

DIPLOMATERVEZÉSI FELADAT

Veress Gábor

Villamosmérnök hallgató részére

Keretrendszer energetikai felügyelethez

A villamosenergetikai rendszerekben egyre inkább elvárássá válik, hogy a felhasználóhoz közeli hálózatrészekben is távolról felügyelhető, és vezérelhető elemeket, például távolról is vezérelhető kismegszakítókat telepítsenek. A hatékonyság és a biztonság növelése egyaránt célja lehet az ilyen fejlesztéseknek.

Az ebben rejlő lehetőségek megvizsgálására érdemes olyan keretrendszert kidolgozni, melyben mérésre és beavatkozásra képes kis bonyolultságú végponti elemeket egy adatbázissal támogatott monitorozó komponenssel kötünk össze. Az adatgyűjtés eredményét egy felügyeleti logika dolgozhatja fel, és ennek döntéseit a végpontokat vezérlő információként használhatjuk fel. A teszteléshez és a hatások elemzéséhez a végponti elemek működésének és bemeneteinek szimulációjára is szükség van.

A rendszer stabilitásának növeléséhez célszerű a komponenseket konténer-környezetben futtatni, és a redundanciájukat, illetve skálázhatóságukat biztosítani.

A hallgató feladatai a következők:

- Tekintse át az egyszerű energetikai eszközök felügyeletét ellátó megoldásokat!
- Azonosítsa a szükséges komponenseket, és tervezze meg a keretrendszert!
- Valósítsa meg a monitorozás, az adattárolás, és a felügyeleti logika komponenseit és azok kommunikációját, figyelembe véve az alapvető biztonsági elvárásokat is!
- Készítsen skálázható, konténeralapú komponenseket, és hangolja össze az elemek működését Kubernetes segítségével!
- Alkalmazzon redundanciát a hálózatban is, és javasoljon megoldást a végponti elemek megbízható kezelésére!
- Dolgozzon ki a működés tesztelésére alkalmas szkenáriókat, melyek pillanatnyi állapotokat, vagy időzített változásokat szimulálnak, és ezek segítségével értékelje a rendszer működését hibamentes állapotban, és egyes egyszerű hibák esetében!

Tanszéki konzulens: Dr. Zsóka Zoltán docens

Külső konzulens:

Budapest, 2025. március 3.

Dr. Imre Sándor
egyetemi tanár
tanszékvezető

Konzulensi vélemények:

Tanszéki konzulens: ☐ Beadható, ☐ Nem beadható, dátum:

aláírás:

Külső konzulens: ☐ Beadható, ☐ Nem beadható, dátum:

aláírás:



Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem
Villamosmérnöki és Informatikai Kar
Hálózati Rendszerek és Szolgáltatások Tanszék

Keretrendszer energetikai felügyelethez

DIPLOMATERV

Készítette
Veress Gábor

Konzulens
dr. Zsóka Zoltán

2025. október 19.

Tartalomjegyzék

1. Bevezetés	1
2. Meglévő megoldásokkal összehasonlítása	2
2.1. Meglévő ipari megoldások	2
2.1.1. Schneider Power Monitoring Expert	2
2.1.1.1. Alapfunkciók	2
2.1.1.2. Előnyök	3
2.1.2. Siemens SIMATIC Energy Suite	3
2.1.2.1. Alapfunkciók	3
2.1.2.2. Előnyök	3
2.2. Saját megoldás	4
3. Keretrendszer	5
3.1. Rendszerarchitektúra áttekintése	5
3.2. Eszközök	6
3.2.1. Végpontok	6
3.2.1.1. ESP8266 és AC árammérő szenzorok	6
3.2.1.2. Mért eszközök	8
3.3. Kommunikáció	10
3.3.1. ESP8266 és Szerver között (Wi-Fi és REST API)	10
3.3.2. Modbus	10
3.4. Standardizált rendszer	11
3.4.1. Áttekintés	11
3.4.2. Tervezési célok és követelmények	11
4. Max–min fair (water-filling) elosztás	13
4.1. Elméleti háttér és cél	13
4.1.1. Motiváció és cél	13
4.1.2. Definíció (max–min fair)	13
4.1.3. Feltöltés (water-filling)	13
4.1.4. Algoritmus és bonyolultság	13
4.1.5. Tulajdonságok	14
4.2. A vezérlőben alkalmazott megvalósítás	14
4.2.1. Kapcsolat a rendszer komponenseivel	14
4.2.2. Példák	15
4.2.3. Implementációs részletek	15
5. Komponensek megvalósítása	16

5.1.	Végpontok	16
5.1.1.	Autótöltő	16
5.1.1.1.	Bevezetés	16
5.1.1.2.	Megvalósítás	17
5.1.1.3.	Mérési adatok elküldése	17
5.1.1.4.	Main loop	17
5.1.1.5.	Kommunikáció	17
5.1.1.6.	Modbus kommunikáció vezérléshez	17
5.1.2.	Megszakító	18
5.1.2.1.	Hardver	18
5.1.2.2.	Szoftver	18
5.2.	Kontroll szerver	19
5.3.	Adatbázis	19
5.3.1.	Prometheus adatgyűjtés kezelése	20
5.3.2.	Prometheus lekérdezések kezelése	20
5.4.	Grafana alapú megjelenítés	21
5.4.1.	A háromfázisú és a napelemes áram vizualizálása és riasztása a Grafanában	21
5.4.1.1.	A Dashboard	21
6.	Alkalmazás migrálása a Docker Compose-ból a Kubernetesbe	23
6.1.	Bevezetés	23
6.2.	A Docker Compose és Kubernetes áttekintése	23
6.3.	Rendszerarchitektúrája	24
6.4.	A Docker Compose beállítások konvertálása Kubernetes manifeszteké	25
6.4.1.	Névtér- és konfigurációkezelés	25
6.4.2.	Deployment-ek és Service-ek	25
6.4.3.	Perzisztens tárolók kezelése	25
6.4.4.	Szolgáltatások elérhetővé tétele és hálózati konfiguráció	26
6.4.5.	Telepítés és tesztelés	26
6.5.	Nagy elérhetőségű rendszer implementációja	26
6.5.1.	Replikák megvalósítása	27
6.5.2.	KubeADM	28
7.	Szöveges interfészek a szimulációhoz	29
7.1.	Cél és áttekintés	29
7.2.	Bemeneti szövegfájlok	30
7.2.1.	thresholds.txt – küszöbök és maximum megengedhető áram	30
7.2.2.	esp{x}_schedule.txt – idősoros bemenet	30
7.3.	sim_control.txt – futtatási állapot	30
7.4.	Kimeneti szövegfájl	30
7.4.1.	output.txt – idősoros kimenet	30
7.5.	Időkezelés és futtatás	31
7.6.	Reprodukálhatóság és feldolgozhatóság	31
7.7.	Rövid példa – beállítás → kimenet (részlet)	31
8.	Fejlesztői panel (Dev Panel)	33
8.1.	Cél és szerep	33

8.2.	Architektúra áttekintése	33
8.3.	Fő funkciók és munkamenet	33
8.4.	Backend API (elérések)	34
8.5.	Biztonsági és korlátok	34
8.6.	Kiterjeszthetőség	34
8.7.	Dev Panel módosítások	35
8.7.1.	Motiváció és cél	35
8.7.2.	Fő fejlesztések	35
8.7.3.	Felépítés és API változások	36
8.7.4.	UI szervezés (<i>Scenarios</i> kártya)	37
8.7.5.	Használati munkafolyamat	38
9.	Rendszertesztek és bemutató scenáriók	39
9.1.	Tesztek megvalósítása	39
9.2.	Bemenetek és állapot	40
9.3.	Várt viselkedés	40
9.4.	Szenáriók és elfogadási kritériumok	41
9.4.1.	Alaptesztek: Start/Stop/Reset/Clear	41
9.4.2.	Alulterhelés: nincs korlátozás	42
9.4.3.	Túlterhelés, azonos igények: fair 3/3/3 allokáció	43
9.4.4.	Dinamikus újraelosztás: a nagy felhasználó kap teret	45
9.4.5.	Megszakító hiszterézis	46
9.4.6.	Leállított mód (STOPPED): invariánsok	48
	Irodalomjegyzék	51

HALLGATÓI NYILATKOZAT

Alulírott *Veress Gábor*, szigorló hallgató kijelentem, hogy ezt a diplomatervet meg nem engedett segítség nélkül, saját magam készítettem, csak a megadott forrásokat (szakirodalom, eszközök stb.) használtam fel. Minden olyan részt, melyet szó szerint, vagy azonos értelemben, de átfogalmazva más forrásból átvettem, egyértelműen, a forrás megadásával megjelöltem.

Hozzájárulok, hogy a jelen munkám alapadatait (szerző(k), cím, angol és magyar nyelvű tartalmi kivonat, készítés éve, konzulens(ek) neve) a BME VIK nyilvánosan hozzáférhető elektronikus formában, a munka teljes szövegét pedig az egyetem belső hálózataán keresztül (vagy autentikált felhasználók számára) közzétegye. Kijelentem, hogy a benyújtott munka és annak elektronikus verziója megegyezik. Dékáni engedéllyel titkosított diplomatervek esetén a dolgozat szövege csak 3 év eltelte után válik hozzáférhetővé.

Budapest, 2025. október 19.

Veress Gábor
hallgató

1. fejezet

Bevezetés

A diplomatervem célja egy olyan keretrendszer megvalósítása, amely lehetővé teszi a távoli felügyeletet és vezérlést. A rendszer egyszerű felépítésű végponti elemeket (például ESP8266 alapú érzékelő- és vezérlőmodulokat) köt össze konténerizált vezérlőkomponenssel. A célja az adatok gyűjtése, tárolása és automatizált feldolgozása, valamint a végpontok megbízható kezelésének és redundanciájának biztosítása Kubernetes környezetben.

A villamosenergetikában az elmúlt években nagy igény jelentkezett a hálózati elemek, például autótöltők vagy megszakítók valós idejű felügyeletére és távoli vezérlésére. Ez fontos energiahatékonyság, hálózati biztonság és a zavartűrés szempontjából is. A modern ipari rendszerekben alkalmazott szoftverek, mint a Schneider EcoStruxure Power Monitoring Expert vagy a Siemens SIMATIC Energy Suite széleskörű funkcionalitást biztosítanak, szabványoknak megfelelést és 24/7 gyártói támogatást kínálnak, de jelentősen drágábbak.

A munkámban bemutatni kívánt saját megoldás ezzel szemben nyílt forráskódú komponensekre épít (ESP8266 mikrokontrollerek, Prometheus idősoros adatbázis, Grafana vizualizáció és Python Flask vezérlőszerver), ez költséghatékony és jól testre szabható az előzőkkel szemben. A rendszerem moduláris felépítése miatt az érzékelők plug-and-play módon csatlakoztathatóak és Kubernetes segíti a skálázhatóságot, a redundancia és a magas rendelkezésre állást.

A dolgozat a következő részekből áll:

- **Első fejezet:** A meglévő ipari megoldások ismertetése és összehasonlítása a saját fejlesztéssel.
- **Második fejezet:** A keretrendszer tervezésének bemutatása.
- **harmadik fejezet:** A rendszer egyes komponenseinek részletes megvalósítása.
- **Negyedik fejezet:** Nagy rendelkezésre állás megvalósítása hibrid klaszter topológiával.

2. fejezet

Meglévő megoldásokkal összehasonlítása

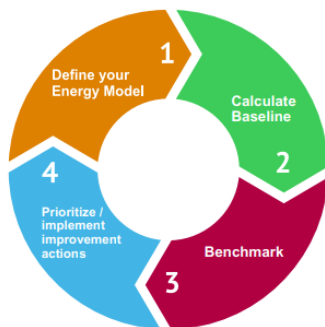
2.1. Meglévő ipari megoldások

2.1.1. Schneider Power Monitoring Expert

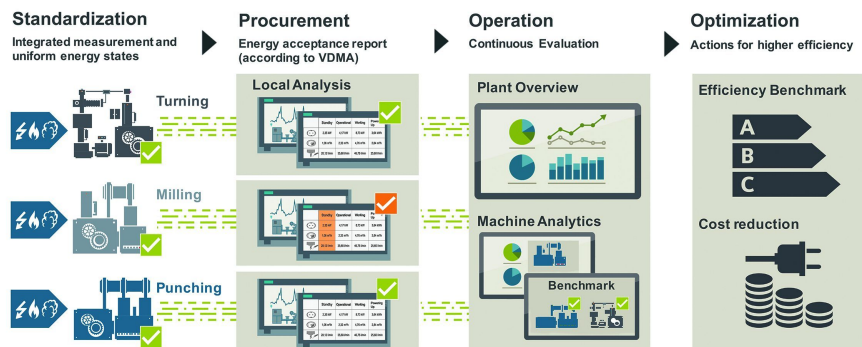
2.1.1.1. Alapfunkciók

- Segít csökkenteni a meddő teljesítmény termelést és az ebből keletkező büntetéseket.
- Saját számlát készít, a helyi mérések alapján, hogy összehasonlítási alap legyen a számlákhoz.
- Segít elszámolhatóságot biztosítani alszámlázáshoz.
- Berendezések teljesítményét és várható élettartamát ellenőrzi.
- Valós idejű adatfigyelés, riasztás és energiafolyamatok vezérlése a létesítményen belül.
- Azonosítsa a potenciális áramminőségi problémákat a hálózatában, és értesíti erről a személyzetet.

[3]



2.1. ábra. Schneider Electric PME model[3]



2.2. ábra. Siemens EMS model[15]

2.1.1.2. Előnyök

Az energiamérési rendszer használata átlagban 24%-kal csökkentette a fogyasztást, és 30%-al a költségeket.

Mivel folyamatos megfigyelés és beavatkozás lehetséges, a problémák korai szakaszában orvosolhatóak így ezeket 22%-al lehet csökkenteni. Ez a tudatosság csökkenti a hiba utáni visszaállítások idejét is. Ezenkívül segít a mögöttes problémák megtalálásában is.[3]

2.1.2. Siemens SIMATIC Energy Suite

2.1.2.1. Alapfunkciók

A Siemens SIMATIC Energy Management rendszere integrált tehát nem csak megfigyelésre alkalmas hanem vezérlésre is. A már létező TIA Portal keretrendszerükbe épül és így egy helyen elérhető a többi rendszerükkel. Ez szintén egy moduláris és skálázható rendszer. Megfelel az ISO 50001 szabványnak, és ez is alkalmazható terhelés figyelésre számlázásra és rendszerelemzésre, mint az előzőleg taglalt rendszer.[15]

2.1.2.2. Előnyök

- Terepi szintű integráció saját és más eszközökkel. Figyelve itt az egyedi eszközökre.
- Gyártás szintű felügyelet. Üzem szintű energia fogyasztást lehet vele figyelni.
- Nagyobb rendszerekben vállalati szintű energiaelemzés, ahol több helyszín között is lehet felügyelni.
- Ezentúl alkalmas beavatkozásra is. Amennyiben túl nagy a fogyasztás képes fogyasztókat leválasztani távolról is akár.

[15]

2.2. Saját megoldás

Egy mondatban: a saját eszközkészletem (ESP-8266 + Prometheus + Grafana + Python) sokkal olcsóbb és könnyebben módosítható, de a Schneider EcoStruxure Power Monitoring Expert (PME) és a Siemens SIMATIC Energy Suite olyan pontosságot, energiaminőség-elemzést, ISO-50001-megfelelőséget és 24/7-es gyártói támogatást biztosít, aminek megvalósítása nagy munkát és pénzt igényelne.

Jellemző	Nyílt forráskódú megoldás	Schneider PME	Siemens Energy Suite
Peremi eszközök	ESP8266 + CT	PowerLogic / ION & PowerTag mérők, megszakítók, átjárók	S7-1500 PLC + Sentron PAC, 7KM PAC, megszakítók
Adatátvitel	Wi-Fi és HTTPS REST	Modbus/TCP	PROFINET
Adatbázis	Prometheus	Beépített SQL Express	Integrált WinCC SQL archívum
Vizualizáció	Grafana	Webalapú HTML5 irányítópult	WinCC HMI képernyő
Analitika	Ami lekódolásra kerül	Harmonikus, villódzás, EN 50160 megfelelés	Automatikus terheléskikapcsolás ISO 50001
Licenc költségek	Nincs	Eszközcsomagok: 5-től korlátlanig; 50-es csomag tízezer eurós nagyságrend	Futtatási licenc eszközönként ezer eurós nagyságrend
Tipikus ár 50 mérőpontra	kb. 1 000 € (panelek + szenzorok + szerver)	kb. 10 ezer € (mérők + licenc + szerver)	kb. 10 ezer € (mérők, PLC, licencek, TIA Portal)
Támogatás	Közösségi támogatás; nincs hivatalos tanúsítvány	Gyártói 24/7, ISO 50001	Gyártói 24/7, TÜV EN 13849

2.1. táblázat. Rendszeráttekintés - összehasonlítás

3. fejezet

Keretrendszer

3.1. Rendszerarchitektúra áttekintése

Az áramérzékelők (áramváltó bilincsek) mérik az elektromos áramot és az adatokat egy ESP8266 gyűjti, ezek pedig a központi vezérlőhöz táplálják, amely vezérlőparancsokat küld visszafelé az elektromos járművek töltőinek a megengedett áram beállításához.

Az ESP8266-alapú érzékelőcsomópontok mindegyik elektromos töltőnél el vannak helyezve, hogy valós időben mérjék a töltőáramot. Ezek pedig Wi-Fi-n keresztül küldik el az adatokat egy Python Flask alkalmazást futtató vezérlőhöz, amely össze-síti a méréseket és kiadja a vezérlőparancsokat.

