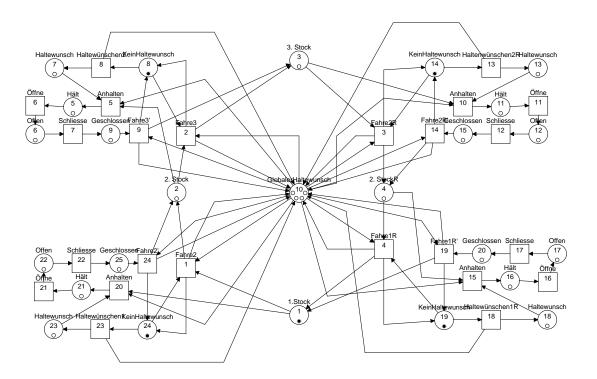
# TH1 - Aufgabenblatt 1

Andreas Krohn, Erik Andresen, Benjamin Vetter

8. Mai 2011

- 1. Modelliert einen einfachen Fahrstuhl für 3 Stockwerke, der immer fährt, bis ganz oben (3) und dann wieder bis ganz unten (1).
- 2. Fügt die Halte-Anforderung für jedes Stockwerk hinzu. Wenn eine Halte-Anforderung vorliegt, hält der Fahrstuhl und die Türen werden geöffnet und vor der Weiterfahrt geschlossen.
- 3. Modelliert nun einen Fahrstuhl mit einer einfachen Steuerung. Der Fahrstuhl fährt nur, wenn eine Anforderung vorliegt. Falls eine Anforderung für das Stockwerk, in dem sich der Fahrstuhl gerade befindet, vorliegt, werden die Türen geöffnet und anschließend geschlossen. Es wird immer nur eine Anforderung bearbeitet, d.h. Anforderungen werden nicht angenommen, wenn der Fahrstuhl gerade arbeitet.



4. Gebt das Netz formal in klassischer Darstellung an.

$$N = (P, T, W, K, M_0)$$

 $P_1 = \{Stock_1, Stock_2, Stock_3, Stock_{2R}, GlobalerHaltewunsch\}$ 

 $P_2 = \bigcup_{i \in \{1,2,2R,1R\}} \{Haltewunsch_i, KeinHaltewunsch_i, H\"{a}lt_i, Offen_i, Geschlossen_i\}$ 

 $P = P_1 \cup P_2$ 

Es gelte:

```
Stock_1 < Stock_2 < Stock_3 < Stock_{2R} < Globaler Haltewunsch < Haltewunsch_1 < Kein Haltewunsch_1 < Hält_1 < Offen_1 < Geschlossen_1 < Haltewunsch_2 < Kein Haltewunsch_2 < Hält_2 < Offen_2 < Geschlossen_2 < Haltewunsch_{2R} < Kein Haltewunsch_{2R} < Hält_{2R} < Offen_{2R} < Geschlossen_{2R} < Haltewunsch_{1R} < Kein Haltewunsch_{1R} < Hält_{1R} < Offen_{1R} < Geschlossen_{1R} 
T = \bigcup_{i \in \{1,2,2R,1R\}} \{Fahre_i, Fahre'_i, Haltewünschen_i, Anhalten_i, Öffne_i, Schliesse_i\}
W: (P \times T) \cup (T \times P) \to \mathbb{N}_0
\forall (x,y) \in (P \times T) \cup (T \times P) : W(x,y) = 1
K: P \to \mathbb{N}_0
K(p) = \begin{cases} 3, & \text{falls } p \in \{Globaler Haltewunsch\} \\ 1, & \text{sonst} \end{cases}
M_0 = (1,0,0,0,0,0,1,0,0,0,1,0,0,0,1,0,0,0,0,1,0,0,0)
Berechnet, formal die Schaltfolge zu einer gegebenen Anfangsmarkierung, die eine
```

5. Berechnet formal die Schaltfolge zu einer gegebenen Anfangsmarkierung, die eine Fahrt vom ersten in den dritten Stock beschreibt.

