



Universität zu Lübeck

Institut für Multimediale und Interaktive Systeme

Direktor: Prof. Dr. rer. nat. Michael Herczeg

# **CASi - Context Awareness Simulator**

Projektarbeit

vorgelegt von

Moritz Bürger, Marvin Frick und Tobias Mende

Prüfer

Prof. Dr. rer. nat. Michael Herczeg

wissenschaftliche Begleitung

Felix Schmitt, M.A.

# Kurzfassung

In unserer Projektarbeit im Rahmen des Praktikums im Bereich Interaktions- und Mediengestaltung beschäftigen wir uns mit der Konzeption und Entwicklung eines Context Awareness Simulators.

Ziel des Projektes ist es, eine Simulation zu entwickeln, mit der das MACK Framework und die dazugehörigen Reasoner ohne spezielle Hardware getestet werden können. Hierfür entwickeln wir zunächst ein abstraktes Simulationsframework, mit dem Simulationen für verschiedene Umgebungen entwickelt und simuliert werden können.

Auf dieser Grundlage implementieren wir eine Simulation zum Test der MATE Anwendung.

## Schlüsselwörter

Simulator, Context Awareness, Software Entwicklung

# Abstract

This project thesis displays our approach of planning and developing a simulation software for context aware systems. It covers both the aspects of the initial planning as well as the development phases itself. This work originates from the course interaction- and media-development at the University of Lübeck.

The primary goal was to develop a simulator that interacts with the established MACK framework and its reasoners, without the need to build concrete hardware modules. For the reason of reusability a generic simulation framework was designed, which focuses on modularity and abstraction, to enable different user groups to simulate their own environments.

With this software (called CASi - context awareness simulator) we implemented a simulation that reflects the MATE application.

## Keywords

context awareness, simulator, software development

# Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Einleitung</b>	<b>1</b>
1.1	Ziele der Arbeit . . . . .	1
1.2	Stand der Technik . . . . .	2
1.3	Vorgehensweise . . . . .	2
<b>2</b>	<b>Analyse</b>	<b>4</b>
2.1	Problemanalyse . . . . .	4
2.2	Benutzeranalyse . . . . .	8
2.3	Kontextanalyse . . . . .	8
<b>3</b>	<b>Konzeption</b>	<b>9</b>
3.1	Systemarchitektur . . . . .	9
<b>4</b>	<b>Realisierung</b>	<b>14</b>
4.1	Realisierung der Einzelmodule . . . . .	14
<b>5</b>	<b>Evaluation</b>	<b>25</b>
5.1	Ziel . . . . .	25
5.2	Vorgehen . . . . .	26
5.3	Methoden . . . . .	26
5.4	Ergebnisse . . . . .	27
<b>6</b>	<b>Zusammenfassung und Ausblick</b>	<b>28</b>
6.1	Zusammenfassung . . . . .	28
6.2	Offene Punkte . . . . .	28
6.3	Ausblick . . . . .	28
	<b>Abbildungen</b>	<b>29</b>
	<b>Tabellen</b>	<b>30</b>
	<b>Quelltexte</b>	<b>31</b>
	<b>Quellen</b>	<b>32</b>

Literatur . . . . .	32
Weblinks . . . . .	32
<b>Anhänge</b>	<b>33</b>
A    Programmcode . . . . .	33
B    Projektstruktur . . . . .	33
C    Ausführungsanweisungen . . . . .	35
D    Evaluationsergebnisse . . . . .	36
<b>Erklärung</b>	<b>37</b>

# 1 Einleitung

Die Arbeit beschreibt die Planung und Entwicklung eines Simulators zur realitätsnahen Context Awareness Simulation. Die Motivation für dieses Projekt ist vor allem die Entwicklung einer Testumgebung, die die Analyse des MACK Frameworks ohne hohe Hardwarekosten ermöglicht.

MACK ist ein Framework, welches am IMIS entwickelt wurde und das zur Konstruktion von Systemen, die Context Awareness bieten sollen, benutzt werden kann. Es besteht aus verschiedenen, modularen Komponenten, die in unterschiedlichen Kombination implementiert werden können. Beispiele für solche Systeme sind unter anderem folgende Szenarien:

- ein Bürogebäude, in dem die Unterbrechbarkeit der Kollegen erkannt und sichtbar gemacht wird,
- ein interaktives Museum, in dem sich die (elektronische) Führung an den Besucher anpasst,
- ein ambientes System, in dem sich der Wohnraum an die Bewohner anpasst oder
- ein Krankenhaus, in dem das Personal über die Verfügbarkeit von anderen Mitarbeitern oder bestimmten Behandlungsräumen informiert wird.

MACK ist aus dem Projekt MATe, das ebenfalls am IMIS ins Leben gerufen wurde, entstanden. MATe ist ein System, das in Büros benutzt werden soll, um die Unterbrechbarkeit der Mitarbeiter zu erkennen und anzuzeigen. Es soll außerdem die Möglichkeit bieten, bestimmte Nachrichten zwischen den Kollegen zu verschicken. Das System sammelt Daten mit Hilfe von Sensoren im Büro und verschiedene Reasoner versuchen anhand dieser Information die Unterbrechbarkeit und weitere Attribute der Teilnehmer festzustellen. Diese werden mittels Aktuatoren in der Umgebung erkennbar gemacht.

## 1.1 Ziele der Arbeit

Das Ziel unserer Arbeit ist vor allem die Entwicklung eines modularen Simulators, der sowohl flexibel erweitert, als auch universell eingesetzt, werden kann. Insbesondere soll das Programm so modular sein, dass nicht nur Systeme, die auf MACK basieren, damit getestet werden können.

Da das Programm aber voraussichtlich zunächst nur zur Simulation von MATe-Komponenten benutzt wird und uns nur der MATe-Server zum Testen zur Verfügung steht, haben wir als Beispielsimulation

eine Bürosimulation entworfen und vorerst auch nur Sensoren und Aktuatoren der MATE Anwendung implementiert.

Ein weiteres Ziel ist der Entwurf einer Beschreibungssprache, mit der man sowohl eine Simulation also auch neue Sensoren und Aktuatoren definieren kann. Die Planung dieser XML-basierten Sprache haben wir zwecks besserer Übersicht über den Umfang des Projektes zu Beginn vorgenommen. Da der Fokus der Entwicklungsphase allerdings auf der Universalität und Stabilität des Simulators lag, haben wir die Implementierung der Sprache und eines entsprechenden Interpreters zurück gestellt, weshalb die Beschreibung der Simulationen vorerst nur in Java möglich ist.

### 1.2 Stand der Technik

Zum Zeitpunkt der Entwicklung gab es bereits einen Context Awareness Simulator mit dem Namen *Siafu* (?), der umfangreiche und konfigurierbare Simulationen ermöglicht. Dieser Simulator besitzt jedoch keinerlei Schnittstellen für die Integration von Sensoren und Aktuatoren.

Unsere Recherchen ergaben, dass es bereits Arbeiten gibt, die sich mit dem grundlegenden Gedanken von Context Awareness Simulation auseinander gesetzt haben (?) oder die Nutzung dieser Simulationen als Werkzeug in der Anwendungsentwicklung beschreiben (?). Diese Arbeiten brachten jedoch keine öffentlich zugänglichen und erweiterbaren Implementationen hervor.

Aus diesen Gründen haben wir uns für die Entwicklung eines eigenständigen Simulators entschieden, da die Weiterentwicklung und Anpassung des bestehenden Simulators einen sehr hohen, schwer kalkulierbaren Aufwand bedeutet hätte. Ein weiterer Faktor für die Entscheidung zur Neuentwicklung war auch, dass der bestehende Simulator bereits seit 2007 nicht weiter entwickelt wurde und somit eine grundlegende Überarbeitung notwendig gewesen wäre.

### 1.3 Vorgehensweise

Bei der Planung des Projektes haben wir zunächst eine Anforderungsanalyse durchgeführt. Hierfür haben wir Gespräche mit Entwicklern am IMIS, Felix Schmitt und Jörg Cassens, geführt, um ein tiefgehendes Verständnis vom MACK Framework, der MATE Implementierung und den Anforderungen an einen Simulator zu erhalten. Die genannten Personen waren zugleich die Hauptinteressenten am Produkt und unsere direkten Ansprechpartner während der Entwicklungsphase.

Im Anschluss haben wir Gespräche mit Olof-Joachim Frahm und Daniel Wilken geführt, die ebenfalls im Rahmen der MATE Entwicklung am IMIS tätig sind, um weitere technische Einblicke in das Framework und laufende Arbeiten zu erhalten. Olof-Joachim Frahm hat im letzten Jahr ein Whiteboard<sup>1</sup>

---

<sup>1</sup>Die Whiteboard-Anwendung sorgt serverseitig für die Koordination und Weiterleitung von Nachrichten an und zwischen den Reasonern (?).

für Reasoner entwickelt, das es ermöglicht, Ergebnisse verschiedener Reasoner zu kombinieren und eine zentrale Kommunikationsschnittstelle zwischen diesen bereitstellt. Daniel Wilken ist im Rahmen seiner Arbeit unter anderem mit der Entwicklung von Sensoren und Aktuatoren vertraut und beschäftigt sich ebenfalls mit der Entwicklung der Reasoner. Während der Entwicklungsphase haben wir uns Rückmeldungen von diesen Personen eingeholt.

Nach den Gesprächen haben wir bestehende Simulatoren getestet und recherchiert, ob bereits Arbeiten zu diesem Thema durchgeführt wurden. Die Recherchen führten zu dem Entschluss, ein Simulationsframework zu entwickeln, dass flexibler als bestehende Simulatoren ist, da diese unter Berücksichtigung der Anforderungen ungeeignet waren.

Im Anschluss an die Recherchen haben wir die Architektur und eine eigene Beschreibungssprache auf XML-Basis geplant und uns unabhängig von der Architektur textuell drei Szenarien (Büro, Krankenhaus, Museum) überlegt, mit denen wir die Vollständigkeit und Flexibilität der Architektur verifizieren konnten. Diese Vorbereitungen waren die Grundlage, auf der wir die Programmstruktur aufgesetzt haben.

Die eigentliche Entwicklung ist feature-driven und user-centered. Aus diesem Grund haben wir zunächst den Simulationskern und dann die einzelnen Komponenten entwickelt und unserem Betreuer zu den wöchentlichen Treffen eine aktuelle Version als jar-Datei bereitgestellt. So konnten wir frühzeitig die Rückmeldungen der späteren Anwender zu unseren Ansätzen bekommen und auf Wünsche und Anregungen der Benutzer reagieren.

