Redes de Petri Introdução

Prof. Jonatha Rodrigues da Costa

- Ferramenta matemática e gráfica de uso geral, proposta por C. A. Petri (1962), permitindo:
 - o modelar o comportamento dos sistemas dinâmicos a eventos discretos;
 - o descrever as relações existentes entre condições e eventos;
 - o dispositivo que manipula eventos de acordo c/ regras;
 - o usado como modelo para programação de CLPs (GRAFCET);
 - o uso em diversos níveis de abstração de um sistema;
 - o versões não temporizada, temporizada, estocástica;
 - o ferramenta gráfica;
 - vários softwares desenvolvidos(análise lógica e de desempenho, simulação, controle);
 - o visualizar propriedades tais como paralelismo, sincronização, e compartilhamento de recursos.

 A análise da rede de Petri pode revelar informações importantes sobre a estrutura e o comportamento dinâmico do sistema modelado.

 Grafo bi-partido consistindo de um conjunto de nós e um conjunto de arcos;

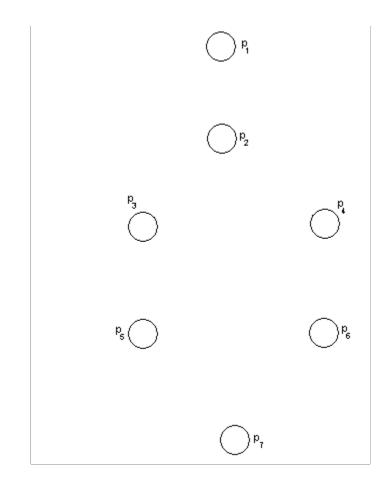
Pesos são associados aos arcos;

 Capaz de modelar não só a dinâmica, como também a estrutura de um sistema.

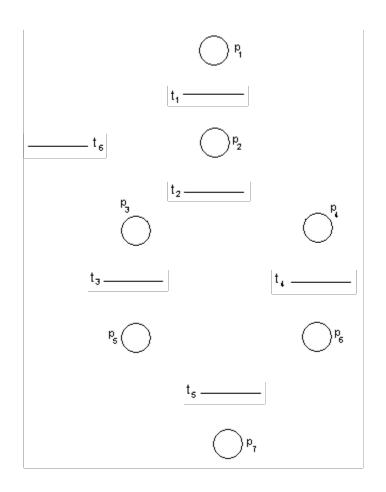
Lugares, transições e arcos

- Uma rede de Petri (RP) possui dois tipos de nós:
 - lugares: representados graficamente por um círculo (Pode representar condição, atividade, recurso, ...);
 - transições: representadas graficamente por um seguimento de reta ou um retângulo (Corresponde a um evento);
 - ficha: ponto num lugar (Define o estado do sistema).
- Os lugares e as transições são conectados por arcos orientados.

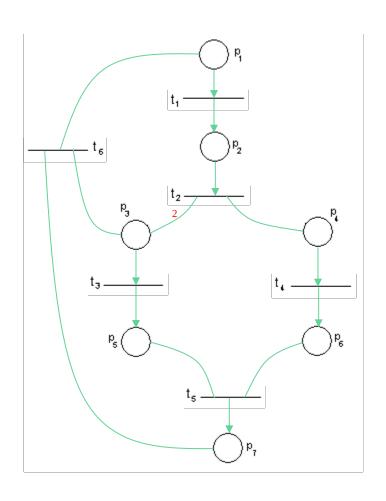
Lugares

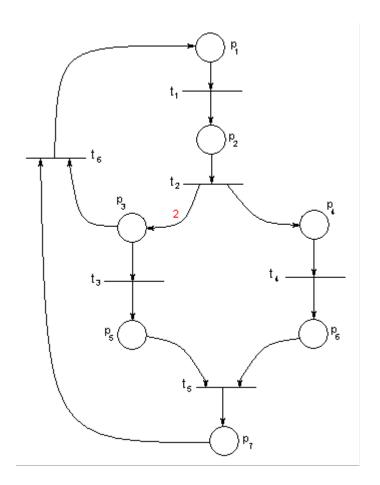


Transições



Arcos





Um arco não liga jamais dois nós do mesmo tipo;

A cada arco se associa um peso (inteiro positivo);

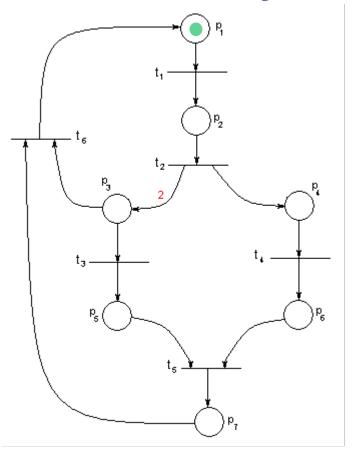
O peso do arco que liga t₂ à p₃ é igual a 2;

Todos os outros arcos, em que os pesos não são especificados, possuem peso igual a 1.

