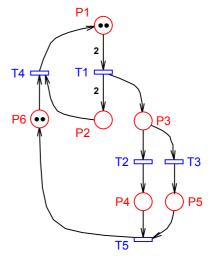
## ESERCIZIO 1

Si consideri la rete di Petri riportata in figura.

- 1.1) Scrivere le matrici I, O e C.
- 1.2) Calcolare P-invarianti della rete.
- 1.3) Dire se la rete è conservativa oppure no.
- 1.4) Calcolare la marcatura che si raggiunge con la sequenza T1 T3 T4 T4 T1 T3 a partire dalla marcatura iniziale mostrata in figura. Dire inoltre se tale marcatura è morta oppure no.
- 1.5) Dire, giustificando la risposta, se la rete è reversibile.



## **ESERCIZIO 2**

Si consideri ancora la rete di Petri dell'esercizio precedente.

- 2.1) Dire se  $S1 = \{P1, P3, P4, P6\}$  e  $S2 = \{P1, P3, P5, P6\}$  sono sifoni o trappole della rete data.
- 2.2) Implementare il vincolo  $m_3 \le 1$  con la tecnica del controllo supervisivo basato su P-invarianti.
- 2.3) Disegnare la soluzione dell'esercizio precedente.

## **SOLUZIONE**

1.1) 
$$I = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}; O = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}; C = O - I = \begin{bmatrix} -2 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 0 & -1 & 0 \\ 1 & -1 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 1 \end{bmatrix}$$

- 1.2) P-invarianti: [ 1 1 0 0 0 0 ]. Non esistono T-invarianti.
- 1.3) La rete non è coperta da PI non negativi, quindi non è conservativa.
- 1.4) La marcatura M1 che si raggiunge con la sequenza di scatti T1 T3 T4 T4 T1 T3 è  $M_1 = [0\ 2\ 0\ 0\ 2\ 0]$ '. Inoltre,  $M_1 + C_{\cdot j}$  contiene almeno un elemento negativo per ogni j = 1, 2, ...6, dove  $C_{\cdot j}$  indica la j-esima colonna di C. Quindi, nessuna transizione è abilitata in  $M_1$ .
- 1.5) Da una marcatura morta non è possibile raggiungere lo stato iniziale, e quindi la rete non è reversibile.

## ESERCIZIO 2

2.1) 
$$\bullet$$
S1 = {T1, T2, T4, T5}  $\subset$  {T1, T2, T3, T4, T5} = S1 $\bullet$   
 $\bullet$ S2 = {T1, T3, T4, T5}  $\subset$  {T1, T2, T3, T4, T5} = S2 $\bullet$ 

2.2) 
$$L = [0 \ 0 \ 1 \ 0 \ 0], b = 1.$$

2.3) 
$$C = \begin{bmatrix} -2 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 0 & -1 & 0 \\ 1 & -1 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\rightarrow C_{C} = -L \cdot C = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}, m_{C} = 1$$

