

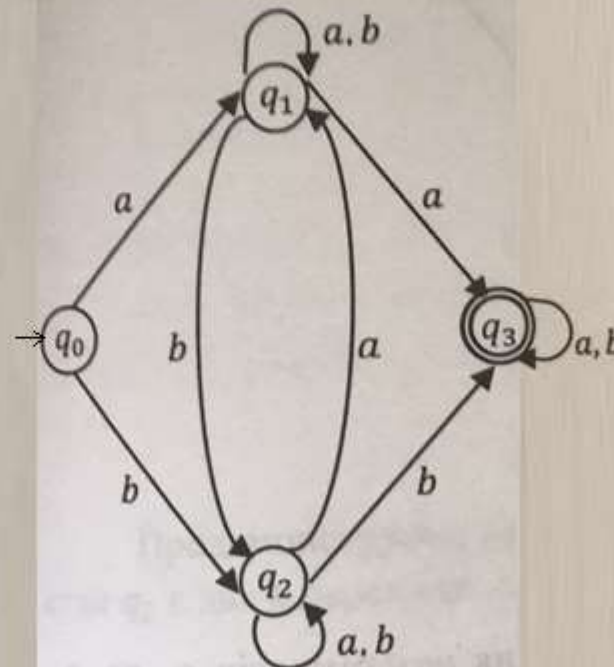
Детермінізація недетермінованого скінченного автомату. Приклад 2:

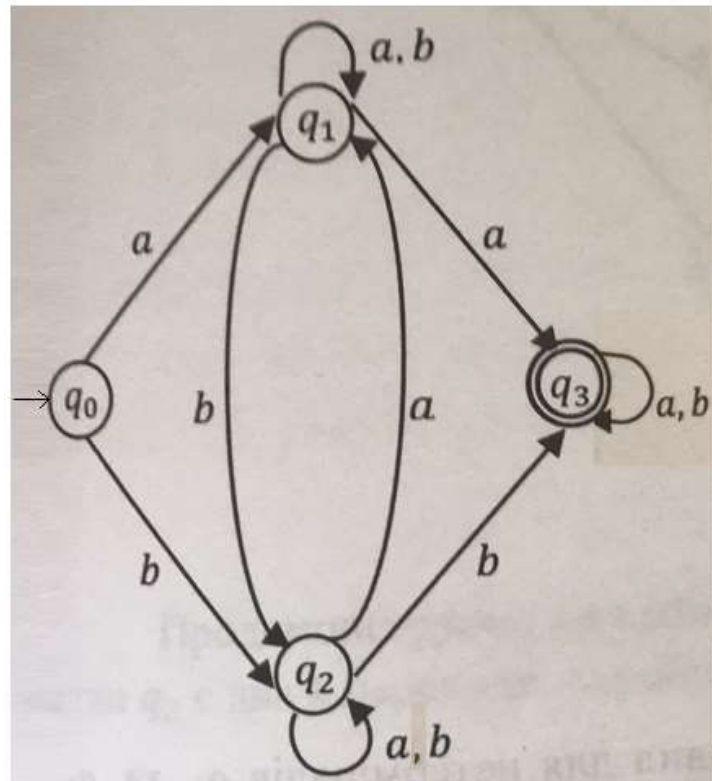
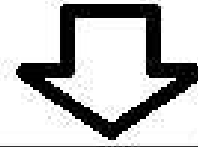
Недетермінований автомат
 $M_d = \langle Q, \Sigma, \Delta, I, F \rangle$, де $Q = \{q_0, q_1, q_2, q_3\}$, $\Sigma = \{a, b\}$, $I = \{q_0\}$
 $F = \{q_3\}$,

$\Delta = \{ \langle q_0, a, q_1 \rangle, \langle q_0, b, q_2 \rangle, \langle q_1, a, q_1 \rangle, \langle q_1, b, q_1 \rangle, \langle q_2, a, q_2 \rangle, \langle q_2, b, q_2 \rangle, \langle q_1, b, q_2 \rangle, \langle q_2, a, q_1 \rangle, \langle q_1, a, q_3 \rangle, \langle q_2, b, q_3 \rangle, \langle q_3, a, q_3 \rangle, \langle q_3, b, q_3 \rangle \}$,

не містить λ переходів, тому до нього

можна одразу застосувати власне детермінізацію.



