

EDS-Laborversuch 3

PRAKTIKUM EREIGNISDISKRETE SYSTEME

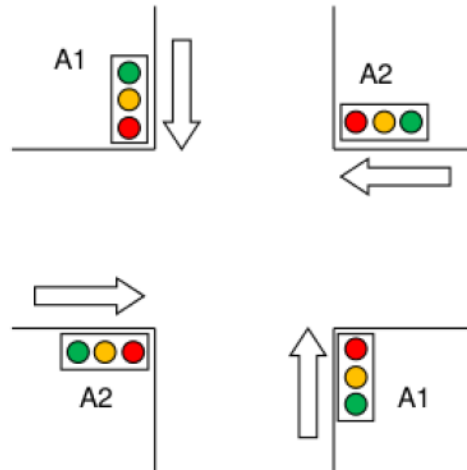
FABIAN BRZESINA

Aufgabe 1

Thema: Petri-Netze: Modellierung einer einfachen Ampelanlage

Die folgende Skizze stellt eine einfache Ampelanlage ohne Linksabbieger dar. Die Steuerung der Ampeln A1 und A2 soll als Petri-Netz entworfen und simuliert werden.

Bild:Ampelanlage



Die zu modellierende Ampelanlage weist folgende Eigenschaften auf:

- A1 sowie A2 sollen zyklisch nacheinander aktiv werden.
- A1 und A2 haben die **Zustandsfolgen**

rot-gelb → grün → gelb → rot → ...

- Eine Ampel muss rot sein während die andere ihre Rotgelbphase, Grünphase oder Gelbphase hat.
- Es gibt die **Stellen**

S1 (A1 rot-gelb), S2 (A1 grün), S3 (A1 gelb), S4 (A1 rot), S5 (A2 rot),
S6 (A2 rot-gelb), S7 (A2 grün), S8 (A2 gelb)

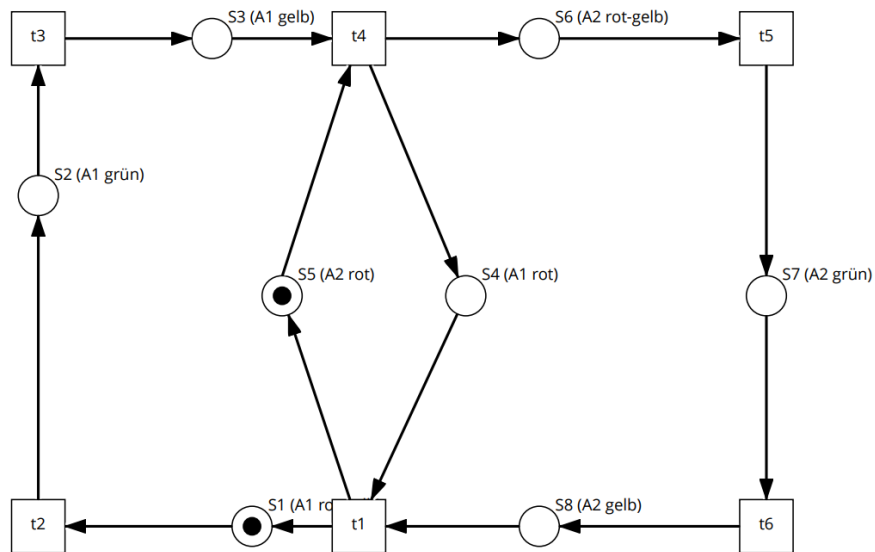
- Weiter gibt es die **Transitionen**

t1, t2, t3, t4, t5, t6 .

- Mit Transition t1 soll S1 und S5 aktiviert werden.
- Mit den Transitionen t2 bis t6 werden die weiteren Schritte eingeleitet.

Bestimmen Sie:

a) **das Petri-Netz,**



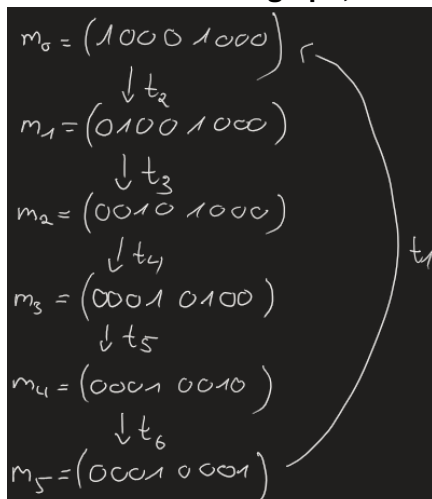
b) **eine Anfangsmarkierung M0,**

$$M_0 = (1 \ 0 \ 0 \ 0 \ 1 \ 0 \ 0 \ 0)$$

c) **die Inzidenzmatrix N,**

$$D: \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} - I: \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = N: \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 \\ -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

d) **den Erreichbarkeitsgraph,**



e) **die Netzeigenschaften,**

Erreichbarkeit:

Das Netz ist Erreichbar, da von der Anfangsmarkierung M0 jede andere Markierung Mn erreicht werden kann.

Lebendig:

Das Netz ist lebendig, da jede einzelne Transition mindestens 1x schalten kann.

Deadlockfreiheit:

Das Netz ist Deadlockfrei, da es keine toten Markierungen gibt.

Umkehrbarkeit:

Das Netz ist Umkehrbar, da die Anfangsmarkierung M0 von jeder Markierung Mn aus erreicht werden kann.

Konfliktfreiheit:

Das Netz ist konfliktfrei, da keine Aktivierung einer Transition die Möglichkeit zur Schaltung einer anderen Markierung verhindert.

Begrenztheit:

Das Netz ist 1 begrenzt, da jede Stelle max. ein Token halten kann.

f) **den Schaltvektor vr mit $N \cdot vr = 0$,**

$$V_R = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ v_4 \\ v_5 \\ v_6 \end{pmatrix} \quad N \cdot v_R = 0$$

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 \\ -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ v_4 \\ v_5 \\ v_6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} v_1 - v_2 \\ v_2 - v_3 \\ v_3 - v_4 \\ -v_1 \\ v_1 - v_4 \\ -v_4 - v_5 \\ v_4 - v_5 \\ v_5 - v_6 \\ -v_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} v_1 - v_2 = 0 \Rightarrow v_1 = v_2 \\ v_2 - v_3 = 0 \Rightarrow v_2 = v_3 \\ v_3 - v_4 = 0 \Rightarrow v_3 = v_4 \\ -v_1 = 0 \Rightarrow v_1 = 0 \\ v_1 - v_4 = 0 \Rightarrow v_1 = v_4 \\ -v_4 - v_5 = 0 \Rightarrow v_4 = -v_5 \\ v_4 - v_5 = 0 \Rightarrow v_4 = v_5 \\ v_5 - v_6 = 0 \Rightarrow v_5 = v_6 \\ -v_1 = 0 \Rightarrow v_1 = 0 \end{cases} \quad \text{für jedes } v_k = 1$$

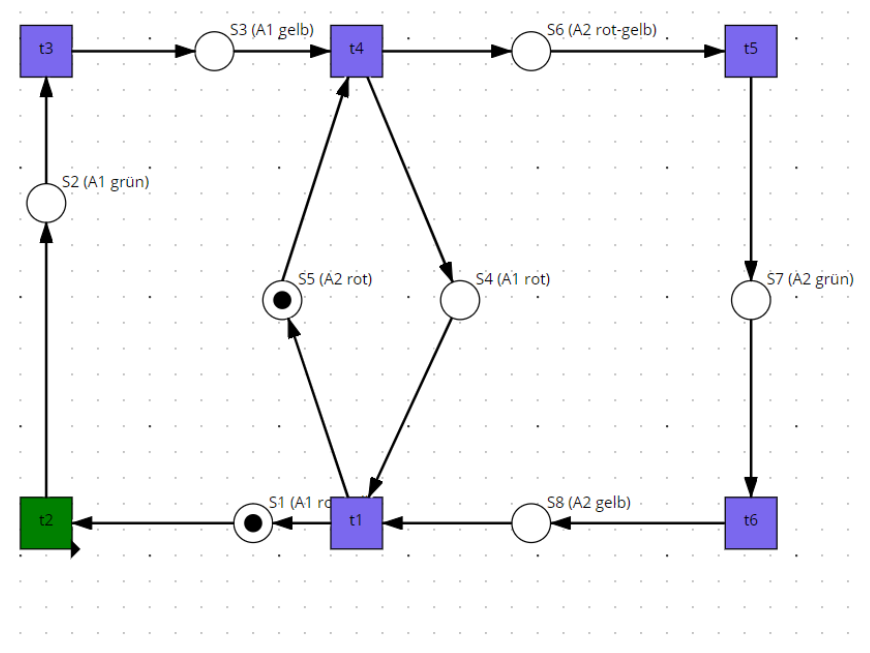
$$\Rightarrow v_R = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

g) **den Nachweis für f) über $N \cdot vr = 0$ und die entsprechende Schaltsequenz σ im Erreichbarkeitsgraph dafür,**

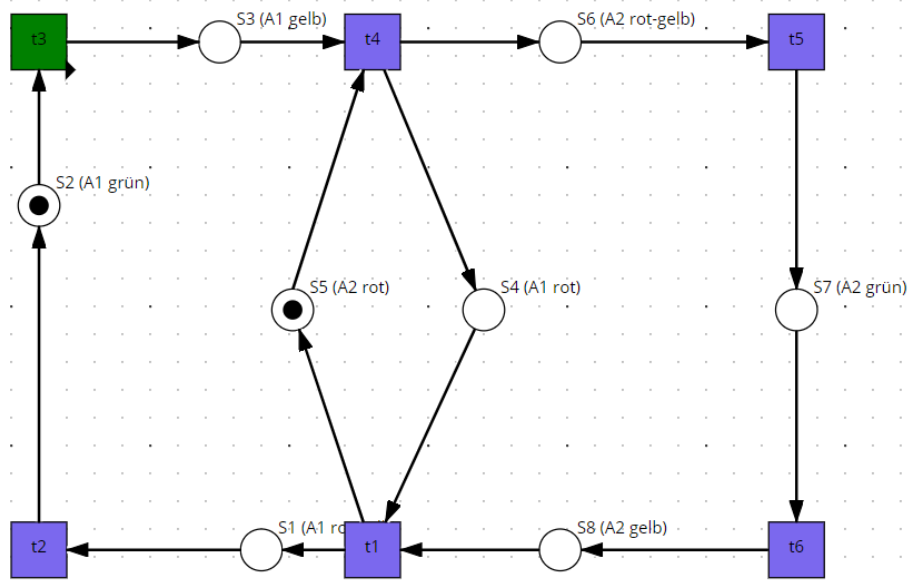
Die Reihenfolge für die Schaltsequenz ist wie folgend:



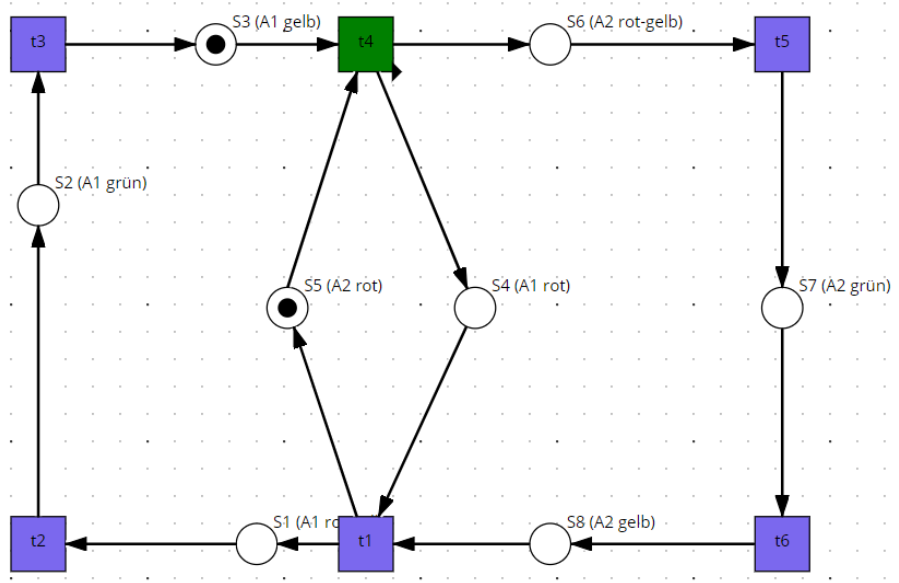
t2:



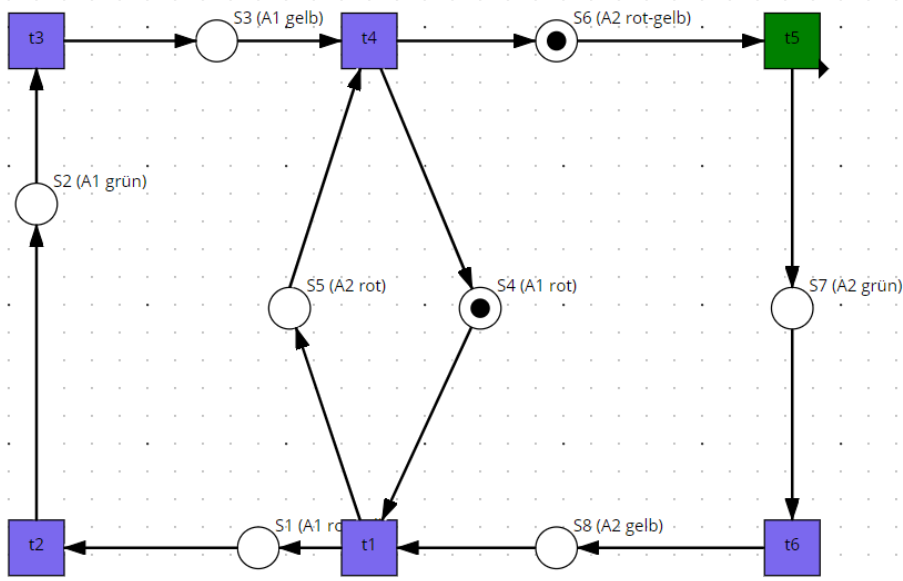
t3:



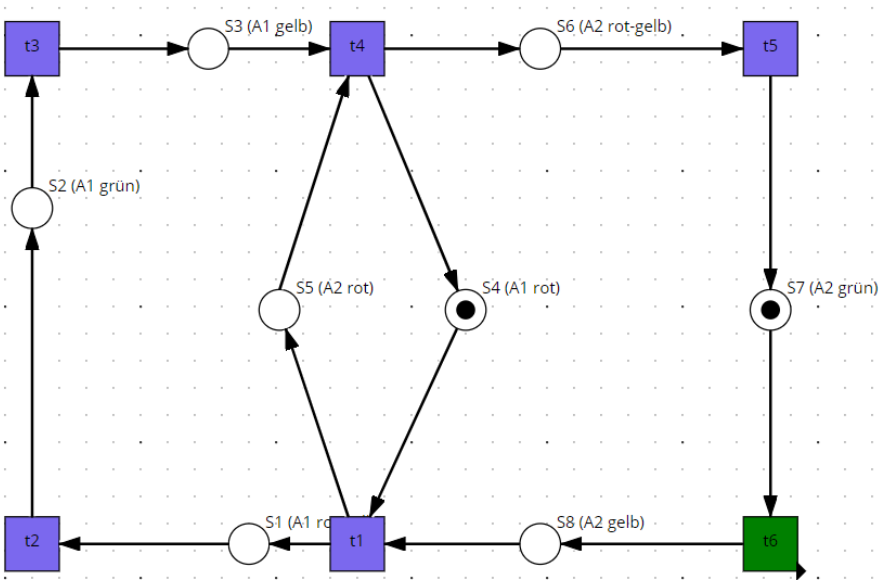
t4:



t5:



t6:



t1:

