



Seminar: Analyse von Petrinetzen

Überdeckbarkeitsgraph Teil 1

von Martin Filip



Inhalt

- Vorarbeit
 - Überdeckung einer Markierung
 - Monotonie des Schaltens
 - EG-ÜG
- Überdeckbarkeitsgraph
- Algorithmus
- Eigenschaften des Ü-Graphes



Überdeckung einer Markierung

Sei $N = (P, T, F, V, m_0)$ ein Petri-Netz

1. Eine Markierung m heißt von m' überdeckt, wenn $m \leq m'$ gilt, d.h. $\forall p_i \in P$ gilt: $m(p_i) \leq m'(p_i)$
2. m wird überdeckbar in N genannt, wenn es eine in N erreichbare Markierung m' gibt, die m überdeckt.

Beispiele:

$$(0, 1, 0, 2) \leq (0, 2, 7, 2)$$

$$(2, 1, 0, 2) \leq (2, 2, 4, 3)$$

aber nicht: $(0, 1, 0, 2) \leq (0, 0, 0, 3)$



Monotonie des Schaltens

Sei $N = (P, T, F, V, m_0)$ ein Petri-Netz, $t \in T$ aktiviert in Markierung m , dann gilt:

t auch aktiviert in m' , wenn $m \leq m'$ gilt.

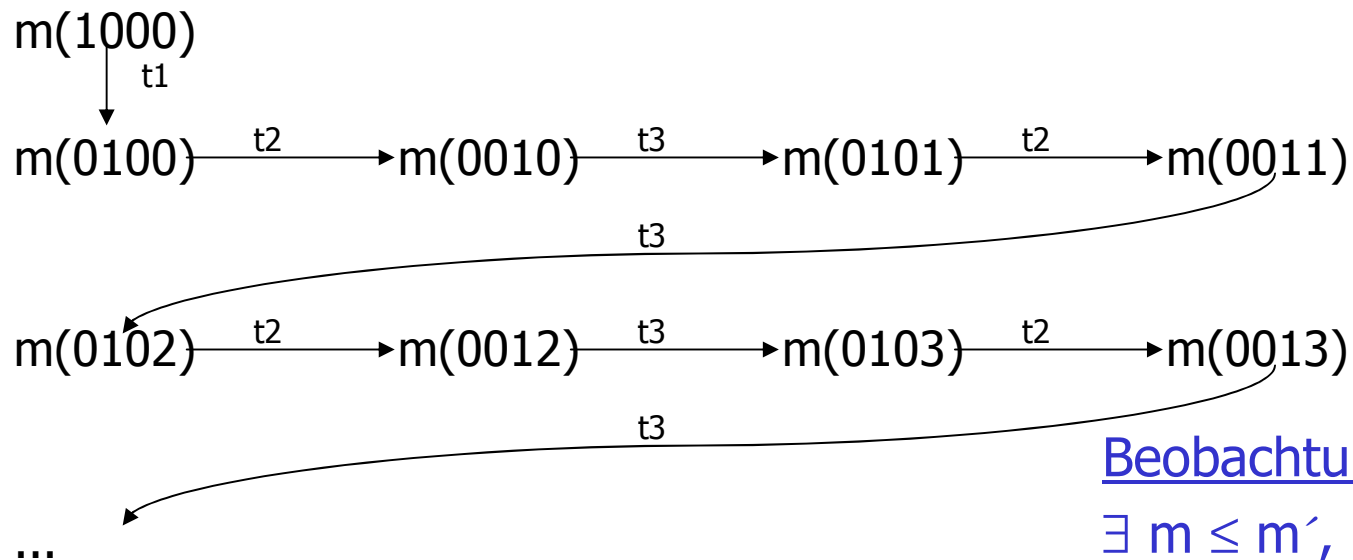
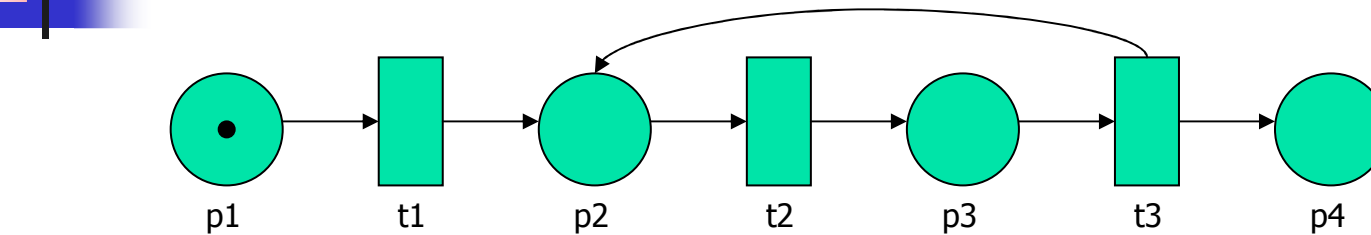


