

# День 3

КУПЛЕНО НА  
SKLADCHIK.COM

- Поговорим о том, как сделать SDK API: поймем как проектируются SDK и научимся предполагать их структуру
- Поработаем с SDK на примере Ansible: рассмотрим реализацию вышеназванных принципов, написав модуль для Ansible
- Расслабимся и поговорим о взаимодействии в команде: разберемся как жить с тем, что программирование только часть работы
- Подведем итоги



# Что думаете насчет софт-скилов и фреймворков работы?

1. Это рычаги давления менеджмента на инженеров
2. Это работает по принципу Парето: 20% пользы и 80% пыли в глаза
3. Это работает по принципу Парето: 80% пользы и 20% пыли в глаза
4. Это полезные метрики и фреймворки, при условии, что менеджмент понимает как их использовать
5. Это работает на инженеров, экранируя их от менеджмента



# Python API

гибко и расширяемо

# На что делать упор?

- **Системный анализ** - выделение доменов функциональности
- <sup>+1</sup> **Создание промежуточных интерфейсов** для доступа к низкоуровневой логике
- **Унификация интерфейсов** для доступа к условной функциональности

# На что делать упор?

- **Снижать зацепление** - минимизировать связи между отдельными модулями программы. В идеале - единый интерфейс со стороны Core и реализующие его модули
- **Поддерживать в необходимой и достаточной силе связность.** Важно не делать связность ради связности, если контекст того не требует, но и не отказывать себе в увеличении связности в неограниченных пределах по необходимости
- **Строго следить за вертикальной иерархией зависимостей.** Не допускать зависимостей верхнеуровневого от низкоуровневого. В идеале иметь четкую иерархию, приемлемо делать зависимости “через слой”

# Задача

## Проектируем кота

- Кот должен уметь ходить (последовательно перемещать 1-3 и 2-4 пары лап) и бегать (перемещать 1-2, 3-4 пары лап)
- При движении допускается использование хвоста и поворотов тела
- Кот должен использовать сигналы от органов чувств при принятии решений
- Кот должен использовать наиболее полную информацию при принятии решений

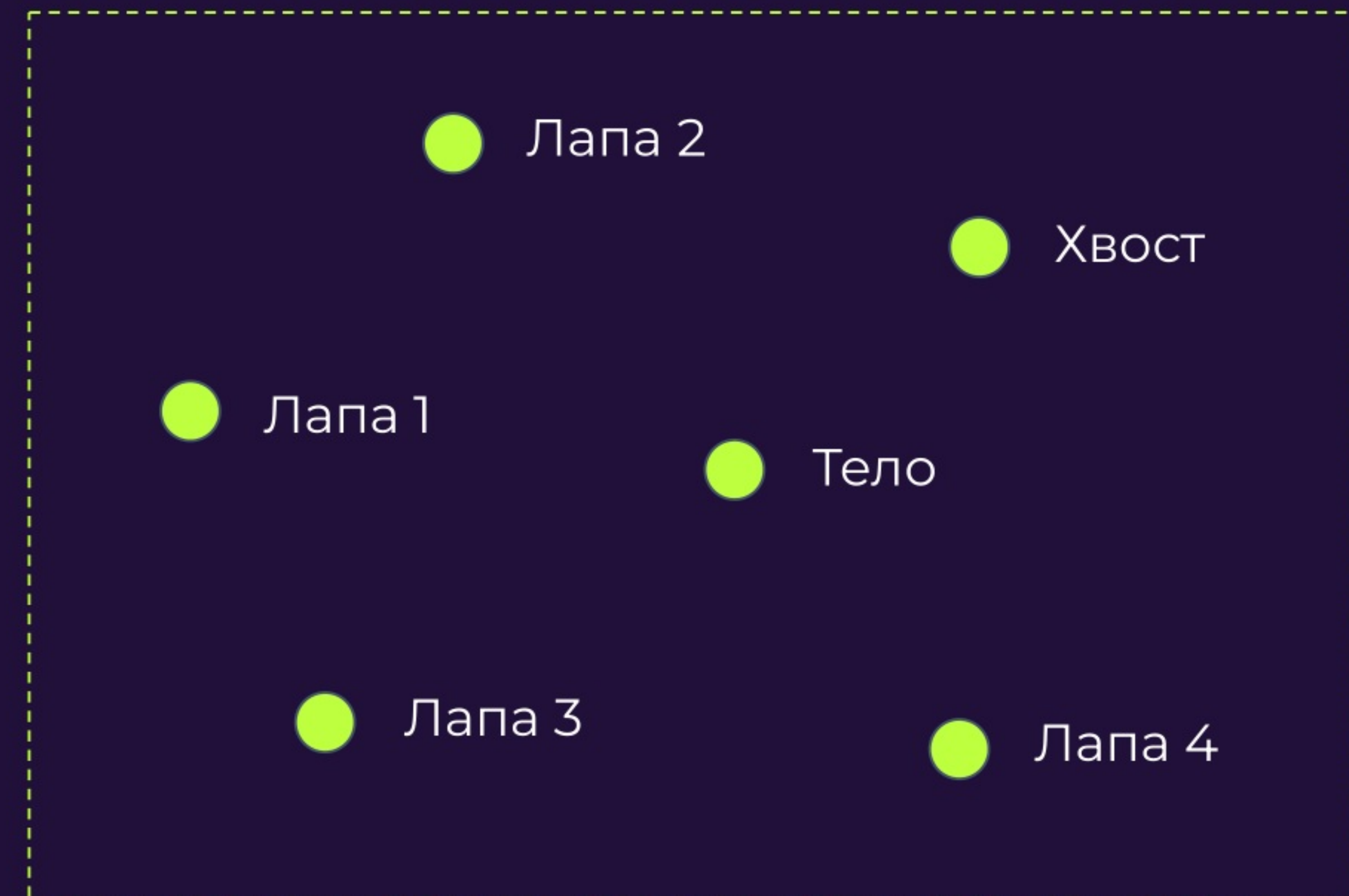


# Выделение доменов функциональности

Модуль принятия решений

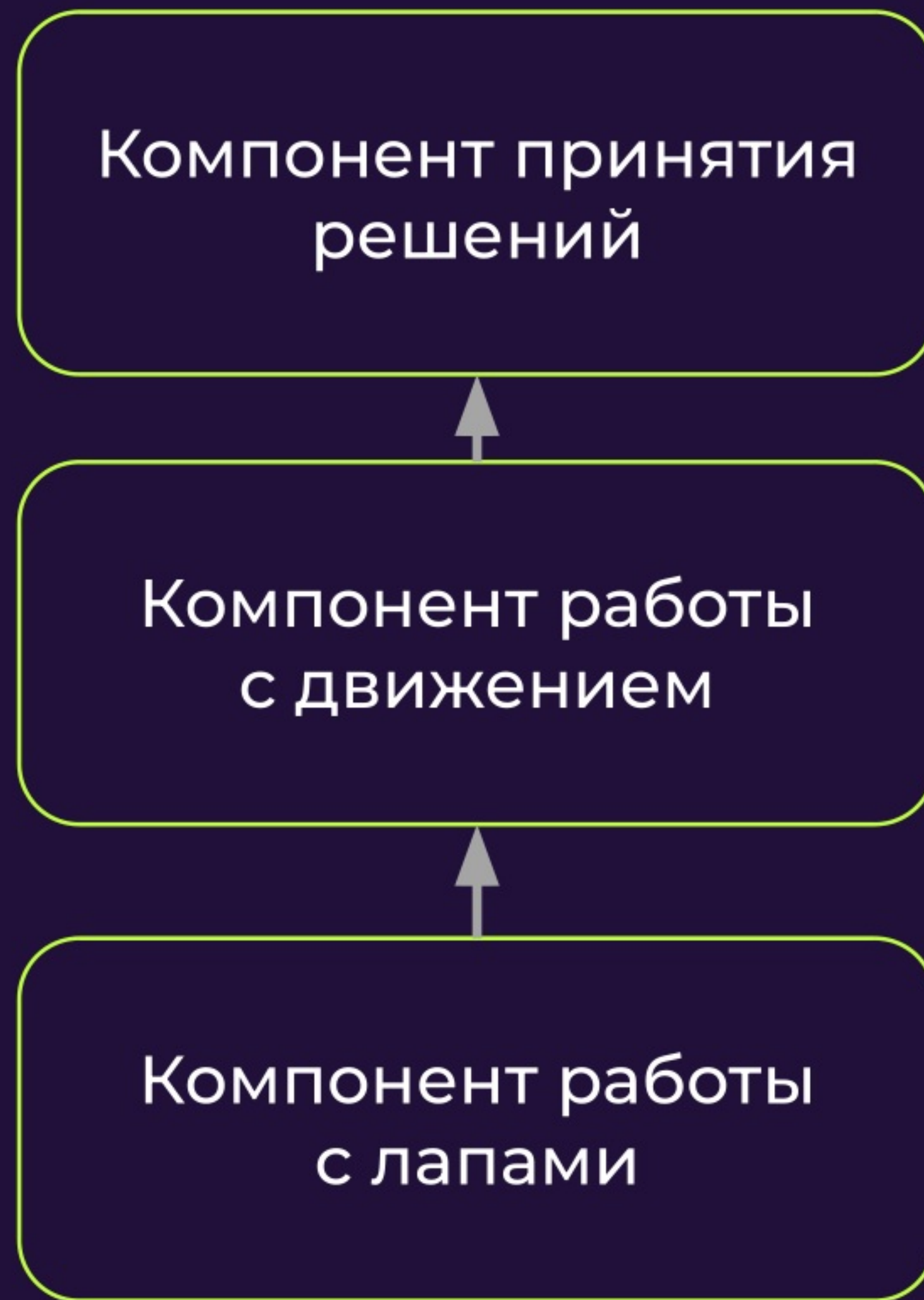


Модуль передвижения



# Вертикальная иерархия

Идеально



Хуже, но все еще  
