de patrones de mensajería:
 - Uso de ZeroMQ, gRPC y RabbitMQ para comunicación asincrónica.
 - Comparativa entre REST y gRPC en sistemas de alto rendimiento.
 - Implementación de WebSockets para la comunicación en tiempo real.

- Gestión de la concurrencia y el multithreading:
 - Uso de std::thread y boost::asio para manejar múltiples solicitudes.
 - Estrategias de sincronización y control de acceso concurrente

Patrones de mensajería

Comunicación asincrónica

- ZeroMQ
- gRPC
- RabbitMQ

ZeroMQ

• Es una **librería de mensajería ultrarrápida y asíncrona** que permite construir sistemas distribuidos, escalables y concurrentes.

 A diferencia de los sistemas tradicionales de colas de mensajes como RabbitMQ o Kafka, ZeroMQ no necesita un servidor intermedio: los procesos se comunican directamente entre sí.

ZeroMQ

- Proporciona **sockets inteligentes** que pueden manejar múltiples patrones de comunicación:
 - **pub-sub** (publicador-suscriptor)
 - req-rep (petición-respuesta)
 - push-pull (pipeline)
 - dealer-router (para patrones más complejos)
- Soporta múltiples protocolos de transporte:
 - TCP
 - IPC (comunicación entre procesos)
 - Inproc (dentro del mismo proceso)
 - Multicast

ZeroMQ

- Ventajas clave
 - Velocidad extrema: diseñado para alto rendimiento y baja latencia.
 - Ligero y sin servidor: no requiere broker central.
 - **Multilenguaje**: disponible en C++, Python, Go, Java, Rust, entre otros.
 - **Flexible**: ideal para arquitecturas de microservicios, sistemas embebidos y telecomunicaciones.

Casos de uso típicos

Sector	Ejemplo de uso con ZeroMQ
Sistemas embebidos	Comunicación entre sensores y controladores
Telecomunicaciones	Enrutamiento de paquetes y señalización
Trading financiero	Difusión de precios en tiempo real
Robótica	Coordinación entre módulos de percepción y control
Microservicios	Comunicación entre servicios sin necesidad de HTTP

Tener en cuenta

- No ofrece persistencia de mensajes por defecto (no es un sistema de colas tradicional).
- Requiere que el desarrollador gestione la topología de red y la fiabilidad.
- Es más, una **caja de herramientas** que una solución lista para usar.

Instalación

- vcpkg install zeromq
- vcpkg integrate install

- Con esto Visual Studio ya detectará la librería en los proyectos:
- #include <zmq.hpp>

gRPC

Google Remote Procedore Call

• Es un framework de comunicación de alto rendimiento y código abierto que permite a aplicaciones intercambiar datos entre sí de forma eficiente, rápida y estructurada.

 Fue desarrollado por Google y se basa en el protocolo HTTP/2 y en Protocol Buffers (protobuf) para la serialización de datos.

gRPC

• Permite definir **servicios** y sus métodos usando archivos **.proto**.

• Genera automáticamente el código cliente y servidor en múltiples lenguajes (C++, Go, Java, Python, etc.).

 Usa llamadas a procedimientos remotos (RPC) para que una aplicación pueda ejecutar funciones en otra como si fueran locales.

gRPC: Ventajas

Comunicación eficiente

• Usa **HTTP/2**, lo que permite multiplexación de conexiones, compresión de cabeceras y streaming bidireccional.

Serialización rápida

 Utiliza Protocol Buffers, que son más compactos y rápidos que JSON o XML.

Multilenguaje

 Compatible con muchos lenguajes: ideal para arquitecturas de microservicios heterogéneas.

Seguridad

Soporta TLS para cifrado de extremo a extremo.

Casos de uso típicos

Sector	Ejemplo de uso con gRPC
Microservicios	Comunicación entre servicios backend
Telecomunicaciones	Transmisión de datos entre nodos de red
IoT / sistemas embebidos	Comunicación eficiente entre dispositivos
Juegos online	Sincronización de estado entre cliente y servidor
Machine Learning	Servir modelos de IA con baja latencia

Instalación

• Se instala con el gestor de paquetes: vcpkg

- vcpkg install grpc
- vcpkg integrate install

Visual Studio debería de reconocer:

```
#include <grpcpp/grpcpp.h>
#include <grpcpp/server.h>
#include <grpcpp/server_builder.h>
```

Instalación

• Para la compilación de archivos .proto

- Necesitamos instalar:
- vcpkg install protobuf

¿Cómo se usa?

 El servicio se define en un archivo .proto service Saludo { rpc DiHola (Mensaje) returns (Respuesta); }

• Se compila con **protoc**

• Implementar el servidor y el cliente en el lenguaje elegido.

RabbitMQ

• RabbitMQ es un sistema de mensajería intermedia (message broker) que permite a diferentes aplicaciones comunicarse entre sí de forma asíncrona, confiable y escalable.

• Funciona como un **intermediario** que recibe mensajes de un productor (emisor) y los entrega a uno o varios consumidores (receptores), siguiendo distintos patrones de distribución.

RabbitMQ

- **Desacoplar servicios**: los emisores no necesitan saber quién consume los mensajes.
- Distribuir carga: balancea el trabajo entre múltiples consumidores.
- Persistencia: puede almacenar mensajes hasta que sean entregados.
- **Escalabilidad**: permite añadir más productores o consumidores sin cambiar la lógica del sistema.

RabbitMQ

- RabbitMQ se basa en el protocolo AMQP
 (Advanced Message Queuing Protocol) y utiliza
 tres componentes clave:
 - Producer: envía mensajes.
 - Exchange: decide cómo enrutar los mensajes.
 - Queue: almacena los mensajes hasta que un consumidor los procesa.

Patrones de Uso

Patrón	Descripción
Work Queue	Distribuye tareas entre múltiples trabajadores
Publish/Subscribe	Un mensaje se envía a múltiples receptores
Routing	Mensajes se envían según claves específicas
Topic	Enrutamiento basado en patrones de temas
RPC	Simula llamadas remotas entre servicios

Casos de Uso

- Procesamiento de tareas en segundo plano (ej. generación de PDFs, envío de correos).
- Comunicación entre microservicios.
- Sistemas de monitoreo y logging.
- Integración entre sistemas heterogéneos (Java, Python, C++, etc.).
- Control de flujo en sistemas embebidos o IoT.

Lenguajes que soportan RabbitMQ

- RabbitMQ tiene clientes oficiales y comunitarios para:
- C++
- Python
- Java
- Go
- Node.js
- Rust, entre otros

Instalación

- A diferencia de ZeroMQ y gRPC, RabbitMQ no es una librería, es un servidor de mensajería.
- Con vcpkg se pueden instalar librerías cliente compatibles con RabbitMQ
- vcpkg install simpleamqpclient
- vcpkg integrate install
 - Depende de Boost y rabbitmq-c pero el gestor vcpkg ya instala las dependencias.
 - Se puede instalar en Docker.
 - #include <SimpleAmqpClient/SimpleAmqpClient.h>

Comparativa entre REST y gRPC

Comparativa

• Son dos enfoques típicos para la comunicación entre servicios, especialmente en arquitecturas distribuidas y microservicios:

Característica	REST (HTTP/JSON)	gRPC (HTTP/2 + Protobuf)
N Protocolo	HTTP/1.1	HTTP/2
Formato de datos	JSON	Protocol Buffers (binario)
Definición de API	Manual (OpenAPI/Swagger opcional)	Automática con archivos .proto
Comunicación	Sincrónica (por defecto)	Sincrónica y asíncrona (streaming bidireccional)
	Manual	Validación automática por esquema .proto
Compatibilidad	Universal (navegadores, herramientas web)	Limitada en navegadores, ideal para backend
	Medio	Alto (más rápido y eficiente)
Multilenguaje	Muy buena	Excelente (con generación automática)
Seguridad	TLS, OAuth, JWT	TLS, autenticación personalizada

REST

• Ideal para:

- APIs públicas o abiertas.
- Aplicaciones web y móviles.
- Sistemas donde la compatibilidad con navegadores es clave.

Evítalo si:

- Necesitas rendimiento extremo o streaming bidireccional.
- Quieres evitar la sobrecarga de JSON en servicios internos

gRPC

Ideal para:

- Comunicación entre microservicios backend.
- Sistemas embebidos, telecomunicaciones, alto rendimiento.
- Streaming de datos en tiempo real (IoT, juegos, ML).

Evítalo si:

- Tu cliente es un navegador (gRPC no funciona directamente en ellos).
- No quieres depender de herramientas como protoc para generar código.

