

Petri-hálók tulajdonságai

A modell viselkedésének ellenőrzése

dr. Bartha Tamás
Dr. Pataricza András

BME Méréstechnika és Információs Rendszerek Tanszék

Petri-hálók vizsgálata

Vizsgálati lehetőségek

Az elemzés mélysége szerint:

- Szimuláció
 - Állapottér bejárása
 - elérhetőségi gráf analízis
 - dinamikus (viselkedési) tulajdonságok
 - Strukturális tulajdonságok
 - invariáns analízis
- ha mindez nem vezet eredményre
- Algebrai közelítés, részleges döntés
-

Petri-hálóok kezdőállapot-függő analízise

- Elérhetőségi analízis

- az elérhetőségi gráf (állapottér!) konstrukciójával

- **dinamikus** (viselkedési) tulajdonságok:

- elérhetőség, fedhetőség, élőség, holtpontmentesség, korlátosság, fairség, megfordíthatóság

- **kezdőállapot-függő**

- nem általános érvényű tulajdonságok

ha az állapottér nem kezelhető



- Redukciós technikák

- **tulajdonságmegtartó** transzformációk

- a struktúra (és így az állapottér) szisztematikus csökkentése

Petri-hálóok kezdőállapot-független analízise

- Kezdőállapot-független tulajdonságok
 - meghatározhatók csak a struktúra alapján
 - vagy univerzális (minden működésre érvényes)
 - vagy egzisztenciális (lehetséges ilyen működés)
 - **strukturális** tulajdonságok
 - strukturális élőség, strukturális korlátosság, vezérelhetőség, konzervativitás, ismételhetőség, konzisztencia
- Invariáns tulajdonságok
 - tüzelési (T-, transition) invariáns
 - lehetséges olyan működés, hogy az állapot újra előálljon
 - hely (P-, place) invariáns
 - minden állapotban igaz és állandó
 - súlyozott tokenösszeg \Rightarrow dinamikus egyensúly

Elérhetőség fogalma, tulajdonságai

Elérhetőségi analízis

Elérhetőség

Elérhetőségi analízis

- Kezdőállapotfüggő dinamikus viselkedés
 - Jelölés (marking) = állapot
 - Tokeneloszlás = állapotváltozó
 - Tüzelés = állapotátmenet
 - Tüzelési sorozatok hatására M_0, M_1, \dots, M_n állapotsorozat
- Állapotsorozat: trajektória az állapottérben
- M_n állapot *elérhető* az M_0 kiinduló állapotból, ha

$$\exists \vec{\sigma} : M_0 [\vec{\sigma} > M_n]$$

- Elérhetőségi gráf: állapottér grafikus képe

Elérhetőségi analízis

Az M_0 kiinduló állapotból az N Petri-hálóban

– Elérhető állapotok

$$R(N, M_0) = \{ M \mid \exists \vec{\sigma} : M_0 [\vec{\sigma} > M] \}$$

- Állapot bázisú kérdések

– Végrehajtható tüzelési sorozatok

$$L(N, M_0) = \{ \exists \vec{\sigma} \mid M : M_0 [\vec{\sigma} > M] \}$$

- Állapotátmenet (esemény) bázisú kérdések

Elérhetőségi probléma

Petri-hálók elérhetőségi problémája:

- M_n állapot elérhető-e valamilyen M_0 kiinduló állapotból

$$\boxed{M_n \stackrel{?}{\in} R(N, M_0)}$$

Rész-tokeneloszlási probléma:

- helyek egy $P' \subset P$ részhalmazára korlátozva elérhető-e M_n állapot az adott helyekre megadott tokeneloszlással

$$\boxed{\stackrel{?}{\exists} M \in R(N, M_0) \wedge \forall p \in P' : M(p) = M_n(p)}$$

Elérhetőségi probléma megoldhatósága

- Az elérhetőségi probléma eldönthető
 - de exponenciális (hely) komplexitású általános esetben
- Míg az egyenlőségi probléma eldönthetősége általános esetben bizonyítottan **nem lehetséges**
 - feladat: két Petri-háló (N, N') lehetséges tüzelési sorozatai azonosságának eldöntése

$$L(N, M_0) \stackrel{?}{=} L(N', M'_0)$$

- 1-korlátos (biztos) Petri-hálók esetén exponenciális
 - processz algebra, biszimuláció

Petri-hálók dinamikus (viselkedési) tulajdonságai

Dinamikus tulajdonságok

- Elérhetőséggel kapcsolatos tulajdonságok
 - Függenek a kiinduló állapottól (kezdő jelöléstől)
 - ⇒ **strukturális** tulajdonságok: kiinduló állapottól függetlenek
 - Nem csak elérhetőségi analízissel határozhatók meg
- Dinamikus tulajdonságok:
 - Korlátosság
 - Élő tulajdonság
 - Holtpontmentesség
 - Megfordíthatóság
 - Visszatérő állapot
 - Fedhetőség
 - Perzisztencia
 - Fair tulajdonság
 - Korlátozott fairség
 - Globális fairség

Dinamikus tulajdonságok: végesség

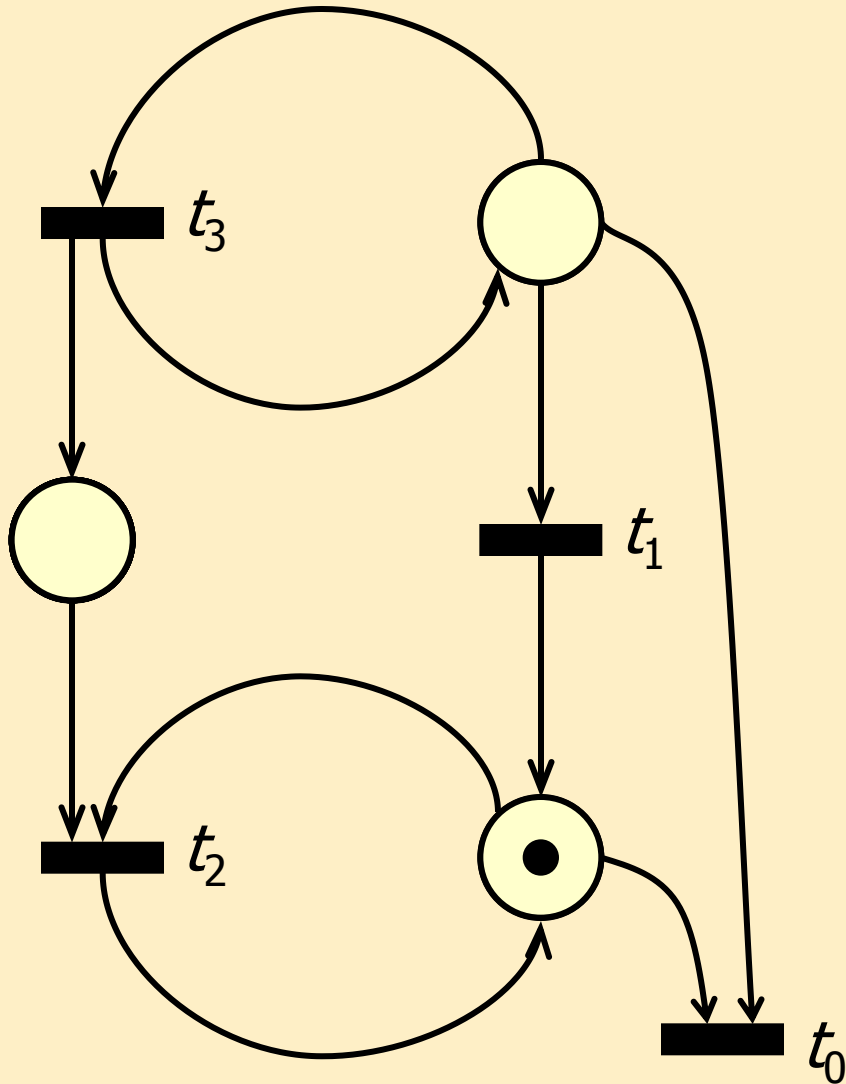
- k -korlátosság (korlátosság)
 - bármely állapotban minden helyen helyenként maximum k token lehet (M_0 kiinduló állapot függő!)
 - Biztos Petri-háló: korlátosság speciális esete ($k = 1$)
 - végesség kifejezése
 - korlátosság \Leftrightarrow véges állapottér
 - erőforrás használat, illetve általános értelemben vett feladatkezelés modellezése
 - (részben) konzervativitás $\stackrel{?}{\Rightarrow}$ korlátosság
 - a rendszerben a feladatok elvégzése garantált-e?

Dinamikus tulajdonságok: élőség

- Holtpont (deadlock) -mentesség
 - Minden állapotban legalább egy tranzíció tüzelhető
- Élő tulajdonság
 - Tranzíció egyszer/többször/végtelenszer tüzelhet-e?
 - Gyenge élő tulajdonságok egy t tranzícióra:
 - L_0 -élő (halott): t sohasem tüzelhető egyetlen
 - L_1 -élő: t legalább egyszer tüzelhető valamely
 - L_2 -élő: bármely véges $k > 1$ egészre t legalább k -szor tüzelhető valamely
 - L_3 -élő: t végtelen sokszor tüzelhető valamely
- L_4 -élő: t L_1 -élő bármely $M_n \in R(N, M_0)$ állapotban

} $\vec{\sigma} \in L(N, M_0)$
állapot-
trajektóriában

Élő tulajdonság: példa



- t_0 tranzíció: L_0 -élő (halott)
- t_1 tranzíció: L_1 -élő
- t_2 tranzíció: L_2 -élő
- t_3 tranzíció: L_3 -élő



Dinamikus tulajdonságok: élőség (folyt.)

- Egy (P, T, M_0) Petri-háló L_x -élő
 - ha minden $t \in T$ tranzíció L_x -élő
 - L_4 -től L_1 -ig az élő tulajdonságok tartalmazzák egymást
- Egy (P, T, M_0) Petri-háló élő
 - ha L_4 -élő, azaz minden $t \in T$ tranzíció L_4 -élő
 - Bejárési úttól függetlenül garantáltan holtpontmentes
 - köztes állapottól függetlenül minden tranzíció újra tüzelhető
 - holtpontmentesség \leftarrow élőség
 - Bizonyítása költséges lehet
 - szerencsés esetben nem (invariánsok!)
 - ideális rendszert tételez fel

Dinamikus tulajdonságok: ciklikusság

- Megfordíthatóság

- A kezdőállapot bármely követő állapotból elérhető

$$\forall M \in R(N, M_0) \Rightarrow M_0 \in R'(N, M)$$

- Gyakran ciklikus működésű hálózat

- Visszatérő állapot

- Van olyan, a kezdőállapotból elérhető állapot, amely bármely öt követő állapotból elérhető

$$\exists M_n \in R(N, M_0) : \forall M \in R'(N, M_n) \Rightarrow M_n \in R''(N, M)$$

- Gyakran ciklikus (rész)hálózat inicializáló szekvenciával

Dinamikus tulajdonságok: ciklikusság (folyt.)

- Fedhetőség

- Létrejön-e korábbi működést magában foglaló állapot?
- M' állapot fedi M állapotot, ha $M' \in R(N, M_0) \wedge M' \geq M$
 - M állapot fedhető M' állapottal
 - $M' \geq M$ jelentése: $\forall p \in P : m'(p) \geq m(p)$
 - gyenge fedhetőség esetén az azonos állapot is fed, ha elérhető
 - erős fedhetőség: $\exists p \in P : m''(p) > m(p)$
- μ a t tranzíciót engedélyező minimális tokeneloszlás
 - t akkor és csak akkor nem L_1 -élő, ha μ nem fedhető le
 - gyenge fedhetőség elég
 - fordítva: μ lefedhetősége garantálja t L_1 -élő voltát

Dinamikus tulajdonságok: kölcsönhatás

- Perzisztencia
 - Két tetszőleges engedélyezett tranzíció közül **egyik tüzelése sem tiltja le** a másik engedélyzettségét
 - engedélyezett tranzíció engedélyezve marad tüzelésig!
 - Rendszerbeli funkcionális dekompozíció megmarad-e?
 - Párhuzamos működések befolyásolják-e egymást?
- Egy (P, T, M_0) Petri-háló perzisztens, ha
 - bármely két $t_1, t_2 \in T$ tranzíciója az összes lehetséges tüzelési szekvenciában **perzisztens**

Dinamikus tulajdonságok: kölcsönhatás (folyt.)

- Fair tulajdonság
 - Párhuzamos folyamatok nem tartják-e fel egymást?
 - Valamennyi folyamat végbemegy-e (előbb-utóbb)?
- Nem egységes a **fairség** definíciója
 - Korlátozott fairség (B-fairség)
 - Globális fairség (korlátlan fairség)
- Egy tüzelési szekvencia **korlátozottan fair** (B-fair)
 - ha bármely tranzíció maximum **korlátos sokszor tüzelhet** anélkül, hogy egy másik tranzíció tüzelne
- Egy (P, T, M_0) Petri-háló **korlátozottan fair** (B-fair)
 - ha minden $t \in T$ tranzíció az összes lehetséges tüzelési szekvenciában **korlátozottan fair** (B-fair)

Dinamikus tulajdonságok: kölcsönhatás (folyt.)

- Globális fairség

- Egy tüzelési szekvencia globálisan fair, ha
 - véges, vagy
 - az összes tranzíció végtelen sokszor szerepel benne
- Egy (P, T, M_0) Petri-háló globálisan (korlátlanul) fair
 - ha a háló összes lehetséges tüzelési szekvenciája globálisan (korlátlanul) fair

Dinamikus tulajdonságok (összefoglalás)

- Korlátosság
- Holtpontmentesség
- Élő tulajdonság
 - L0 élő (halott)
 - L1 élő (1-szer tüzelhető)
 - L2 élő (k-szor tüzelhető)
 - L3 élő (∞ -szer tüzelhető)
 - L4 élő (\forall állapotban L1)
- Megfordíthatóság
 - Visszatérő állapot
- Fedhetőség
 - Gyenge fedhetőség
 - Erős fedhetőség
- Perzisztencia
- Fair tulajdonság
 - Korlátozott fairség
 - Globális fairség

Állapottér reprezentációk:
az elérhetőségi és fedési gráf

Állapottér reprezentációk: elérhetőségi gráf

- Elérhetőségi gráf
 - M_0 kezdőállapotból induló állapotgráf
 - csomópontok: állapotok → címkézés: tokeneloszlások
 - állapotátmenetek: irányított élek → címkézés: tüzelések
 - legfeljebb annyi új csomópont, ahány engedélyezett tranzíció
 - kevesebb, ha prioritásos a Petri-háló
 - csomópont, amiből nem indul ki él: **holt**pont
 - Nem korlátos a Petri-háló → végtelen sok állapot
 - korlátosság \Leftrightarrow véges állapottér
 - Szélességi típusú bejárás az állapotból tüzelések mentén
 - mélységi bejárás nem korlátos állapottérben rossz ötlet...
 - viszont a részleges sorrendezési redukció mélységi kereséssel

Állapottér reprezentációk: fedési gráf

- Petri-háló mérete/bonyolultsága és az állapottér mérete közti korreláció?
 - pl. megállási probléma
- Véghesség hiányát kezelni kell
- **Fedési gráf:** végtelen állapottér esetére is
 - Hasonló felépítés: M_0 kezdőállapot, élek: tüzelések
 - Kritikus részek: token „túlszaporodás”
 - trajektória: $M_0 \dots M'' \dots M, M'$ és $M'' \leq M' \rightarrow$ **fedett állapotok!**
 - $p \in P : m'(p) > m''(p) \rightarrow$ fedett helyek (erős fedhetőség)
 - fedett helyekre speciális szimbólum: ω a végtelenség kifejezője

Fedési fa generáló algoritmus

$L_{\text{vizsgálandó}} \leftarrow \{ M_0 \}$

MAIN: **if** $L_{\text{vizsgálandó}} \neq \emptyset$

A következő $M \in L_{\text{vizsgálandó}}$ állapot kiválasztása

if M a gyökértől idáig vezető úton már szerepelt

then M -et „rég állapotként” jelöljük

goto MAIN // ciklus

if M -ben nincs engedélyezett tüzelés

then M -et „végállapotként” (halott állapot) jelöljük

goto MAIN // ciklus

Fedési fa generáló algoritmus (folyt.)

else // (van M -ben engedélyezett tranzíció)

for all t engedélyezett tranzícióra:

Az M' rákövetkező állapot meghatározása: $M [\vec{e}_t > M'$

if létezik az M_0 -tól M -ig vezető úton olyan M'' , amelyet M' fed

$$M' \neq M'' \wedge \forall p \in P : m'(p) \geq m''(p) \wedge \exists p \in P : m'(p) > m''(p)$$

then M'' fedett állapot:

az M' állapotot jelölő tokeneloszlásban

a **fedett helyek jelöléseit** ω -val helyettesítjük

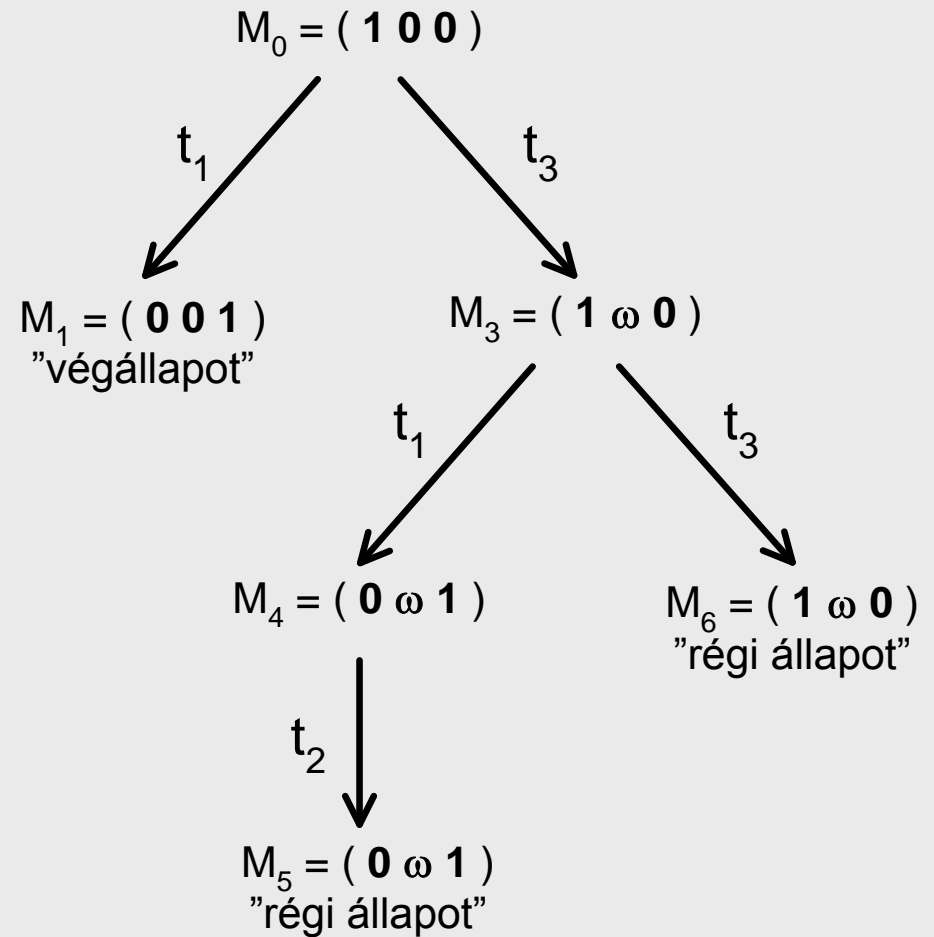
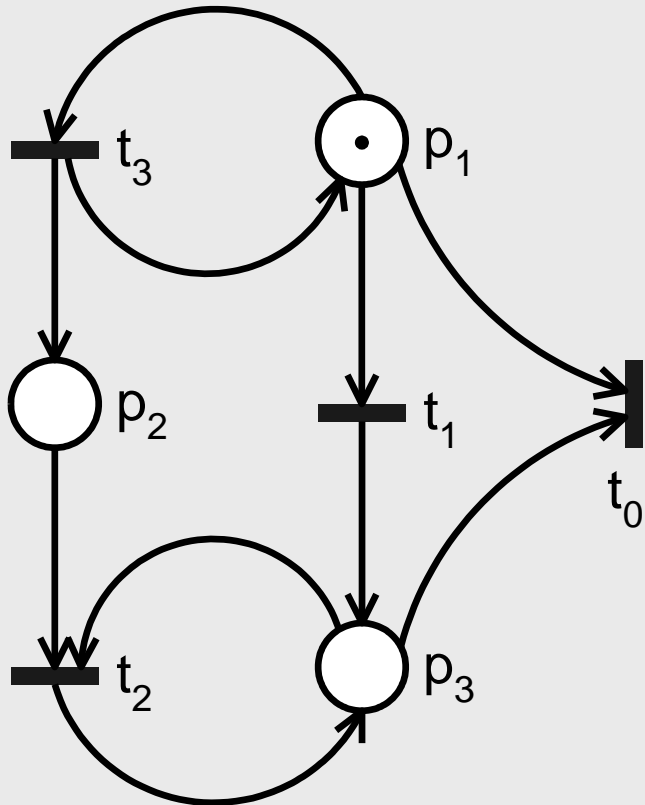
$$\forall p \in P : m'(p) > m''(p) \rightarrow m'(p) = \omega$$

else M' új állapot: $L_{\text{vizsgálándó}} \leftarrow L_{\text{vizsgálándó}} \cup M'$

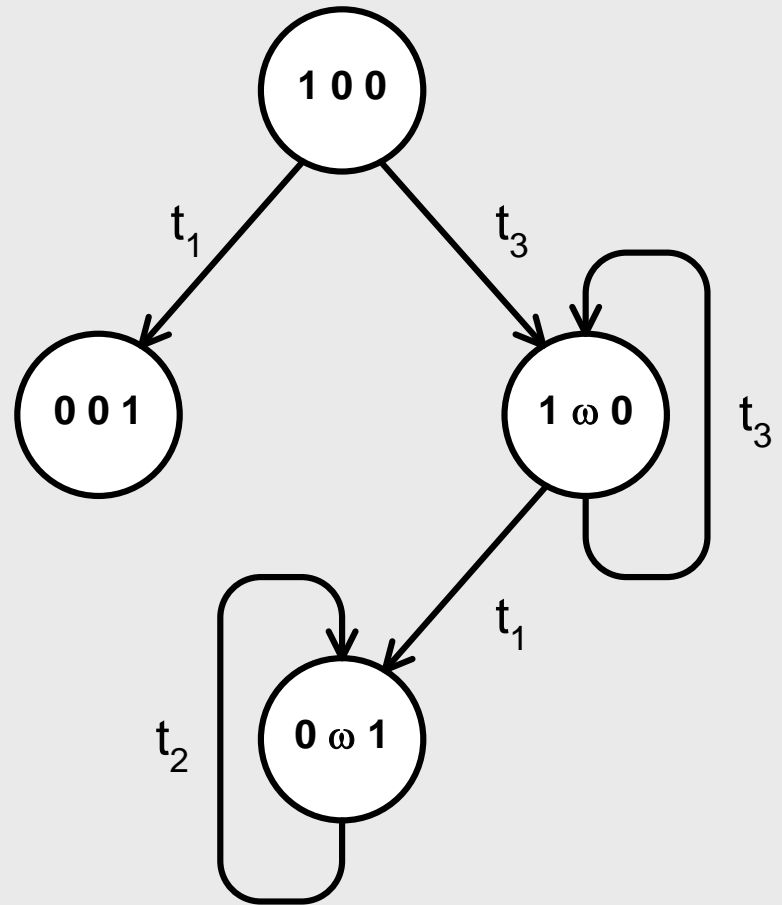
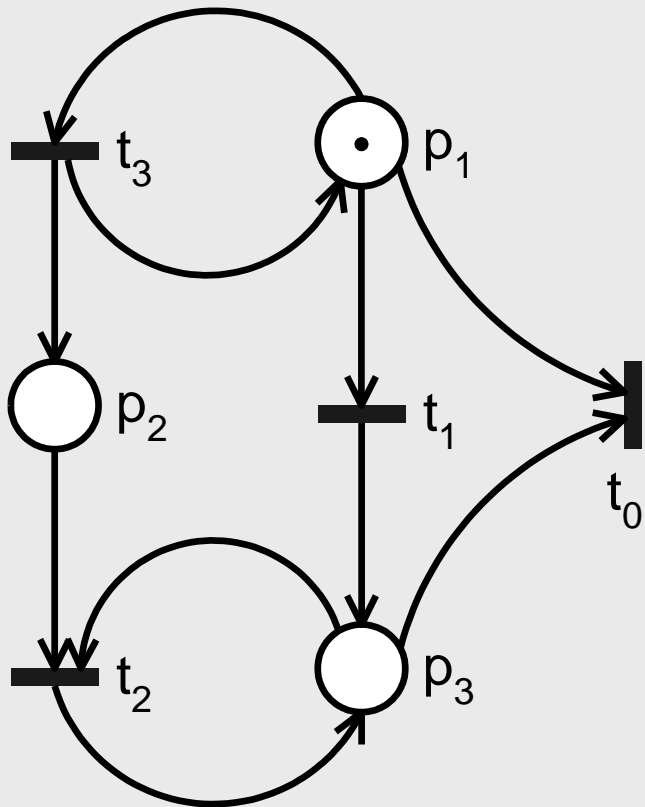
M -ből M' -höz egy t -vel jelölt élet húzunk

goto MAIN // ciklus

A példa és annak fedési fája



A példa és annak fedési gráfja



Petri-hálóok fedési fájának analízise

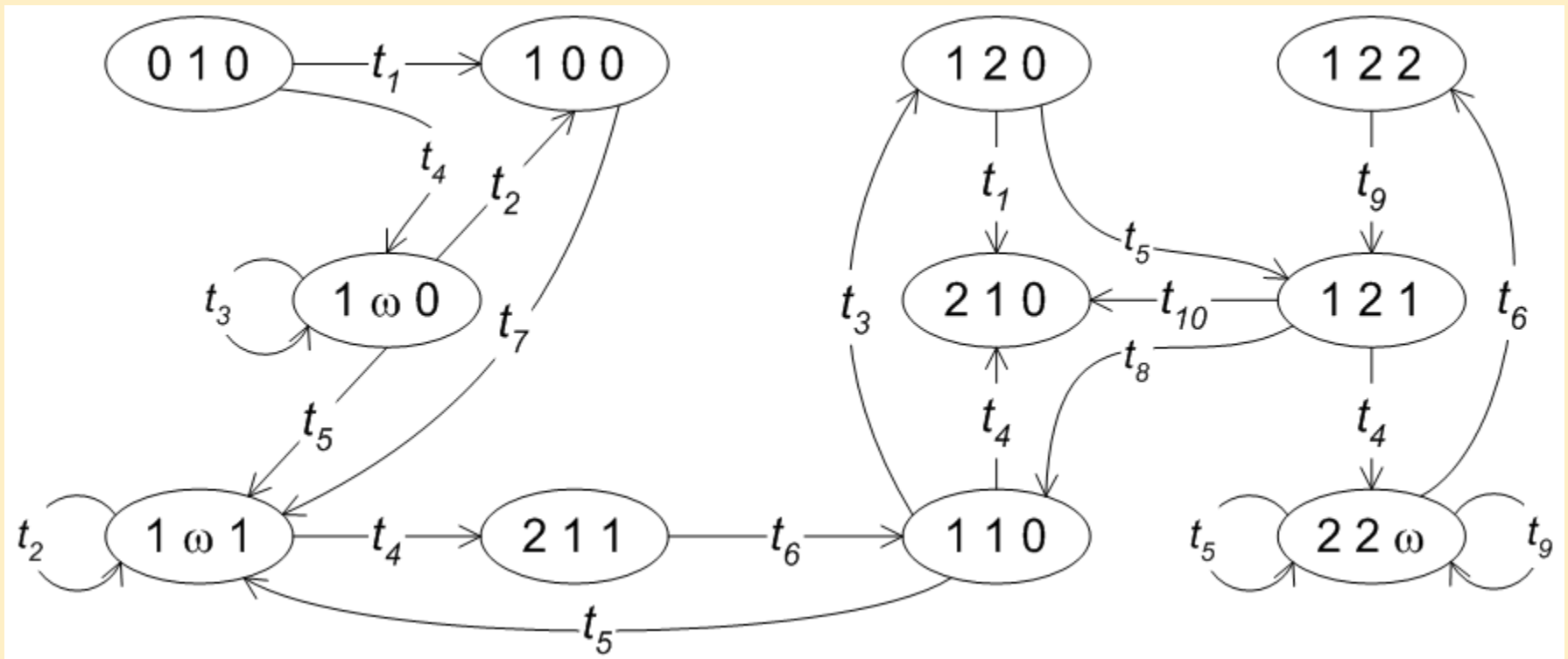
Közvetlenül is leolvasható tulajdonságok:

- Petri-háló **korlátos** $\Leftrightarrow R(N, M_0)$ elérhetőségi gráfja **véges**
 \Leftrightarrow Fedési fában ω **nem jelenik meg** címkeként
- Petri-háló **biztonságos** \Leftrightarrow Csak **0 és 1** jelenik meg csomópont címkeként a fedési fában
- Petri-háló egy tranzíciója **halott** \Leftrightarrow tranzícióhoz tartozó tüzelés **nem jelenik meg** élcímkeként a fedési fában

Dinamikus tulajdonságok vizsgálata az állapot térben

Tipikus feladat

Az ábra egy Petri-háló állapotterét mutatja be fedési gráf alakban. A hálóban 10 darab tranzíció található, amelyeket t_1, \dots, t_{10} címkékkel jelölünk. Az állapotokat a token eloszlás vektorral címkéztük meg, tehát $0\ 1\ 0$ jelentése: $m(p_1) = 0$, $m(p_2) = 1$ és $m(p_3) = 0$.



