# SWRL 설계안: Goal2JobETA

## 0) 핵심 개체와 속성 (미니멀 온톨로지)

• 개체(Class)

```
    ex:QueryGoal / ex:Model / ex:MetaDataFile
    ex:RequiredInput / ex:ScenarioTemplate / ex:ScenarioPlan
    ex:Execution / ex:OutputSpecItem / ex:UploadRequest
```

주요 속성(Object/Data Properties)

```
ex:goalType(x, "predict_job_completion_time")
ex:hasParameter(x, "key", "value") (key-value를 개별 트리플로 전개)
ex:selectedModel(x, m) (참조 + 스냅샷은 별도 데이터 속성 보유)
ex:hasMetaData(m, f) / ex:hasRequiredInput(m, ri)
ex:providesInput(g, ri) (Goal이 해당 입력을 충족함)
ex:bindsTo(g, ri, "aas://...") (입력 바인당 URI)
ex:hasScenarioTemplate(m, t) / ex:composedPlan(g, p)
ex:status(g, "Created|ModelResolved|Composed|ReadyToExecute|Executed|Uploaded")
ex:outputSpec(g, o) / ex:produced(g, "completion_time", ...)
ex:requestUpload(g) (업로드 트리거 신호)
```

포인트: SWRL은 부정/집합/개체 생성에 제약이 있습니다.

- \*검증(누락 탐지·집합 포함)\*\*은 SHACL로,
- \*개체 생성(ScenarioPlan 등)\*\*은 SWRLAPI의 swrlx:makeOWLThing 또는 오케스트 레이터에서 생성으로 처리합니다.

# 1) 룰 세트 개요

- R1. 모델 선택(Goal→Model)
- R2. 메타데이터 부착 확인(Model→MetaData)

- R3. 입력 충족/바인딩 맵 생성(Goal params → providesInput/bindsTo)
- R4. 협력 시나리오 구성(Templates → ScenarioPlan)
- R5. 실행 준비 상태 전이(Composed→ReadyToExecute)
- R6. 실행 완료 결과를 출력스펙에 매핑(Execution→produced)
- R7. 업로드 요청 신호 생성(UploadRequest)

아래는 **SWRL 표기**로 제시하되, 엔진 의존 빌트인(예: swrlx:makeOWLThing , 사용자 정의 ex:now )은 코멘트로 표시합니다.

### 2) 룰 상세

### R1) 모델 선택

GoalType이 Job ETA이고, 카탈로그에 목적이 DeliveryPrediction인 모델이 있으면 선택.

ex:QueryGoal(?g) ^ ex:goalType(?g, "predict\_job\_completion\_time") ^ ex:Model(?m) ^ ex:purpose(?m, "DeliveryPrediction") ^ ex:inCatalog(?m, tru e)

- → ex:selectedModel(?g, ?m) ^ ex:status(?g, "ModelResolved")
- 구현 메모: selectedModelRef 문자열은 데이터 속성으로 병기하고, 삼중 저장소에는 ex:selectedModel(?g, ?m) 오브젝트 링크를 유지하는 것을 권장.

### R2) 메타데이터 존재 확인

선택된 모델이 메타파일을 참조하면 OK 표식을 남김.

ex:selectedModel(?g, ?m) ^ ex:hasMetaData(?m, ?f) → ex:metaAttached(?g, ?f)

• 실패 케이스는 SHACL에서 sh:Violation 으로 검출("메타 없음").

### R3) 입력 충족/바인딩 생성 (파라미터→입력 매핑)

Goal 파라미터를 모델의 requiredInputs로 끌어맞추는 매핑 룰들.

예) jobld 가 있으면 JobRoute 를 제공가능하다고 표시하고, AAS URI를 바인딩:

ex:QueryGoal(?g) ^ ex:hasParameter(?g, "jobId", ?jid)

→ ex:providesInput(?g, ex:JobRoute) ^
ex:bindsTo(?g, ex:JobRoute, concat("aas://FactoryTwin/JobRoute/", ?jid))

실시간 스냅샷 입력은 "지금 시각"으로 바인딩:

ex:selectedModel(?g, ?m) ^ ex:hasRequiredInput(?m, ex:MachineState) ^ ex:QueryGoal(?g) ^ ex:hasParameter(?g, "bindAt", ?bindAt) // 선택 파라미터

→ ex:providesInput(?g, ex:MachineState) ^ ex:bindsTo(?g, ex:MachineState, concat("aas://FactoryTwin/State/Machine?at=", ?bindAt))

현재시각 치환: @현재시간 탐지는 전처리 또는 사용자 정의 빌트인으로 처리 (예: ex:now(?utc) 를 제공하고, bindAt=@현재시간 이면 ?bindAt=?utc 로 치환)

• **전체 충족 판정**은 SHACL로 수행:

set(providesInput) ⊇ set(hasRequiredInput) 이어야 통과.

### R4) 협력 시나리오 구성 (템플릿 기반)

모델이 보유한 ScenarioTemplate들을 현재 Goal에 붙여 플랜으로 인스턴스화.

옵션 A — SWRLAPI 확장 사용(예: swrlx:makeOWLThing)

ex:selectedModel(?g, ?m) ^ ex:hasScenarioTemplate(?m, ?t) ^ ex:templateEnabled(?t, true) ^ ex:metaAttached(?g, ?f) → swrlx:makeOWLThing(?p) ^ rdf:type(?p, ex:ScenarioPlan) ^ ex:planOf(?p, ?g) ^ ex:instantiatedFrom(?p, ?t)

#### 옵션 B — 순수 SWRL + 오케스트레이터

- 룰은 **연결 사실만 생성**: ex:eligibleTemplate(?g, ?t)
- 오케스트레이터가 이 사실을 감시하여 ScenarioPlan 개체를 생성.

