## Lenguajes y Autómatas I

## RESPUESTA DE LA TAREA 29

1. Diseñe y escriba las transiciones de una MT que permita decidir las cadenas para cada uno de los siguientes lenguajes, la MT deberá borrar la cadena de entrada y al final debe escribir un 1 en la cinta si la cadena es aceptada. (omita las transiciones de rechazo):

```
a) L = \{ w \in \{a, b\}^* \mid \text{la longitud de } w \text{ es par} \}
       \delta(q_0, \sigma) = (q_1, \#, R), \ \delta(q_1, \sigma) = (q_0, \#, R), \ \delta(q_0, \#) = (q_A, 1, S)
b) L = \{ w \in \{a, b\}^* \mid w \text{ contiene al menos una } a \}
       \delta(q_0,\mathbf{a}) = (q_1,\#,R), \ \delta(q_0,\mathbf{b}) = (q_0,\#,R), \ \delta(q_1,\mathbf{\sigma}) = (q_1,\#,R), \ \delta(q_1,\#) = (q_A,\mathbf{1},S)
c) L = (aa \cup bb)^*
       \delta(q_0, \mathbf{a}) = (q_1, \#, R), \ \delta(q_1, \mathbf{a}) = (q_0, \#, R), \ \delta(q_0, \mathbf{b}) = (q_2, \#, R), \ \delta(q_2, \mathbf{b}) = (q_0, \#, R), \ \delta(q_0, \#) = (q_A, \mathbf{1}, S)
d) L = \{ \mathbf{a}^n \mathbf{b}^m \mid n, m \ge 0, m \ne n \}
       \delta(q_0, \mathbf{a}) = (q_1, \#, R), \ \delta(q_1, \mathbf{\sigma}) = (q_1, \mathbf{\sigma}, R), \ \delta(q_1, \#) = (q_2, \#, L), \ \delta(q_2, \mathbf{b}) = (q_3, \#, L), \ \delta(q_3, \mathbf{\sigma}) = (q_3, \mathbf{\sigma}, L),
       \delta(q_3,\#) = (q_0,\#,R), \ \delta(q_0,\mathbf{b}) = (q_4,\#,R), \ \delta(q_4,\mathbf{b}) = (q_4,\#,R), \ \delta(q_4,\#) = (q_5,\mathbf{1},S), \ \delta(q_2,\mathbf{a}) = (q_5,\#,L),
       \delta(q_5, \mathbf{a}) = (q_5, \#, L), \, \delta(q_5, \#) = (q_A, \mathbf{1}, S)
e) L = { w \in \{a, b\}^* | w \neq w^R \}
       \delta(q_0, \mathbf{a}) = (q_1, \#, R), \ \delta(q_1, \mathbf{\sigma}) = (q_1, \mathbf{\sigma}, R), \ \delta(q_1, \#) = (q_3, \#, L), \ \delta(q_3, \mathbf{a}) = (q_5, \#, L), \ \delta(q_0, \mathbf{b}) = (q_2, \#, R),
       \delta(q_2, \sigma) = (q_2, \sigma, R), \ \delta(q_2, \#) = (q_4, \#, L), \ \delta(q_4, \mathbf{b}) = (q_5, \#, L), \ \delta(q_5, \sigma) = (q_5, \sigma, L), \ \delta(q_5, \#) = (q_0, \#, R),
       \delta(q_4,\mathbf{a}) = (q_6,\#,L), \ \delta(q_3,\mathbf{b}) = (q_6,\#,L), \ \delta(q_6,\mathbf{\sigma}) = (q_6,\#,L), \ \delta(q_6,\#) = (q_4,\mathbf{1},S)
f) L = \{ wcw \mid w \in \{a, b\}^* \}
       \delta(q_0, \mathbf{a}) = (q_1, \#, R), \ \delta(q_1, \mathbf{a}) = (q_1, \mathbf{a}, R), \ \delta(q_1, \mathbf{b}) = (q_1, \mathbf{b}, R), \ \delta(q_1, \mathbf{c}) = (q_3, \mathbf{c}, R), \ \delta(q_3, \mathbf{a}) = (q_5, \mathbf{d}, L),
       \delta(q_3,\mathbf{d}) = (q_3,\mathbf{d},R), \ \delta(q_0,\mathbf{b}) = (q_2,\#,R), \ \delta(q_2,\mathbf{a}) = (q_2,\mathbf{a},R), \ \delta(q_2,\mathbf{b}) = (q_2,\mathbf{b},R), \ \delta(q_2,\mathbf{c}) = (q_4,\mathbf{c},R),
       \delta(q_4, \mathbf{b}) = (q_5, \mathbf{d}, L), \ \delta(q_4, \mathbf{d}) = (q_4, \mathbf{d}, R), \ \delta(q_5, \mathbf{\sigma}) = (q_5, \mathbf{\sigma}, L), \ \delta(q_5, \#) = (q_0, \#, R), \ \delta(q_0, \mathbf{c}) = (q_6, \#, R),
       \delta(q_6,\mathbf{d}) = (q_6,\#,R), \ \delta(q_6,\#) = (q_A,\mathbf{1},S)