 Uma RP modela os estados de um sistema e suas mudanças;

 Os estados são modelados em uma RP pela adição de fichas aos lugares da RP;

 A uma determinada distribuição de fichas, denomina-se marcação da RP;

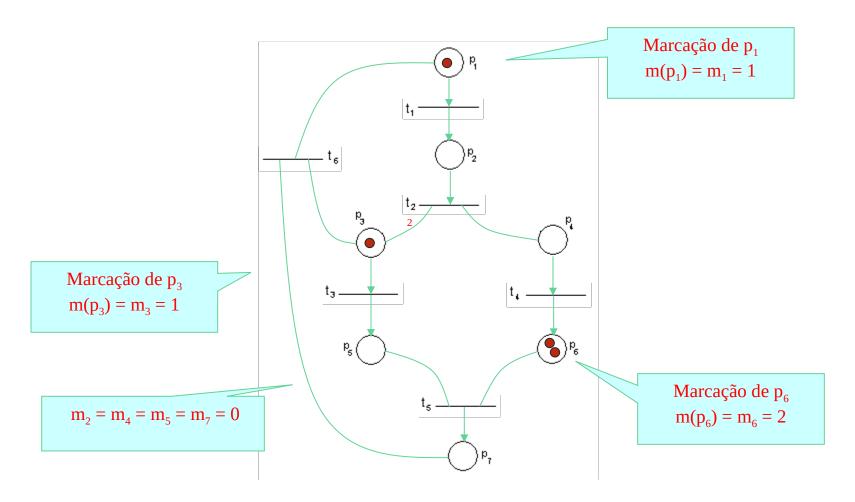


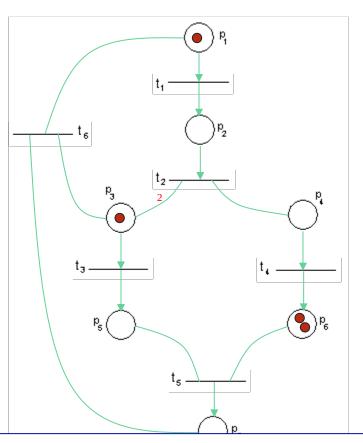
 A marcação de uma RP, em um dado instante, modela o estado da RP ou, mais precisamente, o estado do sistema modelado pela RP;

• Denomina-se *marcação inicial* ao estado inicial do sistema;

 Em uma marcação, cada lugar contém um número inteiro (positivo ou nulo) de fichas;

 O número de fichas em um determinado lugar p_i será denotado por m(p_i) ou simplesmente m_i;





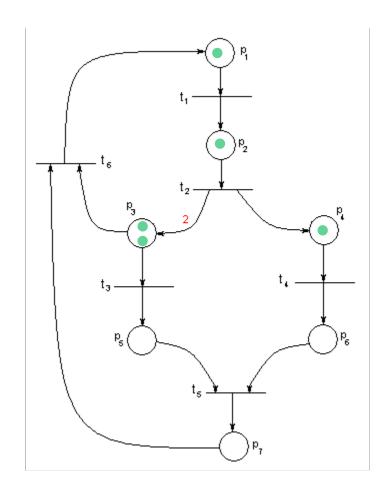
A primeira marcação de uma RP é denominada M_0 .

Neste caso, $M_0 = (1, 0, 1, 0, 0, 2, 0)$

Marcação e Disparo

 A mudança de estado de um sistema é modelada em redes de Petri pelo movimento de fichas na rede;

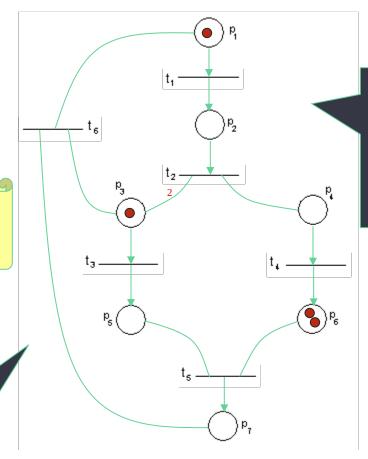
Marcação e Disparo





$$M_0 = (1, 0, 1, 0, 0, 2, 0)$$

A transição t₅ é uma saída dos lugares p₅ e p₆ e é uma entrada de



O lugar p_1 é uma entrada da transição t_1 e é uma saída de t_6

Marcação e Disparo

A marcação define o estado da RP;