Monotonie des Schaltens

Beispiel:

- $m(0,1,0,1) \wedge \Delta t(0,0,0,1) = t^+(0,1,0,1) - t^-(0,1,0,0)$
 - t aktiviert $((0000) \leq m - t^-)$
- $m' = m + \Delta t$
- nach dem Schalten: $m'(0,1,0,2)$
- $m(0,1,0,1) \leq m'(0,1,0,2)$
- t erneut in m' ist aktiviert

Erreichbarkeitsgraph



Beobachtung:
 $\exists m \leq m'$,
dann EG unendlich

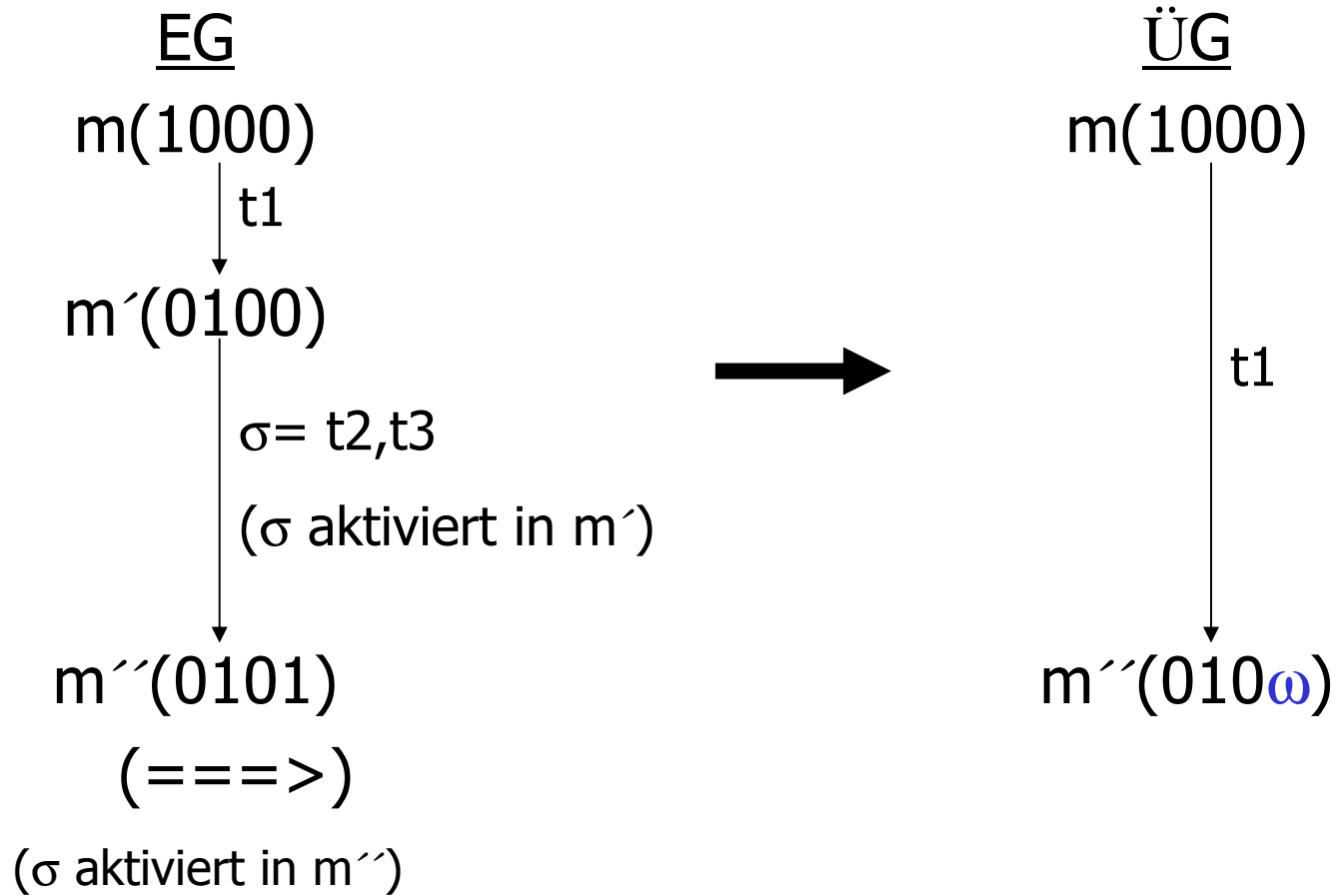


Problem-Ziel

- Unendlichkeit EG problematisch
(Beschreibung, Analyse)

⇒ Ziel: endlichen Graph

EG - ÜG





Inhalt

- Vorarbeit
 - Überdeckung einer Markierung
 - Monotonie des Schaltens
 - EG-ÜG
- Überdeckbarkeitsgraph
- Algorithmus
- Eigenschaften des Ü-Graphes



Überdeckbarkeitsgraph

- Grundidee:

$m(p) \in \mathbb{N} \cup \{\omega\}$ (ω -Markierung)

$m(p) = \omega$ (unbeschränkt viele Marken)

- Rechenregeln:

$$\omega - n = \omega$$

$$\omega + n = \omega$$

$$\omega * n = \omega \quad (n \geq 1)$$

$$\omega * 0 = 0$$



Überdeckbarkeitsgraph