МОЖНО



Плохо

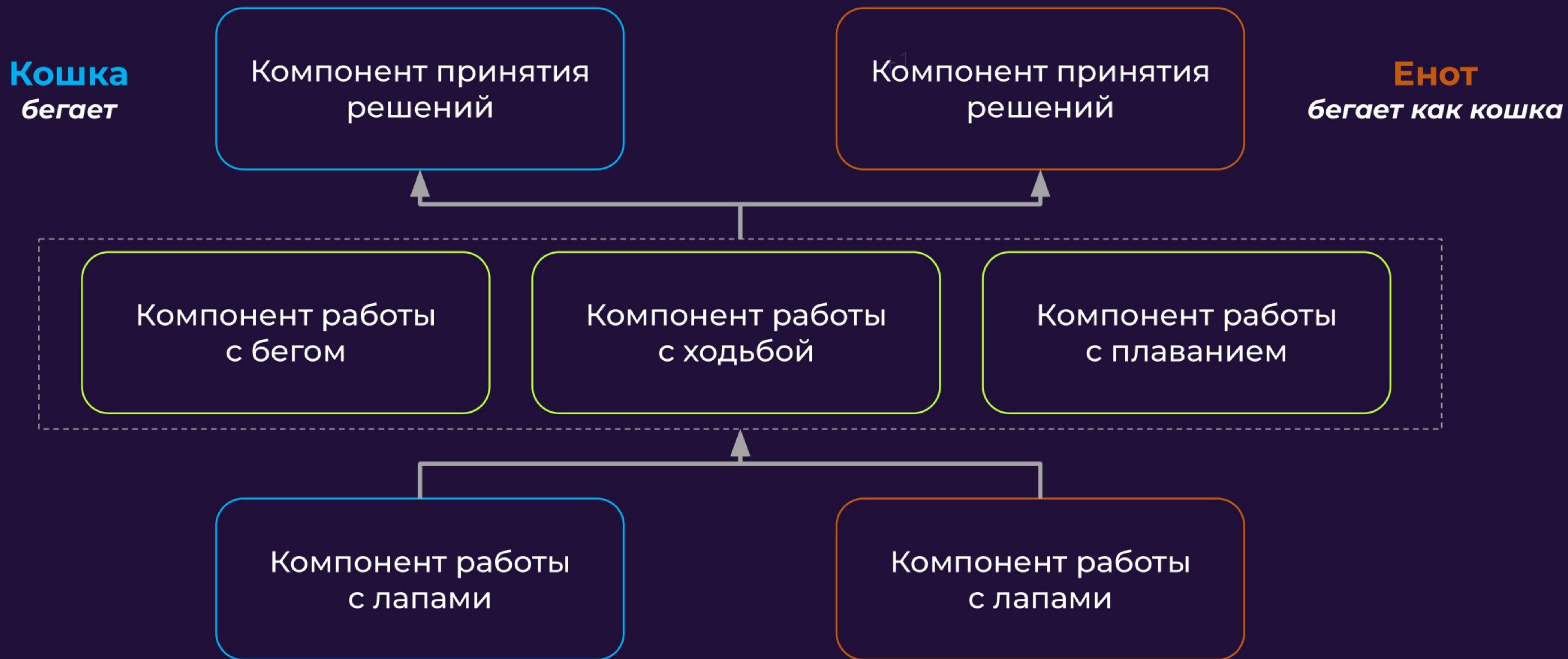


**Идеи, почему второй вариант  
хуже, чем первый?**

# Промежуточные интерфейсы / контроллеры



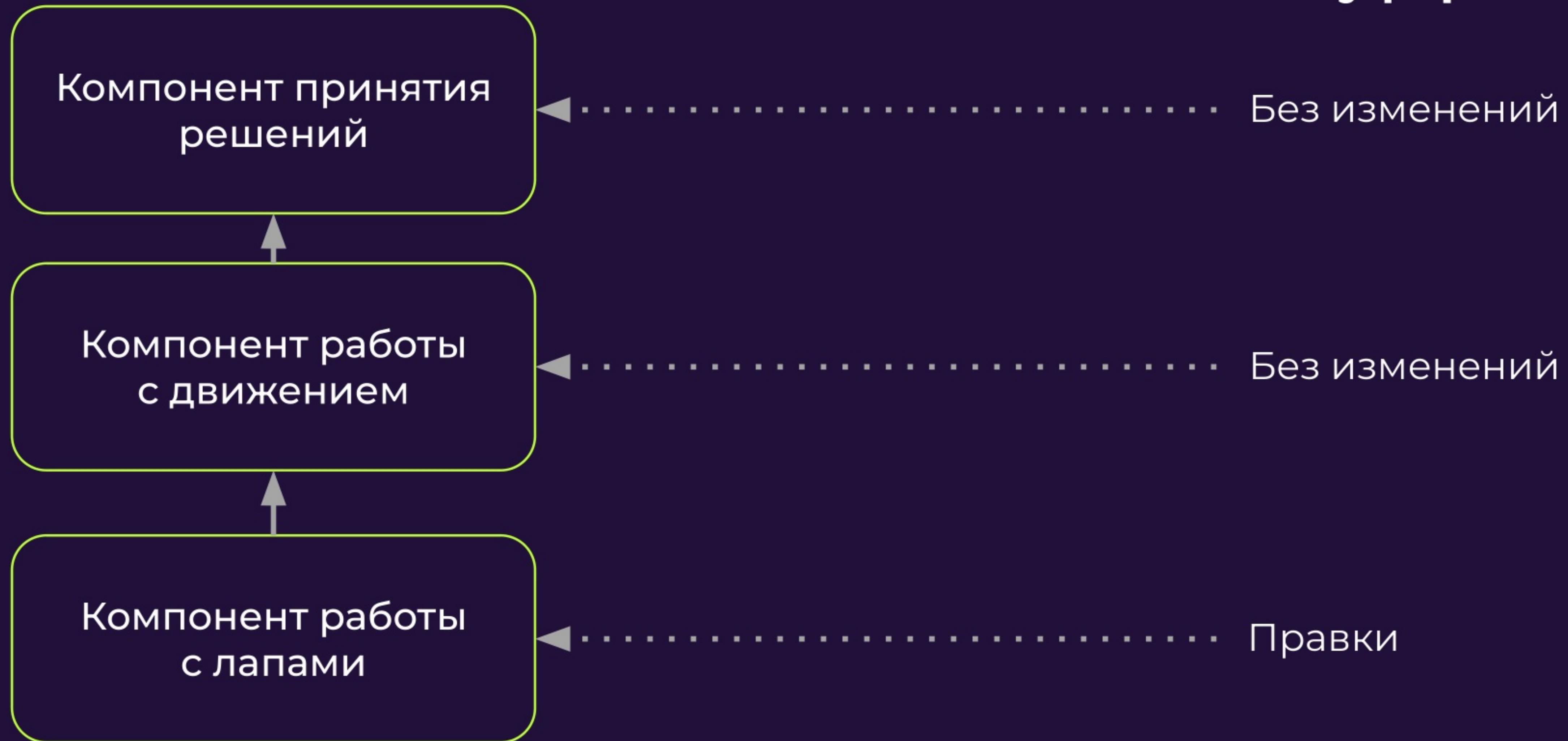
# Унификация интерфейсов



# Вертикальная иерархия

Идеально

Изменился размер  
буфера



# Этапы доработки

Модификация  
внутренней логики  
компонента работы  
с сетью



Функциональное  
тестирование  
внутренней логики  
компонента работы  
с сетью



...