 A evolução de estado corresponde a uma evolução de marcação;

 Essa evolução se produz pelo disparo (firing) das transições;

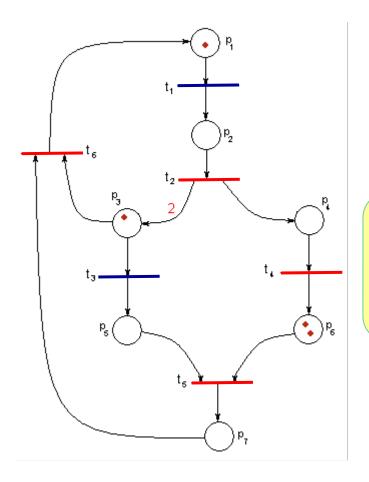
Regra de Disparo

RPs de capacidade infinita

 Uma transição é dita habilitada (sensibilizada) se cada um de seus lugares de entrada contém pelo menos um número de fichas igual ao peso do arco que o conecta à transição;

Transições Habilitadas

t₁ e t₃ estão habilitadas



t₂, t₄, t₅ et t₆ não estão habilitadas

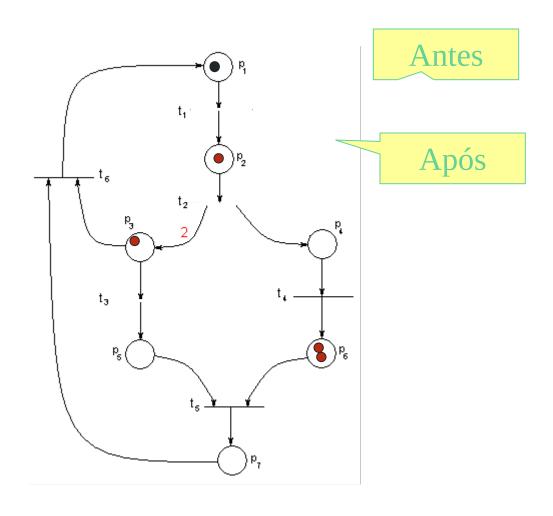
Regra de Disparo

RPs de capacidade infinita

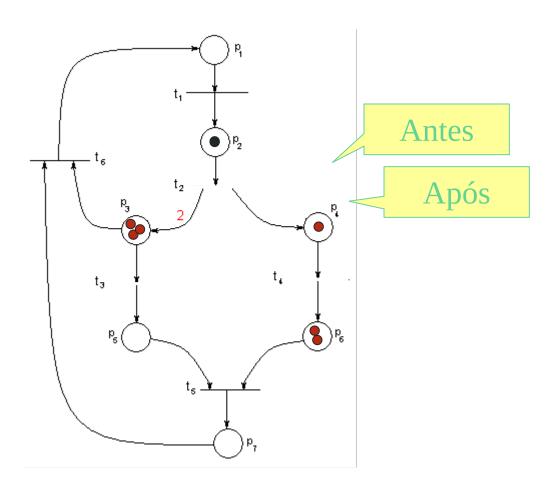
Uma transição habilitada pode ou não disparar;

 Ao disparar, fichas são removidas de cada lugar de entrada da transição disparada e fichas são acrescentadas aos seus lugares de saída. A quantidade de fichas removidas e acrescentadas depende do peso do arco.

