Année 2018-2019

Structures discrètes

TME programmation d'automates finis

L'objectif de ce TME est de programmer en python quelques uns des algorithmes pour les automates finis vus en cours et en TD, en utilisant des structures de données fournies dans le code mis à votre disposition.

CONSIGNES

Copiez dans votre répertoire de travail les fichiers présents dans le répertoire /Infos/lmd/2018/licence/ue/2I005-2018oct/projet.

Ils contiennent les définitions de structures de données décrites ci-dessous, ainsi que des aide-mémoire sur l'utilisation de python.

Le seul fichier que vous êtes autorisés à modifier est automate.py, partiellement prérempli. Les instructions return sont à supprimer lorsque vous remplirez le contenu des différentes fonctions. Les autres fichiers n'ont pas besoin d'être lus.

1 Présentation

Le projet utilise le langage python avec une syntaxe légèrement différente de celle vue en 1I001, parce qu'il exploite la notion de classes d'objets. Les particularités sont brièvement expliquées en annexe de ce document. Par ailleurs, vous trouverez dans le répertoire projet un mémo sur la syntaxe python, ainsi que la carte de référence du langage utilisée en 1I001. On rappelle qu'une ligne commençant par # est un commentaire, ignoré par l'interpréteur.

Toutes les structures de données nécessaires à la construction des automates sont fournies sous la forme de classes python, pour les transitions d'un automate, ses états, et les automates eux-mêmes. Cette section indique comment les utiliser.

1.1 La classe State

Un état est représenté par

- un entier id (type int) qui définit son identifiant,
- un booléen init (type bool) indiquant si c'est un état initial,
- un booléen fin (type bool) indiquant si c'est un état final,
- une chaîne de caractères label (type str) qui définit son étiquette, permettant de le "décorer". Par défaut, cette variable est la version chaîne de caractères de l'identifiant de l'état.

On définit l'alias de type State pour représenter les variables de ce type.

Ainsi, l'instruction ci-dessous crée une variable s représentant un état d'identifiant 1, qui est initial mais pas final, dont l'identifiant et l'étiquette sont 1 :

```
# s : State
s = State(1, True, False)
```

Si l'on souhaite avoir une étiquette différente de l'identifiant, on utilise un quatrième argument : s = State(1, True, False, ''etat 1'').

On accède ensuite aux différents champs de s par la notation pointée : la séquence d'instructions suivante provoque l'affichage indiqué en regard

Ainsi, une variable de type State est affichée par son étiquette et, entre parenthèses, si c'est un état initial et/ou final.

1.2 La classe Transition

Une transition est représentée par

- un état stateSrc (type State) correspondant à son état de départ
- un caractère etiquette (type str) donnant son étiquette
- un état stateDest (type State) correspondant à son état de destination

On définit l'alias de type Transition pour représenter les variables de ce type.

La séquence d'instructions suivante crée la transition d'étiquette a de l'état s (défini ci-dessus) vers lui-même et affiche les différents champs de la transition :

On remarque que la variable t.stateSrc est de type State, on obtient donc un état, et non uniquement un identifiant d'état.

1.3 La classe Automate

Un automate est représenté par

- la liste de ses transitions listTransitions (de type list[Transition])
- la liste de ses états listStates (de type list[State])
- une étiquette label (de type str) qui est éventuellement vide.

On définit l'alias de type Automate pour représenter les variables de ce type.

Ainsi, de même que pour les classes précédentes, l'accès aux différents champs se fait par la notation pointée. Par exemple, on obtient la liste des états d'un automate monAutomate par l'instruction monAutomate.listStates.

Pour créer un automate, il existe trois possibilités.

Création à partir d'une liste de transitions. On peut d'abord utiliser le constructeur de signature Automate : list[Transition] -> Automate. Il déduit alors la liste des états à partir de la liste des transitions et définit par défaut l'étiquette de l'automate comme la chaîne de caractères vide.

