

Projektgruppe FALSE

Endbericht
im Rahmen des Masterstudiums

Betreuer: Prof. Dr.-Ing. Jürgen Sauer
Dipl.-Ing. (FH) Arne Stasch
Dipl.-Inform. Jan-Hinrich Kämper
Prof. Dr.-Ing. Axel Hahn

Vorgelegt von: Berthe Pulcherie Ongnomo
Chancelle Merveille Tematio Yme
Christopher Schwarz
Jan Paul Vox
Jan-Gerd Meß
Jannik Fleßner
Malte Falk
Matthias Aden
Michael Goldenstein
Nagihan Aydin
Raschid Alkhatib
Simon Jakubowski

Abgabetermin: 30. September 2014

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	1
1.1	Motivation	1
1.2	Zielsetzung	2
1.3	Einsatzszenario	2
1.4	Komponenten	2
2	Stand der Technik	4
2.1	Fahrerlose Transportsysteme	4
2.2	Fahrerlose Transportfahrzeuge	5
2.2.1	Orientierungssystem bzw. Navigation	6
2.2.2	Steuerungstechnik	9
2.3	Materialflusssysteme	11
2.3.0.1	Funktionen von Materialflusssystemen	12
2.4	Fallbeispiele	15
2.4.1	FTS in der Gläsernen Manufaktur Dresden (Volkswagen)	15
2.4.2	FTS beim Automobilhersteller BMW im Werk Leipzig	16
3	Projektorganisation	17
3.1	Organisation der Teilgruppen (Materialfluss, Fahrzeuge, Simulation)	17
3.2	Rollenverteilung	17
3.3	Vorgehensmodell	18
3.4	Werkzeuge	20
3.4.1	Jira	21
3.4.2	Confluence	21
4	Allgemeine Anforderungen	22
4.1	Ablaufszenario	22
5	Teilbericht Simulation	24
5.1	Lastenheft	24
5.2	Grundlegende Designentscheidungen	25
5.2.1	Eigenentwicklung	25
5.2.2	Entwicklung einer Webanwendung	26
5.2.3	Umsetzung durch GWT	26
5.3	Konzeption der Systemkomponenten	26
5.3.1	Gesamtarchitektur	27
5.3.2	Konzeption der Benutzeroberfläche	28
5.3.3	Generierung von Aufträgen	28

5.3.4	Anforderungen an ein Multiagenten-Framework	29
5.3.5	Benötigte Agententypen	29
5.3.6	Kommunikation zwischen den Agenten	30
5.3.7	Konzeption des Pathfindings	31
5.3.8	Konzeption der Statistiken	31
5.3.9	Interaktion der Komponenten	31
5.4	Implementierung der Systemkomponenten	33
5.4.1	Implementierte Gesamtarchitektur	33
5.4.2	Benutzeroberfläche	34
5.4.3	Generierung von Aufträgen	34
5.4.4	Auswahl eines Multiagenten-Frameworks	35
5.4.5	Implementierte Agententypen	35
5.4.6	Kommunikation zwischen den Agenten	36
5.4.6.1	Jobzuweisung an Ein- und Ausgänge	36
5.4.6.2	Eingang fragt Ausgang und Zwischenlager	38
5.4.6.3	Ausgang fragt Zwischenlager	40
5.4.6.4	Auktion	41
5.4.6.5	Paket von Startrampe abholen und zur Zielrampe bringen	42
5.4.7	Implementierung des Pathfindings	44
5.4.8	Implementierung der Statistiken	45
5.4.9	Interaktion der Komponenten	45
5.4.9.1	Client-Server Kommunikation	45
5.4.9.2	Start des Multiagenten-Systems	46
5.4.9.3	Start des Jobtimers	47
5.4.9.4	Visualisierung von Zustandsveränderungen	49
5.5	Testen und Validieren	51
6	Teilbericht Materialfluss	52
6.1	Anforderungen	52
6.1.1	Funktionale Anforderungen	52
6.1.2	Nicht-funktionale Anforderungen	53
6.2	Beschreibung der Komponenten	53
6.2.1	Rampen	53
6.2.2	Mikrocontroller	54
6.2.2.1	MICAZ-Modul	56
6.2.2.2	MIB520	57
6.3	Werkzeuge	57
6.3.1	Atmel Studio	57

6.3.2	Atmel JTAGICE3	59
6.4	Systemarchitektur	61
6.4.1	Contiki	61
6.4.1.1	Systemarchitektur	61
6.4.1.2	Events	62
6.4.1.3	Prozesse	62
6.4.2	Treiber, Services und Interfaces	64
6.4.3	Agenten RTE	64
6.4.3.1	Hardware Level	65
6.5	Agenten	65
6.5.0.2	Plattformagent	65
6.5.0.3	Orderagent	66
6.5.0.4	Paketagent	66
6.5.0.5	Routingagent	66
6.6	Validierung	66
6.6.1	Erreichte Funktionalität	66
6.6.2	Probleme und Herausforderungen	66
6.6.3	Ausblick	66
7	Teilbericht Fahrzeuge	67
7.1	Anforderungen	67
7.1.1	Funktionale Anforderungen	67
7.1.2	Nicht Funktionale Anforderungen	67
7.2	Beschreibung der Komponenten	67
7.2.1	Volksbot	67
7.3	Werkzeuge	67
7.3.1	Robot Operating System (ROS)	67
7.3.2	Was ist ROS	68
7.3.3	Was will ROS?	68
7.3.4	Was kann ROS?	68
7.3.5	Aufgaben des ROS	68
7.3.6	ROS-Datensystem	70
7.3.7	Vorteile und Nachteile des ROS	71
7.3.7.1	Vorteile	71
7.3.7.2	Nachteile	71
7.4	Architektur	72
7.5	Implementierung	72
7.6	Erreichte Funktionalitäten	72

7.7 Herausforderungen	72
7.8 Ausblick	72
8 Ergebnisse	73
8.1 Realisierte Ziele	73
8.2 Fazit	73
8.3 Vision	74

Abbildungsverzeichnis

1	Prinzipskizze zur induktiven und optischen Spurführung (Quelle: Günter Ullrich, 2011 S. 79)	7
2	Prinzipskizze zur Koppelnavigation (links) und zur Magnet- bzw. Transpondernavigation (rechts) (Quelle: Günter Ullrich, 2011 S. 79)	7
3	Prinzipskizze zur Koppelnavigation (links) und zur Magnet- bzw. Transpondernavigation (rechts) (Quelle: Günter Ullrich, 2011 S. 79)	8
4	Prinzipskizze zur Koppelnavigation (links) und zur Magnet- bzw. Transpondernavigation (rechts) (Quelle: Günter Ullrich, 2011 S. 79)	9
5	Die Systemarchitektur eines einfachen FTS (Quelle: Günter Ullrich, 2011 S. 93)	10
6	Allgemeine Darstellung einer FTF-Steuerung mit Datenschnittstellen (vgl. VDI 4451)	11
7	Elemente einer Wertschöpfungskette (vgl. Wulz, J, 2008, S. 7)	12
8	Beispiel eines Stetigförderers (entnommen aus Ten Hompel, Schmidt, Nagel, 2007, S. 131)	13
9	Scrumplanung für einen Meilenstein	19
10	Modell für die Darstellung der einzelnen Projektphasen	20
11	Hersteller der Projektwerkzeuge	20
12	Teil 1 Ablaufszenario	22
13	Teil 2 Ablaufszenario	23
14	Teil 3 Ablaufszenario	23
15	Gesamtarchitektur	27
16	Schematischer Aufbau der Benutzeroberfläche	28
17	Interaktion der Systemkomponenten	32
18	Implementierte Gesamtarchitektur	33
19	Benutzeroberfläche	34
20	Auftragsgenerierung	35
21	Jobzuweisung an Ein- und Ausgänge	38
22	Eingang fragt Ausgang und Zwischenlager	39
23	Ausgang fragt Zwischenlager	41
24	Auktion	42
25	Paket abholen und zur Zielrampe bringen	43
26	Starten einer Simulation	46
27	Starten des MAS	47
28	Start des Jobtimers	48
29	Weiterleitung des Auftrags	49
30	Feuern eines Events	50

31	Clientseitige Verarbeitung des Events	51
32	Beispiel einer eingesetzten Rampe	54
33	Schematischer Aufbau eines Mikrocontrollers vgl. [4]	55
34	MICAZ-Modul [13]	56
35	Blockdiagramm der MICAZ-Module [13]	57
36	Entwicklungs-Ansicht des Atmel Studio	58
37	Debugging-Ansicht des Atmel Studio	59
38	Atmel JTAGICE3 [5]	60
39	Komponenten von Contiki [6]	61
40	Architektur Micaz Rampe[1]	65

Tabellenverzeichnis

1 Einleitung

In diesem Kapitel wird ein einführender Überblick über die Projektgruppe Fully Autonomous Intralogistic Swarm Experiments gegeben, die im Rahmen der Masterstudiengänge Informatik und Wirtschaftsinformatik in der Abteilung Systemanalyse und -optimierung der Carl von Ossietzky Universität Oldenburg stattgefunden hat. Das Projekt lief über einen Zeitraum von zwei Semestern: Wintersemester 2013/2014 und Sommersemester 2014.

1.1 Motivation

Im Zeitalter der Globalisierung werden hohe Anforderungen an die Leistungsfähigkeit von modernen Intralogistiksystemen gestellt. Neben einem hohen Automatisierungsgrad wird gleichzeitig auch eine möglichst hohe Flexibilität gefordert, da sich Anforderungen im logistischen Umfeld häufig ändern (Vgl.[32]).

Stetigförderer bieten die Möglichkeit einen automatisierten Materialfluss einzurichten. Es handelt sich dabei um Transportsysteme, die Güter kontinuierlich und automatisiert entlang eines festgelegten Transportwegs befördern (Vgl.[10]). Ein solches System könnte beispielsweise ein Netz von Schienen sein. Nachteile dieser Systeme sind insbesondere Unflexibilität und schlechte Skalierbarkeit. Ändern sich Anforderungen in einem Logistiksystem, dann stoßen Stetigförderer schnell an ihre Grenzen. Transportwege sind festgelegt und können nicht ohne einen gewissen Aufwand geändert werden. Auch kann die Anzahl an Gütern, die pro Zeiteinheit befördert werden kann, nicht ohne eine Änderung am Transportnetz maximiert werden.

Eine Alternative zu Stetigförderern sind Fahrerlose Transportsysteme (FTS). FTS sind ein Gesamtsystem aus Fahrerlosen Transportfahrzeugen, die Ware automatisiert befördern, und der Infrastruktur, die zum Betrieb der Transporteinheiten notwendig ist (Vgl.[26]). Fahrerlose Transportsysteme sind wesentlich flexibler als Stetigförderer. Müssen mehr Güter befördert werden, so können zusätzliche Transporteinheiten aktiviert werden. Folglich sind FTS problemlos skalierbar und können schnell auf veränderte Anforderungen in einem Intralogistiksystem eingestellt werden. FTS bieten einen automatisierten Warenfluss bei gleichzeitig hoher Flexibilität und entsprechen somit den Anforderungen, die an moderne Intralogistiksysteme gestellt werden.

1.2 Zielsetzung

Im Rahmen der Projektgruppe FAISE soll ein System entwickelt werden, das den vollautomatisierten Warenfluss in einem Lager auf Basis von Fahrerlosen Transportsystemen simuliert. Dabei sollen die Transporteinheiten nicht zentral gesteuert werden, sondern dezentral agieren. Das Gesamtsystem besteht aus zwei Teilsystemen, einem physisch vorhandenem System und einer softwarebasierten Simulation.

Das physische System beinhaltet Rampen, auf denen Ware gelagert werden kann und Fahrerlose Transporteinheiten als Fördermittel. Die Akteure kommunizieren miteinander über ein Sensornetzwerk und werden auf Basis von Mikrocontrollern gesteuert. Ziel ist es den Materialfluss von den Transporteinheiten und Rampen vollständig autonom und ohne dezentrale Steuerung durchzuführen.

Das rein softwarebasierte System soll einen automatisierten Warenfluss, der durch Rampen und Fahrzeuge durchgeführt wird, simulieren. Die Realisierung der Akteure in der Software soll an die Eigenschaften der Akteure aus dem physischen System angelehnt sein. Beide Systeme sollen unabhängig voneinander laufen.

1.3 Einsatzszenario

Das Einsatzszenario besteht aus n fahrerlosen Transporteinheiten in einem Umschlagslager. Zusätzlich sind m Rampen verfügbar an denen Pakete zwischengelagert werden können. Im Gegensatz zu einem herkömmlichen Lager, werden Waren in einem Umschlagslager nur kurzfristig gelagert, um anschließend weitertransportiert zu werden. Es herrscht ein kontinuierlicher Materialfluss. Jedes Paket, das ins Lager gebracht wird, ist eindeutig identifizierbar und wird zu einem definierten Zeitpunkt ins Lager gebracht und wieder abgeholt. Die Rampen im Lager sollen drei unterschiedliche Zwecke erfüllen. Eingangsrampen dienen der Warenannahme, Zwischenrampen der Zwischenlagerung. Pakete werden zum Ausgangslager gebracht und zum Zwecke des Weitertransports dort abgeholt. Auf Basis des Einsatzszenarios wird im Rahmen der Anforderungen ein Ablaufszenario erstellt, das die Interaktionen zwischen den Akteuren beschreibt auf deren Basis eine automatisierte, dezentrale Abwicklung des Materialflusses erfolgen kann.

1.4 Komponenten

Das zu entwickelnde System lässt sich grob in die Komponenten physisches System und Simulation unterteilen. Das physische System wiederum lässt sich noch weiter in die Kom-

ponenten Materialfluss und Fahrzeuge aufteilen. Das Gesamtsystem lässt sich somit in drei Komponente aufteilen, die im Folgenden beschrieben werden:

- **Materialfluss:** Die Komponente Materialfluss beschreibt die Rampen auf denen Pakete gelagert werden. Die Rampen sollen mithilfe von Sensoren mit anderen Rampen und den fahrerlosen Transporteinheiten kommunizieren können. Durch Aktoren soll es möglich sein, Pakete zum Zwecke des Weitertransports an die Fahrzeuge zu übergeben.
- **Fahrzeuge:** Die Fahrzeuge übernehmen den Transport der Pakete und kommunizieren mit den Rampen, um den Transport automatisiert abzuwickeln. Die Fahrzeuge sollen anhand von Start- und Zielpunkten in der Lage sein, selbstständig Pfade zu erstellen und diese abzufahren.
- **Simulation:** Die Simulation soll als Softwaresystem realisiert werden, dass es erlaubt Szenarien mit einer bestimmten Anzahl an Rampen und Fahrzeugen zu erstellen. Wie im physischen System, sollen die Rampen und Fahrzeuge einen automatisierten Warenfluss durchführen und die Aktionen sollen visualisiert werden.

2 Stand der Technik

Die Fahrerlosen Transportsysteme und die Materialflusssysteme sind Prozesse der Logistik. In den vergangenen Jahren hat die Verbreitung Fahrerloser Transportsysteme (FTS) stark zugenommen. Beim Einsatz von FTS stellen sich vielfältige Konfigurierungs- und Planungsprobleme, so auch die Einsatzplanung für die einzelnen Fahrerlosen Transportfahrzeuge. [Guenther;Krueger:2000]. Der innerbetriebliche Materialfluss von Industrieunternehmen bietet fahrerlosen Transportsystemen (FTS) zahlreiche Einsatzgebiete: Sie verketteten Produktionsprozesse, verknüpfen Fertigungsstationen oder ganze Betriebsbereiche und beschicken Montageplätze. Darüber hinaus dienen sie als mobile Werkbank oder versorgen und entsorgen Lager unterschiedlicher Art. Um die Systemvorteile von Fahrerlosen Transportsystemen und Materialflusssystemen zu optimieren, braucht man ein maßgerechtes Wissen auf Ihr spezifisches Anlagekonzept abzustimmen. Wichtige Kriterien sind allerdings z. B. die Einbindung der Fahrerlosen Transportsysteme in den gesamtbetrieblichen Materialfluss, die Anpassung an die vorhandenen Steuerungshierarchien und die optimale Auslegung der Technik in Bezug auf Fahrzeugbauart, Lastaufnahmemittel, Energiekonzept, Kommunikation und Leitsystem [vgl. 24, S. 2]. Ziele von Fahrerlosen Transportsystemen und Materialflusssystemen sind Kostensenkung durch Personaleinsparung, Verringerung von Transportschäden, hohe Zuverlässigkeit in Vorgängen und bessere Materialflussplanung. Dieses Kapitel wird in drei Teile gegliedert. Der erste Teil wird die Fahrerlosen Transportsysteme bzw die Orientierungs- und die Steuerungssysteme vorstellen und erklären; der zweite Teil ist eine Darstellung der Materialflusssysteme und ihrer verschiedenen Funktionen und der dritte Teil wird erklären, wie fahrerlose Transport- und Materialflusssysteme in großen Firmen wie Volkswagen und BMW Anwendung finden.

2.1 Fahrerlose Transportsysteme

Nach dem Verein Deutscher Ingenieure 2510 bestehen FTS im Wesentlichen aus „einem oder mehreren Fahrerlosen Transportfahrzeugen (FTF), einer Leitsteuerung, Einrichtung zur Standortbestimmung und Lagererfassung, Einrichtungen zur Datenübertragung sowie Infrastruktur und peripheren Einrichtungen“. In seinem Buch Transport und Lagerlogistik fasst Martin die Definition von VDI 2510 eines FTS zusammen. Er beschreibt ein FTS als mit FTF ausgestattete rechnergesteuerte Materialflussanlagen zum automatischen Transport von Gütern im innerbetrieblichen Materialfluss[vgl. 19, S. 262f]. Bei FTS handelt es sich um flurgebundene Fördersysteme mit automatisch geführten FTF. Die einzelnen FTF befördern Ladungsträger zwischen zwei oder mehrere Stationen innerhalb eines Gebietes. Die Fahrzeugsteuerung erfolgt automatisch und rechnergestützt. Der Einsatzbereich von FTS ist generell überwiegend innerbetrieblich ausgerichtet. In diesen Rahmen übernehmen FTS

sowohl reine Förderaufgaben, wie Verkettung von Fertigungs- und Montageeinrichtungen als auch Aufgaben der Lagerbedienung und Kommissionierung[Guenther;Krueger:2000]. Das FTS ist eine Technik, die im Vergleich gegenüber Stetigfördersystemen eine hohe Anpassungsfähigkeit an die sich ändernden Marktsituationen zum Vorteil hat. Daher konzentrieren die Forschungs- und Entwicklungsaktivitäten sich heutzutage auf die sog. „Zellulären Fördersysteme“, in welchen stetige Förderanlagen zur Verknüpfung von Logistischen Funktionen durch individuelle, autonom arbeitende FTF ersetzt werden (vgl. Ten Hompel; Heidenblut, 2008). Die Haupteinsatzgebiete des FTS liegen nun in der Intralogistik. Also bei der Organisation, der Steuerung, der Durchführung und der Optimierung des innerbetrieblichen Waren- und Materialflusses und Logistik, der Informationsströme sowie des Warenumschlages in Industrie, Handel und öffentlichen Einrichtungen. Z. B. Automobil- und Zulieferindustrie, Papiererzeugung und -verarbeitung, Elektroindustrie, Getränke-, Lebensmittelindustrie, Baustoffe, Stahlindustrie, Kliniklogistik[vgl. 25, S. 13]. FTS bestehen im Wesentlichen aus drei Systemkomponenten: Die Fahrerlosen Transportfahrzeuge, das Orientierungssystem, das Steuerungssystem.

2.2 Fahrerlose Transportfahrzeuge

Die FTF sind flurgebundene Fördermittel mit eigenem Fährantrieb, die automatisch geführt, gesteuert und berührungslos geführt werden. Sie dienen dem Materialtransport, und zwar zum Ziehen und/oder Tragen von Fördergut mit aktiven oder passiven (FTF mit passiver Lastaufnahme werden von anderen Fördermitteln gezogen oder manuell mit den Gütern bestückt) Lastaufnahmemittel [15](VDI 2510). Da das FTS mit fahrerlosen Aspekten systematisiert ist, ergeben sich dann auf der funktionalen Ebene Unterschiede zu fahrerbedienten Fahrzeugen, wie z. B. den klassischen Gabelstaplern und FTF. Im Rahmen dieser Arbeit wird nur auf eine Kategorie von FTF tiefer eingegangen: das Mini-FTF. Die Mini-FTF sind kleine, schnelle, intelligente und flexible Fahrzeuge, die extrem schnell Bedürfnisse befriedigen können. Heutzutage arbeiten viele Universitäten in der ganzen Welt im Bereich der Schwarm-Experimente. Hier sollen die kleinen FTF intelligent miteinander arbeiten. Die Fahrzeuge sollen sich ohne eine eigene separate FTS-Leitsteuerung untereinander verständigen, Strategien entwickeln und gemeinsam Arbeiten ausführen. Die Forschungsgebiete heißen Agentensysteme und Schwarmtheorie. Die Mini-FTF können nur intralogistische Aufgaben ausführen. Dennoch sind viele unkonventionelle Einsatzfälle denkbar. Die Kommissionierung (eine ausführliche Begriffserklärung wird im Teil Materialfluss gegeben) ist die verbreitetste Anwendungsmöglichkeit von Mini-FTF[vgl. 25, S. 105]. Als Zusammenfassung kann man sagen, dass die Fahrzeugsteuerung die Systemsicherheit, das Energiemanagement, das Lastaufnahmemittel und die Lenkung eines FTF gewährleistet. Ein FTF kann ohne Energie nicht funktionieren. Damit ein FTF seine Aufgabe erfüllen kann, ist eine Ener-

gieversorgung notwendig. Die FTF können durch Akkus oder Traktionsbatterien oder mit Hilfe eines Induktionssystems oder einer Stromschiene mit Energie versorgt werden. Jedoch können die beiden Versorgungsarten gekoppelt werden, um ein Hybridsystem zu bekommen. Die Notwendigkeit der Existenz einer Ladestation in einem FTS ist unumstritten. Die FTF müssen immer mit Energie versorgt werden. Je nachdem wie die FTF programmiert sind, kann ein FTF bei Energiebedarf selber zur Ladestation fahren oder von einem Auftraggeber (Mensch) zur Ladestation geführt werden.

2.2.1 Orientierungssystem bzw. Navigation

Das Orientierungssystem bzw. die Navigation dient zur Lokalisierung des Fahrzeugs. Sie ist ein Hilfsmittel zur Berechnung des sichersten Wegs, um das Ziel zu erreichen. Außerdem dient die Navigation auch zur Vermeidung von eventuellen Kollisionen. Sie gilt sowohl für die Orientierung als auch für die Sicherheit des Fahrzeuges und seines Umfeldes. Während seiner Bewegung bzw. Orientierung folgt das FTF einer physischen oder virtuellen Linie (Spur), damit es sein Ziel gefahrlos erreichen kann. Aufgrund eines Sicherheitssystems sollte das FTF bei Kollisionsgefahr oder wenn Hindernisse vor ihm stehen, sofort anhalten. Unter Navigationshilfe versteht man nicht nur die Positionierung und Orientierung des Fahrzeuges sondern auch, wohin das Fahrzeug gelangen würde, wenn keine auf seine Bewegung verändernden Maßnahmen ergriffen würden. Die Steuerung sagt, was zu tun ist, und die Navigation bestimmt, auf welchem Weg das gewünschte Ziel sicher zu erreichen ist bzw. ob das FTF einen vorgegebenen Weg weiter verfolgen oder einen alternative Weg nehmen soll. Die Steuerung von fahrerlosen Transportfahrzeugen, deren Grundfunktionen und der Umgang mit diesen werden in den VDI-Richtlinien [VDI92], [VDI94], [VDI04] vorgestellt. Für das Konstrukt der fahrerlosen Transportsysteme werden verschiedene Ansätze verfolgt, die abhängig vom System verschiedene Konstruktionsbemühungen auf das Fahrzeug oder auf der Strecke erfordern. Es gibt mehrere Navigationsverfahren: die physische Leitlinie, die Orientierung durch Magnetmarken, das Global Positioning System (GPS) und die Lasernavigation[vgl. 25, S. 112].

- **Die physische Leitlinie:** Fahrerlose Transportsysteme, die auf physischen Leitlinien navigieren bzw. fahren, benutzen Einrichtungen am oder im Fußboden. Die verschiedenen Varianten sind:
- **Orientierung durch optische Leitspur:** Bei dieser Methode wird ein Farbstrich mit deutlichem Farbkontrast zum umgebenden Boden entweder lackiert oder mit einem speziellen Gewebepapier aufgebracht. Eine geeignete Kamerasensorik unter dem Fahrzeug nutzt Kantendetektions-Algorithmen und errechnet so die Ansteuerungssignale

für den Lenkmotor[vgl. 25, S. 112]. Optische Verfahren dienen durch eine ständige Kurskorrektur dazu, eine hohe Fahrgenauigkeit zu erreichen.

- **Orientierung durch induktive Leitspur:** Diese Methode der Navigation fahrerloser Transportfahrzeuge ist profitabel aufgrund der permanenten Kurskorrektur und außerdem besonders zuverlässig und fahrzeugseitig durch die Nutzung einfacher Komponente zu realisieren. Es ist möglich, die Stromversorgung der Fahrzeuge fahrbahnseitig zu realisieren, sodass die Nutzung schwerer Akkumulatoren entfällt. Jedoch sind Systeme mit Leitdrahtsteuerung nicht flexibel und in der Konstruktion sehr teuer.

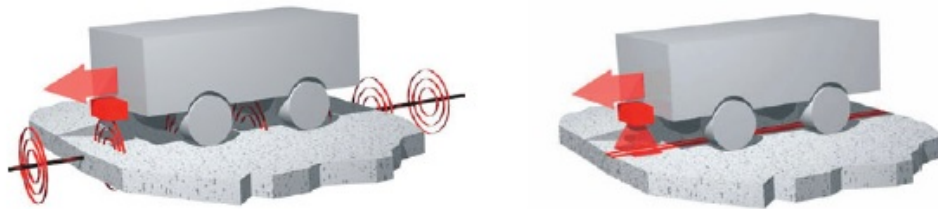


Abbildung 1: Prinzipskizze zur induktiven und optischen Spurführung (Quelle: Günter Ullrich, 2011 S. 79)

- **Orientierung durch Magnetmarken:** Eine weitere Möglichkeit der Steuerung ist die Abtastung von Magnetstreifen oder magnetischen Markierungen auf der Straßenoberfläche. Dabei bedarf es zur Berechnung der Leitlinie entweder der Koppelnavigation, oder der Peilung von in regelmäßigen Abständen in den Boden eingelassenen Marken. Diese Marken können rein passive Dauermagnete oder aber quasi-aktive Transponder sein [vgl. 25, S. 80]. Das Bild 2 ist eine Repräsentation der Navigation durch Magnetstreifen.

