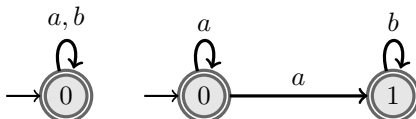


Rappel à propos des consignes et quelques conseils et remarques

- Durée : 2 heures.
- Pas de sortie avant 30 minutes. Pas d'entrée après 30 minutes.
- Tout document du cours ou du TD est autorisé. Tout autre document est interdit.
- Tout dispositif électronique est interdit (calculatrice, téléphone, tablette, etc.).
- **Le soin de votre copie sera pris en compte (-1 point si manque de soin).**
- Les exercices sont indépendants.
- Le barème est donné à titre indicatif.

Solution de l'exercice 1

1. Faux. Considérons le contre exemple suivant avec deux automates :



Notons qu'il n'y a pas de relation également avec le nombre d'états accepteurs, ni avec le nombre de transitions.

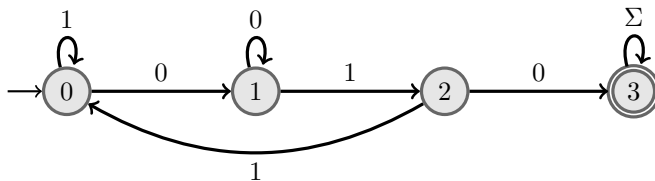
2. Vrai. D'après le cours, un automate étendu A est partiellement correct par rapport à la spécification (Faux, P) si et seulement si pour tout $\sigma, \sigma' \in \Sigma$, on a :

si $\sigma \models \text{Faux}$ et $(\sigma, \sigma') \in R(A)$ alors $\sigma' \models P$;

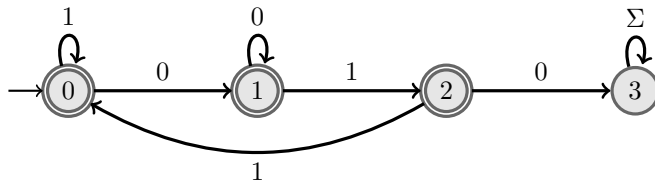
où $R(A)$ est la relation entre états de A . Cette dernière proposition est logiquement équivalente au prédicat Vrai (et ne dépend pas de l'automate ni du prédicat P considéré).

Solution de l'exercice 2

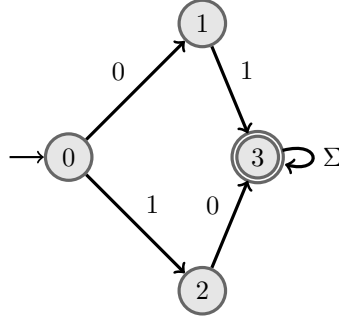
1. Un automate A_1 d'états finis déterministe qui reconnaît L_1 est donné ci-dessous.



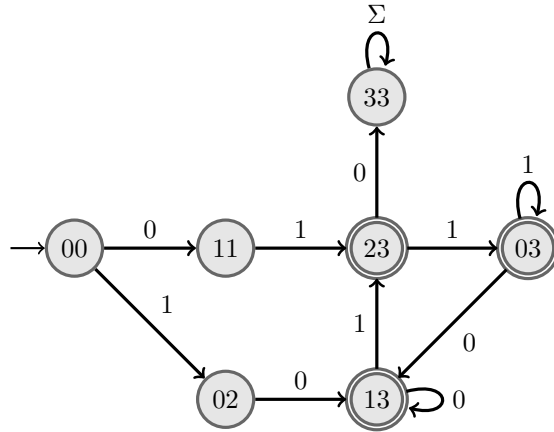
2. Un automate d'états finis A_2 qui reconnaît le langage L_2 est donné ci-dessous. Comme l'automate donné pour la question précédente est déterministe et complet, il suffit d'inverser les états accepteurs et non-accepteurs.