In Kapitel 2 beschreiben wir die Analysen, die der Planung und Entwicklung des Simulators vorausgegangen sind. Die Projektplanung sowie die Konzeption der Architektur werden im Kapitel 3 beschrieben. Über die Entwicklung des Simulationsframeworks schreiben wir in Kapitel 4. Eine detaillierte Beschreibung der Simulation, mit der die MATe Anwendung getestet werden kann, findet sich im Kapitel 4.1.2. Abschließend beschreiben wir im Kapitel 5 mit welchen Methoden wir die Qualität der Software und das Erreichen unserer Ziele sichergestellt haben und bringen in Kapitel 6 eine Zusammenfassung unserer Arbeit sowie Ausblicke auf offene Aspekte und Erweiterungsmöglichkeiten des Simulators, die als Thema für weitere Projekte dienen können.



## 2 Analyse

In diesem Kapitel werden die Analyseschritte und die Vorüberlegungen beschrieben, die vor der Konzeption und Implementierung der Anwendung durchgeführt wurden. Hierzu gehen wir in Abschnitt 2.1 zunächst auf die Probleme und Einsatzszenarien ein und beschreiben dann in Abschnitt 2.2 die Ergebnisse der Benutzeranalyse. Abschließend präsentieren wir in Abschnitt 2.3 unsere Kontextanalyse.

### 2.1 Problemanalyse

Bei der Entwicklung des MACK-Frameworks geht es vor allem um die Entwicklung eines zentralen Systems, das aus verschiedenen Reasonern besteht, die auf Basis von Sensordaten Zustände von Personen ermitteln können und diese an Aktuatoren weiterleiten. Dieses System soll durch verschiedene externe Komponenten wie Sensoren und Aktuatoren erweitert werden, um auf beliebige Kontexte adaptiert werden zu können. Hierbei entstehen komplexe Abhängigkeiten, da die ermittelten Werte der Sensoren vom Verhalten der Personen abhängen, welches wiederum zu einem gewissen Anteil von den Meldungen der Aktuatoren abhängen kann.

Um die Effizienz und Vollständigkeit der Reasoner zu verifizieren gibt es bislang nur die Möglichkeit, diese mit Hardware-Implementierungen der Sensoren und Aktuatoren zu verknüpfen und denkbare Szenarien durchzuführen. Dies eröffnet zum einen das Problem, dass zunächst die Hardware entwickelt werden muss, was mit hohem Zeit- und Kostenaufwand verbunden ist. Zum anderen muss das System von vielen Benutzern eingesetzt werden, um repräsentative Ergebnisse zu erhalten.

Darüber hinaus gibt es bisher unerforschte Einsatzgebiete für das MACK Framework, für die es weder die Reasoner noch die notwendige Hardware gibt. Bevor die teure Hardware entwickelt oder eingekauft wird, soll getestet werden, ob das System für den angedachten Anwendungszweck geeignet ist.

Selbst mit, in ausreichendem Umfang vorhandener, Hardware ist es nur schwer möglich, die Wechselwirkung zwischen den Personen und dem Framework zu testen, da dies die Beobachtung der Benutzer in ihrem täglichen Handeln und eine entsprechende Verhaltensanalyse voraussetzt. Diese Analyse ist nur schwer zu realisieren und insbesondere dann sehr aufwändig, wenn die Auswirkungen minimaler

Änderungen an Reasonern oder dem Framework an sich, verifiziert werden sollen.

Um eine Idee dafür zu bekommen, in welchen Einsatzgebiete das Framework eingesetzt werden könnte und welches demnach Gebiete sind, für die Simulationen realisierbar sein sollten, haben wir uns verschiedene Szenarien überlegt. Mit den nachfolgenden Szenarien haben wir im Verlauf der Planung und Implementierung verifizieren können, dass das Simulationsframework flexibel genug ist um auf verschiedene Einsatzgebiete adaptiert werden zu können.

Die Implementierung aller Szenarien im beschriebenen Umfang ist nicht Teil unseres Projektes. Wir beschränken uns hierbei auf eine grundlegende Implementierung des Büro-Szenarios in einer, ähnlich der im nachfolgenden beschriebenen, Form.

### Szenario: Büro

Das Büroszenario ist das Standardszenario des IMIS, für das bereits Teile einer Hardware-Implementierung und entsprechende Reasoner vorliegen.

Es gibt mehrere Büros, abgehend von einem Korridor. Jedes Büro hat einen Schreibtisch, der eine Dropzone<sup>1</sup> und einen Cubus<sup>2</sup> beherbergt. Außerdem steht in jedem Büro ein Telefon und es gibt eine akustische Überwachung<sup>3</sup>, mit der festgestellt werden kann, ob der dort arbeitende Anwender gerade spricht.

Es gibt an jeder Bürotür ein interaktives Türschild und eine Ampel, die Besuchern Informationen über die Unterbrechbarkeit des Bürobesitzers liefern. Vom Flur abgehend gibt es Toiletten, eine Teeküche und einen Konferenzraum. Die Toiletten melden, wenn sie belegt sind, aus Gründen der Privatsphäre jedoch nicht, wer sie gerade benutzt. Personen haben die Möglichkeit, bevor sie aufstehen, zu sehen, ob die Toilette gerade besetzt ist. In der Teeküche gibt es einen Kaffeeautomaten **der** gerne von Mitarbeitern zum Pausengespräch genutzt wird. Im Konferenzraum werden täglich die Tagesziele besprochen. Zu diesen Meetings müssen alle Mitarbeiter kommen.

Das Standardverhalten, wenn Personen keine spezifische Aktion vorhaben, ist, im Büro am Schreibtisch **sitzen**, sich Kaffee zu holen oder eine der Toiletten aufzusuchen.

Mögliche Zufallskomponente, die einen Anwender in seiner aktuellen Aktion unterbrechen könnten, sind zum Beispiel das Klingeln des Telefons oder andere Kommunikationsmittel. Wenn der Adressat im Radius des Kommunikationsmittels ist, beschäftigt er sich für eine zufällige Dauer mit der Kommunikation und unterbricht dafür seine Arbeit.

---

<sup>1</sup>Bei der Dropzone handelt es sich um eine Station, in die verschiedene Benutzer Marken, bzw. ihre Schlüssel, legen können. Das Gerät erkennt dann, welche Marken vorhanden sind und führt so Rückschlüsse auf die im Raum befindlichen Personen durch.

<sup>2</sup>Der Cubus ist ein Würfel, dessen Oberseite den vom Framework ermittelten Zustand des Besitzers angibt. Durch Drehen des Würfels kann eine explizite Änderung des Zustands erwirkt werden. Weitere Informationen befinden sich in Abschnitt 3.1 von ?.

<sup>3</sup>Gemeint ist das in Abschnitt 3.5 von ? beschriebene *Mike*.

### Szenario: Museum

In einem Museum gibt es verschiedene Bereiche mit unterschiedlichen Themengebieten, zum Beispiel könnte es in einer Ausstellung über die menschlichen Sinne die Bereiche „Sehen“, „Hören“ und „Fühlen“. Außerdem gibt es Toiletten und einen Souvenirladen.

Im Museum sind Besucher (20 – 100) und verschiedene Mitarbeiter (10 – 20). Einige Mitarbeiter machen Führungen mit Besuchern durch bestimmte Bereiche, einige Mitarbeiter bewachen empfindliche oder wertvolle Ausstellungsstücke und können Besuchern Wege zu bestimmten Bereichen wie Toiletten und dem Ausgang weisen.

Am Ein- und Ausgang befindet sich ein Lageplan für das Museum, an verschiedenen Ausstellungsstücken gibt es Informationstafel und beim Eintritt in das Museum können die Besucher einen elektronischen Führer mitnehmen. Der elektronische Führer ist Sensor und Aktuator zugleich. Er ermöglicht dem Besucher, sich die Hinweise auf den Informationstafeln vorlesen zu lassen und merkt sich, welche Ausstellungsstücke und Bereiche des Museums den Besucher interessieren. Auf Grundlage dieser Daten macht er Vorschläge, welche anderen Bereiche und Ausstellungsstücke interessant für diesen Besucher sein könnten. Außerdem schlägt er Führungen durch das Museum vor, die ebenfalls auf die Interessen des Benutzers angepasst sind. Der elektronische Führer könnte zusätzlich beim Betreten des Souvenirladens anzeigen, welche Souvenirs dem Besucher gefallen könnten.

Es gibt noch weitere Sensoren innerhalb der Bereiche, die feststellen können, wie viele Personen sich dort aufhalten. Durch Aktuatoren an den, in diese Bereiche führenden, Türen könnte den Besuchern angezeigt werden, welche Bereiche gerade überfüllt oder wenig besucht sind.

### Szenario: Krankenhaus

In einem Krankenhaus auf einer Intensivstation arbeiten 10 Krankenschwestern und zwei Ärzte. Es gibt 10 Einzelzimmer und 10 Doppelzimmer. Insgesamt gibt es 30 Patienten. Die 10 Patienten in den Einzelzimmern sind in einem kritischen Zustand und sind deshalb an ein Health-Monitoring-System (HMS) angeschlossen, welches den Sauerstoffgehalt im Blut, den Blutdruck, den Puls und die Atemfrequenz erfasst. Außerdem stuft das System den Patienten anhand dieser Werte in Kategorien ein: sehr gut, gut, stabil, kritisch, lebensgefährlich und unbekannt.

Alle Mitarbeiter verfügen über einen Tablett PC, über den sie innerhalb der Station lokalisiert werden können. Darüber hinaus werden die Geräte zur Protokollierung der Visiten verwendet. Wenn ein Patient in den Zustand kritisch oder schlechter wechselt, werden beide Ärzte über das Tablett informiert. Sie erhalten die Zustandseinschätzung des HMS, die Analysewerte und die Information, welcher Patient in welchem Raum betroffen ist.

Die Station hat außerdem zwei Computerarbeitsplätze im Schwesternzimmer, sowie zwei, mit Computern ausgestattete, Behandlungszimmer, in denen sich gleichzeitig die Schreibtischarbeitsplätze der

Ärzte befinden. Alle Computer sind mit einem „Desktop Activity Analyzer“<sup>4</sup> ausgestattet.

Die Simulation beginnt am 1.11.2011 um 4:30. Eine der beiden Nachtschwestern macht einen Kontrollgang. Danach begibt sich zurück ins Schwesternzimmer und arbeitet für zwei Stunden am PC. Um 5:00 Uhr wechselt das HMS in Raum 1 von stabil auf kritisch. Wenn das Panel im Schwesternzimmer dies anzeigt, soll eine Schwester, welche dies sieht, sofort in das entsprechende Zimmer gehen und Gegenmaßnahmen vornehmen, so dass der Zustand im Anschluss mindestens stabil ist. Danach setzt die Schwester ihr vorherige Aktivität fort.