Uso por sectores

Sector	REST	gRPC
Web pública	Ok	Limitado en navegadores
Microservicios	Ok	Más eficiente
Sistemas Embebidos	Pesado	Ligero y rápido
Telecomunicaciones	No	Streaming, binario, eficiente
IA/ML	Para Dashboards	Para inferencia distribuida

Implementación

 gRPC no usa directamente los verbos HTTP como POST, GET, PUT o DELETE.

- Se puede modelar esas operaciones típicas de un microservicio en C++ usando gRPC, pero con un enfoque diferente.
 - Hay que diseñar un fichero .proto que sea equivalente a REST

Ejemplo .proto

```
service ProductoService {
    rpc CrearProducto (Producto) returns (Respuesta); // POST
    rpc ObtenerProducto (ProductoID) returns (Producto); // GET
    rpc ActualizarProducto (Producto) returns (Respuesta); // PUT
    rpc EliminarProducto (ProductoID) returns (Respuesta); // DELETE
}
```

Peticiones

REST (HTTP)	gRPC (RPC)
GET /producto/123	ObtenerProducto(ProductoID)
POST /producto	CrearProducto(Producto)
PUT /producto/123	ActualizarProducto(Producto)
DELETE /producto/123	EliminarProducto(ProductoID)

Compilar fichero .proto

 Al compilar se generan clases C++ con métodos virtuales para su implementación:

Ventajas

- Tipado fuerte y validación automática.
- Comunicación binaria, más rápida que JSON.
- Streaming bidireccional si lo necesitas.
- Generación automática de cliente y servidor.

WebSockets

WebSockets

- Dentro de la librería boost.beast con WebSockets podemos implementar:
 - Un **cliente WebSocket**: conectar con un servidor WebSocket remoto (para consumir datos en tiempo real).
 - Un **Servidor WebSocket**: crear un servidor que escuche conexiones WebSocket entrantes y gestionar múltiples clientes simultáneamente.

Realizar el handshake

 Gestiona el handshake HTTP inicial que convierte una conexión HTTP en una conexión WebSocket.

• Permite personalizar los encabezados del handshake para añadir autenticación, tokens, etc.

Enviar y recibir mensajes

Lectura y escritura síncrona (read, write)

Lectura y escritura asíncrona (async_read, async_write)

Compatible con mensajes de texto y binarios

• Se pueden utilizar buffers dinámicos o estáticos, y gestionar los mensajes con precisión.

Soporte para webSocket seguro (WSS)

Integración con SSL / TLS mediante Boost. Asio

 Establecer conexiones seguras usando certificados y clases privadas

 Ideal para aplicaciones que requieren confidencialidad (como chats, trading, IoT)

Control de flujo y gestión de errores

- Manejo de errores detallado con boost::system::error_code
- Control de cierre de conexión (close) con códigos estándar WebSocket
- Detección de desconexiones, timeouts, y errores de protocolo

Personalización avanzada

- Puedes acceder directamente a los encabezados HTTP del handshake
- Configurar opciones como:
 - Fragmentación de mensajes
 - Tamaño máximo de buffer
 - Control de ping/pong para mantener viva la conexión

Integración con otras tecnologías

- Compatible con Boost.Asio coroutines (co_spawn, awaitable)
- Puedes combinar WebSockets con HTTP/REST,
 TCP, o SSL en una misma aplicación
- Ideal para servidores híbridos que ofrecen tanto APIs como canales WebSocket

Ejemplos de uso

- Chat en tiempo real
- Streaming de datos financieros
- Juegos multijugador
- Comunicación entre dispositivos IoT
- Actualización en vivo de interfaces web.

Ejemplo: Cliente WebSocket con Boost.Beast

Pasos:

- Resolver el host y el puerto
- Establecer la conexión TCP
- Realiza el handshake WebSocket
- Enviar un mensaje
- Recibe la respuesta
- Cierra la conexión
- Disponemos de un servidor público por el puerto 80:
- echo.websocket.events
- Para probar los WebSockets

asio::io_context ioc; // Definir el contexto de in-out

Ejemplo

- tcp::resolver resolver(ioc); // Resolver DNS:
- auto const results = resolver.resolve("echo.websocket.events", "80");
- websocket::stream<tcp::socket> ws(ioc); // Crear el WebSocket:
- // Conectar al Servidor: intenta conectar con el primer endpoint disponible
- asio::connect(ws.next_layer(), results.begin(), results.end()); ws.handshake("echo.websocket.events", "/"); // Handshake WebSocket:
- std::string msg = "Mensaje de Boost.Beast"; // Enviar el mensaje:
- ws.write(asio::buffer(msg));
- beast::flat_buffer buffer; // Leer la respuesta:
- ws.read(buffer);
- std::cout << "Respuesta del Servidor: " << beast::make_printable(buffer.data()) << std::endl;
- beast::flat_buffer buffer2; // Leer una segunda respuesta:
- ws.read(buffer2);
- std::cout << "Respuesta 2 del Servidor: " << beast::make_printable(buffer2.data()) << std::endl;
- ws.close(websocket::close_code::normal); // Cerrar la conexion:

results

- results es un objeto de tipo tcp::resolver::results_type, que es básicamente una colección de tcp::endpoint + metadatos.
- De cada elemento representa una posible dirección IP y puerto a la que puedes conectarte.
- De cada elemento puedes extraer:
- Dirección IP (endpoint.address()): Por ejemplo, 93.184.216.34
- Puerto (endpoint.port()): En este caso, 80 (puerto HTTP)
- Familia de protocolo (endpoint.protocol()): Por ejemplo, tcp::v4() o tcp::v6()
- Nombre del host y servicio (si accedes a los metadatos): Puedes obtener el nombre original que se resolvió (host_name(), service_name())

Inspeccionar

Ejemplo: Servidor WebSocket con Boost.Beast

- Este servidor:
 - Escucha en un puerto TCP.
 - Acepta conexiones WebSocket.
 - Lee mensajes del cliente.
 - Los devuelve tal cual (eco).
 - Cierra la conexión cuando el cliente lo solicita.

Testear Servidor WebSocket

- Disponemos de una herramienta online para testear el servidor:
- https://piehost.com/websocket-tester

- Y luego nos conectamos a:
- ws://localhost:8080

Web Socket Secure wss

WSS (WebSocket Secure)

- Necesitamos hacer algunos cambios:
- Crear un contexto ssl:context
- Cambiar el tipo WebSocket stream
- Realizar el handshake SSL antes del handshake WebSocket
- El puerto tiene que ser 443

• Necesitamos la herramienta openssl, y generar un certificado

Tipos de certificado

Tipo de certificado	¿Quién lo emite?	¿Dónde se usa?	¿Requiere hardware?
DNI electrónico	Gobierno (Policía	Trámites oficiales, firma electrónica	Sí, lector de
(DNIe)	Nacional en España)		tarjetas
Certificado FNMT	Fábrica Nacional de Moneda y Timbre	Administración pública, firma digital	No
Certificado local	Tú mismo con	Desarrollo, pruebas,	No
(OpenSSL)	OpenSSL	servidores propios	
Certificados	Autoridades de	Sitios web seguros	No
SSL/TLS	certificación (CA)	(HTTPS)	
Certificados de	CA como DigiCert,	Firmar software,	No
firma de código	Sectigo	garantizar integridad	

CA: Autoridad de certificación

openssl

Comando: openssl req -x509 -newkey rsa:2048 -keyout key.pem
 -out cert.pem -days 365

- El comando:
 - Crea un certificado autofirmado (no emitido por una CA).
 - Clave privada RSA de 2048 bits
 - Pide una serie de datos
 - Así como una contraseña para encriptar la clave:
 - Se genera como resultado dos archivos:
 - key.pem → clave privada
 - cert.pem

 tu certificado público autofirmado
 - Estos dos ficheros son necesarios para WSS

openssl

- Permite activar HTTPS / WSS
- Cifrar comunicaciones entre dispositivos
- Probar servicios sin tener que tener certificados oficiales

- Al comando se le puede añadir un parámetro para evitar que nos pida la información
- -subj "..."