3. Un automate d'états finis A_3 qui reconnaît le langage L_3 est donné ci-dessous.

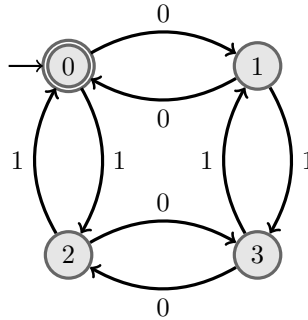


4. Un automate d'états finis A_4 qui reconnaît le langage L_4 est donné ci-dessous. Nous l'obtenons en faisant le produit entre les automates A_2 et A_3 .



Solution de l'exercice 3

1. Un automate pour le langage demandé est donné ci-dessous.



Le système d'équations associé à cet automate est :

- $X0 = 0X1 + 1X2 + \epsilon$
- $X1 = 0X0 + 1X3$
- $X2 = 0X3 + 1X0$
- $X3 = 0X2 + 1X1$

Solution 1. On remplace $X1$ et $X2$ dans les deux autres équations : on obtient un système de deux équations à deux inconnues :

- $X0 = (00 + 11)X0 + (01 + 10)X3 + \epsilon$
- $X3 = (00 + 11)X3 + (01 + 10)X0$

On applique Arden sur l'équation de $X3$:

$$X3 = (00 + 11) * (01 + 10)X0$$

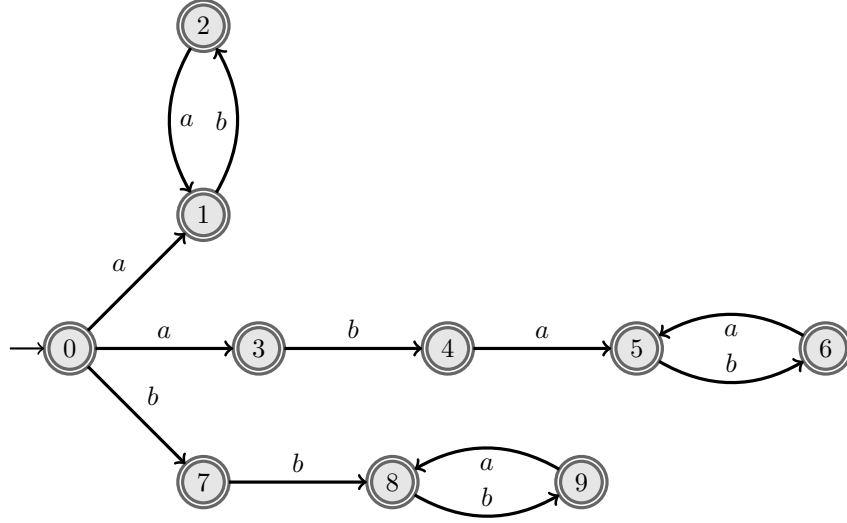


FIGURE 1: Un automate à déterminer

On remplace X_3 dans l'équation de X_0 :

$$X_0 = (00 + 11)X_0 + (01 + 10)(00 + 11)^*(01 + 10)X_0 + \epsilon$$

On applique Arden sur cette dernière équation :

$$X_0 = [00 + 11 + (01 + 10)(00 + 11)^*(01 + 10)]^*$$

Solution 2. Nous utilisons $X_3 = 0X_2 + 1X_1$ dans l'équation de X_1 et X_2 :

- $X_0 = 0X_1 + 1X_2 + \epsilon$
- $X_1 = 0X_0 + 1(0X_2 + 1X_1) = 0X_0 + 10X_2 + 11X_1$
- $X_2 = 0(0X_2 + 1X_1) + 1X_0 = 00X_2 + 01X_1 + 1X_0$
- $X_3 = 0X_2 + 1X_1$

Nous appliquons le lemme d'Arden sur X_2 ($\epsilon \notin 00$). Nous obtenons $X_2 = (00)^*(01X_1 + 1X_0)$.

