

Corso di Sistemi ad Eventi Discreti
Ingegneria dell'Automazione - Laurea Magistrale - A.A. 2013/14
Prof. Gianmaria De Tommasi

Programma

- 1 **Introduzione** (capitolo 1 da [1] e capitolo 1 da [2])
 - 1.1 Sistemi e modelli
 - 1.2 Concetto di stato e modelli dinamici
 - 1.3 Sistemi ad eventi discreti
 - 1.4 Modelli logici, temporizzati e stocastici
- 2 **Linguaggi e automi** (capitolo 2 da [1])
 - 2.1 Definizione di linguaggio
 - 2.2 Operazioni definite sui linguaggi
 - 2.3 Definizione di automa
 - 2.4 Linguaggi generati e marcati da automi
 - 2.5 Operazioni definite sui automi
 - 2.6 Automi a stati finiti e linguaggi regolari
 - 2.7 Riconoscitore canonico di un linguaggio regolare
 - 2.8 Stati equivalenti e minimizzazione dello spazio di stato di un automa
 - 2.9 Automi logici non deterministici
 - 2.10 Automa osservatore
- 3 **Automi temporizzati deterministici** (paragrafo 3.1.1 da [2])
 - 3.1 Definizione di struttura di temporizzazione deterministica
 - 3.2 Definizione di automa temporizzato deterministico
 - 3.3 Evoluzione temporale di un automa temporizzato deterministico
- 4 **Automi temporizzati stocastici** (paragrafi 3.1.2, 3.1.3 e 3.2 da [2])
 - 4.1 Definizione di struttura di temporizzazione stocastica
 - 4.2 Definizione di automa temporizzato stocastico
 - 4.3 Processo di semi-Markov generalizzato
 - 4.4 Processo di Markov
 - 4.5 Catene di Markov
- 5 **Reti di Petri** (capitolo 4 da [2])
 - 5.1 Definizione di rete di Petri e di sistema rete di Petri
 - 5.2 Linguaggio generato da una rete di Petri
 - 5.3 Insieme di raggiungibilità e equazione di stato
 - 5.4 Reti etichettate e linguaggio generati e marcati da reti etichettate
 - 5.5 Grafo di raggiungibilità e grafo di copertura
 - 5.6 Proprietà comportamentali: raggiungibilità, limitatezza, conservatività, ripetitività, reversibilità, vivezza e blocco
 - 5.7 Stima dell'insieme di raggiungibilità mediante equazione di stato e vettori invarianti
 - 5.8 Classi di reti di Petri e sottoclassi di reti ordinarie

6 Reti di Petri temporizzate (paragrafi 5.1 e 5.2 da [2])

6.1 Temporizzazione e concetti di base stocastica

6.2 Definizione di rete di Petri temporizzata deterministica

7 Controllo supervisivo (paragrafi 7.1 e 7.2 da [2] e capitolo 3 da [1])

7.1 Specifiche di controllo

7.2 Concetto di supervisore

7.3 Controllo supervisivo in presenza di eventi non controllabili e condizione di ammissibilità

7.4 Controllo supervisivo in presenza di eventi non controllabili e non osservabili. Supervisore parziale

7.5 Traduzione di specifiche di controllo in automi

7.6 Teorema di controllabilità

7.7 Controllabilità

7.8 Realizzazione di supervisori mediante automi a stati finiti

7.9 *Supremal controllable sublanguage* e *Infimal prefix-closed and controllable superlanguage*

7.10 *Basic Supervisory Control Problem* e *Dual Basic Supervisory Control Problem*

7.11 Teorema di controllabilità e non bloccaggio

8 Controllo di reti di Petri mediante monitor (capitolo 8 da [2])

8.1 Vincoli GMEC

8.2 Posti monitor

8.3 Sistema a ciclo chiuso e condizione di realizzabilità

8.4 Reti con transizioni non controllabili

9 Diagnosi dei guasti in sistemi ad eventi discreti (materiale disponibile all'indirizzo [3])

9.1 Diagnosticabilità per sistemi ad eventi discreti

9.2 Diagnosi in sistemi ad eventi discreti modellati con automi e automa diagnosticatore

9.3 K -diagnosticabilità

9.4 K -diagnosticabilità in sistemi ad eventi discreti modellati con reti di Petri

Riferimenti bibliografici

[1] C. G. Cassandras e S. Lafortune, *Introduction to Discrete Event Systems*. Springer, 1999.

[2] A. Di Febbraro e A. Giua, *Sistemi ad eventi discreti*. McGraw-Hill, 2002.

[3] AA.VV., "Materiale diagnosticabilità," 2014, <http://wpage.unina.it/detommas/sed.html>.