

有效模-m S-不变量与不可达性判定

鲁法明¹, 包云霞², 岳昊¹

(1. 山东科技大学信息学院, 青岛 266510; 2. 山东科技大学理学院, 青岛 266510)

摘要: Hohn F E提出用S-不变量判定Petri网不可达性的一个方法。Desel J指出, 存在某些标识, 用S-不变量无法判定其不可达性, 但利用模-m S-不变量却可加以判定。然而, 对于一个给定的标识, 是否存在模-m S-不变量能判定该标识的不可达性。如果存在的话, 又该如何求取这些模-m S-不变量, Desel J并未就这两个问题给出答案。该文提出了有效模-m S-不变量的概念, 将上述问题转化为有效模-m S-不变量的存在性问题, 并借助矩阵的整数分解给出了寻找有效模-m S-不变量的方法, 有效解决了利用模-m S-不变量进行不可达性判定的问题。

关键词: Petri网; 模-m S-不变量; 不可达性

Effective Modular-m S-invariant and Non-reachability Decidability

LU Fa-ming¹, BAO Yun-xia², YUE Hao¹

(1. School of Information, Shandong University of Science and Technology, Qingdao 266510;

2. College of Science, Shandong University of Science and Technology, Qingdao 266510)

【Abstract】 A method to decide the non-reachability of a marking using S-invariants is provided by Hohn F E; In fact, there exists some markings, the non-decidability of which can not be decided with S-invariants. But it can be decided with modular-m S-invariants. Desel J points it out in reference two. However, whether or not there exists some modular-m S-invariant, which can be used to decide the non-reachability property of a marking? And if such modular-m S-invariant exists, how to find it? There is no answer to both of the questions. The definition of effective modular-m S-invariants is given, and both of the problems can be solved with effective modular-m S-invariants. Furthermore, a method to find the effective modular-m S-invariants using the matrix integral decomposition is presented.

【Key words】 Petri nets; modular-m S-invariant; non-reachability property

Petri网作为系统模拟和分析的工具已被广泛应用于多个领域, 用于系统的建模、分析和控制^[3-6], 而可达性是Petri网最基本的动态性质。常见的用于可达性分析的方法有可达树、状态方程及S-不变量。借助可达树^[7]进行可达性分析时易出现“状态爆炸”的问题; 借助状态方程与S-不变量常用以判定标识的不可达性。文献[2]指出, 存在某些标识, 用S-不变量无法判定其不可达性, 但利用模-m S-不变量却可加以判定。然而, 对于给定的标识, 是否存在模-m S-不变量能判定该标识的不可达性? 若存在, 又如何求取这些模-m S-不变量? 这两个问题至今没有明确答案。本文提出有效模-m S-不变量的概念, 将上述问题转化为有效模-m S-不变量的存在性问题。利用本文给出的方法, 一方面能判定是否存在有效的模-m S-不变量, 证明其不可达; 另一方面若存在的话还能具体构造出一个关于标识M的有效模-m S-不变量。从而, 本文有效地解决了利用模-m S-不变量进行不可达性判定的问题。

1 Petri网基本概念

定义 1^[6] 所谓Petri网是一个四元组 $\Sigma=(S,T;F,M_0)$, 其中 S 称为库所集, T 称为变迁集, 二者不相交, $F \subseteq (S \times T) \cup (T \times S)$ 称为网的流关系, $M: S \rightarrow \{0,1,2,\dots\}$ 是 Σ 的一个标识, 对 $x \in S \cup T$, 记

$$x^- = \{y \in S \cup T \mid (y,x) \in F\}, \quad x^+ = \{y \in S \cup T \mid (x,y) \in F\}$$

Petri网具有如下变迁发生规则:

(1) 对于变迁 $t \in T$, 若 $\forall s \in S: s \in t^- \rightarrow M(s) \geq 1$, 则称标识 M 下变迁 t 可引发, 记作 $M[t > .$