PROFIT



# Вертикальная иерархия

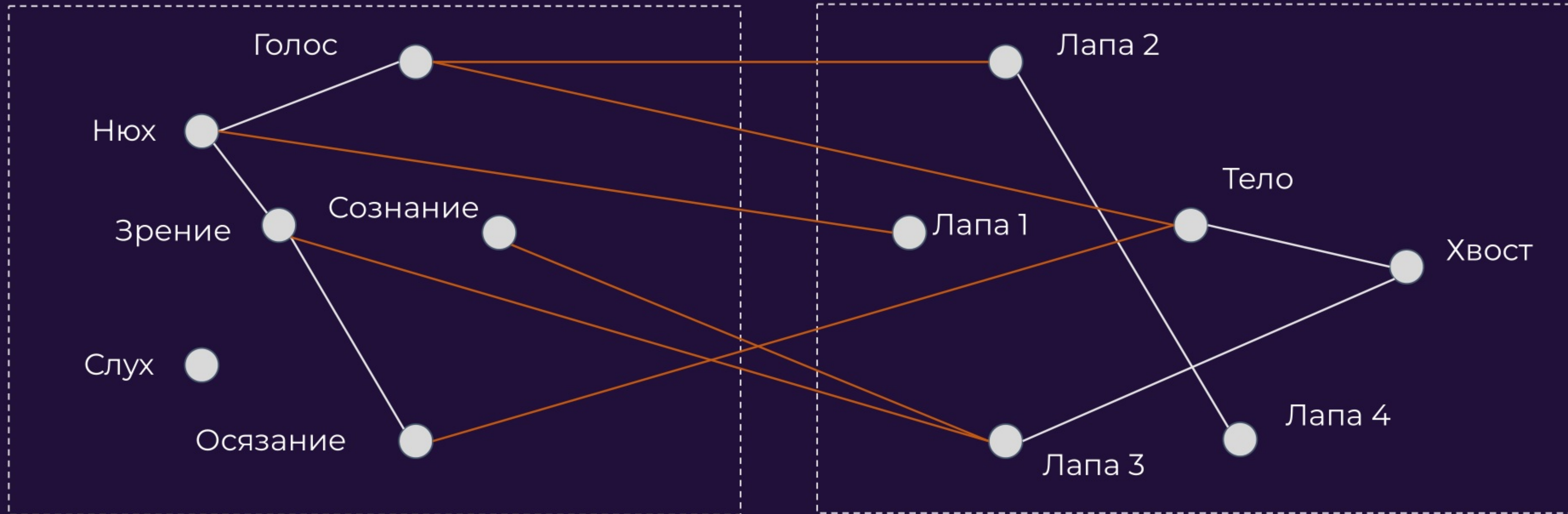


# Этапы доработки

- Модификация внутренней логики компонента работы с сетью
- Функциональное тестирование внутренней логики компонента работы с сетью
- Регрессионное тестирование внутренней логики компонента работы с протоколом
- Модификация внутренней логики компонента работы с протоколом
- Функциональное тестирование внутренней логики компонента работы с протоколом
- Регрессионное тестирование логики компонента работы с протоколом



# Сильное зацепление и слабая связность



## Баги:

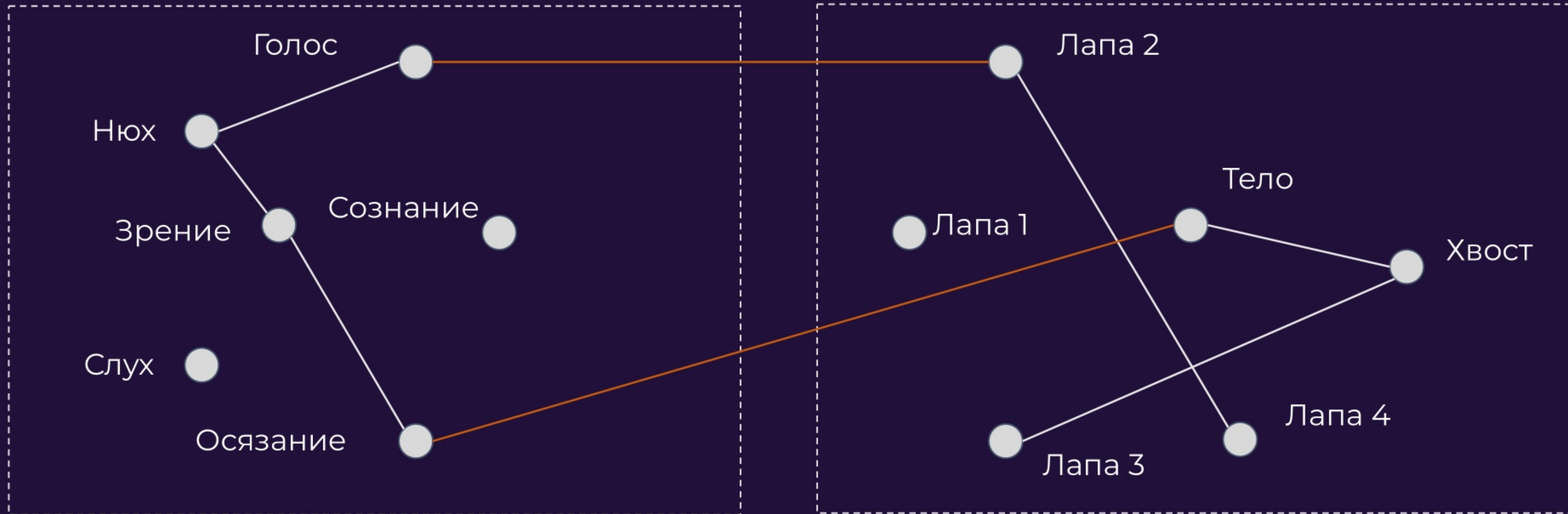
Синхронно двигаются только одна пара лап. С другим модулем восприятия кот не может бегать.