Maguk az töltők Modbus kommunikációval rendelkeznek, ezért a Modbus protokollon keresztül fogadják a távolról érkező utasításokat (esetünkben a megengedett áram beállítását). Mindegyik töltő saját címmel rendelkezik a soros hálózaton.

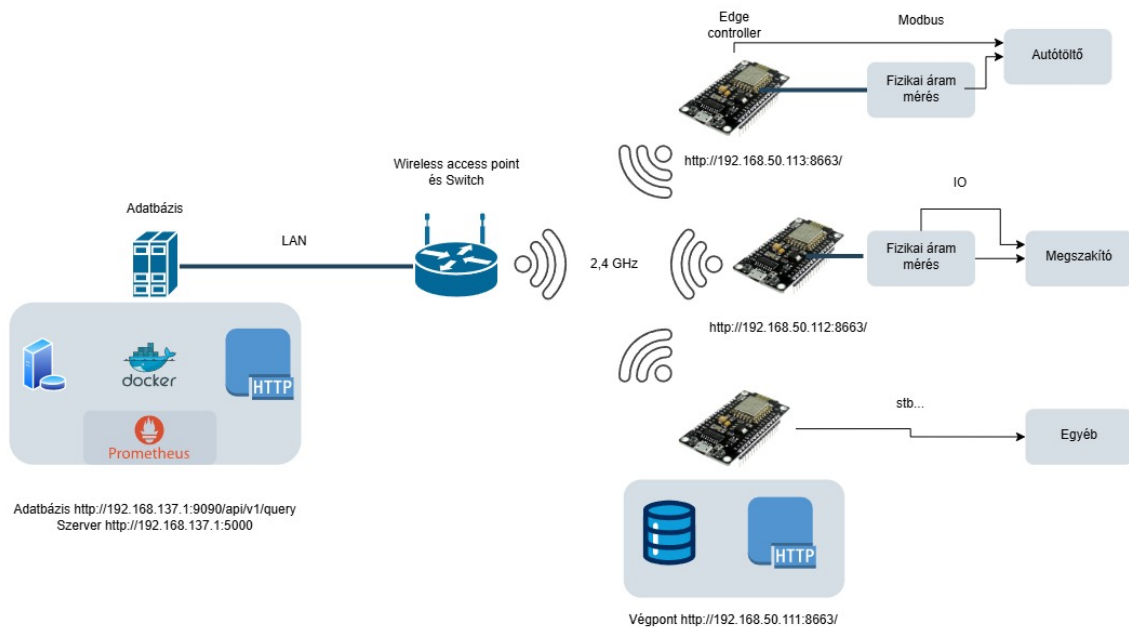
Az ESP8266 csomópontok csak az adatok két oldalú továbbadásáért felelősek, aktuális adatokat küldenek a szervernek, míg a Flask szerver döntéshozatalt hajt végre és parancsokat ad ki a töltőknek. Az érzékelés és a vezérlés szétválasztása leegyszerűsíti a végpont tervezését és a feldolgozást a szerver oldalon központosítja, ami növeli a robosztusságot.

A Flask szerver egy Prometheus idősoros adatbázissal dolgozik (ami külön konténer alapú szolgáltatásként fut), ez naplózza az összes mérést a megfigyeléshez és elemzéshez. Az összes kiszolgálóoldali összetevő (a Flask alkalmazás, a Modbus interfész és a Prometheus) a Docker használatával van konténerben tárolva a felhőalapú környezetben történő egyszerű telepítés érdekében. Az architektúra a következőket tartalmazza:

- ESP8266 érzékelő csomópontok: Wi-Fi csatlakozású mikrokontrollerek minden végponton (legyen az töltő, megszakító, stb...), amelyek a csatlakoztatott érzékelőkön keresztül mérik a váltakozó áramot.
- Wi-Fi hálózat: Ami biztosítja, hogy a végpontok tudjanak kommunikálni a központi szerverrel. Mindegyik csomópont csatlakozik a helyi Wi-Fi-hez és HTTPS-kéréseken keresztül adatokat küld a szerver REST API-jának.
- Flask alapú központi szerver: Helyi szerveren vagy cloud környezetben is fut-hat. Mérési adatokat fogad az ESP8266 csomópontoktól, feldolgozza és tárolja

azokat és ahogy már említettem Modbus segítségével vezérlőjeleket küld az EV-töltőknek.

- Modbus kommunikációs kapcsolat: Összekapcsolja a végpontokat a töltőkkel. Ez esetünkben Modbus/TCP over Ethernet. A végpontok Modbus masterként működnek, és minden elektromos töltő egy Modbus slave eszköz.
- Prometheus adatbázis: Idősoros adatbázis, amely összegyűjti és tárolja a mért értékeket (pl. áramok, töltőállapotok, megszakító állapotok) a Flask szerverről való idejű megfigyeléshez és későbbi elemzéshez.
- Docker containerek: A Flask server és a Prometheus Docker-tárolókban fut, így megvalósul a mikroszolgáltatás alapú összeállítás, ami akár helyi szerveren, akár modern felhő natív rendszeren jól fut. A Docker biztosítja, hogy az összes szükséges függőséget (Python-könyvtárak stb.) így megkönnyítve az üzemeltetés dolgát, és lehetővé teszi a rendszer megbízható méretezését vagy replikálását.



3.1. ábra. Rendszerarchitektúra

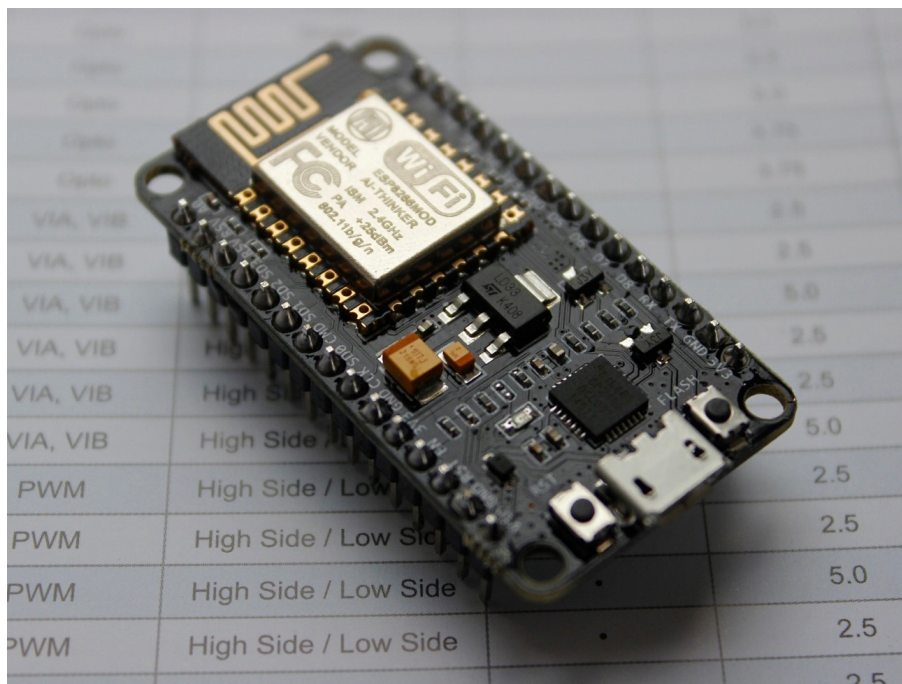
3.2. Eszközök

3.2.1. Végpontok

3.2.1.1. ESP8266 és AC árammérő szenzorok

A pontos árammérés minden elektromos töltőnél kritikus a rendszer számára. Az ESP8266-ot (NodeMCU) nem invazív váltakozóáram-érzékelőkkel párosítva használjuk a megfelelő áramkörök által felvett áramerősség mérésére. Egy megfelelő érzékelő az YHDC SCT-013 sorozatú bilincses áramtranszformátor, például az SCT-013-030

modell, ami 30 A AC feszültségre van méretezve. Az SCT-013 egy osztott magú áramváltó így könnyű a csatlakozása, ez a tápkábelnek feszültség alatt álló vezetőke köré kerül, és nincs szükség közvetlen elektromos érintkezésre a vezetővel. Ez az érzékelő a kábelben átfolyó árammal arányos kis váltakozó feszültséget ad ki. Különösen az SCT-013-030 körülbelül 0-1 V AC (effektív) kimenetet produkál 0-30 A mérésekor. [8]



3.2. ábra. NodeMCU (ESP8266) [13]

Ez a feszültségtartomány kompatibilis az ESP8266 analóg-digitális átalakítójával az analóg bemeneten, amely a legtöbb ESP8266 kártyán 0-1 V-ot tud olvasni (a NodeMCU kártyák tartalmazznak beépített feszültségosztót, amely lehetővé teszi a 3,3 V-os bemenetet). Így az SCT-013-030 0-1 V-os kimenete közvetlenül az analóg bemenetre rakható. Az SCT-013 érzékelők, amelyek feszültségkimenettel rendelkeznek, már rendelkeznek belső ellenállással, így nincs szükség további terhelésre. [12]

Mindkét esetben szükséges egy csatoló áramkör az érzékelőhöz: A CT AC kimenete 0 V ha nincsen semmi behatás, de az ESP8266 ADC nem tudja leolvasni a negatív feszültséget. Ezért el kell tolnunk az értékeket ehhez kell két ellenállás, amelyek feszültségosztót alkotnak a 3,3 V-os tápegységgel, hogy az érzékelő kimenetét a skála közepére rakjuk. Lényegében az érzékelő két vezetőke csatlakozik: az egyik az ADC bemenethez, a másik pedig a középponthoz körülbelül 1,65 V a 3,3 V-os táp miatt. [12]

Mindegyik ESP8266 tápellátást kap lehetőleg 5 V-os USB-adapterrel az EV-töltő kiegészítő tápellátásával és az analóg bemeneten keresztül olvassa le a CT-érzékelőjét. A mikrokontroller a megírt kódot futtatja, csatlakozik a Wi-Fi-hez, és folyamatosan méri az áramerősséget. Ezt úgy küldi a szervernek, hogy már könnyű legyen prometheusnak tovább küldeni.



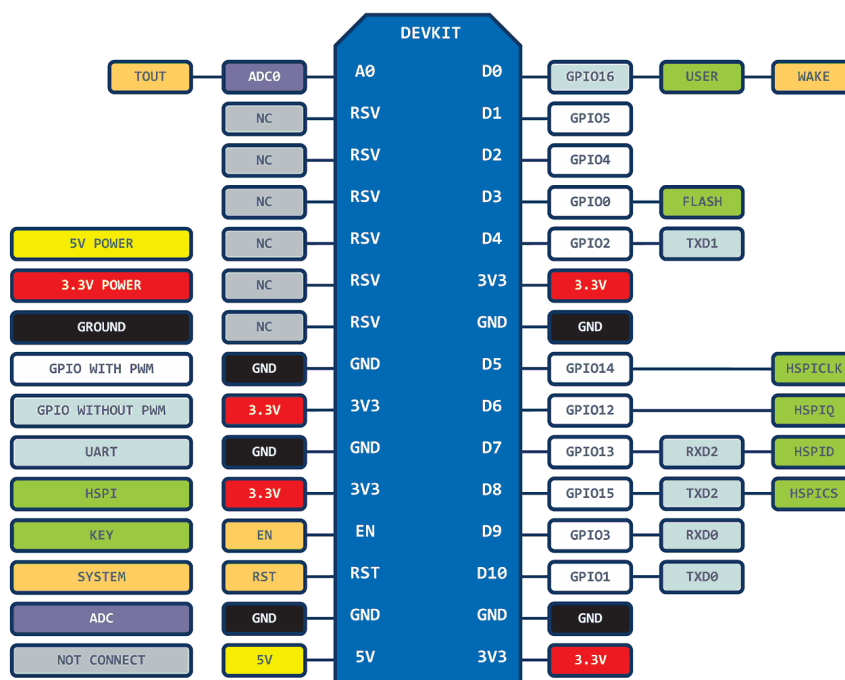
3.3. ábra. SCT-013 áramváltó [10]

3.2.1.2. Mért eszközök

Különböző eszközök mérését hajtók végre egy hálózatban, amiknél, más paraméterek mérésére van szükségünk.

Ilyen eszközök a megszakítók, itt érzékelnünk kell:

- **Megszakítók:**
 - Pillanatnyi áramerősség
 - Állapotjelzés
 - Hibajel
 - Túlterhelés figyelmeztetések
- **Autótöltők:**
 - Pillanatnyi áram
 - Állapot (csatlakoztatva, tölt, hiba, stb...)
- **Szekrények:**
 - Hőmérés
 - Gázelemzés (füst érzékelés)



3.4. ábra. Pinout [7]

A mérések egy mikrokontrollerbe vannak beprogramozva, sok esetben, hogy a megfelelő és helyileg feldolgozható jelet kapjunk valamilyen hardverre van szükség, ez átalakítja az eredeti jelet. Ilyen például az áram méréséhez használt áramváltó és sönt ellenállás, jellemzően a nagyobb áramokat 5 A-re transzformáljuk egy áramváltóval.

Esetünkben maga az ESP8266 chip az analóg bemenetén 0 és 1 volt közötti jelszintet vár, viszont a nodeMCU környezet már végez az áramkörön feszültség áttalakitást így a bemeneti skála változik 0 és 3,3 voltra.

Ha áramméréseket áramváltóval akarjuk megvalósítani akkor az áramváltó 5 A-es maximum kimenetét kell a kontroller 3,3 v-os maximum bemenetére alakítani. Ezt egy sönt ellenállással tudjuk megvalósítani.

$$R = \frac{U}{I} = \frac{3.3 \text{ V}}{5 \text{ A}} = 660 \text{ m}\Omega \quad (3.1)$$

1. egyenlet: Áramméréshez használt sönt ellenállás értéke

$$P = U \times I = 3.3 \text{ V} \times 5 \text{ A} = 16.5 \text{ W} \quad (3.2)$$

2. egyenlet: A sönt ellenállás

A számítások után látszik, hogy olyan ellenállásra van szükség, ami $R = 660 \text{ m}\Omega$ ellenállással rendelkezik és legalább 16,5 W teljesítményt el tud dissipálni folyamatos terhelés mellett is.

3.3. Kommunikáció

3.3.1. ESP8266 és Szerver között (Wi-Fi és REST API)

A kommunikációhoz az ESP8266 végpontok Wi-Fi-t használnak a mérések továbbítására a vezérlő Flask szerverre. Indításkor minden ESP8266 csatlakozik a konfigurált Wi-Fi hozzáférési ponthoz.

```
(pl. WiFi.begin(ssid, jelszó))
```

Itt az ESP8266 beépített WiFi könyvtárat használtam. [18] A csatlakozást követően a csomópont képes HTTP vagy esetünkben HTTPS kéréseket küldeni a szerver IP-címére. Egy egyszerű RESTful API-t implementáltam a Flask szerveren az adatok fogadásához. Minden fizikai végpont Prometheus adatbázis jellegű kommunikációhoz is használt végponton hirdeti a mért adatait.

```
app.run(host="0.0.0.0", port=6000, ssl_context=('cert.pem', 'key.pem'))
```

```
http://<szerver_ip>:6000/metrics
```

A JSON adatstruktúra a következő:

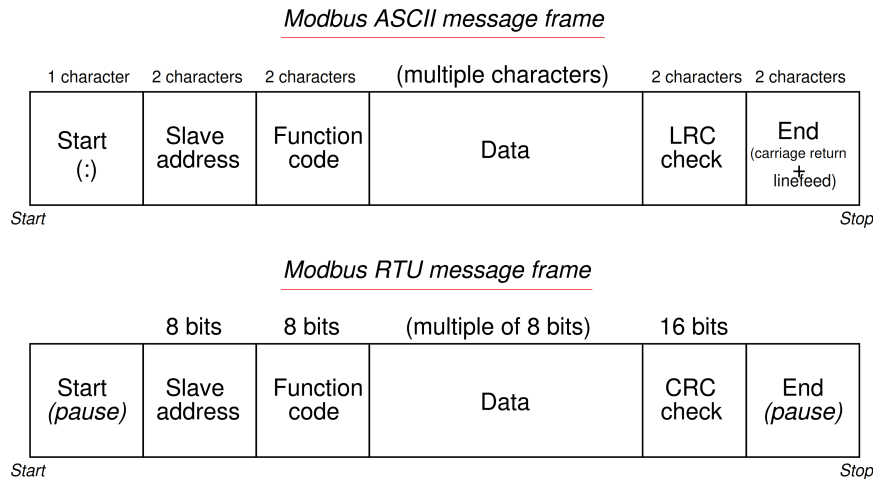
```
def metrics():
    return jsonify({
        "simulator_id": simulator_id,
        "current": current_value,
        "state": "plugged in" if charger_on else "plugged out",
        "max_current": max_current
    })
```

A Wi-Fi kommunikáció itt nem követeli meg, hogy az ESP8266 ismerje a szerver címét, mert csak GET parancsokat használtam. Itt a kiszolgáló fix IP-címmel rendelkezhet a LAN-ban. Elég viszont, ha a szerver ismeri a végpontok IP címét, amit viszont könnyű megadni és frissíteni. Kezdetben titkosítatlan HTTP-t használtam, viszont ezt később frissítettem a valódi telepítési környezethez hasonló HTTPS-el. Szerencsére az ESP8266 képes kezelni a TLS-t.

