UNIVERSIDAD NACIONAL DE SAN AGUSTÍN

FACULTAD DE PRODUCCIÓN Y SERVICIOS ESCUELA PROFESIONAL DE INGENIERÍA DE SISTEMAS



Nombre: Apaza Calsin Michael Secarlos CUI: 20180564

> Arequipa - Perú 2021

- Comprender las diferencias de un autómata de pila con respecto a un autómata finito.
- Practicar mediante ejercicios el desarrollo de un autómata de pila.

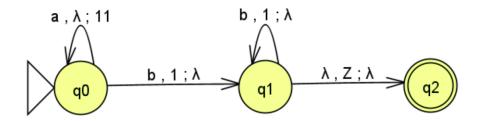
II. TEMAS A TRATAR

- Pila
- Gramáticas independientes o libres de contexto
- Autómatas a pila

III. EJERCICIOS PROPUESTOS

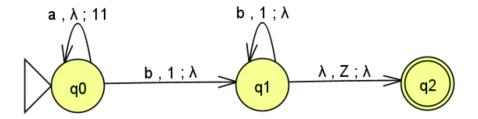
1. Para el ejercicio 4, realizar la definición formal del autómata (2 puntos)

El autómata del ejercicio 4 tiene la siguiente estructura:



Entonces la definición formal de este autómata está dada por:

2. Para el ejercicio 4, definir la GIC y realizar su implementación en Bison (3 puntos)



La gramática independiente de contexto es:

 $S \Rightarrow aSbb$

3 => 2

GIC: Esto porque en el estado q_0 , la transición a ese mismo estado agrega dos veces el símbolo '1' a la pila, por ello es necesario que la cadena contenga el doble 'b' para ser aceptada.

La implementación en Bison es la siguiente:

```
%%
a {return A;}
b {return B;}
\n {return NL;}
. return *yytext;
%%
```

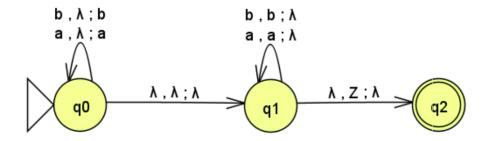
Definimos las letras de entrada, en este caso son 'a' y 'b', mientras que en el sintactico2.y tenemos los 3 tokens A, B y NL:

```
%token A
%token B
%token NL
%%
cadena: S NL {printf("Se imprime A y doble B\n");};
S: A S B B | ;
cadena: cadena S NL {printf("Se imprime A y doble B\n");};
%%
```

Y la cadena aceptada está formada por S y NL, donde S es la repetición de A **n** veces y B **2n** veces.

3. Para el ejercicio 5, realizar la definición formal del autómata (2 puntos)

El autómata del ejercicio 4 tiene la siguiente estructura:



Entonces la definición formal de este autómata está dada por:

$$P4 = {Q, \sum, \Gamma, \delta, q_0, Z_0, F}$$

Donde:

Q: $\{q_0, q_1, q_2\}$ //Conjunto de estados del autómata Σ : $\{a, b\}$ //Símbolos de entrada del autómata

 Γ : {a, b} //Alfabeto de pila

δ: //Funciones de transición

 $(q_0, a, \mathcal{E}) = (q_0, a)$

 $(q_0, b, E) = (q_0, b)$

 $(q_0, E, E) = (q_1, E)$

 $(q_1, b, b) = (q_1, E)$

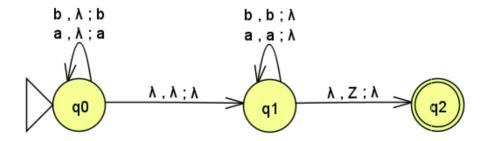
 $(q_1, a, a) = (q_1, E)$

 $(q_1, E, Z) = (q_2, E)$

 \mathbf{q}_0 : \mathbf{q}_0 //Estado inicial \mathbf{Z}_0 : Z //Símbolo inicial

F: {q2} //Estados de aceptación del autómata

4. Para el ejercicio 5, definir la GIC y realizar su implementación en Bison (3 puntos)



La gramática independiente de contexto es:

 $S \Rightarrow abS \mid Sab \mid baS \mid Sba$

3 => 2

GIC: Esto porque en el estado q₀, permite agregar tantas 'a' o 'b' como se desee, pero en q1, por lo menos se tiene que retirar una 'a' u una 'b' para que la cadena tenga aceptación.