(nach Karp&Miller)

Definition: Sei $N=(P,T,F,V,m_0)$ ein Petrinetz. Ein Transitions-system (S,E,T,m_0) heißt Überdeckbarkeitsgraph für N , wenn es die folgenden Eigenschaften erfüllt:

1. Zustände S sind Vektoren $m: P \rightarrow \mathbb{N} \cup \{\omega\}$
2. $m_0 \in S$
3. wenn $m \in S$ und $t \in T$, so dass $\forall p \in P: V(p,t) \leq m(p)$ gilt, dann gibt es einen Folgezustand $m' \in S$, so dass $(m,t,m') \in E$.



Überdeckbarkeitsgraph

(nach Karp&Miller)

- Vorbemerkung:
 - $\Omega(m) = \{p \mid m(p) = \omega\}$ (Teilmenge von Plätzen, die echte ω -Plätze)

- 4. wenn $(m, t, m') \in E$, dann $\Omega(m) \subseteq \Omega(m')$ und es eine Transitionssequenz σ gibt, so dass σ von $m + \Delta t$ ausgeführt werden kann, dann gilt:
 - $\Delta\sigma(p) = 0$ für $p \in P \setminus \Omega(m')$
 - $\Delta\sigma(p) > 0$ für $p \in \Omega(m') \setminus \Omega(m)$

- 5. (S, E, T) ist von m_0 erreichbar (zusammenhängend)