Par exemple, en commençant par créer les états et les transitions nécessaires

```
## création d'états
# s1 : State
s1 = State(1, True, False)
# s2 : State
s2 = State(2, False, True)
## création de transitions
# t1 : Transition
```

```
t1 = Transition(s1,"a",s1)
# t2 : Transition
t2 = Transition(s1,"a",s2)
# t3 : Transition
t3 = Transition(s1,"b",s2)
# t4 : Transition
t4 = Transition(s2,"a",s2)
# t5 : Transition
t5 = Transition(s2,"b",s2)
# liste : list[Transition]
liste = [t1,t2,t3,t4,t5]
## création de l'automate
# aut : Automate
aut = Automate(liste)
```

L'affichage de cet automate, par la commande print (aut) produit alors le résultat suivant :

```
Etats :1(init)
2(fin)
Transitions :[1(init)-a->1(init)]
[1(init)-a->2(fin)]
[1(init)-b->2(fin)]
[2(fin)-a->2(fin)]
[2(fin)-b->2(fin)]
```

Les états de l'automate sont déduits de la liste de transitions.

Optionnellement, on peut donner un nom à l'automate, en utilisant la variable label, par exemple

```
# aut2 : Automate
aut2 = Automate(liste_trans, label="A")
```

Création à partir d'une liste de transitions et d'une liste d'états. Dans le second cas, on crée un automate à partir d'une liste de transitions mais aussi d'une liste d'états, par exemple pour représenter des automates contenant des états isolés. Pour cela, on utilise le constructeur

```
Automate : list[Transition] x liste[State] -> Automate.
```

On peut également, optionnellement, donner un nom à l'automate :

```
# aut3 : Automate
aut3 = Automate(liste_trans, liste_etats, "B")
```

L'ordre des paramètres peut ne pas être respecté à la condition que l'on donne leur nom explicitement. Ainsi, la ligne suivante est correcte

```
aut = Automate(listStates = liste_etats, label = "A", listTransitions = liste_trans)
```

Création à partir d'un fichier contenant sa description.

La fonction Automate.creationAutomate : str -> Automate prend en argument un nom de fichier qui décrit un automate et construit l'automate correspondant (voir exemple ci-dessous).

La description textuelle de l'automate doit suivre le format suivant (voir exemple ci-dessous) :

— #E: suivi de la liste des noms des états, séparés par des espaces ou des passages à la ligne. Les noms d'états peuvent être n'importe quelle chaîne alphanumérique pouvant également contenir le symbole _. Par contre, si le nom d'état contient des symboles non numériques il ne doit pas commencer par un chiffre, sous peine de provoquer une erreur à l'affichage. Ainsi, 10 et A1 sont des noms d'états possibles, mais 1A ne l'est pas.

- #I: suivi de la liste des états initiaux séparés par des espaces ou des passages à la ligne,
- #F: suivi de la liste des états finals séparés par des espaces ou des passages à la ligne,
- #T: suivi de la liste des transitions séparées par des espaces ou des passages à la ligne. Chaque transition est donnée sous le format (etat1, lettre, etat2).

Par exemple le fichier exempleAutomate.txt contenant

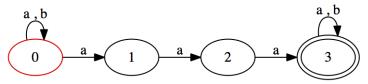
```
#E: 0 1 2 3
#I: 0
#F: 3
#T: (0 a 0)
(0 \ b \ 0)
(0 \ a \ 1)
(1 \ a \ 2)
(2 \ a \ 3)
(3 \ a \ 3)
(3 b 3)
est formaté correctement. L'appel suivant
# automate : Automate
automate = Automate.creationAutomate("exempleAutomate.txt")
print(automate)
produit l'affichage suivant
Etats :0(init)
3(fin)
1
2
Transitions : [0(init)-a->0(init)]
[0(init)-b->0(init)]
[0(init)-a->1]
[1-a->2]
[2-a->3(fin)]
[3(fin)-a->3(fin)]
[3(fin)-b->3(fin)]
```

Fonctions de manipulation des automates. La classe automate contient également de nombreuses fonctions utiles. Elles s'appliquent à un objet de type Automate et s'utilisent donc sous la forme aut. < fonction > (< parametres >) où aut est une variable de type Automate.