템플릿이 **다중 파일 입력**을 요구할 때, 템플릿에 ex:combine (union/concat/overlay/latest) 같은 데이터 속성을 미리 정의해 두고, 오케스트레이터가 bindings.yaml 을 구성하도록 합니다.

### R5) 실행 준비 상태 전이

모델 선택 + 메타 부착 + 입력충족(SHACL 통과) + 시나리오 구성 완료  $\rightarrow$  Ready.

```
ex:selectedModel(?g, ?m) ^ ex:metaAttached(?g, ?f) ^ ex:allInputsSatisfied(?g, true) ^ ex:hasPlanCount(?g, ?n) ^ swrlb:greaterTha n(?n, 0)
```

- → ex:status(?g, "ReadyToExecute")
- ex:allInputsSatisfied 와 ex:hasPlanCount 는 **SHACL/오케스트레이터**가 계산하여 사실로 주입.

### R6) 실행 결과의 출력 스펙 매핑

엔진이 결과를 저장하면, 출력스펙 이름과 타입에 맞춰 "produced" 사실을 생성.

```
ex:Execution(?e) ^ ex:ofGoal(?e, ?g) ^ ex:state(?e, "Completed") ^
ex:outputSpec(?g, ?o) ^ ex:specName(?o, "completion_time") ^ ex:resultVal
ue(?e, "completion_time", ?ct)

→ ex:produced(?g, "completion_time", ?ct)

ex:Execution(?e) ^ ex:ofGoal(?e, ?g) ^ ex:state(?e, "Completed") ^
ex:outputSpec(?g, ?o) ^ ex:specName(?o, "tardiness_s") ^ ex:resultValue(?
e, "tardiness_s", ?td)
→ ex:produced(?g, "tardiness_s", ?td)
```

- 결과-키( "completion\_time", ...)는 엔진 측이 ex:resultValue 로 기록(키-값 저장소).
- 스펙과 일치하지 않는 키는 무시되거나 경고(선호: SHACL로 타입 검사).

### R7) AAS 업로드 요청 트리거

필수 출력이 모두 생산되면 업로드 요청 사실을 생성 → 업로드 마이크로서비스가 처리.

```
ex:QueryGoal(?g) ^
ex:produced(?g, "completion_time", ?ct) ^
ex:produced(?g, "tardiness_s", ?td) ^
```

ex:produced(?g, "sla\_met", ?sm)

- → ex:requestUpload(?g) ^ ex:status(?g, "Uploaded")
- 실제 AAS 업로드는 부작용(side-effect) 이므로, 마이크로서비스가 ex:requestUpload(?g) 를 구독하고 수행.

## 3) SHACL로 보강하는 핵심 검증(요지)

- 입력 충족: hasRequiredInput(model) 모두에 대해 providesInput(goal) 이 있어야 함.
- 스펙 일치: produced(goal, name, value) 의 타입이 outputSpec.datatype 와 합치.
- 메타·컨테이너 무결성: digest 형식, MetaData 파일 해시 일치.

SWRL은 "모두 만족(all)" 검사를 잘 못하므로, SWRL=추론, SHACL=검증을 병행하는 설계가 안전합니다.

# 4) 운영 시퀀스(요약)

- 1. **(입력)** QueryGoal 도착 → 파라미터 전개(jobid, dueDate=@현재시간 치환)
- 2. **R1-R2** 모델 선택 및 메타 확인
- 3. R3 파라미터→입력 바인딩 생성
- 4. SHACL 입력 충족 검사
- 5. **R4** 템플릿 기반 시나리오 플랜 구성 (다중 파일 결합 규칙 반영)
- 6. **R5** ReadyToExecute 전이 → 오케스트레이터 실행
- 7. **엔진** 실행/완료 → 결과 키-값 기록
- 8. **R6** 출력 스펙 매핑 → produced 사실 생성
- 9. R7 업로드 요청 → AAS 업로드 → Uploaded

# 5) 구현 메모 & 권장 값

- **룰 이름/버전**: SWRL:Goal2JobETA@v1.0 (메이저 변경 시만 증가)
- **현재시각 빌트인**: ex:now(?zdt) 사용자 정의 또는 전처리
- **개체 생성**: 가능하면 SWRLAPI swrlx:makeOWLThing 사용, 불가시 오케스트레이터가 생성

- **다중 파일 결합**: 템플릿의 combine (union/concat/overlay/latest) 값을 **메타데이터/템** 플릿에 내재화
- 상태값은 단일 값만 유지(멀티 값 충돌 방지): 상태 전이는 오케스트레이터가 최종 커밋

# 6) 간단 예: 파라미터→입력 바인딩 룰 모듈

```
# JobRoute
ex:QueryGoal(?g) ^ ex:hasParameter(?g,"jobId",?jid)

→ ex:providesInput(?g, ex:JobRoute) ^
    ex:bindsTo(?g, ex:JobRoute, concat("aas://FactoryTwin/JobRoute/", ?jid))

# Calendar / SetupMatrix (정적 파일)
ex:selectedModel(?g, ?m) ^ ex:hasRequiredInput(?m, ex:Calendar)

→ ex:providesInput(?g, ex:Calendar) ^
    ex:bindsTo(?g, ex:Calendar, "file:///workspace/factory/config/factory_cale ndar.yaml")

ex:selectedModel(?g, ?m) ^ ex:hasRequiredInput(?m, ex:SetupMatrix)

→ ex:providesInput(?g, ex:SetupMatrix) ^
    ex:bindsTo(?g, ex:SetupMatrix, "file:///workspace/factory/config/setup_matrix.yaml")
```