Inhalt

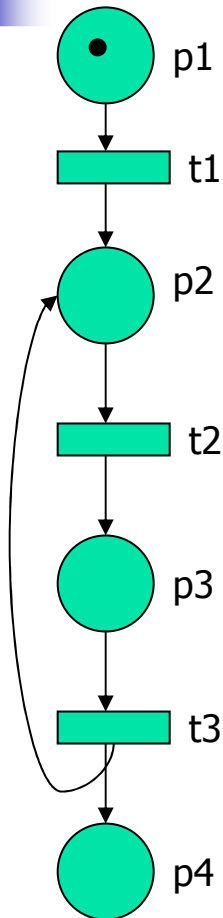
- Vorarbeit
 - Überdeckung einer Markierung
 - Monotonie des Schaltens
 - EG-ÜG
- Überdeckbarkeitsgraph
- **Algorithmus**
- Eigenschaften des Ü-Graphes



Algorithmus

```
BEGIN
  W:={m0}; Vor(m0):=∅ (noch nicht bearbeitete Zustände)
  R:=∅; B:= ∅
  WHILE W≠∅ DO
    wähle m∈W;           W:=W-{m}; R:=R∪{m}
    Konz:={t|t≤m};
    FOR t∈Konz DO
      m′:=m+Δt;
      m*:=m;
      WHILE (m*≠∅) AND NOT (m*≤m′) DO: m*:=Vor(m*)
      IF (m*≠∅) m′:=m′+(m′-m*)·ω
      B:=B∪{(m,t,m′)};
      IF (m′∉R∪W) THEN W:=W∪{m′}; Vor(m′):=m;
    END (*FOR*)
  END (*WHILE*)
END (*BEGIN*)
```

Beispiel-Netz



$W := \{m_0\}; \text{Vor}(m_0) := \emptyset$

$R := \emptyset; B := \emptyset$

WHILE $W \neq \emptyset$ DO

wähle $m \in W$;

$W := W - \{m\}; R := R \cup \{m\}$

Konz := $\{t \mid \bar{t} \leq m\}$;

FOR $t \in \text{Konz}$ DO

$m' := m + \Delta t$;

$m^* := m$;

WHILE $(m^* \neq \emptyset)$ AND NOT $(m^* \leq m')$ DO: $m^* := \text{Vor}(m^*)$

IF $(m^* \neq \emptyset)$ $m' := m' + (m' - m^*) \cdot \omega$

$B := B \cup \{(m, t, m')\}$;

IF $(m' \notin R \cup W)$ THEN $W := W \cup \{m'\}; \text{Vor}(m') := m$;

END (*FOR*)

END (*WHILE*)



Überdeckbarkeitsgraph

(nach Finkel)

Definition: Sei $N=(P,T,F,V,m_0)$ ein Petrinetz. Ein Transitions-system (S,E,T,m_0) heißt Überdeckbarkeitsgraph für N , wenn es die folgenden Eigenschaften erfüllt:

1. Zustände S sind Vektoren $m: P \rightarrow \mathbb{N} \cup \{\omega\}$
2. $\exists m' \in S$, so dass $m' \geq m_0$ (m' ist überdeckender Anfangszustand)
3. Für jede $m \in S$ gibt es eine Sequenz von erreichbaren Markierungen, so dass alle $p \in \Omega(m)$ strikt größer werden und alle $m(p) = \text{konstant}$ für $p \in P \setminus \Omega(m)$



Überdeckbarkeitsgraph

(nach Finkel)

4. Für jede Markierung $m \in S$ und jede Transition t , für die $V([p,t]) \leq m(p) \quad \forall p \in P$ gilt, gibt es ein $m' \in S$, die die Bedingung $m' \geq m + \Delta t$ erfüllt
- ⇒ Graph ist minimal: für alle $m, m' \in S$, $m \neq m'$ gilt: m wird nicht von m' überdeckt



Überdeckbarkeitsgraph (nach Finkel)

ÜG(Finkel)

$m(1000)$

t1

$m(010\omega)$

t2

t3

$m(001\omega)$



Eigenschaften des \ddot{U} -Graphes

1. Der \ddot{U} -Graph ist immer endlich.
2. $EG = \ddot{U}G$, wenn in EG keine unbeschränkten Plätze existieren.



Quellen

- Peter H. Starke: "Analyse von Petri-Netz-Modellen", B.G. Teubner Stuttgart, 1990
- Karsten Schmidt: "Explicit State Space Verification", 2002