— show : str ->

prend en argument une chaîne de caractères nomFichier et produit une représentation graphique de l'automate dans le fichier nomFichier.pdf.

Ainsi, en utilisant l'automate défini dans le fichier d'exemple précédent, l'instruction automate.show("exemple") produit un fichier exemple.pdf contenant l'image reproduite cidessous :



— addTransition: Transition -> Bool prend en argument une transition t, fait la mise à jour de l'automate en lui ajoutant t et ajoute les états impliqués dans l'automate s'ils en sont absents. Elle rend True si l'ajout a eu lieu, False sinon (si t était déjà présente dans l'automate).

- removeTransition : Transition -> Bool
 - prend en argument une transition t et fait la mise à jour de l'automate en lui enlevant la transition, sans modifier les états. Elle rend True si la suppression a eu lieu, False sinon (si t était absente de l'automate).
- addState : State -> Bool

prend en argument un état s et fait la mise à jour de l'automate en lui ajoutant s. Elle rend True si l'ajout a eu lieu, False sinon (si s était déjà présent dans l'automate).

- removeState : State -> Bool
 - prend en argument un état s et fait la mise à jour de l'automate en supprimant s ainsi que toutes ses transitions entrantes et sortantes. Elle rend True si l'ajout a eu lieu, False sinon (si s était absent de l'automate)
- getListInitialStates : -> list[State]

rend la liste des états initiaux

— getListFinalStates : -> list[State]

rend la liste des états finals

- getListTransitionsFrom : State -> liste[Transition]
 - rend la liste des transitions sortant de l'état passé en argument
- prefixStates : int ->

modifie les identifiants et les étiquettes de tous les états de l'automate en les préfixant par l'entier passé en argument.

— succElem : State x str -> list[State]

étant donné un état s et un caractère a, elle rend la liste des états successeurs de s par le caractère a. Formellement,

$$succElem(s, a) = \{s' \in S \mid s \xrightarrow{a} s'\}.$$

Avec l'exemple précédent, liste = aut.succElem(s1, 'a') donne liste = [1(init), 2(fin)].

2 Prise en main

2.1 Création d'automates

Soit l'automate \mathcal{A} défini sur l'alphabet $\{a,b\}$, d'états 0,1,2, d'état initial 0, d'état final 2 et de transitions (0,a,0), (0,b,1), (1,a,2), (1,b,2), (2,a,0) et (2,b,1).

1. Créer l'automate \mathcal{A} à l'aide de sa liste de transitions. Pour cela, créer un état s0 d'identifiant 0 qui soit initial, un état s1 d'identifiant 1 et un état s2 d'identifiant 2 qui soit final. Puis créer t1, t2, t3, t4, t5 et t6 les 6 transitions de l'automate. Créer enfin l'automate auto à partir de ses transitions, par exemple avec l'appel

auto = Automate([t1,t2,t3,t4,t5,t6])

Vérifier que l'automate correspond bien à $\mathcal A$ en l'affichant à l'aide des appels

print(auto)

auto.show("A_ListeTrans")

- 2. Créer l'automate \mathcal{A} à l'aide de sa liste de transitions et d'états, par exemple à l'aide de l'appel auto1 = Automate([t1,t2,t3,t4,t5,t6], [s0,s1,s2])
 - puis afficher l'automate obtenu à l'aide de print puis dans un fichier pdf. Vérifier que l'automate auto1 est bien identique à l'automate auto.
- 3. Créer l'automate A à partir d'un fichier. Pour cela, créer un fichier auto.txt, dans lequel seront indiqués les listes des états et des transitions, ainsi que l'état initial et l'état final, en respectant la syntaxe donnée dans la section précédente. Par exemple la liste d'états sera décrite par la ligne #E:
 0 1 2. Utiliser ensuite par exemple l'appel auto2=Automate.creationAutomate("auto.txt"), puis afficher l'automate auto2 à l'aide de print ainsi que dans un fichier pdf.

