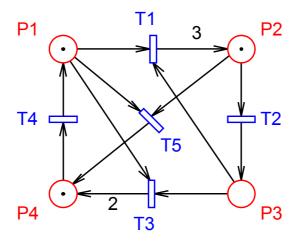
Automazione Industriale Ferrarini

## **ESERCIZIO 2**

Si consideri la rete di Petri in figura.



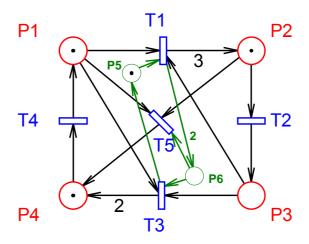
- 1) Mostrare che gli insiemi S1 = {P1, P4} e S2 = {P2, P3} sono sifoni.
- 2) Calcolare il controllore supervisivo che impedisce lo smarcamento contemporaneo di entrambi i sifoni.
- 3) Verificare che i posti di controllo così introdotti costituiscono a loro volta un sifone.
- 4) Modificare la rete in modo tale che non sia possibile svuotare del tutto neanche il 3° sifone.

## **SOLUZIONE ESERCIZIO 2**

- 1) •S1 = {T3, T4, T5} ⊂ {T1, T3, T4, T5} = S1•
  •S2 = {T1, T2} ⊂ {T1, T2, T3, T5} = S2•
- 2) La matrice di incidenza è

$$\begin{split} C_P &= \begin{bmatrix} -1 & 0 & -1 & 1 & -1 \\ 3 & -1 & 0 & 0 & -1 \\ -1 & 1 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & -1 & 1 \end{bmatrix} \\ M_{0P} &= \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \\ L &= \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & -1 & 0 \end{bmatrix} \\ b &= \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & -1 & 0 & -1 \end{bmatrix} \\ M_{0C} &= \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & -1 & 0 & -1 \end{bmatrix} \\ M_{0C} &= \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & -1 & 0 & -1 \end{bmatrix} \end{split}$$

Automazione Industriale Ferrarini



3) La matrice di incidenza della rete controllata è

$$C_{P2} = \left[ \begin{array}{c} C_P \\ C_C \end{array} \right], \ M_{0P2} = \left[ \begin{array}{c} M_{0P} \\ M_{0C} \end{array} \right]$$

$$S3 = \{P5, P6\}$$

4) Il vincolo per evitare lo svuotamento del sifone S3 è dato da

$$\tilde{L_2}$$
 = [0 0 0 0 1 1]

$$b_{2}^{-} = 1$$

$$C_{C2} = [1 \ 0 \ 0 \ 0 \ -1]$$

$$M_{0C2} = 0$$