(2) 若 $M[t > M'$, 则对 $\forall s \in S$,

$$M(s) = \begin{cases} M(s)-1 & \text{当 } s \in t^- \\ M(s)+1 & \text{当 } s \in t^+ \\ M(s) & \text{其他} \end{cases}$$

定义 2^[6] 设 $\Sigma=(S,T;F,M_0)$ 为一个Petri网, 若存在变迁序列 t_1, t_2, \dots, t_k 和标识 M_1, M_2, \dots, M_k 使得

$$M_0[t_1 > M_1[t_2 > M_2 \dots M_{k-1}[t_k > M_k$$

则称 M_k 是从 M_0 可达的, 否则称 M_k 从 M_0 不可达。从 M_0 可达的所有标识的集合记为 $R(M_0)$ 。

Petri网的网结构可用关联矩阵来表示, 矩阵的每列对应一个库所, 每行对应一个变迁, 若变迁的发生使得库所的标记增加或减少一个, 则关联矩阵中对应元素的值为 1 或 -1, 否则为 0。用列向量来表示Petri网的标识, 向量中元素的值对应相应库所中的标记数。根据定义 2, 初始标识 M_0 下, 对于任意可达标识 M, 总存在非负整数向量 X 使得方程 $M=M_0+A^T X$ 成立, 此方程称为Petri网的状态方程。

2 S-不变量

本节介绍 S-不变量在不可达性判定中的应用。

定义 3^[4] 设 $N=(S,T;F)$ 为一个网, A 为网 N 的关联矩阵, 如果非平凡的非负整数向量 Y 满足 $AY=0$, 则称 Y 为 N 的一个 S-不变量。

基金项目: 国家自然科学基金资助项目(60173053)

作者简介: 鲁法明(1981-), 男, 助教、硕士, 主研方向: Petri网理论与应用, 算法设计与分析等; 包云霞, 助教、硕士; 岳昊, 博士

收稿日期: 2006-09-25 **E-mail:** lufaming@sdu.edu.cn

S-不变量有如下性质:

定理 1 对于Petri网 $\Sigma=(S,T;F,M_0)$, 若标识M从 M_0 可达, 则任意S-不变量Y均满足 $Y^T(M-M_0)=0$ 。

证明 设关联矩阵为A, 若 M_k 从 M_0 可达则存在非负整数向量X满足 $M=M_0+A^T X$ 。

设Y为S-不变量, 则 $AY=\bar{0}$ 。状态方程的两边同时左乘以行向量 Y^T 则

$$Y^T M = Y^T M_0 + Y^T A^T X$$

从而

$$Y^T (M - M_0) = Y^T M_0 + Y^T A^T X - Y^T M_0 \\ = (AY)^T X = \bar{0} X = 0$$

如图 1 中 Petri网 Σ_1 , 初始标识 $M_0=[1,1,0,0,1,1,0,0]^T$, 对于标识 $M_d=[1,1,0,1,1,1,0,1]^T$, 取 $Y=[1,0,0,1,0,0,0,0]^T$, 易验证Y是一个S不变量, 但 $Y^T[M_d - M_0]=1$, 根据定理 1 可知标识 M_d 不可达。然而对于标识 $M=[1,0,1,0,1,1,0,0]^T$ 而言, 对于任意S-不变量Y, 等式 $Y^T(M_d - M_0)=0$ 恒成立, 由此, 无法借助S-不变量来判定标识M是否可达。然而, 文献[2]指出, 借助模-m S不变量可判定标识M不可达。

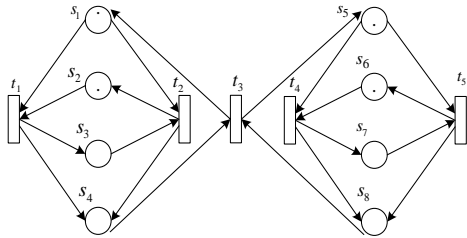


图 1 Petri网 Σ_1

3 模-m S-不变量

下面介绍如何利用模-m S-不变量判定不可达性。

定义 4^[2] 设 $N=(S,T;F)$ 为一个网, A为网N的关联矩阵, 若存在正整数 $m>1$ 与非平凡的整数向量Y满足 $AY=\bar{0} \pmod{m}$, 则称Y为N的一个模-m S-不变量。

模-m S-不变量有如下性质:

定理 2 对Petri网 $\Sigma=(S,T;F,M_0)$, 若标识M从 M_0 可达, 则任意模-m S-不变量Y满足

$$Y^T (M - M_0) = 0 \pmod{m}$$

证明 设关联矩阵为A, 由 M_k 从 M_0 可达知存在非负整数向量X满足 $M_0 + A^T X = M$ 。

设存在m使Y为模-m S-不变量, 则 $AY=\bar{0} \pmod{m}$ 成立。在状态方程两边同时左乘以行向量 Y^T 则

$$Y^T M_0 + Y^T A^T X = Y^T M$$

$$\text{从而 } Y^T (M - M_0) = Y^T M_0 + Y^T A^T X - Y^T M_0$$

$$= (AY)^T X = 0 \pmod{m}。$$

对于图 1 所示 Petri网, 令 $Y=[1,1,0,0,1,1,0,0]^T$, 易证 $AY=[-2,0,2,-2,0]^T = \bar{0} \pmod{2}$, 从而Y为一个模-2 S-不变量。对于标识 $M=[1,0,1,0,1,1,0,0]^T$, 因为 $Y^T(M - M_0)=1 \neq 0 \pmod{2}$, 所以, 据定理 2 可断定标识M不可达。然而, 对于任意给定的标识M, 是否存在模-m S-不变量可证明其不可达, 若存在, 又如何找到这样一个模-m S-不变量, 这就是以下要解决的问题。

4 基于有效模-m S-不变量的不可达性判定

4.1 有效模-m S-不变量

定义 5 对于 Petri网 $\Sigma=(S,T;F,M_0)$, 设A为关联矩阵,

M为待判定标识, 若整数向量Y满足以下条件

(1)Y为网(S,T;F)的一个模-m S-不变量

(2) $Y^T(M - M_0) \neq 0 \pmod{m}$

则称Y为Petri网 Σ 关于标识M的一个有效模-m S-不变量。

关于有效模-m S-不变量有如下结论:

定理 3 设Petri网 $\Sigma=(S,T;F,M_0)$, A为关联矩阵, M为待判定的标识, 若存在关于标识M的有效模-m S-不变量, 则标识M不可达。

证明 根据定义 5 与定理 2, 该结论显然成立。

此外, 对于标识M, 存在模-m S-不变量能证明其不可达, 当且仅当存在关于该标识的有效模-m S-不变量。下面借助矩阵的整数分解方法给出求取有效模-m S-不变量的方法。

4.2 有效模-m S-不变量的求取算法

4.2.1 矩阵的整数分解理论

本节给出矩阵整数分解理论的相关结论, 具体证明可参考文献[9], 本文不赘述。

定义 6^[9] 所谓么模矩阵是指行列式值为 1 或-1 的整数矩阵。

定理 4^[9] 么模矩阵的逆矩阵仍然是么模矩阵。

定理 5^[9] 对于任意整数矩阵 $A_{m \times n}$, 总存在整数矩阵 $U_{m \times m}$ 、 $V_{n \times n}$ 及 $D_{m \times n}$ 使得 $A=UDV$, 其中U与V为么模矩阵, 而矩阵D主对角线以外的元素均为 0。

定理 6 设U为n阶么模矩阵, Z为n维整向量, 则k为Z中各元素的公约数, 当且仅当k为UZ各元素的公约数。

证明 用*表示数乘运算, 用·表示矩阵乘法运算。

先证必要性。若k为Z中各元素的公约数, 则存在n维整数向量Z', 使得 $Z=k \cdot Z'$ 。从而 $UZ=U \cdot (k \cdot Z')=k \cdot (UZ)$, 由此可知k为UZ中各元素的公约数。

再证充分性。若k为UZ中各元素的最大公约数, 则存在n维整数向量Z'使得 $UZ=k \cdot Z'$, 从而 $Z=U^{-1} \cdot (k \cdot Z')=k \cdot (U^{-1} \cdot Z')$ 。由定理 4 可知, U^{-1} 也为整数矩阵, 加之 v' 也为整数矩阵, 从而 $Z=k \cdot (U^{-1} \cdot Z')$ 中各元素能被k整除。

4.2.2 有效模-m S-不变量的求取

设Petri网 $\Sigma=(S,T;F,M_0)$, $A_{m \times n}$ 为关联矩阵, M为待判定标识, 记 $\Delta M=M - M_0$, 并设 $A=UDV$, 其中U与V分别为m阶和n阶的么模矩阵, 而矩阵D为 $m \times n$ 阶整数矩阵, 其主对角线以外的元素均为 0。此外, 令 $W=\Delta M^T \cdot V^{-1}$, 用 $d_i (1 \leq i \leq \min\{m, n\})$ 表示矩阵D第i行i列的元素, 用 $w_j (1 \leq j \leq n)$ 表示向量W的第j个元素。

引理 1 若存在 $1 \leq i \leq \min\{m, n\}$, 使 $|d_i|>1$ 且 $d_i \nmid w_i$ (表示 d_i 不能整除 w_i), 令n维向量Z的第i个分量为 1, 其余分量均为 d_i , 则 $Y=V^{-1} \cdot Z$ 为关于标识M的有效模- $|d_i|$ S-不变量。

证明 一方面, 由D与Z的定义知: $m \leq n$ 时,

$$DZ = [d_1 \cdot d_1, \dots, d_{i-1} \cdot d_i, d_i \cdot d_{i+1} \cdot d_i, \dots, d_m \cdot d_i]^T \\ = d_i \cdot [d_1, \dots, d_{i-1}, 1, d_{i+1}, \dots, d_m]^T$$

而 $m > n$ 时,

$$DZ = [d_1 \cdot d_i, \dots, d_{i-1} \cdot d_i, d_i \cdot d_{i+1} \cdot d_i, \dots, d_n \cdot d_i, 0, \dots, 0]^T \\ = d_i \cdot [d_1, \dots, d_{i-1}, 1, d_{i+1}, \dots, d_n, 0, \dots, 0]^T$$

因此, DZ中各元素必以 d_i 为公约数, 又 $AY=UDVY=UDV(V^{-1} \cdot Z)=U(DZ)$, 由定理 6 知AY各元素也以 d_i 为公约数, 故 $AY=\bar{0} \pmod{|d_i|}$, 即 $Y=V^{-1} \cdot Z$ 为模- $|d_i|$ S-不变量。

另一方面, $\Delta M^T \cdot Y = (\Delta M^T \cdot V^{-1}) \cdot Z = W \cdot Z$

$$= \sum_{j=1}^n w_j z_j = d_i \sum_{j=1}^n w_j + w_i$$

因已知 $d_i \nmid w_i$, 故 $\Delta M^T \cdot Y \neq 0 \pmod{|d_i|}$.

综上所述, $Y=V^{-1} \cdot Z$ 为关于 M 的有效模- $|d_i|S$ -不变量。

引理 2 若存在 $1 \leq i \leq \min\{m,n\}$ 使得 $d_i=0$ 而 $w_i \neq 0$, 令 n 维向量 $Z=E_i$ (E_i 表示第 i 个分量为 1, 其余分量为 0 的单位向量), 则 $Y=V^{-1} \cdot Z$ 为关于标识 M 的有效模- $(|w_i|+1)S$ -不变量。