2.2 Premières manipulations

- 1. Appeler la fonction removeTransition sur l'automate auto en lui donnant en argument la transition (0, a, 1). Il s'agit donc de créer une variable t de type Transition représentant (0, a, 1) et d'effectuer l'appel auto.removeTransition(t). Observer le résultat sur un affichage. Appeler ensuite cette fonction sur auto en lui donnant en argument la transition t1. Observer le résultat sur un affichage. Appeler la fonction addTransition sur l'automate auto en lui donnant en argument la transition t1. Vérifier que l'automate obtenu est bien le même qu'initialement.
- 2. Appeler la fonction removeState sur l'automate auto en lui donnant en argument l'état s1. Observer le résultat. Appeler la fonction addState sur l'automate auto en lui donnant en argument l'état s1. Créer un état s2 d'identifiant 0 et initial. Appeler la fonction addState sur auto avec s2 comme argument. Observer le résultat.
- 3. Appeler la fonction getListTransitionsFrom sur l'automate auto1 avec s1 comme argument. Afficher le résultat.

3 Exercices de base : tests et complétion

1. Donner une définition de la fonction **succ** qui, étant donné une liste d'états L et une chaîne de caractères a, renvoie la liste des états successeurs de tous les états de L par le caractère a. Cette fonction doit généraliser la fonction **succElem** pour qu'elle prenne en paramètre une liste d'états au lieu d'un seul état. Formellement, si L est une liste d'états et a une lettre,

$$succ(L,a) = \bigcup_{s \in L} succ(s,a) = \{s' \in S \mid \text{il existe } s \in L \text{ tel que } s \xrightarrow{a} s'\}.$$

- 2. Donner une définition de la fonction accepte qui, étant donné une chaîne de caractères mot, renvoie un booléen qui vaut vrai si et seulement si mot est accepté par l'automate. Attention, noter que l'automate peut ne pas être déterministe.
- 3. Donner une définition de la fonction estComplet qui, étant donné un automate auto et une liste de caractères alphabet, renvoie un booléen qui vaut vrai si et seulement si auto est complet par rapport à l'alphabet. Attention, cette fonction prend l'automate en argument, c'est une fonction statique (cette précision n'est pas répétée pour les autres fonctions statiques demandées).
- 4. Donner une définition de la fonction estDeterministe qui, étant donné un automate auto, renvoie un booléen qui vaut vrai si et seulement si auto est déterministe.
- 5. Donner une définition de la fonction completeAutomate qui, étant donné un automate auto et l'alphabet d'entrée alpha, renvoie l'automate complété d'auto. Attention, il ne faut pas modifier auto, mais construire un nouvel automate. Il pourra être intéressant d'utiliser l'appel de fonction copy.deepcopy(auto) qui renvoie un nouvel automate identique à auto.

4 Déterminisation

Donner une définition de la fonction determinisation qui, étant donné un automate auto, renvoie l'automate déterminisé d'auto. Comme pour la fonction completeAutomate, il ne faut pas modifier auto, mais construire un nouvel automate.

Les ensembles python, de type set, peuvent être utiles, quelques rappels de leur utilisation sont donnés en annexe.

5 Constructions sur les automates réalisant des opérations sur les langages acceptés

5.1 Opérations ensemblistes sur les langages

1. Donner une définition de la fonction complementaire qui, étant donné un automate auto et une liste de caractères alphabet, renvoie l'automate acceptant comme langage le complémentaire du

langage accepté par auto.

2. Donner une définition de la fonction intersection qui, étant donné deux automates auto1 et auto2, renvoie l'automate acceptant comme langage l'intersection des langages acceptés par auto1 et auto2. L'automate construit ne doit pas avoir d'état non accessible depuis l'état initial.