g) L = { w \in \{a, b, c\}^* \mid w \text{ es una cadena de longitud par, no contiene ninguna } a \text{ en la primera}
       mitad y ninguna b en la segunda). Esto es, w = xy, donde x \in \{\mathbf{b}, \mathbf{c}\}^*, y \in \{\mathbf{a}, \mathbf{c}\}^* y |x| = |y|.
       \delta(q_0, \mathbf{b}) = (q_1, \#, R), \ \delta(q_0, \mathbf{c}) = (q_1, \#, R), \ \delta(q_1, \mathbf{\sigma}) = (q_1, \mathbf{\sigma}, R), \ \delta(q_1, \#) = (q_2, \#, L), \ \delta(q_2, \mathbf{a}) = (q_3, \#, L),
       \delta(q_2, \mathbf{c}) = (q_3, \#, L), \ \delta(q_3, \mathbf{\sigma}) = (q_3, \mathbf{\sigma}, L), \ \delta(q_3, \#) = (q_0, \#, R), \ \delta(q_0, \#) = (q_A, \mathbf{1}, S)
h) L = { w \in \{a, b, c\}^* | N_a(w) = N_b(w) = N_c(w) \}
       \delta(q_0, \mathbf{a}) = (q_1, \mathbf{d}, \mathbf{L}), \ \delta(q_0, \mathbf{b}) = (q_0, \mathbf{b}, \mathbf{R}), \ \delta(q_0, \mathbf{c}) = (q_0, \mathbf{c}, \mathbf{R}), \ \delta(q_0, \mathbf{d}) = (q_0, \mathbf{d}, \mathbf{R}), \ \delta(q_1, \mathbf{\sigma}) = (q_1, \mathbf{\sigma}, \mathbf{L}),
       \delta(q_1,\#) = (q_2,\#,R), \ \delta(q_2,\mathbf{a}) = (q_2,\mathbf{a},R), \ \delta(q_2,\mathbf{b}) = (q_3,\mathbf{d},L), \ \delta(q_2,\mathbf{c}) = (q_2,\mathbf{c},R), \ \delta(q_2,\mathbf{d}) = (q_2,\mathbf{d},R),
       \delta(q_3,\sigma) = (q_3,\sigma,L), \ \delta(q_3,\#) = (q_4,\#,R), \ \delta(q_4,\mathbf{a}) = (q_4,\mathbf{a},R), \ \delta(q_4,\mathbf{b}) = (q_4,\mathbf{b},R), \ \delta(q_4,\mathbf{c}) = (q_5,\mathbf{d},L),
       \delta(q_4,\mathbf{d}) = (q_4,\mathbf{d},R), \ \delta(q_5,\sigma) = (q_5,\sigma,L), \ \delta(q_5,\#) = (q_0,\#,R), \ \delta(q_0,\#) = (q_6,\#,L), \ \delta(q_6,\mathbf{d}) = (q_6,\#,L),
       \delta(q_6,\#) = (q_A,1,S)
i) L = \{ \mathbf{a}^n \mathbf{b}^{2n} \mid n \ge 0 \}
       \delta(q_0, \mathbf{a}) = (q_1, \#, R), \ \delta(q_1, \mathbf{\sigma}) = (q_1, \mathbf{\sigma}, R), \ \delta(q_1, \#) = (q_2, \#, L), \ \delta(q_2, \mathbf{b}) = (q_3, \#, L), \ \delta(q_3, \mathbf{b}) = (q_4, \#, L),
       \delta(q_4, \sigma) = (q_4, \sigma, L), \ \delta(q_4, \#) = (q_0, \#, R), \ \delta(q_0, \#) = (q_A, 1, S)
j) L = \{ a^m b^n a^m b^n | m, n > 0 \}
       \delta(q_0, \mathbf{a}) = (q_1, \#, \mathbf{R}), \ \delta(q_1, \mathbf{a}) = (q_1, \mathbf{a}, \mathbf{R}), \ \delta(q_1, \mathbf{b}) = (q_2, \mathbf{b}, \mathbf{R}), \ \delta(q_2, \mathbf{b}) = (q_2, \mathbf{b}, \mathbf{R}), \ \delta(q_2, \mathbf{c}) = (q_2, \mathbf{c}, \mathbf{R}),
       \delta(q_2, \mathbf{a}) = (q_3, \mathbf{c}, \mathbf{L}), \ \delta(q_3, \mathbf{\sigma}) = (q_3, \mathbf{\sigma}, \mathbf{L}), \ \delta(q_3, \#) = (q_4, \#, \mathbf{R}), \ \delta(q_4, \mathbf{a}) = (q_1, \#, \mathbf{R}), \ \delta(q_4, \mathbf{b}) = (q_5, \#, \mathbf{R}),
```

 $\delta(q_5, \mathbf{b}) = (q_5, \mathbf{b}, R), \ \delta(q_5, \mathbf{c}) = (q_6, \mathbf{c}, R), \ \delta(q_6, \mathbf{c}) = (q_6, \mathbf{c}, R), \ \delta(q_6, \mathbf{b}) = (q_7, \mathbf{c}, L), \ \delta(q_7, \mathbf{\sigma}) = (q_7, \mathbf{\sigma}, L), \ \delta(q_7, \mathbf{e}) = (q_8, \mathbf{e}, R), \ \delta(q_8, \mathbf{e}) = (q_9, \mathbf{e}, R), \ \delta(q_9, \mathbf{e}) = (q_9, \mathbf{e}, R),$