Anfangsmarkierung:  $M_0 = (1, 0, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0)$ 

Vorbereich von  $Haltewünschen_{2R}$ :

 $\bullet Haltew \ddot{u}nschen_{2R} = \{KeinHaltewunsch_{2R}\}$ 

 $Haltewünschen_{2R}$  aktiviert, da

 $M(KeinHaltewunsch_{2R}) = 1 \ge W(KeinHaltewunsch_{2R}, Haltewünschen_{2R})$ 

Nachbereich von  $Haltewünschen_{2R}$ :

 $Haltewünschen_{2R} \bullet = \{Haltewunsch_{2R}, Globaler Haltewunsch\}$ 

 $K(Haltewunsch_{2R}) = 1 \ge 1 = 0 + 1 = M(Haltewunsch_{2R}) +$ 

 $W(Haltew\ddot{u}nschen_{2R}, Haltewunsch_{2R})$ 

 $K(Globalerhaltewunsch) = 3 \ge 1 = 0 + 1 = M(GlobalerHaltewunsch) + W(Haltewunsch)$ 

 $W(Haltew\ddot{u}nschen_{2R}, GlobalerHaltewunsch)$ 

 $\implies Haltewünschen_{2R}$  aktiviert

 $M_0 \xrightarrow{Haltew\"{u}nschen_{2R}} M_1$ 

 $M_1(GlobalerHaltewunsch) = M_0(GlobalerHaltewunsch) -$ 

 $W(Globaler Haltewunsch, Haltewünschen_{2R}) +$ 

 $W(Haltew\ddot{u}nschen_{2R},GlobalerHaltewunsch) = 0 - 0 + 1 = 1$ 

 $M_1(KeinHaltewunsch_{2R}) = M_0(KeinHaltewunsch_{2R}) -$ 

 $W(KeinHaltewunsch_{2R}, Haltewünschen_{2R}) +$ 

 $W(Haltew\ddot{u}nschen_{2R}, KeinHaltewunsch_{2R}) = 1 - 1 + 0 = 0$ 

```
M_1(Haltewunsch_{2R}) = M_0(Haltewunsch_{2R}) -
      W(Haltewunsch_{2R}, Haltewünschen_{2R}) +
      W(Haltewünschen_{2R}, Haltewunsch_{2R}) = 0 - 0 + 1 = 1
       \implies M_1 = (1, 0, 0, 0, 1, 0, 1, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0)
Vorbereich von Fahre<sub>2</sub>
      \bulletFahre<sub>2</sub> = {GlobalerHaltewunsch, Stock<sub>1</sub>, KeinHaltewunsch<sub>1</sub>}
      Fahre<sub>2</sub> aktiviert, da
      M(KeinHaltewunsch_1) = 1 \ge W(KeinHaltewunsch_1, Fahre_2) = 1
      M(GlobalerHaltewunsch) = 1 \ge W(GlobalerHaltewunsch, Fahre_2) = 1
      M(Stock_1) = 1 \ge W(Stock_1, Fahre_2) = 1
Nachbereich von Fahre<sub>2</sub>
      Fahre_2 \bullet = \{GlobalerHaltewunsch, Stock_2, KeinHaltewunsch_1\}
      K(GlobalerHaltewunsch) = 3 \ge M(GlobalerHaltewunsch) + W(Fahre_2, GlobalerHaltewunsch)
      1 + 1 = 2
      K(Stock_2) = 1 \ge M(Stock_2) + W(Fahre_2, Stock_2) = 0 + 1 = 1
      K(KeinHaltewunsch_1) = 1 \ge M(KeinHaltewunsch_1) - W(KeinHaltewunsch_1, Fahre_2) +
      W(Fahre_2, KeinHaltewunsch_1) = 1 - 1 + 1
       \implies Fahre_2 aktiviert
M_1 \xrightarrow{Fahre_2} M_2
      M_2(Stock_1) = M_1(Stock_1) - W(Stock_1, Fahre_2) + W(Fahre_2, Stock_1) =
      1 - 1 + 0 = 0
      M_2(GlobalerHaltewunsch) = M_1(GlobalerHaltewunsch) -
      W(GlobalerHaltewunsch, Fahre_2) +
      W(Fahre_2, GlobalerHaltewunsch) = 1 - 1 + 1 = 1
      M_2(Stock_2) = M_1(Stock_2) - W(Stock_2, Fahre_2) + W(Fahre_2, Stock_2) =
      0 - 0 + 1 = 1
      M_2(KeinHaltewunsch_1) = M_1(KeinHaltewunsch_1) -
      W(KeinHaltewunsch_1, Fahre_2) +
      W(Fahre_2, KeinHaltewunsch_1) = 1 - 1 + 1 = 1
       \implies M_2 = (0, 1, 0, 0, 1, 0, 1, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0)
Vorbereich von Fahre<sub>3</sub>
      \bullet Fahre_3 = \{GlobalerHaltewunsch, Stock_2, KeinHaltewunsch_2\}
      Fahre_2 aktiviert, da
```

 $M(KeinHaltewunsch_2) = 1 \ge W(KeinHaltewunsch_2, Fahre_3) = 1$ 

```
M(GlobalerHaltewunsch) = 1 \ge W(GlobalerHaltewunsch, Fahre_3) = 1
M(Stock_3) = 1 \ge W(Stock_2, Fahre_3) = 1
```