Campo	Descripción	
С	País (Country)	
ST	Estado o provincia (State)	
L	Localidad o ciudad (Locality)	
0	Organización (Organization)	
OU	Unidad organizativa (Organizational Unit)	
CN	Nombre común (Common Name)	
emailAddress	Correo electrónico	

openssl

- Cada inicial lleva una barra / delante del campo.
- En el comando si añadimos –nodes no encripta la clave privada key.pem

openssl req -x509 -newkey rsa:2048 -keyout key.pem -out cert.pem -days 365 -nodes \
-subj "/C=ES/ST=Madrid/L=Madrid/O=AntonioTech/OU=IoT/CN=raspberry.local/emailAddress=antonio@ex.com"

Servidor WSS

- El primer paso es configurar el contexto para SSL.
- Tenemos que indicar los dos ficheros generados anteriormente.

```
boost::asio::ssl::context ctx(boost::asio::ssl::context::tlsv12);
ctx.set_options(
  boost::asio::ssl::context::default_workarounds |
  boost::asio::ssl::context::no_sslv2 |
  boost::asio::ssl::context::no_sslv3 |
  boost::asio::ssl::context::single_dh_use
ctx.use_certificate_file("cert.pem", boost::asio::ssl::context::pem);
ctx.use_private_key_file("key.pem", boost::asio::ssl::context::pem);
```

Diferencias entre: boost::asio::io_context / boost::asio::ssl::context

- boost::asio::io_context
 - El motor principal de I/O (asincrónas)
 - Coordinar eventos en conexiones TCP, temporizadores y lectura / escritura de sockets.
 - Ejecutar los handlers cuando ocurren eventos

- boost::asio::ssl::context
 - Contexto de configuración para TLS/SSL, para cifrar comunicaciones con HTTPS / WSS
 - Certificados a utilizar
 - Que claves privadas cargar
 - Protocolos TLS como TLS 1.2 o 1.3)
 - Opciones de seguridad

```
void run_server_1_mensaje(net::io_context& ioc, ssl::context& ctx, unsigned short port) {
  tcp::acceptor acceptor(ioc, tcp::endpoint(tcp::v4(), port));
                                                                            Servidor WSS
for (;;) {
   tcp::socket socket(ioc);
    acceptor.accept(socket);
    ssl::stream<tcp::socket> ssl_stream(std::move(socket), ctx);
    ssl_stream.handshake(ssl::stream_base::server);
   websocket::stream<ssl::stream<tcp::socket>> ws(std::move(ssl_stream));
   ws.accept();
    beast::flat buffer buffer;
   ws.read(buffer);
   ws.text(ws.got_text());
    std::cout << "Mensaje recibido: " << beast::make_printable(buffer.data()) << std::endl;
   ws.write(buffer.data());
                                                                                                      59
```

Servidor WSS - Pasos

Pasos

- 1 Inicializar io_context, configurar SSL/TLS e indicar el puerto
- 2 Inicializar el servidor
- tcp::acceptor acceptor(ioc, tcp::endpoint(tcp::v4(), port));
- Crea un acceptor TCP para escuchar por el puerto indicado
- Y utilizamos IPv4
- 3 Bucle principal para aceptar clientes:
- for (;;) {
- tcp::socket socket(ioc); // Acepta conexiones
- acceptor.accept(socket); // y crea un socket TCP

Servidor WSS – Pasos II

4 – HandShake TLS

- // Crea un stream SSL sobre TCP
- ssl::stream<tcp::socket> ssl_stream(std::move(socket), ctx);
- // Realiza el handshake TLS como servidor
- ssl_stream.handshake(ssl::stream_base::server);

5 – HandShake WebSocket

- // Crea un stream WebSocket sobre el canal TLS
- websocket::stream<ssl::stream<tcp::socket>> ws(std::move(ssl_stream));
- // Realiza el handshake WebSocket, para completar la conexión WSS
- ws.accept();

Servidor WSS – Pasos III

6 – lectura del mensaje

- // El buffer se utiliza para los datos entrantes
- beast::flat_buffer buffer;
- // Lee un mensaje del buffer.
- ws.read(buffer);

7 – Procesamiento y eco

- // Configura el mensaje para tratarlo como texto no binario
- ws.text(ws.got_text());
- // Imprime el mensaje recibido en un formato legible
- std::cout << "Mensaje recibido: " << beast::make_printable(buffer.data()) << std::endl;
- // De Vuelta al cliente, hace el eco
- ws.write(buffer.data());

Cliente WSS - Pasos

- Utilizaríamos: Boost.Beast + Boost.Asio + OpenSSL
- Pasos:
 - 1- Configurar el contexto SSL
 - boost::asio::ssl::context ctx(boost::asio::ssl::context::tlsv12);
 - // Para certificados autofirmados
 - ctx.set_verify_mode(boost::asio::ssl::verify_none);
 - 2- Resolver y conectar
 - boost::asio::io_context ioc;
 - tcp::resolver resolver(ioc);
 - auto const results = resolver.resolve("localhost", "9002");
 - boost::asio::ssl::stream<tcp::socket> stream(ioc, ctx);
 - boost::asio::connect(stream.next_layer(), results);
 - stream.handshake(boost::asio::ssl::stream_base::client);

Cliente WSS – Pasos II

Pasos:

- 3 Handshake WebSocket
- beast::websocket::stream<boost::asio::ssl::stream<tcp::socket>> ws(std::move(stream));
- ws.handshake("localhost", "/");
- 4 Enviar y recibir
- ws.write(boost::asio::buffer("Hola servidor"));
- beast::flat_buffer buffer;
- ws.read(buffer);
- std::cout << "Respuesta: " << beast::make_printable(buffer.data()) << std::endl;

Concurrencia & multithreading

std::thread / Boost.Asio

- **std::thread** es la clase estándar de C++ para crear y manejar hilos. Te permite ejecutar funciones en paralelo.
 - Necesitas manejar sincronización con std::mutex, std::condition_variable, etc.
 - No escala bien para miles de conexiones simultáneas (como en servidores web).
- Boost.Asio es una librería para programación asíncrona y basada en eventos, ideal para manejar múltiples conexiones de red sin bloquear hilos.
 - Manejo eficiente de miles de conexiones con pocos hilos.
 - Compatible con std::thread, std::future.
 - Ideal para microservicios, servidores HTTP, y sistemas embebidos.

Comparativa

Herramienta	Ideal para	Evítalo si
std::thread	Tareas paralelas simples, procesamiento	Necesitas escalabilidad o IO intensiva
Boost.Asio	Servidores concurrentes, IO no bloqueante	Tu aplicación es muy simple o CPU-bound

CPU-bound:

El programa consume mucho tiempo de CPU realizando cálculos intensivos.

El cuello de botella está en la **velocidad de procesamiento**, no en la espera por datos externos. Aumentar el número de núcleos o la frecuencia del procesador puede mejorar el rendimiento.

std:thread

Contenidos

- Clase thread
- Paso de parámetros a los hilos.
- Regiones críticas, interbloqueos, condiciones de carrera.
- Mecanismos de sincronización en hilos:
 - Mutex
- Variables de condición.
- Esquema productor / consumidor.
- Futures y tareas asíncronas.

threads

- Soporte en C++11
- Para trabajar con hilos, incluir el fichero .H
 - #include <thread>
- Para compilar con g++:
 - g++ -std=c++11 fichero.cpp -o fichero -lpthread
- Para compilar con make:
 - set(CMAKE_CXX_FLAGS "\${CMAKE_CXX_FLAGS} -lpthread")
 - set (CMAKE_CXX_STANDARD 11)
 - set (CMAKE_CXX_STANDARD_REQUIRED ON)

Lanzamiento de Hilos

- En C++11 un hilo se puede lanzar de 3 formas distintas:
 - Con una función.
 - La función puede tener parámetros o no.
 - Con un objeto de una clase que implemente el operador ()
 - También puede ser una estructura con la implementación de dicho operador.
 - Con una función lambda.

Con una función

• Primero se define una función:

std::thread h2 {función_hello}

```
void funcion_hello(){
       int i;
       for (i = 0; i < 10; i++)
              std::cout << "Hello " << i << std::endl;
std::thread h1(funcion_hello);
h1.join();
• También se puede inicializar el hilo con las {}
```

Con una clase + operador ()

```
class MiFuncion {
       public:
              void operator()(){
                     for (int i = 0; i < 10; i++)
                            std::cout << "Operador () " << i << std::endl;
};
std::thread h2( (MiFuncion()) );
h2.join();
// Ojo, se instancia la clase MiFuncion() se necesitan los paréntesis
extras.
```

Con una función lambda

```
std::thread h3([]{
     for (int i = 0; i < 10; i++)
         std::cout << "Lambda" << i << std::endl;
     });
h3.join();</pre>
```