Disparo de t₁

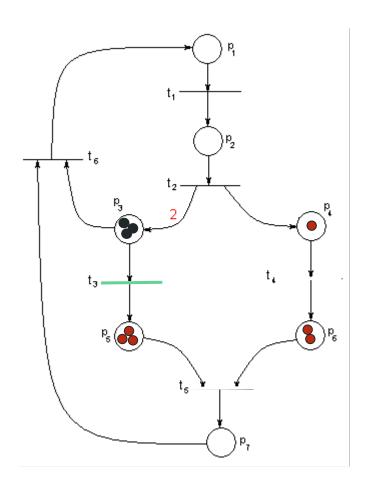


Disparo de t₂

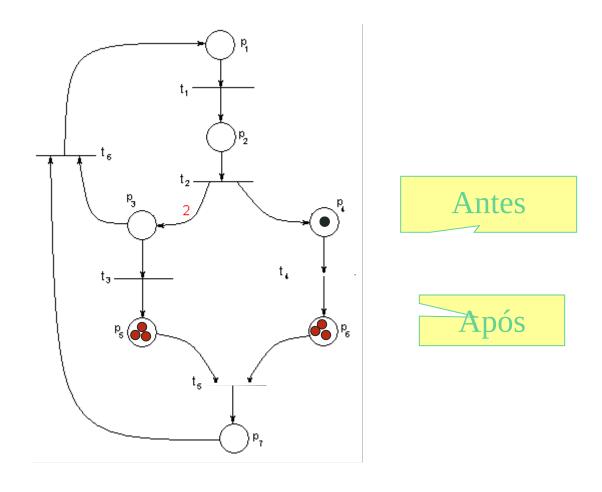


Disparo de t₃

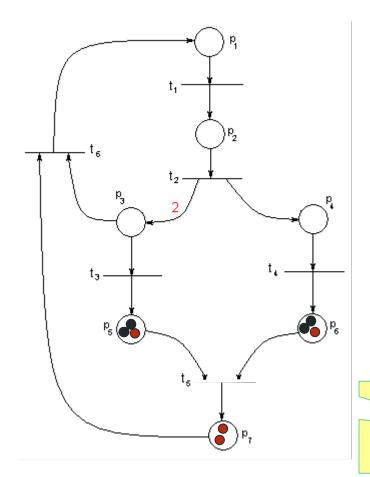
Disparando t₃ três vezes



Disparo de t₄

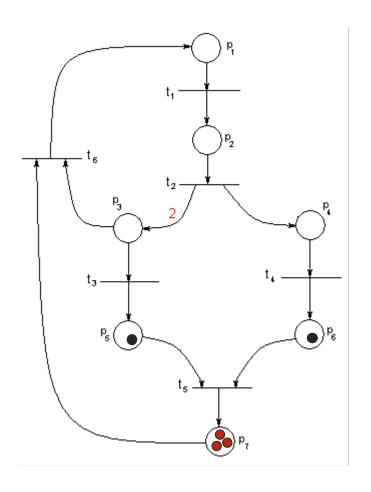


Disparo de t₅



Disparando t₅ três vezes

Disparo de t₅



Marcação e Disparo

 Uma nova marcação resultante do disparo de uma transição representa o novo estado do sistema modelado;

 O disparo de uma transição é uma ação atômica (disparo instantâneo);

Lugares de entrada	Transição	Lugares de saída
Pré-condições	eventos	pós-condições
dados de entrada	processamento	dados de saída
sinal de entrada	processamento do sinal	sinal de saída
condições	Cláusula em lógica	conclusões

Seqüência:

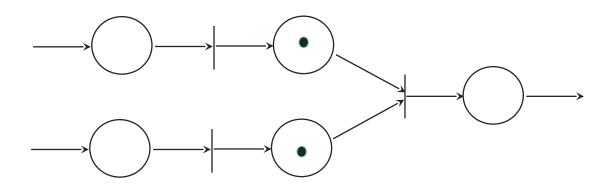


- fases de um processo
- seções de um sistema de transporte

Concorrência:

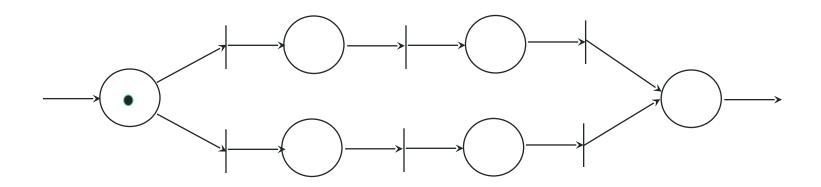
processos paralelos

• Sincronismo:



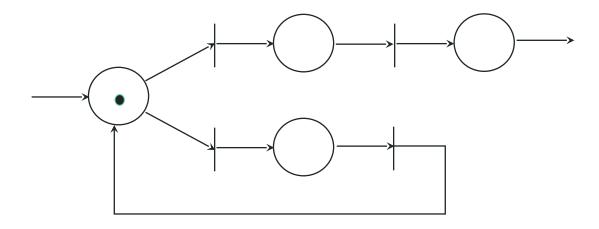
• processos de montagem

Caminhos alternativos:

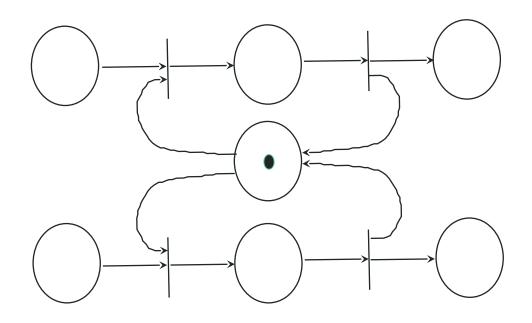


roteamentos alternativos

Repetição:

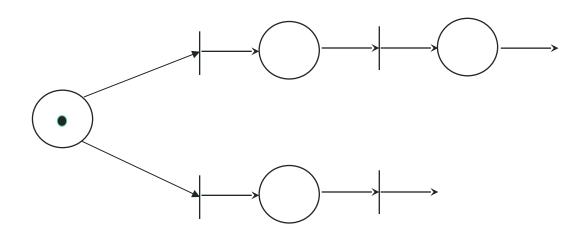


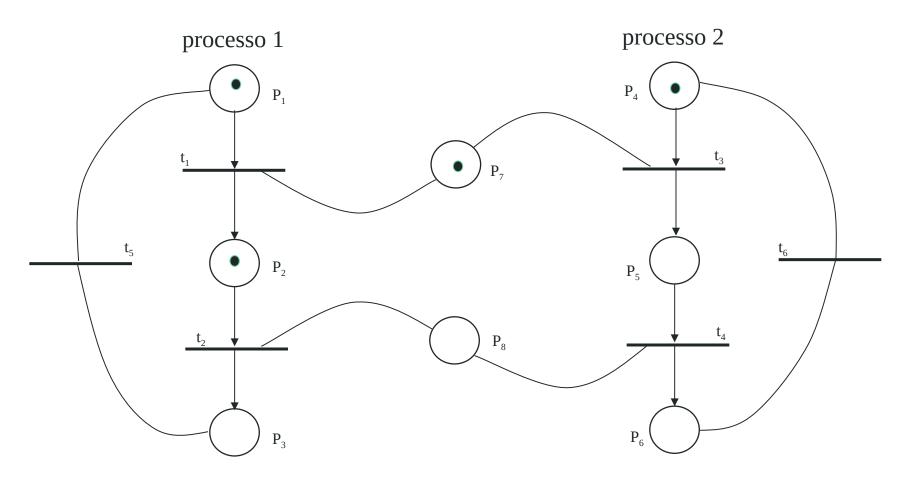
Alocação de recursos:

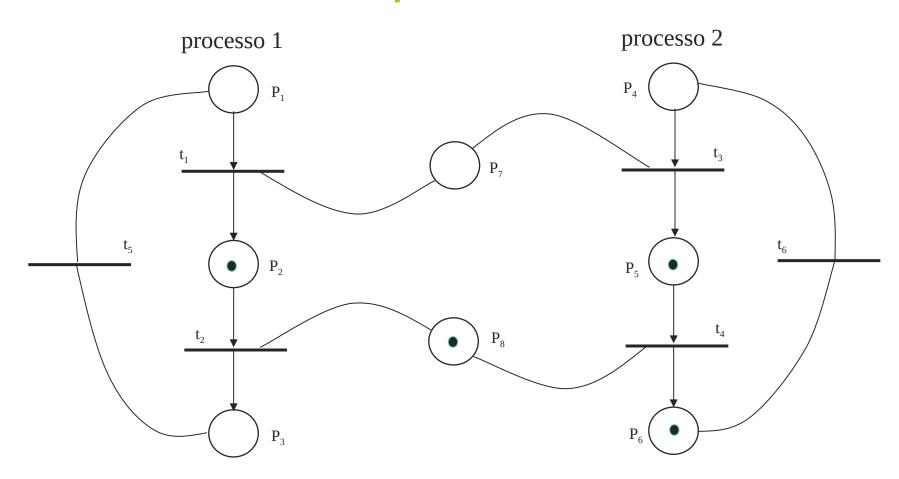


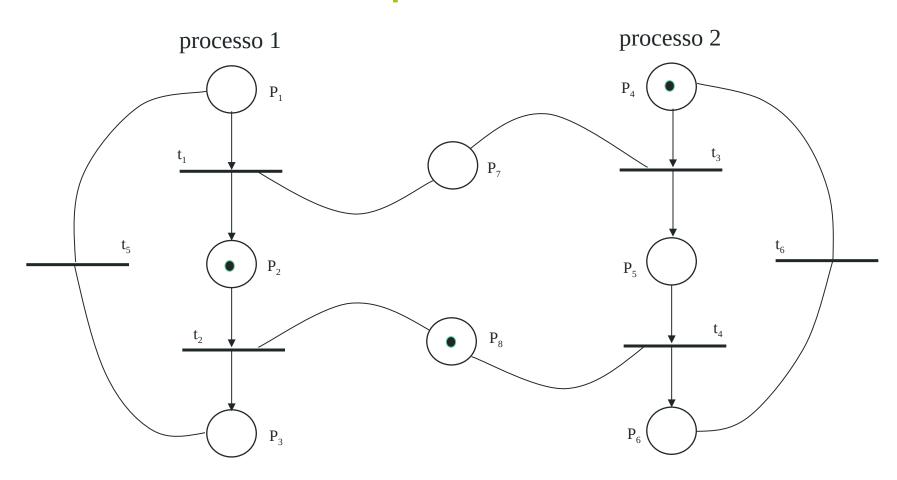
Poder de Expressão das RPs

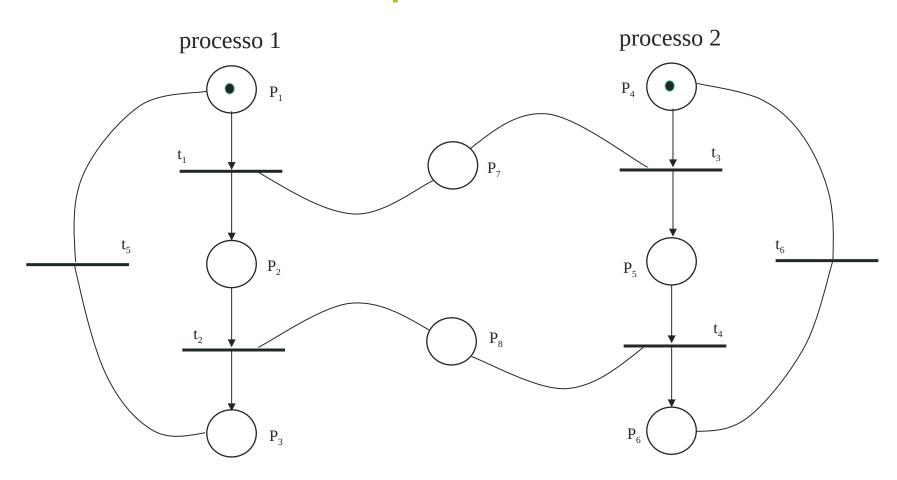
• Conflito:

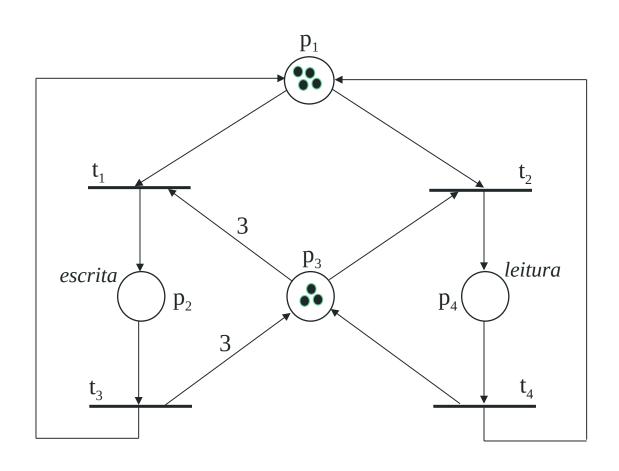


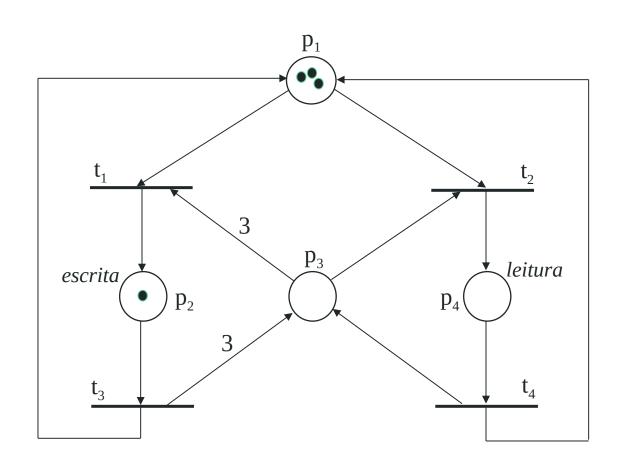


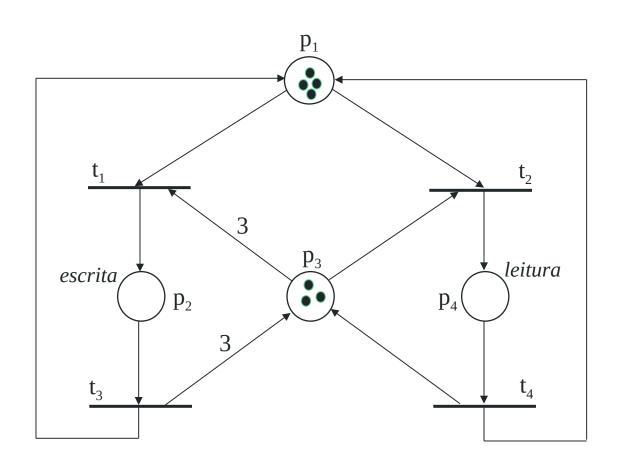


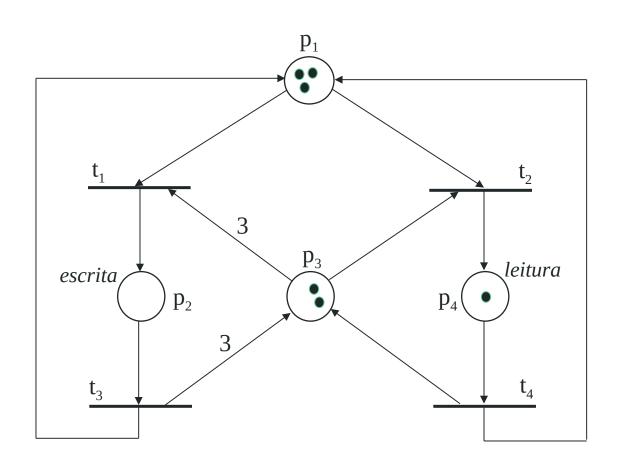


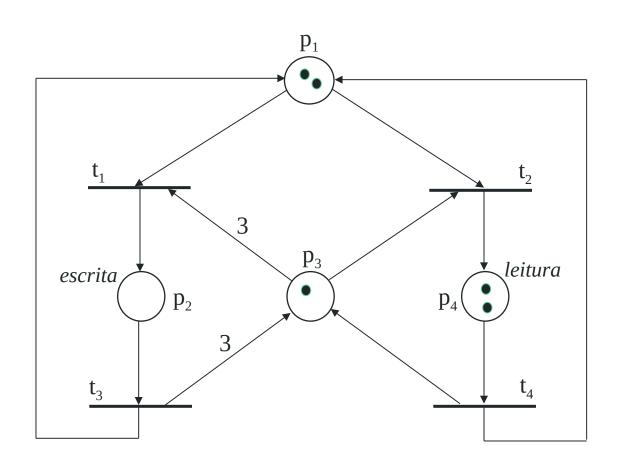


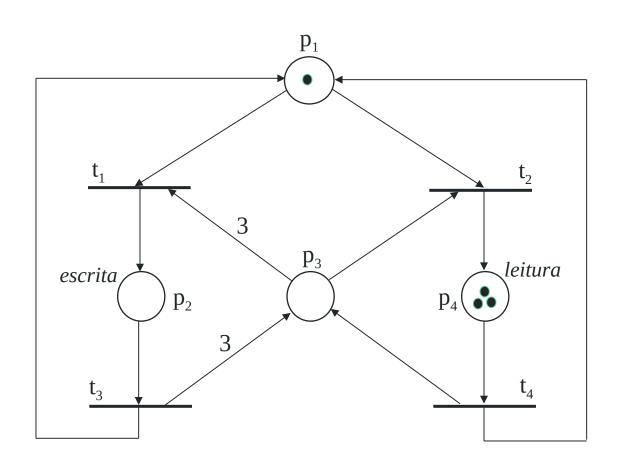












Propriedades e Métodos de análise

 RPs fornecem suporte para análise de propriedades e problemas associados aos sistemas modelados;

- Propriedades comportamentais e estruturais:
 - alcançabilidade;
 - vivacidade;
 - reversibilidade.

Propriedades e Métodos de análise

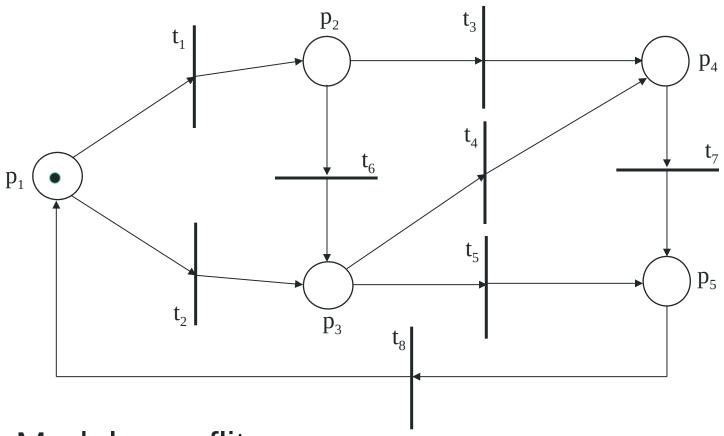
Métodos de análise:

- árvore de cobertura;
- equações de estado e invariantes;
- redução.