Если кот заметит опасность, то двигается только третья лапа. Чтобы двигались все, он вынужден кричать и воспринимать опасность по запаху.

Если двигается третья лапа - непроизвольно двигается хвост и тело.

Кот глухой.

# Слабое зацепление и слабая связность



## Баги:

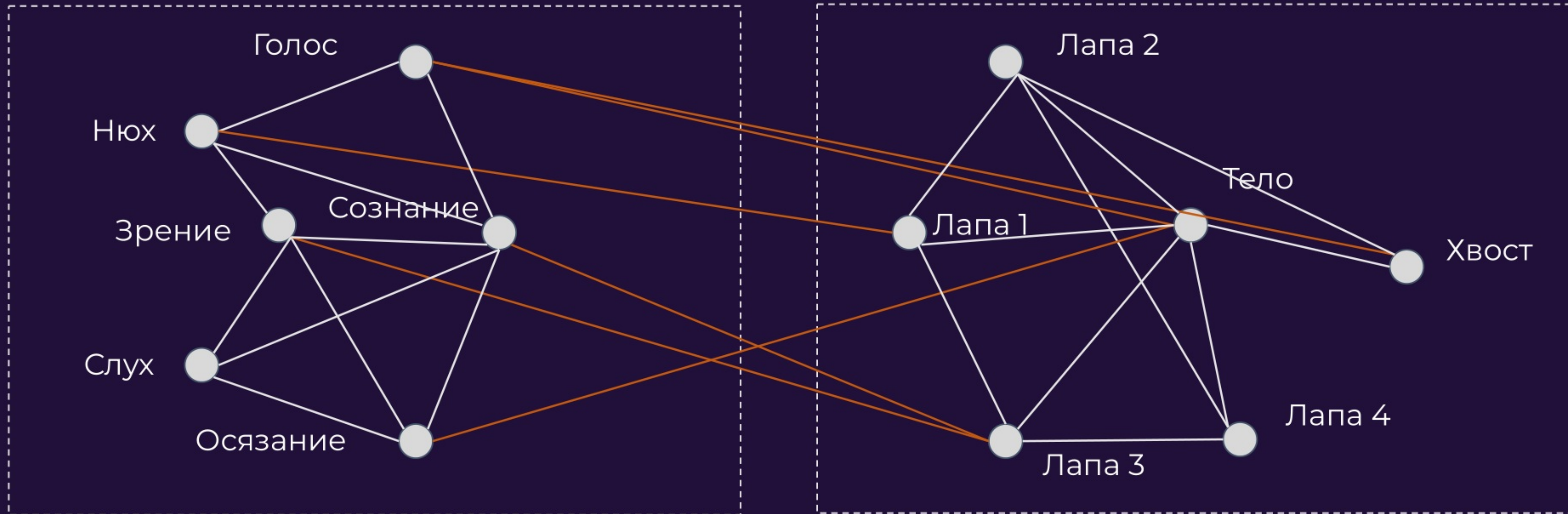
Одна лапа парализована.

Другая может двигаться только совместно с хвостом.

Кот все еще глухой.

Если кот ничего не чувствует он вынужден кричать, чтобы идти. Третью из лап при этом тоже парализует.

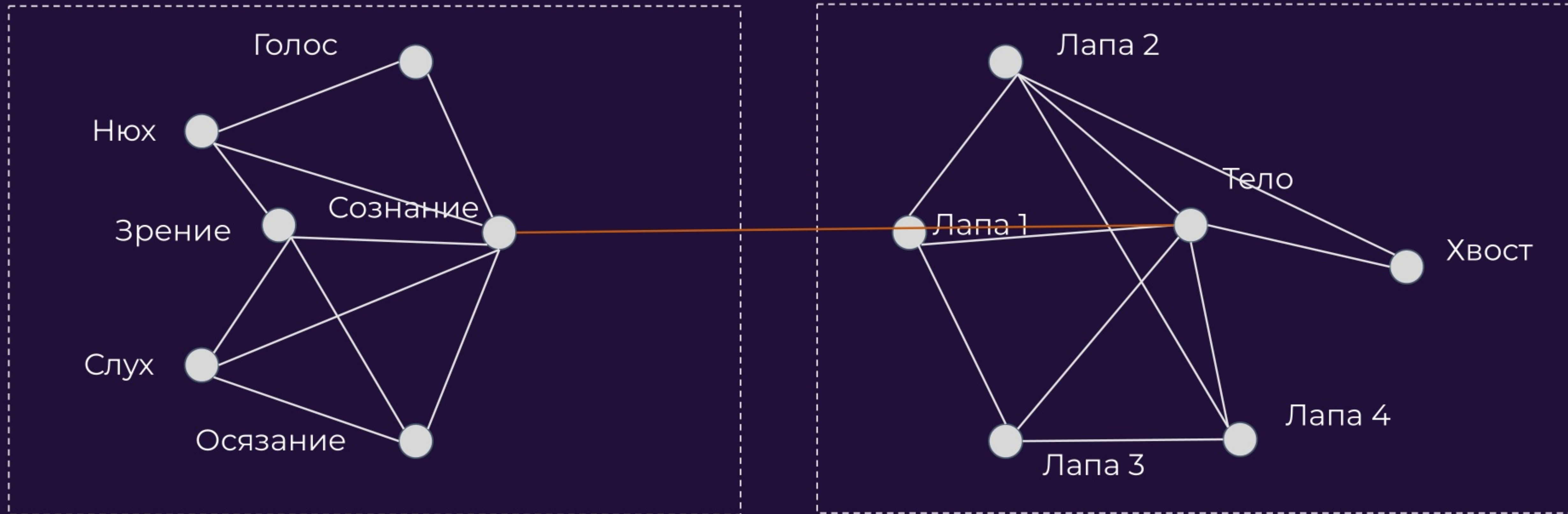
# Сильное зацепление и сильная связность



## Баги:

Если кот кричит - кот движется и бьет хвостом.  
При ярком свете кот хромает.

# Слабое зацепление и сильная связность



## Баги:

Вторая лапа сильно влияет на движение хвостом. Фича “Коту не нравится, когда трогают вторую лапу”

Паттерны **GRASP** позволяют  
избежать большую часть  
типовых архитектурных  
ошибок

+1

# Паттерны(правила) GRASP

- Информационный эксперт - принцип единственной ответственности компонента
- Создатель - порождает объекты исходя из вводных данных. Вносит инверсию управления
- Контроллер и Перенаправление - Добавляет промежуточные интерфейсы
- Слабое зацепление и сильная связность - выделяет домены предметной области
- Полиморфизм - абстрагирует использование от зацепления
- Устойчивость к изменениям - append-only расширение интерфейсов или создание новых с дублированием старых

