

Математические модели последовательных вычислений

mk.cs.msu.ru → Лекционные курсы
→ Математические модели последовательных вычислений

Блок 8

Моделирование многочленов сетями Петри

Лектор:
Подымов Владислав Васильевич
E-mail:
valdus@yandex.ru

ВМК МГУ, 2022/2023, весенний семестр

Чтобы преобразовать (свести) задачи для диофантовых многочленов в задачи для сетей Петри, покажем, как можно [моделировать](#) вычисление значений многочленов сетями

Рассмотрим сеть Петри π , в которой выделены

- ▶ **входные позиции** x_1, \dots, x_n ,
- ▶ **выходная позиция** y и
- ▶ **управляющие позиции** on, off

Каждому набору $\vec{\alpha} = (\alpha_1, \dots, \alpha_n) \in \mathbb{N}_0^n$ сопоставим **входную разметку** $M_{\vec{\alpha}}^{in}$ этой сети:

- ▶ $M_{\vec{\alpha}}^{in}(x_i) = \alpha_i$ для всех $i \in \{1, \dots, n\}$
- ▶ $M_{\vec{\alpha}}^{in}(on) = 1$
- ▶ $M_{\vec{\alpha}}^{in}(z) = 0$ для всех остальных позиций z

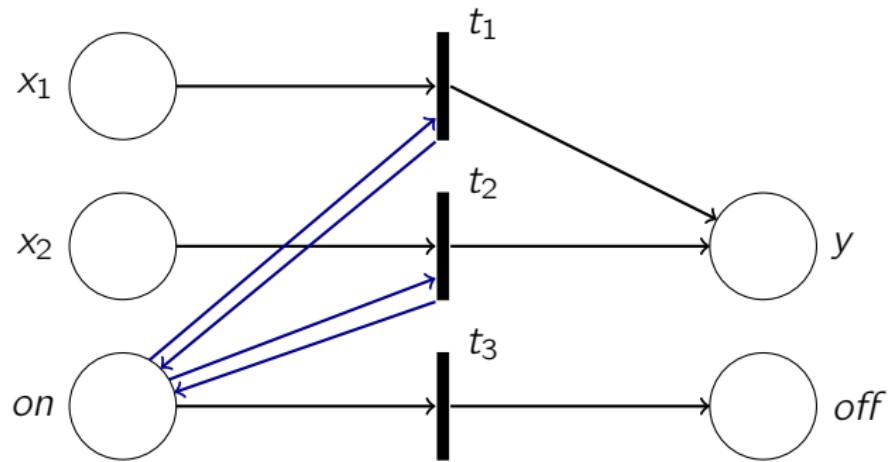
Разметку M будем называть **выходной** для значения $\ell \in \mathbb{N}_0$, если верно следующее:

- ▶ $M(y) = \ell$
- ▶ $M(off) = 1$
- ▶ Разметка M является тупиковой

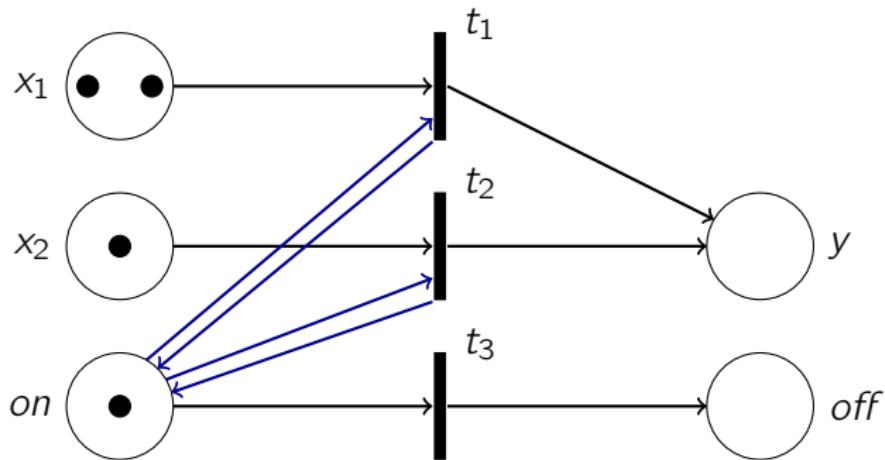
Будем говорить, что многочлен $P(x_1, \dots, x_n)$ моделируется сетью Петри π , если верно следующее:

- ▶ В сети содержатся
 - ▶ входные позиции x_1, \dots, x_n ,
 - ▶ выходная позиция y и
 - ▶ управляемые позиции *on*, *off*
- ▶ Для любого набора $\vec{\alpha} \in \mathbb{N}_0^n$ справедливо следующее:
 - ▶ Для любой разметки M , достижимой из $M_{\vec{\alpha}}^{in}$, верно $M(y) \leq P(\vec{\alpha})$
 - ▶ Для любого числа $\ell \in \mathbb{N}_0$, $\ell \leq P(\vec{\alpha})$, из $M_{\vec{\alpha}}^{in}$ достижима разметка, выходная для ℓ

Пример: сеть π_+ , моделирующая многочлен $x_1 + x_2$

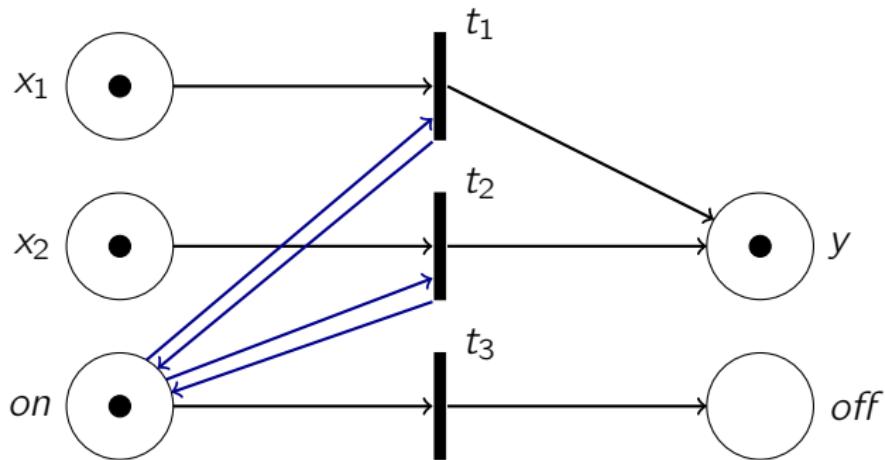


Пример: сеть π_+ , моделирующая многочлен $x_1 + x_2$



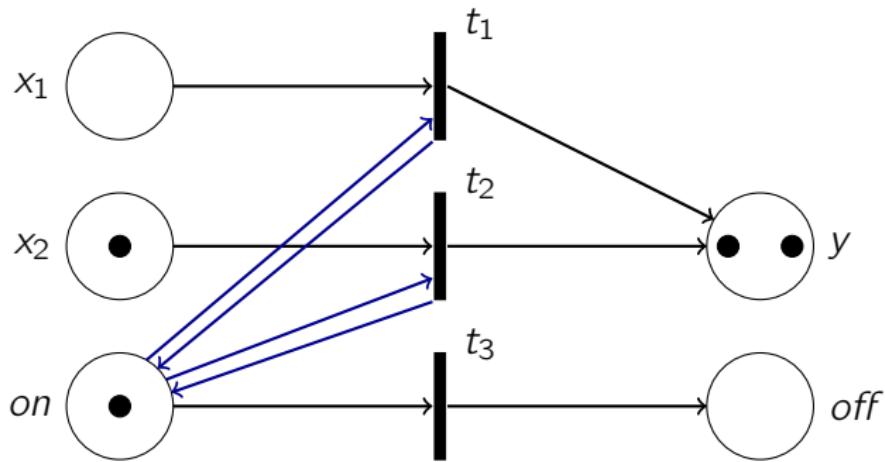
Срабатывание переходов:

Пример: сеть π_+ , моделирующая многочлен $x_1 + x_2$



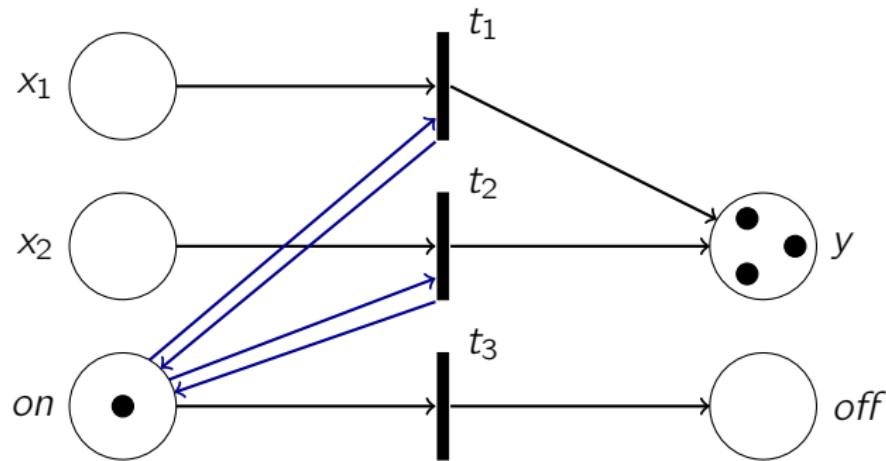
Срабатывание переходов: t_1

Пример: сеть π_+ , моделирующая многочлен $x_1 + x_2$



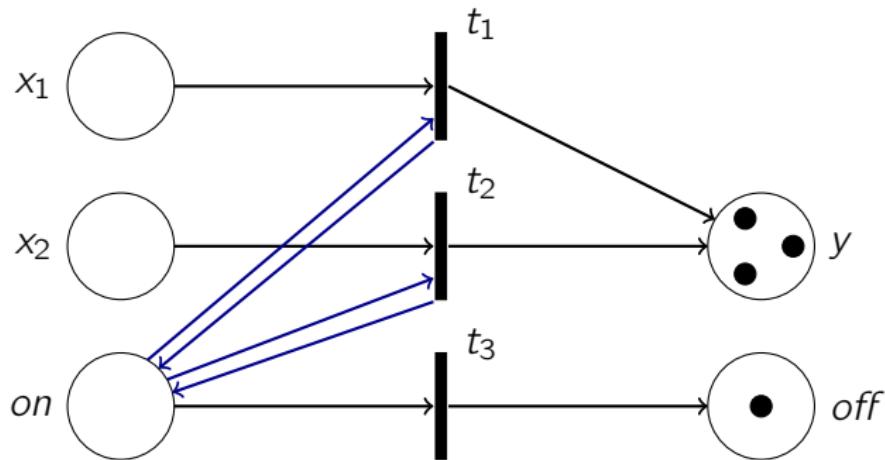
Срабатывание переходов: t_1 , t_1

Пример: сеть π_+ , моделирующая многочлен $x_1 + x_2$



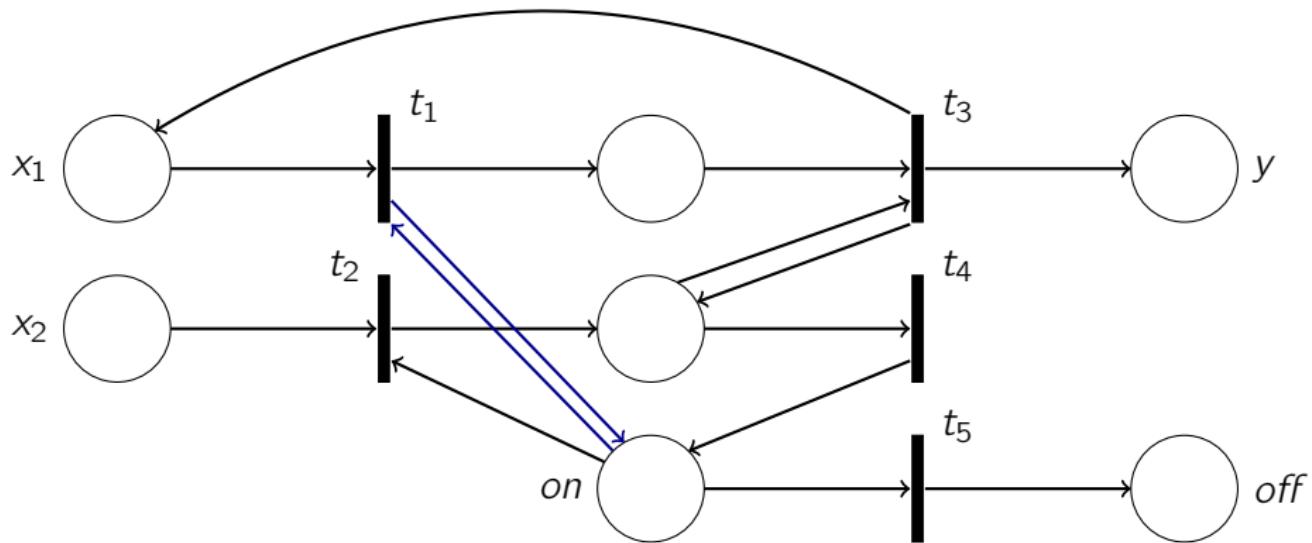
Срабатывание переходов: t_1 , t_1 , t_2

Пример: сеть π_+ , моделирующая многочлен $x_1 + x_2$

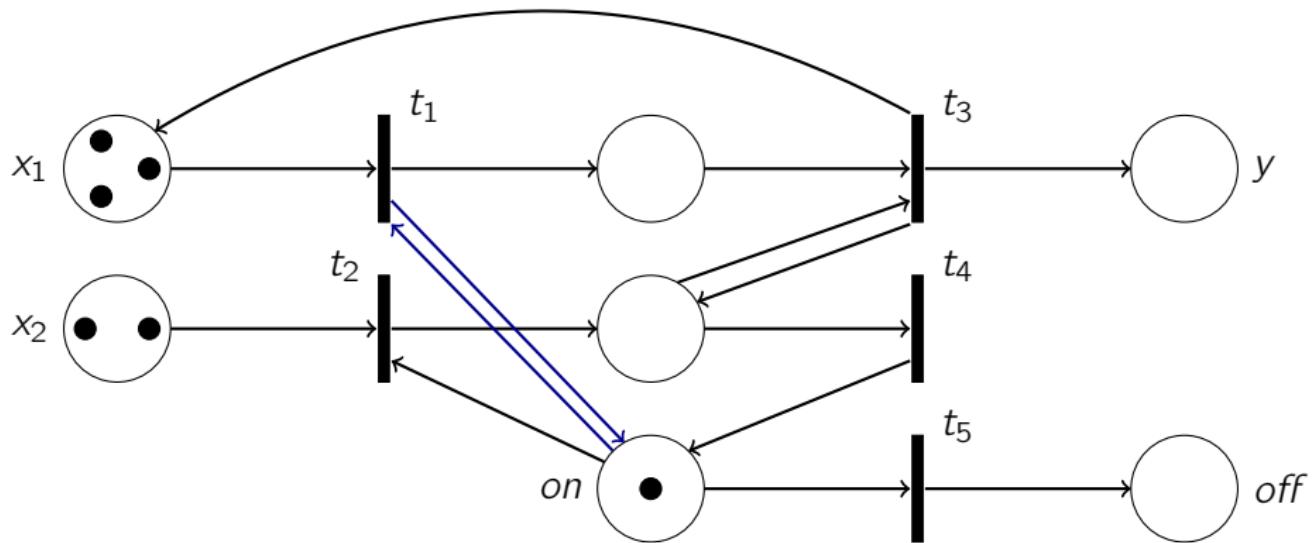


Срабатывание переходов: t_1 , t_1 , t_2 , t_3

Пример: сеть $\pi.$, моделирующая многочлен $x_1 \cdot x_2$

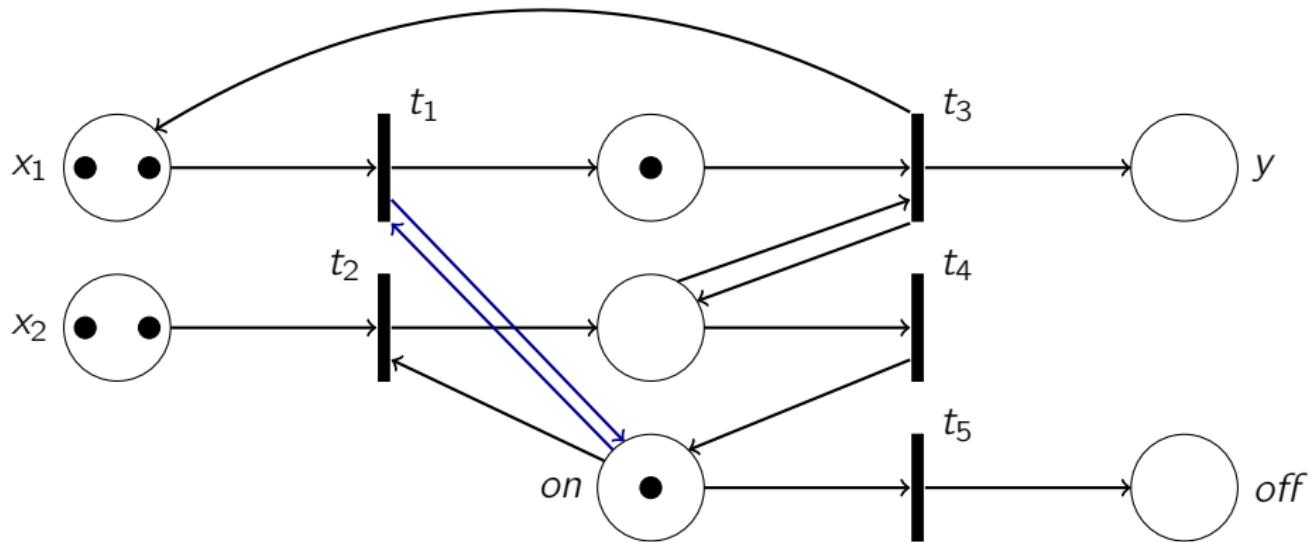


Пример: сеть π ., моделирующая многочлен $x_1 \cdot x_2$



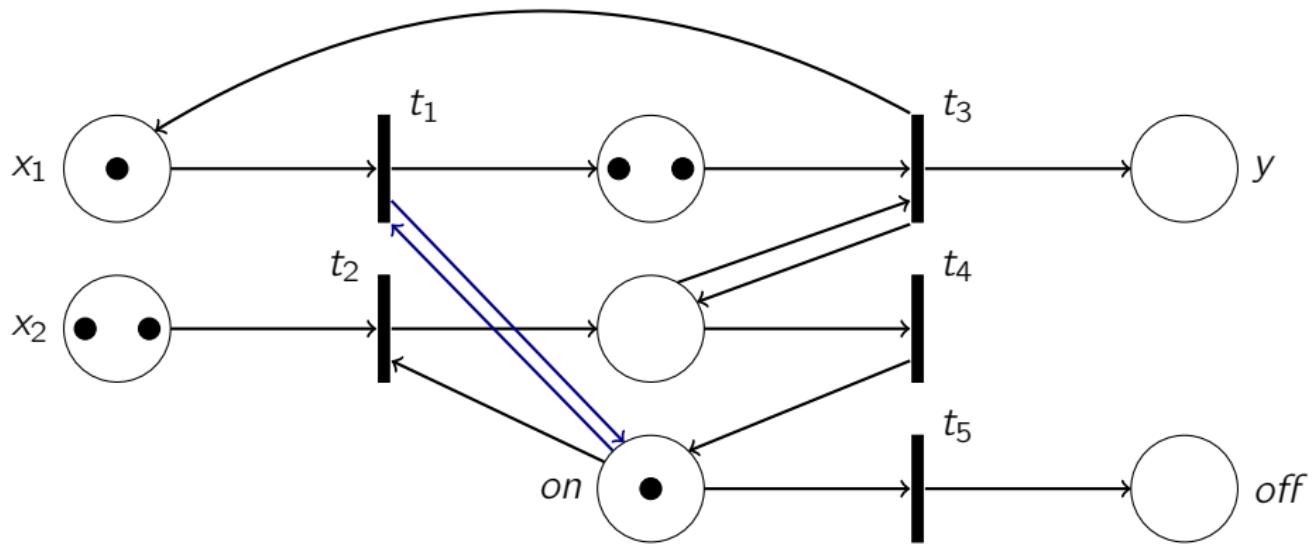
Срабатывание переходов:

Пример: сеть π ., моделирующая многочлен $x_1 \cdot x_2$



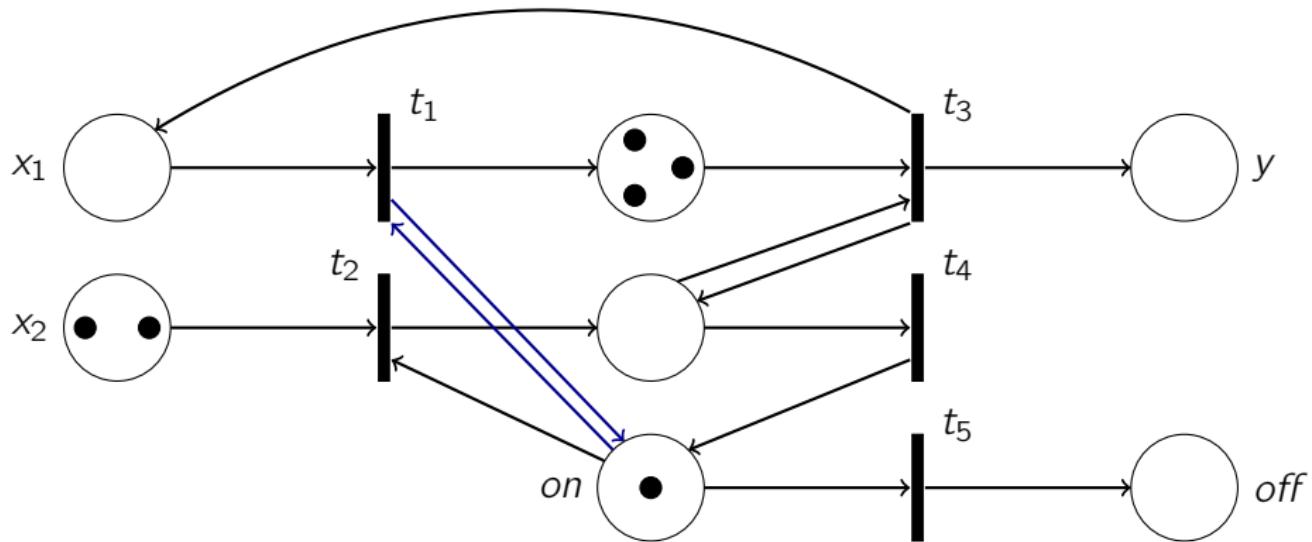
Срабатывание переходов: t_1

Пример: сеть π ., моделирующая многочлен $x_1 \cdot x_2$



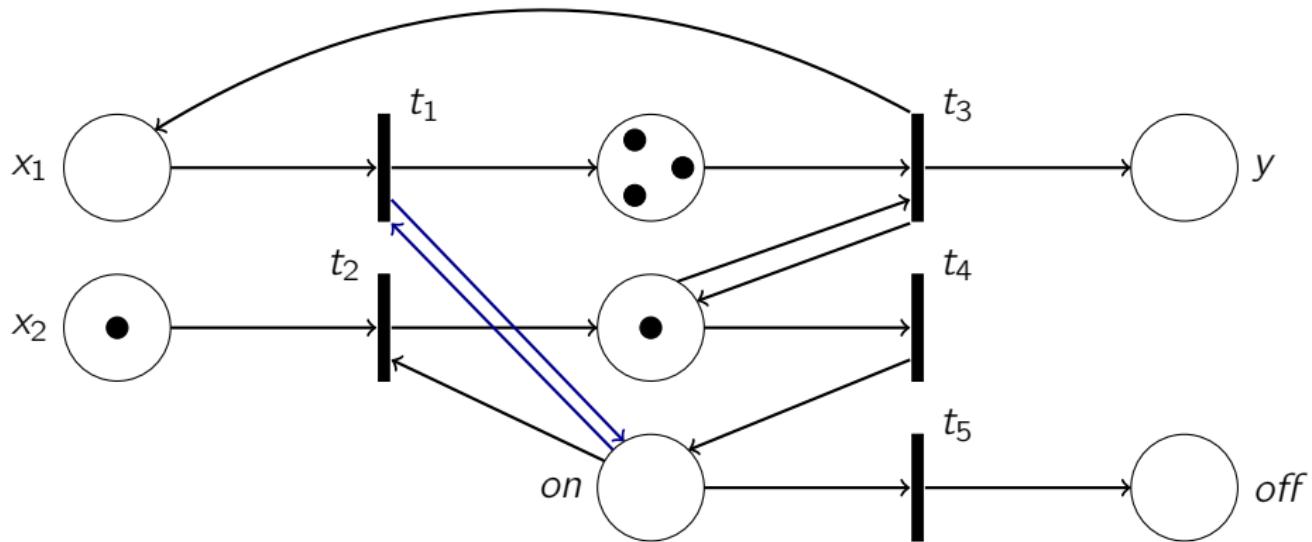
Срабатывание переходов: t_1 , t_1

Пример: сеть π ., моделирующая многочлен $x_1 \cdot x_2$



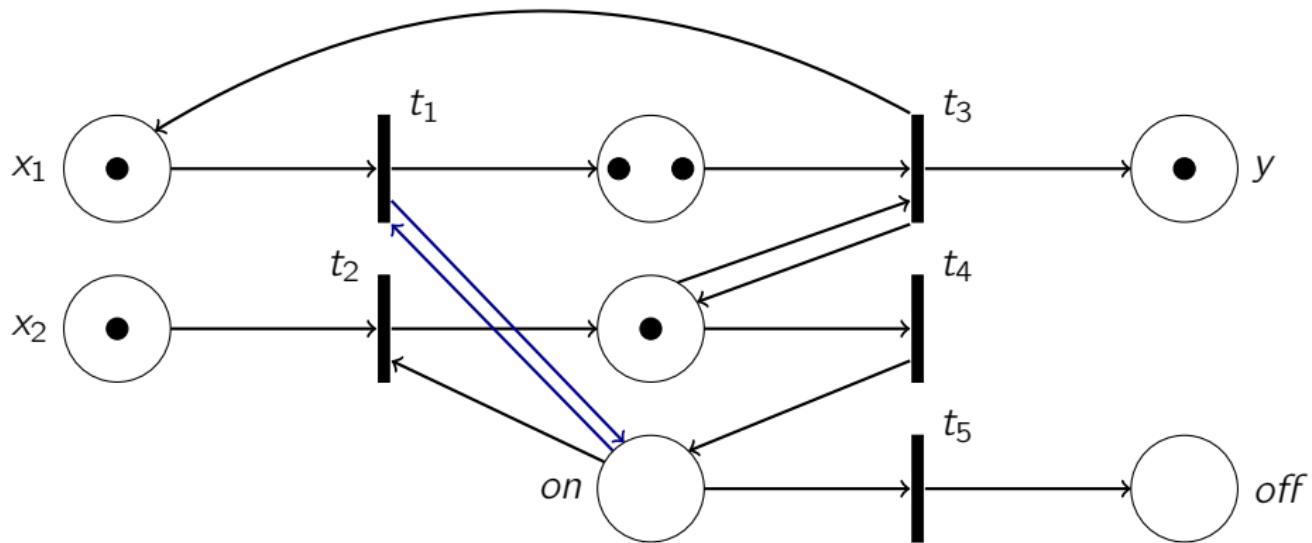
Срабатывание переходов: t_1, t_1, t_1

Пример: сеть π ., моделирующая многочлен $x_1 \cdot x_2$



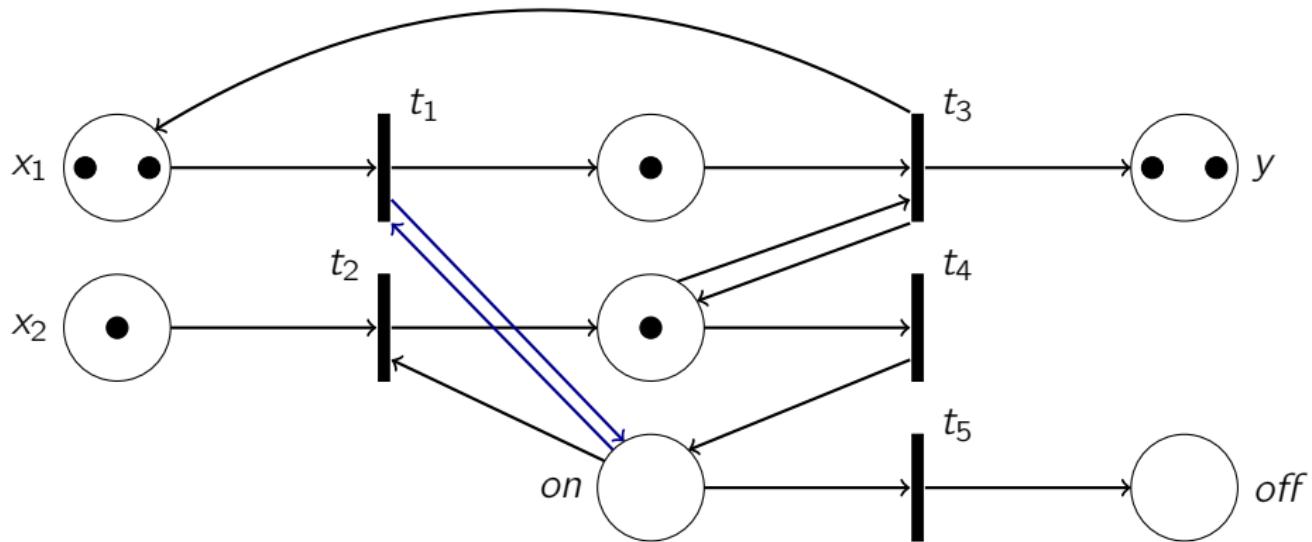
Срабатывание переходов: t_1, t_1, t_1, t_2