Subclasses de RPs

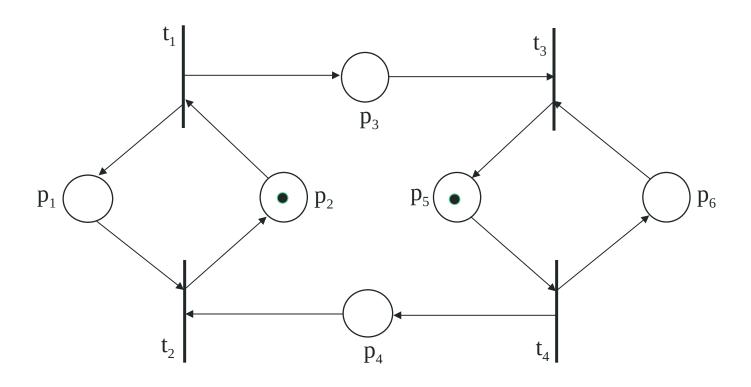
- Modelagem de problemas particulares:
 - máquinas de estado;
 - grafos marcados;
 - redes de livre escolha (free-choice nets).

Máquina de estado (ME)



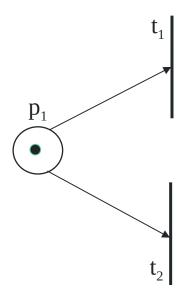
- Modela conflito;
- Não modela sincronismo nem concorrência.

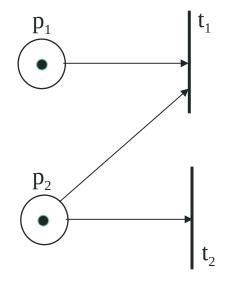
Grafo Marcado (GM)



- Modela sincronismo e concorrência;
- Não modela conflito.

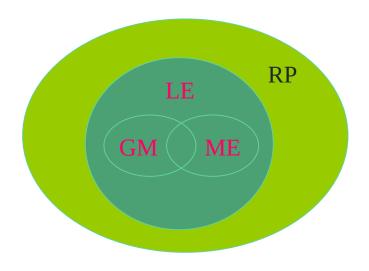
Livre Escolha (LE)





Sim Não

RPs e subclasses



Extensões às RPs

Dois tipos de extensões

Redes de Petri com restrições de tempo;

- Redes de Petri de alto nível.

Redes de Petri com restrições de tempo

- Duas abordagens
 - Redes de Petri determinísticas:
 - modelagem de sistemas em tempo real;
 - análise de desempenho;
 - Redes de Petri estocásticas:
 - análise de desempenho.

Redes de Petri de alto nível

Redes de Petri coloridas;

Redes de Petri predicado transição

Redes a Objeto

Bibliografia

- F. Bause, P. S. Kritzinger, 'Stochastic Petri Nets — An Introduction to the Theory', Vieweg, Alemanha, 2002;
- B. Caillaud, P. Darondeau, L. Lavagno, X. Xie, 'Syntesis and Control of Discrete Event Systems', Kluwer Academic Publishers, 2002;
- C. G. Cassandras, S. Lafortune, 'Introduction to Discrete Event Systems', Kluwer Academic Publishers, 1999;

Bibliografia

- J. O. Moody, P. J. Antsaklis, 'Supervisory Control of Discrete Event Systems Using Petri Nets', Kluwer Academic Publishers, 1998
- J. Cardoso, R. Valette, 'Redes de Petri', Editora da UFSC, 1997;
- J.-M. Proth, X. Xie, 'Les Réseaux de Petri pour la Conception de la Gestion des Systèmes de Prodution', Masson, Paris, 1994;

Bibliografia

- R. David, H. Alla, 'Du Grafcet aux Réseaux de Petri', Hermés, Paris, 1992;
- G. W. Brams, 'Réseaux de Petri: Théorie et Pratique tome 1', Masson, Paris, 1983.
- J. L. Peterson, 'Petri Net Theory and the Modeling of Systems', Prentice-Hall, N.J., 1981;
- J. Figueredo, A. Perkusich, J. Damásio, 'Notas de Aulas', Departamentos de engenharia Elétrica e Computação – Universidade Federal de Campina Grande, PB.