## Tarea 3 Construcción de Autómatas de Pila

Hernan Dario Vargas Daza (Cod. 1110566852)

Daniel Steven Cruz Grisales (Cod. 1010012069)

Tutor: Rafael Pérez Holguín

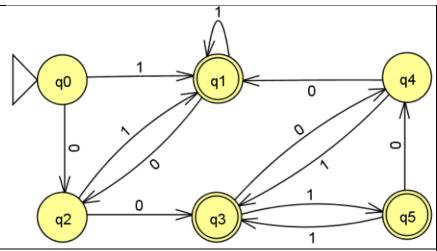
UNIVERSIDAD NACIONAL ABIERTA Y A DISTANCIA

FACULTAD DE CIENCIAS BASICA TECNOLOGIA E INGENIERIA

AUTÓMATAS Y LENGUAJES FORMALES

Ejercicio Grupal: Minimización de autómatas

## EJERCICIO A TRABAJAR



## Procedimiento de minimización

Minimización por eliminación de conjuntos

Identificar los estados aceptadores o finales y los agrupamos en un conjunto

Estados aceptadores o finales  $X = \{q1, q3, q5\}$ 

Estados no aceptadores  $Y = \{q2, q4, q0\}$ 

Realizamos las tablas para encontrar las equivalencias entre los conjuntos

Analizamos cada estado y su transición respecto a 0 y 1, y anotamos la letra con la que se identifica el conjunto que contiene al estado de transición.

Χ	0	1
q1	У	Χ
q3	У	Χ
q5	у	Χ

У	0	1
q2	X	X
q4	X	X
q0	У	X

Observamos que el estado q0 es equivalente con el conjunto de estados de X así que redefinimos los conjuntos y lo agrupamos en este conjunto.