## Nachbereich von $Fahre_2$

```
Fahre_{3} \bullet = \{Globaler Haltewunsch, Stock_3, Kein Haltewunsch_2\}
K(Globaler Haltewunsch) = 3 \geq M(Globaler Haltewunsch) + W(Fahre_3, Globaler Haltewunsch_2) + 1 = 2
K(Stock_3) = 1 \geq M(Stock_3) + W(Fahre_3, Stock_3) = 0 + 1 = 1
K(Kein Haltewunsch_2) = 1 \geq M(Kein Haltewunsch_2) - W(Kein Haltewunsch_2, Fahre_3) + W(Fahre_3, Kein Haltewunsch_2) = 1 - 1 + 1
\Rightarrow Fahre_3 \text{ aktiviert}
M_2 \xrightarrow{Fahre_3} M_3
M_3(Stock_2) = M_2(Stock_2) - W(Stock_2, Fahre_3) + W(Fahre_3, Stock_2) = 1 - 1 + 0 = 0
M_3(Globaler Haltewunsch) = M_2(Globaler Haltewunsch) - W(Globaler Haltewunsch, Fahre_3) + W(Fahre_3, Globaler Haltewunsch) = 1 - 1 + 1 = 1
M_3(Stock_3) = M_1(Stock_3) - W(Stock_3, Fahre_3) + W(Fahre_3, Stock_3) = M_1(Stock_3) - W(Stock_3, Fahre_3) + W(Stock_3, Fahre_3, Fahre_3) + W(Stock_3, Fahre_3, Fahre_3,
```

# $M_3(KeinHaltewunsch_2) = M_2(KeinHaltewunsch_2) -$

$$W(KeinHaltewunsch_2, Fahre_3) +$$

$$W(Fahre_3, KeinHaltewunsch_2) = 1 - 1 + 1 = 1$$

#### Vorbereich von $Anhalten_{2R}$

0 - 0 + 1 = 1

 $\bullet$  Anhalten<sub>2R</sub> = { $Stock_3$ , GlobalerHaltewunsch,  $Haltewunsch_{2R}$ }

 $Anhalten_{2R}$  aktiviert, da

$$M(Stock_3) = 1 \ge W(Stock_3, Anhalten_{2R}) = 1$$

 $M(GlobalerHaltewunsch) = 1 \ge W(GlobalerHaltewunsch, Anhalten_{2R}) = 1$ 

 $M(Haltewunsch_{2R}) = 1 \ge W(Haltewunsch_{2R}, Anhalten_{2R}) = 1$ 

## Nachbereich von $Anhalten_{2R}$

$$Anhalten_{2R} \bullet = \{H\ddot{a}lt_{2R}\}\$$
 $K(H\ddot{a}lt_{2R}) = 1 \ge M(H\ddot{a}lt_{2R}) + W(Anhalten_{2R}, H\ddot{a}lt_{2R}) = 0 + 1 = 1$ 
 $\implies Anhalten_{2R} \text{ aktiviert}$ 

```
\begin{split} M_3 & \xrightarrow{Anhalten_{2R}} M_4 \\ & M_4(Stock_3) = M_3(Stock_3) - W(Stock_3, Anhalten_{2R}) + W(Anhalten_{2R}, Stock_3) = \\ & 1 - 1 + 0 = 0 \\ & M_4(GlobalerHaltewunsch) = M_3(GlobalerHaltewunsch) - \\ & W(GlobalerHaltewunsch, Anhalten_{2R}) + \\ & W(Anhalten_{2R}, GlobalerHaltewunsch) = 1 - 1 + 0 = 0 \\ & M_4(Haltewunsch_{2R}, GlobalerHaltewunsch) = 1 - 1 + 0 = 0 \\ & M_4(Haltewunsch_{2R}) = M_3(Haltewunsch_{2R}) - \\ & W(Haltewunsch_{2R}, Anhalten_{2R}) + \\ & W(Anhalten_{2R}, Haltewunsch_{2R}) = 1 - 1 + 0 = 0 \\ & M_4(H\ddot{a}lt_{2R}) = M_3(H\ddot{a}lt_{2R}) - \\ & W(H\ddot{a}lt_{2R}, Anhalten_{2R}) + W(Anhalten_{2R}, H\ddot{a}lt_{2R}) = 0 - 0 + 1 = 1 \\ & \Longrightarrow M_4 = (0, 0, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 0) \end{split}
```

Der Aufzug ist nun auf dem 3. Stock und hat angehalten.