

Soluție de Automatizare dirijată de Produs Inteligent: Servicii de execuție heterarhica a produselor în fabricația discretă, repetitivă

1. Implementarea soluției de conducere heterarhică a producției

1.1. Dezvoltarea conceptului de produs inteligent în vederea implementării

Structura soluției de conducere heterarhică a producției este formată din următorii agenți: Produs, Ordin și Resursă. Agentul de tip Ordin conține informații despre starea reală a produsului fizic în timpul procesului de fabricație.

Studiul efectuat conduce la ideea ca produsele inteligente pot fi clasificate în mai multe categorii în funcție de capacitatea decizională și localizarea inteligenței. Produsul inteligent folosit în cadrul soluției propuse are atât capacitate de stocare a informațiilor legate de starea sa, cât și capacitatea de a lua decizii privind modul de fabricație. Astfel, conform caracteristicilor prezentate în (Wong et al., 2002), produsul inteligent are o inteligență de nivelul 2, iar inteligența



este încorporată în produs.

Fig. 1.1. – Componentele produsului inteligent

Produsul inteligent folosit pentru implementarea sistemului heterarhic de conducere este alcătuit din următoarele componente (Fig. 1.1):

- Produsul fizic care va fi fabricat
- Modulul decizional – Computer-on-module (COM) Overo Air
- Port-paleta sau modulul de transport pe care sunt poziționate produsul fizic și modulul decizional Overo Air

Produsul fizic va fi asamblat în celula de fabricație generică cu proces job-shop rezultând la sfârșitul unei secvențe de operații de lucru executate pe diferite resurse.

Modulul de transport sau port-paleta este dispozitivul care transportă produsul fizic și modulul decizional în celula de fabricație. Port-paleta este dotată cu o etichetă RFID care poate fi scrisă și citită. În momentul intrării port-paletei în sistem, etichetei RFID îi este atribuit un

identificator unic utilizat pentru identificarea paletelor și transportarea acestora la posturile de lucru.

Modulul decizional este reprezentat de procesorul Overo Air (<https://www.gumstix.com>). Dispozitivele de tip Computer-on-module sunt dispozitive integrate care conțin: microprocesor, memorie și porturi de intrare/ieșire.

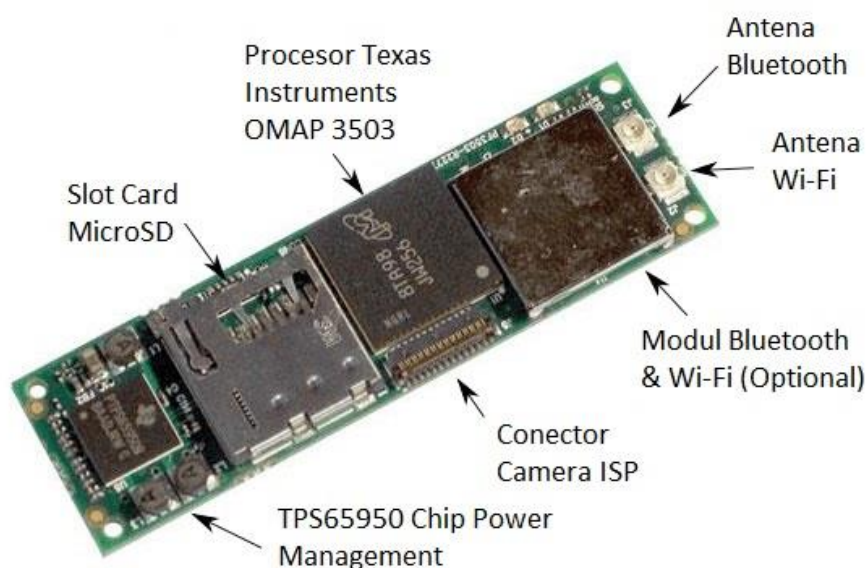
Arhitectura hardware a modului Overo Air este reprezentată în Fig. 5.2. și este compusa din:

- Procesor Texas Instrument OMAP3503 la 600 MHz cu arhitectura ARM Cortex-A8
- Memorie RAM DDR 512MB
- Slot pentru carduri de memorie: in cadrul proiectului sunt folosite carduri de memorie microSD 16GB
- Comunicatie: Bluetooth si 802.11 wireless

Specificații fizice:

- Dimensiune: 58mm x 17mm x 4.2mm
- Greutate: 5.6g
- Temperatura de functionare: 0°C - 75°C

Procesoarele TI OMAP3503 au la baza arhitectura OMAP 3, dedicata aplicatiilor de procesare a fisierelor de tip video si imagine dezvoltate pentru dispozitive portabile si mobile. Procesoarele OMAP (Open Multimedia Applications Platform) au, de regula, un procesor



principal de uz general din arhitectura ARM și unul sau mai multe co-procesoare dedicate.

Fig. 1.2. Prezentarea generală a componentelor Overo Air

Din punct de vedere al consumului de energie, Overo Air este alimentat prin baterii care oferă modulului decizional mobilitate și autonomie de aproximativ 4 ore.

Procesoarele din familia OMAP suportă sisteme de operare de nivel înalt că: Linux, Windows CE și Android. Modulul Overo Air oferă suport pentru instalarea următoarelor sisteme de operare: Yocto Project, Ubuntu, dezvoltat de Linaro și Angstrom. The Yocto Project

(<https://www.yoctoproject.org/>) permite crearea unor distribuții Linux personalizate pentru sisteme integrate. Linaro (<http://www.linaro.org/>) este o organizație care dezvoltă build-uri de Ubuntu și Android pentru platformele ARM. Angstrom (<http://www.angstrom-distribution.org/>) este o distribuție Linux pentru dispozitive integrate.

Sistemul de operare folosit pentru dezvoltarea produsului inteligent este Ubuntu, dezvoltat de Linaro Project. Instalarea sistemului de operare pe modulul decizional presupune următorii pași:

- Descarcarea unei imagini pre-built. Exista 3 optiuni de imagini valabile: Yocto Project, Ubuntu, Angstrom, iar imaginea de Android este in curs de dezvoltare
- Crearea unui card microSD boot-abil (pentru bootarea sistemului Gumstix)
- Bootarea sistemului Gumstix

Pentru dezvoltarea sistemului multi-agent este necesară instalarea tool-urilor: Java Platform JDK pentru rularea aplicațiilor Java și JADE (<http://jade.tilab.com/>) pentru dezvoltarea sistemului multi-agent. Versiunea Java corespunzătoare modulelor Overo Air care folosesc ca sistem de operare Ubuntu este JDK for ARM (Linux ARM v6/v7 Hard Float ABI <http://www.oracle.com/technetwork/java/javase/downloads/jdk7-arm-downloads-2187468.html>), versiune pentru platformele ARM care conține toate tool-urile software necesare dezvoltării aplicațiilor Java pe dispozitive integrate.

Imaginea pre-built de Linux conține suport pentru conexiunea Wifi. Configurarea conexiunii Wi-fi pentru modulul Overo presupune setarea parametrilor de rețea pentru rețeaua wireless locală. Verificarea conexiunii se face prin testarea următoarelor instrucțiuni din linie de comandă:

```
root@overo:~# iwconfig wlan0 essid any
root@overo:~# ifconfig wlan0 up
root@overo:~# iwlist wlan0 scan
```

Ultima instrucțiune afișează toate rețelele Wifi vizibile. Următorul pas presupune modificarea fișierului pentru configurarea interfețelor de rețea. Fișierul */etc/network/interfaces* se modifică prin comandă:

`vi /etc/network/interfaces` și se adaugă:

```
allow-hotplug wlan0
iface wlan0 inet dhcp
    pre-up wpa_supplicant -Dwext -iwlan0 -c/etc/wpa_supplicant.conf -B
    down killall wpa_supplicant
```

Apoi se creează fișierul */etc/wpa_supplicant.conf* cu următorul conținut:

```
ctrl_interface=/var/run/wpa_supplicant
ctrl_interface_group=0
eapol_version=1
ap_scan=1
fast_reauth=1

network={
    ssid="nume retea"
    proto=WPA2                                # try WPA RSN if you WPA2 fails
    key_mgmt=WPA-PSK
    pairwise=CCMP TKIP
    group=CCMP TKIP
    scan_ssid=1
    psk="parola"
```

```

priority=10
}

```

Conectarea la rețeaua wireless se face prin închiderea și deschiderea rețelei wireless, prin următoarele instrucțiuni:

```

# ifdown wlan0
# ifup wlan0

```

Ciclul de viață al produsului inteligent

Ciclul de viață al produsului inteligent (Fig.1.3) începe cu etapă de Agregare în care este creat produsul inteligent, adică sunt agregate cele trei componente: modulul de transport, modulul decizional și este asignat produsul ce va fi fabricat.

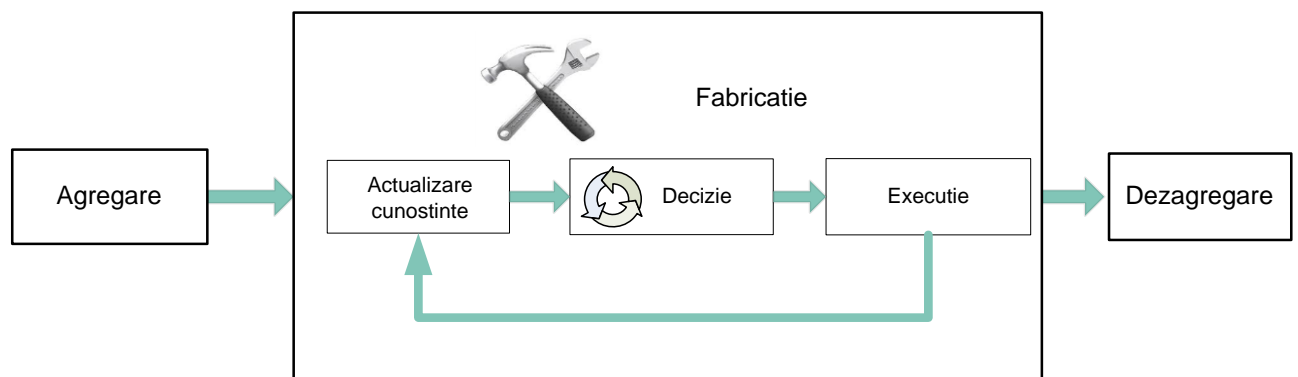


Fig. 1.3 Ciclul de viață al produsului inteligent

Următoarea etapă este cea de *Fabricație* propriu-zisă care este compusă din următoarele etape:

- Actualizare cunostinte – produsul inteligent actualizează informațiile primite de la ceilalți agenți, Produs (secvența de operații necesare și alte informații legate de procesul de fabricație) și Resursa (lista resurselor valide și încărcarea resurselor)
- Decizie – în urma dialogului cu agenții de tip Resursa, produsul inteligent finalizează alocarea operațiilor pe resurse
- Executie – produsul inteligent vizitează toate resursele selectate pentru execuție până produsul fizic este finalizat

Ultima etapă este cea de *Dezagregare*. În momentul în care produsul fizic este finalizat, produsul inteligent iese din sistem și este resetat (reciclat) pentru a executa următorul produs.

1.2. Structura programelor software

1.2.1. Platforma JADE

Pentru implementarea sistemului multi-agent este folosită platforma JADE (Java Agent DEvelopment Framework <http://jade.tilab.com/>). JADE este o platformă software implementată în limbajul de programare Java care oferă un middleware pentru dezvoltarea aplicațiilor de tip multi-agent. Platforma JADE este conformă specificațiilor FIPA (Foundation for Intelligent Physical Agents <http://www.fipa.org/>) – organizație pentru dezvoltarea standardelor software privind tehnologiile bazate pe agenți și interoperabilitatea acestora cu alte tehnologii.

(Bellifemine et.al.,2007) oferă documentația completă pentru implementarea sistemelor multi-agent folosind JADE. Facilitățile pe care platforma JADE le oferă sunt:

- un sistem distribuit in care sunt executati agenții, fiecare agent este executat ca un thread si exista posibilitatea de a executa agenți separat pe mai multe masini, indiferent de sistemul de operare
- platforma este conforma specificatiilor FIPA
- transport eficient al mesajelor asincrone
- implementarea paginilor aurii
- gestionarea ciclului de viata al agenților. In momentul in care un agent este creat, i se atribuie un identificator unic si o adresa de transport.
- Suport pentru mobilitatea agenților: agenții pot migra intre masini si procese
- Instrumente grafice prin care pot fi monitorizati agenții si platformele pe care ruleaza agenții
- Suport pentru ontologii si limbajul de continut
- Librarie pentru protocoalele de interactiune FIPA care modeleaza diferite tipuri de comportament

Arhitectură platformei JADE este reprezentată în Fig. 5.4. și este alcătuită din mai multe containere care pot fi distribuite în rețea. Containerele sunt procese Java care conțin toate serviciile necesare execuției agenților.

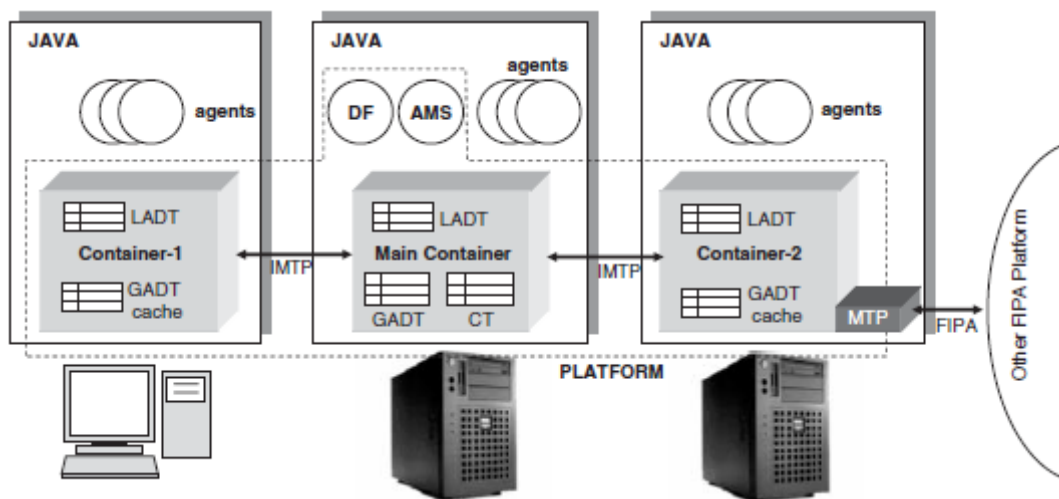


Fig.1.4. Arhitectura platformei JADE

Fiecare platforma contine un container principal numit *Main container* care este primul container care este lansat, iar celelalte containere trebuie sa se inregistreze la el.

