



链滴

【GO-Micro】hystrix 熔断及 dashboard 展示

作者: [Allenxuxu](#)

原文链接: <https://ld246.com/article/1561168555917>

来源网站: 链滴

许可协议: [署名-相同方式共享 4.0 国际 \(CC BY-SA 4.0\)](#)



[github完整代码地址](#)

hystrix-go

hystrix是Netflix开源的一个JAVA项目，不过GitHub也有golang的实现版本[hystrix-go](#)

hystrix-dashboard

hystrix并没有自带一个仪表盘，无法直观的查看接口的健康状况。所以，我们采用GitHub的一个实现hystrix-dashboard。

```
docker run --name hystrix-dashboard -d -p 8081:9002 mlabourdy/hystrix-dashboard:latest
```

micro API网关插件

关于hystrix的工作原理，可以查阅相关资料，这里只讲解如何封装插件在micro API网关中使用。

```
err := hystrix.Do("my_command", func() error {  
    // talk to other services  
    return nil  
}, nil)
```

使用hystrix.Do() 同步API，第一个参数是command, 应该是与当前请求一一对应的一个名称，如入“GET-/test”。第二个参数传入一个函数，函数包含我们自己的错误逻辑，当请求失败时应该返回error。hystrix会根据我们的失败率执行熔断策略。

封装Handler

```
// BreakerWrapper hystrix breaker
```

```

func BreakerWrapper(h http.Handler) http.Handler {
    return http.HandlerFunc(func(w http.ResponseWriter, r *http.Request) {
        name := r.Method + "-" + r.RequestURI
        log.Println(name)
        err := hystrix.Do(name, func() error {
            sct := &status_code.StatusCodeTracker{ResponseWriter: w, Status: http.StatusOK}
            h.ServeHTTP(sct.WrappedResponseWriter(), r)

            if sct.Status >= http.StatusBadRequest {
                str := fmt.Sprintf("status code %d", sct.Status)
                log.Println(str)
                return errors.New(str)
            }
            return nil
        }, nil)
        if err != nil {
            log.Println("hystrix breaker err: ", err)
            return
        }
    })
}
...
// 注册插件
plugin.Register(plugin.NewPlugin(
    plugin.WithName("breaker"),
    plugin.WithHandler(
        hystrix.BreakerWrapper,
    ),
))
...

```

在 `hystrix.Do` 中，首先执行 `h.ServeHTTP`，该函数返回后，即请求执行完成。我们判断HTTP状态码如果大于`StatusBadRequest`，则认为这次请求失败，返回一个错误，`hystrix`会收集错误，如果错误达到某个阈值，就会触发断路器。

在做实验时，可以直接在`main`函数里设置`hystrix`的几个默认配置参数，方便看效果

```

// hystrix-go/hystrix/settings.go

// DefaultTimeout is how long to wait for command to complete, in milliseconds
DefaultTimeout = 1000
// DefaultMaxConcurrent is how many commands of the same type can run at the same time
DefaultMaxConcurrent = 10
// DefaultVolumeThreshold is the minimum number of requests needed before a circuit can be tripped due to health
DefaultVolumeThreshold = 20
// DefaultSleepWindow is how long, in milliseconds, to wait after a circuit opens before testing for recovery
DefaultSleepWindow = 5000
// DefaultErrorPercentThreshold causes circuits to open once the rolling measure of errors exceeds this percent of requests
DefaultErrorPercentThreshold = 50

```

hystrix-go库还提供为每个command动态设置配置的接口，我们可以通过这个接口结合配置中心，动态调节服务。

```
hystrix.ConfigureCommand("my_command", hystrix.CommandConfig{
    Timeout:          1000,
    MaxConcurrentRequests: 100,
    ErrorPercentThreshold: 25,
})
```

接入hystrix-dashboard

```
docker run --name hystrix-dashboard -d -p 8081:9002 mlabouardy/hystrix-dashboard:latest
```

打开 <http://localhost:8081/hystrix>，输入 <http://{ip}:81/hystrix.stream>，此处ip为本机ip，因为hystrix-dashboard是容器启动的，无法直接访问本机127.0.0.1。

Enable dashboard metrics

In your main.go, register the event stream HTTP handler on a port and launch it in a goroutine
Once you configure turbine for your Hystrix Dashboard to start streaming events, your commands will automatically begin appearing.

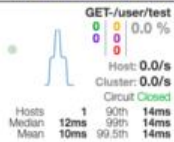
```
hystrixStreamHandler := hystrix.NewStreamHandler()
hystrixStreamHandler.Start()
go http.ListenAndServe(net.JoinHostPort("", "81"), hystrixStreamHandler)
```

Hystrix Stream: <http://10.20.126.2:81/hystrix.stream>



Circuit Sort: [Error then Volume](#) | [Alphabetical](#) | [Volume](#) | [Error](#) | [Mean](#) | [Median](#) | [95](#) | [99](#) | [99.5](#)

[Success](#) | [Short-Circuited](#) | [Timeout](#) | [Rejected](#) | [Failure](#) | [Error %](#)



Thread Pools Sort: [Alphabetical](#) | [Volume](#)