Condiciones de carrera

```
int x = 42;
void f () { ++x; }
void g() { x=0; }
void h() { cout << "Hola" << endl; }</pre>
void i () { cout << "Adios" << endl; }</pre>
// La variable x las comparten dos hilos sin ningún tipo de protección.
void carrera() {
    thread t1{ f };
    thread t2{g};
    t1.join();
    t2.join();
    thread t3{h};
    thread t4{ i };
    t3.join ();
    t4.join();
```

Paso de argumentos a un hilo

- A un hilo se le pueden pasar un número indeterminado de argumentos.
- La función que ejecute el hilo tiene que tener todos esos argumentos.
- Al instanciar el hilo se le manda como primer parámetro la función que tiene que ejecutar.

```
void funcion(int x, std::string s){
    std::cout << "Parametro int: " << x << std::endl;
    std::cout << "Parametro string: " << s << std::endl;
}

// suele hacer un casting automático de const char * a std::string
std::thread hilo(funcion, 1, std::string("hola"));
hilo.join()</pre>
```

Paso de argumentos a un hilo

- La definición de la clase thread:
- El constructor recibe una función y un número indeterminado de argumentos, que pueden ser 0 o n
- thread thread(Function&& f, Args&&... args);

 Un hilo termina cuando finaliza la rutina que ejecuta (por ejemplo, realiza un proceso n veces y termina) y llama a la instrucción return.

Paso de parámetros por referencia

- Cuando queremos pasar un parámetro a un hilo por referencia se tiene que indicar en la construcción del hilo.
- Para ello se dispone de la función std::ref(param)
- #include <functional>
- #include <thread>
- void f (registro & r);
- void g(registro & s) {
 - thread t1{ f,s}; // Copia de s
 - thread t2{ f, std::ref (s) }; // Referencia a s
 - Thread t3 {[&] { f (s); }}; // Referencia a s, con la lambda también se puede indicar.

Esperar a que termine un hilo: join()

• Siempre se lanza un hilo principal (desde main) y a partir de este se van creando el resto de hilos.

- Para esperar a que un hilo termine se dispone del método join().
- Sólo se puede <u>llamar una vez</u> al método join.
- Se dispone de la función en thread: joinable() se aplica sobre un objeto thread y devuelve true / false para indicar si se puede hacer join a un hilo o no.

Vectores de hilos

• Los hilos se pueden combinar con la clase **vector** para tener varios hilos.

```
#include <vector>
#include <thread>
class Hilo {
     public:
     void operator()(){
                                // Muestra el identificador del hilo
          std::cout << "Dentro del hilo: " << std::this thread::get id() << " esta ejecutando" << std::endl;
};
std::vector<std::thread> hilos;
// Creamos 10 hilos y se añaden al vector:
for (int i = 0; i < 10; i++)
     hilos.push_back(std::thread((Hilo())));
// Ahora esperamos a que acaben todos los hilos:
std::cout << std::endl << "Esperamos por todos los hilos" << std::endl;</pre>
for (auto &h: hilos)
     h.join();
```

mutex

- Al igual que en POSIX los mutex (cerrojo) nos sirven para sincronizar el acceso de varios hilos a un recurso compartido para evitar condiciones de carrera y que se corrompa la memoria.
 - La 1^a forma: más propensa a errores se puede olvidar el desbloqueo del mutex:

```
#include <mutex>
miMutex.lock(); // Adquiere el cerrojo
// Actualizar el recurso;
miMutex.unlock(); // Libera el cerrojo
```

• La 2ª forma: es más segura, se evita el posible error de la primera forma. El mutex se libera automáticamente.

```
std::lock_guard<std::mutex> guard(miMutex);
// Actualizar el recurso y después se libera automáticamente.
```

- La 3ª forma: es equivalente a lock_guard → unique_lock
- unique_lock<mutex> milock {miMutex};
- // Actualizar el recurso y después se libera automáticamente.

lock_guard vs unique_lock

- lock_guard y unique_lock son más o menos lo mismo; lock_guard es una versión restringida con una interfaz limitada.
- lock_guard siempre tiene un candado desde su construcción hasta su destrucción.
- unique_lock puede crearse sin bloqueo inmediato, puede desbloquearse en cualquier momento de su existencia y puede transferir la propiedad del bloqueo de una instancia a otra.
- Por lo tanto, siempre utilizaremos lock_guard, a menos que se necesiten las capacidades de unique_lock.
- Una variable condition_variable necesita a unique_lock.

