



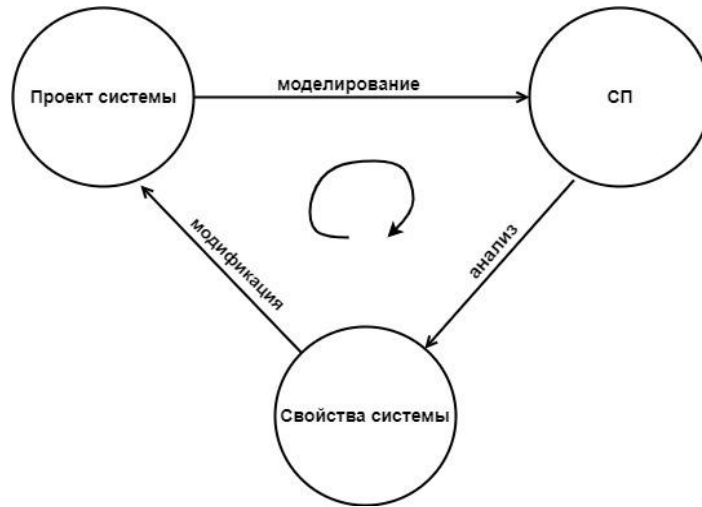
УНИВЕРСИТЕТ ИТМО

Цикл лекций по теме «Сети Петри» Лекция №1

автор – д.т.н., профессор Лисицына Л.С.

Сеть Петри (СП) – это математическая модель, отображающая структуру и динамику дискретных систем и используемая для исследования поведения системы с целью получения ее новых характеристик (свойств).

СП предложил впервые в 1962 году немецкий математик **Карл Петри**.



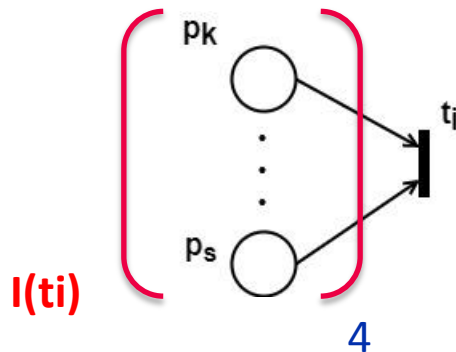
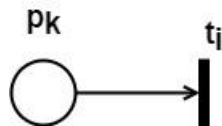
1. Понятие и структура СП

2. Классификация СП по структуре
3. Алгоритм преобразования СП в ординарную
4. Функционирование СП
5. Покрывающее дерево СП
6. Классификация СП по динамическим свойствам
7. Динамические свойства автоматных СП
8. Динамические свойства синхрографов
9. Метод анализа динамических свойств СП на основе покрывающих деревьев

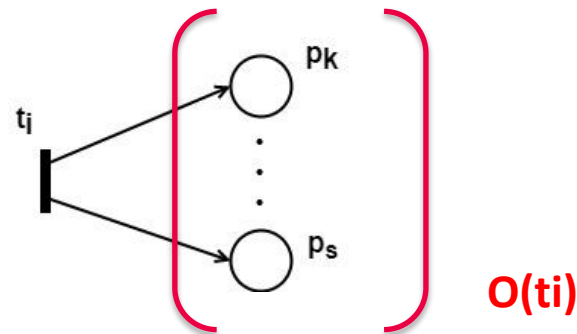
Понятие и структура сети Петри

По структуре СП представляет собой **ориентированный двудольный граф**.

Система	СП	Обозначение
Событие	Переход	$T = \{t_1, \dots, t_m\}$
Условие	Позиция	$P = \{p_1, \dots, p_n\}$
Предусловие	Входная функция	$I = \bigcup_{i=1}^m I(t_i)$
Постусловие	Выходная функция	$O = \bigcup_{i=1}^m O(t_i)$



4



Понятие и структура сети Петри

Сеть Петри – это четверка множеств $\langle T, P, I, O \rangle$, задающая причинно-следственные связи между событиями и условиями в моделируемой системе.