Пример: сеть $\pi.$, моделирующая многочлен $x_1 \cdot x_2$



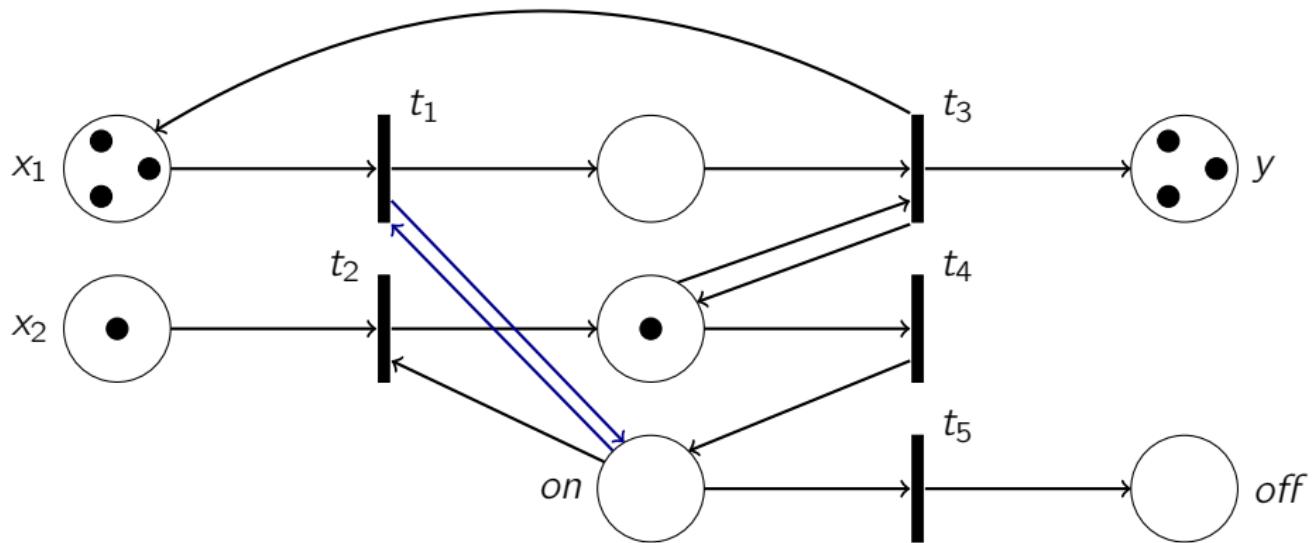
Срабатывание переходов: t_1, t_1, t_1, t_2, t_3

Пример: сеть $\pi.$, моделирующая многочлен $x_1 \cdot x_2$



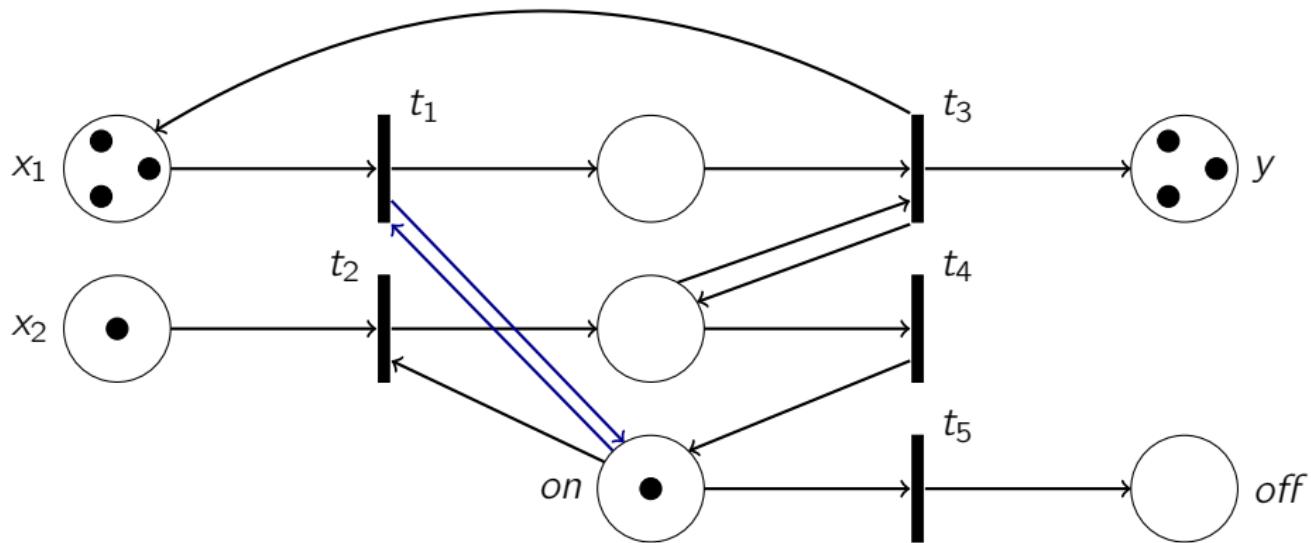
Срабатывание переходов: $t_1, t_1, t_1, t_2, t_3, t_3$

Пример: сеть $\pi.$, моделирующая многочлен $x_1 \cdot x_2$



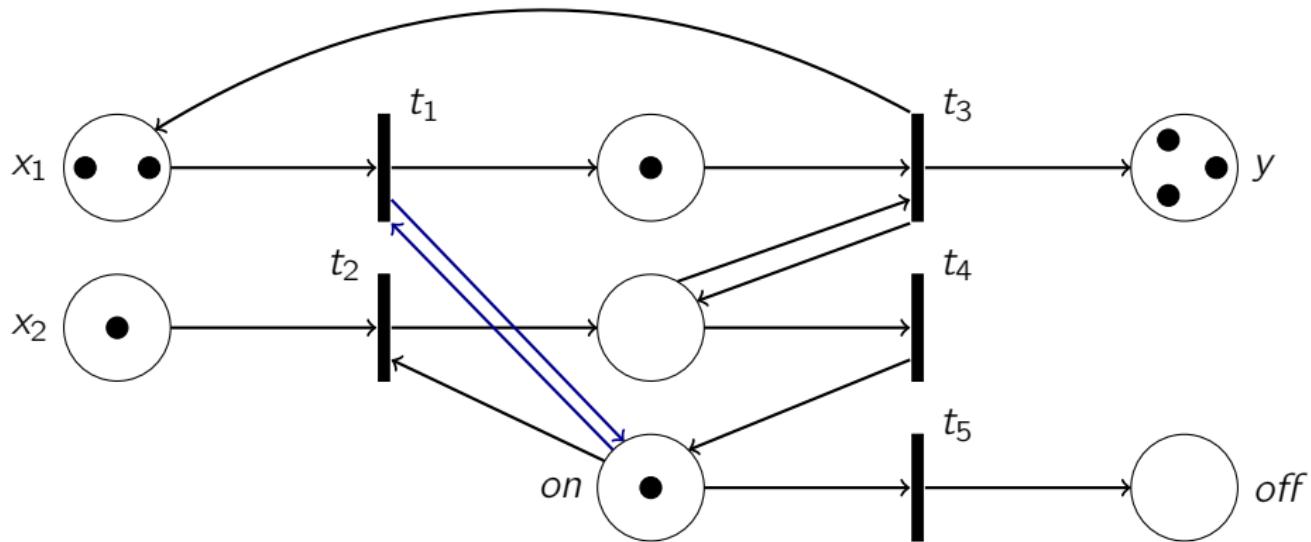
Срабатывание переходов: $t_1, t_1, t_1, t_2, t_3, t_3, t_3$

Пример: сеть $\pi.$, моделирующая многочлен $x_1 \cdot x_2$



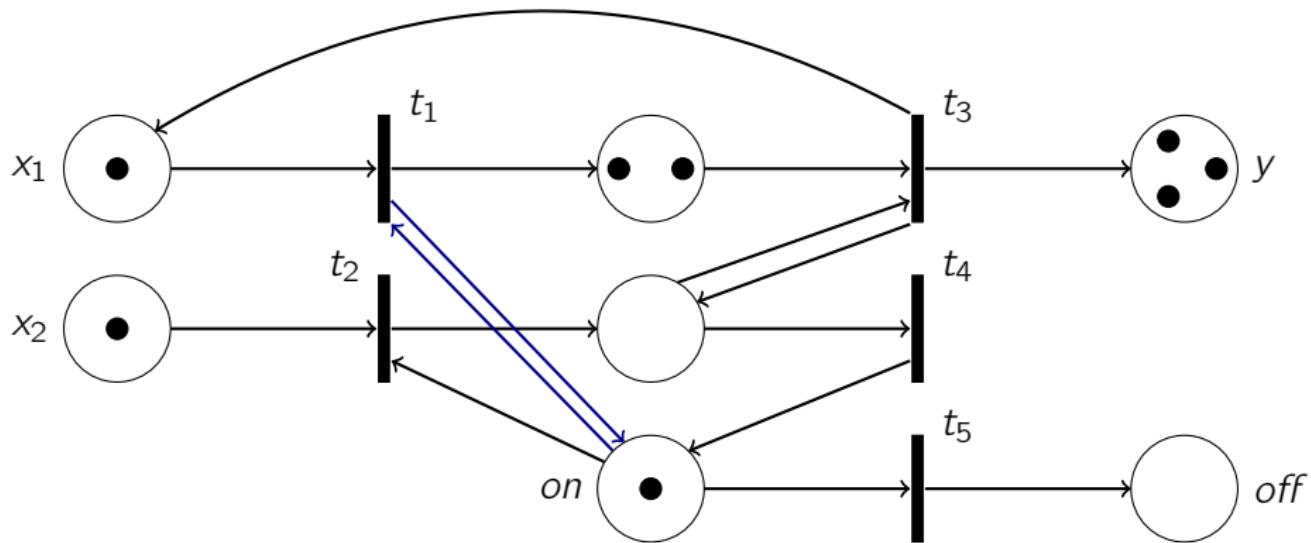
Срабатывание переходов: $t_1, t_1, t_1, t_2, t_3, t_3, t_3, t_4$

Пример: сеть $\pi.$, моделирующая многочлен $x_1 \cdot x_2$



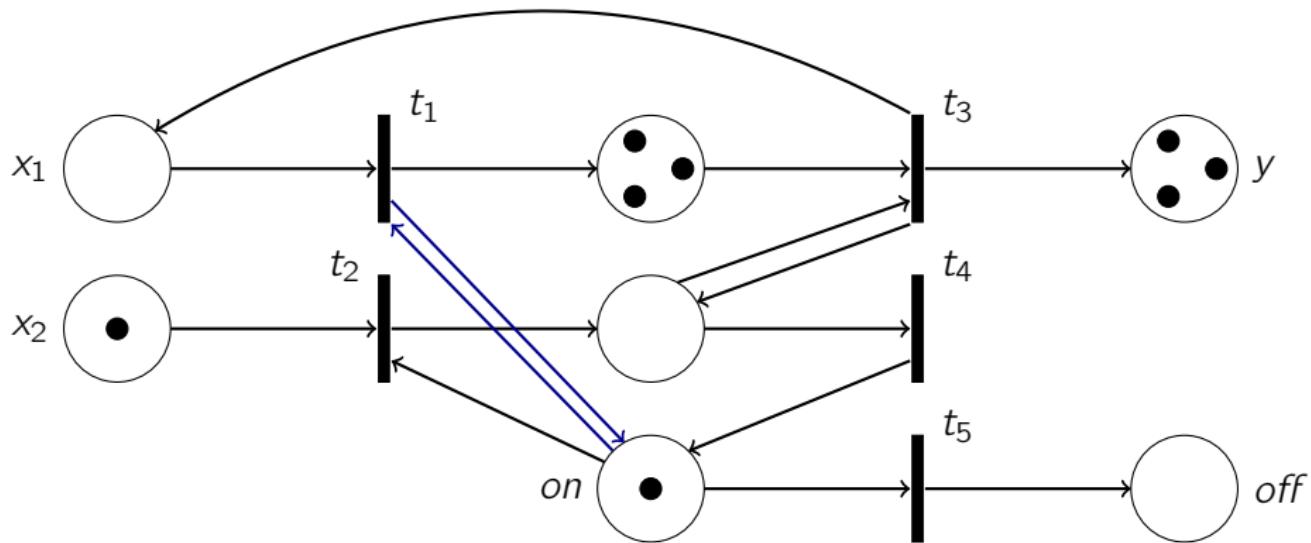
Срабатывание переходов: $t_1, t_1, t_1, t_2, t_3, t_3, t_3, t_4, t_1$

Пример: сеть $\pi.$, моделирующая многочлен $x_1 \cdot x_2$



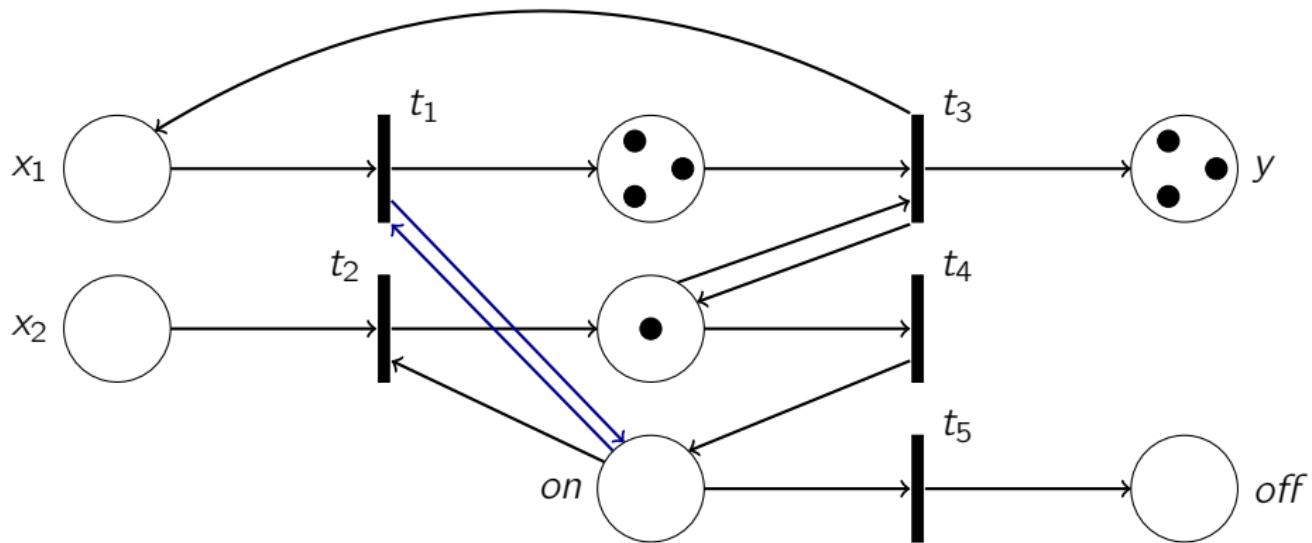
Срабатывание переходов: $t_1, t_1, t_1, t_2, t_3, t_3, t_3, t_4, t_1, t_1$