Nous injectons l'équation obtenue pour X_2 dans l'équation associée à X_1 . Nous obtenons $X_1 = 0X_0 + 10((00)^*(01X_1 + 1X_0)) + 11X_1 = 10(00)^*01X_1 + (0 + 10(00)^*1)X_0$.

Nous appliquons le lemme d'Arden sur l'équation obtenue pour X_1 . Nous obtenons $X_1 = (10(00)^*01)^*(0 + 10(00)^*1)X_0$.

Nous injectons l'équation obtenue pour X_1 dans l'équation associée à X_2 . Nous obtenons $X_2 = (00)^*(01((10(00)^*01)^*(0 + 10(00)^*1)) + 1)X_0$.

Nous injectons les équations obtenues pour X_1 et X_2 dans l'équation associée à X_0 . Nous obtenons

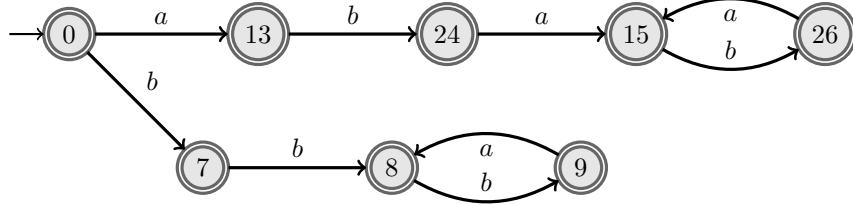
$$X_0 = \left(0(10(00)^*01)^*(0 + 10(00)^*1) + 1(00)^*(01((10(00)^*01)^*(0 + 10(00)^*1)) + 1) \right) X_0 + \epsilon$$

En appliquant le lemme d'Arden ($\epsilon \notin 0(10(00)^*01)^*(0 + 10(00)^*1) + 1(00)^*(01((10(00)^*01)^*(0 + 10(00)^*1)) + 1)$ car tous les mots dénotés par cette expression régulière commencent par 1 ou 0), nous obtenons :

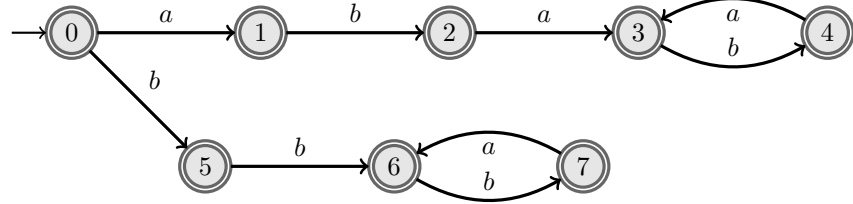
$$X_0 = \left(0(10(00)^*01)^*(0 + 10(00)^*1) + 1(00)^*(01((10(00)^*01)^*(0 + 10(00)^*1)) + 1) \right)^*$$

Solution de l'exercice 4

1. Nous déterminisons l'automate, nous obtenons



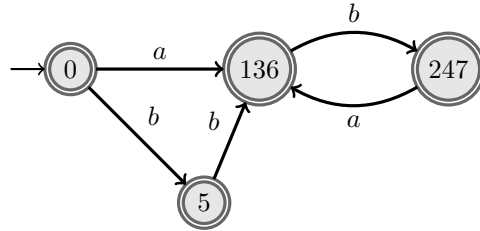
Nous renommons les états :



Nous appliquons l'algorithme de minimisation (il n'y a pas d'états non accepteurs) :

\equiv_0	\equiv_1	\equiv_2	\equiv_3
0	0	0	0
1	1	1	1
2	3	3	3
3	5	6	6
4	6	5	5
5	2	2	2
6	4	4	4
7	7	7	7

L'automate n'est pas minimal. Les états 1, 3 et 6 sont équivalents. Les états 2, 4 et 7 sont équivalents.
L'automate minimisé est :