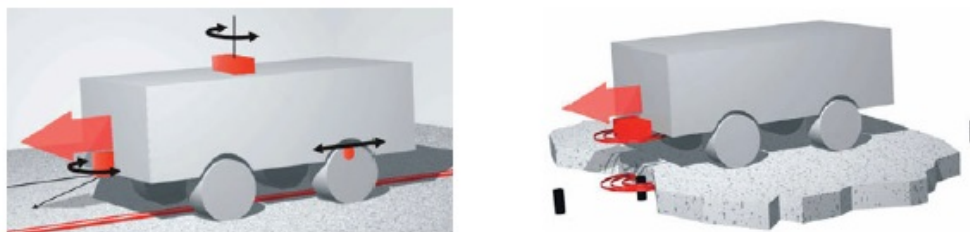


Abbildung 2: Prinzipskizze zur Koppelnavigation (links) und zur Magnet- bzw. Transpondernavigation (rechts) (Quelle: Günter Ullrich, 2011 S. 79)

- Bei der Lasernavigation bestimmt der Laserscanner die Position des FTF, dazu kommen noch optische Sensoren für die Erkennung von Hindernissen wie z. B. Menschen. Lasergeführte FTS bieten einen hohen Wert an Flexibilität, da sie ohne Bodeninstallation funktionieren. Nur bei engerem Raum kann die Lasernavigation nicht so effizient wie z. B. eine induktive Spurführung sein, wenn viele Fahrzeuge zum Einsatz kommen. Um die Systemvorteile einer Lasernavigation optimal zu nutzen, benötigt man allerdings ein passendes Anlagenkonzept. Die wichtigsten Kriterien sind: die Einbindung in das gesamtbetriebliche Materialflusssystem, die Anpassung an die vorhandenen Steuerungshierarchien und die optimale Auslegung der Technik in Bezug auf Fahrzeugbauart, Lastaufnahmemittel, Energiekonzept, Kommunikation und Leitsystem. Ein Aspekt, der für das Laser-geführte FTS spricht, ist die Wirtschaftlichkeit. Und dies trotz der Alternativen Elektro-, Low-Cost- sowie induktiv geführten FTS. Letztere lassen sich so einrichten, dass sie auch auf leitdrahtlosen, rein rechnergeführten Teilstrecken verkehren können. Keinerlei kostenintensive Bodeninstallation benötigt dagegen das über Lasersensor gesteuerte, völlig frei navigierende Laser-FTS. Die Fahrzeuge orientieren sich lediglich an im Raum verteilten Reflektoren und mit Hilfe der Kombination von Winkel- und Distanzmessung[24, S. 2]. Das Bild 3 ist eine Visualisierung der Lasernavigation.

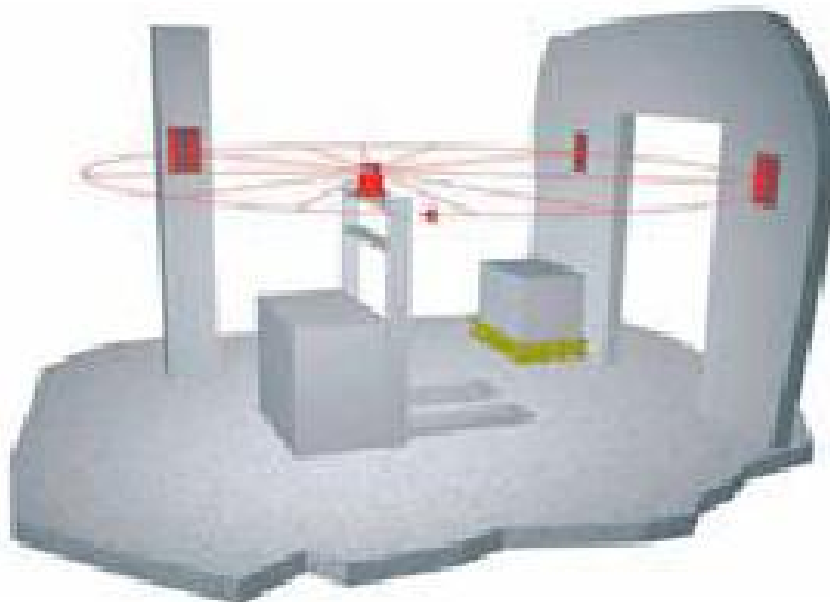


Abbildung 3: Prinzipskizze zur Koppelnavigation (links) und zur Magnet- bzw. Transpondernavigation (rechts) (Quelle: Günter Ullrich, 2011 S. 79)

- **Orientierung durch GPS:** Seine Anwendung im Bereich der Fahrzeugsteuerung wird in Form des DGPS eingesetzt. DGPS bedeutet differential GPS und meint die Verwen-

derung eines zusätzlichen GPS-Empfängers, der nicht auf dem FTF, sondern stationär fest installiert ist. Mit Hilfe dieses ortsfesten GPS-Empfängers wird der sich zeitlich ändernde Fehler ermittelt, der dem GPS-System eigen ist. Mit Hilfe dieser Kenntnis können zeitgleich die fahrenden GPS-Empfänger auf den FTF exakte Positionen ermitteln[25, S. 112]. Diese Navigationstechnik benötigt einen freien Sichtkegel von 15 Grad nach oben (siehe Bild 4), um zuverlässig arbeiten zu können. Die Schritte zur Erlangung der erforderlichen Fahr- und Positioniergenauigkeit sind:

- Prüfung der örtlichen Gegebenheiten, insb. der Empfangsstärken der Satelliten
- Einsatz des Differential-GPS
- Real Time Kinematic Differential GPS.



Abbildung 4: Prinzipskizze zur Koppelnavigation (links) und zur Magnet- bzw. Transpondernavigation (rechts) (Quelle: Günter Ullrich, 2011 S. 79)

Im Rahmen des Projekt FAISE wird die Navigation durch den Laser durchgeführt. Es kann hier kein Global Positioning System (GPS) verwendet werden, da das ganze Experiment in einem geschlossenen Raum gemacht wird. Weiterhin wird auch keine Navigation durch die physische Leitlinie oder durch die Stützpunkte im Boden erzielt, weil dazu der Boden aufgebrochen werden müsste.

2.2.2 Steuerungstechnik

Die interne Materialflusssteuerung ist eine Vorstufe der Transportauftragsabwicklung und wird nur dann benötigt, wenn die Transportaufträge nicht klar dezidiert übertragen, sondern aufbereitet werden müssen. Eine Anforderung wie z. B. benötigte Ware A an Maschine B erfordert eine Umsetzung in einen oder mehrere Transportaufträge nach dem klassischen Muster. Hole von C und bringe nach D. Die FTS-interne Materialflusssteuerung kombiniert also Quelle und Senke über die in ihr hinterlegten Transportbeziehungen zu einem Transportauftrag und schickt diesen zur Durchführung an die Transportauftragsverwaltung. Diese ganze Transportauftragsverwaltung ist in der FTS-Leitsteuerung geregelt. Die FTS-Leitsteuerung ist die Kommandozentrale, um das FTS in das Umfeld zu integrieren.

Außerdem steuert es die FTF, die sich im System befinden. Damit ist das FTS dann in der Lage, die ihm übertragenen Aufträge zu erfüllen. „Eine FTS-Leitsteuerung besteht aus Hard- und Software. Kern ist ein Computerprogramm, das auf einem oder mehreren Rechnern abläuft. Sie dient der Koordination mehrerer Fahrerloser Transportfahrzeuge und/oder übernimmt die Integration des FTS in die innerbetrieblichen Abläufe.“ [16](VDI 4451). Die Leitsteuerung bringt das FTS in seinem Umfeld zusammen, bietet seinen Bedienern vielfältige Service-Möglichkeiten und nimmt Transportaufträge entgegen. Weiterhin stellt sie den Aufgaben entsprechende Funktionsblöcke zur Verfügung. Die FTS-Leitsteuerung ist der Kern des FTS. In Rahmen des Projekt FAISE, wird auch eine Leisteuerung benötigt. Eine Leitsteuerung ist nur mit Hilfe einer Systemarchitektur zu implementieren und zu verstehen. In seinem Buch Fahrerlose Transportsysteme, hat Günter Ulrich zwei verschiedene Systemarchitekturen dargestellt. Eine für ein einfaches FTS und eine andere für ein komplexes FTS. Da bei FAISE nur mit vier FTF gearbeitet wird, ist es sinnvoll mit einer einfachen Systemarchitektur zu arbeiten. Das Bild 3 ist eine Repräsentation einer einfachen Systemarchitektur.

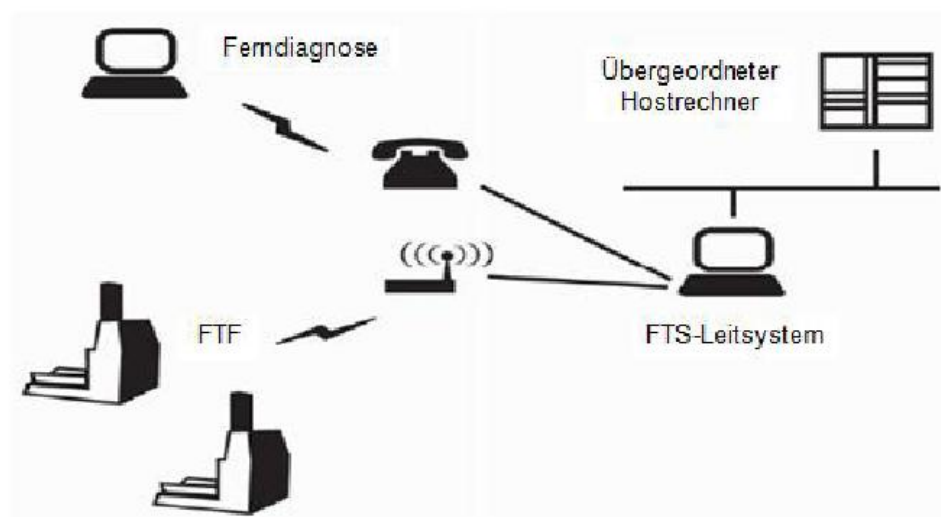


Abbildung 5: Die Systemarchitektur eines einfachen FTS (Quelle: Günter Ullrich, 2011 S. 93)

Es gibt eine geringe Anzahl von FTF, mit denen die Leitsteuerung per WLAN in Verbindung ist. Außerdem gibt es ein LAN, über das es eine direkte Verbindung mit einem übergeordneten Rechner gibt, von dem die Transportaufträge kommen. Über die angedeutete Telefonleitung ist eine VPN-Verbindung zur Ferndiagnose eingerichtet. Die Datenübertragung zu den übergeordneten Host-Rechnern erfolgt meist über lokale, Ethernet basierte Netzwerke mit dem Protokoll TCP/IP. Solche Host-Rechner können beispielweise Materialflusssteuerungssysteme zur Produktionssteuerung (z. B. SAP) Produktionsplanungssysteme (PPS) Lagerverwaltungssysteme (LVS) sein[vgl. 25, S. 96]. Außerdem gehören nach

der VDI 4451(Blatt 3) „zum internen Umfeld der FTF-Steuerung [...] das Lastaufnahmemittel (LAM), Sensoren und Aktoren, Bedienfeld am Fahrzeug und das Sicherheitssystem. Das externe Umfeld besteht aus der FTS-Leisteuerung, anderen FTF, automatischen Stationen und Gebäudeeinrichtungen“. Die Abbildung 1 stellt eine Darstellung eine FTF-Steuerung und ihr Steuerungsumfeld dar. Die administrative Ebene, die häufig über einen stationären

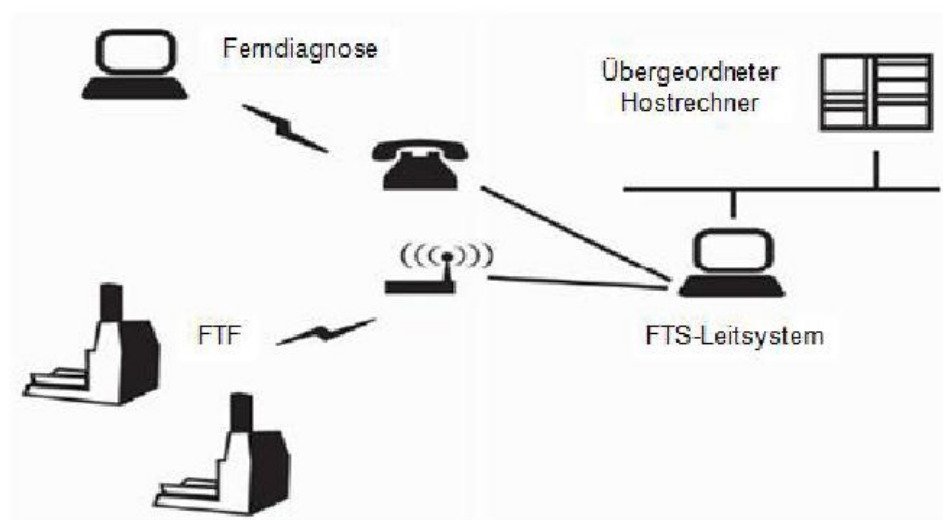


Abbildung 6: Allgemeine Darstellung einer FTF-Steuerung mit Datenschnittstellen (vgl. VDI 4451)

Leitrechner realisiert wird, verwaltet die Transportaufträge der ganzen Materialflusssteuerung. Die operative Ebene, die auch als Fahrzeugsteuerung bezeichnet wird, erhält ihre Informationen über die Fahrzeugdisposition der administrativen Ebene. Der Funktionsblock Kommunikation leitet den stattgefundenen Datenaustausch zum Manager weiter. Dieser sorgt für die Koordination, indem er die Fahraufträge in einzelne Befehle aufteilt, sowie für ein reibungsloses Zusammenwirken der einzelnen Funktionsblöcke. Neben dem Block Kommunikation sind weitere Blöcke vorhanden. Dazu gehört für die gesamte Lastübergabe inklusive der Lastlagererfassung verantwortliche Lastaufnahme, das Energiemanagement, welches den Lade- und Allgemeinzustand der Batterien überwacht, und der Block Überwachung/Sicherheitsschnittstelle, welcher zum Schutz der Personen und Sachgegenstände dient. Der Funktionsblock Fahren und die damit verbundene Sensorik bzw. Aktorik koordinieren die Ablaufsteuerung der Funktionen des Orientierungssystems[18, S. 33].

2.3 Materialflusssysteme

Damit ein Produkt auf den Markt kommen kann, muss man es durchdenken, erstellen und dann vermarkten. Die Produkterstellung und -vermarktung sind Prozesse des Wirtschaft-

tens. Vorprodukte oder Materialien werden von Beschaffungsmärkten in die Unternehmen geführt und dort durch besondere Produktionsprozesse transformiert. Am Ende der Produktion steht ein Endprodukt, das für den Konsum bereits ist. Die Produktion und Logistik von Gütern sind daher sehr wichtige Bereiche für den Unternehmenserfolg. Allerdings führen heute die unterschiedlichen Ausprägungen der Logistik z. B. in Produktions-, Handels- oder Verkehrsunternehmen zu einer terminologischen Differenzierung der Logistik. Der Materialflussbegriff leitet sich einfach von dem logistischen Konzept ab, in anderen Worten führt das Materialflusssystem in die Logistik zurück. Die Abbildung 2. dient zur Erläuterung einer konventionellen Wertschöpfungskette.

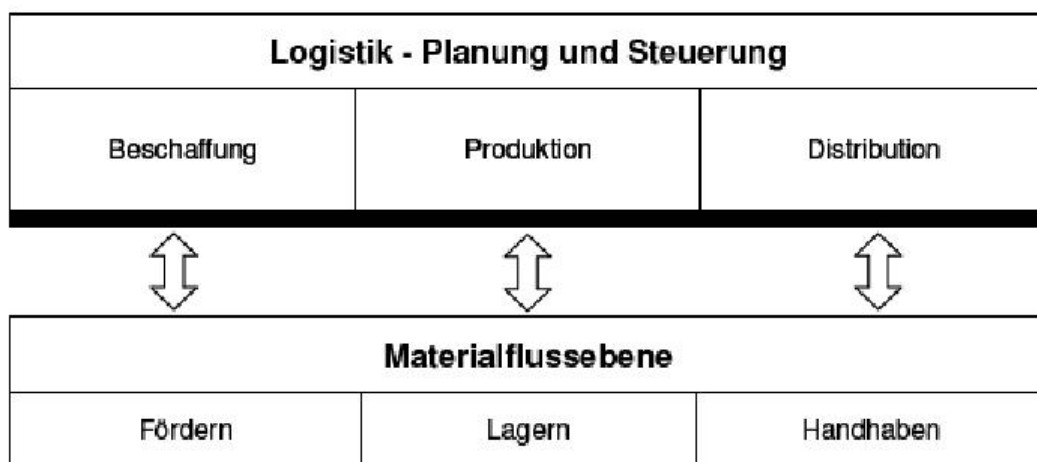


Abbildung 7: Elemente einer Wertschöpfungskette (vgl. Wulz, J, 2008, S. 7)

Der Begriff Materialfluss bedeutet die Verkettung aller Prozesse bei der Beschaffung, Bearbeitung, Verarbeitung sowie bei der Distribution von Gütern innerhalb festgelegter Bereiche. Deswegen lässt sich der Materialfluss in vier Stufen unterordnen: externer Transport, betriebsinterner Materialfluss, gebäudeinterner Materialfluss und Materialfluss am Arbeitsplatz. Nach dem Verein Deutscher Ingenieure bzw. VDI-241 beinhaltet die Logistik fünf Hauptfunktionen. Diese Funktionen sind Bearbeiten, Prüfen, Handhaben, Fördern, Lagern und Aufthalten. Neben diesen Hauptfunktionen zählen auch Nebenfunktionen wie z. B. Montieren, Umschlagen, Kommissionieren, Palettieren und Verpacken[14]. Jedoch sind auf der Ebene des Materialflusssystems nur drei Funktionen zu berücksichtigen: Fördern, Lagern, Handhaben. Die anderen Funktionen setzen sich normalerweise aus den erläuterten Funktionen zusammen. Dieser Arbeitsteil wird in zwei Teile gegliedert. Im ersten Teil werden die drei Funktionen der Materialflusssysteme vorgestellt. Im zweiten Teil wird eine Planung von Materialflusssystemen dargestellt.

2.3.0.1 Funktionen von Materialflusssystemen

- **Funktion Fördern**

Fördern bedeutet Transportieren und ist einer der wichtigsten Aspekte innerhalb des Materialflusssystems. Nach der VDI 2411 ist Fördern das Fortbewegen von Arbeitsgegenständen in einem System. „Die Fortbewegung oder Ortveränderung von Gütern oder Personen mit technischen Mitteln wird allgemein als Transport bezeichnet. Findet diese Ortsveränderung in einem räumlich begrenzten Gebiet wie beispielsweise innerhalb eines Betriebes oder Werkes statt, so wird dieser Vorgang durch den Begriff Fördern präzisiert. Das Fördern bzw. die Fördertechnik umfasst also das Bewegen von Gütern und Personen über relativ kurze Entfernungen einschließlich der dazu notwendigen technischen organisatorischen und personellen Mittel“[11, S. 119]. Das Fördermittel (technisches Transportmittel zur Ortsveränderung von Gütern oder Personen) und das Förderelement bilden den physikalischen Bestandteil eines Fördervorgangs. Der Ablauf und die Steuerung werden durch den Fördervorgang dargestellt. In Punkto Fördermittel kann auf verschiedenste Elemente der Materialflusstechnik zurückgegriffen werden. Dies umfasst unter anderen Rollenbahnen und FTS. Neben der Möglichkeit auf automatisierte Fördermittel zurückzugreifen, kommen auch manuell mechanisierte bzw. rein manuelle Systeme zum Einsatz. In diesem Fall ist der Mensch oder der Bediener eines Fördermittels wesentlich für den Ablauf eines reibungslosen Materialflusses in Zusammenspiel mit den physikalischen Elementen sowie dem Prozessablauf verantwortlich[17, S. 8](Wulz, J, 2008, S. 8). Das Bild 4 gilt als Beispiel eines Fördersystems.

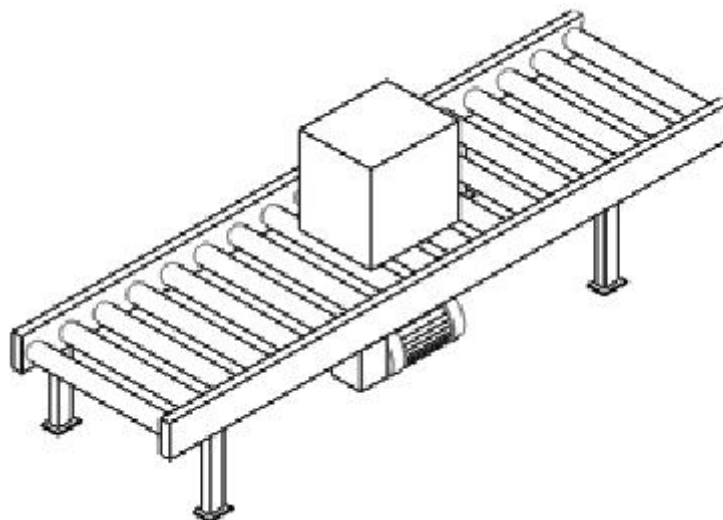


Abbildung 8: Beispiel eines Stetigförderers (entnommen aus Ten Hompel, Schmidt, Nagel, 2007, S. 131)

- **Funktion Lagern**

Das Lagern ist jedes geplante Liegen des Arbeitsgegenstandes im Materialfluss. Das Lager ist ein räumlich abgegrenzter Bereich bzw. eine Fläche zum Aufbewahren von Stück- und/oder Schüttgütern in Form von Rohmaterialien, Zwischenprodukten oder Endprodukten, das mengenmäßig erfasst wird[14]. Die Einlagerung von Lagereinheiten, die Aufbewahrung und Bereithaltung von Lagereinheiten auf Lagerplätzen und die Auslagerung einer Lagereinheit, sind die grundlegenden Prozesse in einem Lager. Aufgrund der starken Veränderungen im Markt, müssen auch die unternehmerischen Abläufe an Lagersysteme schnell angepasst werden. In einem Lagersystem werden im Verlauf des Materialflusses Speicher- bzw. Lagerfunktionen sowie Förderfunktionen wahrgenommen. Aufgabe eines Lagers ist das Bevorraten, Puffern und Verteilen von Gütern. Während Vorratslager lang- und mittelfristige und Pufferlager kurzfristige Bedarfsschwankungen ausgleichen sollen, erfüllen Verteillager neben der Bevorratungs- noch eine Kommissionierfunktion. Daher können die Aufgaben eines Lagers anhand folgender Ausgleichsmaßnahmen beschrieben werden: Zeitausgleich, Mengenausgleich, Raumausgleich und Sortimentsausgleich[23]. Ein Zeitausgleich ist immer dann erforderlich, wenn die Zeitfunktion der Nachfrage nicht der Zeitfunktion der Produktion entspricht. Beispielsweise steht eine losgrößenoptimierte Fertigung einer saisonalen Nachfrage gegenüber. Gerade in Bereichen mit Serienfertigung, in denen aus Kostengründen in der Regel größere Mengen als die Nachfragemengen produziert werden, muss Mengenausgleich vollzogen werden. Sobald der Produktionsort nicht mit dem des Produktabnehmers übereinstimmt, findet mit Hilfe von Verkehrsträgern ein Raumausgleich statt. Mit zunehmender Sortimentsbreite steigt die Wahrscheinlichkeit, dass die Anzahl der Produktionsstandorte steigt[18, S. 14].

- **Funktion Handhaben**

Der Begriff Handhaben wurde gedanklich von der menschlichen Hand abgeleitet, wird aber auch für automatisch ablaufende Vorgänge zur Manipulation von Objekten gebraucht. Handhaben bedeutet etwas greifen, bewegen und an einem bestimmten Ort ablegen. Das heißt, durch Handhaben wird die Lage oder Position von Objekten geändert. Im übertragenen Sinne bedeutet handhaben auch bewerkstelligen bzw. praktisch ausüben. Von Handhabungstechnik spricht man, wenn für die Handhabung Geräte eingesetzt werden. Die Richtlinie VDI 2860 definiert die Funktion Handhaben als „das Schaffen, definiertes Verändern oder vorübergehendes Aufrechterhalten einer vorgegebenen räumlichen Anordnung von geometrisch bestimmten Körpern.“ Die Teilfunktionen des Handhabens stellen das Speichern, das Bewegen, das Sichern, das Kontrollieren und das Verändern von Gütern dar. Das Handhaben kann sowohl als eine Funktion als auch eine Fertigung des Materialflusses betrachtet werden. Eine mögliche Handhabungsfunktion im Materialfluss ist z. B. das Palettieren, worunter die Stapelung von Stückgütern zu einem Stückgutstapel nach einem gewissen Mus-

ter verstanden wird. Handhabungsfunktionen können entweder von Automaten z. B. Roboter oder von Menschen durchgeführt werden. Auf Grund der Greifflexibilität ist der Mensch jedoch meist unübertroffen in der Handhabung.