Um 5:30 Uhr macht die andere Schwester einen Rundgang. Um 6:00 Uhr kommt der erste Arzt. Er holt sich zunächst einen Kaffee aus der Küche um danach in seinem Zimmer für 30 Minuten am Computer die Vorkommnisse der letzten Nacht durchzugehen (lesen). Der zweite Arzt kommt um 6:15 Uhr, holt sich ebenfalls einen Kaffee und geht danach in sein Zimmer um an seinem Computer die Vorkommnisse der letzten Nacht zu analysieren. Um 6:45 Uhr kommen die ersten fünf Tagesschwestern. Um 7:00 Uhr treffen sich alle anwesenden Mitarbeiter zur Besprechung im Schwesternzimmer (1 Stunde). Danach gehen die Nachtschwestern nach Hause. Um 9:00 wird der Patient aus Zimmer 3 in den OP gebracht. Arzt 1 operiert für 3 Stunden zusammen mit 5 Schwestern, die dafür zur Arbeit kommen, den Patienten. Während dieser Zeit ignoriert er alle Meldungen, d.h. er unterbricht diese Aktion nicht, selbst wenn das System einen Vorfall bei einem anderen Patienten meldet.

Um 10:00 Uhr melden die HMS in R4 und R5, dass der Zustand von gut auf lebensgefährlich wechselt. Der freie Arzt unterbricht seine Aktivität und geht in das erste Zimmer. Die Schwester, die am nächsten ist, geht in das zweite Zimmer. Dem operierenden Arzt wird die Situation via Tablet Computer gemeldet. Der freie Arzt erkennt eine Fehlfunktion des Systems und setzt den Zustand wieder auf „gut“. Anschließend geht er zum zweiten kritischen Patienten.

Um 11:00 Uhr beginnen der Arzt und zwei Schwestern mit der Visite. Während dessen meldet sein Smartphone eine kritische Situation im OP, so dass er zunächst in den OP geht, um dem operierenden Arzt zu assistieren. Nach einer Stunde sind beide Ärzte mit der Operation fertig und gehen den Aktionen nach, die sie während der Operation ignoriert haben, sofern diese nicht bereits von anderen erledigt wurden.

Jeder Arzt hat eine Schwester, die stündlich zu ihm kommen muss, um Aktuelles mit ihm zu besprechen. Bevor sie dies tun, prüfen sie mit ihrem Tablet, ob der jeweilige Arzt verfügbar ist und wo er sich befindet. Das System liefert hierzu die Raumnummer und den Status des Arztes (Unterbrechbar, Nicht unterbrechbar oder Unbekannt).

---

<sup>4</sup>Der DAA überwachte die Aktivität und die Programmart, die sich im Vordergrund befindet. Siehe Abschnitt 3.4 von ?.

## 2.2 Benutzeranalyse

Bei der Zielgruppe handelt es sich um erfahrene Entwickler, die mit dem Simulator ihre Anwendungen im Bereich Context Awareness testen möchten und die Anwendung als Werkzeug bei ihrer Arbeit einsetzen. In erster Linie sind das die Mitarbeiter des IMIS, die das MACK Framework entwickeln und gleichzeitig die Auftraggeber dieses Projektes sind. Sie wollen bestimmte Teile des MACK Systems wie zum Beispiel seine Reasoner testen und evaluieren.

Da wir die späteren Benutzer als Experten eingestuft haben, standen wir von Anfang an viel mit ihnen in Kontakt, um beispielsweise die spätere Spezifikationssprache der Simulationen festzulegen. Unser Ergebnis war hier, dass mindestens grundlegende Kenntnisse in Java und XML gegeben sind und deshalb die Simulationen mittels dieser Sprachen spezifiziert werden können. Die Erstellung der Simulation nur anhand von Java-Klassen ist zwar umständlich, aber so konnten wir den Fokus auf die Entwicklung des eigentlichen Simulators setzen.

Eine weitere wichtige Frage an die erfahrenen Benutzer war, welche Art von Benutzungsschnittstellen für sie implementiert werden sollten. Wir haben erfahren, dass sowohl besonderer Wert auf detaillierte Logausgaben gelegt wird als auch eine einfache grafische Oberfläche erwünscht ist, da diese für das Erlangen eines ersten Eindrucks von der Arbeit des Systems besonders gut geeignet ist. Die grafische Oberfläche soll hierbei ausschließlich zur Visualisierung und nicht zum Erstellen der Simulation dienen. Ansonsten wäre der Aufwand der Implementierung zu groß gewesen. Auf den Ablauf der Simulation soll nur sehr begrenzt Einfluss genommen werden können, zum Beispiel durch Verändern der Simulationsgeschwindigkeit oder Pausieren der Simulation.

Im gesamten Entwicklungsprozess haben wir eng mit den späteren Nutzern zusammengearbeitet und uns möglichst früh Rückmeldung zu offenen Fragen und Entwicklungsentscheidungen geholt. So wollten wir sicherstellen, dass die Benutzer direkt an der Entwicklung beteiligt sind und somit mögliche Fehlentwicklungen vermieden werden.

## 2.3 Kontextanalyse

Der Simulator soll im IMIS auf den Arbeitsplätzen der Entwickler laufen. Die Arbeitsplätze sind mindestens Quad-Core-Computer. Der Simulator soll während der Entwicklung zur Verifikation einzelner Änderungen eingesetzt werden. Außerdem sollen längere Simulationen durchgeführt werden, deren Ergebnisse später mit Hilfe der Logfiles ausgewertet werden können. Das System muss also sowohl im Vorder- als auch im Hintergrund laufen können.

Wegen des hohen Netzwerkaufkommens ist es optimal, Server und Simulator auf einer Maschine laufen lassen zu können und den Netzwerkverkehr über lokale Loopback-Devices abzuwickeln.

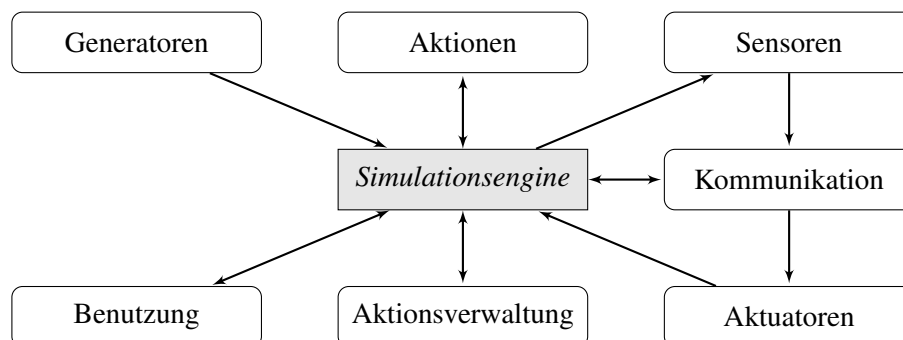
## 3 Konzeption

### *Kapitelüberblick (4-5 Zeilen)*

### 3.1 Systemarchitektur

In Abbildung 1 wird die Modularität der Architektur des Simulators deutlich. Die Komponenten in den weißen Kästen stellen Module dar, die durch den Austausch weniger Codezeilen ausgewechselt werden können. Diese Komponenten sind zum Teil simulationsspezifisch. Zum Beispiel sind Sensoren, Aktuatoren und Aktionen vom Simulationsumfeld abhängig. Darüber hinaus bestehen auch die Abhängigkeiten Sensoren  $\leftrightarrow$  Aktionen und Aktuatoren  $\leftrightarrow$  Aktionen, da Sensoren auf bestimmte Aktionen reagieren und Aktuatoren bestimmte Aktionen auslösen können.

Die Pfeile in der Abbildung geben den Hauptinformationsfluss zwischen den Komponenten an.



**Abbildung 1:** Unterteilung der Simulatorarchitektur in Module

#### 3.1.1 Simulationsengine

Der Kern des Simulationsframeworks ist die Simulationsengine, die im wesentlichen aus den Klasse `SimulationEngine` und `SimulationClock` besteht. Sowohl die Uhr als auch die Maschine sind als Singleton realisiert und können deshalb aus jeder Klasse angesprochen werden.

Die `SimulationClock` repräsentiert die Zeit in der Simulation. Die Geschwindigkeit der Uhr, und somit die Geschwindigkeit der Simulation, kann skaliert werden. Der Skalierungsfaktor in der Uhr gibt dabei an, wie viele Millisekunden in Echtzeit einer simulierten Sekunde entsprechen. Somit resultiert ein niedriger Wert in einer höheren Geschwindigkeit.

Klassen können das `ISimulationClockListener`-Interface implementieren und sich bei der Uhr als Zuhörer registrieren, um über Events wie das Ticken der Uhr, das Pausieren, Starten und Stoppen der Simulation informiert zu werden.

Die Engine hält die simulierte Welt (`World`) bereit, welche die Konfiguration und das Verhalten der Simulation beschreibt. Darüber hinaus hält die Engine Referenzen auf den Kommunikationshandler, der in unserer Implementierung für die Kommunikation mit dem Awareness-Hub zuständig ist.

#### 3.1.2 Generatoren

Generatoren erzeugen `World`-Objekte, die von der Simulationsengine simuliert werden können.

Ein Generator muss sich darum kümmern, Räume, Sensoren, Aktuatoren, Agenten und Aktionen zu erzeugen und geeignet zu verknüpfen. In unserer Implementierung gibt es einen Generator in dem fest einprogrammiert Java-Objekte erzeugt werden.

Eine weitere Möglichkeit für einen Generator stellt zum Beispiel ein XML-Handler dar, der Java-Objekte aus einer XML-Beschreibung generiert.

Generatoren können in der Main-Klasse (`CASi`) des Simulators ausgetauscht werden. Die einzigen Voraussetzungen, die ein Generator erfüllen muss, sind, dass er die `IWorldGenerator`-Schnittstelle implementiert und eine vollständige `World`-Instanz erzeugt.

#### 3.1.3 Benutzungsschnittstellen

Benutzungsschnittstellen können bereit gestellt werden, indem eine Implementierung des Interfaces `IMainView` in der Main-Klasse des Simulators an den `MainController` übergeben wird. Die Benutzungsschnittstellen können sowohl passiv als auch interaktiv gestaltet werden. Hierfür können sich Implementierungen der Schnittstelle als Zuhörer (*Listener*) bei den Objekten des Modells registrieren und auf die `SimulationClock` und die Engine zugreifen, da beide Komponenten als Singleton realisiert sind.

#### 3.1.4 Aktionen

Aktionen können allgemein durch folgende Parameter spezifiziert werden:

**priority** Die Priorität einer Aktion als Ganzzahl zwischen 0 und 10.

**duration** Die Dauer in Sekunden oder `-1`, falls keine Dauer angegeben wird (z.B. bei `Move`-Aktionen, die dann fertig sind, wenn das Ziel erreicht wurde).

