Automazione Industriale Ferrarini

## Esercizio 1

Si consideri la rete riportata in Figura 1.

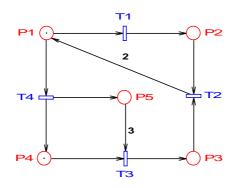


Figura 1

SI

NO

1.1) Si supponga (solo per l'esercizio 1.1) che tutti gli archi abbiano pesi unitari.

Dire se la rete appartiene ad una delle seguenti sotto-classi:

- Macchina a stati	
- Grafo marcato	
- Rete a scelta libera	

- 1.2) Scrivere la matrice di incidenza della rete.
- 1.3) Calcolare i P-invarianti della rete.
- 1.4) Calcolare tutti i sifoni minimi e tutte le trappole minime della rete contenenti il posto P3.

## Soluzione Esercizio 1

1.1) Le definizioni delle restrizioni delle reti di Petri (quali grafo marcato, macchina a stati, scelta libera) si applicano solo per reti con archi di peso unitario. Assumendo quindi, come dice il testo che tutti i pesi degli archi siano unitari, analizziamo la topologia della rete. Non è un grafo marcato perché sono diramati i posti (ad esempio P1), né una macchina a stati in quanto sono diramate le transizioni (ad esempio T4).

Si tratta invece di una rete a scelta libera, in quanto per ogni arco da un posto ad una transizione il posto è l'unico in ingresso alla transizione (non c'è sincronizzazione), oppure la transizione è l'unica in uscita dal posto (non ci sono conflitti). Nel nostro caso

Automazione Industriale Ferrarini

 $P5 \rightarrow T3$   $\Rightarrow$  T3 è l'unica transizione in uscita da <math>P5

1.2) La matrice di incidenza della rete è data da:

$$C = \begin{bmatrix} -1 & 2 & 0 & -1 \\ 1 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & -3 & 1 \end{bmatrix}$$

- 1.3) L'unico P-invariante è PI1 = [1 1 1 1 0]', mentre non ci sono T-inviarianti.
- 1.4) I sifoni minimi della rete (diversi dal P-invariante) sono tre

	Pre	Post
P1	T2	T1, T4
P2	T1	T2
P3	Т3	T2
P4 P5	T4	Т3
P5	T4	T3

$$S1 = \{P1, P2\}$$

$$S2 = \{P1, P3, P4\}$$

$$S3 = \{P1, P3, P5\}$$

Sifone	• S	<b>S</b> •
$S1 = \{P1, P2\}$	T1, T2	T1, T2, T4
$S2 = \{P1, P3, P4\}$ $S3 = \{P1, P3, P5\}$	T2, T3, T4 T2, T3, T4	T1, T2, T3, T4 T1, T2, T3, T4

Esiste invece un'unica trappola (diversa dal P-invariante): S4 = {P1, P2, P3, P5}

Trappola	• S	<b>S</b> •
$S4 = \{P1, P2, P3, P5\}$	T1, T2, T3, T4	T1, T2, T3, T4