Пример: сеть $\pi.$, моделирующая многочлен $x_1 \cdot x_2$



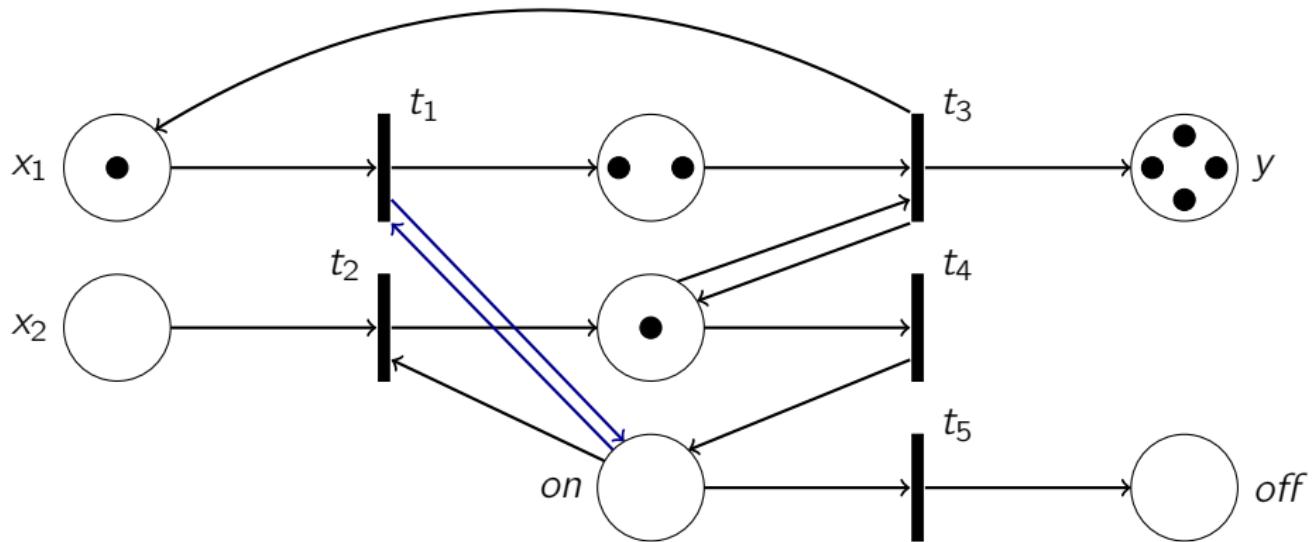
Срабатывание переходов: $t_1, t_1, t_1, t_2, t_3, t_3, t_3, t_4, t_1, t_1, t_1$

Пример: сеть $\pi.$, моделирующая многочлен $x_1 \cdot x_2$



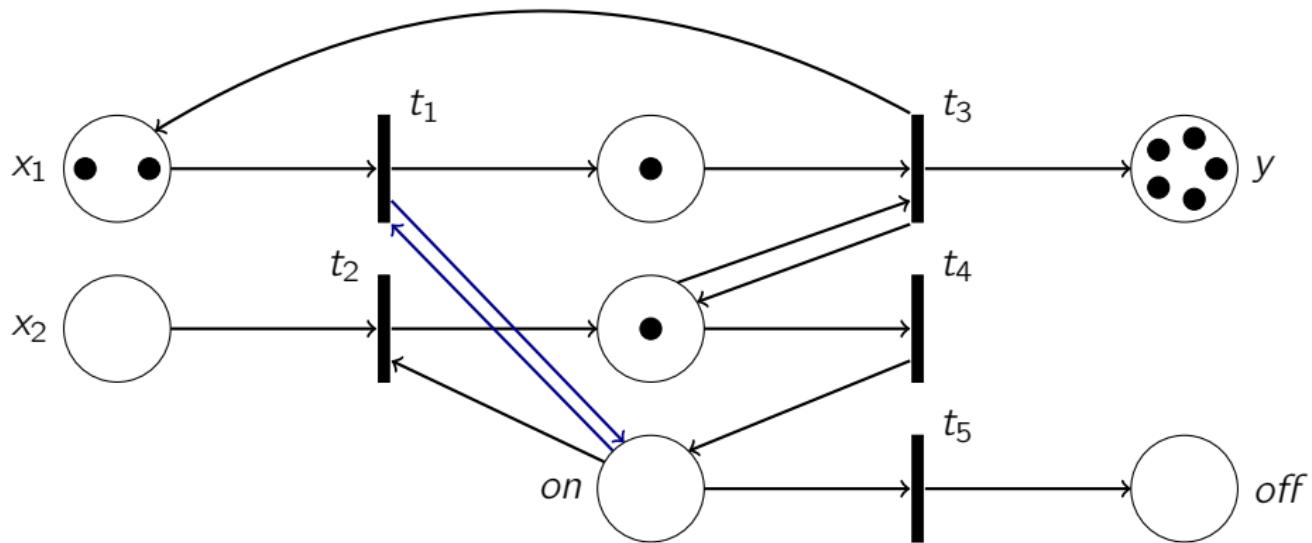
Срабатывание переходов: $t_1, t_1, t_1, t_2, t_3, t_3, t_3, t_4, t_1, t_1, t_1, t_2$

Пример: сеть $\pi.$, моделирующая многочлен $x_1 \cdot x_2$



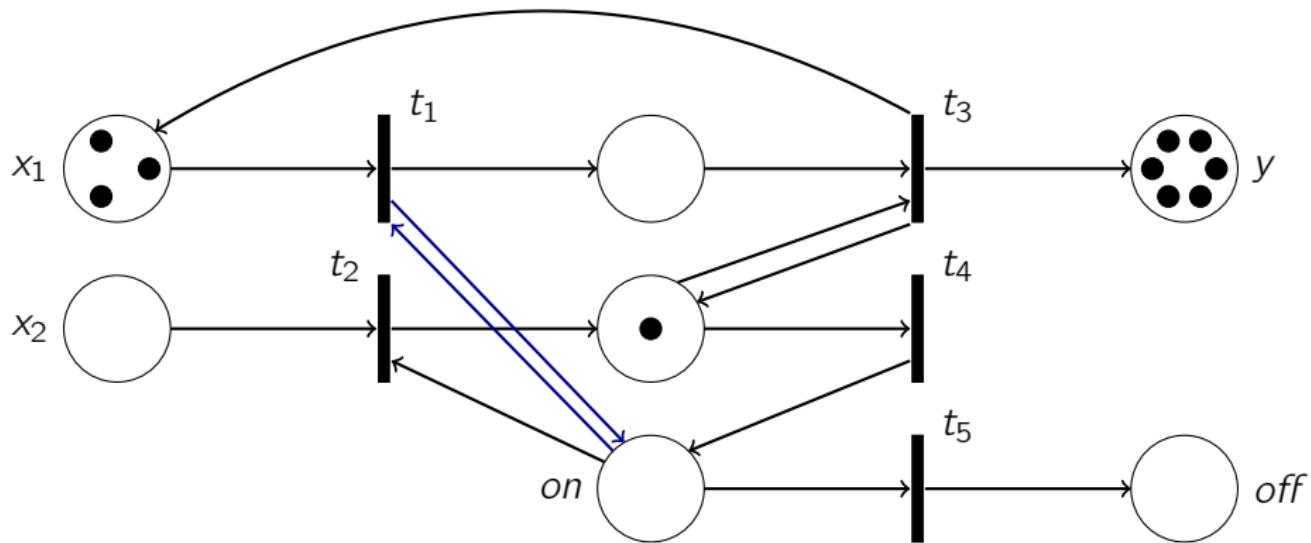
Срабатывание переходов: $t_1, t_1, t_1, t_2, t_3, t_3, t_3, t_4, t_1, t_1, t_1, t_2, t_3$

