

3.9 Construcción de un	
3.10 Modelado de un S	
3.11 Desarrollo de un S	
CAPÍTULO 4. Sist	
4.1 Introducción a los I	
4.2 Arquitecturas de lo	
4.3 Arquitectura de un	
4.4 Lenguajes e Interfa	
Resumen	ii
Abstract	iii
Contenido	iv
CAPÍTULO 1. Introducción	9
1.1 Introducción	9
1.2 Guía del lector.....	9
PARTE 1	11
CAPÍTULO 2. Sistemas de Adquisición y Control	12
2.1 Sistemas de Control y Monitoreo de Procesos	12
2.2 Información de planta.....	16
2.3 Nuevos paradigmas.....	17
2.4 Identificación del Problema	18
CAPÍTULO 3. Agentes	21
3.1 Origen de los agentes	21
3.2 ¿Qué es un Agente ?.....	22
3.3 Agentes vs. Objetos	22
3.4 Agentes vs. Sistemas Expertos	23
3.5 Propiedades de un agente	23
3.5.1. Visión Estricta	23
3.5.2 Visión Fuerte	24
3.6 Sistemas basados en agentes	24
3.6.1 Características	24
3.6.2 Modelado de Sistemas	24
3.7 Sistemas Multiagentes	25
3.7.1 Modelos de Coordinación en Sistemas Multiagentes	25
3.7.2 Modelos de Comunicación	30
3.8 Agentes Móviles	31

3.9 Construcción de un Agente.....	31
3.10 Modelado de un Sistema Basado en Agentes	32
3.11 Desarrollo de un Sistema Basado en Agentes	33
CAPÍTULO 4. Sistemas de Información	36
4.1 Introducción a los Sistemas de Base de Datos.	36
4.2 Arquitecturas de los Sistemas de bases de datos.....	37
4.3 Arquitectura de un DBMS!	37
4.4 Lenguajes e Interfaces de bases de datos	* 38
4.5 Sistemas de Gestión de bases de datos	38
4.6 Bases de Datos distribuidas	38
4.6.1 Arquitectura Cliente -Servidor.....	39
4.7 Bases de Datos Orientadas a Objetos	39
4.8 Bases de Datos de Tiempo Real 	39
4.9 Sistemas Operacionales y Data Warehouse	40
CAPÍTULO 5. Sistemas de Tiempo Real	42
5.1 Introducción	42
5.2 Clasificación de sistemas de Tiempo Real	43
Arquitectura para Ejecución Cíclica	43
Arquitectura Basada en Eventos	
5.3 Requerimientos de un sistema de Tiempo Real	44
5.4 Sincronización de Sistemas Distribuidos	45
CAPÍTULO 6. Tecnologías para Sistemas Distribuidos	47
6.1 Java-RMI	47
6.2 CORBA.....	48
6.3 Voyager.....	49
6.4 Características principales de una implementación basada en Voyager ORB 3.0	50
6.4.1 Creación de un Objeto Remoto.....	51
6.4.2 Migración de un Objeto	51
6.4.3 Definición de Agente Móvil	51
10.1 Introducción	
10.2 Definición de la Arquitectura	
10.3 Sincronización de procesos y	

PARTE 2	53
CAPÍTULO 7. Sistema de Comunicación entre procesos distribuidos	54
7.1 Introducción	54
7.2 Comunicación Agente-Componente Software	55
7.2.1 Interacción basada en RPC	55
7.2.2 Interacción Basada en Agentes Wrappers	55
7.2.3 Interacción Basada en Objetos móviles	56
7.2.4 Comunicación Basada en Agentes Móviles	56
7.3 Comunicación Agente-Agente	56
CAPÍTULO 8. Sistema de Almacenamiento y Administración de Información	58
8.1 Introducción	58
8.2 Modelo de administración de Información	59
8.3 Arquitectura del Sistema de Información	59
8.3.1 Base de Dato Local de Tiempo Real	60
8.3.2 Base de Dato Histórica	61
8.3.3 Mecanismo de recolección de información	61
8.4. Modelo de Representación de la Información	62
8.4.1 Descomposición Física - Funcional	62
8.4.2 Descomposición Temporal	64
8.5. El Modelo de la Información en sistemas distribuidos	65
CAPÍTULO 9. Sistema de Adquisición de Información.....	67
9.1 Introducción	67
9.2 Sistema de Adquisición de Información	67
9.3 Interfaz de acceso a la Capa de Instrumentación	68
9.4 Interfaz de acceso a la Base de Dato	68
9.5 Post Procesamiento de la información y detección de Alarmas	69
CAPÍTULO 10. Sistemas de Control de Procesos	70
10.1 Introducción	70
10.2 Definición de la Arquitectura	70
10.3 Sincronización de procesos y procesos de Tiempo Real.....	71
14.2 Propuesta Reactor	
14.2.1 Arquitectura	
14.2.2 Arquitectura	

CAPÍTULO 11. Sistemas de Control de Software	72
11.1 Introducción	72
11.2 Sistema de Supervisión de Recursos	72
11.3 Análisis de casos de mal funcionamiento de Agentes.....	73
11.3.1 Funcionamiento Anormal de un Agente de Adquisición	73
11.3.2 Análisis de casos de mal funcionamiento de Hardware	73
11.3.3 Análisis de casos de detección de falla en Software	74
CAPÍTULO 12. Sistema de Interacción Hombre-Máquina	75
12.1 Introducción	75
12.2 Modelo de Representación de Planta	76
12.2.1 Código de Identificación del Modelo	76
12.2.2 Definición gráfica del modelo	77
12.2.3 Estructura de Datos del Modelo.....	
12.3 El agente Interfaz Hombre Maquina	78
12.4 Mecanismo de Adquisición de Datos del Modelo de Representación de Planta.....	79
PARTE 3	80
CAPÍTULO 13. Arquitectura Genérica de Adquisición y Control Distribuido.....	81
13.1 Introducción	81
13.2 Sistema de Campo	83
13.3 Sistema de Supervisión	85
13.4 Sistema Externo	86
13.5 Sistema de Consulta	87
CAPÍTULO 14. Propuesta de aplicabilidad en la C.N. Atucha I y en el RIRR de Australia.....	88
14.1 Propuesta de Arquitectura para la C. N. de Atucha II	88
14.1.1 Sistema de Campo	89
14.1.2 Sistema de Supervisión	90
14.1.3 Sistema Externo	90
14.1.4 Sistema de información histórica.....	91
14.2 Propuesta de Arquitectura para el Australia's Replacement Research Reactor	91
14.2.1 Arquitectura de Control de Procesos	91
14.2.2 Arquitectura de Control de Facilidades	93

CAPÍTULO 15. Conclusiones	95
15.1 Conclusiones sobre la tecnología de agentes	95
15.2 Nuevas líneas de trabajos futuros	97
Apéndice A. Ole Process Control - OPC	98
Introducción	98
Arquitectura Cliente-Servidor	98
OPCServer Data Acceses	99
OPCEventServer	99
Apéndice B. XML	101
Introducción	101
Arquitectura de una aplicación XML	101
Empleo de Procesadores XML	102
Agradecimientos	104