**earliestStartTime** ein Zeitpunkt (`SimulationTime`), ab dem die Aktion gestartet werden darf oder `null`, falls die Aktion zu einem beliebigen Zeitpunkt gestartet werden kann.

**deadline** ein Zeitpunkt, zu dem die Aktion erledigt sein muss oder `null`, falls keine Headline angegeben wurde.

**state** der aktuelle Status der Aktion, z.B. `SCHEDULED`, wenn die Aktion einem Agenten hinzugefügt wurde, dieser sie aber noch nicht ausgeführt hat, `ONGOING`, wenn die Aktion gerade durchgeführt wird oder `COMPLETED`, wenn die Aktion erfolgreich durchgeführt wurde.

Es gibt `AtomicActions` und `ComplexActions`, wobei letztere aus einer Liste von atomaren Aktionen bestehen können. Mit diesem Konstrukt lassen sich unter anderem Aktionen wie das **aufsuchen** und **reden** mit einer anderen Person (`Agent`) beschreiben.

Um eine neue Aktion zur Verfügung zu stellen, muss eine Klasse implementiert werden, die von einer der abstrakten Klassen `AtomicAction` oder `ComplexAction` erbt. Die eigentliche Aktion muss in der `internalPerform(AbstractComponent performer)`-Methode beschrieben werden. Sollten vor der ersten Ausführung der Aktion Konfigurationsschritte notwendig sein, können diese in der Methode `preActionTask(AbstractComponent performer)` beschrieben werden. Analog dazu gibt es auch eine Methode `postActionTask(AbstractComponent performer)`, die vom Framework aufgerufen wird, nachdem der Job erledigt wurde.

Wenn eine Dauer angegeben wurde, kümmert sich das Simulationsframework um das Dekrementieren der Zeit, in diesem Fall muss die `internalPerform(AbstractComponent performer)`-Methode immer `false` zurückgeben. Sobald diese Methode `true` zurückgibt, gilt die Aktion als erledigt und es wird im Falle einer komplexen Aktion mit der nächsten atomaren Aktion fortgefahren.

Aktionen müssen vom Generator erzeugt werden und einem oder mehreren Agenten hinzugefügt werden.

### 3.1.5 Aktionsverwaltung

Zur Aktionsverwaltung hat jeder Agent einen `IActionScheduler`, der im Konstruktor ausgetauscht werden kann. Die Aufgabe des Schedulers ist es, die Aktions-Sammlungen bereit zu halten. Das Konzept sieht vor, dass es für jeden Agenten drei Listen von Aktionen gibt:

**todoList** Diese Liste beinhaltet Aufgaben, die in jedem Fall während der Simulation entsprechend ihrer oben beschriebenen Parameter ausgeführt werden sollen.

**actionPool** Diese Menge enthält Aufgaben, die optional ausgeführt werden können, wenn der Agent gerade keine anderen Aufgaben zu erledigen hat. Wenn eine Aufgabe aus dem Pool abgeschlos-



sen wird, wird diese nicht aus dem Pool entfernen. So können sich wiederholenden Zufallsaktionen simuliert werden.

**interruptActionList** In diese Liste werden während der Simulation Aktionen eingeordnet, die in jedem Fall unmittelbar als nächste Aktionen ausgeführt werden müssen. Sinnvoll ist dies insbesondere dann, wenn ein Agent darauf angewiesen ist, dass ein anderer Agent mit ihm interagiert. Dem zweiten Agenten kann dann eine Aktion auf die Interrupt-Liste gesetzt werden, damit er unmittelbar bei der nächsten Gelegenheit mit dem ersten Agenten interagiert und keine anderen Aktionen vorzieht.

Die Kernfunktionalität eines Action-Schedulers ist es, mit geeigneten Algorithmen zu jedem Zeitpunkt eine Aktion auszuwählen. Hierzu ruft der Agent die `getNextAction()`-Methode auf, woraufhin der Scheduler eine Aktion auswählt und diese von der Liste löscht.

### 3.1.6 Kommunikationshandler

Ein Kommunikationshandler muss das `ICommunicationHandler`-Interface implementieren. Kommunikationshandler sind für die Verwaltung der Kommunikation mit einem beliebigem Gegenpart außerhalb des Simulators zuständig. Ein konkretes Beispiel ist ein Netzwerkhandler, der die Kommunikation über eine Netzwerkschnittstelle verwalten kann. In der aktuellen Implementierung ist der `MACKNetworkHandler` ein Kommunikationshandler, der den Informationsaustausch mit dem MACK Server realisiert.

Innerhalb der Simulation interagiert der Kommunikationshandler mit Sensoren und Aktuatoren, die beide das Interface `ICommunicationComponent` implementieren. Die Komponenten registrieren sich in der Initialisierungsphase des Simulators beim Handler, indem die Methode `register(ICommunicationComponent comp)` aufgerufen wird.

Während der Simulation können die Komponenten die `send(ICommunicationComponent sender, Object message)`-Methode aufrufen, um eine Nachricht an den Handler zu senden. Umgekehrt kann der Handler bei den Komponenten die Methode `receive(Object message)` aufrufen, um eine neu eingetroffene Nachricht zu übermitteln.

Zu beachten ist, dass die Nachrichten zunächst vom Typ `Object` sind, um einen hohen Abstraktionsgrad zu gewährleisten. Von welchem Typ die Nachrichten wirklich sind, muss in Sensoren, Aktuatoren und dem Handler während der Implementierung entschieden werden.

In der spezifischen Simulation und dem `MACKCommunicationHandler` sind Nachrichten immer vom Typ `String`, wobei die Nachrichten im XML-Format sind, welches auch das MACK-Framework verwendet. Ausgehende Nachrichten werden von den Sensoren und Aktuatoren unter Verwendung der `MACKProtocolFactory` erzeugt.

### 3.1.7 Sensoren und Aktuatoren

Da Sensoren und Aktuatoren viele Gemeinsamkeiten aufweisen, erben alle konkreten Sensoren und Aktuatoren von der abstrakten Klasse `AbstractInteractionComponent`, die auch das `ICommunicationComponent`-Interface implementiert.

Beide Komponenten haben einen Bereich, in dem sie auf Aktivitäten reagieren oder bei den Agenten Aktivitäten auslösen können. Der Bereich kann als Ausrichtung (Blickrichtung), Öffnungswinkel und Radius definiert werden, indem der entsprechende Konstruktor verwendet wird. Werden diese Parameter nicht angegeben, wird der komplette Raum, in dem sich eine Komponente befindet überwacht. Mit der Methode `setShapeRepresentation(Shape shape)` kann darüber hinaus eine beliebige Shape als Überwachungsbereich festgelegt werden.

Die Komponenten können die Methoden `boolean checkInterest(AbstractAction action, Agent agent)` und `boolean checkInterest(Agent agent)` implementieren, um anzugeben ob die jeweilige Komponente an einem Agenten und/oder einer Aktion eines Agentens interessiert ist. Standardmäßig geben beide Methoden `false` zurück. In der Initialisierungsphase werden alle interessierten Komponenten den Agenten als `IExtendedAgentListener` hinzugefügt und werden damit automatisch informiert, wenn ein Agent, an dem die Komponente interessiert ist, eine Aktion durchführt.

Bereits in der Elternklasse `AbstractInteractionComponent` aller Sensoren und Aktuatoren wird darauf geachtet, dass die eigentliche Methode zum Reagieren auf Agenten und Aktionen (`boolean handleInternal(AbstractAction action, Agent agent)`) nur dann aufgerufen wird, wenn sich der Agent im Überwachungsbereich der Komponente befindet.

Der einzige Unterschied zwischen Sensoren und Aktuatoren ist, dass der Rückgabewert der `handleInternal`-Methode von Sensoren ignoriert wird. Bei Aktuatoren oder Mischformen von Sensoren und Aktuatoren ist der Rückgabewert als Erlaubnis für eine Aktion zu verstehen. Wenn also ein Agent eine Aktion durchführt und die Methode `false` zurückgibt, bricht der Agent die Aktion ab.

Der Typ der Komponenten wird angegeben, indem die `type`-Variable gesetzt wird. Sie kann die Werte `SENSOR`, `ACTUATOR` und `MIXED` annehmen. Der Typ `MIXED` kann unter anderem für Wearables wie z.B. Smartphones sinnvoll sein.

Wearables können mit dem Konzept realisiert werden, indem mit der Methode `setAgent(Agent agent)` ein Agent gesetzt wird, der der Hauptinhaber der Komponente ist. Darüber hinaus muss mit der Methode `setWearable(boolean wearable)` festgelegt werden, dass die Komponente ein Wearable ist. Dann wird jedes mal, wenn der Agent seine Position ändert, die Position der Komponente ebenfalls neu gesetzt.

## 4 Realisierung

### 4.1 Realisierung der Einzelmodule

#### 4.1.1 SimulationEngine und SimulationClock

##### *SimulationEngine*

Die `SimulationEngine` ist als Singleton realisiert. Dies hat den Vorteil, dass es zur Laufzeit nur eine Instanz von ihr geben kann, die in allen Klassen verfügbar ist. Diese Instanz hält die `World`, den `CommunicationHandler` bereit. Beide Objekte können vor dem Start der Simulation, d.h. vor dem Start der `SimulationClock` mit den jeweiligen Setter-Methoden gesetzt werden. Der Aufruf dieser Methoden nach dem Start der Simulation erzeugt einen `IllegalAccessException`.

Während der Simulation können die Welt und der Kommunikationshandler über die Getter-Methoden abgerufen werden. Auf diesem Weg können unter anderem Sensoren und Aktuatoren den Kommunikationshandler erreichen. Auch die graphische Oberfläche holt sich die zu zeichnenden Objekte über die Simulationsengine.

##### *SimulationClock*

Die `SimulationClock` ist das Herzstück der Simulation. Sie stößt sämtliche Aktionen der Komponenten des Modells an. Die Clock ist wie die Engine ebenfalls mit dem Singleton-Designpatter realisiert. So ist sicher gestellt, dass es nur eine Uhr geben kann, die aus allen Klassen erreichbar ist.

Die `SimulationClock` verwendet das Listener-Konzept, um Komponenten, die an der Simulationszeit interessiert sind regelmäßig über Änderungen zu informieren. Komponenten die sich als Listener bei der Uhr registrieren möchten müssen dazu das `ISimulationClockListener`-Interface implementieren und können dann mit

```
SimulationClock.getInstance()
    .addListener(ISimulationClockListener);
```

**Quelltext 1:** Beispiel für das Hinzufügen eines Listeners an die SimulationClock

hinzugefügt und analog mit

```
SimulationClock.getInstance()
    .removeListener(ISimulationClockListener);
```

**Quelltext 2:** Beispiel für das Hinzufügen eines Listeners an die SimulationClock

wieder entfernt werden.

Über das Listener-Konzept werden in jeder simulierten Sekunde Aktionen bei den Listeners angestoßen. Standardmäßig ist es nicht möglich, eine Java-Collection während des Durchlaufens dieser zu verändern. Somit wäre es unmöglich, dass sich eine Komponente als Listener abmelden kann. Die `SimulationClock` speichert jedoch alle Hinzufüge- und Entfernanfragen an die Listener-Collection zwischen und führt diese vor dem nächsten Durchlauf aus.

Die Uhr basiert auf einem Timer-Thread, der alle  $x$  Millisekunden auslöst. Wenn die Uhrzeit skaliert wird, wird mit dem nächsten Tick ein neuer Timer eingerichtet. Das **pausieren** der Simulation stoppt nicht den Timer-Thread sondern verhindert lediglich, dass dieser die `SimulationTime` inkrementiert.

#### 4.1.2 Generatoren

Für das Erstellen einer neuen Simulation reicht es aus, eine Simulationswelt (der Klasse `World`) zu erzeugen. Dieser Vorgang wird als Generierung bezeichnet und von einem Generator realisiert. Ein Beispiel, wie eine solche erzeugt werden kann, ist in diesem Kapitel an Hand der Demonstrationssimulation dargestellt.

Aus Modularitätsgründen haben wir uns für das Konzept eines leicht austauschbaren Generators entschieden. Dafür wurde das Interface `IWorldGenerator` entworfen, welches nur eine Methode (`generateWorld()`) definiert, die von allen konkreten Generatoren als Schnittstelle genutzt werden sollte. Darüber hinaus gibt es im Generatorpaket (`de.uniluebeck.imis.casi.generator`) einige Helferklassen, deren Name mit `Collector` gekennzeichnet ist und einen `Linker`.

Durch den gewählten Ansatz der starken Abstraktion ist es möglich Simulationen auf die unterschied-

lichsten Arten zu beschreiben ohne Änderungen am Simulator vornehmen zu müssen. Das von uns gewählte, am kurzfristigsten umzusetzende Vorgehen ist es, direkt aus Java-Klassen heraus die Objekte der Simulationswelt zu erzeugen und zu verknüpfen. Weitere Möglichkeiten wären:

- Beschreibungssprachen wie XML, YML oder JSON
- Erzeugung durch eine eingebettete Skriptsprache wie LUA oder JRuby

In einem frühen Konzept unserer Projektarbeit war insbesondere eine Beschreibung durch eine spezifizierte XML (Arbeitstitel: CASiX) vorgesehen. Diese wurde jedoch im Laufe des Semesters wegen nicht unerheblichen Aufwand zurückgestellt. Da eine saubere und klare Schnittstelle definiert wurde, ist es ohne Weiteres möglich, dass diese später noch hinzugefügt werden.

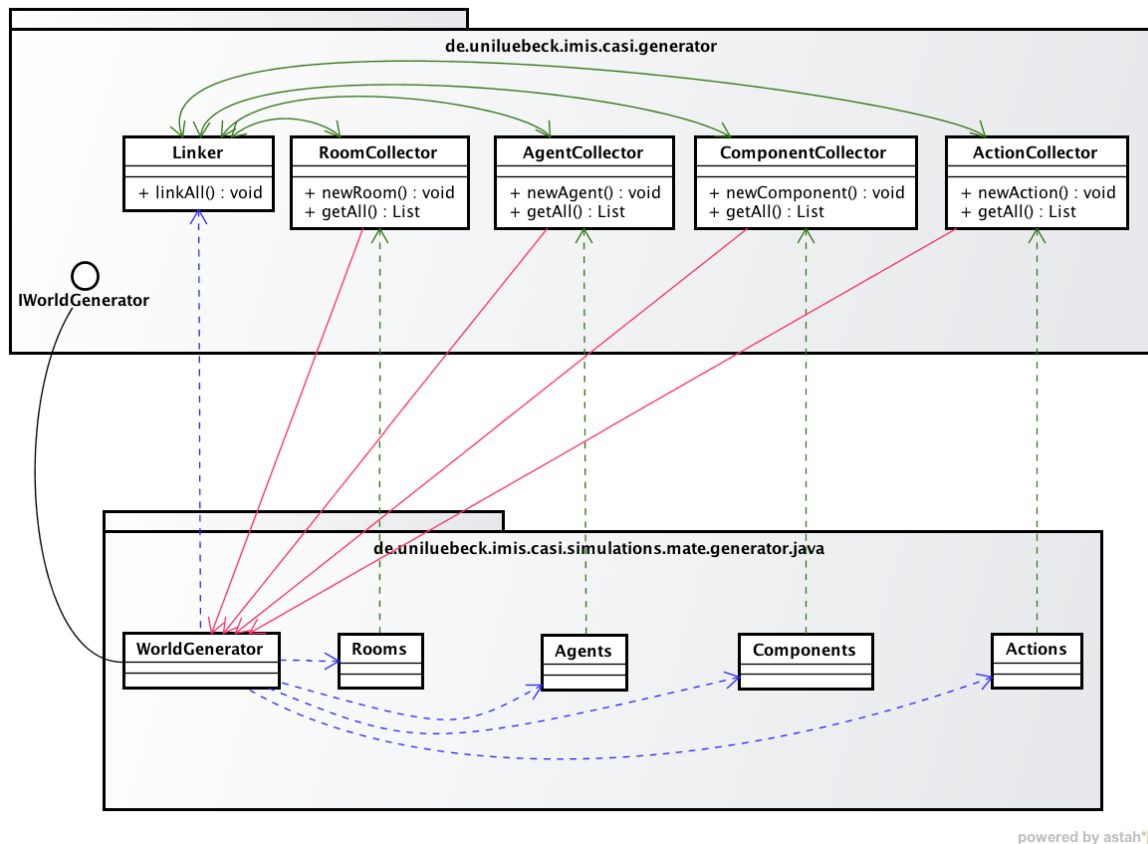
#### *Generierung durch Java-Code*

Für das Erstellen einer neuen Simulation hat es sich als sinnvoll erwiesen, ein neues Paket zu erstellen und darin `das IWorldGenerator` zu implementieren. Innerhalb dieses Paketes ist eine Aufteilung in weitere Klasse zu empfehlen.

In Abbildung 2 ist, exemplarisch an unserer Demosimulation, eine solche Aufteilung gezeigt. Dort ist das untere Paket für die MATE-Simulation zu sehen. Darin: der eigentliche `WorldGenerator`, welcher die zu generierenden Teile durch Aufrufe von statischen Methoden an die andere Klassen delegiert. Hier gezeigt durch gestrichelten blauen Linien. Die jeweiligen Klassen (alle als `static` deklariert), arbeiten dann die `in ihnen beschriebenen` Java-Ausdrücke ab. Daraus resultierende Objekte werden in den, vom CASi-Kern bereitgestellten, Kollektoren gesammelt (gestrichelte grüne Pfeile). Die Reihenfolge der Erzeugung ist besonders zu beachten, da für einige Objekte andere bereits vorhanden sein müssen. Es hat sich die Reihenfolge: erst Räume, dann Agenten, dann Sensoren und Aktuatoren und schlussendlich Aktionen etabliert. Wenn alle Erzeugerklassen abgearbeitet sind, ruft der `WorldGenerator` den `Linker` auf. Dieser ist auch vom CASi-Kern bereitgestellt. Er übernimmt das Verknüpfen der Objekte untereinander, so zum Beispiel das Hinzufügen der für die Agenten erzeugten Aktionen in deren Todo-Liste. Als letzten Schritt nimmt der Generator alle Komponenten (rote Pfeile) und erzeugt daraus ein `World`-Objekt.

#### 4.1.3 Benutzungsschnittstellen

Als Benutzungsschnittstelle für den Simulator haben wir die *Simple GUI* entwickelt. Diese soll die simulierte Welt grafisch darstellen und es ermöglichen, gewünschte Informationen abzurufen. Wir wollten, dass diese Benutzungsschnittstelle sowohl für die späteren Hauptbenutzer, die Simulationen testen, viele Funktionen bietet, aber auch für Benutzer verständlich ist, die von dem System noch keine fortgeschrittenen Kenntnisse haben. Zum Beispiel könnte sie auch benutzt werden, um anderen das MACK Framework zu präsentieren und zu veranschaulichen.



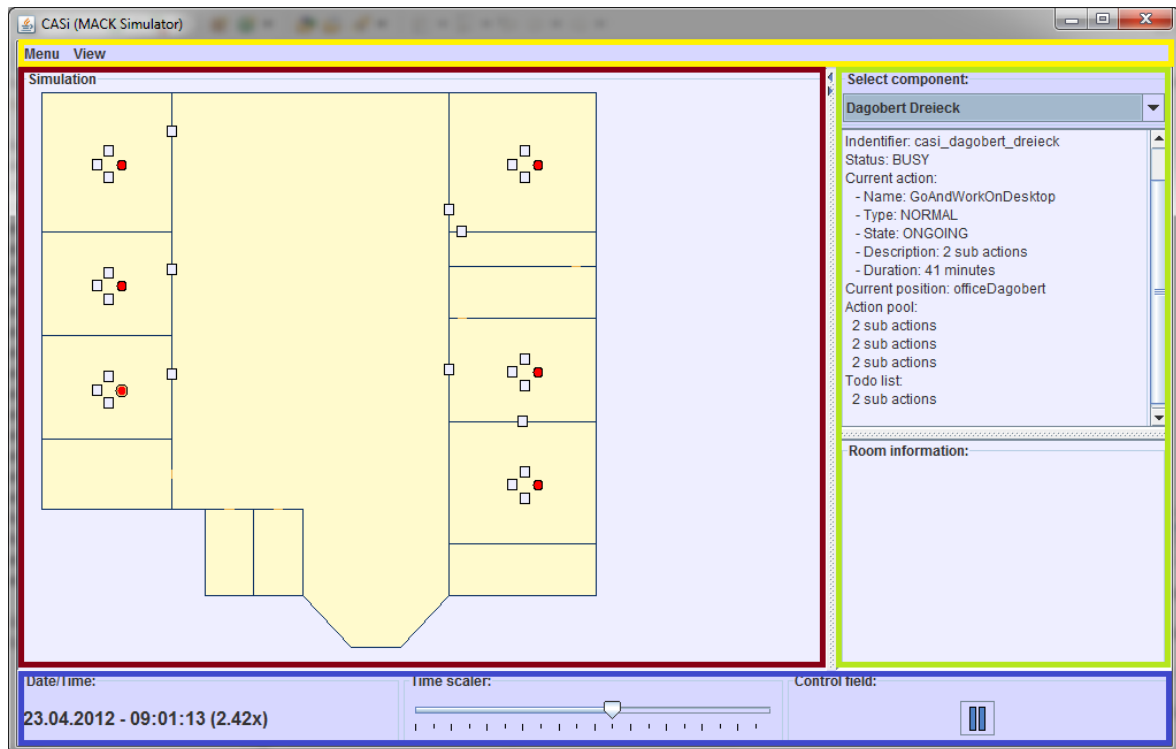
**Abbildung 2:** abgewandeltes UML-Klassendiagramm zur Darstellung der Aufteilung eines Generators

Die *Simple GUI* ist eines der Module des Simulators, die sich leicht durch ein passendes anderes ersetzen lassen. Wenn also beispielsweise die angezeigten Informationen nicht ausreichend oder für bestimmte Simulationen überflüssig und deshalb störend sind, kann man die Benutzungsschnittstelle austauschen. Realisiert wird dies durch das Interface `IMainView`, die neue Schnittstelle muss bei der Implementierung dieses Interface benutzen. Ein ganz einfaches Beispiel für eine Implementierung ist die Klasse `GuiStub`, die eingesetzt wird, wenn keine grafische Benutzungsschnittstelle erwünscht ist.

Für die graphische Oberfläche benutzen wir die Swingbibliothek, da wir aus dem Praktikum *Software-retechnik* einige Erfahrung mit der Swing-Entwicklung haben.

Die *Simple GUI* ist aufgebaut, wie in Abbildung 3 zu sehen ist. Im Simulationsbereich (rot) wird die simulierte Welt gezeichnet. Der Informationsbereich (grün) an der rechten Seite bietet dem Benutzer die Möglichkeit detaillierte Informationen über Simulationskomponenten abzufragen. Zwischen dem Simulationsbereich und dem Informationsbereich befindet sich eine verschiebbare Trennung. Der Steuerungsbereich (blau) im unteren Teil lässt den Benutzer eingeschränkt Einfluss auf die Simulation

nehmen. Die Menüleiste (gelb) im oberen Bildbereich bietet einige grundlegende Programmfunktionen. Letztere sollte in einem im Fenster ausgeführten Programm nicht fehlen, da sie den meisten Benutzern vertraut ist und ihr Fehlen für eine gewisse Hilfslosigkeit sorgen könnte.



**Abbildung 3:** Screenshot der Anwendung

Der Simulationsbereich besteht aus einer `JLayeredPane`. Auf dieser wiederum gibt es drei Ebenen:

- Ebene 1: Auf der tiefsten Ebene wird der Hintergrund gezeichnet. Dazu gehören die Räume mit ihren Wänden und Türen und die Einflussbereiche der Sensoren. Außerdem werden einige weitere, für das Debugging wichtige Elemente dargestellt, wie die zentralen Punkte der Räume und der Türen. Ebenfalls auf dieser Ebene liegen die Labels für Sensoren, Räume und Türen. In ungünstigen Fällen können sich die Bezeichner im Simulationsbereich überschneiden. Da aber die Identifizierung der Komponenten trotzdem möglich ist und die Berechnung für Bezeichnerposition und -größe für beliebige Simulationen recht schwierig ist, haben wir uns entschieden, das Problem zu vernachlässigen.
- Ebene 2: Auf dieser Ebene liegen die Sensoren und Aktuatoren. Diese sind ein wesentlicher Bestandteil der Simulation und sollen deshalb nicht durch Teile des Hintergrundes verdeckt werden. Jedes dieser Komponenten wird dargestellt mit Hilfe der Klasse `InteractionComponentView`, die von `ComponentView` erbt, welche wiederum eine `JComponent` ist. Ein Sensor oder Aktuator wird gezeichnet als ein Quadrat mit der Hintergrundfarbe der Simulation.

Da die Sensoren und Aktuatoren beliebig viele Zustände annehmen können, haben wir darauf verzichtet zu implementieren, dass ihr Zustand an der Färbung erkennbar ist.

- Ebene 3: Auf der obersten Ebene befinden sich die Agenten. Diese haben wir als wichtigsten Bestandteil der Simulation eingestuft, deshalb sollen sie durch nichts anderes überdeckt werden. Jeder Agent wird dargestellt mittels der von uns implementierten Klasse `AgentView`, die ebenfalls von `ComponentView` erbt. Die Klasse `AgentView` implementiert das Interface `IAgentListener`. Mit den Methoden `stateChanged(STATE newState, - Agent agent)` und `positionChanged(Point2D oldPosition, Point2D newPosition, Agent agent)` erkennt diese Komponente, ob sich der Status oder die Position des Agenten verändert hat und zeichnet sich entsprechend neu. Agenten werden als Kreise gezeichnet, ihre Farbe entspricht ihrem Zustand, so bedeutet *rot* zum Beispiel, dass der Agent gerade beschäftigt ist.

Um den Simulationsbereich gut auszunutzen, skaliert sich die gezeichnete, simulierte Welt automatisch so, dass sie möglichst groß angezeigt wird.

Im Simulationsbereich gibt es einige Interaktionsmöglichkeiten. Verschiedene Teile der Simulation können per Mausklick ausgewählt werden, über diese Komponenten werden dann weitere Informationen angezeigt. Zu diesen Interaktionselementen gehören:

**Agenten** Wenn diese Komponente angeklickt wurde, wird sie markiert. Äußerlich erkennt man das daran, dass sie größer gezeichnet wird als die Anderen. Zur Zeit kann nur eine Komponente markiert sein, das bedeutet, wenn eine neue Komponente markiert wird, wird bei der alten die Markierung gelöscht.

**Sensoren/Aktuatoren** Auch diese Komponente wird markiert, wenn sie angeklickt wurde und wird dann größer gezeichnet.

**Räume** Für die Darstellung der Räume gibt es keine eigene Klasse, weil die Darstellung sich während der Simulation nicht verändert. Um Extrainformationen zu Räumen zu bekommen, muss auf die entsprechende Stelle auf dem Hintergrund geklickt werden.

Ein Problem war, dass sich die Sensoren, Aktuatoren und Agenten, die in den meisten Fällen auf zentralen Punkte der Räume gezeichnet werden, sich überlappen und dann nicht mehr anklickbar waren. Um die Anzeige der Simulation zu optimieren, werden diese Komponenten nun in einem Kreis um die Mittelpunkte der Räume angeordnet. Auf diese Weise können sie ohne Probleme selektiert werden. Diese automatische Anordnung wird aus Performancegründen in der *Simple GUI* nur bei den zentralen Punkten der Räume vorgenommen.

Der Informationsbereich dient zur Darstellung detaillierter Informationen zu bestimmten Komponenten der Simulation. Im oberen Bereich befindet sich eine Auswahlmöglichkeit (`JComboBox`). Hier sind alle Agenten, Sensoren und Aktuatoren aufgeführt. Die Gruppen sind mit Trennzeichen separiert und vom Benutzer auswählbar. Die Auswahl einer Komponente ist gleichbedeutend mit einem



Mausklick auf die Komponente, sie wird also ebenfalls im Simulationspanel markiert. Im oberen Informationsbereich werden die Informationen zum aktuell markierten Agenten, Sensor oder Aktuator angezeigt. Im unteren Informationsbereich werden Informationen zum zuletzt angeklickten Raum angegeben (beim Starten des Simulators ist dieser Bereich leer).

Der Steuerungsbereich gibt dem Benutzer die Möglichkeit Einfluss auf die laufende Simulation zu nehmen. **Links** befindet sich die Anzeige der Zeit und des Datums der Simulation, anhand derer der Benutzer erkennt wie weit die Simulation fortgeschritten ist. Um die Simulationsgeschwindigkeit zu verändern, befindet sich in der Mitte ein Schieberegler (`JSlider`). Wir haben uns hier für einen Schieberegler entschieden, um einfach die minimale und maximale Simulationsgeschwindigkeit einhalten zu können. Der Schieberegler hat eine quadratische Skala, um sinnvolle Verhältnisse zwischen den Einteilungen des Reglers zu schaffen. **Rechts** befindet sich noch ein Togglebutton zum Pausieren der Simulation. Wir benutzten hier die Metapher des Audiospielers, mit den bekannten Symbolen für *Pause* und *Wiedergabe*.

Die Menüleiste beinhaltet zwei Menüs. Unter dem Bezeichner *Menu* werden grundlegende Programmfunktionen angeboten:

**Pause/Resume** Dieser Menüpunkt hat die gleiche Funktion wie der Pausebutton im Steuerungsbereich. Er pausiert die Simulation oder setzt sie fort.

**Exit** Dieser Menüpunkt beendet das Programm.

In dem Menü *View* lassen sich Einstellungen zur Anzeige im Simulationsbereich machen. Es können folgende Einstellungen gemacht werden:

**Show sensors/actuators** blendet die vorhandenen Sensoren und Aktuatoren ein oder aus.

**Show sensor/actuator area** blendet die Einflussbereiche der Sensoren und Aktuatoren ein oder aus.

**Show sensor/actuator labels** blendet die Namen sowie einige Statusinformationen zu den Sensoren und Aktuatoren ein oder aus.

**Show door labels** blendet die Bezeichner der Türen ein oder aus.

**Show door points** blendet die zentralen Punkte von Türen ein oder aus.

**Show room labels** blendet die Namen der Räume ein oder aus.

**Show room points** blendet die zentralen Punkte der Räume ein oder aus.

Die Anzeigeeinstellungen werden durch Checkboxes (`JCheckBoxMenuItem`) vorgenommen, an denen leicht erkennbar ist, welche Elemente zur Zeit angezeigt oder ausgeblendet werden. Welche Komponenten zu Beginn eingeblendet sind, hängt davon ab, in welchem Modus das Programm gestartet wird. Ist der Entwicklermodus aktiviert, werden alle Elemente angezeigt, um Debugging zu ermöglichen. Anderenfalls werden nur die Sensoren und Aktuatoren eingeblendet und zusätzliche In-

formationen können bei Bedarf angezeigt werden. Das soll die Übersicht nach dem Programmstart bewahren.

#### 4.1.4 Aktionen

In unserer Implementierung sind verschiedenen Aktionen enthalten. In der Package-Struktur haben wir diese wie folgt aufgeteilt:

In `.simulation.model.actions` befinden sich Aktionen, die allgemein im Simulator durchgeführt werden können. Diese sind unabhängig vom MACK Framework, Sensoren und Aktuatoren.

Im Package `.simulation.model.mackActions` befinden sich Aktionen, die bestimmte Sensoren und Aktuatoren benötigen und somit abhängig von der jeweiligen Simulation sind.

##### *Allgemeine Aktionen*

Zu den wichtigsten allgemeinen Aktionen in unserer Implementierung zählen unter anderem:

**Move** Die `Move`-Aktion dient dazu, die Position eines Agentens zu Ändern. Hierbei wird in der Initialisierung der Aktion nur das Ziel angegeben. Zum Zeitpunkt der Ausführung der Aktion wird automatisch der Weg zum Ziel berechnet und pro Iteration die Position um eine bestimmte Anzahl von Wegpunkten verändert. Dieser Aktion kann keine Dauer übergeben werden, da sie automatisch terminiert, wenn das Ziel erreicht wurde. Gibt es keinen Weg zum Ziel. Bricht die Aktion automatisch ab.

**Follow** Mit der `Follow`-Aktion kann ein Agent einer `AbstractComponent` folgen. Somit ist es möglich, dass ein Agent einem anderen während eines Gespräches folgt. Die Aktion hat keine spezifische Dauer, sondern wird erst dann beendet, wenn `Follow.complete()` aufgerufen wird.

**SpeakTo** Mit dieser Aktion kann ein Agent mit einem anderen `Sprechen`. Hierbei wird zunächst überprüft, ob beide Agenten im selben Raum sind. Außerdem wird überprüft, ob die Aktion des anderen Agentens eine Unterbrechung zulässt.

Wenn der Agent unterbrechbar ist, wird ihm eine Aktion vom Typ `Follow` in die `interruptList` gelegt, so dass der Agent für die Dauer des Gespräches dem Sprecher folgt und ebenfalls mit dem Gespräch beschäftigt ist. Dies verhindert, dass der andere Agent im Gespräch wegläuft. In der Methode `SpeakTo.postActionTask(AbstractComponent)` wird `Follow.complete()` aufgerufen und somit der Gesprächspartner wieder freigegeben.

**GoAndSpeakTo** Diese `ComplexAction` sorgt dafür, dass der ausführende Agent zunächst die Standard-Position des Gesprächspartners aufsucht, welche in der Regel sein Büro ist, und dort versucht, mit ihm zu reden.

In der aktuellen Implementierung bricht der Agent diese Aktion ab, wenn der Partner sich nicht in seinem Büro befindet. Diese Aktion kann aber erweitert werden, wenn es z.B. Aktuatoren wie das `DoorPlate` gibt, welches Auskunft über die wirkliche Position des Anderen gibt.

### *Simulationsspezifische Aktionen*

Die simulationspezifischen Aktionen hängen von Sensoren und Aktuatoren einer Simulationsimplementierung ab. In der aktuellen Implementierung gibt es unter anderem folgende Aktionen:

**WorkOnDesktop** Mit dieser Aktion kann man einen Agenten für eine bestimmte Zeit arbeiten lassen. Hierfür erzeugt man eine neue Instanz dieser Klasse und gibt im Konstruktor den Arbeitsplatz, die Programmklasse, die Frequenz und die Dauer an.

Die Programmklasse ist dabei äquivalent zu den Klassen, mit denen auch das MACK Framework umgehen kann. Die Frequenz ändert sich während der Ausführung um einen normalen Arbeitsfluss zu simulieren.

**TurnCube** Mit der `TurnCube`-Aktion kann ein `Cube` (Cubus) auf einen bestimmten Status gedreht werden.

**PutKeyInDropZone** Diese Aktion fügt eine Referenz auf den Agenten in eine Liste einer Dropzone. Vorher wird überprüft, ob der Agent bereits einer anderen `DropZone` hinzugefügt wurde, um zu vermeiden, dass der Agent seinen „Schlüssel“ in mehrere Dropzones legen kann.

**RemoveKeyFromDropZone** Analog zur `PutKeyInDropZone`-Aktion kann mit dieser Aktion eine Referenz auf einen Agenten aus einer `DropZone` entfernt werden.

### 4.1.5 Aktionsverwaltung

In unserer Implementierung nutzt der ActionScheduler im Wesentlichen den Scheduling-Algorithmus *Earliest Deadline First*. Darüber hinaus nutzt der Scheduler weitere Möglichkeiten um auch Parameter außer der Deadline zu berücksichtigen, da nicht jede Aufgabe eine Deadline haben muss.

### 4.1.6 Kommunikationshandler

Die abstrahierte Beschreibung der Schnittstellen eines Kommunikationshandlers befindet sich im Paket `de.uniluebeck.imis.casi.communication`.

Eine Implementierung für die Zusammenarbeit mit dem MACK Framework befindet sich in `de.uniluebeck.imis.casi.communication.mack`. *Bei Änderungen am MACK-Protokoll sind im Wesentlichen die Methoden in diesem Paket anzupassen.* Kommunikationshandler können die externe Kommunikation des Simulators ermöglichen. Dies bedeutet, dass sie sehr flexibel sein müssen, um

jede erdenkliche Art von Kommunikation zu ermöglichen. Aus diesem Grund sind Kommunikationshandler als Implementierung des `ICommunicationHandler`-Interface realisiert und müssen in der Main-Klasse `CASi` an den `MainController` übergeben werden. Es ist nur ein Kommunikationshandler zur Zeit vorgesehen. Benötigt man mehrere Handler, sind Subhandler denkbar, denen die Nachrichten weiter gegeben werden.

In der Umsetzung des Simulators zum Testen des MACK Frameworks wurde der Kommunikationshandler `MACKNetworkHandler` wie folgt realisiert:

Der Handler bekommt zu Beginn eine Konfigurationsdatei in XML Format übergeben, die in diesem Fall Java Beans XML enthält, mit dem die allgemeine Konfiguration der Netzwerkschnittstelle und die zur Verfügung stehenden `XmppIdentifier` aufgelistet sind. Jeder `XmppIdentifier` setzt sich aus drei `String`-Werten zusammen und repräsentiert eine Zeile aus der Tabelle `mate_userdevices` des Servers:

**componentOwner** Der eindeutige Name des Agents, dem die Komponente zugeordnet ist. Dieser `String` muss identisch mit dem Feld `username` in der Tabelle `mate_userdevices` sein.

**componentType** Die Art der Komponente. Dieser `String` muss identisch mit dem Feld `channel` in der Tabell sein.

**id** Der XMPP Benutzername der Komponente ohne den Host (`@server.de`).

Die Netzwerkkonfigurationsdatei enthält für jeden `XmppIdentifier` einen Eintrag der Form

```
<void method="add">
    <object class="de.uniluebeck.imis.casi.communication
.mack.XmppIdentifier">
        <void property="componentOwner">
            <string>casi_hermann_matsumbishi</string>
        </void>
        <void property="componentType">
            <string>doorlight</string>
        </void>
        <void property="id">
            <string>CASi_MATe_doorlight_0</string>
        </void>
    </object>
</void>
```

**Quelltext 3:** Beispiel für eine XML Netzwerkkonfigurationsdatei

im Bereich der `ArrayList` `useableJabberIdentifiers`. In der Initialisierungsphase des

Simulators wird jeder Komponente, die sich mit

```
public void register(ICommunicationComponent comp);
```

**Quelltext 4:** Beispiel zur Registrierung einer kommunizierenden Komponente

am `MACKNetworkHandler` anmeldet, eine Jabber-ID aus dieser Liste zugewiesen, sofern noch eine zum jeweiligen Typ passende verfügbar ist. Andernfalls wird eine Warnung ausgegeben und die Komponente nicht angemeldet. In der Registrierungsphase überprüft der Handler, ob der jeweilige Jabber-Identifizier bereits am XMPP-Server registriert ist. Ist dies nicht der Fall, versucht der Simulator automatisch, den Identifizier zu registrieren. Wenn mehrere Adressen noch nicht registriert wurden, kann es abhängig vom in der Konfigurationsdatei angegebenen `REGISTRATION_DELAY` zu längeren Wartezeiten kommen, bevor der Simulator mit der Simulation beginnt. Wenn jedoch alle Komponenten bereits registriert sind, kann die Simulation ohne Wartezeit starten.

Der `MACKNetworkHandler` erzeugt nach erfolgreichem Zuordnen der Identifizier und dem Login am Jabber-Server für jede Komponente einen Chat mit dem MACK-Server. Über diesen Chat werden Pull- und Push-Requests gesendet und Rückmeldungen empfangen und an die betroffene Komponente weitergeleitet.

Sowohl die `send`-Methode im `ICommunicationHandler`-Interface, als auch die `receive`-Methode im `ICommunicationComponent`-Interface sehen vor, dass die Nachrichten vom Typ `Object` sind. Hierdurch ist ein hoher Abstraktionsgrad und somit eine hohe Flexibilität gegeben. Für die richtige Interpretation der Nachrichten ist somit der Entwickler des Handlers und der Sensoren und Aktuatoren verantwortlich.

In der MATe Implementierung sind die Nachrichten immer vom Typ `String`, da sie die den Body der Chat-Nachrichten, also die eigentliche Nachricht im Format des MACK-Protokolls enthalten.

Zum Erzeugen der Nachrichten in den Aktuatoren und Sensoren kann die `MACKProtocolFactory` verwendet werden. Hierfür steht für Push- und Pull-Nachrichten je eine Methode zur Verfügung. Nachrichten, die vom MACK-Server empfangen werden, können mit der `parseMessage` in ein `MACKInformation`-Objekt zerlegt werden, das die Antwort in einer leicht zugänglichen Form bereit hält.

#### 4.1.7 Sensoren und Aktuatoren

*UML-Diagramme*

*Schnittstellen*

*Datenmodelle*

## 5 Evaluation

In diesem Kapitel beschreiben wir, welche Komponenten wir evaluieren wollen und mit welchen Methoden wir dies gemacht haben.

### 5.1 Ziel

Es gibt verschiedene Bereiche in diesem Projekt, die mit unterschiedlichen Methoden überprüft werden konnten.

Wir verwenden einige `JUnit`-Testfälle um die Funktionalität einzelner Komponenten und Klassen des Simulators zu verifizieren. Ein Beispiel hierfür sind die Wegfindungsalgorithmen und weitere Komponenten des Modells, da das frühzeitige Erkennen von Fehlern in diesem Teil des Simulators besonders wichtig ist, um die Stabilität und Zuverlässigkeit des Simulators sicher zu stellen.

Des Weiteren haben wir eine Simulation entwickelt, die auch zum Testen der MATE Anwendung verwendet werden kann. Auf diese Art ist es möglich, den Simulator als Gesamtsystem zu testen und zu gewährleisten, dass das Simulationsframework mit frei definierten Simulationen umgehen kann und das Konzept vollständig in dem Sinne ist, dass verschiedene Simulationen realisiert und simuliert werden können.

Zu diesem Zweck dienen ebenfalls die vor Beginn der Implementierungsphase definierten Szenarien. Mit ihnen haben wir während der Entwicklungsphase permanent die Vollständigkeit des Systems verifiziert und gegebenenfalls die Komponenten erweitert.