3.3.2. Modbus

A vezérlő oldalon a szerver a Modbus protokollt használja az EV-töltőkkel való kommunikációhoz. A Modbus egy széles körben elterjedt protokoll az ipari rendszerekben elektronikus eszközök csatlakoztatására. Eredtileg PLC-k közötti Kommunikáció kialakítására használták. A mi beállításunkban a szerver Modbus masterként van konfigurálva, és minden EV töltő Modbus slave eszköz (Modbus/TCP). A Modbuson keresztül a szerver képes regisztereket olvasni a töltőkről, és regisztereket írni. Ezzel áttudtam írni a töltőben a maximális áramértéket amit engedélyezett. [17]

A képen Modbus RTU soros kommunikáció összeállítása látszik. Ebben a rendszerben Modbus TCP rendszert használunk. Ez igazából csak annyit csinál, hogy TCP keretekbe foglalja a már előbb felsorolt kommunikációt.



3.5. ábra. Modbus adatstruktúra [9]

3.4. Standardizált rendszer

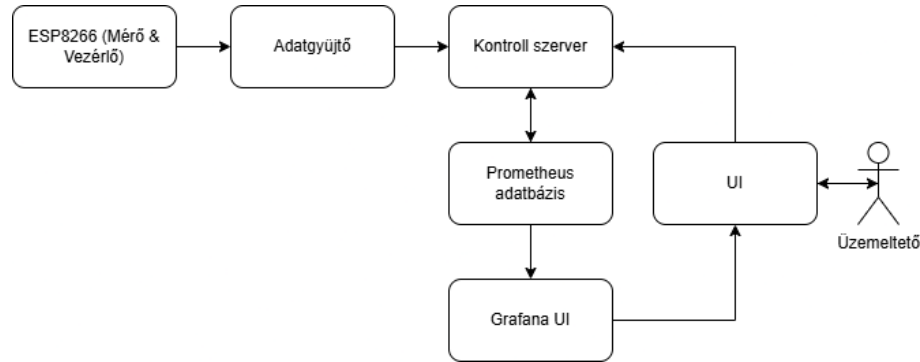
3.4.1. Áttekintés

Direkt úgy állítottam össze a rendszert, hogy az moduláris, konténeres keretrendszert tudjon képezni. Ez így lehetővé teszi az épületek energiagazdálkodásához szükséges komponensek gyors integrációját, leginkább az EV-töltőkre és a megszakítópanelekre fókuszálva. Az adat tárolást (Prometheus), vezérlő API-kat és vizualizációt (Grafana) szabványosítja ebben az esetben, hogy egyszerűsítse a demo környezeteket és a termelési környezetben bevezetéseket is.

3.4.2. Tervezési célok és követelmények

- Plug-and-Play alkatrészek: A felhasználók új érzékelőket vagy vezérlőket önálló szolgáltatásként telepíthet, amíg az kompatibilis a keretrendszer eszközeivel.
- Szabványosított mérési API: Itt egyszerűen minden komponens Prometheus-formátumú metrikákat exportál HTTPS-n keresztül.
- Vezérlő: A Python-alapú ControlServer REST protokollon keresztül irányítja az eszközöket.
- Konténerizált környezet: Minden mikroszolgáltatás konténerekben fut; az orkestrálást, pedig Kubernetes segítségével oldottam meg.
- Skálázhatóság és bővíthetőség: Könnyedén skálázható ez a környezet , hozzá lehet adni új erőforrástípusokat, és integrálni új eszközöket, mint ütemezés vagy akár valamilyen ML elemzés.

Mivel kubernetesben telepíthető a keretrendszer minden komponense konténerként fut és a cluster szolgáltatásai gondoskodnak arról, hogy a Python ControlServer, az ESP8266-hoz kapcsolódó adapterek, valamint a Prometheus és Grafana mindig elérhetők és skálázhatók legyenek.



3.6. ábra. Keretrendszer architektúra

A Python ControlServer egy Deployment formájában jön létre, ezt egy Service köti össze a belső hálózaton belül. A Deployment manifest-jében TLS tanúsítványokat tartalmazó Secret hivatkozik a HTTPS tanúsítványokra, így minden REST hívás titkosított csatornán zajlik. A control serveren belül a Flask alapú REST API két fő végpontot kínál: az egyik a `/metrics`, ami Prometheus kompatibilis formátumban szolgáltatja az aktuális fogyasztási metrikákat, a másik pedig a vezérlőhívások fogadására van fenntartva ahol lehet új áramkorlátokat beállítani az EV töltők számára.

Az ESP8266 szenzorok microservice-ként jelennek meg a rendszerben: mind-egyik egy Deployment, ami tartalmazza a hardverrel kommunikáló sorospor adaptert. Ezek a podok HTTPS-en jelentkeznek be a ControlServernél, és folyamatosan kiszolgálják a `/metrics` végpontjukat. A Prometheus-ban lekonfiguráljuk, hogy a Prometheus scrapper felvegye őket a targetek közé. A felhasználó, ha új eszközt telepít és megadja a `prometheus.io/scrape: "true"` és `prometheus.io/path: "/metrics"` értékeket. Így plug and play módon csatlakozható tetszőleges új érzékelők vagy vezérlők.

A Prometheus egy StatefulSet formájában fut és PersistentVolumeClaim segítségével tárolja el az adatbázist, így újraindítás esetén se vesznek el az adatok. A scrape konfiguráció paraméterezését ConfigMapben lehet megtenni. A Grafana Deployment mellé szintén egy PVC került a dashboard-ok mentéséhez és ConfigMapen keresztül lehet dashboard-okat definiálni. Az útválasztó SSL-terminációja után a felhasználó hozzá fér az irányítópulthoz.

A skálázhatóságot HorizontalPodAutoscaler biztosítja: ha egy pod CPU- vagy memóriahasználata átlépi a beállított küszöböt, Kubernetes automatikusan podokat indít. Ez a felépítés lehetővé teszi, hogy a cluster pillanatnyi terhelésének megfelelően bővítsük a kapacitást, akár kibővtve külső linux VM-re.

4. fejezet

Max–min fair (water-filling) elosztás

4.1. Elméleti háttér és cél

4.1.1. Motiváció és cél

A szimulált fogyasztók áramigénye (d_i) időben változik. Adott egy globális, maximum áramérték $B = \text{ALLOC_MAX_TOTAL}$ amperben, ennél a tényleges összárám nem lehet nagyobb. A cél egy olyan kiosztás a_i meghatározása, amely (i) nem lépi túl az egyes igényeket ($0 \leq a_i \leq d_i$), (ii) a teljes kereten belül marad ($\sum_i a_i \leq B$), (iii) és *fair* a kis igényűekkel szemben, azaz a kis igények teljesülnek először, a fennmaradó kapacitás pedig egyenlő alapról oszlik meg.

4.1.2. Definíció (max–min fair)

Egy $a = (a_1, \dots, a_n)$ kiosztás *max–min fair*, ha bármely más megengedett y esetén, ha létezik i úgy, hogy $y_i > a_i$, akkor létezik j olyan, hogy $a_j \leq a_i$ és $y_j < a_j$. Intuíció: csak a *már kisebb* részesedések rovására lehet növelni bárki juttatását. [21]

4.1.3. Feltöltés (water-filling)

A max–min fair kiosztás felírható egyetlen paraméterrel:

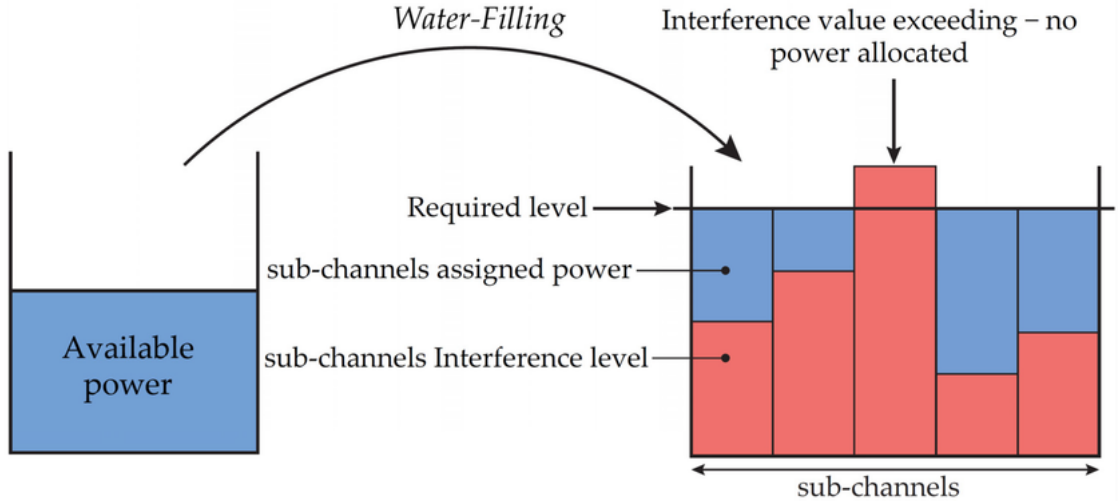
$$a_i = \min\{d_i, \lambda\}, \quad \text{ahol} \quad \sum_{i=1}^n \min\{d_i, \lambda\} = B. \quad (4.1)$$

A λ *vízszint* úgy választandó, hogy a keret pont kiteljen (vagy ha $\sum_i d_i < B$, akkor $\lambda \geq \max_i d_i$, vagyis nincs korlát).

4.1.4. Algoritmus és bonyolultság

Gyakorlati, determinisztikus eljárás (progresszív töltés):

1. Rendezzük az igényeket növekvő sorrendbe: $d_{(1)} \leq \dots \leq d_{(n)}$.



4.1. ábra. Water-filling elve telekommunikációban. [16]

2. Iteráljuk $k = 1..n$: feltételezzük, hogy az első k igény teljesül ($a_{(i)} = d_{(i)}$, $i \leq k$), és a maradék $B_k = B - \sum_{i=1}^k d_{(i)}$ egyenlő szinten oszlik meg a még nyitott $n - k$ elemre. A jelölt vízszint: $\lambda_k = B_k / (n - k)$.
3. Ha $\lambda_k \leq d_{(k+1)}$, megtaláltuk a vízszintet: az összes hátralévő $a_{(i)} = \lambda_k$ (és a korábbiak $d_{(i)}$).
4. Ha minden $d_{(i)}$ teljesül és még marad keret, akkor nincs korlátozás: $a_i = d_i$.

A rendezés miatt az időbonyolultság $O(n \log n)$. A megvalósított vezérlőben egy ekvivalens, iteratív *progresszív* algoritmus fut, amely kis elemszámon szintén gyors és stabil.

4.1.5. Tulajdonságok

- **Egyenlő szint elve:** a λ alatti igények teljes, a λ felettiek λ -ig kapnak. Így a kis igényűek sosem szenvednek hátrányt.
- **Monotonitás:** ha a keret B nő, akkor λ nem csökken, és senki kiosztása nem csökken.
- **Határhelyzetek:** ha $\sum_i d_i \leq B \rightarrow$ nincs cap (végtelen korlát). Ha $B = 0 \rightarrow$ minden $a_i = 0$.

4.2. A vezérlőben alkalmazott megvalósítás

4.2.1. Kapcsolat a rendszer komponenseivel

A vezérlő igényekből (raw_current) számolja a limiteket a fenti elv szerint a ALLOC_MAX_TOTAL kereten. A megszakító (breaker) logika ettől független, a mért, tényleges áramhoz viszonyít (BREAKER_MAX_TOTAL, BREAKER_MIN_TOTAL) biztonsági réteggént.

4.2.2. Példák

Klasszikus példa. $d = [10, 10, 100]$, $B = 90 \Rightarrow a = [10, 10, 70]$ (a két kicsi teljesül, a maradék egy szinten oszlik meg).

Vegyes igények. $d = [3, 8, 8, 20]$, $B = 25 \Rightarrow$ rendezve az első igény (3) teljesül, a maradék 22 három felé oszlik: $a = [3, 7.33, 7.33, 7.33]$ A.

4.2.3. Implementációs részletek

A limitek csak $\pm 10^{-3}$ A változás felett frissülnek a fogyasztók felé (zajcsillapítás), a „nincs korlát” állapotot nagy INF_CAP érték reprezentálja. Ha a nyers igény összeg a keret alá esik, a limitek feloldódnak.

5. fejezet

Komponensek megvalósítása

5.1. Végpontok

5.1.1. Autótöltő

5.1.1.1. Bevezetés

A rendszer egy ESP8266 mikrokontroller köré épül, amely két elsődleges funkciót lát el:

- Árammérés: Folyamatosan méri az autótöltők által felvett elektromos áramot. Összegyűjti és a Prometheus, egy népszerű nyílt forráskódú felügyeleti rendszerrel kompatibilis formátumban jelenti ezeket a mérési adatokat, hogy a rendszerben egységes adatstruktúrákat használjunk.
- Vezérlő interfész: Emellett olyan mechanizmust biztosít, ami Modbus parancsokon keresztül vezérli az autótöltőket.



5.1. ábra. Autótöltő [4]

5.1.1.2. Megvalósítás

Itt az ESP8266 firmware főbb részeit elemzem.

WiFi és HTTP-kiszolgáló beállítása Kezdsnek az ESP8266 csatlakozik WiFi-re és ezzel a helyi hálózatra a megadott SSID és jelszóval. A csatlakozást követően az eszköz az ESP8266WebServer könyvtár segítségével inicializál egy HTTPS-kiszolgálót. Ez a szerver egy kijelölt porton (pl. 8663) figyel, és a /metrics végpontot teszi közzé, ahol közli az adatokat a központ vezérlővel.

5.1.1.3. Mérési adatok elküldése

A `sendMetricsToEndpoint()` függvény formázza a méréseket Prometheus-szerű szöveges formába. A metrikák a következőket tartalmazzák:

- **esp8266_current0:** A mért áramértéket mutatja.
- **esp8266_connection:** Az ESP8266 kapcsolati állapotát jelzi, pl.: csatlakozva vagy nem.

Ez a funkció a Prometheus-kompatibilis mért érték és címkézési formátummal küldi el a mérést. Amikor például a vezérlő szerver lekéri a /metrics végpontot, a HTTPS-kiszolgáló 200 OK státusszal küldi vissza ezeket a formázott metrikákat, amennyiben minden rendben ment.

5.1.1.4. Main loop

A `loop()` funkcióban az ESP8266 folyamatosan kezeli a bejövő HTTPS kéréseket és 30 másodpercenként az eszköz meghívja a `queryPrometheus()` függvényt, hogy frissítse az összesített metrikát. Ez az időszakos lekérdezési mechanizmus biztosítja, hogy a helyi mérések folyamatosan frissek legyenek és döntéshozatal alapjául lehessen venni őket.

5.1.1.5. Kommunikáció

A rendszer itt is a biztonságos adatátvitel érdekében minden hálózati kommunikációhoz HTTPS protokollt használ. A legfontosabb adatáramlások a következők:

- **Mérések közzététele:** Az ESP8266 összegyűjti az aktuális méréseket, és azokat a /metrics végponton olyan formátumban teszi elérhetővé, ami már alkalmas Prometheus alapú adattárolásra.
- **Visszacsatolási hurok:** Az ESP8266 vezérlési értékeket kap a szervertől, amiket aztán modbuson ad tovább az eszközöknek.

5.1.1.6. Modbus kommunikáció vezérléshez

Ez a funkció az autó töltő áramhatárának beállítására szolgál. Az itt használt Modbus RTU használatával az ESP8266 lesz a master, ami „Write Single Register” parancsot ad az autó töltőnek (Modbus slave). Az autós töltő áramkorlátja egy előre meghatározott regiszterben található.

Hardver

- **RS485:** Az ESP8266 natívan nem támogatja az RS485 kommunikációt, viszont tudunk használni egy RS485 adó-vevőt (pl. MAX485). Ez az ESP8266 UART jeleit RS485-re alakítja, ami az ipari kommunikációban elterjedt szabvány, ezért jellemzően a töltőkben és egyéb épületinformatikai eszközökben is megtalálható.
- **ModbusMaster könyvtár:** Itt az open source ModbusMaster könyvtárat [20] használtam a továbbítás egyszerűsítésére.
- **Átviteli vezérlés:** Az előbb említett adó-vevőnek szüksége van egy úgynevezett DE/RE (Driver Enable/Receiver Enable) vezérlőpinre. Amit viszont egyszerű megvalósítani az ESP8266-on egy digitális pin segítségével amire itt a D2 lett használva. Ezzel tudunk később adó és vevő módok között kapcsolni. Küldéshez a pin HIGH (adási mód), ezután a vételhez, pedig (vételi mód) állapotba kerül, ekkor LOW.

5.1.2. Megszakító

5.1.2.1. Hardver

A felügyelet- és vezérlésben minden megszakító egy ESP8266 modulhoz van csatlakoztatva, ami megkapja az aktuális állapotot, és ki-/bekapcsolást tud végezni. Legfontosabb komponensek és munkafolyamatok:

- **Állapotérzékelés:** Az ESP8266 digitális bemenete a megszakító egy segédérintkezőjéhez van kötve. Ha a megszakító zárva van, az érintkező bezár és az ESP bemenetét magasra húzza, ha nyitva van, a bemenet alacsony. Egy sima RC-szűrő és szoftveres pergesmentesítéssel (pl. 50 ms) lehet biztosítani a tiszta és zaj mentes átmeneteket.
- **Parancskimenet:** Egy GPIO pin egy relét húz meg, ami a megszakító kioldó/-becsukó tekercsét aktiválja.