Пример: сеть π ., моделирующая многочлен $x_1 \cdot x_2$



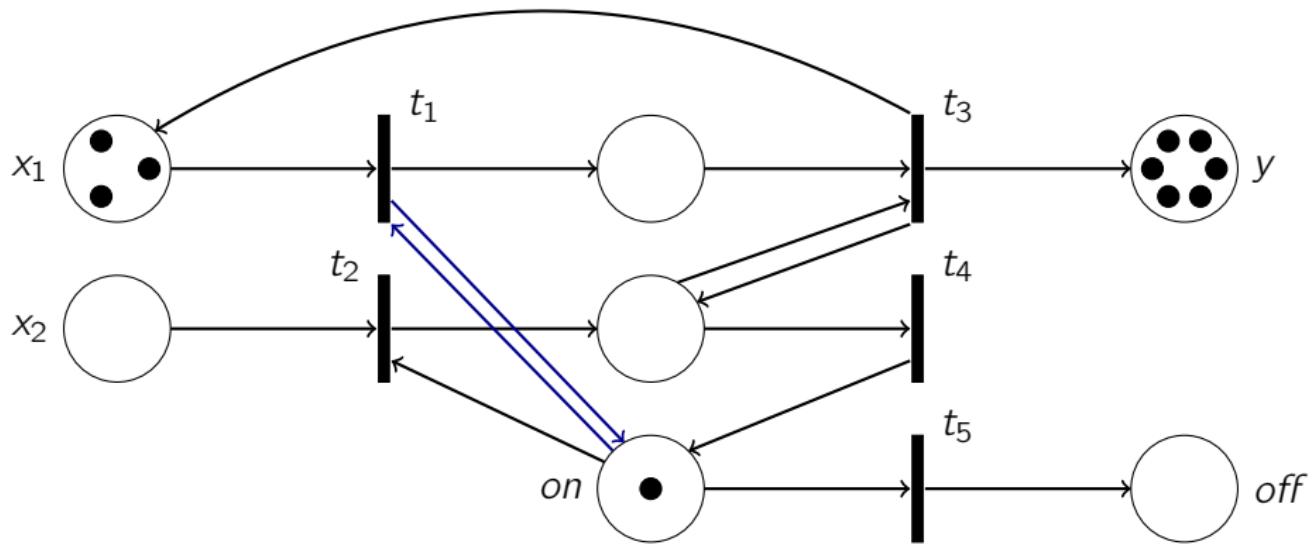
Срабатывание переходов: t_1 , t_1 , t_1 , t_2 , t_3 , t_3 , t_3 , t_4 , t_1 , t_1 , t_1 , t_2 , t_3 , t_3

Пример: сеть $\pi.$, моделирующая многочлен $x_1 \cdot x_2$



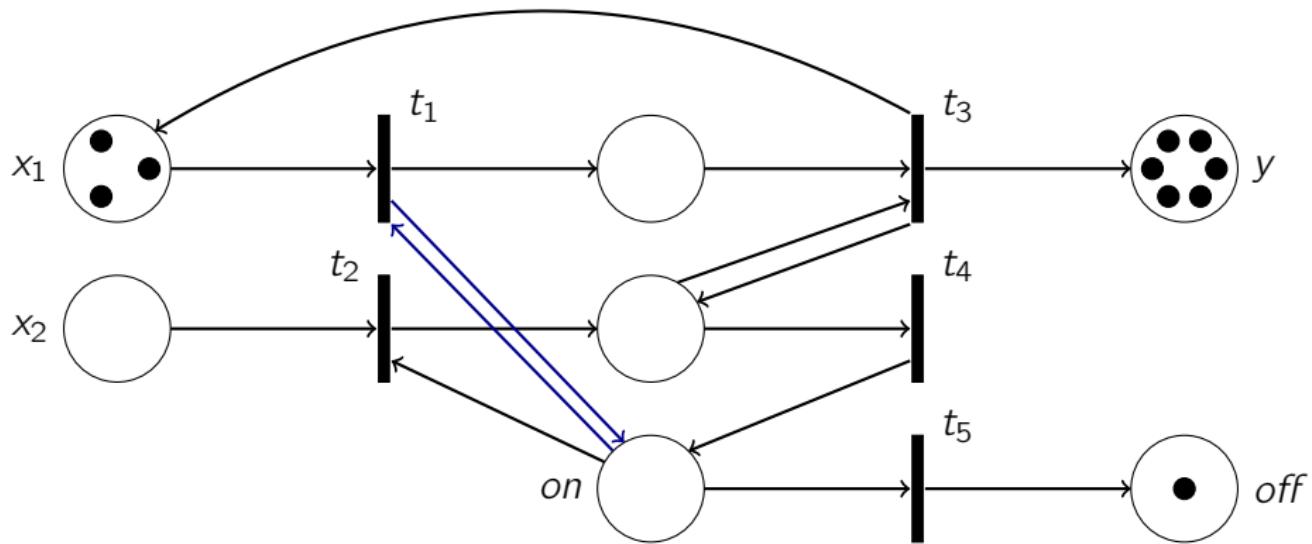
Срабатывание переходов: $t_1, t_1, t_1, t_2, t_3, t_3, t_3, t_4, t_1, t_1, t_1, t_2, t_3, t_3, t_3$

Пример: сеть $\pi.$, моделирующая многочлен $x_1 \cdot x_2$



Срабатывание переходов: t_1 , t_1 , t_1 , t_2 , t_3 , t_3 , t_3 , t_4 , t_1 , t_1 , t_1 , t_2 , t_3 , t_3 , t_3 , t_4

Пример: сеть $\pi.$, моделирующая многочлен $x_1 \cdot x_2$



Срабатывание переходов: $t_1, t_1, t_1, t_2, t_3, t_3, t_3, t_4, t_1, t_1, t_1, t_2, t_3, t_3, t_3, t_4, t_5$

Лемма. Сетями π_+ и π . моделируются многочлены $x_1 + x_2$ и $x_1 \cdot x_2$ соответственно

Доказательство. Можете попробовать сами

Лемма. Для любого многочлена P с неотрицательными коэффициентами существует моделирующая его сеть Петри π_P

Доказательство. Любой многочлен можно построить из переменных и константы 1 при помощи операций + и ·.

Требуемая сеть Петри может быть представлена так:

- ▶ Для шага построения $Q_1, Q_2 \mapsto Q_1 \circ Q_2$ строятся сети, моделирующие Q_1 и Q_2 , и их выходные позиции объявляются соответствующими входными позициями π_0 .
- ▶ Добавляется подсеть, «размножающая» фишк из входных позиций x_1, \dots, x_n , во все необходимые согласно схеме построения

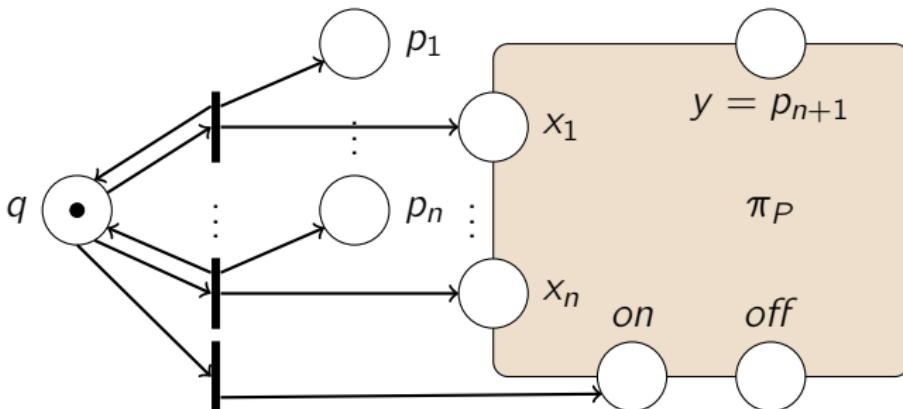
Можете попробовать завершить доказательство, заполнив недостающие детали устройства сети и доказав, что эта сеть действительно моделирует P



Теорема. Для любого диофантова многочлена $P(x_1, \dots, x_n)$ с неотрицательными коэффициентами существуют маркированная сеть Петри $\pi_{\mathcal{C}(P)}$ и её позиции p_1, \dots, p_{n+1} , такие что

$$\mathcal{C}(P) = \{(M(p_1), \dots, M(p_{n+1})) \mid M \in R(\pi_P)\}$$

Доказательство. Искомую сеть $\pi_{\mathcal{C}(P)}$ можно устроить так:



Пока фишка лежит в q , в x_1, \dots, x_n можно положить любое число фишек $\alpha_1, \dots, \alpha_n$, и столько же появится (и зафиксируется) в p_1, \dots, p_n .

При перемещении фишке из q в on активируется π_P , и в p_{n+1} можно получить любое число фишек, но не более $P(\alpha_1, \dots, \alpha_n)$ ▼