Remarque: python fournit, dans le package itertools, la fonction product: list[alpha] x list[beta] -> iterable qui, étant donné deux listes L1 et L2, rend le produit cartésien de L1 et L2. Attention, le résultat n'est pas une liste, mais peut être converti en lui appliquant la fonction list, on obtient alors un élément de type list[tuple[alpha, beta]]. Tester par exemple la séquence d'instructions

```
import itertools
L1 = [1, 2, 3]
L2 = ["a", "b", "c"]
L = list(itertools.product(L1, L2))
```

3. Question facultative

Donner une définition de la fonction union qui, étant donné deux automates auto1 et auto2, renvoie l'automate acceptant comme langage l'union des langages acceptés par auto1 et auto2.

5.2 Opérations rationnelles sur les langages

Programmer une des deux méthodes suivantes :

- Donner une définition de la fonction concatenation qui, étant donné deux automates auto1 et auto2, renvoie l'automate acceptant comme langage la concaténation des langages acceptés par auto1 et auto2.
- 2. Donner une définition de la fonction etoile qui, étant donné un automate auto, renvoie l'automate acceptant comme langage l'étoile du langage accepté par auto.

A Quelques rappels de python

Des éléments de python sont fournis dans le fichier memo-pythonv2.pdf, ainsi que, de façon plus concise mais plus complète, dans le fichier carteref1I001.pdf. Ici sont seulement donnés des éléments concernant les signatures de fonction et la notion d'objet en python.

A.1 Fonction et signature

La syntaxe de définition d'une fonction est

```
def nom_fonction(nom_arguments):
    """ type_arguments -> type_resultat
        description brève de ce que fait la fonction
    """
```

La première ligne entre les guillemets est appelée *signature* de la fonction, elle est donnée dans le sujet pour les fonctions de manipulation des automates ci-dessus, elle est aussi donnée dans les fichiers python fournis pour le projet.

Les types des arguments, séparés par des x, ainsi que le type du résultat, peuvent être

- des types de base : int (entier), float (réel à l'exclusion des entiers), Number (entier ou réel),
 Bool (booléen)
- str : chaîne de caractères
- list[(type)] : liste dont les éléments sont du type indiqué entre crochet
- set [\langle type \rangle] : ensemble dont les éléments sont du type indiqué entre crochet
- State, Transition et Automate dans le cadre du projet

A.2 Python objet

Python permet de construire des *objets*, structures regroupant des informations de type différents, comme les états, les transitions ou les automates dans ce projet.

A titre d'exemple, on considère ici les automates, de type Automate et une variable a1 de ce type.

Accès aux informations de l'objet. On accède aux différentes informations associées à un objet par la notation pointée illustrée précédemment dans le sujet : al.listStates est une variable de type list[State] qui contient la liste de tous les états de l'automate al, de même al.label est une variable de type str qui contient l'étiquette de l'automate al.

Utilisation de fonctions de manipulation. On peut appliquer des fonctions particulières, appelées *méthodes*, à des objets en utilisant la notation pointée. C'est par exemple le cas de la fonction de concaténation de listes L1.append(L2) qui ajoute, à la suite d'une liste L1, la liste L2, en modifiant la variable L1.

Dans le cas des automates, de même, al.show(''exemple'') applique la fonction show à l'objet al.

Définition de méthodes. Pour qu'une fonction s'applique à un objet, comme cela est demandé dans le sujet pour les fonctions succ ou accepte par exemple, deux conditions doivent être remplies :

- la fonction est définie dans le bloc class qui définit l'objet considéré. Ici, les fonctions doivent être dans le fichier automate.py et avec l'indentation qui les place dans le bloc class Automate
- la fonction a pour premier argument self : cette variable représente l'objet auquel la fonction est appliquée et elle peut être utilisée comme toute autre variable. La seule différence, mineure, est qu'elle ne figure pas dans la signature de la fonction.

Ces deux principes sont par exemple illustrés par la fonction succElem fournie dans le fichier automate.py.

Définition de fonctions statiques dans une classe. Les fonctions qui ne sont pas des méthodes sont appelées fonctions statiques. Elles sont signalées par le mot-clé @staticmethod qui précède le def.