

Sistemi - Modulo di Sistemi a Eventi Discreti

Laurea Magistrale in Ingegneria e Scienze Informatiche
Tiziano Villa

28 Febbraio 2019

Nome e Cognome:

Matricola:

Posta elettronica:

problema	punti massimi	i tuoi punti
problema 1	18	
problema 2	12	
totale	30	

1. Si considerino i due seguenti automi definiti sull'alfabeto $E = \{a_1, a_2, b_1, b_2\}$.

Automa G (impianto):

- stati: 0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8 con 0 stato iniziale e 8 unico stato accettante;
- transizione da 0 a 1: a_1 ,
transizione da 0 a 3: a_2 ,
transizione da 1 a 2: b_1 ,
transizione da 1 a 4: a_2 ,
transizione da 2 a 5: a_2 ,
transizione da 3 a 4: a_1 ,
transizione da 3 a 6: b_2 ,
transizione da 4 a 5: b_1 ,
transizione da 4 a 7: b_2 ,
transizione da 5 a 8: b_2 ,
transizione da 6 a 7: a_1 ,
transizione da 7 a 8: b_1 .

Automa H_a (specifica):

- stati: 0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9 con 0 stato iniziale e 8 unico stato accettante;
- transizione da 0 a 1: a_1 ,
transizione da 0 a 3: a_2 ,
transizione da 1 a 2: b_1 ,
transizione da 1 a 9: a_2 ,
transizione da 2 a 5: a_2 ,
transizione da 3 a 4: a_1 ,
transizione da 3 a 6: b_2 ,
transizione da 4 a 7: b_2 ,
transizione da 5 a 8: b_2 ,
transizione da 6 a 7: a_1 ,
transizione da 7 a 8: b_1 ,
transizione da 9 a 5: b_1 .

(a) Si disegnino i grafi dei due automi.

- (b) Si consideri la definizione del problema BSCP-NB (problema del controllo supervisore di base nonbloccante).

Definizione - BSCP-NB

Siano dati un sistema a eventi discreti G con alfabeto E e $E_{uc} \subseteq E$, un linguaggio marcato ammissibile $L_{am} \subseteq \mathcal{L}_m(G)$, con l'ipotesi che L_{am} e' $\mathcal{L}_m(G)$ -chiuso.

Si trovi un supervisore nonbloccante S tale che:

- i. $\mathcal{L}_m(S/G) \subseteq L_{am}$,
- ii. $\mathcal{L}_m(S/G)$ e' il "massimo" possibile, cioe' per ogni altro supervisore nonbloccante S_{altro} tale $\mathcal{L}_m(S_{altro}/G) \subseteq L_{am}$, si ha

$$\mathcal{L}_m(S_{altro}/G) \subseteq \mathcal{L}_m(S/G).$$

Si dice che S e' la soluzione nonbloccante minimamente restrittiva.

- i. Come si ottiene il supervisore S ?

Traccia di soluzione.

Si sceglie S tale che $\mathcal{L}(S/G) = \overline{L_{am}^{\uparrow C}}$ e $\mathcal{L}_m(S/G) = L_{am}^{\uparrow C}$, se $L_{am}^{\uparrow C} \neq \emptyset$.

Si puo' costruire S costruendo un automa che generi e marchi $L_{am}^{\uparrow C}$.

ii. Si dimostri che, nelle ipotesi date (L_{am} e' $\mathcal{L}_m(G)$ -chiuso), se $\mathcal{L}(S/G) = \overline{L_{am}^{\uparrow C}}$ allora $\mathcal{L}_m(S/G) = L_{am}^{\uparrow C}$.

Prima si scriva formalmente la definizione che L_{am} e' $\mathcal{L}_m(G)$ -chiuso.

Traccia di soluzione.

L_{am} e' $\mathcal{L}_m(G)$ -chiuso equivale a $L_{am} = \overline{L_{am}} \cap \mathcal{L}_m(G)$.

Se L_{am} e' $\mathcal{L}_m(G)$ -chiuso, anche $L_{am}^{\uparrow C}$ e' $\mathcal{L}_m(G)$ -chiuso (si vedano le dispense), cioe' $L_{am}^{\uparrow C} = \overline{L_{am}^{\uparrow C}} \cap \mathcal{L}_m(G)$.

Da cui, per definizione,

$$\mathcal{L}_m(S/G) = \mathcal{L}(S/G) \cap \mathcal{L}_m(G)$$

e quindi per l'ipotesi $\mathcal{L}(S/G) = \overline{L_{am}^{\uparrow C}}$ e poiche' $L_{am}^{\uparrow C}$ e' $\mathcal{L}_m(G)$ -chiuso

$$\mathcal{L}_m(S/G) = \mathcal{L}(S/G) \cap \mathcal{L}_m(G) = \overline{L_{am}^{\uparrow C}} \cap \mathcal{L}_m(G) = L_{am}^{\uparrow C}.$$

(c) Si risolva il problema BSCP-NB per trovare un supervisore nonbloccante nell'esempio iniziale, dove sono dati gli automi G e H_a . Si supponga che $L_{am} = \mathcal{L}_m(H_a)$, cioè che L_{am} sia il linguaggio marcato dall'automa H_a e che $E_{uc} = \{a_2, b_2\}$.

Traccia di soluzione.

Prima si deve verificare che L_{am} è $\mathcal{L}_m(G)$ -chiuso, cioè $L_{am} = \overline{L_{am}} \cap \mathcal{L}_m(G)$, il che è vero per costruzione dei due automi G e H_a ,

Poi si costruisce $L_{am}^{\uparrow C}$, cioè il sottolinguaggio massimalmente controllabile di L_{am} .

Si ottiene $L_{am}^{\uparrow C} = \{a_2b_2a_1b_1, a_2a_1b_2b_1\}$ e $\overline{L_{am}^{\uparrow C}} = \overline{\{a_2b_2a_1b_1, a_2a_1b_2b_1\}}$.

Un automa che generi e marchi il linguaggio $\overline{L_{am}^{\uparrow C}}$ realizza il supervisore nonbloccante cercato.

Per il calcolo di $L_{am}^{\uparrow C}$ si rinvia alla soluzione del tema d'esame del 28/2/2018 (dove si è calcolato per il medesimo esempio $K^{\uparrow C}$ e si noti che L_{am} svolge il ruolo di K).

2. Si consideri il sistema a eventi discreti G dove $\mathcal{L}(G) = \overline{a^*ba^*}$, $\mathcal{L}_m(G) = a^*ba^*$, Sia $E_{uc} = \{b\}$.

Sia dato il linguaggio ammissibile $L_{am} = \{a^mba^n : m \geq n \geq 0\}$.

- (a) Il linguaggio $\overline{L_{am}}$ e' regolare ?

Traccia di soluzione.

No. Bisogna contare le "a".

- (b) Si enunci il teorema di esistenza di un supervisore nonbloccante S tale che $\mathcal{L}_m(S/G) = L_{am}$.

Traccia di soluzione.

Sia dato il sistema a eventi discreti $G = (X, E, f, \Gamma, x_o, X_m)$, dove $E_{uc} \subseteq E$ sono gli eventi incontrollabili (per cui $E_c = E \setminus E_{uc}$). Si consideri il linguaggio $L_{am} \subseteq \mathcal{L}_m(G)$, dove $L_{am} \neq \emptyset$. Esiste un supervisore non-bloccante S per G tale che

$$\mathcal{L}_m(S/G) = L_{am}, \quad \mathcal{L}(S/G) = \overline{L_{am}}$$

se e solo se le due condizioni seguenti valgono:

- i. L_{am} e' controllabile rispetto a $\mathcal{L}(G)$ e E_{uc} .
- ii. L_{am} e' $\mathcal{L}_m(G)$ -chiuso.

- (c) Applicando la definizione, si verifichi se esiste tale supervisore nonbloccante.

Traccia di soluzione.

La controllabilita' di L_{am} e' verificata: si disabilita "a" (evento controllabile) dopo che il numero di "a" che seguono "b" e' pari a quello di "a" che precedono "b".

Inoltre L_{am} soddisfa la $\mathcal{L}_m(G)$ -chiusura: $L_{am} = \overline{L_{am}} \cap \mathcal{L}_m(G)$, che e' vera per costruzione poiche'

$$\{a^m b a^n : m \geq n \geq 0\} = \overline{\{a^m b a^n : m \geq n \geq 0\}} \cap a^* b a^*.$$

Quindi esiste un supervisore S nonbloccante tale che $\mathcal{L}(S/G) = \overline{L_{am}}$.

Da cui si ottiene: $\mathcal{L}_m(S/G) = \mathcal{L}(S/G) \cap \mathcal{L}_m(G) = \overline{L_{am}} \cap \mathcal{L}_m(G) = L_{am}$.

- (d) Esiste una realizzazione a stati finiti del supervisore S , cioe' un automa a stati finiti R che marca $\overline{L_{am}}$ e quindi tale che $\mathcal{L}_m(R) = \mathcal{L}(R) = \overline{L_{am}}$?

Se no, si motivi la risposta. Se si, si mostri tale realizzazione.

Traccia di soluzione.

No. Il supervisore deve generare e marcare il linguaggio $\overline{L_{am}}$, per cui deve avere un numero infinito di stati.

(e) Esiste una realizzazione con una rete di Petri del supervisore S ?
Se no, si motivi la risposta. Se si, si mostri tale realizzazione.

Traccia di soluzione.

Si.

La seguente rete di Petri P_{sup} realizza il supervisore S .

Si consideri la rete di Petri P_{sup} definita da:

- $P = \{p_1, p_2, p_3\}$
- $T = \{t_1, t_2, t_3\}$
- $A = \{(p_1, t_1), (p_1, t_2), (p_2, t_3), (p_3, t_2), (p_3, t_3), (t_1, p_1), (t_1, p_3), (t_2, p_2), (t_3, p_2)\}$
- $\forall i, j w(p_i, t_j) = 1$
- $\forall i, j w(t_i, p_j) = 1$

Sia $x_0 = [1, 0, 1]$ la marcatura iniziale.

Per associare un linguaggio a una rete di Petri s'introduce un insieme di eventi E , una funzione che etichetta le transizioni con eventi $l : T \rightarrow E$, e un insieme di stati che accettano $X_m \subseteq N^n$ (n e' il numero di posti) per il linguaggio marcato.

Si assuma che alle transizioni t_1 e t_3 sia associato l'evento a , e che a t_2 sia associato l'evento b .

Una variante piu' semplice e' la seguente:

- $P = \{p_1, p_2, p_3\}$
- $T = \{t_1, t_2, t_3\}$
- $A = \{(p_1, t_1), (p_1, t_2), (p_2, t_3), (p_3, t_3), (t_1, p_1), (t_1, p_3), (t_2, p_2), (t_3, p_2)\}$
- $\forall i, j w(p_i, t_j) = 1$
- $\forall i, j w(t_i, p_j) = 1$

Sia $x_0 = [1, 0, 0]$ la marcatura iniziale.

Ed altre varianti ancora ...