Ёмкость k-ой позиции в СП – это целое неотрицательное число $\mu(p_k)$, которое характеризует выполнимость k-го условия в системе в данный момент времени.



Маркировка (разметка) СП – это процедура определения емкостей позиций в модели.

Начальная маркировка – это маркировка СП до начала исследования модели (в начальный момент времени).

$$C = \langle T, P, I, O, \vec{\mu}_0 \rangle$$

1. Понятие и структура СП

2. Классификация СП по структуре

3. Алгоритм преобразования СП в ординарную

4. Функционирование СП

5. Покрывающее дерево СП

6. Классификация СП по динамическим свойствам

7. Динамические свойства автоматных СП

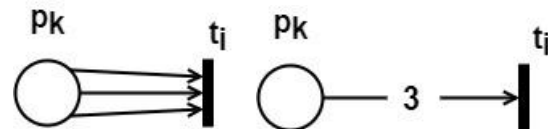
8. Динамические свойства синхрографов

9. Метод анализа динамических свойств СП на основе покрывающих деревьев

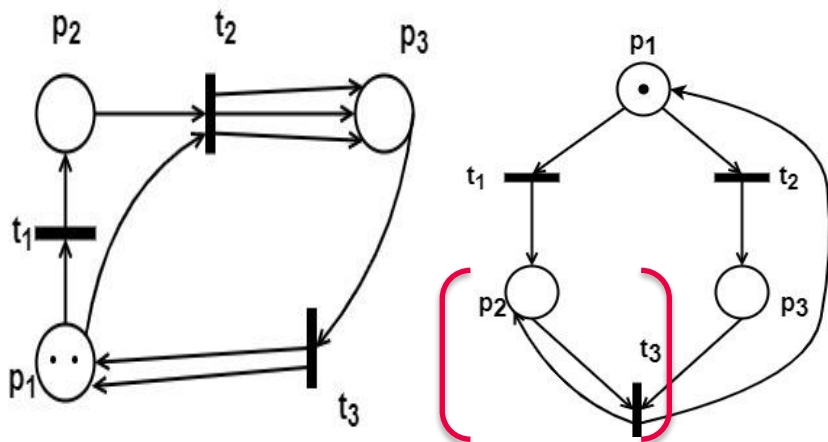
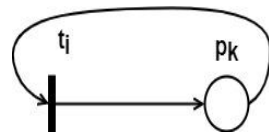
Классификация СП по структуре

В СП допускается наличие **кратных дуг**. Кратность является атрибутом дуг; они определяют следующие важные характеристики СП:

- $\#(p_k, I(t_i))$ - кратность позиции p_k на входе перехода t_i ,
- $\#(p_k, O(t_i))$ - кратность позиции p_k на выходе перехода t_i .

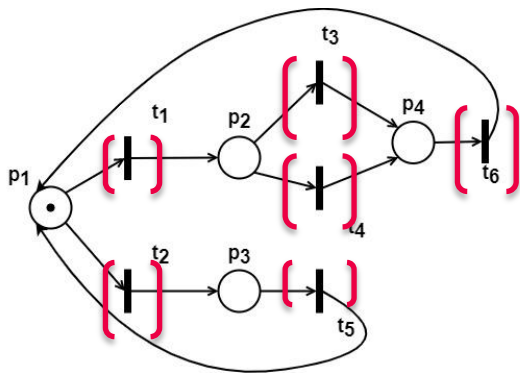


Если некоторая позиция p_k является одновременно и входной, и выходной для перехода t_i , то такой элемент структуры в СП называется **петлей**.