5.1.2.2. Szoftver

Az ESP8266 arduino alapokon fut, és HTTPS segítségével csatlakozik a LAN-hoz Wi-Fi-n keresztül. Minden megszakító interakció RESTful API hívásokon keresztül történik a Python vezérlő szerverhez:

```
https://<control-server>/api/breakers/<id>/state
```

```
{ "breaker_state": 1 }
```

A metrika mezők használatával a Python szerver fordítás nélkül le tudja képezni a bejövő JSON-t a Prometheus-nak megfelelő formátumra (breaker_state és breaker_command).



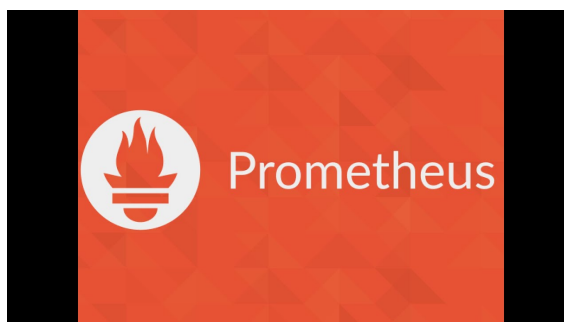
5.2. ábra. Megszakító [5]

5.2. Kontroll szerver

5.3. Adatbázis

A rendszer által generált adatok tárolásához egy Prometheus adatbázist használok. A Prometheus egy nyílt forráskódú idősoros adatbázis, ami inkább felhő környezetben ismert, de ugyanolyan hasznos az IoT-telemetry számára. Minden adatot időbélyegzett értéksorozatként kezel. Ezeket lehet tárolni és lekérdezni. [6] [14]

Esetemben minden metrika tárhelyeként szolgál. Ez lehetővé teszi, hogy megőrizsem a töltési áramok történetét és ez alapján irányítsam a rendszert.



5.3. ábra. Prometheus [11]

A Flask szerver-ből könnyű továbbítani az adatokat. A megközelítés amit én használtam hogy egy HTTPS /metrics végpont elérhetővé tettem. Amin prometheus által olvasható formában hirdetem az adatokat. Például a Flask alkalmazás tudja továbbítani a mért számokat:

```
current_gauge = prometheus_client.Gauge('ev_charger_current', 'Current draw of EV charger', ['charger'])
```

Ha olvasás érkezik, a szerver frissíti a számokat (egyébként ezt periodikusan is megteszi)

```
current_gauge.labels(charger=id).set(value).
```

A Prometheus-nak előre megkell adni az ip-címeket a konfigurációs filejában (a scrape konfigurációján keresztül), hogy időszakonként megnézze a Flask szerver /metrics URL-jét. Ez azért előnyösebb mert utólag ezeket már nem lehet állítani a prometheusban indítás után. A szerver, pedig egy stabil IP címen van. A sok fizikai végpontról, pedig a szerver gyűjt ahol elértem, hogy üzem közben is lehessen új végpontokat hozzáadni vagy módosítani.

Amikor a Prometheus olvas, a Flask az összes aktuális értéket szöveges Prometheus metrika formátumban adja ki. A Prometheus ezután ezeket az értékeket a metrika névvel és címkékkel indexelve tárolja. Ez a lehívás alapú felügyelet jól illeszkedik a Prometheus működéséhez. A Prometheus adatai megjeleníthetők a Grafana által is és összetett lekérdezések írhatók például a teljes áram kiszámítására, amihez szükségem is volt nekem rendszer irányításához.

5.3.1. Prometheus adatgyűjtés kezelése

A mikrokontroller több metrikát is mér, amit belső változókba elment. Jelenleg teszt célokból ezek, csak kézzel megadott számok.

```
{
  "# HELP": "esp8266_current Current sensor reading.",
  "# TYPE": "esp8266_current gauge",
  "esp8266_current0": 1.20,
  "esp8266_current1": 2.50
}
```

Ez a formátum megengedi, hogy ezt a /metrics endpointon a prometheus folyamatosan lekérdezze a mikrokontrollerektől.

A formátumot a következő függvény hozza létre és küldi:

```
sendMetricsToEndpoint()
...
server.send(200, "text/plain", metrics);
```

5.3.2. Prometheus lekérdezések kezelése

```
queryPrometheus()
```

Ez a függvény egy HTTP GET kérést küld a Prometheus szervernek, amely a esp8266__total__current metrikát kérdezi le és a prometheusValue változóba írja be.

```
/api/v1/query?query=esp8266__total__current
```

A fentebbi endpointon.

A lekérdezés sikerességét a httpCode ellenőrzésével teszem amennyiben ez 200-at ad vissza az értéket eltárolom és kiírom a soros kommunikáción ellenőrzés céljából.

```
if (httpCode == HTTP_CODE_OK) {
  String payload = http.getString();
  Serial.println("Response from Prometheus:");
  Serial.println(payload); \texttt{Adat JSON-be nyomtatása}

  DynamicJsonDocument doc(1024);
  DeserializationError error = deserializeJson(doc, payload);

  if (error) {
    Serial.print(F("JSON deserialization failed: "));
  }
}
```

```

        Serial.println(error.c_str());
        return;
    }
}

```

Mivel a lekérdezés egy JSON formátumú változót ad vissza és ennek feldolgozása nehézkes ezért ezt rögtön szám formátumba alakítom későbbi feldolgozás céljából.

```

const char* status = doc["status"];
if (String(status) == "success") {

    const char* valueStr = doc["data"]["result"][0]["value"][1];

    prometheusValue = String(valueStr).toFloat();

    Serial.print("Extracted Prometheus Value: ");
    Serial.println(prometheusValue);
}

```

A fenti rész kinyeri az adatot JSON formátumból és szám formátumba írja.

Természetesen az egész queryPrometheus loop-ban ismétlődve fut, hogy a kontroller folyamatosan frissítse az értékeket. Jelenleg a gyakoriságot 30 másodperc-re állítottam, hogy ne terhelje a próbák során feleslegesen a hálózatot, de gyorsabb válaszidő érdekében ez növelhető.

5.4. Grafana alapú megjelenítés

A szerver automatikusan beavatkozik szükséges esetben, viszont emellett továbbra is szükséges a működtető személyzetnek látnia, a rendszer működését. Ezt folyamatosan ellenőrizni és amennyiben nem megfelelő működés lép fel. Akár nem működik az automatizmus akár rosszul működik, szükséges beavatkozni manuálisan.

5.4.1. A háromfázisú és a napelemes áram vizualizálása és riasztása a Grafanában

Ebben a fejezetben bemutatom, hogy a nyers árammérések az egyes EV-töltők és egyéb terhelések hogyan oszlanak meg három fázison, valamint a napelemek bemeneti áramai hogyan jelennek meg Grafanában, és hogyan történik a túláram vagy más veszélyes állapotok automatikus vagy manuális kezelése. Minden eszköz a Prometheus metrikákat exportálja a következőképpen:

```

ev_charger_current_phase_a_amplitude{charger="ev1"} 12.3
ev_charger_current_phase_b_amplitude{charger="ev1"} 11.8
ev_charger_current_phase_c_amplitude{charger="ev1"} 12.1

equipment_current_phase_a_amplitude{device="pump1"} 5.4
...

solar_input_current_amplitude 8.7

```

5.4.1.1. A Dashboard

1. sor EV töltők áramai amik a \$charger változóval vannak jelölve, ez felsorolja az összes ide tartozó címke értékét (pl. „ev1”, „ev2”, ...). Ezután az idősoros panel: ábrázolja az összegzett értéket három fázison.

```
ev_charger_current{charger="$charger"}
```

Itt ugyanazon a tengelyen láthatóak a három fázis összegzett értékei, különböző színnel és elnevezéssel. Az úgynevezett "mérőpanelen" a pillanatnyi fázisáramokat három kis mérő formájában lehet látni igazából továbbra is a a fenti lekérdezéseket használva, pillanatnyi csak üzemmódban. A küszöb értékeket állítottam be a könnyeb vizualizáció érdekében a töltő névleges áramának, 80 %-ánál (sárga) és 100 %-ánál (piros) vannak beállítva.

2. sor Segédberendezések áramai A \$device változóban keressük ezeket a metrikákat.

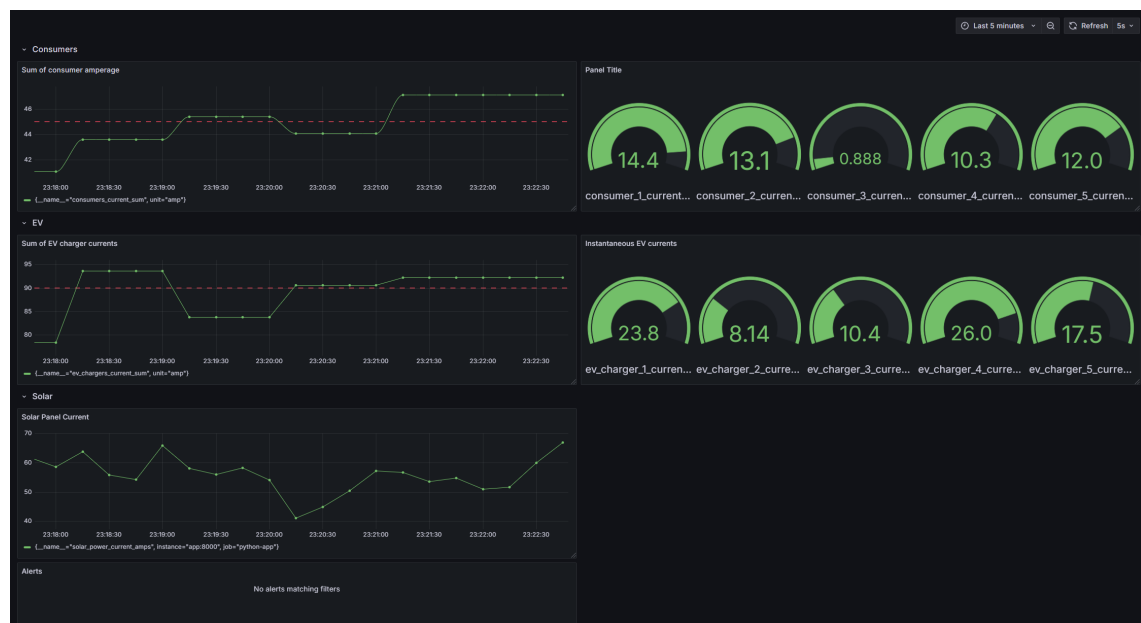
A panel hasonlóan az előző ponthoz jeleníti meg az adatokat, amely a pillanatnyi és max értéket mutatja.

```
max_over_time(equipment_current_phase_a_amplitude{device="\$device"}[1m])
```

A maximumot minden fázisra az elmúlt percben mutatja, az idetartozó megfelelő színküszöbökkel. Mellette raktam egymás mellé csoportosító oszlopdiagramot a gyors összehasonlításokra.

3. Sor Napelem bemeneti áram Itt szintén egy idősoros panelt alkalmaztam a megjeleníthetőség érdekében.

```
solar_input_current_amplitude
```



5.4. ábra. Általam készített Grafana dashboard

6. fejezet

Alkalmazás migrálása a Docker Compose-ból a Kubernetesbe

6.1. Bevezetés

A konténerizáció nagy előnyt nyújt, mivel szabványosított, elszigetelt környezetet kínál a szoftverek futtatásához. A Docker Compose elterjedt a helyi, több konténert tartalmazó alkalmazásokhoz, egyszerűsítve az összekapcsolt szolgáltatások definiálását és futtatását. Mivel azonban sokszor skálázódásra van szükség, és olyan funkciókra, mint a nagy rendelkezésre állás, az automatikus skálázás és a kifinomult orkesztráció, a Kubernetes vált a konténer orkesztráció szabványává.

Ebben a fejezetben megmutatom, hogy az eredetileg a Docker Compose segítségével definiált rendszeremet, hogyan migráltam Kubernetes környezetbe. A rendszeremben a már meglévő szolgáltatások jelennek meg, mint a Prometheus a felügyelethez, a Grafana a vizualizációhoz, több szimulátorszolgáltatás és egy vezérlőszerver. Itt bemutatom a Docker Compose konfigurációk Kubernetes manifeszttekbe való átforgatásának kihívásait.

6.2. A Docker Compose és Kubernetes áttekintése

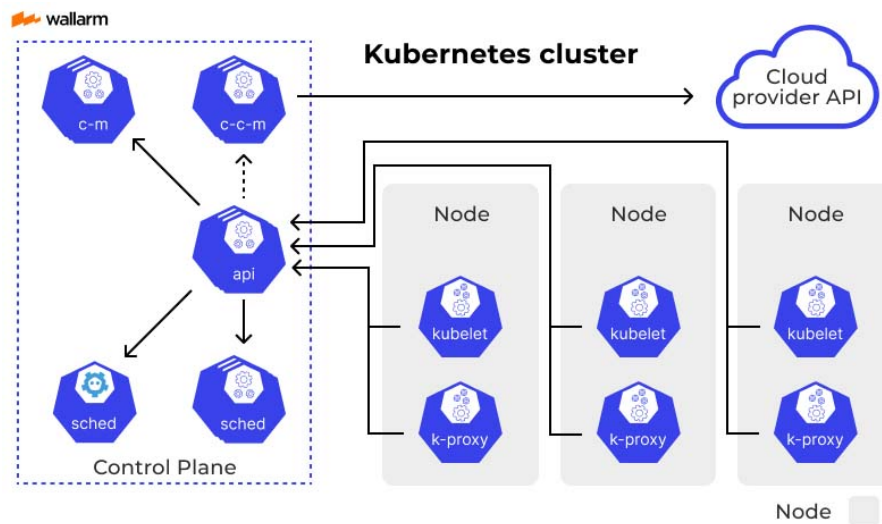
Docker Compose Ezzel több konténert tartalmazó Docker alkalmazásokat lehet definiálni és futtatni. Konfigurációja egy YML fájlban tárolt, ahol a szolgáltatásokat, hálózati kapcsolatokat, köteteket és függőségeket lehet megadni. A Docker Compose leegyszerűsíti a konténerek egyetlen hoszton történő orkesztrációját, így segíti a fejlesztést és tesztelést.

Kubernetes A Kubernetes viszont egy robusztus, open source platform a konténerek telepítésének, skálázásának és üzemeltetésének automatizálására hostokon. A Kubernetes új absztrakciókat vezet be:

- **Pod:** Ez a legkisebb telepíthető egység, amely egy vagy több konténert foglal magukba.
- **Deployment:** Állapot nélküli alkalmazások kezelésére szolgáló objektumok, amelyek olyan funkciókat kínálnak, mint a gördülő frissítések és a visszaállítás.

- **Service:** Végpontokat biztosítanak a podok eléréséhez, segítve a felfedezést és a terheléelosztást.
- **ConfigMap és Secret:** Mechanizmus a konfiguráció és az imagek szétválasztására.
- **PersistentVolumeClaim (PVC):** Absztrakció adattárolásra.

A migráció során ezeket képeztem le docker-ból k8-ba.



6.1. ábra. Kubernetes architektúra [1]

6.3. Rendszerarchitektúrája

A rendszer a már megismert következő részeket tartalmazza:

- **Prometheus:** Egyéni prometheus.yml fájljal konfigurált idősoros adatbázis. Ennek szerencsétlensége, hogy az újra konfiguráció csak újra indítással lehetséges.
- **Grafana:** Vizualizációs eszköz, ami közvetlen a Prometheushoz kapcsolódik megjelenítéséhez.
- **ESP8266 szimulátorok:** Itt épen három példány szimulálja a különböző szimulátorazonosítókkal rendelkező eszközöket.
- **Breaker Simulators:** Más jellegű, de hasonló célú szimulátor.
- **Vezérlőszerver:** Lebonyolítja az eszközök közötti interakciókat, vezérlést és adatok továbbítását.
- **System Simulator:** A rendszer általános viselkedését emuláló központi szolgáltatás.

A Docker Compose alkalmazásban ezek az összetevők hálózaton és socketeken keresztül kapcsolódtak össze, és meghatározott végpontokon jelenítettek meg. [2]

6.4. A Docker Compose beállítások konvertálása Kubernetes manifeszteké

A Docker Compose-ról a Kubernetesre való áttérés magában foglalja az alkalmazás architektúrájának újragondolását a podok, deployment-ek, szolgáltatások és más Kubernetes objektumok szerint. [19]

6.4.1. Névtér- és konfigurációkezelés

Itt létrehoztam egy névteret (pl. monitoring) ez izolációt biztosít az alkalmazás számára. A ConfigMap a Prometheus konfiguráció tárolására szolgál (a prometheus.yml tartalma), lehetővé téve a konfiguráció frissítését a konténerek image-einek újbóli legenerálása nélkül.

```
apiVersion: v1
kind: Namespace
metadata:
  name: monitoring
---
apiVersion: v1
kind: ConfigMap
metadata:
  name: prometheus-config
  namespace: monitoring
data:
  prometheus.yml: |-
    global:
      scrape_interval: 15s
    scrape_configs:
      - job_name: 'prometheus'
        static_configs:
          - targets: ['localhost:9090']
```

6.4.2. Deployment-ek és Service-ek

Minden szolgáltatás Docker Compose-ban egy Deployment és egy Service formájában jelenik meg a Kubernetesben. A Deployment kezeli az alkalmazásban a podokat, a Service ezeket a podokat teszi elérhetővé.