证明 一方面, 由 D 与 Z 的定义知

$$DZ=[d_1*0, \dots, d_{i-1}*0, 0*1, d_{i+1}*0, \dots, d_m*0]^T = \bar{0}$$

故

$$AY=UDVY=UDV(V^{-1} \cdot Z)=U(DZ)=\bar{0}=\bar{0} \pmod{(|w_i|+1)}$$

$$\text{另一方面, } \Delta M^T \cdot Y=(\Delta M^T \cdot V^{-1}) \cdot Z=W \cdot Z = \sum_{j=1}^n w_j z_j = w_i$$

$\neq 0 \pmod{(|w_i|+1)}$ 。

综上, $Y=V^{-1} \cdot Z$ 为关于 M 的有效模- $(|w_i|+1)S$ -不变量。

引理 3 当变迁个数小于库所个数即 $m < n$ 时, 若存在 $m < i \leq n$ 使得 $w_i \neq 0$, 定义 n 维向量 $Z=E_i$ (E_i 表示第 i 个分量为 1, 其余分量为 0 的单位向量)。则 $Y=V^{-1} \cdot Z$ 为一个关于标识 M 的有效模- $(|w_i|+1)S$ -不变量。

证明 一方面, D 为 $m \times n$ 阶矩阵, 且 $m < n$, 只有其主对角线元素 $d_i (1 \leq i \leq m)$ 可能非 0, 而 Z 的前 m 个元素全 0, 故

$$DZ=[d_1*0, \dots, d_i*0, \dots, d_m*0]^T = \bar{0}$$

从而

$$AY=UDVY=UDV(V^{-1} \cdot Z)=U(DZ)=\bar{0}=\bar{0} \pmod{(|w_i|+1)}$$

$$\text{另一方面, } \Delta M^T \cdot Y=(\Delta M^T \cdot V^{-1}) \cdot Z=W \cdot Z = \sum_{j=1}^n w_j z_j = w_i$$

$\neq 0 \pmod{(|w_i|+1)}$ 。

综上所述, $Y=V^{-1} \cdot Z$ 为关于标识 M 的一个有效模- $(|w_i|+1)S$ -不变量。

定理 7 关于标识 M 的有效模- mS -不变量不存在当且仅当 D 与 W 满足以下条件:

(1) 对任意 $1 \leq i \leq \min\{m,n\}$, $w_i \neq 0 \rightarrow d_i | w_i$ (表示 d_i 能整除 w_i);

(2) 当变迁数小于库所数即 $m < n$ 时, 对任意 $m < i \leq n$, $w_i=0$ 。

证明 先证充分性。需证条件满足时, 每个模- mS -不变量 Y 满足 $\Delta M^T \cdot Y=0 \pmod{m}$ 。

设 Y 为模- mS -不变量, 令 $Z=VY$, 则

$$AY=UDVY=UDV(V^{-1}Z)=U(DZ)=\bar{0} \pmod{m}$$

这说明 m 为向量 $U(DZ)$ 各元素的公约数, 由定理 6 知 m 也是 DZ 各元素的公约数, 即对任意的 $1 \leq i \leq \min\{m,n\}$, $m|(d_i * z_i)$ 成立。

由条件(1)知, 对任意 $1 \leq i \leq \min\{m,n\}$, 或者 $w_i=0$ 或者 $d_i | w_i$ 。对于前者, $m|(w_i * z_i)$ 显然成立; 对于后者, 因 $m|(d_i * z_i)$ 成立, 而 $d_i | w_i$, 故 $m|(w_i * z_i)$ 也成立。由此可得, 对任意 $1 \leq i \leq \min\{m,n\}$, $m|(w_i * z_i)$ 成立。