El ejercicio en Bison tiene la siguiente forma:

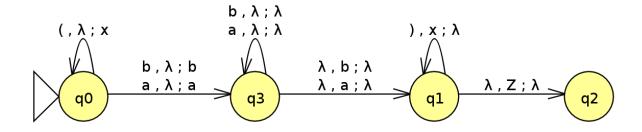
```
%token A
%token B
%token NL
%%
cadena: S NL {printf("Se imprime al menos una A y una B\n");};
S: A B S | S A B | B A S | S B A | ;
cadena: cadena S NL {printf("Se imprime al menos una A y una B\n");};
%%
```

Donde S se define por una combinación de ambas letras(para que cumpla con el minimo), para luego permitir que este incremente de forma ilimitada.

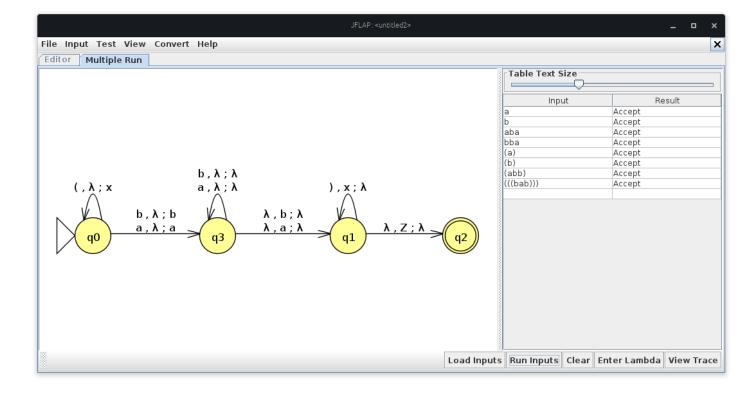
- 5. Modificar el ejercicio 6 para que acepte cadenas de una o varias apariciones de a y/o b. Por ejemplo:
 - a
 - b
 - aba
 - bba
 - (a)
 - (b)
 - (abb)
 - (((bab)))

Diagramar el autómata y definir si GIC(4 puntos)

Para resolver este ejercicio, se hace uso de un nuevo estado q3, al cual se traslada desde q0 con 'a' o con 'b' insertando 'a' o 'b' en la pila, luego en el estado q3 a si mismo la función de transición permite el ingreso de varias 'a' y varias 'b', para luego con una función de transición al estado q1, se requiera por lo menos un elemento de la pila de 'a' o 'b'.



A continuación se muestran las los resultados de las entradas a este autómata:



Y la Gramática Independiente del Contexto de este autómata sería:

 $S \Rightarrow S \mid (S)$

 $S \Rightarrow LS$

 $L \Rightarrow a|b$

6. Para la siguiente GIC (6 puntos)

$$I \rightarrow a \mid b \mid Ia \mid Ib \mid I0 \mid I1$$

$$E \rightarrow I \mid E * E \mid E + E \mid (E)$$

Definir:

• La función de transición de su respectivo autómata a pila.

Podemos definir el mismo autómata de la siguiente manera:

$$I => a | b | Ia | Ib | I0 | I1$$

$$F => I | (E)$$

$$T => F | T * F$$

$$E \Rightarrow T \mid E + T$$

Entonces podemos definir las transiciones del autómata de pila:

δ:

$$(q3, E, Z) = (q_0, E)$$

$$(q_0, (, E) = (q_0, x)$$

$$(q_0, a, E) = (q_4, o)$$

$$(q_0, b, E) = (q_4, o)$$

$$(q4, 0, E) = (q4, E)$$

$$(q4, 1, E) = (q4, E)$$

$$(q4, a, E) = (q4, E)$$

$$(q4, b, E) = (q4, E)$$

$$(q4, E, E) = (q5, E)$$

$$(q4, +, E) = (q5, E)$$

$$(q4, *, E) = (q5, E)$$

$$(q5, 0, E) = (q5, E)$$

$$(q5, 1, E) = (q5, E)$$

$$(q5, a, E) = (q5, E)$$

$$(q5, b, E) = (q5, E)$$

$$(q5, a, o) = (q5, E)$$

$$(q5, b, o) = (q5, E)$$

$$(q5, b, e) = (q5, E)$$

$$(q1, e), E) = (q1, e)$$

• Diagrama en JFLAP del autómata.

El diagrama en JFLAP es:

