# Sintaxis y Semántica de los lenguajes Autómatas de pila

2021

Facultad Regional Delta, Universidad Tecnológica Nacional

#### Autómata de pila

Un autómata de pila es definido mediante

$$M = \langle K, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, z_0, F \rangle$$

donde

K es el conjunto de estados,

 $\Sigma$  es un alfabeto finito de entrada,

 $\Gamma$  es un alfabeto finito de la pila,

 $q_0$  es el estado inicial,  $q_0 \in K$ ,

 $z_0$  es la configuración inicial de la pila,  $z_0 \in \Gamma$ ,

F es el conjunto de estados finales,  $F \subseteq K$ , y

δ es la función de transición definida por

δ:  $K \times (\Sigma \cup {\lambda}) \times \Gamma \rightarrow P(K \times \Gamma^*)$ 

La configuración instantánea del autómata de pila está definida en

$$K \times \Sigma^* \times \Gamma^*$$

y representada por  $(q, \alpha, \tau)$  donde q es el estado actual,  $\alpha$  es la cadena que aún falta consumir y  $\tau$  es el contenido de la pila.

#### Cambio de configuración

$$(q, a\alpha, tp) \vdash (r, \alpha, \zeta p)$$
 si  $(r, \zeta) \in \delta(q, a, t)$   $(q, \alpha, tp) \vdash (r, \alpha, \zeta p)$  si  $(r, \zeta) \in \delta(q, \lambda, t)$ 

donde  $\alpha \in \Sigma^*$ ,  $a \in \Sigma$ ,  $t \in \Gamma$ ,  $p \in \Gamma^*$  y r,q  $\in K$ .

Nota: En cada transición sólo es posible consultar el tope de la pila (cada vez que se consulta se le extrae el elemento). En cada transición puede no agregarse ningún elemento a la pila o agregarse uno o más elementos.

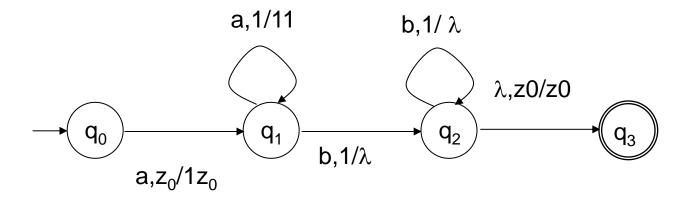
Lenguaje reconocido por un autómata de pila que termina por estado final.

Sea el AP M, se define L(M) como

$$L(M) = \{ \alpha \in \Sigma^* / (q_0, \alpha, z_0) \mid --- *(r, \lambda, p) \land r \in F \}, p \in \Gamma^*$$

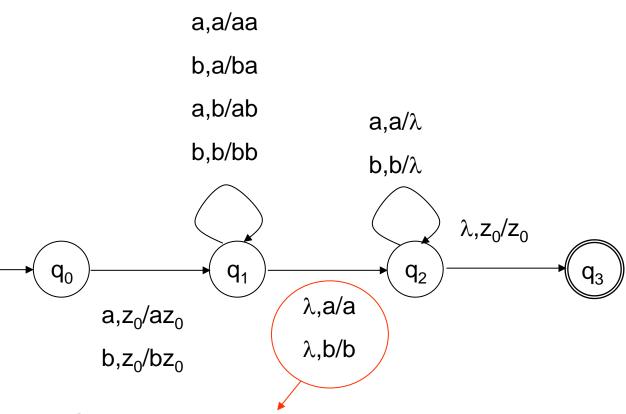
# Ejemplo:

Sea L = {  $a^nb^n / n \ge 1$  }, definir el AP M / L(M) = L.



#### Ejemplo:

Sea L =  $\{\alpha\alpha^r / \alpha \in \Sigma^*\}$ , definir el AP M / L(M) = L.



Esta transición puede ser realizada en cualquier momento y por lo tanto puede ser necesario retroceso (*backtraking*). El autómata no es determinístico.

Lenguaje reconocido por un autómata de pila que termina por pila vacía.

Sea el AP M, se define L(M) como

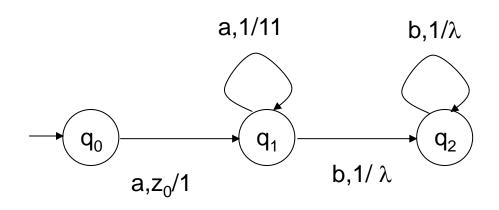
$$L(M_{\lambda}) = \{ \alpha \in \Sigma^* / (q_0, \alpha, z_0) \mid ---^*(r, \lambda, \lambda) \}$$

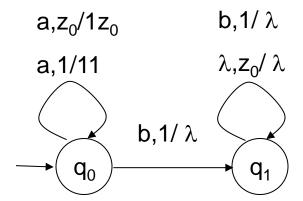
Es decir, no importa el tipo de estado en que este el autómata cuando se haya agotado la cadena sino que la pila este vacía.

Nota: recordar que cuando la pila está vacía el AP no puede realizar ninguna transición más.

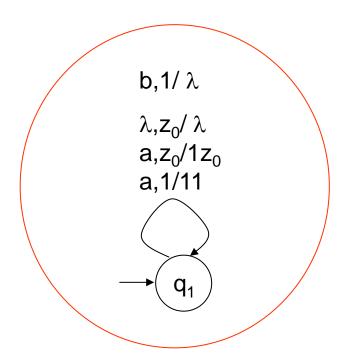
## Ejemplo:

Sea L = {  $a^nb^n / n \ge 1$  }, definir el AP M /  $L(M_{\lambda}) = L$ .





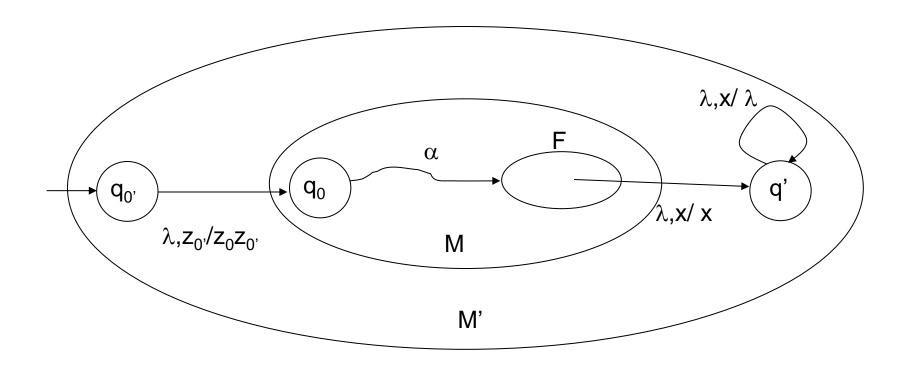
# ¿Acepta sólo a L?



Pasaje de un AP M de aceptación por estado final a un AP M' de aceptación por pila vacía.

$$\label{eq:seam} \mbox{Sea M} = < K, \ \Sigma, \ \Gamma, \ \delta, \ q_0, \ z_0, \ F > \mbox{definimos} \\ M' = < K', \ \Sigma, \ \Gamma', \ \delta', \ q_{0'}, \ z_{0'}, \ F' > \\ \mbox{donde} \qquad K' = K \ U \ \{q_{0'}\} \ U \ \{q'\}, \qquad q_{0'}, q' \not\in K, \\ \Gamma' = \Gamma \ U \ \{z_{0'}\}, \\ \delta'(q, \ a, \ t) = \begin{cases} \delta(q, \ a, \ t) & \mbox{si } q \in K \\ \{(q_0, \ z_0 z_{0'})\} & \mbox{si } q = q_{0'} \land a = \lambda \land t = z_{0'} \\ \{(q', \ t)\} & \mbox{si } q \in F \land a = \lambda \\ \{(q', \ \lambda)\} & \mbox{si } q = q' \land a = \lambda \end{cases}$$

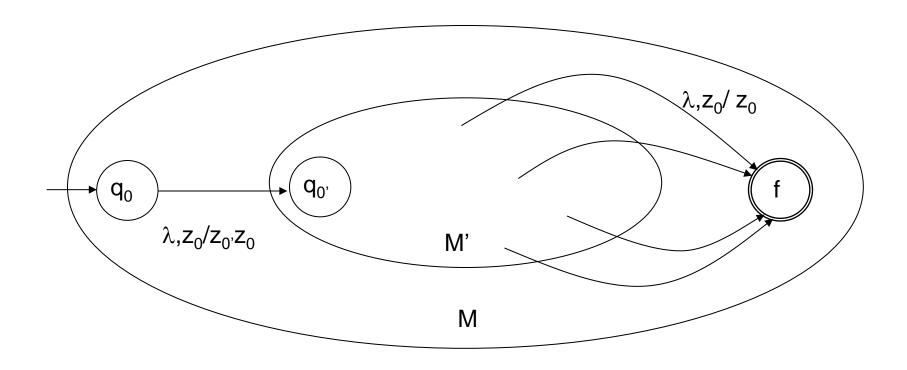
**Ejercicio**: demostrar que L(M) = L(M').



# Pasaje de un AP M' de aceptación por pila vacía a un AP M de aceptación por estado final.

$$\label{eq:seam} \mbox{Sea M'} = < \mbox{K'}, \ \Sigma, \ \Gamma', \ \delta', \ q_{0'}, \ z_{0'}, \ F' > \mbox{definimos} \\ & \mbox{M} = < \mbox{K}, \ \Sigma, \ \Gamma, \ \delta, \ q_{0}, \ z_{0}, \ F > \\ \mbox{donde} \qquad \mbox{K} = \mbox{K'} \ U \ \{q_{0}\} \ U \ \{f\}, \\ & \Gamma = \Gamma' \ U \ \{z_{0}\}, \\ & \{q_{0}, \ f \ \} \ \cap \ \mbox{K} = \mbox{\phi}, \\ & F = \{f\}, \ y \\ & \mbox{\delta'}(q, \ a, \ t) \qquad \qquad \mbox{si} \ q \in \mbox{K'} \ \wedge \ t \neq z_{0} \\ & \mbox{\delta'}(q, \ a, \ t) \qquad \qquad \mbox{si} \ q = q_{0} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ & \mbox{si} \ q \in \mbox{K'} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ & \mbox{si} \ q \in \mbox{K'} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ \mbox{Si} \ q \in \mbox{K'} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ \mbox{Si} \ q \in \mbox{K'} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ \mbox{Si} \ q \in \mbox{K'} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ \mbox{Si} \ q \in \mbox{K'} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ \mbox{Si} \ q \in \mbox{K'} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ \mbox{Si} \ q \in \mbox{K'} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ \mbox{Si} \ q \in \mbox{K'} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ \mbox{Si} \ q \in \mbox{K'} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ \mbox{Si} \ q \in \mbox{K'} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ \mbox{Si} \ q \in \mbox{K'} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ \mbox{Si} \ q \in \mbox{K'} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ \mbox{Si} \ q \in \mbox{K'} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ \mbox{Si} \ q \in \mbox{K'} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ \mbox{Si} \ q \in \mbox{K'} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ \mbox{Si} \ q \in \mbox{K'} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ \mbox{Si} \ q \in \mbox{K'} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ \mbox{Si} \ q \in \mbox{K'} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ \mbox{Si} \ q \in \mbox{K'} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ \mbox{Si} \ q \in \mbox{K'} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ \mbox{Si} \ q \in \mbox{K'} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ \mbox{Si} \ q \in \mbox{Si} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ \mbox{Si} \ q \in \mbox{Si} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ \mbox{Si} \ q \in \mbox{Si} \ \wedge \ a = \lambda \ \wedge \ t = z_{0} \\ \mbox{Si} \ q \in \mbox{Si} \ \rightarrow \mbox{Si} \ q \in \mbox{Si} \ \rightarrow \$$

**Ejercicio**: demostrar que L(M') = L(M).



#### Pasaje de una GLC a un AP que acepta por pila vacía.

Sea  $G = \langle V_N, V_T, P, S \rangle$  una GLC / L = L(G), definimos AP M que acepta por pila vacía / L(M) = L de la siguiente forma

$$M = \langle K, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, z_0, F \rangle$$

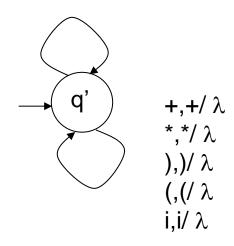
donde

$$\begin{split} F &= \varphi, \\ \Sigma &= V_T, \\ \Gamma &= V_N \ U \ V_T, \\ K &= \{q_0\}, \\ \delta(q_0, \ a, \ t) &= \begin{cases} \left\{ (q_0, \ \alpha) \right\} / (t \to \alpha) \in P, & \text{si } t \in V_N \land a = \lambda \\ \left\{ (q_0, \ \lambda) \right\} & \text{si } t \in V_T \land a = t \end{cases} \\ z_0 &= S. \end{split}$$

#### Ejemplo:

Dado P = {E 
$$\rightarrow$$
 E + E / E \* E / (E) / i } en   
G = < {E}, {\*, +, (, ), i }, P, E >,   
obtener el AP que reconozca a L(G).

$$\lambda$$
,E/ i  
 $\lambda$ ,E/ (E)  
 $\lambda$ ,E/ E+E  
 $\lambda$ ,E/ E\*E



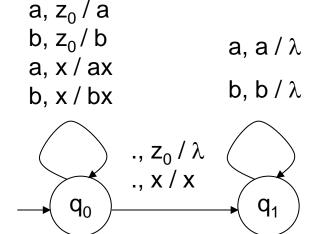
#### Autómata de pila determinístico (APD).

Sea AP M = < K,  $\Sigma$ ,  $\Gamma$ ,  $\delta$ ,  $q_0$ ,  $z_0$ , F >, M es determinístico si

- i)  $|\delta(q, a, A)| \leq 1$ ,
- ii)  $|\delta(q, \lambda, A)| \leq 1$ ,
- iii) Si  $|\delta(q, \lambda, A)| = 1 \Rightarrow |\delta(q, a, A)| = 0$ .

#### Ejemplo:

Construir un APD / L(M) = {  $\alpha.\alpha^r$  /  $\alpha \in (\Sigma - \{.\})^*$  } con  $\Sigma = \{ a, b, . \}$ 



donde x = a / b.

#### Propiedades de los LLC.

Sean los LLC  $L_1$  y  $L_2$ , entonces:

#### 1. L<sub>1</sub> U L<sub>2</sub> es LLC

Demostración:

Como  $L_1$  y  $L_2$  son LLC existen  $G_1$  y  $G_2$  /  $L(G_1) = L_1$  y  $L(G_2) = L_2$ .

Supongamos además que, sean  $V_{N_1}$ ,  $V_{N_2}$  los conjuntos de símbolos no terminales de  $G_1$  y  $G_2$  respectivamente,  $V_{N_1} \cap V_{N_2} = \phi$ .

Luego, la gramática que genera  $L_1$  U  $L_2$  es  $G = \langle V_{N_1}$  U  $V_{N_2}$  U  $\{S\}$ ,  $\Sigma$ ,  $P_1$  U  $P_2$  U  $\{S \rightarrow S_1, S \rightarrow S_2\}$ , S >, esto es  $(L_1$  U  $L_2) \subseteq L(G)$ ,  $L(G) \subseteq (L_1$  U  $L_2)$ .

Ejercicio: demostrar.

### 2. $L_1 \cap L_2$ no siempre es LLC.

#### Demostración:

Sea 
$$L_1 = \{ a^n b^m c^l / m, n, l \ge 1 \land n = m \} y$$
  
 $L_2 = \{ a^n b^m c^l / m, n, l \ge 1 \land n = l \}.$ 

La intersección de L1 con L2 es a<sup>n</sup>b<sup>n</sup>c<sup>n</sup> que no es un LLC (se puede ver usando el lema de bombeo).

### 3. El complemento de $L_1$ o el complemento de $L_2$ no siempre es LLC.

#### Demostración:

Si lo fueran, entonces ( $\neg L_1 \cup \neg L_2$ ) también sería LLC y entonces  $\neg (L_1 \cap L_2)$  también sería LLC y finalmente,  $L_1 \cap L_2$  también lo cual es falso (pues no siempre ocurre).

#### Teorema:

Dado un APD M que acepta por pila vacía, ∃ GLC G / L(G) = L(M).

Demostración:

Sea M = < K,  $\Sigma$ ,  $\Gamma$ ,  $\delta$ ,  $q_0$ ,  $z_0$ , F > construiremos G = <  $V_N$ ,  $V_T$ , P, S > de la siguiente forma:

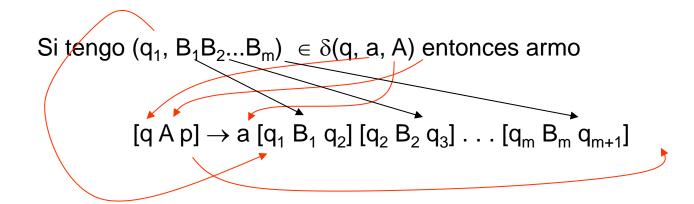
$$V_N = \{ [t] / t \in (K \times \Gamma \times K) \} \cup \{S\}$$

$$V_T = \Sigma$$
,

y P se puede obtener de acuerdo a (continua en la siguiente hoja...)

y P se puede obtener de acuerdo a (viene de la hoja anterior)

```
P \leftarrow \phi
Para cada q ∈ K
               Agregar en P S \rightarrow [q<sub>0</sub> z<sub>0</sub> q]
Para cada q, q_1, q_2, .., q_{m+1} en K,
     Para cada a \in \Sigma \cup \{\lambda\}
          Para cada A, B<sub>1</sub>, B<sub>2</sub>,..., B<sub>m</sub> en \Gamma
               [q A p] \rightarrow a [q_1 B_1 q_2] [q_2 B_2 q_3] \dots [q_m B_m q_{m+1}]
donde p = q_{m+1}, y (q_1, B_1B_2...B_m) \in \delta(q, a, A).
Además, [q A p] \rightarrow a \text{ si } (p, \lambda) \in \delta(q, a, A).
```



Lema.

$$[p A q] \xrightarrow{+} x si y sólo si (p, x, A) \xrightarrow{---} (q, \lambda, \lambda)$$

Demostración (por inducción en i para

$$[p A q] \xrightarrow{+} x si y sólo si (p, x, A) \xrightarrow{--i} (q, \lambda, \lambda) )$$

a) 
$$(p,x,A) \stackrel{i}{\longmapsto} (q, \lambda, \lambda) \Rightarrow [pAq]^{+} x$$

Caso base (i = 1)

Si i = 1 entonces x = a,  $a \in \Sigma$  y tenemosa

$$(p, a, A) \vdash (q, \lambda, \lambda) \Rightarrow (q, \lambda) \in \delta(p, a, A)$$

Y por construcción, si  $(q, \lambda) \in \delta(p, a, A)$  entonces  $\exists [p A q] \rightarrow a$ .