Tipikus kérdések

1. A Petri-háló élő?
2. A háló (deadlock) holtpontmentes?
3. t_6 tranzíció L_3 -élő?
4. t_7 tranzíció L_2 -élő?
5. A $(2\ 2\ 1)$ állapot fedhető?
6. A $(2\ 1\ 0)$ állapot fedhető?
7. A háló perzisztens?
8. A háló korlátos?
9. A háló megfordítható?
10. A hálóban létezik visszatérő állapot?
11. t_4 és t_6 tranzíció korlátos fair tulajdonságú?
12. t_5 és t_8 tranzíció korlátos fair tulajdonságú?
13. Létezik P-invariáns?
14. Létezik T-invariáns?

Élőség vizsgálata az állapot térben

- Ellenpéldát találni (szinte mindig) a leggyorsabb és legegyszerűbb megoldás!
- Élőség:
 - L_4 -élőség
 - végig kell nézni, hogy mindig tüzelhetővé válik-e?
 - minden trajektóriára teljesülnie kell!
 - L_3 -élőség (és a többi)
 - elég egy trajektóriát találni, ahol teljesül!
 - A háló akkor élő, ha minden tranzíciója élő!
 - ha találunk akár egy tranzíció esetében ellenpéldát → nem élő
 - Ha holtpontmentes, akkor még nem biztos, hogy élő is!

Korlátosság vizsgálata az állapottérben

- Korlátosság:
 - lásd a fedési gráfnál tanultakat!
 - „Petri-háló korlátos $\Leftrightarrow R(N, M_0)$ elérhetőségi gráfja véges \Leftrightarrow fedési fában ω nem jelenik meg állapot címkében”
 - biztosság:
 - „Petri-háló biztos \Leftrightarrow csak 0 és 1 jelenik meg állapot címkében a fedési fában”

További dinamikus tulajdonságok

- Megfordíthatóság:
 - Az elérhetőségi gráf egyetlen erősen összekötött komponens?
- Visszatérő állapot:
 - Van az elérhetőségi gráfban erősen összekötött komponens?
 - Az adott állapot része ennek?
- Fairség:
 - „Az egyik tranzíció korlátos sokszor tüzelhet, mielőtt a másik tüzelne”
 - Van-e olyan ciklus, amiben az egyik tranzíció benne van és a másik nincs?
 - van: ellenpélda, hiszen létezik tüzelési szekvencia, amiben korlátlan sokszor tüzel
- Perzisztencia:
 - „A tranzíció mindaddig engedélyezett marad, amíg nem tüzel”
 - ha több engedélyezett és nem ő tüzelt, akkor a következő állapotban is engedélyezett marad
 - ha engedélyezett maradt, akkor meg is jelenik élcímkeként (prioritás?)

Petri-hálók strukturális tulajdonságai

Strukturális tulajdonságok

Petri-hálók kezdőállapot-független tulajdonságai:

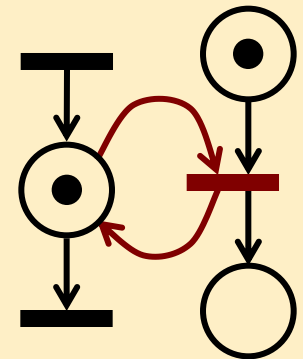
- Strukturális korlátosság
- Vezérelhetőség
- Konzervativitás
 - Hely invariáns,
P- (place) invariáns
- Strukturális élőség
- Ismételhetőség
- Konzisztencia
 - Tüzelési invariáns,
T- (transition) invariáns

Csak a háló struktúra határozza meg őket:

- vagy \forall korlátos kezdő tokeneloszlásra igazak,
- vagy \exists olyan korlátos kezdő tokeneloszlás, amire igazak

Állapotegyenlet

- Petri-háló dinamikája: tokenek áramlanak
 - Kirchhoff egyenletekhez hasonló egyensúlyi egyenletek
- Előfeltétel (egyértelműség): **tiszta** Petri-háló
 - Nincs olyan átmenet, amely egyazon helynek egyszerre bemenő és kimenő átmenete: $\forall t \in T : \bullet t \cap t \bullet = \emptyset$
 - Hurokél
 - a tüzeléskor a tokeneloszlás nem változik, de
 - a tüzelési feltételben szerepet játszik



Állapotegyenlet

- Tüzelési szekvencia: $M_{i_0} [\vec{\sigma} > M_{i_n}$

$$\vec{\sigma} = \langle M_{i_0} t_{i_1} M_{i_1} \dots t_{i_n} M_{i_n} \rangle = \langle t_{i_1} \dots t_{i_n} \rangle$$

- **Engedélyezés:**

- $t_{i,j}$ átmenet minden $p \in \bullet t_{i,j}$ bemenő helyén **elég** token

$$\forall t_{i_j} \in \vec{\sigma}, \forall p \in \bullet t_{i_j} : M_{i_{j-1}}(p) \geq w^-(p, t_{i_j}) = \mathbf{W}^{-\top} \vec{e}_{i_j}$$

Állapottrajektóriák

- **Állapotátmenet:**

- $t_{i,j}$ átmenet engedélyezett \rightarrow tüzel

- minden $p \in \bullet t_{i,j}$ bemenő helyéről $w^-(p, t_{i,j})$ tokent vesz el
- minden $p \in t_{i,j} \bullet$ kimenő helyére $w^+(p, t_{i,j})$ tokent tesz ki

$$M_{i_j} = M_{i_{j-1}} - \mathbf{W}^{-T} \vec{e}_{i_j} + \mathbf{W}^{+T} \vec{e}_{i_j} = M_{i_{j-1}} + \mathbf{W}^T \vec{e}_{i_j}$$

- összeadva és átrendezve:

$$M_{i_0} [\vec{\sigma} > M_{i_n} \Rightarrow M_{i_n} - M_{i_0} = \mathbf{W}^T \vec{\sigma}_T]$$

- **Tüzelési szám vektor:** az egyes tranzíciók tüzeléseinek száma a tüzelési szekvenciában

Állapotegyenlet levezetése

$$M_1 = M_0 + \mathbf{W}^T \vec{e}_{t_1}$$

$$M_2 = M_1 + \mathbf{W}^T \vec{e}_{t_2} = \overbrace{M_0 + \mathbf{W}^T \vec{e}_{t_1} + \mathbf{W}^T \vec{e}_{t_2}}^{M_1 \text{ behelyettesítésével}}$$

...

$$M_{n+1} = M_n + \mathbf{W}^T \vec{e}_{t_{n+1}} = M_0 + \mathbf{W}^T \vec{e}_{t_1} + \mathbf{W}^T \vec{e}_{t_2} + \dots + \mathbf{W}^T \vec{e}_{t_{n+1}}$$

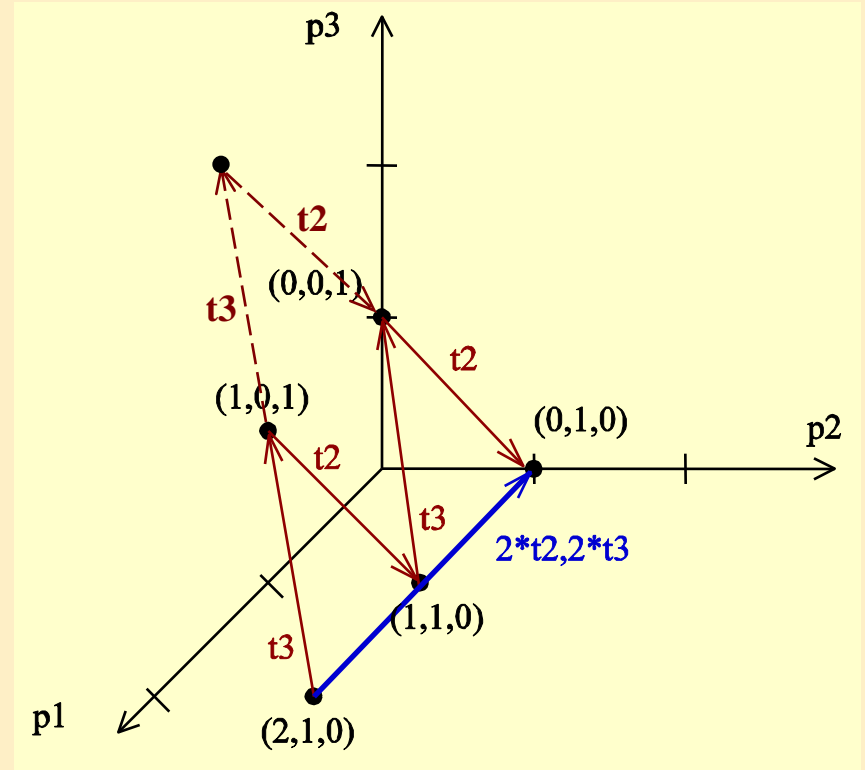
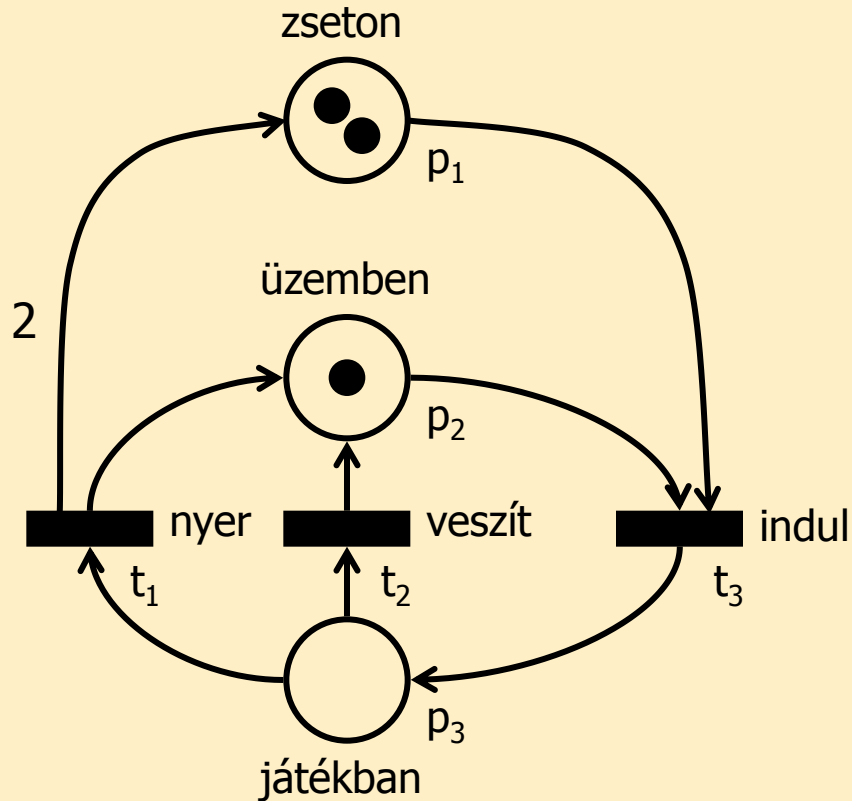
...



$$M_m = M_0 + \underbrace{\mathbf{W}^T \vec{e}_{t_1} + \mathbf{W}^T \vec{e}_{t_2} + \dots + \mathbf{W}^T \vec{e}_{t_m}}_{\text{összevonva}} = M_0 + \mathbf{W}^T \sum_{i=1}^m \vec{e}_{t_i}$$

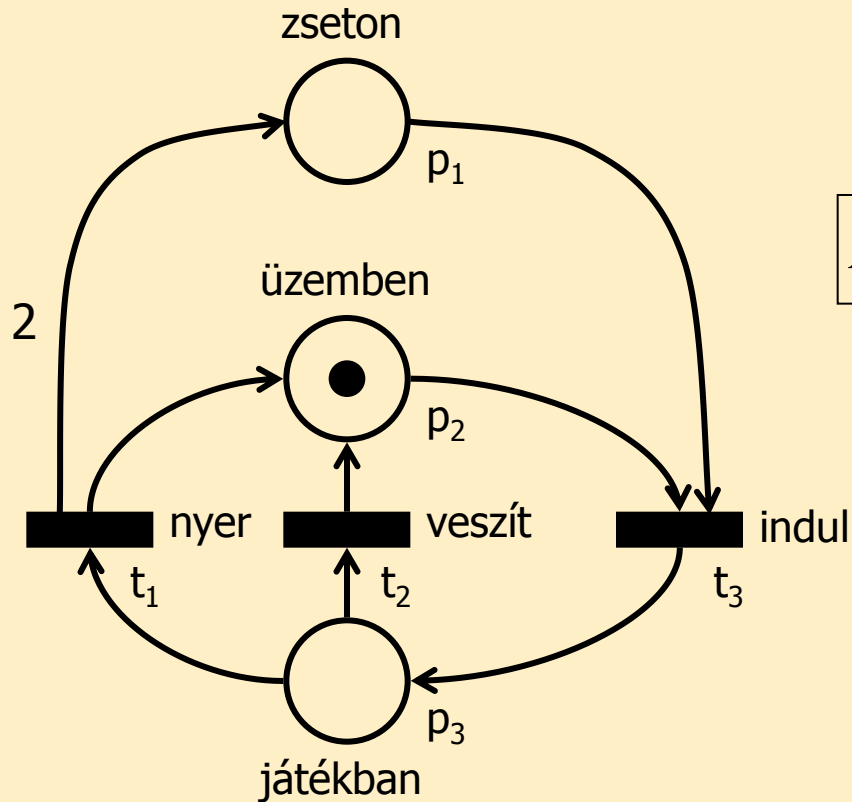
$$M_m = M_0 + \mathbf{W}^T \vec{\sigma}_T \Rightarrow \boxed{M_m - M_0 = \mathbf{W}^T \vec{\sigma}_T}$$

Állapotegyenlet és elérhetőség



- A **tüzelési szám vektor**ban kevesebb az információ, mint a **tüzelési szekvenciá**ban!

