

オートマトンと言語

大阪分散技術コミュニティ

2019 年 1 月 22 日

タイトル オートマトンと言語

著者 Michael Sipser

訳者 太田和夫, 田中圭介

出版日 2008/5/21

出版社 共立出版

ISBN10 4320122070

ISBN13 978-4320122079

ページ数 240

言語 ja

内容 MIT 屈指の名講義の講義ノートをまとめた書

1 Notation

使用する記号と用語についてまとめる。

Σ : Alphabet 空でない有限集合

s : Symbol(文字) アルファベットの元

ω : String over an alphabet 有限の文字列

$|\omega|$: Length 文字列の長さ

ε : Empty string(空列) $|\varepsilon| := 0$

L : Language(言語) 文字列の集合

$\Sigma_\varepsilon := \Sigma \cup \{\varepsilon\}$

2^A : A のべき集合

\mathbb{N} : 0 を含む自然数

$w = s_1 s_2 \cdots s_n$ であり、文字列と文字は区別される。 $|w| = n$ である。

star(スター演算)

集合 A に対してスター演算を以下で定義する。ただし $|s| = 0$ なる元は ε に限る。

$$A^* = \{x_1x_2\cdots x_k \mid x_i \in A, k \in \mathbb{N}\}$$

例 $\Sigma = \{0, 1\}$ とすると、 $\Sigma^* = \{\varepsilon, 0, 1, 00, 01, 10, 11, \dots\}$

この例から分かるように、 $s \in \Sigma, w \in \Sigma^*$ である。

2 Automaton

Finite Automaton(有限オートマトン) M を以下で定義する。

$$M = \langle Q, \Sigma, \delta, q_0, F \rangle$$

Q : States(状態集合) 空でない有限集合

Σ : Alphabet 空でない有限集合

δ : Transition functions(遷移関数) $Q \times \Sigma \rightarrow Q$

q_0 : Start state(開始状態) $q_0 \in Q$

F : Set of accept states(受理状態集合) $F \subset Q$

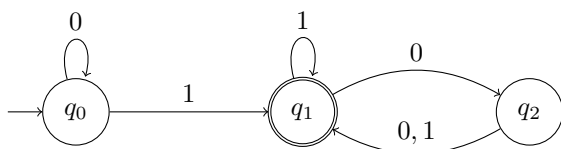
Q の元 q を State(状態) と言う。オートマトンは初期状態 q_0 から遷移関数に従って動作する。
ある入力 $\omega = s_0s_1\cdots s_n \in \Sigma^*$ に対して、

$$M(\omega) := \delta(\delta(\cdots \delta(\delta(q_0, s_0), s_1), s_2) \cdots, s_{n-1}), s_n)$$

を定義する。 $M(\omega) \in F$ であれば M は入力 ω を受理 (Accept) すると言う。受理しない時、 M は入力 ω を拒否 (reject) すると言う。

3 State Diagram

オートマトンは状態遷移図 (state diagram) と呼ばれる図によって記述することができる。
初期状態を矢印で表し、状態は丸で囲む。受理状態は二重丸で表す。



この図から、

$$M = \langle \{q_0, q_1, q_2\}, \{0, 1\}, \delta, q_0, \{q_1\} \rangle$$

が分かる。ただしここで、

$$\delta(q_0, 0) = q_0, \delta(q_0, 1) = q_1$$

$$\delta(q_1, 0) = q_2, \delta(q_1, 1) = q_1$$

$$\delta(q_2, 0) = q_1, \delta(q_2, 1) = q_1$$

である。

オートマトンが正しく定義されるためには、任意の状態において、全ての文字に対する動作が決まらなければならない。図において全ての状態から 0 と 1 の矢印が出ていることに注意されたい。

4 Regular language

機械 M の言語 (Language of machine M) とは、

$$M(L) := \{w \in \Sigma^* | M(w) \in F\}$$

で定義される集合である。ある言語 $L = \{w_1, w_2, w_3, \dots\}$ が、

$$L = M(L)$$

を満たすならば、機械 M は言語 L を認識 (recognize) と言う。この時、 L を正規言語 (Regular language) と呼ばれる。

5 Nondeterministic Automaton

先述の定義は Deterministic Finite Automaton (DFA, 決定性有限オートマトン) と呼ばれ、遷移関数 $\delta : \Sigma \times Q \rightarrow Q$ を $\delta : \Sigma \times Q \rightarrow 2^Q$ に置き換えたものを、Nondeterministic Finite Automaton (NFA, 非決定性有限オートマトン) と呼ぶ。

6 Turing machine

todo 定義を含めて書き直す。

Turing 機械に対して、 M の言語 (the language of M) を

$$L(M) = \{\omega \in \Sigma^* | M(\omega) = \text{accept}\}$$

によって定義する。

6.1 Turing-recognizable

言語 L が認識可能とは、ある Turing 機械 M が存在し、 $L(M) = L$ となることである。

6.2 Turing-decidable

Turing 機械 M が判定装置 (decider) であるとは

$$\forall \omega \in \Sigma^*, M(\omega) \neq \text{loop}$$

となることである。

言語 L が判定可能とは、 L が認識可能かつ M が判定装置であることである。

7 Annotation

p15, 一をつなげてるとき、その有向グラフを強連結 (strongly connected) という。

正確な定義は任意の 2 点間に有向路 (directed path) が存在することである。例えば図 0.16 だと頂点は繋がっているが (connected)、3 から 6 は辿ることができない。よって強連結 (strongly connected) とは言えない。

8 Questions

p30, 演習

0.1

- a). 奇数
- b). 負を含む偶数
- c). 偶数
- d). 偶数かつ奇数
- e). $\{(0, 0), (0, 1), (1, 0), (1, 1)\}$
- f). \emptyset

0.2

- a). $\{1, 10, 100\}$

- b). $\{m \in \mathcal{Z} | m > 5\}$
- c). $\{n \in \mathcal{N} | n < 5\}$
- d). $\{abc\}$
- e). $\{\epsilon\}$
- f). \emptyset

0.3

- a). はい。
- b). いいえ。
- c). $\{x, y, z\}$
- d). $\{x, y\}$
- e). $\{(x, x), (x, y), (y, x), (y, y), (z, x), (z, y)\}$
- f). $\{\{x, y\}, \{x\}, \{y\}, \emptyset\}$

f). 集合 B の冪集合 (power set) は 2^B という記号で表すことが多い。

0.4

$$a \times b$$

0.5

$$2^c$$

0.6

- a). 7
- b). X, Y
- c). 6
- d). $X \times X, Y$
- e). 8

0.7

- a). 例えば、 $a = a'$ or $b = b'$ によって関係 R を定めると
- b). b
- c). $b \text{ mathématique}$

0.8

pandax 宿題

0.9

pandax 宿題