

4 G-2

ペトリネットのための代数的操作システムとその応用

川本 真一 伊藤 貴康  
東北大学 工学部 情報工学科

1. はじめに

ペトリネットに対する代数的体系としては [1] があるが、これはネットそのものに対する体系であってプロセスに対する体系にはなっていない。そこで、ペトリネットによって表現されたプロセスを代数的に扱うことのできるネット代数の可能性について検討し、ペトリネットのための代数的操作システムを提案する。本研究ではネットそのものの操作 (NO) の他に、プロセス操作に用いられるオペレーションをネットレベルに導入し (PO)、これとプリミティブネット (PN) から代数的な性質を持つ代数ネット AN を定義し、これをもとに代数的操作システムを構成した。PO は Occam[3][4] や、CCSP[2] などのプロセス構成子に相当するものである。代数ネット AN の応用として、Occam プロセスを代数ネット AN で表現し、プロセスの等価性を保存したネットの変換式を用いて、Occam に対する AN を単純化することができることを示す。

2. ペトリネットオペレーションとプロセスオペレーション

プロセスをネットによって表現するという観点から、基本となるネットをラベル付きブレーストランジションネットとする。ただし、ブレースの容量はすべて  $\infty$  とする。以後このクラスを UC ネット (Unbounded Capacity Net) と呼ぶことにする。

Definition 1 UC ネット (UCN)

UC ネットとは次の6項組である。

$$N = (P, T, F, W, M_0, L)$$

次に UC ネット  $N$  を操作する基本的なオペレーションを定義する。ただし、UCN の集合を  $N_u$  とし整数の集合を  $Z$  とする。

Definition 2 ネットオペレーション (NO)

- NO1. Superposition  $SP : N_u \times N_u \rightarrow N_u$   
2つの別々なネットを重ね合わせて1つのネットを作る。
- NO2. Place Merging  $PM : N_u \times P \rightarrow N_u$   
指定されたブレースの集合をすべてマージして1つのブレースにする。
- NO3. Transition Merging  $TM : N_u \times T \rightarrow N_u$   
指定されたトランジションの集合をすべてマージして1つのトランジションにする
- NO4. Token Increment  $TI : N_u \times P \times Z \rightarrow N_u$   
ブレース  $p$  のトークンを  $Z$  個だけ増やす。
- NO5. Transition Elimination  $PE : N_u \times T \rightarrow N_u$   
指定されたトランジションを取り去る。

NO はネットそのものを操作するオペレーションであるが、次にネットをプロセスのように操作するオペレーション PO を定義する。ただし、ネット  $N$  に関して、 $N, N'$  をそれぞれ、ネットの入出力ブレースの集合を表すものとし、 $L(s)$  は集合  $s$  の全要素に依存したラベルを表し、 $N_1, N_2 \in N_u$  とする。

Definition 3. プロセスオペレーション (PO)

- PO1. Sequential Composition ( $;$ )  
 $N_1; N_2 = SP(\{PM(SP(m_1, m_2), m_1 \cup m_2) \mid m_1 \in dec(N_1), m_2 \in dec(N_2)\})$
- PO2. Nondeterministic Choice ( $+$ )  
 $N_1 + N_2 = SP(\{PM(SP(m_1, m_2), m_1 \cup m_2), m_1 \cup m_2 \mid m_1 \in dec(N_1), m_2 \in dec(N_2)\})$

Algebraic manipulation system for Petri nets and its applications

Shinichi Kawamoto, Takayasu Ito  
Tohoku University

PO3. Parallel Composition ( $\parallel$ )

$$N_1 \parallel N_2 = SP(N_1, N_2)$$

PO4. Iteration ( $*$ )

$$*N_1 = SP(\{TI(PM(m, m' \cup m), L(m' \cup m)), +1 \mid m \in dec(N_1)\})$$

ただし、dec は [2] において用いられた概念を修正したものであり、ネットの並列に実行される要素を逐次的に動作する複数のネットに分解する。その定義は次のとおりである。