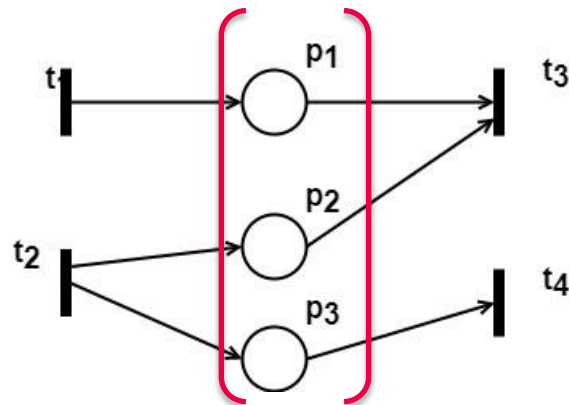
Чистая сеть Петри – это СП без петель.

Ординарная сеть Петри – это СП без кратных дуг.



Автоматная сеть Петри – это ординарная СП, в которой *каждый переход* имеет ровно одну входную и ровно одну выходную позицию.

Синхрограф (маркированный граф) – это ординарная СП, в которой *каждая позиция* является входной и (или) выходной позицией только для одного перехода.

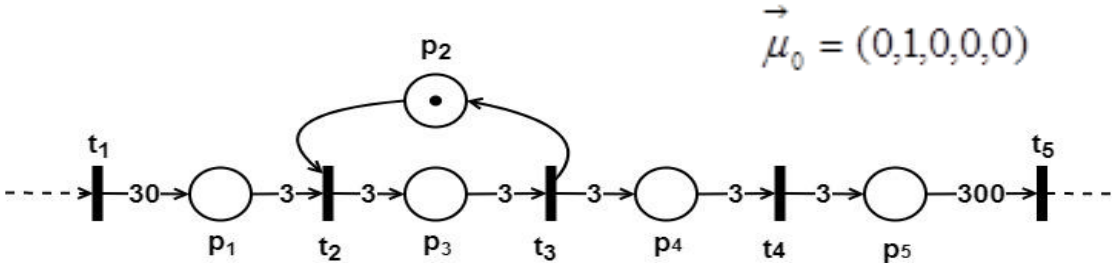


Пример №1 – «ГПМ в составе АСУТП»

Гипкий производственный модуль (ГПМ) включает в себя обрабатывающий центр (ОЦ), который обрабатывает одновременно 3 заготовки из магазина (30 заготовок), поступившего со склада. Обработанные заготовки (детали) поступают в контейнер (300 деталей), который после заполнения отправляется на склад.

№	Событие в системе	Переход в СП	№	Условие в системе	Позиция в СП
1	Магазин поступил в ГПМ со склада	t1	1	Заготовка ждет обработки	p1
2	ОЦ начал обработку заготовки	t2	2	ОЦ свободен	p2
3	ОЦ закончил обработку заготовки	t3	3	Заготовка обрабатывается в ОЦ	p3
4	Деталь поступила в контейнер	t4	4	Деталь получена	p4
5	Контейнер отправлен на склад	t5	5	Контейнер полностью заполнен	p5

Переход	$I(t_i)$	$O(t_i)$
t_1	$\{...\}$	$\{p_1\}$
t_2	$\{p_1, p_2\}$	$\{p_3\}$
t_3	$\{p_3\}$	$\{p_2, p_4\}$
t_4	$\{p_4\}$	$\{p_5\}$
t_5	$\{p_5\}$	$\{...\}$



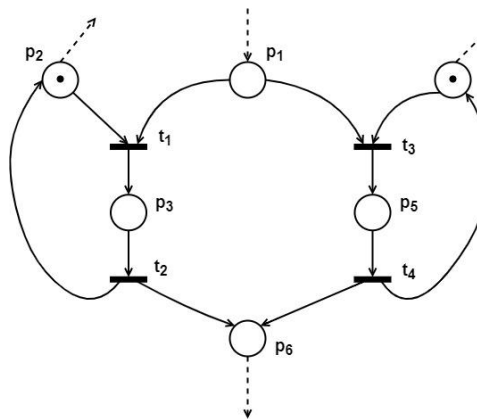
Пример №2 – «Модуль ВС для параллельной обработки заданий»

Модуль вычислительной системы (ВС) включает в себя два вычислительных устройства (ВУ) – ВУ1 и ВУ2, которые могут обрабатывать очередное задание и формируют отчет об обработке.

№	Событие в системе	Переход в СП
1	ВУ1 начало обработку задания	t_1
2	ВУ1 закончило обработку задания	t_2
3	ВУ2 начало обработку задания	t_3
4	ВУ2 закончило обработку задания	t_4

	Условие в системе	Позиция в СП
1	Задание поступило на обработку	p_1
2	ВУ1 свободно	p_2
3	ВУ1 обрабатывает задание	p_3
4	ВУ2 свободно	p_4
5	ВУ2 обрабатывает задание	p_5
6	Сформирован отчет об обработке задания	p_6

$$\vec{\mu}_0 = (0,1,0,1,0,0)$$



Переход	$I(t_i)$	$O(t_i)$
t_1	$\{p_1, p_2\}$	$\{p_3\}$
t_2	$\{p_3\}$	$\{p_2, p_6\}$
t_3	$\{p_1, p_4\}$	$\{p_5\}$
t_4	$\{p_5\}$	$\{p_4, p_6\}$

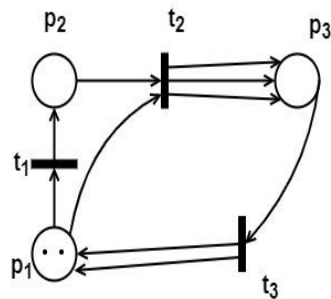
1. Понятие и структура СП
2. Классификация СП по структуре
- 3. Алгоритм преобразования СП в ординарную**
4. Функционирование СП
5. Покрывающее дерево СП
6. Классификация СП по динамическим свойствам
7. Динамические свойства автоматных СП
8. Динамические свойства синхрографов
9. Метод анализа динамических свойств СП на основе покрывающих деревьев

Алгоритм преобразования СП в ординарную

1. Для всех позиций $p_k \in P$ исходной СП подсчитывается следующая

$$\text{характеристика: } n(p_k) = \max_{i=1}^m (\#(p_k, I(t_i)) + \#(p_k, O(t_i))).$$

Пример



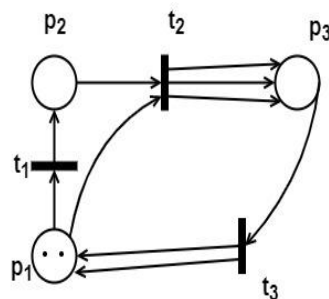
$$n(p_1) = \max_{i=1}^3 (\#(p_1, I(t_i)) + \#(p_1, O(t_i))) = \max(1 + 0, 1 + 0, 0 + 2) = 2$$

$$n(p_2) = \max_{i=1}^3 (\#(p_2, I(t_i)) + \#(p_2, O(t_i))) = \max(0 + 1, 1 + 0, 0 + 0) = 1$$

$$n(p_3) = \max_{i=1}^3 (\#(p_3, I(t_i)) + \#(p_3, O(t_i))) = \max(0 + 0, 0 + 3, 1 + 0) = 3$$

2. Если $n(p_k) > 1$, то для этой позиции определяется множество дополнительных позиций $\{p_{k1}, \dots, p_{kn(p_k)}\}$.

Пример

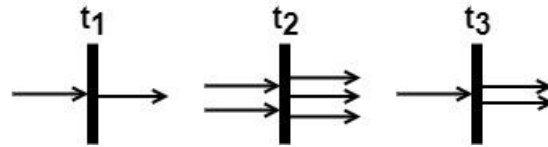
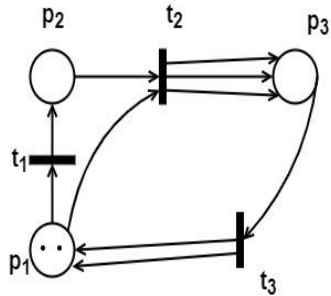


Т.к. $n(p_1) = 2$, то определим для нее множество дополнительных позиций $\{p_{11}, p_{12}\}$.

Т.к. $n(p_3) = 3$, то определим для нее множество дополнительных позиций $\{p_{31}, p_{32}, p_{33}\}$.

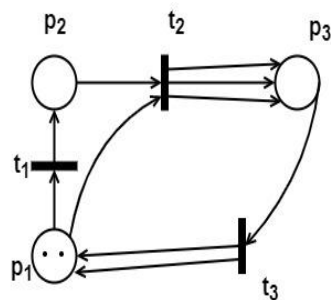
3. Переходы исходной СП $T = \{t_1, \dots, t_m\}$ объявляются нормальными переходами.

Пример



4. Если $n(p_k) > 1$, то для этой позиции определяется множество кольцевых переходов $\{r_{k1}, \dots, r_{kn(p_k)}\}$.

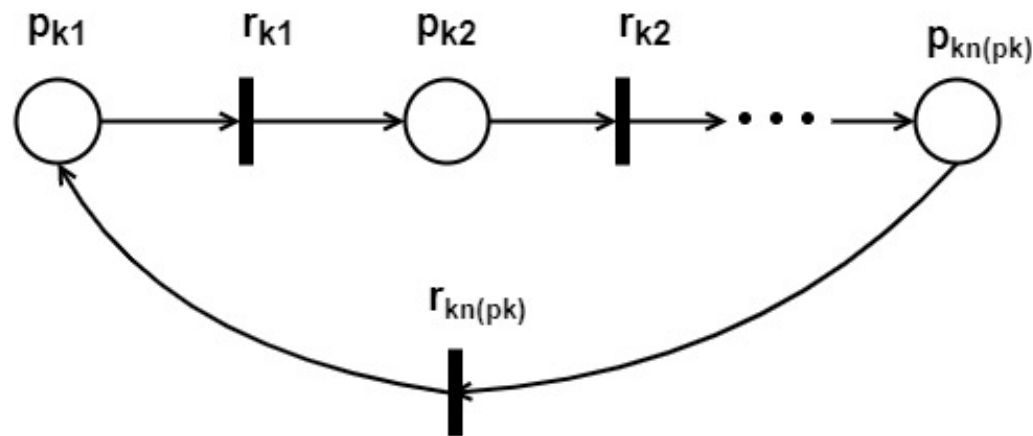
Пример



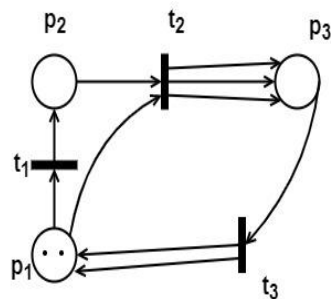
Т.к. $n(p_1) = 2$, то определим для нее множество кольцевых переходов $\{r_{11}, r_{12}\}$.

Т.к. $n(p_3) = 3$, то определим для нее множество кольцевых переходов $\{r_{31}, r_{32}, r_{33}\}$.

5. Если $n(p_k) > 1$, то для этой позиции строится кольцевая подсеть на множествах $\{p_{k1}, \dots, p_{kn(p_k)}\}$ и $\{r_{k1}, \dots, r_{kn(p_k)}\}$, представляющая собой простой контур, в котором чередуются дополнительные позиции и кольцевые переходы этой позиции. Направление дуг в контуре может быть как по часовой стрелки (см. рисунок ниже), так и против часовой стрелки.