Solution de l'exercice 5

- Soit L le langage de l'énoncé. On veut montrer que L n'est pas régulier en faisant une preuve par contradiction.
 - Supposons que L est régulier.
 - Alors, on sait par le Lemme de l'itération, qu'il existe $n \geq 0$ tel que pour tout $w \in L$ avec $|w| \geq n$ ils existent $x, y, z \in \Sigma^*$ avec :
 - $w = xyz$.
 - $y \neq \epsilon$.
 - $|xy| \leq n$.
 - $xy^kz \in L$, pour tout $k \geq 0$.
 - Soit $w = a^{2n}b^{2n}$. On a $w \in L$ et $|w| \geq n$.
 - Soient $x, y, z \in \Sigma^*$ comme ci-dessus.
 - Alors, comme $|xy| \leq n$ et $y \neq \epsilon$, on a $y = a^i$ avec $i > 0$.
 - Soit $w' = xy^2z = a^j a^{2i} a^{2n-i-j} b^{2n} = a^{2n+i} b^{2n}$.

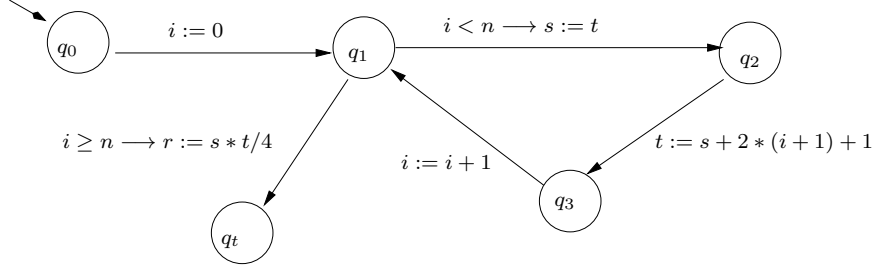


FIGURE 2: Un automate étendu

- Alors, d'un côté on a $w' \in L$ mais aussi $w' \notin L$ car $2n + i \neq 2n$.
- Ceci est une contradiction. Donc L n'est pas régulier.
- 2. Soit L' le langage de l'énoncé. Supposons que L' soit régulier. On a $L' \cap L(a^*b^*) = L$. D'après la fermeture des langages réguliers, L devrait être régulier. Ceci est une contradiction avec le résultat obtenu à la question 1.
- 3. Soit L'' le langage de l'énoncé. Supposons que L'' soit régulier. Considérons l'homomorphisme induit par l'application $h : \{a, b, c\} \rightarrow \{a, b\}$ telle que $h(a) = a, h(b) = a$ et $h(c) = b$. On a $h(L'') = L$. D'après la fermeture des langages réguliers par homomorphisme, on en déduirait que L serait régulier. Ceci est une contradiction avec le résultat de la question 1.

Solution de l'exercice 6

1. Comme en cours et en TD.
2. On a

$$P_{q_1} : s = i^2 \wedge t = (i + 1)^2 \wedge i \leq n.$$

Il faut déterminer $P_{q_0}, P_{q_2}, P_{q_3}, P_{q_t}$.

- $P_{q_0} : s = 0 \wedge t = 1 \wedge n \geq 1$
- $P_{q_2} : s = (i + 1)^2 \wedge i < n$
- $P_{q_3} : s = (i + 1)^2 \wedge t = (i + 2)^2 \wedge i < n$
- $P_{q_t} : i = n \wedge s = (i^2) \wedge t = (i + 1)^2$

Ensuite, il s'agit de montrer comme vu en cours et en TD que :

- l'automate est inductif : pour chaque transition $q \xrightarrow{b \rightarrow x := e} q'$, il faut montrer que pour tout état σ, σ' si $\sigma \models P_q \wedge b \wedge \sigma' = \sigma[\![e]_\sigma/x]\]$ alors $\sigma' \models P_{q'}$.
- $P \implies P_{q_0}$
- $P_{q_t} \implies Q$