Definition 4. Decomposition 関数 (dec)

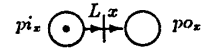
$$dec(N) = \begin{cases} \{N\} & (\text{if } N \text{ が } | \text{ を含まない}) \\ \{M_1; M_2 \mid M_i \in dec(N_i)\} & (\text{if } N = N_1; N_2) \\ \{M_1 + M_2 \mid M_i \in dec(N_i)\} & (\text{if } N = N_1 + N_2) \\ \{*(M_1; M_2) \mid M_i \in dec(N_i)\} & (\text{if } N = *N_1) \\ dec(N_1) \cup dec(N_2) & (\text{if } N = N_1 \parallel N_2) \end{cases}$$

3. 代数ネットとペトリネットのための代数的操作システム

3.1 代数ネットとその性質

プロセスは一般に基本要素に演算を適用することによって構成される。このプロセスの基本要素に対応するネットが次に定義するプリミティブネット (PN) である。

Definition 5. プリミティブネット (PN)



PN は右図のようなネットである。

ただし、 $x$  はトランジションの識別子であり、 $pi_x, po_x$  は  $x$  で表されたトランジションの入力ブレースと出力ブレースの識別子であるとする。また、 $L$  はラベルを表すものとする。PN はその構造からトランジションの識別子のみによって表現することができるので、以後は各 PN をトランジションの識別子によって表す。

次に、基本要素 PN と、プロセスオペレーション PO から代数ネット AN という UCN のサブクラスを構成する。ただし、トランジションとブレースが空 ( $\phi$ ) である UCN を  $N_\phi$  で表す。

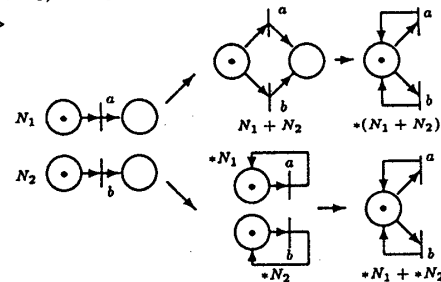
Definition 6. 代数ネット (AN)

- (i)  $N_\phi$  は AN である。
- (ii) PN は AN である。
- (iii) AN に PO ( $;$ ,  $+$ ,  $\parallel$ ,  $*$ ) を適用した結果も AN である。

PO の2項演算子  $;$ ,  $+$ ,  $\parallel$  は、AN に対して以下のように  $N_\phi$  を単位元とし、結合則が成り立つ。また  $+$ ,  $\parallel$  については可換則、 $*$  については分配則などが成り立つ。この性質より、PN と PO より構成されるネットを代数ネットと名付けた。

$$\begin{aligned} N; N_\phi &= N_\phi; N = N & N + N_\phi &= N_\phi + N = N \\ N \parallel N_\phi &= N_\phi \parallel N = N & (N_1; N_2); N_3 &= N_1; (N_2; N_3) \\ (N_1 + N_2) + N_3 &= N_1 + (N_2 + N_3) & (N_1 \parallel N_2) \parallel N_3 &= N_1 \parallel (N_2 \parallel N_3) \\ N_1 + N_2 &= N_2 + N_1 & N_1 \parallel N_2 &= N_2 \parallel N_1 \\ *(N_1 + N_2) &= *N_1 + *N_2 & & \end{aligned}$$

< 例 >



これは一例であるが、一般の代数ネットに対しても

$$*(N_1 + N_2) = *N_1 + *N_2 \text{ が成り立つ。}$$

3.2 代数ネットによる Occam プロセスの表現

Occam プロセス  $Op$  を代数ネット AN に変換する関数操作は、ネット構造を与える操作  $\mathcal{N}$  と、同期機構を与える操作  $Sync, CE$  より構成される。これらの定義は以下のとおりである。

Definition 7. ネット構造化  $\mathcal{N} : Op \rightarrow N$

1.  $Op$  がプリミティブプロセスの場合  
 $\mathcal{N}(Op) = t_i$  ( $t_i$  は PN であり、 $L(t_i) = Op$  とする.)
2.  $Op$  が SEQ プロセスの場合 (SEQ  $P_1, P_2, \dots, P_n$ )  
 $\mathcal{N}(Op) = \mathcal{N}(P_1); \mathcal{N}(P_2); \dots; \mathcal{N}(P_n)$
3.  $Op$  が ALT プロセスの場合 (ALT  $g_1 P_1, \dots, g_n P_n$ )  
 $\mathcal{N}(Op) = \mathcal{N}(g_1); \mathcal{N}(P_1) + \dots + \mathcal{N}(g_n); \mathcal{N}(P_n)$
4.  $Op$  が IF プロセスの場合 (IF  $b_1 P_1, false P_2, \dots, b_n P_n$ )  
 $\mathcal{N}(Op) = \mathcal{N}(P_1) + \mathcal{N}(P_2) + \dots + \mathcal{N}(P_n)$
5.  $Op$  が WHILE プロセスの場合 (WHILE  $bP$ )  
 $\mathcal{N}(Op) = * \mathcal{N}(P)$
6.  $Op$  が PAR プロセスの場合 (PAR  $P_1, P_2, \dots, P_n$ )  
 $\mathcal{N}(Op) = \mathcal{N}(P_1) | \mathcal{N}(P_2) | \dots | \mathcal{N}(P_n)$

ただし、1 において、 $Op$  に出現するすべてのプリミティブプロセスに異なった PN を割り当てるものとする。

Definition 8. 同期化関数  $Sync : N \rightarrow N$

$$Sync(N_o) = SP(\{TM(N_o, iop) \mid iop \in IOP(N_o)\})$$

ただし、 $IOP(N_o)$  は、 $N_o$  に現れチャネルが一致する入出力プロセス  $t_i, t_o$  の組  $\{t_i, t_o\}$  の集合であり、 $N_o = \mathcal{N}(Op)$  とする。

Definition 9. 入出力削除  $CE : N \times T \rightarrow N$

$$CE(N_o, IC) = TE(TE(\dots TE(N_o, t_1), \dots, t_{n-1}), t_n)$$

ただし、 $IC$  は外部と通信を行うものを除いたすべての通信プロセスの集合であり、 $IC = \{t_1, \dots, t_n\}$  とする。また、 $N_o = Sync(N_o)$  とする。

$Sync$  は入出力プロセスに相当する PN をマージして通信が同期的に行なわれるようにするものであり、 $CE$  はマージされずに残っている (実行されることのない) 入出力プロセスに相当する PN を取り除く操作である。 $\mathcal{N}, Sync, CE$  を用いると Occam プロセス  $Op$  のネット表現は次のように表される。

$$CE(Sync(\mathcal{N}(Op)), IC)$$

次に、[3] によって示された Occam プロセスの等価変換公式の両辺を、 $\mathcal{N}$  によって代数ネット AN に変換したものを示す。これは、Occam プロセスの等価性を保存するネットの変換公式となる。ただし、 $\Leftrightarrow$  は相互に変換可能であることを示すものとする。また、異なった識別子によって表される 2 つのネット  $N_i, N_j$  が、同じ構造を持ち、トランジションのラベルが一致するとき  $N_i =_f N_j$  と書くものとするれば、 $N'_i$  ( $i = 1, 2, 3$ ) は  $N_i =_f N'_i$  を満たすものとする。

$Op$  の等価性を保存した AN の変換式 (PET)