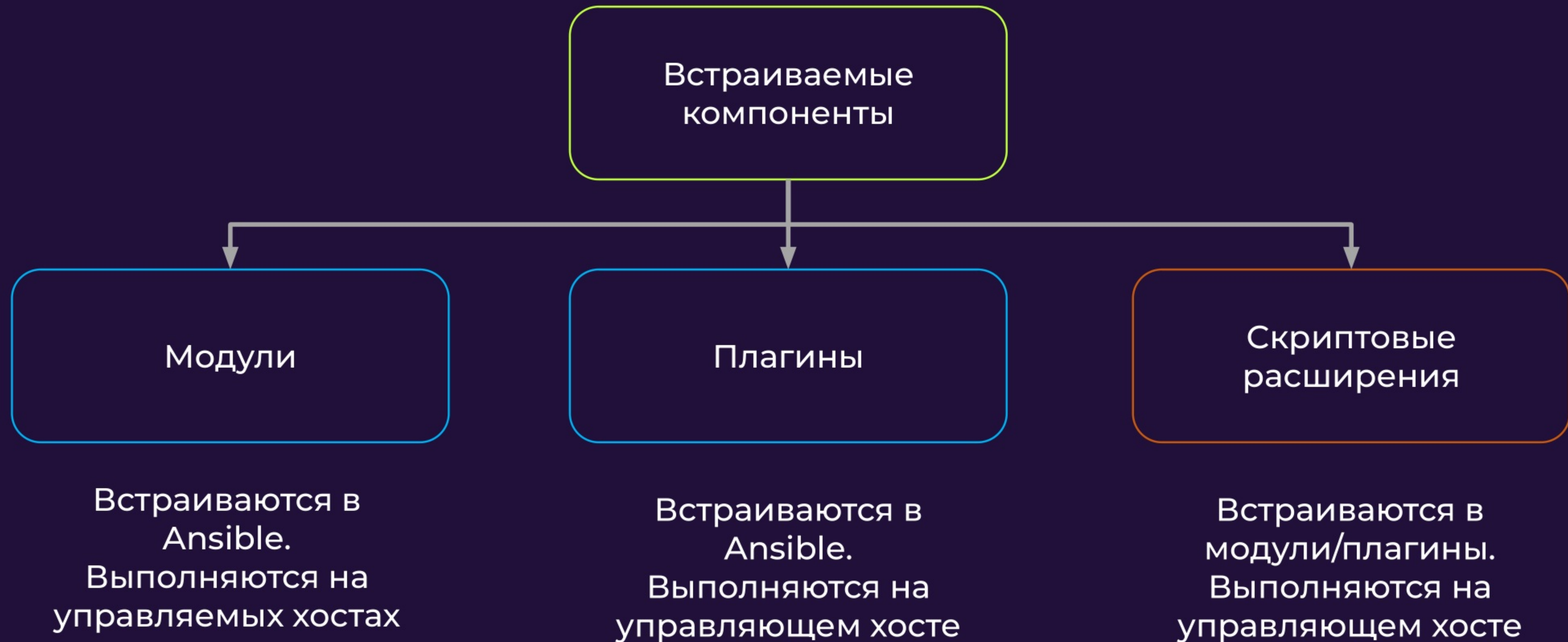


А теперь посмотрим,  
как это выглядит на  
примере **Ansible Python SDK**

# Приходилось ли писать под Ansible?

1. Не приходилось
2. Конфигурации (роли, плейбуки, etc.)
3. Скриптовые расширения (передача скриптов в готовые модули/плагины)
4. Модули
5. Плагины

# IoC в Ansible

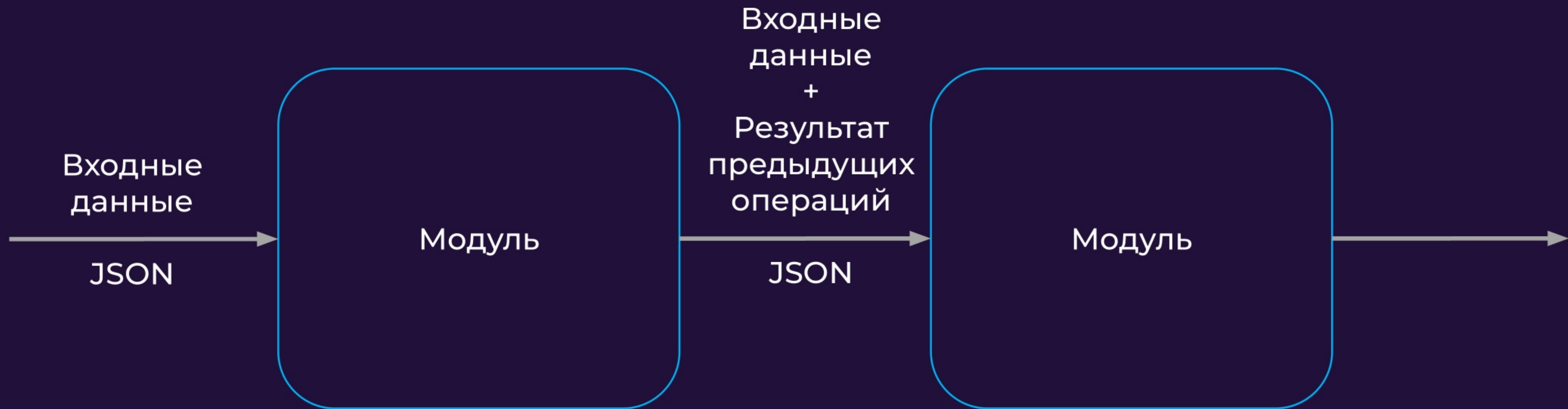


# Нужен ли модуль/плагин?

## Да, если

- Необходимой функциональности нет в ansible galaxy
- Необходимой функциональности нет на github
- Необходимая функциональность является цепочкой действий (плейбук) и вы не можете обосновать необходимость вынесения такой функциональности в модуль

# Взаимодействие модулей?



# Доступные параметры