detach: Hilos no asociados

- Se puede indicar que un hilo sigue ejecutando después de que el destructor se ejecute con **detach()**.
- Útil para tareas que se ejecutan como demonios.

```
void actualiza () {
    for (;;) {
        muestra_reloj(stead_clock::now());
        this_thread :: sleep_for(second{1});
    }
}
void f () {
    thread t { actualiza };
    t .detach();
}
```

Problemas con hilos no asociados

Inconvenientes:

- Se pierde el control de qué hilos están activos.
- No se sabe si se puede usar el resultado generado por un hilo.
- No se sabe si un hilo ha liberado sus recursos.
- Se podría acabar accediendo a objetos que han sido destruidos.

Variables de condición

- Mecanismo para sincronizar hilos en acceso a recursos compartidos:
 - wait(): Espera en un mutex.
 - notify_one(): Despierta a un hilo en espera.
 - notify_all(): Despierta a todos los hilos en espera.
- Productor / Consumidor
 - class peticion;
 - queue<peticion> cola; // Cola de peticiones
 - condition_variable cv;
 - mutex m;
 - void productor();
 - void consumidor();

Consumidor

```
void consumidor() {
    for (;;) {
        unique_lock<mutex> l{m};
        while (cv.wait( l ) );
        auto p = cola. front ();
        cola.pop();
        l.unlock();
        procesa(p);
```

- Efecto de wait
 - Libera el cerrojo y espera una notificación.
 - Adquiere el cerrojo al despertarse.

Productor

```
void productor() {
for (;;) {
peticion p = genera();
unique_lock<mutex> l{m};
cola.push(p);
cv.notify_one();
}
```

- Efecto de notify_one()
 - Despierta a uno de los hilos que están esperando en la condición.

Tareas asíncronas y future

- Una tarea **asíncrona** permite el lanzamiento simple de la ejecución de una tarea:
 - En otro hilo de ejecución.
 - Como una tarea diferida.
- Un **futuro** es un objeto que permite que un hilo pueda devolver un valor a la sección de código que lo invocó

Invocación de tareas asíncronas

```
#include <future>
#include <iostream>
int main() {
   std :: future < int > r = std :: async(tarea, 1, 10);
   otra_tarea();
   std :: cout << "Resultado= " << r.get() << std :: endl;</pre>
   return 0;
```

Uso de futuros

Idea general:

- Cuando un hilo necesita pasar un valor a otro hilo pone el valor en una promesa.
- La implementación hace que el valor esté disponible en el correspondiente **futuro**.

Acceso al futuro mediante f.get():

- Si se ha asignado un valor → obtiene el valor.
- En otro caso \rightarrow el hilo llamante se bloquea hasta que esté disponible.
- Permite la transferencia transparente de excepciones entre hilos.

Boost.Asio

¿Qué es Boost. Asio?

- Boost.Asio es una librería de C++ para programación asíncrona y basada en eventos, especialmente útil para:
 - Redes TCP/UDP
 - Timers
 - Serialización
 - Multithreading
 - I/O no bloqueante
- Está diseñada para construir aplicaciones **eficientes, escalables y concurrentes**, como servidores web, microservicios, sistemas embebidos o clientes de red.

Características

- Modelo asíncrono: evita bloqueos usando callbacks.
- Sin dependencias externas: todo se basa en C++ estándar y Boost.
- Multiplataforma: funciona en Windows, Linux, macOS.
- Integración con std::thread y std::future para concurrencia moderna.
- Timers y señales: ideal para tareas periódicas o eventos del sistema.

Ejemplo

```
boost::asio::io_context io;
tcp::acceptor acceptor(io, tcp::endpoint(tcp::v4(), 1234));
while (true) {
  tcp::socket socket(io);
  acceptor.accept(socket);
  // Manejar la conexión
```

Uso de Boost.Asio

Sector	Aplicación típica
Microservicios	Servidores HTTP, gRPC, ZeroMQ integrados
Sistemas embebidos	Comunicación entre sensores y controladores
Telecomunicaciones	Procesamiento de paquetes y señalización
Juegos en red	Sincronización de estado y eventos

Cuando elegir Boost. Asio

• Manejar miles de conexiones simultáneas sin bloquear hilos.

• Trabajar en sistemas de alto rendimiento o embebidos.

 Solución ligera y sin dependencias externas como gRPC o RabbitMQ