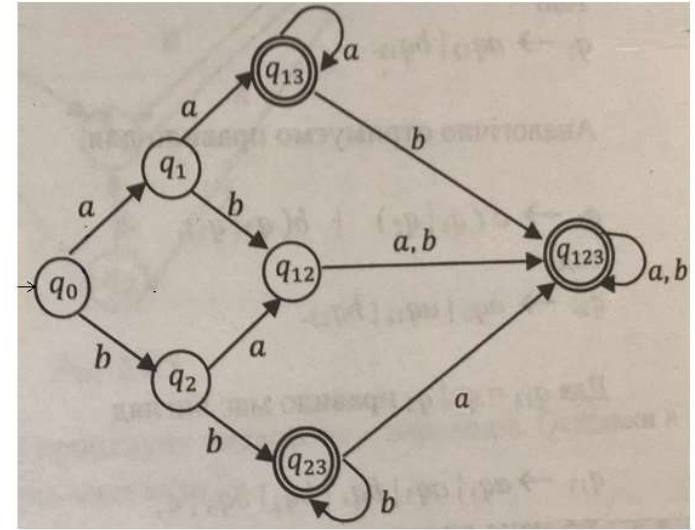
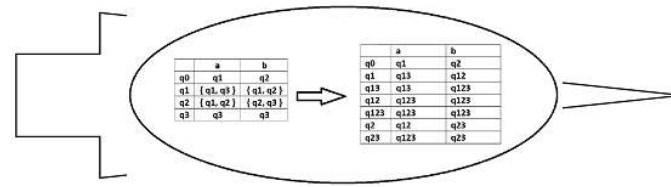
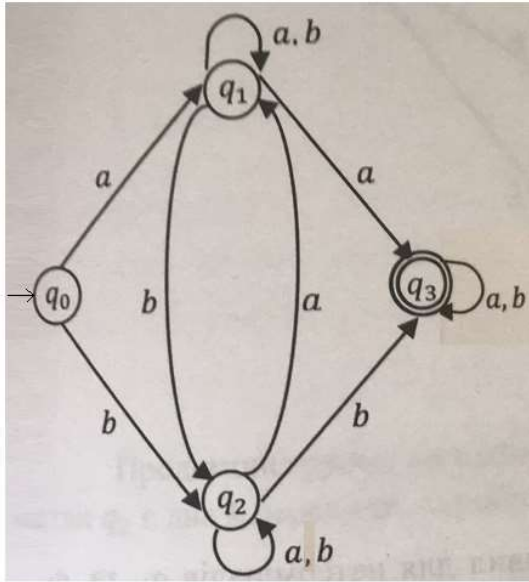
$$\Delta = \{ \langle q_0, a, q_1 \rangle, \langle q_0, b, q_2 \rangle, \langle q_1, a, q_1 \rangle, \langle q_1, b, q_1 \rangle, \langle q_2, a, q_2 \rangle, \langle q_2, b, q_2 \rangle, \langle q_1, b, q_2 \rangle, \langle q_2, a, q_1 \rangle, \langle q_1, a, q_3 \rangle, \langle q_2, b, q_3 \rangle, \langle q_3, a, q_3 \rangle, \langle q_3, b, q_3 \rangle \}$$


	a	b
q0	q1	q2
q1	{ q1, q3 }	{ q1, q2 }
q2	{ q1, q2 }	{ q2, q3 }
q3	q3	q3

	a	b
q0	q1	q2
q1	{ q1, q3 }	{ q1, q2 }
q2	{ q1, q2 }	{ q2, q3 }
q3	q3	q3



	a	b
q0	q1	q2
q1	q13	q12
q13	q13	q123
q12	q123	q123
q123	q123	q123
q2	q12	q23
q23	q123	q23



	a	b
q0	q1	q2
q1	q13	q12
q13	q13	q123
q12	q123	q123
q123	q123	q123
q2	q12	q23
q23	q123	q23