2.4 Fallbeispiele

2.4.1 FTS in der Gläsernen Manufaktur Dresden (Volkswagen)

Volkswagen AG montiert das neue Modell der Luxusklasse „Phaeton“ in der „Gläsernen Manufaktur“ in Dresden. Die Materialversorgung übernimmt ein fahrerloses Transportsystem mit 56 frei navigierenden Fahrzeugen. Die gesamte Steuerungs- und Navigationstechnik stammt von FROG Navigation Systems, dem Projektpartner des Generalunternehmers AFT (Mechanik). Die Produktion ist auf drei Ebenen unterteilt: Die eigentliche Montage findet auf den beiden oberen Montageebenen statt: Die Rohkarosse befindet sich auf einer Montageplattform, die Teil des Schuppenbandes ist, das sich sicher in den Hallenboden einfügt und mit konstanter Geschwindigkeit durch die Montagezyklen bewegt. Danach erfolgt die Übergabe an eine schwere Elektrohängebahn (EHB) zur Hängemontage. Während der Hängemontage erfolgt die Hochzeit, d. h. das Zusammenfügen von Karosse und Triebsatz, wobei der Triebsatz von einem Fahrerlosen Transportfahrzeug (FTF) herangebracht wird. Anschließend wird die Karosse wieder auf eine Schubplattform, die sogenannte Schuppe, zur Komplettierung und Qualitätskontrolle gestellt.

Im Untergeschoss, der Logistikebene, wird die verbauende Ausrüstung zur Verfügung gestellt und in Betrieb genommen. Die FTS übernimmt die Versorgungsleitungen der Materialien und damit eine erhebliche logistische Funktion. Um zwischen den Ebenen zu wechseln, nutzen die automatischen Fahrzeuge Hebebühnen. Das FTS hat die grundsätzliche Aufgabe, die Montagelinien (Schuppenband oder EHB) zu versorgen. Dabei wird allerdings zwischen folgenden sechs Gewerken unterschieden:

1. Anlieferung von Warenkörben auf die Schuppe
2. Anlieferung von Schalttafeln (Cockpits)
3. Anlieferung von Kabelsträngen
4. Anlieferung des Triebwerks mit Fahrwerk und Ausführung der Hochzeit
5. Anlieferung von Warenkörben zur Hängemontage
6. Anlieferung der Türen plus Warenkörbe

2.4.2 FTS beim Automobilhersteller BMW im Werk Leipzig

Das BMW-Werk in Leipzig hat im Jahre 2005 mit der Produktion der 3er Reihe (E90) gestartet. Im Bereich der Teileversorgung übernimmt erstmals in der Geschichte der Automobilindustrie ein Fahrerloses Transportsystem (FTS) umfangreiche Logistikfunktionen. Folgende Prozesse wurde für die Teilversorgung im Leipzig-Werk definiert:

- Direktanlieferung per LKW: Große Teile mit geringer Komplexität (z. B. Bodenmatte oder Kofferraumverkleidung) werden per LKW zeitnah und in unmittelbarer Nähe des Verbautes angeliefert.
- Modulanlieferung per EHB8: Große und komplexe Baugruppen (z. B. Cockpit) werden direkt auf dem Werksgelände von externen Lieferanten oder BMW Mitarbeitern montiert.
- Lagerware per FTS: Die Mehrzahl der Teile wird in einem Versorgungszentrum gelagert, kommissioniert und mit Fahrerlosen Transportfahrzeugen (FTF) an die jeweiligen Verbaute in der Montage gebracht[25, S. 36].

Es sind 74 FTF im Einsatz, als Ladehilfsmittel werden mehr als 2.000 Rollwagen in zwei unterschiedlichen Ausführungen eingesetzt. Je FTF werden entweder zwei kleine Rollwagen, zur Aufnahme von Behältern bis DIN-Größe, oder ein sogenannter übergroßer Rollwagen zur Aufnahme von Großbehältern eingesetzt. Zusätzlich gibt es noch die Sequenziergestelle mit Sonderaufbauten[25, S. 37]. Durch einen Laser-Scanner auf dem FTF werden der Personenschutz und die Hinderniserkennung übernommen.

Die Fahrerlosen Transportfahrzeuge finden ihren Weg mit Hilfe der so genannten freien Navigation. Damit ist gemeint, dass die Fahrzeuge ohne physikalische Leitspuren und nach einem kombinierten Prinzip aus Kopplung und Peilung arbeiten. Kopplung bedeutet die Auswertung von fahrzeuginternen Sensoren (Messräder und ein faseroptischer Kreisel), wodurch der zurückgelegte Weg samt Kurven bestimmt wird [25, S. 37]. Bei jeder Peilung werden aufgetretene Fahrfehler, die durch Schlupf der Räder oder durch Veränderungen des Raddurchmessers auftreten können, korrigiert. Die Vorteile dieses, auch Magnet Navigation genannten, Verfahrens liegen in der Zuverlässigkeit und der Flexibilität bei zukünftigen Layoutanpassungen [25, S. 37].

3 Projektorganisation

Die nachfolgenden Abschnitte beschreiben den organisatorischen Ablauf innerhalb der Projektgruppe. Dazu gehört die Aufteilung in Gruppen, sowie die zeitliche Planung und Rollenverteilung. Des weiteren werden hier das Vorgehen für das gesamte Projekt und die verwendeten Werkzeuge beschrieben.

3.1 Organisation der Teilgruppen (Materialfluss, Fahrzeuge, Simulation)

Die Projektgruppe ist in drei Teilgruppen unterteilt, da das Gesamtprojekt durch die drei Komponenten in eindeutig abgrenzbare Aufgabenfelder gegliedert ist und so Kompetenzen und Verantwortlichkeiten klar definiert werden können.

- **Materialfluss**

Die Teilgruppe Materialfluss befasst sich mit Programmierung der Sensorik und Aktorik für die Rampen, sowie dem Aufbau eines Sensornetzwerkes zur Kommunikation zwischen den verschiedenen Akteuren des physischen Systems.

- **Fahrzeuge**

Die Teilgruppe Fahrzeuge befasst sich mit allen Aspekten, die für das Funktionieren der Fahrzeuge verantwortlich sind. Dazu zählen unter anderem die Navigation, Odometrie und Lokalisierung. Auch ist die Einrichtung der Versorgungsinfrastruktur für die Fahrzeuge in Form von Ladestationen fällt in den Aufgabenbereich der Fahrzeuggruppe. Zusammen entwickeln die Teilgruppen Fahrzeuge und Materialfluss das physische System, so dass Kommunikation und Abstimmung zwischen diesen beiden Gruppen besonders wichtig sind.

- **Simulation**

Die Teilgruppe Simulation entwickelt die Software mit der eine virtuelle Simulation erstellt wird.

3.2 Rollenverteilung

Um organisatorische Aspekte innerhalb des Projektes besser umsetzen zu können, wurden unterschiedliche Rollen definiert, die jeweils einen Bereich des Projektes abdecken sollen. Dazu gehören folgende Aufgaben:

- **Administrator**

Der Administrator ist für die Einrichtung und Betreuung der Server und Tools zuständig, dazu zählt auch die Einrichtung der Webseite.

- **Aussendarstellung**

Um das Projekt vernünftig zu Repräsentieren, verwalten die zuständigen der Aussendarstellung den Inhalt der Webseite. Ausserdem sind sie für die externen Kontakte und Events / Präsentationen verantwortlich.

- **Dokumentenbeauftragte**

Damit am Ende ein einheitliches Format für den Endbericht gilt, organisieren, sammeln und verwalten die Beauftragten jegliche Quellen und Berichte (dazu zählt auch das Repository). Des weiteren sind sie Ansprechpartner bei fragen zur Literatur.

- **Gruppenleiter**

Da das Projekt aus drei Teilgruppen besteht, besitzt jede Gruppe einen eigenen Gruppenleiter, der die Prozesse innerhalb der Gruppe lenkt und gemeinsam mit den anderen Gruppenleitern das gesamte Projekt koordiniert.

- **Qualitätsmanagement**

Damit der Projektplan eingehalten wird, ist es Aufgabe des Qualitätsmanagements, dass die Prozesse (Scrums) eingehalten und korrekt ausgeführt werden. Zusätzlich sind sie für die System und Integrationstests verantwortlich.

- **Werkzeugbeauftragte**

Die Werkzeugbeauftragten verwalten die benötigten Geräte und Schlüssel für die gesamte Projektgruppe. Weiterhin regeln sie, mit Rücksprache mit den Betreuern, den Einkauf der Hardware und Software.

3.3 Vorgehensmodell

Für die Durchführung der Projektgruppe muss ein Vorgehensmodell, sowohl für die Gesamt- als auch für die Teilgruppen, festgelegt werden. Durch ein Vorgehensmodell wird die Arbeit im Team strukturiert und es wird festgelegt, wie bestimmte Aufgaben, wie z.B. Abgleich mit Kunden und Anwendern, umgesetzt werden sollen. Sowohl für die Teilgruppen als auch für die Gesamtgruppe wurde ein Scrummodell als Vorgehensmodell gewählt (siehe Abbildung 9).

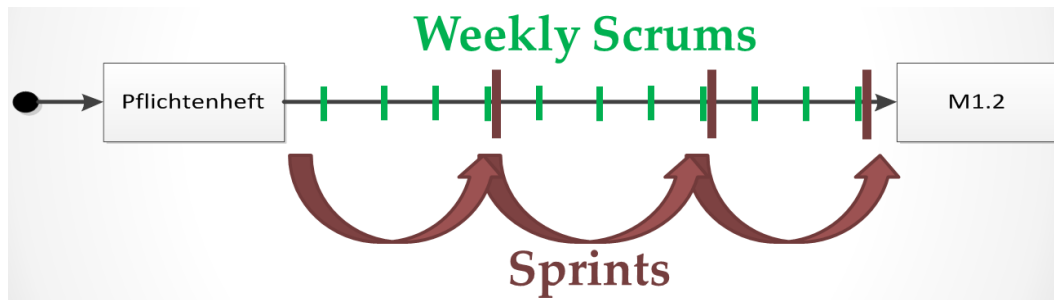


Abbildung 9: Scrumplanung für einen Meilenstein

Da es für ein sehr komplexes Projekt, wie das vorliegende, schwierig ist nur von einer groben Vision, sowie von User Stories auszugehen, wurden zunächst auf Basis des vorliegenden Lastenhefts in jeder Teilgruppe Pflichtenhefte erstellt. Anschließend wurden die dazugehörigen User Stories definiert, die die Anforderungen aus dem Pflichtenheft berücksichtigen und aus Anwendersicht darstellen. Die Sprints in den Teilgruppen sind mit einem Monat bemessen und werden zur Durchführung der User Stories genutzt. Die Rolle des Product Owners wird von den beiden Betreuern eingenommen, die sowohl für die Teil- als auch für die Gesamtgruppen zur Verfügung stehen, um die entwickelten Funktionalitäten abzugleichen. Die Durchführung von Daily Scrums ist zeitlich nicht möglich, da es sich um eine studentische Projektgruppe handelt, deren Stundenplan keine täglichen Treffen ermöglicht. Deshalb wurde das Scrum Vorgehensmodell dahingehend angepasst, dass die Daily Scrums in Weekly Scrums abgewandelt wurden. Die Weekly Scrums finden sowohl in den Teilgruppen als auch in der Gesamtgruppe statt. In den Weekly Scrums der Gesamtgruppe wird zunächst von jeder Person berichtet, welche Aufgaben in der vorherigen Woche erledigt wurden, damit entstandene Probleme und Hindernisse direkt in der Gruppe besprochen und eventuell beseitigt werden können. Die Ergebnisse aus den Teilgruppen werden ebenfalls vorgestellt und mit den Product Ownern abgeglichen. Das Scrum Vorgehensmodell wird mit Prototyping kombiniert (siehe Abbildung 10).

Durch das Prototyping sollen zu bestimmten Meilensteinen die kombinierten Ergebnisse aus den Teilgruppen vorgestellt werden, um den Stand des Gesamtsystems begutachten zu können. Betrachtet man das gesamte Projekt, so besteht es aus 2 Prototyping Phasen. Diese trennen sich im zweiten Meilenstein. Bis zu diesem Zeitpunkt wird mit horizontalen Prototyping die Basis des Projektes geschaffen. Das bedeutet, dass alle Grundfunktionalitäten implementiert und umgesetzt werden. Danach folgt das vertikale Prototyping in dem die Funktionalitäten um weitere Aspekte und Feinheiten ergänzt werden. Innerhalb dieser beiden Phasen kommt es immer wieder zu Aufgabenbereichen, die jede Teilgruppe für sich umsetzt. Ebenfalls sind Phasen vorhanden, in denen die Ergebnisse der einzelnen Gruppen zusammengeführt werden müssen, wodurch das Zusammenspiel zwischen dem Material-

fluss und der Volksbots, sowie die Darstellung in der Simulation, entsteht.

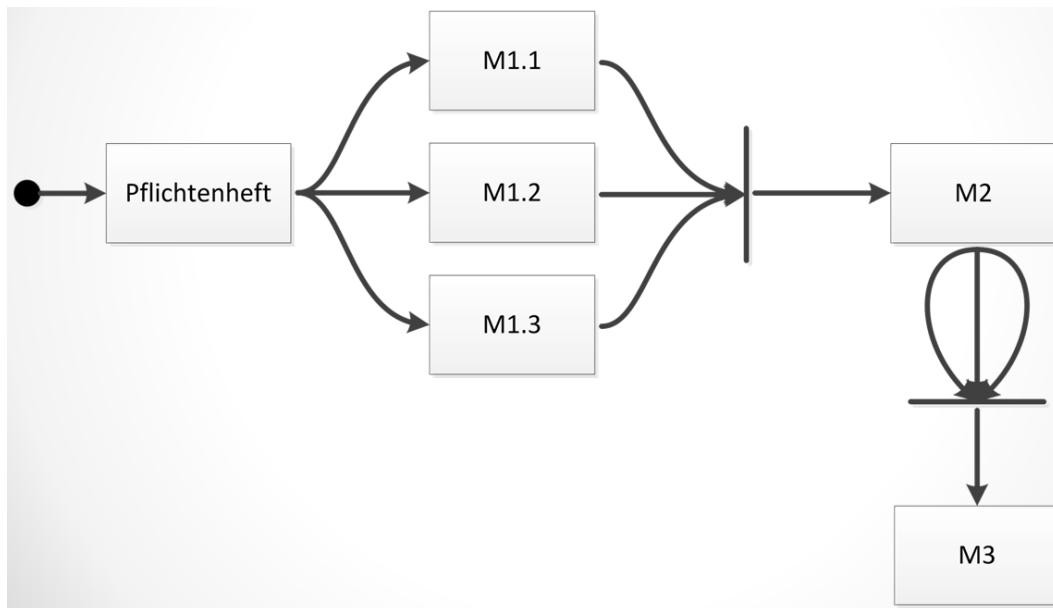


Abbildung 10: Modell für die Darstellung der einzelnen Projektphasen

3.4 Werkzeuge

Zur Unterstützung der Zusammenarbeit in der Projektgruppe wurden verschiedene Werkzeuge ausgewählt um die Kollaboration zu vereinfachen. Um eine gute Verknüpfung der Werkzeuge zu gewährleisten, wurde versucht die Produkte aus einer Hand zu beziehen. Nach einiger Recherche, stachen zwei Möglichkeiten heraus. Entweder die Open-Source Software Redmine oder eine kommerzielle Lösungen von der Firma Atlassian.

Die beiden Lösungen wurden daraufhin auf Basis verschiedener Kriterien verglichen. Zu diesen Kriterien zählten mitunter Usability, Verbreitung am Markt, Stabilität und Wartbarkeit.

Die Evaluation ergab Atlassian als klaren Sieger und die Projektgruppe einigte sich im speziellen auf die Werkzeuge **Jira** und **Confluence**.



Abbildung 11: Hersteller der Projektwerkzeuge

3.4.1 Jira

Jira ist ein Projektmanagement-Tool. Neben dem Verwalten von Vorgängen und Fehlern, lässt sich Jira mit einer *Agile* Erweiterung sehr gut zum planen, steuern und verwalten von Sprints. Eine einfache Übersicht über die verschiedenen, anstehenden Aufgaben können die Projektmitglieder über die sogenannten Boards erhalten. Hier wird genau für die verschiedenen User Stories deren Fortschritt angezeigt und welches Projektmitglied gerade welche Aufgabe bearbeitet.

3.4.2 Confluence

Confluence ist ein Wiki welches sich sehr gut in Jira integriert. So muss die Benutzerverwaltung nur einfach in Jira eingerichtet werden. Confluence greift dann auf das Benutzerverzeichnis von Jira zurück.

4 Allgemeine Anforderungen

In diesem Abschnitt sollen allgemeine Anforderungen beschrieben werden, die für das Gesamtsystem gelten. Dazu wird ein Ablaufszenario beschrieben, dass beschreibt, wie die Akteure (Rampen und Fahrzeuge) miteinander interagieren, damit ein vollautomatisierter Warenfluss entsteht.

4.1 Ablaufszenario

Das Ablaufszenario beschreibt die Schritte, die von den Akteuren ausgeführt werden, um das Ziel zu erreichen, aus logischer Sicht ohne dabei auf die technischen Implementierungsdetails einzugehen. Es dient als Basis für die Implementierung sowohl des physischen Systems als auch der Simulationssoftware. Abbildung 12 zeigt den schemenhaften Aufbau des Umschlagslagers. Die Rampen unterteilen sich in Eingangs-, Zwischenlager- und Ausgangsrampen abhängig von ihrer Position. Pakete treffen am Eingang ein und werden dort aufgenommen.

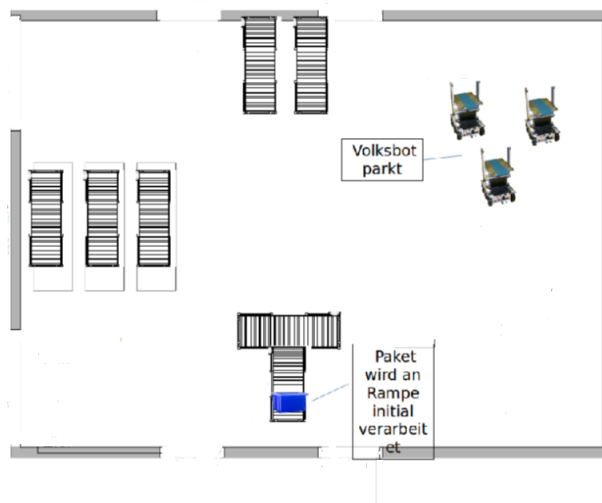


Abbildung 12: Teil 1 Ablaufszenario

Die Eingangsrampe sucht für das Paket ein Ziel, indem das Zwischenlager gefragt wird, ob Platz vorhanden ist oder ob am Ausgang Bedarf besteht. Sobald ein Ziel gefunden ist, sucht die Rampe über eine Auktion ein Transportmittel. Die Bots berechnen eine Aufwandsabschätzung und schicken diese an die Rampe, die einen Bot auswählt (Vgl.13).

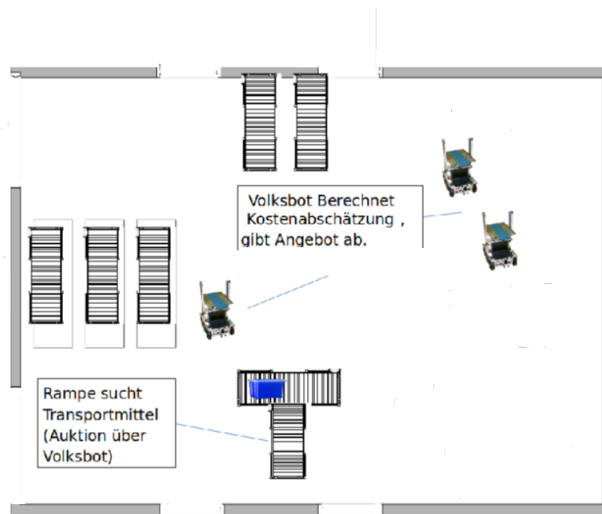


Abbildung 13: Teil 2 Ablaufszenario

Die Bots fahren zu den Eingangsrampen, laden die Pakete auf und bringen diese zu den Zwischenrampen oder Ausgangsrampen (Vgl.14). Pakete, die im Zwischenlager ankommen, werden analog dem beschriebenen Ablaufmuster von den Bots zu den Rampen gebracht. Der einzige Unterschied besteht darin, dass die Ausgangsrampen anfragen, ob ein gewünschtes Paket im Zwischenlager vorhanden ist.

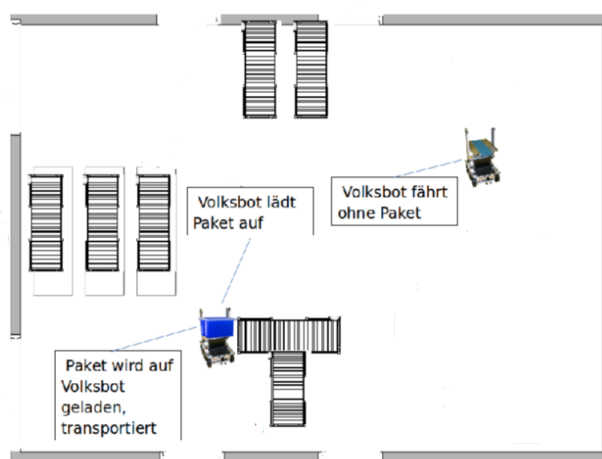


Abbildung 14: Teil 3 Ablaufszenario

5 Teilbericht Simulation

Der Teilbericht der Simulationsgruppe beschreibt die entwickelte Simulationssoftware von der Anforderungsanalyse über die Implementierung hin zum Testen und Validieren. Im Lastenheft werden, die für die Simulation vorgegebenen Anforderungen beschrieben. Grundlegende Designentscheidungen, die vor dem Erstellen der Anforderungen getroffen werden müssen, sind ebenfalls Teil der nachfolgenden Kapitel. In dem darauffolgenden Kapitel werden die jeweiligen Systemkomponenten konzipiert. Anschließend soll beschrieben werden, wie die Komponenten implementiert wurden. Das letzte Kapitel dieses Teilberichts beinhaltet Testen und Validieren des entwickelten Systems.

5.1 Lastenheft

In der Teilgruppe Simulation soll auf Basis des Ablaufkonzepts (Vgl. Abschnitt 4.1) ein Softwaretool entwickelt werden, das es erlaubt, einen automatisierten Materialfluss auf Basis von FTS zu simulieren, ohne dabei an die zahlenmäßigen Beschränkungen des physischen Systems gebunden zu sein. Vonseiten des Auftraggebers wurde ein Lastenheft vorgegeben, das die gewünschten Kernfunktionalitäten der Software beschreibt. Es enthält folgende Anforderungen:

1. **Akteure:** Die virtuellen Akteure ähneln in ihrem Verhalten und Eigenschaften (Geschwindigkeit, Dauer einer Paketübergabe etc.) den echten Objekten aus dem physischen System (Volksbots und Rampen).
2. **Ablauf:** Der in Abschnitt 4.1 beschriebene Ablauf, wird durch die Software simuliert.
3. **Visualisierung:** Die Zustände der Akteure werden dynamisch visualisiert. Wird beispielsweise die Anzahl der Pakete auf einer Rampe um eins erhöht, dann soll dies unmittelbar in der Anzeige visualisiert werden.
4. **Generierung von Aufträgen:** Eingehende und ausgehende Transportaufträge können erstellt und ausgeführt werden.
5. **Einstellungen:** Parameter der Simulation (Anzahl und Art der Akteure, Anzahl der Aufträge etc.) können vom Nutzer vor dem Starten der Simulation angepasst werden.
6. **Statistiken:** Es werden wichtige Daten geloggt, um am Ende eines Simulationslaufs aussagekräftige Analysen machen zu können.

5.2 Grundlegende Designentscheidungen

Vor der Entwicklung der Simulationssoftware mussten grundlegende Designentscheidungen getroffen werden. Zum einen musste entschieden werden, ob die Software auf Basis eines vorhandenen Tools oder komplett neu entwickelt werden sollte. Auch musste zwischen Desktop- und Webanwendung entschieden werden und ob die jeweilige Alternative mit oder ohne Zuhilfenahme eines Frameworks implementiert wird. In den nachfolgenden Abschnitten werden die getroffenen Designentscheidungen begründet.

5.2.1 Eigenentwicklung

Im Vorfeld der Entwicklung wurde der Teilgruppe Simulation das Player/Stage Tool als Alternative zu einer kompletten Neuentwicklung einer Software vorgeschlagen. Das Tool beinhaltet zum einen die Komponente Player, die eine Hardware Abstraktionsschicht darstellt. Mit dieser Komponente kann mit Robotern, wie beispielsweise einem Volksbot, interagiert werden, ohne dass technische Details der Komponenten (Laserscanner, Motor etc.) bekannt sein müssen. Auf Basis von selbstgeschriebenem Code können Roboter gesteuert werden. Die Komponente Stage horcht auf die Befehle, die Player ausführt und visualisiert diese in einem eigenen Graphical User Interface. Jedoch kann Stage auch ohne Hardware benutzt werden, indem man über Konfigurationsdateien ein eigenes Szenario erstellt und die virtuellen Roboter über den eigenen Code steuert. Somit bietet das Tool die Möglichkeit, eine Simulation mit Robotern zu erstellen und das gewünschte Verhalten der Roboter über eigenen Code abzubilden. Auch muss die Visualisierung nicht selbst entwickelt werden (Vgl.[20]).

Dennoch wurde eine Eigenentwicklung der Nutzung des Tools vorgezogen. Die Benutzeroberfläche von Stage bietet die Möglichkeit, die Anzahl der Roboter und das Layout eines Szenarios über die entsprechenden Konfigurationsdateien einzustellen (Vgl.[20]). Jedoch gibt es beispielsweise keine Möglichkeit Aufträge zu erstellen bzw. zu simulieren oder Statistiken anzuzeigen. Somit ist die Entwicklung einer eigenen Benutzeroberfläche unumgänglich. Das bedeutet, dass die Stage Oberfläche über eine eigene Benutzeroberfläche gesteuert werden muss. Somit hätte man eine Trennung zwischen Visualisierung und Konfiguration eines Szenarios, was die Benutzerfreundlichkeit erheblich beeinträchtigt, da ein Nutzer den Durchlauf einer Simulation über zwei Benutzeroberflächen hinweg verfolgen müsste. Die Entwicklung eines eigenen Systems bietet somit erheblich mehr Benutzerfreundlichkeit und ermöglicht es, alle Anforderungen an das Interface in einer Benutzeroberfläche zu integrieren.

5.2.2 Entwicklung einer Webanwendung

Die Software soll als Webanwendung implementiert werden. Gegenüber einer Desktopanwendung bietet eine Webapplikation folgende Vorteile:

- Das System ist plattformunabhängig und kann somit auf jedem Rechner, der über einen Webbrowser verfügt, ausgeführt werden.
- Die Software muss nicht lokal installiert werden und kann direkt genutzt werden.
- Werden Änderungen an der Software vorgenommen, sind diese direkt verfügbar, da Updates über den Webserver eingespeist werden. Die Software ist somit immer auf dem aktuellsten Stand.

5.2.3 Umsetzung durch GWT

Die Entwicklung der Webanwendung sollte mithilfe eines Frameworks erfolgen, das es erlaubt, den Code sowohl für die Client- als auch für die Serverseite in einer Programmiersprache zu entwickeln. Außerdem sollte das Framework Schnittstellen bieten, um asynchrone Kommunikation und Push-Dienste zu nutzen, ohne sich um die exakten Details kümmern zu müssen. Ausgewählt wurde das Google Web Toolkit (GWT). GWT ist ein von Google entwickeltes Framework zur Erstellung von Webanwendungen. Der Java-Code für den Client wird von dem GWT Compiler in den entsprechenden Javascript- und HTML-Code übersetzt. Somit kann die Entwicklung sowohl für Client als auch für den Server auf Basis von Java erfolgen. Zudem entfällt die Anpassung des Javascript-Codes für die verschiedenen Browser, da GWT beim Kompilieren automatisch für jeden Browser eine lauffähige Version erzeugt. Weiterhin besitzt GWT eine RCP-Schnittstelle für die Kommunikation zwischen Client und Server und lässt sich um Komponenten erweitern, um Daten vom Server zum Client zu pushen (Vgl.[30]). Somit erfüllt GWT sämtliche an ein Framework gestellte Anforderungen. Weitere Alternativen wurden nicht in Betracht gezogen, da drei von fünf Mitgliedern der Teilgruppe Simulation bereits positive Erfahrungen mit GWT gemacht haben und die anderen Mitglieder somit schnell einarbeiten konnten.

5.3 Konzeption der Systemkomponenten

In diesem Abschnitt wird die Konzeption der Gesamtarchitektur als auch der einzelnen Systemkomponenten beschrieben, die im Rahmen der Sprints erarbeitet wurde. Die Konzeption beinhaltet zum einen die Anforderungen, als auch die daraus abgeleiteten Implementierungsvorgaben.

5.3.1 Gesamtarchitektur

Wie in Kapitel 5.2.2 beschrieben, soll die Software als Webanwendung realisiert werden. Eine Webanwendung erfordert eine Client-Server Architektur. Abbildung 15 beschreibt die wesentlichen Komponenten des Systems und wie diese sich auf die Client- und Serverseite verteilen. Basis der Anwendung ist der Webserver, der die Basiskomponenten des Systems hosted. Zum einen stellt er die Laufzeitumgebung für Webanwendung und Datenbank bereit. Die Datenbank wird benötigt, um Daten, wie beispielsweise erstellte Szenarien, persistent zu speichern. Aus der Webanwendung heraus kann auf die Datenbank lesend und schreibend zugegriffen werden. In die Webanwendung soll ein Multiagentensystem (MAS) eingebettet werden. Ein MAS ist ein Netzwerk aus Softwareagenten. Softwareagenten sind Softwareeinheiten, die in der Lage sind, Aufgaben selbstständig durchzuführen (Vgl.[8]). Mithilfe des MAS können die im Ablaufszenario beschriebenen Aktionen softwareseitig auf die Akteure abgebildet werden.

Der Webserver beinhaltet die Logik des Systems. Auf dem Client soll die Visualisierung erfolgen und der Nutzer soll das Starten einer Simulation initiieren können. Das System soll von einem Webbrowser aus aufrufbar sein, in dem die Ergebnisse der serverseitigen Prozesse dargestellt werden.

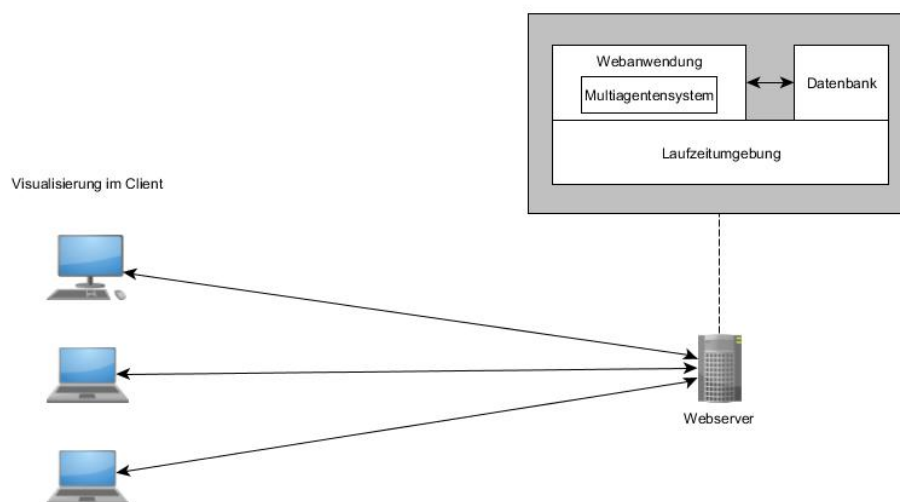


Abbildung 15: Gesamtarchitektur

5.3.2 Konzeption der Benutzeroberfläche

Die Benutzeroberfläche soll einem Nutzer die Möglichkeit bieten, auf sämtliche Funktionalitäten, die für die Durchführung eines Simulationsdurchlaufs relevant sind, zuzugreifen. Abbildung 16 zeigt den schematischen Aufbau der Gui anhand eines Mockups. Die Menüleiste beinhaltet drei Menu Items: Simulation, Auftragsliste und Statistiken. Über die Items Simulation und Auftragsliste sollen erstellte Szenarien und Auftragslisten geladen und gespeichert werden können. Außerdem soll eine Simulation gestartet werden können. Das Statistik Item erlaubt den Zugriff auf Statistiken, die für einen Durchlauf generiert wurden. Links unter der Menüleiste befindet sich die Auftragsliste, über die Aufträge generiert und angezeigt werden können. Darunter befindet sich der Bereich, der für die Modellierung eines Szenarios relevant ist. Es sollen Rampen, Fahrzeuge und Wände als Modellelemente auswählbar sein und in der Zeichenfläche platziert werden können. Die Zeichenfläche selber befindet sich rechts unter der Menüleiste. Dort werden die Aktionen der Akteure, wie z. B. Aufladen eines Pakets, visualisiert. Das unterste Element enthält eine Debug-Konsole, in der serverseitige Aktionen dargestellt werden können, die nicht in der Zeichenfläche dargestellt werden sollen.

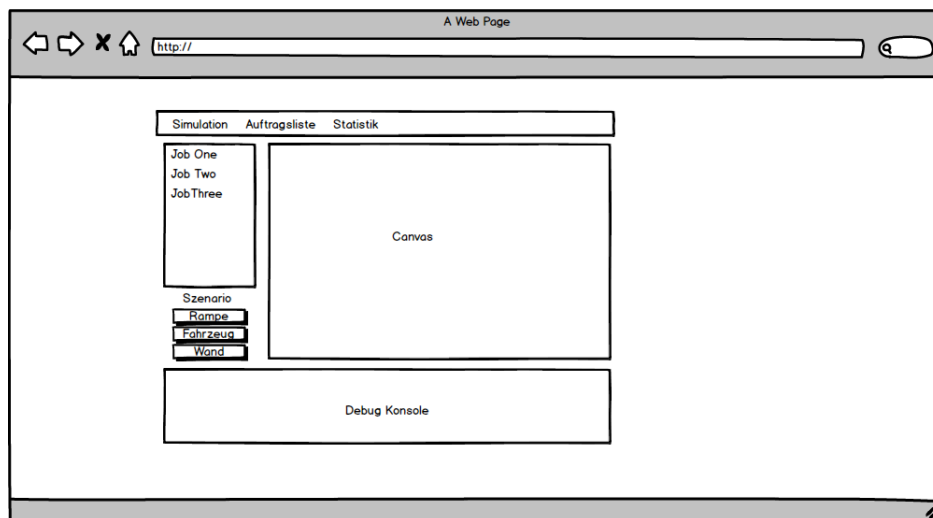


Abbildung 16: Schematischer Aufbau der Benutzeroberfläche

5.3.3 Generierung von Aufträgen

Die Simulationssoftware soll ein Umschlagslager simulieren. Das bedeutet, dass Pakete in das Lager geliefert, zwischengelagert und an den Ausgangsrampen wieder abgeholt werden, wenn ein bestimmtes Paket angefragt wird (Vgl.1.3). Das bedeutet, dass eine Unterscheidung getroffen werden muss zwischen einem physischen Paket und einer Nachfrage

nach einem bestimmten Paket, die ein Ausgang stellt. Deshalb soll zwischen eingehenden und ausgehenden Aufträgen unterschieden werden. Es soll möglich sein, eine festgelegte Anzahl an Aufträgen zufällig über die Gui zu generieren. Es muss sichergestellt werden, dass die Menge an generierten eingehenden und ausgehenden Aufträgen in einem bestimmten Verhältnis zueinander stehen und ausgehende Aufträge für vorhandene Pakete generiert werden. So wird sichergestellt, dass Pakete nicht nur im Zwischenlager landen, sondern auch am Ausgang nachgefragt werden.

5.3.4 Anforderungen an ein Multiagenten-Framework

Um ein Umschlagslager und die darin enthaltenden Akteure (Rampen und Fahrzeuge) zu simulieren, soll ein Multiagentensystem eingesetzt werden (Vgl.5.3.1). Zur Erstellung eines MAS soll ein Framework verwendet werden, dass die nachfolgenden Anforderungen erfüllt: Das Framework muss das Erstellen von verschiedenen Agententypen ermöglichen, um die Akteure mit ihren spezifischen Aufgabenstellungen simulieren. Agenten müssen in der Lage sein, untereinander Nachrichten auszutauschen und auf bestimmte Nachrichten oder Ereignisse mit definierten Verhaltensweisen zu reagieren. Weiterhin sollen die Aktionen der Agenten denen der realen Akteure hinsichtlich der Dauer ähneln. Außerdem muss das Framework Aktionen von verschiedenen Agenten parallel ausführen können, damit beispielsweise das gleichzeitige Fahren mehrerer Fahrzeuge möglich ist.

5.3.5 Benötigte Agententypen

Sowohl Rampen als auch Fahrzeuge müssen verschiedene Aktionen durchführen. Dazu gehören u. a. das Befördern von Paketen, die Vergabe von Aufträge, Durchführung von Auktionen usw. Würde man alle Aufgaben, die ein Akteur durchführen muss, in einem Agenten bündeln, so wäre ein solcher Agent nur schwer wartbar und es könnten abhängig vom Agenten-Framework Probleme bei der Parallelisierung von Aktionen auftreten. Es bietet sich an, die erforderlichen Aufgaben eines Akteurs auf mehreren Agenten zu verteilen. Durch die Modularisierung kann die Entwicklung des Systems parallelisiert werden und Änderungen an einem Agenten haben geringere Auswirkungen auf das Gesamtsystem. Die Wartbarkeit des Systems erhöht sich. Für das zu entwickelnde System wurden die folgenden vier Agententypen konzipiert:

- Paketagent: Verwaltung der Paketdaten
- Orderagent: Ermittlung von Zielrampen und Zuweisung von Zielen (Wird nur bei Rampen benötigt)

- Routingagent: Durchführung von Auktionen und Berechnung von möglichen Pfaden
- Plattformagent: Durchführung physischer Aktionen (Fahren, Aufladen von Paketen etc.)

5.3.6 Kommunikation zwischen den Agenten

Die zu entwickelnde Software soll die in Abschnitt 4.1 beschriebenen Abläufe umsetzen. Die Aufgaben der verschiedenen Akteure müssen auf die Agenten verteilt werden. Die entworfenen Kommunikationsschritte der Agenten sollen für den Fall beschrieben werden, dass ein Eingang Ausgänge und Zwischenlager fragt, ob ein Paket entgegengenommen werden kann. Anhand des Beispiels soll die Verteilung der Aufgaben auf die unterschiedlichen Agenten skizziert werden.

1. Trifft ein Paket ein, verlangt der Paketagent vom Orderagenten eine Destination für das entsprechende Paket.
2. Der Orderagent einer Eingangsrampe fragt die Orderagenten der Ausgangs- und Zwischenrampen.
3. Die Orderagenten prüfen im Abgleich mit ihren Paketagenten, ob Platz frei ist (Zwischenrampe) oder die Paket-ID benötigt wird (Ausgang). Anschließend antworten sie dem Orderagenten am Eingang.
4. Wurde ein Ziel für das Paket gefunden, soll der Orderagent den Start einer Auktion initiieren, indem er den Routingagenten benachrichtigt.
5. Der Routingagent verlangt eine Aufwandsschätzung von allen Routingagenten der Fahrzeuge.
6. Der Routingagent eines Fahrzeugs berechnet eine Aufwandsschätzung anhand seiner Position und antwortet dem Routingagenten der Rampe. Fährt der Volksbot oder nimmt er an einer anderen Auktion teil, so wird -1 als Aufwandsschätzung zurückgeschickt.
7. Der Routingagent einer Rampe wählt, sofern vorhanden, den Bot aus, der den geringsten Aufwand benötigt, um ein Paket abzuholen und weist ihm den Auftrag zu.
8. Der Plattformagent fährt zu der jeweiligen Eingangsrampe und lädt das Paket auf. Dies geschieht durch einen Nachrichtenaustausch mit dem jeweiligen Plattformagenten der Rampe, der die Paketdaten übergibt. Das Fahren zur Zielrampe und das Abladen des Pakets erfolgt analog.

5.3.7 Konzeption des Pathfindings

Die Fahrzeuge eines Szenarios holen die Pakete von den Eingangsrampen ab und liefern sie zu den jeweiligen Zielrampen. Da der Anwender nicht selbst in den Simulationsablauf eingreifen möchte, um mögliche Pfade von Hand anzugeben (für den Transport der Pakete), wurde ein Pathfinding-Konzept entwickelt. Zunächst wird die Startposition in der Karte ermittelt. Anschließend wird im Uhrzeigersinn jede benachbarte Kachel ermittelt, bei der es sich um kein Hindernis handelt. Sollte eine gefundene Kachel noch nicht bearbeitet worden sein, wird ihr ein Wert zugewiesen, der Aufschluss darüber gibt, wie weit die anliegende Kachel von der aktuellen entfernt ist (notwendig u.a. für diagonales Fahren). Zudem wird der aktuelle Gridwert erhöht und der neuen Kachel zugewiesen. Sollte eine Kachel mehrmals bei der Zuweisung ermittelt werden, wird der kleinste gefundene Wert in der Kachel beibehalten, da ein kleinerer Wert einen kürzeren Pfad repräsentiert.

Nachdem alle Kacheln auf der Karte mit Werten versehen wurden, wird vom Endpunkt aus ein möglicher Weg zum Startpunkt zurück berechnet. Dabei wird der Wert in der Endkachel genommen und mit den benachbarten Kacheln verglichen. Sollte mindestens eine Kachel eine kleinere Wertigkeit aufweisen, wird somit erkannt, dass es sich um einen kürzeren Weg zur Startposition handelt. Sollten mehrere angrenzende Kacheln diese Eigenschaft aufweisen, wird zufällig eine von ihnen ausgewählt. Während dieser Rückwärtssuche (von der Endposition zur Startposition) wird bis die Startposition wieder gefunden wurde, jede Position der ausgewählten Kacheln gespeichert. Nachdem der Startpunkt gefunden wurde, müssen sämtliche gefundenen Positionen in der Liste getauscht werden (Punkte an Ende der Liste starten nun am Anfang der Liste und umgekehrt). Dies ist notwendig, da das Fahrzeug diese Positionen abfahren soll, jedoch liegen die Punkte in umgekehrter Reihenfolge vor, weil der Pfad von der Endposition zur Startposition ermittelt wird.

5.3.8 Konzeption der Statistiken

5.3.9 Interaktion der Komponenten

Durch das Zusammenspiel der Systemkomponenten soll eine Simulation durchgeführt werden. Die Aufträge müssen entsprechend ihrer Zeiten an den Server geschickt werden. Dies soll clientseitig durch einen Timer durchgeführt werden. Abbildung 17 zeigt den Ablauf und die Komponenten, die für das Starten einer Simulation erforderlich sind:

1. Ein potenzieller Nutzer startet eine Simulation über die Benutzeroberfläche.
2. Der Server wird durch die GUI informiert, dass die Simulation gestartet werden soll.

3. Der Server startet das Multiagentensystem.
4. Der Server meldet dem Client den Start des MAS.
5. Der Client weiß nun, dass die Agenten bereit sind, Aufträge entgegenzunehmen und startet den Timer für die Jobliste.
6. Die Aufträge werden gemäß ihrer Startzeit an den Server geschickt.
7. Der Server leitet die Aufträge an das MAS weiter
8. Die Daten über sichtbare Zustandsveränderungen werden an den Client geschickt und dort in der GUI visualisiert.

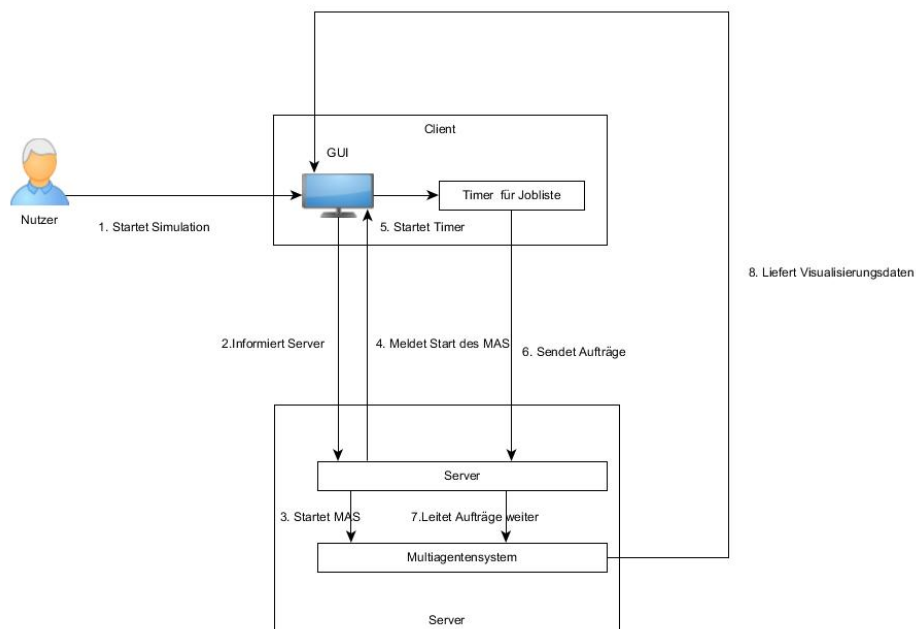


Abbildung 17: Interaktion der Systemkomponenten

5.4 Implementierung der Systemkomponenten

Inhalt diesen Abschnitts ist die Implementierung der zuvor konzipierten Systemkomponenten. Zum einen soll die Auswahl von Technologien und Frameworks zur Umsetzung beschrieben sowie die Funktionalität des Systems auf technischer Ebene dargestellt werden.

5.4.1 Implementierte Gesamtarchitektur

Abbildung 18 zeigt die konkrete Gesamtarchitektur des Systems, die durch die Auswahl von Umsetzungstechnologien entstanden ist. Die Webanwendung soll, wie bereits in Abschnitt 5.2.3 beschrieben, durch das GWT Framework implementiert werden. Der Code für Server und Client, der für Visualisierung, Client-Server Kommunikation u. ä., benötigt wird, wird durch GWT-Bibliotheken bereitgestellt. Eingebettet in den serverseitigen Code wird das Multiagentensystem, das mithilfe des Java Agent Development Framework (JADE)¹ implementiert wurde. Als Datenbankmanagementsystem wurde PostgreSQL ausgewählt. Die Applikation wird durch den internen Jetty Server von GWT gehostet, der die Java Laufzeitumgebung und das GWT Software Development Kit ebenfalls bereitstellt. Die Anwendung kann im Produktivmodus prinzipiell auf jedem Java-fähigen Webserver aufgesetzt werden.

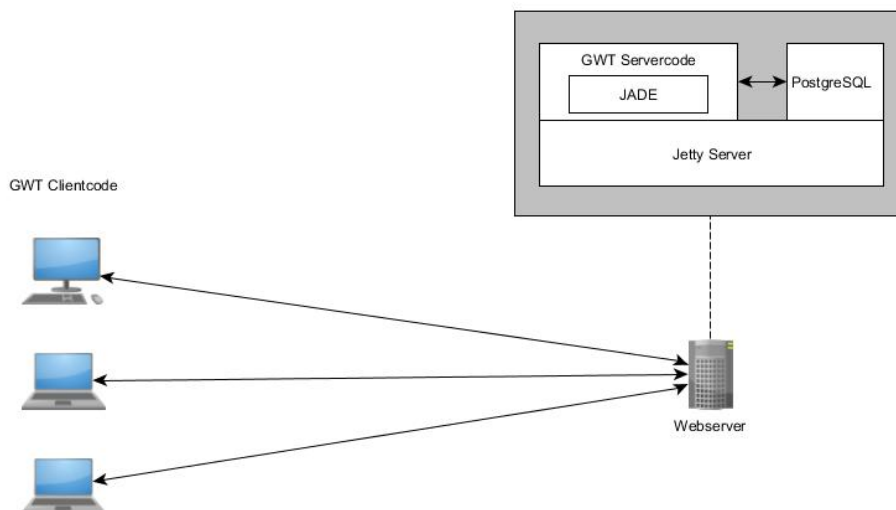


Abbildung 18: Implementierte Gesamtarchitektur

¹[2]

5.4.2 Benutzeroberfläche

Die Implementierung der Benutzeroberfläche erfolgt durch die Klassen Mainframeview und Mainframepresenter. Die View beinhaltet die graphischen Elemente und der Presenter ist für die Programmlogik, wie das Hinzufügen von Listenern oder das Senden von Daten an den Server verantwortlich. Die Benutzeroberfläche ist in die fünf Bereiche Menüleiste, Auftragsliste, Modellelemente, Zeichenfläche und Debugkonsole unterteilt. In der Auftragsliste werden eingehende und ausgehende Aufträge mit ihrer Startzeit, ihrer Paket-ID und ihrem jeweiligen Ziel gelistet. Die Auflistung ist nicht chronologisch, sondern anhand der ID geordnet. Einzelne Aufträge können über einen Button in der vierten Spalte entfernt werden. Eine beliebige Anzahl an Aufträgen kann generiert werden. Der Bereich Modellelemente enthält Rampen, Fahrzeuge und Wände, die per Drag and Drop auf der Zeichenoberfläche platziert werden können. Im untersten Bereich befindet sich die Debugkonsole.

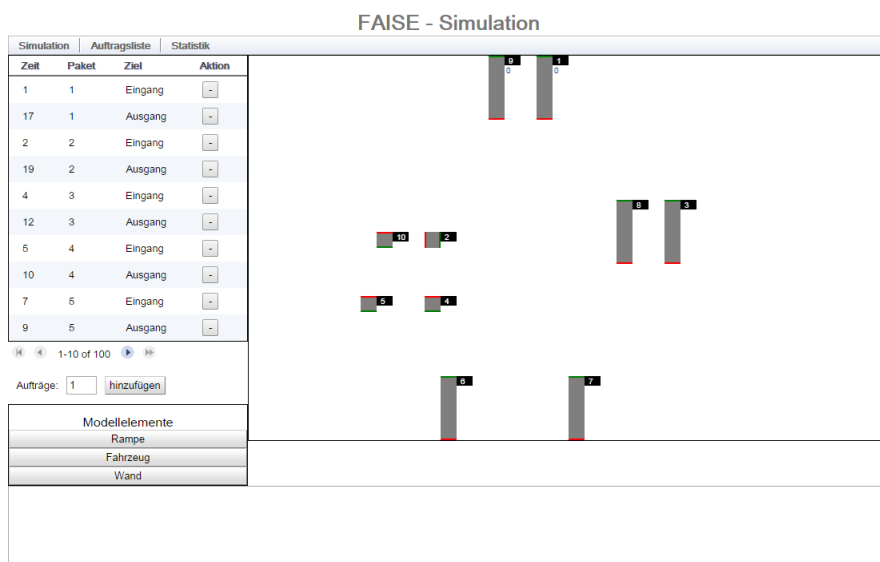


Abbildung 19: Benutzeroberfläche

5.4.3 Generierung von Aufträgen

Abbildung 20 zeigt die Methode addRandomJobs mit deren Hilfe zufällig eingehende und ausgehende Aufträge generiert werden. Für jeden zu generierenden Auftrag wird in der Variable destinationID zufällig festgelegt, ob es sich, um einen eingehenden oder ausgehenden Auftrag handelt. Eingehende und Ausgehende Aufträge treten mit gleicher Wahrscheinlichkeit auf. Der Wert Null steht für einen eingehenden und minus Eins für einen ausgehenden Auftrag. In der Variable Timestamp wird die Zeit für den Auftrag festgelegt. Jeder Auftrag

beginnt eine Sekunde später als der vorhergehende. Die Zeiten können prinzipiell beliebig angepasst werden. Die ID eines eingehenden Auftrags wird durch eine Variable der Klasse Joblist generiert, die um eins inkrementiert wird. Die IDs der ausgehenden Aufträge werden ebenfalls zufällig generiert, jedoch wird sichergestellt, dass ein ausgehender Auftrag für ein schon vorhandenes Paket generiert wird (Vgl. Abschnitt 5.3.3).

```
public void addRandomJobs(int numberOfJobs) {  
    for (int i = 0; i < numberOfJobs; i++) {  
        int destinationId = (Math.random() < 0.5) ? 0 : -1;  
  
        int timestamp = (lastTimestamp) + 1;  
        lastTimestamp = timestamp;  
  
        addJob(new Job(timestamp, destinationId, this));  
    }  
}
```

Abbildung 20: Auftragsgenerierung

5.4.4 Auswahl eines Multiagenten-Frameworks

Das Java Agent Development Framework wurde genutzt, um ein Netzwerk aus verschiedenen Agenten zu implementieren. Jade erlaubt das Erstellen von verschiedenen Agenten. Agenten werden als Java-Klasse implementiert, die von der vordefinierten Klasse Agent erbt. Die Aktionen, die ein Agent ausführen soll, werden durch Behaviours implementiert, die ebenfalls Klassen sind. Um die Anzahl an Klassen zu reduzieren, wurden die Behaviours als interne Klassen in die Agenten eingefügt. Jade ermöglicht die Kommunikation zwischen den Agenten durch ein vordefiniertes Nachrichtensystem. Nachrichten können sowohl gezielt an einen Agenten adressiert oder an alle Agenten verschickt werden. Die Agenten können in Echtzeit miteinander kommunizieren und mehrere Agenten können parallel Aktionen ausführen, da jeder Agent in einem eigenen Thread läuft (Vgl. [jadetwo]).

5.4.5 Implementierte Agententypen

Implementiert wurden sieben verschiedene Agententypen. Jede Rampe besitzt jeweils einen Paket-, Order-, Routing- und Plattformagenten. Ein Fahrzeug besitzt einen Paket-, Routing- und Plattformagenten. Die Routing- und Plattformagenten wurden für Fahrzeuge und Rampen durch unterschiedliche Agenten implementiert, um die Anzahl an Behaviours pro

Agent zu reduzieren und den Code übersichtlicher zu gestalten und unnötigen Speicher-
verbrauch zu vermeiden. Damit ein Agent weiß, welchem Szenario und welchem Akteur
er zugeordnet ist, werden Szenario und Conveyor als Referenz übergeben ². Neben den
genannten Agenten war es notwendig, einen Jobagent zu implementieren, der die Überga-
be eines Pakets zu simulieren, die im physischen System durch einen Menschen geschieht.
Außerdem werden ausgehende Aufträge durch den Jobagent an die Ausgangsrampen
übermittelt. Es wurde anders als im physischen System darauf verzichtet für jedes Paket
einen Paketagenten zu erzeugen, da die Synchronisation der Paketdaten ansonsten einen
zu großen Synchronisationsaufwand erfordert hätte, was wiederum die Anzahl der Nach-
richten zwischen den Agenten erhöht und fehleranfälliger ist.

5.4.6 Kommunikation zwischen den Agenten

In den nachfolgenden Abschnitten soll die Kommunikation zwischen den Agenten, die im-
plementiert wurde, anhand von Sequenzdiagrammen beschrieben werden. Dabei werden
folgende Anwendungsszenarien durchlaufen:

- Jobzuweisung an Ein- und Ausgänge.

5.4.6.1 Jobzuweisung an Ein- und Ausgänge Abbildung 21 zeigt die Jobzuweisung an
die Ein- und Ausgangsrampen durch den Jobagent. Bevor die Jobzuweisung beginnt, wird
die Simulation durch den Client gestartet. Neben dem Jobagent, den Plattformagenten der
Rampen und dem Paketagenten ist das Servlet AgentPlattformServiceImpl an der Kom-
munikation beteiligt. Auf die Aspekte der Client-Server Kommunikation wird in Abschnitt
5.3.9 genauer eingegangen. Das Diagramm zeigt folgenden Ablauf:

- Die Simulation wird aus dem Browser heraus gestartet und das Servlet wird benach-
richtigt.
- Das Servlet startet die Agentenplattform und initialisiert die Agenten, einschließlich
dem Jobagent.
- Der Jobagent startet einmalig eine Anfrage an die Plattformagenten der Rampen, um
die IDs und die Anzahl der Ein- und Ausgänge zu erfragen, die für die Jobzuweisung
nötig sind.
- Die Plattformagenten senden ihren Rampentyp an den Jobagent.

²Der genaue Ablauf der Initialisierung wird in Abschnitt 5.3.9 beschrieben

- Der Jobagent besitzt zwei Listen in denen er die IDs, der Ein- und Ausgänge speichert. Anhand des empfangenen Rampentyps, speichert er die ID des Senders in der entsprechenden Liste. Anschließend wird der Client benachrichtigt, dass die Simulation gestartet wurde.
- Der Client startet den Jobtimer und sendet die Aufträge entsprechend ihrer zeitlichen Reihenfolge an das Servlet.
- Das Servlet leitet die Aufträge an den Jobagent weiter.
- Der Jobagent empfängt den Auftrag und sendet eine Nachricht an sich selbst.
- Je nach Art des Auftrags werden entweder die Eingangs- oder Ausgangsrampen gefragt, ob der Auftrag entgegengenommen werden kann.
- Die Plattformagenten senden eine Nachricht an ihre Paketagenten, um zu prüfen, ob der Auftrag aufgenommen werden kann. Der Plattformagent wartet auf die Antwort des Paketagenten.
- Der Paketagent prüft, ob der Auftrag entgegengenommen werden kann und antwortet dem Plattformagent.
- Der Plattformagent verarbeitet die Anfrage und antwortet dem Jobagent. Läuft der Plattformagent auf einer Ausgangsrampe, so wird automatisch geantwortet, dass Platz verfügbar ist, da ausgehende Aufträge nur IDs repräsentieren, die der Ausgang anfragt. Ein Ausgang kann unbegrenzt IDs anfragen.
- Der Jobagent wählt unter den Rampen, die einen Auftrag entgegennehmen können, zufällig eine aus und sendet die Auftragsdaten an den Plattformagenten.
- Der Plattformagent initialisiert mit den Auftragsdaten die Paketdaten und schickt diese an den Paketagenten. Zu beachten ist, dass die Klasse PackageDate sowohl eingehende als auch ausgehende Aufträge repräsentiert.
- Der Paketagent fügt das Paket einer Liste hinzu.

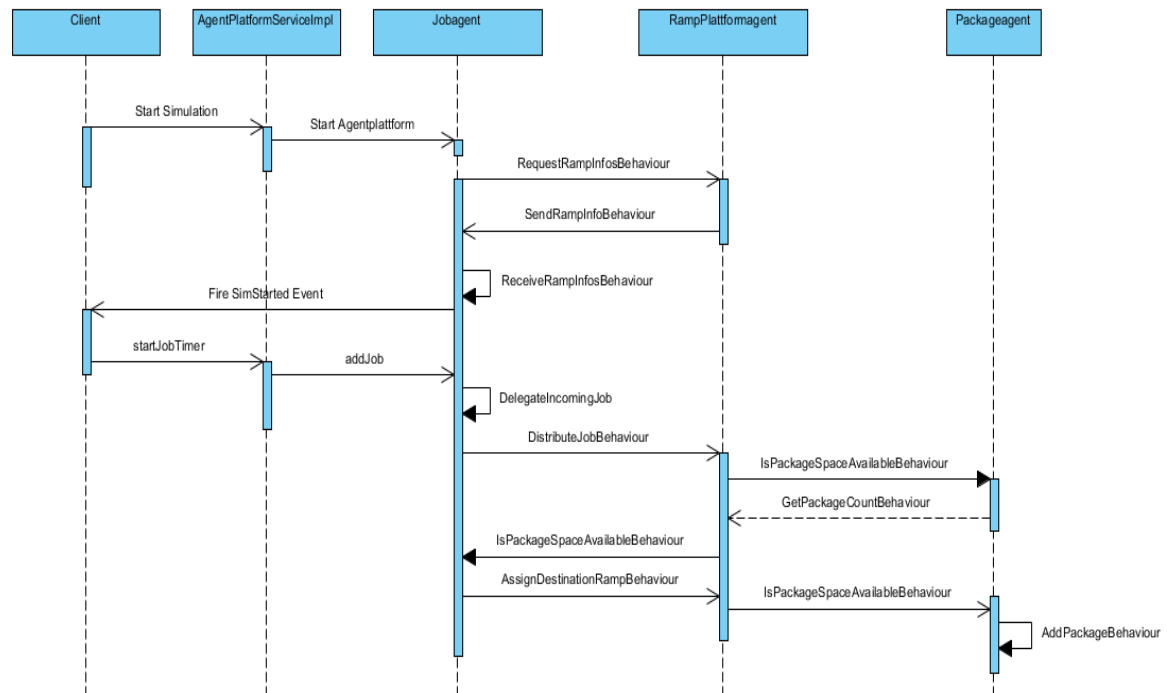


Abbildung 21: Jobzuweisung an Ein- und Ausgänge

5.4.6.2 Eingang fragt Ausgang und Zwischenlager Pakete, die am Eingang eintreffen, werden weitergeleitet. Besteht ein Bedarf am Ausgang, so soll das Paket zum Ausgang befördert werden. Ansonsten wird es ins Zwischenlager gebracht. Abbildung 22 zeigt den Nachrichtenaustausch der Agenten, der zur Zielfindung nötig ist:

- Der Paketagent stellt mithilfe einer Tickerbehaviour zyklisch Anfragen an seinen Orderagenten, um ein Ziel für das vorderste Paket zu bekommen. Bevor der Orderagent benachrichtigt wird, prüft der Paketagent mithilfe der Variable `OutgoingJobFlag`, ob für das Paket bereits ein Ziel gefunden wurde. Falls nicht, sendet er die Anfrage an den Orderagenten.
- Der Orderagent sendet eine Nachricht an alle Orderagenten der Ausgangs- und Zwischenrampen.
- Der jeweilige Orderagent fragt seinen Paketagenten, ob bereits ein Paket erwartet wird. Dies ist nötig, damit sich nicht mehrere Bots vor einer Rampe blockieren.
- Der Paketagent prüft anhand der Variable `IncomingJobFlag`, ob ein Paket erwartet wird und antwortet seinem Orderagenten.
- Sofern kein Paket erwartet wird, fährt der Orderagent fort und stellt eine erneute Anfrage an seinen Paketagenten, um zu fragen, ob das entsprechende Paket benötigt wird.

(Ausgang) oder ob Platz frei ist (Zwischenlager).

- Der jeweilige Orderagent antwortet dem Eingang, ob das Paket entgegengenommen werden kann oder nicht.
- Der Orderagent des Eingangs speichert die IDs der Rampen, die ein Paket aufnehmen können, wählt unter diesen zufällig eine aus und übermittelt die Daten für Start- und Zielrampe an den Routingagent, damit dieser die Auktion starten kann. Der Orderagent wartet bis die Auktion beendet ist.
- Wurde die Auktion erfolgreich durchgeführt, teilt der Orderagent des Eingangs dem Paketagenten der Zielrampe mit, dass sich ein Paket im Anmarsch befindet, damit dieser das IncomingJobFlag setzt.
- Paketagent antwortet dem Orderagenten, dass das Flag gesetzt wurde.
- Der Orderagent informiert seinen Paketagent, damit dieser das OutgoingJobFlag setzt.

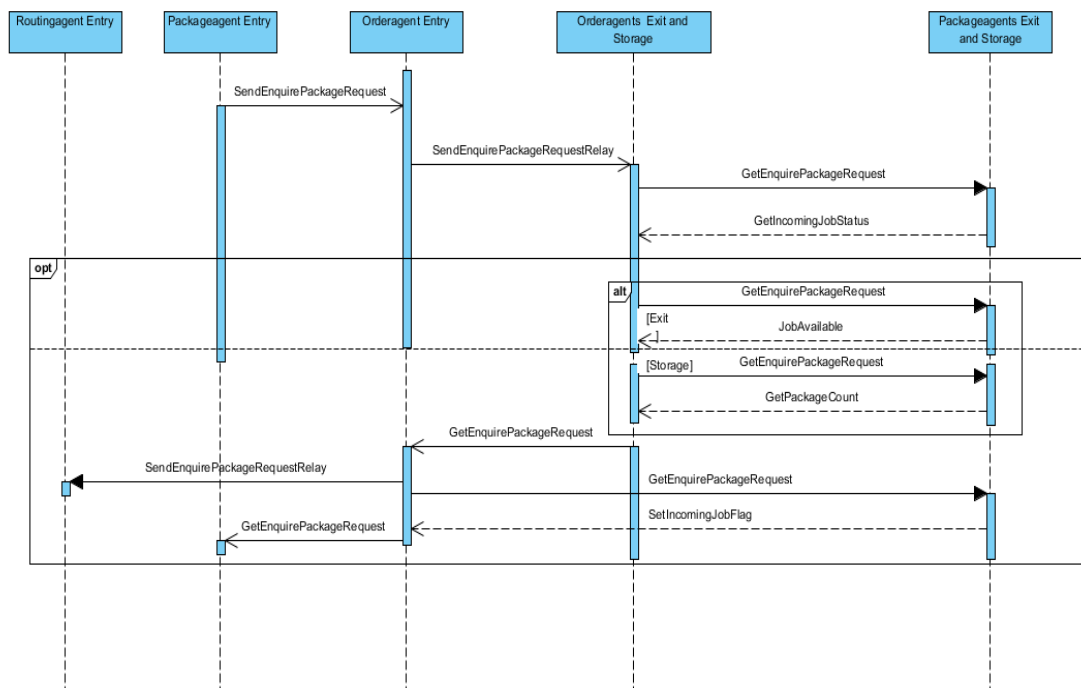


Abbildung 22: Eingang fragt Ausgang und Zwischenlager

5.4.6.3 Ausgang fragt Zwischenlager Pakete, die am Eingang eintreffen und für die noch keine Nachfrage an den Ausgangsrampen besteht, werden ins Zwischenlager gebracht. Damit auch diese Pakete zum Ausgang gelangen, fragt der Ausgang zyklisch im Zwischenlager für die entsprechenden Pakete nach. Abbildung 23 zeigt den Ablauf im Detail:

- Der Paketagent des Ausgangs stellt mithilfe einer Tickerbehaviour zyklisch Anfragen an seinen Orderagenten, damit im Zwischenlager geprüft wird, ob ein Paket vorhanden ist, für das eine Nachfrage besteht. Bevor der Orderagent benachrichtigt wird, prüft der Paketagent mithilfe der Variable `IncomingJobFlag`, ob bereits ein Paket erwartet wird. Falls nicht, sendet er die Anfrage an den Orderagenten.
- Der Orderagent sendet eine Nachricht an alle Orderagenten der Zwischenrampen.
- Der jeweilige Orderagent fragt seinen Paketagenten, ob bereits ein Paket abgeholt wird. Dies ist nötig, damit sich nicht mehrere Bots vor einer Rampe blockieren und damit ein Bot nicht das falsche Paket abholt.
- Der Paketagent prüft anhand der Variable `OutgoingJobFlag`, ob ein Paket erwartet wird und antwortet seinem Orderagenten.
- Sofern kein Paket erwartet wird, fährt der Orderagent fort und stellt eine erneute Anfrage an seinen Paketagenten, um zu fragen, ob das Paket, das der Ausgang verlangt, an vorderster Stelle der Rampe ist.
- Der jeweilige Orderagent antwortet dem Ausgang, ob das Paket vorhanden ist oder nicht.
- Sofern das Paket in einem der Zwischenlager ist, benachrichtigt der Orderagent des Ausgangs den Routingagenten des Zwischenlagers, damit das Paket von einem Bot abgeholt wird.

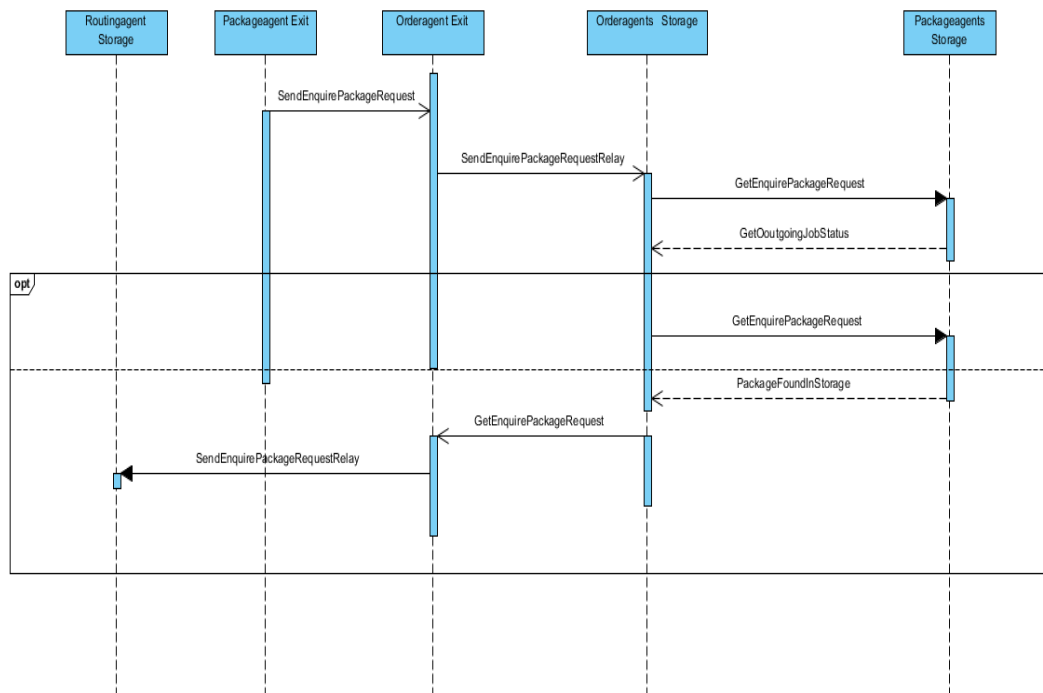


Abbildung 23: Ausgang fragt Zwischenlager

5.4.6.4 Auktion Nachdem ein Paket ein Ziel zugewiesen bekommen hat, startet der Routingagent der jeweiligen Eingangs- oder Zwischenrampe eine Auktion, um ein Fahrzeug zu finden, das das Paket befördert. Abbildung 24 zeigt den Ablauf der Auktion:

- Der Routingagent schickt eine Nachricht an alle Routingagenten der Fahrzeuge.
- Die Routingagenten der Fahrzeuge fragen ihre Paketagenten, ob bereits ein Auftrag durchgeführt wird. Der Routingagent wartet bis der Paketagent geantwortet hat.
- Der Paketagent antwortet dem Routingagenten.
- Falls das Fahrzeug nicht belegt ist und der Bot auch an keiner anderen Auktion teilnimmt, erfragt der Routingagent seine aktuelle Position von seinem Plattformagenten.
- Der Plattformagent schickt die aktuelle Position an den Routingagenten.
- Der Routingagent berechnet mithilfe des Pathfindings eine Aufwandsabschätzung und schickt Sie dem Routingagenten der Rampe. Falls er nicht in der Lage ist, ein Paket zu befördern, teilt er dies der Rampe über die Nachricht mit.
- Der Routingagent der Rampe speichert alle Estimations nacheinander ab. Haben alle Fahrzeuge geantwortet oder ist der Timeout für die Auktion abgelaufen, wird, sofern vorhanden, der Bot mit der besten Estimation ausgewählt. Falls es einen Bot gibt, der das Paket abholen kann, wird der Paketagent des Zwischenlagers oder Ausgangs

benachrichtigt, dass ein Paket in Kürze geliefert wird, damit das IncomingJobFlag gesetzt wird. Dadurch wird verhindert, dass die Bots sich gegenseitig vor einer Rampe blockieren.

- Der Paketagent antwortet dem Routingagenten nach dem Setzen des Flags.
- Der Routingagent teilt dem Routingagenten des ausgewählten Fahrzeugs mit, dass es ausgewählt wurde.
- Der Routinagent des Fahrzeugs sendet eine Nachricht an seinen Paketagenten, um Platz für das Paket zu reservieren.
- Der Fahrzeug Routingagent leitet die Information an seinen Plattformagenten weiter, damit die Fahrt beginnen kann.

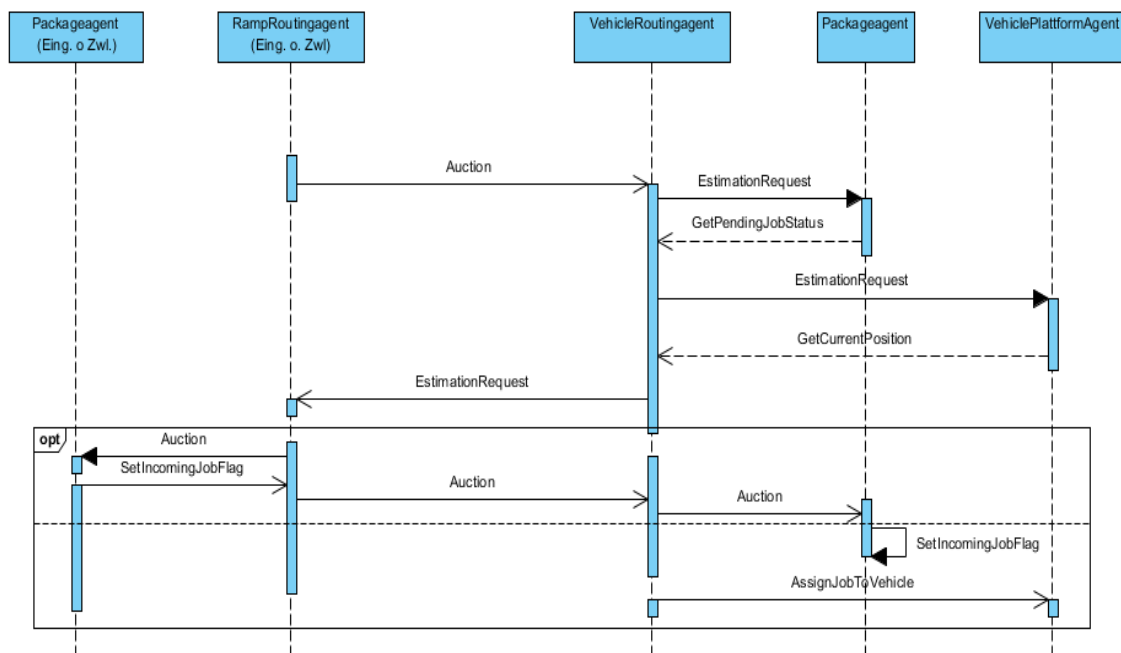


Abbildung 24: Auktion

5.4.6.5 Paket von Startrampe abholen und zur Zielrampe bringen Nachdem das Fahren initiiert wurde, führt der Plattformagent des entsprechenden Fahrzeugs den Transport durch. Abbildung 25 zeigt den Ablauf auf Agentenebene:

- Das Fahrzeug fährt zur Startrampe und benachrichtigt den Plattformagenten der jeweiligen Rampe.
- Dieser benachrichtigt seinen Paketagenten, dass das Paket transferiert werden kann.

- Der Paketagent sendet eine Nachricht an den Paketagenten des Fahrzeugs, um das Paket zu übergeben und entfernt es von der Rampe.
- Der Paketagent des Fahrzeugs fügt das Paket hinzu und antwortet dem anderen Paketagenten.
- Der Paketagent der Startrampe benachrichtigt den Plattformagenten, dass das Paket übergeben wurde.
- Dieser benachrichtigt wiederum den Plattformagenten des Fahrzeugs, damit dieser weiß, dass er weiterfahren kann.
- Der Plattformagent des Fahrzeugs fährt zur Zielrampe und benachrichtigt seinen Paketagenten, dass das Paket übergeben werden kann.
- Der Paketagent entfernt das Paket und sendet eine Nachricht an den Paketagenten der Rampe, dass das Paket aufgenommen werden soll.
- Dieser fügt das Paket hinzu und gibt dem Paketagent des Fahrzeugs Bescheid, dass das Aufladen beendet ist.
- Der Fahrzeug Paketagent informiert seinen Plattformagent, dass der Auftrag erledigt ist.

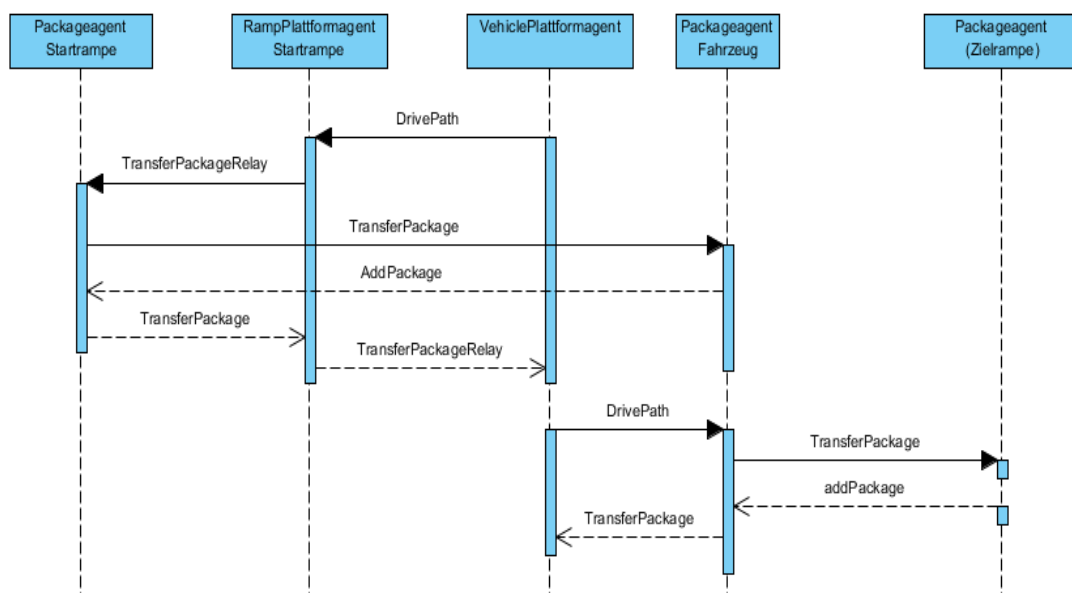


Abbildung 25: Paket abholen und zur Zielrampe bringen

5.4.7 Implementierung des Pathfindings

Der entwickelte Pathfindingalgorithmus verwendet eine Karte, die in Kacheln unterteilt ist. Eine Kachel kann dabei entweder als einfache, befahrbare Fläche, als Startposition, als Endposition oder als Hindernis definiert werden. Damit die Simulation um alternative Pathfindingalgorithmen erweitert werden kann, wurde eine einheitliche Schnittstelle definiert, um schnell und einfach (ohne Umbauten von Programmelementen in denen das Pathfinding benutzt wird) mögliche zukünftige Algorithmen einbinden zu können. Diese Schnittstelle ist in Form eines Interfaces definiert. Im Interface sind Funktionen zu finden, die von jeder alternativen Pathfindingroutine implementiert werden müssen. Sollten dabei einige keine Verwendung finden, sollte schlichtweg ein Standardwert zurückgeliefert werden, der sich nicht verändern lässt. Folgende Funktionen sind im Interface vorgesehen:

- Statusmeldung, ob ein Pfad zur Zeit berechnet wird
- Anzahl der Zeilen und Spalten in der Liste
- Position des Start-/Stoppunktes
- Angabe, ob man diagonales Fahren (de)aktivieren möchte
- Vermeidung von (möglicherweise unnötigen) Rotationen
- Initialisierung des Pathfindingalgorithmus
- Aktuelle Status-(bzw. Fehler-)meldung
- Funktion zum Suchen eines Pfades unter andere einer Start- und Stopposition

Jede Kachel wird im System als GridItem definiert. Dabei wird in der Kachel die Größe hinterlegt (ist bei allen Kacheln in einer Karte die selbe Größe). Jedes GridItem besitzt einen Typ. Darüber hinaus gibt es noch GridValue und StepValue. GridValue ist dabei der Wert einer Kachel, die bei der Vorwärtssuche ermittelt wurde, wo eine aktuelle Kachel ihre benachbarten freien Kachel einen Wert für die Pfadfindung zugewiesen hat. StepValue repräsentiert hingegen die Anzahl an Schritten im System, um diese Kachel zu erreichen.

