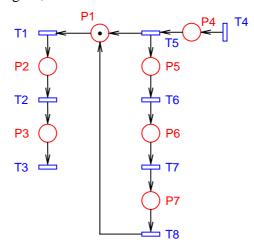
AUTOMAZIONE INDUSTRIALE, Prof. L. Ferrarini

ESERCIZIO 2

Si consideri la rete di Petri in figura, dove la transizione T1 non è osservabile.



2.1) Dire se il il vincolo $m_1+m_2 \le 3$ è ammissibile oppure no. Se sì, se ne implementi il controllore supervisivo relativo.

Si consideri ora il caso in cui la transizione T1 è osservabile, mentre le transizioni T6, T7 e T8 sono non controllabili.

- 2.2) Mostrare che il vincolo $m_6 \le 1$ non è ammissibile.
- 2.3) Trasformare il vincolo in uno più restrittivo e ammissibile.
- 2.4) Calcolare il controllore supervisivo che implementa il vincolo ottenuto al punto 2.3) e disegnare la relativa sotto-rete di controllo.

SOLUZIONE ESERCIZIO 2

2.1) La matrice di incidenza è

$$C_p = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 \end{bmatrix}, \quad C_{no} = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad C_{nc} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{split} &M_{0P} = [1\ 0\ 0\ 0\ 0\ 0\ 0]'\\ &L = [1\ 1\ 0\ 0\ 0\ 0\ 0],\ b = 3\\ &L\cdot C_{n0} = [0]\ \ => vincolo\ realizzabile\\ &C_c = -\ L\ C_p\ \ = [0\ 1\ 0\ 0\ -1\ 0\ 0\ -1]\\ &M_{0C} = b\ -\ L\ M_{0P}\ \ = 3\ -\ 1 = 2. \end{split}$$

AUTOMAZIONE INDUSTRIALE, Prof. L. Ferrarini

- 2.2) $L = [0\ 0\ 0\ 0\ 1\ 0], b = 1$ $L \cdot C_{nc} = [1\ -1\ 0] \le 0 => vincolo non realizzabile$
- 2.3) $L^* = R_1 + R_2L$, $b^* = R_2(b+1) 1$, tale che R_1 sia una matrice $n_c \times n$ ($n_c =$ numero di vincoli) con $R_1M \ge 0$, per ogni marcatura raggiungibile, e R_2 una matrice $n_c \times n_c$ diagonale e definita positiva.

$$\begin{split} R_1 &= [0\ 0\ 0\ 0\ 1\ 0\ 0],\ R_2 = 1 \ \Rightarrow \ L^* = [0\ 0\ 0\ 0\ 1\ 1\ 0],\ b^* = 1 \\ L^* \cdot C_{nc} &= [0\ -1\ 0] \le 0 \end{split}$$

2.4)
$$C_C = -L^* \cdot C = [0\ 0\ 0\ 0\ -1\ 0\ 1\ 0], M_{C0} = b^* - L^* M_0 = 1$$