#### Paso inductivo:

Supongamos que  $\forall$  i  $\leq$  n la HI es cierta, esto es,

$$(p, x, A) \stackrel{i}{\vdash} (q, \lambda, \lambda) \Rightarrow [p A q] \stackrel{+}{\rightarrow} x.$$

Queremos ver que se cumpla para i = n+1, es decir,

$$(p, x, A) \vdash n+1(q, \lambda, \lambda)$$
 que es lo mismo que

$$(p, x, A) \vdash n+1(q, \lambda, \lambda)$$
 que es lo mismo que  $(p, ay, A) \vdash (q1, y, B_1...B_m) \vdash n(q, \lambda, \lambda)$ 

donde (q1,  $B_1..B_m$ )  $\in \delta(p, a, A)$ .

Pero, a partir de (1) podemos escribir:

$$(p, a, A) \vdash (q1, \lambda, B_1..B_m).$$

la secuencia de cambios de configuraciones lleva a que se consuma la pila.

Si el autómata usa  $\mathbf{y}$  para vaciar la pila, se puede ver que para sacar el primer símbolo  $B_1$ , consumirá algún prefijo de  $\mathbf{y}$ .

Sea 
$$\mathbf{y} = y_1 y_2 \dots y_m$$
, entonces  
 $(q_1, y_1 y_2 \dots y_m, B_1 \dots B_m) \vdash (q_2, y_2 \dots y_m, B_2 \dots B_m) \vdash (q_m, y_m, B_m) \vdash (q, \lambda, \lambda).$ 

Esto es, habrá subcadenas de  $\mathbf{y}$  que notaremos  $y_1, y_2, ..., y_m$  que serán las responsables de eliminar de la pila a  $B_1, B_2, ..., B_m$  respectivamente.

Fijarse que de 
$$(q_1, y_1, y_2, ..., y_m, B_1...B_m) \vdash (q_2, y_2, ..., y_m, B_2...B_m) ...$$
  
Luego, podemos escribir  $(q_1, y_1, B_1) \vdash (q_2, \lambda, \lambda)$ , en general,  $(q_j, y_j, B_j) \vdash (q_{j+1}, \lambda, \lambda)$ , para  $j = 1 ... m -1$ 

y 
$$(q_m, y_m, B_m) \vdash (q, \lambda, \lambda)$$
, para  $j = m$ .

Luego, por HI,

$$[q_j B_j q_{j+1}] \xrightarrow{+} y_j$$
 para  $j = 1 ... m - 1 y$   
 $[q_m B_m q] \xrightarrow{+} y_m$  para  $j = m$ .

Por construcción,

$$[p A q] 
ightharpoonup^+ a [q1 B_1 q_2] [q_2 B_2 q_3] \dots [q_n B_m q] luego$$
  
 $[p A q] 
ightharpoonup^+ a y_1 y_2 \dots y_m = ay = x.$ 

b) 
$$[pAq] \stackrel{+}{\rightarrow} x \Rightarrow (p, x, A) \stackrel{-}{\models} (q, \lambda, \lambda)$$

No la incluyo en este curso pero se llega en forma similar que para a).

Demostración (del Teorema).

Si 
$$x \in L(M) \Rightarrow (q_0, x, z_0) \stackrel{+}{\longmapsto} (q, \lambda, \lambda)$$
 y por el lema previo 
$$[q_0 z_0 q] \stackrel{+}{\rightarrow} x.$$

Por construcción de G, sabemos que

$$S \rightarrow [q_0 z_0 q]$$
 es una producción en G, luego  $S \rightarrow [q_0 z_0 q] \xrightarrow{+} x$ ,

y por lo tanto,  $x \in L(G)$ .

La demostración de "Si  $x \in L(G) \Rightarrow x \in L(M)$ " no será incluído en este curso.