

Native Docker clustering with Swarm

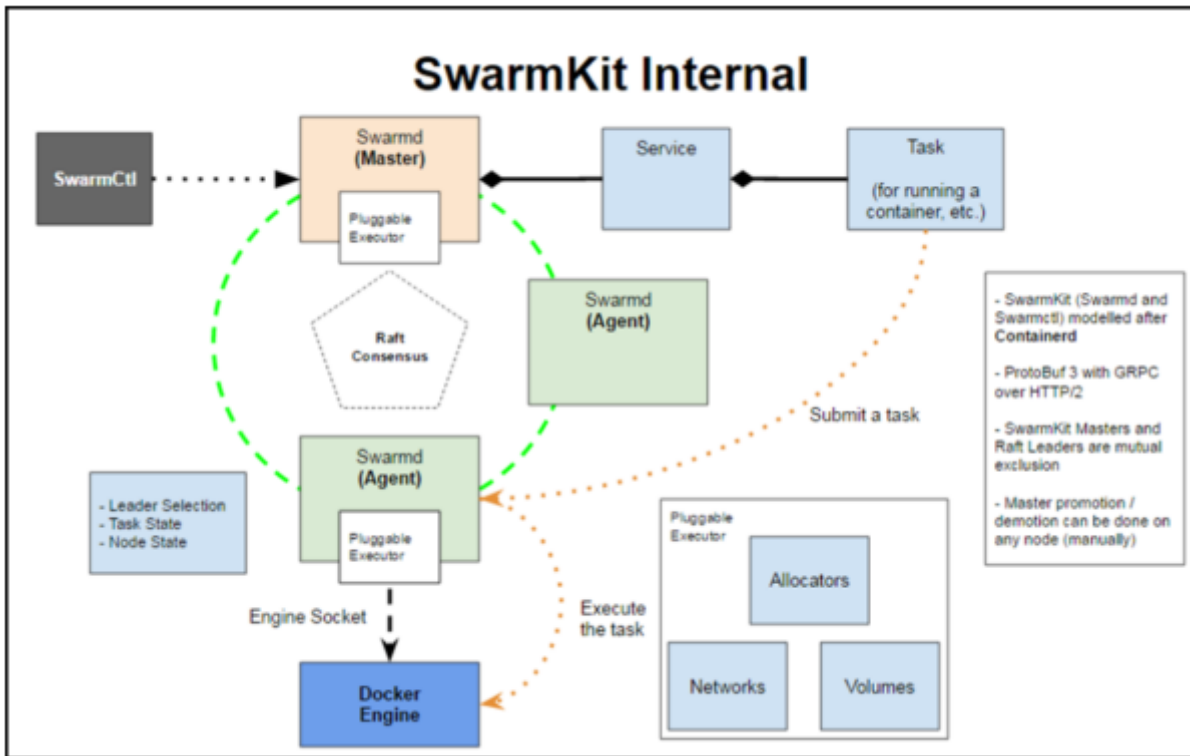
[libros](#), [tech](#), [docker](#), [swarm](#)

- [\[native docker clustering with swarm\] Welcome](#)
- [\[native docker clustering with swarm\] Discover the Discovery Services](#)
- [\[native docker clustering with swarm\] Meeting docker swarm mode](#)
- [\[native docker clustering with swarm\] Creating a Production-Grade Swarm](#)
- [\[native docker clustering with swarm\] Administer a Swarm Cluster](#)
- [chap6](#)
- [chap7](#)
- [chap8](#)
- [chap9](#)
- [chap10](#)
- [chap11](#)