Ein weitere Bereich, der evaluiert werden muss, sind die Log-Ausgaben, die insbesondere über den Simulations-Logger geschrieben werden, da diese im späteren Produktivbetrieb für den Test des MACK Frameworks von großer Bedeutung sind. Dies bedeutet, dass wir losgelöst von der eigentlichen Simulationsengine überprüfen müssen, ob die Logfiles ausreichende Informationen enthalten, um den Ablauf der Simulation nachvollziehen und Fehler oder Schwächen der Reasoner ablesen zu können.

Darüber hinaus muss evaluiert werden, ob der Simulator seinen Zweck erfüllt und auswertbare Informationen über das Verhalten des MACK Frameworks generiert.

## 5.2 Vorgehen

Insbesondere zu Beginn der Entwicklungsphase war es nicht möglich, das Gesamtsystem zu testen, da viele Klassen noch nicht oder nicht vollständig implementiert waren. Aus diesem Grund haben wir für Teilbereiche, deren Funktionalität besonders wichtig oder aufwändig ist, Testfälle entwickelt, mit denen das gekapselte Testen dieser Klassen möglich ist.

Die einzige effektive Methode zum Testen des Gesamtsystems stellt die Entwicklung einer umfangreichen Simulation dar. Da es bereits eine Implementierung der MATE Anwendung gibt und ein Server für diese Anwendung zur Verfügung steht, haben wir ein Szenario entwickelt, das mit diesem Server zusammenarbeiten kann und somit die Interaktion zwischen dem MATE Server und dem Simulator verifizieren kann.

Durch dieses Vorgehen kann gleichzeitig die Funktionalität mehrere Teilsysteme evaluiert werden. Hierzu zählen unter anderem folgende Bereiche:

- die Netzwerkschnittstelle (`MACKNetworkHandler`)
- die Benutzungsschnittstelle (`SimpelGui`)
- die Simulationsengine inklusive des Models
- die Flexibilität des Interfaces zur Beschreibung von Simulationen
- die Vollständigkeit der Log-Ausgaben
- die Interaktion zwischen Sensoren, Aktuatoren und der Netzwerkschnittstelle
- die Interaktion von Sensoren, Aktuatoren und der Simulation (z.B. mit den `Agents`)

Um zu verifizieren, dass der Simulator seinen Zweck erfüllt und die Entwicklung nicht in die falsche Richtung ausartet, haben wir wöchentlich eine ausführbare Version des Simulators unserem Betreuer zur Verfügung gestellt um rechtzeitig ein Feedback zu erhalten. Darüber hinaus haben wir während der Implementierungsphase Rücksprache mit zukünftigen Anwendern und involvierten Personen in der MACK Entwicklung gesprochen um sicher zu stellen, dass der Simulator zur Verifikation des Verhaltens des MACK Frameworks geeignet ist.

*Hier bietet sich der Einsatz von Diagrammen und Schaubildern an.*

## 5.3 Methoden

*Welches Methoden kamen zum Einsatz und warum. . .*

## 5.4 Ergebnisse

*Welche Ergebnisse brachte die Evaluierung und was ist davon zu halten. . .*

*Hier helfen Tabellen und Grafiken beim Vermitteln der Sachverhalte.*



## 6 Zusammenfassung und Ausblick

### 6.1 Zusammenfassung

*Darstellung, was erreicht wurde (ca. 1 Seite)*

### 6.2 Offene Punkte

*Darstellung von aufgetretenen Problemen und wichtigen, aber noch nicht realisierten Systemeigenschaften*

- *siehe Kapitel 4.1.2 und 3.1.2, da steht kurz was über CASiX*

### 6.3 Ausblick

*Weiterentwicklungsmöglichkeiten der Arbeit*

# Abbildungen

Abbildung 1: Unterteilung der Simulatorarchitektur in Module . . . . .	9
Abbildung 2: abgewandeltes UML-Klassendiagramm zur Darstellung der Aufteilung eines Generators . . . . .	17
Abbildung 3: Screenshot der Anwendung . . . . .	18

## **Tabellen**

## Quelltexte

Quelltext 1:	Beispiel für das Hinzufügen eines Listeners an die SimulationClock . . . . .	15
Quelltext 2:	Beispiel für das Hinzufügen eines Listeners an die SimulationClock . . . . .	15
Quelltext 3:	Beispiel für eine XML Netzwerkkonfigurationsdatei . . . . .	23
Quelltext 4:	Beispiel zur Registrierung einer kommunizierenden Komponente . . . . .	24

## Quellen

# Anhänge

*Umfangreiche zusätzliche Informationen, die im Textverlauf stören würden, aber für die Arbeit wichtig sind, wie z.B. Programmcode, Fragebögen, Evaluationstabellen*

## A Programmcode

### A.1 Modul 1

### A.2 Modul 2

## B Projektstruktur

Um die Weiterentwicklung des Projektes zu erleichtern, befindet sich in diesem Abschnitt eine ausführliche Erklärung zur Struktur des Projekts. Dies beinhaltet zum einen die Paket- und Ordnerstruktur, aber auch Hinweise auf Funktionen, die die Entwicklung erleichtern.

### B.1 Ordnerstruktur

Das Projekt ist in verschiedene Ordner unterteilt, deren Sinn nachfolgend erläutert wird:

**src** In diesem Ordner befinden sich die Beschreibungen und Implementierungen des Simulators und der Simulationen.

**test** Dieser Ordner enthält die JUnit-Testfälle für einige Klassen im `src`-Ordner. Hierbei entspricht die interne Paket-Struktur dieses Ordners der Struktur des `src`-Ordners.

**log** Logfiles, die während der Ausführung des Programms generiert werden, werden mit einem Zeitstempel in diesem Ordner abgelegt.

**doc** Die JavaDoc-Dokumentation des Simulators befindet sich in diesem Verzeichnis.

**dist** Im Distributionsverzeichnis finden sich ausführbare Versionen der Anwendungen als jar-Datei.

**sims** Beschreibungen für Simulationen, wie z.B. textuelle Erklärungen zu einzelnen Simulationen

und die Netzwerk-Konfigurationsdateien befinden sich in diesem Ordner.

**bin** Binaries des Simulators

**lib** externe Bibliotheken

**reports** Reports über die Durchführung der Testfälle

## B.2 Paketstruktur

Alle Klassen, die zum Simulator gehören befinden sich in Unterpaketen des Paketes `de.uniluebeck.imis.casi` im Ordner `src`. Nachfolgend wird der Sinn der verschiedenen Pakte erläutert:

**engine** Dieses Paket enthält die Basis des Simulators, die für die Koordination der Ausführung und die Verknüpfung der Komponenten sorgt. Hierzu zählen insbesondere die `SimulationEngine` und die `SimulationClock`.

**communication** In diesem Paket befinden sich die Schnittstellenbeschreibungen für Kommunikationshandler. In Unterpaketen befinden sich konkrete Implementierungen. So enthält `communication.mack` die Implementierung des `MACKNetworkHandlers`.

**generator** Das `Generator`-Paket beinhaltet die Beschreibung der Schnittstellen, die von Generatoren der Welt implementiert werden müssen.

**ui** In diesem Paket befinden sich die Beschreibungen für Benutzungsschnittstellen. Unterpakete enthalten die Implementierungen verschiedener Userinterfaces. Das Paket `ui.simplegui` enthält die einfache graphische Benutzungsoberfläche.

**utils** Im `utils`-Paket befinden sich Klassen, die einen hohen Abstraktionsgrad aufweisen und somit leicht in andere Projekte portiert werden können, da sie größtenteils vom Simulator unabhängig sind.

**simulations** Dieses Paket kapselt in weiteren Unterpaketen die Beschreibungen einzelner Simulationen.

**simulation.model** Die Anwendungslogik befindet sich in diesem Paket.

**controller** Die Controller zur Verknüpfung der Komponenten und zur Steuerung des Programmflusses befinden sich in diesem Paket.

**logging** Dieses Paket beinhaltet Konfigurationsklassen für die Logger.

## B.3 Buildfile

Das Projektverzeichnis enthält das Ant-Buildfile `build.xml`, welches eine Reihe von Buildtargets definiert. Diese Ziele können entweder über die Konsole mit `ant <target-name>` oder aus Eclipse heraus ausgeführt werden. Nachfolgend befindet sich eine Beschreibung der wichtigsten Targets,

eine vollständige Beschreibung aller Targets erhält man durch Ausführen des Befehls `ant -p` im Projektverzeichnis:

**clean** räumt das Projektverzeichnis auf und löscht die Binäre-, Dokumentations- und Reportverzeichnisse.

**clean-all** führt das Target `clean` aus und löscht außerdem das Log- und Distributionsverzeichnis.

**test** führt die Testfälle aus.

**test** führt die Testfälle aus und erzeugt HTML-Reports im `reports`-Verzeichnis.

**doc** erzeugt die JavaDoc-Dokumentation

**jar** erzeugt ein ausführbares jar-File des Simulators (`dist/CASi.jar`)

**xmpp-registrator-jar** erstellt eine ausführbare Version des `XmppRegistrators`.

**main** Erstellt alle Distributionen und die JavaDoc-Dokumentation.

## C Ausführungsanweisungen

Da es sich bei dem Projekt um ein Java-Projekt handelt, gibt es keine Installation im herkömmlichen Sinne. In diesem Abschnitt beschrieben, wie die Programme ausgeführt werden können.

### C.1 Simulator

Die jar-Version des Simulators kann, nachdem sie mit `ant jar` erzeugt wurde, mit `java -jar dist/CASi.jar <parameter>` ausgeführt werden. Eine ausführliche Dokumentation der möglichen Parameter erhält man mit `java -jar dist/CASi.jar --help`.

### C.2 XmppRegistrator

Der `XmppRegistrator` kann automatisch alle für die Simulation benötigten `XmppIdentifier` am Jabber-Server registrieren. Dies ist besonders hilfreich, wenn der Server ein Delay zwischen zwei Registrierungsoperationen benötigt, da somit vermieden werden kann, dass die Identifier erst beim Start der Simulation registriert werden und somit die Ausführung der Simulation verzögert wird.

Der `XmppRegistrator` verlangt als einzigen Parameter den Pfad zu einer Netzwerkkonfigurationsdatei und kann, nachdem er mit `ant xmpp-registrator-jar` erzeugt wurde, mit `java -jar dist/XmppRegistrator.jar <path-to-config-file>` ausgeführt werden.



## D Evaluationsergebnisse

# Erklärung

Wir versichern, die vorliegende Arbeit selbstständig verfasst und nur die angegebenen Quellen benutzt zu haben.

Lübeck, den 2. Februar 2012

---

Moritz Bürger

---

Marvin Frick

---

Tobias Mende