Containerul principal are urmatoarele responsabilitati:

- Gestiunea tabelului de containere (Container Table CT):contine referintele si adresele de transport ale containerelor
- Gestiunea tabelului de descriptori a agenților(GADT): contine toti agenții prezenti in platforma, statusul si locatia lor

- Lansarea agenților AMS (Agent Management System) și DF (Directory Facilitator) care oferă serviciile pentru gestiunea agenților și pagini auri.

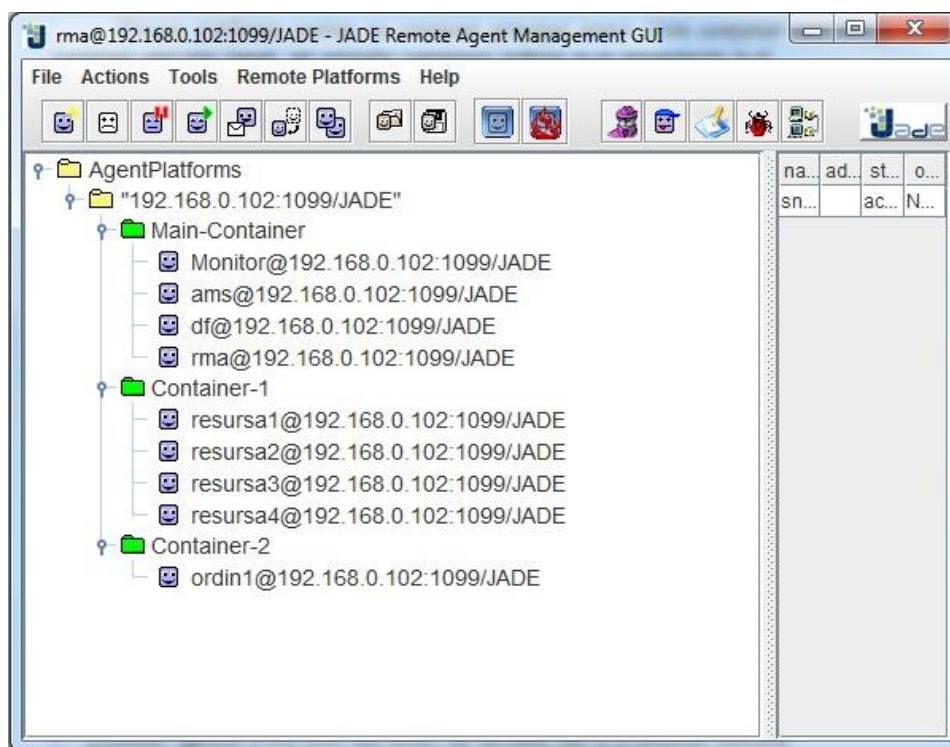


Fig. 1.5 Remote Management Agent (RMA) – consola grafică

Agentul AMS coordonează și monitorizează întreaga platformă. AMS este folosit de către agenți pentru a căuta alți agenți sau pentru a-și gestiona ciclul de viață. Înregistrarea agenților la AMS se face automat de către platforma JADE.

Agentul DF este un serviciu de tip paginii auri și este folosit de orice agent care dorește să își înregistreze serviciile sau să caute servicii valabile. DF oferă posibilitatea subscrierilor pentru agenții care vor să fie notificați în cazul în care un eveniment se petrece. Există posibilitatea lansării mai multor agenți DF pentru a distribui serviciul de pagini auri.

Agentul RMA – Remote Management Agent (Fig.1.5) este lansat în momentul lansării aplicației și reprezintă consola grafică prin care se gestionează activitatea agenților din platformă. Funcționalitățile oferite de RMA sunt: crearea sau distrugerea agenților, modificarea stării agenților (suspendare, reactivare, distrugere), trimitere mesaje către agenți, mutarea agenților în alte containere. Agentul RMA permite afișarea interfeței grafice pentru agentul Directory Facilitator unde pot fi văzute serviciile oferite de agenți și lansarea Sniffer-ului în care poate fi urmărit schimbul de mesaje dintre agenți.

Ciclul de viață al agenților din platforma JADE este conform FIPA. Un agent JADE trece prin următoarele stări:

- Inițiat: agentul a fost creat, dar nu a fost înregistrat încă la AMS
- Activ: agentul a fost înregistrat, are un nume și poate comunica cu alți agenți
- Suspendat: agentul a fost oprit pentru că threadul care execută agentul a fost suspendat
- În așteptare: agentul așteaptă un eveniment
- Eliminat: agentul a fost sters din AMS, iar threadul său și-a terminat execuția
- Transit: agentul este mutat în altă locație

Conform specificațiilor FIPA, platformele multi-agent trebuie să furnizeze Message Transport Service (MTS), serviciul responsabil pentru schimbul de mesaje în cadrul platformei sau între platforme, pentru a crește interoperabilitatea sistemului. JADE implementează toate standardele Message Transport Protocol (MTP) dezvoltate de FIPA. La initializarea containerului principal, JADE pornește un MTP bazat pe HTTP, care creează un socket server pentru containerul principal și care apoi așteaptă conexiuni. MTP are rolul de a ruta mesajele primite prin alte conexiuni către agenții destinatari.

Interacțiunea dintre agenți se face prin mesaje FIPA-ACL. Structura unui mesaj FIPA este următoarea:

- Conținutul mesajului
- Parametrii mesajului
- Codificarea mesajului
- Informații de transport

Parametrii mesajului pot fi: performative, sender, receiver, content, language, ontology, protocol, conversation-id etc. Un exemplu al unui mesaj FIPA-ACL este:

(request

```
:sender (agent-identifier :name alice@mydomain.com)
:receiver (agent-identifier :name bob@yourdomain.com)
:ontology travel-assistant
:language FIPA-SL
:protocol fipa-request
:content
  ""((action
    (agent-identifier :name bob@yourdomain.com)
    (book-hotel :arrival 15/10/2006
      :departure 05/07/2002 ... )))""
```

Specific mesajelor FIPA-ACL este definirea actului de comunicare. Actul de comunicare definește tipul de interacțiune dintre agenți. Acestea pot fi: propose, accept proposal, agree, cancel, inform, request, query if, reject proposal, not understood etc.

Pentru definirea interacțiunii dintre agenții din platforma JADE este folosit protocolul Contract Net Protocol.

În JADE, fiecare agent este implementat sub formă unei clase. Mai mulți agenți de același tip pot fi lansați în același timp prin lansarea mai multor instanțe ale aceleiași clase. Taskurile pe care un agent trebuie să le execute sunt definite sub formă de comportamente (behaviours) care pot fi executate în paralel. Comportamentele sunt metode prin care se definește reacția agentului când un anumit eveniment are loc, spre exemplu primirea unui anumit mesaj.

Există mai multe tipuri de comportamente:

- Comportamente simple
- Comportamente ciclice care sunt executate atât timp cât agentul este activ. Acest tip de comportament se folosește pentru primirea mesajelor
- Comportamente singulare care sunt executate o singură dată
- Comportamente paralele care conțin un set de sub-comportamente care se execută în paralel
- Comportamente secvențiale care conțin un set de sub-comportamente care se execută unul după celălalt

1.2.2. Programe agenți

Implementarea sistemului multi-agent presupune dezvoltarea celor 3 agenți principali: Ordin, Produs și Resursă sub forma de clase Java.

Agentul de tip Ordin

Pentru fiecare mod de execuție există un agent de tip ordin. Diagramele de stare sunt reprezentate în Fig. 1.6. pentru modul secvență completă, respectiv 1.7. pentru modul următoarea operație. În cele două diagrame se poate observa că comportamentul agentului Ordin este divizat în 3 etape: Actualizare cunoștințe, Decizie și Execuție, etape care se regăsesc în ciclul de viață al produsului inteligent (Fig. 1.3.).

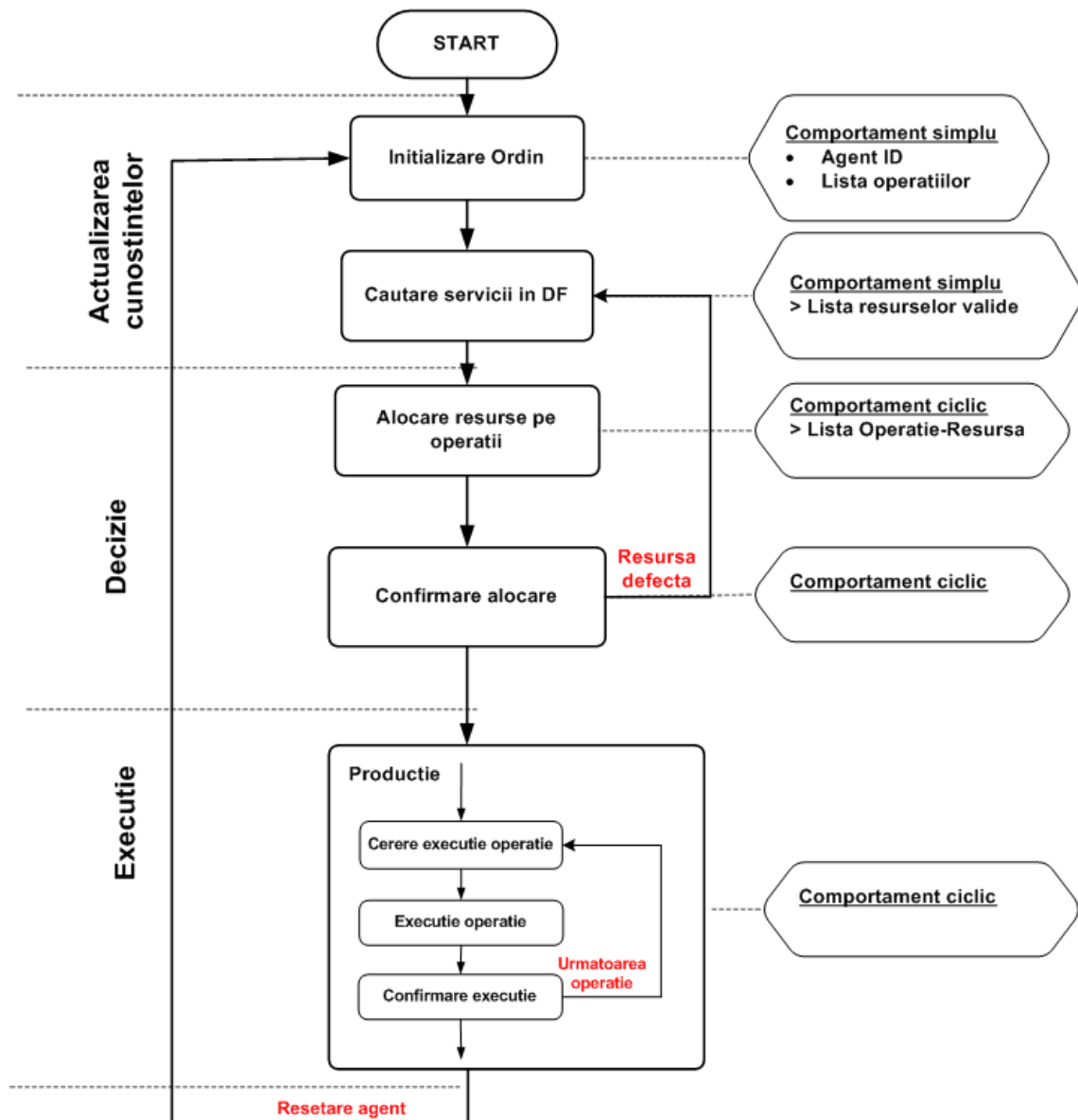


Fig. 1.6. Diagrama de stare a agentului Ordin – Cazul 1: secvența completă

Procesul de fabricație al produselor este implementat printr-un comportament secvențial format dintr-un set de sub-comportamente care sunt executate secvențial.

```
SequentialBehaviour seqBehaviour = new SequentialBehaviour();
Behaviour receiveOperationList = new receiveOperationListBehaviour(this);
Behaviour searchServicesDF = new searchServicesDFBehaviour(this);
Behaviour updateKnowledge = new UpdateKnowledgeBehaviour(this);
Behaviour sendProposeMessage = new sendProposeMessageBehaviour(this);
Behaviour receiveAcceptMessage = new receiveAcceptMessageBehaviour(this);
Behaviour palletCellEntry = new PalletCellEntryBehaviour(this);
Behaviour productionExecution = new productionExecutionBehaviour(this);
```

In etapa de *Actualizare a cunostintelor*, agentul ordin este format din urmatoarele comportamente:

- *receiveOperationListBehaviour* – in care agentul primeste informatii (lista de operatii) de la agentul Produs;
- *searchServicesDFBehaviour* – agentul cauta in Directory Facilitator resursele valide pentru lista de operatii; in urma cautarii rezultatul este lista de resurse valide pentru fiecare operatie. Apoi, agentul Ordin trimite mesaje de tip *QUERY_REF* catre resursele din lista rezultata.

Sintaxa de cautare a serviciilor in Directory Facilitator este urmatoarea:

```
DFAgentDescription dfd = new DFAgentDescription();
ServiceDescription sd = new ServiceDescription();
sd.setType(umeOperatie);
dfd.addServices(sd);
DFAgentDescription[] result = DFService.search(this, dfd);
```

Etapa de *Decizie* este formata din comportamentele:

- *updateKnowledgeBehaviour* – este un comportament ciclic in care agentul primeste de la resurse mesaje de tip *INFORM* ce au in continut incarcarea resursei si incepe procesul de alocare a resurselor pe operatii. Agentul de tip Ordin alege pentru fiecare operatie resursa valida cu incarcarea cea mai mica.

Algoritmul folosit in procesul de alocare este urmatorul:

```
startBehaviourTime = System.currentTimeMillis();
ACLMessage receivedMessage =
this.myAgent.receive(MessageTemplate.MatchPerformative(ACLMessage.INFORM));

if(receivedMessage!= null)
{
orderAgent.setOrderState("Scheduling");
orderAgent.sendMessage(new
AID("Monitor",AID.ISLOCALNAME),orderAgent.getOrderState(),ACLMessage.INFORM,null);
responseNo++;
for(int i=0;i<orderAgent.getOrderOperations().length;i++)
{
```

```

if(orderAgent.getOrderOperations()[i].equals(receivedMessage.getConversationId()))
{
if(Integer.parseInt(receivedMessage.getContent())<resourceLoad[i])
{
resourceLoad[i] = Integer.parseInt(receivedMessage.getContent());
chosenResource[i] = receivedMessage.getSender().getLocalName();
chosenOperation[i] = receivedMessage.getConversationId();
}
}
}
if(responseNo == orderAgent.getSearchResourceNo() || (System.currentTimeMillis()-
startBehaviourTime > 5000))
{
orderAgent.setChosenOperation(chosenOperation);
orderAgent.setChosenResource(chosenResource); }

```

Comportamentul ciclic este finalizat dacă au fost primite toate mesajele sau dacă au trecut 5 secunde de la începutul execuției comportamentului. Dacă numărul mesajelor de tip INFORM primite este mai mic decât numărul mesajelor de tip QUERY_REF înseamnă că unele resurse nu sunt funcționale, posibil datorită unei defectări. Aceste resurse nu vor fi luate în considerare în procesul de alocare.

- *sendProposeMessageBehaviour* – comportament de tip simplu in care ordinul trimite mesaje de tip *PROPOSE* resurselor alocate
- *receiveAcceptMessageBehaviour* – comportament de tip ciclic in care agentul de tip ordin primește mesaje de tip *ACCEPT_PROPOSAL* de la resursele care accepta alocarea. Dupa confirmarea executiei, resursele si operatiile efectuate sunt inserate intr-o structura de tip ArrayList folosita mai apoi la executia operatiilor.

```

ArrayList<ResourceOperationList> arrayList = new ArrayList<ResourceOperationList>(),
unde ResourceOperationList are urmatoarele atribute:
String operation;
String resource;

```

Comportamentul ciclic este finalizat dacă au fost primite toate mesajele sau dacă au trecut 5 secunde de la începutul execuției comportamentului. În cazul în care nu au fost trimise toate mesajele, se reia procesul de căutare a serviciilor în DF pentru operațiile care au rămas nealocate și, mai apoi, se execută alocarea acelor operații. Re-execuția acestor comportamente se face prin resetarea comportamentului secvențial, schimbând parametrii de căutare a operațiilor.

Următoarea etapă, de Execuție, conține comportamentele:

- *productionExecutionBehaviour* care este un comportament de tip simplu in care agentul seteaza variabilele OPC din automatul programabil pentru a executa transportul paletelor la posturile de lucru.

Comunicația cu modulul TCP-OPC bridge se face prin intermediul protocolului TCP/IP. Agentul de tip ordin conține clientul TCP/IP care comunica cu serverul TCP/IP aflat în modulul TCP-OPC bridge. Pentru conectarea clientului la socketul deschis de serverul TCP/IP și verificarea conexiunii se folosește următoarea sintaxă:

```

Socket clientSocket = new Socket(adresaIP, adresaPort)
if(clientSocket.isBound()){
System.out.println("Bind to socket: "+clientSocket.getInetAddress()+ "
port:"+clientSocket.getPort());}

```

Citirea și scrierea se fac prin:

```

try
{
inFromServer = new BufferedReader(new
InputStreamReader(clientSocket.getInputStream()));
inputServer = inFromServer.readLine();
}
catch(IOException ioe)
{
ioe.printStackTrace();
}

outToServer = new PrintWriter(clientSocket.getOutputStream());
outToServer.print(a);
outToServer.flush();

```

Cele două aplicații comunica prin intermediul a trei tipuri de mesaje:

1. Cerere locație port-paletă în celulă de fabricație: agentul de tip Ordin interoghează variabilele PLC pentru a afla poziția produsului inteligent în sistemul de transport

Formatul mesajului este:00 0i 01 06, unde i este identificatorul ordinului și al port-păleței, secvență 01 reprezintă tipul mesajului și ultima secvență 06 este lungimea mesajului.

Răspunsul dat de modulul TCP-OPC bridge este:

00 0i 01 1l xxx ... xxx yyy...yyy, unde 1l–lungimea mesajului,xxx – reprezintă valoarea variabilelor location_pal_1-5 din automatul programabil și semnifică identificatorul segmentului din bandă transportoare unde se află paletetele 1-5 și yyy – reprezintă valoarea variabilelor paleta_în_r1-4, adică identificatorul paletelor care se află la cele 4 posturi de lucru. Pentru a verifica dacă o paleta a ajuns la un post de lucru, se compară câmpurile xxx și yyy, astfel încât identificatorul păleței dintr-un anumit post de lucru să coincidă cu ID-ul păleței care se află la acel post de lucru.

2. Cerere scriere variabile resurse ce urmează a procesa produsul: după alocarea operațiilor pe resurse, agentul Ordin transmite automatului programabil lista resurselor către care dispozitivele port-paleta trebuie transportate.

Formatul mesajul este: 00 0i 0254 xxx xxx xxx xxxxxx, unde i este identificatorul port-păleței, iar xxx este numărul postului de lucru la care va fi transportată port-paleta. Numărul maxim de operații care pot fi executate este 16. La primirea mesajului, modulul TCP-OPC scrie variabilă de tip vector de structuri șir_paleta. Vectorul are dimensiunea 16, iar structura are următoarele componente: post, operație, timpmin, timpmax și raport.

Pentru a evacua paleta din sistemul de transport la sfârșitul producției, se scrie după ultimul post de lucru ce trebuie vizitat, valoarea 255 în dreptul postului.

3. Cerere schimbare stare variabilă robot, agentul Ordin informează automatul programabil în legătură cu finalizarea operației pentru că paleta să fie transportată către postul de lucru următor.

Formatul mesajului este: 00 0i 0250 x y, unde i este identificatorul port-păleței, x este identificatorul resursei și y este starea – true sau false.

După actualizarea variabilelor OPC, automatul programabil începe transportul paletelor la posturile de lucru. Agentul ordin interoghează la o perioadă de 500 milisecunde poziția păleței în sistem prin trimiterea mesajelor de tip 1 – cerere locație port-paleta. În momentul în care paleta a ajuns în dreptul resursei, agentul ordin trimite mesaj de tip REQUEST, , însoțit de identificatorul operației, către resursă pentru a cerere începerea execuției și se trece la următorul comportament.

- *receiveConfirmMessageBehaviour*, comportament de tip ciclic în care se așteaptă primirea mesajelor de tip CONFIRM de la resursă. Primirea unui astfel de mesaj reprezintă finalizarea operației, iar ordinul trimite către modulul TCP-OPC bridge un mesaj de tip 3 – cerere schimbare stare robot prin care semnalează că operația a fost efectuată, iar paleta poate fi transportată către următorul post de lucru. După finalizarea comportamentului se trece la comportamentul anterior, *productionExecutionBehaviour* și se execută următoarea operație.

După finalizarea execuției ultimei operații, port-paleta este evacuată din sistem și poate fi refolosită pentru fabricarea altui produs.

Diferența dintre cele două moduri de execuție este că în cazul secvenței complete, alocarea resurselor se face de la început pentru toată lista de operații, în timp ce în cazul următoarei operații, alocarea resurselor se face doar pentru următoarea operație. Astfel, după finalizarea execuției operației curente, se reia procesul de căutare a resurselor valide în Directory Facilitator și de alocare a resurselor.

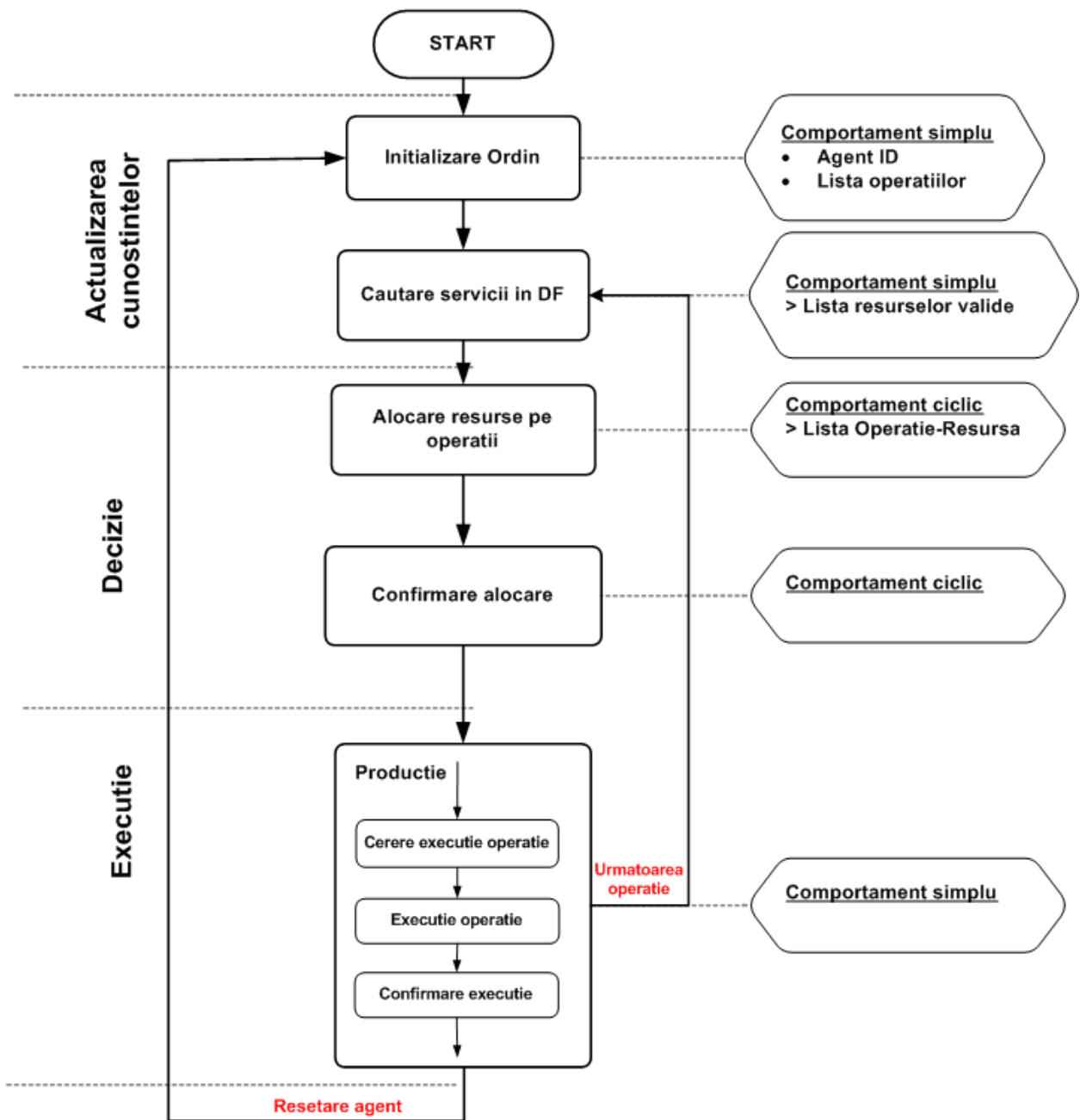


Fig. 1.7. Diagrama de stare a agentului Ordin – Cazul 2: următoarea operație

Agentul de tip Resursă

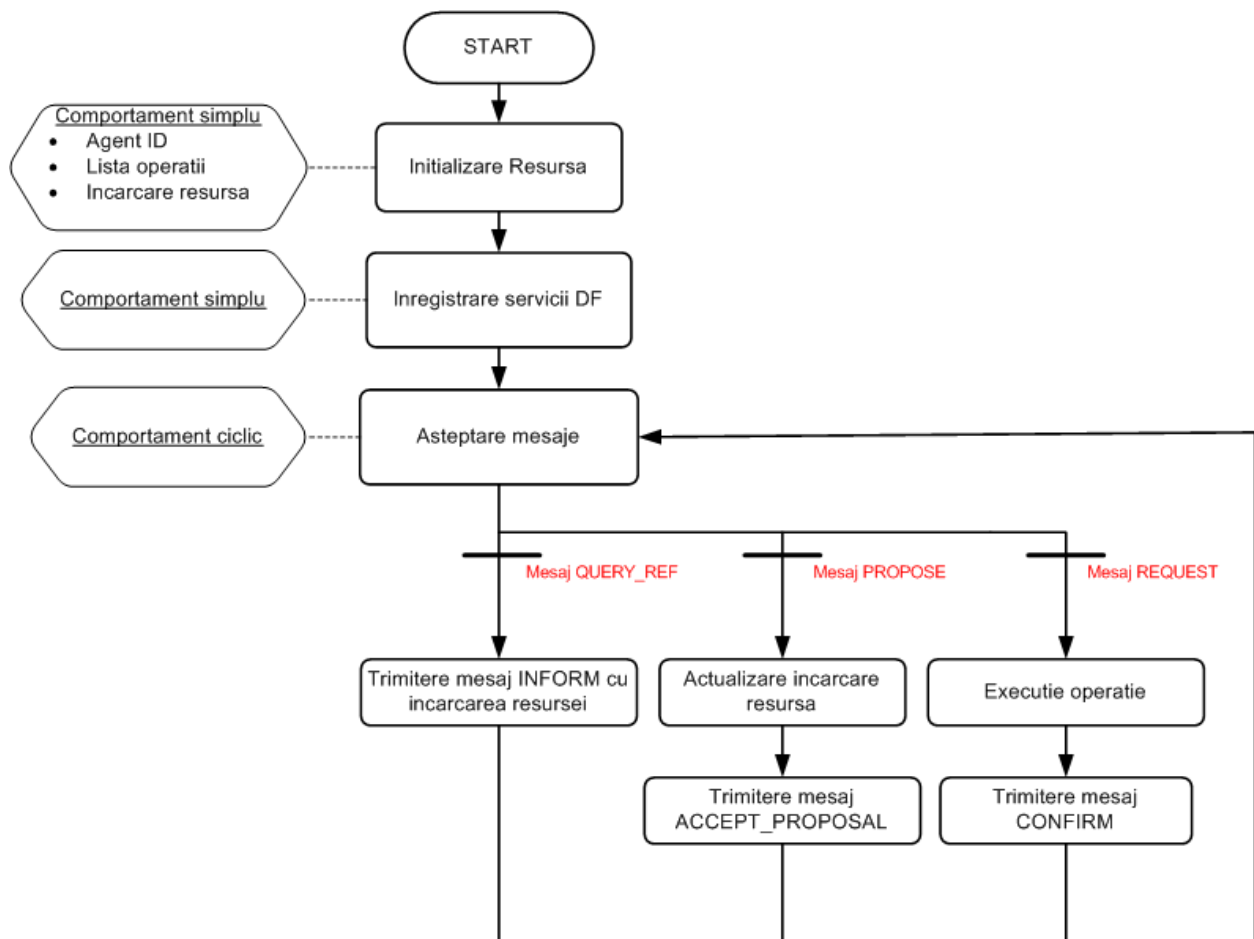


Fig. 1.8. Diagrama de stare a agenților de tip Resursă

Comportamentul agentului de tip Resursă începe cu etapă de initializare în care sunt setate ID-ul agentului, capacitățile resursei (lista de operații posibile) și încărcarea resursei. După etapă de initializare urmează etapă de înregistrare a serviciilor la Directory Facilitator (serviciul de pagini aurii). În această etapă fiecare resursă înregistrează toate operațiile posibile. Înregistrarea unui serviciu la DF se face în modul următor:

```

DFAgentDescription dfd = new DfAgentDescription();
dfd.setName(getAID());
ServiceDescription sd = new ServiceDescription();
sd.setType( numeOperatie);
sd.setName( numeOperatie);
dfd.addServices( sd);

try {DFService.register(this, dfd);}
catch (FIPAException fe) { fe.printStackTrace(); }

```

Urmează un comportament ciclic în care Resursa așteaptă mesaje de la agentul de tip ordin. Pentru citirea mesajelor primite se folosește sintaxa:

```
ACLMessage receivedMessage = receive();
```

Există 3 tipuri de mesaje pe care agentul Resursa le primește, în funcție de actul de comunicare:

- Mesaje de tip *QUERY_REF* – în acest caz agentul Ordin trimite o cerere pentru încărcarea resursei către resursa, iar resursa răspunde cu un mesaj de tipul *INFORM* care are în conținut încărcarea resursei

- Mesaje de tip *PROPOSE* – acest tip de mesaj semnifica faptul ca resursa a fost aleasa in procesul de alocare a resurselor pentru a efectua o anumita operatie. Dupa primirea acestui mesaj, incarcarea resursei va fi incrementata cu 1 si resursa va trimite inapoi mesaj de tip *ACCEPT_PROPOSAL*
- Mesaje de tip *REQUEST* – in acest caz agentul Ordin trimite cerere pentru executia operatiei catre resursa. Resursa incepe executia operatiei si dupa finalizarea acesteia trimite un mesaj de *CONFIRM*.

Selectia mesajelor dupa tipul actului de comunicare se face utilizand urmatoarea sintaxa:

```

if(receivedMessage!= null)
{
    switch(receivedMessage.getPerformative())
    {
        case (ACLMessage.QUERY_REF) :
        {
            // code
            }break;
        }
    }
}

```

Schimbul de mesaje ce are loc între agenții de tip Ordin și cei de tip Resursa poate fi vizualizat în Fig. 1.9.

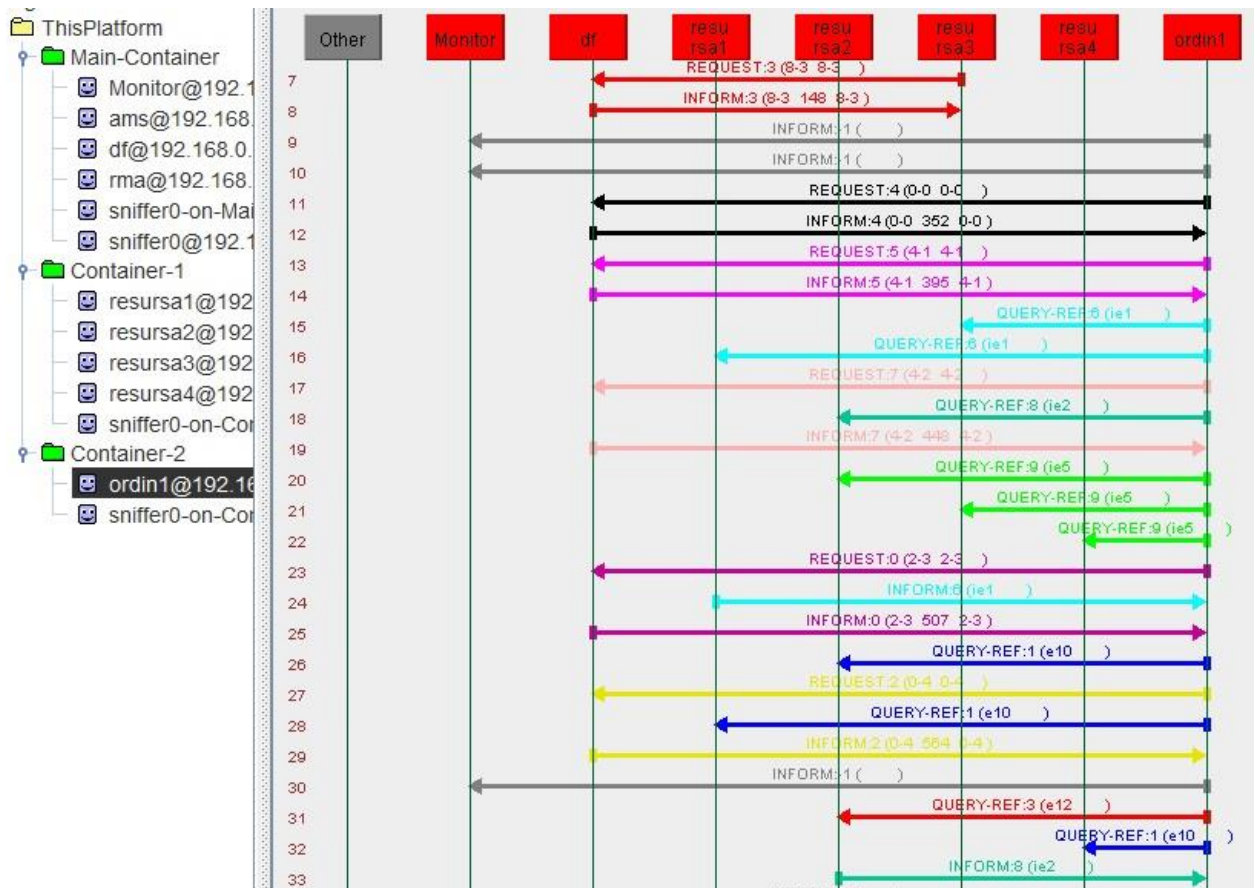


Fig.1.9. Schimbul de mesaje între agenții Ordin și agenții Resursă (Sniffer)

1.2.3. Modulul TCP-OPC bridge

Comunicația dintre agenții de tip Ordin și automatul programabil se face prin intermediul unui protocol numit TCP-OPC bridge.

Modulul TCP-OPC este o aplicație software dezvoltată în limbajul de programare C#. Această aplicație conține un Server TCP/IP care comunica prin socket cu Clientul TCP/IP dezvoltat în aplicația multi-agent și un Client OPC care comunica cu Serverul OPC instalat în automatul programabil. Clientul OPC este responsabil pentru scrierea și citirea datelor de intrare și ieșire din automatul programabil prin intermediul elementelor OPC (item-uri și grupuri).

Interacțiunea dintre aplicația de tip agent și TCP-OPC bridge se face printr-un schimb de mesaje utilizând Comunicația prin socket și protocolul de transport TCP/IP.

Comunicația dintre TCP-OPC bridge este realizată prin intermediul OPC. OPC (Object Linking and Embedding for Process Control) este un standard de comunicație în timp-real care permite interacțiunea dintre dispozitivele industriale hardware care provin de la producători diferiți.

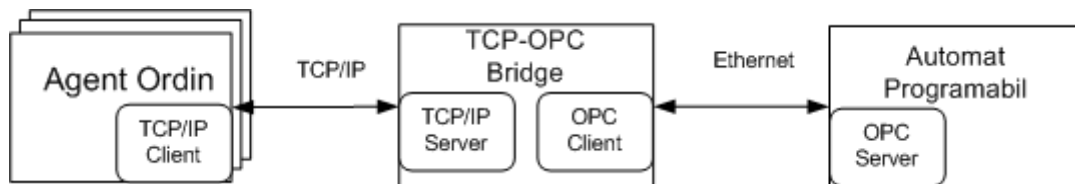


Fig. 1.10. Conexiunea dintre agenții Ordin și automatul programabil prin TCP-OPC bridge

Scrierea și citirea variabilelor din automatul programabil se face utilizând biblioteca *OPCdotNETLib.dll*. Pașii pentru accesarea variabilelor din automat sunt:

- Definirea serverului OPC: `string serverProgID = "IndraLogic.OPC.02"`
- Definirea variabilelor automat: `string itemA = ".location_pal_1"`
- Conectarea la serverul OPC
`OpcServer opcServer = new OpcServer();`
`opcServer.Connect(serverProgID);`
- Definirea și înregistrarea grupurilor
`OpcGroup opcGroup = opcServer.AddGroup("Grup1", false, 200);`
- Definirea și înregistrarea item-urilor:
`OpcItemDef itemDefs = new OPCItemDef(itemA, true, 0, VarEnum.VT_EMPTY);`
- Adăugarea item-urilor la grupuri:
`opcGroup.AddItem(itemDefs, out rItm);`
- Citirea și scrierea item-urilor se execută folosind funcțiile `OPCWriteGroup.Write()` și `OPCWriteGroup.Read()`.

Serverul Tcp/Ip deschide un socket pentru fiecare agent de tip Ordin. Crearea unui socket și acceptarea clienților Tcp/Ip se fac prin următoarea sintaxă:

```
try{
TcpListener listener = new TcpListener(IPAddress.Any, TcpPort);
listener.Start();
Socket s = listener.AcceptSocket();
}
catch {System.Windows.Forms.MessageBox.Show("Eroare creare socket acceptare conexiune");}
```

2. Scenarii experimentale

2.1. Scenarii propuse

Pentru testarea și validarea soluției de conducere sunt folosite următoarele scenarii:

- Simulare proces de fabricație utilizând sistemul mulți-agenți și
- Execuția fabricației pe sistemul fizic dintr-o celulă pilot cu resurse industriale multiple (roboti industriali, mașini CNC, camere video), în care se pot executa procese de producție de tip job-shop.

Primul scenariu implică execuția aplicației într-un mediu fără perturbatii. Cel de-al doilea scenariu presupune apariția unei perturbatii de tip defectarea unei resurse în timpul procesului de fabricație.

Fiecare scenariu va fi testat pentru cele două moduri de execuție: secvență completă și următoarea operație. Pentru testarea și validarea soluției se vor compara timpii de execuție obținuți pentru fiecare scenariu.

2.2. Modul de lansare în execuție a aplicației

Lansarea în execuție a aplicației presupune următorii pași:

- Pornirea automatului și a aplicației OPC Server
- Lansarea modulului TCP-OPC bridge
- Atribuirea identificadorului unic produselor inteligente, adică scrierea RFID-urilor pe port-palete
- Execuția agenților de tip Resursa pe stațiile PC asociate. Pentru lansare se folosesc fișierele script asociate sau se lansează proiectul din IDE-ul Eclipse

Fișierul script conține următoarea sintaxă:

```
java jade.Boot -container  
Resursal:ResourceAgent.ResourceAgent  
pause
```

- Execuția agenților de tip Ordin pe modulul decizional Overo. Pentru lansare se execută fișierele *OrderAgent.sh*:

```
#!/bin/bash  
echo "Hello World"  
java jade.Boot -container -host 192.168.0.10 -port 1099 -local-host  
192.168.0.61 -local-port 1099 ordin1:OrderAgent.OrderAgent
```

- Se plasează port-paletele pe sistemul de transport și se așteaptă finalizarea producției
- După finalizarea execuției produselor, port-paletele sunt reinitializate pentru a fi reutilizate în producția următoarelor produse.

2.3. Analiza rezultatelor obținute și validarea soluției propuse

Testarea soluției de conducere presupune compararea celor două moduri de execuție: secvență completă și următoarea operație.

În primele două cazuri (realizarea unui singur ordin – Tabelul 2.1. și realizarea unui lot de 4 produse – Tabelul 2.2.) au fost simulate procesele de fabricație. Timpul de transport al port-paletelor în celula de fabricație și execuția operațiilor pe resurse au fost simulate pentru 5 secunde.

Mod de execuție	Fara perturbatii	Cu perturbatii
Secvența completă	00:41	01:02
Următoarea operație	00:41	00:41

Tabel 2.1. Cazul 1: simulare fabricație pentru ordinul 1

Se poate observa în cele două cazuri că primul mod de execuție oferă un timp de fabricație mai bun în cazul în care în sistem nu apar perturbatii, însă timpul de execuție este mai mare decât cel de-al doilea mod de execuție în cazul apariției perturbatiilor.

Mod de execuție	Fara perturbatii	Cu perturbatii
Secvența completă	02:01	02:55
Următoarea operație	02:12	02:24

Tabel 2.2. Cazul 2: simulare fabricație pentru întreaga producție – 4 ordine

Pentru următoarele două cazuri, timpul total de execuție a fost măsurat pentru execuția pe sistemul fizic. Se poate observa că în cazul fabricației unui singur produs – tabelul 2.3., timpul de execuție pentru modul *Următoarea operație* este mai mare decât cel pentru *Secvența completă* în situația fără perturbații, însă în cazul apariției perturbației, timpul de execuție pentru modul *Secvența completă* crește, în timp ce cel pentru modul *Următoarea operație* rămâne același.

Mod de execuție	Fara perturbatii	Cu perturbatii
Secvența completă	01:41	01:55
Următoarea operație	01:46	01:46

Tabel 2.3. Cazul 3: execuție fabricație pentru ordinul 1

În cazul realizării unui lot de 4 produse, tabelul 2.4, modul de execuție *Următoarea operație* oferă performanțe mai bune atât în cazul fără perturbatii, cât și în cazul cu apariției de perturbatii.

Acest lucru poate fi datorat alocării operațiilor pe resurse care a făcut ca transportul port-paletelor între posturile de lucru să fie mai scurt.

Mod de execuție	Fara perturbatii	Cu perturbatii
Secvența completă	06:17	06:39
Următoarea operație	05:06	05:30

Tabel 2.4. Cazul 4 : execuție fabricație pentru întreaga producție – 4 ordine

Timpul total de execuție mai mare în cazul cu perturbării decât în cel fără perturbării este datorat timpului de realocare a operațiilor ce au rămas nealocate din cauza defectării resursei (timpul de semnalare a perturbării este de 5 secunde – agentul Ordin așteaptă 5 secunde pentru a primi răspuns de la agentii de tip Resursa; dacă nu răspund toate resursele, este semnalată o defectare, după care este refăcută alocarea – căutarea în DF și alocarea resurselor pe operații).

Timpul total de execuție este egal pentru modul de execuție *Urmatoarea operatie* indiferent de perturbării, deoarece apariția perturbărilor nu aduce modificări în procesul de alocare (o resursa defectă nu mai apare în DF pentru alocarea următoarei operații).

În urma analizei rezultatelor obținute prin testarea soluției de conducere heterarhice, s-a observat că modul *Secvența completă* oferă performanțe mai bune în situația în care nu apar perturbării, adică timpul total de execuție al produselor în lipsa perturbărilor este mai bun, în timp ce cel de-al doilea mod de execuție este mai performant în cazul apariției perturbărilor de tip defectare resurse.

3. Dezvoltări experimentale

3.1. Realizări

În cadrul acestei dezvoltări a fost prezentată o soluție de conducere de tip heterarhic centrată pe fluxul de produse din sistemul de fabricație.

Prin conceptul de automatizare dirijată de produs se specifică faptul că produsele sunt entități active în procesul de fabricație, fiind implicate în luarea deciziilor referitoare la producție. În cadrul proiectului, acest concept este asigurat prin utilizarea produselor inteligente. Produsul inteligent folosit în soluția de conducere propusă are capacitate decizională și de stocare a informațiilor, iar inteligență este îmbarcată în produs.

Au fost prezentate două moduri de execuție: în primul caz, planificarea operațiilor și alocarea resurselor se fac înainte de începerea execuției, iar în cel de-al doilea caz alocarea resurselor se face înaintea următoarei operații. Arhitectura sistemului de conducere și cele două moduri de execuție asigură robustețe, flexibilitate și toleranță la defect.

Sistemul de conducere este implementat printr-un sistem multi-agent. Principalii agenți sunt: resursă, produs și ordin. Dezvoltarea sistemului multi-agent a fost făcută utilizând platforma JADE, iar sistemul de conducere a fost testat și validat în celulă pilot cu resurse industriale multiple (roboti industriali, mașini CNC, camere video).

3.2. Propuneri aplicare și dezvoltare viitoare

Sistemul de conducere heterarhic poate fi utilizat în mod curent pentru conducerea automată a proceselor de fabricație de tip job-shop. Sistemul poate fi îmbunătățit prin creșterea

complexității procesului de alocare a operațiilor pe resurse. Criteriile care ar putea fi folosite în algoritm sunt:

- Costul transportului – fiecare secțiune din sistemul de transport va avea asociat un cost, iar selecția resurselor se va face astfel încât costul transportului produsului de la postul de lucru curent la postul de lucru următor să fie minim
- Timpul de execuție al operațiilor pentru fiecare resursă, în cazul în care acesta diferă
- Cel mai apropiat moment de execuție (fereastra temporală)

O altă posibilă îmbunătățire este calculul secvenței optime a operațiilor. Agentul de tip ordin este responsabil pentru planificarea operațiilor, ținând cont de restricțiile privind ordinea operațiilor. După calculul tuturor secvențelor posibile este aleasă secvența care oferă cel mai bun timp total de procesare.

Anexe

Agentul de tip Ordin – cazul secvențiere completa

```
package OrderAgent;
```

```
import java.util.logging.*;  
import java.io.*;  
import java.util.*;
```

```
import TimeStamp.TimeStampFormatterUtil;  
import jade.core.*;  
import jade.core.behaviours.*;  
import jade.util.leap.Iterator;  
import jade.domain.FIPAException;  
import jade.domain.DFService;  
import jade.domain.FIPAAgentManagement.*;  
import jade.lang.acl.ACLMessage;  
import jade.lang.acl.MessageTemplate;
```

```
public class OrderAgent extends Agent {  
    private String orderName;  
    private String orderState="Initialization";  
    private int operationNo = 0;  
    private String[] orderOperations;  
    private String[] currentOrderOperations;  
    private String[] extraOrderOperations;  
    private int currentOperationNo = 0;  
    private int searchResourceNo = 0;  
    private Logger logger = Logger.getLogger("MyLog");  
    private String[] chosenOperation;  
    private String[] chosenResource;  
    private boolean resourceBreakdown = false;  
    private long beginExecutionTime;  
    private long executionTime;  
    protected SequentialBehaviour seqBehaviour;
```

```

protected ArrayList<ResourceOperationList> arrayList = new ArrayList<ResourceOperationList>();
private TCPClient clientSocket = new TCPClient();
public String getOrderName() {return orderName;}
public int getOperationNo() {return operationNo;}
public void setOperationNo(int operationNo) {this.operationNo = operationNo;}
public Logger getLogger() {return logger;}
public String[] getOrderOperations() {return orderOperations;}
public void setOrderOperations(String[] orderOperations) {this.orderOperations = orderOperations;}
public String getOrderState() {return orderState;}
public void setOrderState(String orderState) {this.orderState = orderState;}
public int getSearchResourceNo() {return searchResourceNo;}
public void setSearchResourceNo(int searchResourceNo) {this.searchResourceNo = searchResourceNo;}
public String[] getChosenOperation() {return chosenOperation;}
public void setChosenOperation(String[] chosenOperation) {this.chosenOperation = chosenOperation;}
public String[] getChosenResource() {return chosenResource;}
public void setChosenResource(String[] chosenResource) {this.chosenResource = chosenResource;}
public TCPClient getClientSocket() {return clientSocket;}
public ArrayList<ResourceOperationList> getArrayList() {return arrayList;}
public void setArrayList(ArrayList<ResourceOperationList> arrayList) {
    this.arrayList = arrayList;
}
public long getBeginExecutionTime() {
    return beginExecutionTime;
}
public void setBeginExecutionTime(long beginExecutionTime) {
    this.beginExecutionTime = beginExecutionTime;
}
public void setExecutionTime(long executionTime) {
    this.executionTime = executionTime;
}
public boolean isResourceBreakdown() {
    return resourceBreakdown;
}
public void setResourceBreakdown(boolean resourceBreakdown) {
    this.resourceBreakdown = resourceBreakdown;
}
public String[] getExtraOrderOperations() {
    return extraOrderOperations;
}
public void setExtraOrderOperations(String[] extraOrderOperations) {
    this.extraOrderOperations = extraOrderOperations;
}
public String[] getCurrentOrderOperations() {
    return currentOrderOperations;
}
public void setCurrentOrderOperations(String[] currentOrderOperation) {
    this.currentOrderOperations = currentOrderOperation;
}
public int getCurrentOperationNo() {
    return currentOperationNo;
}
}

```

```

public void setCurrentOperationNo(int currentOperationNo) {
    this.currentOperationNo = currentOperationNo;
}

protected void setup()
{
    orderName = this.getLocalName();
    System.out.println("Agent "+ orderName+" launched...");
    logger.info("Order "+orderName+" launched!");

    sendMessage(new
AID("Monitor",AID.ISLOCALNAME),orderState,ACLMessage.INFORM,null);

    clientSocket.startClientSocket(this.getLocalName());

    try
    {
        String filePath = "E:/Roxana/Logger/"+this.getLocalName()+"Logger.log";
        FileHandler fileHandler = new FileHandler(filePath, false); // append = true
        logger.setUseParentHandlers(false); // no console output
        logger.addHandler(fileHandler);
        fileHandler.setFormatter(new SimpleFormatter());
    } catch (Exception e)
    {
        e.printStackTrace();
    }
    seqBehaviour = new SequentialBehaviour();
    Behaviour receiveOperationList = new receiveOperationListBehaviour(this);
    Behaviour searchServicesDF = new searchServicesDFBehaviour(this);
    Behaviour updateKnowledge = new UpdateKnowledgeBehaviour(this);
    Behaviour sendProposeMessage = new sendProposeMessageBehaviour(this);
    Behaviour receiveAcceptMessage = new receiveAcceptMessageBehaviour(this);
    Behaviour palletCellEntry = new PalletCellEntryBehaviour(this);
    Behaviour productionExecution = new productionExecutionBehaviour(this);
    seqBehaviour.addSubBehaviour(receiveOperationList);
    seqBehaviour.addSubBehaviour(searchServicesDF);
    seqBehaviour.addSubBehaviour(updateKnowledge);
    seqBehaviour.addSubBehaviour(sendProposeMessage);
    seqBehaviour.addSubBehaviour(receiveAcceptMessage);
    seqBehaviour.addSubBehaviour(palletCellEntry);
    seqBehaviour.addSubBehaviour(productionExecution);
    addBehaviour(seqBehaviour);
}

public void sendMessage(AID a,String content, int message_type, String convID)
{
    ACLMessage mesajTrimis;
    mesajTrimis = new ACLMessage(message_type);
    mesajTrimis.addReceiver(a);
    mesajTrimis.setContent(content);
    mesajTrimis.setConversationId(convID);
    this.send(mesajTrimis);
}

```



```

        logger.info("Sending "+ACLMessage.getPerformative(message_type)+" message to
"+a.getLocalName()+".");
    }
}
class receiveOperationListBehaviour extends OneShotBehaviour
{
    private OrderAgent orderAgent;
    private RandomAccessFile randomAccesFile;
    receiveOperationListBehaviour(OrderAgent oa)
    {
        super(oa);
        orderAgent = oa;
    }
    public void action()
    {
        if(!orderAgent.isResourceBreakdown())
        {
            /*
            * Comportament in caz normal
            */
            String[] operations = new String[2];
            String operationsList="List of operations:\n";

            int i=0;
            try
            {
                randomAccesFile = new
RandomAccessFile("E:/Roxana/Lista"+orderAgent.getOrderName()+".txt", "r");
            }
            catch(FileNotFoundException fnf)
            {
                fnf.printStackTrace();
                System.exit(0);
            }
            FileInputStream fileStream = null;
            String readLineString;
            try
            {
                int operationNumber = Integer.parseInt(randomAccesFile.readLine());
                orderAgent.setOperationNo(operationNumber);
                orderAgent.setCurrentOperationNo(operationNumber);
                System.out.println("Number of operations:" + operationNumber);

                operations = new String[operationNumber];
                while ((readLineString = randomAccesFile.readLine()) != null)
                {
                    System.out.println(""+readLineString);
                    operations[i] = readLineString;
                    i++;
                    operationsList += '\t'+readLineString+'\n';
                }
            }
        }
    }
}

```

```

        catch (IOException e)
        {
            e.printStackTrace();
        } finally
        {
            try
            {
                if (fileStream != null)
                    fileStream.close();
            }
            catch (IOException ex)
            {
                ex.printStackTrace();
            }
        }
        orderAgent.setOrderOperations(operations);
        orderAgent.setCurrentOrderOperations(operations);
        orderAgent.getLogger().info("The order has "+orderAgent.getOperationNo()+"
operations.");
        orderAgent.getLogger().info(operationsList);
    }
    else
    {
        /*
        * Comportament in cazul aparitiei unei perturbatii
        */
        System.out.println("A disruption ocurred in the system.");
        System.out.println("DF Search and Schedule processes are performed again.");
    }
}
}
class searchServicesDFBehaviour extends OneShotBehaviour
{
    private OrderAgent orderAgent;
    private AID[] searchResult = new AID[10]; // resurse care efectueaza o operatie
    private int searchResultNo;
    private String[] OperationsList;

    public String[] getOperationsList() {
        return OperationsList;
    }
    public void setOperationsList(String[] extraOperations) {
        OperationsList = extraOperations;
    }
    searchServicesDFBehaviour(OrderAgent oa)
    {
        super(oa);
        orderAgent = oa;
    }
    public void action()
    {

```

```

    DFAgentDescription dfAD = new DFAgentDescription();
    ServiceDescription sd = new ServiceDescription();
    SearchConstraints ALL = new SearchConstraints();
    ALL.setMaxResults(new Long(-1));
    dfAD.addServices(sd);

    String resourceList="";
    searchResultNo = 0;

    if(!orderAgent.isResourceBreakdown())
    {
        long startExecutionTime = System.currentTimeMillis();
        System.out.println("Production of "+orderAgent.getOrderName()+" starts at: "+
TimeStamFormatterUtil.format(startExecutionTime));
        orderAgent.setBeginExecutionTime(startExecutionTime);
    }

    orderAgent.setOrderState("DF search");
    orderAgent.sendMessage(new
AID("Monitor",AID.ISLOCALNAME),orderAgent.getOrderState(),ACLMessage.INFORM,null);

    for(int i=0;i<orderAgent.getCurrentOperationNo();i++)
    {
        resourceList = "";
        searchResult = null;
        OperationsList = orderAgent.getCurrentOrderOperations();
        try
        {
            DFAgentDescription[] agentDescription =
DFService.search(this.myAgent, dfAD, ALL);

            searchResult=serviceSearch(agentDescription,OperationsList[i]);
            System.out.println("Resurse care efectueaza "+OperationsList[i]+" : ");
            resourceList = "Available resources for "+OperationsList[i]+" operation:
\n";

            if(searchResult.length == 0)
            {
                System.out.println("Nu exista nicio resursa valida pentru
operatia "+OperationsList[i]+".");
                System.out.println("Productia este sistata.");
            }
            for(int j=0;j<searchResult.length;j++)
            {
                if(searchResult[j]!=null)
                {
                    searchResultNo++;
                    System.out.print(" " +searchResult[j].getLocalName());
                    resourceList += '\t'+searchResult[j].getLocalName()+'\n';
                }
            }
            System.out.println("");

```

```

        orderAgent.getLogger().info(resourceList);
        for(int j=0;j<searchResult.length;j++)
        {
            if(searchResult[j]!=null)
            {
                orderAgent.sendMessage(searchResult[j], null,
ACLMessage.QUERY_REF, OperationsList[i]);
            }
        }
    }
    catch(FIPAException fipaE)
    {
        fipaE.printStackTrace();
        System.out.println("Serviciul nu a fost gasit.");
        orderAgent.getLogger().severe("Error searching the DFService!");
    }
}
orderAgent.setSearchResourceNo(searchResultNo);
}
public AID[] serviceSearch(DFAgentDescription[] a, String service)
{
    AID [] resurse = new AID[10];
    int k=0;
    for (int i=0;i<a.length;i++)
    {
        DFAgentDescription dfd = new DFAgentDescription();
        dfd = a[i]; //each agent in DF
        AID agentID = dfd.getName(); // Agents AIDs.
        Iterator it = dfd.getAllServices(); //Agent's service collection

        while(it.hasNext())
        {
            ServiceDescription sd = (ServiceDescription)it.next();
            if (sd.getName().equals(service))
            {
                resurse[k]=agentID;
                k++;
            }
        }
    }
    return resurse;
}
}
class UpdateKnowledgeBehaviour extends Behaviour
{
    private OrderAgent orderAgent;
    private boolean finishBehaviour = false;
    private int responseNo;
    private String[] chosenOperation;
    private String[] chosenResource;
    private int[] resourceLoad;
    private long startBehaviourTime;

```

```

UpdateKnowledgeBehaviour(OrderAgent oa)
{
    super(oa);
    orderAgent = oa;
}
public void onStart()
{
    finishBehaviour = false;
    responseNo = 0;
    startBehaviourTime = System.currentTimeMillis();
    if(!orderAgent.isResourceBreakdown())
    {
        chosenOperation = new String[orderAgent.getCurrentOperationNo()];
        chosenResource = new String[orderAgent.getCurrentOperationNo()];
    }
    resourceLoad = new int[orderAgent.getOperationNo()];
    for(int i=0;i<resourceLoad.length;i++)
    {
        resourceLoad[i]=100;
    }
}
public void action()
{
    ACLMessage receivedMessage =
this.myAgent.receive(MessageTemplate.MatchPerformative(ACLMessage.INFORM));
    if(receivedMessage!= null)
    {
        orderAgent.setOrderState("Scheduling");
        orderAgent.sendMessage(new
AID("Monitor",AID.ISLOCALNAME),orderAgent.getOrderState(),ACLMessage.INFORM,null);
        responseNo++;
        orderAgent.getLogger().info("Receiving INFORM message from "+
receivedMessage.getSender().getLocalName()+" with content: "+receivedMessage.getContent());

        System.out.println("INFORM
Expeditor:"+receivedMessage.getSender().getLocalName()+" Continut:
"+receivedMessage.getContent()+" Destinator:"+this.myAgent.getLocalName());
        for(int i=0;i<orderAgent.getOrderOperations().length;i++)
        {

            if(orderAgent.getOrderOperations()[i].equals(receivedMessage.getConversationId()))
            {

                if(Integer.parseInt(receivedMessage.getContent())<resourceLoad[i])
                {
                    resourceLoad[i] =
Integer.parseInt(receivedMessage.getContent());
                    chosenResource[i] =
receivedMessage.getSender().getLocalName();
                    chosenOperation[i] =
receivedMessage.getConversationId();
                }
            }
        }
    }
}

```

```

        }
    }
    }
    if(responseNo == orderAgent.getSearchResourceNo() ||
(System.currentTimeMillis()-startBehaviourTime > 5000))
    {
        orderAgent.setChosenOperation(chosenOperation);
        orderAgent.setChosenResource(chosenResource);

        finishBehaviour = true;
    }
}
else
{
    block();
}
}
public boolean done()
{
    return finishBehaviour;
}
}
class sendProposeMessageBehaviour extends OneShotBehaviour
{
    private OrderAgent orderAgent;

    sendProposeMessageBehaviour(OrderAgent oa)
    {
        super(oa);
        orderAgent = oa;
    }
    public void action()
    {
        String operationsListGui="Schedule:\n";
        String schedule="";
        orderAgent.getLogger().info("The best schedule is:");

        for(int i=0;i<orderAgent.getChosenOperation().length;i++)
        {
            System.out.println("Ordin: "+orderAgent.getOrderName()+" - Operatie:
"+orderAgent.getChosenOperation()[i]+" - Resursa_finala: "+orderAgent.getChosenResource()[i]);
            schedule += "\t"+"Operation: "+orderAgent.getChosenOperation()[i]+" -
Resource: "+orderAgent.getChosenResource()[i]+'\n';
            operationsListGui += orderAgent.getChosenOperation()[i]+" -
"+orderAgent.getChosenResource()[i]+'\n';
        }
        orderAgent.getLogger().info(schedule);
        orderAgent.sendMessage(new
AID("Monitor",AID.ISLOCALNAME),orderAgent.getOrderState(),ACLMessage.INFORM,operationsListGui)
;

        orderAgent.setOrderState("Break resource!");
    }
}

```

```

        orderAgent.sendMessage(new
AID("Monitor",AID.ISLOCALNAME),orderAgent.getOrderState(),ACLMessage.INFORM,null);

        /*System.out.println("Waiting for resource to break down!");
        try
        {
            Thread.sleep(3000);
        }
        catch(InterruptedExceotion ie)
        {
            ie.printStackTrace();
        }
        */
        for(int i=0;i<orderAgent.getChosenOperation().length;i++)
        {
            orderAgent.sendMessage(new
AID(orderAgent.getChosenResource()[i],AID.ISLOCALNAME),"",ACLMessage.PROPOSE,
orderAgent.getChosenOperation()[i]);
        }
    }
}
class receiveAcceptMessageBehaviour extends Behaviour
{
    private OrderAgent orderAgent;
    private int acceptMessages;
    private boolean finishBehaviour = false;
    private long startBehaviourTime;

    receiveAcceptMessageBehaviour(OrderAgent oa)
    {
        super(oa);
        orderAgent = oa;
    }
    public void onStart()
    {
        acceptMessages = 0;
        finishBehaviour = false;
        startBehaviourTime = System.currentTimeMillis();
        if(!orderAgent.isResourceBreakdown())
        {
            for(int i=0;i<orderAgent.getOrderOperations().length;i++)
            {
                orderAgent.arrayList.add(i, null);
            }
        }
    }
    public void action()
    {
        ACLMessage receivedMessage =
this.myAgent.receive(MessageTemplate.MatchPerformative(ACLMessage.ACCEPT_PROPOSAL));
        if(receivedMessage!= null)
        {
            String resource,operation;

```



```

        acceptMessages++;
        System.out.println("ACCEPT_PROPOSAL
Expeditor:"+receivedMessage.getSender().getLocalName()+"
Destinatar:"+this.myAgent.getLocalName());
        orderAgent.getLogger().info("Receiving ACCEPT_PROPOSAL message from "+
receivedMessage.getSender().getLocalName());
        resource = receivedMessage.getSender().getLocalName();
        operation = receivedMessage.getContent();
        for(int i=0;i<orderAgent.getOrderOperations().length;i++)
        {
            if(operation.equals(orderAgent.getOrderOperations()[i]))
            {
                orderAgent.arrayList.set(i, new
ResourceOperationList(operation,resource));
            }
        }
    }
    else
    {
        if(acceptMessages == orderAgent.getOperationNo())
        {
            System.out.println("Am primit mesaj ACCEPT_PROPOSAL de la toate!");

            finishBehaviour = true;
        }
        else if (System.currentTimeMillis() - startBehaviourTime > 5000)
        {
            System.out.println("Nu am primit mesaj de la toate resursele!");
            orderAgent.setResourceBreakdown(true);
            int operatii_nealocate = (orderAgent.getOperationNo()-
acceptMessages);

            System.out.println("Nr de operatii nealocate: "+operatii_nealocate);
            String [] operatiiNealocate = new String[operatii_nealocate];
            int k=0;
            for(int i=0;i<orderAgent.arrayList.size();i++)
            {
                if(orderAgent.arrayList.get(i)==null)
                {
                    operatiiNealocate[k] =
orderAgent.getOrderOperations()[i];
                    k++;
                }
            }
            for(int i=0;i<operatii_nealocate;i++)
            {
                System.out.println("Operatii nealocate: "+operatiiNealocate[i]);
            }
            orderAgent.setCurrentOperationNo(operatii_nealocate);
            orderAgent.setCurrentOrderOperations(operatiiNealocate);
            orderAgent.seqBehaviour.reset();
            finishBehaviour = true;
        }
    }
}

```

```

        }
    }
    public boolean done()
    {
        return finishBehaviour;
    }
}
class PalletCellEntryBehaviour extends OneShotBehaviour
{
    private String orderLocationTCPMessage;
    private OrderAgent orderAgent;

    PalletCellEntryBehaviour(OrderAgent oa)
    {
        super(oa);
        orderAgent = oa;
    }
    public void onStart()
    {
        System.out.println("Plasati paleta pe conveior...");
        orderLocationTCPMessage = "000" +
orderAgent.getOrderName().substring(orderAgent.getOrderName().length()-1) + "0106";
    }
    public void action()
    {
        String receivedMessage="";
        boolean palet_in_cell = false;
        orderAgent.setOrderState("Plasati paleta!!");
        orderAgent.sendMessage(new
AID("Monitor",AID.ISLOCALNAME),orderAgent.getOrderState(),ACLMessage.INFORM,null);

        while(!palet_in_cell)
        {
            try
            {
                orderAgent.getClientSocket().sendMessage(orderLocationTCPMessage); //
mesaj tip 1
            }
            catch(IOException ioe)
            {
                ioe.printStackTrace();
            }
            receivedMessage = orderAgent.getClientSocket().readSocket();
            orderAgent.getClientSocket().parseMessage(receivedMessage);
            palet_in_cell = orderAgent.getClientSocket().cellEntry(orderAgent.getOrderName());
        }
    }
}
class productionExecutionBehaviour extends OneShotBehaviour
{
    private OrderAgent orderAgent;
    private boolean post = false;

```

```

private String orderLocationTCPMessage = ""; // type 1 message
private String operationDoneTCPMessage = ""; // type 3 message
private String nextOperation, nextResource, lastResource = "";
protected ArrayList<ResourceOperationList> arrayList1;
private String resourceListTCPMessage = ""; // type 2 message - 54 characters

productionExecutionBehaviour(OrderAgent oa)
{
    super(oa);
    orderAgent = oa;
}
public void onStart()
{
    for(int i=0;i<orderAgent.arrayList.size();i++)
    {
        orderAgent.arrayList.get(i).printListItem();
    }
    arrayList1 = orderAgent.getArrayList();
    orderLocationTCPMessage = "000" +
orderAgent.getOrderName().substring(orderAgent.getOrderName().length()-1) + "0106";
    operationDoneTCPMessage = "000" +
orderAgent.getOrderName().substring(orderAgent.getOrderName().length()-1) + "0308";
    resourceListTCPMessage = "000" +
orderAgent.getOrderName().substring(orderAgent.getOrderName().length()-1) + "0254";

    for(int i=0;i<orderAgent.arrayList.size();i++)
    {
        resourceListTCPMessage +=
"00"+orderAgent.arrayList.get(i).getListResourceItem().charAt(orderAgent.arrayList.get(i).getListResource
item().length()-1);
    }
    resourceListTCPMessage += "255";
    while(resourceListTCPMessage.length()<56)
    {
        resourceListTCPMessage+="0";
    }
    try
    {
        orderAgent.getClientSocket().sendMessage(resourceListTCPMessage);
    }
    catch(IOException ioe)
    {
        ioe.printStackTrace();
    }
    orderAgent.getClientSocket().readSocket();
}
public void action()
{
    post = false;
    if(arrayList1.size()>0)
    {

```

```

orderAgent.getLogger().info(arrayList1.size()+" operations left!");
nextOperation = arrayList1.get(0).getListOperationItem();
nextResource = arrayList1.get(0).getListResourceItem();

System.out.println("Next operation:"+nextOperation);
orderAgent.getLogger().info("Next operation:"+nextOperation+" will be
executed by resource:"+nextResource);

if(lastResource.equals(nextResource))
{
    System.out.println("Next operation is on the same resource as last one.
No transport needed.");
    orderAgent.getLogger().info("Next operation is on the same resource as
last one. No transport needed.");
}
else
{
    if(!lastResource.equals(""))
    {
        robotDone(operationDoneTCPMessage +
Integer.parseInt(lastResource.substring(lastResource.length()-1)));
    }
    System.out.println("Transporting "+orderAgent.getOrderName()+" to
"+nextResource+" ...");
    orderAgent.getLogger().info("Transporting
"+orderAgent.getOrderName()+" to "+nextResource+"...");
    orderAgent.setOrderState("Transport to - "+nextResource);
    orderAgent.sendMessage(new
AID("Monitor",AID.ISLOCALNAME),orderAgent.getOrderState(),ACLMessage.INFORM,null);
    //transport
    while(post==false)
    {
        String receivedMessage="";
        try
        {
            orderAgent.getClientSocket().sendMessage(orderLocationTCPMessage); // mesaj tip 1
        }
        catch(IOException ioe)
        {
            ioe.printStackTrace();
        }
        receivedMessage = orderAgent.getClientSocket().readSocket();
        try
        {
            Thread.sleep(500);
        }
        catch(InterruptedException ie)
        {
            ie.printStackTrace();
        }
        orderAgent.getClientSocket().parseMessage(receivedMessage);
    }
}

```

```

        post =
orderAgent.getClientSocket().arriveAtWorkstation(orderAgent.getOrderName(), nextResource);
    }
    }
    System.out.println("DONE TRANSPORTING...");
    orderAgent.sendMessage(new
AID(nextResource,AID.ISLOCALNAME),"",ACLMessage.REQUEST, nextOperation);
    orderAgent.setOrderState("Execution - "+nextOperation);
    orderAgent.sendMessage(new
AID("Monitor",AID.ISLOCALNAME),orderAgent.getOrderState(),ACLMessage.INFORM,null);
    lastResource = arrayList1.get(0).getListResourceItem();
    arrayList1.remove(0);
    Behaviour receiveConfirmMessage = new
receiveConfirmMessageBehaviour(this,orderAgent, nextOperation);
    myAgent.addBehaviour(receiveConfirmMessage);
    }
    else
    {
        long endExecutionTime = System.currentTimeMillis();
        long beginExecTime = orderAgent.getBeginExecutionTime();
        orderAgent.setOrderState("END of production");
        orderAgent.sendMessage(new
AID("Monitor",AID.ISLOCALNAME),orderAgent.getOrderState(),ACLMessage.INFORM,"");

        robotDone(operationDoneTCPMessage+Integer.parseInt(lastResource.substring(lastResource.le
ngth()-1)));
        System.out.println("END of production for "+orderAgent.getOrderName()+" at
"+TimeStampFormatterUtil.format(endExecutionTime));
        orderAgent.getLogger().info("END of production for
"+orderAgent.getOrderName()+".");

        long timeElapse = endExecutionTime - beginExecTime;
        System.out.println("Execution time for "+orderAgent.getLocalName()+":
"+TimeStampFormatterUtil.format(timeElapse));
        orderAgent.getClientSocket().closeSocket();
    }
}
}
public void robotDone(String operationDoneTCPMessage)
{
    try
    {
        orderAgent.getClientSocket().sendMessage(operationDoneTCPMessage+"1"); //
mesaj tip 3
    }
    catch(IOException ioe)
    {
        ioe.printStackTrace();
    }
    orderAgent.getClientSocket().readSocket();
    try
    {

```

```

        Thread.sleep(1000);
    }
    catch(InterruptedException ioe)
    {
        ioe.printStackTrace();
    }
    try
    {
        orderAgent.getClientSocket().sendMessage(operationDoneTCPMessage+"0"); //
mesaj tip 3
    }
    catch(IOException ioe)
    {
        ioe.printStackTrace();
    }
    orderAgent.getClientSocket().readSocket();
}
}
class receiveConfirmMessageBehaviour extends Behaviour
{
    private OrderAgent orderAgent;
    private boolean finishBehaviour = false;
    private String currentOperation = null;
    private productionExecutionBehaviour beh;

    receiveConfirmMessageBehaviour(productionExecutionBehaviour b, OrderAgent oa, String
operation)
    {
        super(oa);
        orderAgent = oa;
        currentOperation = operation;
        beh = b;
    }
    public void onStart()
    {
        finishBehaviour = false;
    }
    public void action()
    {
        ACLMessage receivedMessage =
this.myAgent.receive(MessageTemplate.MatchPerformative(ACLMessage.CONFIRM));
        if(receivedMessage!= null)
        {
            if(receivedMessage.getConversationId().equals(currentOperation))
            {
                System.out.println("CONFIRM
Expeditor:"+receivedMessage.getSender().getLocalName()+" ConvID:
"+receivedMessage.getConversationId()+" Destinatar:"+this.myAgent.getLocalName());
                orderAgent.getLogger().info("Receiving CONFIRM message from "+
receivedMessage.getSender().getLocalName()+"for operation "+receivedMessage.getConversationId());
                beh.action();
                finishBehaviour = true;
            }
        }
    }
}

```

```

        }
    }
    else block();
}
public boolean done()
{
    return finishBehaviour;
}
}

```

Agentul de tip Ordin – cazul urmatoarea operatie

```

package OrderAgentNextOperation;

import java.util.logging.*;
import java.io.*;
import java.util.*;

import jade.core.Agent;
import jade.core.AID;
import jade.core.behaviours.*;
import jade.util.leap.Iterator;
import jade.domain.FIPAException;
import jade.domain.DFService;
import jade.domain.FIPAAgentManagement.*;
import jade.lang.acl.ACLMessage;

public class OrderNextOperation extends Agent
{
    private Logger logger = Logger.getLogger("MyLog");
    private AID[] searchResult = new AID[10]; // resurse care efectueaza o operatie
    private int searchResultNo;
    private int responseNo = 0;
    private String resourceList="";
    private String operationsListLogger="List of operations:\n";
    private int resourceLoad;
    private ArrayList<String> operationsList;
    private String nextOperation,nextResource, lastResource = "";
    private boolean executionReady = false;
    private Behaviour b1,b2;
    private int k, operationNo = 0;
    private RandomAccessFile randomAccesFile;
    private TCPClient clientSocket;
    private String orderState="";
    private boolean post = false;
    private String orderLocationTCPMessage,resourceListTCPMessage,operationDoneTCPMessage="";
    private String filePath;
    private String blankMessage = "";

    protected void setup()
    {
        String startMessage;

```



```

        System.out.println("Hello. My name is "+ getLocalName());

        orderState = "Initialization";
        sendMessage(new
AID("Monitor",AID.ISLOCALNAME),orderState,ACLMessage.INFORM,null);
        startMessage = "000" + getLocalName().substring(getLocalName().length()-1);
        orderLocationTCPMessage = startMessage + "0106";
        resourceListTCPMessage = startMessage + "0254";
        operationDoneTCPMessage = startMessage + "0308";
        FileHandler fileHandler;
        clientSocket = new TCPClient();

        try
        {
            clientSocket.startClientSocket(this.getLocalName());
        }
        catch(IOException ioe)
        {
            ioe.printStackTrace();
        }
        try
        {
            filePath = "/root/javadown/pachet/Logger/"+this.getLocalName()+"Logger.log";
            fileHandler = new FileHandler(filePath, false); // append = true
            logger.setUseParentHandlers(false); // no console output
            logger.addHandler(fileHandler);
            SimpleFormatter formatter = new SimpleFormatter();
            fileHandler.setFormatter(formatter);
        } catch (Exception e)
        {
            e.printStackTrace();
        }
        logger.info("Order "+this.getLocalName()+" launched!");

        operationsList = new ArrayList<String>();

        readOperationsFile();//citire lista operatii din fisier
        logger.info("The order has "+this.operationNo+" operations.");
        logger.info(operationsListLogger);

        b1 = new nextOperationBehaviour(this);
        this.addBehaviour(b1);
        b2 = new receiveMessageBehaviour(this);
        this.addBehaviour(b2);
    }
    class nextOperationBehaviour extends TickerBehaviour
    {
        nextOperationBehaviour(Agent a)
        {
            super(a,100);
        }
        public void onTick()

```

```

        {
            if(k==0)
            {
                resourceLoad = 100;
                nextOperation = operationsList.get(0);
                System.out.println("First operation:"+nextOperation);
                System.out.println("Size: "+operationsList.size());
                DFSearch(nextOperation);
                k++;
            }
            else if(executionReady==true)
            {
                if(operationsList.size()==1)
                {
                    orderState = "END of production";
                    sendMessage(new
AID("Monitor",AID.ISLOCALNAME),orderState,ACLMessage.INFORM,"");

                    robotDone(operationDoneTCPMessage+Integer.parseInt(lastResource.substring(lastResource.le
ngth()-1)));

                    System.out.println("END of production for
"+this.myAgent.getLocalName()+".");
                    logger.info("END of production for
"+this.myAgent.getLocalName()+".");

                    clientSocket.closeSocket();
                    this.stop();
                    this.myAgent.doDelete();
                }
                else
                {
                    operationsList.remove(0);
                    resourceLoad = 100;
                    responseNo = 0;
                    nextOperation = operationsList.get(0);
                    System.out.println("Next operation:"+nextOperation);
                    //System.out.println("Size: "+operationsList.size());
                    DFSearch(nextOperation);
                    executionReady = false;
                }
            }
        }
    }
}
class receiveMessageBehaviour extends CyclicBehaviour
{
    receiveMessageBehaviour(Agent a)
    {
        super(a);
    }
    public void action()
    {
        ACLMessage receivedMessage = receive();
        if(receivedMessage!= null)

```

```

        {
            switch(receivedMessage.getPerformative())
            {
                case(ACLMessage.INFORM):
                {
                    orderState = "Scheduling";
                    sendMessage(new
AID("Monitor",AID.ISLOCALNAME),orderState,ACLMessage.INFORM,null);
                    responseNo++;
                    logger.info("Receiving INFORM message from "+
receivedMessage.getSender().getLocalName());
                    logger.info("Message content: "+
receivedMessage.getContent());

                    System.out.println("INFORM
Expeditor:"+receivedMessage.getSender().getLocalName()+" Mesaj: "+receivedMessage.getContent()+
Destinatar:"+this.myAgent.getLocalName());

                    if(nextOperation.equals(receivedMessage.getConversationId()))
                    {

                        if(Integer.parseInt(receivedMessage.getContent())<resourceLoad)
                        {
                            resourceLoad =
Integer.parseInt(receivedMessage.getContent());
                            nextResource =
receivedMessage.getSender().getLocalName();
                        }
                    }
                    if(responseNo == searchResultNo)
                    {
                        sendMessage(new
AID(nextResource,AID.ISLOCALNAME),"",ACLMessage.PROPOSE, nextOperation);
                    }
                    }break;
                case(ACLMessage.ACCEPT_PROPOSAL):
                {
                    System.out.println("ACCEPT_PROPOSAL
Expeditor:"+receivedMessage.getSender().getLocalName()+" ConVID:
"+receivedMessage.getConversationId());
                    logger.info("Receiving ACCEPT_PROPOSAL message
from "+ receivedMessage.getSender().getLocalName());
                    resourceListTCPMessage +=
"00"+nextResource.charAt(nextResource.length()-1);

                    //System.out.println("Size: "+operationsList.size());
                    if(operationsList.size()==1)
                    {
                        resourceListTCPMessage += "255";
                    }
                    int dimensiune = 56 - resourceListTCPMessage.length();
                    blankMessage = "";

```

```

        for(int i=0;i<dimensiune;i++)
        {
            blankMessage += "0";
        }

        try
        {
clientSocket.sendMessage(resourceListTCPMessage+blankMessage);
            //System.out.println(resourceListTCPMessage);
        }
        catch(IOException ioe)
        {
            ioe.printStackTrace();
        }

        clientSocket.readSocket();
        startExecution();
    }break;
    case(ACLMessage.CONFIRM):
    {
        System.out.println("CONFIRM
Expeditor:"+receivedMessage.getSender().getLocalName()+" ConVID:
"+receivedMessage.getConversationId()+" Destinatar:"+this.myAgent.getLocalName());
        logger.info("Receiving CONFIRM message from "+
receivedMessage.getSender().getLocalName()+"for operation "+receivedMessage.getConversationId());
        //resursa a terminat executia
        executionReady = true;
    }break;
    default:
    {
        System.out.println("Unknown message from
"+receivedMessage.getSender().getLocalName());
        logger.warning("Received unknown message!");
    }
        }
    }
    else
    {
        block();
    }
}

public void DFSearch(String op)
{
    resourceList = "";
    orderState = "DF search";
    sendMessage(new
AID("Monitor",AID.ISLOCALNAME),orderState,ACLMessage.INFORM,null);
    searchResultNo = 0;
    DFAgentDescription dfAD = new DFAgentDescription();
}

```

```

ServiceDescription sd = new ServiceDescription();
SearchConstraints ALL = new SearchConstraints();
ALL.setMaxResults(new Long(-1));
dfAD.addServices(sd);

try
{
    DFAgentDescription[] agentDescription = DFService.search(this, dfAD, ALL);
    searchResult=serviceSearch(agentDescription,op);

    System.out.println("Resurse care efectueaza "+op+": ");
    resourceList = "Available resources for "+op+" operation: \n";
    for(int j=0;j<searchResult.length;j++)
    {
        if(searchResult[j]!=null)
        {
            searchResultNo++;
            System.out.print(" "+searchResult[j].getLocalName());
            resourceList += '\t'+searchResult[j].getLocalName()+"\n";
        }
    }
    System.out.println("");
    logger.info(resourceList);
    for(int j=0;j<searchResult.length;j++)
    {
        if(searchResult[j]!=null)
        {
            sendMessage(searchResult[j], null, ACLMessage.QUERY_REF,
op);
        }
    }
}
catch(FIPAException fipaE)
{
    fipaE.printStackTrace();
    System.out.println("Serviciul nu a fost gasit.");
    logger.severe("Error searching the DFService!");
}
}

public AID[] serviceSearch(DFAgentDescription[] a, String service)
{
    AID [] resurse = new AID[10];
    int k=0;
    for (int i=0;i<a.length;i++)
    {
        DFAgentDescription dfd = new DFAgentDescription();
        dfd = a[i]; //each agent in DF
        AID agentID = dfd.getName(); // Agents AIDs.
        Iterator it = dfd.getAllServices(); //Agent's service collection

        while(it.hasNext())

```

```

        {
            ServiceDescription sd = (ServiceDescription)it.next();
            if (sd.getName().equals(service))
            {
                resurse[k]=agențiD;
                k++;
            }
        }
    }
    return resurse;
}

public void sendMessage(AID a,String content, int message_type, String covID)
{
    ACLMessage mesajTrimis;
    mesajTrimis = new ACLMessage(message_type);
    mesajTrimis.addReceiver(a);
    mesajTrimis.setContent(content);
    mesajTrimis.setConversationId(covID);
    this.send(mesajTrimis);
    logger.info("Sending "+ACLMessage.getPerformative(message_type)+" message to
"+a.getLocalName()+".");
}

public void startExecution()
{
    post = false;
    logger.info("Next operation:"+nextOperation+" will be executed by
resource:"+nextResource);
    //sendMessage(new
AID("Monitor",AID.ISLOCALNAME),orderState,ACLMessage.INFORM,);
    if(lastResource.equals(nextResource))
    {
        System.out.println("Next operation is on the same resource as last one. No
transport needed.");
        logger.info("Next operation is on the same resource as last one. No transport
needed.");
        try
        {
            Thread.sleep(500);
        }
        catch(InterruptedExpection ie)
        {
            ie.printStackTrace();
        }
    }
    else
    {
        if(!lastResource.equals(""))
        {
            robotDone(operationDoneTCPMessage +
Integer.parseInt(lastResource.substring(lastResource.length()-1)));

```

```

    }
    System.out.println("Transporting "+this.getLocalName()+" to
"+nextResource+"...");
    logger.info("Transporting "+this.getLocalName()+" to "+nextResource+"...");
    orderState = "Transport to - "+nextResource;
    sendMessage(new
AID("Monitor",AID.ISLOCALNAME),orderState,ACLMessage.INFORM,nextOperation+" -
"+nextResource);
    //transport
    while(post==false)
    {
        //System.out.println("Transporting to "+nextResource+"....");
        String receivedMessage="";
        try
        {
            clientSocket.sendMessage(orderLocationTCPMessage); // mesaj tip 1
        }
        catch(IOException ioe)
        {
            ioe.printStackTrace();
        }
        receivedMessage = clientSocket.readSocket();
        try
        {
            Thread.sleep(1000);
        }
        catch(InterruptedException ie)
        {
            ie.printStackTrace();
        }
        clientSocket.parseMessage(receivedMessage);
        post = clientSocket.arriveAtWorkstation(this.getLocalName(),
nextResource);
    }
    try
    {
        Thread.sleep(1000);
    }
    catch(InterruptedException ie)
    {
        ie.printStackTrace();
    }
}
System.out.println("DONE TRANSPORTING...");
sendMessage(new AID(nextResource,AID.ISLOCALNAME),"",ACLMessage.REQUEST,
nextOperation);
orderState = "Execution - "+nextOperation;
sendMessage(new
AID("Monitor",AID.ISLOCALNAME),orderState,ACLMessage.INFORM,null);
lastResource = nextResource;
//System.out.println("last resource:"+lastResource);
}

```

```

public void readOperationsFile()
{
    try
    {
        randomAccesFile = new
RandomAccessFile("/root/javadown/pachet/OrderAgentNextOperation/Lista"+this.getLocalName()+".tx
t", "r");
    }
    catch(FileNotFoundException fnf)
    {
        fnf.printStackTrace();
        System.exit(0);
    }
    FileInputStream fileStream = null;
    String readLineString;
    try {
        operationNo = Integer.parseInt(randomAccesFile.readLine());
        while ((readLineString = randomAccesFile.readLine()) != null)
        {
            System.out.println(" " +readLineString);
            operationsList.add(readLineString);
            operationsListLogger += '\t'+readLineString+'\n';
        }
        randomAccesFile.seek(randomAccesFile.getFilePointer());
    }
    catch (IOException e)
    {
        e.printStackTrace();
    } finally
    {
        try
        {
            if (fileStream != null)
                fileStream.close();
        }
        catch (IOException ex)
        {
            ex.printStackTrace();
        }
    }
}

public void robotDone(String operationDoneTCPMessage)
{
    try
    {
        clientSocket.sendMessage(operationDoneTCPMessage+"1"); // mesaj tip 3 }
    }
    catch(IOException ioe)
    {
        ioe.printStackTrace();
    }
    clientSocket.readSocket();
    try
    {
        Thread.sleep(3000);
    }
}

```



```

    }
    catch(InterruptedException ioe)
    {
        ioe.printStackTrace();
    }
    try
    {
        clientSocket.sendMessage(operationDoneTCPMessage+"0"); // mesaj tip 3
    }
    catch(IOException ioe)
    {
        ioe.printStackTrace();
    }
    clientSocket.readSocket();
}
}

```

Agentul de tip Resursa

```

package ResourceAgent;
import jade.core.*;
import java.util.logging.*;
import jade.core.behaviours.*;
import jade.domain.FIPAException;
import jade.domain.DFService;
import jade.domain.FIPAAgentManagement.*;
import jade.gui.*;
import jade.lang.acl.ACLMessage;

public class ResourceAgent extends GuiAgent
{
    private DFAgentDescription dfd;
    private String[] Operations = new String[2];
    private String pathFile = "";
    private String operationsList="List of operations:\n";
    private String fileName = "";
    public ResourceInformation resourceInformation;
    private Logger logger;
    private agentGui gui;
    static final int QUIT = 0;
    private int command;
    protected void setup(){
        FileHandler fileHandler;
        System.out.println("Hello. My name is "+ getLocalName());
        logger = Logger.getLogger(this.getLocalName());
        try
        {
            fileName = this.getLocalName()+"Logger.log";
            this.setPathFile("E:/Roxana/Logger/"+fileName);
            fileHandler = new FileHandler(pathFile, false); // append = true
            logger.setUseParentHandlers(false); // no console output
            logger.addHandler(fileHandler);
            SimpleFormatter formatter = new SimpleFormatter();

```

```

        fileHandler.setFormatter(formatter);
    } catch (Exception e)
    {
        e.printStackTrace();
    }
    logger.info("Resource "+this.getLocalName()+" launched!");
    dfd = new DFAgentDescription();
    resourceInformation = new ResourceInformation(this.getLocalName());
    dfd.setName(getAID());

    Operations = resourceInformation.getOperations(this.getLocalName());
    logger.info("Operations executed by the resource:");

    gui = new agentGui();
    gui.startGUI(this);

    for(int i=0;i<Operations.length;i++)
    {
        operationsList += '\t'+Operations[i]+'\\n';
        ServiceDescription sd = new ServiceDescription();
        sd.setType(Operations[i]);
        sd.setName(Operations[i]);
        dfd.addServices(sd);
    }
    dfRegister(this,dfd);
    logger.info(operationsList);
    gui.readLogFile();

    addBehaviour(new CyclicBehaviour(this)
    {
        public void action()
        {
            ACLMessage receivedMessage = receive();
            if(receivedMessage!= null)
            {
                switch(receivedMessage.getPerformative())
                {
                    case(ACLMessage.QUERY_REF):
                    {
                        System.out.println("*** Message type
QUERY_REF");

                        System.out.println("Destinatar:
"+getLocalName()+" Expeditor: "+receivedMessage.getSender().getLocalName()+" Content:
"+receivedMessage.getContent());

                        logger.info("Receiving QUERY_REF message
from "+ receivedMessage.getSender().getLocalName());
                        gui.readLogFile();

                        resourceInformation.setResourceState("IDLE");
                        gui.resetStateLabel();
                        gui.resetImagePicture();
                    }
                }
            }
        }
    });

```

```

ACLMessage sentMessage = new
ACLMessage(ACLMessage.INFORM);
    sentMessage.addReceiver(receivedMessage.getSender());
        sentMessage.setContent(""+resourceInformation.getResourceLoad());
            sentMessage.setConversationId(receivedMessage.getConversationId());
                send(sentMessage);
                logger.info("Send INFORM message to
"+receivedMessage.getSender().getLocalName());
                    gui.readLogFile();
                    }break;
                    case(ACLMessage.PROPOSE):
                    {
                        System.out.println("*** Message type
PROPOSE!");
                        System.out.println("Destinatar:
"+getLocalName()+" Expeditor: "+receivedMessage.getSender().getLocalName()+" Continut:
"+receivedMessage.getContent());
                        logger.info("Receiving PROPOSE message from
"+ receivedMessage.getSender().getLocalName()+" for operation "+ receivedMessage.getContent());
                        gui.readLogFile();

                        ACLMessage sentMessage = new
ACLMessage(ACLMessage.ACCEPT_PROPOSAL);
                            sentMessage.addReceiver(receivedMessage.getSender());
                                sentMessage.setContent(null);
                                    send(sentMessage);
                                    logger.info("Send ACCEPT_PROPOSAL message
to "+receivedMessage.getSender().getLocalName());
                                        gui.readLogFile();
                                        resourceInformation.setResourceLoad(resourceInformation.getResourceLoad()+1);
                                            gui.resetStateLabel();
                                            System.out.println("Incarcarea pt resursa
"+this.myAgent.getLocalName()+" este "+resourceInformation.getResourceLoad());
                                                }break;
                                                case(ACLMessage.REQUEST):
                                                {
                                                    System.out.println("*** Message type
REQUEST!");
                                                    System.out.println("Destinatar:
"+getLocalName()+" Expeditor: "+receivedMessage.getSender().getLocalName()+" Continut:
"+receivedMessage.getContent());
                                                    logger.info("Receiving REQUEST message from
"+ receivedMessage.getSender().getLocalName()+" for operation "+ receivedMessage.getContent());
                                                    gui.readLogFile();

                                                    resourceInformation.setResourceState("WORK_IN_PROGRESS");

                                                    resourceInformation.setCurrentOrder(receivedMessage.getSender().getLocalName());

                                                    resourceInformation.setCurrentOperation(receivedMessage.getConversationId());
                                                        gui.resetStateLabel();
                                                        gui.resetImagePicture();

```

```

        logger.info("Executing operation
"+receivedMessage.getConversationId()+" on "+receivedMessage.getSender().getLocalName()+"...");
        System.out.println("Executing operation
"+receivedMessage.getConversationId()+" on "+receivedMessage.getSender().getLocalName()+"...");
        gui.readLogFile();
        gui.startCounter();
        //executie operatie
        try
        {
            Thread.sleep(5000);
        }
        catch(Exception e)
        {
            e.printStackTrace();
        }

        ACLMessage sentMessage = new
ACLMessage(ACLMessage.CONFIRM);

        sentMessage.addReceiver(receivedMessage.getSender());
        sentMessage.setContent(null);

        sentMessage.setConversationId(receivedMessage.getConversationId());
        send(sentMessage);

        resourceInformation.setResourceLoad(resourceInformation.getResourceLoad()-1);
        resourceInformation.setCurrentOrder("");
        resourceInformation.setCurrentOperation("");
        resourceInformation.setResourceState("IDLE");
        gui.resetStateLabel();
        gui.resetImagePicture();
        logger.info("Send CONFIRM message to "+receivedMessage.getSender().getLocalName());
        gui.readLogFile();
    }break;
    default:{
        logger.warning("Message received from "+receivedMessage.getSender().getLocalName()+" not
        understood!");
        gui.readLogFile();}}
        else
        {
            block(); }}}}
    public void dfRegister(Agent a, DFAgentDescription dfd)
    {
        try
        {
            DFService.register(a, dfd);

            logger.info("Successfully register to DF!");
            gui.readLogFile();}
        catch(FIPAException fe)

```

```

        {
            fe.printStackTrace();
            System.out.println("Error !");
            logger.severe("Error while registering the agent to DF!");
            gui.readLogFile();
            System.exit(0);}}
public void setPathFile(String a)
{
    this.pathFile=a;
}
public String getPathFile()
{
    return this.pathFile;
}}

```

Bibliografie

- Bussmann, S., & McFarlane, D. (1999). Rationales for Holonic Control Systems, Proceedings of *IMS99*(Leuven, Belgium).
- Dilts, D.M., Boyd, N.P. and Whorms, H.H. (1991).The Evolution of Control Architectures for Automated Manufacturing Systems. In *Journal of Manufacturing Systems*, Vol. 10, Issue 1, 79–93.
- Meyer, G. G., Främling, K., Holmström, J.(2009). Intelligent Products: a survey.In *Computers in Industry*, 60, 137-148.
- Meyer, G. G.,& Wortmann, H. (2010). Robust planning and control using intelligent product. In W. Aalst, J. Mylopoulos, N. M. Sadeh, M. J. Shaw, C. Szyperski, & E. David, (Eds.), *Agent-mediated electronic commerce. Designing trading strategies and mechanisms for electronic markets*. Lecture notes in business information processing, Springer, Vol. 59, 163-177.
- McFarlane, D.,Sarma, S., Chirn, J. L., Wong, C. Y., Ashton, K.(2002). The Intelligent Product in Manufacturing Control.In *Journal of EAIA*.
- McFarlane, D., Parlikad, A., Neely, A., Thorne, A. (2013). A framework for Distributed Intelligent Automation System Developments. In *Service Orientation in Holonic and Multi Agent Manufacturing and Robotics, Studies in Computational Intelligence*,Vol. 472, 2013, 313-326.
- McFarlane, D., Giannikas, V., Wong, C.Y., Harrison, M.(2013). Product intelligence in industrial control:Theory and practice. In *Annual Reviews in Control* 37, 69-88.
- Trentesaux, D., & Thomas, A. (2012). Product-Driven control: a State of the Art and Future Trends. In *INCOM 2012: 14th IFAC Symposium on Information Control Problems in Manufacturing*. Bucharest.

- Trentesaux, D., & Thomas, A. (2013). Product-Driven Control: Concept, Literature Review and Future Trends. In *Service Orientation in Holonic and Multi Agent Manufacturing and Robotics, Studies in Computational Intelligence* Volume 472, 2013, pp 135-150.
- Van Brussel, H., Wyns, J., Valckenaers, P., Bongaerts, L., & Peeters, P. (1998). Reference Architecture for Holonic Manufacturing Systems: PROSA. In *Computers In Industry*, Vol. 37, No. 3, 255 – 276.
- Wong, C.Y. , McFarlane, D., Zaharudin, A., Agarwal, V.(2002). The Intelligent Product Driven Supply Chain. In 2002 *IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics*.
- Bellifemine F., Caire G., Greenwood D. (2007). *Developing Multi-Agent Systems with JADE*. John Wiley & Sons.
- Tutorial JADE <http://www.iro.umontreal.ca/~vaucher/Agents/Jade/JadePrimer.html>
- Configurare retea wireless modul Overo [http://wiki.gumstix.org/index.php?title=Overo Wifi](http://wiki.gumstix.org/index.php?title=Overo_Wifi)