$$Z = \{q1, q3, q5, q0\}$$
  
 $M = \{q2, q4\}$   
 $Y=q0$ 

Z	0	1
q1	М	Z
q3	М	Z
q5	М	Z
q0	М	Z

М	0	1
q2	Z	Z
q4	Z	Z

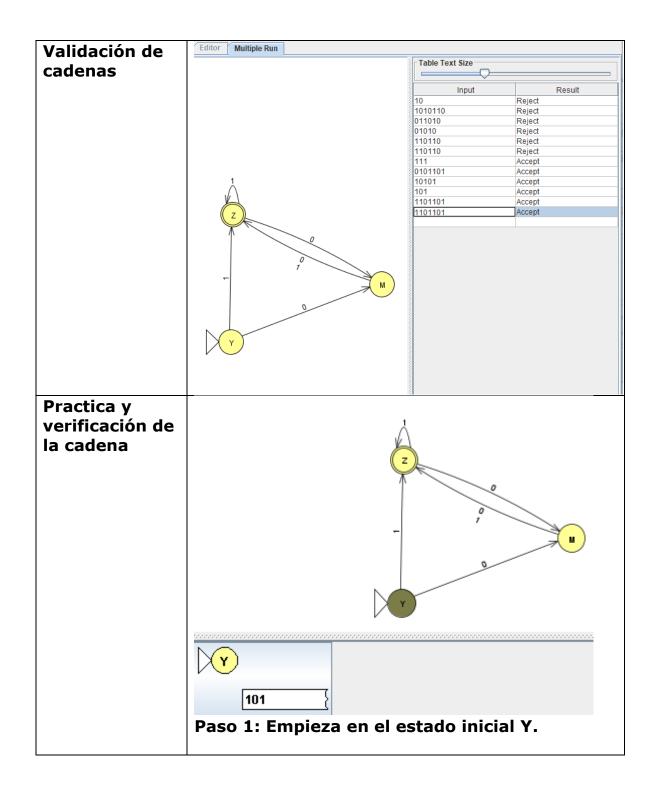
Υ	0	1
q0	М	Z

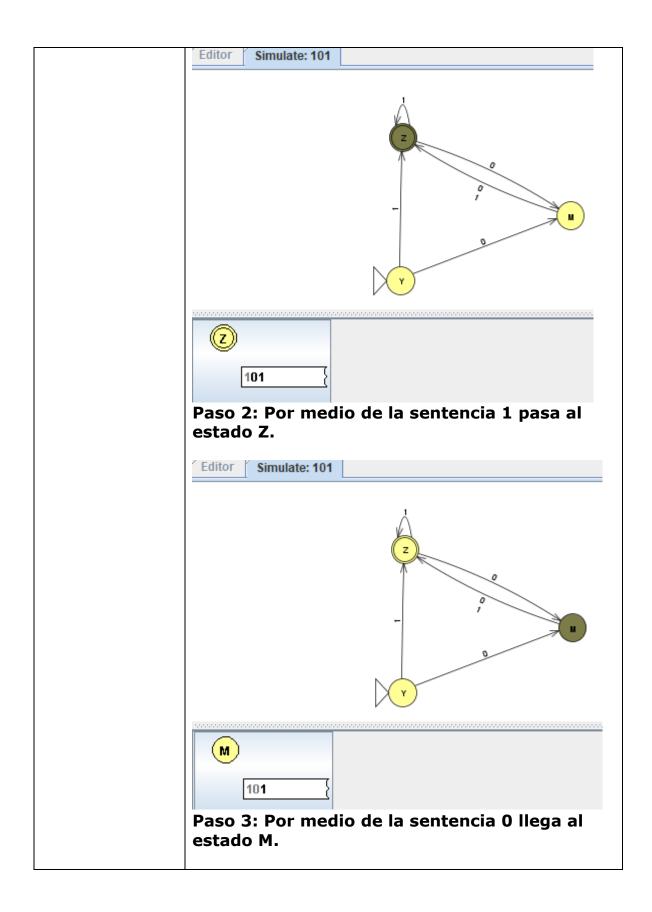
Se observa que los conjuntos contienen estados equivalentes, procedemos a realizar la tabla de transiciones.

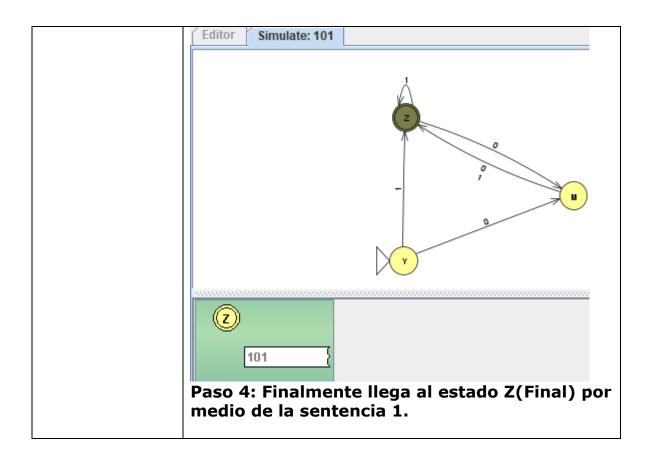
	0	1
Z	М	Z
М	Z	Z
Υ	М	Z

El estado inicial y finales se ubican en los conjuntos que contienen a el estado inicial y final de los conjuntos indicados en el ejercicio, en este caso el estado inicial y final se ubican en el estado **Z.** 

Resultado del Autómata minimizado	Z O M	
	Su quíntupla de define por $A = (Q, \Sigma, \delta, q0, F)$ Donde: $Q = \{Y,M,Z\} \text{ conjunto finito de estados}$ $\Sigma = \{0,1\} \text{ Conjunto finito de símbolos de entrada}$ $Y \text{ es el estado inicial}$ $F = \{Z\} \text{ Conjunto de estados de aceptación}$ $\delta \text{ función de transición}$ $\boxed{\begin{array}{c c} 0 & 1 \\ Z & M & Z \\ \hline M & Z & Z \\ \hline Y & M & Z \\ \end{array}}$	
Caracterizació n del autómata Lenguaje regular	{(1,0(0,1)}.{ (1,0(0,1)}*	
Gramática		







## **BIBLIOGRAFIA**

Carrasco, R. C., Calera Rubio, J., Forcada Zubizarreta, M. L. (2000). Teoría de lenguajes, gramáticas y autómatas para informáticos. Digitalia. (pp. 119 - 127).

https://bibliotecavirtual.unad.edu.co/login?url=https://searchebscohost-

com.bibliotecavirtual.unad.edu.co/login.aspx?direct=true&db=nlebk&AN =318032&lang=es&site=ehost-live&ebv=EB&ppid=pp\_Cover

García Fernández, L. A., Martínez Vidal, M. G. (2009). Apuntes de Teoría de Autómatas y Lenguajes Formales. (pp. 59 – 83). <a href="http://search.ebscohost.com.bibliotecavirtual.unad.edu.co/login.aspx?direct=true&db=edsbas&AN=edsbas.FEF5F46&lang=es&site=eds-live&scope=site">http://search.ebscohost.com.bibliotecavirtual.unad.edu.co/login.aspx?direct=true&db=edsbas&AN=edsbas.FEF5F46&lang=es&site=eds-live&scope=site</a>.

Jurado Málaga, E. (2008). Teoría de autómatas y lenguajes formales. Universidad de Extremadura. Servicio de Publicaciones. (pp. 74 – 104). <a href="http://search.ebscohost.com.bibliotecavirtual.unad.edu.co/login.aspx?direct=true&db=edsbas&AN=edsbas.62161440&lang=es&site=eds-live&scope=site">http://search.ebscohost.com.bibliotecavirtual.unad.edu.co/login.aspx?direct=true&db=edsbas&AN=edsbas.62161440&lang=es&site=eds-live&scope=site</a>.