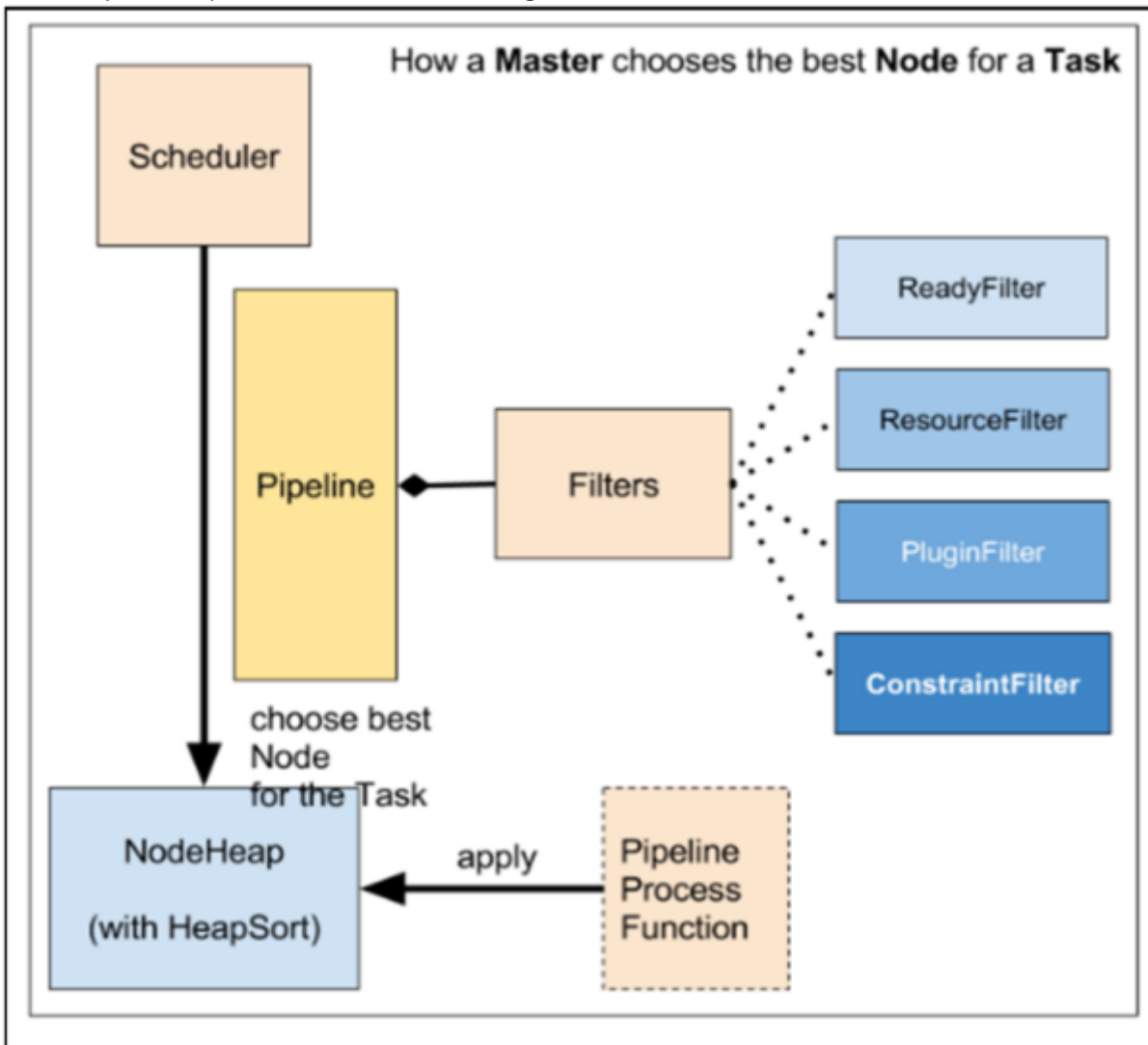
chap3: docker swarm mode

swarmkit

- «toolkit for orchestrating distributed systems at any scale. It includes primitives for node discovery, raft-based consensus, task scheduling, and more» - Docker team at DockerCon16
- Los cluster swarm está compuesto de nodos activos, que pueden actuar como managers o workers.
 - los managers, coordinados via Etcd (raft), elegidos entre todos, son responsables de reservar recursos, orquestar servicios y repartir tareas a lo largo del cluster
 - los workers ejecutan las tareas.
- Los servicios que se lanzan al cluster se convierten en tareas cuando llegan al worker
- Los servicios no tienen porque ser contenedores. La intención del swarmkit es la de orquestar cualquier objeto.
- arquitectura:
 - número impar de nodos manager (evitar split-brain en las elecciones)
 - soporta cualquier tamaño de cluster de servicios
 - managers y workers
 - cualquier número de workers.
 - en los managers, los servicios se definen y se balancean.



- elección del mejor nodo para una tarea (**scheduling**)



- swarmd
 - usado para masters y slaves
 - swarmctl

- `docker run -it fsoppelsa/swarmkit swarmd -help`
- `docker run -it fsoppelsa/swarmkit swarmctl -help`
 - cliente para operar con el cluster swarmkit
- swarm mode (pag 88)

From:

<https://miguelangel.torresegea.es/wiki/> - **miguel angel torres egea**

Permanent link:

<https://miguelangel.torresegea.es/wiki/info:libros:swarm?rev=1638910193>

Last update: **07/12/2021 12:49**