- PET1.  $N_1 + N_2 \Leftrightarrow N_1 \Leftrightarrow N_2$  (if  $N_1 = N_2$ )
- PET2.  $N + t \Leftrightarrow N$  (if  $L(t) = STOP$ )
- PET3.  $t_1; N \Leftrightarrow N; t_2 \Leftrightarrow N$  (if  $L(t_1) = L(t_2) = SKIP$ )
- PET4.  $(N_1 + N_2); N_3 \Leftrightarrow (N_1; N_3) + (N_2; N'_3)$
- PET5.  $(N_1 + N_2) | N_3 \Leftrightarrow (N_1 | N_3) + (N_2 | N'_3)$
- PET6.  $N_1; (N_2 + N_3) \Leftrightarrow (N_1; N_2) + (N'_1; N_3)$
- PET7.  $N_1 | t \Leftrightarrow N_1$  (if  $L(t) = SKIP$ )
- PET8.  $*N_1 \Leftrightarrow (N_1; *N'_1) + t$  (if  $L(t) = SKIP$ )
- PET9.  $*N_1 \Leftrightarrow *(N_1 + *t)$  ( $L(t) = SKIP$ )
- PET10.  $*N_1 \Leftrightarrow *N_1 + t$  (if  $L(t) = SKIP$ )
- PET11.  $*(N_1; N_2) \Leftrightarrow (N_1; *(N_2; N'_1); N'_2) + t_1$   
(if  $L(t_1) = SKIP$ )

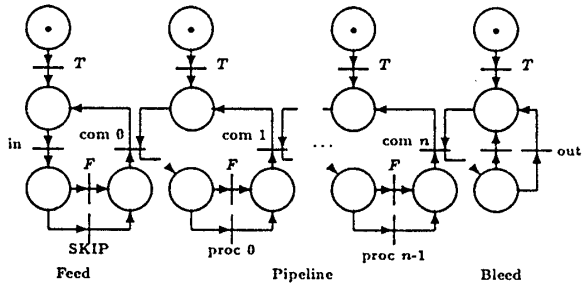
例として、pipeline を実現する Occam プログラム [4] を考える。ただし、型宣言は省略するものとする

```

- (list) pipeline をシミュレーションする Occam プログラム -
-- FEED process --
PROC feed ()
SEQ
  more := TRUE
  WHILE more
  SEQ
    input ? next
    IF
      next < 0
      SEQ
        more := FALSE
        pipe[0] ! next
      next >= 0
      pipe[0] ! next
:
:
-- BLEED process --
PROC bleed ()
SEQ
  more := TRUE
  WHILE more
  SEQ
    pipe[n] ? next
    IF
      next < 0
      more := FALSE
      next >= 0
      output ! next
:
:
-- PIPELINE process --
PROC pipeline ()
PAR i = 0 FOR n
  SEQ
    more := TRUE
    WHILE more
    SEQ
      pipe[i] ? next
      IF
        next < 0
        SEQ
          more := FALSE
          pipe[i+1] ! next
        next >= 0
        SEQ
          processing()
          pipe[i+1] ! next
:
:
-- MAIN process --
PAR
  feed ()
  pipeline ()
  bleed ()
:
:

```

$feed, bleed, pipeline$  の各プロセスを  $\mathcal{N}$  によって変換すると、 $\mathcal{N}(feed)$  には PET3. と PET5. が適用可能であり、 $\mathcal{N}(pipeline)$  には PET5. が  $n$  回適用可能であり、それぞれ単純化できる。これら単純化されたものを用いて Main プロセスを構成し、 $Sync$  と  $CE$  を適用することによって得られる代数ネット AN を図示すると図 1 のようになる。



4. まとめ

プロセスオペレーションによってネットを代数的に組み立てていくための枠組である代数ネット AN を定義し、AN を用いて Occam プロセスのモデリングと単純化を行なった。CCSP などの他のプロセスモデルも PO との対応関係から容易に AN によって表現できるものと考えられる。

参考文献

- [1] V.E. Kotov, An algebra for parallelism based on petri nets, LNCS 64 1978
- [2] E.R. Olderog, Operational Petri Net Semantics for CCSP, LNCS 266 1987
- [3] A.W. Roscoe and C.A.R. Hoare, The laws of occam programming, TCS 60 1988
- [4] D. Pountain and D. May, Tutorial introduction to occam programming, Blackwell Scientific Publications, 1987

本研究は科研費一般(A)01420029の一環として行われたものである。