

Modelul mat. de control e \mathbb{C} complex.

- scrierea de dr e nedecidabilă.
- obțin decidabilitate în cazul \mathbb{C} restrâns.
- totuși modelul e \mathbb{C} expresiv.

Un model intermediar \geq modelul schemei

0 și 5, 12.

1 e de tip 0, și spre el nu am initial span
spre 1.

1 = \vec{t}

2 = \vec{t}

3 = \vec{g}

4 = \vec{g}

5 = \vec{t}, \vec{g}

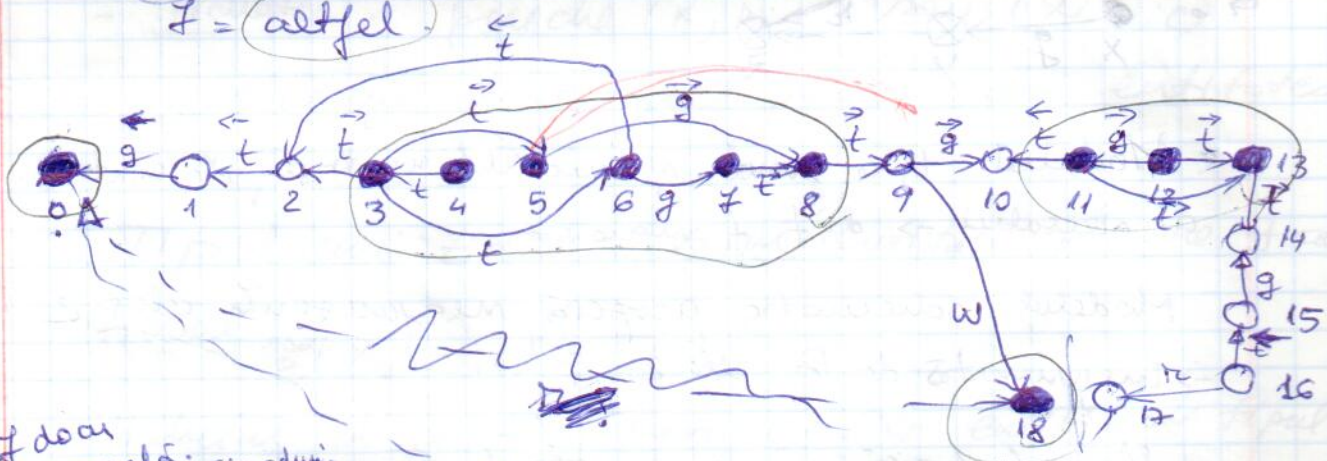
6 = \vec{t}, \vec{g}

7 = altfel.

0 = object

1 = subject

default: \otimes subject sau object
(ouă albăstrui)



• venit doar
în st. inițial.
• Complex. liniară (noduri
arce)

tem. span: de la x la y - $\{ \begin{matrix} x = \text{mub} & y = \otimes \\ \exists \text{ între } x \text{ și } y & \vec{t} \end{matrix} \}$ x și y de la y

→ insula → cant. mub. de subiecti \vec{t} conectați
→ tot sub din insula au ac. drepturi

- initial span: $x \rightarrow y$ dist. de cître y dacă $\{ \begin{matrix} x = \text{mub} \\ \exists \text{ termen de la } x \end{matrix} \}$ sau \vec{t}

(dec. de. pînă la destinație)
Bridge: $x, y = \text{mub}$; $\vec{t} s(x, y)$ sau (y, x) sau compunere $(*)$

$is(y, x)$
 $ts(x, y)$