Damit bei der Rückwärtsberechnung die Punkte eines Pfades gespeichert werden können, wurde die Klasse PathPoint implementiert. Diese kann die Position (x/y-Koordinate) speichern. Sie speichert unter anderem aber auch den Erwartungswert für die Kachel an dieses Position (EstimationValue), welche Aufschluss darüber gibt wie hoch die Kosten (Aufwand) sind um diese Position zu erreichen. Sollte (durch einen zusätzliche Eigenschaft) sich die Richtung der aktuellen Kachel von der vorherigen nicht unterscheiden, hat diese einen kleineren Erwartungswert.

Der implementierte Pathfindingalgorithmus wurde hingegen in zwei Klassen implementiert. Bei der einen Klasse handelt sich um eine abstrakte Klasse, welches alle Funktionen, Eigenschaften und Statusmeldungen vom eigentlichen Pathfinding beherbergt, bis auf die Implementation der eigentlichen Pfadsuche. Die Funktion für die Pfadsuche wurde in einer separaten Klasse implementiert, welche von der abstrakten Klasse erbt (Polymorphie), so dass diese sämtliche zu Grunde legende Funktionen verwenden kann. Diese Struktur wurde dahingehend entwickelt, weil der verwendete Suchalgorithmus lediglich einen Pfad ermittelt und zurück liefert. Jedoch wäre es auch möglich den Suchalgorithmus zu modifizieren, um so mehrere alternative Routen auf einer Karte zu ermitteln, die mit bestimmten Kriterien versehen sind. Da diese Suche auch die grundlegenden Funktionen verwenden würde, wurde nur die eigentliche Funktion für die Pfadsuche gekapselt (die Rückwärtssuche).

5.4.8 Implementierung der Statistiken

5.4.9 Interaktion der Komponenten

In Abschnitt 5.3.9 wurden die Interaktionen der Systemkomponenten auf logischer Ebene beschrieben, die für das Starten einer Simulation bis hin zur Visualisierung notwendig sind. Im Folgenden Abschnitt soll beschrieben werden, wie und mit welchen Mitteln die einzelnen Schritte implementiert wurden.

5.4.9.1 Client-Server Kommunikation Das Starten einer Simulation wird über das Menüitem „Starten/Anhalten“ ausgelöst (s. Abbildung26). Wird das Menüitem gedrückt, dann wird die Methode `execute` ausgeführt. In der Methode wird geprüft, ob die Simulation bereits läuft, um festzustellen, ob die Simulation gestartet oder angehalten werden soll. Wenn die Simulation noch nicht gestartet wurde, wird zunächst geprüft, ob das erstellte Szenario konsistent ist (Mindestens eine Eingangs- und Ausgangsrampe). Wenn dies der Fall ist, wird die Simulation gestartet. Dies erfordert eine Client-Server Kommunikation. Die Implementierung erfolgt durch den von GWT bereitgestellten Remote Procedure Call (RPC) Mechanismus (Vgl. [31]).

Die Variable `agentPlatformService` referenziert das Interface `AgentPlatformServiceAsync`. Serverseitig gibt es ein Servlet „`AgentPlatformService`“, das verschiedene Methoden bereitstellt, die über das Interface `AgentPlatformServiceAsync` aufgerufen werden können. Die Variable ist als `AgentPlatformServiceAsync` Interface deklariert, wird aber mit einer automatisch generierten Proxy-Klasse instantiiert (s. Quellcode/Konstruktor der Klasse `MainframePresenter`). In der Methode `execute` wird über den Aufruf der Methode `startSimulation` das Szenario übergeben und zum Server geschickt. Für den Aufruf ist ein Objekt

notwendig, das das Interface AsyncCalback implementiert, welches wiederum der Methode als interne Klasse übergeben wird. Der Typparameter, in diesem Fall ein Integer, definiert, welcher Rückgabewert vom Server erwartet wird. Außerdem wird in den Methoden onFailure und onSuccess definiert, was passieren soll, wenn der RPC fehlschlägt bzw. erfolgreich war. Wenn die Simulation serverseitig erfolgreich gestartet wurde, dann soll die auf dem Server generierte ID dem aktuellen Szenario zugewiesen werden und der Status der Simulation auf gestartet gesetzt werden.

```

/**
 * start / stop simulation
 *
 * @author Matthias, Nagi
 */
menuName = "Starten/Anhalten";
mapSimMenuItems.put(menuName, this.display.getSimulationMenuBar().addItem(menuName, new Command() {
    public void execute() {
        // doesn't run yet?
        if (!isSimulationRunning()) {
            //Only start simulation if szenario is consisten
            if(checkIfSzenarioIsConsistent()){
                // start simulation
                agentPlatformService.startSimulation(MainFramePresenter.this.currentSzenario, new AsyncCallback<Integer>() {
                    public void onFailure(Throwable caught) {
                        Window.alert("Simulation error: An error occured during start of simulation!");
                    }

                    public void onSuccess(Integer id) {
                        MainFramePresenter.this.currentSzenario.setID(id);
                        MainFramePresenter.this.setSimulationState(true);
                    }
                });
            }else {
                Window.alert("Szenario cannot be started, because it is inconsisten. You need at least from each Ramptype one exemplar");
            }
        } else {
            // stop simulation
            agentPlatformService.stopSimulation(new EmptyAsyncCallback());
            MainFramePresenter.this.setSimulationState(false);
        }
    }
});
});

```

Abbildung 26: Starten einer Simulation

5.4.9.2 Start des Multiagenten-Systems Nachdem die Daten zum Server geschickt wurden, wird die Methode startSimulation des Servlets AgentPlatformServiceImpl aufgerufen. Für das Szenario wird eine ID generiert und über das Object Array wird das Szenario allen Agenten als Parameter zur Verfügung gestellt. Danach wird eine Agentenplattform für das jeweilige Szenario gestartet. Die Liste der Conveyor (Fahrzeuge und Rampen) aus dem Szenario wird durchlaufen und für jeden Conveyor werden die benötigten Agenten erzeugt. Die Methode addAgentToSimulation erzeugt anhand der Conveyor- und Szenario-ID einen eindeutigen Namen für jeden Agenten, übergibt die Parameter und fügt ihn der Simulation hinzu. Anschließend wird der Jobagent initialisiert und die Agenten werden gestartet. Die letzte Anweisung schickt die Szenario ID zum Client zurück.

```

public int startSimulation(Szenario szenario) {
    // async function call and static variable, so remember,
    // in case someone else starts before function is finished
    szenario.setID(++szenarioID);

    Object[] argsJobAgent = new Object[1];
    argsJobAgent[0] = szenario;

    List<Conveyor> lstConveyor = szenario.getConveyorList();

    if (lstConveyor.size() < 1)
        return -1;

    startAgentPlatform(szenario);

    for (Conveyor myConveyor : lstConveyor) {
        Object[] argsAgent = new Object[2];
        argsAgent[0] = szenario;
        argsAgent[1] = myConveyor;

        int id = myConveyor.getID();

        if (myConveyor instanceof ConveyorRamp) {
            addAgentToSimulation(id, szenario.getId(), argsAgent, PackageAgent.NAME, new PackageAgent());
            addAgentToSimulation(id, szenario.getId(), argsAgent, RampOrderAgent.NAME, new RampOrderAgent());
            addAgentToSimulation(id, szenario.getId(), argsAgent, RampPlattformAgent.NAME, new RampPlattformAgent());
            addAgentToSimulation(id, szenario.getId(), argsAgent, RampRoutingAgent.NAME, new RampRoutingAgent());
        } else if (myConveyor instanceof ConveyorVehicle) {
            addAgentToSimulation(id, szenario.getId(), argsAgent, PackageAgent.NAME, new PackageAgent());
            addAgentToSimulation(id, szenario.getId(), argsAgent, VehiclePlattformAgent.NAME, new VehiclePlattformAgent());
            addAgentToSimulation(id, szenario.getId(), argsAgent, VehicleRoutingAgent.NAME, new VehicleRoutingAgent());
        }
    }

    addAgentToSimulation(0, szenario.getId(), argsJobAgent, JobAgent.NAME, new JobAgent());

    startAgents();

    return szenario.getId();
}

```

Abbildung 27: Starten des MAS

5.4.9.3 Start des Jobtimers Nachdem der Jobagent alle Informationen erhalten hat, die er für die Zuweisung von Aufträgen benötigt, schickt er eine Nachricht an den Client, dass die Aufträge zum Server geschickt werden können (Vgl. Abschnitt 5.4.6.1). Der Client startet den Jobtimer mit der Methode `startJobTimer` des `MainframePresenters` (s. Abbildung 28). Die Integer Variable `elapsedTimeSec` repräsentiert die Zeit. Der Timer wird gestartet und die `run`-Methode wird kontinuierlich ausgeführt, bis der Jobtimer gestoppt wird. Die Zeitvariable wird bei jedem Durchlauf um eins hochgezählt, was bedeutet, dass eine Sekunde vergangen ist. Die einzelnen Jobs aus der Liste werden in der `for`-Schleife abgefragt und ihr Zeitstempel wird mit der `elapsedTimeSec` Variable abgeglichen. Ist die vergangene Zeit größer oder gleich der Zeit zu der ein Job ausgeführt werden soll, dann wird der Job mit der Methode `addJob` zum Server geschickt. Mit der vorletzten Anweisung wird festgelegt, in welchen Zeitabständen der Timer ausgeführt werden soll. Die letzte Anweisung dient dazu, den Timer initial zu starten.

```
public void startJobTimer() {
    if (tmrJobStarter != null)
        return;

    elapsedTimeSec = 0;

    tmrJobStarter = new Timer() {
        public void run() {
            elapsedTimeSec += 1;

            if (lstJobs.size() < 1)
                return;

            //Job pendingJob = lstJobs.getJob(0);

            for (Job pendingJob : lstJobs.getJoblist()) {
                if (elapsedTimeSec >= pendingJob.getTimestamp()) {
                    agentPlatformService.addJob(currentSzenario.getId(), pendingJob, new EmptyAsyncCallback());
                    break;
                }
            }
        }
    };

    tmrJobStarter.scheduleRepeating(1000);
    tmrJobStarter.run();
}
```

Abbildung 28: Start des Jobtimers

Abbildung 29 zeigt die serverseitige Weiterleitung des empfangenen Auftrags. In der Methode addJob des AgentPlatformServiceImpl Servlets wird der jeweilige Jobagent anhand der Szenario ID aus einer Hashmap geholt. Es wird ein ACLMessageObjekt erzeugt und der Nachrichtentyp wird im Konstruktor festgelegt, um gezielt die notwendige Behaviour zu adressieren. Als Empfänger wird der Jobagent selber festgelegt. Anschließend wird der Job der Nachricht als ContentObject hinzugefügt und versendet.

```
public void addJob(int szenarioID, Job myJob) {
    Agent myAgent = mapJobAgent.get(szenarioID);

    ACLMessage msg = new ACLMessage(MessageType.ASSIGN_JOB);
    msg.addReceiver(myAgent.getAID());

    try {
        msg.setContentObject(myJob);
        myAgent.send(msg);
    }
    catch (IOException e) {
        e.printStackTrace();
    }
}
```

Abbildung 29: Weiterleitung des Auftrags

5.4.9.4 Visualisierung von Zustandsveränderungen Die einzelnen Agenten führen Aktionen durch. Werden dadurch Zustände verändert (z. B. Hinzufügen eines Pakets etc.), müssen diese visualisiert werden. Das MAS läuft auf dem Server. Damit ein Client die Zustandsveränderungen visualisieren kann, muss er vom Server über die Art der Zustandsveränderung informiert werden. Das Schicken von Nachrichten vom Server zum Client wurde mithilfe des GWT Eventservices implementiert. Der Eventservice ist ein event-basiertes Kommunikationsframework, dass auf dem GWT-RPC Mechanismus und der Comet Server-Push Technologie basiert (Vgl. [12]). Abbildung 30 zeigt die Methode AddPackage des Packageagents, die für das Hinzufügen eines Pakets benötigt wird. Nachdem das Paket in die Liste eingefügt wurde, wird mithilfe der Klasse EventHelper ein Event zum Client gefeuert. Der EventHelper erbt von dem Servlet RemoteEventServiceServlet, das vom EventService Framework bereitgestellt wird und das GWT-Servlet, um die Funktionalität zum Versenden von Events erweitert (Vgl.[12]).

Die Klasse PackageAddedEvent ist eine selbst definierte Event-Klasse, die das Interface Event des Eventservices implementiert (Vgl.[12]). Mithilfe dieser Klasse können Informationen für den Client transportiert werden. Die Informationen werden im Konstruktor der Klasse PackageAddedEvent übergeben. In diesem Fall werden die Conveyor- und Package-ID übergeben, damit der Client weiß, welchen Conveyor er neu zeichnen soll und welches Paket mit welcher ID hinzugefügt wurde.

Abbildung 31 zeigt die clientseitige Verarbeitung der Events, die vom Server empfangen werden. In der Methode HandleEvents des Mainframepresenters , wird zunächst eine


```
private class AddPackage extends CyclicReceiverBehaviour {  
    protected AddPackage(int msgType) {  
        super(MessageTemplate.MatchPerformative(msgType));  
    }  
  
    public void onMessage(ACLMessage msg) throws UnreadableException {  
        PackageAgent currentAgent = (PackageAgent) myAgent;  
        PackageData myPackage = (PackageData) msg.getContentObject();  
  
        currentAgent.lstPackage.add(myPackage);  
  
        EventHelper.addEvent(new PackageAddedEvent(myConveyor.getID(), myPackage.getPackageID()));  
    }  
}
```

Abbildung 30: Feuern eines Events

Instanz der Klasse RemoteEventService über die RemoteEventServiceFactory geliefert. Alle vorhandenen Listener werden entfernt und es wird ein neuer Listener hinzugefügt. Beim Hinzufügen des Listeners wird eine Domain mit einer Zeichenkette übergeben. Durch die Domain kann gezielt festgelegt werden, für wen eine Nachricht bestimmt ist (Vgl.[12]). Die Zuordnung einer Nachricht zu einer Domain, wird beim Versenden der Nachricht festgelegt (S. Quellcode Klasse EventHelper). In der Methode apply des Listeners wird für alle definierten Events festgelegt, welche Aktion beim Empfang auf dem Client ausgeführt werden soll. Beispielsweise wird durch das SimStartedEvent das Starten des Jobtimers durch die Methode startJobTimer initialisiert.

```
private void handleEvents() {
    myRES = RemoteEventServiceFactory.getInstance().getRemoteEventService();
    myRES.removeListeners();

    myRES.addListener(DomainFactory.getDomain(DOMAIN_NAME), new RemoteEventListener() {
        public void apply(Event anEvent) {
            if (anEvent instanceof SimStartedEvent) {
                bSimulationRunning = true;
                display.log("Simulation started!");

                startJobTimer();

                return;
            }

            if (anEvent instanceof SimStoppedEvent) {
                bSimulationRunning = false;
                display.log("Simulation stopped!");

                stopJobTimer();

                return;
            }

            if (anEvent instanceof JobAssignedEvent) {
                JobAssignedEvent myEvent = (JobAssignedEvent)anEvent;

                lstJobs.removeJob(myEvent.getJob().getPackageId(), myEvent.getJob().getType());

                setupJobTable();

                return;
            }

            if (anEvent instanceof JobUnassignableEvent) {
                JobUnassignableEvent myEvent = (JobUnassignableEvent)anEvent;
```

Abbildung 31: Clientseitige Verarbeitung des Events

5.5 Testen und Validieren

6 Teilbericht Materialfluss

Das Ziel der Materialflussgruppe ist die Umsetzung einer physischen Zelle des Umschlagslagers. Dabei sollen vier Rampen für die (Zwischen-)Lagerung und vier Volksbots für die Distribution der Pakete eingesetzt werden. Aufgabe des Materialflusssystems ist die verteilte Steuerung und Überwachung dieser Ressourcen mittels eines Multi-Agenten-Systems (MAS).

Das folgende Kapitel beschreibt die Ergebnisse der Materialflussgruppe. Dazu werden zunächst die gestellten Anforderungen zusammengetragen. Anschließend werden die eingesetzten Komponenten und Werkzeuge näher beschrieben, bevor auf die entwickelte Systemarchitektur eingegangen wird. Im letzten Schritt erfolgen die Validierung der Ergebnisse im Vergleich mit den Anforderungen und eine Analyse der aufgetretenen Herausforderungen und Probleme.

6.1 Anforderungen

In diesem Abschnitt werden die gestellten Anforderungen zusammengetragen. Wir unterscheiden dabei zwischen funktionalen Anforderungen, die die direkte Funktionalität des fertigen Systems beschreiben, und nicht-funktionalen Anforderungen, die die qualitativen Eigenschaften des Systems widerspiegeln.

6.1.1 Funktionale Anforderungen

1. **Plattform:** Die physische Zelle wird als Netzwerk von Knoten in einem drahtlosen Sensornetzwerk implementiert. Als Plattform dienen MICAz-Module mit Atmel AT-Mega 128 Mikrocontroller und CC2420 Funkchip (siehe Abschnitt ??).
2. **Aktorik/Sensorik:** Die Rampen verfügen über Magnetstifte zum Vereinzeln der Pakete und Lichtschranken zum Erkennen von Paketen. Sie werden von den MICAz-Modulen angesteuert beziehungsweise ausgelesen.
3. **Kommunikation:** Die MICAz-Module auf Rampen und Volksbots kommunizieren drahtlos untereinander auf Basis von Agenten-Nachrichten.
4. **Synchronisation:** Die Simulation wird über ein Micaz-Modul, das als Gateway fungiert, an die drahtlose Kommunikation angebunden. Die Synchronisation der Zustände erfolgt über eine serielle Schnittstelle.

5. **Disposition:** Die Controller kennen den Belegungszustand der Rampe und generieren nach dem FIFO-Prinzip Aufträge, die sie an die Volksbots vergeben.
6. **Übergabe:** Wenn eine Ein- oder Auslagerung an einer Rampe ausgeführt werden soll, so übernimmt der Controller der Rampe die Kontrolle über die Fördereinheit des Fahrzeugs und sorgt dafür, dass das Paket verladen wird.
7. **Kooperation:** Einsatz kooperativer Lösungsstrategien für die Materialflusssteuerung, Überwachung und Steuerung mittels Multi-Agentensystem.

6.1.2 Nicht-funktionale Anforderungen

1. **Ressourcen:** Bei der Entwicklung muss auf den sparsamen Umgang mit Hardwareressourcen (Rechenzeit, Kommunikationsbandbreite, Speicher) geachtet werden. Insbesondere der vorhandene Arbeitsspeicher und das Kommunikationsmedium dürfen nicht überlastet werden, um einen stabilen Betrieb zu garantieren.
2. **Stabilität:** Es müssen Maßnahmen getroffen werden, um ein stabiles System zu schaffen. Dies gilt insbesondere für die möglichst verlustfreie Übertragung von drahtlosen Nachrichten.
3. **Volksbots:** Die Module des Materialfluss über eine definierte Schnittstelle mit den Fahrzeugen kommunizieren, um auf die Aktorik und Sensorik der Volksbots zugreifen und schließlich einen Transport der Pakete gewährleisten zu können.

6.2 Beschreibung der Komponenten

Dieser Abschnitt beschreibt die physikalischen Komponenten, die von der Teilgruppe Materialfluss verwendet wurden. Zu den diesen Komponenten zählen die Rampen, sowie die MICAz-Module mit ihren Mikrocontrollern.

6.2.1 Rampen

Rampen stellen Ein- und Ausgänge, sowie Zwischenlager im physischen System dar. Auf einer Rampe finden bis zu vier Pakete Platz. Bolzen hinter dem ersten Paket, separiert dieses von den anderen Dreien. Damit das vorderste Paket nicht vorne von der Rampe herunterfällt, sind an der Vorderseite zwei weitere Bolzen angebracht.

Durch vier Lichtschranken, wird eine Überwachung der Rampe ermöglicht. Diese beinhaltet zum einen das Abfragen, wie viele Pakete auf einer Rampe liegen. Zum anderen kann durch die Überwachung überprüft werden, an welcher Stelle Pakete liegen.

Alle vier Bolzen sind seitlich der Rampe befestigt. Eine autonome Steuerung der Rampen, wird durch ein angebrachtes MICAZ-Modul ermöglicht. Abbildung 32 zeigt ein Beispiel solch einer Rampe.

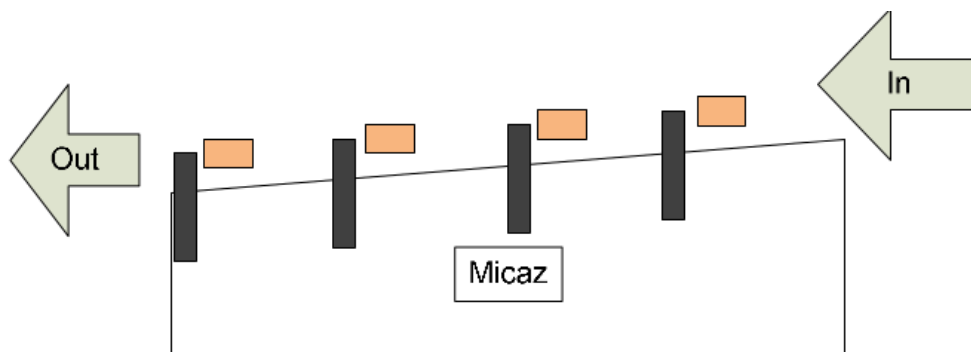


Abbildung 32: Beispiel einer eingesetzten Rampe

6.2.2 Mikrocontroller

Ein Mikrocontroller ist ein vollständiger Kleinstrechner auf einem einzigen Chip, dessen Zentraleinheit aus einem oder mehreren Mikroprozessen besteht. Zusätzlich enthält ein Mikrocontroller Speicher und Ein- bzw. Ausgabeschnittstellen zur Außenwelt. Dazu können neben einfach Ausgangspins auch komplexere Busprotokolle wie etwa USART, SPI oder CAN gehören.

Mikrocontroller werden eingesetzt, wenn eine Kommunikations- oder Steuerungsaufgabe mit möglichst geringen Ressourcen (Baugröße, Energie, Kosten) gelöst werden müssen. Die in einem Mikrocontroller verbauten Prozessorkern, Speicher und die Aus- und Eingabeschnittstellen, sind auf die Lösung derartiger Aufgaben zugeschnitten. Die große Anzahl an potenziellen Aufgabenstellungen hat zur Folge, dass es eine Vielfalt von Mikrocontrollern gibt. Meist sind die Mikrocontroller deshalb in Mikrocontrollerfamilien aufgeteilt. Innerhalb einer Familie unterscheiden sich die Controller nicht im Prozessorkern, sondern im verfügbaren Speicher und in den Ein- und Ausgabeschnittstellen [29]. In Abbildung 33 ist der schematische Aufbau eines MCs dargestellt.

Die zentrale Steuereinheit eines MCs ist der **Prozessor** (engl.: Central Processing Unit (CPU)). Sie ist die wichtigste Funktionseinheit und für die Verarbeitung von Befehlen und arithmetischen Berechnungen verantwortlich. Über den internen Bus kann die CPU mit

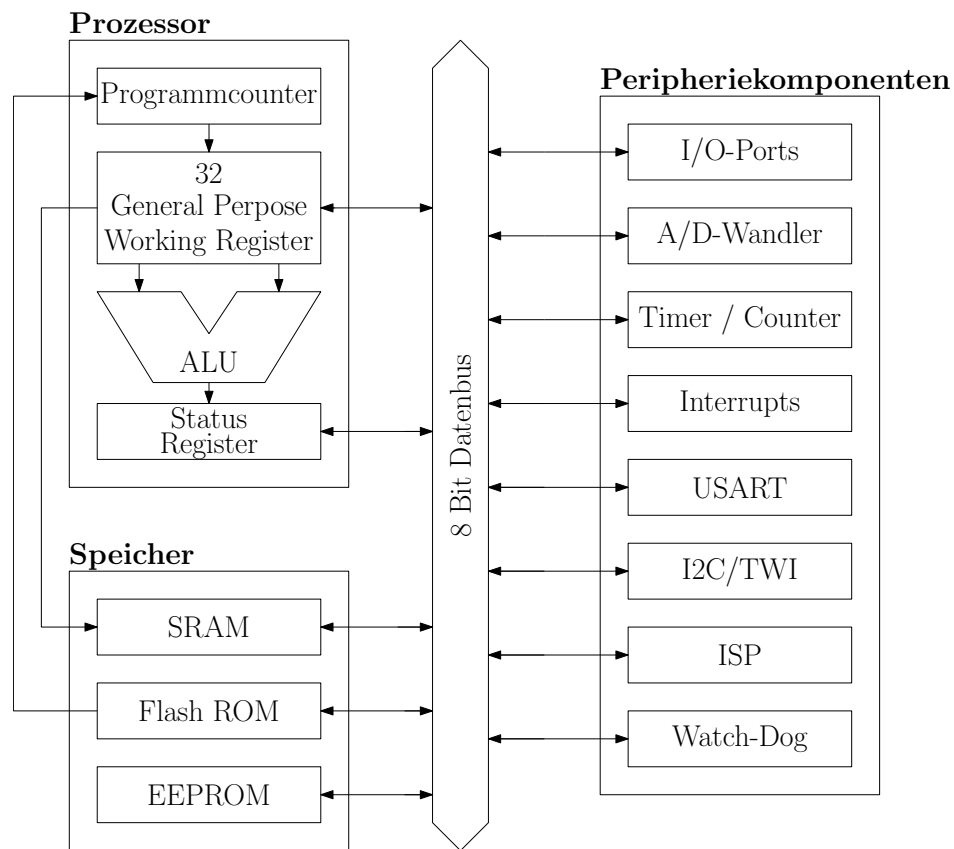


Abbildung 33: Schematischer Aufbau eines Mikrocontrollers vgl. [4]

weiteren Grundbausteinen kommunizieren und beispielsweise auf Daten innerhalb des Speichers zugreifen.

Der **Speicher** besteht in der Regel aus dem Arbeitsspeicher (RAM, kurz für: Random Access Memory) und dem Programmspeicher bzw. Flash-Speicher. Normalerweise werden diese zwei Speichertypen logisch voneinander getrennt. Programme werden im nichtflüchtigen Flash-Speicher gesichert. Dieser kann mehrere Kilobyte (KB) bis Megabyte (MB) umfassen. Bei speziellen Systemen ist es möglich den Programmspeicher durch externe Flash-Komponenten zu erweitern um zusätzlichen Speicherplatz zu gewinnen.

Zwischenergebnisse, Messwerte von Sensoren, Steuergrößen usw. werden auf dem RAM abgelegt. Dieser ist deutlich schneller als der Flash-Speicher, verfügt aber in der Regel über deutlich weniger Speicherplatz. Alle Werte, welche zur Laufzeit im RAM abgelegt werden, sind im Gegensatz zum Flash-Speicher flüchtig. Das bedeutet, dass Daten bei einem Neustart des Mikrocontrollers nicht erhalten bleiben.

Durch die **Peripheriekomponenten** wird die Verbindung und Kommunikation zwischen Controller und Außenwelt ermöglicht. Über die digitalen Ein- und Ausgänge (GPIO, kurz

für: General Purpose Input/Output) können Sensoren, Aktoren oder andere Systeme mit dem Mikrocontroller verbunden werden. Die meisten Mikrocontroller bieten eine Vielzahl von Ein- und Ausgängen [SOM2012].

Bei der Umsetzung des Projekts wurden MICAz-Module eingesetzt. Im Folgenden werden kurz die Eigenheiten dieser Module erläutert.

6.2.2.1 MICAz-Modul Ein MICAz-Modul ist drahtloser Sensornetzwerkknoten von der Firma Memsic. Mehrere dieser Module übernehmen in der physischen Zelle die Berechnung Geschäftslogik und die Steuerung der Rampen. Abbildung 34 zeigt ein solches Modul, während Abbildung 35 ein Blockdiagramm von dessen Struktur darstellt. Herzstück der Module ist ein ATmega128L-Mikrocontroller. Bei diesem handelt es sich um einen Low-Power-Mikrocontroller von der Firma Atmel. Darüber hinaus verfügt ein MICAz-Module über einen CC2420-Funkchip der Firma Texas Instruments. Dieser ermöglicht die drahtlose Kommunikation mit anderen Modulen auf einer Frequenz von 2.4 GHz ermöglicht. Es wird dabei der IEEE 802.15.4 Standard verwendet. Eine Antenne kann über eine MMCX-Schnittstelle mit dem Modul verbunden werden, um Signalstärke und -reichweite zu erhöhen. Weiter verfügen die Module über einen 128 KB großen Flash-Speicher. Zugang zu einer Vielzahl der Leitungen des Moduls gewährt ein 51-poliger Steckverbinder. Über eine Erweiterungsplatine werden so etwa die Lichtschraken und Magnetbolzen der Rampe angeschlossen. Denkbar wäre auch ein größerer Arbeitsspeicher, alle nötigen Pins des Mikrocontrollers sind über den Steckverbinder erreichbar. Im Projekt wurde die Steckverbindung weiterhin dafür genutzt, die MICAz-Module über ein MIB520 an einen PC anzuschließen, um sie über eine UART-Schnittstelle auszulesen und per JTAG (siehe Unterunterabschnitt 6.3.2) zu programmieren [MICSHEET, C2420SHEET].



Abbildung 34: MICAz-Modul [13]

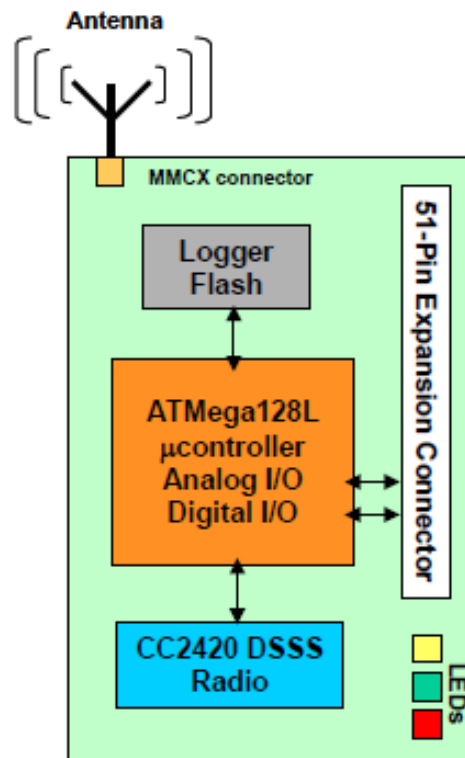


Abbildung 35: Blockdiagramm der MICAz-Module [13]

6.2.2.2 MIB520 Ein MIB520 stellt eine Schnittstelle für MICAz-Module dar. Es erlaubt die Verbindung eines MICAz-Moduls mit einem Computer per USB-Schnittstelle. So kann über die USART-Schnittstelle des Moduls mit dem PC kommuniziert werden. Über diese Verbindung wurde die Schnittstelle zu den Volksbots realisiert. Weiterhin verfügt ein MIB520-Gateway über eine JTAG-Schnittstelle.

6.3 Werkzeuge

Die Entwicklung von Anwendungen für Mikrocontroller bietet eine Reihe von Besonderheiten, insbesondere durch die begrenzte Beobachtbarkeit und Kontrolle zur Laufzeit der Ausführung. Entsprechend müssen auch die genutzten Werkzeuge über spezielle Funktionalitäten verfügen, um die Entwicklung trotzdem effizient zu gestalten. Die in dieser Projektgruppe eingesetzten Tools sollen nun im Folgenden kurz vorgestellt werden.

6.3.1 Atmel Studio

Atmel Studio (vormals AVR Studio) ist eine integrierte Entwicklungsumgebung für eingebettete Systeme, insbesondere für die Atmel-eigenen Mikrocontrollerfamilien. Es basiert auf

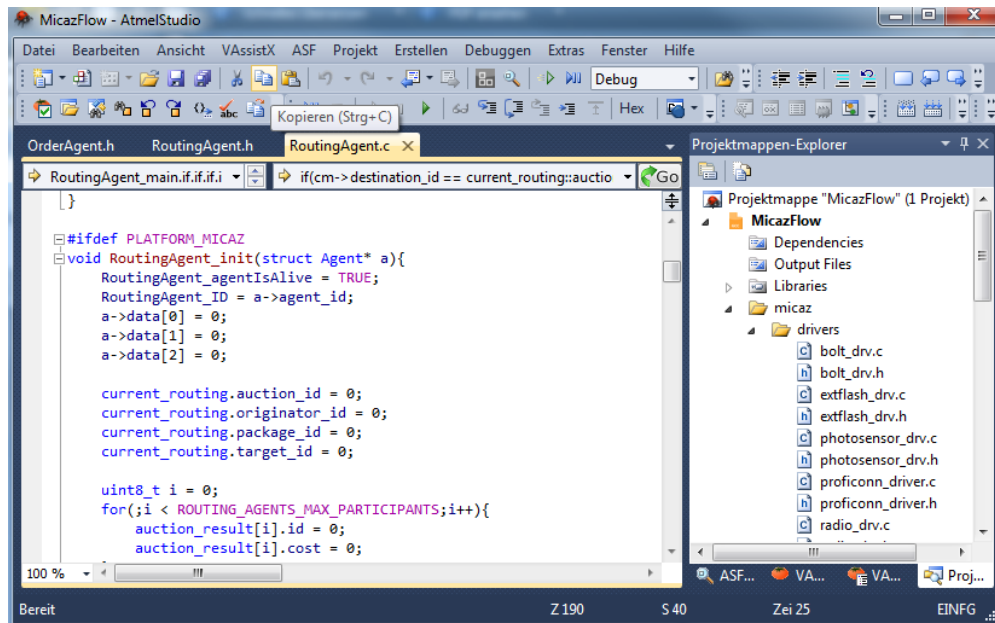


Abbildung 36: Entwicklungs-Ansicht des Atmel Studio

Microsoft Visual Studio, eignet sich aber insbesondere für die Entwicklung von Software für eingebettete 8- und 32-Bit Controller mit C, C++ und Assembler. Kern der Anwendung ist ein Cross-Compiler, der es erlaubt, ausführbare Binärdateien direkt für die Zielhardware zu kompilieren.

Abbildung 36 zeigt einen Screenshot vom Atmel Studio. Das Hauptfenster links zeigt die Code-Ansicht mit farblich markierter Code-Struktur, während rechts die Dateistruktur des Projekts abgebildet ist.

Neben dem Cross-Compiler beinhaltet das Atmel Studio auch einen Simulator, der es erlaubt, die Ausführung der entwickelten Software auf der Zielhardware zu simulieren. Dabei können Register, Hauptspeicher und Pins des Zielcontrollers beobachtet und Haltepunkte im Code gesetzt werden. Die Simulation ist um ein vielfaches langsamer als die Ausführung auf echter Hardware, sodass sie etwa für das Testen von Zeitschranken kaum in Frage kommt, allerdings gibt sie einen ersten Eindruck von der Funktionalität der eigenen Anwendung.

Abbildung 37 zeigt einen Screenshot der Debugging-Ansicht des Atmel Studios. Links oben ist das Code-Fenster zu sehen. Die Ausführung ist gerade angehalten, sodass die nächste auszuführende Anweisung gelb markiert ist. Der rote Punkt links stellt einen Haltpunkt dar: Vor Abarbeitung der Anweisungen in dieser Zeile wird die Ausführung pausiert. Rechts oben befindet sich der *Processor View*, der über Registerinhalte, Taktzyklen, Taktrate und weitere prozessorspezifische Details informiert. Unten links befindet sich das

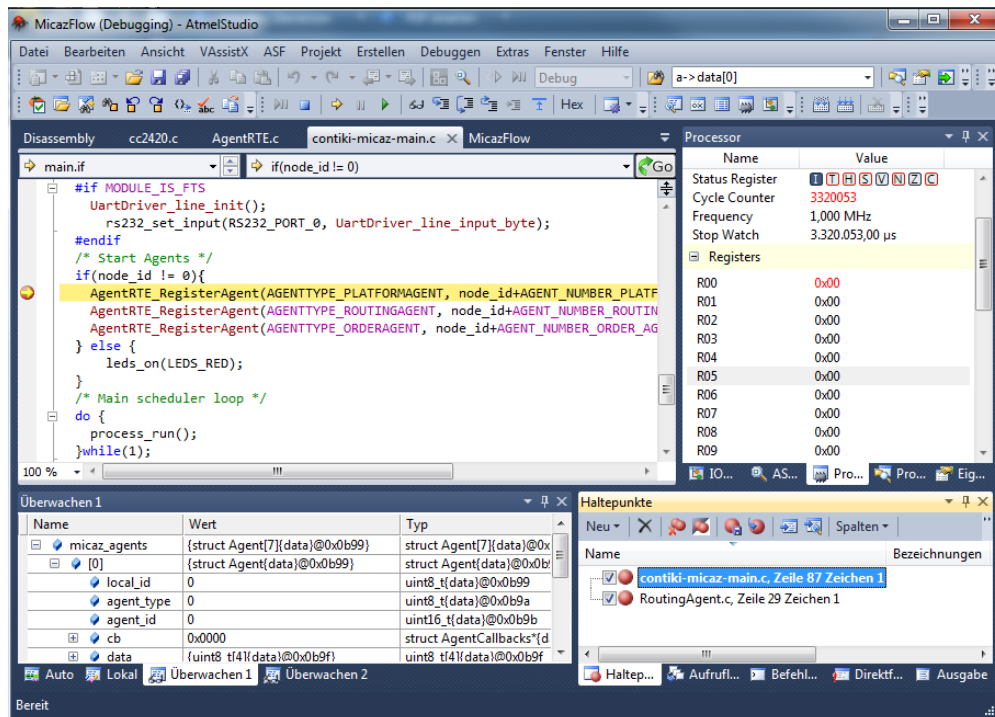


Abbildung 37: Debugging-Ansicht des Atmel Studio

Überwachungsfenster, in dem die Werte von ein oder mehreren Variablen oder ganzen Strukturen beobachtet und verändert werden können. Rechts daneben sind schließlich alle Haltepunkte aufgeführt, die zur Zeit im Code definiert sind. Man unterscheidet dabei zwischen Programm- und Datenhaltepunkten. Programmhalt punkte lösen immer dann aus, wenn bei der Ausführung die entsprechende Zeile im Code erreicht wird. Datenhaltepunkte hingegen lösen immer dann aus, wenn sich der Wert der angegebenen Speicherstelle beziehungsweise Variablen ändert.

6.3.2 Atmel JTAGICE3

Die Probleme der simulationsbasierten Ausführung der entwickelten Anwendung sind vor allem die üblicherweise deutlich niedrigere Geschwindigkeit im Vergleich mit der Ausführung auf der Zielhardware und zum Anderen die fehlende Peripherie, sodass angeschlossene Sensoren, Aktoren oder andere Hardwarebausteine, wie der CC2420-Funkchip der MICAZ-Module, nicht getestet werden können.

Eine Lösung bietet der Atmel JTAGICE3 [5], der über eine JTAG-Schnittstelle direkt auf die Zielhardware zugreifen und ihren Zustand auslesen und verändern kann. **JTAG** steht für *Joint Test Action Group* und ist eine standardisierte (IEEE Standard 1149.1, siehe [7]) Schnitt-

stelle für das Programmieren und das Debugging von integrierten Schaltungen. Es erlaubt - ähnlich wie das simulationsbasierte Debugging - den direkten Zugriff auf Register- und Speicherwerte, allerdings erfolgt der Zugriff direkt auf der Hardware. Das bedeutet insbesondere, dass auch eingehende Drahtlos- beziehungsweise UART-Nachrichten, die über die externen Ports des Mikrocontrollers eingehen, direkt überwacht und ausgewertet werden können.

Dafür verfügt das MIB520 über eine Steckerleiste, den sogenannten Test Access Port (TAP). Dieser besteht aus fünf Steuerleitungen, die die Testausführung auf dem Mikrocontroller regeln:

- Test Clock (TCK)
- Test Reset (TRST)
- Test Mode Select (TMS)
- Test Data In (TDI)
- Test Data Out (TDO)

Darüber ist es möglich, bei leicht verminderter Taktfrequenz alle relevanten Informationen zur Laufzeit aus dem Mikrocontroller zu gewinnen oder gar Veränderungen an Register- und Speicherwerten vorzunehmen, sowie Haltepunkte zu setzen. Außerdem kann ein Mikrocontroller über den JTAGICE3 auch programmiert und sein Festspeicher (meist EEPROM oder Flash) beschrieben werden.



Abbildung 38: Atmel JTAGICE3 [5]

Abbildung 38 zeigt ein solches Gerät mit drei Kontrolllämpchen für Stromversorgung und Status, sowie dem zehn-poligen TAP-Konnektor (einige Pins werden für JTAG nicht genutzt, siehe oben).

6.4 Systemarchitektur

6.4.1 Contiki

Contiki ist ein Open Source Echtzeitbetriebssystem, das bei uns in der PG auf den MICAz-Modulen eingesetzt wird. Contiki bietet einen einfachen ereignisgesteuerten Betriebssystemkern mit sogenannten Protothreads, optionalem präemptiven Multiprogramming, Interprozesskommunikation via Messagepassing durch Events, eine dynamische Prozessstruktur mit Unterstützung für das Laden und Entladen von Programmen, nativen TCP/IP-Support über den uIP TCP/IP-Stack und eine grafische Benutzerschnittstelle, welche direkt auf einem Bildschirm oder als virtuelle Anzeige über Telnet oder VNC genutzt werden kann [28].

6.4.1.1 Systemarchitektur Ein laufendes Contiki System besteht aus dem Kernel, Bibliotheken, Prozessen und dem Programm-Lader, mit dem Anwendungen zur Laufzeit aus dem Speicher oder über ein Funkmodul geladen werden können. Die unten stehende Abbildung zeigt die Aufteilung des Betriebssystems in zwei Teile. Der Core ist ein Basissystem und

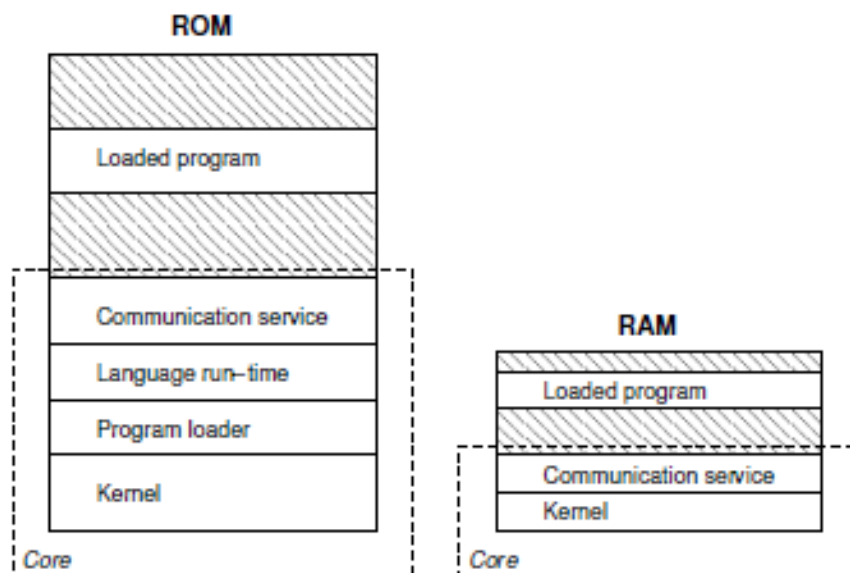


Abbildung 39: Komponenten von Contiki [6]

besteht aus dem Kernel, Bibliotheken, Gerätetreibern und dem Programm-Lader. Im allgemeinen sind Änderungen am Core nicht vorgesehen und nur unter Verwendung eines speziellen Bootloaders möglich. Die konkrete Aufteilung des Systems in Core und ladbare Programme wird beim Kompilieren des Systems entschieden und hängt von der Hardware-Plattform ab [vgl. 27, S. 7]. Gerätetreiber werden als Bibliotheken implementiert.

6.4.1.2 Events In Contiki kommunizieren Prozesse über Events. Auch der Kernel versendet Events, um Prozesse über ihren Status (Init, Continue, Exit) oder über abgelaufene Timer zu Informieren. Zur Identifikation stehen dabei Event IDs zur Verfügung. Die Event IDs 0-127 können vom Benutzer frei vergeben werden, während die Prozess IDs ab 128 vom System genutzt werden. Grundsätzlich unterscheidet Contiki zwischen synchronen und asynchronen Events.

- **Asynchrone Events** sind eine Form der Deferred Procedure Call: asynchrone Events werden vom Kernel in einer Warteschlange gespeichert. Die Scheduling-Funktion des Kernels läuft nach Systemstart in einer Endlosschleife. In jedem Durchlauf wird ein Event aus der Schlange entnommen und wird einige Zeit später an den Zielprozess weitergeleitet.
- **Synchrone Events** gleichen einem Funktionsaufruf. Sie werden ohne Umweg über die Warteschlange direkt an den Empfänger-Prozess zugestellt [vgl. 27, S. 7]. Mit der Funktion `process_post_synch(&example_process, EVENT_ID, msg)` wird gezielt ein Prozess aufgerufen (ein Broadcast ist nicht möglich). Während der aufgerufene Prozess aktiv ist, blockiert der Aufrufer und setzt seine Ausführung erst fort, wenn der aufgerufene Prozess die Kontrolle wieder abgibt.

6.4.1.3 Prozesse Prozesse in Contiki implementieren ein Konzept namens Protothreads. Dies erlaubt es Prozessen, ohne den Overhead und die langen Prozesswechselzeiten von normalen Threads auszukommen. Gleichzeitig können trotzdem andere Prozesse ausgeführt werden, falls ein Prozess auf ein Event (Timer, Nachricht von anderem Prozess...) warten muss. Für die Entwicklung mit Prozessen ist wichtig, dass nicht-statische Variablen nicht zwischen zwei Aufrufen erhalten bleiben. Der relevante Status eines Prozesses sollte daher mithilfe von statischen Variablen abgelegt werden (siehe Variable `i` im folgenden Beispiel)

In Zeile 1 wird der Prozess initialisiert und in Zeile 2 automatisch beim Boot von Contiki gestartet. Zeile 4 beinhaltet die Deklaration. So können andere Prozesse diesem Prozess Events (mit oder ohne Daten) schicken, auf die unser Beispielprozess mit `ev` und `data` zugreifen kann. Zeile 6 kennzeichnet den Beginn der tatsächlichen Ablauflogik. Code über dieser Zeile wird bei jedem Prozessaufruf ausgeführt, dies wird jedoch in den meisten Fällen

Beispielprozess

```
1  PROCESS(example_process, "Example process");
2  AUTOSTART_PROCESSES(&example_process);
3
4  PROCESS_THREAD(example_process, ev, data)
5  {
6      PROCESS_BEGIN();
7      static uint8_t i = 1;
8      while(1) {
9          PROCESS_WAIT_EVENT();
10         printf("Got event number %d\n", i);
11         i++;
12     }
13     PROCESS_END();
14 }
```

nicht benötigt. Zeile 13 schließlich beendet den Prozess und entfernt ihn aus der Prozess-Liste des Kernels. In diesem Beispiel wird die Zeile jedoch nie erreicht, sodass der Prozess immer wieder aufgerufen wird, bis er von einem anderen Prozess beendet wird. Wichtige Funktionen in Prozessen:

- `PROCESS_WAIT_EVENT()` - Wartet auf ein beliebiges Event, bevor die Ausführung fortgesetzt wird.
- `PROCESS_WAIT_EVENT_UNTIL(condition)` - Wartet auf ein beliebiges Event, setzt die Ausführung aber nur fort, wenn die Bedingung erfüllt ist.
- `PROCESS_WAIT_UNTIL()` - Wartet, bis die Bedingung erfüllt ist. Muss den Prozess nicht zwangsläufig anhalten.

Prozesse können über Events (siehe Events) oder Polling-Anfragen kommunizieren. Polls sind Events mit hoher Priorität und können genutzt werden, um den angerufenen Prozess so schnell wie möglich auszuführen. Sie sind besonders bei der Abarbeitung von Hardware-Interrupts wichtig, da Interrupts-Handler keine Events, sondern nur Polling-Anfragen absetzen dürfen [vgl. 27, S. 7].

6.4.2 Treiber, Services und Interfaces

Auf dieser Ebene werden der Agenten RTE alle Funktionalitäten zur Verfügung gestellt. Das RTOS stellt Infrastruktur wie z. B. Task Management, Timing, Events usw. Die Driver Ebene kümmert sich um die Schnittstellen/Pins des Controllers wie z. B. Protokolle angeschlossener Devices[1, S. 26]. Die Aufgabe des Service ist es, Funktionen für spezielle Anwendungen zur Verfügung zu stellen. Darüber kommen die Interfaces. Diese sind nötig, damit bestimmte Funktionen immer gleich der Agenten RTE zur Verfügung gestellt werden, auch wenn der Service anders ist oder wenn ein Service verschiedene Interfaces bedienen soll[1, S. 26].

6.4.3 Agenten RTE

Zur Umsetzung der dezentralen Steuerung werden Softwareagenten eingesetzt. Bei Software-Agenten handelt es sich um Prozesse, die lose gekoppelt und leicht austauschbar sind [vgl. 9, S. 31-37]. Es existieren verschiedene Definitionen eines Agenten, von denen sich keine als Standard etablieren konnte. Die hier verwendete Definition stammt von Brenner, Zarnekow und Wittig. Sie definieren einen Agenten als „... ein Softwareprogramm, das für einen Benutzer bestimmte Aufgaben erledigen kann und dabei einen Grad an Intelligenz besitzt, der es befähigt, seine Aufgaben in Teilen autonom durchzuführen und mit seiner Umwelt auf sinnvolle Art und Weise zu interagieren“[3]. Die Fähigkeit von Agenten, miteinander zu kommunizieren und zu interagieren, ermöglicht das Erstellen eines Multiagentensystems (MAS). Ein wesentlicher Vorteil von MAS bzw. von verteilten Steuerungssystemen ist die Fähigkeit, dynamisch auf Veränderungen zu reagieren. Ein Beispiel für eine solche Veränderung ist der Ausfall einer Steuerungseinheit bzw. eines Agenten. Der Ausfall einer Einheit hat nicht unbedingt zur Folge, dass das gesamte System ausfällt. Die restlichen Einheiten können sich eigenständig auf eine solche Veränderung einstellen und diese beim weiteren Ablauf berücksichtigen[21, S. 13]. Diese Eigenschaft bringt eine ganze Reihe von Vorteilen für ein dezentral gesteuertes Materialflusssystem mit sich.

Die Modellierung von agentenbasierten Systemen für industrielle Bereiche wird durch die Entwicklung von Standards festgelegt. Diese beschreiben Modelle für die Architektur sowie die Kommunikation zwischen Agenten. Die FIPA (Foundation of Intelligent Physical Agents) ist das Standardisierungsorgan für Agentensysteme. Seit der Gründung 1996 in der Schweiz wurden verschiedene Standardisierungen veröffentlicht, so zum Beispiel auch die Agentenkommunikation (Agent Communication), die als FIPA/ACL (Agent Communication Language, ACL) bekannt geworden ist. Jeder Agent ist mit einem eindeutigen Identifikationsnamen (Agent Identifier oder AID) versehen und wird im Agent Management System verwaltet[21, S. 24]. Ein Verzeichnisdienst kann optional vom Directory Facilitator gestellt werden. Die Komponenten sind über das Message Transport System (MTS) verbunden,

sodass alle Komponenten untereinander kommunizieren können[21, S. 24].

Als Referenzmodell zur Verwaltung von Softwareagenten wurde die Softwarearchitektur der Materialflussgruppe laut den FIPA Standards aufgebaut. Die nächste Abbildung zeigt den Aufbau der Softwarearchitektur und ist an die AUTOSAR Softwarearchitektur angelehnt:

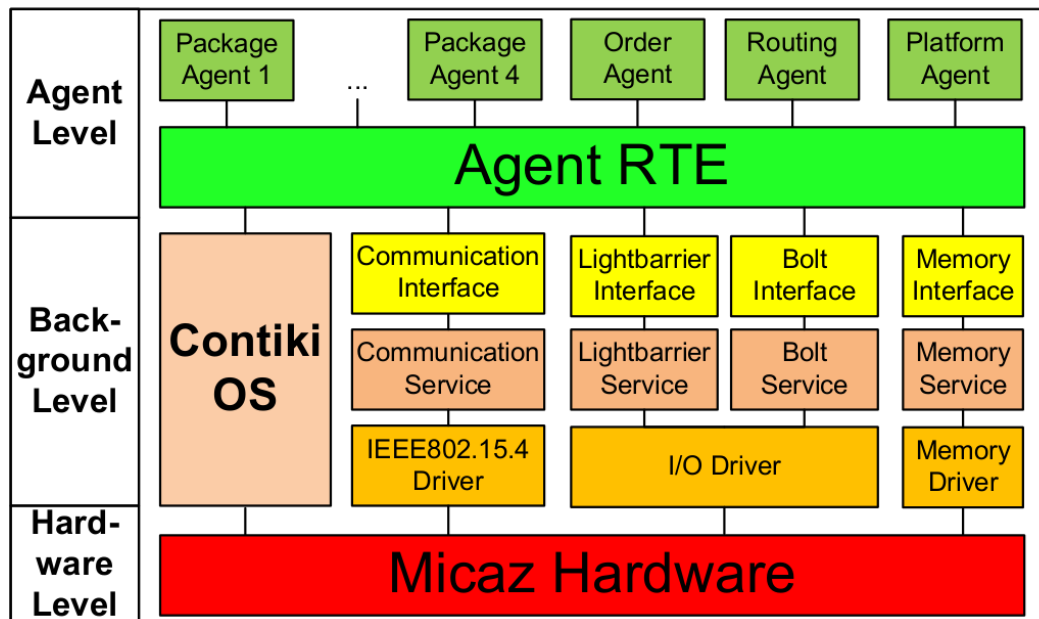


Abbildung 40: Architektur Micaz Rampe[1]

6.4.3.1 Hardware Level Auf der Hardwareebene werden die Treiber für die Steuerung der Lichtschranke und Bolzen implementiert. Die Treiber bekommen ein allgemeines Interface für die Agenten RTE.

6.5 Agenten

Auf diesem Level werden die Verschiedenen Agenten implementiert. Die Agenten RTE soll den Agenten ihnen alle benötigten Schnittstellen zur Verfügung stellen. Sie soll die Agenten aktivieren und deaktivieren können und die Kommunikation zwischen den Agenten managen (Messages innerhalb und außerhalb der Plattform trennen)[1, S. 26].

6.5.0.2 Plattformagent Jeder Plattformagent ist für die Steuerung von der verantwortlichen Rampe zuständig. Der Plattform Agent kümmert sich um die Annahme und Abgabe der Pakete mit den Volksbots. Er hat die alleinige Zugriffsrechte auf die Lichtschranken und

ausfahrbaren Stifte. Er überwacht auch die reale Position der Pakete und damit auch deren Reihenfolge.

6.5.0.3 Orderagent Der Orderagent spielt die Rolle der alten Materialflussrechner im Materialflusssystem. Seine Aufgabe liegt bei der Bearbeitung der aufträge wo und wann die Ware zu sein hat. Sie befinden sich auf jeder Plattform und können den Paketen ihre Destination (Zielmodul) mit Prioritäten (z.B. eine Ausgangszuweisung zu einem näheren Zeitpunkt hat höhere Priorität als eine Spätere und diese ist höher als eine Zwischeneinlagerung usw.) und ihre Agent ID zuweisen[1, S. 30].

6.5.0.4 Paketagent Der Paket Agent repräsentiert die physische Fördereinheit. Beim Eintritt im System kümmert sich der Paketagent um eine destination und schon bei vorhandener Destination gibt er dem Routingagent sein Ziel mit Priorität zur weiteren Planung durch. Er aktualisiert regelmäßig seinen Status und gibt neue Routinganfragen wenn sich seine Destination ändert. Wenn das physische Paket das Modul wechselt, wandert der Paketagent auch von der jeweiligen Plattform zur nächsten. Da jeder Paket Agent gleich ist wird der Plattformwechsel realisiert, in dem seine Parameter weitergegeben werden, ein neuer Paket Agent auf der nächsten Plattform aktiviert wird und auf der vorigen Plattform deaktiviert[1, S. 31].

6.5.0.5 Routingagent Der Routingagent kümmern sich um die Wegplanung der Agenten im Materialfluss. Der Weg bestimmt die Hops über welche Module das Paket geleitet wird. Das Ziel der Paket-Agents ist es, an ihrem Ziel in der effizientesten Art und Weise durch die Wahl optimaler Routen mit minimalen Abständen und kürzesten Fahrzeiten anzukommen. Das heißt, dass Die Planungsanfragen von Paketagent kommen und bei erfolgter Planung oder neu Planung werden die betroffenen Paket Agenten informiert. Für die Planung der Route wurde ein Routingalgorithmus entwickelt und implementiert.

6.6 Validierung

6.6.1 Erreichte Funktionalität

6.6.2 Probleme und Herausforderungen

6.6.3 Ausblick

7 Teilbericht Fahrzeuge

Ziel der Teilgruppe Fahrzeuge ist es einen autonomen Transport zwischen den Rampen zu realisieren. Dafür sollen die Volksbots in der Lage sein...

7.1 Anforderungen

(siehe Materialfluss)

7.1.1 Funktionale Anforderungen

7.1.2 Nicht Funktionale Anforderungen

7.2 Beschreibung der Komponenten

7.2.1 Volksbot

- Bild Volksbot
- Hub/ Flow
- Fahreinheit

7.3 Werkzeuge

Beschreibung ROS. Wichtige Funktionen in ROS:

- Publish
- Subscribe
- ...

7.3.1 Robot Operating System (ROS)

Die Hauptelemente des Projekts FAISE sind die Fahrzeuge (Volksbots). Die Volksbots sind mit einem „Robot Operating System“ gerüstet, der unter Linux- Betriebssystem läuft.

7.3.2 Was ist ROS

Es gibt viele Robotik-Frameworks die spezifisch für präzise Anwendungen, für Prototypen, erstellt wurden. ROS strebt da eher das Allgemeine an. Das »Robot Operating System« (ROS) ist ein Open-Source Framework für individuelle Roboter, das sich in der Robotikforschung in den letzten Jahren etabliert hat und ein großes Repertoire an Software- Komponenten und -Werkzeugen für Robotikapplikationen bietet.

Die Entwicklung begann 2007 am Stanford Artificial Intelligence Laboratory im Rahmen des Stanford-AI-Robot-Projektes (STAIR). Heute wird es hauptsächlich am Robotik institut Willow Garage weiterentwickelt. Seit April 2012 wird ROS von der neu gegründeten, gemeinnützigen Organisation Open Source Robotics Foundation (OSRF) unterstützt. Die Bibliotheken von ROS setzen auf Betriebssysteme wie Linux, Mac OS X oder Windows auf. ROS ist nicht von einer spezifischen Sprache abhängig. Heutzutage gibt es 3 Grundlibraries für ROS, die jeweils auf Python, Lisp und C++ ausgerichtet sind. Zwei Experimentier-Libraries sind für Java und Lua erhältlich.

7.3.3 Was will ROS?

- ROS will unterstützen, Code für Forschung und Entwicklung wiederzuverwenden
- loser Verbund von individuellen Programmteilen (Nodes)
- einzelne Programmteile können einfach geteilt und verbreitet werden (Packages und Stacks)
- ROS stellt Repositories zu Verfügung, um dort Code zu teilen [22] (<http://www.ros.org/browse>)

7.3.4 Was kann ROS?

Die Hauptbestandteile und Hauptaufgaben von ROS sind Hardwareabstraktion; Gerätetreiber; Implementierung von viel genutzten Funktionalitäten; Inter-Prozess-Kommunikation; Paket-Management

7.3.5 Aufgaben des ROS

- Interprozesskommunikation (IPC)
 - Problematik der Kommunikation zwischen verschiedenen Systemen des Roboters

- Sicherheitseinstellung bei der Übertragung
 - Anforderung an die Geschwindigkeit / Schnelligkeit der Kommunikation
 - Koordination von Nachrichten durch zentralen Master
- Paketverwaltung – Packages
 - ROS ist durch Softwarepakete (sogn. Packages) aufgebaut
 - Ein Package beinhaltet Laufzeitprozesse (Nodes); ROS abhängige Bibliotheken; Datensätze; Konfigurationsdateien; 3rd Party Software
 - Packages sind dazu, da um Code wiederverwendbar zu machen
- Paketverwaltung – Stacks
 - Sammlung von Paketen (Packages)
 - Der Sinn ist, dass Stacks die Verteilung und Verwendbarkeit von Code vereinfachen
 - Meist viele Packages ähnlicher Aufgaben in einem Stack verpackt
- Message (msg)
 - Messages werden verwendet um unter ROS Nachrichten zwischen Knoten und Topics auszutauschen
 - Dafür verwendet ROS eine einfache Beschreibung der Datentypen in Textdateien
 - Durch diese Beschreibung kann für unterschiedliche Sprachen Code autogeneriert werden
 - Diese sind in .msg-Dateien im msg- Unterverzeichnis eines ROS-Pakets abgelegt
 - Eigene Message-Typen sind mit Paket Ressource-Namen bezeichnet
 - Standard Messages sind mit std_msgs/msg/String.msg bezeichnet
- Service
 - ROS verwendet eine eigene vereinfachte Service Description Language (IDL) für die Beschreibung von ROS Service-Typen
 - Setzt direkt auf die ROS msg-Format auf
 - Ermöglicht die Anfrage / Antwort-Kommunikation zwischen den Knoten
 - Service-Beschreibungen sind in .srv-Dateien im srv- Unterverzeichnis eines Pakets gespeichert

- Service-Beschreibungen werden für die Verwendung mit dem Paket Ressource-Namen bezeichnet
- Z. B.: wird die Datei `robot_srvs/srv/SetJointCmd.srv` als Service `robot_srvs/SetJointCmd` bezeichnet
- Notes
 - Der Nachrichtenaustausch findet bei Nodes durch 3 Möglichkeiten statt: Parameter Server; Topics; Services
 - Nodes werden wie in einem Graph angeordnet
 - In einem System laufen viele Nodes Parallel
 - Diese werden zu Beginn gestartet
 - Beispiele sind Nodes für: Laserscanner; Kinect; Pfadplanung
- Topica
 - Topics verhalten sich wie ein virtuelles BUS-System Nodes können von Topics lesen (subscribe)
 - Nodes können an Topics senden (publish)
 - Es gibt keine Begrenzung wie viele Nodes publsih oder subscribe auf ein Topic machen

7.3.6 ROS-Datensystem

ROS-Ressourcen sind in rangmäßiger Gliederung eingeordnet. Zwei Konzepte sind zu verstehen:

- **Le package:** Es handelt sich hier um die Zentraleinheit der Softwareorganisation von ROS. Ein Package ist ein Verzeichnis der die Knoten beinhaltet (wir werden hier unten erklären, was ein Knoten ist) sowie die externen Librairies, Daten und XML Konfigurationsdateien die `manifest.xml` genannt wird.
- **Stack:** Stack bezeichnet eine Sammlung von Packagen. Sie ermöglicht mehrere Funktionen wie Navigation, Lokalisierung und viele mehr. Ein Stack beinhaltet mehrere Verzeichnisse sowie eine Konfigurationsdatei die `stack.xml` genannt wird.
 - Vorhandene wichtige Stacks
 - * TF – Koordinatentransformation

- * Navigationstack
- * URDF - Modelle
- * Beispiel Navigationstack
 - Wertet Sensordaten aus z.B.: Laserdaten
 - Baut daraus mit gmapping (ebenfalls ein ROS-Stack) eine Begehrbarkeitskarte
 - Warum? Zur Kollisionsvermeidung
 - Bei erfolgreicher Erstellung einer Map kann dann ein Ziel übergeben werde (Pfadplanung durch Navigationstack, Kollisionsvermeidung, Reaktion auf sich ändernde Umgebung, Aufbau einer globalen Karte)

7.3.7 Vorteile und Nachteile des ROS

7.3.7.1 Vorteile

- Nachrichten-basierte Software Architektur
 - Verschiedene Komponenten sind unabhängig voneinander mit dem System verbunden
 - Unterschiedliche Komponenten können miteinander verbunden werden, ohne jedes Mal das Programm neu zu Kompilieren
 - Netzwerkfähigkeit
 - Einfaches Debugging und Simulieren
- Absturz eines Nodes führt nicht zum Absturz des ganzen Systems
- Für ROS lässt sich in mehreren Sprachen programmieren
- ROS hat eine große Community, die viele Daten und Programme zu Verfügung stellen

7.3.7.2 Nachteile

- Durch Nachrichten-basierte Systemarchitektur Bottleneck bei großer Datenmenge
- Steuerung des Systems über Kommandozeile

7.4 Architektur

Volksbot: ROS, MAXON, MICAZ

7.5 Implementierung

Einführung in den Quellcode

- Was machen die Dateien?
- Diagramm Michael

Wegfindung/ Navigation

- Odometrie, Laserscan

Hub, Flow Kommunikation Volksbot, Micaz, Materialfluss

7.6 Erreichte Funktionalitäten

7.7 Herausforderungen

7.8 Ausblick

8 Ergebnisse

Dieses Kapitel gibt einen abschließenden Überblick über die erreichten Ergebnisse der Projektgruppe. Zunächst sollen zusammenfassend beschrieben werden, welche Komponenten erfolgreich entwickelt wurden. Im Fazit werden die aus der Projektarbeit gewonnenen Erkenntnisse und Erfahrungen beschrieben. Der letzte Teil dieses Kapitels beinhaltet eine Vision, in der potenzielle Weiterentwicklungen und Ideen aufgegriffen werden.

8.1 Realisierte Ziele

Die Teilgruppe Simulation hat ein Simulationstool erstellt, das als Webanwendung realisiert wurde. Das Tool erlaubt das Erstellen von Szenarien mit einer vom Nutzer festgelegten Anzahl von Fahrzeugen und Rampen. Auch kann ein Nutzer eine beliebige Anzahl an Aufträgen generieren, die als Input für das Simulieren eines Szenarios dienen. Die Aktionen der Akteure werden serverseitig durch das Multiagentenframework JADE realisiert und clientseitig dargestellt. Jeder Akteur wird durch mehrere Agenten realisiert, die Zielsuche und Suche eines Transportmittels autonom und ohne zentrale Steuerung durchführen. Die Agenten der Fahrzeuge sind in der Lage mit einem selbst erstellten Pathfinding-Algorithmus Routen zu berechnen und diese anschließend abzufahren. Für einen Simulationsdurchlauf werden Daten über Paketdurchlaufzeit und Auslastung der Roboter mitgeloggt, die in der Statistik eingesehen werden können.

8.2 Fazit

Im Rahmen der Projektgruppe wurde von zwölf Teilnehmern ein System entwickelt, dass auf die drei Teilgruppen Materialfluss, Fahrzeuge und Simulation verteilt wurde. Durch die gemeinsame Arbeit an einem Projekt konnten Erfahrungen und Erkenntnisse auf dem Gebiet der Projektarbeit und Softwareentwicklung gewonnen werden. Ein wesentlicher Erfolgsfaktor eines Projekts ist das effektive Nutzen der vorhandenen Zeit bei einem Projekt mit begrenzter Dauer. Grundsätzlich wurden Aufgaben sorgfältig und möglichst schnell durchgeführt. Für zukünftige Projekte empfiehlt es sich jedoch das Zeitmanagement zu optimieren, indem versucht wird Aufgaben noch weiter zu parallelisieren. Im Rahmen der Anforderungserhebung hatte sich bereits herausgestellt, dass bestimmte Technologien, wie beispielsweise ein Multiagentensystem zu einem späteren Zeitpunkt benötigt werden. Die Einarbeitung in benötigte Technologien erfolgte jeweils kurz vor der Implementierung einer Technologie, wodurch sich die Entwicklungszeit verlängerte. Um die Entwicklungszeit

zu verkürzen, sollten Teilnehmer eines Projekts sich vor der Implementierung einer Komponente in die benötigte Technologie einarbeiten und diese für die anderen Teilnehmer aufbereiten.

Die Durchführung des Projekts mithilfe des Scrum Vorgehensmodell beinhaltete Sitzungen mit den Auftraggebern in denen die festgelegten Anforderungen mit den tatsächlich realisierten abgeglichen wurden. So konnten Eigenschaften des Produkts, die nicht den Vorstellungen der Auftraggeber entsprachen, direkt und mit geringerem Aufwand korrigiert werden. Ein solcher Abgleich sollte unabhängig vom dem gewählten Vorgehensmodell regelmäßiger Bestandteil eines Projekts sein.

Für die Implementierung der Agenten sowohl im physischen als auch im softwarebasierten System, wurden die Funktionalitäten, die ein Fahrzeug oder eine Rampe besitzen soll, auf mehrere Agenten verteilt. Ziel war es die Agentensysteme zu modularisieren. Modularisierung soll grundsätzlich die Wartbarkeit und Übersichtlichkeit eines Systems erhöhen. Jedoch hat sich gezeigt, dass eine Modularisierung auch Nachteile haben kann. Durch die Vielzahl der Agenten und die Vielzahl an Nachrichten, die ausgetauscht werden, wurde die Testbarkeit des Systems verringert, da auftretende Fehler schwer einzelnen Methoden der Agenten zugeordnet werden konnten. Für zukünftige Projekte sollte differenzierter betrachtet werden, ob eine Modularisierung unter Berücksichtigung der systemspezifischen Eigenschaften sinnvoll ist.

8.3 Vision

Für die Simulationssoftware bieten sich folgende Optimierungsmöglichkeiten: Die Fahrzeuge fahren selbstständig zu einem Ziel ohne dabei Kollisionen mit anderen Fahrzeugen zu vermeiden. Die Fahrzeuge fahren durcheinander durch. Um Kollisionen vorzubeugen, könnten Pfade entweder reserviert werden oder Roboter könnten untereinander Nachrichten austauschen, um festzustellen, ob ein Feld frei ist oder nicht. Um den Kommunikationsaufwand zu verringern, empfiehlt es sich Pfade zu reservieren. Weiterhin sollte es die Möglichkeit geben Roboter zur Laufzeit hinzuzufügen, da ein physisches System auch dynamisch skaliert werden kann, indem ein weiterer Roboter hinzugefügt wird. Durch die Implementierung der genannten Funktionalitäten, wird das System noch weiter an das physische System angeglichen und eine Simulation erzeugt realistischere Ergebnisse.

Bezogen auf das Gesamtsystem bietet es sich an das physische und das virtuelle Teilsystem mithilfe eines hybriden Modus miteinander zu verknüpfen. Ein solcher Hybridmodus bietet viele weitere Möglichkeiten und könnte auf unterschiedliche Weisen realisiert wer-

den. Beispielsweise könnte die Software das physische System steuern, indem generierte Aufträge an das reale System geschickt werden. Auch könnten die Aktionen der Fahrzeuge und Rampen in der Software visualisiert werden. Besteht ein Teil der Visualisierung aus der Darstellung der realen Akteure und der andere aus rein virtuellen Akteuren, so könnten physische und virtuelle Akteure ein Gesamtsystem bilden, dass die Skalierbarkeit des physischen Systems erhöht. Dies setzt jedoch voraus, dass die Akteure aus beiden Systemen in ihren Eigenschaften (Geschwindigkeit etc.) weitestgehend vollständig aneinander angeglichen sind.

Literatur

- [1] Axel Hahn Arne Stasch. *Towards a Multi-agent Platform for Cyber-Physical Systems Based on Low-Power Microcontroller for Automated Intralogistics*. OFFIS Institute for Information Technology, Oldenburg.
- [2] F. Bellifemine, G. Caire und et.al. *JAVA Agent DEvelopment Framework*. <http://jade.tilab.com/>. 2014.
- [3] R.; Wittig H. Brenner W.; Zarnekow. *Intelligente Softwareagenten: Grundlagen und Anwendungen*. Berlin : Springer, 1998.
- [4] Uwe Brinkschulte und Theo Ungerer. *Mikrocontroller und Mikroprozessoren*. Springer-Lehrbuch. Springer, 2002.
- [5] Atmel Corporation. *Atmel JTAGICE3*. 2014. URL: <http://www.atmel.com/tools/jtagice3.aspx>.
- [6] A. Dunkels, B. Gronvall und T. Voigt. „Contiki - a lightweight and flexible operating system for tiny networked sensors“. In: *29th Annual IEEE International Conference on Local Computer Networks*. 2004, S. 455–462.
- [7] Institute of Electrical und Electronics Engineers (IEEE). *Standard 1149.1: Standard Test Access Port and Boundary-Scan Architecture*. 2001.
- [8] S. Ghanbari. *Multiagentensysteme zur Analyse und Verbesserung von vernetztem, kooperativem Lernen*. Waxmann Verlag, 2006.
- [9] M. (Hrsg.) Günthner W. A. (Hrsg.) ; ten Hompel. *Internet der Dinge in der Intralogistik*. Berlin : Springer, 2010 (VDI-Buch).
- [10] M. Heinrich. *Transport- und Lagerlogistik: Planung, Struktur, Steuerung und Kosten von Systemen der Intralogistik*. Vieweg + Teubner Verlag, 2009.
- [11] Ten Hompel und Heidenblut. *Taschenlexikon Logistik - Abkürzungen, Definitionen und Erläuterungen der wichtigsten Begriffe aus Materialfluss und Logistik*. Berlin: Springer, 2. Auflage, 2008.
- [12] <https://code.google.com/p/gwteventservice/>. gwteventservice. <https://code.google.com/p/gwteventservice/>. 2014.
- [13] Memsic Inc. *Wireless Sensor Networks - WSN Nodes*. 2014. URL: <http://www.memsic.com/wireless-sensor-networks/>.
- [14] Verein Deutscher Ingenieure. *Begriffe und Erläuterungen im Förderwesen, VDI 2411*. Berlin: VDI- Richtlinien, 1978.
- [15] Verein Deutscher Ingenieure. *Fahrerlose Transportsysteme, VDI 2510*. Düsseldorf: Beuth Verlag, 1992.

- [16] Verein Deutscher Ingenieure. *Kompatibilität von Fahrerlosen Transportsystemen (FTS) –Energieversorgung und Ladetechnik*, VDI 4451. Düsseldorf: Beuth Verlag, 1994.
- [17] Wulz Johannes. *Menschintegrierte Simulation in der Logistik mit Hilfe der Virtuellen Realität*. 2008.
- [18] Langenbach Maik. *Beitrag zur Systemfindung von Shuttle-Lagersystemen mit horizontaler Bedienebene*. Dortmund, 2012.
- [19] H. Martin. *Transport und Lagerlogistik – Planung, Struktur, Steuerung und Kosten von Systemen der Intralogistik*. Wiesbaden: Springer, 6. Auflage, 2006.
- [20] J. Owen. *How to Use Player/Stage 2nd Edition*. Techn. Ber. Player Community, 2010.
- [21] Moritz Roidl. *Agentifizierung der Intralogistik*. Dortmund, 2012.
- [22] ROS.org. 2014. URL: <http://www.ros.org/browse/list.php>.
- [23] A. Stich V.; Bruckner. *Industrielle Logistik*. Mainz, Aachen, 7. Auflage, 2002.
- [24] Werner Swoboda. *Lasernavigation sorgt für flexiblere Einsatzmöglichkeiten*. 2014. URL: http://www.industrieanzeiger.de/home/-/article/12503/29025343/Sp\%C3\%A4tere-Kurskorrektur-macht-kaum-Probleme/art_co_INSTANCE_0000/maximized/.
- [25] Günter Ullrich. *Fahrerlose Transportsysteme*. Wiesbaden: Vieweg+Teubner Verlag, 2011.
- [26] G. Ulrich. *Fahrerlose Transportsysteme*. Vieweg + Teubner Verlag.
- [27] Florian Walter. *Sensorknoten: Betrieb, Netze und Anwendungen*. München, 2010.
- [28] Die freie Bibliothek Wikipedia. *Contiki*. 2013. URL: <http://de.wikipedia.org/wiki/Contiki>.
- [29] Heinz Wörn und Uwe Brinkschulte. *Echtzeitsysteme - Grundlagen, Funktionsweisen, Anwendungen*. Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 2005. ISBN: 978-3-540-20588-3.
- [30] www.gwtproject.org. GWT. <http://www.gwtproject.org/>. 2014.
- [31] www.gwtproject.org. *What is GWT RPC?* <http://www.gwtproject.org/doc/latest/tutorial/RPC.html>. 2014.
- [32] www.transportlogistic.de. *Intralogistik & modulare, flexible Systeme für effiziente, transparente und zukunftsfähige Prozesse*. <http://www.transportlogistic.de/link/de/26917546>. 2014.