Állapotegyenlet és elérhetőség



- Tokenmérleg teljesülése a tüzelésnek csak a **szükséges** feltétele!

$$M_{i_0} [\vec{\sigma} > M_{i_n} \Rightarrow M_{i_n} - M_{i_0} = \mathbf{W}^T \vec{\sigma}_T$$

$$\mathbf{W}^T = \begin{matrix} & \begin{matrix} t_1 & t_2 & t_3 \end{matrix} \\ \begin{matrix} p_1 \\ p_2 \\ p_3 \end{matrix} & \begin{bmatrix} 2 & 0 & -1 \\ 1 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 1 \end{bmatrix} \end{matrix}$$

$$(1, 1, 0)^T - (0, 1, 0)^T = \mathbf{W}^T \cdot (1, 0, 1)^T$$

t_1 és t_3 sem nem tüzelhető a $(0, 1, 0)$ kezdőállapotban!

Invariánsok fogalma

Tüzelési és hely invariáns

Tüzelési, avagy T-invariáns

A σ tüzelési szekvencia végrehajtása nem változtatja meg a tokeneloszlást:

$$\mathbf{W}^T \vec{\sigma}_T = 0$$

- Ciklus az állapottérben: $M_i [\vec{\sigma}_T > M_i$
 - ha σ_T szekvencia az M_j állapotból végrehajtható!

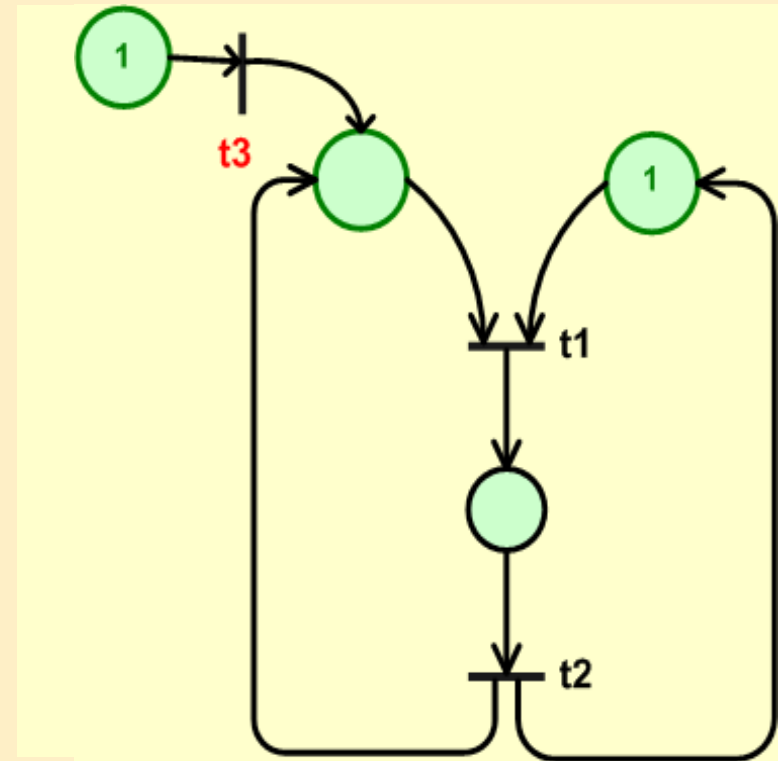
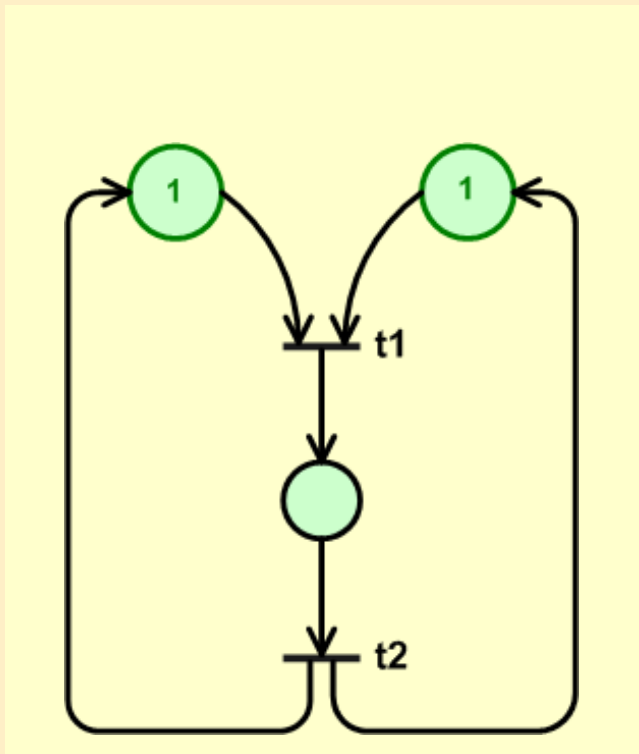
$$\forall t_{i_j} \in \vec{\sigma}, \forall p \in \{\bullet t_{i_j}\} : m_{i_{j-1}}(p) \geq w^-(p, t_{i_j}) = \mathbf{W}^{-T} \cdot \vec{e}_{i_j}$$

- Megjegyzés: bármely σ tüzelési szekvenciához található olyan M_0 kezdőállapot, amelyből σ végrehajtható
 - Pl. $M_0 \geq \mathbf{W}^{-T} \vec{\sigma}$ esetén induláskor annyira „teletömött”, hogy a σ tüzelési szekvencia által termelt tokenekre már nincs szükség!

Példa T-invariánsra

$t_1 - t_2$ után a tokeneloszlás ugyanez

$t_3 - t_1 - t_2$ tüzelési szekvencia nem ismételhető



T-invariánsok halmaza

$$\mathbf{W}^T \vec{\sigma}_T = 0$$

Homogén, lineáris egyenletrendszer

- egy megoldás többszöröse is megoldás
 - ha tüzelhető, akkor többször is befutja a ciklust
- megoldás összege is megoldás
 - ha tüzelhető, akkor több ciklus kombinációját futja be
- megoldások lineáris kombinációi is megoldások

Keressünk **BÁZIST!**

- az összes megoldást előállító minimális halmaz

Minimális T-invariáns

- A σ tüzelési szekvencia $\text{sup}(\sigma)$ **alapja**
 - azon átmenetek $T' = \{t_i \mid \sigma_i > 0\}$ részhalmaza, amelyek σ szekvenciában előfordulnak
- A σ_T tüzelési invariáns **minimális alapú**
 - ha nincs olyan T-invariáns, amelynek alapja σ_T alapjának valódi részhalmaza, vagy
 - ha részhalmaza azonos, annak tüzelési számai kisebbek

$$\forall \sigma_T^1 : \mathbf{W}^T \sigma_T^1 = 0 \Rightarrow \left(\sigma_T^1 \geq \sigma_T \right) \vee \left(\text{sup}(\sigma_T) \not\subseteq \text{sup}(\sigma_T^1) \right)$$

Hely, avagy P-invariáns

A μ_P súlyvektor által kijelölt helyeken a tokenek súlyozott összege nem változik:

$$\vec{\mu}_P^T M = \text{állandó}$$

- A tokenek (egy része) a helyek egy részalmazában kering (pl. erőforrások nem fogynak, nem keletkeznek)

$$M = M_0 + \mathbf{W}^T \vec{\sigma}$$

$$\vec{\mu}_P^T M = \vec{\mu}_P^T M_0 + \vec{\mu}_P^T \mathbf{W}^T \vec{\sigma}$$

$$\underbrace{\vec{\mu}_P^T M = \vec{\mu}_P^T M_0}_{\text{állandó}}$$

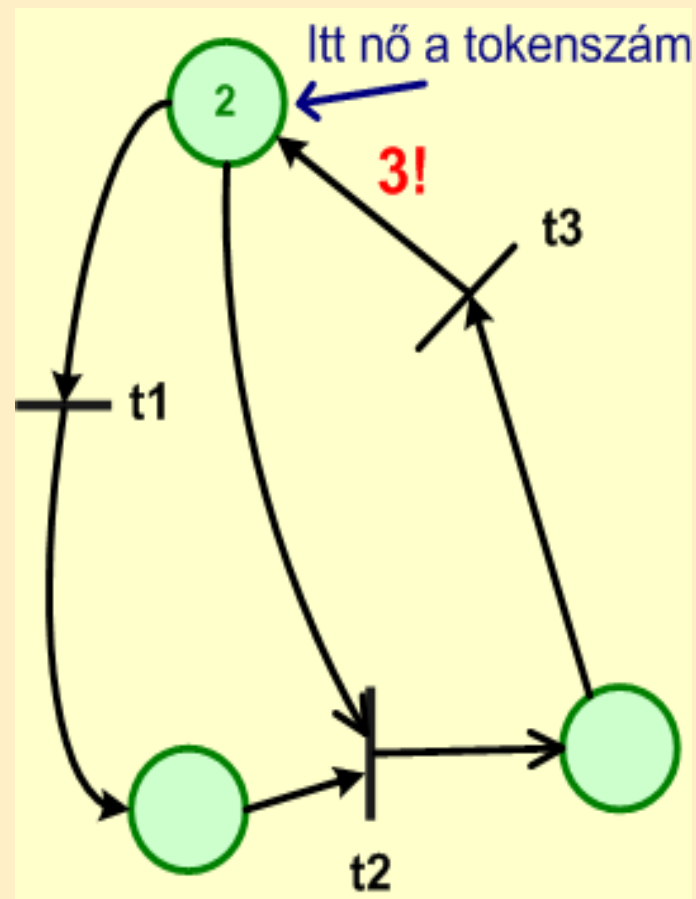
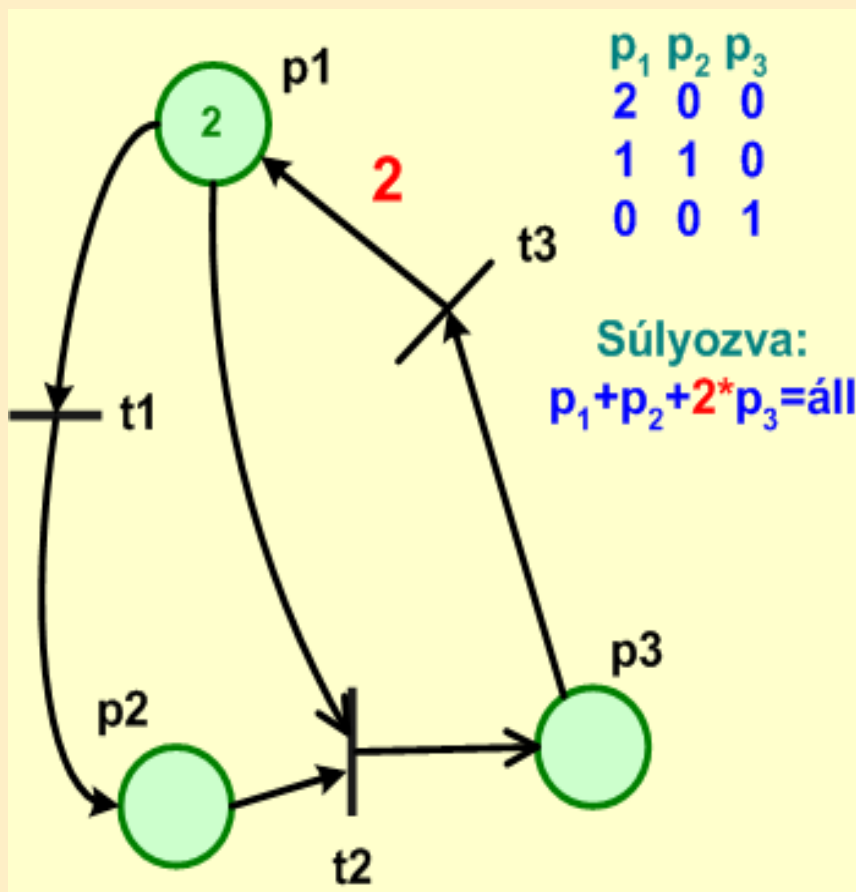
$$\vec{\mu}_P^T \mathbf{W}^T \vec{\sigma} = 0 \Rightarrow \vec{\mu}_P^T \mathbf{W}^T \equiv 0_{\forall \vec{\sigma}}$$

$$\mathbf{W} \vec{\mu}_P = 0$$

Példa P-invariánsra

P-invariáns p_1, p_2, p_3 -ra:

NEM P-invariáns:

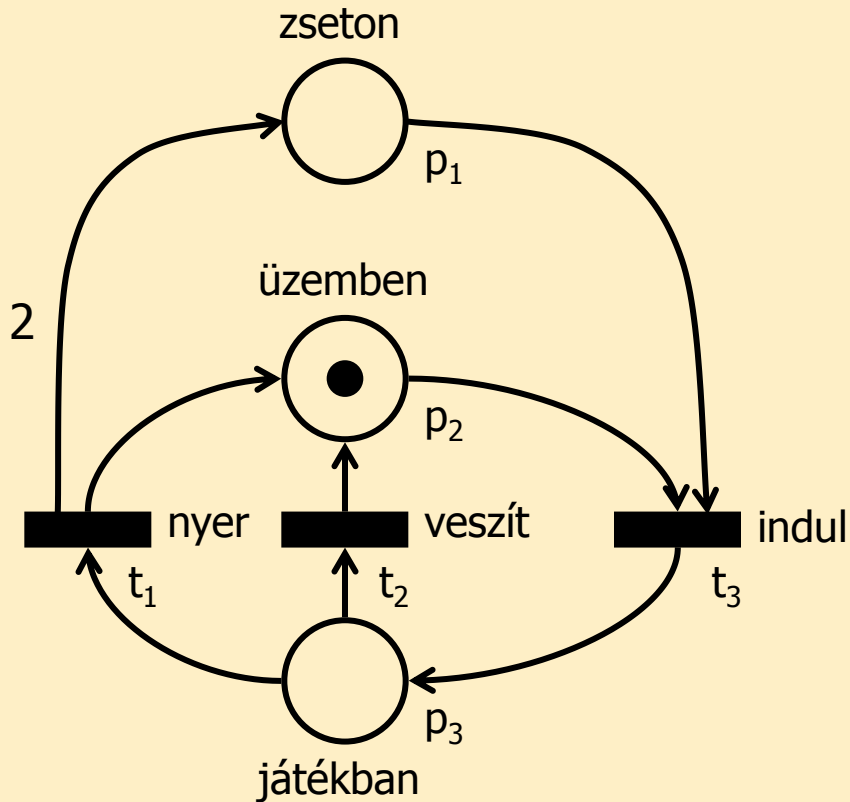


Invariánsok alkalmazásai

- T-invariánsok alkalmazásai
 - Termelési folyamat meghatározása
 - Szabályalapú rendszerek, diagnosztikai problémák
 - Dinamikus tulajdonságok
 - ciklikusan tüzelhető \Leftrightarrow megfordíthatóság, visszatérő állapot
 - később is tüzelhető \Leftrightarrow élő tulajdonság, holtpontmentesség
- P-invariánsok alkalmazásai
 - Véges automaták keresése \rightarrow dekompozíció
 - Dinamikus tulajdonságok
 - token nem vész el \Leftrightarrow élő tulajdonság, holtpontmentesség
 - token nem termelődik \Leftrightarrow korlátosság

Invariánsok számítása

Van-e a példában invariáns?



- P-invariáns: $W \cdot \mu_P = 0$

$$W^T = \begin{matrix} & \begin{matrix} t_1 & t_2 & t_3 \end{matrix} \\ \begin{matrix} p_1 \\ p_2 \\ p_3 \end{matrix} & \begin{bmatrix} 2 & 0 & -1 \\ 1 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 1 \end{bmatrix} \end{matrix} \begin{matrix} \\ \times 1 \\ \times 1 \end{matrix}$$

$$W \cdot (0, 1, 1)^T = 0$$

- T-invariáns: $W^T \cdot \sigma_T = 0$

$$W^T = \begin{matrix} & \begin{matrix} t_1 & t_2 & t_3 \end{matrix} \\ \begin{matrix} p_1 \\ p_2 \\ p_3 \end{matrix} & \begin{bmatrix} 2 & 0 & -1 \\ 1 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 1 \end{bmatrix} \end{matrix} \begin{matrix} \\ \times 1 \\ \times 1 \\ \times 2 \end{matrix}$$

$$W^T \cdot (1, 1, 2)^T = 0$$

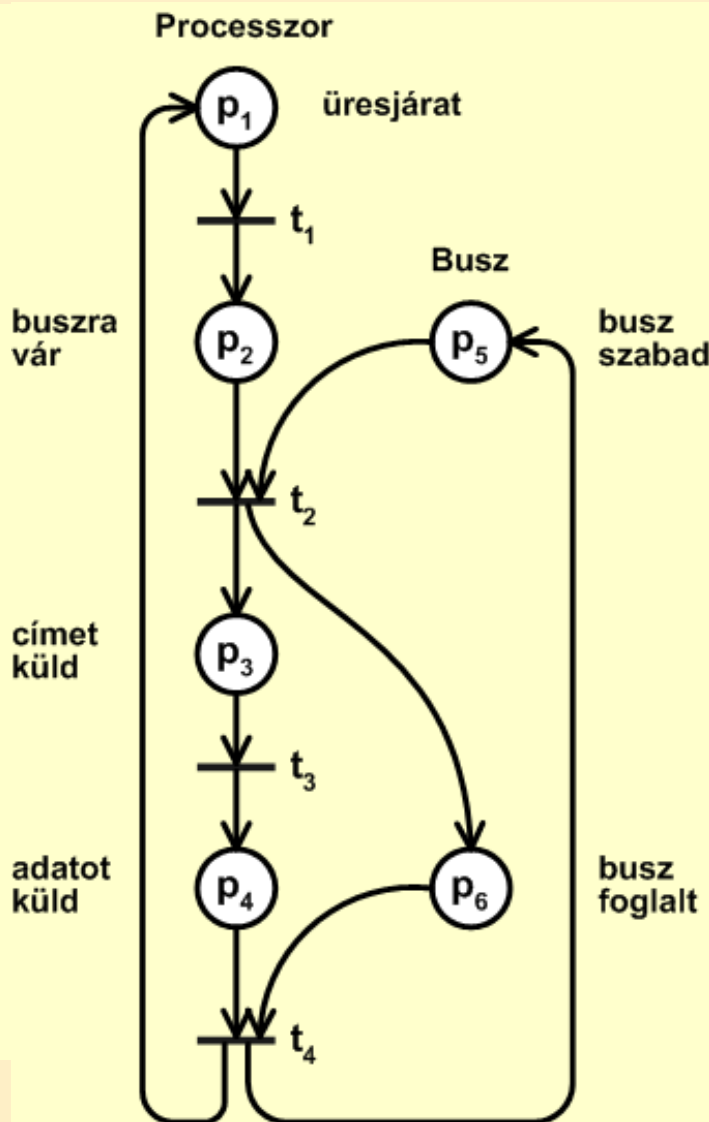
Megoldási módszerek

Kérdések:

- σ_T bázis komponenseinek értelmezési tartománya?
- a lineáris kombinációk együtthatóinak értelmezési tartománya?

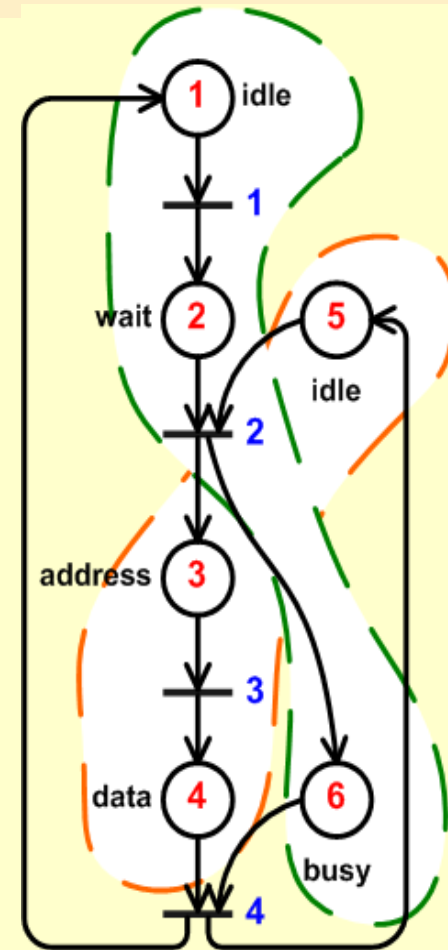
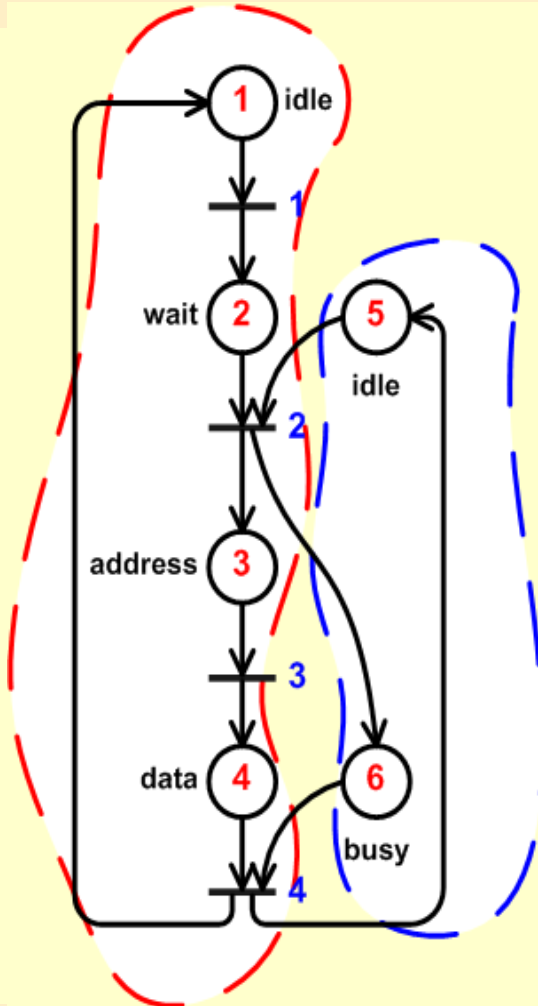
Szint	Tartomány	Együttható	Lineárisan független?	Egyértelmű?	Algoritmus
1	$x \in \mathbf{Z}$	\mathbf{Q}	Igen	Nem	Gauss elimináció
2	$x \in \mathbf{Z}$	\mathbf{Z}	Igen	Nem	Hermite redukció
3	$x \in \mathbf{N}_0$	\mathbf{Q}_0	Nem biztos	Igen	Martinez-Silva
4	$x \in \mathbf{N}_0$	\mathbf{N}_0	Nem biztos	Igen	Pascoletti
5	$x \in \mathbf{B}$	\mathbf{B}	Nem biztos	Igen	Jaxy

Példa: processzor adatátvitel



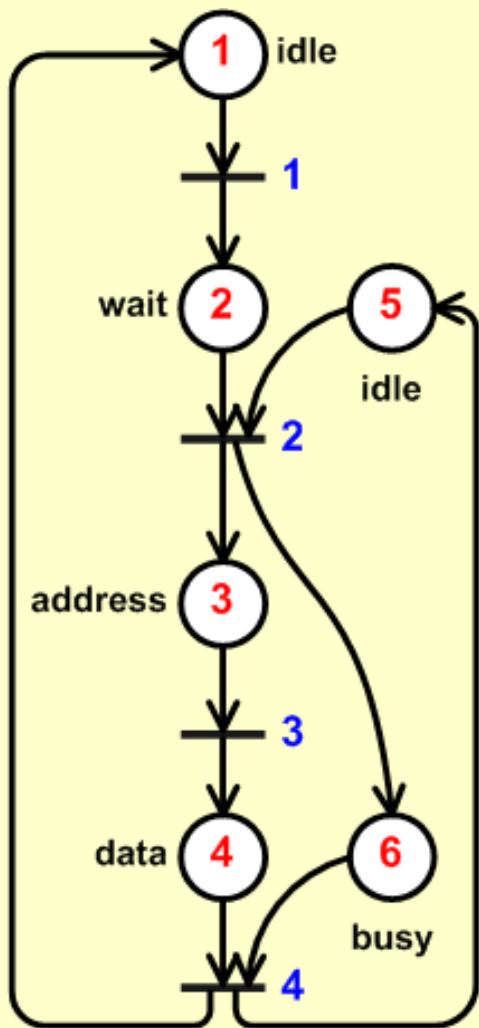
- **Processzor**
 - várakozik (idle - üresjárat)
 - busz hozzáférési jogot kér
 - címet tesz ki a címbuszra
 - adatot tesz ki az adatbuszra
- **Busz(ok)**
 - szabad (nem használja senki)
 - foglalt (processzor/periféria)
- **Petri-háló**
 - $n = 4$ darab átmenet
 - $m = 6$ darab hely

Keressük meg fejben a megoldást!



Négy P invariáns található

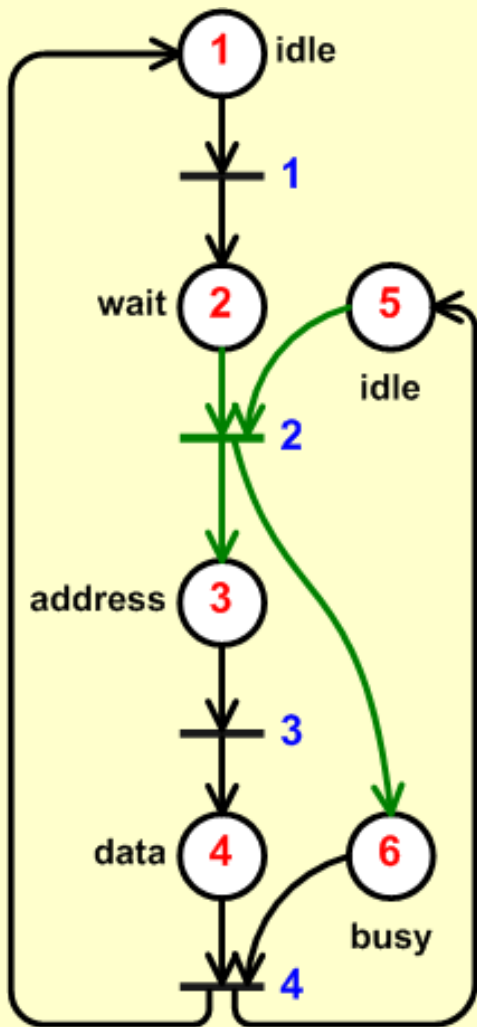
Szomszédossági mátrixok



$$W^- = \begin{bmatrix} p_1 & p_2 & p_3 & p_4 & p_5 & p_6 & \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & t_1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & t_2 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & t_3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & t_4 \end{bmatrix}$$

$$W^+ = \begin{bmatrix} p_1 & p_2 & p_3 & p_4 & p_5 & p_6 & \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & t_1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & t_2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & t_3 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & t_4 \end{bmatrix}$$

Szomszédossági mátrixok



$$W^T = \begin{bmatrix} t_1 & t_2 & t_3 & t_4 & \\ -1 & 0 & 0 & 1 & p_1 \\ 1 & -1 & 0 & 0 & p_2 \\ 0 & 1 & -1 & 0 & p_3 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & p_4 \\ 0 & -1 & 0 & 1 & p_5 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & p_6 \end{bmatrix}$$

Martinez-Silva algoritmus: inicializálás

$$i \leftarrow 1$$

$$T_i \leftarrow \{ t \in T \}$$

$$\mathbf{A} \leftarrow \mathbf{W}^T, \mathbf{D} \leftarrow \mathbf{1}_n \quad // \quad n = |P|$$

$$\mathbf{Q}_i \leftarrow [\mathbf{D} \mid \mathbf{A}] \quad // \text{egységmátrix} + \text{szomszédossági mátrix}$$

$$L_p \leftarrow \text{a } \mathbf{Q}_i \text{ mátrix } p. \text{ sora}$$

$$T_1 = \{ t_1, t_2, t_3, t_4 \}$$

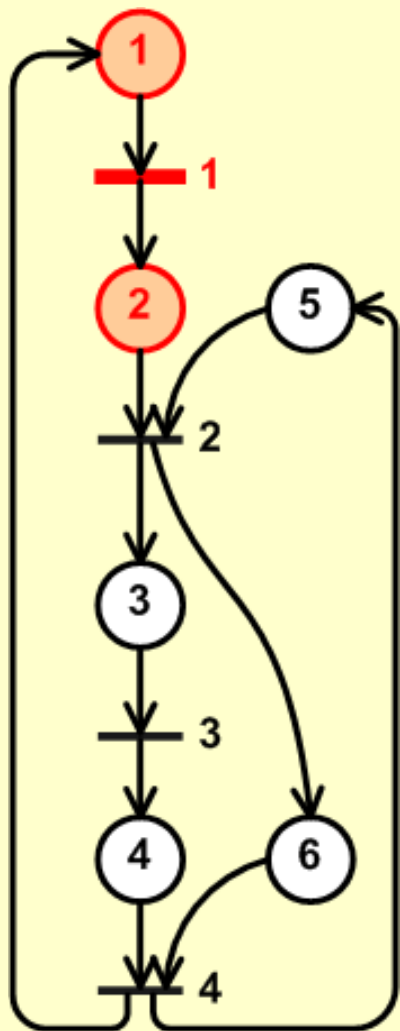
$$\mathbf{Q}_1 =$$

$$\left[\begin{array}{cccccc|cccc} \mathbf{e}_1 & \mathbf{e}_2 & \mathbf{e}_3 & \mathbf{e}_4 & \mathbf{e}_5 & \mathbf{e}_6 & \mathbf{t}_1 & \mathbf{t}_2 & \mathbf{t}_3 & \mathbf{t}_4 & \\ \mathbf{1} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & -\mathbf{1} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{1} & \mathbf{p}_1 \\ \mathbf{0} & \mathbf{1} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{1} & -\mathbf{1} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{p}_2 \\ \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{1} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{1} & -\mathbf{1} & \mathbf{0} & \mathbf{p}_3 \\ \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{1} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{1} & -\mathbf{1} & \mathbf{p}_4 \\ \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{1} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & -\mathbf{1} & \mathbf{0} & \mathbf{1} & \mathbf{p}_5 \\ \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{1} & \mathbf{0} & \mathbf{1} & \mathbf{0} & -\mathbf{1} & \mathbf{p}_6 \end{array} \right]$$

Martinez-Silva algoritmus: ciklus

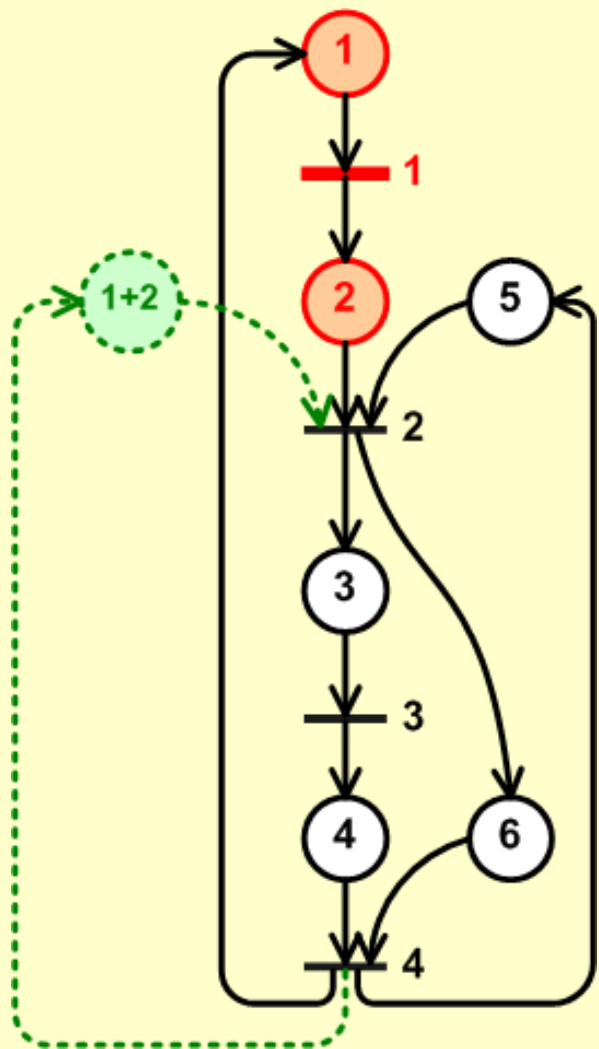
```
while  $\mathbf{A}_i \neq 0$   
  if  $t_j \in T_i$  // válasszunk egy eddig nem vizsgált oszlopot  
     $T_{i+1} \leftarrow T_i \setminus \{t_j\}$   
     $L_{\text{delete}} \leftarrow \emptyset$   
     $\mathbf{Q}_{i+1} \leftarrow \mathbf{Q}_i$   
    for all  $u, v: A_i(u, j) \neq 0 \wedge A_i(v, j) \neq 0 \wedge$   
       $\exists \lambda_u, \lambda_v \in \infty^+: \lambda_u A_i(u, j) + \lambda_v A_i(v, j) = 0$   
       $\mathbf{Q}_{i+1}$ -hez adjuk hozzá a  $\lambda_u L_u + \lambda_v L_v$  sort  
       $L_{\text{delete}} \leftarrow L_{\text{delete}} \cup \{L_u, L_v\}$   
    end for  
     $\mathbf{Q}_{i+1}$ -ből töröljük az  $L_{\text{delete}}$  halmazbeli sorokat  
     $i \leftarrow i + 1$   
end while
```

Martinez-Silva algoritmus: 1-1. lépés



$$Q_1 = \begin{bmatrix} e_1 & e_2 & e_3 & e_4 & e_5 & e_6 & t_1 & t_2 & t_3 & t_4 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 & 1 & p_1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 0 & p_2 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & p_3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & p_4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & -1 & 0 & 1 & p_5 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & -1 & p_6 \end{bmatrix}$$

Martinez-Silva algoritmus: 1-2. lépés



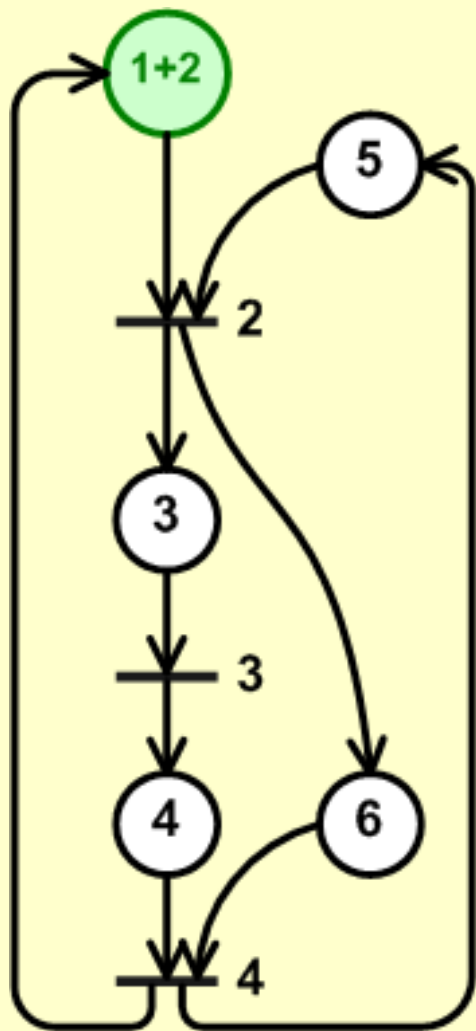
$Q_1 =$

e_1	e_2	e_3	e_4	e_5	e_6	t_1	t_2	t_3	t_4	
1	0	0	0	0	0	-1	0	0	1	p_1
0	1	0	0	0	0	1	-1	0	0	p_2
0	0	1	0	0	0	0	1	-1	0	p_3
0	0	0	1	0	0	0	0	1	-1	p_4
0	0	0	0	1	0	0	-1	0	1	p_5
0	0	0	0	0	1	0	1	0	-1	p_6

$Q_1' =$

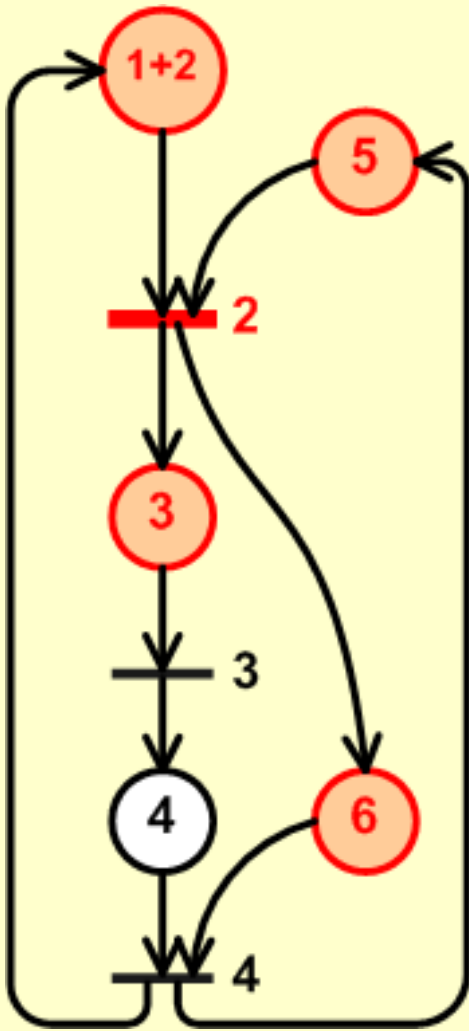
1	0	0	0	0	0	-1	0	0	1	p_1
0	1	0	0	0	0	1	-1	0	0	p_2
0	0	1	0	0	0	0	1	-1	0	p_3
0	0	0	1	0	0	0	0	1	-1	p_4
0	0	0	0	1	0	0	-1	0	1	p_5
0	0	0	0	0	1	0	1	0	-1	p_6
1	1	0	0	0	0	0	-1	0	1	p_{1+2}

Martinez-Silva algoritmus: 1. részeredmény



$$Q_1'' = \left[\begin{array}{cccccc|cccc} e_1 & e_2 & e_3 & e_4 & e_5 & e_6 & t_1 & t_2 & t_3 & t_4 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & p_3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & p_4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & -1 & 0 & 1 & p_5 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & -1 & p_6 \\ \hline 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & 1 & p_{1+2} \end{array} \right]$$

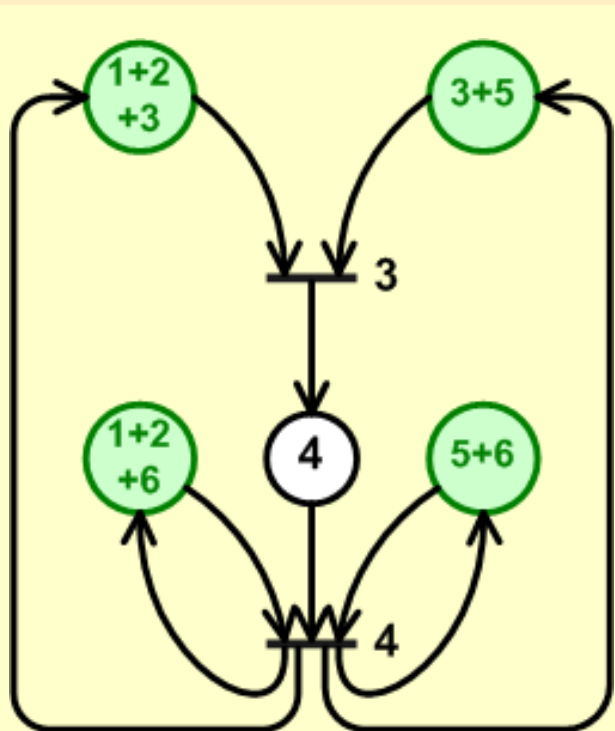
Martinez-Silva algoritmus: 2-1, 2-2. lépés



$$Q_2 = \left[\begin{array}{cccccc|cccc} e_1 & e_2 & e_3 & e_4 & e_5 & e_6 & t_1 & t_2 & t_3 & t_4 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & p_3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & p_4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & -1 & 0 & 1 & p_5 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & -1 & p_6 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & 1 & p_{1+2} \end{array} \right]$$

$$Q_2' = \left[\begin{array}{cccccc|cccc} 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & p_3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & p_4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & -1 & 0 & 1 & p_5 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & -1 & p_6 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & 1 & p_{1+2} \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 1 & p_{1+2+3} \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & -1 & 1 & p_{3+5} \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & p_{1+2+6} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & p_{5+6} \end{array} \right]$$

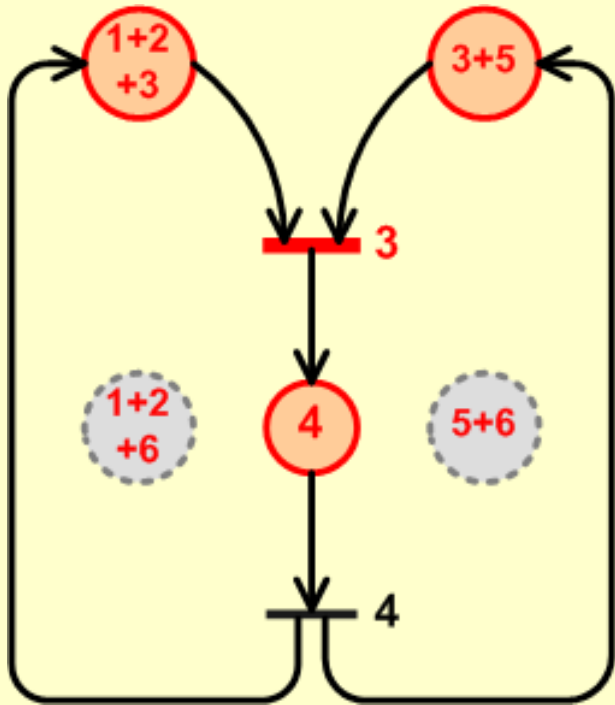
Martinez-Silva algoritmus: 2. részeredmény



$Q_2'' =$

e_1	e_2	e_3	e_4	e_5	e_6	t_1	t_2	t_3	t_4	
0	0	0	1	0	0	0	0	1	-1	p_4
1	1	1	0	0	0	0	0	-1	1	p_{1+2+3}
0	0	1	0	1	0	0	0	-1	1	p_{3+5}
1	1	0	0	0	1	0	0	0	0	p_{1+2+6}
0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	p_{5+6}

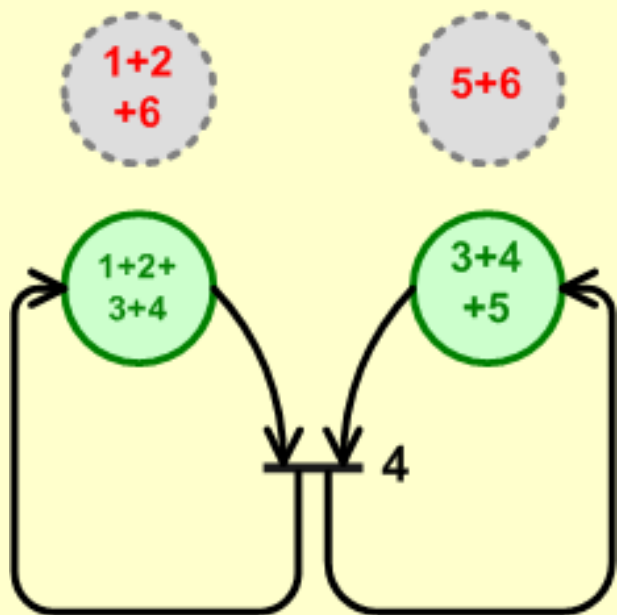
Martinez-Silva algoritmus: 3-1, 3-2. lépés



$$Q_3 = \left[\begin{array}{cccccc|cc} e_1 & e_2 & e_3 & e_4 & e_5 & e_6 & t_1 & t_2 & t_3 & t_4 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & p_4 \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 1 & p_{1+2+3} \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & -1 & 1 & p_{3+5} \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & p_{1+2+6} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & p_{5+6} \end{array} \right]$$

$$Q_3' = \left[\begin{array}{cccccc|cc} 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & p_4 \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 1 & p_{1+2+3} \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & -1 & 1 & p_{3+5} \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & p_{1+2+6} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & p_{5+6} \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & p_{1+2+3+4} \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & p_{3+4+5} \end{array} \right]$$

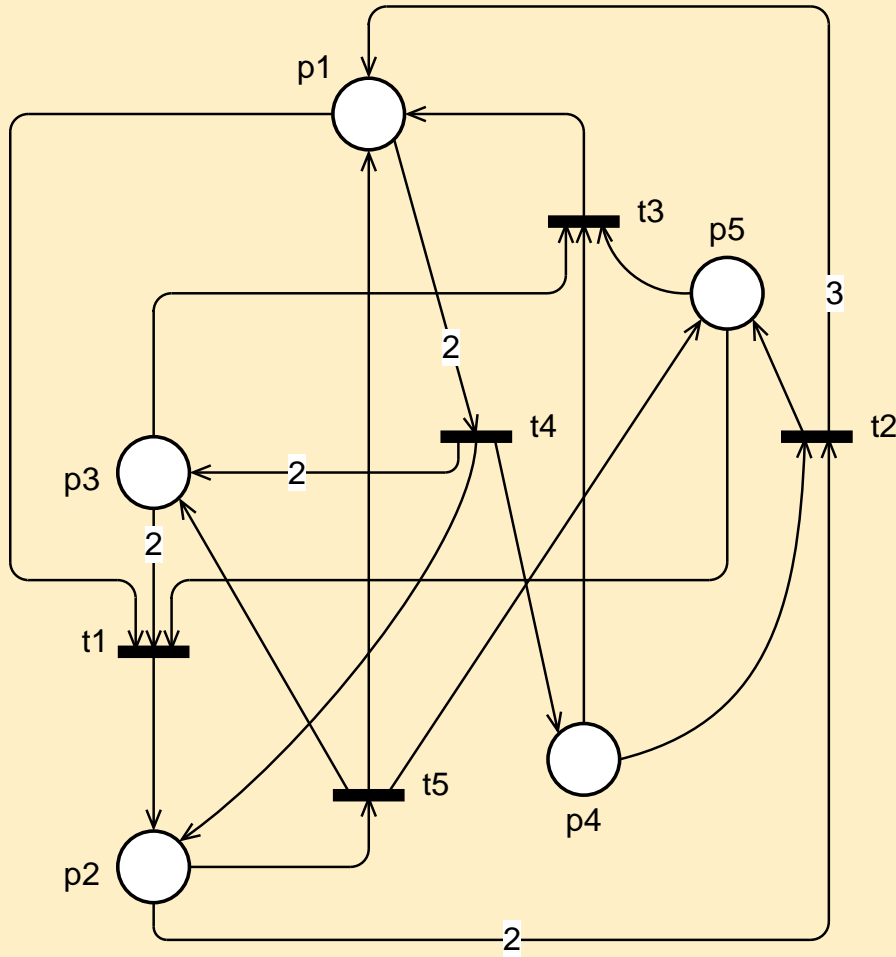
Martinez-Silva algoritmus: végeredmény



$$Q_3'' = \left[\begin{array}{cccccc|cccc} e_1 & e_2 & e_3 & e_4 & e_5 & e_6 & t_1 & t_2 & t_3 & t_4 & \\ \hline 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & p_{1+2+6} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & p_{5+6} \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & p_{1+2+3+4} \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & p_{3+4+5} \end{array} \right]$$

- Invariánsok:
 - a végső $Q_m = [D_m | 0]$ mátrix alapján a D_m mátrix soraiban található együtthatók
- Kiszámított P (hely) -invariánsok:
 1. $m(p_1) + m(p_2) + m(p_6) = 1$
 2. $m(p_5) + m(p_6) = 1$
 3. $m(p_1) + m(p_2) + m(p_3) + m(p_4) = 1$
 4. $m(p_3) + m(p_4) + m(p_5) = 1$

Összetettebb példa



Kiindulás

	p ₁	p ₂	p ₃	p ₄	p ₅							
t ₁	1	0	0	0	0	-1	1	-2	0	-1	S ₁₁	<div style="display: flex; flex-direction: column; align-items: center;"> <div style="margin-bottom: 5px;">X (törölni)</div> <div style="margin-bottom: 5px;">X</div> <div style="margin-bottom: 5px;">X</div> <div style="margin-bottom: 5px;">X</div> </div>
t ₂	0	1	0	0	0	3	-2	0	-1	1	S ₁₂	
t ₃	0	0	1	0	0	1	0	-1	-1	-1	S ₁₃	
t ₄	0	0	0	1	0	-2	1	2	1	0	S ₁₄	
t ₅	0	0	0	0	1	1	-1	1	0	1	S ₁₅	

1. lépés

1	1	0	0	0	2	-1	-2	-1	0	(11+12)
0	1	1	0	0	4	-2	-1	-2	0	(12+13)
1	0	0	0	1	0	0	-1	0	0	(11+15)
0	0	1	0	1	2	-1	0	-1	0	(13+15)

(5. oszlop szerint dolgozunk)

(törlés és újrendezés)

2. lépés előtt

0	0	0	1	0	-2	1	2	1	0	S ₂₁	<div style="display: flex; flex-direction: column; align-items: center;"> <div style="margin-bottom: 5px;">X</div> <div style="margin-bottom: 5px;">X</div> <div style="margin-bottom: 5px;">X</div> <div style="margin-bottom: 5px;">X</div> </div>
1	1	0	0	0	2	-1	-2	-1	0	S ₂₂	
0	1	1	0	0	4	-2	-1	-2	0	S ₂₃	
1	0	0	0	1	0	0	-1	0	0	S ₂₄	
0	0	1	0	1	2	-1	0	-1	0	S ₂₅	

2. lépés előtt

(4. oszlop szerint dolgozunk)

1	1	0	1	0	0	0	0	0	0	(21+22)
0	0	1	1	1	0	0	2	0	0	(21+25)
0	1	1	2	0	0	0	3	0	0	(2*21+23)

(törlés és újrendezés)

3. lépés előtt

1	0	0	0	1	0	0	-1	0	0	S ₃₁	<div style="display: flex; flex-direction: column; align-items: center;"> <div style="margin-bottom: 5px;">X</div> <div style="margin-bottom: 5px;">X</div> <div style="margin-bottom: 5px;">X</div> </div>
1	1	0	1	0	0	0	0	0	0	S ₃₂	
0	0	1	1	1	0	0	2	0	0	S ₃₃	
0	1	1	2	0	0	0	3	0	0	S ₃₄	

3. lépés

(3. oszlop szerint dolgozunk)

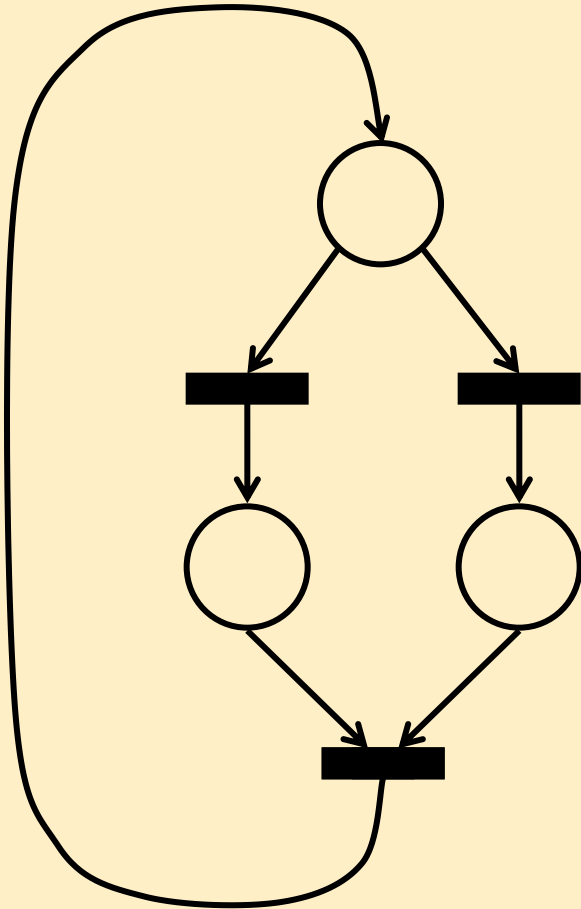
2	0	1	1	3	0	(2*31+33)
3	1	1	2	3		(3*31+34)

További strukturális tulajdonságok

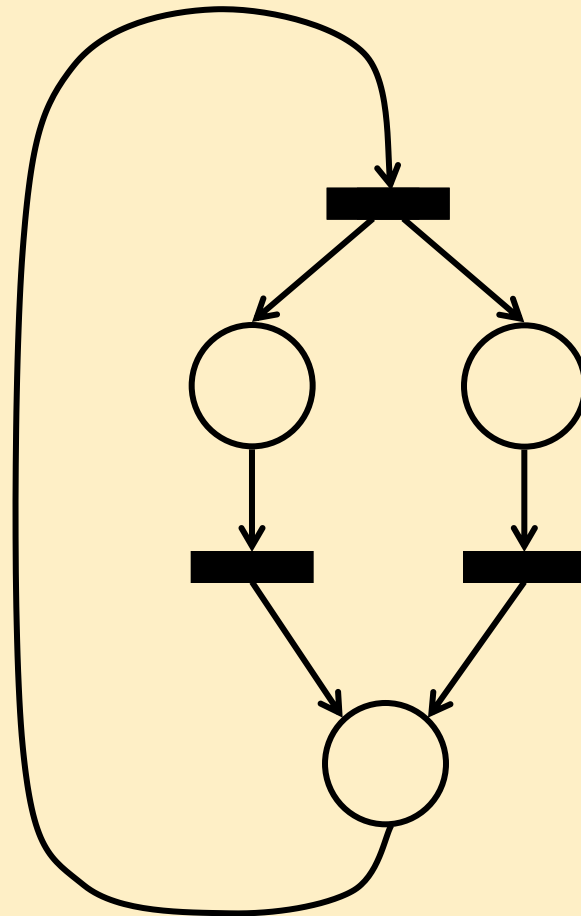
Strukturális élőség

- Egy N Petri-háló strukturálisan élő, ha létezik olyan M_0 kezdőállapota, amelyben (N, M_0) (L_4 -)élő
 - Szükséges feltétel: erősen összekötött gráf struktúra
 - Jelölt gráfok: egy (G, M_0) jelölt gráf a.cs.a. élő, ha M_0 állapotban minden G -beli irányított körben van legalább egy token → minden jelölt gráf strukturálisan élő
 - FC hálók: egy szabad választású háló strukturálisan élő, ha minden N -beli szifon tartalmaz csapdát
 - Általános (közönséges) Petri-hálókra a strukturálisan élőség jellemzése (még) nem ismert

Strukturális élőség, korlátosság?



nincs élő jelölése



nincs nemüres biztos jelölése

Vezérelhetőség

- Egy N Petri-háló teljesen vezérelhető, ha bármely korlátos M_0 kezdőállapot esetén:

$$\forall M_i, M_j : M_i, M_j \in R(N, M_0) \Rightarrow M_i \in R(N, M_j) \wedge M_j \in R(N, M_i)$$

– azaz bármely állapot elérhető bármely más állapotból

- Elégséges feltétel: $\text{rang}(\mathbf{W}^T) = m$

– mert $M_1 = M_0 + \mathbf{W}^T \vec{\sigma} \rightarrow \mathbf{W}^T \vec{\sigma} = \Delta M$

– rangfeltétel: $\text{rang}(\mathbf{W}^T) = \text{rang}(\mathbf{W}^T \mid \Delta M) = m$

ahol m a helyek száma.

- Ue. szükséges feltétel is jelölt gráfok esetén

Strukturális korlátosság

- Egy N Petri-háló **strukturálisan korlátos**, ha bármely korlátos M_0 kezdőállapotra korlátos marad
- Feltétele: létezik egy m pozitív komponensű $\vec{\mu}$

$$\vec{\mu} > 0, \mathbf{W}\vec{\mu} \leq 0$$

- **Szükségesség:** $M \in R(N, M_0) \rightarrow M = M_0 + \mathbf{W}^T \vec{\sigma}, \vec{\sigma} \geq 0$
 - átrendezve: $M^T \vec{\mu} = M_0^T \vec{\mu} + \underbrace{\vec{\sigma}^T \mathbf{W} \vec{\mu}}_{\mathbf{W}\vec{\mu} \leq 0, \vec{\sigma} \geq 0} \leftarrow \text{felhasználjuk a feltételt}$
(belső szorzat)
 - felső korlát: $M^T \vec{\mu} \leq M_0^T \vec{\mu} \Rightarrow M(p) \leq \frac{M_0^T \vec{\mu}}{\mu_p}$

Strukturális korlátosság: elégségesség

- $\vec{\mu} > 0, \mathbf{W}^T \vec{\mu} \leq 0$ feltétel elégséges is, mert

– egyébként $\exists \vec{\sigma} \geq 0: \mathbf{W}^T \vec{\sigma} \geq 0$

$$\exists M, M_0 : M - M_0 = \mathbf{W}^T \vec{\sigma} \geq 0 \rightarrow M \geq M_0$$

- ekkor megfelelő M_0 választásával $\vec{\sigma}$ tetszőlegesen sokszor végrehajtható és N nem korlátos

Lineáris mátrixegyenlőtlenségek

vagy az egyik, vagy a másik megoldható

<i>Lemma</i>	Rendszer ₁	⊕	Rendszer ₂
Minkowski-Farkas	$\mathbf{W}^T \vec{\sigma} \geq \vec{b}, \vec{\sigma} \text{ tetszőleges}$ \neq		$\mathbf{W} \vec{\mu} = 0, \vec{\mu} \geq 0, \vec{\mu}^T \vec{b} > 0$
Minkowski-Farkas	$\mathbf{W}^T \vec{\sigma} \geq \vec{b}, \vec{\sigma} \geq 0$ \neq		$\mathbf{W} \vec{\mu} \leq 0, \vec{\mu} \geq 0, \vec{\mu}^T \vec{b} > 0$
Stiemke	$\mathbf{W}^T \vec{\sigma} \geq 0, \vec{\sigma} \text{ tetszőleges}$ \neq → nem konzervatív		$\mathbf{W} \vec{\mu} = 0, \vec{\mu} > 0$ → konzervatív
Farkas	$\mathbf{W}^T \vec{\sigma} \geq 0, \vec{\sigma} \geq 0$ \neq → nem strukturálisan korlátos		$\mathbf{W} \vec{\mu} \leq 0, \vec{\mu} > 0$ → strukturálisan korlátos

Konzervativitás

- Egy N Petri-háló (részlegesen) **konzervatív**, ha bármely korlátos M_0 és $M \in R(N, M_0)$ állapotra minden (néhány) $p \in P$ helyhez található egy μ_p pozitív egész súlytényező, hogy $M \vec{\mu} = M_0 \vec{\mu} = \text{állandó}$
- Szükséges és elégséges feltétel:

$$\boxed{\exists \vec{\mu} \geq 0 : \mathbf{W} \vec{\mu} = 0}$$

Ismételhetőség

- Egy N Petri-háló (részlegesen) ismételhető, ha létezik olyan M_0 kezdőállapot és M_0 -ből induló σ tüzelési szekvencia, hogy minden (néhány) $t \in T$ tranzíció végtelen sokszor tüzel σ -ban

- Szükséges és elégséges feltétel: $\exists \vec{\sigma} \geq 0 : \mathbf{W}^T \vec{\sigma} \geq 0$
 \neq

– Bizonyítás: $\exists \vec{\sigma} > 0 : \mathbf{W}^T \vec{\sigma} \geq 0$

$$\exists M, M_0 : M - M_0 = \mathbf{W}^T \vec{\sigma} \geq 0 \rightarrow M \geq M_0$$

– ekkor megfelelő M_0 választásával $\vec{\sigma}$ tetszőlegesen sokszor végrehajtható

Konzisztencia

- Egy N Petri-háló (részlegesen) **konzisztens**, ha létezik olyan M_0 kezdőállapot és M_0 -ből induló és M_0 -ba visszavezető σ tüzelési szekvencia, hogy minden (néhány) $t \in T$ tranzíció legalább egyszer tüzel σ -ban
- Szükséges és elégséges feltétel: $\exists \vec{\sigma} \underset{\neq}{\geq} 0 : \mathbf{W}^T \vec{\sigma} = 0$
 - Bizonyítás: ismételhetőség feltételénél látott módon

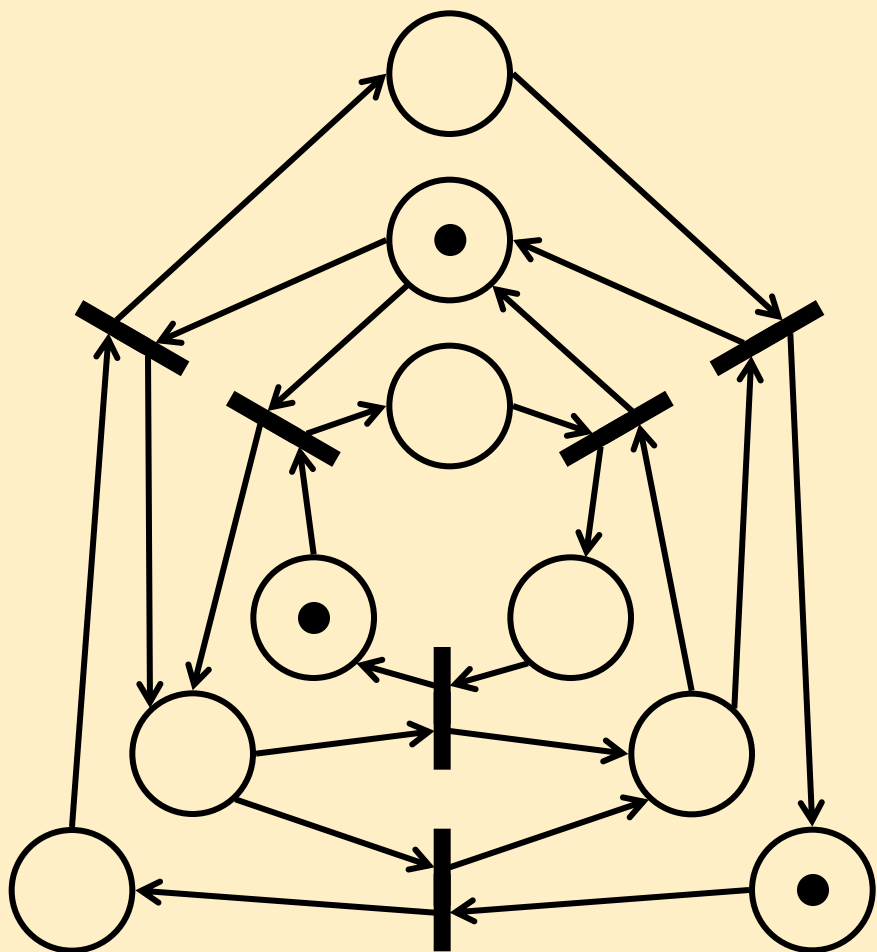
Strukturális B-fairség

- Két tranzíció **strukturálisan B-fair**, ha bármely M_0 kezdőállapot esetén B-fair (korlátos fair) relációban állnak.
- Egy N Petri-háló B-fair, ha bármely két tranzíciója esetén a B-fair reláció teljesül
- Egy N Petri-háló strukturálisan B-fair, ha bármely M_0 kezdőállapotra a háló B-fair
 - B-fair reláció ekvivalencia reláció \rightarrow tranzíciókat ekvivalencia osztályokba csoportosítja
 - Strukturális B-fair reláció \rightleftarrows B-fair reláció

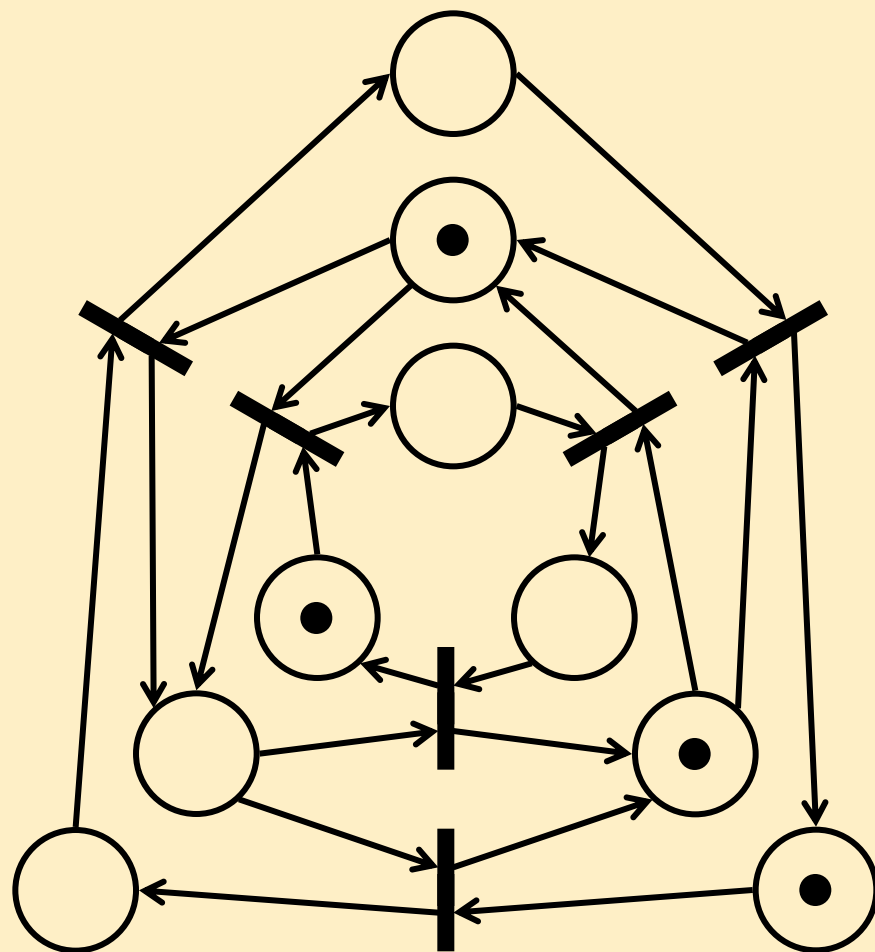
Strukturális B-fairség feltétele

- Egy strukturálisan korlátos Petri-háló a.cs.a. strukturálisan B-fair, ha
 - konzisztens és csak egy minimális nemnegatív T-invariánsa van, vagy
 - nem konzisztens és nincs minimális nemnegatív T-invariánsa
- Minden erősen összekötött jelölt gráf strukturálisan B-fair

B-fair, de nem strukturálisan B-fair háló



élő és B-fair M_0



élő, de nem B-fair M_0

Petri-hálóak strukturális és dinamikus tulajdonságai közti összefüggések

Petri-háló tulajdonságok

Dinamikus tulajdonságok:

- Élőség
- Holtpontmentesség
- Korlátosság
- Megfordíthatóság
 - Visszatérő állapot
- Perzisztencia
- Globális fair reláció
 - B-fair (korlátos fair) reláció

Strukturális tulajdonságok:

- Strukturális élőség
- Vezérelhetőség
- Strukturális korlátosság
- Konzervativitás
 - P-invariáns (hely)
- Ismételhetség
 - T-invariáns (tüzelési)
- Konzisztencia
- Strukturális B-fair reláció

Holtpontmentesség \rightarrow T-invariáns

- Ha (N, M_0) Petri-háló korlátos és holtpontmentes:
 $\Rightarrow \exists \vec{\sigma}_T$ tüzelhető T-invariáns, melyre $\boxed{\vec{\sigma}_T \geq 0 \neq 0}$
- Bizonyítás:
 - korlátosság \Rightarrow véges állapottér
 - holtpontmentesség $\Rightarrow \exists$ legalább egy M_0 -ból induló $\vec{\sigma}_T$ végtelen tüzelési szekvencia
 - végesség $\Rightarrow \exists$ legalább egy $M' \in R(N, M_0)$ ismétlődő állapot \Rightarrow az $M' \xrightarrow{\vec{\sigma}_T} M'$ szekvencia T-invariáns
- Következmény: ha nincsen ilyen T-invariáns, a hálózat **minden úton elakad** (nincs ciklusa)

Élőség \rightarrow T-invariáns

- Ha (N, M_0) Petri-háló élő és korlátos $\Rightarrow \exists$ tüzelhető $\vec{\sigma}_T$ T-invariánsa, melyre $\forall t \in T : \vec{\sigma}_T(t) > 0$
- Bizonyítás:
 - élő $\Rightarrow \forall t \in T$ tranzíció $\forall M \in R(N, M_0)$ állapotban L_1 -élő
 - \exists trajektória, hogy minden tranzíció végtelen sokszor
 - korlátos és holtpontmentes $\Rightarrow \exists$ tüzelhető T-invariáns
 - indirekt: tegyük fel, hogy $\exists t_i \in T$ tranzíció, ami nem eleme egyetlen T-invariánsnak sem
 - $S \subseteq R(N, M_0)$ azon állapotok halmaza, melyekből t_i kimenő él
 - S véges elemű: t_i véges sokszor tüzelhető anélkül, hogy kétszer azonos állapotból indulnánk \Rightarrow a Petri-háló nem élő!

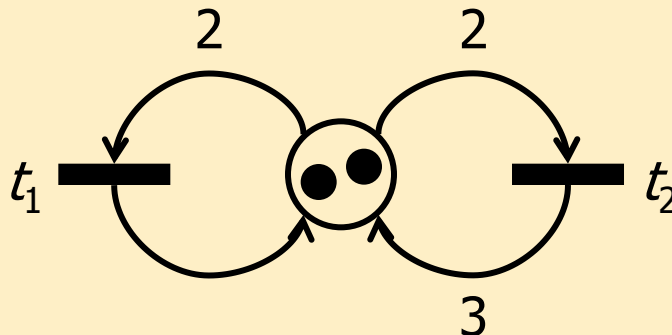
Másik gondolatmenet

- Ha $PN(N, M_0)$ élő
 - \exists olyan tüzelési szekvencia, amelyikben $\forall t \in T$ tranzíció végtelen sokszor előfordul
 - Pl: $M_0 \xrightarrow{\dots t_1} M_1 \xrightarrow{\dots t_2} \dots \xrightarrow{\dots t_n} M_n \xrightarrow{\dots t_1} \dots$
 - \exists olyan véges szakaszok, amikben $\forall t \in T$ tranzíció előfordul
 - végesség \Rightarrow az ezek által bejárt állapotok között \exists legalább egy M' ismétlődő állapot
 - A $\vec{\sigma}_T : M' \rightarrow M'$ szekvencia T-invariáns, amelyben $\forall t \in T$ tranzíció előfordul
 - Erre $\vec{\sigma}_T > 0$

Következmény

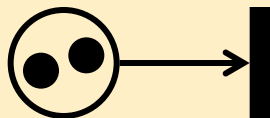
- Ha korlátos Petri-hálóban nincs ilyen T-invariáns \Rightarrow **a háló nem élő!**
- Bizonyítás (a korábbi gondolatmenettel):
 - ha egy $t \in T$ tranzíció nincs benne egyetlen T-invariánsban sem \Rightarrow nincs benne egyetlen ciklusban sem \Rightarrow csak véges sokszor tüzelhet
- A tétel megfordítása (hálónak \exists tüzelhető, $\forall t \in T$ tranzíciót lefedő T-invariánsa \Rightarrow élő) **nem igaz!**

ellenpélda:



P-invariáns \rightarrow Korlátosság

- Ha (N, M_0) Petri-hálónak \exists minden helyet lefedő P-invariánsa \Rightarrow a háló korlátos
- Bizonyítás:
 - \exists minden helyet lefedő P-invariáns $\Rightarrow \exists \vec{\mu} > 0 : \mathbf{W}\vec{\mu} = 0$
 - teljesül a strukturális korlátosság feltétele: $\vec{\mu} > 0, \mathbf{W}\vec{\mu} \leq 0$
- A tétel megfordítása (korlátosságból következik a P-invariánsok léte) triviálisan nem igaz!



Összefüggőség → Invariáns

- Minden összefüggő Petri-háló, amelynek van
 - egy pozitív (minden tranzíciót fedő) T-invariánsa és
 - egy pozitív (minden helyet fedő) P-invariánsaerősen összefüggő
- Petri-háló élő és korlátos \Rightarrow erősen összefüggő
 - gráf erős összefüggősége szükséges, de nem elégséges
 - létezik olyan erősen összefüggő Petri-háló, amelynek
 - nincs korlátos kezdőállapota, amellyel élő
 - nincs nemüres kezdőállapota, amellyel korlátos} vagy