

# 有效模 $-m$ S-不变量与不可达性判定

鲁法明<sup>1</sup>, 包云霞<sup>2</sup>, 岳昊<sup>1</sup>

(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 $-n$  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 $-n$  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 $-n$  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 $-n$  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-ming<sup>1</sup>, BAO Yun-xia<sup>2</sup>, YUE Hao<sup>1</sup>

(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<sup>[3-6]</sup>, 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<sup>[7]</sup>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**<sup>[6]</sup> 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  $\Sigma$  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**<sup>[6]</sup> 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**<sup>[4]</sup> 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<sub>0</sub>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<sub>k</sub>从M<sub>0</sub>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<sup>T</sup> 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  $\Sigma_1$ , 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<sub>d</sub>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。

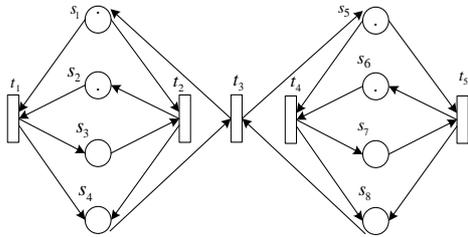


图1 Petri网  $\Sigma_1$

### 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**<sup>[2]</sup> 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<sub>0</sub>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<sub>k</sub>从M<sub>0</sub>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<sup>T</sup> 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  $\Sigma$  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**<sup>[9]</sup> 所谓么模矩阵是指行列式值为1或-1的整数矩阵。

**定理 4**<sup>[9]</sup> 么模矩阵的逆矩阵仍然是么模矩阵。

**定理 5**<sup>[9]</sup> 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  $\Sigma_1$ , 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。

$\Sigma_1$  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<sup>[9]</sup>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  $2S$ -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)