当变迁数不小于库所个数, 即 $m \geq n$ 时, $\min\{m,n\}=n$, 如前所述, m 能整除 $W \cdot Z$ 的每个分量, 从而 $\Delta M^T \cdot Y=(\Delta M^T \cdot V^{-1}) \cdot Z=W \cdot Z=0 \pmod{m}$ 。若 $m < n$, 则 m 能整除 $W \cdot Z$ 的前 m 个分量, 再由条件(2), W 的第 $m+1$ 到最后一个分量均为 0, 从而, $W \cdot Z$ 第 $m+1$ 到最后一个分量均为 0, 显然, m 能整除这些分量。综上所述, m 能整除 $W \cdot Z$ 的全部分量, 从而 $\Delta M^T \cdot Y=(\Delta M^T \cdot V^{-1}) \cdot Z=W \cdot Z=0 \pmod{m}$ 。

再证必要性, 用反证法。

假设不存在有效模- mS -不变量。若条件(1)不成立, 则存在 $1 \leq i \leq \min\{m,n\}$ 使得 $w_i \neq 0$ 且 $d_i \nmid w_i$ 。此时, 或者 $|d_i| > 1$ 且 $d_i \nmid w_i$, 或者 $d_i=0$ 而 $w_i \neq 0$ 。对前者可按引理 1 的方法构造一个有效模- mS -不变量; 对后者可按引理 2 的方法构造一个有效模- mS -不变量。这与假设矛盾, 条件(1)的必要性得证。

条件(2)不成立意味着, $m < n$ 时存在 $m < i \leq n$ 使得 $w_i \neq 0$, 如此则可按引理 3 的方法构造一个有效模- mS -不变量, 这也与假设矛盾, 条件(2)必要性得证。

综上所述, 给定 Petri 网 $\Sigma=(S,T;F,M_0)$, 对于待判定标识 M , 只需将关联矩阵 A 进行整数分解, 使得 $A=UDV$, 并令 $W=(\Delta M^T \cdot V^{-1})$, 之后观察定理 7 的条件是否满足。不满足则说明该标识不可达, 并可通过引理 1~引理 3 的方法具体构造出一个有效模- mS -不变量; 否则, 说明无法利用模- mS -不变量来证明该标识是否可达。

4.2.3 实例分析

下面举例说明用有效模- mS -不变量证明标识的不可达。

对于图 1 所示 Petri 网 Σ_1 , 初始标识 $M_0=[1,1,0,0,1,1,0,0]^T$, 要判定标识 $M=[1,0,1,0,1,1,0,0]^T$ 的可达性。

Σ_1 的关联矩阵为

$$A = \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & -1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & -1 & 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & -1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 1 & -1 & 1 \end{bmatrix}$$

利用初等整数变换将 A 进行整数分解^[9]可得幺模矩阵 U, V 及矩阵 D 和向量 W 如下:

$$U = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & 2 & -1 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad D = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$V = \begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 & -1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$W = \Delta M^T \cdot V^{-1} = [0 \quad -1 \quad -1 \quad 1 \quad 0 \quad 0 \quad 0 \quad 0];$$

显然 $i=4$ 时, $d_4=2, w_4 \neq 1$, 这不满足定理 7 的条件(1), 因此标识 M 不可达。进一步, 根据引理 1 的方法, 令 $Z=[2,2,2,1,2,2,2,2]^T$, 则 $Y=V^{-1} \cdot Z=[1,5,2,2,3,3,2,2]^T$, 易证 $AY=[-2,4,0,-2,0]=\bar{0} \pmod{2}$, 而 $\Delta M^T \cdot Y=-3 \neq 0 \pmod{2}$, 从而构造出一个关于标识 M 的有效模-2 S -不变量。

5 结束语

对给定的 Petri 网与一个待判定标识 M , 利用本文方法, 既能判定是否存在模- mS -不变量证明其不可达, 若存在还能具体构造出关于该标识的有效模- mS -不变量, 从而, 本文有效地解决了利用模- mS -不变量进行不可达性判定的问题。

参考文献

- Hohn F E. Elementary Matrix Algebra[M]. New York: Macmillan, 1958.
- Desel J. On the Power of Place-Invariants[Z]. Gesellschaft für Informatik Special Interest on Petri Nets and Related System Models, 1991-12.

(下转第 101 页)