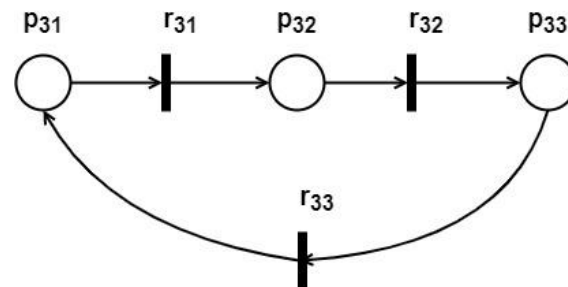
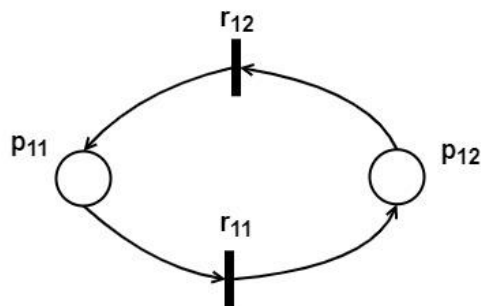


Пример



Т.к. $n(p_1) = 2$, то строим для этой позиции кольцевую подсеть (рис. слева).

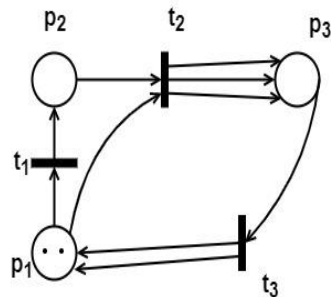
Т.к. $n(p_3) = 3$, то строим для этой позиции кольцевую подсеть (рис. справа).



6. Строится новая структура СП, в которой каждая позиция исходной сети с характеристикой $n(p_k) > 1$ заменяется на ее кольцевую подсеть. При этом дуги, соединяющие дополнительные позиции подсети с нормальными переходами, строятся так, чтобы не было кратности.
7. Производится начальная разметка в преобразованной СП по следующему правилу.
 - Если $n(p_k) = 1$, то ёмкость этой позиции сохраняется.
 - Если $n(p_k) > 1$, то все фишки этой позиции переходят в первую по счету дополнительную позицию ее кольцевой подсети, т.е. $\mu(p_{k1}) = \mu(p_k)$, а ёмкости остальных ее дополнительных позиций обнуляются.

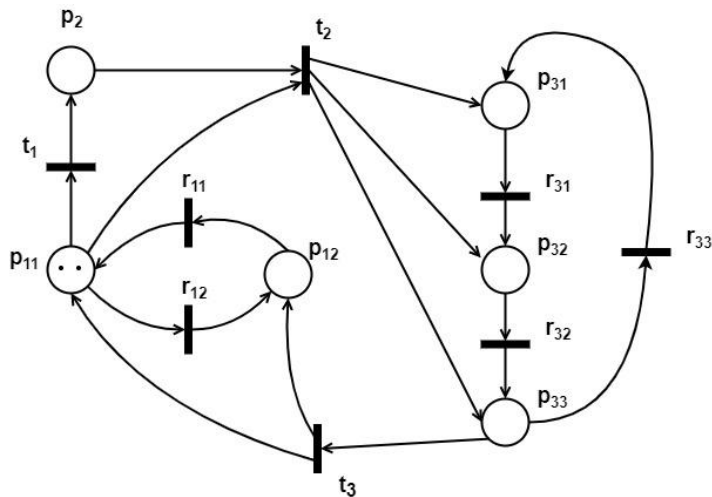
Алгоритм преобразования СП в ординарную

Пример



$$m = 3 \quad n = 3$$

$$\vec{\mu}_0 = (2, 0, 0)$$



$$m' = 8 \quad n' = 6$$

$$\vec{\mu}_0' = (2, 0, 0, 0, 0, 0)$$

$$m' = m + \sum_{k=1}^n n(p_k)$$

$$n' = n + \sum_{k=1}^n (n(p_k) - 1)$$