

# **EVCharging Network**

## **Sistemas Distribuidos**

# Componentes Software Desarrollados

## 1. EV\_Central.py

Componente principal que coordina toda la infraestructura de puntos de carga. Gestiona el registro de CPs, autoriza servicios de recarga, monitoriza el estado de la red en tiempo real mediante un panel visual Tkinter y proporciona un menú de control para parar/reanudar CPs individual o colectivamente.

### Funcionalidades clave:

- Servidor Socket TCP para conexiones de Monitores.
- Base de datos JSON (db.json) con información de CPs y conductores.
- Panel gráfico con código de colores (verde = disponible, azul = cargando, rojo = averiado, naranja = fuera de servicio, gris = desconectado).
- Consumidor/productor Kafka para coordinar peticiones y respuestas.
- Sistema de comandos STOP/RESUME para control remoto de CPs.

## 2. EV\_CP\_M.py

Módulo de supervisión que actúa como intermediario entre el Engine y la Central. Obtiene configuración desde Central, autentica el CP, monitoriza su estado continuamente y retransmite comandos de control. Proporciona interfaz visual en tiempo real con información de carga.

### Funcionalidades clave:

- Sigue y recibe configuración completa (ID, dirección, precio) desde Central.
- Proceso de autenticación con Central vía Socket.
- Consulta estado del Engine cada segundo.
- Reenvía comandos STOP/RESUME desde Central al Engine.
- Pantalla interactiva con actualización automática.
- Permite iniciar cargas manuales directamente desde el CP.

### **3. EV\_CP\_E.py**

Motor de ejecución que simula el hardware del CP. Gestiona el proceso físico de carga, calcula consumo en tiempo real (1 kWh/segundo), publica actualizaciones cada segundo a Kafka y respeta comandos de parada/reanudación desde Central.

#### **Funcionalidades clave:**

- Servidor Socket en puerto 6000 para comunicación con Monitor.
- Consumidor Kafka de solicitudes de carga.
- Simulación de suministro con cálculo de costes (kWh × precio).
- Publicación de consumo en tiempo real a Kafka.
- Simulación de averías temporales mediante teclado (ENTER).
- Control de estados: ACTIVE, BUSY, BROKEN, OUT\_OF\_ORDER.
- Manejo de interrupciones de carga por comandos o averías.

### **4. EV\_Driver.py**

Aplicación cliente con menú interactivo que permite a conductores solicitar cargas individuales o desde archivo, visualizar CPs disponibles y monitorizar el proceso de carga con consumo e importe en tiempo real.

#### **Funcionalidades clave:**

- Visualización de lista de CPs con estado, ubicación y precio.
- Solicitud de carga individual especificando CP y duración.
- Carga automática desde archivo (formato: un CP\_ID por línea) con espera de 4s entre cargas.
- Monitorización en tiempo real de consumo y coste durante la carga.
- Recepción de tickets finales o notificaciones de interrupciones.
- Actualización automática de disponibilidad de CPs desde db.json.

## 5. db.json

Base de datos en formato JSON que almacena la configuración y estado de todos los componentes del sistema.

### Estados de CP:

- ACTIVE (verde).
- BUSY (azul).
- BROKEN (rojo).
- OUT\_OF\_ORDER (naranja).
- INACTIVE (gris).

# Guía de Despliegue

1. Inicializar Docker con kafka y zookeeper:

```
docker compose up -d
```

1. Ejecutar Central:

```
python3 EV_Central.py <central_port> <broker_ip> <broker_port>
```

2. Ejecutar el Motor del CP:

```
python3 EV_CP_E.py <broker_ip> <broker_port>
```

3. Ejecutar el Monitor del CP:

```
python3 EV_CP_M.py <engine_ip> <engine_port> <central_ip> <central_port> <cp_id>
```

4. Ejecutar el Conductor:

```
python3 EV_Driver.py <broker_ip> <broker_port> <driver_id>
```

### Ejemplo:

```
docker compose up -d
```

CENTRAL\_PORT --- BROKER\_IP --- BROKER\_PORT

```
python3 EV_Central.py 5000 localhost 9092
```

BROKER\_IP --- BROKER\_PORT

```
python3 EV_CP_E.py localhost 9092
```

ENGINE\_IP --- ENGINE\_PORT --- CENTRAL\_IP --- CENTRAL\_PORT --- CP\_ID

```
python3 EV_CP_M.py localhost 6000 localhost 5000 ALC1
```

BROKER\_IP --- BROKER\_PORT --- Driver\_ID

```
python3 EV_Driver.py localhost 9092 Driver1
```

## Fotos del Sistema en Funcionamiento





