

| Satzverzeichnis |       |  |
|-----------------|-------|--|
| Satz            | Seite | Aussage  |
| 31              | 64    | $N(V,A,c)$ – Netzwerk, $f$ – Fluss in $N$ mit Wert $w(f)$ , $A(S,T)$ – Schnitt von $N$ : 1) $w(f) = f(S,T)$ (Wert des Flusses = das, was hinaus u. hinein kommt); 2) $w(f) \leq c(S,T)$ (Wert des Flusses ist begrenzt durch Schnittkapazität)   |
| 32              | 65    | Max-Flow-min-Cut-Satz (1956): Der max. Wert eines Flusses in Netzwerk $N$ stimmt mit minimaler Kapazität eines Schnittes in $N$ überein  |
| 33              | 91    | Jedes vollständige B/E-System ist kontaktfrei (wenn nicht vollständig, 34)   |
| 34              | 91    | Zu jedem B/E-System $\Sigma = (B,E,F,C)$ gibt es äquivalentes kontaktfreies B/E-System $\Sigma'$ , das durch Konstruktion von Komplementen in der auf Seite 91 beschriebenen Weise aus $\Sigma$ erhalten werden kann (ab „Sei ...“)  |
| 35              | 93    | Prozess auf kontaktfreiem B/E-System ist kreisfrei und an Bedingungen unverzweigt  |
| 36              | 97    | B/E-System $\Sigma$ ist nur dann zyklisch, wenn sein Fallgraph zusammenhängend ist   |
| 37              | 98    | B/E-System $\Sigma$ ist nur dann lebendig, wenn es für jedes $c_0 \in C$ und jedes $e \in E$ im Fallgraphen $\Phi_\Sigma$ eine gerichtete Kantenfolge $W = c_0 a_1 c_1 \dots a_n c_n$ gibt   |
| 38              | 98    | Jedes zyklische B/E-System ist lebendig, jedoch nicht immer umgekehrt  |
| 39              | 113   | Sei $N = (S,T,F,K,W,M)$ S/T-System, $t_j \in T$ , $M_1$ und $M_2$ seien Markierungsvektoren von $N$ ( $M_2$ ist Folgemarkierung, entsteht durch Schalten von $t_j$ ausgehend von $M_1$ , kurz: $M_1[t_j > M_2]$ ), gilt: $M_2 = M_1 + Ct_j$  |
| 40              | 116   | Sei $N = (S,T,F,K,W,M)$ S/T-System mit endlichen Erreichbarkeitsgraphen $E_N$ :<br><ol style="list-style-type: none"> <li>1) Eine Markierung <math>M_0</math> erreichbar in <math>N</math> nur dann, wenn <math>E_N</math> einen Knoten <math>M_0</math> besitzt</li> <li>2) Eine Markierung <math>M_0</math> von <math>N</math> ist tot nur dann, wenn <math>E_N</math> Knoten <math>M_0</math> besitzt, der Startknoten von keinem Bogen von <math>E_N</math> ist (von keinem Bogen wegführt)</li> <li>3) <math>N</math> besitzt tote Transition <math>t</math> nur dann, wenn <math>t \in T</math> ist und <math>E_N</math> keinen mit <math>t</math> beschrifteten Bogen besitzt</li> <li>4) Sei <math>[M_1, M_2]</math> ein mit <math>t_k \in T</math> beschrifteter Bogen von <math>E_N</math>. In <math>M</math> liegt bei der Markierung <math>M_1</math> Konflikt zwischen Transitionen <math>t_k</math> und <math>t_i \in T</math> vor nur dann, wenn <math>M_1</math> Startknoten eines mit <math>t_i</math> beschrifteten Bogens ist und <math>M_2</math> nicht Startknoten eines mit <math>t_i</math> beschrifteten Bogens ist</li> <li>5) <math>N</math> ist zyklisch nur dann, wenn <math>E_N</math> stark zusammenhängend ist</li> </ol> |