Például a Prometheus szolgáltatás egyetlen replikával rendelkezik. Konfigurációja a ConfigMap-ról van mountolva, a perzisztens adatai pedig egy PersistentVolumeClaim (PVC) segítségével tárolom. Hasonlóképpen, más szolgáltatások, például az ESP8266 szimulátorok és a vezérlő szerver deployment-ekké alakulnak át, amelyek környezeti változókat és portkonfigurációkat adnak meg.

6.4.3. Perzisztens tárolók kezelése

A Docker Compose-ban gyakran definiálnak volume-okat az adattárolására. A Kubernetesben ezt a PersistentVolumeClaims biztosítja. A készített rendszeremben a Prometheus, mind a Grafana perzisztens tárolót igényelt az adatok megőrzéséhez, amiket a PVC-k létrehozásával és konténerekhez kötésével értem el.

```
apiVersion: v1
kind: PersistentVolumeClaim
metadata:
  name: grafana-data
  namespace: monitoring
spec:
```

```
accessModes:
  - ReadWriteOnce
resources:
  requests:
    storage: 1Gi
```

6.4.4. Szolgáltatások elérhetővé tétele és hálózati konfiguráció

A Docker Compose-ban a portok hozzárendelését a konfigurációban végezzük. A Kubernetesben a portok meghatározást a Service-ek kezelik, ezek lehetnek NodePort típusúak a külső hozzáféréshez vagy ClusterIP típusúak a belső kommunikációhoz. A migráció során a konténerek portjait le kellett képezni a hosztokra, hogy a külső interfész ugyanaz maradjon az eredeti Docker Compose-hoz képest.

Például a Docker Compose-ban az 5000-es porton található vezérlő szervert egy olyan Kubernetes Service replikálja, amely egy adott NodePort-ot rendel hozzá, például 30050-et.

6.4.5. Telepítés és tesztelés

A Kubernetes manifeszt a kubectl apply -f paranccsal kerül alkalmazásra. Ez telepíti az összes komponenst a névtérben. A telepítés után a szabványos Kubernetes-parancsok (pl. kubectl get pods, kubectl logs, kubectl describe) a podok állapotának ellenőrzésére szolgálnak. Így iteratívan lehet tesztelni az új rendszert és később szolgáltatás kimaradás nélkül frissíteni.

Telepítéséhez a következő parancsot használjuk:

```
kubectl apply -f monitoring.yaml
```

És hogy megvizsgáljuk a telepített podokat:

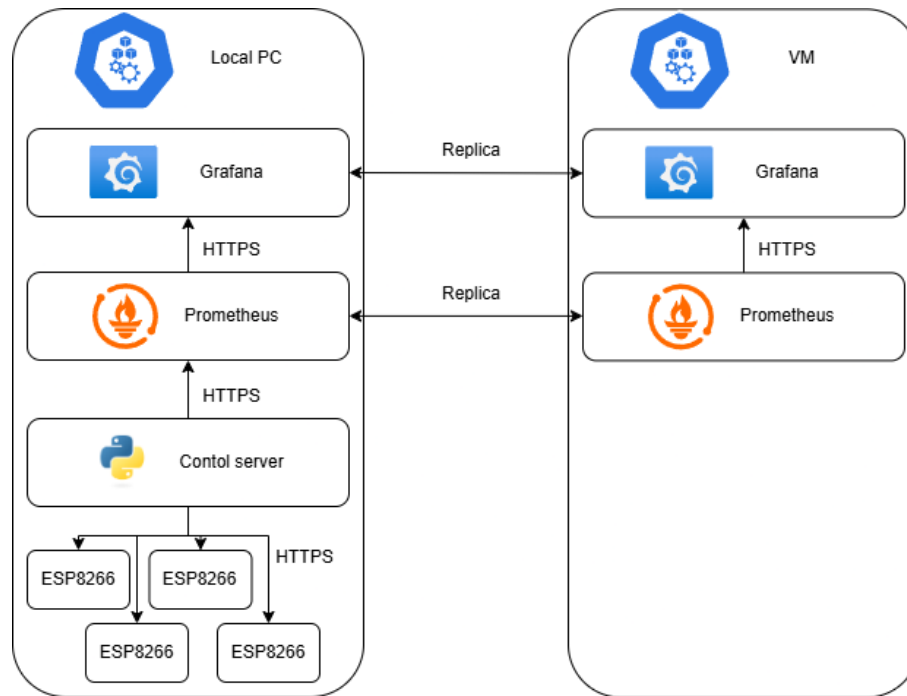
```
kubectl get pods -n monitoring
```

6.5. Nagy elérhetőségű rendszer implementációja

Az aktív elsődleges és passzív készenléti minta csökkenti a komplexitást és emellett megbízható felügyeletet biztosít:

- A Prometheus folyamatos adatreprodukciója mindent megőriz a második helyszínen.
- A replikán keresztül biztosított a Grafana-B azonnali használhatósága.
- Az átállást csak a DNS/szolgáltatás frissítési sebessége korlátozza.
- Ez a topológia megfelel a megbízhatósági céloknak a monitorozási környezetbe.

A Prometheus-A minden célpontot lekérdez, és elvégzi az összes értékelést. A Prometheus-B távoli írást kap A-tól (A hálózat felesleges terhelésének elkerülése érdekében nem scrapel közvetlen). A Grafana-B csatlakozik a Prometheus-B-hez, és a dashboardokat inen frissíti (ez közvetlenül nem érhető el). Egyetlen DNS név mutat az A ingressre. A Kubernetes és egy külső állapotellenőrzés frissíti a DNS-t a B oldalra, amikor az A leáll.



6.2. ábra. Hibrid kubernetes topológia

6.5.1. Replikák megvalósítása

A VM-n a prometheus konfigurációja a következő képen történik.

```

apiVersion: apps/v1
kind: Deployment
metadata:
  name: prometheus-b
  namespace: monitoring
spec:
  replicas: 1
  selector: { matchLabels: { app: prometheus-b } }
  template:
    metadata: { labels: { app: prometheus-b } }
    spec:
      nodeSelector: { site: "b" }
      containers:
        - name: prometheus
          image: prom/prometheus:v2.49
          args:
            - --config.file=/etc/prometheus/prometheus.yml
            - --web.enable-lifecycle
          volumeMounts:
            - name: data
              mountPath: /prometheus
          readinessProbe: { httpGet: { path: /-/ready, port: 9090 } }
      volumes:
        - name: data
          persistentVolumeClaim:
            claimName: prometheus-b-data
---
kind: PersistentVolumeClaim
metadata:
  name: prometheus-b-data
  namespace: monitoring
spec:
  accessModes: [ReadWriteOnce]
  storageClassName: cloud-ssd
  resources: { requests: { storage: 50Gi } }

```

Az eredeti A prometheus-ból pedig a B-be folyamatosan írunk.

```
remote_write:
- url: http://prometheus-b.monitoring.svc.cluster.local:9090/api/v1/write
queue_config:
  capacity: 10000
  max_shards: 5
  max_samples_per_send: 1000
  batch_send_deadline: 5s
```

A grafana megvalósítása során igazából csak egy ugyanolyan deployment-et hozunk létre. Ez egy másolat a másikról amire ha kell áttudunk bármikor térni.

```
spec:
  replicas: 1
  template:
    metadata: { labels: { app: grafana-b } }
    spec:
      nodeSelector: { site: "b" }
      containers:
      - name: grafana
        image: grafana/grafana:11.0.0
        env:
          - name: GF_DATABASE_URL      # same secret as primary
            valueFrom: { secretKeyRef: { name: grafana-db, key: db_url } }
          - name: GF_SECURITY_SECRET_KEY
            valueFrom: { secretKeyRef: { name: grafana-db, key: secret } }
        readinessProbe:
          httpGet: { path: /api/health, port: 3000 }
```

6.5.2. KubeADM

A projektben a kubeadm-re támaszkodtam, hogy kubernetes klasztert készítsek a linux vm-et bevonva. Ez megkönnyítette a folyamatot mert magasabb szintű tervezésre volt csak szükség és ez megoldotta magától az alacsonyabb szintű problémákat.

```
sudo kubeadm init --config=/etc/kubeadm/config.yaml
```

Az inicializálás után csak egy token kellett adni a nodenak, hogy csatlakozzon a clusterhez. Ezután a további folyamatokat kezelte is a Kubeadm.

```
sudo kubeadm join 10.200.0.1:6443 \
--token <token> \
--discovery-token-ca-cert-hash sha256:<hash>
```

Ennek köszönhetően egy hasonló rendszerben, ha a egy node meghibásodik akkor a másik átveszi a helyét és felhasználói oldalról nem érzünk kiesést. A helyre állítás során, pedig csak egy parancsot kell kiadnunk:

```
kubeadm join
```

Ezután újra csatlakoztattuk is a node-ot és újonnan felépíthetjük a clusterben.

7. fejezet

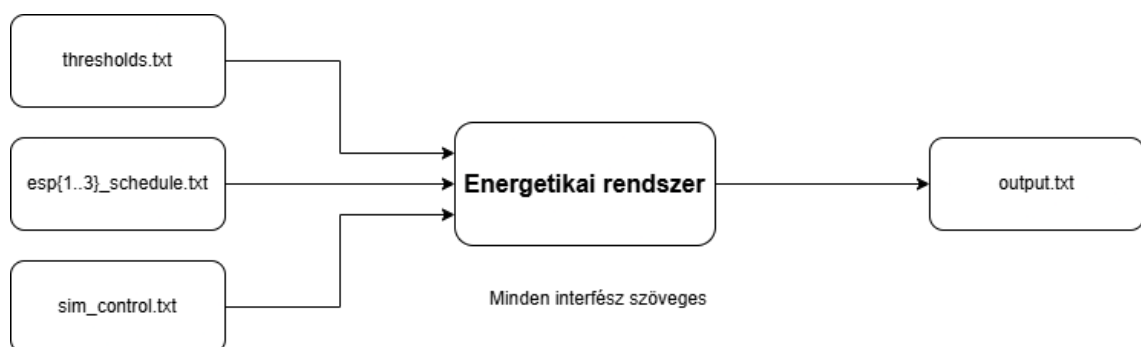
Szöveges interfészek a szimulációhoz

7.1. Cél és áttekintés

A rendszer szöveges alapú beállításra és eredménygyűjtésre alkalmas. A cél, hogy a szimuláció *kiegészítő eszközei* (pl. curl, CSV-konverzió) nélkül, egyszerű szövegfájlokkal legyen vezérelhető és kiértékelhető.

Rövid összefoglaló:

- **Bemenetek:**
 - `thresholds.txt` - itt találhatóak meg a maximum és minimum értékek, amit elérhet különböző pontjain a rendszer.
 - `esp{1..3}_schedule.txt` - ebben találhatóak meg a mérőpontok napi-rendjei.
 - `sim_control.txt` - itt találhatóak meg a futtatási állapotok parancsai.
- **Kimenet/napló:** `output.txt` (idősoros; egy sor = egy vezérlési ciklus) Ebben található meg az összes lényeges mérőszám és állapot minden ciklusban.
- **Webes felület:** „Dev Panel” (`localhost:8080`) a fájlok szerkesztéséhez, generálásához, letöltéséhez, a futás indításához/megállításhoz, az idő nullázásához és a napló törléséhez használható.



7.1. ábra. Interfészek

7.2. Bemeneti szövegfájlok

7.2.1. thresholds.txt – küszöbök és maximum megengedhető áram

A vezérlő szerver minden ciklusban beolvassa. Kulcs-érték párok, tizedes ponttal:

```
# Küszöbértékek a vezérlő szerverhez
BREAKER_MAX_TOTAL=65.0    # [A] - Megszakító lekapcsolási áram
BREAKER_MIN_TOTAL=35.0    # [A] - Megszakító bekapcsolási áram
ALLOC_MAX_TOTAL=95.0      # [A] - Max áram érték
```

Megjegyzések:

- A *megszakítók* (breakerek) logikája az *aktuálisan mért hatásos* összáramhoz viszonyít (BREAKER_MAX_TOTAL, BREAKER_MIN_TOTAL).
- A SIM-ekre küldött korlátok (cap) a *nyers igényekből* számítódnak *max-min fair* elv szerint, az ALLOC_MAX_TOTAL keret figyelembevételével.

7.2.2. esp{x}_schedule.txt – idősoros bemenet

Formátum: időpillanat másodpercben + kívánt áram (A). A menetrend *lépcsős*: a legutóbbi időponthoz tartozó érték érvényes a következő megadásig.

```
# seconds  amps
0          1.0
30         2.5
120        0.8
```

Irányelvek: tizedes elválasztó pont; tetszőleges szóköz; a sorok idő szerint rendezve mint minden szöveges ki- és bemeneti file-ban.

7.3. sim_control.txt – futtatási állapot

Egyetlen szó: RUNNING vagy STOPPED (Az alapértelmezés STOPPED). A SIM-ek „virtuális órája” csak RUNNING állapotban megy.

7.4. Kimeneti szövegfájl

7.4.1. output.txt – idősoros kimenet

A vezérlő minden ciklusban *egy sort* ír. A fájl alapértelmezetten *append-only* a véletlen szerkesztést elkerülendő; a Dev Panel „Clear output.txt” művelete törli amennyiben ez szükséges, és a vezérlő legközelebb automatikusan újra létrehozza a fejléct. Formátum: kulcs=érték párok szóközzel elválasztva.

```
# One record per line; fields are key=value separated by spaces
timestamp=1758199200 sim_state=RUNNING sum_current_amps=5.7 \
```

```
alloc_max_total_amps=6.0 max_total_amps=6.0 min_total_amps=1.0 \
sims=esp1:raw=2.0,effective=2.0,cap=2.0|esp2:raw=1.7,effective=1.7,
cap=2.0|esp3:raw=2.5,effective=2.0,cap=2.0 \
breakers=brk1:on,brk2:on
```

Kulcsok a kimeneti file-ban:

- `timestamp` – UNIX időpecsét (s).
- `sim_state` – globális állapot: RUNNING/STOPPED.
- `sum_current_amps` – mért hatásos összárám (cap után).
- `alloc_max_total_amps` – allokációs keret (A).
- `max_total_amps` / `min_total_amps` – breaker küszöbök (legacy nevek).
- `sims` – | jellel szeparált lista SIM-enként:
`espX:raw=..., effective=..., cap=...`
 ahol raw = menetrendi igény, effective = tényleges áram, cap = küldött maximum.
- `breakers` – megszakítók állapota on/off, vesszővel elválasztva.

7.5. Időkezelés és futtatás

- **Virtuális idő:** minden SIM saját menetrendi ideje csak RUNNING állapotban növekszik.
- **STOPPED** módban a SIM-ek ideje megáll; a vezérlő nem küld új cap-et és nem kapcsolgat megszakítót, csak mér és naplóz.
- **Reset (t=0):** a Dev Panel „Reset sim time (t=0)” gombja az összes SIM virtuális idejét nullázza (a panel előbb STOP-ra állít, majd resetel).

7.6. Reprodukálhatóság és feldolgozhatóság

A bemenetek (küszöbök, menetrendek, futtatási állapot) verziózhatók és mellékelhetők. A kimeneti `output.txt` önleíró; minden rekord tartalmazza az adott ciklus lényeges paramétereit. A formátum egyszerűen feldolgozható bármely nyelven (kulcs=érték párok; `sims` és `breakers` mezők jól definiált szeparátorokkal).

7.7. Rövid példa – beállítás → kimenet (részlet)

`thresholds.txt`

```
BREAKER_MAX_TOTAL=9.0
BREAKER_MIN_TOTAL=2.0
ALLOC_MAX_TOTAL=9.0
```

esp1_schedule.txt

```
# seconds  amps
0  50
60 10
```

esp2_schedule.txt

```
0  50
60 10
```

esp3_schedule.txt

```
0  50
60 100
```

Várható kiosztás a 0–60 s szakaszban: mindhárom SIM korlátozott, mivel az igény $150\text{ A} > 9\text{ A}$. 60 s után az igények $[10, 10, 100] \Rightarrow$ kiosztás $[10, 10, 70]$. A cap és az effective értékek ennek megfelelően jelennek meg az `output.txt`-ben.

8. fejezet

Fejlesztői panel (Dev Panel)

8.1. Cél és szerep

A Dev Panel egy könnyű használatú webes felület, amely a szöveges bemenetek és kimenetek kezelését, a futtatás indítását/megállítását, az idő nullázását és a napló törlését teszi lehetővé. Célja a *gyors kísérletezés* és a *reprodukálható* tesztfutások támogatása külön eszközök nélkül.

8.2. Architektúra áttekintése

A panel egy Flask-alapú backendből (`/api/`) és statikus frontendből (HTML+CSS+JS) áll. A backend közvetlenül a `./data` mappában található fájlokat kezeli, és hálózaton hívja az esp-t szimuláló konténerek végpontjait. A vezérlő külön, a saját portján (8000) fut; a Prometheus és Grafana eléréséhez gyorslinkek állnak rendelkezésre.

8.3. Fő funkciók és munkamenet

Start/Stop. A `sim_control.txt` fájlba írja a panel a RUNNING vagy STOPPED értéket. STOP módban az esp szimulátorok virtuális ideje megáll, a vezérlő nem küld max értékeket és nem kapcsol megszakítókat, csak mérést és naplózást végez.

Reset ($t=0$). A panel a STOP beállítás után meghívja minden esp szimulátor `/reset_time` végpontját, a virtuális idejük nulláról indul újra.

Clear output.txt. A `data/output.txt` törlése. A vezérlő a következő ciklusban automatikusan újra létrehozza a fejléceket és folytatja a naplózást.

Thresholds szerkesztés. A `thresholds.txt` beolvasása/írása a panelről: `BREAKER_MAX_TOTAL`, `BREAKER_MIN_TOTAL`, `ALLOC_MAX_TOTAL`.

Menetrend-generátor. Konstans, fel- és lefutás, lépcső, szinusz és random walk idősorok képezhetők a `esp{x}_schedule.txt` fájlokba (formátum: seconds amps). A generált tartalom előnézetben ellenőrizhető.

Raw editor & Letöltés. Tetszőleges bemeneti fájl közvetlen szerkeszthető; az `output.txt` csak olvasható. Minden be- és a kimenet letölthető megőrzéshez.

8.4. Backend API (elérések)

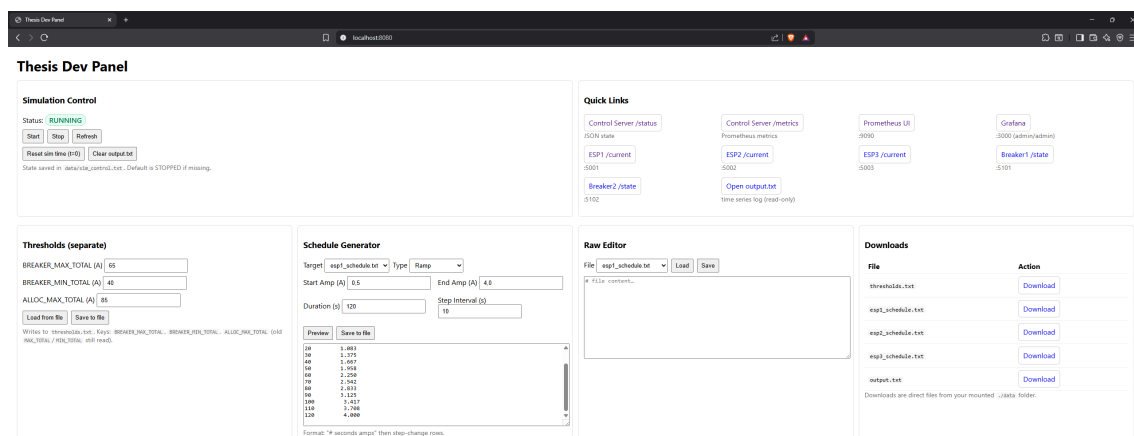
Végpont	Funkció
GET /api/read?name=...	Fájl beolvasása
POST /api/write	Fájl írása
GET /api/download?name=...	Közvetlen letöltés
GET /api/sim_state	Globális állapot lekérdezése
POST /api/sim_state	RUNNING/STOPPED beállítása
POST /api/clear_output	<code>output.txt</code> törlése
POST /api/reset_sim_time	Minden szimulátor időnullázása

8.5. Biztonsági és korlátok

A panel *belső* használatra készült. Nincs többfelhasználós jogosultság- és CSRF-kezelés; éles környezetben ezeket pótolni szükséges. A fájlműveletek engedélyezett listához kötöttek, a végpontok nem tesznek lehetővé tetszőleges fájlhozzáférést.

8.6. Kiterjeszthetőség

A panel könnyen bővíthető új be- és kimenetekkel: pl. súlyozott fair-elosztás bemenete (`weights.txt`), előre definiált menetrend-sablonok, vagy beépített grafikon a `output.txt` vizualizálására. A funkcionalitás változtatása különösen egyszerű, mivel az állapot *szöveges fájlokban* van deklarálva.



8.1. ábra. Devpanel

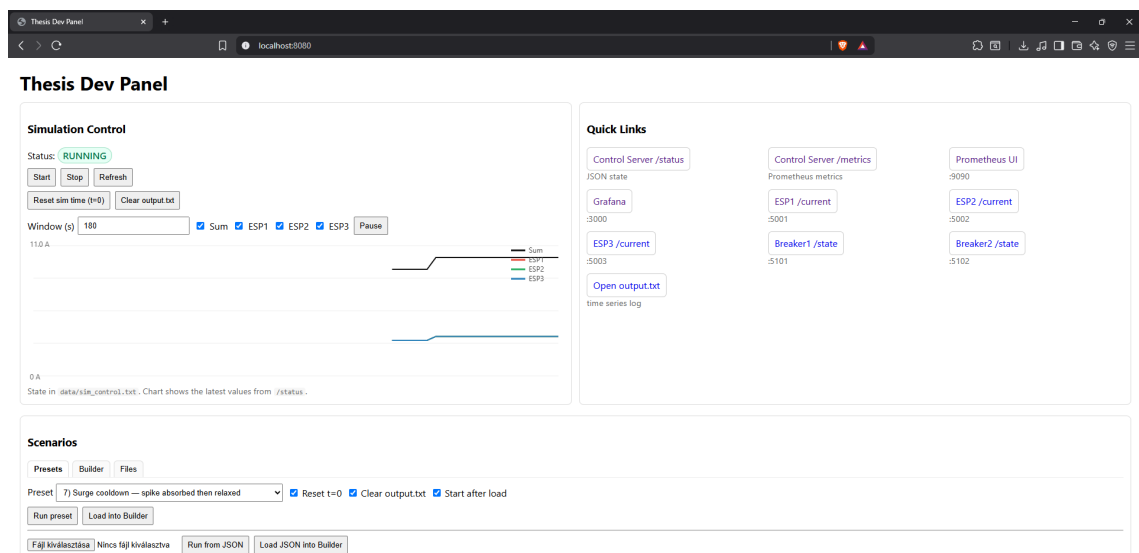
8.7. Dev Panel módosítások

8.7.1. Motiváció és cél

A fejlesztői panelt a készítésnek ebben a fázisában úgy bővítettem, hogy a tesztesetek egy kattintással reprodukálhatóak legyenek, a kézi teszt generátor pedig ugyanazon a felületen, azonnali futtatással történjen és opciót adjon a kimentésre. A fő cél: *egységes teszteset kezelés* (presetek, és könnyen generálható egyedi scenariók), *automatizált tesztelés*, és *idősoros megfigyelés* egy nézetben.

8.7.2. Fő fejlesztések

- **Egységesítettem a *Scenarios* kártyát** három füllel: *Presets*, *Builder*, *Files*.
- **Auto Test Runner**: beépített demók (presetek) egy kattintással futtathatóak, illetve betölthető és kimenthető JSON-ba egy teljes scenarió.
- **Összevont szerkesztés**: a menetrend-generátor és a nyers szövegszerkesztő panelt egységesítettem (*Builder*).
- **Scenarió-könyvtár**: megvalósítottam a teljes tesztet magába foglaló JSON mentését sajátgépre vagy szerverre. (/data/scenarios/).
- **Atomikus írás és állapotkezelés**: bemeneti fájlok biztonságos felülírása, `sim_control.txt` kezelés, opcionális *reset* és naplótörlés.
- **Élő grafikon és gyorsshivatkozások**: valós idejű összárám és szimulátoronkénti külön görbe, közvetlen linkek is itt találhatóak meg a /status, /metrics, Prometheus, Grafana nézetekhez.



8.2. ábra. Devpanel v2

8.7.3. Felépítés és API változások

A Dev Panel backend része új végpontokkal bővült, ezek:

- POST /api/run_scenario - teljes scenario alkalmazása (küszöbök + menetrendek + vezérlési opciók).
- GET/POST /api/read, /api/write - bemeneti állományok (txt) kezelése.
- POST /api/clear_output, POST /api/reset_sim_time,
POST /api/sim_state.
- GET /api/list_scenarios, GET /api/read_scenario,
GET /api/download_scenario, POST /api/save_scenario_json,
DELETE /api/delete_scenario.

Az általam használt JSON séma a tesztek definiálására:

```
{
  "name": "Demo",
  "thresholds": {
    "BREAKER_MAX_TOTAL": 12,
    "BREAKER_MIN_TOTAL": 2,
    "ALLOC_MAX_TOTAL": 9
  },
  "schedules": {
    "esp1": [[0, 50], [60, 10]],
    "esp2": [[0, 50], [60, 10]],
    "esp3": [[0, 50], [60, 100]]
  },
  "control": {
    "reset_time": true,
    "clear_output": true,
    "start_after_load": true
  }
}
```

A /api/run_scenario hívás menete:

1. sim_control.txt → STOPPED.
2. Opcionálisan lehet törölni az output.txt tartalmát, szimulátor időket resetelni *reset*.
3. thresholds.txt, esp{1..3}_schedule.txt újra írása.
4. Végállapot a futattás után: RUNNING vagy STOPPED (beállítástól függően).

8.7.4. UI szervezés (*Scenarios* kártya)

Presets. Előre definiált demókat tartalmaz (smoke test, under budget, fair split 3/3/3, dinamikus újraelosztás, hiszterézis, STOPPED invariánsok) Ezek futtathatóak az említett opciókkal: *Reset t=0*, *Clear output.txt*, *Start after load*. Külső JSON is betölthető/futtatható.

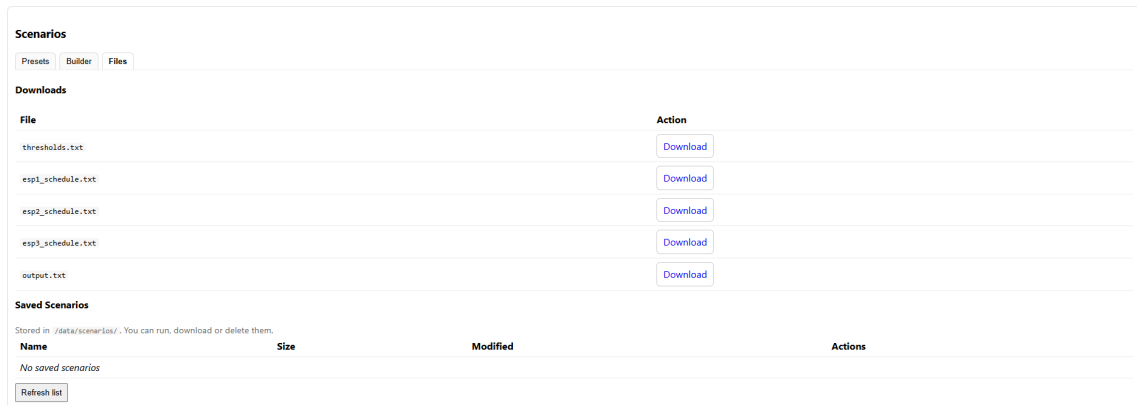
8.3. ábra. Devpanel Presets fül

Builder. Max értékek (BREAKER_MAX_TOTAL, BREAKER_MIN_TOTAL, ALLOC_MAX_TOTAL) és vezérlési opciók mellett szerkesztőablakok a menetrendekhez. Különböző menetrend típusok választhatóak (állandó, rámpa, lépcső, szinusz, random walk) *Insert/Overwrite* móddal. Kettő opció van ezután:

- *Apply to files*: csak fájlok írása (nem indul a szimuláció).
- *Run now*: fájlok írása és azonnali futtatás az opciók szerint.

8.4. ábra. Devpanel Builder fül

Files. Gyors letöltések a txt-állományokhoz, illetve a szerveren tárolt scenariók listája (futtatás, letöltés, betöltés a Builderbe, törlés).



8.5. ábra. Devpanel Files fül

8.7.5. Használati munkafolyamat

A kipróbáláshoz javasolt lépések folyamata:

1. *Presets*: kiválasztás → opciók (*Reset/Clear/Start*) → *Run preset*.
2. *Builder*: menetrend generálása/szerkesztése → *Run now*.
3. *Export/Save*: scenario JSON letöltése vagy mentése saját gépre vagy a szerverre későbbi felhasználás céljából.
4. *Files*: output.txt letöltése eredmények tárolásához.

9. fejezet

Rendszertesztek és bemutató szcenáriók

9.1. Tesztek megvalósítása

A cél itt annak igazolása volt, hogy a rendszer komponensei megfelelően működnek. A vizsgálat során *idősoros* bemeneti és kimeneti fájlt (`thresholds.txt`) használtam. Ebben az esetben a kontrollciklus periódusa $T_c = 3$ s.

Mérőszámok és ellenőrzési pontok:

- **Mérőnkénti tényleges áram** (effective) ez nem az igényelt hanem a ténylegesen megkapott áramerősség, a vezérlő `/status` végpontján és az `output.txt`-ben.
- **Összáram** A Mérőnkénti tényleges áramok összege (`sum_current_amps`)
- **Korlátok (cap):** az alokált teljesítmény a végpontokon (max–min fair) eredményei.
- **Küszöbök:**
 - `ALLOC_MAX_TOTAL` - Ez a teljes teljesítmény keret, amit a vezérlő ki tud osztani, a kiosztott áramok összege legfeljebb ennyi lehet.
 - `BREAKER_MAX_TOTAL` - A védelem kapcsolásának küszöbe, ha az összáram meghaladja ezt az értéket, a megszakítók lekapcsolnak (OFF).
 - `BREAKER_MIN_TOTAL` - A védelem automatikus visszakapcsolásának küszöbe, csak akkor kapcsol vissza (ON) a megszakító, ha az összáram ez alá csökken.
- **Megszakító állapot:** Itt csak on/off értéket figyelünk a védelmet ellátó megszakítókon.

Ezeket `output.txt` idősoros naplóban ellenőriztem, itt volt a legegyszerűbb, mert itt egy sor egy ciklus.

9.2. Bemenetek és állapot

- `thresholds.txt`:
 - `BREAKER_MAX_TOTAL`
 - `BREAKER_MIN_TOTAL`
 - `ALLOC_MAX_TOTAL`

Ezek fentebb említett módon kerülnek használatra.

- idő - áramerősség párokat tartalmazó menetrendek minden végponthoz:
 - `esp1_schedule.txt`
 - `esp2_schedule.txt`
 - `esp3_schedule.txt`
- `sim_control.txt`:
 - `RUNNING` a szimulációhoz használt mérők belső órája megy
 - `STOPPED` a szimulációhoz használt mérők belső órája megáll

alapértelmezés: `STOPPED`.

9.3. Várt viselkedés

1. Ha $\sum_i d_i \leq \text{ALLOC_MAX_TOTAL}$: *nincs korlát*, ezért $\text{effective}_i = d_i$ minden mérőre és az összárám egyszerűen $\sum_i d_i$. Ilyenkor a vezérlő nem „oszt újra”, a kiosztás megegyezik az igényekkel és a megszakító-logika csak akkor lép működésbe, ha az összárám véletlenül mégis átlépi a védelmi küszöböt.
2. Ha $\sum_i d_i > \text{ALLOC_MAX_TOTAL}$: *max-min fair* elosztás lép életbe, vagyis egy λ szintet keresünk úgy, hogy $a_i = \min\{d_i, \lambda\}$ és $\sum_i a_i = \text{ALLOC_MAX_TOTAL}$. Azok a mérők, amelyek igénye $d_i \leq \lambda$, teljes igényüket megkapják, a nagyobb igényűek pedig λ -nál „levágódnak”, a vezérlő ezt 3 s-onként újraszámolja, így ha szabadul fel kapacitás ez automatikusan átcsoportosul.
3. Megszakító: ha az *összárám* $\text{sum} \geq \text{BREAKER_MAX_TOTAL}$, a megszakító kikapcsol (védelmi leoldás) és csak akkor kapcsol vissza, ha $\text{sum} \leq \text{BREAKER_MIN_TOTAL}$.
4. `STOPPED` állapotban a virtuális idő nem halad, a vezérlő nem küld új korlátozókat és nem ad megszakító-parancsokat, ilyenkor a bemeneti fájlok szabadon szerkeszthetők, és a következő `RUNNING` ciklus kezdetekor az új konfiguráció lép életbe, ha ez be van kattintva időnullázással és naplőürítéssel.

9.4. Szenáriók és elfogadási kritériumok

9.4.1. Alaptesztek: Start/Stop/Reset/Clear

Bemenetek:

- BREAKER_MAX_TOTAL=12
- BREAKER_MIN_TOTAL=2
- ALLOC_MAX_TOTAL=30
- ESP1=1,0 A
- ESP2=1,5 A
- ESP3=0,5 A

Miért ez a beállítás? Az igények összege $1,0 + 1,5 + 0,5 = 3,0$ A \ll ALLOC_MAX_TOTAL, ezért nem várható korlátozás: $\text{effective}_i = d_i$.

Lépések és jelentésük:

1. **STOP** — a `sim_control.txt` STOPPED-ra állítása, a vezérlő nem küld új korlátotokat és nem is kapcsol megszakítót.
2. **Reset** $t=0$ — minden szimulátor idejét nullázzuk, a szimuláció elejéről kezdünk.
3. **START** — a vezérlő elindul, a következő ciklusban kiírja az állapotot és beállítja a korlátokat, de ebben az esetben nem kell.
4. *(Opcionális)* `Clear output.txt` törölhető a napló amennyiben tiszta fájlt szeretne valaki látni.

Várt rendszerállapot

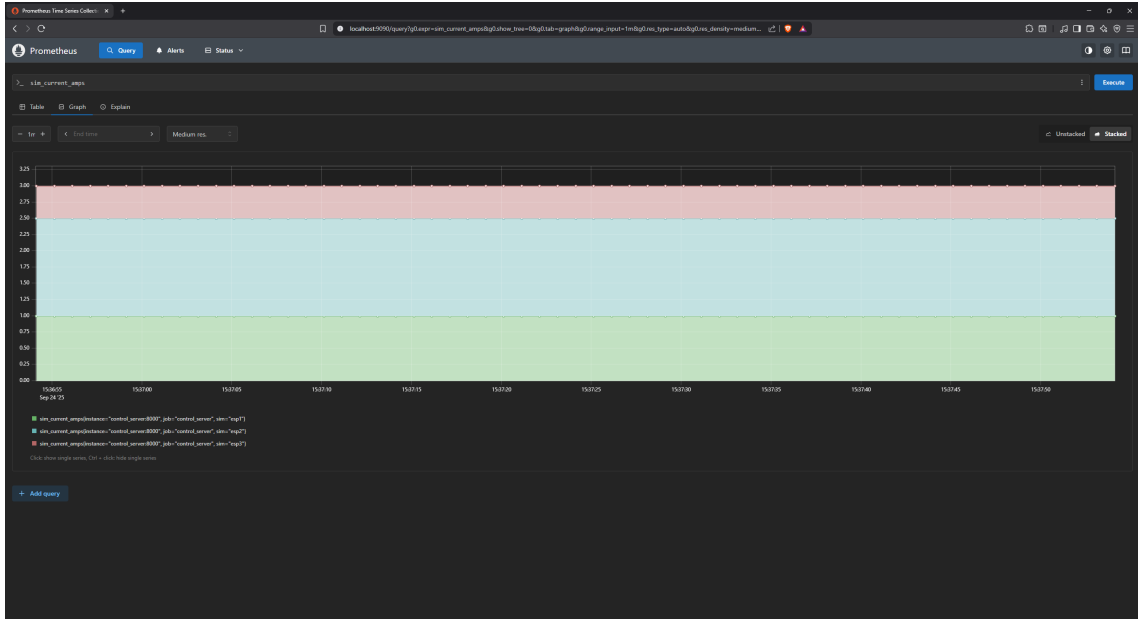
- *Nincs korlát:* $\text{effective}_{1,2,3} = \{1,0; 1,5; 0,5\}$ A, a korlátokat nagy értékek ($\sim 10^9$) jelölik.
- *Összáram:* $\text{sum_current_amps} \approx 3,0$ A stabilan, ez így vízszintes vonal az élő grafikonon.
- *Megszakító:* bekapcsolt állapotban van, mert $3,0 < \text{BREAKER_MAX_TOTAL} = 12$ és $3,0 > \text{BREAKER_MIN_TOTAL} = 2$.

Hol ellenőrizhető?

- `output.txt`: 3 s-onként új sor, pl.:

```
sim_state=RUNNING sum_current_amps=3.0
sims=esp1:raw=1.0,effective=1.0,cap=1e9|esp2:raw=1.5,
effective=1.5,cap=1e9|esp3:raw=0.5,effective=0.5,cap=1e9
breakers=brk1:on,brk2:on
```

Siker kritérium: az élő grafikon 3 A vízszintes görbét mutat az output.txt egyezően jelzi, hogy $effective_i = d_i$, korlátokk nincsenek érvényben, a megszakítók on; mindez 1-2 ciklus (3-6 s) után stabilan látszik.



9.1. ábra. Alaptesztek

9.4.2. Alulterhelés: nincs korlátozás

Bemenetek:

- $ALLOC_MAX_TOTAL=6$
- $BREAKER_MAX_TOTAL=12$
- $BREAKER_MIN_TOTAL=2$
- $ESP1=2,0$ A
- $ESP2=1,5$ A
- $ESP3=0,5$ A

Miért ez a beállítás? Az igények összege $2,0 + 1,5 + 0,5 = 4,0$ A $\leq ALLOC_MAX_TOTAL = 6$, ezért *nem* indul korlátozás (max-min fair kiosztásra nincs szükség), így $effective_i = d_i$. A 4,0 A az $BREAKER_MIN$ és $BREAKER_MAX$ között van, ezért a megszakítók *bekapcsolt* állapotban maradnak.

Lépések és jelentésük:

1. **START** — a vezérlő elindul, és kiírja az állapotot, mivel $\sum d_i \leq ALLOC_MAX$, a korlátokat nem kell érvényesíteni.
2. **Várakozás ~ 2 ciklus** — 6–7 s múlva a naplóban stabilan láthatóak a beállítások.

Várt rendszerállapot

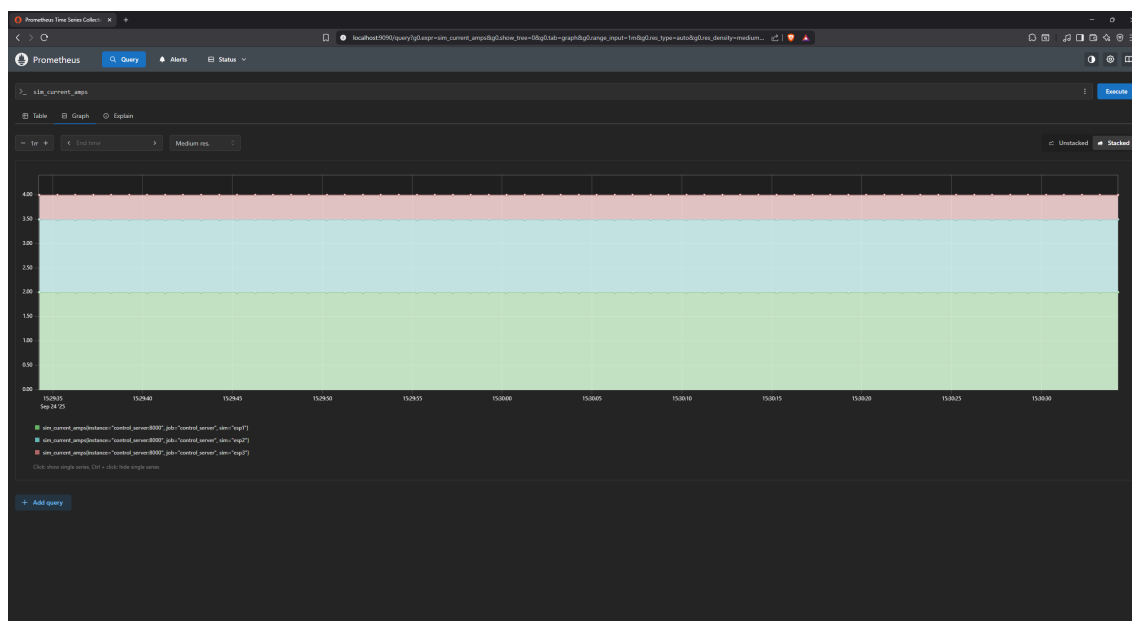
- *Nincs korlát:* $\text{effective}_{1,2,3} = \{2,0; 1,5; 0,5\}$ A, a korlátok nagy értékekkel ($\sim 10^9$) jelzik a „nincs limit” állapotot.
- *Összáram:* $\text{sum_current_amps} \approx 4,0$ A \Rightarrow vízszintes vonal az élő grafikonon.
- *Megszakító:* bekapcsolva, mert $4,0 < \text{BREAKER_MAX_TOTAL} = 12$ és $4,0 > \text{BREAKER_MIN_TOTAL} = 2$.

Hol ellenőrizhető?

- `output.txt`: 3 s-onként új sor, pl.:

```
sim_state=RUNNING sum_current_amps=4.0
sims=esp1:raw=2.0,effective=2.0,cap=1e9|esp2:raw=1.5,
effective=1.5,cap=1e9|esp3:raw=0.5,effective=0.5,cap=1e9
breakers=brk1:on,brk2:on
```

Siker kritérium: az élő grafikon 4 A vízszintes görbét mutat, az `output.txt` egyezően jelzi, hogy $\text{effective}_i = d_i$, korlát nincs érvényben, a megszakítók be vannak kapcsolva mindez 1–2 ciklus (3–6 s) után stabilan látszik.



9.2. ábra. Alulterhelt eset

9.4.3. Túlterhelés, azonos igények: fair 3/3/3 allokáció

Bemenetek:

- `ALLOC_MAX_TOTAL=9`
- `BREAKER_MAX_TOTAL=12`
- `BREAKER_MIN_TOTAL=2`
- `ESP1=50 A`

- ESP2=50 A
- ESP3=50 A

Miért ez a beállítás? Az igények összege $50 + 50 + 50 = 150 \text{ A} \gg \text{ALLOC_MAX_TOTAL} = 9$, ezért a max-min fair elosztás: egy közös λ szintet keresünk úgy, hogy $a_i = \min\{d_i, \lambda\}$ és $\sum a_i = 9$. Azonos igények mellett $\lambda = 9/3 = 3 \text{ A}$, tehát minden mérő 3 A-t kap.

Lépések és jelentésük:

1. **START** — a vezérlő elindul, kiszámítja λ -t és beállítja a korlátokat.
2. **Várakozás ~ 2 ciklus** — 6 s alatt a napló stabilan tükrözi a 3/3/3 kiosztást.

Várt rendszerállapot

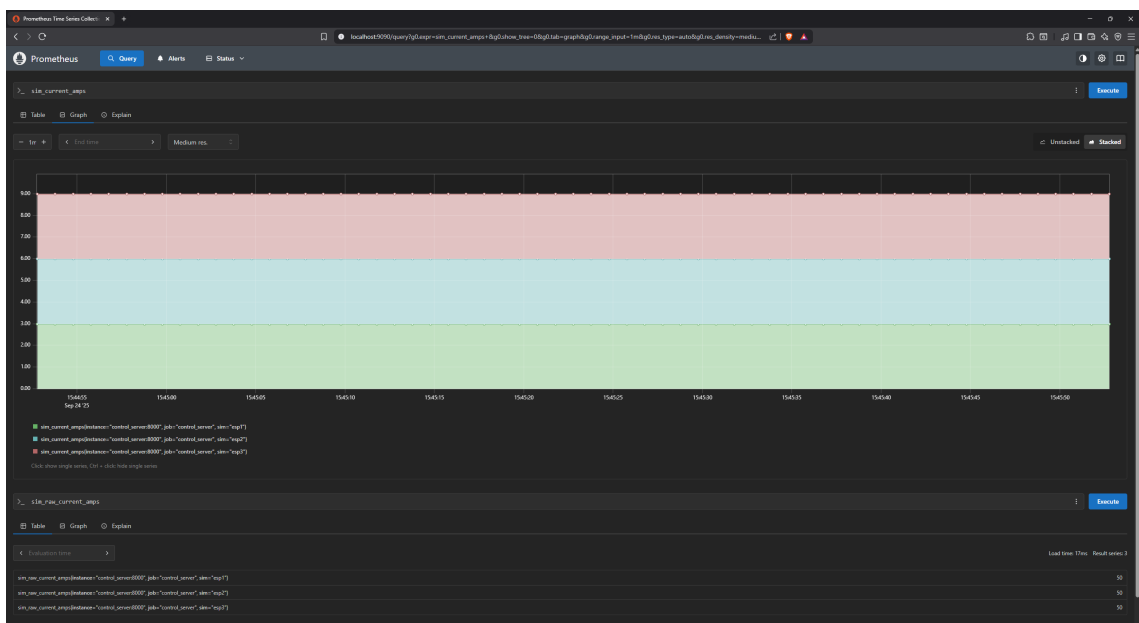
- *Korlátok:* mindhárom mérőnél $\text{cap} = 3 \text{ A}$; $\text{effective}_{1,2,3} = \{3, 3, 3\} \text{ A}$.
- *Összáram:* $\text{sum_current_amps} = 3+3+3 = 9 \text{ A} \Rightarrow$ egyenes vonal a grafikonon.
- *Megszakító:* bekapcsolva, mert $9 < \text{BREAKER_MAX_TOTAL} = 12$ és $9 > \text{BREAKER_MIN_TOTAL} = 2$.

Hol ellenőrizhető?

- `output.txt`: 3 s-onként új sor, pl.:

```
sim_state=RUNNING sum_current_amps=9.0
sims=esp1:raw=50.0,effective=3.0,cap=3.0|esp2:raw=50.0,
effective=3.0,cap=3.0|esp3:raw=50.0,effective=3.0,cap=3.0
breakers=brk1:on,brk2:on
```

Siker kritérium: az élő grafikon három, közel azonos (3 A) szintet és 9 A összáramot mutat, az `output.txt` $\text{cap} = 3 \text{ A}$ értéket jelez mindhárom mérőnél, a megszakítók bekapcsolva vannak mindez 2 ciklus (6 s) után stabil.



9.3. ábra. Túltérhelt eset

9.4.4. Dinamikus újraelosztás: a nagy felhasználó kap teret

Bemenetek:

- `ALLOC_MAX_TOTAL=90`
- `BREAKER_MAX_TOTAL=120`
- `BREAKER_MIN_TOTAL=10`
- Menetrendek:
 - ESP1: 0 s \rightarrow 50 A, 60 s \rightarrow 10 A
 - ESP2: 0 s \rightarrow 50 A, 60 s \rightarrow 10 A
 - ESP3: 0 s \rightarrow 50 A, 60 s \rightarrow 100 A

Miért ez a beállítás? Az elején az igények azonosak (50, 50, 50 A), ez túl nagy a 90 A kerethez képest, ezért *fair* elosztás lép életbe: [30, 30, 30] A. Egy idő után két mérő visszaesik 10 A-ra, a harmadik 100 A-t kér; a felszabaduló 80 A-ból a keret kitöltéséhez a harmadik kap 70 A-t, így [10, 10, 70] A lesz a kiosztás.

Lépések és jelentésük:

1. **Reset** $t=0$ — szinkron kezdet mindenki biztosan 0-ról indul.
2. **START** — a vezérlő 3 s-os ciklusokban számolja újra az allokációt, a $t = 60$ s utáni váltás az ezt követő ciklusban fog megjelenni.
3. **Megfigyelés** 0..80 s — várjuk $t = 60$ s-nél az újra osztást a grafikonon.

Várt rendszerállapot

- 0..60 s: tényleges értékek [30, 30, 30] A, összáram = 90 A.
- 60+ s: ténylegesek [10, 10, 70] A, összáram = 90 A (a két kicsi igény teljesül, a maradék, pedig a nagyhoz kerül).
- *Megszakító*: végig be van kapcsolva, mert $90 < \text{BREAKER_MAX} = 120$ és $90 > \text{BREAKER_MIN} = 10$.

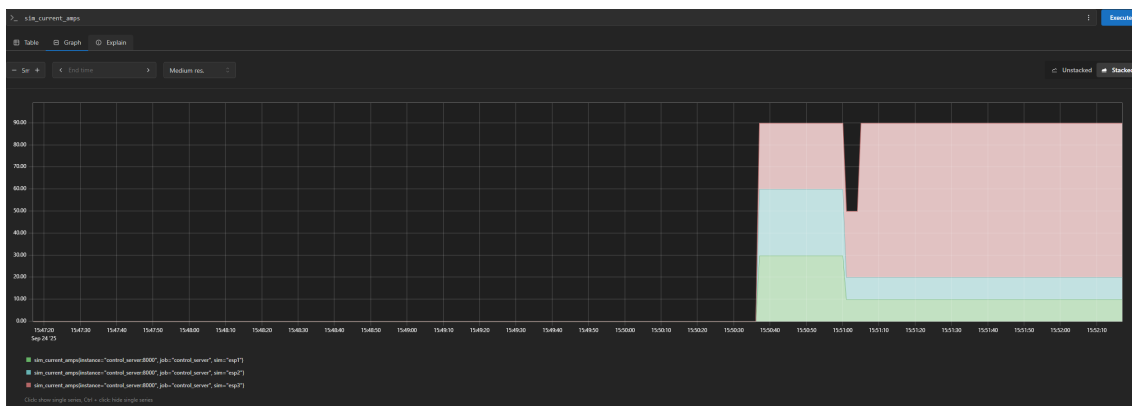
Hol ellenőrizhető?

- `output.txt`: 3 s-onként új sor; jellemző minták:

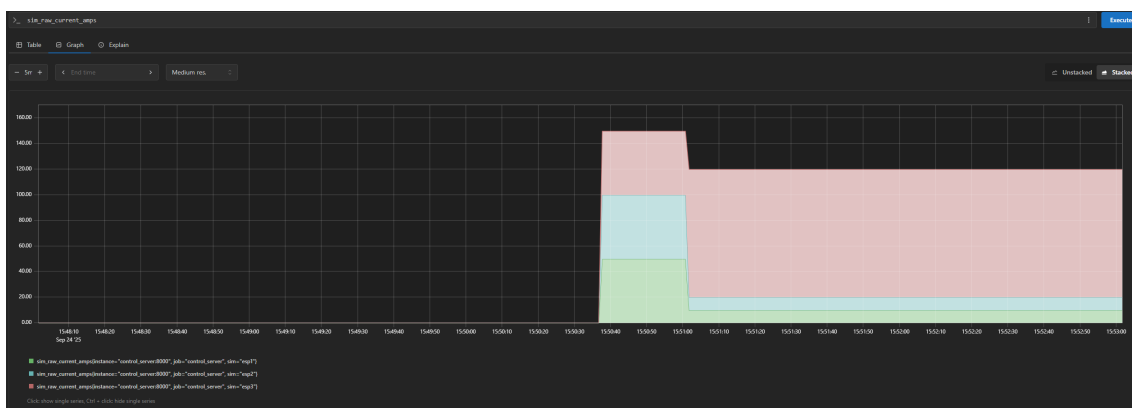
```
# t=3s (első szakasz)
sim_state=RUNNING sum_current_amps=90.0
sims=esp1:raw=50.0,effective=30.0,cap=30.0|esp2:raw=50.0,
effective=30.0,cap=30.0|esp3:raw=50.0,effective=30.0,cap=30.0
breakers=brk1:on,brk2:on

# t=63s (második szakasz, igényváltozás után)
sim_state=RUNNING sum_current_amps=90.0
sims=esp1:raw=10.0,effective=10.0,cap=10.0|esp2:raw=10.0,
effective=10.0,cap=10.0|esp3:raw=100.0,effective=70.0,cap=70.0
breakers=brk1:on,brk2:on
```

Siker kritérium: a grafikon két állapotba áll be: előbb 30/30/30 A, majd a $t = 60$ s után 10/10/70 A, az áramerősség végig 90 A, a megszakítók végig bekapcsolva maradnak.



9.4. ábra. Dinamikus újraelosztás áramerősség



9.5. ábra. Dinamikus újraelosztás igények

9.4.5. Megszakító hiszterézis

Bemenetek:

- $ALLOC_MAX_TOTAL=50$
- $BREAKER_MAX_TOTAL=6$
- $BREAKER_MIN_TOTAL=3$
- Menetrendek:
 - ESP1: $0\text{ s} \rightarrow 2,0\text{ A}$, $40\text{ s} \rightarrow 0,5\text{ A}$
 - ESP2: $0\text{ s} \rightarrow 5,0\text{ A}$, $40\text{ s} \rightarrow 0,5\text{ A}$
 - ESP3: $0\text{ s} \rightarrow 0,0\text{ A}$

Miért ez a beállítás? Kezdetben az összáram $2,0 + 5,0 + 0,0 = 7,0$ A, ami nagyobb, mint $BREAKER_MAX_TOTAL = 6$ A, ezért a megszakító *leold*, 40 s után a terhelések $0,5 + 0,5 + 0,0 = 1,0$ A-ra esnek, ami kisebb, mint $BREAKER_MIN_TOTAL = 3$ A, így a megszakító *visszakapcsol*. Az $ALLOC_MAX_TOTAL=50$ A bőven a terhelések fölött van, ezért *allokációs korlátozás nem várható*.

Lépések és jelentésük:

1. **Reset** $t=0$ — szinkron indulás.
2. **START** — a vezérlő 3 s-os ciklusokban értékeli ki az adatokat. Az első ciklusban a ≥ 6 A miatt ki van kapcsolva, a 40 s utáni első ciklusban a ≤ 3 A miatt bekapcsol.
3. **Megfigyelés** 0..60 s — a naplóban egy off \rightarrow on átmenet látszik 40 s-nél.

Várt rendszerállapot

- 0..40 s: összáram $\approx 7,0$ A \Rightarrow megszakító kikapcsolva.
- 40+ s: összáram $\approx 1,0$ A \Rightarrow megszakító bekapcsolva.
- *Allokáció*: nincs korlát (nagy szám), mert $\sum d_i \ll ALLOC_MAX_TOTAL$.

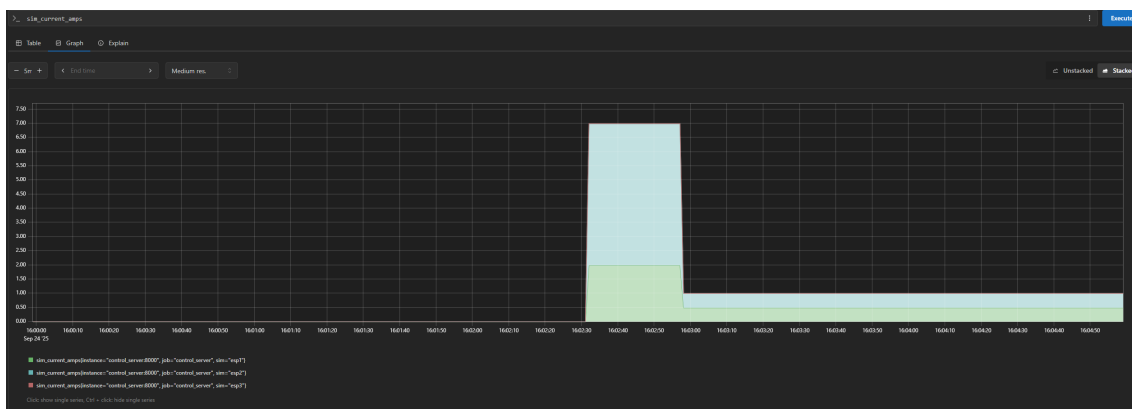
Hol ellenőrizhető?

- output.txt: 3 s-onként új sor; tipikus minták:

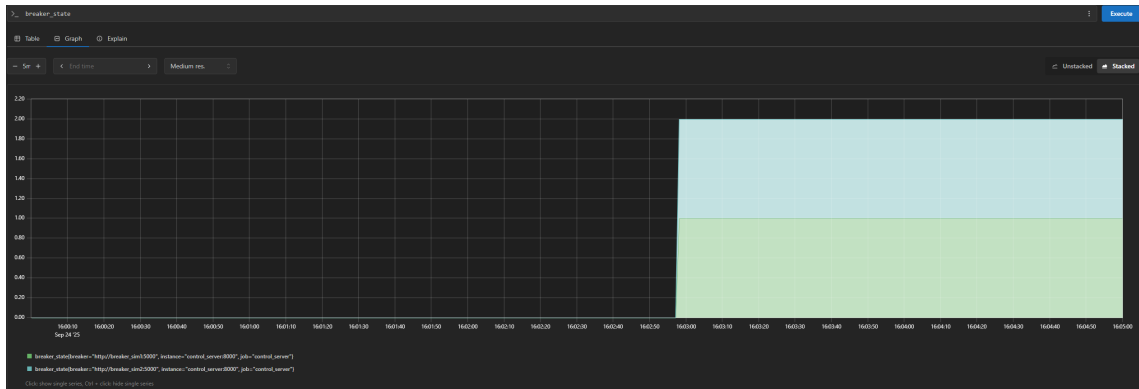
```
# t=3s (kezdeti szakasz)
sim_state=RUNNING sum_current_amps=7.0
sims=esp1:raw=2.0,effective=2.0,cap=1e9|esp2:raw=5.0,
effective=5.0,cap=1e9|esp3:raw=0.0,effective=0.0,cap=1e9
breakers=brk1:off,brk2:off

# t=42s (menetrendváltás utáni első ciklus)
sim_state=RUNNING sum_current_amps=1.0
sims=esp1:raw=0.5,effective=0.5,cap=1e9|esp2:raw=0.5,
effective=0.5,cap=1e9|esp3:raw=0.0,effective=0.0,cap=1e9
breakers=brk1:on,brk2:on
```

Siker kritérium: az élő grafikonon 0..40 s között ~ 7 A körüli összáram mellett kikapcsolt állapot látszik, 40 s után ~ 1 A mellett bekapcsolt, az output.txt ezt a off \rightarrow on váltást 2-3 cikluson belül egyértelműen tükrözi.



9.6. ábra. Megszakító áramerősség



9.7. ábra. Megszakító állapotok

9.4.6. Leállított mód (STOPPED): invariánsok

Bemenetek:

- Kiindulás: a 3. scenárió stabil állapota
 - $\text{ALLOC_MAX_TOTAL} = 9$
 - $\text{BREAKER_MAX_TOTAL} = 12$
 - $\text{BREAKER_MIN_TOTAL} = 2$
 - $\text{effective} = [3, 3, 3] \text{ A}$
 - $\text{sum} = 9 \text{ A}$, megszakítók on
- Módosítások STOPPED állapot alatt *csak fájlba írva*:
 - $\text{ALLOC_MAX_TOTAL} = 6$
 - ESP1 menetrend 1,0 A

Miért ez a beállítás? A cél annak igazolása, hogy STOPPED módban a vezérlő *nem avatkozik be*: nem számol ad új korlátokat, nem kapcsol megszakítót, a virtuális idő nem halad és a napló is megáll.

Lépések és jelentésük:

1. **STOPPED** — a `sim_control.txt` STOPPED-re áll, a vezérlési ciklus megáll, nincs új allokáció vagy megszakítóparancs.
2. **Konfiguráció módosítása** — $\text{ALLOC_MAX_TOTAL} = 6$ és ESP1 1,0 A változtatások *mentése* (de ez még nem lép életbe).
3. **Várakozás ~ 2 ciklusnyi időtartam** — mivel a rendszer áll, nem várható új státusz- vagy naplósor.

Várt rendszerállapot

- *Korlátok és effektív értékek*: változatlanul $[3, 3, 3] \text{ A}$ (a leállítás *előtti* állapot szerint).

- *Megszakító*: változatlanul bekapcsolt állapotban van (nem történik átkapcsolás).
- *Idő és napló*: a virtuális idő nem halad, az `output.txt` *nem* bővül.

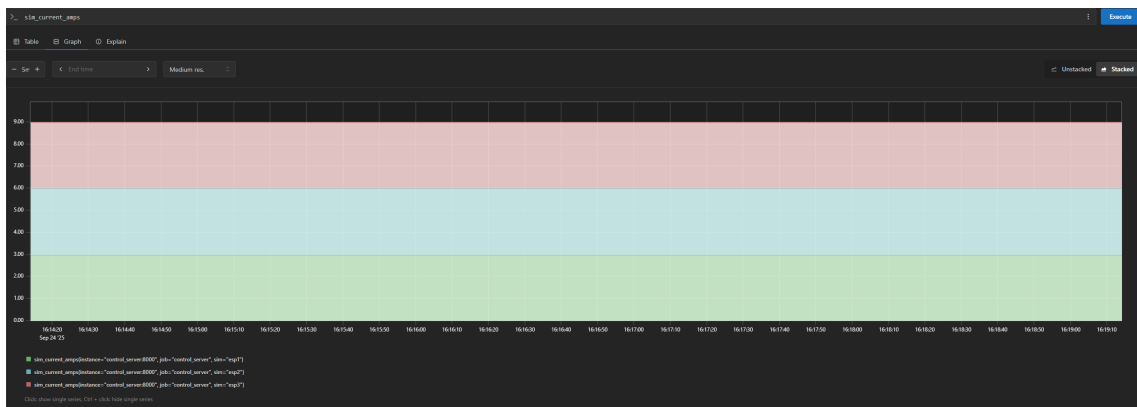
Hol ellenőrizhető?

- `output.txt`: az utolsó RUNNING sor után nem jelennek meg új bejegyzések STOPPED alatt, pl.:

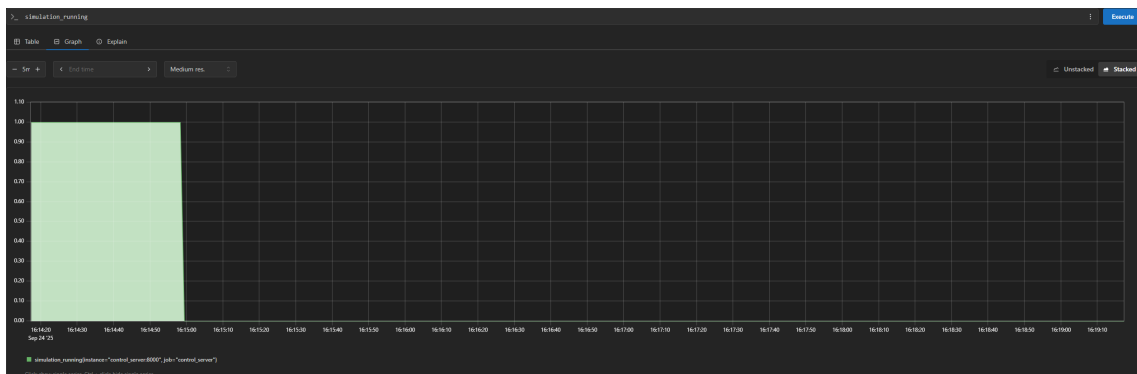
```
# utolsó sor STOPPED előtt
sim_state=RUNNING sum_current_amps=9.0
sims=esp1:raw=50.0,effective=3.0,cap=3.0|esp2:raw=50.0,effective=3.0,cap=3.0|esp3:raw=50.0,
    effective=3.0,cap=3.0
breakers=brk1:on,brk2:on

# STOPPED alatt nincs új sor
```

Siker kritérium: `/status.sim_state=STOPPED`, a korlátok és megszakító értékek megegyeznek a leállítás *előtti* állapottal és az `output.txt` nem bővül a várakozás ideje alatt.



9.8. ábra. stopped állapot áramerősség



9.9. ábra. stopped állapot állapotok



9.10. ábra. stopped állapot maximális áramok

Összegzés

A tesztek ellenőrzik, hogy (i) az allokáció a max-min fair elvet követi-e, (ii) a megszakító hiszterézise a küszöbértékekhez képest működik-e, (iii) a STOPPED állapot működik-e, és (iv) a rendszer minden ciklusban önmagát leíró idősoros naplót állít elő. Ezek együttesen biztosítják az elvárt funkcionális helyességet és transzparens viselkedést.

Irodalomjegyzék

- [1] Mukhadin Beschokov: How to work with a kubernetes cluster? guide by wallarm, 2025. URL <https://www.wallarm.com/what/what-is-a-kubernetes-cluster-and-how-does-it-work>. Megnyitva: 2025-04-05.
- [2] Docker Inc.: Deploy on kubernetes with docker desktop, 2025. URL <https://docs.docker.com/desktop/features/kubernetes/>. Megnyitva: 2025-04-05.
- [3] Ecostruxure™ power monitoring expert. <https://www.se.com/hu/hu/product-range/65404-ecostruxure-power-monitoring-expert/#overview>, 2025. Megnyitva: 2025-03-17.
- [4] Schneider Electric: Charging station evlink, 2025. URL <https://www.se.com/hu/hu/product/EVB3S07NC0/charging-station-evlink-pro-ac-ac-metal-7-4kw-32a-1p+n-t2-attached-cable-rdcdd-6ma-mnx-aux-/>. Megnyitva: 2025-05-18.
- [5] Schneider Electric: Masterpact mtz product range, 2025. URL <https://www.se.com/hu/hu/product-range/63545-masterpact-mtz/#products>. Megnyitva: 2025-05-18.
- [6] electrofunsmart: Iot szerver prometheus és grafana monitorozással egy esp8266 esetén, 2025. URL <https://www.hackster.io/electrofunsmart/iot-server-with-prometheus-and-grafana-monitoring-a-esp8266-9e0661>. Megnyitva: 2025-03-25.
- [7] ElectronicWings: Nodemcu development kit/board, 2023. URL <https://www.electronicwings.com/nodemcu/nodemcu-development-kitboard>. Megnyitva: 2025-05-01.
- [8] Simply Explained: Home energy monitor esp32 ct sensor emonlib, 2025. URL <https://simplyexplained.com/blog/Home-Energy-Monitor-ESP32-CT-Sensor-Emonlib/>. Megnyitva: 2025-03-22.
- [9] Instrumentation Tools: Background of modbus ascii and rtu data frames, 2025. URL <https://instrumentationtools.com/background-of-modbus-ascii-and-rtu-data-frames/>. Megnyitva: 2025-03-25.

- [10] Mikroelektronik: Yhdc sct013 100a 1v felfüggesztés típusú osztott magos áramérzékelő, 2025.
URL <https://mikroelektronik.hu/elektronikus-osszetevok/126660-yhdc-sct013-100a-1v-felfuggesztes-tipusa-osztott-magos-aramerzekelo.html>. Megnyitva: 2025-03-22.
- [11] Creator name or YouTube channel name if known: Title of video, 2025. URL https://www.youtube.com/watch?v=pcGg-U5d_n8. Megnyitva: 2025-03-25.
- [12] OpenEnergyMonitor: Interface with arduino, 2025.
URL <https://docs.openenergymonitor.org/electricity-monitoring/ct-sensors/interface-with-arduino.html>. Megnyitva: 2025-03-22.
- [13] Darshil Patel: Getting started with nodemcu (esp8266) on arduino ide, 2020. URL <https://projecthub.arduino.cc/PatelDarshil/getting-started-with-nodemcu-esp8266-on-arduino-ide-b193c3>. Megnyitva: 2024-11-08.
- [14] Prometheus: Prometheus - dimenzionális adatok: kulcs-érték párokon alapuló modell, 2025. URL <https://prometheus.io/>. Megnyitva: 2025-03-25.
- [15] Simatic energy management software. <https://www.siemens.com/global/en/products/automation/industry-software/automation-software/energymangement.html>, 2025. Megnyitva: 2025-03-17.
- [16] Jan Sláčík–Petr Mlynek–Martin Rusz–Petr Musil–Lukas Benesl–Michal Ptáček: Broadband power line communication for integration of energy sensors within a smart city ecosystem. *Sensors*, 21. évf. (2021) 10. sz., 3402. p. See Fig. 2 for the principle of the water-filling algorithm.
- [17] Erich Styger: Controlling an ev charger with modbus rtu, 2022. URL <https://mcuoneclipse.com/2022/12/31/controlling-an-ev-charger-with-modbus-rtu/>. Megnyitva: 2025-03-24.
- [18] TechTutorialsX: Esp8266 posting json data to a flask server on the cloud, 2017. URL <https://techtutorialsx.com/2017/01/08/esp8266-posting-json-data-to-a-flask-server-on-the-cloud/>. Megnyitva: 2025-03-24.
- [19] The Kubernetes Authors: Kubernetes documentation, 2025.
URL <https://kubernetes.io/>. Megnyitva: 2025-04-05.
- [20] Doc Walker: Modbusmaster: Arduino library for modbus communication, 2016.
URL <https://github.com/4-20ma/ModbusMaster>. Megnyitva: 2025-04-07.
- [21] Wikipedia contributors: Max–min fairness, n.d.
URL https://en.wikipedia.org/wiki/Max-min_fairness. Megnyitva: 2025-09-23.